**Gemini** **330** **系列功能矩阵**

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 功能 | Win10 | Ubuntu 18/20/22  LTS x64 | Ubuntu Arm  (Raspberry Pi,  RK3399 … | NVidia Jetson  Series | Viewer | C/C++ | ROS/ROS2 | Python |
| 预编译二进制包 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 不支持 (提供开源源代码) | 支持 |
| 深度数据流 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 |
| 红外数据流 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 |
| 自定义预配置（ preset）Json文件导 入及导出 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 |
| 参数预配置（ preset）控制 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 |
| 数据帧Metadata | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 |
| 深度后处理 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 |
| 点云计算 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 |
| 流对齐（ SDK或设备内部D2C） | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 |
| 流对齐（ 通过后处理filter实现对齐） | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 |
| RGB流 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 |
| MJPG解码 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 |
| IMU数据流（加速度计和陀螺仪） | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 |
| 硬件时间戳 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 |
| 全局时间戳 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 |
| 固件升级 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 |
| 多相机 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持（ 运行多个应用实例） | 支持 | 支持 | 支持 |
| 多相机同步 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持 | 支持（ 运行多个应用实例） | 支持 | 支持 | 支持 |
| 网络（数据传输和设备控制） | 不支持 | 不支持 | 不支持 | 不支持 | 不支持 | 不支持 | 不支持 | 不支持 |