# MV-DP2060-01P
## 3D 激光轮廓传感器

MV-DP2060-01P 型号 3D 激光轮廓传感器，硬件内置高精度算法、宽动态图像处理算法以及数据融合算法，结合高帧率芯片和激光精准的时序控制，实时输出高精度三维点云数据。结构紧凑、集成度高、操作便捷，广泛适用于 3C、电子制造、汽车等行业动态场景下的高精度三维信息采集。




## 功能特性

- 内置高精度算法，精度可达亚微米级
- 高帧率芯片，扫描速率可达10 KH
- 支持多种曝光模式，鲁棒性更强
- 多帧算法融合技术，轮廓更完整
- 多种滤波模式可选，数据更稳定
- 支持ROI选择、一键调试，操作更便捷

## 典型应用

3C 行业、电子制造业、汽车工业等

## 订货型号

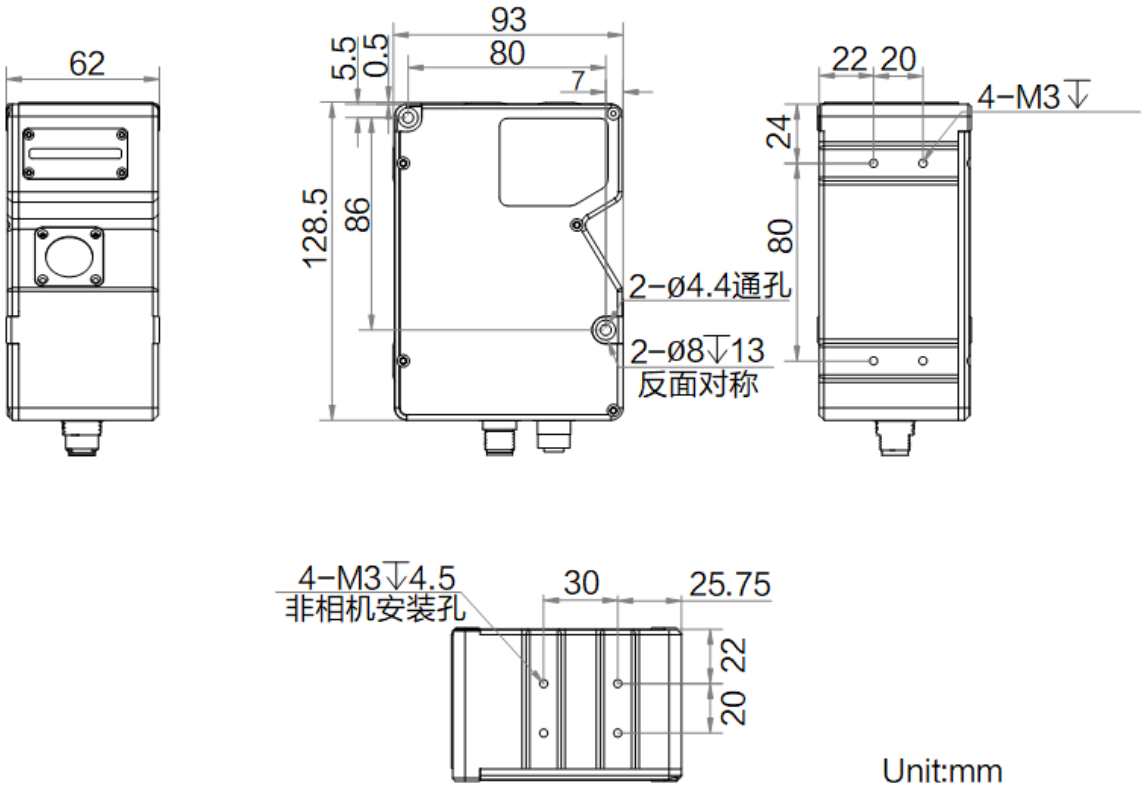
MV-DP2060-01P
MV-DP2060-01P V2.0

# 技术参数

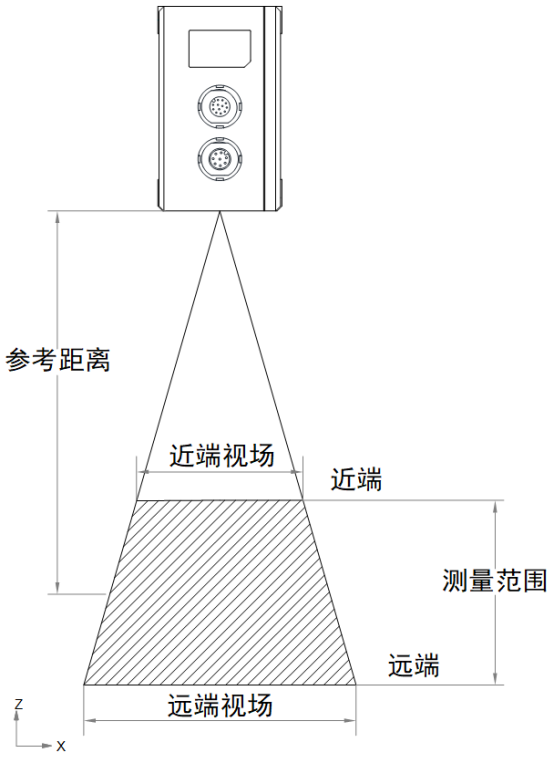
| 型号 | MV-DP2060-01P | MV-DP2060-01P V2.0 |
|---|---|---|
| **性能** | | |
| 单轮廓点数 | 2048 | 3200 |
| 参考距离 | 64 mm | |
| Z 轴测量范围 | 26 mm | |
| X 轴测量范围 | 31.5 mm@参考距离；<br>27 mm@近端；<br>36 mm@远端 | |
| Z 轴分辨率 | 1.45 ~ 2.83 μm | |
| Z 轴重复精度 | 0.49 μm@传感器在光学平台上测试标准量块的数据[1] | |
| Z 轴线性度（±% of MR） | 0.01 | |
| 轮廓数据间隔 | 13.2 ~ 18.5 μm | 8.5 ~ 11.9 μm |
| 扫描帧率 | 660 Hz（最大测量范围下），最高可达 10 KHz（ROI 模式下） | 900 Hz（最大测量范围下），最高可达 24 KHz（Binning 及 ROI 模式下） |
| 数据输出类型 | 原始图、轮廓数据、深度图、亮度图 | |
| 触发模式 | 软触发、硬触发（差分编码器触发） | |
| 激光波长 | 405 nm | |
| 激光安全等级 | Class3R | |
| **电气特性** | | |
| 数据接口 | Gigabit Ethernet（1000Mbit/s），兼容 Fast Ethernet（100Mbit/s） | |
