Vizum
伟景智能

智光眼® 130瞳距

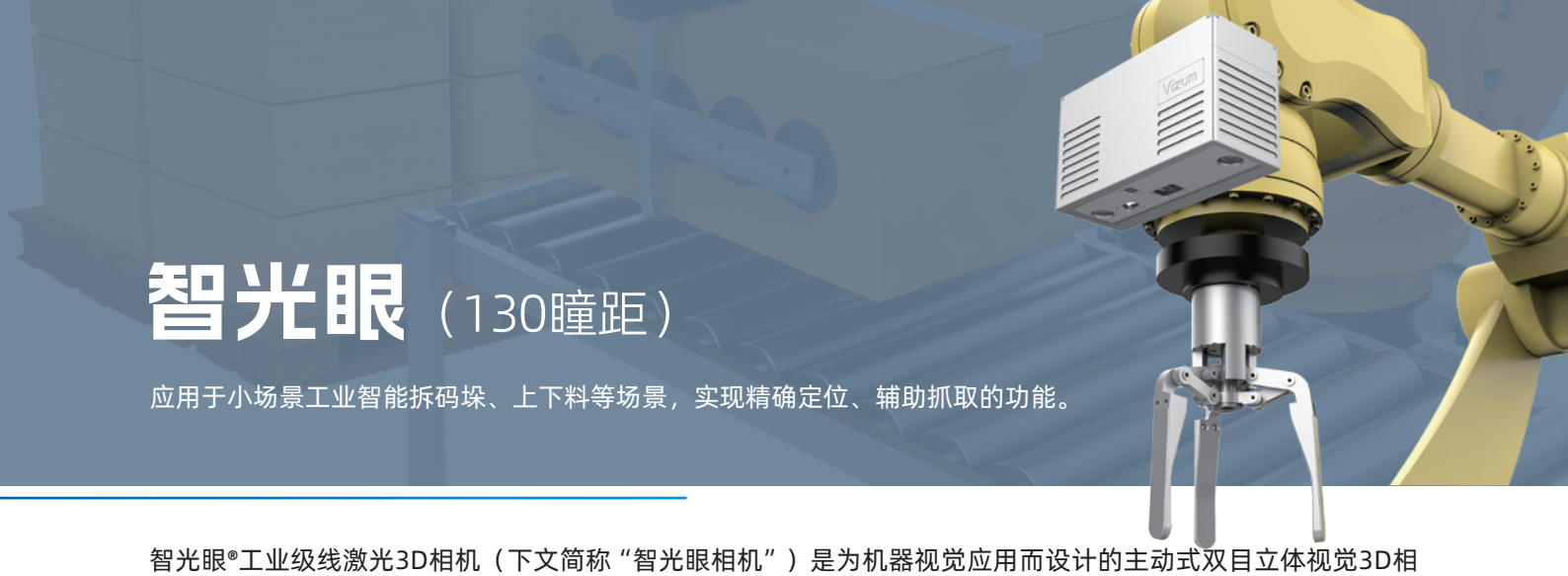
小场景智能抓取专用3D相机

- 高精度 高帧率
- 抗强光 抗反光
- 轻量化 体积小
- 搭载飞虎平台（3D视觉智能抓取平台）



SVersion-ZQ-130

www.vizumtech.com



智光眼（130瞳距）

应用于小场景工业智能拆码垛、上下料等场景，实现精确定位、辅助抓取的功能。

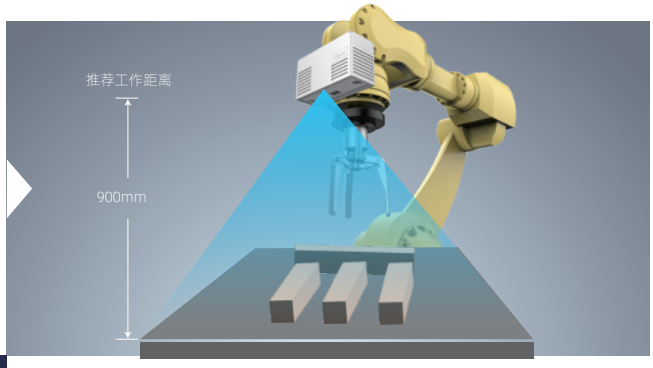
智光眼®工业级线激光3D相机（下文简称“智光眼相机”）是为机器视觉应用而设计的主动式双目立体视觉3D相机产品，可快速生成点云数据模型、RGBD数据、深度图、灰度图、彩色图等结果数据信息。同时适应多种复杂环境，在强光、反光、黑色物体吸光等场景下依然支持高精度建模。

