

Kabel M12 auf GigE, IP67, 5 Meter

Mehr Produkte von [Teledyne FLIR](#)



Produkt #74-284 **1 In Stock**

⊖ 1 ⊕ €42⁰⁰

[+ WARENKORB](#)

Mengenrabatte

Stk. 1+ €42,00 stückpreis

Need More? [Angebotsanfrage](#)

ⓘ Preise exklusiv der geltenden Mehrwertsteuer und Abgaben

Downloadbereich

Physikalische und mechanische Eigenschaften

Länge (m):
5

Konformität mit Standards

Konformitätszertifikat:
[Anzeigen](#)

Produktdetails

- Hochgenaue Tiefenerfassung
- Geringe Latenzzeit und großer Baseline-Abstand für Echtzeit-Anwendungen
- Industrieschutzart IP67
- Verarbeitung auf dem Sensor
- Einfach verständliches [SDK](#) verfügbar

Die Teledyne Imaging FLIR/IIS Bumblebee[®] X Stereokameras sind Farbkameras mit Schutzart IP67, die schon während der Produktion auf einen Baseline-Abstand von 240 mm kalibriert werden und einen Sensor mit 3 Megapixeln für höchste Genauigkeit einsetzen. Die Kameras bieten eine Verarbeitung auf dem Sensor und können in Kombination mit der Spinnaker[®] 3D-[SDK](#) Tiefenkarten und Farbdaten für Punktwolkenkonversionen und -einfärbungen erzeugen. Die Kameras werden mit verschiedenen Bildfeldern angeboten und wurden für eine hohe Tiefengenaugigkeit über einen großen Arbeitsabstandsbereich von 0,5 m bis 20 m entwickelt. Die Teledyne Imaging FLIR/IIS Bumblebee[®] X Stereokameras sind mit 5GigE-Schnittstelle verfügbar und verwenden einen Pregius-Sensor von Sony mit 1/1,8" und einer Pixelgröße von 3,45 µm. Die geringen Latenzzeiten der Kameras machen sie ideal für Echtzeit-Anwendungen wie Lagerautomatisierung, autonome Roboter, fahrerlose Fahrzeuge, Pick & Place, Auswahl und Palettieranwendungen.

Bumblebee X wird zurzeit nur unter Linux (Desktop und ARM-Prozessor) bei Verwendung von Spinnaker 4.2 unterstützt. Mit dieser Softwareversion können Kunden die zwei Raw-Bilder, entzerrte Bilder sowie die von der Kamera erzeugten Disparitätsbilder anzeigen und streamen. Auf Bild-Feeds und Kameraeinstellungen kann mit unserer bekannten SpinView-GUI zugegriffen werden. Kunden, die eine 3D-Punktwolke anzeigen möchten, müssen ihre eigene Punktwolken-Software mit unserer C++ API oder mit anderen Open-Source-Tools wie Open3D entwickeln. Es wird außerdem ein ROS2-Plugin angeboten. Support unter Windows ist zurzeit nicht möglich. Bitte kontaktieren Sie uns für weitere Informationen.

;