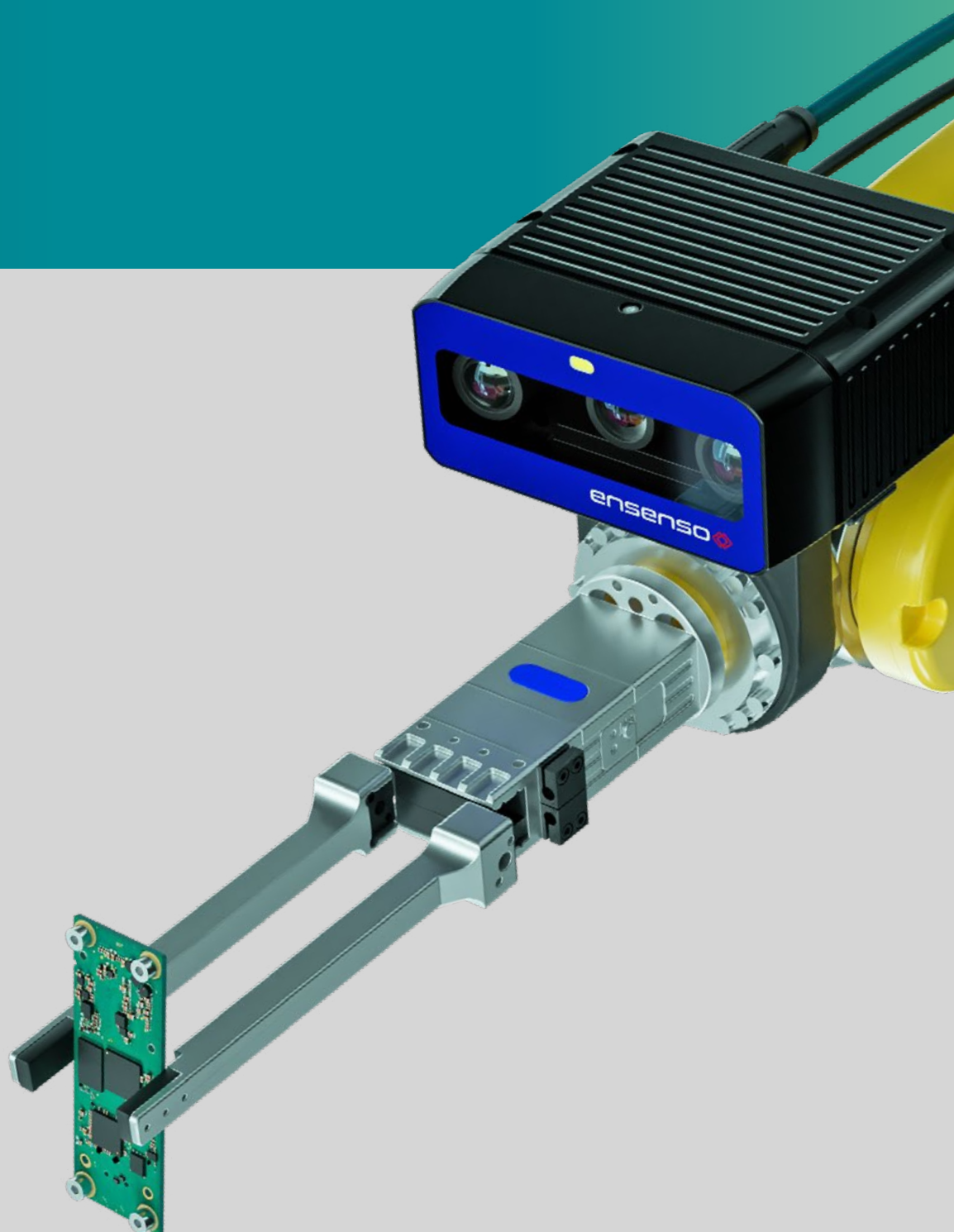


至近距離での3Dビジョン

Ensenso B シリーズ

ids

#idshasvision



www.ids-imaging.jp/ensenso-b

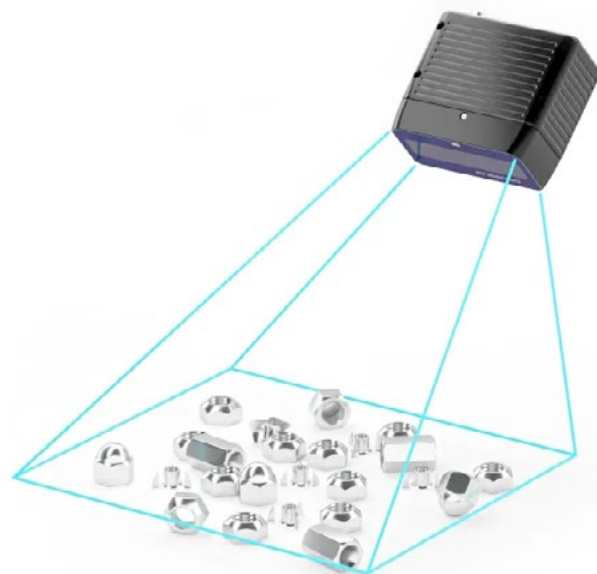
ensenso 
a brand of optonic

Ensenso Bは、Ensensoカメラシリーズの最新モデルです。

お客様のご要望にお応えするために特別に開発された3Dカメラは、対象物との距離が短くても優れた性能を発揮します。これまでの Ensenso シリーズの長所を、非常にコンパクトで丈夫な筐体にまとめました。これらの特長により、Ensenso B は、小さなスペースで精度と信頼性が求められるロボティクス分野のアプリケーションに最適です。