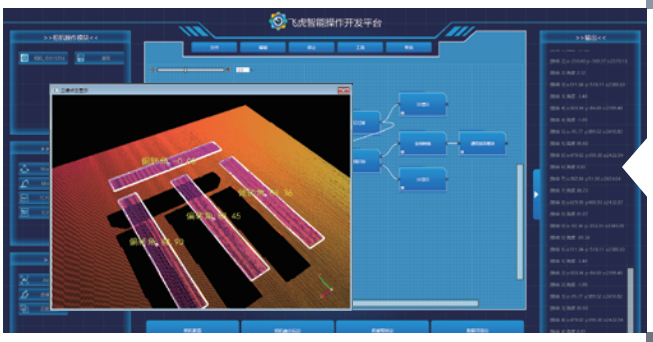
智光眼相机应用于工业智能拆码垛、上下料等场景，作为工作系统的视觉输入，功能强大，智光眼相机以其高精度、抗强光、体积小等特点，成为定位抓取的得力助手。它能够实现物品扫描、物品定位、尺寸检测、姿态识别等功能。借助于智光眼相机配合，用户可以轻松完成抓取路径规划等操作，按既定工序顺利完成工件抓取、物品分拣等动作。

产品功能

目标定位

支持对物体角点及中心点定位、圆形边缘及圆心坐标定位。





姿态定位

可对物体的角度姿态进行法向量定位，引导机械臂的抓取角度。同时，可进行标准外形的尺寸检测。

平台对接

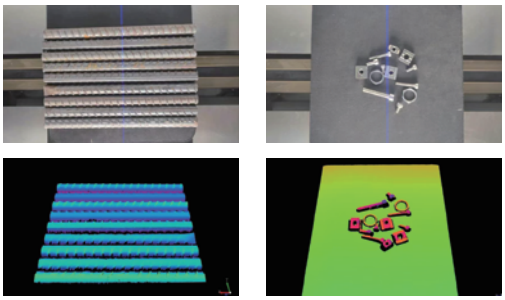
支持多种标准通讯协议，定位结果数据可直接对接机械臂控制系统。



产品特点

1 抗强光、抗反光、抗吸光，适应多种复杂环境

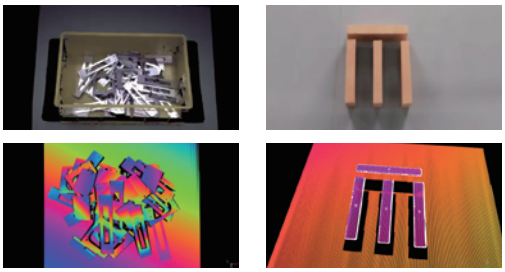
- 支持480000Lux强光环境下的高精度建模
- 支持物体表面反光以及抛光材质的无噪点建模
- 支持物体表面黑色吸光材料的无漏点建模



强光下(>480000Lux)点云图示例

2 高精度、高帧率，提升检测准确度

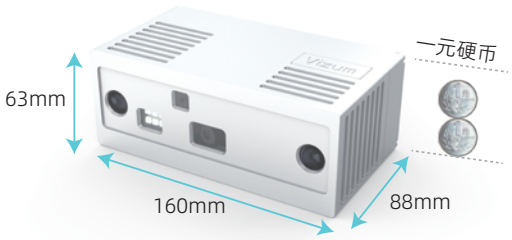
- 采用高分辨率图像芯片，可输出高精度点云
- 采用全局曝光芯片，具备高帧率线扫能力
- 空间定位精度高，满足精细化的场景检测需求



