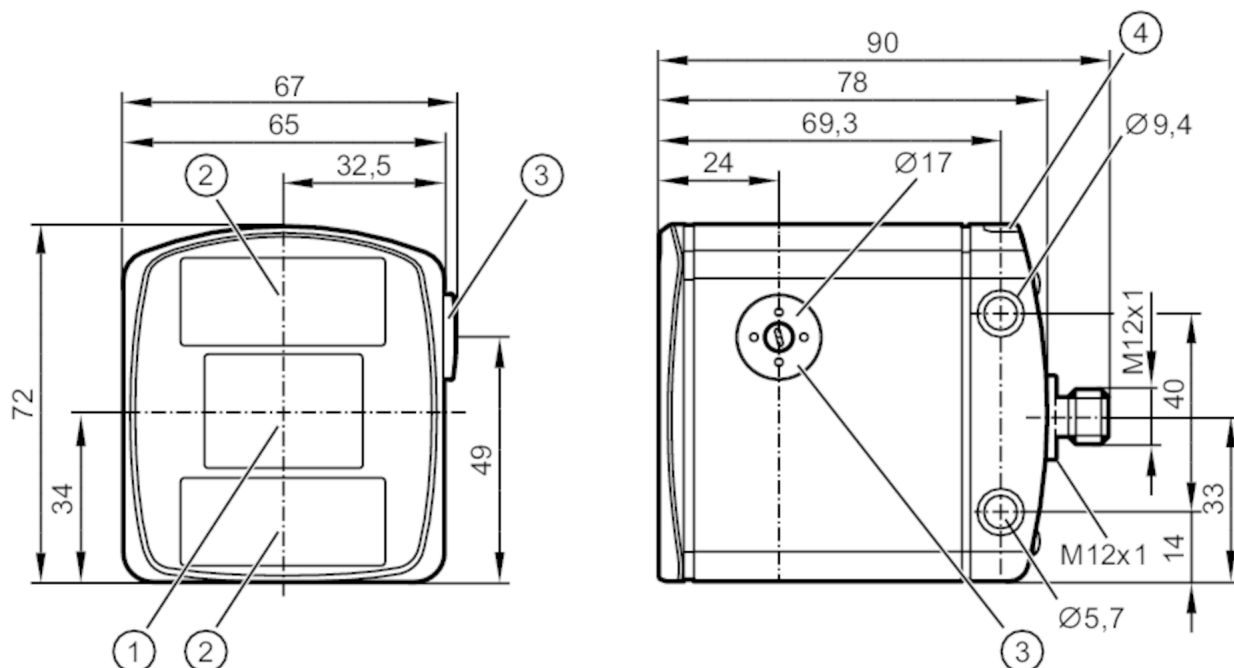


O3D310



3Dセンサ

O3DIRDKG/E1/GM/T/40



- 1 レンズ
- 2 照明ユニット
- 3 フォーカス調整
- 4 LED 2色 黄/緑



製品特性

光源	赤外線
画像分解能(3D)	[px] 176 x 132
視野角度 (水平 × 垂直)	[°] 40 x 30, (レンズの歪み補正機能無しの場合)
繰返し周波数(3D)	[Hz] 25

アプリケーション

アプリケーション	物体の寸法測定, 完全性監視, レベル監視, 距離監視, 体積監視, ロボットグリッパの誘導, デパレタイズ
----------	--

電氣的仕様

使用電源電圧範囲	[V] DC 20.4~28.8, (EN 61131-2)
消費電流	[mA] 420, (最大平均値: < 1600 mA)
消費電流	[mA] 2400, (電流パルスピーク)
消費電力	[W] 10, (標準値)
保護クラス	III
光源	赤外線
イメージセンサ	PMD 3D ToF-Chip
内部照明	有, (赤外線: 850 nm 不可視光線 LED)

入力 / 出力

入力数 / 出力数	デジタル入力: 2, デジタル出力: 3, アナログ出力: 1
-----------	---------------------------------

