

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.

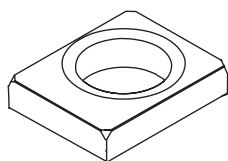
² Perfil de missão típico, erro RMS max.

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				

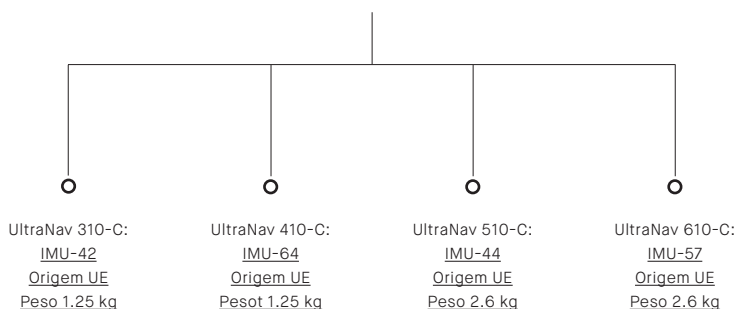
⁶ Entre em contacto com a nossa equipa de vendas para obter informações mais detalhadas.

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


ELETRÓNICA
Tamanho:
incorporado na câmara
Alimentação:
Fornecida pela câmara



SOFTWARE DE PLANEAMENTO E RELATÓRIO DE MISSÕES

snap:VIEW
Digitalização no ecrã

Importa dados rasterizados de várias fontes e formatos, incluindo Microsoft Bing Maps e Google Earth
Digitalização simples, intuitiva e eficiente das áreas do projecto

snap:XYZ
Entrada de coordenadas de áreas ou linhas de fotografias

Aceita todos os formatos de coordenadas geográficas ou rectangulares sem conversão ou cálculo
Inclui um visualizador gráfico para verificar visualmente a correcta entrada dos dados
Importa planos preparados por outros programas em formato DXF
Gera planos de voo de reconhecimento geofísico com base na largura e altitude da faixa

snap:PLAN
Planeamento de voo com compatibilidade DEM

Módulo de planeamento usado para adicionar linhas de fotos a planos digitalizados ou áreas geográficas definidas
Compatibilidade DEM mundial via produto ASTER DEM
Cobertura estereoscópica automática de blocos
Prepara planos de voo com centenas de fiadas e milhares de fotos com um único clique do rato
Define interactivamente fiadas simples, mova as fiadas facilmente e organize tudo até que o plano de voo óptimo seja alcançado
Prepara automaticamente planos de voo precisos onde cada posição da foto deve estar em conformidade com uma determinada reticula (geográfica ou mapa)
Totalmente compatível para o planeamento de missões com scanners lineares ou sistemas LiDAR com base na largura e altitude da faixa
Exporta planos de voo via KML e Bing

snap:BASE
Base de dados para gestão de projectos

Acompanhe e actualize o estado e o andamento dos projectos
Verifique os dados gerados durante o voo e registre as fotos aceites ou rejeitadas
Mantenha um índice de fotos preciso e actualizado do projecto
Geração relatórios de filmes, relatórios de progresso, etc.
Exportação de áreas voadas via KML e Bing

snap:PLOT
Impressão e plotagem

Módulo de impressão e plotagem para preparar rápida e facilmente índices escalados de fotos
Crie um índice de fotos profissional A0 em menos de 2 minutos

SOFTWARE DE PÓS-PROCESSAMENTO

Applanix POSPac Mobile Mapping Suite (MMS)

Georreferenciamento directo de sensores de mapeamento móvel que usem GNSS e tecnologia inercial

Ferramentas inerciais assistidas por GNSS

Software diferencial GNSS-inercial com tecnologia Applanix IN-Fusion™ e módulo de estação base virtual Applanix SmartBase™ pós-processado
Digitalização simples, intuitiva e eficiente das áreas do projecto

Ferramentas fotogramétricas

Módulos POSEO e CalQC para geração de orientação externa, calibração do alinhamento IMU-Câmara, controlo de qualidade específico da missão

PP-RTX

Processamento de trajetória pós-processada Trimble Centerpoint RTX
Levantamento automático da estação base usando PP-RTX estático

