

VEXCEL
IMAGING

ULTRANAV

Sempre no rumo certo





ULTRANAV

Abrindo o caminho



EMILIO
CLIENTE ULTRANAV

A solução UltraNav de gestão de voo e georreferenciamento directo optimiza a sua missão de voo para obter a máxima produtividade com a mais alta precisão.

O UltraNav apresenta tecnologia GNSS/Inercial de ponta, baseada no sistema líder de mercado POSTrack da Applanix. Totalmente embutido na cabeça do sensor UltraCam, o UltraNav gere a configuração dos parâmetros da câmara, o disparo e a estabilização automática da plataforma, resultando numa cobertura precisa do terreno e sobreposição de imagem, e reduzindo o tempo de voo. Os displays do piloto e do operador conectam-se directamente à cabeça da câmara para acompanhamento da missão e controlo da qualidade do voo. O software de escritório incluído permite um planeamento intuitivo

da missão, com suporte total de um MDT e processamento sofisticado GNSS/INS. A solução está disponível em diferentes níveis de desempenho: classe de precisão 310, 410, 510 e 610 do sistema INS incluído. Todos os sistemas INS são livres de ITAR para obter o máximo de flexibilidade operacional. O sistema é totalmente integrado na câmara, tornando a instalação mais simples e limpa. Não são necessários computadores externos, o que reduz o número de caixas, cabos e conectores para aumentar a flexibilidade e facilitar o manuseio.

“A solução UltraNav de planeamento de voo e georreferenciamento directo é um sistema fácil de usar. Posso treinar operadores para usar o sistema mais rapidamente do que qualquer outro. Um novo operador normalmente é treinado e fica apto em menos de 2 ou 3 dias. O feedback dos dados em tempo real é excelente!”

Especificações & detalhes

Alterações técnicas, erros de impressão, erros e alterações reservados.

ESPECIFICAÇÃO DE DESEMPENHO¹ (ERRO RMS)

ULTRANAV 310	SPS	RTX ³	RTX Pós-Processado ⁴	SmartBase Pós-Processado ⁴
Posição (m)	1.5 H 3.0 V	<0.1 H <0.2 V	<0.1 H <0.2 V	<0.05 H <0.1 V
Velocidade (m/s)	0.050	0.050	0.010	0.010
Roll & Pitch (deg)	0.030	0.020	0.015	0.015
True Heading ² (deg)	0.100	0.080	0.035	0.035

ULTRANAV 510	SPS	RTX ³	RTX Pós-Processado ⁴	SmartBase Pós-Processado ⁴
Posição (m)	1.5 H 3.0 V	<0.1 H <0.2 V	<0.1 H <0.2 V	<0.05 H <0.1 V
Velocidade (m/s)	0.050	0.050	0.005	0.005
Roll & Pitch (deg)	0.008	0.008	0.005	0.005
True Heading ² (deg)	0.070	0.040	0.008	0.008

ULTRANAV 410	SPS	RTX ³	RTX Pós-Processado ⁴	SmartBase Pós-Processado ⁴
Posição (m)	1.5 H 3.0 V	<0.1 H <0.2 V	<0.1 H <0.2 V	<0.05 H <0.1 V
Velocidade (m/s)	0.050	0.050	0.005	0.005
Roll & Pitch (deg)	0.020	0.015	0.008	0.008
True Heading ² (deg)	0.080	0.040	0.020	0.020

ULTRANAV 610	SPS	RTX ³	RTX Pós-Processado ⁴	SmartBase Pós-Processado ⁴
Posição (m)	1.5 H 3.0 V	<0.1 H <0.2 V	<0.1 H <0.2 V	<0.05 H <0.1 V
Velocidade (m/s)	0.030	0.030	0.0050	0.0050
Roll & Pitch (deg)	0.005	0.005	0.0025 ⁵	0.0025 ⁵
True Heading ² (deg)	0.030	0.020	0.0050	0.0050

¹ Desempenho típico. Os resultados reais dependem da constelação de satélites, condições atmosféricas e outros efeitos atmosféricos.

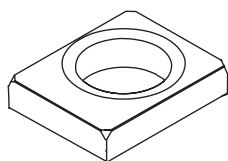
² Perfil de missão típico, erro RMS max.

³ Serviço Trimble RTX, resultados típicos no ar, sujeitos à cobertura regional e perfil da missão. Subscrição vendida separadamente.

⁴ POSPac MMS.

⁵ Pode exigir modelo de gravidade local para obter precisão total.

