

Data Sheet

VisioSphere^{3D}, 2.0 Mégapixel

Caractéristiques Techniques

Installation du système	Installation du système intégré avec deux capteurs et la sphère d'Ulbricht
Banc de positionnement	Support de tête et miroir à alignement
Capteur	Couleur, CCD, FireWire® IEEE 1394b
• Résolution capteur	1624 x 1234 pixel haute résolution
Unité de projection	Technique de projection miniaturisé
• Source de lumière	50 W haute puissance LED (blanc)
• Intensité de lumière	300 ANSI lumen
• Nombre de paires de ligne projetées	128
Temps d'acquisition minimum	980 msec
Dimensions	L 650 x P 600 x H 700 mm
Poids du capteur	33 kg
Puissance du chargeur	AC 90 / 265 volt, 50-60 Hz
Unité de contrôle (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: 25 degrés Longueur de base: 170 mm Distance de fonctionnement: 380 mm	
Champ de vue [mm] ⁽¹⁾	250
Taille du champ de vue [mm] ⁽²⁾	205 x 155
Profondeur de mesure [mm] ⁽³⁾	130
Résolution x, y [µm] ⁽⁴⁾	131
Profondeur de résolution (z) [µm] ⁽⁵⁾	8
Bruit (z) [µm] ⁽⁶⁾	± 12
Précision [µm] ⁽⁷⁾	± 40

Caractéristiques requises:

- Xeon processeur ≥ 2 GHz
- 8 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