

Eagle-3D视觉传感器

M4 Pro



LXPS-DS4423-M-79作为Eagle系列的第四代深度相机，集成了iTOF相机和三通道真彩色RGB图像输出，同时搭载强大的带8核处理器的ARM算法平台，可以不加外部CPU的情况下实现视觉SLAM、视觉定位等应用算法，让3D视觉赋能移动机器人。

功能特点



算力强大

算力高达6.0 Tops，无需外部CPU即可运行各种应用算法



场景多样

智能避障、高精对接、准确定位，轻松应对工业场景应用



环境适应性强

可抗100KLUX阳光干扰，从黑暗到强光，室内到室外均适用



测量范围广

可覆盖0.3-5米距离范围



应用场景



托盘、料笼对接

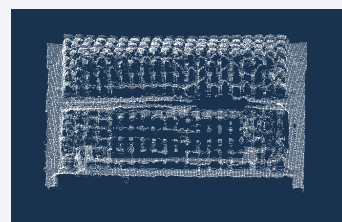
ToF相机可精准定位托盘、栈板、料笼的位置，结合AI对接算法引导机器人完成对接和堆叠。



3D视觉导航避障

将RGBD相机应用于工业场景AGV/AMR的视觉导航基于环境RGBD信息的定位更加稳定，解决移动机器人在高动态、空旷环境的定位导航问题。

应用实测



M4 Pro

LXPS-DS4423-M-79

产品型号

LXPS-DS4423-M-79

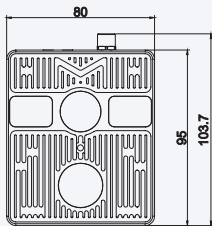
工作原理	TOF (Time-of-flight) 深度相机
TOF分辨率和帧率	640 x 480(VGA)@15FPS
TOF视野角度	典型值: 水平-90°垂直-70°
RGB图像分辨率和帧率	1280×960@15fps
RGB图像视野角度	典型值: 水平-90°垂直-70°
输出格式	Depth&RGB&IR Map (RAW12)
距离范围	0.3m~5m @ref90%
精度	±10mm @ref10%-90%
功耗	10W@24VDC
激光	940nm
尺寸	95mm×80mm×41mm
重量	360g
供电方式	24V DC
通讯接口	Gigabit Ethernet / RS485
防护等级	IP50
工作温度	-20°C~60°C
存储温度	-25°C~ 85°C
软件环境	C/C++/ROS SDK
操作系统支持	Windows7/8/10/11, Linux, Arm Linux/ROS
散热方式	被动散热 (Passive, no fan)
人眼安全	Class 1
抗阳光干扰	100KLUX

注:

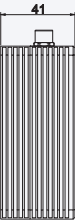
- 托盘应用支持UDP、TCP各主流品牌控制器
- 避障支持UDP及485信号输出

产品尺寸

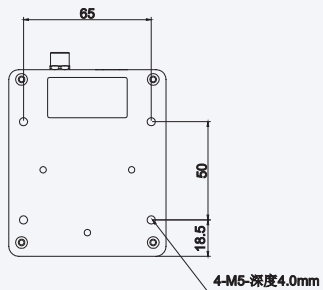
Front view



Top view



Rear view



Side view



产品视野

