Paramètres techniques

Signaux GNSS[1]	**Canaux**	1408
	GPS	L1C/A, L1C, L2P(Y), L2C, L5
	BDS	B1I, B2I, B3I, B1C, B2a, B2b
	GLONASS	L1, L2, L3
	Galileo	E1, E5a, E5b, E6
	QZSS	L1, L2, L5, L6*
	NavIC	L5
	SBAS	L1, L2, L5
	PPP	B2b-PPP, Galileo E6-HAS
Performances de positionnement[2]	**Statique haute précision**	Horizontal : 2.5 mm + 0.1 ppm RMS | Vertical : 3.5 mm + 0.4 ppm RMS
	Statique et statique rapide	Horizontal : 2.5 mm + 0.5 ppm RMS | Vertical : 5 mm + 0.5 ppm RMS
	Cinématique en post-traitement (PPK / Stop & Go)	Horizontal : 8 mm + 1 ppm RMS | Vertical : 15 mm + 1 ppm RMS Temps d'initialisation : env. 10 min pour la base et 5 min pour le mobile Fiabilité de l'initialisation : généralement > 99.9 %
	PPP	Horizontal : 10 cm RMS | Vertical : 20 cm RMS
	Différentiel par code Positionnement GNSS	Horizontal : ±0.25 m + 1 ppm RMS | Vertical : ±0.5 m + 1 ppm RMS SBAS : 0.5 m (H), 0.85 m (V)
	Cinématique en temps réel (RTK)	Horizontal : 8 mm + 1 ppm RMS | Vertical : 15 mm + 1 ppm RMS Initialisation : généralement < 10 s | Fiabilité : généralement > 99,9 %
	Fréquence de positionnement	1 Hz, 5 Hz et 10 Hz
	Temps jusqu'au premier calcul	Démarrage à froid : < 45 s | à chaud : < 30 s | réacquisition du signal : < 2 s
	Hi-Fix	Horizontal : RTK + 10 mm/min RMS | Vertical : RTK + 20 mm/min RMS
	Mesure avec inclinaison [3]	200 Hz, étalonnage auto ; incertitude horizontale supplémentaire liée à l'inclinaison de la canne généralement inférieure à Horizontal : 8 mm + 0.7 mm/° d'inclinaison (0-60°) | Vertical : 15 mm + 0.7 mm/° (0-60°)
	Précision d'implantation par image	Précision de 2 cm
	Mesure laser [4]	RMS≤3cm@5m ; RMS≤5cm@10m
Physique	**Dimensions (l × H)**	130.97mm × 71.99mm
	Poids	≤ 0.8 kg (1.61 lb)
	Température de fonctionnement	-20 °C à +50 °C (-4 °F à +122 °F)
	Température de stockage	-40 °C à +55 °C (-40 °F à +131 °F)
	Humidité	100 % sans condensation
	Indice de protection IP	IP68 (selon CEI 60529)
	Chocs et vibrations	MIL-STD-810 G, 514.6
	Chute libre	Conçu pour résister à une chute naturelle de 1.8 m sur du béton
Électrique	**Batterie interne** [5]	Rover RTK (GSM) : jusqu'à 16 h ; rover RTK (UHF) : jusqu'à 13 h ; levé laser : jusqu'à 10 h ; implantation visuelle : jusqu'à 12 h ; base RTK GSM : jusqu'à 16 h
	Alimentation externe	Utilisation de chargeurs de smartphone standard ou de batteries externes (charge externe USB Type-C 5 V / 2.8 A)
Communication	**Interface E/S**	1 port USB Type-C ; 1 port d'antenne SMA ; 1 emplacement Nano-SIM
	Wi-Fi	Fréquences 2.4 / 5.8 GHz, compatible 802.11 a/b/g/n/ac
	Bluetooth	BT 5.2, 2.4 GHz
	NFC	Communication en champ proche pour l'appairage par contact
	Modem réseau	TDD-LTE, FDD-LTE, GSM
	Radio UHF intégrée	Puissance : réglable sur 1 W / 1.5 W Fréquence : 410 MHz-470 MHz Protocoles : LoRa, SATLAB, TRIMTALK450S, TRIMMARK III, SATEL-3AS, TRANSEOT, etc. Portée : jusqu'à 15 km[6] Canaux : 116 (16 extensibles)
Laser	**Classification laser**	Classe 3R
	Distance de mesure optimale [7]	Jusqu'à 100 m | jusqu'à 50 m (en option)
Caméra	**Caméra avant**	Visée laser assistée par image et implantation CAD en vue réelle
	Caméra inférieure	Prise en charge de l'implantation AR
Commande	**Bouton physique**	1
	Voyants LED	Satellite, signal, alimentation
Configuration du système	**Stockage**	Stockage interne ROM de 64 Go
	Format de sortie	ASCII : NMEA-0183
	Fréquence de sortie	1 Hz~20 Hz
	Format de données statiques	GNS, Rinex
	Cinématique en temps réel (RTK)	RTCM2.X, RTCM3.X, CMR
	Mode réseau	VRS, FKP, MAC, prise en charge du client NTRIP, du caster NTRIP et du Satlab Caster

