

# Kit vision pour bras Ned2

Code : 37616

Niryo

---

Le Vision Set permet au Ned2 de détecter des objets et de sélectionner ceux avec lesquels vous souhaitez interagir. Ce kit inclut une caméra et plusieurs objets de différentes formes et couleurs.

799,00 €<sub>HT</sub>

**958,80 €<sub>TTC</sub>**

## Description

Le Vision Set permet au Ned2 de détecter des objets et de sélectionner ceux avec lesquels vous souhaitez interagir. Ce kit inclut une caméra et plusieurs objets de différentes formes et couleurs.

Ce kit est prévu pour pour la réalisation de projets didactiques de reconnaissance d'images, de Machine Learning et d'Intelligence Artificielle.

En association avec le [convoyeur](#) prévu pour le bras Niryo Ned2, ce kit permet la réalisation d'une automatisation industrielle avec un tri visuel des objets.

### Le Vision Set associé au bras Ned2 peut être utilisé avec:

- Une séquence préenregistrée qui sera exécutée en appuyant sur un bouton du Ned2.
- Un script Blockly réalisé avec [Niryo Studio](#).
- Un script Python lancé depuis [Python ROS Wrapper](#) ou [PyNiryo](#).
- Un script de traitement d'image conçu par l'utilisateur.

### Contenu:

- 1 x caméra.
- 1 x plan de travail.
- 2 x vis de fixation pour la caméra et son support.
- 1 x point de calibration.
- 6 x objets à manipuler.
- 1 x cordon USB.
- 2 x attaches pour le câble.

## Caractéristiques de la caméra:

- Caméra couleur ELP-USBFHD06H-L21:
- Capteur: Sony IMX322
- Lentille: 2,1 mm
- Dimensions de l'image: 2,24 Mpx
- Résolutions:
  - avec et sans compression : 320 x 240 à 30 fps - 352 x 288 à 30 fps - 640 x 360 à 30 fps - 640 x 480 à 30 fps
  - sans compression uniquement : 800 x 600 à 15 fps
  - avec compression uniquement : 800 x 600 à 30 fps - 1280 x 720 à 30 fps - 1920 x 1080 à 30 fps
- Format vidéo brut: YUV
- Format vidéo compressé: H264 et MJPEG
- Rapport s/n: 42 dB
- Plage dynamique: 86 dB
- Luminosité mini: 0,01 lux
- Interface: USB 2.0 (cordon de 1 m)

Référence Niryo: [Set Vision pour Ned2](#)

## Ressources

- [Guide d'utilisation](#)
- [Niryo Studio](#)
- [PyNiryo](#)
- [Python ROS Wrapper](#)