



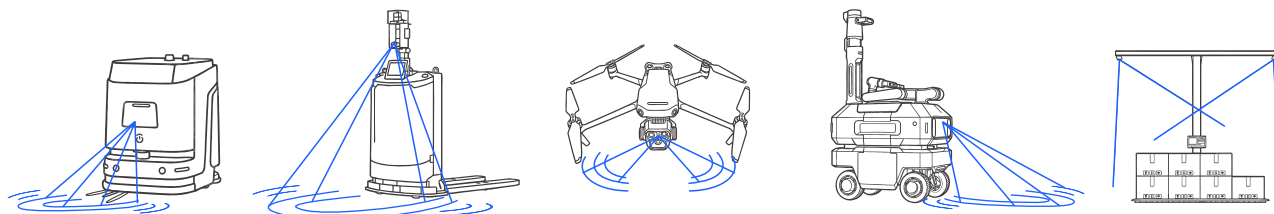
扫一扫，关注公众号



S系列 dToF RGB-D 相机

赋能机器人视觉，驱动自主行动

迈尔微视S系列工业级dToF RGB-D相机，通过实时三维感知+语义识别，赋能清洁机器人、无人叉车、无人机、低速无人车、割草机器人、体积测量、机器狗、人形机器人、库位检测





型号	S10 (提供Lite版*)	S10 Ultra/S10 Ultra MIPI	S00	S11/S11 MIPI
		 		 
使用环境	室内外	室内外	室内外	室内外
工作原理	dToF	dToF	dToF	dToF
激光波长	940nm	940nm	940nm	940nm
深度测距范围	0.3-8米 (90%反射率) 0.3-3米 (5%反射率)	0.3-42米 (90%反射率) 0.3-30米 (10%反射率)	0.1-15米 (90%反射率) 0.1-12米 (5%反射率)	0.1-6米 10%-90%反射率
测距精度	≤ 3 cm	≤ 4 cm	2cm	1cm
输出数据	深度图/点云图 /RGB图/强度图	深度图/点云图 /RGB图/强度图	深度图/点云图/强度图	深度图/点云图 /RGB图/强度图
深度分辨率/帧率	240×160@max. 20fps/15fps (典型值)	240×160@max. 10fps/10fps (典型值)	40×30@max. 10fps	240×96@max. 20fps/10fps (典型值)
深度FOV	90° × 60° ± 3°/ 120° × 80° ± 3°	120° × 80° ± 3°	58° × 45° ± 2°	140° × 56° ± 3°
RGB分辨率/帧率	1920×1080@max. 20fps/15fps (典型值) 1632×1224@max. 20fps/15fps (典型值)	1280×1080@max. 20fps/10fps (典型值)	N/A	1280×1080@max. 20fps/10fps (典型值)/ N/A
RGB FOV	90° × 60° ± 3°/ 120° × 80° ± 3°	120° × 110° ± 3°	N/A	120° × 110° ± 3°/N/A
RGBD对齐	支持	支持	N/A	支持/N/A
数据接口	以太网/GMSL/IO	以太网/ MIPI	JST/IO	以太网/USB/MIPI/ MIPI
工作温度	-20°C~60°C	-20°C~75°C/N/A	-20°C~50°C	-20°C~60°C/N/A
存储温度	-40°C~85°C	-40°C~85°C	-25°C~65°C	-40°C~70°C/N/A
时间同步	PTP	PTP/HW	N/A	PTP/N/A
防护等级	IP 54	IP 67/N/A	IP 54 (带外壳)	IP 54/N/A
外形尺寸	87×37×25mm	106×69×43mm/ 64.8×45.4×33.89mm	41.2×27×21.3mm (带外壳) 33×20×10mm (不带外壳)	90×25×25mm (整机)/ 33×18×13mm (140°)
重量	约190g	约440g/ 约60g	25g (带外壳) 5.9g (不带外壳)	约130g(网口), 约90g(USB)/ <10g
平均功耗	≤ 4W	< 9W	< 1W	< 4W/≤ 2W
供电方式	12~28V	12~27V/12V@max6A	5V	12~28V/3.3~5V
软件环境	C/C++/ROS SDK	C/C++/ROS SDK	C/C++/ROS SDK	C/C++/ROS SDK
系统支持	Windows 7/8/10/11, Linux, Arm Linux/ROS	Windows 7/8/10/11, Linux, Arm Linux/ROS	Windows 7/8/10/11, Linux, Arm Linux/ROS	Windows 7/8/10/11, Linux, Arm Linux/ROS
抗光干扰	100 kLux	100 kLux	100 kLux	100 kLux
IMU输出频率	N/A	200 Hz	N/A	N/A