5000帧率下点云图示例

3 轻量化、体积小

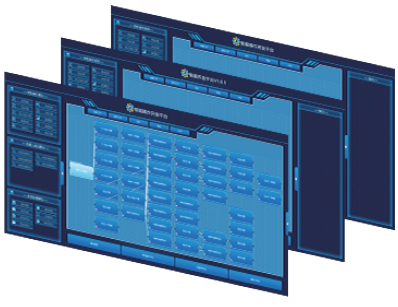
- 重量仅约1kg，适应轻量化机械臂安装
- 长度160mm，适用于狭小的作业空间



4 全系统解决方案，快速布署

相机 → 算法 → 软件 ↔ Modbus通讯协议 → 机械臂

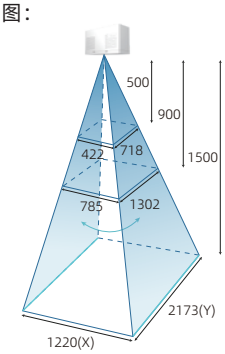
全链条式开发流程	“做你所想”的开发平台	功能模块图形化
极其智能的功能模块扩展	即时可用的开发过程	远程升级，开发即可得



产品规格

规格	说明		
相机型号	SVersion-ZQ-130		
适用场景	小场景智能抓取专用		
相机瞳距	130mm		
相机尺寸	160×88×63mm		
相机重量	1048g		
工作范围	500~1500mm		
工作距离	500mm	900mm	1500mm
视野X×Y（mm）	422×718	785×1302	1220×2173
X轴精度（mm）	0.22	0.41	0.64
Y轴精度（mm）	0.37	0.68	1.13
Z轴精度（mm）	0.46	0.87	1.85
Y分辨率	1920		
RGBD分辨率	4224(H)×3192(V)，1300万像素		
典型采集时间	0.2~0.8s（全帧帧率Max：6FPS）		
最大线扫速率	5000线/s		
前端运算	直接输出结果，无需其他硬件平台计算		
智能开发平台	飞虎®平台		
抗环境光	480000Lux		
数据接口	千兆网口		
通信方式	SDK函数调用（C/C++,C#）、ModbusTcp		
支持系统	Windows（10、11）、Linux		
光源	450nm蓝色激光标配、520、638、808、850nm等可选		
电压/功耗	24VDC，0.85A		
工作温度	-20℃ ~70℃		
IP等级	IP65		
出厂内参标定	是		

视野图：

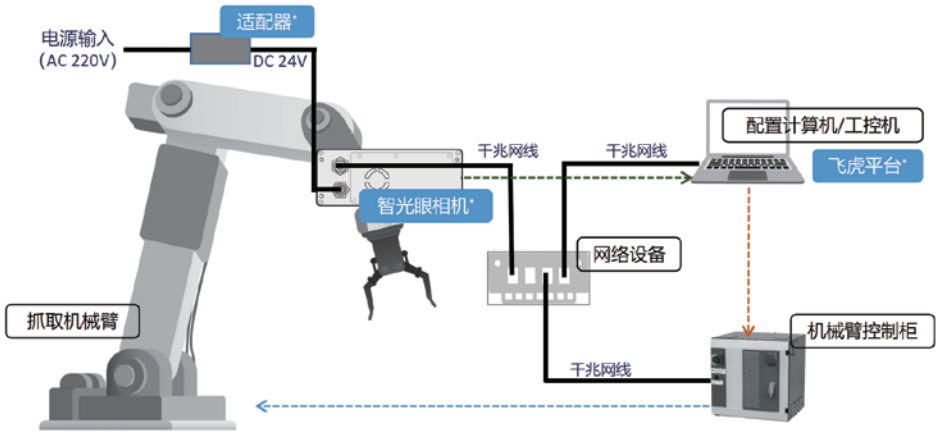


说明：1.以上数据来源于伟景实验室测试环境，供选型与评估参考；　　2.具体参数请以实际交付产品及相应检测结果为准。

发货清单

名称	数量	图片示例
相机	1	
相机电源线和适配器	1	
千兆网线	1	
应用平台	2	立体视觉管理软件 飞虎平台-智能抓取应用平台（选配，请联系销售人员咨询获取）