Remarques :
[1] La précision, la fiabilité des mesures et le temps d'initialisation dépendent de plusieurs facteurs : angle d'inclinaison, nombre et géométrie des satellites, durée d'observation, conditions atmosphériques et effets multitrajets. Les données sont obtenues dans des conditions normales.
[2] La précision dépend de la disponibilité des satellites GNSS. Le positionnement Hi-Fix s'arrête après 5 minutes sans données différentielles. Hi-Fix n'est pas disponible dans toutes les régions ; contactez votre représentant local pour plus d'informations.
[3] Des mouvements irréguliers, tels qu'une rotation rapide ou de fortes vibrations, peuvent affecter la précision de la navigation inertielle.
[4] La précision a été testée par SatLab dans des scénarios spécifiques ; des écarts peuvent apparaître dans certaines situations.
[5] L'autonomie dépend de l'environnement d'utilisation, de la température et de l'état de la batterie. Les descriptions et spécifications peuvent être modifiées sans préavis.
[6] La portée de communication indiquée est obtenue avec le protocole LoRa.
[7] La distance de mesure optimale est obtenue dans des conditions favorables (de nuit, sur des cibles très réfléchissantes). La portée réelle varie selon la réflectivité de la cible, la lumière ambiante et la météo.

SATLAB® GEOSOLUTIONS

SL8

RTK laser à double caméra



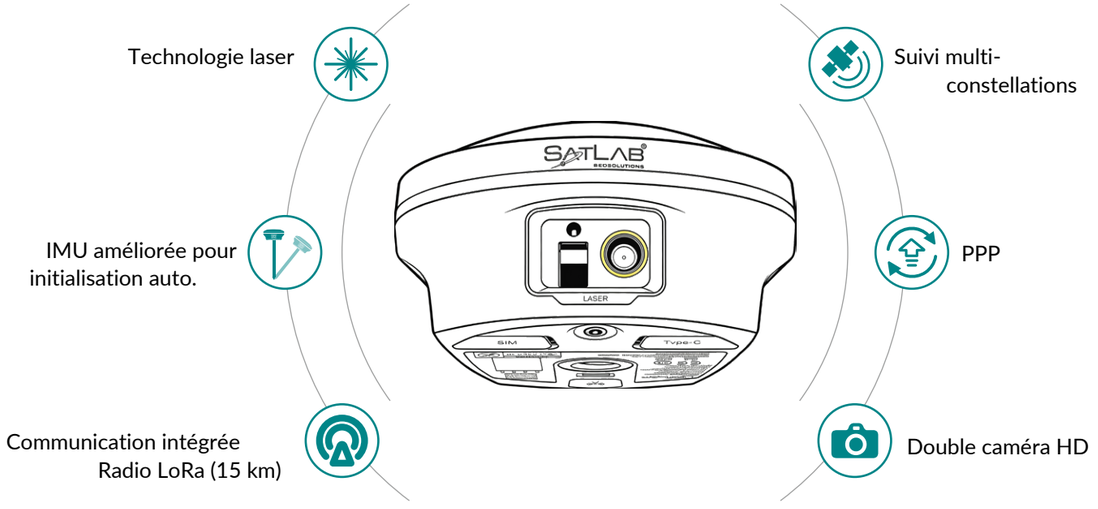


SL8 RTK laser à double caméra

Le SatLab SL8 Laser RTK associe deux caméras, le GNSS, une IMU et un laser visible pour accélérer et simplifier les levés. Grâce à la mesure sans contact, au pointage assisté par image, à l'implantation CAD en vue réelle et à la radio LoRa intégrée, il garantit un travail fluide et fiable, même dans les environnements complexes ou lorsque le signal GNSS est faible.



Caractéristiques



SATLAB GEOSOLUTIONS

Siège social :
Geosolution i Göteborg AB
Stora Åvägen 21, 436 34 ASKIM,
