

目录

- 揖越GMSL视频记录仪V2 - ULTRA8G** 3
- 基本功能** 3
- 硬件描述** 3
- 产品外观** 4
- 产品实拍** 4
- 接口说明** 5
- 机械尺寸** 6
- 电气参数** 6
- 软件适配** 6
- Gstreamer脚本支持** 7
- 演示应用参考** 7
- 参考文档** 7

揖越GMSL视频记录仪V2 - ULTRA8G

揖越GMSL视频采集主机V2（代号ULTRA8G）是一款基于RK3588国产高性能ARM处理器的GMSL数据采集，处理一体机。ULTRA8G采用两颗 MAX96724解串器（支持GMSL1/GMSL2，支持隧道模式，支持8路同步，内同步/外同步），支持最多8路视频采集。得益于RK3588强大的编解码能力，一体机支持同时进行多路GMSL数据的显示，编码，推流。

揖越GMSL视频记录，采用CNC全铝壳体设计，通过标准导轨安装，方便安装拆卸。

提供参考视频处理脚本，可用于快速构建个性化的数据采集系统

基本功能

- GMSL数据采集
- 前视、环视应用开发
- 机器人视觉开发
- 基于视觉的神经网络算法验证

硬件描述

- CPU, RK3588, 四核A76, 4核A55
- GPU, Mali-G610, 兼容OpenGL ES 1.1, 2.0, 3.2, OPENCL 2.2, Vulkan 1.2
- VPU: 支持8K@60fps H.265 和 VP9 解码, 8K@30fps H.264 解码, 4K@60fps AV1 解码, 8K@30fps H.264 和 H.265 编码
- NPU: 6TOPs, 支持INT4/INT8/INT16/FP16
- RAM: 64-bit 8GB LPDDR4X 频率高达2133MHz (可订制按需提供16GB版本)
- eMMC Flash: 64GB eMMC, 最高支持 HS400 模式
- Nor Flash: 32MB SPI Nor Flash
- microSD: 最高支持SDR104模式
- Ethernet: 2个PCIe扩展的2.5G以太网
- 一个USB 3.0 Type-A
- 一个全功能USB Type-C™ 接口, 支持USB3.0数据传输和DP显示输出, 分辨率高达4Kp60
- 两个USB 2.0 Type-A
- (标配) GMSL视频输入: MAX96724*2, 支持GMSL1/GMSL2, 8路。
 - 支持GMSL1/GMSL2
 - 支持2路8M或8路3M相机
 - 支持4路/8路同步
 - 支持相机电流/电压实时检测, 诊断
- (标配) 4x CANFD
- (标配) 4G LTE模块, 带GPS
- (标配) 1x RS485模块
- (标配) 1x RS232模块
- (标配) 内置WiFi5/6模块
- (标配) UART-RX □ PPS-RX(TTL电平□3.3V, 用于GPS/RTK接收)
- (标配) GPIO (默认配置为button输入/相机外同步信号输入)
- 视频输出:
 - 2个标准尺寸HDMI输出接口

