



Czujnik 3D sensor do zastosowań mobilnych

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/A1/70

Klasa ochrony	III
Rodzaj światła	podczerwień
Czujnik obrazu	PMD 3D ToF-Chip / 2D Chip

Wyjścia

Wyjście wideo	PAL (720x576)
---------------	---------------

Strefa działania

Rozdzielczość obrazu	[px]	640 x 480
Rozdzielczość obrazu 3D	[px]	64 x 16
Kąt widzenia	[°]	90 x 67
Kąt widzenia 3D	[°]	70 x 23
Częstotliwość wyzwalania	[Hz]	25
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
Liczba interfejsów video (CVBS)	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 adres urządzenia (ECU): 239 Interfejs UDS: 500 (125...1000) kBaud
Typ użycia	nastawa parametru; Transmisja danych

Ethernet

Protokół	UDP/IP
Ustawienia fabryczne	adres IP: 192.168.1.1 maska podsieci: 255.255.255.0 docelowy adres IP: 255.255.255.255 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
Maks. wilgotność względna powietrza	[%]	90; (bez kondensacji)
Maks. wysokość nad poziomem morza	[m]	4000
Ochrona		IP 67; IP 69K; (z zamontowanymi przewodami lub zaślepkami)

O3M251



Czujnik 3D sensor do zastosowań mobilnych

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/A1/70

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
Odporność na wibracje	DIN EN 60068-2-6	10 g / 10...500 Hz Próba wibracyjna
	DIN EN 60068-2-64	10...1000 Hz szumy
Bezpieczeństwo elektryczne	DIN EN 61010-2-201	porażenie elektryczne / zasilanie elektryczne tylko za pośrednictwem obwodów PELV
MTTF	[lata]	58

Dane mechaniczne

Waga	[g]	1155
Wymiary	[mm]	143,8 x 85 x 70,1
Materiał		obudowa: aluminium odlewane ciśnieniowo; dysk: szkło gorilla glass

Akcesoria

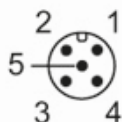
Dostarczane elementy	Nakładka ochronna
----------------------	-------------------

Uwagi

Uwagi	Do pracy czujnika wymagany jest oświetlacz. Do podłączenia czujnika i oświetlacza należy używać jedynie oryginalnych przewodów ifm. 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

O3M251



Czujnik 3D sensor do zastosowań mobilnych

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/A1/70

Połączenie elektryczne - Ethernet

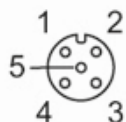
Konektor: 1 x M12; kodowanie: D



1	TD +
2	RD +
3	TD -
4	RD -

Połączenie elektryczne - Video

Konektor: 1 x M12; kodowanie: A



2	nieużywany
3	GND
4	FBAS
5	nieużywany

Inne dane

Pole widzenia z korekcją dystorcji

Zakres pomiarowy / dystans [m]	Długość [m]	Szerokość [m]
5	7	2
10	14	4,1
15	21	6,5
30	42	12,2



Czujnik 3D sensor do zastosowań mobilnych

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/A1/70

zasięg pomiaru przy rozpoznawaniu obiektów

typ obiektu / wielkość	warunki zastosowania	Zakres pomiarowy [m]
pojazd	słonecznie (~120 klx)	0,25...30
	pochmurnie (~20 klx)	0,25...40
	ciemność	0,25...50
osoba	słonecznie (~120 klx)	0,25...12
	pochmurnie (~20 klx)	0,25...16
	ciemność	0,25...20
odbłyśnik	słonecznie (~120 klx)	1...40
	pochmurnie (~20 klx)	1...60
	ciemność	1...80

Wariant oprogramowania:

Rozpoznawanie obiektów OD

Zasięg pomiaru dla obszaru zainteresowania ROI

warunki zastosowania	Zakres pomiarowy [m]
	Wartość typowa
słonecznie (~120 klx)	0,25...12
pochmurnie (~20 klx)	0,25...15
ciemność	0,25...30

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)