Suède

Bureaux régionaux :
Budapest, Hongrie
Ankara, Turquie
Dubaï, EAU
New Delhi, Inde
Scottsdale, États-Unis
Tokyo, Japon
Hong Kong, Chine

www.satlabgeo.com

25N105

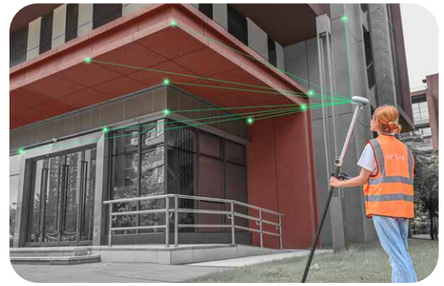
LaserConstruct

Laserconstruct bvba
Oudenaardsesteenweg 903 - 9420 Erpe-Mere
Tél. : 0497/12.26.75
info@laserconstruct.com
www.laserconstruct.com

Caractéristiques

Implantation laser
- Précise et efficace

Le RTK laser associe un positionnement de haute précision à un guidage laser visuel. Il permet une implantation rapide, améliore l'efficacité et la précision et facilite les travaux dans les situations de construction complexes.





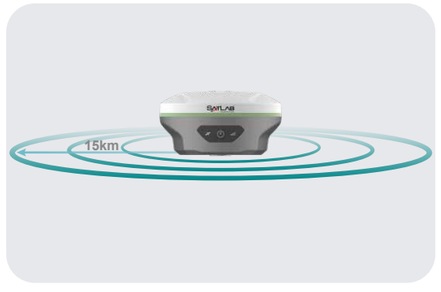
Visée exclusive assistée par image

Les points laser sont directement superposés aux images en temps réel dans le logiciel Satsurv. Vous pouvez viser rapidement et précisément des objets éloignés, ce qui améliore considérablement l'efficacité sur le terrain.

IMU avancée
- Efficacité nettement accrue

L'IMU ne nécessite aucun étalonnage manuel : les mesures commencent immédiatement, sans initialisation. Les données stables et précises peuvent améliorer la précision jusqu'à 40 % et assurer un fonctionnement fluide même dans les zones où le signal GNSS est faible.





Communication LoRa longue portée
- Portée de fonctionnement fiable

Le transcepteur LoRa intégré prend en charge plusieurs protocoles et est compatible avec différentes marques RTK. Les algorithmes LoRa de SatLab assurent une transmission fiable des données jusqu'à 15 km.

Implantation CAD en environnement réel
- Visualisation en couches 3D

Le nouveau moteur CAD dépasse les limites de l'implantation traditionnelle en affichant les plans sur le site réel. Les calques CAD se superposent à l'environnement ; leurs lignes suivent précisément les éléments réels et guident chaque point et limite de structure, même pour les éléments complexes.

