

K6 多通道多光谱相机

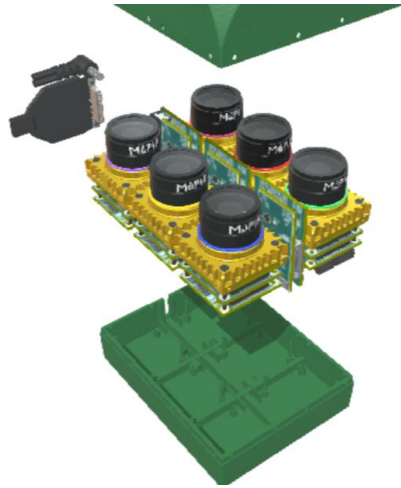


K6 多通道多光谱相机是一个模块化的相机平台，可以很容易地连接在一起，形成定制的、紧凑的相机阵列。每个摄像头模块都是一个独立的 Linux 计算机，有一个传感器和存储器。模块通过连接板或断接电缆连接在一起，匹配电力和信号，允许单个端口进行阵列通信。

在该相机研发阶段，制造商对比其他类型的相机，并听取客户的意见，客户是希望获得易于安装、易于调整的产品，根据项目的不同需求来配置不同的滤光模块和镜头，在保证客户灵活选择的同时，还降低了总体产品成本，同时允许现有产品保持更新。如果相机的某个部件损坏，需要在保修期之外更换，最终用户可以只购买那个部件，轻松地进行维修。

K6 多通道多光谱相机能够快速捕捉图像，设计了可靠的连续快门控制。支持 PWM 触发器，也可以使用继电器(电压)脉冲。可以连接到无人机 CAN 端口(比如 Pixhawk 自动驾驶仪或 CAN GNSS)，通过飞行控制系统自动执行拍照命令，允许将数据值与图像数据同时保存于 128G 可拔插式 microSD 卡。





K6 具有多种配置组合，可以选择多种光谱通道，自由更换，以获取不同组合的光谱数据，也可以选择不同视场大小的镜头。

特点：

1. 部件的模块化，传感器、滤光模块和镜头的可更换性
2. 多通道多波次可选择性
3. 视场角可达 87°
4. 空间分辨率可达 3.2M 和 14.4M
5. 地物分辨率 4.3cm/px (3.2MP)，2.0cm/px (14.4MP)，(120m/400ft AGL)

主要参数：

处理器	Freescale i.MX 6 Dual Core ARM Cortex A9 1.2GHz
探测器 1	3.2MP 像素(global, 单通道); 像元尺寸 3.45×3.45 μm
探测器 2	14.4MP 像素(Bayer 三通道); 像元尺寸 1.4×1.4 μm
触发	PWM, Relay pulse (high-low)
图像格式	12bit RAW, 16bit TIFF (per channel)
帧频	2fps (3.2MP RAW), 1fps (14.4MP RAW)
镜头视场角	87° 或 41° HFOV
地面分辨率	4.3cm/px (3.2MP), 2.0cm/px (14.4MP), (120m/400ft AGL)
过滤器选项(Mono Sensor)	405nm, 450nm, 490nm, 510nm, 518nm, 550nm, 590nm, 615nm, 632nm, 650nm, 685nm, 725nm, 780nm, 808nm, 830nm, 850nm, 880nm, 905nm, 940nm, 945nm, 1000nm
过滤器选项 (RGB Sensor)	Visible Light (RGB, IR Cut), 475nm+550nm+850nm (NGB), 490nm+615nm+808nm (OCN), 550nm+660nm+850nm (RGN), 395nm+870nm (UV+NIR)

外接	USB2.0, UART, UAVCAN, PWM (in and out), I2C, Ethernet, GPIO, HDMI & SD Video
存储	可移动 microSDXC(128G)
供电	5.0VDC, 4.0W (each)

适用各种旋翼无人机和固定无人机

