

MV-DT04UFE

TOF 网口智能立体相机

TOF-RGBD 立体相机为基于飞行时间（Time of flight）原理的工业级 3D 相机，同时支持 RGB 和深度信息的对齐输出。凭借硬件级的深度信息处理方案，支持智能深度生成模式，可高速同步输出深度图及彩色图。



功能特性

- 采用飞行时间技术，支持智能深度增强模式，完整性好，实时性高
- 多VCSEL投射，能量强，抗环境光能力超强，成像稳定
- 搭配高分辨率RGB，大视场角设计，视野覆盖广
- IP67高防护等级，适用范围广
- 出厂完成内参标定，提供多平台SDK，二次开发方便快捷

典型应用

- 体积测量、识别、定位、感知、防护等

订货型号

MV-DT04UFE



技术参数

型号	MV-DT04UFE
性能	
工作范围	0.5 ~ 5 m
典型视场	3800 mm × 2800 mm @ 2000 mm
视场角 ¹	深度图视场角: 96° × 82° RGB 图视场角: 102° × 86°
Z 轴重复精度 ²	(8+0.1%depth) mm
测量精度	12 mm @ 2000 mm; 18 mm @ 3500 mm
分辨率	1536 × 1088 @ RGB 图 640 × 480 @ 深度图
最大帧率 ³	30 fps
出图延迟时间 ⁴	约 40 ms
数据类型	原始图, 振幅图, 深度图
电气特性	
数据接口	Gigabit Ethernet (1000 Mbit/s)
数字 I/O	12-pin M12 接口提供供电和 I/O, 3 路光耦隔离输入 (Line 0/3/6), 3 路光耦隔离输出 (Line 1/4/7)
供电	24 VDC
典型功耗	约 11 W @ 24 VDC
结构	
外形尺寸	80 mm × 75 mm × 64.5 mm
重量	约 0.49 kg
IP 防护等级	IP67
温度	工作温度 0 ~ 45°C, 储藏温度 -30 ~ 80°C
湿度	20% ~ 85%RH 无冷凝
激光性能	
激光安全等级	Class 1
波长	940 nm
一般规范	
软件	HiViewer, VM 3D
操作系统	Windows 7/10 32/64 bits, Windows 11 64 bits
认证	CE, RoHS

