



ULTRA V3D¹

三维成像四轮定位仪



厂商认证与尊贵客户



技术数据

标准设备	ULTRA V3D ¹ 标准版	ULTRA V3D ¹ 白金版
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	✓	✓
豪华机柜		✓
遥控器		✓
软件		
三维动画	✓	✓
多样式定位指导程序	✓	✓
EZ前束	✓	✓
发动机托架调整	✓	✓
客户数据库导入/导出/共享		✓
OEM指导程序		✓
滚动半径/轮胎直径测量		✓
转向系统诊断		✓
动画后倾轨迹、摩擦半径&SAI测量		✓
EZ-轮胎拆卸时动态外倾角、后倾角及前束调整		✓
自动车身高度测量		✓

附件

标准附件



制动锁定器



方向盘锁定器



车轮楔

选装附件



专用目标成像盘



标定架

尺寸规格



标准版
可移动机柜

长 815
宽 712
高 1220



白金版
豪华机柜

长 1415
宽 712
高 1220



照相机臂(含相机):
长×宽×高 2780×230×230

(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



ULTRA V3D¹ 三维成像四轮定位仪

三维成像测量技术原理

1920年, Mr. John Bean发明了第一台车用四轮定位系统, 并在以后的几十年中不断致力于四轮定位系统的研发和销售, 这其中包括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, 及第一台应用计算机技术的定位仪。在本世纪初最新开发的V3D¹三维成像四轮定位系统标志着四轮定位系统在技术上一次大的革新, 极大的方便了用户的操作, 并且更加精确。

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

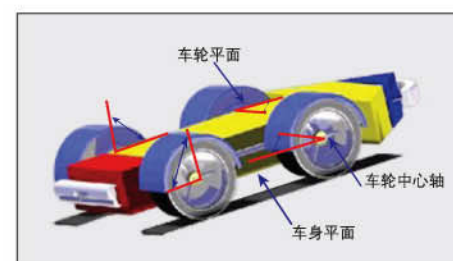


ULTRA V3D¹ 白金版

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V3D¹系统的基本元件, 照相机发射固定光波的红外线, 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。



后倾角和外倾角菜单

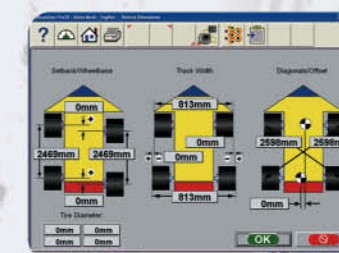
转向拉杆调整

A-型臂调整 E-Z 前束

发动机托架调整

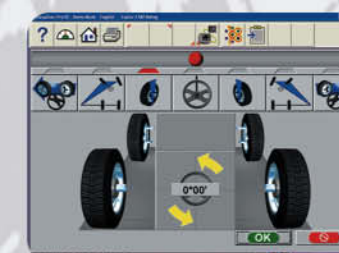
前轮垫片及工具

单拉杆前调整 垫片及工具



结构检测

三维结构中车轴、轮胎的相对位置例如轴距、胎痕宽度、对角线偏移



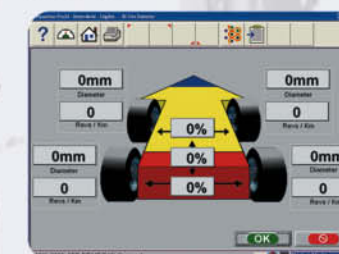
测量

后倾角、转向展角、最大转角、通过转动方向盘(左右相对位置)来测量



测量数据读数

被选定轮轴的测量数据及原始车规数据 displays



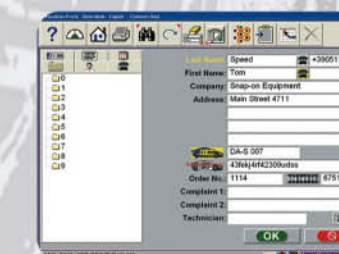
滚动半径

自动同步的测量4个车轮直径并进行比较



OEM信息页

通过键盘上的"F"键, 提供重要OEM定位信息



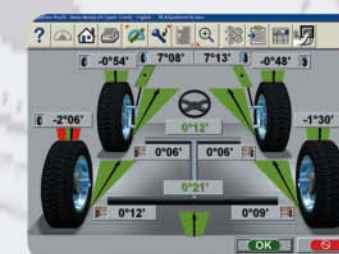
客户数据库

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



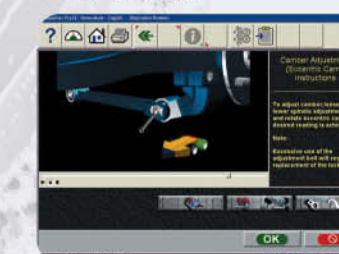
车身高度图示

图示车身高度测量



三维整体成像

三维图像显示所有定位数据



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

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



V3D¹系统示意图 RCP标定示意图

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。

RCP测量系统中的标定数值, 只需一次标定过程。

