



TCCP 12192

Ultra compact bi-telecentric CORE lens for matrix detectors up to 1/1.8", magnification 0.033x

参数

放大	(x)	0.033
Image rectangle (1)	(mm)	7.48 x 5.60

物方视场

1/3" 探测器(4.8 x 3.6 mm)	(mm × mm)	145.9 x 109.4
1/2.5" 探测器(5.70 x 4.28 mm)	(mm × mm)	173.3 x 130.1
1/2" 探测器(6.4 x 4.8 mm)	(mm × mm)	194.5 x 145.9
1/1.8"探测器(7.13 x 5.37 mm)	(mm × mm)	216.4 x 162
2/3" - 5 MP探测器(8.45 x 7.07 mm)	(mm × mm)	

光学规格

工作距离 (2)	(mm)	328.0
工作F值 (3)		8
典型 (最大) 远心度 (4)	(deg)	< 0.08 (0.1)
典型 (最大) 畸变 (5)	(%)	< 0.6
Residual distortion (6)		< 0.01
景深 (7)	(mm)	382
CTF @ 70 lp/mm	(%)	> 45

机械性能

接口		C
Phase Adjustment (8)		Yes

尺寸

A (9)	(mm)	410.4
B	(mm)	344.1
C (10)	(mm)	345.0

注释

1. 由于前窗的方形形状，透镜形成矩形图像。
2. 工作距离：镜头最前端与物体之间的距离。将该距离相对于标称值的偏差设定在 +/- 3% 范围内可得到最佳分辨率与最小畸变。
3. 工作 F 值 (wF/#)：镜头作为微距镜头使用时的实际 F 值。可根据需要提供更小光圈镜头。
4. 镜头内主光线的最大倾斜角度：当该角度被转换为毫弧度时，他表示镜头在拍摄时物体每移位一毫米所产生的最大测量误差。列出了最大（保证）值。
5. 实际图像相比理想化、无畸变图像的偏差率：列出了最大（保证）值。
6. 使用TCPIB Suite软件库校准后，使用PTCP校准模式和完全符合GenICam标准的相机进行残余失真。有关设置信息，请参阅相关表
7. 在景深的边缘，其图像依然能用于测量。但为了获得锐度更佳的图像，应考虑采用标称景深的一半。用于计算的像素尺寸为 3.45 μm。
8. 表示集成相机相位调节功能的可用性。
9. 夹紧法兰的最大尺寸。
10. 从机械装置前端到摄像机法兰测量。
- 11.



INTERNATIONAL
PATENT
PENDING