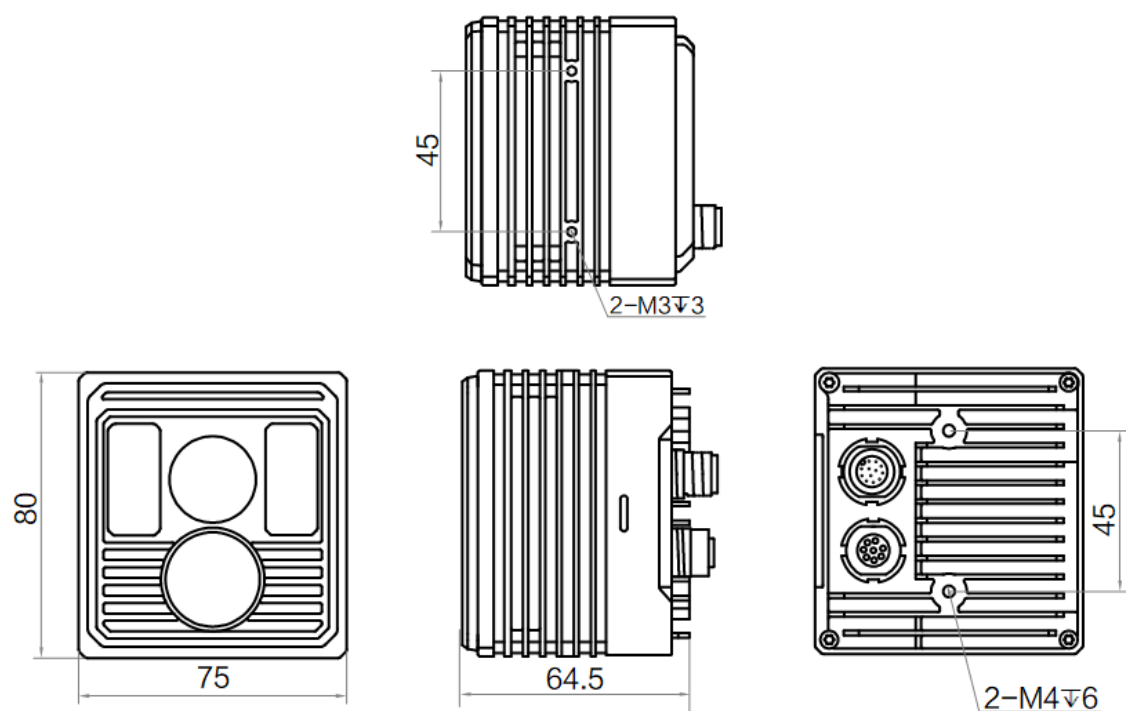
¹视场角可能会有 ±3° 的偏差。

²深度值测量 100 次的标准差, 测量目标为 90%反射率的漫反射板。depth 为物体到相机表面的距离。

³智能深度增强模式下最大帧率为 7 fps。最大帧率受曝光时间影响。

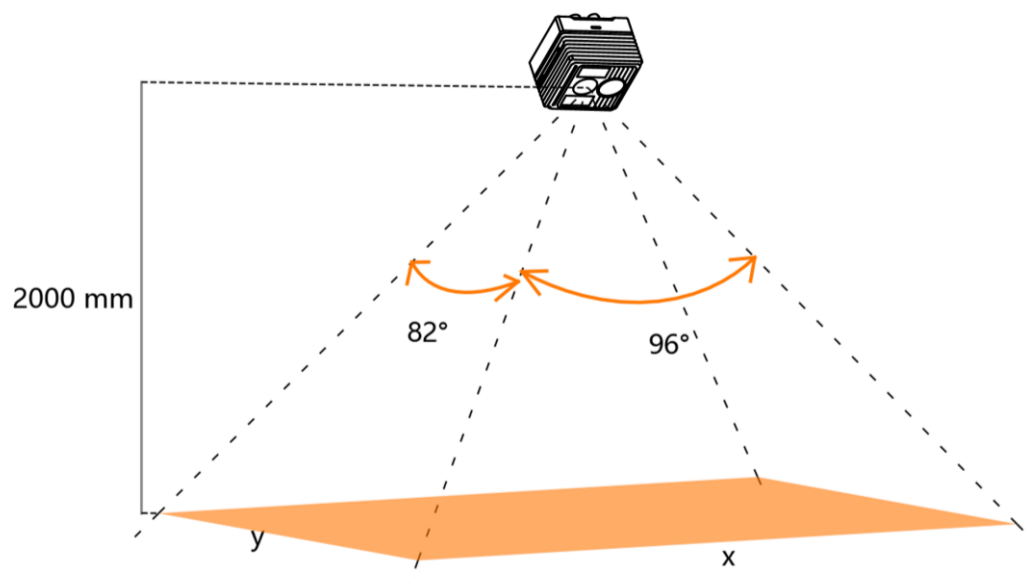
⁴出图延迟时间受部分算法参数、网络带宽等因素影响。

外形尺寸



Unit: mm

测量范围视图



配件

推荐购买

MV-3DAP-M12A12F-op en-HF 12pin 水平电源线 (屏蔽/ 高柔/信号双绞)	MV-3DAP-M12A12F-op en-SF 12pin 水平电源线 (屏蔽/ 超柔/信号双绞)	MV-3DAP-M12A12Fu-o pen-HF 12pin 垂直电源线 (屏蔽/ 高柔/信号双绞)	MV-3DAP-M12A12Fu-o pen-SF 12pin 垂直电源线 (屏蔽/ 超柔/信号双绞)
			
MV-3DAE-M12A8M-RJ4 5-HF 8pin 水平千兆网线 (屏蔽 /高柔/信号双绞)	MV-3DAE-M12A8M-RJ4 5-SF 8pin 水平千兆网线 (屏蔽 /超柔/信号双绞)	MV-3DAE-M12A8Mu-RJ 45-HF 8pin 垂直千兆网线 (屏蔽 /高柔/信号双绞)	MV-3DAE-M12A8Mu-RJ 45-SF 8pin 垂直千兆网线 (屏蔽 /超柔/信号双绞)
			
开关电源_LRS-50-24		交流电源线_国标_弯三插 _open_2 米	
			