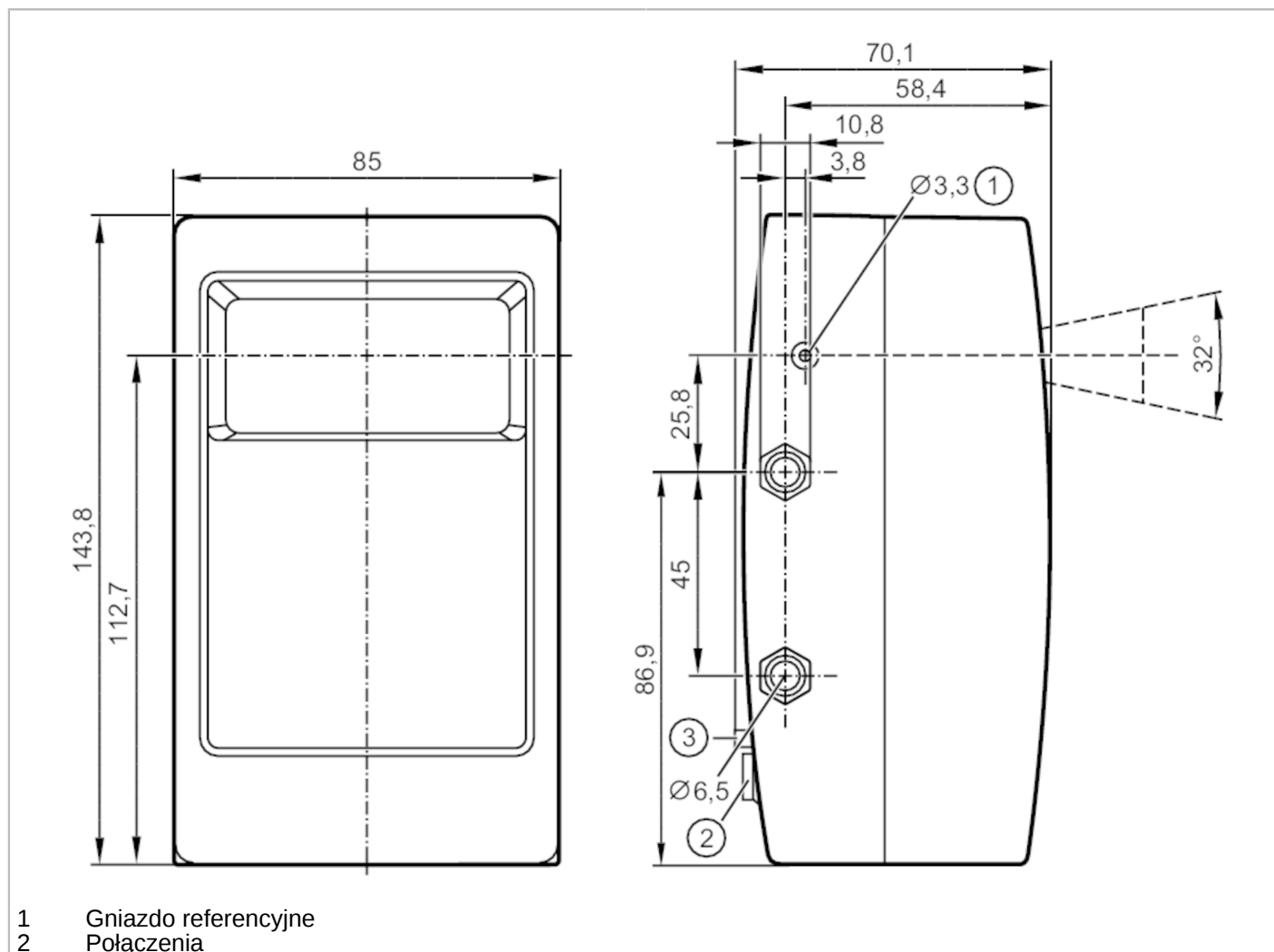


# O3M161



## Czujnik 3D sensor do zastosowań mobilnych

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/95



- 1 Gniazdo referencyjne  
2 Połączenia



### Cechy produktu

|                                  |              |
|----------------------------------|--------------|
| Rodzaj światła                   | podczerwień  |
| Rozdzielczość obrazu 3D [px]     | 64 x 16      |
| Kąt widzenia 3D [°]              | 95 x 32      |
| Częstotliwość wyzwalania 3D [Hz] | 25 / 33 / 50 |

### Aplikacja

|           |                          |
|-----------|--------------------------|
| Aplikacja | wyjście danych obrazu 3D |
|-----------|--------------------------|

### Dane elektryczne

|                        |                 |
|------------------------|-----------------|
| Napięcie zasilania [V] | 9...32 DC       |
| Pobór prądu [mA]       | < 400           |
| Moc pobierana [W]      | 3,6             |
| Klasa ochrony          | III             |
| Rodzaj światła         | podczerwień     |
| Czujnik obrazu         | PMD 3D ToF-Chip |

