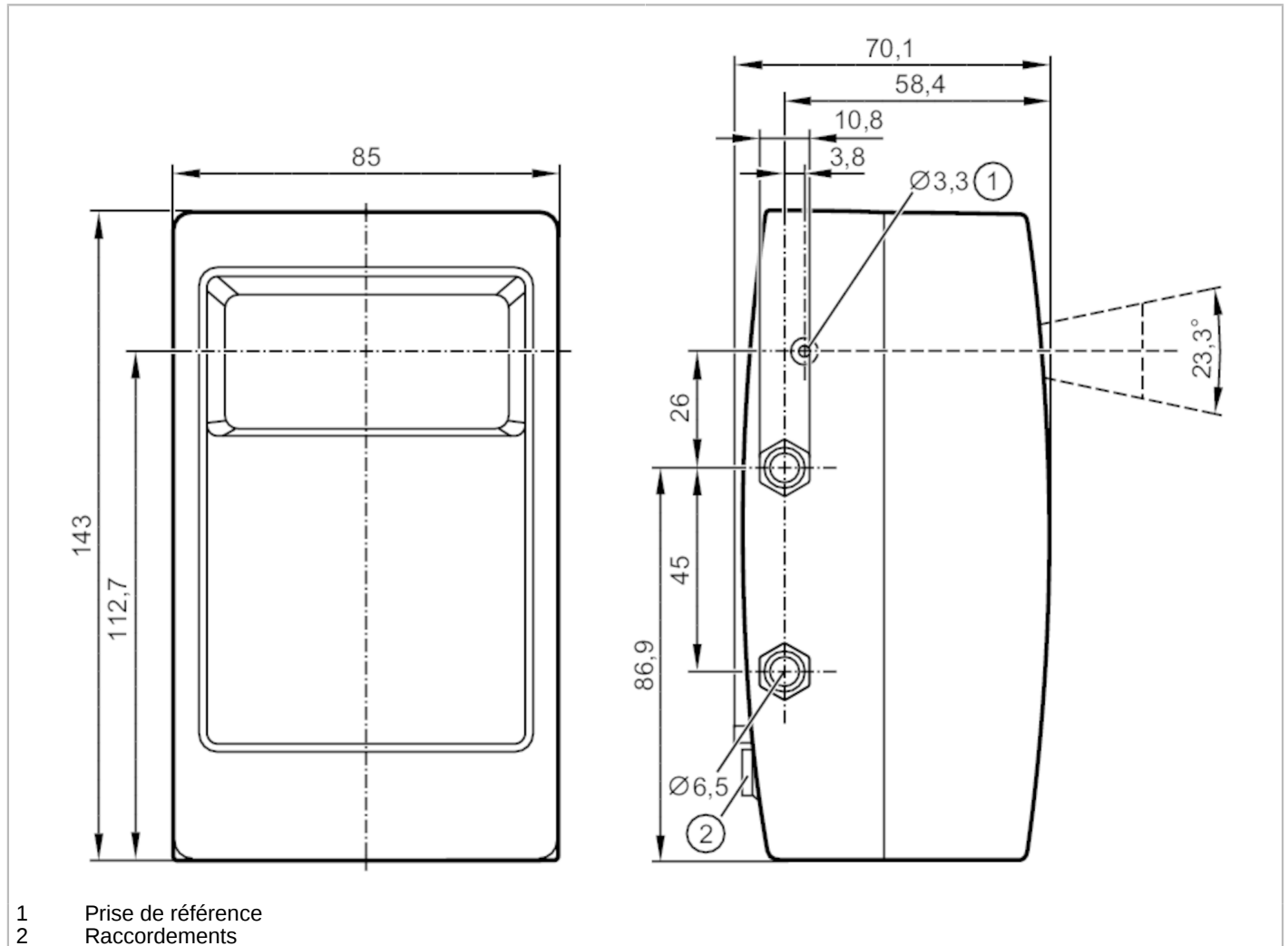


O3M151



Capteur 3D mobile

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/70



- 1 Prise de référence
- 2 Raccordements



Caractéristiques du produit

Type de lumière		lumière infrarouge
Résolution 3D [px]		64 x 16
Angle d'ouverture 3D [°]		70 x 23
Fréquence d'échantillonnage 3D [Hz]		25 / 33 / 50

Application

Application	mise à disposition de données d'image 3D
-------------	--

Données électriques

Tension d'alimentation [V]	9...32 DC
Consommation [mA]	< 400
Puissance absorbée [W]	3,6
Classe de protection	III
Type de lumière	lumière infrarouge
Détecteur d'images	PMD 3D ToF-Chip

