

OVP801



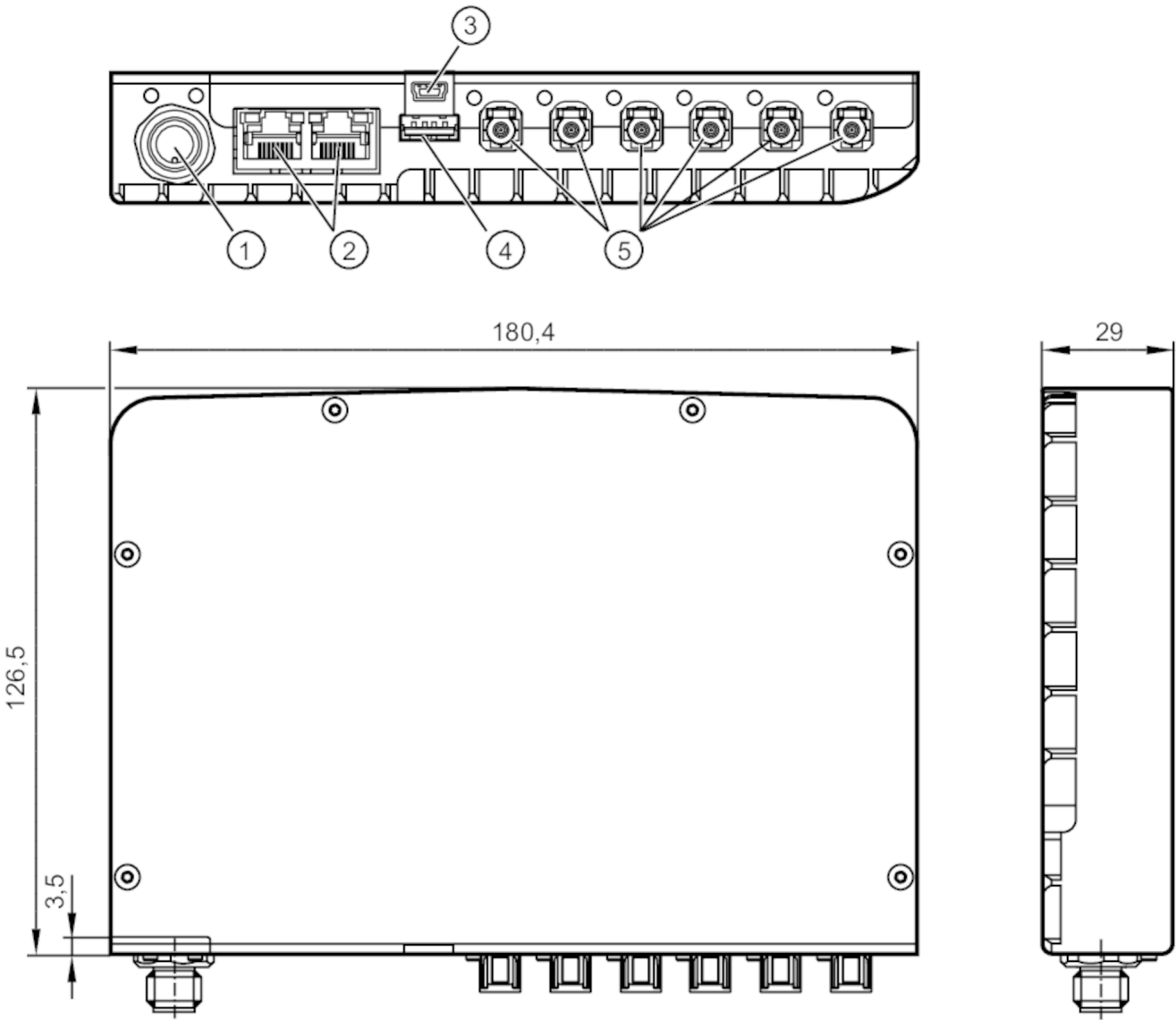
視頻處理單元(VPU)

OVPAA/RO/E0/E1/NJ TX2/4GB/ODS

停產產品 - 存檔登錄

替代產品：OVP811

請注意：如果選擇替代產品和附件，其技術參數可能有所不同。



- 1 電源 / CAN介面
- 2 乙太網 2 x RJ45
- 3 mini USB接口 2.0
- 4 USB接口 3.0
- 5 連接 攝影頭 x 6 HFM



應用

應用

應用於防碰撞的ODS(障礙物檢測系統)

電氣數據

工作電壓

[V]

19.2...28.8 DC

電流消耗最大值

[mA]

3025; (625 + (n x 800) n = 攝影頭數)

OVP801



視頻處理單元(VPU)

