

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

Caméra de Vision Stéréo 5GigE IP67 Bumblebee® X BX-P5G-30C-XC7

See More by [Teledyne FLIR](#)



Teledyne Imaging FLIR/IIS Bumblebee® X Stereo Vision Cameras - Front



Stock #73-332 **1 In Stock**

⊖ 1 ⊕ €4.000⁰⁰

AJOUTER AU PANIER

Prix sur Quantité

Qté 1+	€4.000,00 prix unitaire
Need More?	Demande de Devis

ⓘ Les prix sont indiqués hors TVA et droits applicables.

Espace téléchargement

Color

Spectre:

Caractéristiques du produit

Color Camera

Type:

BX-P5G-30C-XC7

Numéro de Modèle:

FLIR **Fabricant:**

Bumblebee®, IP67 **Série de Caméras:**

105 **Champ de Vision (°):**

Propriétés physiques et mécaniques

304 x64 x38 (excludes connectors and lens mount) **Dimensions (mm):**

900 **Poids (g):**

Full **Logement:**

240.00 **Baseline Distance (mm):**

Propriétés optiques

3mm (0.3%) **Depth Accuracy (1m) :**

15mm (0.75%) **Depth Accuracy (2m):**

89mm (1.8%) **Depth Accuracy (3m):**

20 **Working Distance (m):**

Capteur

1/1.8" **Type de Capteur:**

3.00 **Résolution (MegaPixels):**

20.80 **Taux d'Image (fps):**

3.45 x3.45 **Taille de Pixel, H x V (µm):**

Sony Pregius **Composante d'Imagerie:**

IMX265 CMOS **Capteur:**

Global **Type d'Obturateur:**

GigE Vision v2.0 **Machine Vision Standard:**

Electrical

14.5 **Consommation de Puissance (W):**

Connectivité matérielle & interfaçage

5GigE (PoE) **Interface:**

M12 X-coded 8-pin for Ethernet, 12-pin GPIO **Connecteur:**

Power over Ethernet (PoE) or via GPIO with 10-24V Power Supply **Alimentation d'Énergie:**

1 opto-isolated input, 1 opto-isolated output, 4 non-isolated input **GPIOs:**

Hardware Trigger (GPIO) or Software Trigger **Synchronisation:**

Back Panel **Orientation du Port d'Interface:**

12-pin Hirose (HR10) **GPIO Connector Type:**

Filetage & montage

1/4-20, M4 **Filetage:**

Environnement & durabilité

-10 to +50 **Température d'Utilisation (°C):**

-30 to +60 **Température de Stockage (°C):**

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.