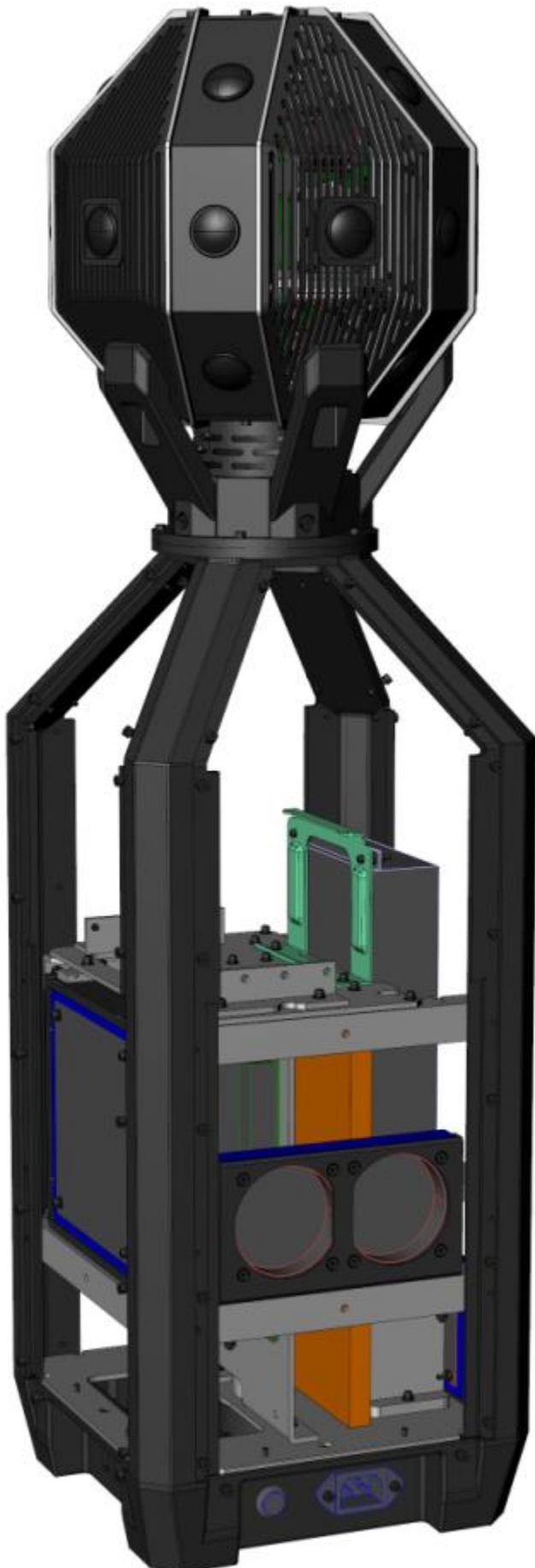


21目摄像头整体结构：
800mm*230mm*230mm
重量：大约17~20KG



摄像头分为四层：

第一层：顶端一个摄像头

第二层：五个摄像头

第三层：10个摄像头

第四层：5个摄像头

每个摄像头包含四个部件：

1. sensor
2. 驱动板
3. 网线插孔
4. 电源插孔

摄像头安装注意事项：

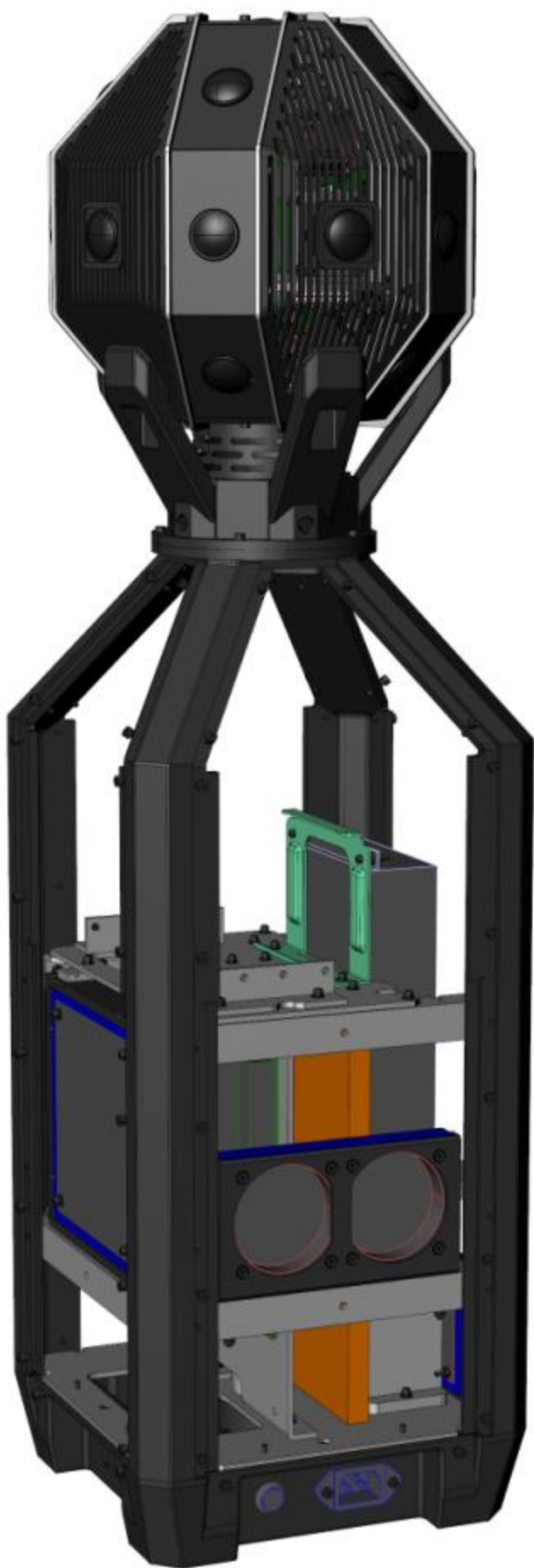
第二层和第四层的摄像头的反向安装，第三层的10个摄像头正向安装。（正反向安装通过sensor板的正反过来判定。）
原因：摄像头是从上向下扫描刷新画面，相对扫描并刷新画面，保证画面的同步，不丢失。