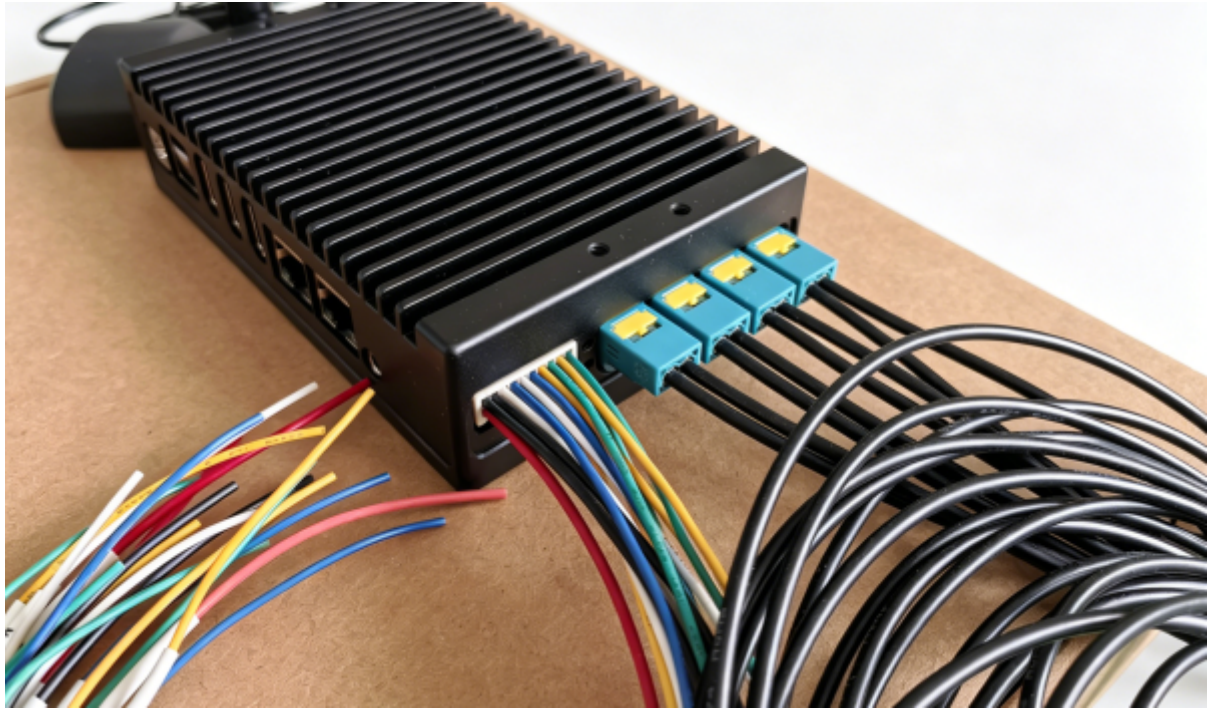
- USB Type-C™ DP显示输出，分辨率高达4Kp60
- M.2 Connectors
 - one M.2 M-Key connector with PCIe 3.0 x4 for NVMe SSDs up to 2,500 MB/s
 - one M.2 E-key connector with PCIe 2.1 x1 and USB2.0 Host
- 供电: 5.5*2.1mm DC插座, 12VDC 输入。
 - 电源供电能力：推荐 12V□ 3A 以上（根据外接相机功耗决定）

