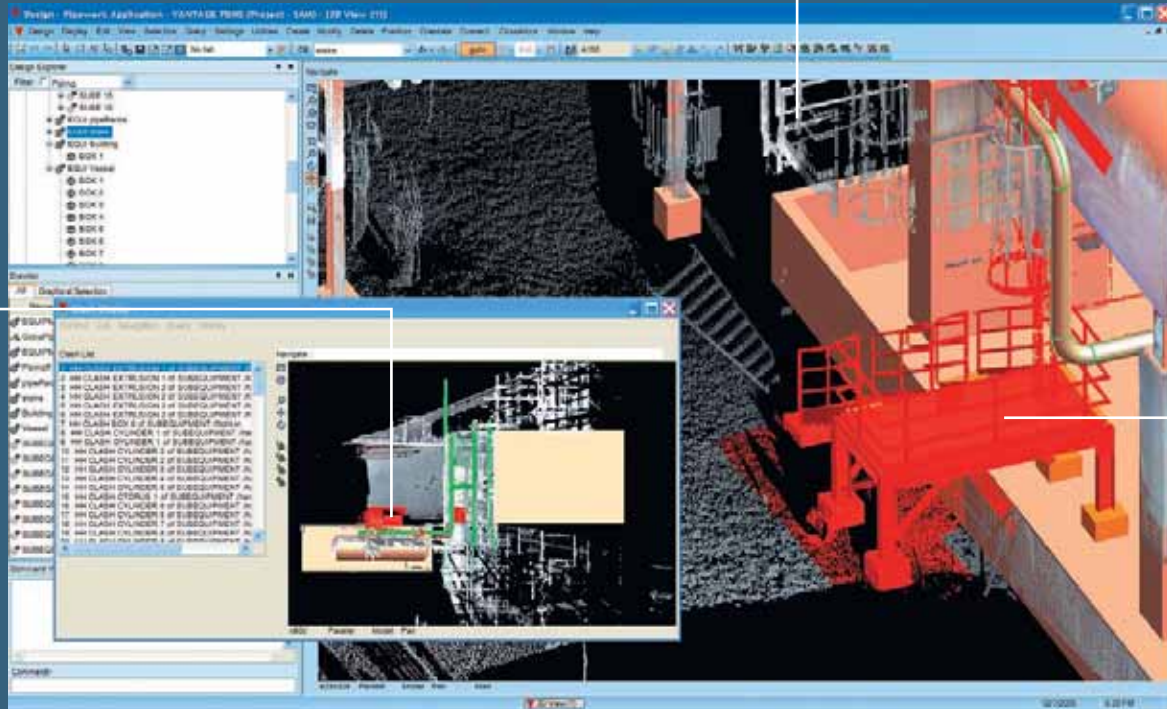


Leica CloudWorx 1.1 dla PDMS

Wygodna wtyczka umożliwiająca korzystanie ze skanów laserowych w PDMS

Chmura punktów obiektu jest w PDMS wyświetlana we właściwym miejscu

PDMS traktuje chmury punktów w ten sam sposób jak inne modelowane elementy



Standardowa funkcja kolizji podświetla elementy kolidujące z chmurą punktów

Skuteczne zarządzanie i wykorzystanie danych ze skanowania laserowego

Program Leica CloudWorx 1.1 dla PDMS jest wtyczką do efektywnego zarządzania – bezpośrednio w PDMS - chmurami punktów – zebranymi przez skanery laserowe, dla zapewnienia lepszego zaprojektowania, wytworzenia i wpasowania elementów modernizowanych obiektów. Wytwarza w PDMS wirtualny miejsce budowy dla większej pewności montażu konstrukcji i działania nowych elementów.

Użytkownicy korzystają ze znanego im interfejsu PDMS, skracając tym samym czas, potrzebny na poznanie pracy z chmurami punktów. Narzędzia Leica CloudWorx i potężny mechanizm obsługi chmur punktów Leica Cyclone oraz struktura bazy danych,

pozwalają użytkownikom na sprawną wizualizację i pracę z dużymi plikami danych. Użytkownicy czerpią korzyści z kompletnych i dokładnych informacji dla sprawdzenia zgodności projektów z istniejącymi elementami, przeprowadzania kluczowych analiz konstrukcyjnych i produkcyjnych i wiele więcej... a wszystko bezpośrednio w PDMS.

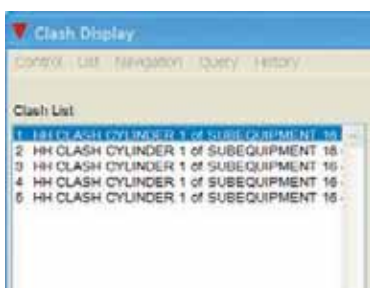
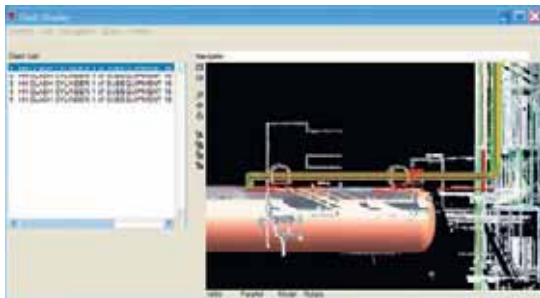
Cechy i zalety

- Szybka manipulacja danymi ze skanowania
- Cięcia, przekroje, sześciiany ograniczające
- Automatyczne centrowanie D-punktów rur
- Dokładne wpasowanie, kontrola kolizji i raporty
- Bezpośrednie pomiary w chmurze
- Równoległy dostęp wielu Użytkowników w sieci
- Obsługa dowolnych skanerów

- when it has to be **right**

Leica
Geosystems

Leica CloudWorx 1.1 dla PDMS



Używając standardowej funkcji PDMS dla badania kolizji, Użytkownicy mogą łatwo wyszukać krytyczne kolizje przebiegu nowego projektu w chmurze punktów z inwentaryzacji. Na rysunku widać nową rurę, której przebieg koliduje ze skanem kilku innych rur, powyżej zbiornika.

