

Urządzenie do pomiaru geometrii VISIONLITH PIT "r"



Dane techniczne

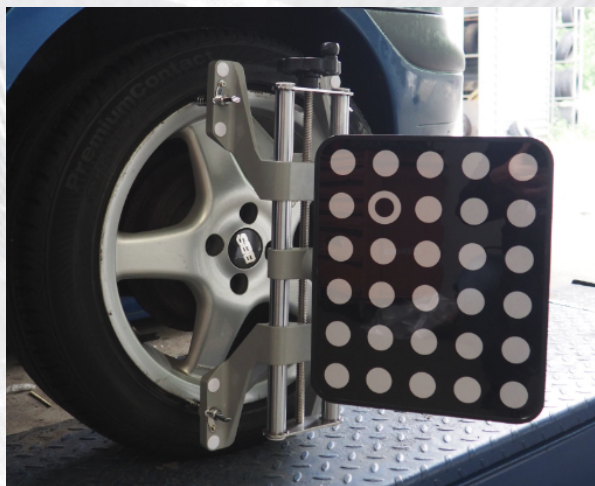
Liczba kamer:	2
Zakres zbieżności:	$\pm 20^\circ$
Zakres pochylenia koła:	$\pm 10^\circ$
Zakres kąta wyprzedzenia sworznia zwrotnicy:	$\pm 20^\circ$
Zasilanie:	230V, 50Hz
Uchwyty głowic:	10" - 24"

Urządzenie do pomiaru geometrii **VISIONLITH PIT "r"** idealne dla aut osobowych i dostawczych do 3,5t. **Uni-Trol Visionlith PIT "r" to nowoczesne rozwiązanie** oparte na kamerach wysokiej rozdzielczości w technologii 3D. Technologia ta gwarantuje szybki i dokładny pomiar geometrii pojazdu. Oferuje szereg procedur niedostępnych w urządzeniach w technologii podczerwieni (CCD). **Visionlith PIT "r"** dostarczany jest na mobilnej platformie, pozwala to na swobodne przemieszczanie pomiędzy stanowiskami pomiarowymi a dzięki zastosowanej technologii 3D nie ma potrzeby kalibracji urządzenia.

MAŁA SZAFKA - SŁUP - BELKA Z KAMERAMI REGULOWANA RĘCZNIE

Zalety maszyny:

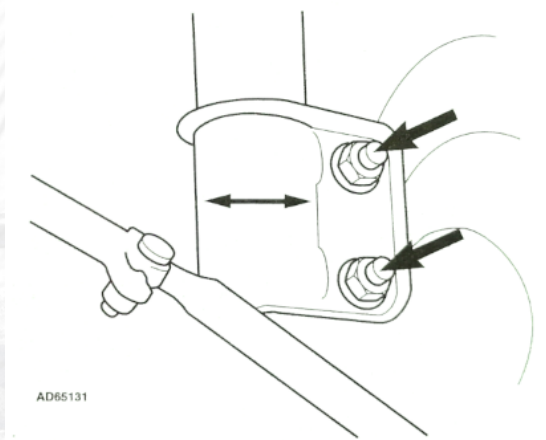
Technologia 3D - wykorzystuje kamery wysokiej rozdzielczości, które w czasie rzeczywistym wykonują zdjęcia „targetów” i na tej podstawie system przelicza poszczególne kąty w zawieszeniu pojazdu.



Pasywne odbłaski - zwane potocznie „targetami” to plastikowe ekrany z białymi kropkami przymocowane do aluminiowych uchwytów do kół. System geometrii dzięki zdjęciom z kamer może w bardzo szybki sposób obliczyć pochylenie poszczególnych kół. Ich dużym atutem w stosunku do poprzedniej technologii, jest brak jakichkolwiek części elektronicznych co eliminuje potrzebę ładowania baterii i plątaninę kabli zasilających.



Baza danych Autodata wraz ze schematami punktów regulacyjnych - sercem urządzenia Visionlith, jest baza danych pomiarowych dostarczona przez firmę Autodata. Dla ułatwienia regulacji zawiera ona schematy punktów regulacyjnych.



Protokół kontrolny stanu opon, zawieszania i pojazdu - przed rozpoczęciem pomiaru operator ma możliwość przygotowania protokołu kontrolnego z informacją o stanie technicznym auta. Protokół można wydrukować klientowi.