INTERFACES COM PLATAFORMAS



	Correção de drift	Controlo de nivelamento	Controlo de estabilização	Codificador de cardan
GSM 4000	●	●	●	●
GSM 3000	●	●	●	●
Plataformas de ⁶				

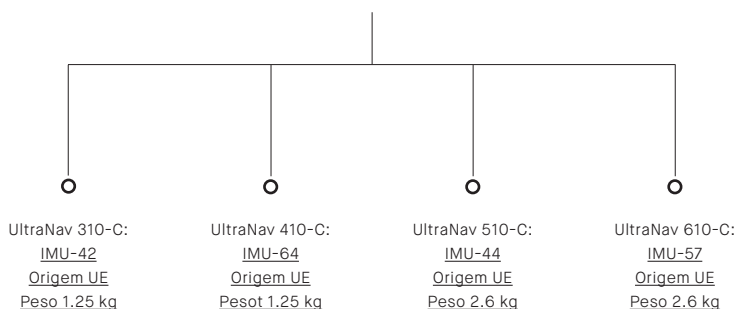
⁶ Entre em contacto com a nossa equipa de vendas para obter informações mais detalhadas.

CARACTERÍSTICAS FÍSICAS

UNIDADES DE MEDIÇÃO INERCIAL (IMU)


MONITOR TÁCTIL DO PILOTO
Tamanho:
40 x 159 x 258 mm
Peso:
1.2 kg
Alimentação:
Fornecida pela câmara


ELETRÔNICA
Tamanho:
incorporado na câmara
Alimentação:
Fornecida pela câmara



SOFTWARE DE PLANEAMENTO E RELATÓRIO DE MISSÕES

<p><u>snap:VIEW</u> Digitalização no ecrã</p>	<p>Importa dados rasterizados de várias fontes e formatos, incluindo Microsoft Bing Maps e Google Earth</p> <p>Digitalização simples, intuitiva e eficiente das áreas do projecto</p>
<p><u>snap:XYZ</u> Entrada de coordenadas de áreas ou linhas de fotografias</p>	<p>Aceita todos os formatos de coordenadas geográficas ou rectangulares sem conversão ou cálculo</p> <p>Inclui um visualizador gráfico para verificar visualmente a correcta entrada dos dados</p> <p>Importa planos preparados por outros programas em formato DXF</p> <p>Gera planos de voo de reconhecimento geofísico com base na largura e altitude da faixa</p>
<p><u>snap:PLAN</u> Planeamento de voo com compatibilidade DEM</p>	<p>Módulo de planeamento usado para adicionar linhas de fotos a planos digitalizados ou áreas geográficas definidas</p> <p>Compatibilidade DEM mundial via produto ASTER DEM</p> <p>Cobertura estereoscópica automática de blocos</p> <p>Prepara planos de voo com centenas de fiadas e milhares de fotos com um único clique do rato</p> <p>Define interactivamente fiadas simples, mova as fiadas facilmente e organize tudo até que o plano de voo óptimo seja alcançado</p> <p>Prepara automaticamente planos de voo precisos onde cada posição da foto deve estar em conformidade com uma determinada reticula (geográfica ou mapa)</p> <p>Totalmente compatível para o planeamento de missões com scanners lineares ou sistemas LiDAR com base na largura e altitude da faixa</p> <p>Exporta planos de voo via KML e Bing</p>
<p><u>snap:BASE</u> Base de dados para gestão de projectos</p>	<p>Acompanhe e actualize o estado e o andamento dos projectos</p> <p>Verifique os dados gerados durante o voo e registe as fotos aceites ou rejeitadas</p> <p>Mantenha um índice de fotos preciso e actualizado do projecto</p> <p>Geração relatórios de filmes, relatórios de progresso, etc.</p> <p>Exportação de áreas voadas via KML e Bing</p>
<p><u>snap:PLOT</u> Impressão e plotagem</p>	<p>Módulo de impressão e plotagem para preparar rápida e facilmente índices escalados de fotos</p> <p>Crie um índice de fotos profissional A0 em menos de 2 minutos</p>

SOFTWARE DE PÓS-PROCESSAMENTO

<p><u>Applanix POSPac Mobile Mapping Suite (MMS)</u></p>	<p>Georreferenciamento directo de sensores de mapeamento móvel que usem GNSS e tecnologia inercial</p>
<p><u>Ferramentas inerciais assistidas por GNSS</u></p>	<p>Software diferencial GNSS-inercial com tecnologia Applanix IN-Fusion™ e módulo de estação base virtual Applanix SmartBase™ pós-processado</p> <p>Digitalização simples, intuitiva e eficiente das áreas do projecto</p>
<p><u>Ferramentas fotogramétricas</u></p>	<p>Módulos POSEO e CalQC para geração de orientação externa, calibração do alinhamento IMU-Câmara, controlo de qualidade específico da missão</p>
<p><u>PP-RTX</u></p>	<p>Processamento de trajetória pós-processada Trimble Centerpoint RTX</p> <p>Levantamento automático da estação base usando PP-RTX estático</p>

