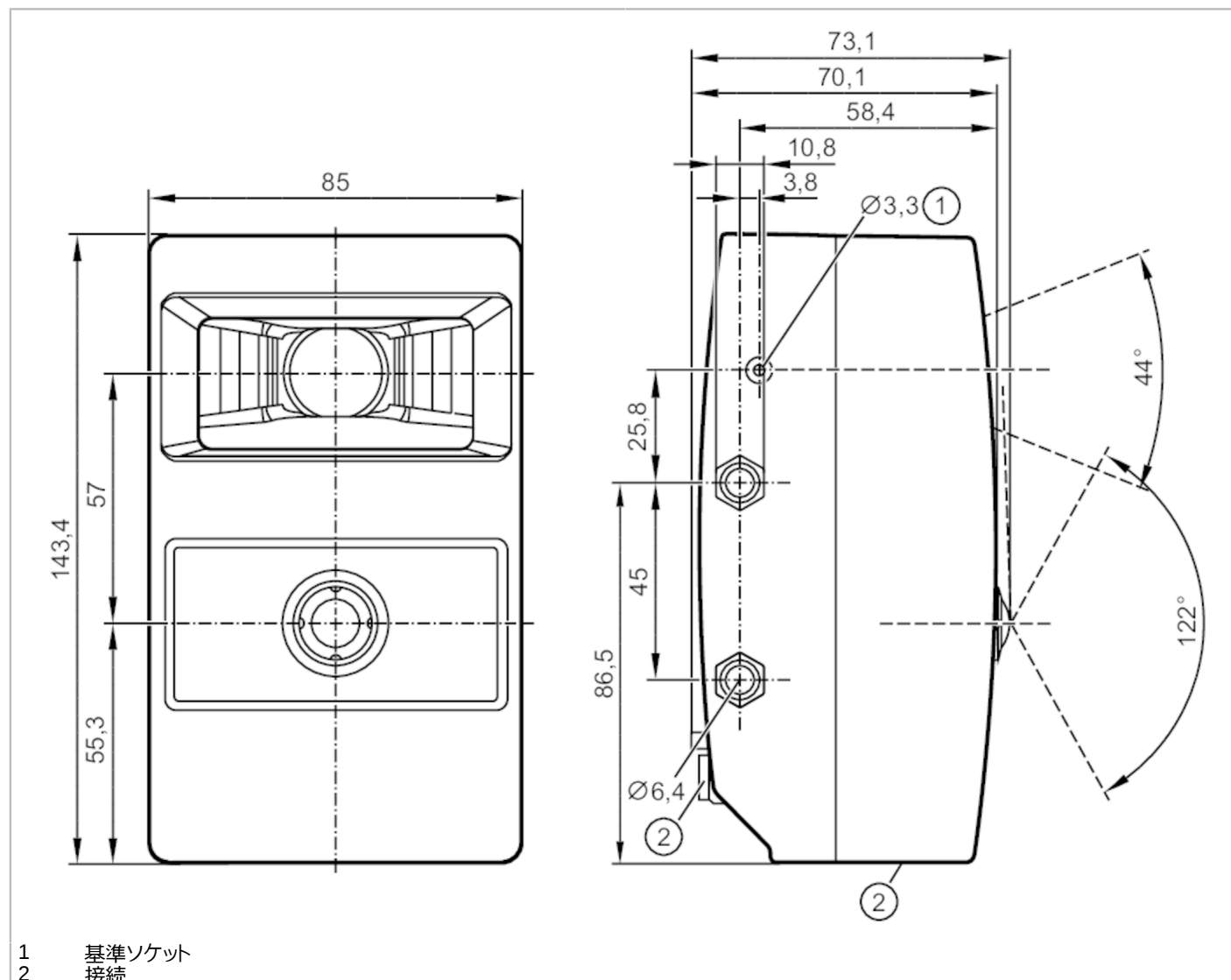


O3M271



建機・特装車アプリケーション用3Dセンサ

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/A1/97



製品特性

光源		赤外線
画像分解能	[px]	640 x 480
画像分解能(3D)	[px]	64 x 16
視野角度	[°]	155 x 122
視野角度 (水平 x 垂直)	[°]	97 x 44
繰返し周波数	[Hz]	25
繰返し周波数(3D)	[Hz]	25 / 33 / 50

