

VELO

dal 1937

Soluzioni integrate per opere e sottoservizi stradali

VIATEST RPS (ROAD PROFILE SCANNER)



La **mappatura delle strade** è una condizione importante per la programmazione pluriennale degli interventi di **manutenzione stradale** in modo efficace, un ritardo dei tempi d'intervento porta ad una naturale progressione ed accelerazione del degrado, implicando un incremento dei costi ed una riduzione di sicurezza.

Lo scopo del rilievo è la possibilità di avere il **quadro generale delle condizioni delle strade** e riuscire, grazie a questo, a **programmare gli interventi** rimandando quelli che è possibile rimandare ed intervenendo nel modo più corretto ove non si può più aspettare!



Il **veicolo ACCESSIBILE** da noleggiare per il **monitoraggio delle strade**, a differenza di altri sistemi di rilievo esistenti è **SEMPLICE da utilizzare** ed alla portata di tutti.

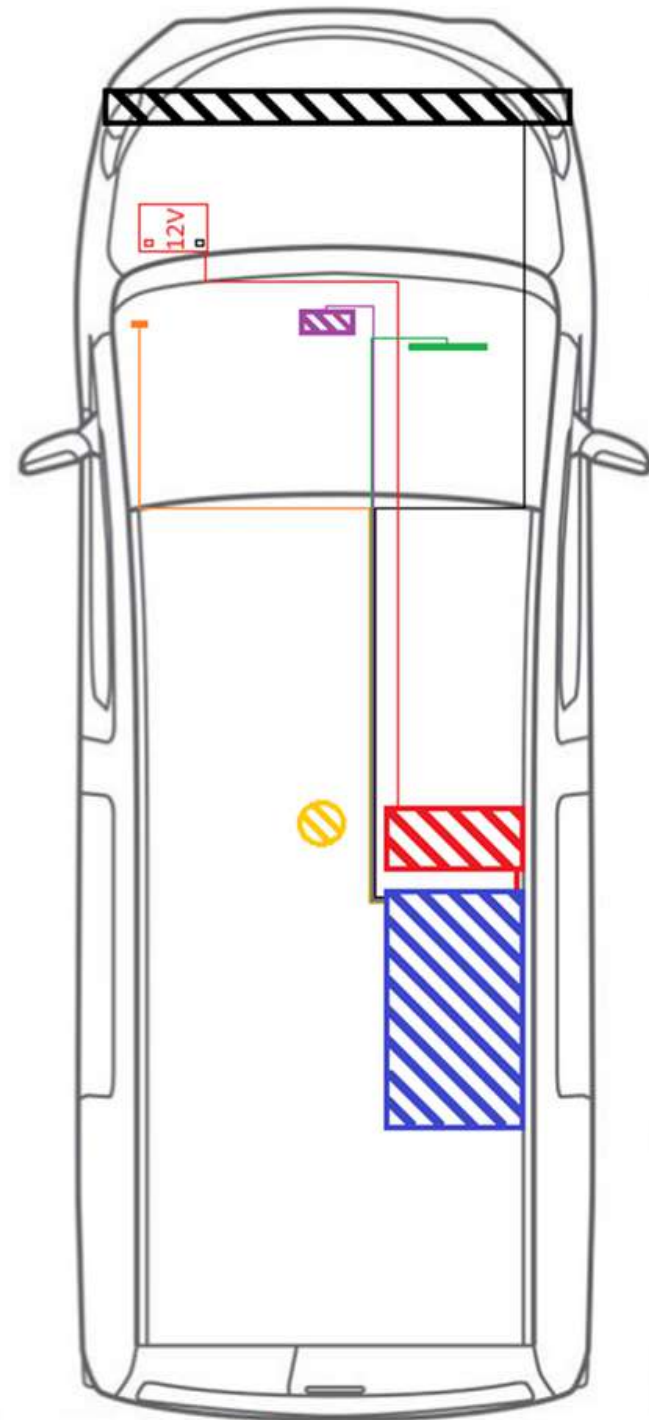


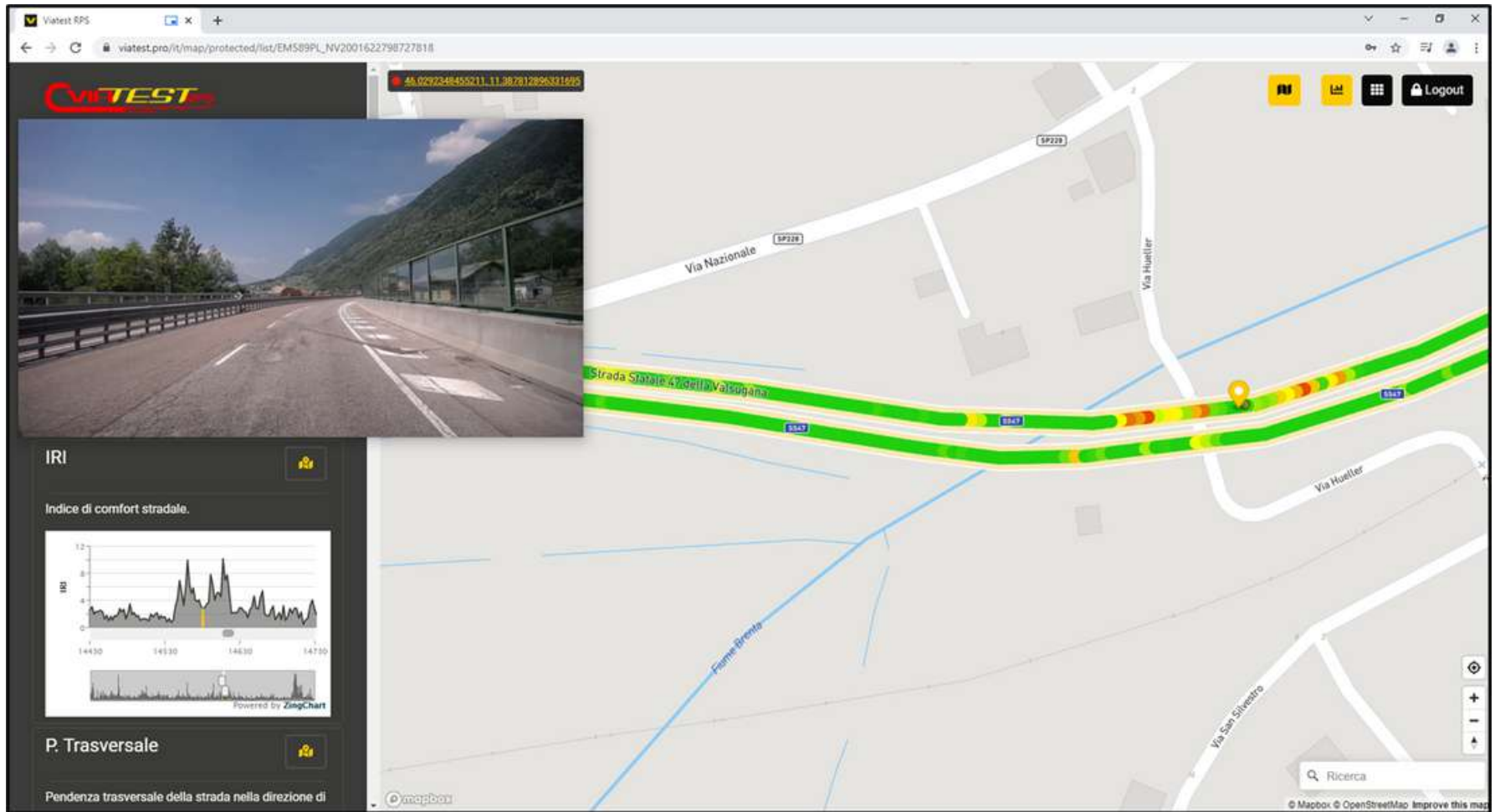
CARATTERISTICHE PRINCIPALI

- **guida senza l'intervento** di personale specializzato,
- **assenza di ingombri** esterni,
- **utilizzabile** in ambito urbano ed extraurbano,
- **ridotti costi** di utilizzo,
- **elaborazione dei dati** automatizzata,
- **dati facili da consultare** ed interpretare
- **tempi** di visualizzazione rapidi.



