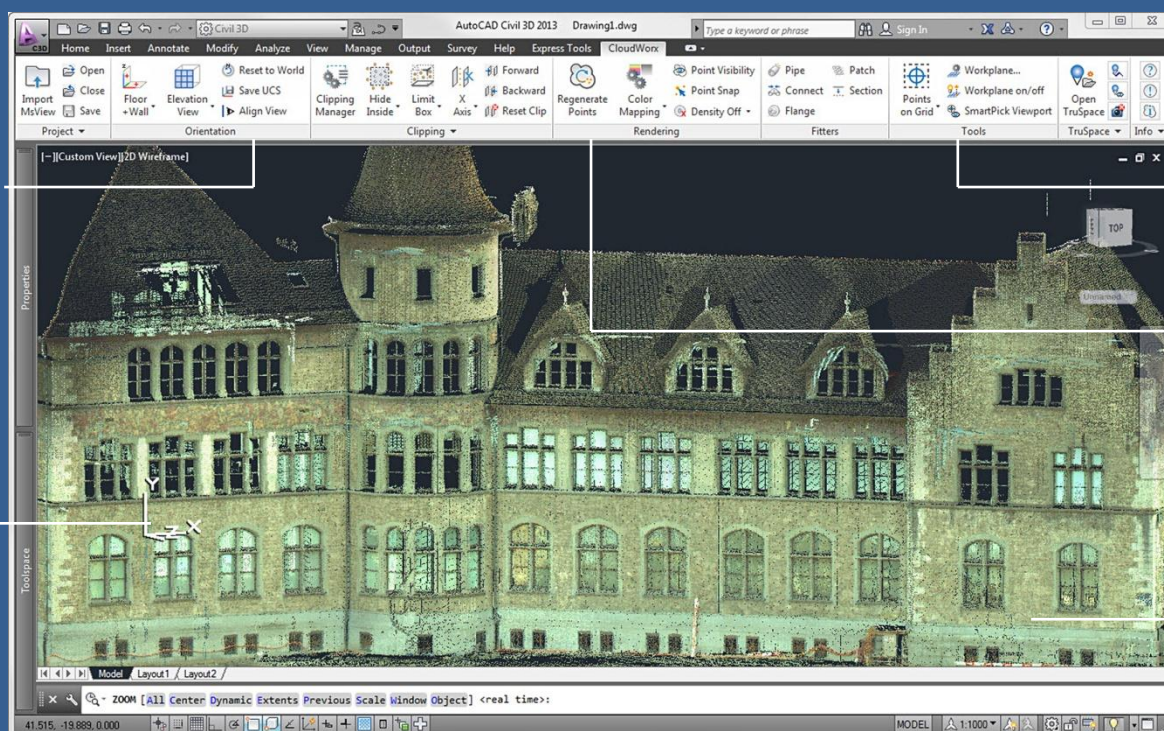


Leica Cyclone CloudWorx для AutoCAD

Плагин для обработки облаков точек



Новые инструменты для ориентации системы координат

Автоматическая ориентация системы координат относительно пола и стен

Автоматическая привязка к облаку точек (наивысшая, низшая точки и т.д.)

Встроенная панель содержит все необходимые команды в знакомом стиле AutoCAD

Богатая визуализация больших объемов облаков точек

Эффективное управление, просмотр и редактирование данных лазерного сканирования в сфере архитектуры, промышленности, гражданского строительства и других 2D и 3D проектов

Leica CloudWorx для **AutoCAD** самый эффективный и популярный плагин для использования сырых данных, снятых с помощью лазерного сканера – напрямую в программе **AutoCAD**.

Пользователям понадобится меньше времени на изучение процесса обработки облаков точек в знакомой среде **AutoCAD**. **CloudWorx** и мощнейший движок обработки облаков точек **Cyclone** позволяют пользователям загружать огромные объемы данных. Возможность создавать точные 2D и 3D исполнительные, сравнивать проект с фактом и другое...все это

В прошлом пользователи часто встречали трудности работая с облаком точек используя различные плагины для **AutoCAD**. **CloudWorx** избавляет их от этих трудностей с мощным **TruSpace** просмотрщиком. Этот интуитивно понятный панорамный просмотрщик позволяет пользователям «видеть» лучше, что из себя представляет облако точек, и работа с визуализацией облака в **AutoCAD** становится непревзойденно быстрой.