アプリケーション

アプリケーション	3D画像データ出力, 2D画像データ出力
----------	----------------------

電氣的仕様

使用電源電圧範囲	[V]	DC 9~32
消費電流	[mA]	< 600
消費電力	[W]	4.6



建機・特装車アプリケーション用3Dセンサ

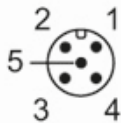
O3MXOOKG/CAN/E3/GM/A1/97

保護クラス	III
光源	赤外線
イメージセンサ	PMD 3D ToF-Chip / 2D Chip
出力	
ビデオ出力	PAL (720x576)
監視範囲	
画像分解能 [px]	640 x 480
画像分解能(3D) [px]	64 x 16
視野角度 [°]	155 x 122
視野角度 (水平 x 垂直) [°]	97 x 44
繰返し周波数 [Hz]	25
繰返し周波数(3D) [Hz]	25 / 33 / 50
ソフトウェア / プログラミング	
メニュー設定	PCおよび ifm Vision Assistantを使用
インターフェース	
通信インターフェース	CAN, Ethernet
CANインターフェース数	1
Ethernet インターフェース数	1
ビデオ信号 (CVBS)	1
備考	前処理済みデータをCANインターフェース経由で出力
CAN	
伝送レート	250 (125...1000) kBaud
プロトコル	CANopen, UDS
工場出荷時設定	J1939インターフェース: デフォルト設定 デバイスアドレス (ECU): 239 UDSインターフェース: 500 (125...1000) kBaud
使用タイプ	パラメータ設定, データ転送
Ethernet	
プロトコル	UDP/IP
工場出荷時設定	IPアドレス: 192.168.1.1 サブネットマスク: 255.255.255.0 ターゲットIPアドレス: 255.255.255.255 ターゲットポート: 42000
使用タイプ	データ転送
使用環境条件	
使用周囲温度 [°C]	-40~85
使用周囲温度に関する注意	フレームレート25 Hz時
保存温度 [°C]	-40~105
最大相対湿度 [%]	90, (結露なきこと)
基準海面からの高度 [m]	4000
保護構造	IP 67, IP 69K, (コネクタおよび/または保護キャップ取付け)
外乱光耐性 [klx]	120



建機・特装車アプリケーション用3Dセンサ

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/A1/97

試験 / 認証		
EMC	DIN EN 61000-6-4	産業環境
	DIN EN 61000-6-2	産業環境
衝撃耐性	DIN EN 60068-2-27	30 (x 9.81 m/s ²) / 6 ms 連続衝撃
振動耐性	DIN EN 60068-2-6	10 (x 9.81 m/s ²) / 10~500 Hz 正弦波
	DIN EN 60068-2-64	10~1000 Hz ノイズ
電氣的安全性	DIN EN 61010-2-201	感電に対する保護、電氣的衝撃、感電 / 電力は必ずPELV回路から供給してください。
MTTF [年]		58
機械的仕様		
重量 [g]		1154.8
外形寸法 [mm]		143.8 x 85 x 70.1
材質		外装: アルミニウムダイキャスト, プレート: Gorilla Glass(化学強化ガラス)
アクセサリ		
付属品		保護キャップ
備考		
備考		センサの動作には照明ユニット が必要になります。
		センサと照明ユニットの接続には、ifmの専用ケーブルのみ使用してください。(コード No. E3M121, E3M122 またはE3M123)
		機能別の性能値は関連資料をご参照ください。
梱包数		1 個
電気接続 - CAN		
コネクタ式: 1 x M12, コーディング: A		
		
1	シールド	
2	9~32 V	
3	GND	
4	CAN-H	
5	CAN-L	



建機・特装車アプリケーション用3Dセンサ

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/A1/97

電気接続 - Ethernet

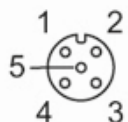
コネクタ式: 1 x M12, コーディング: D



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

電気接続 - ビデオ

コネクタ式: 1 x M12, コーディング: A



2	未使用
3	GND
4	FBAS
5	未使用

その他のデータ

レンズ歪み補正後視野サイズ

測定範囲 / 距離 [m]	長さ [m]	幅 [m]
5	11.3	4.0
10	22.6	8.1
15	33.9	12.1
30	67.8	24.2



建機・特装車アプリケーション用3Dセンサ

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/A1/97

測定距離 物体検出時

検出対象	アプリケーション条件	測定範囲 [m]
車両	晴 (~120 klx)	0.25~17
	曇 (~20 klx)	0.25~25
	夜間	0.25~29
人	晴 (~120 klx)	0.25~7
	曇 (~20 klx)	0.25~10
	夜間	0.25~12
反射材	晴 (~120 klx)	1~24
	曇 (~20 klx)	1~35
	夜間	1~46

ファームウェアのバリエーション:

物体検出

測定距離 領域検出時(ROI)

アプリケーション条件	測定範囲 [m]
	標準値
晴 (~120 klx)	0.25~7
曇 (~20 klx)	0.25~9
夜間	0.25~17

ファームウェアのバリエーション:

距離画像/基本機能

精度

アプリケーション条件	精度 [cm]
	標準値
晴 (~120 klx)	± 15
曇 (~20 klx)	± 10
夜間	± 5

ファームウェアのバリエーション:

距離画像/基本機能