

SISTEMA DI MISURA GNSS AD ALTA PRECISIONE

pfCAD ONE PLUS BASE/ROVER

Sistema di misura satellitare per il rilievo, la progettazione, il controllo, il picchettamento in edilizia, topografia, ingegneria, cantieristica, agronomia, ecc.
Nessun canone, GPS+GLONASS L1L2



Sistema GNSS RTK di altissima precisione, totalmente autonomo nasce dall'esigenza di lavorare con una strumentazione snella, veloce, affidabile e con una precisione garantita e ripetibile, sempre.

Il sistema è composto da un ricevitore BASE e un ricevitore ROVER.

I due apparati, comunicano tra loro tramite comunicazione radio VHF su banda libera, esente da canoni.

L'utilizzo di una comunicazione radio, svincola lo strumento da tutti i limiti e le difficoltà dovute alle reti telefoniche. Non ci sono cavi o batterie esterne.

La ricezione dei satelliti GPS (americani) e GLONASS (russi) su doppia frequenza e i nuovi satelliti BEIDOU garantiscono la qualità del segnale in ogni situazione, anche estrema vicino ad edifici o alberi.

Tutte le informazioni del rilievo, impostazioni, note, picchettamenti, sono visualizzati in modo chiaro, con icone grandi ad alto contrasto. La comunicazione tra il controller e ROVER è Bluetooth.

Composizione e caratteristiche del sistema.

Testa GPS - Base



SPECIFICHE SCHEDA

GPS/BDS/GLONASS/Galileo

Specifiche Tecniche

Canali	432 canali Nebulas-II chip	Avvio a freddo	<25 s
Frequenza	BDS B1 / B2 / B3 GPS L1 / L2 / L5 GLONASS L1 / L2 GALILEO E1 / E5a / E5b QZSS L1 / L2c / L5 SBAS L1	Avvio a caldo	<10 s
Posizionamento	Orizzontale: 1.5 m	Ripresa	<1 s
Singolo Punto	Verticale: 3.0 m	Tempo di Iniziazione	<10 s
RTK	Orizzontale: 1 cm + 1 ppm Verticale: 1.5 cm + 1 ppm	Affidabilità Iniziazione	Più del 99.9%
		Dati Differenziali	RTCM v2.3/3.0/3.2 CMR
		Formato Dati	NMEA-0183 , Unicore
		Tasso Aggiornamento Dati	20 Hz
		Tasso Aggiornamento Posizione	20 ns
		Precisione temporale	0.03 m/s
		Protocollo Rete	NTRIP, HTTP, FTP

Testa GPS - Rover



SPECIFICHE SCHEDA GPS/BDS/GLONASS/Galileo

Specifiche Tecniche

Canali	432 canali Nebulas-II chip	Avvio a freddo	<25 s
Frequenza	BDS B1 / B2 / B3	Avvio a caldo	<10 s
	GPS L1 / L2 / L5	Ripresa	<1 s
	GLONASS L1 / L2	Tempo di Iniziazione	<10 s
	GALILEO E1 / E5a / E5b	Affidabilità Iniziazione	Più del 99.9%
	QZSS L1 / L2c / L5	Dati Differenziali	RTCM v2.3/3.0/3.2 CMR
Posizionamento	SBAS L1	Formato Dati	NMEA-0183 , Unicore
	Orizzontale: 1.5 m	Tasso Aggiornamento Dati	20 Hz
Singolo Punto	Verticale: 3.0 m	Tasso Aggiornamento Posizione	20 ns
RTK	Orizzontale: 1 cm + 1 ppm	Precisione temporale	0.03 m/s
	Verticale: 1.5 cm + 1 ppm	Protocollo Rete	NTRIP, HTTP, FTP

Inclusa palina in fibra di carbonio
e supporto Rugged Tablet





Incluso Rugged Tablet - 8"

Specifiche Tecniche:

Dimensione Schermo: 8"

Processore: Intel

Capacità Memoria: 4GB

Capacità Disco Rigido: 64

Frequenza Processore: 1.44-1.92GHz

Display: 8" 800×1280 IPS

Fotocamera: 2MP / 5MP

Touch: G+P 5 punti

Sistema Operativo: Windows 10

Batteria: 3.7V/7500mAh

Wireless: WIFI 802.11 A/B/G/N

Bluetooth: BT4.1 alta velocità

Lingua: multi lingua

Output: USB 2.0, HDMI

GPS integrato

IP67

Dimensioni: 14.3×22.5×1.9 cm



Software inclusi nell'offerta:



