



MICROGEO



PREMIUM



ORBIS



FARO PREMIUM



Stream

Applicazione **FARO Stream** per la **verifica della scansione in tempo reale, pre-allineamento e verifica della sovrapposizione** di scansione su smartphone e tablet (*Gratuita, per Android e iOS*)



Nuova Piattaforma Cloud **FARO Sphere** per la **condivisione e navigazione immediata dei dati con clienti e collaboratori**

APPLICAZIONE FARO STREAM



PRINCIPALI FUNZIONALITA'

PERSONALIZZAZIONE DEL PROGETTO

- Allegare un'immagine di anteprima
- Abbinare le coordinate GPS

PRE-REGISTRAZIONE SCANSIONI IN CAMPO

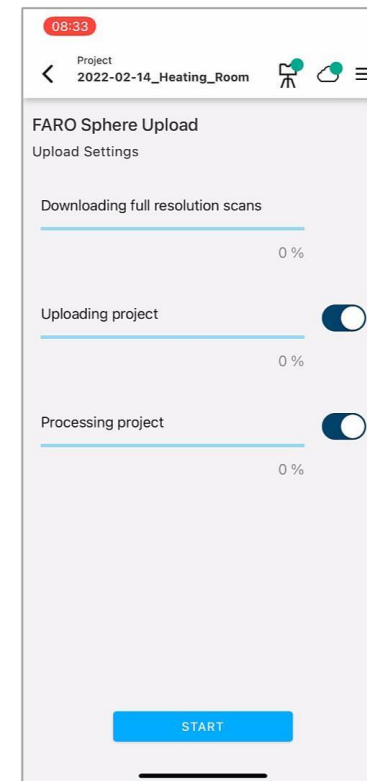
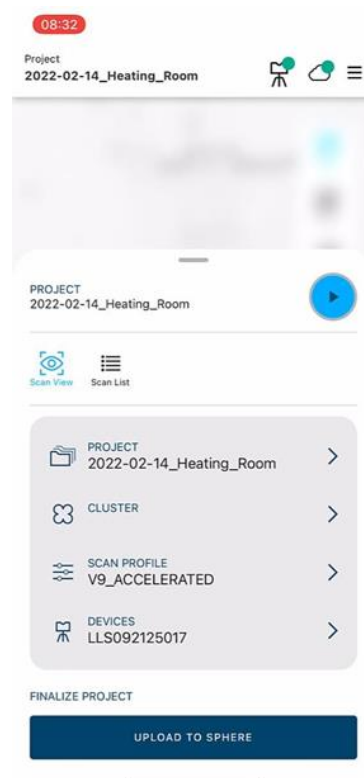
- Registrazione automatica basata sul Cloud to Cloud
- Modifica manuale nel posizionamento delle scansioni

ANNOTAZIONI

- Inserimento di Note, Foto, Video, PDF

CONTROLLO DELLO SCANNER

- Avvio – Pausa – Termina scansione
- Selezionare e personalizzare i profili
- Visualizzazione in tempo reale dell'acquisizione dati

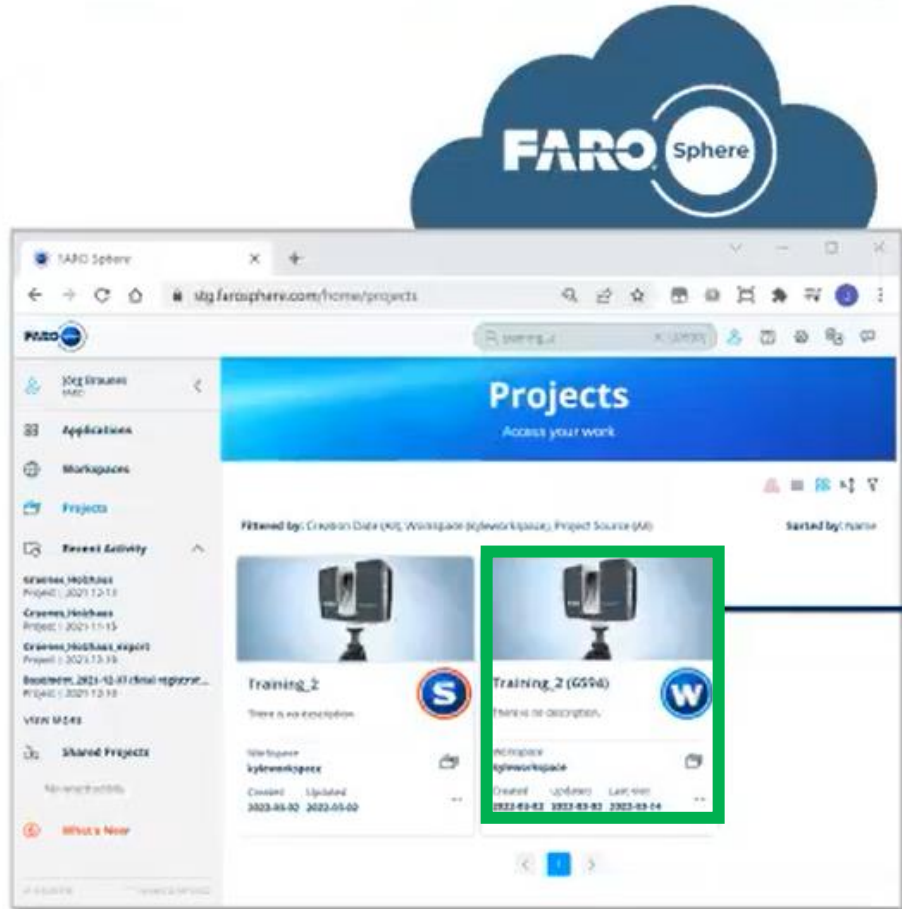


UPLOAD DATI

- Possibilità di Upload dati in Cloud direttamente in campo

PIATTAFORMA CLOUD - FARO SPHERE

NAVIGAZIONE 3D DELLA NUVOLA DI PUNTI CON INTERAZIONE DIRETTA CON I COLLABORATORI O CLIENTI



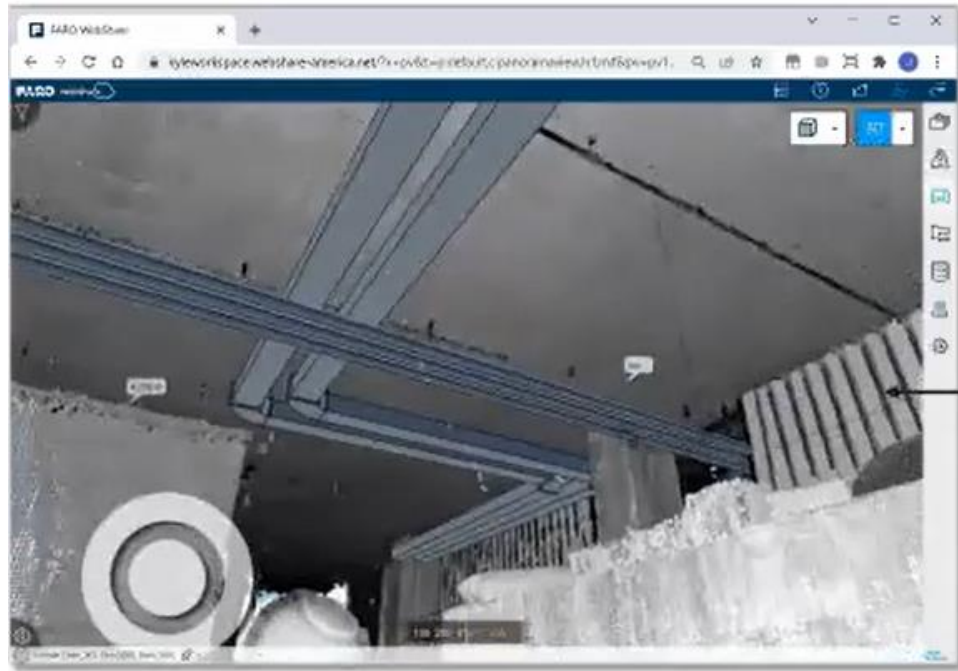
Share with project stakeholders

Explore the project preview a short time after the upload from the field on WebShare

PIATTAFORMA CLOUD - FARO SPHERE



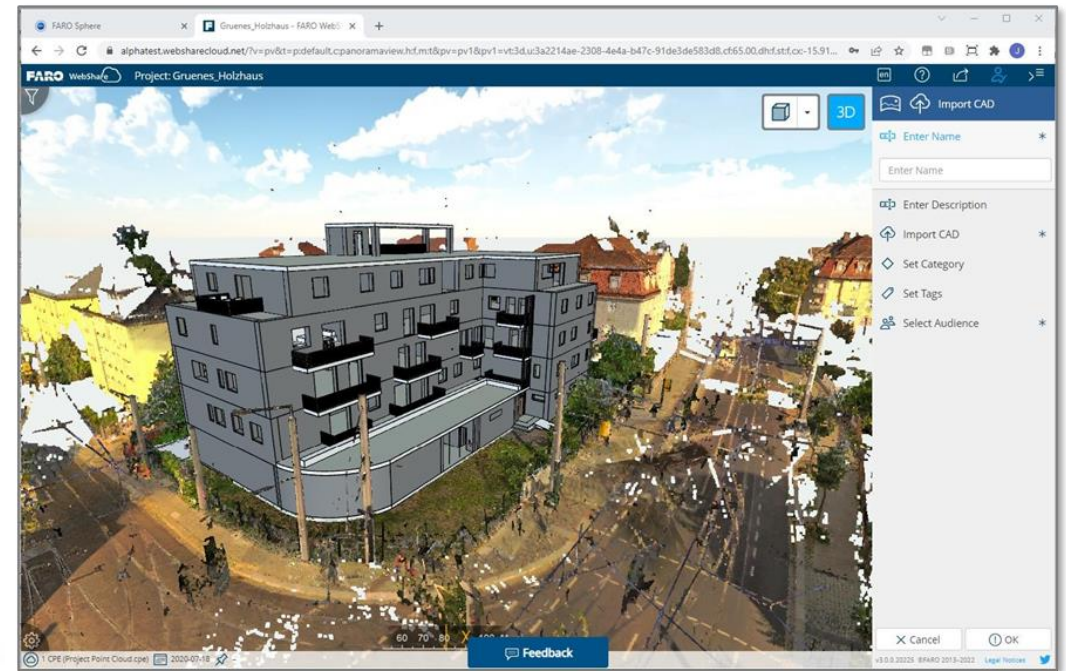
POSSIBILITA' PER CLIENTI ED OPERATORI DI IMPORTARE DIRETTAMENTE IN FARO SPHERE PROGETTI CAD/BIM DA SOVRAPPORRE ALLA NUVOLA



