

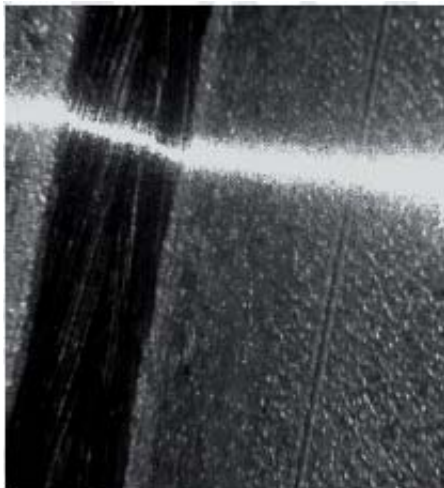


MV_D1024E_3D01 简要说明

3D 激光三角测量工业相机

特性

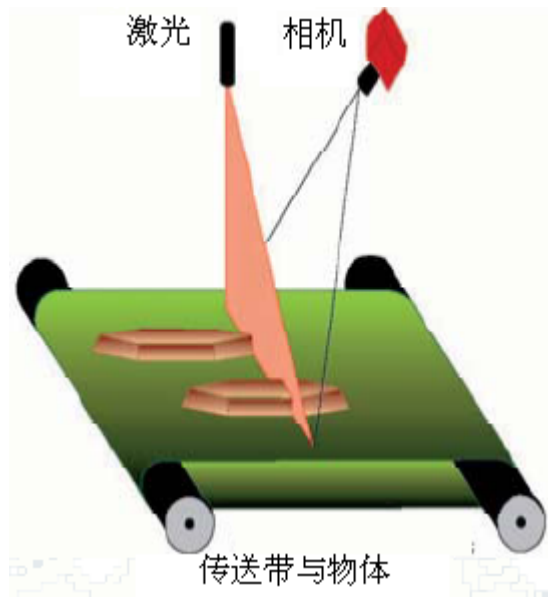
- 分辨率：1024*1024 像素
- 全局快门
- 利用 LinLog 技术
- 在 LinLog 技术下高达 120dB 的动态响应范围
- 可设置感兴趣区域（ROI）及多个感兴趣的区域（MROI）
- CameraLink 数据接口
- 准确和稳定的峰值检测算法
- 2D 或 3D 同步数据输出
- 通过对图像横向或纵向的开窗都可以相应的提高帧频
- 新的峰值检测算法来计算像素精度
- 无需额外的计算或 PC 机就可以获得高度剖面信息



标准相机
线性响应 (<60dB)



photonfocus CMOS 相机
Linlog 技术 (120dB)



图像传感器	
技术	CMOS 主动像元技术
扫描模式	逐行扫描
光学尺寸/对角线	1 英寸/15.42mm
分辨率	1024*1024 像元
像元尺寸	10.6*10.6 μ m ²
有效感光区域	10.9*10.9mm ²
随机噪声	<0.5DN RMS@8bit/gain=1
固定模式噪声 (FPN)	<1.0DN RMS@8bit/gain=1/偏移校正
暗电流	2fA 每像元@30°C
满阱容量	200ke ⁻
光谱范围	400nm.....900nm
灵敏度	120x10 ³ DN/ (J/m ²) @610nm/8bit/gain=1 约为 350DN/ (lux *s) @610nm/8bit/gain=1
填充因子	35%
动态范围	使用 LinLog 技术可以高达 120dB
色彩模式	黑白
特性曲线	线性, LinLog, Skimming
快门模式	全局快门
读出模式	顺序读出或者一次性读出



北京科天健图像技术有限公司

相机	
曝光时间	10 μ s……0.41s/25ns 步进
帧频/CL 接口	110 帧/秒
像素时钟	80MHz
数据通道	2
灰度分辨率	12 位/10 位/8 位
模拟增益	1
数字增益	1, 2 或者 4
配置接口	CL 串口 (9600 波特或 57600 波特, 用户自选)
触发模式	自运行 (无触发) /接口触发/I/O 触发
特点	(多个) 感兴趣的区域/相机自带 shading 校正/查询表/y 方向抽样/skimming 技术/LinLog 技术/触发脉冲输入/同步输出
接口	CameraLink base
工作温度	0 °C 到 50 °C
供电	12V \pm 10%
功耗	3.7W
镜头接口	C 口 (CS 口可选)
镜头尺寸 (C 口)	55*55*41mm ³
重量	210g

软件	
相机控制	PFRemote 图形用户界面(GUI)和 SDK (软件开发包);