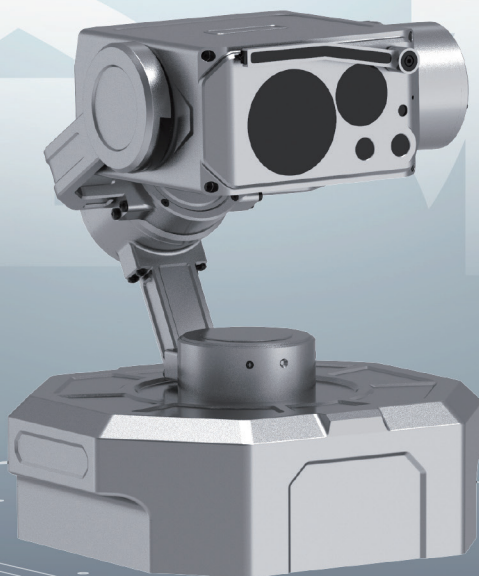


轻稳



RS2

高性能稳像双光智能方型云台

专为工业级机器人设计，具备适配四足机器人步态的专用云台方案，配备红外热成像智能双光视觉系统，为工业级机器人全天候工作提供有力保障。10 TOPS算力保障双光AI算法流畅运行，轻量化设计降低工业级机器人负载，保障机器人本体运动稳定性和续航。



高强度冲击40G



稳像精度0.005°



万级预置点位

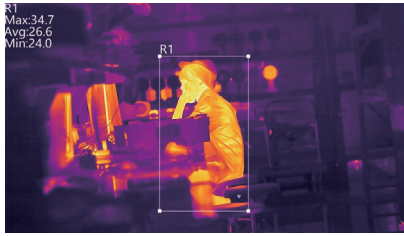
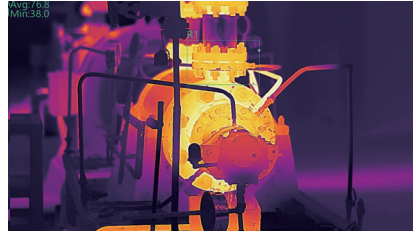


智能定位纠偏



轻量化设计≤2.4kg

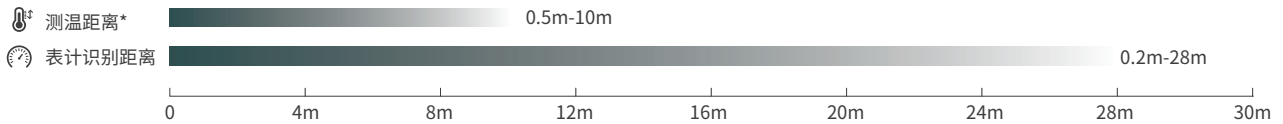
产品成像



产品参数

热成像	
热成像分辨率	640 × 512
热成像焦距	6.9mm
热成像视场角	62.9° × 50.4°
热成像响应波段	8~14μm
NETD	≤40mK (@25°C), F#1.0
测温	-20°C~650°C, ±2°C或者量程的±2%
可见光相机	
图像传感器	1/2.8" Progressive Scan CMOS
可见光分辨率	4K, 3840×2160
可见光焦距	5.1-153mm (30倍)
可见光视场角	55.27°(H) × 32.27°(V)~2.08°(H) × 1.17°(V)
可见光补光	白光30m照射距离, 自动
云台功能	
稳定精度	≤0.005°
转动范围	水平n×360°, 垂直俯仰±90°, 横滚±45°
视音频	
最大预览路数	4路
视频压缩标准	H.265/H.264/MJPEG
音频压缩标准	G.711alaw/G.711ulaw/AAC/PCM
延迟	<300ms
扬声器和拾音器	支持
智能分析和联动	
算力	10 TOPS
测温分析	支持全局、点、线、区域等测温规则及联动报警
智能分析	火点检测、人车识别、人脸识别、表计识别、智能缺陷识别分析、定位纠偏等
报警联动	录像/抓图/报警输入输出联动
接口	
客户端	支持上位机/PCNVR客户端
接口协议	ONVIF, SDK, GB28181, DLT/664
网口	RJ45百兆网口
系统参数	
电源输入	DC12~24V
工作温度	-20°C ~ +55°C
防护等级	IP66
功率	静止≤12W, 峰值≤75W
重量	≤2.4Kg
电磁兼容	EMC4-A

作用距离



* 在此距离范围内, 设备可满足承诺的测温精度

应用领域



电力巡检



冶金巡检



应急救援



石化巡检

睿感机器人

热线: 131-9946-6101 网址: www.raysense-robotics.com

公司地址: 浙江省杭州市滨江区长河街道聚才路239号5号楼22层

■ 本手册仅供说明之用, 图片及技术规格如有变更, 恕不另行通知。



官方公众号