系统连接



图例：

- 3D扫描数据
- 工件姿态和抓取数据
- 控制信号

说明：

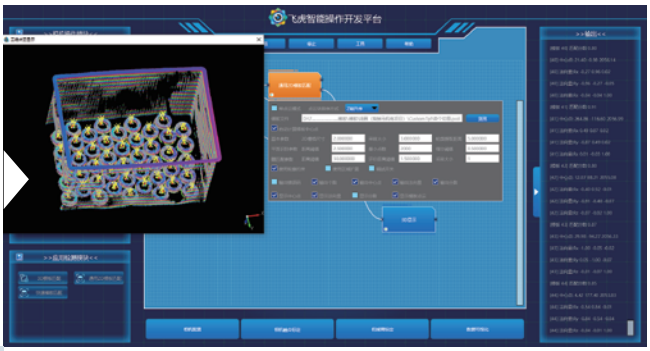
1：* 设备由伟景智能提供。
2：示例为“Eye in Hand”安装方式，也可支持“Eye to Hand”方式。可提供六轴标定方法。
3：控制系统对接：支持Snap7、Modbus TCP、TCP/IP 。

飞虎平台

通过高模块化的系统集成，以3D立体视觉技术为核心，对功能及算法模块进行可视化的封装及展示。用户根据自身需求，从算法库调取所需要的功能模块，再通过操作伟景相机自主完成工作任务，同时可适配国内外主流机械臂。

