

## Abgeschirmtes GPIO-Kabel LF10, 12 Pins, 5 Meter

Mehr Produkte von [Teledyne FLIR](#)



Produkt #74-287 **1 In Stock**

⊖ 1 ⊕ €79<sup>00</sup>

**+ WARENKORB**

### Mengenrabatte

Stk. 1+	€79,00 stückpreis
Need More?	<a href="#">Angebotsanfrage</a>

! 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<sup>®</sup> 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<sup>®</sup> 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<sup>®</sup> 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.

---

;