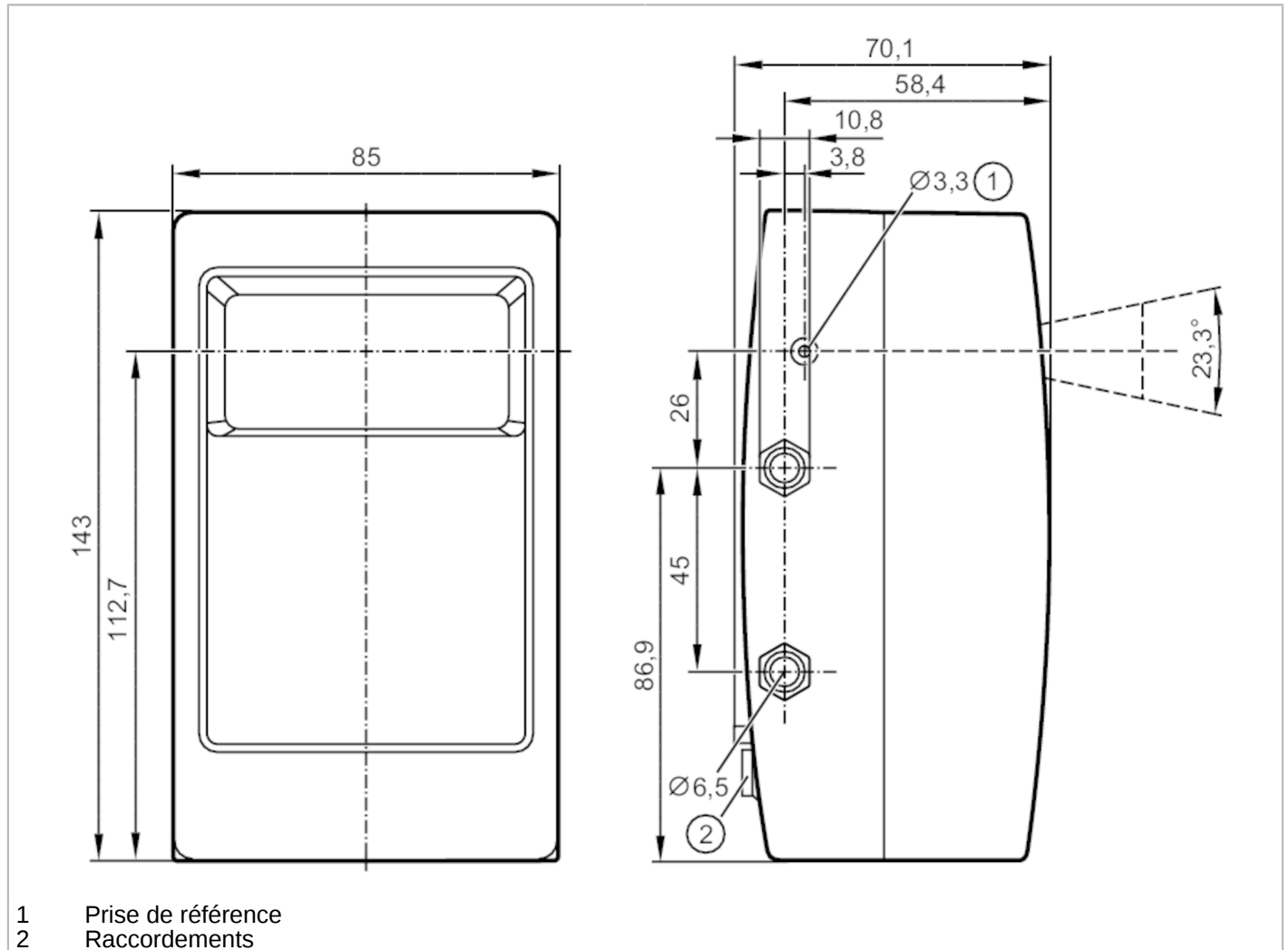


O3M151



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
Interface de communication		CAN; Ethernet
Dimensions	[mm]	143 x 85 x 70,1

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

Zone de détection		
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 de sous-réseau: 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
Indice de 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

O3M151



Capteur 3D mobile

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/70

Données mécaniques

Poids	[g]	1087
Dimensions	[mm]	143 x 85 x 70,1
Matières		aluminium moulé sous pression

Accessoires

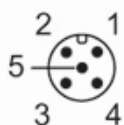
Fourniture	Capuchons protecteurs
------------	-----------------------

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.
Unité d'emballage	1 pièces

Raccordement électrique - CAN

Connecteur: 1 x M12



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

Raccordement électrique - Ethernet

Connecteur: 1 x M12



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



Capteur 3D mobile

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/70

Données supplémentaires

taille du champ de vue avec correction de distorsion

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

étendue de mesure pour la reconnaissance d'objets

type d'objet / taille de l'objet	condition d'emploi	Etendue de mesure [m]
véhicule	enseleillé (~120 klx)	0,25...30
	nuageux (~20 klx)	0,25...40
	obscurité	0,25...50
personne	enseleillé (~120 klx)	0,25...12
	nuageux (~20 klx)	0,25...16
	obscurité	0,25...20
rétroreflecteur	enseleillé (~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
enseleillé (~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
enseleillé (~120 klx)	± 15
nuageux (~20 klx)	± 10
obscurité	± 5
version de logiciel :	DI / BF Distance Image fonctions de base