









Phoenix Scout-32 - компактная сканирующая система серии Scout среднего радиуса. Легкий вес и рекомендуемая высота полетов до 65 м. над уровнем земли позволяют эффективно сканировать небольшие площади земной поверхности. Возможна модернизация системы: гиперспектральный, мультиспектральный сенсоры, тепловизор и т. д.

Гибкость в настройке и легкая установка этой системы являются ее ключевыми преимуществами. Она предназначена для использования в таких мощных БПЛА, как Phoenix TerraHawk CW-20, M600 Pro, Vapor 55 и другие. Phoenix Scout-32 также может крепиться к автомобилю и рюкзаку.

### Почему Scout-32?

- Диапазон измерений: До 107 м.
- Передача и анализ данных: в режиме реального времени.
- » Удаленный просмотр данных: передача данных удаленным пользователям через 4G.
- » Простота установки: Может крепиться к любому дрону, автомобилю, лодке и даже к рюкзаку.
- » Возможность модернизации системы: два лазера; DSLR; RGB GigE Cam; панорамная камера; мультиспектральный, гиперспектральный и другие сенсоры.
- **Опционально**: подключение IMU и второй GPS антенны.
- » Поле зрения: 360°.





» Линии электропередач



» Точное земледелие и лесное



» Строительный мониторинг



» Растительная поверхность



» Открытые месторождения



» Резервуары



## ОСНОВНЫЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ





## АППАРАТНЫЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ

Размеры (сенсор)	24.6 x 11.6 x 11.6 cm
Напряжение источника питания	12-28 B
Потребляемая мощность	~40 Вт
Температура эксплуатации	от-10° до 40° C
Возможность крепления	Любой дрон, рюкзак,автомобиль
Дополнительные сенсоры	RGB, DSLR, тепловизор и др
Bec	2.4 кг.
Рекомендуемая высота полетов	107 м.
Абсолютная точность	35-55 мм. RMSE на 50 м

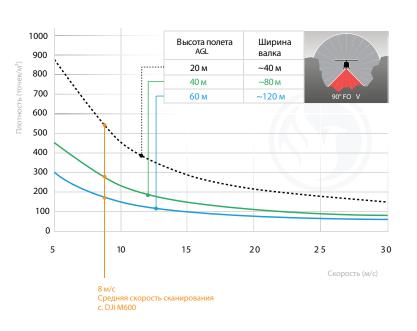
# ЛАЗЕР (LiDAR)

Класс лазера	Класс 1 (безопасен для глаз), 905 нм
Мин. / макс. расстояние	1.0 м. / 100 м.
Макс. скорость сканирования	700 тыс. измерений/с.
Поле зрения	40° по вертикали / 360° по горизонтали
Количество отражений	2
Количество лазеров	32

## СИСТЕМА НАВИГАЦИИ

Прием сигналов от спутников	GPS, ГЛОНАСС, BEIDOU, GALILEO
Инициализация	В движении, по двум ант
Режимы работы	Реальное время, постобработка опционально
Точность позиционирования	1 см +1ppm в плане
PP Attitude Heading RMS Error	0.019 / 0.074° IMU options

## ПЛОТНОСТЬ ОБЛАКА ТОЧЕК



## ГАБАРИТЫ

