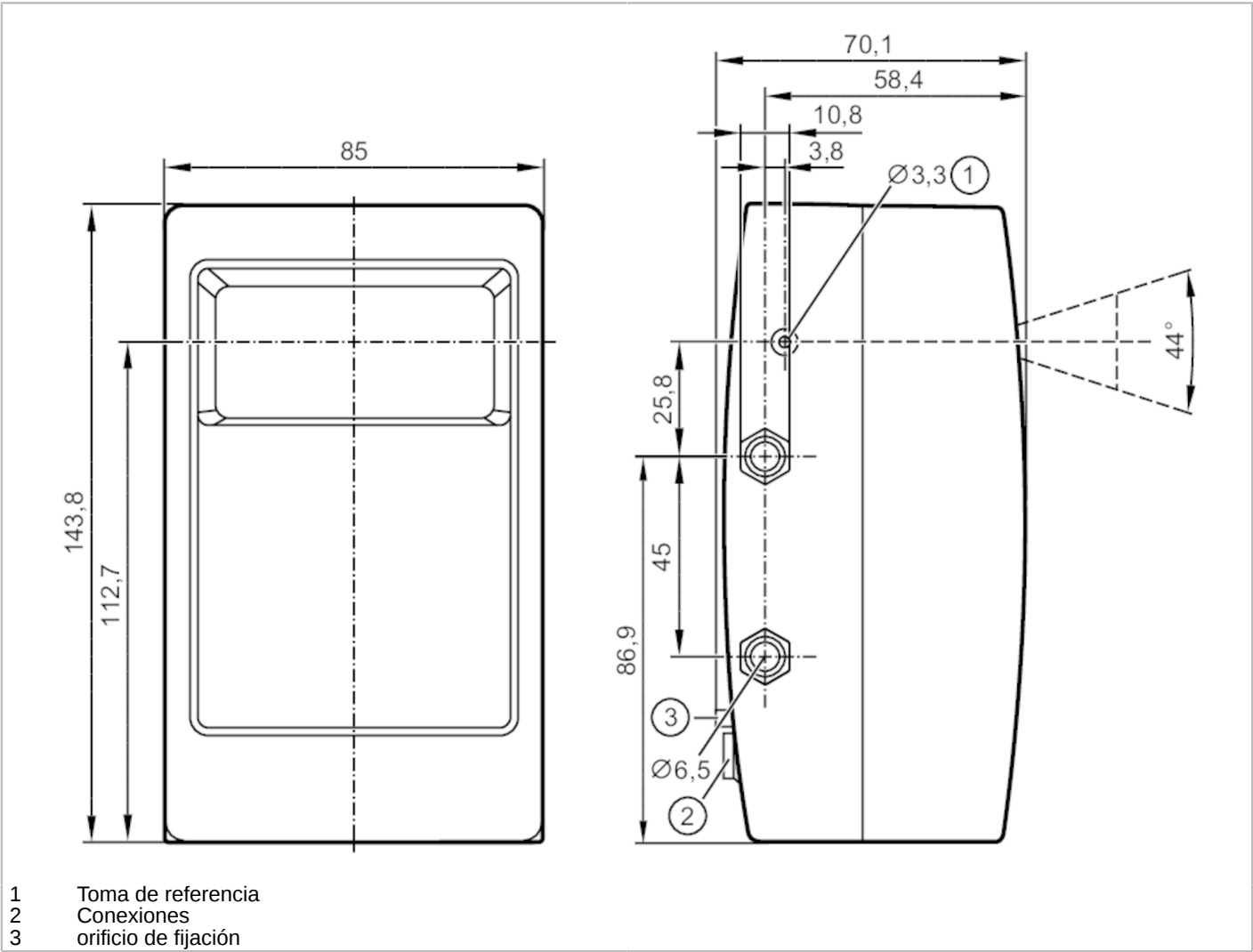


O3M171



Sensor de visión 3D para aplicaciones móviles

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/97



- 1 Toma de referencia
- 2 Conexiones
- 3 orificio de fijación



Características del producto		
Tipo de luz		luz infrarroja
Resolución de imagen en 3D [px]		64 x 16
Ángulo de apertura 3D [°]		97 x 44
Frecuencia de actualización de imagen en 3D [Hz]		25 / 33 / 50
Campo de aplicación		
Aplicación		emisión de datos de imágenes en 3D
Datos eléctricos		
Tensión de alimentación [V]		9...32 DC
Consumo de corriente [mA]		< 400
Potencia absorbida [W]		3,6
Clase de protección		III
Tipo de luz		luz infrarroja
Sensor de imagen		PMD 3D ToF-Chip