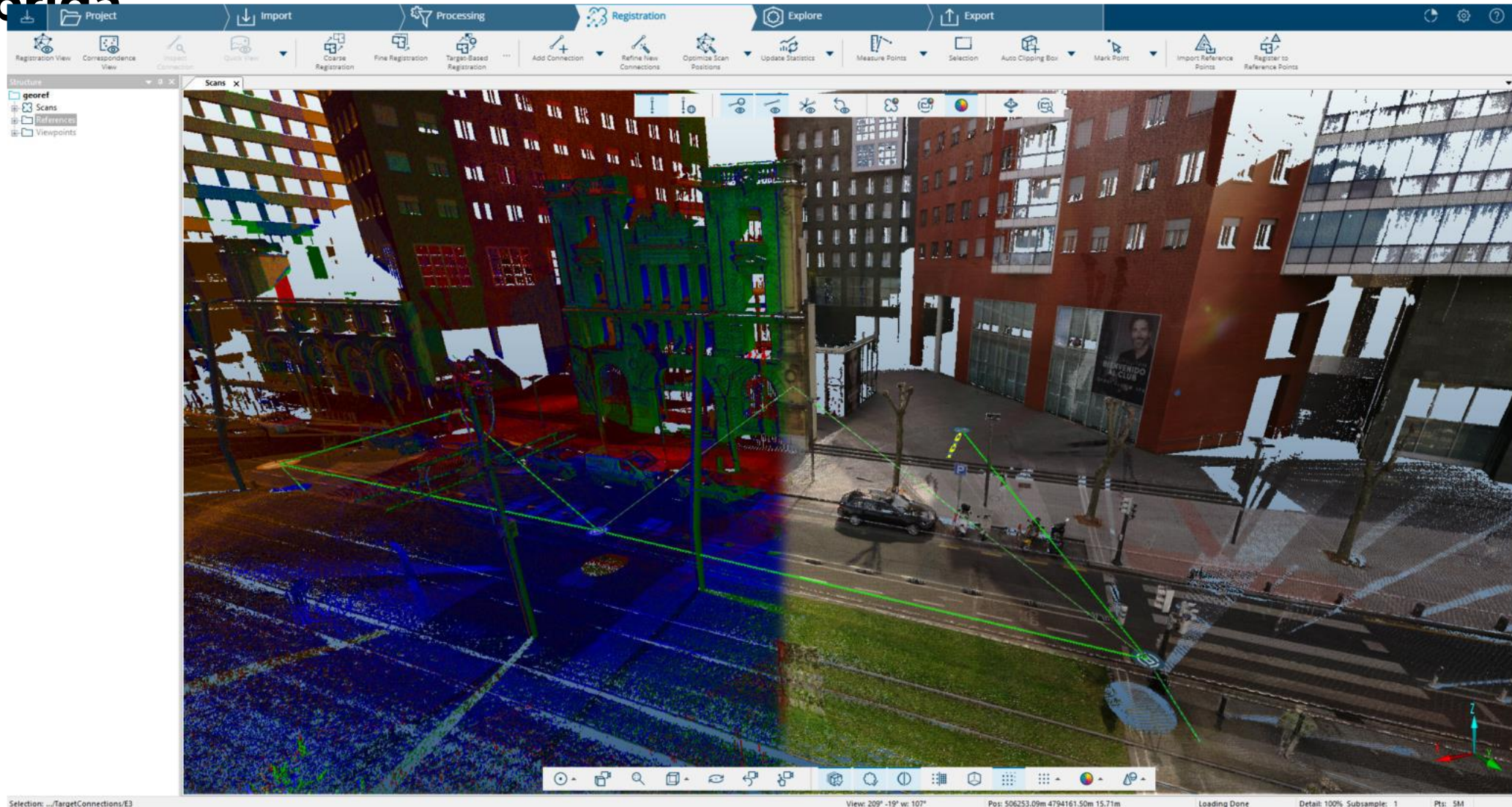
Generate an updated WebShare Project



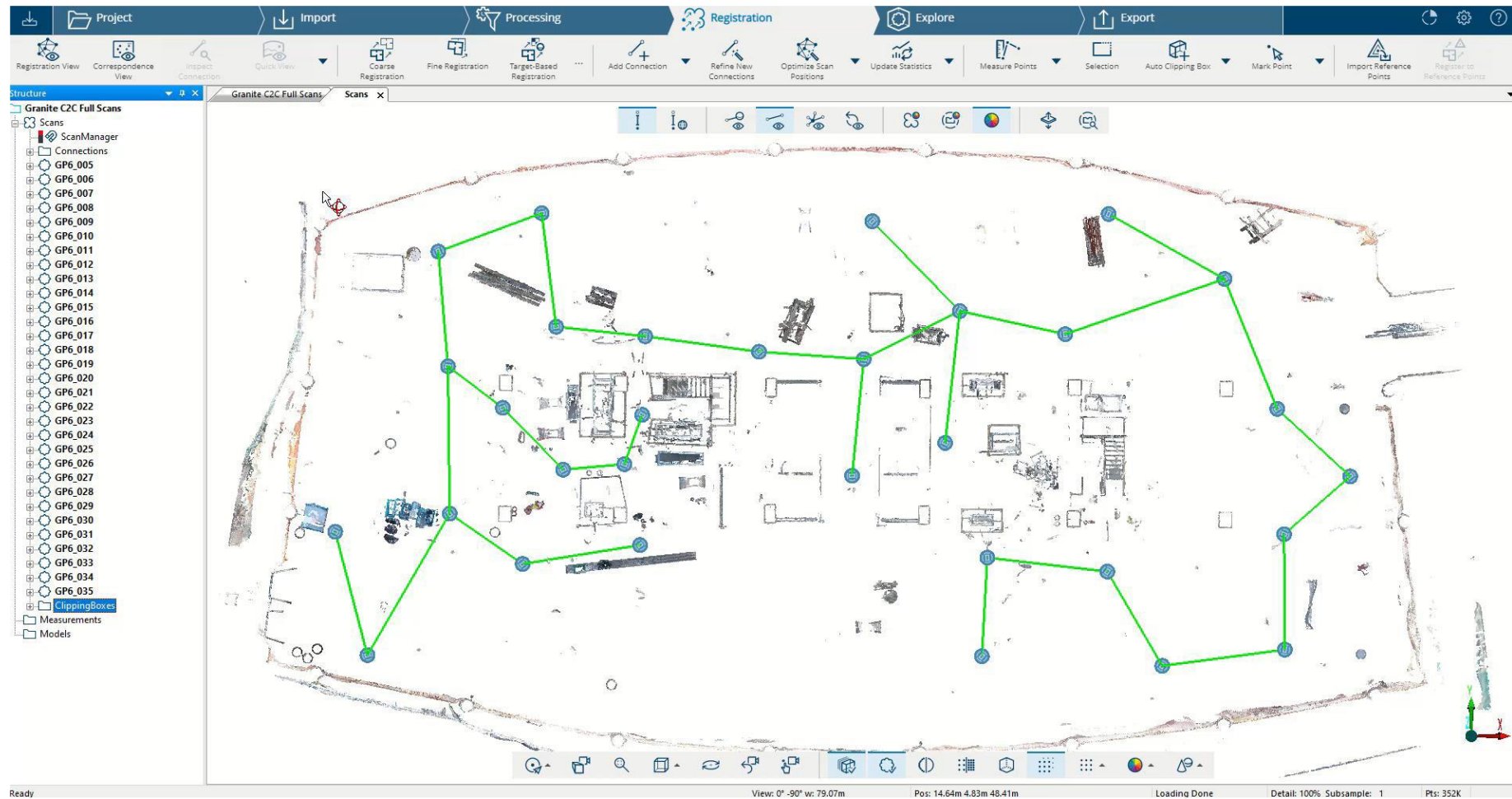
Import CAD to compare design vs. point cloud



Registrazione interattiva ed ibrida



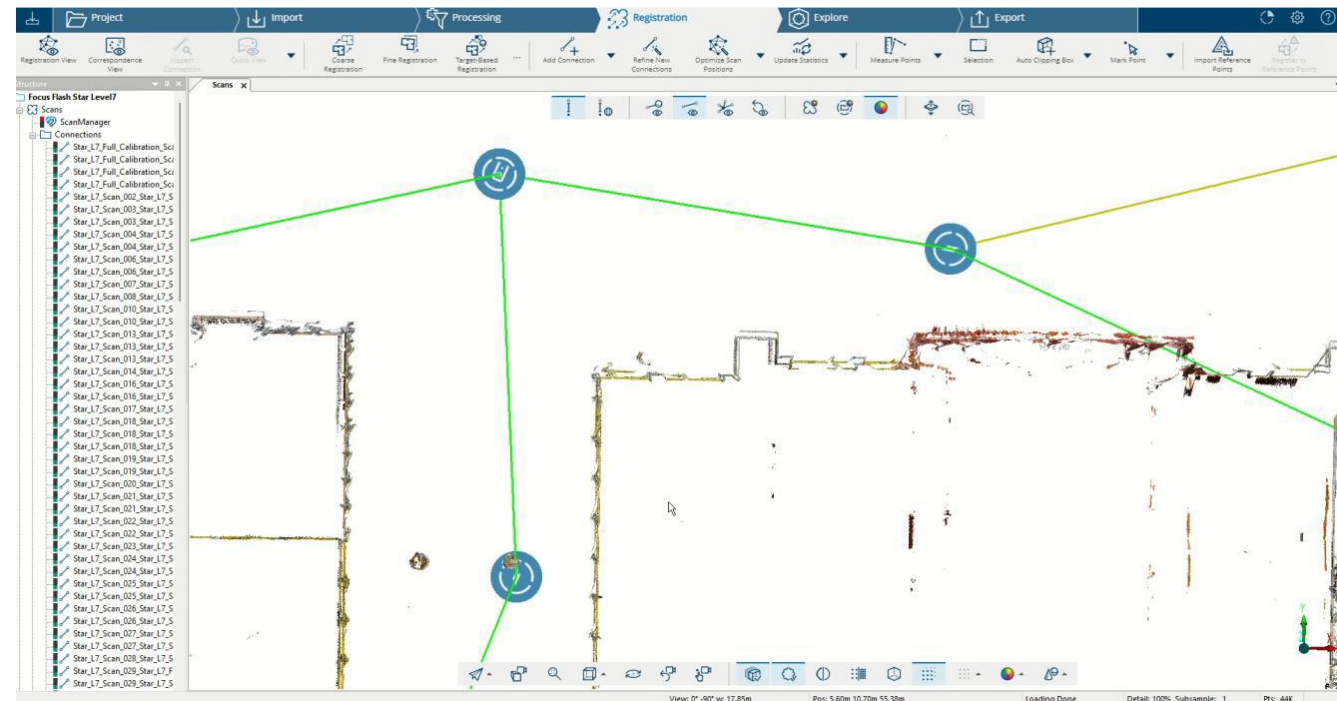
Demo di registrazione interattiva



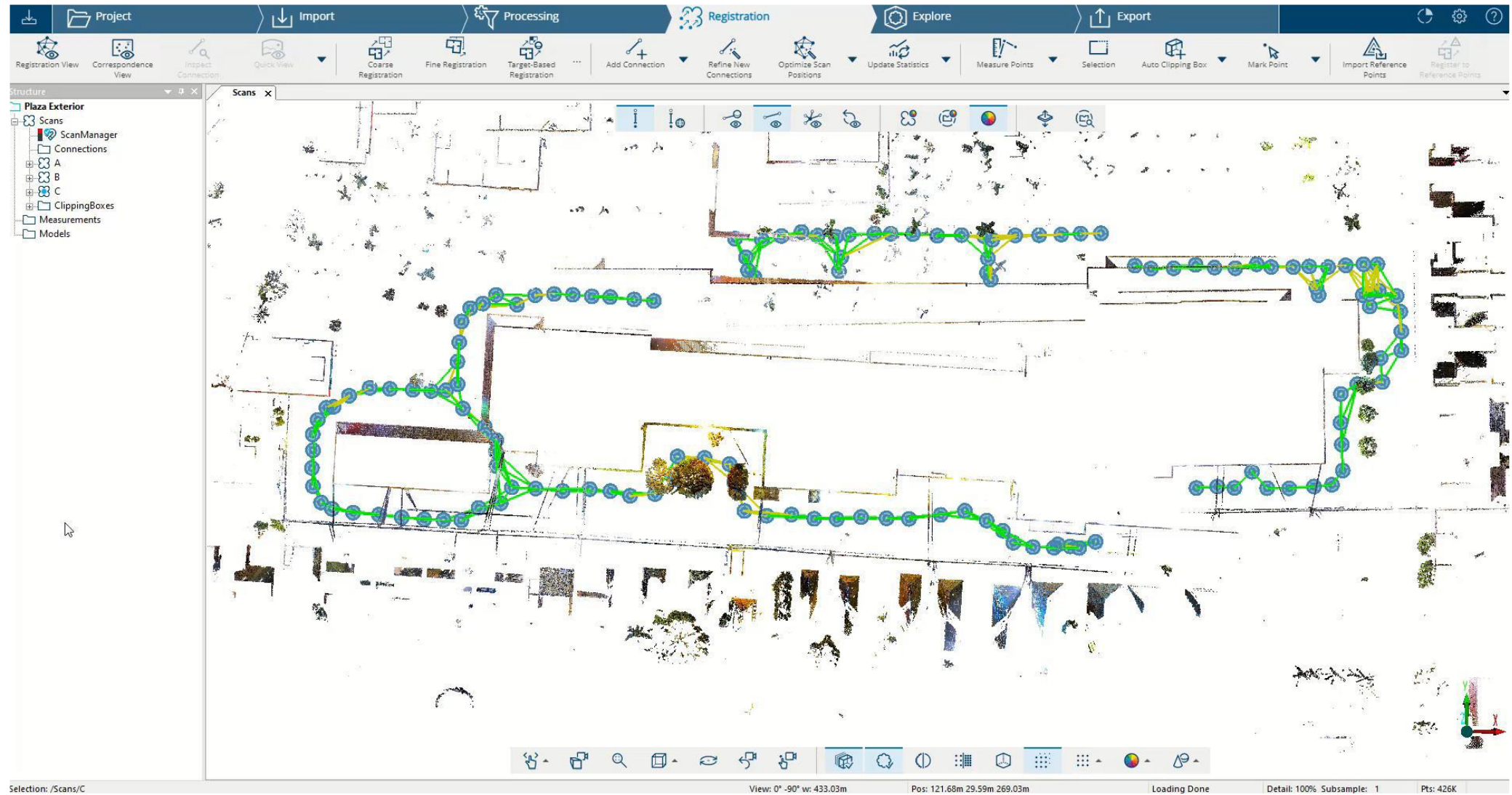
Registrazione interattiva

Caratteristiche principali

- Nuova rappresentazione visiva intuitiva dei risultati della registrazione
- Gestione delle connessioni di scansione per perfezionare la registrazione
- Ottimizza le posizioni di scansione in pochi secondi