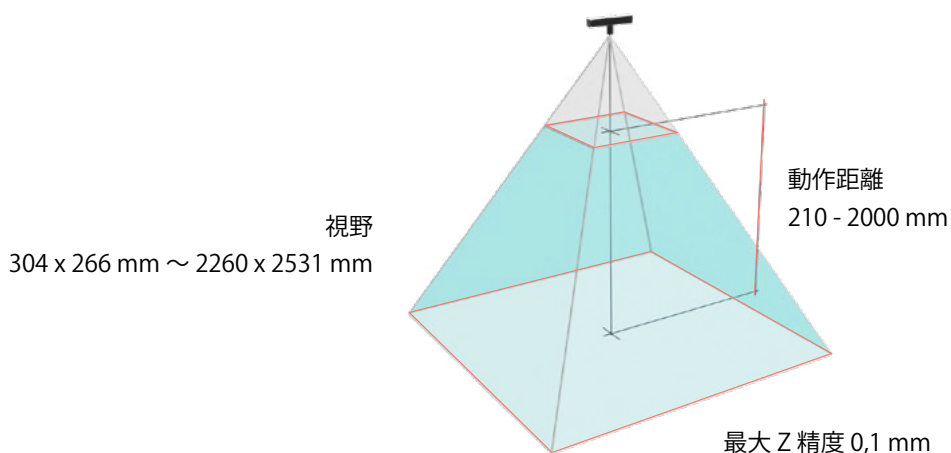
近距離の撮影

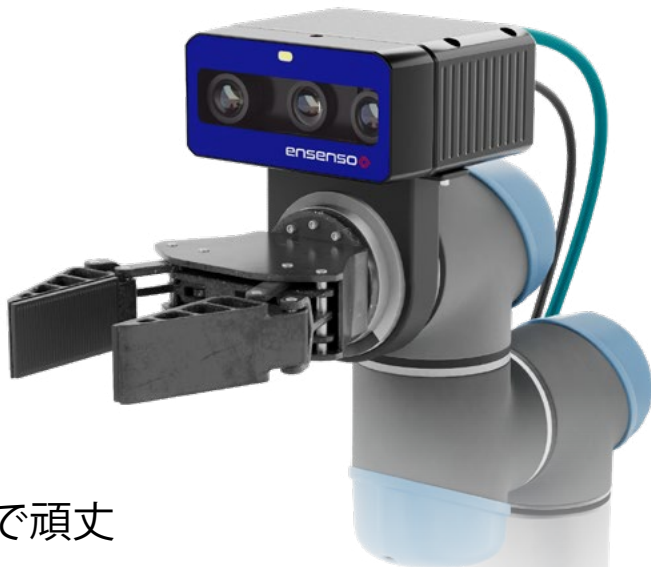
短焦点距離の完全一体型光学系により、2台の5メガピクセルのステレオカメラを被写体距離21cmから使用できます。この短い距離でも、Ensenso B は 30 x 26 cm の広い視野をカバーし、約 0.1 mm の精度で深度の値を表示します。Bシリーズのレンズは、最大約2メートルのワーキングディスタンスを可能にします。



すべての領域でシャープな画像

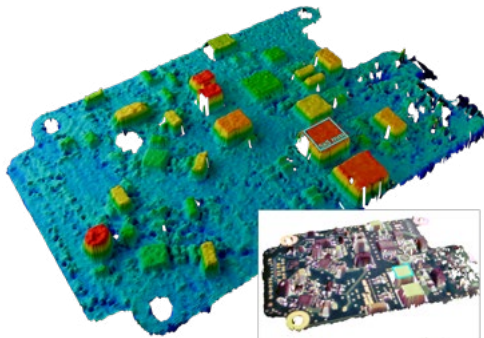
Ensenso B は、被写界深度の深さにも優れており、さまざまな距離でも、作業エリアの対象物に常に焦点が合い、きわめて鮮明な結果が得られます。この機能は、ステレオセンサーの高解像度5MPをサポートし、要求の厳しいアプリケーションに不可欠な卓越した画質を可能にします。





コンパクトで頑丈

