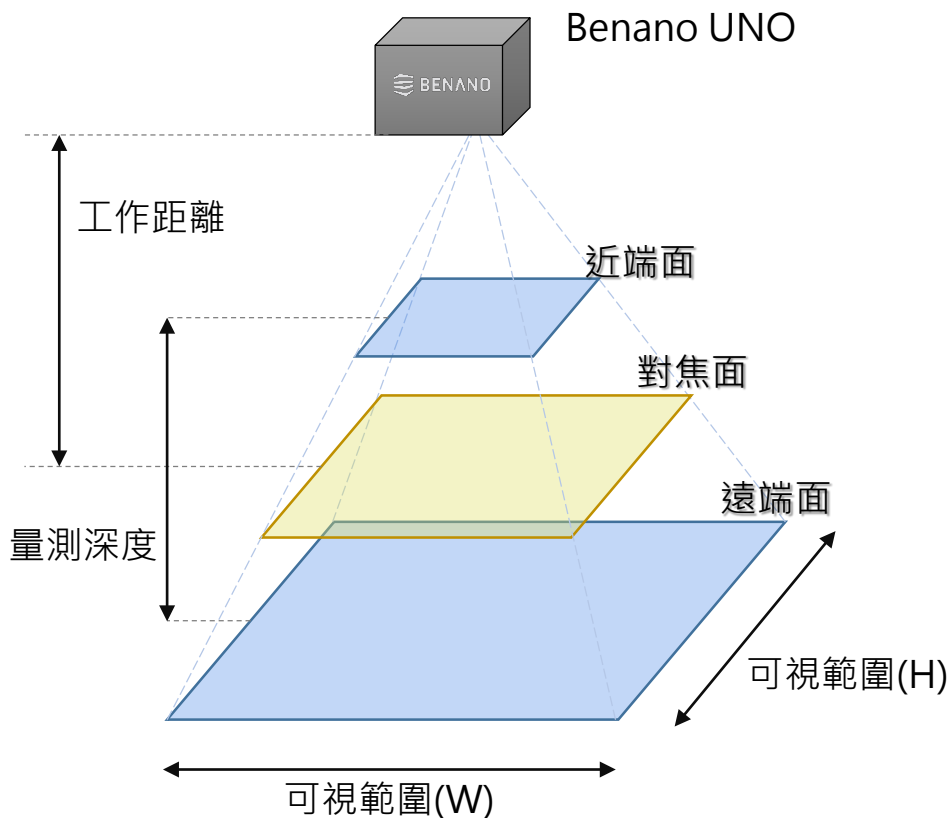


如何讀懂鑑微模組的規格表

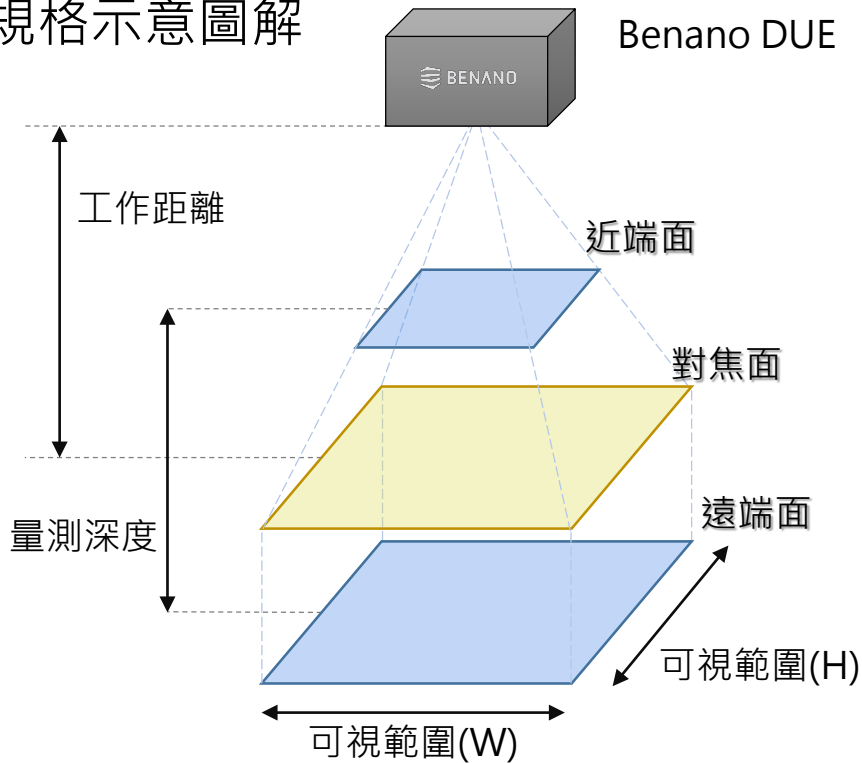
規格表分為Scanner(掃描器，包含UNO與DUE)型模組與OTTO(設備用光學頭)型模組兩種不同表達方法，主要針對應的產業進行設計。

- UNO規格示意圖解



由於光學搭配上視野的特性，所以每一台UNO都有對應的近端面與遠端面。近端靠近模組，FOV較小，且解析度也比較好(點距較密)；遠端離模組遠，FOV比較大，解析比較粗(點距較疏)。工作距離即模組到對焦面的距離；量測深度則是模組的有效範圍，即近端面到遠端面的距離。

• DUE規格示意圖解



DUE的規格大致上與UNO相同，比較大的差異只在遠端面上。DUE為兩支相機組成，規格上所標示的遠端面為兩相機可視範圍(FOV)重合後，高成像品質的區域，因此遠端面的FOV與對焦面相同

• Scanner規格表

	超高精度 U4513-1 5M	高精度型 U4513-2 5M
點距(um):	14 ~ 16	29 ~ 34
Z解析度(um):	1	2
FOV(mm):	33 x 23 ~ 38 x 27	69 x 49 ~ 81 x 57
量測深度 (mm):	25	50
工作距離 (mm):	約150	約310

U4513-2 ... 機種型號
5M ... 相機規格

解析度
近端解析度 ~ 遠端解析度

深度方向的解析度:
小於此數值的高差無法分辨

FOV(XY可視範圍)
近端範圍 ~ 遠端範圍

有效的量測深度範圍
(FOV Z)

機器到對焦面的距離

- OTTO規格說明

OTTO由於中心採用遠心鏡頭，因此整個可視範圍內的FOV大小均相同，標示規格時就無須特別區分近端、對焦面與遠端了。

	#1 超高精度款 T4502-1 5M	#2 高精度款 T4502-2 5M	T4502-1 ... 機種型號 5M ... 相機規格
XY解析度(um):	10	15	XYZ方向解析度
Z解析度(um):	0.4	0.7	
FOV(mm):	24 x 20	36 x 30	XY方向視野
量測深度(mm):	20	30	Z方向視野
工作距離(mm):	約130	約130	工作距離