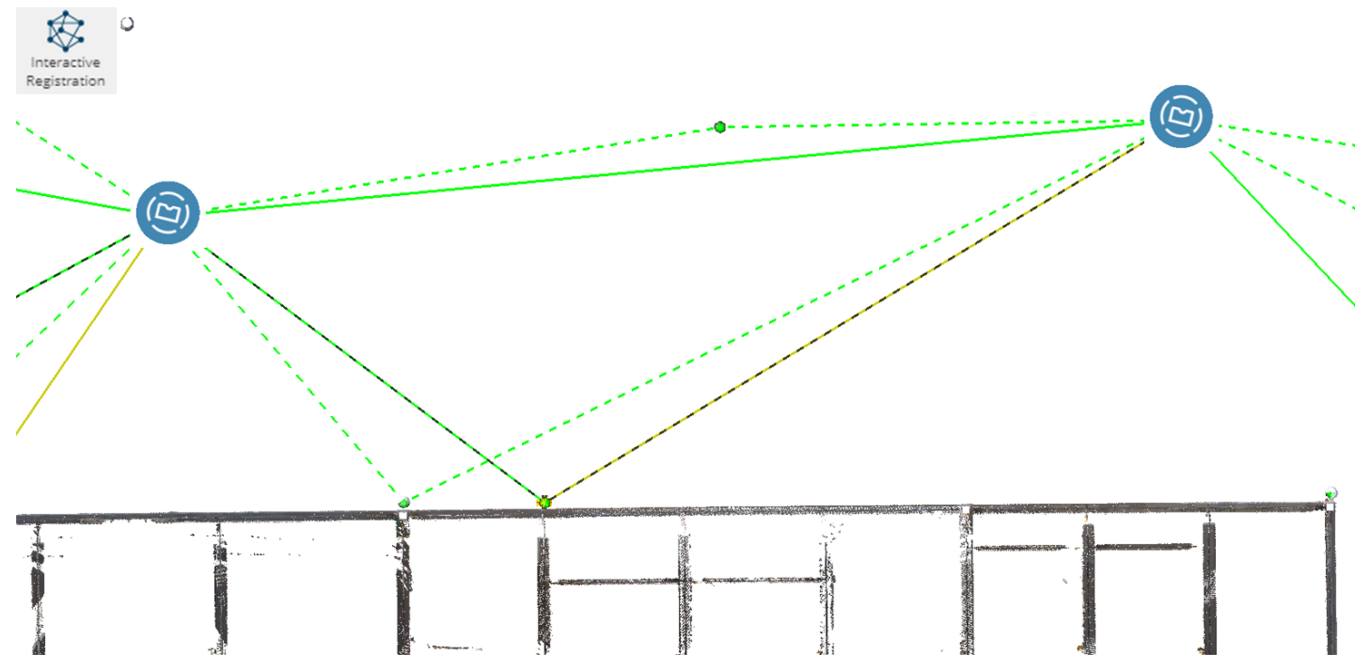
REGISTRAZIONE NUVOLA



REGISTRAZIONE IBRIDA

Caratteristiche principali

- Combinazione di punti di riferimento con la registrazione C2C per ridurre l'errore di propagazione
- Combina la registrazione basata su target e quella C2C in un unico workflow







Introducing FARO Orbis

FARO[®]



PERCHE' LA SLAM DI GEOSLAM È LA MIGLIORE?



Sono stati i pionieri della scansione SLAM e hanno oltre **10 anni di esperienza SLAM**



Pre-impostazioni esclusive dell'ambiente SLAM per regolare facilmente l'elaborazione SLAM in base all'ambiente rilevato.



Compensazione locale e globale applicato al dataset, migliorando l'affidabilità del risultato finale



Registrazione di punti di controllo e la possibilità di effettuare sia la **SLAM rigida e non-rigida** per migliorare i risultati

Orbis: lo Scanner ibrido



Scansioni in meno tempo con una precisione maggiore

Completa fino a 10 volte in più scansioni contemporaneamente



Un unico strumento per gestire più flussi di lavoro

Orbis può sostituire uno Scanner Mobile e uno Scanner Terrestre entry-level in un solo dispositivo con **le Scansioni Flash**



Tempi di registrazione dati quasi eliminati

Elabora e registra una scansione slam in un solo click, **ridotti i tempi fino al 90%**



Costi e rischi di lavoro ridotti

Risparmia fino a € 50k in un anno di lavoro avendo lo stesso numero di scansioni

“Precisione in Movimento, Semplicità in Azione”

Caratteristiche hardware



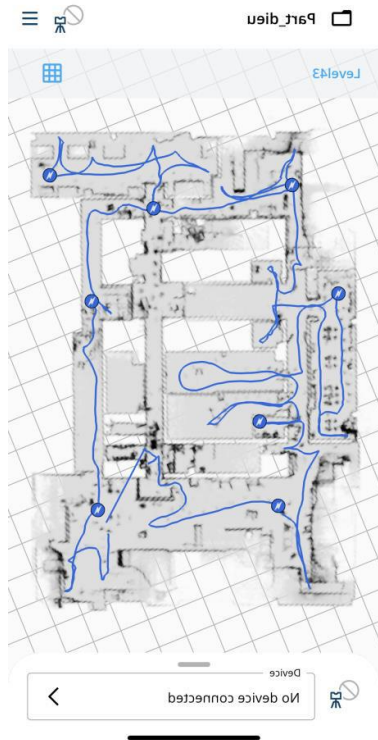


Orbis Workflows and Software

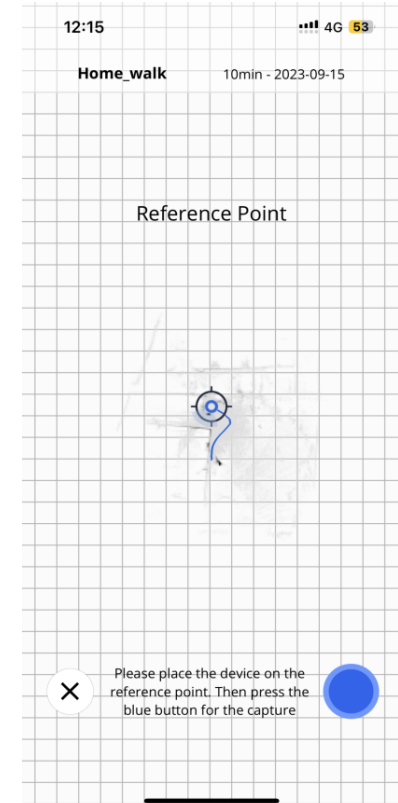
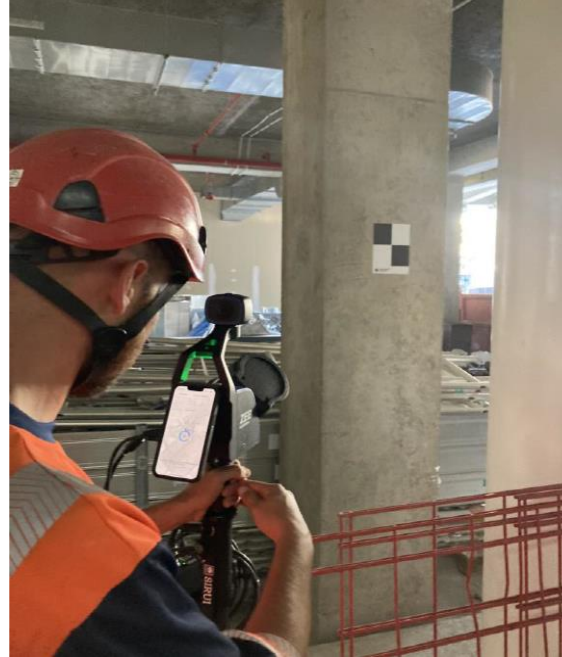
FARO



App Stream Field Capture



Field App per il controllo e visualizzazione in tempo reale



Raccolta dei target e punti di controllo per la georeferenziazione

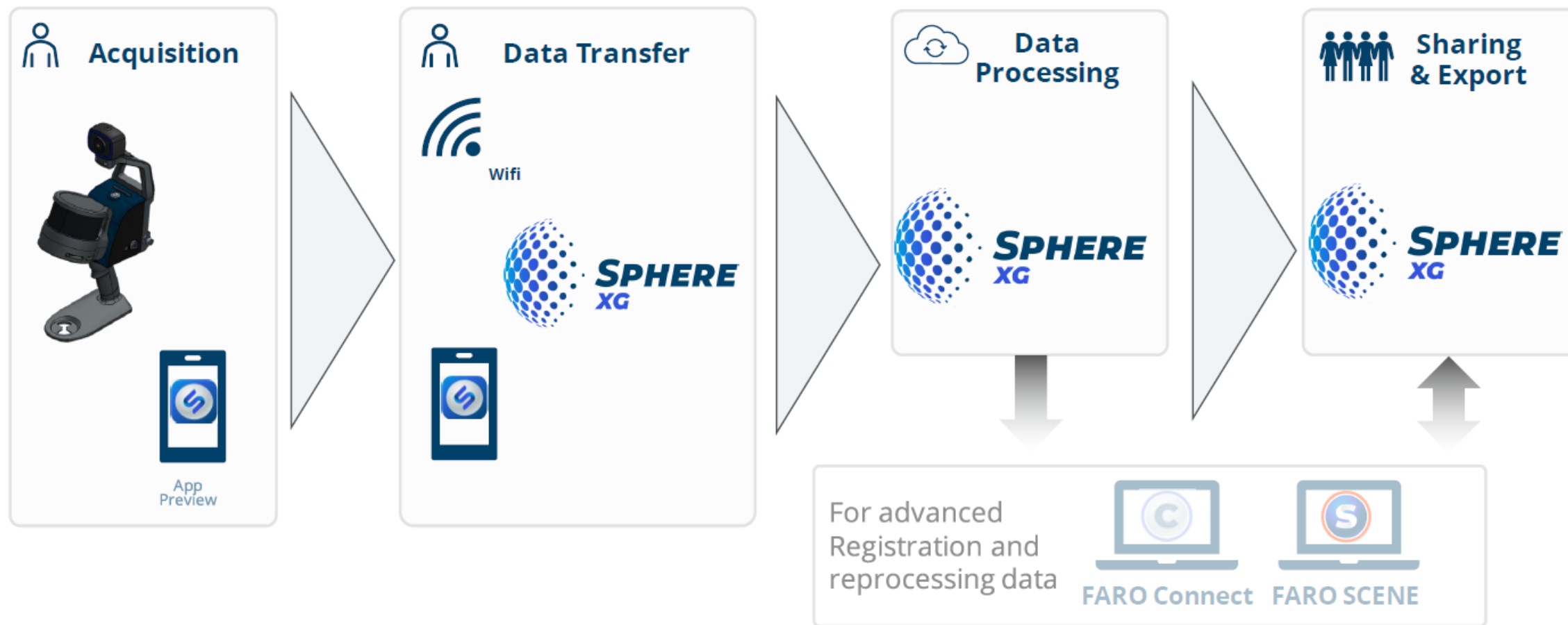
Tecnologia Flash

- Flash è presente su ogni unità Orbit senza alcun abbonamento
- FARO sarà l'unica con questa capacità e soluzione

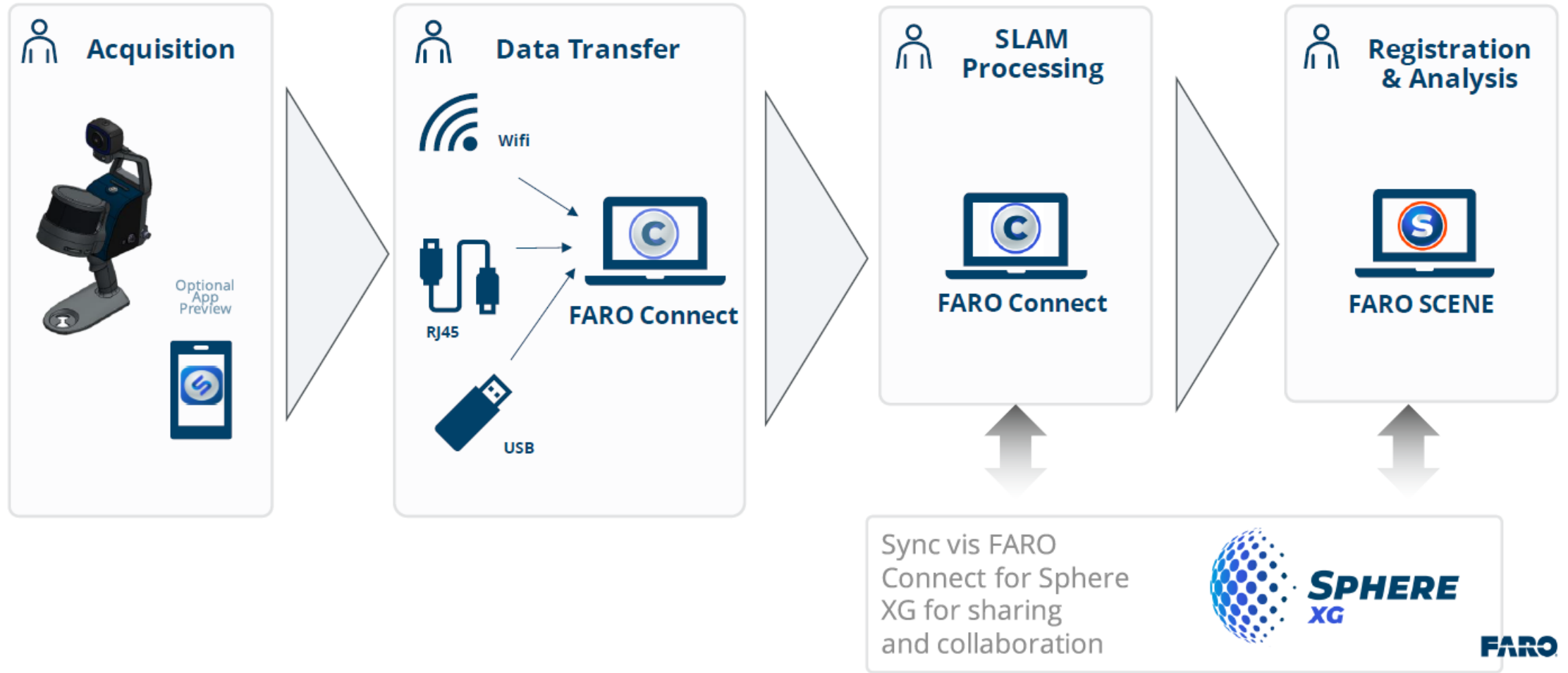


Hybrid Reality Capture

Panoramica del flusso di lavoro online



Panoramica del flusso di lavoro offline



Caratteristiche principali



Data

Unica app per FARO Focus e Orbis

Passa senza problemi dai dati raccolti dal Laser Scanner Terrestre a quelli Mobile Mapping nella stessa app;

