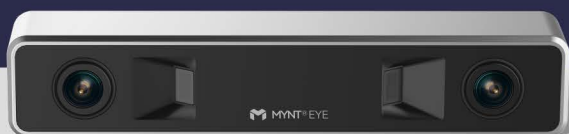


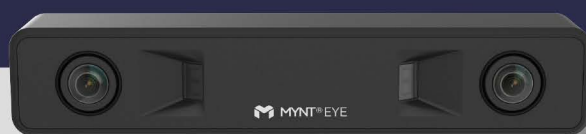
/ 小觅双目深度相机 /

产品选型手册

标准系列



深度系列



标准彩色版



深度 Mobile 版



扫码在线查看

产品参数		硬件										软件			
系列	型号	基线	深度工作距离	视场角	深度分辨率@帧率	色彩模式	滤镜	IR	运动感知	曝光方式	接口	误差精度	支持操作系统	SDK开源项目支持	应用
标准系列 MYNT EYE S-Series	标准版 (S1030-IR-120/Mono)	120.0 mm	0.8-5 m+	D:146° H:122° V:76°	Based on CPU/GPU Up to 752x 480@60FPS	Monochrome	Dual Pass Filter	Yes	6 Axis IMU	Global Shutter	USB 3.0	误差 不超过 4%	Windows 10、 Ubuntu 14.04/ 16.04/18.04、 ROS indigo/ kinetic/melodic、 Android 7.0+	ORB_SLAM2、 OKVIS、 Vins-Mono、 Vins-Fusion、 VORB	vSLAM研究、 机器人定位 导航、AGV
	标准入门版 (S1030-120/Mono)	120.0 mm	0.8-5 m+	D:146° H:122° V:76°	Based on CPU/GPU Up to 752x 480@60FPS	Monochrome	Dual Pass Filter	No	6 Axis IMU	Global Shutter	USB 3.0	误差 不超过 4%	Windows 10、 Ubuntu 14.04/ 16.04/18.04、 ROS indigo/ kinetic/melodic、 Android 7.0+	ORB_SLAM2、 OKVIS、 Vins-Mono、 Vins-Fusion、 VORB	vSLAM研究、 机器人定位 导航、AGV
	标准彩色版 (S2100-146/Color)	80.0 mm	0.26-3 m+	D:141° H:124° V:87°	Based on CPU/GPU Up to 1280x 400@60FPS	Color	—	No	6 Axis IMU (Bosch BM088)	Global Shutter	USB 3.0/ 时间同步 接口	误差 不超过 4%	Windows10、 Ubuntu14.04/ 16.04/18.04、 ROS indigo/ kinetic/melodic、 Android 7.0+	ORB_SLAM2、 OKVIS、 Vins-Mono、 Vins-Fusion、 VORB	服务机器人、 三维重建、 无人配送车
深度系列 MYNT EYE D-Series	深度版50° (D1000-50/Color)	120.0 mm	0.49-10 m	D:77° H:64° V:38°	On Chip 1280x720@ Up to 60FPS 640x480@ Up to 60FPS	Color	IR-CUT	No	6 Axis IMU (Bosch BM088)	Global Shutter	USB 2.0/3.0	误差 不超过 2.5%	Windows 10、 Ubuntu 16.04/ 18.04、ROS kinetic/melodic、 Android 5.x ~ Android 8.x	ORB_SLAM2、 OKVIS、 Vins-Mono、 Vins-Fusion、 VORB	无人配送、 无人机、 ADAS
	深度版120° (D1000-IR-120/Color)	120.0 mm	0.32-7 m	D:121° H:105° V:58°	On Chip 1280x720@ Up to 60FPS 640x480@ Up to 60FPS	Color	—	Yes	6 Axis IMU (Bosch BM088)	Global Shutter	USB 2.0/3.0	误差 不超过 2%	Windows 10、 Ubuntu 16.04/ 18.04、ROS kinetic/melodic、 Android 5.x ~ Android 8.x	ORB_SLAM2、 OKVIS、 Vins-Mono、 Vins-Fusion、 VORB	机器人定位 导航、AGV、 无人机
	深度 Mobile 版 (D1200)	40.0 mm	0.2-3 m	D:66° H:59° V:35°	1280x720@ Up to 30fps 640x480@ Up to 30FPS	Color	—	Yes	—	Rolling Shutter	Type-C/ Micro USB2.0	误差 不超过 1%	Android 5.x ~ Android 8.x	—	三维识别、 三维感知、 三维测量、 人脸识别
	Panda (D1100-IR-75/Color) *非市售产品	50.0 mm	0.3-4.2 m	D:66° H:75° V:40°	On Chip 1280x720@ Up to 60FPS 640x480@ Up to 60FPS	Color	—	Yes	—	Global Shutter	USB 2.0/3.0	误差 不超过 2.5%	Windows 10、 Ubuntu 16.04/ 18.04、ROS kinetic/melodic、 Android 5.x ~ Android 8.x	ORB_SLAM2、 Vins-Fusion	三维识别、 三维感知、 三维测量、 人脸识别

*产品通过FIM (富智康) 高温工作、随机振动、温度冲击、低温储存、低温动态老化、高温高湿、正弦震动等多项可靠性测试。(具体报告内容可咨询销售获取)

*产品通过小视智能受控实验室条件下测试,实际工作距离会因标定情况、测试软件版本、具体测试环境而有差异。*以上适用场景为官方推荐,但不限于,可根据产品需求做相关定制,具体联系销售咨询。

公司简介

MYNTAI (小觅智能) 2014 年 7 月成立于美国硅谷, 专注立体视觉技术整体解决方案, 致力于为 AI 打造三维视觉慧眼。核心产品和技术包括以双目为主的多传感器融合模组、视觉惯性导航技术、量产级的双目标定技术、量产级的双目自标定技术等, 以及核心产品和技术在服务机器人、扫地机器人、安防机器人、无人车、无人机和辅助驾驶 ADAS 中的应用。小觅智能由斯坦福大学机器人视觉专业, 硅谷连续创业者庞琳勇 (Leo) 博士创立, 在北京、无锡、和硅谷拥有 100 人的研发团队。

MYNTAI (小觅智能) 在开曼群岛设有母公司 Slightech, Inc., 并在中国无锡设有全资子公司轻客智能科技 (江苏) 有限公司, 在中国北京设有全资子公司轻客小觅智能科技 (北京) 有限公司。

行业客户

已获得超过 300 家行业顶级客户订单



高校客户

全球各地高校客户





欢迎关注
小觅智能官方微信

硅谷

4500 Great America Parkway Santa Clara, CA 95054

无锡

江苏省无锡市新吴区菱湖大道 200 号中国传感网国际创新园 E2-318

邮编: 214135

北京

北京市朝阳区望京东园四区浦项中心 A 座 32 层

邮编: 100102

如需了解小觅智能的更多信息, 请浏览 <https://www.myntai.com/>

*未经小觅智能事先书面许可, 本手册内容不得以任何方式进行翻版、传播、或储存在可检索系统内。

*本公司已竭尽全力来确保手册迄印刷之止内载信息的准确性和完善性。若您发现任何错误或遗漏, 请您与我们联系, 对此, 我们深表感谢。

*小觅智能保留可随时更新手册内产品信息的权利, 而无需事先通知。©2019 轻客智能科技(江苏)有限公司版权所有, 并保留所有权利。