

基材 · 3D · 仅定制

3D 标定块

铝合金精密加工 + 表面图案，出厂实测 · 非共面特征点，按工位定制

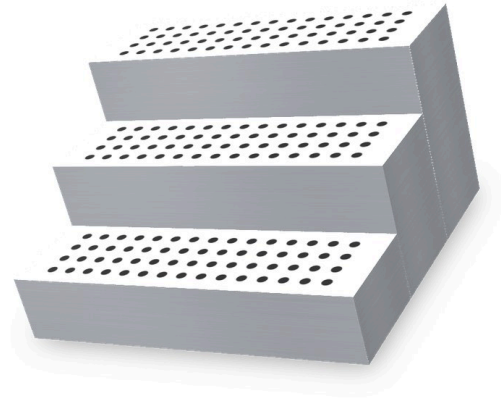
按需求设计的三维标定块，在不同高度或朝向的多个平面上布置特征点，可用于线激光、结构光等 3D 相机和深度相机的标定与精度验证；非共面特征点也使单幅图像求解相机参数成为可能。特征点三维坐标出厂实测并随附数据（测量方式与精度以报价单为准）。

优点

- 非共面特征点，单幅图像即可求解相机参数
- 可同时标定或验证深度方向精度
- 结构按工位定制

局限

- 只做定制，周期较长
- 需要精密测量，成本较高
- 体积和重量较大



渲染效果图，仅供示意

技术参数

图案位置精度	以出厂测量数据为准 [*]	平面度	按设计 [*]
工作温度	-20~60 °C（典型值） [*]	热膨胀系数	约 23 μm/(m · K)（铝合金） [*]
厚度	按设计 [*]	表面	阳极氧化铝合金 + 图案（工艺按设计确定） [*]
最大尺寸	按设计 [*]	测量	特征点三维坐标出厂实测，随附数据（测量方式与精度以报价单为准） [*]

^{*} 典型值，以报价单为准。实物参数取决于具体尺寸与批次，下单前以报价单所列为准。

适用场景

线激光、结构光 3D 相机 深度相机精度验证 产线固定工位

常见结构

示意，按需求设计

- 台阶式：**多个不同高度的平行平面，单幅图像即可提供不同深度的特征点，也便于检验深度方向的测量精度。
- 多面式：**多个不同朝向的平面（如两面或三面相互垂直），特征点不共面，适合单幅图像求解相机参数。
- 组合式：**在结构表面布置圆点、棋盘格或编码标记，特征尺寸按相机视场与工作距离确定。

询价时需提供

相机型号与分辨率 镜头焦距 / 视场 工作距离与景深 精度要求 安装方式与空间限制 是否与机器人或工装对接
数量与期望交期

定制流程

- 1 提出需求：说明相机（分辨率、镜头、视场）、工作距离、安装空间与精度要求，或直接提供结构图纸。
- 2 方案设计：确定台阶 / 多面结构、特征点布置、材料与表面工艺，评估测量方式。
- 3 报价确认：报价单列明结构、精度、测量项目与交期（以报价单为准）。
- 4 加工与测量：精密加工、制作图案，出厂测量特征点三维坐标。
- 5 交付：随附测量数据文件，可直接用于标定或精度验证。

3D 标定块均为定制件，没有标准尺寸与 SKU；最大尺寸、精度与测量方式按设计评估。

图案兼容性

图案	方向唯一	允许部分可见	多相机	常用软件
定制（按需设计）	视设计	视设计	视设计	—

订购信息

3D 标定块按项目设计与报价，订单编号在报价单中给出。

交期	按设计评估（以报价单为准）
价格	询价（网站提交询价单或联系我们）
可选配件	机器人法兰转接板
定制	非标尺寸、图案与安装孔位等可定制
图形文件	PDF / SVG / DXF / JSON

询价与技术咨询

铁皮科技（北京）有限责任公司 · <https://biaodingban.com/inquiry/>

电话 {{phone}} · 邮箱 {{email}}

微信 {{wechat}} · <https://biaodingban.com>