Project Management

Gestisci i dati del progetto mentre sei sul campo, raggruppando le scansioni e fornendo una migliore accessibilità ai dati;

Visualizzazione real-time dei dati

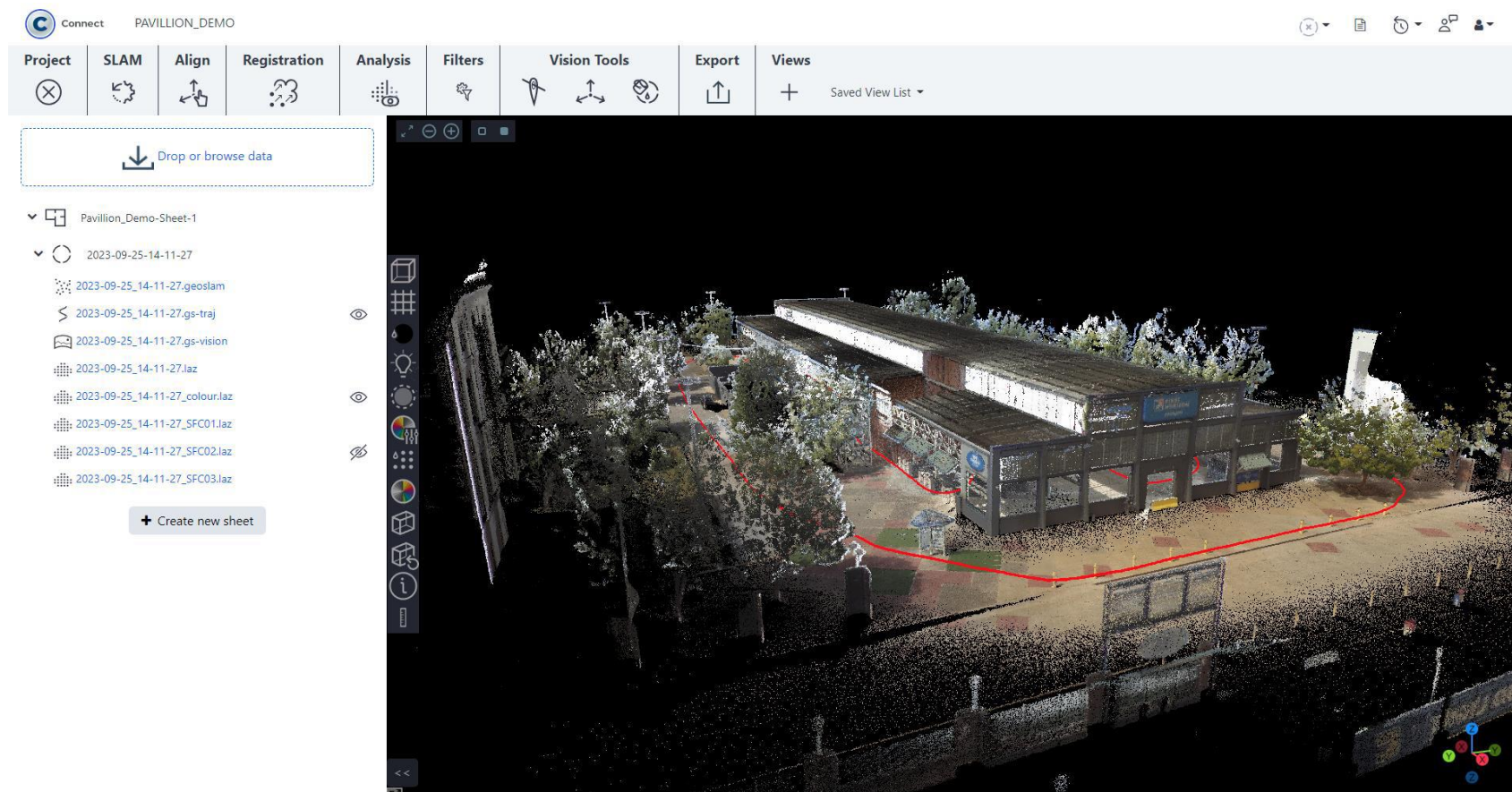
Con l'app puoi verificare i dati raccolti in tempo reale, ricevendo feedback istantanei sulla qualità, l'accuratezza e la completezza del dato;

Elaborazione Cloud con Sphere XG

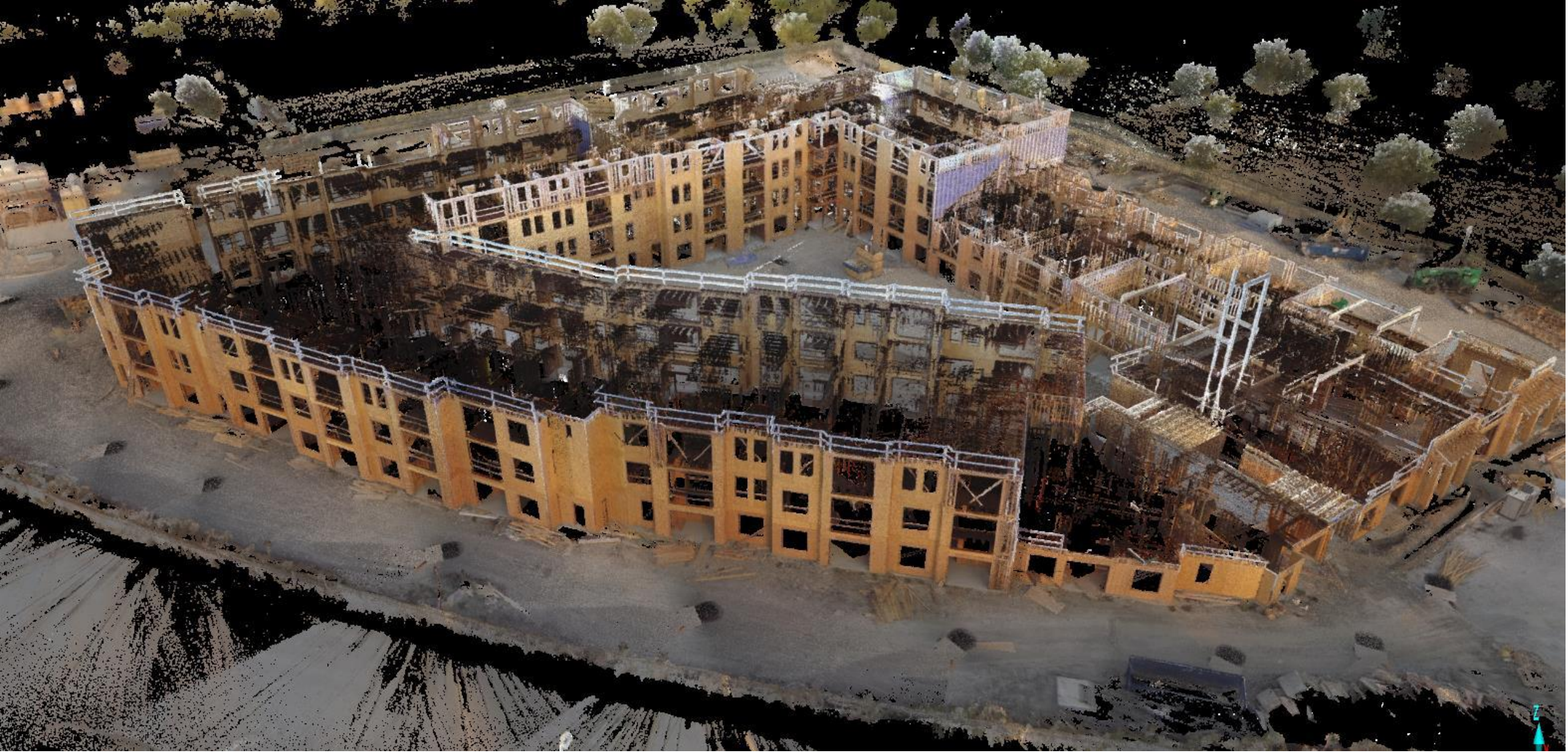
Sincronizzazione diretta con FARO Sphere XG per consentirti l'avvio dell'elaborazione nel cloud non appena hai terminato l'acquisizione dati, riducendo significativamente i tempi di elaborazione dei dati.

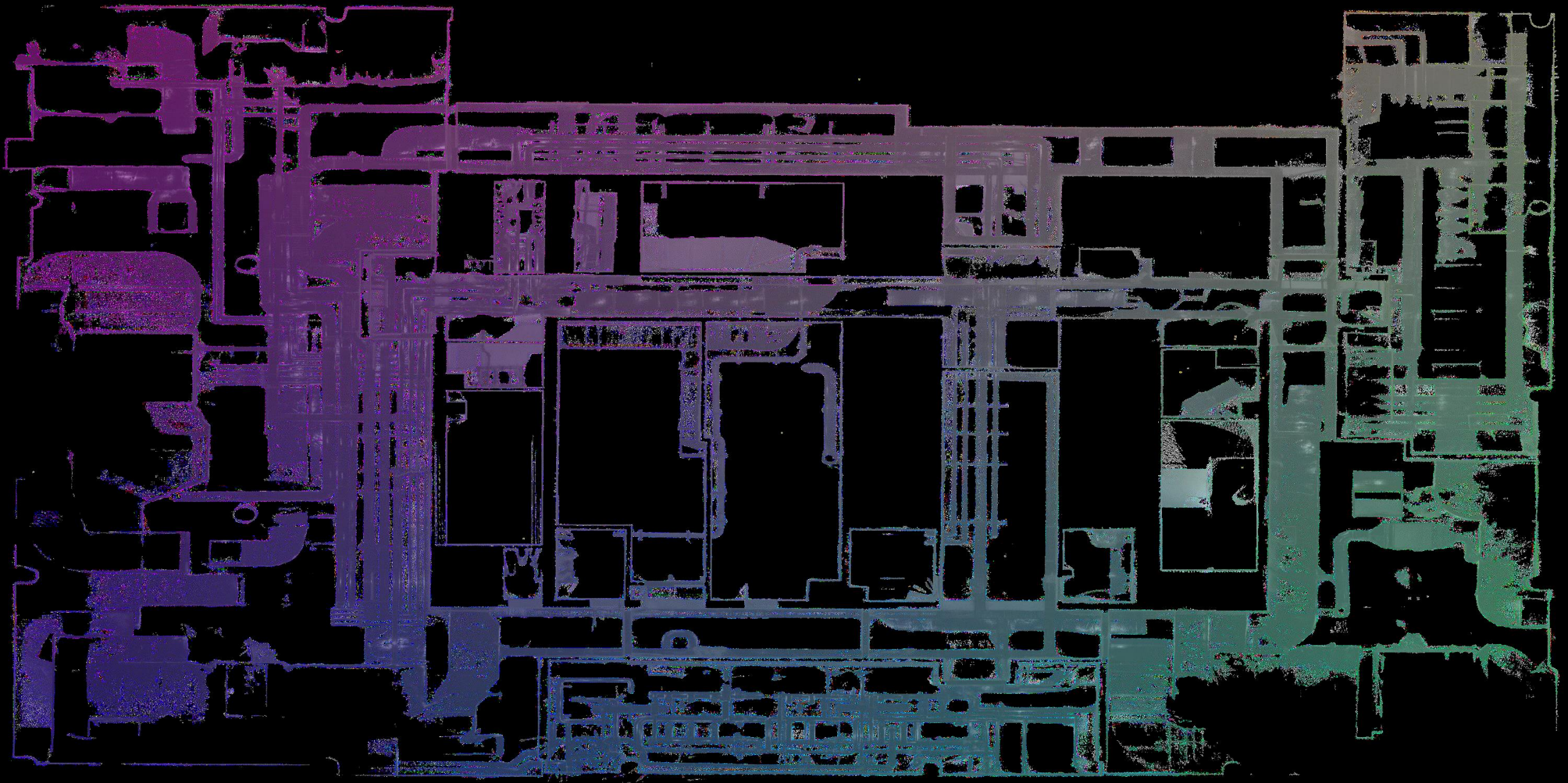
Il software desktop per la gestione e l'elaborazione dei dati mobile del tuo FARO ORBIS

