

[Afficher tous les 8 produits de la même famille.](#)

Câble Blindé à 12 Broches LF10 GPIO, 3 mètres

See More by [Teledyne FLIR](#)



Stock #74-286 **1 In Stock**

- 1 + €59⁰⁰

AJOUTER AU PANIER

Prix sur Quantité	
Qté 1+	€59,00 prix unitaire
Need More?	Demande de Devis

Les prix sont indiqués hors TVA et droits applicables.

Espace téléchargement

Propriétés physiques et mécaniques

Longueur (m):
3

Conformité réglementaire

Certificate of Conformance:
[Visionner](#)

Description produit

- Détection de profondeur de haute précision
- Faible latence et grande distance de base pour les applications en temps réel
- Conformes à IP67, version industrielle
- Traitement embarqué
- [SDK](#) complet disponible

Les Caméras de Vision Stéréo Teledyne Imaging FLIR/IIS Bumblebee® X sont des caméras stéréo couleur conformes à la norme IP67, étalonnées en usine à une distance de référence de 240 mm avec des capteurs de 3 mégapixels (MP) pour une grande précision. Ces caméras possèdent un traitement embarqué et, combinées au kit complet Spinnaker® 3D SDK, elles peuvent produire des cartes de profondeur et des données de couleur pour la conversion en nuages de points et la colorisation. Conçues pour offrir une précision de profondeur supérieure sur une large distance de travail de 0,5 m à 20 m, ces caméras sont disponibles avec une variété d'options de champ de vision. Les Caméras de Vision Stéréo Teledyne Imaging FLIR/IIS Bumblebee® X sont disponibles avec une interface 5GigE et sont équipées d'un capteur Sony Pregius 1/1.8" avec des pixels de 3,45 µm. La faible latence de ces caméras les rend idéales pour les applications en temps réel, notamment l'automatisation des entrepôts, les robots mobiles autonomes (AMR), les véhicules à guidage automatique (AGV), les applications de prélèvement et de mise en place, de prélèvement dans des bacs et de palettisation.

Bumblebee X fonctionne actuellement sous Linux (Desktop et processeurs ARM) avec Spinnaker 4.2. Cette version du logiciel permet aux clients le streaming des deux images brutes, des images corrigées ainsi que les images de disparité générées par la caméra. Les flux d'images et les paramètres de la caméra sont accessibles à l'aide de notre application connue GUI SpinView. Les clients qui souhaitent visualiser un nuage de points en 3D devront développer leur propre logiciel de nuage de points à l'aide de notre API C++ ou utiliser des outils open source tels que Open3D. Un plugin ROS2 est également fourni. L'assistance pour Windows n'est pas disponible pour le moment. Contactez-nous pour plus d'informations.

;