HIKROBOT\_VISION

管脚 信号

I/O 信号源 说明

1

DC\_PWR

--

相机电源

2

OPTO\_IN

Line 0+

光耦隔离输入

3

GPIO

Line 2+

可配置输入或输出

4

OPTO\_OUT

Line 1+

光耦隔离输出

5

OPTO\_GND

Line 0/1-

光耦隔离信号地

6

GND

Line 2-

相机电源地