Pensato per migliorare l'efficienza e per elevata produttività

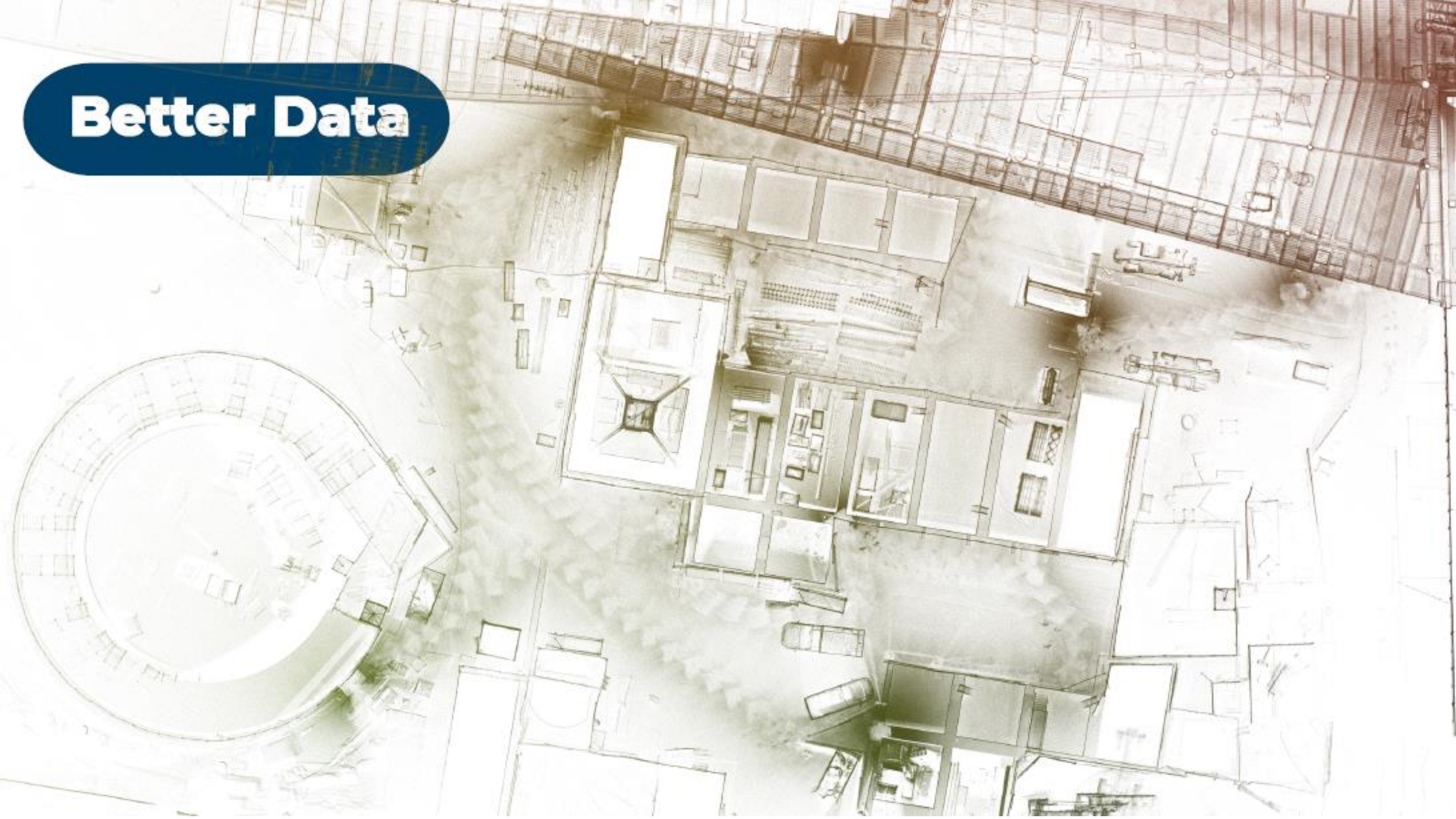








Better Data



Better Data



Better Data





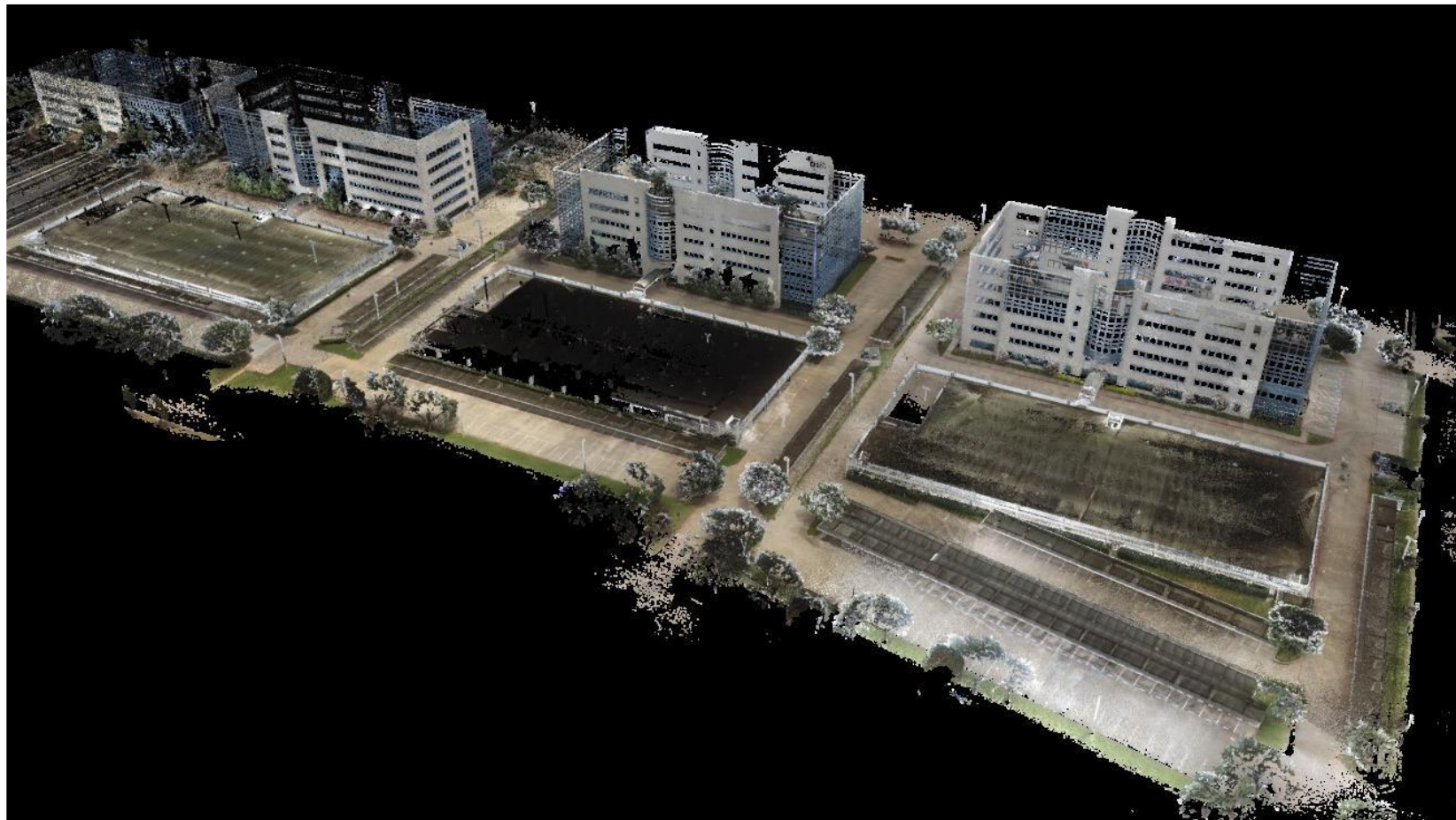
Go Anywhere with Mobile Mapping



FARO SCENE

Utilizza la registrazione C2C in FARO SCENE per allineare le scansioni Flash, garantendo una precisione globale paragonabile a quella di un Laser Scanner terrestre.

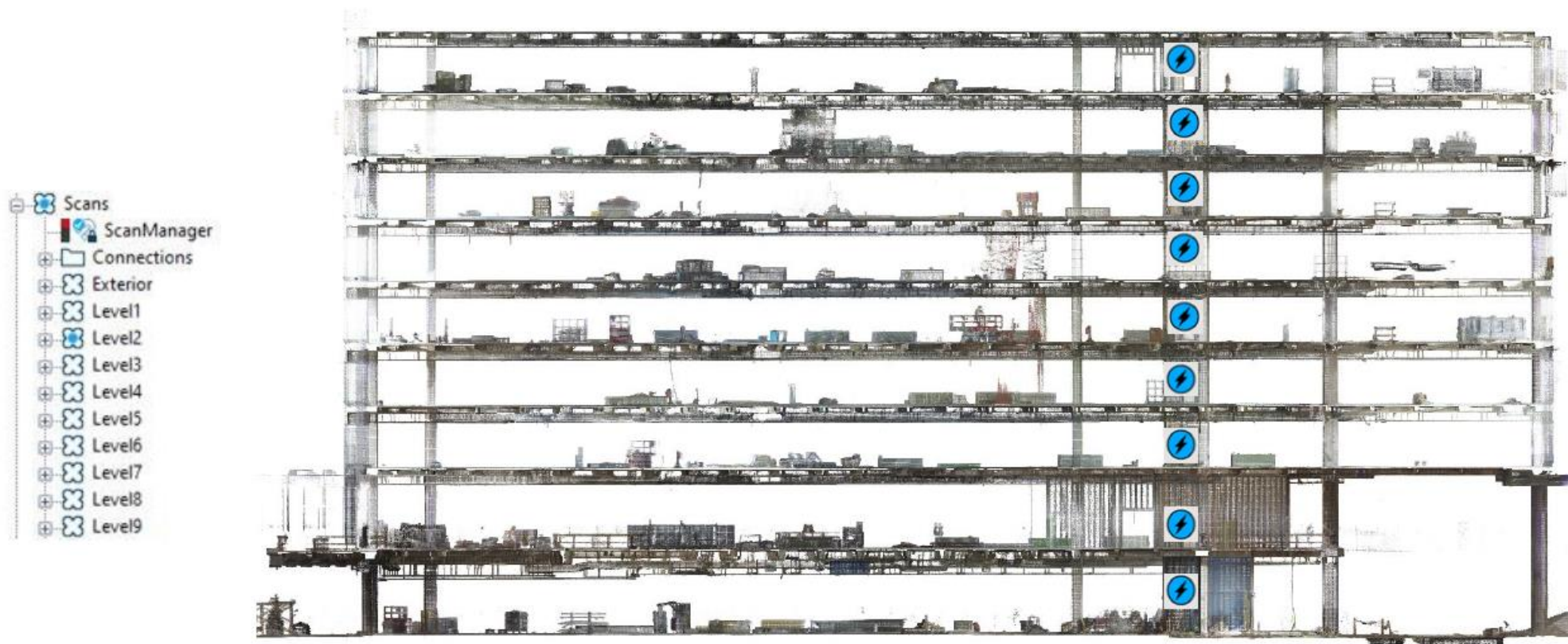
Registra scansioni mobile con dati terrestri per massimizzare velocità e qualità



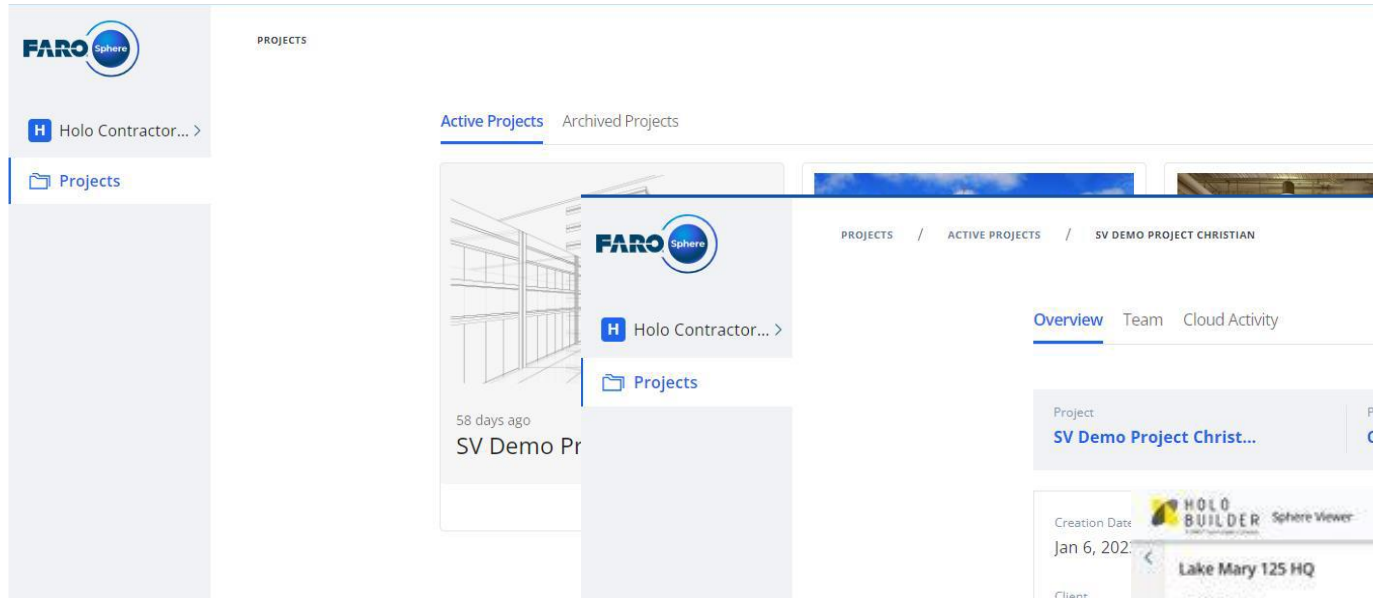
FARO SCENE

Registra dataset multipli per progetti più grandi ed integra le scansioni Flash con i dati mobile e quelli Terrestri