Sensor de visión 3D para aplicaciones móviles

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/97

Rango de detección		
Resolución de imagen en 3D	[px]	64 x 16
Ángulo de apertura 3D	[°]	97 x 44
Frecuencia de actualización de imagen en 3D	[Hz]	25 / 33 / 50
Software / programación		
Opciones de parametrización	a través del PC con el software ifm Vision Assistant	
Interfaces		
Interfaz de comunicación	CAN; Ethernet	
Número de interfaces CAN	1	
Número de interfaces Ethernet	1	
Nota sobre las interfaces	Salida de datos preprocesados vía interfaz CAN	
CAN		
Velocidad de transmisión	250 (125...1000) kBaud	
Protocolo	CANopen; UDS	
Valores por defecto	Interfaz J1939: predeterminado	
	dirección del equipo (ECU): 239	
	Interfaz UDS: 500 (125...1000) kBaud	
Tipo de utilización	Parametrización; transmisión de datos	
Ethernet		
Protocolo	UDP/IP	
Valores por defecto	Dirección IP: 192.168.1.1	
	máscara de subred: 255.255.255.0	
	Dirección IP de destino: 255.255.255.255	
	Puerto de destino: 42000	
Tipo de utilización	transmisión de datos	
Condiciones ambientales		
Temperatura ambiente	[°C]	-40...85
Nota sobre la temperatura ambiente	con una frecuencia de actualización de imagen de 25 Hz	
Temperatura de almacenamiento	[°C]	-40...105
Grado de protección	IP 67; IP 69K; (con los conectores o tapones de protección enroscados)	
Protección contra luz externa máx.	[klx]	120
Homologaciones / pruebas		
CEM	DIN EN 61000-6-4	entorno industrial
	DIN EN 61000-6-2	entorno industrial
Resistencia a choques	DIN EN 60068-2-27	30 g / 6 ms choques continuos
Resistencia a vibraciones	DIN EN 60068-2-6	10 g / 10...500 Hz Barrido senoidal
	DIN EN 60068-2-64	10...2000 Hz ruido
Seguridad eléctrica	DIN EN 61010-2-201	descarga eléctrica / suministro eléctrico solo a través de circuitos de corriente MBTP
MTTF	[años]	78
Datos mecánicos		
Peso	[g]	1095,7



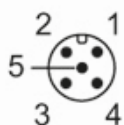
Sensor de visión 3D para aplicaciones móviles

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/97

Dimensiones	[mm]	143,8 x 85 x 70,1
Materiales	Carcasa: aluminio fundido; disco: cristal Gorilla	
Accesorios		
Componentes incluidos	Tapas protectoras	
Notas		
Notas	se requiere una fuente de iluminación externa para el funcionamiento del sensor.	
	conectar el sensor y la fuente de iluminación externa solo con cables de ifm originales.	
	los valores de rendimiento de cada función se encuentran en la documentación correspondiente.	
Cantidad por pack	1 unid.	

Conexión eléctrica - CAN

Conector: 1 x M12; codificación: A



1	Apantallado
2	9...32 V
3	GND
4	CAN-H
5	CAN-L

Conexión eléctrica - Ethernet

Conector: 1 x M12; codificación: D



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

Otros datos**tamaño del campo de visión con corrección de distorsión**

rango de medición / distancia [m]	Longitud [m]	Ancho [m]
5	11,3	4,0
10	22,6	8,1
15	33,9	12,1
30	67,8	24,2



Sensor de visión 3D para aplicaciones móviles

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/97

Rango de medición para la detección de objetos

Tipo de objeto / tamaño del objeto	Condiciones de utilización	Rango de medición [m]
Vehículo	soleado (~120 klx)	0,25...17
	nublado (~20 klx)	0,25...25
	oscuridad	0,25...29
Persona	soleado (~120 klx)	0,25...7
	nublado (~20 klx)	0,25...10
	oscuridad	0,25...12
Retroreflector	soleado (~120 klx)	1...24
	nublado (~20 klx)	1...35
	oscuridad	1...46
Variante del software:		OD detección de objetos

Rango de medición para la ROI

Condiciones de utilización	Rango de medición [m]
	valor típico
soleado (~120 klx)	0,25...7
nublado (~20 klx)	0,25...9
oscuridad	0,25...17
Variante del software :	DI / BF funciones básicas de la imagen de distancia

precisión de medición

Condiciones de utilización	precisión de medición [cm]
	valor típico
soleado (~120 klx)	± 15
nublado (~20 klx)	± 10
oscuridad	± 5
Variante del software :	DI / BF funciones básicas de la imagen de distancia