



ZED M



ZED Mini Camera and SDK Overview

ZED Mini深度相机 提供高清晰度的图像和对环境深度的精确测量。它是为最具挑战性的应用而设计的，包括自主车辆控制、移动测绘、空中测绘、安全和监视。



ZED M

详细规格说明

技术规格

视频输出

输出分辨率	Side by Side 2x (2208x1242) @15fps 2x (1920x1080) @30fps 2x (1280x720) @60fps 2x (672x376) @100fps
输出格式	YUV 4:2:2
视野	Max. 90° (H) x 60° (V) x 100° (D)
RGB传感器类型	1/3" 4MP CMOS
活动阵列大小	2688x1520 pixels per sensor (4MP)
焦距	2.8mm (0.11") - f/2.0
快门	电子同步滚动快门
接口	USB 3.0 Type-C port

深度感应

基线	63 mm (2.4")
深度距离	0.10 m to 15 m (0.3 to 49 ft)
深度图分辨率	本地视频分辨率（在超级模式下）
深度精度	< 1.5% up to 3m < 7% up to 15m

运动

运动传感器	陀螺仪， 加速器 采样率 800Hz
技术	视觉-惯性立体SLAM
6轴姿势的准确性P	位置。 +/- 1毫米方向。 0.1度
姿势更新率	Up to 100 Hz

物理

尺寸	124.5 x 30.5 x 26.5 mm (4.9 x 1.2 x 1.0")
重量t	62.9g - 0.14 lb
温度范围	0°C to +45°C (32°F to 113°F)
电源	380mA / 5V USB Powered

系统要求

Win 10, Win 8 Win 7
 Ubuntu 18.0/16.04
 CentOS, Debian (via Docker)
 USB3.0 Interface

SDK 要求

Dual-core 2.3GHz or faster
 Minimum 4GB RAM Memory
 Nvidia GPU ⁽¹⁾ Compute capability ≥ 3.0

(1) Compatible with Nvidia Jetson Nano, TX2, Xavier

摄像机控制

ZED的API提供了对设备和相关传感器的低水平访问和控制。该API允许精确操作常见的参数，如帧率、曝光时间、白平衡、增益、低光灵敏度。该API还将提供不同的分辨率。

Functional SDK Diagram