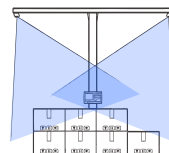
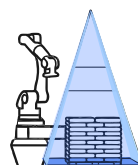
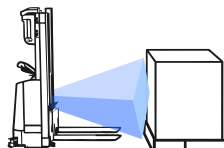
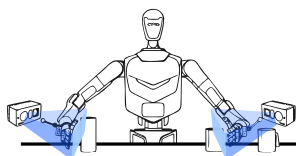
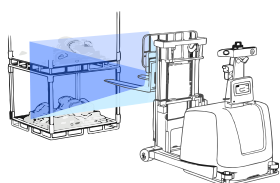
扫一扫, 关注公众号



M系列高分辨率 RGB-D 相机

高精度 ToF 3D 技术, 赋予机器人毫米级感知

迈尔微视M系列相机是基于ToF技术开发的高分辨率RGB-D相机, 面向工业领域应用
覆盖料筐堆垛、抓取、托盘识别、体积测量、软包/箱体拆垛等应用



型号	M4	M4 Pro	M4-G	M4 MEGA	M10
					
工作原理	iToF	iToF	iToF	iToF	dToF
激光波长	940nm	940nm	940nm	940nm	940nm
深度测距范围	0.3m~5m(90%反射率) 0.3m~2m(10%反射率)	0.3m~5m(90%反射率)	0.05m~1m (10%~90%反射率)	0.2m~5m(90%反射率)	0.5m~8m(90%反射率)
测距精度	±4mm+0.25%*depth	±4mm+0.25%*depth	1%(最高4mm@1m)	±3mm+0.25%*depth	±20 mm
输出数据	深度图/RGB图/ 强度图	深度图/RGB图/ 强度图	深度图/RGB图/ 3D点云	深度图/RGB图/ 强度图	深度图/RGB图/ 强度图/3D点云
深度分辨率/ 帧率	640 × 480px @max. 15fps, 典型:12fps	640 × 480px @max. 15fps, 典型:12fps	640 × 480 (VGA), 典型:30fps	640 × 480px @max. 15fps, 典型:12fps	480 × 320 (QVGA), @2.5fps
深度FOV	81° × 61° ± 3°	81° × 61° ± 3°	90° × 70° ± 3°	81° × 61° ± 3°	90° × 60° ± 3°
RGB分辨率/ 帧率	1920×1080 @max.15fps 典型: 12fps	1920×1080 @max.15fps 典型: 12fps	1280×1056 典型: 30fps	1920×960 @max.25fps 典型: 15fps	1920×1080 @max.20fps 典型: 5fps
RGB FOV	88° × 56° ± 3°	88° × 56° ± 3°	115° × 100° ± 3°	86° × 55° ± 3°	90° × 60° ± 3°
RGB像素大小	2.9um	2.9um	2.5um	4um	2.9um
RGB ISP	自带	自带	自带	自带	自带
RGB HDR	N/A	N/A	≥ 100 dB	60 dB	80 dB
RGB 镜头光圈 (F#)	2.5	2.2	2.05	2.5	2.2
RGB 快门类型	滚动快门	滚动快门	全局快门	全局快门	滚动快门
数据接口	以太网/CAN	以太网/RS485	GMSL	以太网/CAN/ 4路IO	以太网
工作温度	-20°C~60°C	-20°C~60°C	-20°C~60°C	-20°C~60°C	-20°C~60°C
存储温度	-40°C~85°C	-40°C~85°C	-40°C~85°C	-40°C~85°C	-40°C~70°C
防护等级	IP 42	IP 50	IP 54	IP 67	IP 54
外形尺寸	88×47×47mm	95×80×41mm	60×30×29mm	92×47×47mm	80×37×25mm
重量	333g	428g	< 200g	449g	190g
平均功耗	6.2 W (24 V DC)	8.7 W (24 V DC)	3 W	6.8 W (24 V DC)	≤ 4W
供电方式	24 V DC / 2 A	24 V DC / 3 A	12 V DC / 1 A	24 V DC / 2 A	12 ~ 28 V
软件环境	C/C++/ROS SDK	C/C++/ROS SDK	C/C++/ROS SDK	C/C++/ROS SDK	C/C++/ROS SDK
系统支持	Windows 7/8/10/11 Linux, Arm Linux/ROS	Windows 7/8/10/11, Linux, Arm Linux/ROS	Windows 7+, Linux, Arm Linux/ROS	Windows 7/8/10/11, Linux, Arm Linux/ROS	Windows 7/8/10/11, Linux, Arm Linux/ROS

