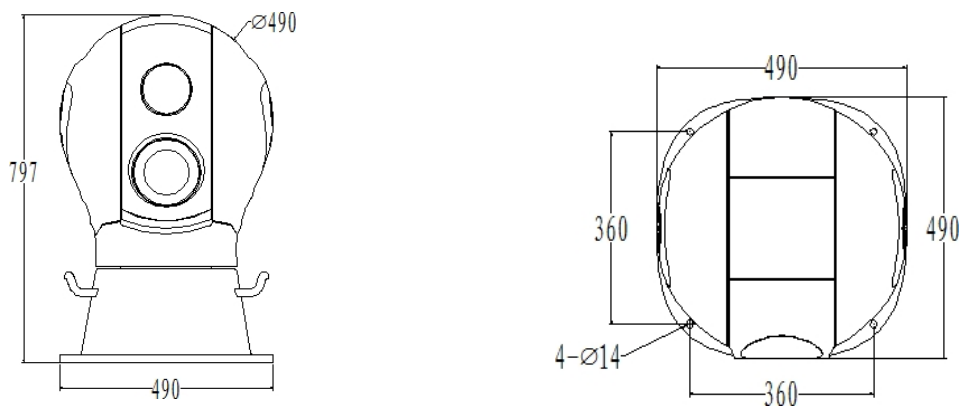


| 系列         | FW-500-EL-A Family   |  |   | FW-500-EL-C Family  |   |   |
|------------|--|--|---|---|---|---|
| 型号         | FW-500-EL-A1/2   | FW-500-EL-A5/6   | FW-500-EL-A7/8  | FW-500-EL-C1/2  | FW-500-EL-C5/6  | FW-500-EL-C7/8  |
| 可见光摄像机     | 描述   |  |   |   |   |   |
| 成像器件       | 1/1.8 inch 逐行扫描 200 万像素 CMOS 图像传感器                                     |  |   | 1/1.8 inch 逐行扫描 400 万像素 CMOS 图像传感器                                      |   |   |
| 变倍系统       | 21~1100mm, 52 倍连续增强变倍  |  |   |   |   |   |
| 最大光圈       | F3.9~close   |  |   |   |   |   |
| 最低照度       | 彩色模式: 0.01Lux 黑白模式: 0.001Lux   |  |   |   |   |   |
| 信噪比        | >53dB  |  |   |   |   |   |
| 光学透雾       | 支持   |  |   |   |   |   |
| 日夜切换方式     | 自动红外滤片切换彩转黑  |  |   |   |   |   |
| 编码分辨率/帧率   | 主码流: 1080P(1920×1080), 25 帧/秒<br>辅码流: D1(704×576), 25 帧/秒              |  |   | 主码流: 4MP(2688×1520), 25 帧/秒<br>辅码流: D1(704×576), 25 帧/秒                 |   |   |
| 后焦补偿       | 手动/自动  |  |   |   |   |   |
| OSD        | 时间 OSD、自定义 OSD   |  |   |   |   |   |
| 隐私遮盖       | 支持   |  |   |   |   |   |
| 前端存储       | Micro SD, 最高 128GB(标配 32GB)  |  |   |   |   |   |
| 协议         | TCP/IP, UDP, RTSP, RTP, RTCP, HTTP, PPPoE, DHCP, NTP, FTP              |  |   |   |   |   |
| 兼容接入       | ONVIF、GB/T28181、API、SDK  |  |   |   |   |   |
| 探测距离       | 车辆: 8200m(尺寸 4m×1.8m)<br>人: 2750m(尺寸 1.8m×0.6m)<br>烟: 15000m(尺寸 2m×2m) |  |   | 车辆: 10800m(尺寸 4m×1.8m)<br>人: 3600m(尺寸 1.8m×0.6m)<br>烟: 15000m(尺寸 2m×2m) |   |   |
| 识别距离       | 车辆: 4100m(尺寸 4m×1.8m)人: 1370m(尺寸 1.8m×0.6m) 烟: 15000m(尺寸 2m×2m)        |  |   | 车辆: 5400m(尺寸 4m×1.8m)人: 1800m(尺寸 1.8m×0.6m) 烟: 15000m(尺寸 2m×2m)         |   |   |
| 热成像摄像机     | 描述   |  |   |   |   |   |
| 传感器类型      | 非制冷氧化钒   |  |   |   |   |   |
| 像元尺寸       | 17 μm  |  |   |   |   |   |
| 分辨率/像素     | 384×288 / 640×512  |  |   |   |   |   |
| 编码分辨率/帧率   | 768X576@ 50 fps / 1280×1024@ 25 fps                                    |  |   |   |   |   |
| 热灵敏度(NETD) | <30mK@300K   |  |   |   |   |   |
| 波长         | 8~14 μm  |  |   |   |   |   |
| 定焦/变倍系统    | 定焦 75mm  | 20-150mm,<br>5<br>倍连续增强变倍                                  | 30-210mm,<br>7倍连续增强变倍   | 定焦 75mm   | 20-150mm,<br>5倍连续增强变倍                                       | 30-210mm,<br>7倍连续增强变倍   |
| 光圈         | F1.0   | F1.2   |   | F1.0  | F1.2  |   |
| 探测距离       | 车: 4000m(4m×1.8m)<br>人: 1300m(1.8m×0.6m)<br>火: 4400(2m×2m)             | 车: 8000m(4m×1.8m)<br>人: 2600m(1.8m×0.6m)<br>火: 8800(2m×2m) | 车辆: 11200m(4m×1.8m)<br>人: 3640m(1.8m×0.6m)<br>火: 12320(2m×2m) | 车辆: 4000m(4m×1.8m)<br>人: 1300m(1.8m×0.6m)<br>火: 4400(2m×2m)             | 车辆: 8000m(4m×1.8m)<br>人: 2600m(1.8m×0.6m)<br>火: 8800(2m×2m) | 车辆: 11200m(4m×1.8m)<br>人: 3640m(1.8m×0.6m)<br>火: 12320(2m×2m) |