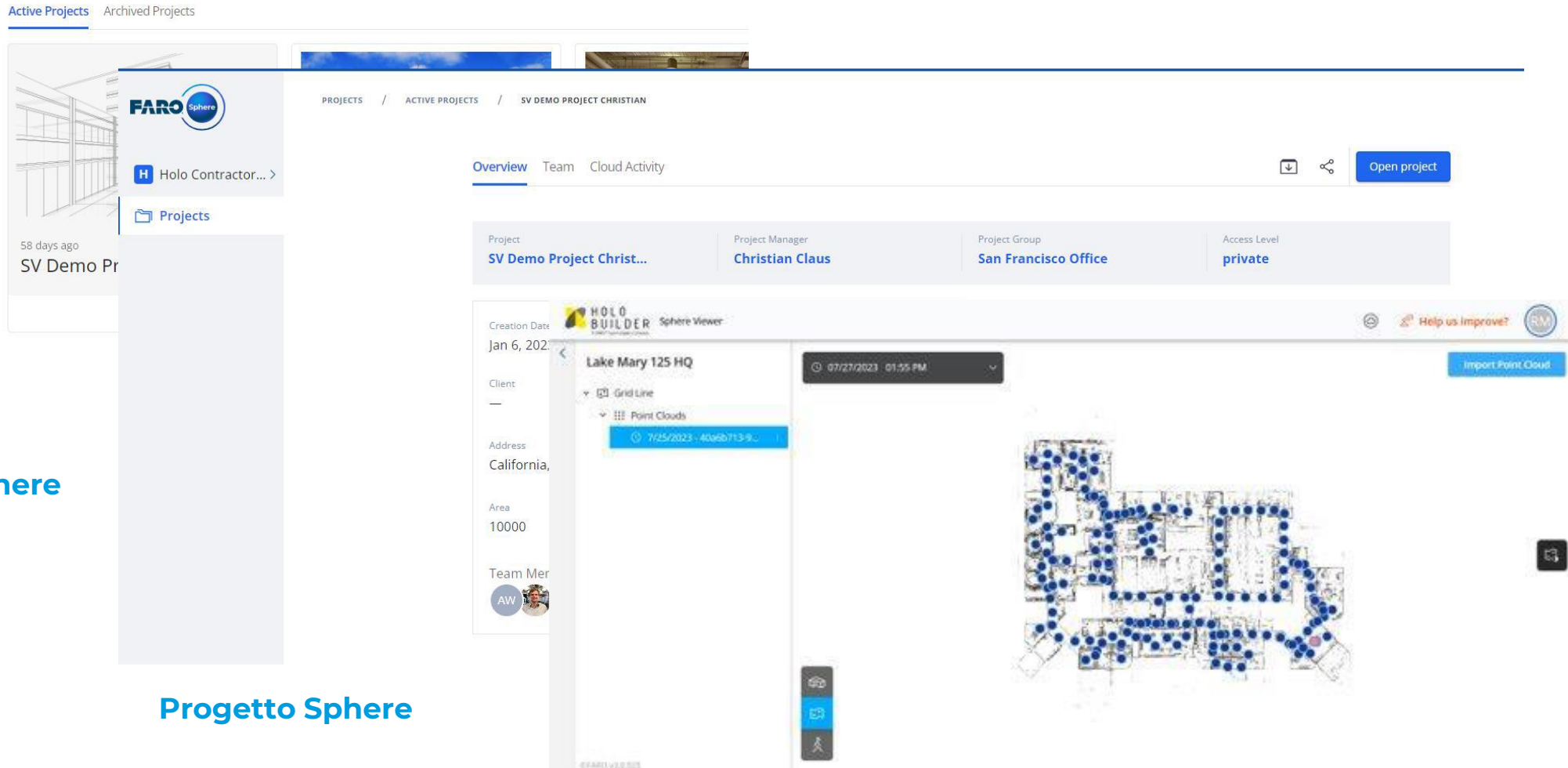
Esempio 1: cluster a piano registrato utilizzando la registrazione nuvola su nuvola (C2C)



FARO Sphere XG per l'elaborazione Cloud



Dashboard Sphere



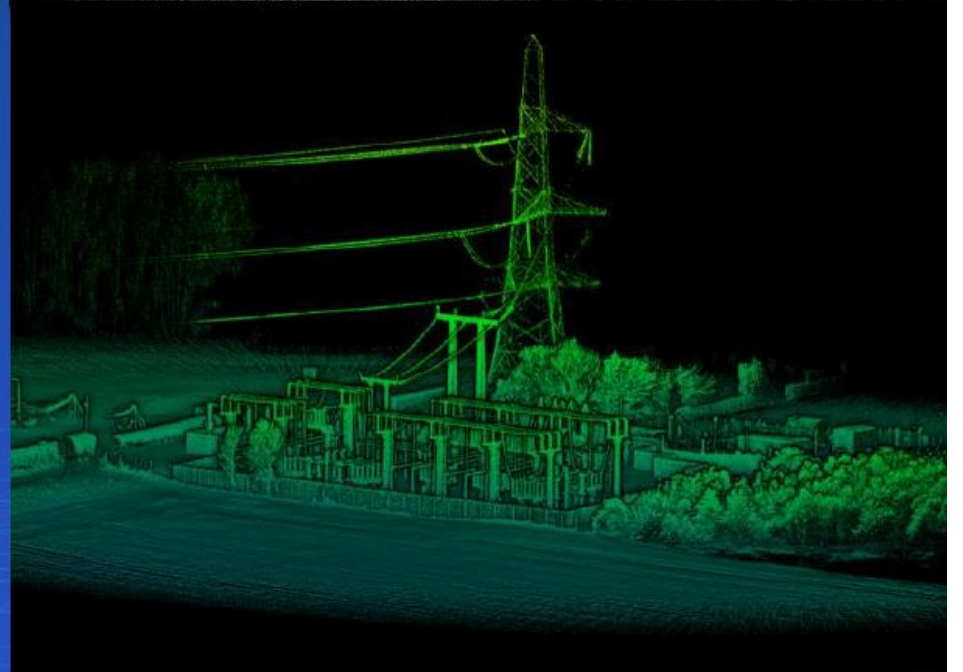
Progetto Sphere

Sphere Viewer



Use Cases for Orbis

FARO®



ata

Target Applications

Orbis is great for:

Large Projects / Low Level of Detail



Scan to BIM



Construction Progress Monitoring



Limited Onsite Time



Orbis is not designed for:

Large Outdoor Areas



Long Range Scans



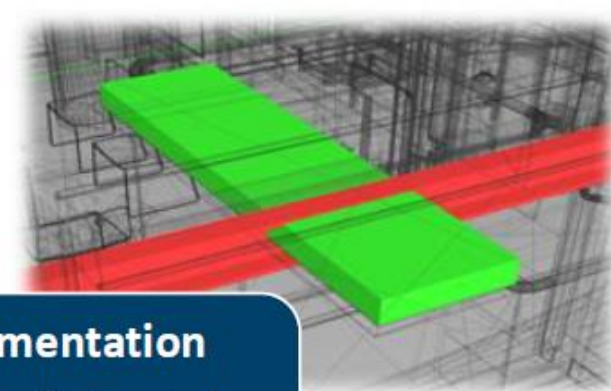
High Detail on Small Objects



High Fidelity Applications



Customer Use Cases in AECO



Construction Projects

- As-built Capture and Modeling
- Installation and placement accuracy verification
- Digital Twin creation
- Production tracking and work complete verification

As Built Documentation

- Construction Quality Control
- Scan to BIM
- As-Built for MEP
- As-Built for Construction
- Floorplans



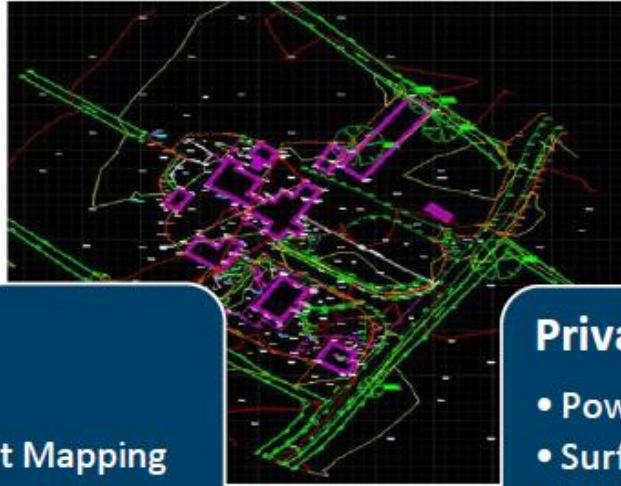
Customer Use Cases in Geospatial

Data



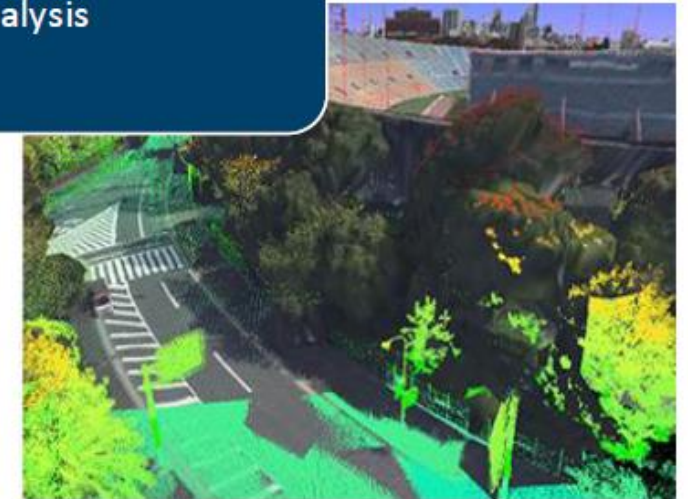
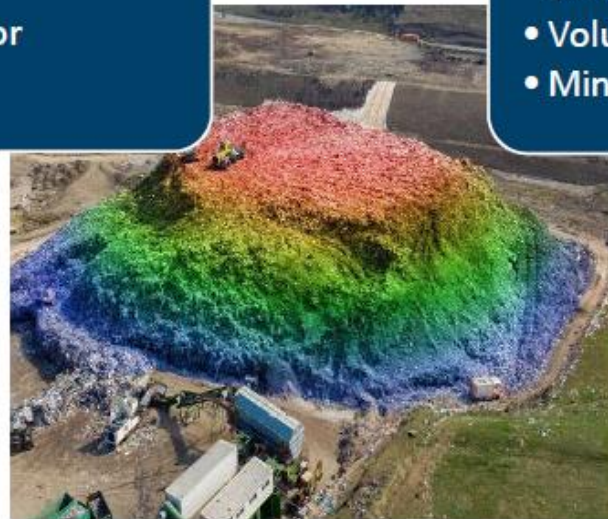
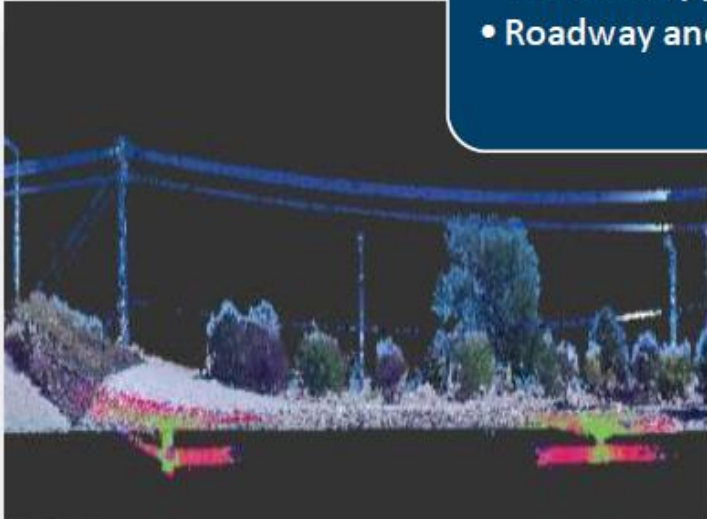
Public Sector