产品外观

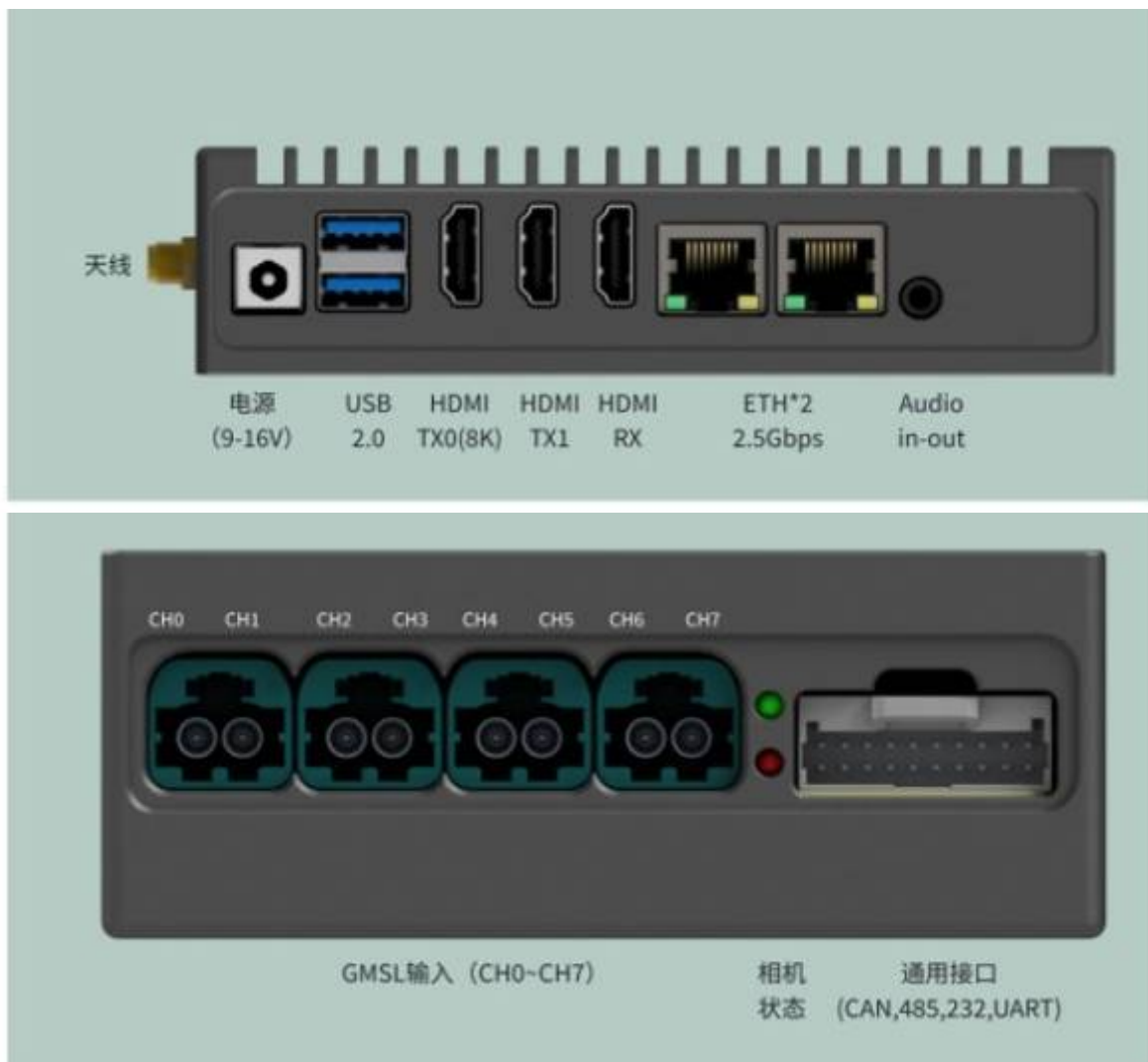


产品实拍





接口说明





机械尺寸

三维包络尺寸 136.0x87.5x34mm (长*宽*高, 不包含天线及其它线束)

电气参数

- 额定直流12V 3.5W (未接相机/显示状态)
- 电压推荐 9- 16V 并且不能高于相机POC电压。超出电压可能永久损坏相机。
- 工作环境温度：0-70度

软件适配

- GMSL驱动默认编译至内核，默认支持相机型号：森云GW5200-IMX390。
- 森云大部分型号 imx390, imx490, ar0231, ar0233, ar0234, ox03c, ox08b, ox01f, isx031, isx021, s36, ar0820c, imx0147 等绝大部分YUV相机。
- 其它品牌部分型号：猎豹相机，海康
- RAW相机（仅出图，记录，不负责ISP 需付费。
- 其它型号及定制开发相机的支持，特殊应用（同步，不同种类相机混接）请咨询技术支持。

Gstreamer脚本支持

- 视频预览
- 编码保存
- 视频预览，同时编码保存

演示应用参考

- 视频记录（带时间戳）
- RTSP/RTCP/WebRTC 串流
- 环视拼接
- AI视频处理

参考文档

以下文档请与售后联系获取。

- 揖越GMSL视频记录仪ULTRA8G - 使用说明书 详细使用说明
- Q&A: 通用相机驱动的使用方法 使用通用GMSL相机驱动，动手适配自己的相机。以揖越提供的模板为基础。
- Q&A: 如何获取相机图像 提供python,c.cpp 语言demo 说明如何获取相机图像。
- Q&A: 如何对相机数据编码保存 ★gstreamer/ffmpeg/c++方式
- Q&A: 如何对相机数据串流-RTSP/WebRTC ★构建RTSP/RTCM等串流服务，将GMSL相机视频串流至网络
- Q&A 揖越RK3588采集盒相机驱动使用指导 如何更新内核以适配不同的相机
- Q&A: 如何运行RKNN的样例 运行一个完整的RKNN样例
- Q&A: 如何运行RKNN的样例-基于GMSL相机的实时检测 运行一个完整的RKNN样例，以GMSL相机作为输入
- Q&A: 系统固件及刷写指导 更新固件，以适配不同的相机，更新功能
- Q&A: 查看YUV图像 查看YUV422, NV12, 原始数据
- Q&A: gstreamer命令参考
- Q&A: GMSL相机的同步 环视应用中，多相机同步，超帧模式

更多文档请联系我司技术支持/售后。

From:
<https://wiki.yytech.cc/> - YYT Docs
Permanent link:
<https://wiki.yytech.cc/doku.php?id=%E6%8E%A7%E5%88%B6%E5%99%A8%E4%BA%A7%E5%93%B1:rk3588%E6%A0%B8%E5%BF%83gmsl%E8%A7%86%E8%A7%89%E9%87%B7%E9%9B%86%E6%8E%A7%E5%88%B6%E4%B8%80%E4%BD%93%E6%9C%BA>
Last update: 2026/06/11 00:30