|                |   |  |   |  |  |   |
|----------------|---|--|---|--|--|---|
| 识别距离           | 车车辆：2000m(4m×1.8m)<br>人：600m(1.8m×0.6m)<br>火：4400m(2m×2m)   | 车辆：4000m(4m×1.8m)<br>人：1300m(1.8m×0.6m)<br>火：8800(2m×2m) | 车辆：5600m(4m×1.8m)<br>人：1820m(1.8m×0.6m)<br>火：12320(2m×2m) | 车车辆：2000m(4m×1.8m)<br>人：600m(1.8m×0.6m)<br>火：4400m(2m×2m)  | 车辆：4000m(4m×1.8m)<br>人：1300m(1.8m×0.6m)<br>火：8800(2m×2m) | 车辆：5600m(4m×1.8m)<br>人：1820m(1.8m×0.6m)<br>火：12320(2m×2m) |
| 智能特性           | 描述  |  |   |  |  |   |
| 智能识别引擎         | 国产自主 AI 处理芯片<br>ARM+ DSP+GPU 核心算法引擎<br>前置 AI<br>识别引擎，时效性好，后端断电不影响前端识别，识别效率更高，响应速度更快，远距离传输占用更少带宽   |  |   | 国产自主 AI 处理芯片<br>5 核 ARM+四核 DSP@700MHz+双核 NNIE@840MHz<br>神经网络加速引擎<br>Mali G71 MP2@900MHz GPU 处理单元<br>支持 Neon 加速，集成 FPU 处理单元<br>前置 AI<br>识别引擎，时效性好，后端断电不影响前端识别，识别效率更高，响应速度更快，远距离传输占用更少带宽 |  |   |
| 烟火识别算法(选配)     | 采用可见光和红外图像双识别，可对烟火进行全天实时交叉识别，提高烟火识别的准确率和可靠性<br>神经网络深度学习算法，火情误报低，准确识别<br>巡航周期小于 30 分钟，以便于及时发现火情漏报率小于 1%，误报率小于 3 次/天/万公顷<br>烟最小识别像素优于 10×10 像素，火最小识别像素优于 2×2 像素 |  |   |  |  |   |
| Smart 侦测算法(选配) | 区域入侵侦测：支持 3D 区域设置，最多 64 个<br>越界侦测：支持 3D 区域设置，最多 64 个<br>进入区域侦测：支持 3D 区域设置，最多 64 个<br>离开区域侦测：支持 3D 区域设置，最多 64 个<br>隐私遮蔽：支持 3D 区域设置，最多 64 个                     |  |   |  |  |   |
| 结构特性           | 描述  |  |   |  |  |   |
| 水平范围           | 360° 连续旋转   |  |   |  |  |   |
| 水平速度           | 0.005°~90° /s；预置位速度：90° /s  |  |   |  |  |   |
| 垂直范围           | -90°~90°  |  |   |  |  |   |
| 垂直速度           | 0.005°~90° /s；预置位速度：90° /s  |  |   |  |  |   |
| 预置位            | 2048  |  |   |  |  |   |
| 定位精度           | 0.0038°   |  |   |  |  |   |
| 巡航扫描           | 支持条带巡航、预置位巡航、轨迹巡航   |  |   |  |  |   |
| 看守位            | 支持  |  |   |  |  |   |
| 3D 定位          | 支持  |  |   |  |  |   |
| 断电记忆           | 支持  |  |   |  |  |   |
| 自动标定           | 支持，自动标定地理坐标和正北位置  |  |   |  |  |   |
| 接口特性           | 描述  |  |   |  |  |   |
| 告警输入/输出        | 2 入/8 出   |  |   |  |  |   |
| 告警联动           | 支持  |  |   |  |  |   |
| 音频输入/输出        | 1 入/1 出   |  |   |  |  |   |
| 网口             | 10M/100M 自适应以太网电口   |  |   |  |  |   |
| 电源             | 接线端子  |  |   |  |  |   |
| 通用特性           | 描述  |  |   |  |  |   |
| 电源             | DC 48V±20%，整机最大功耗 120W(其中加热最大 40W)<br>(默认不带 DC48V 电源适配器，需另行购买)  |  |   |  |  |   |
| 尺寸             | Φ380mm×650mm  |  |   | Φ490mm×800mm   |  |   |
| 重量             | 75kg  |  |   |  |  |   |
| 工作环境           | -40℃~60℃，≤93%RH，无冷凝   |  |   |  |  |   |
| 加热器            | 支持智能温控  |  |   |  |  |   |
| 防护等级           | IP67  |  |   |  |  |   |

## 安装尺寸图



## 订购信息

| 项目        | 备注  |
|-----------|---|
| FW-500-EL | 可见光 1100mm，热成像 384*288(640*512)/75mm/20-150mm/30-150mm，覆盖 15km 范围，球型转台摄像机 |
|           | 烟火识别算法模块(选配)/Smart 侦测算法模块(选配)   |
|           | 三维调平平台(选配)  |
|           | 安装支架(选配)  |
|           | DC48V/600W 电源适配器(必配)  |