| 数字 I/O | 12-pin M12 接口提供供电和 I/O，3 路差分信号输入（Line 0/3/6），1 路差分信号输出（Line 1），1 路 RS-232 | |
| 供电 | 24 VDC | |
| 典型功耗 | 13.8 W@24 VDC | 14.9 W@24 VDC |
| **结构** | | |
| 外形尺寸 | 128.5 mm × 93 mm × 62 mm | |
| 重量 | 约 850 g | |
| IP 防护等级 | IP67 | |
| 温度 | 工作温度 0 ~ 45°C，储藏温度-30 ~ 80°C | |
| 湿度 | 20%~85%RH 无凝结 | |
| **一般规范** | | |
| 软件 | 3DMVS/VM3D/其它第三方软件 | |
| 操作系统 | Windows 7/10 32/64bits、Windows 11 64bits（8G 内存，i5 处理器） | |

[1]实验室环境下测试标准块，取限定范围内 4096 次测试数据的均值

## 外形尺寸


62
93
80
5.5
0.5
7
128.5
86
2-ø4.4通孔
2-ø8↧13
反面对称
22
20
4-M3↧
24
80
4-M3↧4.5
非相机安装孔
30
25.75
22
20
Unit:mm

## 测量范围视图


参考距离
近端视场
近端
测量范围
远端
远端视场
Z
X

# 配件

## 推荐购买

| MV-3DA-P-M12A12pF-up-open-HFS 12pin 垂直电源线（屏蔽/高柔/信号双绞） | MV-3DA-E-M12A8pF-up-RJ45-HFS 8pin 垂直千兆网线（屏蔽/高柔/信号双绞） | MV-3DA-P-M12A12pF-open-HFS 12pin 水平电源线（屏蔽/高柔/信号双绞） | MV-3DA-E-M12A8pF-RJ45-HFS 8pin 水平千兆网线（屏蔽/高柔/信号双绞） | 交流电源线_国标_弯三插_open_2 米 |
|---|---|---|---|---|
|  |  |  |  |  |
| 开关电源_LRS-50-24 | | | | |
|  | | | | |



杭州海康机器人股份有限公司版权所有，侵权必究。
本文件中所有信息如有变更恕不另行通知；本文件内容经过仔细核对力求精准，但仍可能存在误差；本文件所涉数据可能因环境等因素产生差异，本公司不承担由此产生的后果。