



# HRG ToF 深度相机 QVGA 系列

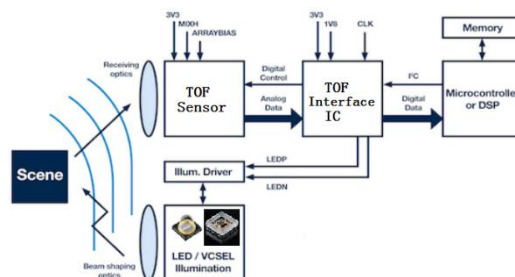
Datasheet Rev2.0 2020.03

## 产品介绍 (Introduction)

HRG ToF 深度相机采用先进的三维立体成像技术打造而成。ToF (Time of Flight) 是新一代距离检测及 3D 成像技术, 相机给目标连续发送光脉冲, 并用传感器接收从物体返回的光, 通过探测光脉冲的飞行 (往返) 时间来得到目标物距离。相机内部集成了主动照明的光源、ToF 传感器、处理器和驱动器, 可通过 USB2.0 或 RJ45 接口输出 QVGA(320 x 240)尺寸的深度图、灰度图和点云图。此产品可选用 850nm 或 940nm 两种光源, 测距范围可达 6 米, 精度可达毫米级, 配套的 SDK 软件支持多个平台和多种开发语言, 易于用户集成和二次开发, 可广泛应用于机器人, 工业应用, 汽车电子、智能家居等领域。

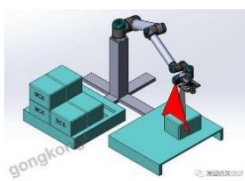
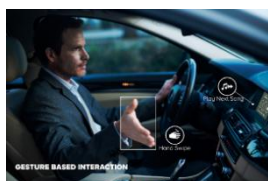
## 特性 (Feature)

- 车规级 ToF 深度相机解决方案, 稳定可靠
- 测量距离可达 6 米
- 测量精度可达毫米级
- 可用于室外, 抗环境光能力可达 120klux
- 配套 SDK 跨平台并支持多开发语言
- 尺寸小型化、可针对具体需求定制开发



## 应用 (Application)

汽车电子	智能家居	机器人	新零售
手势识别	隐私监控	导航避障	商品展示
疲劳监测	游戏娱乐	电子围栏	人数统计
车内监控	人机交互	引导抓取	行为分析
人脸识别	幼儿教育	体积扫描	智能换衣



## 参数 (Parameter)

参数	典型值	单位
测量距离	0.3 ~ 3.5 (Max 6)	m
分辨率	288 x 240	pixel
帧率	10 (Typical)	fps
测量精度	< 1%	-
输入电压	12	V
镜头视角	60 x 45 / 70 x 55	°
波长	850 / 940	nm
调制频率	20 / 32/ 40	MHz
数据接口	USB2.0 / Ethernet	-
SDK 平台	Windows / Linux / Android	-
工作温度	-10 ~ 60	°C
尺寸	(L*W*H)50 x 38 x 68	mm

## 尺寸 (Dimension)