Ensenso B の洗練されたデザインは、IP65/67 で保護されたハウジングにわずか 120 x 56 x 104 mm のコンパクトなサイズを組み合わせており、特に省スペースで堅牢なカメラとなっています。統合されたエレクトロニクスと閉じた設計により、ケーブル配線が大幅に簡素化されます。つまり、Ensenso B は、ロボットアームで使用される場合など、厳しい環境でも確実に動作します。



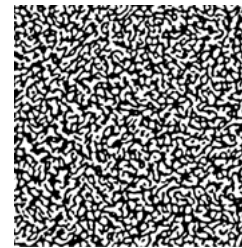
高解像度

2つの5MP Sonyイメージセンサーは、近距離で特に高いピクセル解像度のステレオ画像を生成するため、詳細で完全性の高い点群用の生データを提供します。



True color 3D

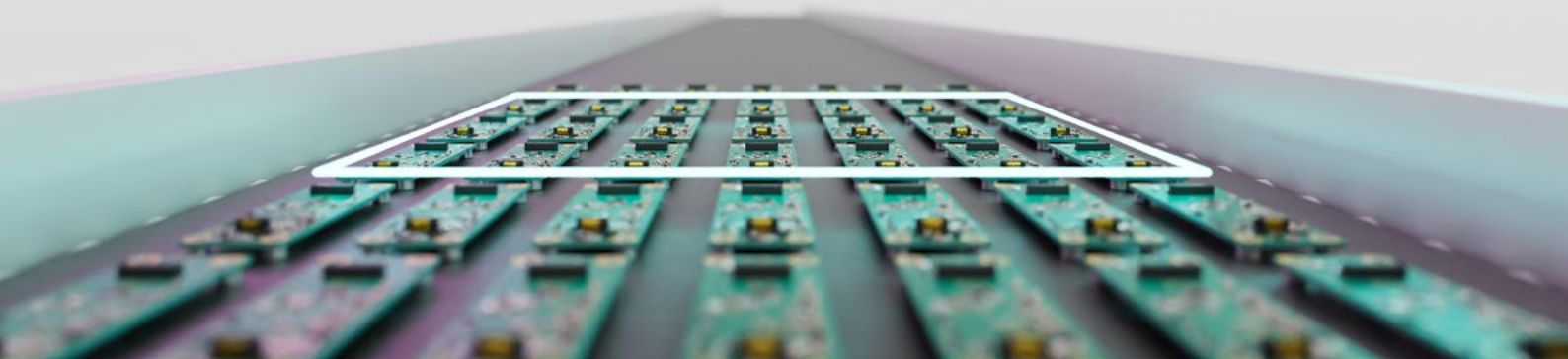
Ensenso B はステレオセンサーから直接、対象シーンの色情報を取得します。これにより、追加のセンサーを必要とせず、設置スペースとハードウェアのコストを削減できます。同時に、1つの座標系で3Dデータとカラーデータのキャリブレーションを簡素化します。



