

TC12K120

适用于12k和16k线阵相机的远心镜头,放大倍率:0.529 x x, M72 x 0.75 接口

参数

| | | |
|-------|------|-------|
| 放大 | (x) | 0.529 |
| 图像圈 Ø | (mm) | 62.4 |

物体的视野

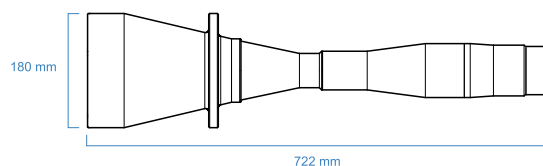
| | | |
|---------------------------------|------|-------|
| line-12K探测器 12 kµm 5.2 x 62.40 | (mm) | 117.9 |
| line-12k 探测器 12k x 5 µm 61.44 | (mm) | 116.1 |
| line-16k 探测器 16k x 3.5 µm 57.34 | (mm) | 108.4 |
| line-8k 探测器 8k x 7 µm 57.34 | (mm) | 108.4 |

光学说明书

| | | |
|----------------|-------|---------------|
| 操作距离 (1) | (mm) | 254.0 |
| wF/# (2) | | 16 |
| (最大) 典型的远心 (3) | (deg) | < 0.06 (0.08) |
| 典型的失真 (最大) (4) | (%) | < 0.06 (0.08) |
| 景深 (5) | (mm) | 4 |
| CTF@ 70 lp/mm | (%) | > 40 |

机械性能

| | | |
|--------|------|----------------------|
| 长度 (6) | (mm) | 722.1 |
| 直径 | (mm) | 180 |
| 重量 | (g) | 8000 |
| 接口 (7) | | M72 x 0.75 - FD 6.56 |



注释

1. 工作距离：离镜头最前端到物体上表面的距离。
其设定在标称值的+/-3%可到最佳分辨率与最小畸变。
2. 工作F值 (wF/#)：当被测物体未放置于离镜头无限远的真实F值。也可根据需要提供您更小的光圈。
3. 镜头内主光线的最大倾斜角度：当该角度被转换为毫拉德时，它表示镜头在拍摄时每毫米物体位移的最大测量误差。
4. 相比理想化，无畸变的图像，其真实的图像偏差率：列出了典型（平均）值和最大（保证）值。
5. 在景深的边缘，其图像依然能用于测量。但为了获得更好的图像，应考虑采用标称景深的一半。用于计算的像素尺寸为5微米。
6. 从镜头最前端的机械结构到相机法兰的长度。
7. FD代表法兰（凸缘）距离（单位mm），定义为底座法兰（镜头背部的金属环）到摄像头平面的距离。

兼容产品

 LTCLHP 系列
远心惠普照明

| | |
|-------------|---|
| LTCLHP120-R | Telecentric HP illuminator, beam diameter 150 mm, red |
| LTCLHP120-G | Telecentric HP illuminator, beam diameter 150 mm, green |
| LTCLHP120-W | Telecentric HP illuminator, beam diameter 150 mm, white |

 LTRN 系列
适合于Opto Engineering光学器件的LED环形照明器

| | |
|-----------|--|
| LTRN120RD | Ring LED illuminator, inner diameter 180 mm, straight type, red 630 nm |
| LTRN120GR | Ring LED illuminator, inner diameter 180 mm, straight type, green 525 nm |
| LTRN120BL | Ring LED illuminator, inner diameter 180 mm, straight type, blue 470 nm |
| LTRN120NW | 环形照明器, 白色 |

 CMHO 系列
夹具机构

| | |
|---------|-------|
| CMHO120 | 机械固定架 |
|---------|-------|

