

S10Ultra雷视一体相机

产品规格书 V2.0 2026-4-3

MRDVS® 迈尔微视

让机器人“看懂”世界



注：当前展示产品为标准款，另提供MIPI模组版

迈尔微视S10Ultra是一款小体积、大视场角、高性价比的工业级雷视一体相机。本产品基于dToF技术，可提供室内外0.2m-42m的高性能深度数据。相机内部实现RGB图和深度图，空间和时间上的对齐功能，并内置IMU（数据输出频率达200Hz），可有效支持主流SLAM算法，如FastLio、FastLio2等。该产品自带SoC，支持软触发功能，可提供MIPI模组版。

功能特点



dToF深度感知技术

直接测量激光信号往返目标物体的时间以计算距离，有效探测距离更广（0.2-42m），抗环境光干扰能力更强（100 kLux）



多数据同步输出

可同时输出深度图、高质量RGB图及IR图，支持时空同步



全固态结构设计

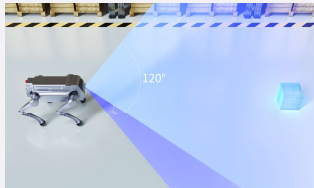
无机械运动部件，体积小巧（106×69×43mm），抗震性与稳定性更优，提供RGBD对齐数据

应用场景



割草机器人

机器人在庭院、草坪等环境中自主作业时，实现精准的定位与导航



工业四足机器人

提升机器狗在巡检、勘探等复杂工业场景中的定位、导航与环境感知能力



多旋翼无人机

提升无人机在巡检、测绘等场景中的定位、导航、避障与环境感知能力

S10Ultra雷视一体相机

产品规格书 V2.0 2026-4-3

MRDVS® 迈尔微视

让机器人“看懂”世界

产品参数

产品型号		S10Ultra雷视一体相机	
使用环境	室内外	存储温度	-40°C~85°C
深度技术	dToF	时间同步	PTP
激光波长	940nm	防护等级	IP67
深度测距范围	0.2~42m (90%反射率) 0.2~30m (10%反射率)	人眼安全	CLASS I
测距精度	≤4cm	外形尺寸	106×69×43mm
输出数据	深度图/点云图/RGB图/IR (幅值) 图	重量	约440g
深度分辨率/帧率	240×160 @Max 10fps/10fps (典型值)	功耗	< 9W
深度FOV	120°×80°±3°	供电方式	12~27V
RGB分辨率/帧率	1280×1080 @Max 20fps 10fps (典型值)	软件环境	C/C++/ROS SDK
RGB FOV	120°×110°±3°	系统支持	Windows 7/8/10/11, Linux, Arm Linux/ROS
RGBD对齐	支持	抗光干扰	100 kLux
数据接口	以太网	IMU输出频率	200Hz
工作温度	-20°C~75°C		