OVPA/RO/E0/E1/NJ TX2/4GB/ODS

消耗功率	[W]	40.8; (15 + n x 8,6; n = 攝影頭數)
介面		
CAN接口數		1
乙太網接口數		2
USB接口數		2
CAN		
協議		自由協議
乙太網		
傳輸標準		1GBase-T
傳輸率		1000 MBit/s
連接件型號		RJ45
協議		TCP/IP
出廠設定		IP地址: 192.168.0.69 子網路遮罩: 255.255.255.0 (Class C) gateway IP address: 192.168.0.201 MAC address: 參見型號標示
感測器接口		
傳輸標準		FPD-Link
連接件型號		HFM (Mini-FAKRA)
接口說明		應用於ODS功能(障礙物檢測系統)的攝影頭數量: 請參見操作使用說明書
USB		
連接件型號		Mini-USB; 類型A
版本		2.0; 3.0
工作條件		
環境溫度	[°C]	-10...40
存儲溫度	[°C]	-40...85
外殼防護等級		IP 50
認證/測試		
EMC電磁兼容	EN IEC 61000-6-4	干擾輻射 / 住宅、商業和輕工業環境
	EN IEC 61000-6-2	抗擾度 / 工業環境
抗衝擊	DIN EN 60068-2-27	50 g / (11 ms) 不重複
	DIN EN 60068-2-27	40 g / (6 ms) 重複的
抗震	DIN EN 60068-2-6	2 g / (10...150 Hz)
	DIN EN 60068-2-64	2.3 g RMS / (10...500 Hz)
電氣安全	DIN EN 61010-2-201	僅經由PELV電路供電
機械技術數據		
重量	[g]	978.131
尺寸	[mm]	126.5 x 29 x 180.4
材質		外殼: 鋁
旋緊扭矩	[Nm]	< 5.5
硬體		
處理器		CPU: Dual-Core NVIDIA Denver 2 64 Bit ; ARM Cortex A57; GPU: NVIDIA Pascal 256 CUDA Cores (1,3 TFLOPs) SOM: Nvidia Jetson TX2 4GB Module
工作存儲器		4GB 128-bit LPDDR4, 1600 MHz - 51.2 GB/s

OVP801



視頻處理單元(VPU)

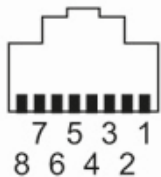
OVPAA/RO/E0/E1/NJ TX2/4GB/ODS

大容量存儲	16GB eMMC 5.1 Flash
-------	---------------------

注釋

包裝單位	1 件數
------	------

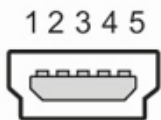
電氣連接 - Ethernet RJ45連接件



1	TX +
2	TX -
3	RX +
4	不接線
5	不接線
6	RX -
7	不接線
8	不接線

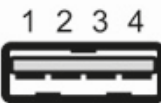
電氣連接 - USB插口

連接器：1 x mini USB接口



電氣連接 - USB插口 Typ A

連接器：1 x Typ A



電氣連接 - 感測器接口

連接器：6 x HFM (Mini-FAKRA) (AMK12A-1M4Z5-A)

OVP801



視頻處理單元(VPU)

OVPAA/RO/E0/E1/NJ TX2/4GB/ODS

電氣連接 - 電源 / CAN

連接器: 1 x M12; 編碼: A



1	屏蔽
2	24 V
3	GND
4	CAN +
5	CAN -

其它數據

連接

	Port 0	Port 1	Port 2	Port 3	Port 4	Port 5
示例 1	攝影頭 1 (3D-38k)	攝影頭 2 (3D-38k)	攝影頭 1 (2D)	攝影頭 2 (2D)	攝影頭 3 (3D-38k)	
示例 2	攝影頭 1 (2D)	攝影頭 2 (2D)	攝影頭 1 (3D-38k)	攝影頭 2 (3D-38k)	攝影頭 3 (2D)	攝影頭 4 (2D)
示例 3	攝影頭 1 (3D-38k)	攝影頭 2 (3D-38k)	----	攝影頭 4 (3D-VGA)	----	

端口0和1、2和3以及4和5必須分配至相同的圖像感測器類型。

請在連接攝影頭時注意區分38k和VGA類型的3D圖像感測器。

典型檢測範圍

目標 / 物體高度	攝影頭	安裝位置	典型檢測範圍 *
落地叉車	O3R225 105°	20...30 cm	1.3 m
	O3R225 105°	55...60 cm	1.5 m
	O3R222 60°	55...60 cm	2.5 m
懸臂叉車	O3R225 105°	20...30 cm	2.1 m
	O3R225 105°	55...60 cm	2.1 m
	O3R222 60°	55...60 cm	3.0 m
7 cm 立方體 (18%)	O3R225 105°	20...30 cm	1.6 m
	O3R225 105°	55...60 cm	1.6 m
	O3R222 60°	55...60 cm	2.5 m

* 測試 - 條件:

室內

速度: ≤ 2 m/s

密封、輕微不均勻的表面