

geoliner 680 三维成像四轮定位仪

尊贵客户



附件

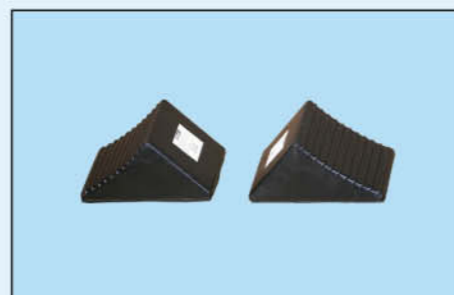
标准附件



制动锁定器



方向盘锁定器



车轮楔

选装附件



标定架

geoliner 680 三维成像四轮定位仪

技术数据

标准设备

- 支架
- 计算机Pro32位软件
- 车规数据
- 连接盒
- 车轮夹具前轮12" - 22"左, 右各一个
- 车轮夹具后轮12" - 22"左, 右各一个
- 橡胶车轮楔
- 相机支架系统
- 方向盘锁定器
- 制动锁定器
- 总电源线
- 操作手册
- 可移动机柜
- 软件
- EZ前束
- 三维动画
- 多样式定位指导程序
- 发动机托架调整



可移动式机柜:

长 x 宽 x 高 815 x 712 x 1200



照相机横梁(含相机):

长 x 宽 x 高 2780 x 230 x 230

单位:(mm)



实耐宝商贸(上海)有限公司

地址: 上海成都北路333号招商局广场东楼1608室 邮编: 200041
电话: 021-52980638 传真: 021-52980639

北京办事处

地址: 北京市朝阳区光华路8A和乔大厦B座517室 邮编: 100025
电话: 010-65818838 传真: 010-65816681

HOF002C0406

geoliner 680

三维成像四轮定位仪



HOFMANN®



Snap-on

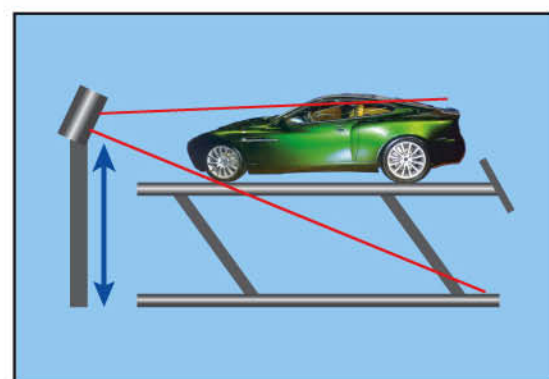
三维成像四轮定位仪介绍

世界上第一台光学原理定位仪，第一台采用图形显示的定位仪，以及第一台应用计算机技术的定位仪，都标志着四轮定位系统在技术上一次大的跨越。Geoliner 680采用实耐宝公司本世纪初最新开发的三维成像四轮定位仪系统，彻底颠覆了传统四轮定位仪测量的概念，标志着四轮定位仪测量系统中又一次重大的革新，极大的方便了用户的操作，使测量结果更精确。

三维测量技术——以车身为基准的测量技术，更精确、更稳定

- 照相机测量系统——双照相机结合四个目标盘，提供革命性测量方式
- 目标盘装置——目标盘无电子元件，取代传统电子传感器，消除电路可能造成的故障
- 设备标定——设备安装完成后仅需一次标定，过程简便，无需定期重复此工作
- 测量过程——测量时，无需进行钢圈补偿，缩短了测量时间，提高了准确性
- 软件系统——操作简便，两分钟内可读取基本的四轮定位数据
- 保养维护——维护保养简便易行，设备无需定期标定，软件免费升级
- 客户认证——已得到国际主要汽车制造厂家认证

三维成像四轮定位系统示意图



操作过程可随时调整车辆的高度以及照相机高度，对测量结果无影响。



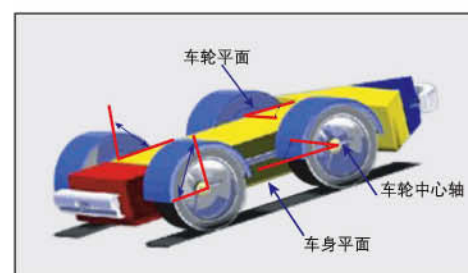
三维成像测量技术原理

三维成像原理介绍：

测量：计算机、高性能数字相机和目标盘构成了三维成像系统的基本元件，照相机发射固定频率的红外线，经目标盘反射，照相机接收并拍摄后，将摄取图像与电脑存储的原始图像进行比较，计算出目标盘的距离和角度，最终得到车辆的四轮定位数据。

原理（右图）：四个车轮中心轴构成基础平面，车轮平面间的几何关系以及车轮平面与基础平面间的几何关系构成四轮定位角度。

优势：与传统四轮定位仪比较，无电子传感器，无束角、倾角传感器，避免由于承载车辆平面自身平行度等问题所造成的测量结果偏差，传感器无需定期标定，避免了为摄取车轮平面的平均值所做的钢圈补偿。增加了测量的精确性，提高了操作效率。



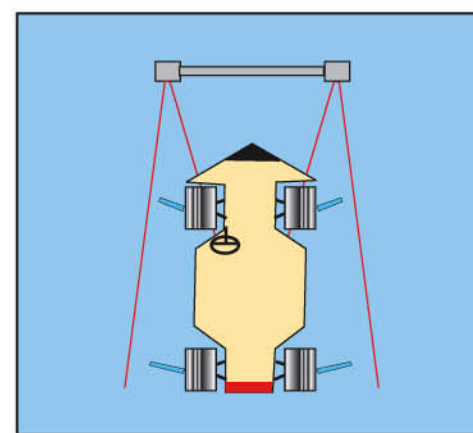
多处理器相机

- LED发光二极管
- 三维成像照相机



目标盘（一对）

- 物理透视原理
- 特殊反光材料
- 精密排列



RCP标定示意图

RCP测量系统中的标定数值，只需一次标定过程。



测量数据读数
被选定轮轴的测量数据及原始车规数据显示

结构检测
在三维结构中，显示车轴、轮胎的相对位置。例如：轴距、轮距和对角线偏移

三维整体成像
三维图像显示所有定位数据

客户数据库
通过客户姓名、车辆牌照号码等信息，查询相应客户及四轮定位数据

测量
通过转动方向盘（左右位置相对应）来测量：后倾角、转向角、最大转向角

动画调整帮助
车辆调整点动画帮助，包括调整所需零件、工具的注释