- una piattaforma inerziale
- cinque sensori laser
- odometro
- telecamera
- tablet
- inverter
- computer
- antenna





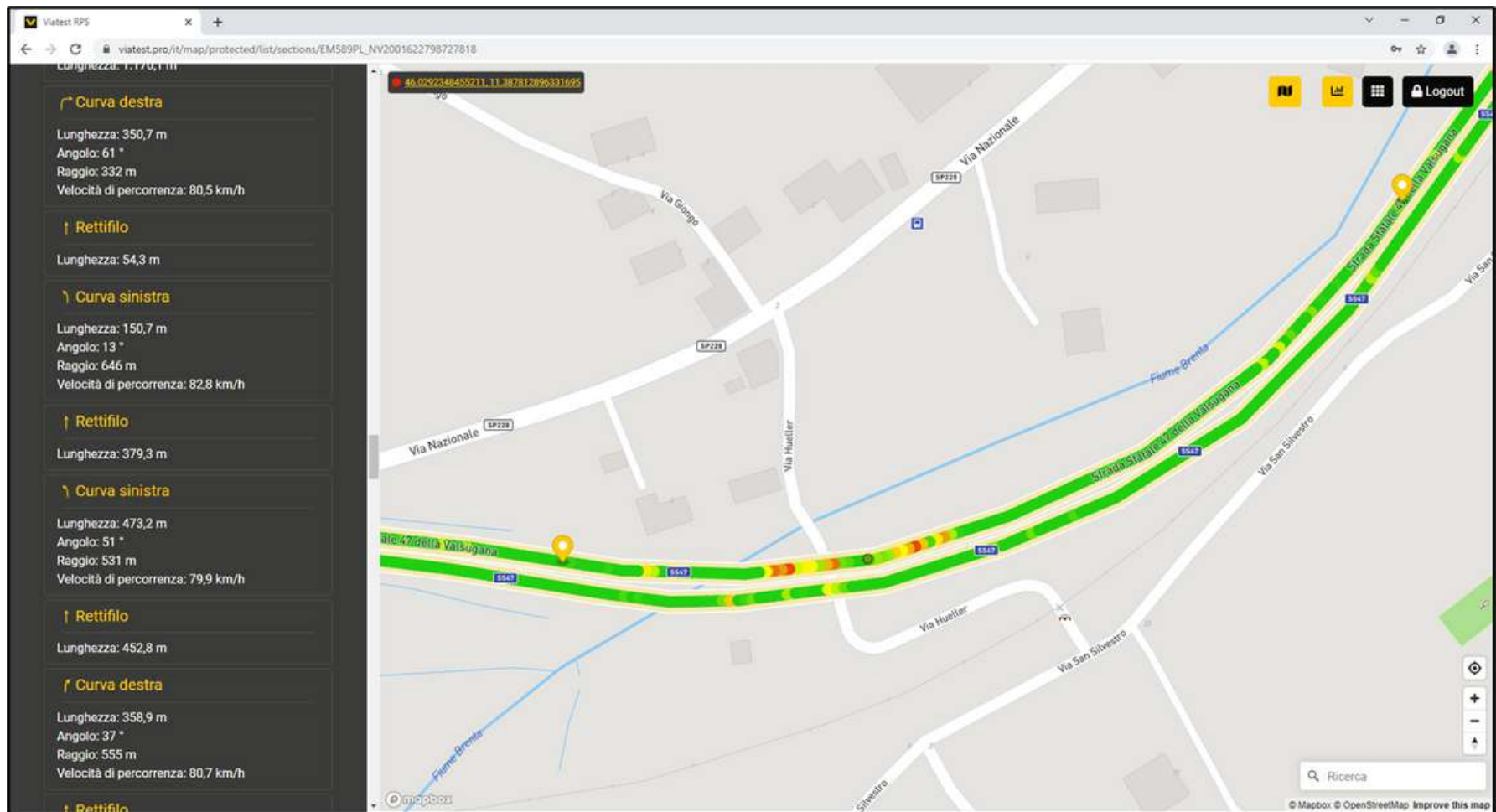
Dati forniti:

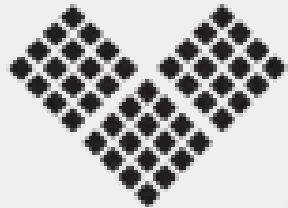
- il **video della strada**,
- l'**indice IRI** (Indice internazionale di irregolarità),
- la **pendenza trasversale**,
- la **pendenza longitudinale**,
- l'**altitudine**,
- le **caratteristiche geometriche** del **tracciato**.



La manutenzione stradale passa per:

1. un **preciso rilievo strumentale**
2. **prodotti idonei**
3. **tecniche** per l'intervento lungimiranti





VELO

dal 1937

Soluzioni integrate per opere e sottoservizi stradali



**RICHIEDI MAGGIORI INFORMAZIONI
PER UN TEST**

<https://www.fonderiavelo.it/it/contatti/>

Tel. +39 0444 565650

E-mail: info@fonderiavelo.it