Создание точных исполнительных

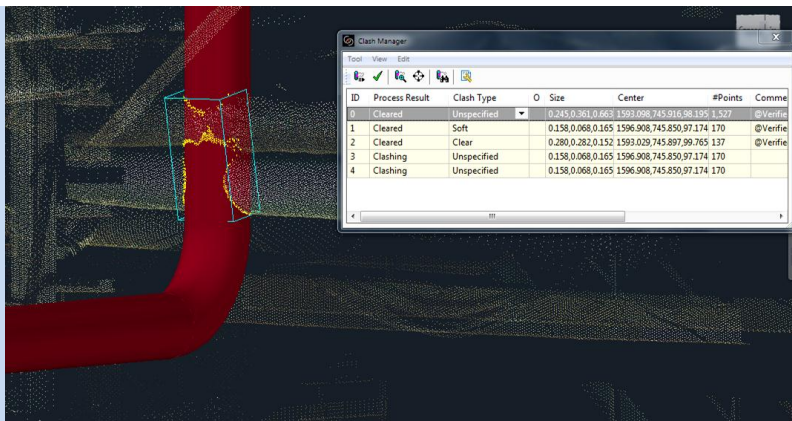
Сечения сквозь облако точек обеспечивает создание точных плановых чертежей и профилей объекта. 2D линии, полилинии и дуги могут быть вписаны наилучшим образом в облако точек автоматически – это повышает точность и надежность результата.

Моделирование труб

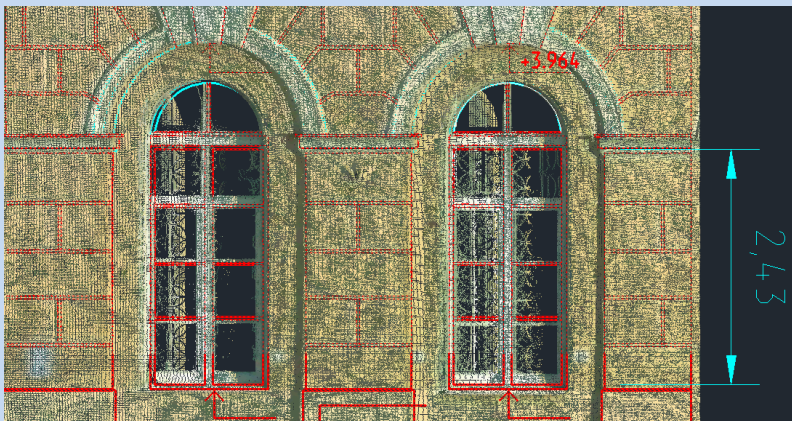
Инструменты для автоматического вписывания труб ускоряют обработку для пользователей. Интеллектуальная модель трубы соответствует стандартам Bentley, AutoPLANT, COADE CADWorx, и т.д.

Детальная проектная информация

Инженеры используя **CloudWorx** могут с легкостью проектировать объект, с инструментом автоматического поиска коллизий и объемом данных можно быть уверенным, что потребность в перепроектировании не возникнет. Объем данных позволяет создавать 2D или 3D проекты основанные на тонной, исчерпывающей информации, экономя время и деньги затраченные на перепроектирование.



Автоматический поиск коллизий помогает сравнивать проект с фактом



Использование облака точек упрощает отрисовку фасадов

Требования к компьютеру	Leica Cyclone CloudWorx для AutoCAD	
Минимальные Процессор 2 ГГц Dual Core и выше Оперативная память 2 ГБ (4 ГБ для Windows Vista, Windows 7) Жесткий диск 40 ГБ Видеокарта с ускорителем SVGA или OpenGL Операционная система Windows XP (SP2 и выше, 32 или 64), Windows Vista, Windows 7 (32 или 64) Формат файловой системы NTFS	Редактирование облака точек	Сегментирование, трехмерные лимит-боксы, сечения и разрезы. Программа напрямую интегрируется с базой данных Cyclone.
	Рендер	Настраиваемый уровень детализации
Рекомендованные Процессор 3.0 ГГц Quad Core и выше Оперативная память 32 ГБ или больше для 64-битной системы. Жесткий диск 1 ТБ SATA Видеокарта Nvidia GeForce 680 или ATI 7850 или лучше с 2 ГБ памяти и больше Операционная система Windows 7 64-бита Формат файловой системы NTFS	Визуализация	Раскрашивание точек по интенсивности, по фото TruSpace- полнообзорная панорама - Выбор точки обзора с ситуационного плана - Синхронизация окна CAD программы и TruSpace - Создание быстрого лимит бокса в CAD программе от одного нажатия в окне TruSpace - Применение к выбранным точкам в окне TruSpace команд CAD программы - Поддержка фотоизображений Лимит боксы, разрезы, сечения
	Измерения	Координаты XYZ любой точки, измерения от точки до точки, Измерения от точки до объекта.
	Трехмерное моделирование	Моделирование труб: Вписывание труб в облако точек различными способами(по рамке, по точке на трубе), соединения труб. Моделирование плоских поверхностей: Наилучшее вписывание 2D линий, полилиний, арок, месторасположение фланцев.
	Поиск коллизий	Проверка проекта на потенциальные пересечения с облаком точек. Система управления найденными коллизиями.