O3M151



Capteur 3D mobile

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/70

Plage évaluable		
Résolution 3D	[px]	64 x 16
Angle d'ouverture 3D	[°]	70 x 23
Fréquence d'échantillonnage 3D	[Hz]	25 / 33 / 50
Logiciel / programmation		
Possibilités de paramétrage		via le PC avec ifm Vision Assistant
Interfaces		
Interface de communication		CAN; Ethernet
Nombre des interfaces CAN		1
Nombre des interfaces Ethernet		1
Remarque concernant les interfaces		fourniture de données prétraitées via interface CAN
CAN		
Taux de transmission		250 (125...1000) kBaud
Protocole		CANopen; UDS
Réglages usine		Interface J1939: par défaut Adresse matérielle (ECU): 239 interface UDS: 500 (125...1000) kBaud
Type d'utilisation		Paramétrage; transmission de données
Ethernet		
Protocole		UDP/IP
Réglages usine		adresse IP: 192.168.1.1 Masque subnet: 255.255.255.0 adresse IP cible : 255.255.255.255 port de destination: 42000
Type d'utilisation		transmission de données
Conditions d'utilisation		
Température ambiante	[°C]	-40...85
Remarque sur la température ambiante		en cas de fréquence d'échantillonnage de 25 Hz
Température de stockage	[°C]	-40...105
Protection		IP 67; IP 69K; (avec connecteurs ou bouchons protecteurs vissés)
Résistance max. de la lumière parasite	[klx]	120
Tests / Homologations		
CEM	DIN EN 61000-6-4	pour environnements industriels
	DIN EN 61000-6-2	pour environnements industriels
Tenue aux chocs	DIN EN 60068-2-27	30 g / 6 ms chocs permanents
Tenue aux vibrations	DIN EN 60068-2-6	10 g / 10...500 Hz balayage sinusoïdale
	DIN EN 60068-2-64	10...2000 Hz bruits
Sécurité électrique	DIN EN 61010-2-201	choc électrique / alimentation électrique seulement via circuits TBTP
MTTF	[Années]	78
Données mécaniques		
Poids	[g]	1087

O3M151



Capteur 3D mobile

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/70

Dimensions [mm] 143 x 85 x 70,1

Matières boîtier: aluminium moulé sous pression; roue à cames: verre Gorilla Glass

Accessoires

Fourniture Capuchons protecteurs

Remarques

Remarques L'unité d'éclairage est nécessaire pour le fonctionnement du capteur.

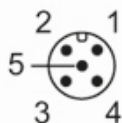
Raccorder le capteur et l'unité d'éclairage uniquement avec un câble ifm d'origine.

Les valeurs de performance spécifiques aux fonctions se trouvent dans la documentation correspondante.

Quantité 1 pièces

Raccordement électrique - CAN

Connecteur: 1 x M12; codage: A



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

Raccordement électrique - Ethernet

Connecteur: 1 x M12; codage: D



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

Données supplémentaires

taille du champ de vue avec correction de distorsion

Etendue de mesure / distance [m]	Longueur [m]	Largeur [m]
5	7	2
10	14	4,1
15	21	6,5
30	42	12,2

O3M151



Capteur 3D mobile

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/70

étendue de mesure pour la reconnaissance d'objets

type d'objet / taille de l'objet	condition d'emploi	Etendue de mesure [m]
véhicule	ensoleillé (~120 klx)	0,25...30
	nuageux (~20 klx)	0,25...40
	obscurité	0,25...50
personne	ensoleillé (~120 klx)	0,25...12
	nuageux (~20 klx)	0,25...16
	obscurité	0,25...20
rétroreflecteur	ensoleillé (~120 klx)	1...40
	nuageux (~20 klx)	1...60
	obscurité	1...80
version de logiciel :	OD détection des objets	

étendue de mesure pour les ROI

condition d'emploi	Etendue de mesure [m]
	valeur typique
ensoleillé (~120 klx)	0,25...12
nuageux (~20 klx)	0,25...15
obscurité	0,25...30
version de logiciel :	DI / BF Distance Image fonctions de base

exactitude

condition d'emploi	exactitude [cm]
	valeur typique
ensoleillé (~120 klx)	± 15
nuageux (~20 klx)	± 10
obscurité	± 5
version de logiciel :	DI / BF Distance Image fonctions de base