



RB-V3DI



RB-V3DII

产品特点

- 三维测量技术——以车身为基准的测量技术，更精准，更稳定。
- 照相机测量系统——双照相机结合四个目标盘，开创革命性测量方式。
- 目标盘——无电子元器件，取代传统电子传感器，消除电路可能造成的设备故障。
- 设备标定——设备安装完成后仅需一次RCP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。
- 客户认证——已得到国际主要汽车制造厂家的认证。

功能特性



无需钢圈补偿&无需抬高车身

V3D¹三维成像技术与传统的CCD四轮定位技术不同，无需一个水平的测试基准平面也能快速精确的进行四轮定位。



专利的“V.O.D.I.”操作功能提示

在四轮定位的过程中操作者无需查看电脑屏幕，在“V.O.D.I.”系统的指导下，便可顺利的完成四轮定位操作。



无线束,无电池,无电子传感器,无电子元件器

目标盘采用防碰撞和腐蚀的材质。维护方便，经久耐用。



“动态”3D——三维成像测量技术

没有延迟，即时完成——三维成像动态测量技术保证操作者动态调整四轮定位的各个参数。



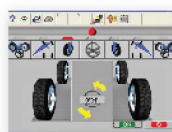
车轮夹具

快速安装，可适用于直接11"到22"的各种轮毂（增加可转换的卡爪配件可用于最大26"的轮毂）。



三维动画调整指导

提供车辆调整的具体方法指导，包括调整所需零件，工具的注释。



客户指南

菜单选项具有功能性说明指导，清楚的标识和颜色提示可避免使用者进行误操作。



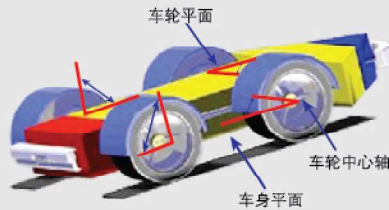
TIP车身高度自动测量目标盘(选配件)

运用TIP目标盘可简单快速的对车身高度进行精确测量，所测得的参数将同时自动输入电脑。

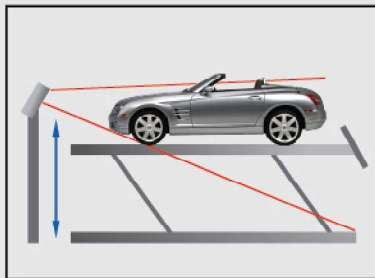


原理

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。

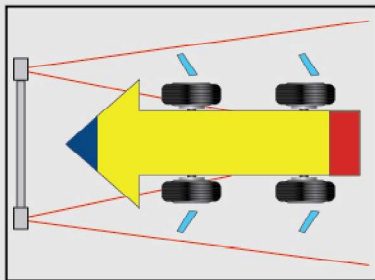


计算机、高性能数字相机和高精度目标盘构成了V3D¹系统的基本元件。照相机工作时通过LED发光二极管发射固定光波红外线，经目标盘反射，信号由数字相机接受并拍摄。计算机将获取的图像与存储的原始图像和数据进行比较，计算出目标盘的距离及角度。再通过特殊的计算方式最终得到车辆实际的四轮定位数据。



V3D¹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。



RCP标定示意图

RCP标定是V3D¹测量系统独有的标定，其数值只需一次标定过程。

优势(与传统的四轮定位仪比较)

- 无线束、无电子传感器及元器件，避免了由于此类传感器故障或不良造成的测量问题。
- 避免了车辆平面自身平行度、举升机平台不水平等问题所造成的测量值偏差。
- 避免了为获取车轮平面平均值所做的钢圈补偿，增加了测量的精确性与可靠性，并且极大的提高了工作效率。

功能特性



原厂车规数据

车规数据库拥有过去30年超过20000种车型的原厂车规数据和信息。



发动机托架调整

V3D¹三维成像四轮定位特有的功能。发动机托架越来越多的运用于前轮驱动车辆的悬挂系统中，发动机托架的调整会改变车辆的后倾角和主销内倾角。



EZ前束

V3D¹三维成像四轮定位特有的前束角调整功能——可在方向盘处于最大角度时对一侧前轮前束进行实时动态的调整。



主销后倾角/主销内倾角诊断

主销内倾角、包容角伴随主销后倾角同步测量，所有的参数实时反映悬挂系统的真实状态，帮助操作者更好地判断车辆的状况，进行四轮定位的调整。