- Infrastructure
- Manhole and Culvert Mapping
- Terrain Mapping
- Roadway and Corridor



Private Sector

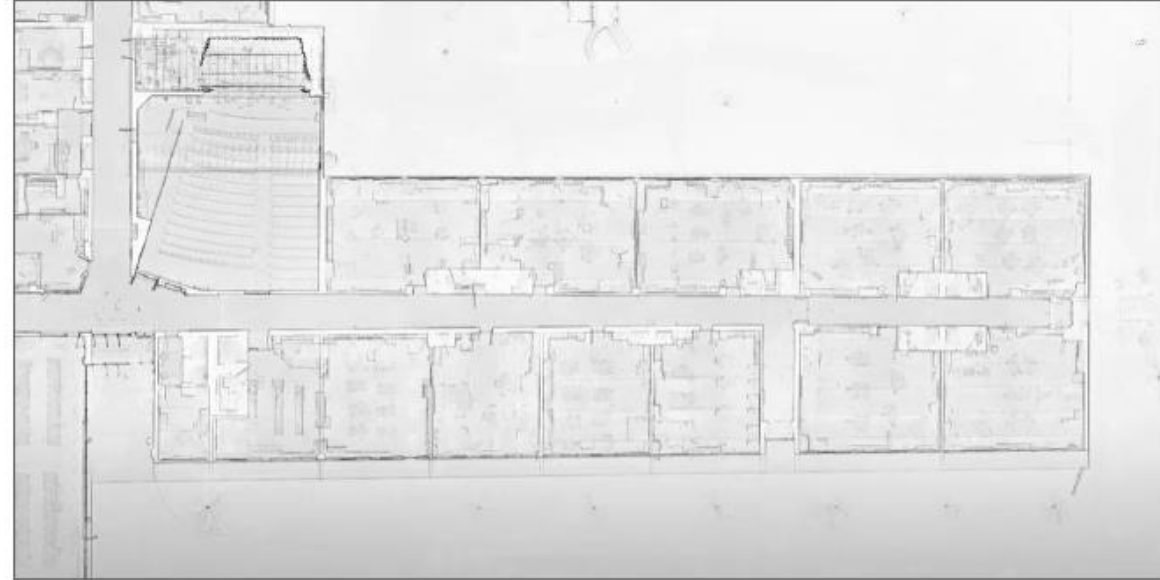
- Powerline mapping
- Surface Inspection
- Land Use Management
- Volumetric analysis
- Mining

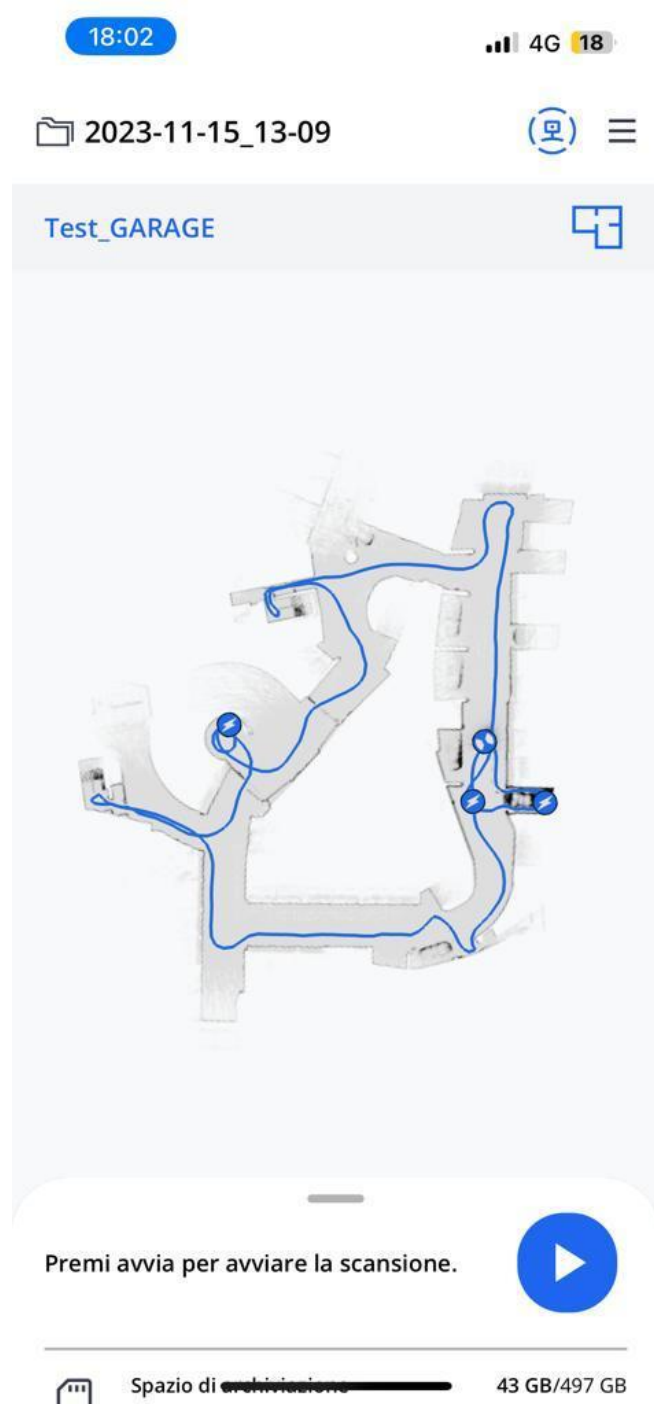


Customer Use Cases in PSA

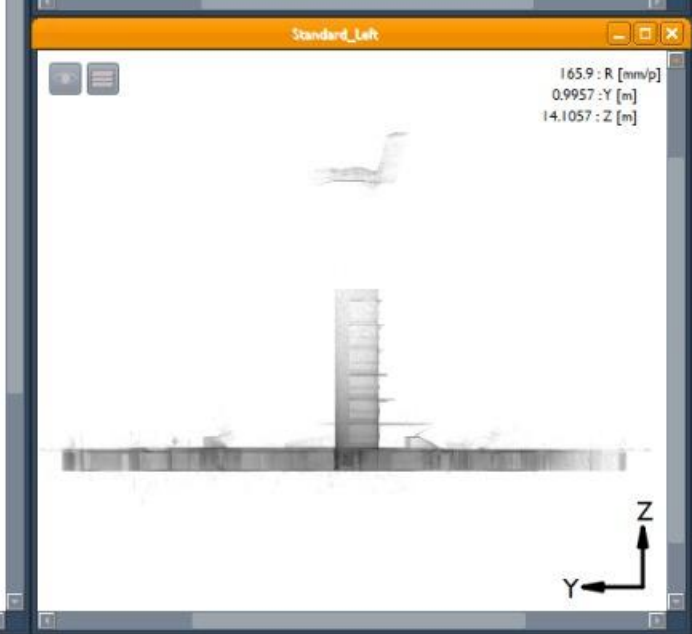
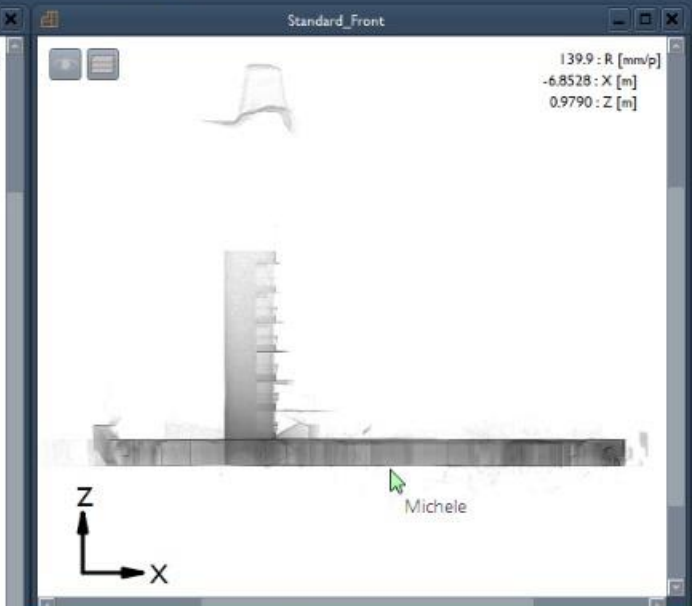
Pre-Incident Planning

- Response Preparation
- Critical infrastructure Documentation (Schools, Stadiums, etc)
- 2D/3D Mapping





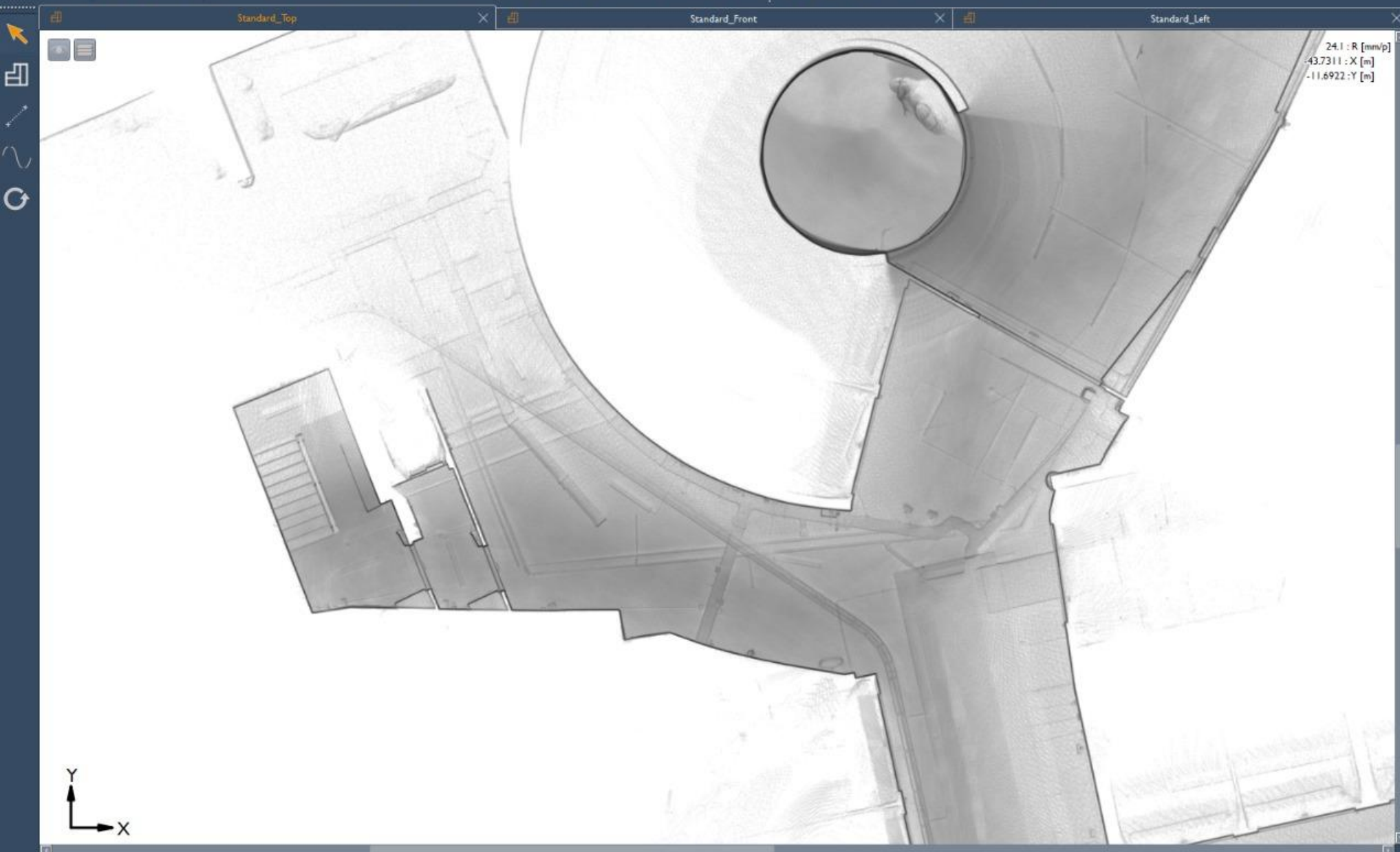
Data



Lista lavori

| | |
|-------------------|---------|
| Standard_Top.he | Layout |
| Standard_Front.he | Section |
| Standard_Left.he | Section |

