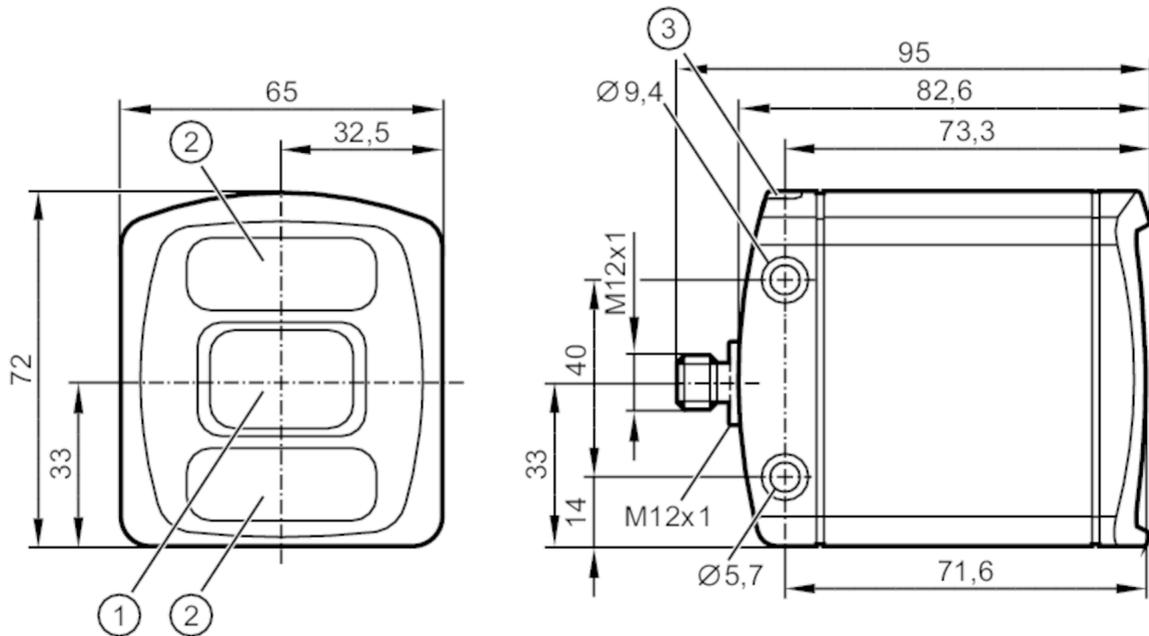


O3DC02



Capteur 3D

O3DIRDKG/E1/GM/SI/60/ODS



- 1 objectif
- 2 Unité d'éclairage
- 3 LED 2 couleurs jaune / vert



Caractéristiques du produit

Type de lumière	lumière infrarouge
Résolution 3D [px]	176 x 132
Angle d'ouverture 3D [°]	60 x 45; (valeur nominale sans correction de distorsion)
Fréquence d'échantillonnage 3D [Hz]	10

Application

Application	détection d'obstacles
-------------	-----------------------

Données électriques

Tension d'alimentation [V]	20,4...28,8 DC; (EN 61131-2)
Consommation [mA]	420; (valeur moyenne maximale: < 1600 mA)
Consommation max. [mA]	2400; (courant de pointe pulsé)
Puissance absorbée [W]	10
Classe de protection	III
Type de lumière	lumière infrarouge
Détecteur d'images	PMD 3D ToF-Chip
Eclairage interne	oui; (Infrarouge: 850 nm rayonnement invisible LED)
Courant de pointe au démarrage max. [mA]	2400

Zone de détection

Portée de travail [mm]	200...4000
------------------------	------------

O3DC02



Capteur 3D

O3DIRDKG/E1/GM/SI/60/ODS

Résolution 3D	[px]	176 x 132
Angle d'ouverture 3D	[°]	60 x 45; (valeur nominale sans correction de distorsion)
Fréquence d'échantillonnage 3D	[Hz]	10

