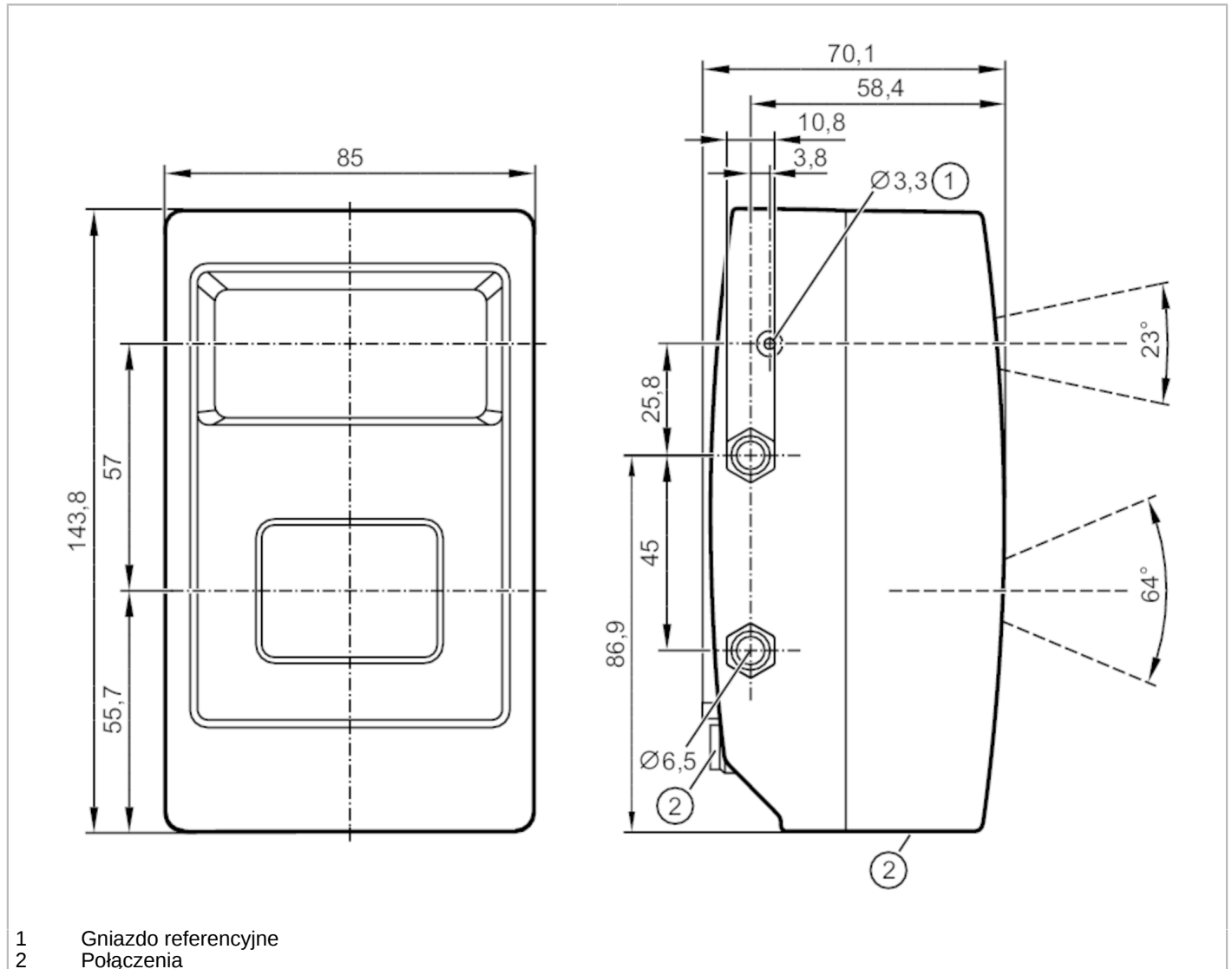


O3M251



Czujnik 3D sensor do zastosowań mobilnych

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/A1/70



- 1 Gniazdo referencyjne
2 Połączenia



Cechy produktu

| | | |
|----------------------------------|--|--------------|
| Rodzaj światła | | podczerwień |
| 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 |

Aplikacja

| | |
|-----------|--|
| Aplikacja | wyjście danych obrazu 3D; wyjście danych obrazu 2D |
|-----------|--|

Dane elektryczne

| | |
|------------------------|-----------|
| Napięcie zasilania [V] | 9...32 DC |
| Pobór prądu [mA] | < 600 |
| Moc pobierana [W] | 4,6 |



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

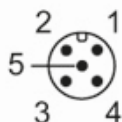
| | |
|----------------------|-------------------|
| Dostarczane elementy | Nakładka ochronna |
|----------------------|-------------------|

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

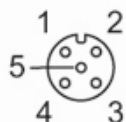
Konektor: 1 x M12; kodowanie: D



| | |
|---|------|
| 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)