



ET-6A3D

ET-6A3D-Plus





ET-6A3D-Pro

ET-6A3D-Promax

分辨率 640*480 帧率 30fps(默认)(3/5/10/15fps可选)(低帧率固件可进一步提升测距精度) 快门 Global
快门 Global
FOV 73 (水平) *55 (垂直)
光源 940nm 标准型 940nm 加强型

	测距性能	
测距范围	0.4~8m(户外版固件最大测距2.5m@100KLux, 5fps)	
测距精度	1%(3*STD) @30fps (低帧率固件可进一步提升测距精度)	
测距准确度	±1cm	
	以上数据基于10%~90%反射率,30fps,排除多径影响的典型值,室外阳光干扰下精度会受到影响	

	物理信息	
整机重量	237g	238
机身尺寸	90mm (长) *50mm (宽)	*35mm (厚) (不含线缆)
外壳材质	阳极氧化铝+爿	
防护等级	IP54 / IP67 미	选(配合线缆)
通信协议	Ethernet (RJ45) &	(CAN/RS485 (定制)
电源输入	DC5.5*2.1 (1	.2V~24V) 2A
整机功耗	典型功耗≤6W	典型功耗≤9W
工作温度	-10℃	~55°C

用放算力平台 自带1TOPS NPU 灵活集成各类应用算法 高级运动特性 独特的系统架构保证机器人运动过程中不产生拖影以及深度错误 HDR 可选		高级特性
7.5%	开放算力平台	自带1TOPS NPU 灵活集成各类应用算法
HDR	高级运动特性	独特的系统架构保证机器人运动过程中不产生拖影以及深度错误
	HDR	可选
深度自动曝光 可选	深度自动曝光	可选
深度优化	深度优化	可选

分辨率 深度(640*480) / RGB(1920*1080) 帧率 30fps(默认)(3/5/10/15fps可选)(低帧率固件可进一步提升测距精度) 快门 深度 Global / RGB Rolling FOV 深度 73(水平)*55(垂直) / RGB 90(水平)*51(垂直)		基本参数	
快门 深度 Global / RGB Rolling FOV 深度 73(水平)*55(垂直) / RGB 90(水平)*51(垂直)	分辨率	深度(640*480) / R	RGB (1920*1080)
FOV 深度 73 (水平) *55 (垂直) / RGB 90 (水平) *51 (垂直)	帧率	30fps (默认) (3/5/10/15fps可选)	(低帧率固件可进一步提升测距精度)
	快门	深度 Global /	RGB Rolling
	FOV	深度 73 (水平) *55 (垂直) /	RGB 90(水平)*51(垂直)
光 源(深度) 940nm 标准型 940nm 加强型	光源 (深度)	940nm 标准型	940nm 加强型

	测距性能	
测距范围	0.4~5m	0.4~8m(户外版固件最大测距2.5m@100KLux, 5fps)
测距精度	1% (3*STD) @30fps (低电	贞率固件可进一步提升测距精度)
测距准确度	±1cm	
	以上数据其于10%~90%反射率 30fns 排除多径影响的曲形	值 安外阳光干扰下精度会受到影响

	物理信息	
整机重量	238	240
机身尺寸	90mm(长)*50mm(宽)*3	35mm (厚) (不含线缆)
外壳材质	阳极氧化铝+光学	地玻璃窗口片
防护等级	IP54 / IP67可选	(配合线缆)
通信协议	Ethernet (RJ45) & CA	AN/RS485 (定制)
电源输入	DC5.5*2.1 (12V	√~24V) 2A
整机功耗	典型功耗≤6W	典型功耗≤9W
工作温度	-10°C~5	5℃

	高级特性
开放算力平台	自带1TOPS NPU 灵活集成各类应用算法
高级运动特性	独特的系统架构保证机器人运动过程中不产生拖影以及深度错误
HDR	可选
深度自动曝光	可选
深度优化	可选