Elabora tutti i lavori

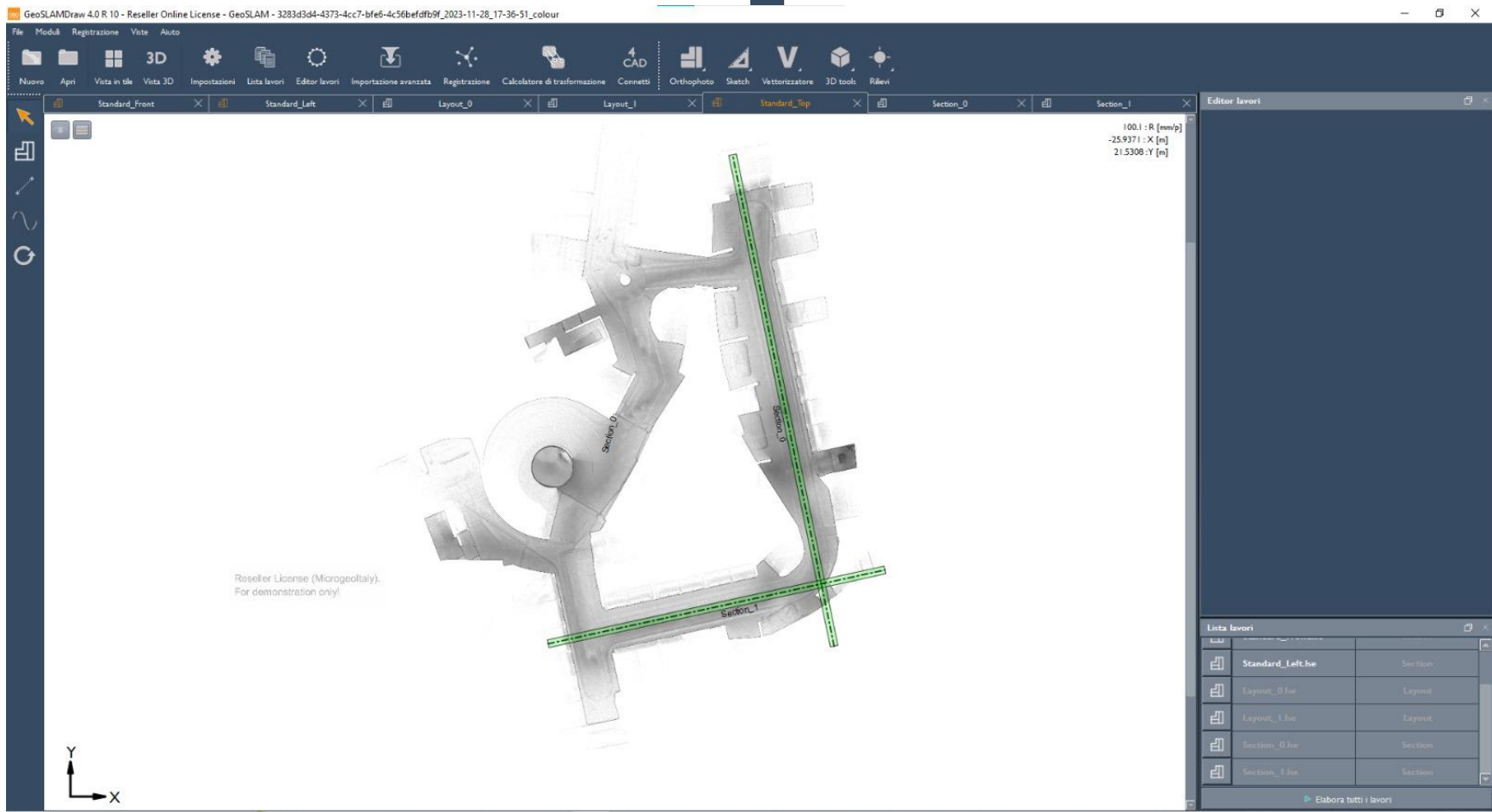
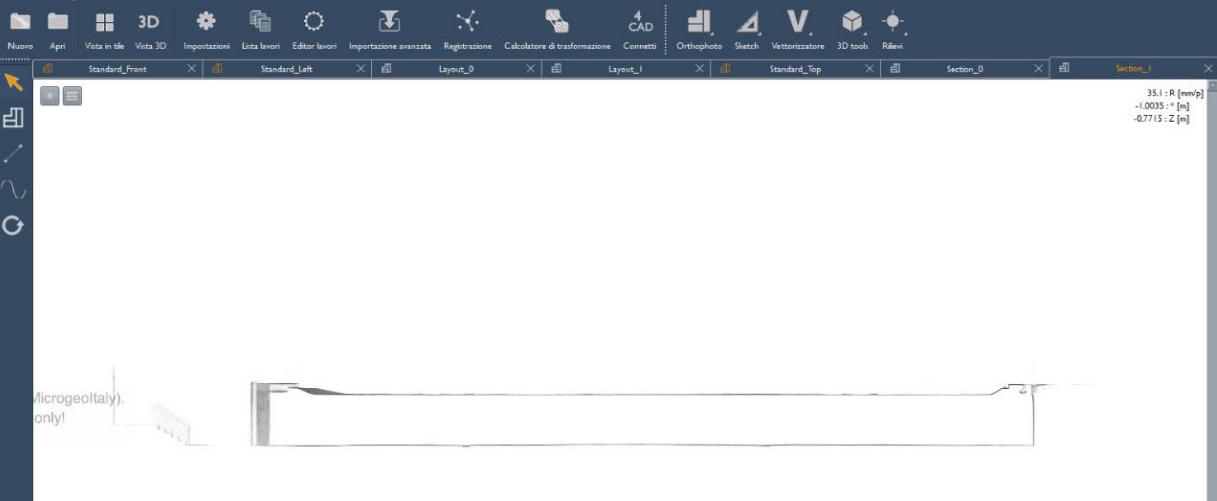
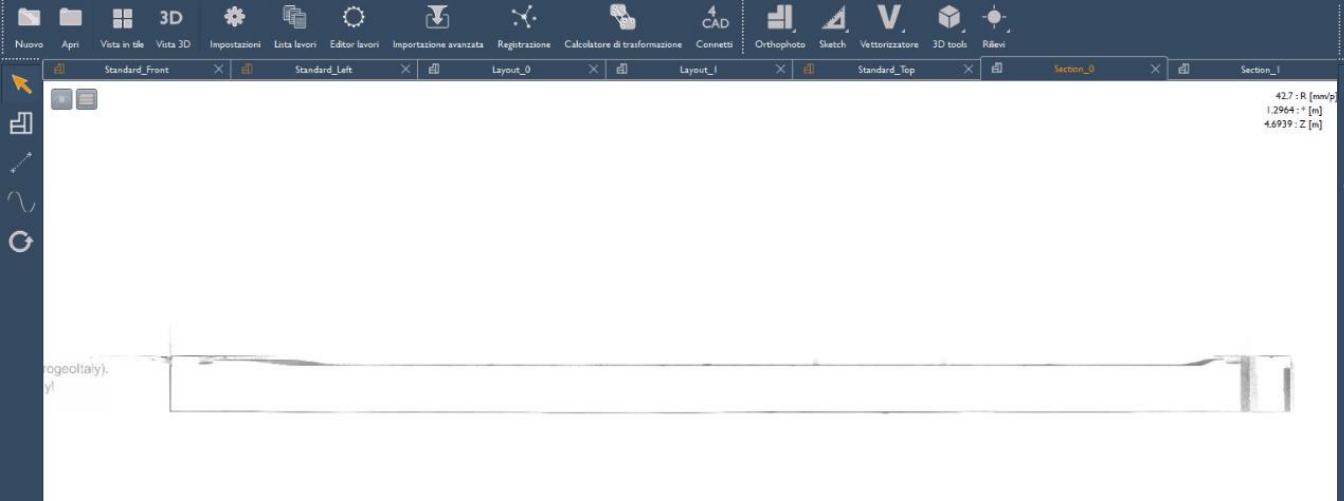


Editor lavori

Lista lavori

| | |
|--------------------|---------|
| Standard_Top.lse | Layout |
| Standard_Front.lse | Section |
| Standard_Left.lse | Section |
| Layout_0.lse | Layout |
| Layout_1.lse | Layout |

Elabora tutti i lavori



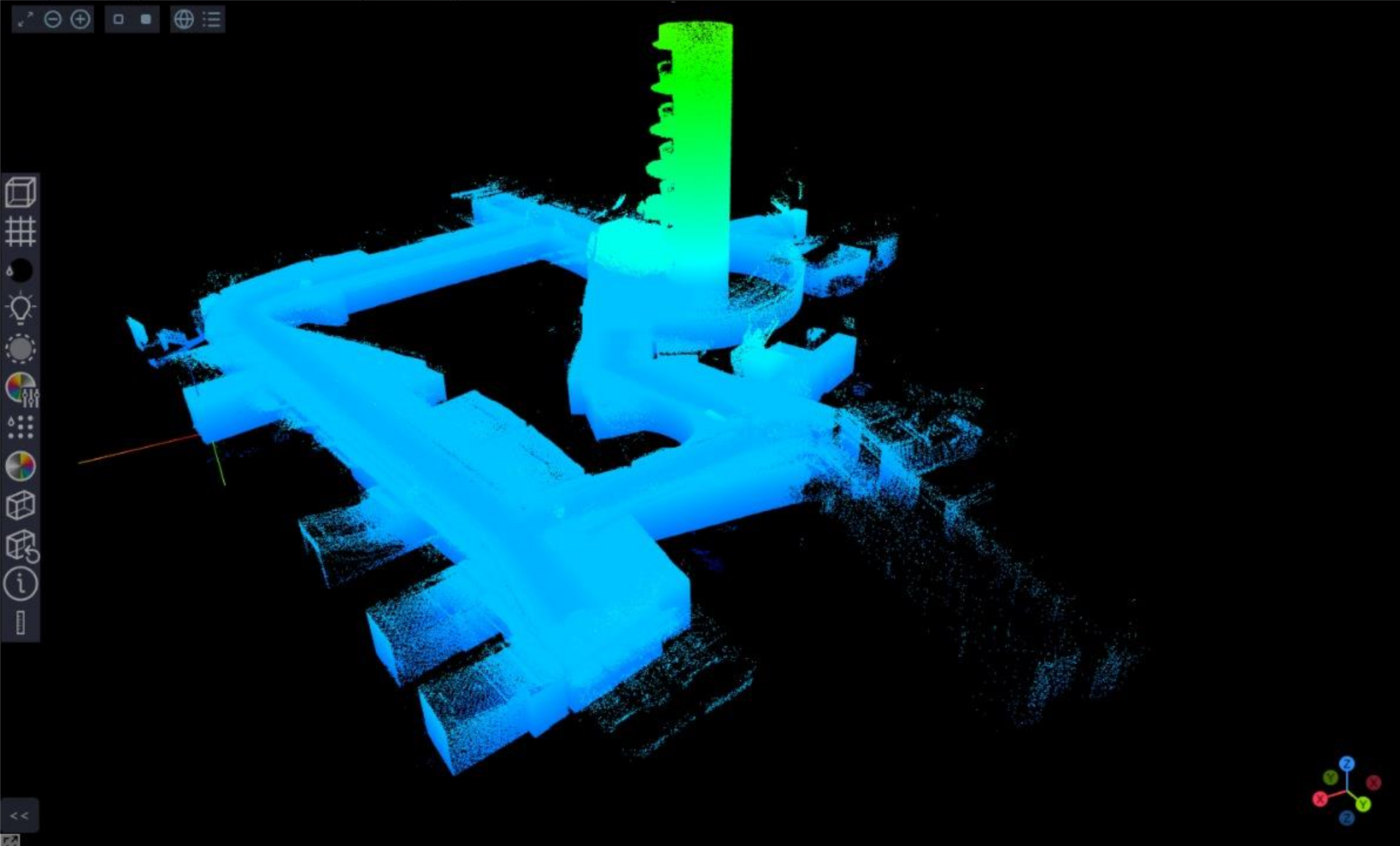
Project | SLAM | Align | Registration | Analysis | Filters | Vision Tools | Export | Views

[Close] [SLAM] [Align] [Registration] [Analysis] [Filters] [Vision Tools] [Export] [Views] + Saved View List

Drop or browse data

- Sheet
- 3283d3d4-4373-4cc7-bfe6-4c56befdfb9f_2023-11-28_17-36-51
- 3283d3d4-4373-4cc7-bfe6-4c56befdfb9f_2023-11-28_17-36-51.geoslam
- 3283d3d4-4373-4cc7-bfe6-4c56befdfb9f_2023-11-28_17-36-51_user-reference.gs-ref
- 3283d3d4-4373-4cc7-bfe6-4c56befdfb9f_2023-11-28_17-36-51_user-static.gs-ref
- 3283d3d4-4373-4cc7-bfe6-4c56befdfb9f_2023-11-28_17-36-51.gs-traj
- 3283d3d4-4373-4cc7-bfe6-4c56befdfb9f_2023-11-28_17-36-51.laz
- 3283d3d4-4373-4cc7-bfe6-4c56befdfb9f_2023-11-28_17-36-51.gs-vision
- 3283d3d4-4373-4cc7-bfe6-4c56befdfb9f_2023-11-28_17-36-51_colour.laz
- 3283d3d4-4373-4cc7-bfe6-4c56befdfb9f_2023-11-28_17-36-51_surfaceNoise.laz
- 3283d3d4-4373-4cc7-bfe6-4c56befdfb9f_2023-11-28_17-36-51
- 3283d3d4-4373-4cc7-bfe6-4c56befdfb9f_2023-11-28_17-36-51_colour

+ Create new sheet



PROVE PRATICHE

FARO PREMIUM

FARO ORBIS