摄像头牌号，若第三层中间任意柱子上的一个摄像头设置为0号摄像头，那么，第三层顺时针排号，从0~9号，共10个摄像头

第二层，0号上方的摄像头为10号，顺时针排号，从10~14，共5个摄像头

第四层，0号下方的摄像头为15号，顺时针排号，从15~20号，共5个摄像头

第一次单个摄像头为21号



摄像头：21个摄像头，10个小风扇
（吹风5进5出）

网线：每个摄像头都链接了1根网
线，21跟网线链接到2个交换机，再
由交换机上的中心网线链接至主板

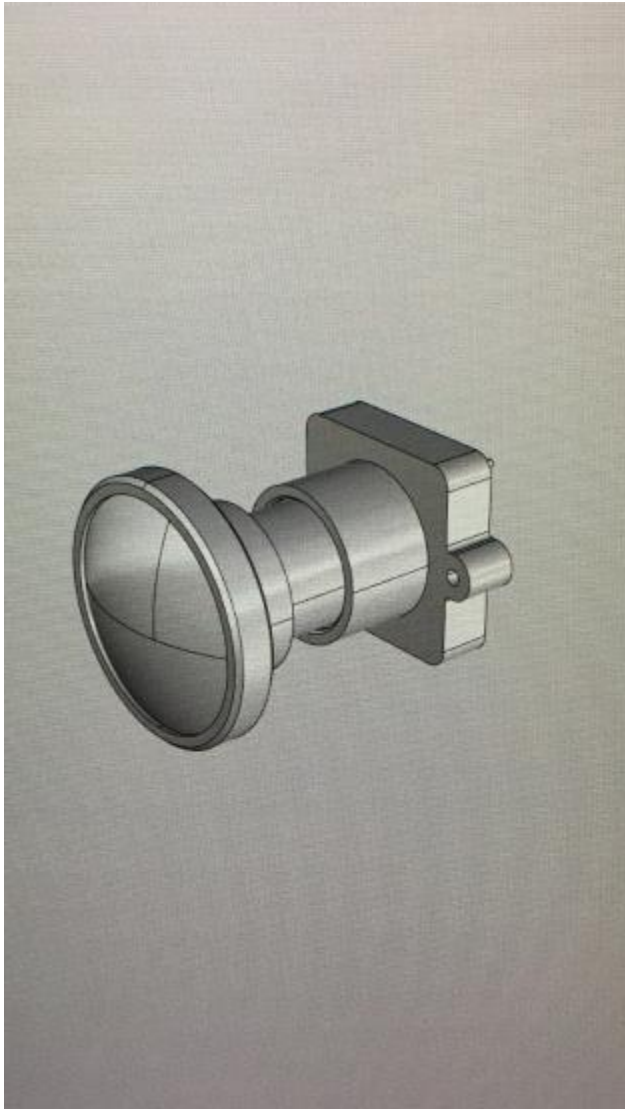
主板：微星Z97迷你主板（已停产）
CPU：I7-5775C

电源：服务器电源（功率等），等
待更新

风扇：XX牌子，功率，等待更新

交换机：仕牌16口千兆交换机
，电源功耗：12V/1A

底座：USB，HDMI，耳机孔，电源
孔，千兆网口



21目单个摄像头Sensor 确定在500万像素，视场角FOV在100~130°，此处有一个对应关系：若提高sensor，FOV保持不变，理论上晚上的噪点会增加，若再提高FOV，则噪点会更明显。

2目单个摄像头Sensor暂定为1300万像素，视场角FOV大于180°，则，理论上噪点会有明显的上升。

拓展：了解CCD，CMOS原理