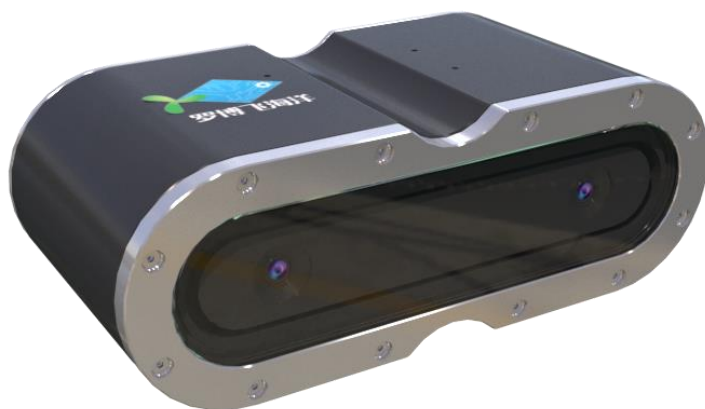


ROBOTFISH

水下双目摄像机
设备规格书



水下双目摄像机		
视频输出	视频分辨率	4416*1242 (2K) @15fps、3840*1080 (1080P) @30fps、2560*720 (720P) @60fps
	视频录制	H. 264/H. 265
	视频流	通过 IP 进行流式传输
深度	深度分辨率	原始视频分辨率 (在超模式下)
	深度 FPS	高达 100Hz
	深度范围	0.2-20m
	技术	神经立体深度感应
运动及物体检测	陀螺仪	有
	加速度计	有
	数据速率	400Hz
	姿势更新率	高达 100Hz
	位置传感器	气压、计磁力计、数据速率: 25Hz/50Hz
	姿势漂移	平移: 0.35%; , 旋转: 0.005° /m (无环路矫正)
	IMU 惯性测量单元	有
	技术	具有自由传感器融合和热补偿功能的 6 自由度视惯性立体声 SLAM
	检测输出	边界框 2D/3D、定位、速度、唯一 ID、分割蒙版
	检测范围	最长 20m (3D) /最长 40m (2D)
	骨骼追踪	18x 人体关键点, 最大 15m 范围

镜片	光圈	f/1.8
	视场	最大 100° (H) *70° (V) *120° (D)
影像感应器	传感器分辨率	具有 2 微米像素的双 4M 像素传感器
	传感器格式	原生 16:9 格式可提供更大的水平视场
	传感器尺寸	1/3"背面照明传感器, 具有低微光灵敏度
	快门同步	电子同步卷帘门
	相机控制	调整分辨率, 帧频, 亮度, 对比度, 饱和度, 伽马, 清晰度, 曝光度和白平衡
感测器	感测器	加速度计、陀螺仪、晴雨表、磁力计、温度传感器
连接性	功率	通过 USB 5V/380mA 供电
	工作温度	-10℃~50℃
	工作深度	50 米 (可定制)
	外壳材质	POM