Koncepcja i projekt związane z istniejącym środowiskiem

Projektanci mogą planować, projektować, wizualizować i dynamicznie reagować, w zależności od zawartości chmury punktów z realnego świata. Dla Użytkowników jest to wirtualny plac budowy wewnątrz PDMS.

Potężne zarządzanie chmurami i pomiary

Użytkownicy mogą szybko, skutecznie i wydajnie zarządzać rozległymi chmurami punktów. „Płaszczyzny tnące i Półprzekroje” i/lub „sześciiany ograniczające” zapewniają szybką i łatwą nawigację w chmurach punktów. Pomiary w chmurze są wykonywane z użyciem znanych narzędzi PDMS.

Modele powykonawcze 3D

Punkty-D środka rur generowane są automatycznie poprzez wskazanie jednego punktu na powierzchni rury. Z wykorzystaniem chmury punktów, Punktów-D i narzędzi modelowania 3D PDMS, Użytkownicy mogą tworzyć zgodne ze standardem katalogowym systemy rurociągów, konstrukcji, przewodów, systemów koryt elektrycznych, zbiorników i urządzeń.

Automatyczne wykrywanie kolizji z chmurą punktów i raportowanie

Wykrywanie kolizji z chmurą punktów jest wykonywane z użyciem własnych narzędzi PDMS do automatycznego wykrywania i raportowania kolizji. Użytkownicy, bazując na wybranych ustawieniach, mogą automatycznie wykryć kolizje pomiędzy modelowanymi obiektami i chmurami punktów. Wszystkie nakładające się w ramach wybranego regionu punkty, są podświetlane i specyfikowane.

Obsługa wielu formatów danych ze skanowania

Użytkownicy AVEVA mogą skorzystać z korzyści jakie dają dane ze skanowania z dowolnego skanera, poprzez import w standardowych formatach ASCII. W dodatku, Leica CloudWorx dla PDMS dopuszcza bezpośredni import w oryginalnych formatach danych z najbardziej popularnych skanerów. Wchodzą w to wszystkie modele laserowych skanerów impulsowych i fazowych Leica Geosystems.

Dane techniczne Leica CloudWorx 1.1 dla PDMS*		Wymagania systemowe
Zarządzanie dużymi chmurami punktów	ramki ograniczające 3D, cięcia, interaktywna wizualizacja potężnych zbiorów danych, Technologia Cyclone Object Database: szybkie i sprawne zarządzanie chmurami punktów.	Procesor: 2 GHz Pentium® 4 lub szybszy RAM: 1GB (2 GB dla programu Microsoft Vista) Dysk Twardy: 2 GB
Renderowanie	zmienny poziom szczegółowości (LOD), zmiana gęstości chmury jednym kliknięciem	Karta Sieciowa: Ethernet na potrzeby licencjonowania Grafika: SVGA lub karta graficzna z obsługą akceleracji OpenGL (z najnowszymi sterownikami)
Wizualizacja	odzwierciedlenie intensywności, True Color, sześciiany ograniczniki, płaszczyzny tnące	System Operacyjny: Microsoft Vista ** (32 lub 64), lub Microsoft Windows XP (SP2 lub wyższy) (32 lub 64), lub Windows 2000 (SP3 lub wyższy z aktualnymi łatami bezpieczeństwa)
Pomiary	współrzędne punktu 3D, punkt-punkt, punkt do modelu	System Plików: NTFS
Modelowanie	Narzędzie PDMS do wstawiania Punktu Projektowego Punkt-D rury (zawiera obliczony atrybut średnicy otworu) D-Punkt w miejscu wskazania Narzędzie wstawiania punktu kryzy łączącej	
Kontrola kolizji	Sprawdza projekty pod względem potencjalnych kolizji z chmurami punktów, z użyciem funkcji PDMS, Podświetlenie punktów kolizji	
Obsługiwane formaty	naturalny format – 3dd, skan (Leica i Cyra), zfc, zfs ASCII – pts, ptx, svy, txt, xyz	

Windows jest zarejestrowanym znakiem handlowym Microsoft Corporation. Inne znaki handlowe i towarowe użyte w niniejszym dokumencie należą do ich prawnych właścicieli.

Ilustracje, opisy oraz specyfikacje techniczne nie są wiążące i mogą ulec zmianie. Wszelkie prawa zastrzeżone. Wydrukowano w Polsce - Copyright Leica Geosystems AG, Heerbrugg, Szwajcaria, 2008 r. 753315en - VII.08 - RDV

* Prosimy odnieść się do dokumentu Leica Cyclone 6.0 Technical Specifications w celu zapoznania się z pełną listą specyfikacji produktu.