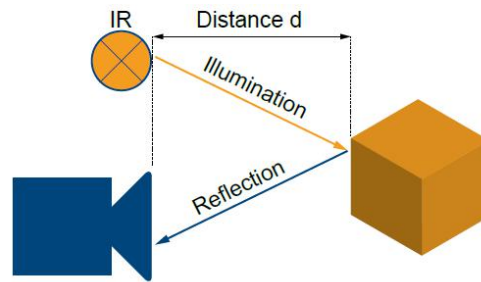
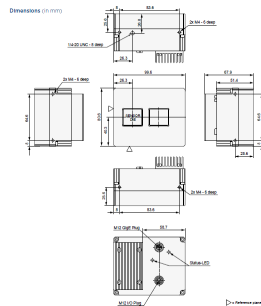


# TOF 相机



GIGEVISION DepthSense™

- ❖ 能产生瞬间的 3D 点云，它最大的优点是结构紧凑而且价格低廉，没有其他 3D 相机那么复杂，区分场景中的物体非常容易，除此之外，TOF 相机既不需要对比度也不需要额外的光线，而且可以在对运动的物体进行探测。
  - ❖ 具有标准的机器视觉界面和高分辨率的记录点云功能，这些数据用于确定物体的形状、位置和方向。测量原理是基于光从光源到物体再回到相机所需要的时间。光源和图像采集都是同步的，这样就可以从图像数据中提取和计算距离。
  - ❖ 采用独特的、尖端的索尼 DepthSense 传感器技术，该系统在保持超过 900 万点/秒，XYZ坐标和每个像素的光反射表面强度的同时，实现了最佳的分辨率。
  - ❖ 紧凑和独立的单元，集成了红外光源，使相机独立于环境光。在 0-10 米的范围内,能够提供深度数据每秒 30 次 (30fps)。在 0.3m-6m 的工作范围内，它可以实现深度小于几毫米的精确度。
- 超高的精度，Sony DepthSense™IMX556 传感器，先进的激光技术(VCSEL)
  - 精确的飞行时间光学测量方法
  - 实时的三维点云和灰度图像
  - 广泛的测量范围
  - 日光和 IP67 防护困难条件下成像能力
  - 低系统需求和低成本



<b>Sensor &amp; Illumination</b>	
测量方法	Time-of-Flight (飞行时间法)
传感器芯片	Sony DepthSense™ IMX556
传感器像素数	640 × 480 pixels
视场角	60°×45°
工作范围	0 – 10 m
测量精度	5 mm (工作范围为 0.3 – 6 m 时)
数据格式	点云(XYZ), 范围映射, 强度, 振幅
帧率	30 fps
延迟	< 150 ms
同步触发	通过以太网接口 PTP IEEE1588 同步
激光照明	VCSEL; 940 nm
日光下稳定性	Yes
<b>Software Development Kit</b>	
组件	查看器, 驱动程序, API, 样本, 用户手册
标准	GigE Vision, GenICam, GenTL
操作系统	Windows; Linux
编程语言	C/C++ .Net
<b>Electrical Interface</b>	
数据连接	IEC 61076-2-109; M12; 8-pin; x-coded; 母口
电源连接	IEC 61076-2-101; M12; 8-pin;母口
功率消耗	24 VDC ±10%; < 24 W 平均值; < 48 W 最低值
<b>Housing</b>	
防护等级	IP67
外形尺寸	100 × 81 × 68 mm
重量	650 g
安装点	三脚架线程;多个 M4 线程
工作温度	0 – 50 °C
<b>Conformity</b>	
排放&免疫	CE; FCC; EN61000-6-4; EN55022; EN61000-6-2
冲击&振动	EN60068-2-27; EN60068-2-6; EN60068-2-64
眼部安全	IEC 60825-1:2014 Laser Class 1

### Aunion Tech Co.,Ltd

Floor 3, F Building, No. 86 Caobao road, Shanghai 200235 P.R. China  
Tel: +86-21-51083793 Fax: +86-21-34241962  
E-Mail: info@auniontech.com Website: www.auniontech.com