# O3M161



## Czujnik 3D sensor do zastosowań mobilnych

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/95

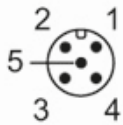

| Strefa działania                          |  |   |
|---|--|---|
| Rozdzielczość obrazu 3D                   | [px]   | 64 x 16   |
| Kąt widzenia 3D                           | [°]  | 95 x 32   |
| Częstotliwość wyzwalania 3D               | [Hz]   | 25 / 33 / 50  |
| Software / programowanie                  |  |   |
| Możliwości parametryzacji                 | Poprzez komputer PC z oprogramowaniem ifmVisionAssistant   |   |
| Interfejsy                                |  |   |
| Interfejs komunikacyjny                   | CAN; Ethernet  |   |
| Liczba interfejsów CAN                    | 1  |   |
| Liczba interfejsów Ethernet               | 1  |   |
| Notatka n/t interfejsów                   | Wyjście wstępnie przetworzonych danych przez interfejs CAN   |   |
| CAN                                       |  |   |
| Prędkość transmisji                       | 250 (125...1000) kBaud   |   |
| Protokół                                  | CANopen; UDS   |   |
| Ustawienia fabryczne                      | Interfejs J1939: domyślnie<br>adres urządzenia (ECU): 239<br>Interfejs UDS: 500 (125...1000) kBaud                   |   |
| Typ użycia                                | nastawa parametru; Transmisja danych   |   |
| Ethernet                                  |  |   |
| Protokół                                  | UDP/IP   |   |
| Ustawienia fabryczne                      | adres IP: 192.168.1.1<br>maska podsieci: 255.255.255.0<br>docelowy adres IP: 255.255.255.255<br>port docelowy: 42000 |   |
| Typ użycia                                | Transmisja danych  |   |
| Warunki pracy                             |  |   |
| Temperatura otoczenia                     | [°C]   | -40...85  |
| Uwaga dot. temperatury otoczenia          | przy częstotliwości odświeżania 25 Hz  |   |
| Temperatura składowania                   | [°C]   | -40...105   |
| Ochrona                                   | IP 67; IP 69K; (z zamontowanymi przewodami lub zaślepkami)   |   |
| Maks. odporność na oświetlenie zewnętrzne | [klx]  | 120   |
| Testy / dopuszczenia                      |  |   |
| EMC                                       | DIN EN 61000-6-4   | środowiska przemysłowe  |
|   | DIN EN 61000-6-2   | środowiska przemysłowe  |
| Odporność na wstrząsy                     | DIN EN 60068-2-27  | 30 g / 6 ms Próba uderowa   |
|   | DIN EN 60068-2-6   | 10 g / 10...500 Hz Próba wibracyjna   |
| Odporność na wibracje                     | DIN EN 60068-2-64  | 10...2000 Hz szumy  |
|   | DIN EN 61010-2-201   | porażenie elektryczne / zasilanie elektryczne tylko za pośrednictwem obwodów PELV |
| Bezpieczeństwo elektryczne                |  |   |
| MTTF                                      | [lata]   | 78  |

# O3M161



## Czujnik 3D sensor do zastosowań mobilnych

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/95

| Dane mechaniczne  |  |
|---|--|
| Waga [g]  | 1022   |
| Wymiary [mm]  | 143,8 x 85 x 70,1  |
| Materiał  | obudowa: aluminium odlewane ciśnieniowo; dysk: szkło gorilla glass   |
| Akcesoria   |  |
| Dostarczane elementy  | Nakładka ochronna  |
| Uwagi   |  |
| Uwagi   | Do pracy czujnika wymagany jest oświetlacz.<br>Do podłączenia czujnika i oświetlacza należy używać jedynie oryginalnych przewodów ifm.<br>Wartości charakterystyczne dla danej funkcji można odnaleźć w załączonej dokumentacji. |
| Sztuk w opakowaniu  | 1 szt.   |
| Połączenie elektryczne - CAN  |  |
| Konektor: 1 x M12; kodowanie: A   |  |
|   |  |
| 1   | ekran  |
| 2   | 9...32 V   |
| 3   | GND  |
| 4   | CAN-H  |
| 5   | CAN-L  |
| Połączenie elektryczne - Ethernet   |  |
| Konektor: 1 x M12; kodowanie: D   |  |
|  |  |
| 1   | TD +   |
| 2   | RD +   |
| 3   | TD -   |
| 4   | RD -   |



## Czujnik 3D sensor do zastosowań mobilnych

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/95

## Inne dane

## Pole widzenia z korekcją dystorcji

| Zakres pomiarowy / dystans [m] | Długość [m] | Szerokość [m] |
|--------------------------------|-------------|---------------|
| 5                              | 11          | 2,9           |
| 10                             | 21,8        | 5,7           |
| 15                             | 32,7        | 8,6           |
| 30                             | 65          | 17            |

## zasięg pomiaru przy rozpoznawaniu obiektów

| typ obiektu / wielkość | warunki zastosowania  | Zakres pomiarowy [m] |
|------------------------|-----------------------|----------------------|
| pojazd                 | słonecznie (~120 klx) | 0,25...21            |
|                        | pochmurnie (~20 klx)  | 0,25...30            |
|                        | ciemność              | 0,25...35            |
| osoba                  | słonecznie (~120 klx) | 0,25...9             |
|                        | pochmurnie (~20 klx)  | 0,25...12            |
|                        | ciemność              | 0,25...15            |
| odbłyśnik              | słonecznie (~120 klx) | 1...29               |
|                        | pochmurnie (~20 klx)  | 1...42               |
|                        | ciemność              | 1...55               |

Wariant oprogramowania:

Rozpoznawanie obiektów OD

## Zasięg pomiaru dla obszaru zainteresowania ROI

| warunki zastosowania  | Zakres pomiarowy [m] |
|-----------------------|----------------------|
|                       | Wartość typowa       |
| słonecznie (~120 klx) | 0,25...8             |
| pochmurnie (~20 klx)  | 0,25...11            |
| ciemność              | 0,25...21            |

Wariant oprogramowania :

funkcje podstawowe (DI / BF distance image basic functions)

## dokładność pomiaru

| warunki zastosowania  | dokładność pomiaru [cm] |
|-----------------------|-------------------------|
|                       | Wartość typowa          |
| słonecznie (~120 klx) | ± 15                    |
| pochmurnie (~20 klx)  | ± 10                    |
| ciemność              | ± 5                     |

Wariant oprogramowania :

funkcje podstawowe (DI / BF distance image basic functions)