集成相机、算法、机械臂，一体控制

- 全链条式开发流程
- 可重复使用、并行构建
- 满足不同抓取场景
- 数据图形化实时呈现



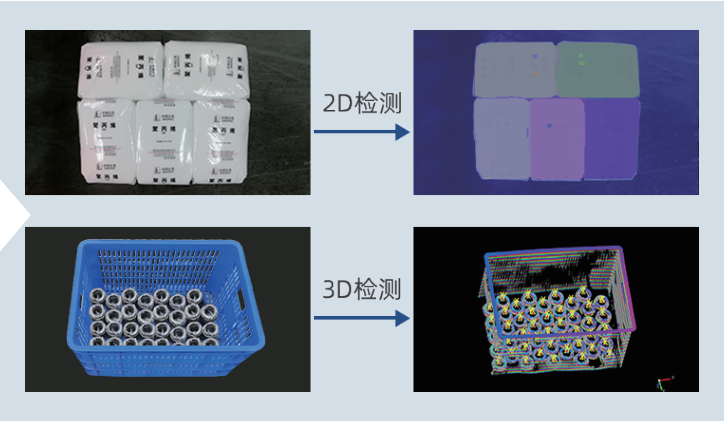


图形拖拽、免编程、易使用，快速部署

- 拖拽模块构建工作流程
- 即时可用的开发流程
- 五分钟内完成快速搭建
- 远程升级，开发即可得

自然学习、无需训练，无所不抓

- 支持检测各类物品
- 多维参数灵活设置
- 终端智能完成快速识别
- 多行业多形态实现全覆盖



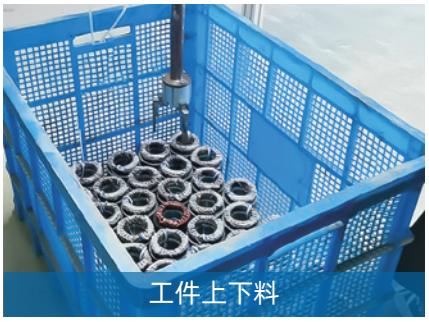


应用案例一键导入，快速匹配使用

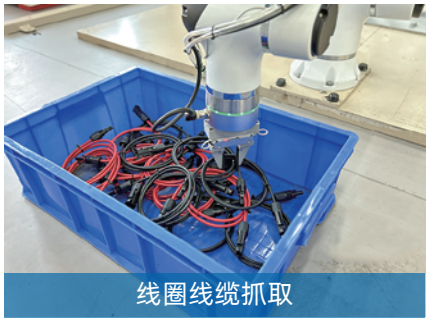
- 测量/检测类案例
- 案例类型支持云同步
- 抓取类案例
- 自开发类案例

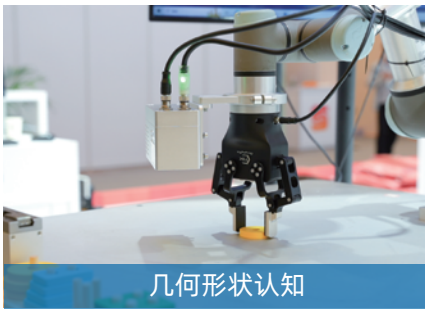
应用案例


物流拆码垛


工件上下料

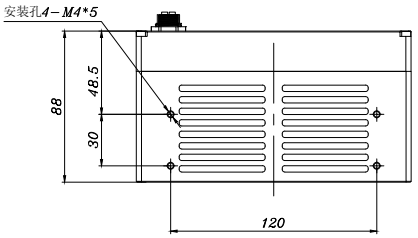

包裹编织袋抓取


线圈线缆抓取

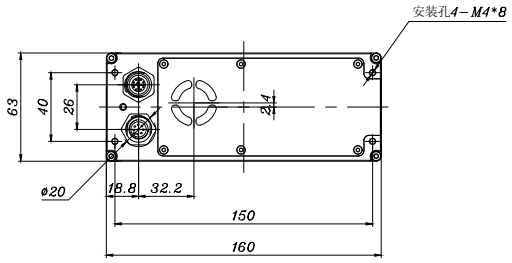

几何形状认知

产品尺寸 单位：mm

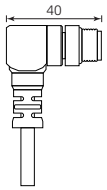
仰视图



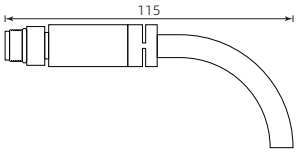
后视图



弯头电缆连接



直头电缆连接

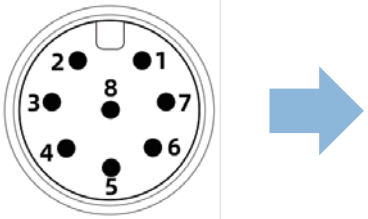


计算机配置要求

计算机	要求
操作系统	Windows10、 Windows11（简体中文、64位版本）
CPU	基于 Intel® Core™ i7 处理器或更高
内存	16 GB或以上
磁盘空间	500 GB或以上（另外需要图像数据存储空间）
显卡	独立显卡，显存2GB以上
显示器分辨率	1920*1080
网络接口	千兆网口

电源和触发接口

当采用外部触发时，根据实际情况，将外部信号连接到相机配套的触发线缆上。电源与外部触发接口详细说明和定义如下。



编号	配套线缆颜色	说明
1	红色	电源输入正极（VCC）
2	白色	触发输出信号
3	绿色	触发输出地
4	黄色	触发输入信号_1
5	橙色	触发输入信号_2
6	蓝色	触发输入信号_3
7	棕色	触发输入地
8	黑色	电源地（GND）

伟景智能 Vizum

专业级立体视觉解决方案，驱动工业与人形机器人感知进化

伟景智能公众号　伟景智能视频号

扫码关注最新资讯、更多产品

北京伟景智能科技有限公司
Beijing Vizum Technology Co., Ltd.
北京市海淀区北清路81号中关村壹号A2座703
010-82098660

陕西伟景机器人科技有限公司
Shaanxi ViHero Technology Co., Ltd.
陕西省咸阳市高新区启点科技产业园-E6 B座
029-33629732

东莞伟景智能科技有限公司
Dongguan Vizum Technology Co., Ltd.
广东省东莞市松山湖科技三路19号汉企联大厦1栋2206-1室
0769-22893760

Copyright © 2026 伟景智能 All Rights Reserved.

V2.3 | 2026.10

- 本文档所载参数为当前版本产品典型性能指标，产品技术持续优化迭代，参数如有更新，均以最新版本为准。
- 本公司对本文档的内容均慎重处理，力求详细准确，所有数据均来自伟景实验室，受环境及测试条件变化影响，可能与实际产品存在差异，本公司不承担由此产生的后果，如有改动，恕不另行通知。