让机器人“看懂”世界

MRDVS® 迈尔微视

V2 Pro导航控制器



可视化掌控每一托盘，精准追踪每一车辆

嵌入式SLAM，一体化RTLS系统





V2 Pro是迈尔微视推出的第二代高性能导航控制器，专为复杂场景下的移动机器人(如AGV/无人叉车/清洁机器人)提供稳定、高精度、低部署门槛的导航解决方案

多传感器融合导航



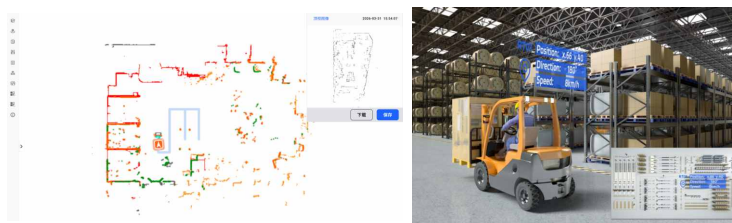
创新集成108°×57°大视场顶视相机、270°高精度2D激光雷达与工业级IMU, 实现±1 cm最高重复定位精度



智能建图与易部署



支持一键自动建图(基于天花板/墙壁自然特征, 免贴码)、可视化操作界面及快速地图管理



典型应用场景



- 1、AGV/无人叉车室内外无缝导航(仓库-月台-车间)
- 2、人工叉车实时定位: 替代UWB方案, 定位精度<3 cm, 部署周期短, 成本低
- 3、动态变化频繁的制造车间 & 地堆型高密度仓储: 顶视视角规避地面遮挡, 稳定性显著优于地面激光/二维码方案



强环境适应性



顶视相机工作范围 1-15 m, 具备抗眩光、高动态曝光能力。工作温度 -20℃ ~ 60℃, 防护等级 IP54, 满足工业现场严苛环境要求。IMU+视觉双重定位保障: 在视觉特征短暂缺失(如过门、强光直射)时仍能维持短时高精度推算



产品规格参数

顶视相机

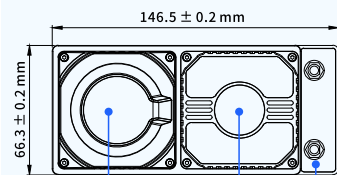
工作范围	1m-15m (环境光 0-10 klux)
深度FOV	108°(H)×57°(V)±3°
帧率	10fps
抗干扰能力	抗眩光/抗环境光
集成模块	IMU (惯导模块)

2D激光雷达

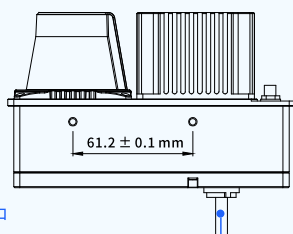
扫描频率	15hz-25hz(可切换)
检测距离	15m @ 10% 反射率/ 40m @ 90%反射率
测距精度	±30mm (典型值)
角分辨率	0.1°
水平视场角	270°

主控系统

处理器	瑞芯微8核ARM平台
NPU算力	6TOPS
通讯接口	1× 以太网 / 1× CAN / 4× IO (2 IN 2 OUT)
电源输入	24V(±4.8V) DC IN
功耗	6.6W (平均); 15.3W (最大)
无线模块	Wi-Fi 6
音频输入	1×3pin audio_out (L/R/GND)
整机尺寸	146.5mm×66.3mm×89.4mm
防护等级	IP 54
工作温度	-20°~60°
存储温度	-40°~80°



2D激光雷达 顶视相机 Wi-Fi天线接口



相机线缆 (以太网, 电源, CAN, IO, 音频)



扫一扫, 关注公众号



扫码查看更多产品信息



扫一扫, 关注官网