PFGPS WIN

*nuova versione
per dispositivi
Windows 10*

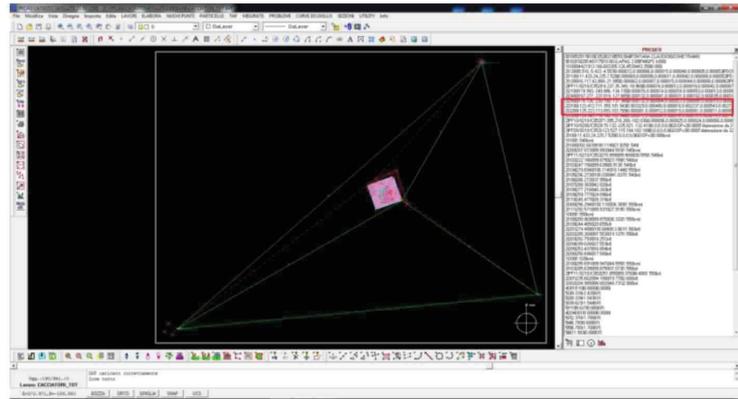
- *Nuova Grafica a Icone più semplice e intuitiva*
- *Layout ad Alto Contrasto per una migliore Visualizzazione in campo*
- *Visualizzazione in tempo reale del rilievo su Google Maps*



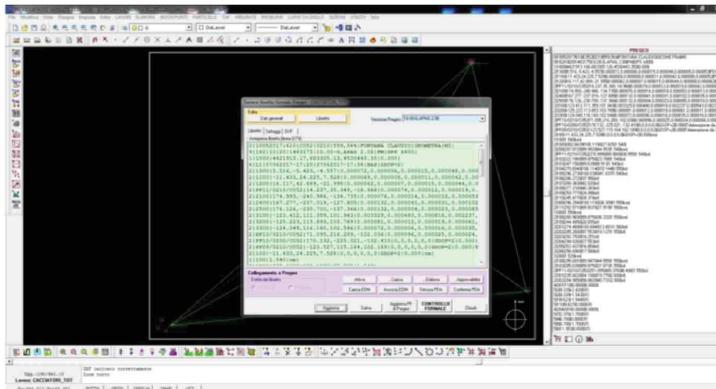
- *Sesto d'impianto e Tracciamento*
- *Trasferimento dati più veloce*
- *Nuovi Modelli di GPS South e Pentax compatibili*

pfCAD CATASTO

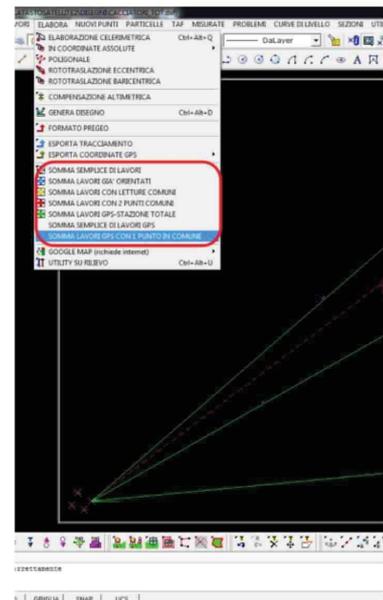
In tempo reale, viene visualizzata sulla destra elaborazione delle matrici.



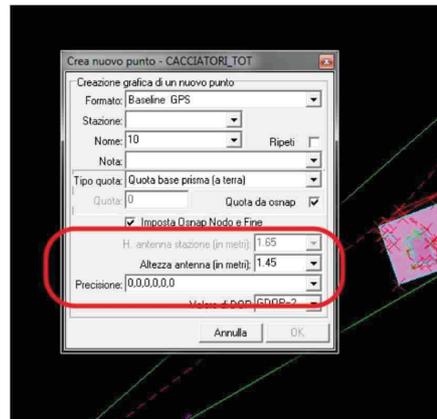
Le righe di tipo 2 contengono i valori di covarianza che determinano la precisione del punto GPS come è stato rilevato.



Formazione del libretto Pregeo in modalità GPS. Notare sempre il contenuto delle righe 2.

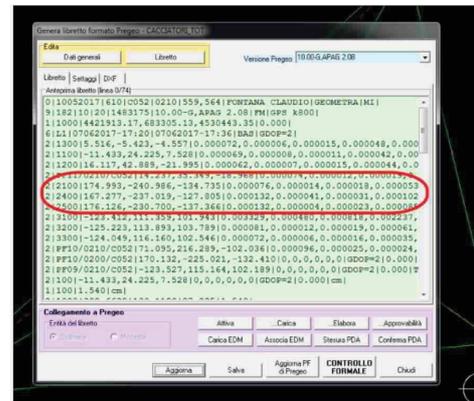


Calcolo di nuovi punti in modalità GPS. Significa che dal CAD di PFCAD te puoi ricostruire nel libretto nuovi punti con la sintassi GPS:



in questo caso, le matrici sopra sono a 0,0,0,0,0 ma Pregeo li accetta in quanto punti di calcolo.

Varie modalità di somma dei rilievi tra Stazione Totale e GPS e tra GPS e GPS.



Dettaglio delle righe 2 di Pregeo generate in modalità GPS.