

Data Sheet

AEVA-HE, 5.0 Mégapixel

Caractéristiques Techniques

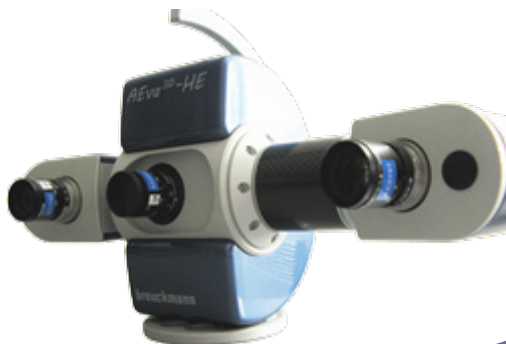
Installation du système	Capteur Standalone
Banc de positionnement	VisioTOP-500 ou Visio-4D
Capteur	Couleur, CCD, FireWire® IEEE 1394b
<ul style="list-style-type: none"> Résolution capteur 	2452 x 2054 pixel
Unité de projection	Technique de projection miniaturisé
<ul style="list-style-type: none"> Source de lumière 	50 W LED haute puissance (blanc)
<ul style="list-style-type: none"> Intensité de lumière 	300 ANSI lumen
<ul style="list-style-type: none"> Nombre de paires de ligne projetées 	128
Temps d'acquisition minimum	980 msec
Dimensions	L 375 x P 235 x H 226 mm
Poids du capteur	4.1 kg
Puissance du chargeur	AC 90 / 265 volt, 50-60 Hz
Unité de controle (interne)	150 W, USB 2.0
Système d'exploitation	Windows 7 64 bit
Interface des données	SDF, ASCII, STL, WRL, PLY
Logiciel	AEVA pour Windows

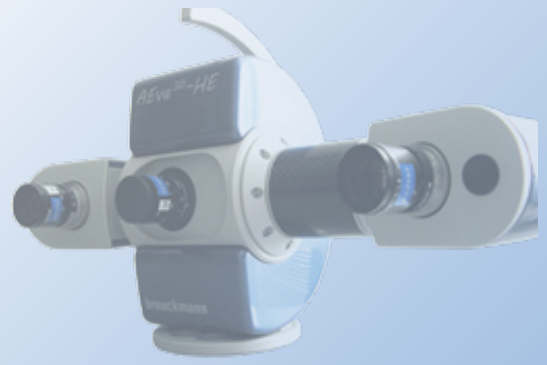
Champ de Vue

Angle de triangulation: 18 degrés ⁽¹⁾ Longueur de base: 750 mm Distance de fonctionnement: 530 mm				
Champ de vue [mm] ⁽¹⁾	AEVA-HE-110	AEVA-HE-160	AEVA-HE-250	AEVA-HE-450
Taille du champ de vue [mm] ⁽²⁾	70 x 60	120 x 102	170 x 140	330 x 285
Profondeur de mesure [mm] ⁽³⁾	50	80	100	300
Résolution x, y [μm] ⁽⁴⁾	30	50	72	140
Profondeur de résolution (z) [μm] ⁽⁵⁾	2	3	5	8
Bruit (z) [μm] ⁽⁶⁾	± 4	± 6	± 9	± 17
Précision [μm] ⁽⁷⁾	± 10	± 15	± 20	± 38

Caractéristiques requises:

- Xeon processeur ≥ 3.2 GHz
- 16 Go de mémoire Ram minimum
- 500 Go disque dur et lecteur DVD-RW
- NVidia 1 Go carte graphique
- 23" TFT écran 1920 x 1200 résolution





Annotation:

Le champ de vision (FOV) donné est préparé et ne peut être échangé par d'autres objectifs de caméras et/ou unités de projection.

Les objectifs seront livrés avec un réglage prédéfinis pour l'ouverture et la profondeur focale, qui est optimisé pour le FOV donnée et qui ne doit pas être modifié par l'utilisateur.

Informations supplémentaires:

Toutes les données et les valeurs spécifiés dans cette fiche technique ne concernent qu'un seul système.

Les spécifications de mesure qui sont détaillées sont les valeurs moyennes pour une plage de mesure centrale qui ont été obtenus dans des conditions de mesure définies et après calibrage précis du capteur. Elles s'appliquent uniquement en association avec une configuration de système fourni par AICON. En outre, tous les détails de précision et de résolution dépendent de la surface de l'objet et des conditions de mesure.

1. Toutes les valeurs indiquées dans cette fiche technique sont des indications pour exprimer la gamme de valeurs. La diagonale de l'image du champ de vue déclaré, par exemple, peut varier de $\pm 10\%$.
2. Taille du FOV lorsque l'on est au plan zéro.
3. La profondeur de champ maximale dans la direction z.
4. Les valeurs de résolution latérale sont calculées théoriquement (rapport du champ de vision par le nombre de pixels de caméra).
5. La limite de résolution est définie théoriquement (rapport du champ de vision par le nombre de pixels de la caméra).
6. La valeur du bruit est mesuré par la déviation des points de mesure par rapport à la courbe de meilleure ajustement. Le bruit des données 3D mesurées dépend fortement du bruit de la caméra.
7. La précision de la caractéristique de la série du type. La détermination de la précision de la caractéristique est basé sur la directive VDI 2634.

EOTECH SA MORE FOR SCIENCE

Tel: +33(0) 1 64 49 71 30

Fax: +33(0) 1 64 49 32 29

E-mail: info@eotech.fr

1, ZI du Fond des Prés | 91460 Marcoussis | FRANCE