Interfaces

Interface de communication	Ethernet
Ethernet	
Nombre des interfaces Ethernet	1
Standard de transmission	10Base-T; 100Base-TX
Taux de transmission	10; 100
Protocole	TCP/IP
Réglages usine	Adresse IP: 192.168.0.69 masque de sous-réseau: 255.255.255.0 adresse IP passerelle: 192.168.0.201

Conditions d'utilisation

Température ambiante	[°C]	-10...50
Température de stockage	[°C]	-40...85
Indice de protection		IP 65; IP 67
Résistance max. de la lumière parasite	[klx]	8

Tests / homologations

CEM	DIN EN 61000-6-4	émission / pour environnements industriels
	DIN EN 61000-6-2	immunité aux parasites / pour environnements industriels
Tenue aux chocs	DIN EN 60068-2-27	50 g / (11 ms) non répétitifs
	DIN EN 60068-2-27	40 g / (6 ms) répétitifs
Tenue aux vibrations	DIN EN 60068-2-6	2 g / (10...150 Hz)
	DIN EN 60068-2-64	2,3 g RMS / (10...500 Hz)
Sécurité photobiologique		groupe sans risque; (DIN EN 62471)
Sécurité électrique	DIN EN 61010-2-201	alimentation électrique seulement via circuits TBTP

Données mécaniques

Poids	[g]	770
Dimensions	[mm]	72 x 65 x 82,6
Matières		boîtier: aluminium moulé sous pression; vitre avant: Gorilla Glass; indication de fonction: PA

Afficheurs / éléments de service

Indication	Fonction	2 x LED, vert Ethernet fonctionnement
------------	----------	---------------------------------------

Accessoires

Fourniture	rondelles-ressort
------------	-------------------

Remarques

Unité d'emballage	1 pièces
-------------------	----------



Capteur 3D

O3DIRDKG/E1/GM/S/60/ODS

Raccordement électrique - Ethernet

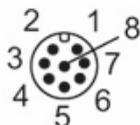
Connecteur: 1 x M12; codage: D



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

Raccordement électrique - Raccord process

Connecteur: 1 x M12; codage: A



1	U+
2	nc
3	GND
4	nc
5	nc
6	nc
7	nc
8	nc

Données supplémentaires

Taille du champ de vue

étendue de mesure / distance [m]	Longueur [m]	Breite [m]
0,50	0,4	0,56
1,00	0,8	1,13
2,00	1,6	2,26
3,00	2,4	3,39
4,00	3,2	4,52



Capteur 3D

O3DIRDKG/E1/GM/SI/60/ODS

paramètres de saisie/de sortie

paramètres d'entrée	information sur le mouvement du véhicule de transport autoguidé (VTA)
	serveur NTP pour la synchronisation du temps
paramètres de sortie	Distance
	grille d'occupation (occupancy grid) $\pm 5\text{m}$ en direction X et Y en coordonnées du véhicule
	état d'occupation dans les zones d'avertissement

paramètres de réglage

Paramètre	Plage de réglage
zones d'avertissement	trois zones d'avertissement indépendantes pour la détection d'obstacles
calibrage extrinsèque	calibrage de la position de la caméra en coordonnées du véhicule
chaque zone d'avertissement est définie via un polygone 2D convexe avec 6 coins au maximum et une hauteur globale	

détection d'obstacles

obstacles exemplaires	latence [ms]	
	valeur typique	valeur typique
	objet déjà dans le champ de vue de la caméra	détection initiale [ms]
fourche d'un chariot élévateur (latéral, 25 cm au-dessus du sol)	200	700
boîte ou cuve (la surface orientée vers le capteur > 200 x 200 mm)	200	700
vélo (latéral & frontal)	200	700

les indications sur la durée de détection des obstacles sont basées sur les hypothèses suivantes

vitesse du véhicule de transport autoguidé < 1,7 m/s

réflectivité moyenne des objets

hauteur minimum des objets 15 cm au-dessus du sol