FlexView 3

Ensenso B の 3D データ品質も、最新の第 3 世代プロジェクターパターンによるもので、動きのあるシーンでの単一画像キャプチャと、FlexView テクノロジーを使用した複数画像の取得の両方に対応しています。

至近距離での視野全体にわたる詳細でシャープな3Dデータを、たった1回の撮影で取得できます。



B シリーズ

ステレオRGB完全内蔵

、GigE (PoE)、動作距離 21cm～

、投影テクスチャーステレオビジョン

- 2つのステレオRGBセンサーによりコンパクトな3Dビューをカラー表示
- 視野が広く、対物距離が21cmと非常に短い
- 出力200WのパワフルなLEDパターンプロジェクター
- すべてのコンポーネントはコンパクトな筐体にすべて統合
- 衝撃および振動に対する耐性
- カスタマイズされた工場完成品と「すぐに使用できる」製品



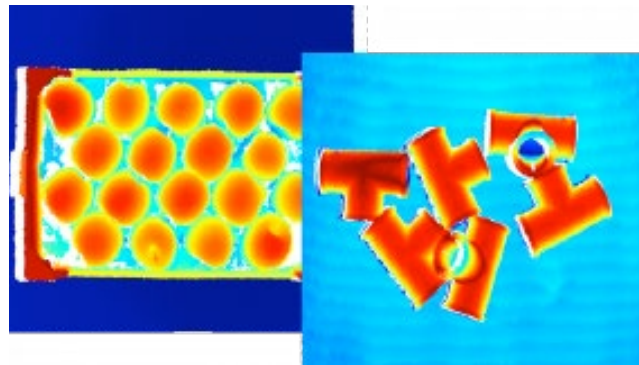
ソフトウェア

Ensenso B カメラファミリーのカメラはセットアップが簡単で、Ensenso SDK を介して動作します。3D カメラ向けの簡単なセットアップとカメラキャリブレーションサポートに加えて、GPU ベースの画像処理も搭載し、3D データ処理が高速化されます。

- Ensenso の全モデルに対して 1 つのソフトウェアパッケージ (Windows および Linux 向け Ensenso SDK)
- MVTec HALCON、C、C++、および C# サンプルプログラム、ソースコード付き
für MVTec HALCON, C, C++, C#
- マルチカメラモードで使用するすべてのカメラからのデータを、1 つの 3D 点群で出力
- 複数の視野角からの 3D ポイントクラウドをその場で構成
- ロボットハンドアイキャリブレーション
- uEye 産業用カメラを統合し、追加のカラー情報やバーコードを取得

Ensenso PartFinder により、ユーザー固有の CAD ジオメトリをロードして、Ensenso 3D カメラの点群から見つけることができます。奥行情報、面法線、テクスチャデータを組み合わせて使用すると、困難な位置決めタスクでも解決できます。PartFinder 機能は標準 NxLib に含まれていますが、使用するには別途ライセンスが必要です。

ENSENSO
SDK



partfinder
advanced 3D matching

