双摄（T+W）

T为长焦，英文Telephoto。

W为广角，英文wide Angle.

Bokeh 背景虚化。使景深变浅，焦点聚集在主题上。要想虚化背景，除了大光圈的镜头外，一般DC是不具备这个功能的，而傻瓜型相机在一般情况下也是无法达到预期想要的效果

Zoom Threshold缩放阈值

Normal Capture-Near正常近捕光

Normal Capture-far 正常远捕光

Night scence夜景

FOV： 视场角，英文Field of View

TOF 只是 3D 深度摄像技术中的一种方案。目前主流的 3D 深度摄像主流有三种方案：结构光、TOF、双目成像。

* **结构光（Structured Light）**：结构光投射特定的光信息到物体表面后，由摄像头采集。根据物体造成的光信号的变化来计算物体的位置和深度等信息，进而复原整个三维空间。（苹果iPhone X 用的就是这个方案）
* **TOF（Time Of Flight）**：TOF 系统是一种光雷达系统，可从发射极向对象发射光脉冲，接收器则可通过计算光脉冲从发射器到对象，再以像素格式返回到接收器的运行时间来确定被测量对象的距离。
* **双目成像（Stereo System）**：利用双摄像头拍摄物体，再通过三角形原理计算物体距离。