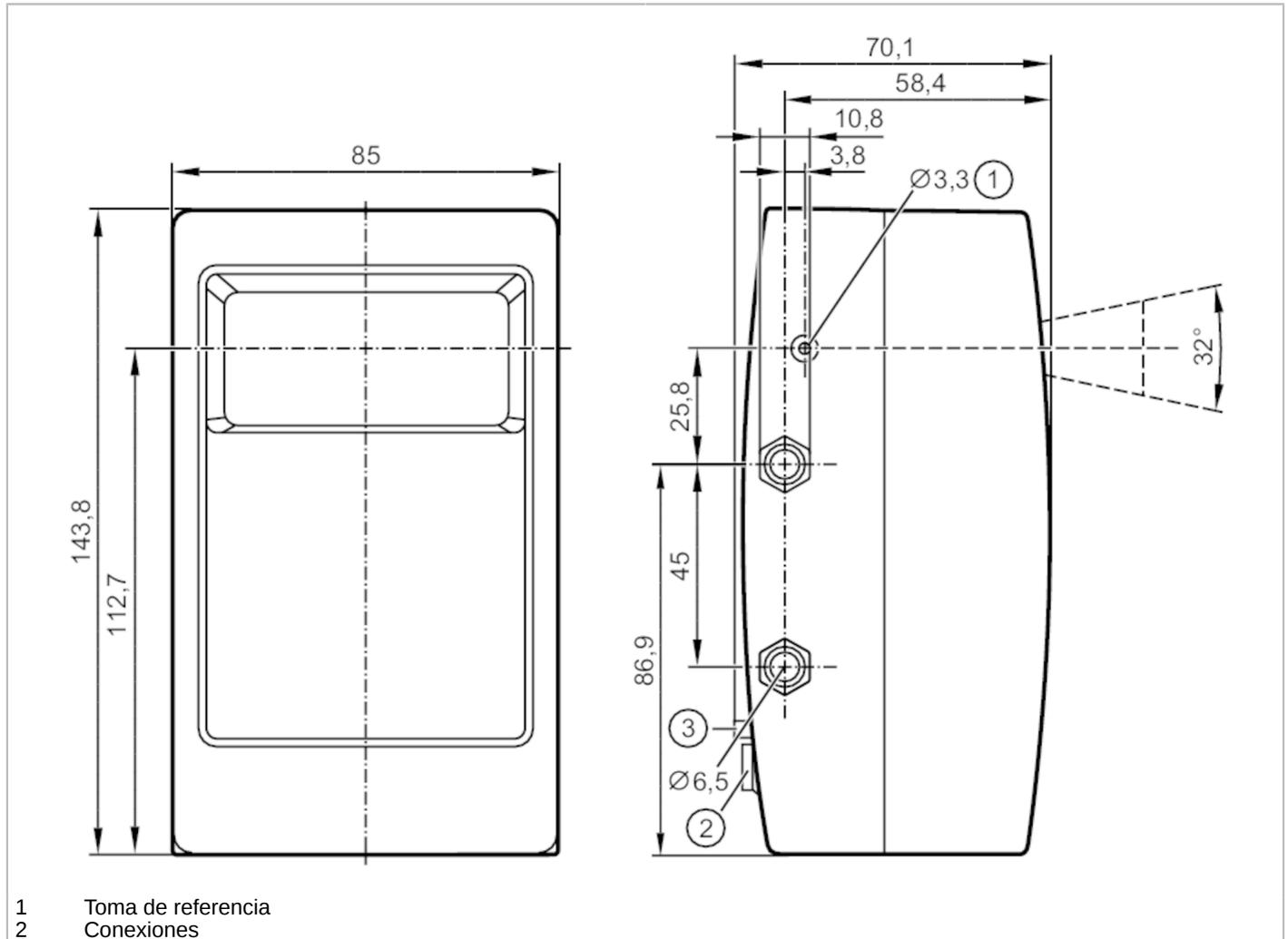


# O3M161



## Sensor de visión 3D para aplicaciones móviles

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/95



- 1 Toma de referencia
- 2 Conexiones



### Características del producto

|  |                |
|--|----------------|
| Tipo de luz                                      | luz infrarroja |
| Resolución de imagen en 3D [px]                  | 64 x 16        |
| Ángulo de apertura 3D [°]                        | 95 x 32        |
| 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 |

# O3M161



## Sensor de visión 3D para aplicaciones móviles

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/95

| Rango de detección                          |   |  |
|---|---|--|
| Resolución de imagen en 3D                  | [px]  | 64 x 16  |
| Ángulo de apertura 3D                       | [°]   | 95 x 32  |
| 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<br>dirección del equipo (ECU): 239<br>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<br>máscara de subred: 255.255.255.0<br>Dirección IP de destino: 255.255.255.255<br>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]   | 1059,85  |

# O3M161



## Sensor de visión 3D para aplicaciones móviles

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/95

|                  |   |
|------------------|---|
| Dimensiones [mm] | 143,8 x 85 x 70,1                                 |
| Materiales       | Carcasa: aluminio fundido; disco: cristal Gorilla |

### Accesorios

|                       |                   |
|-----------------------|-------------------|
| Componentes incluidos | Tapas protectoras |
|-----------------------|-------------------|

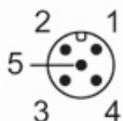
### Notas

|       |   |
|-------|---|
| Notas | se requiere una fuente de iluminación externa para el funcionamiento del sensor.<br>conectar el sensor y la fuente de iluminación externa solo con cables de ifm originales.<br>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           | 2,9       |
| 10                                | 21,8         | 5,7       |
| 15                                | 32,7         | 8,6       |
| 30                                | 65           | 17        |

# O3M161



## Sensor de visión 3D para aplicaciones móviles

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/95

### 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...21             |
|                                    | nublado (~20 klx)          | 0,25...30             |
|                                    | oscuridad                  | 0,25...35             |
| Persona                            | soleado (~120 klx)         | 0,25...9              |
|                                    | nublado (~20 klx)          | 0,25...12             |
|                                    | oscuridad                  | 0,25...15             |
| Retrorreflector                    | soleado (~120 klx)         | 1...29                |
|                                    | nublado (~20 klx)          | 1...42                |
|                                    | oscuridad                  | 1...55                |

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...8              |
| nublado (~20 klx)          | 0,25...11             |
| oscuridad                  | 0,25...21             |

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