O3D310



3Dセンサ

O3DIRDKG/E1/GM/T/40

入力	
トリガー	24 V PNP/NPN (IEC 61131-2 Typ 3)
デジタル入力	2
入力回路、デジタル入力回路	24 V PNP/NPN, (設定可能, IEC 61131-2 Typ 3)
出力	
最大出力数	3
デジタル出力	3, (設定可能)
出力機能	24 V PNP/NPN, (EN 61131-2)
スイッチング出力時のDC電圧 降下(最大)	1
出力開閉電流	100
アナログ出力	1, (設定可能)
電流出力	4~20
最大負荷	500
電圧出力	0~10
最小負荷抵抗	10000
アナログ出力精度、精度	1
短絡保護	有
短絡保護機能タイプ	パルス
過負荷保護回路	有
アナログ出力分解能	12 bit
監視範囲	
設定距離	300~8000
特記事項	検出体の最小サイズ: 200 x 200 mm 反射率: 18 %
画像分解能(3D)	176 x 132
視野角度 (水平 x 垂直)	40 x 30, (レンズの歪み補正機能無しの定格値)
繰返し周波数(3D)	25
測定範囲 / 設定範囲	
測定範囲	< 30
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	Ethernet
Ethernet	
通信規格	10Base-T, 100Base-TX
伝送レート	10, 100
プロトコル	TCP/IP, EtherNet/IP, PROFINET
工場出荷時設定	IPアドレス: 192.168.0.69
	サブネットマスク: 255.255.255.0
	ゲートウェイのIPアドレス: 192.168.0.201
Ethernet - EtherNet/IP	
使用タイプ	データ転送

O3D310

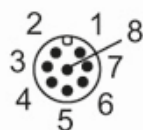


3Dセンサ

O3DIRDKG/E1/GM/T/40

電気接続・プロセス接続

コネクタ式: 1 x M12, コーディング: A



1	U+
2	トリガー入力
3	GND
4	スイッチング出力 1 デジタルまたはアナログ
5	スイッチング出力 3 デジタル Ready
6	スイッチング出力 2 デジタル
7	接点入力 1 デジタル
8	接点入力 2 デジタル

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]
0.50	0.26	0.35
1.00	0.52	0.69
2.00	1.04	1.39
3.00	1.56	2.08
4.00	2.08	2.78
5.00	2.61	3.47

物体の寸法測定の精度

測定範囲 / 距離 [m]	物体サイズの精度 (長さ, 幅, 高さ) [mm]	物体の位置精度 (X, Y, Z 座標) [mm]	回転角精度 [°]
標準値	標準値	標準値	標準値
1.0~3.0	± 10	± 5	± 1
設定距離:	0.3 ~ 5 m		
繰返し周波数:	1 Hz		
適用対象:	四角形の物体		
反射率:	6~90 % 艶なしの物体		
最小検出体サイズ:	100x100x100 mm		
画像中心部の物体			
物体の速度:	< 0.2 m/s		

O3D310



3Dセンサ

O3DIRDKG/E1/GM/T/40

完全性監視

	物体の速度 < 0.2 m/s [mm]	物体の速度 > 0.2 m/s [mm]
標準値:		
高さ 最小	25	45
繰返し周波数 [Hz]	5	
設定距離 [m]	0.3～5	
最大パッケージサイズ（垂直に積載した場合）	最大検出数 64	
位置追跡機能の使用により画像再現の周波数が低下します。		

レベルおよび距離の監視

測定範囲 / 距離 [m]	グレーな物体(反射率18%) の測定 距離値の繰返し精度 [mm]	グレーの検出体上で50x50ピクセル における検出領域(ROI)の繰返し 精度 [mm]	精度 (反射率 6-90%) [mm]
	標準値	標準値	標準値
0.3～1.0	8	0.3	± 7
1.0～3.0	12	0.4	± 7
3.0～5.0	20	0.7	± 10
5.0～7.0	30	1.0	± 15
7.0～8.0	50	1.7	± 20
周囲温度20℃で、画像の中央で測定			
繰返し精度		1 σ	
繰返し精度はフィルタ機能で最適化可能			
温度ドリフト -10～+50 ℃		0.2 mm/K	

ロボットグリッパの誘導およびデパレタイズ

	ロボットグリッパの誘導	デパレタイズ
設定距離 [m]	0.2～6	0.5～6
検出体の種類	あらゆる形状の物体	密閉された四角い箱型の物体
最小検出体サイズ [mm]	20 x 20 x 20	50 x 50 x 50 最小検出距離の場合
物体の位置精度 [mm]		
標準値:	± 10 四角形の物体	± 15
回転角精度 [°]		
標準値:	± 1 四角形の物体	± 3
物体の速度 [m/s]	< 0.2	
繰返し周波数 [Hz]	2 1つの測定対象に対して	1
最大検出数	20	