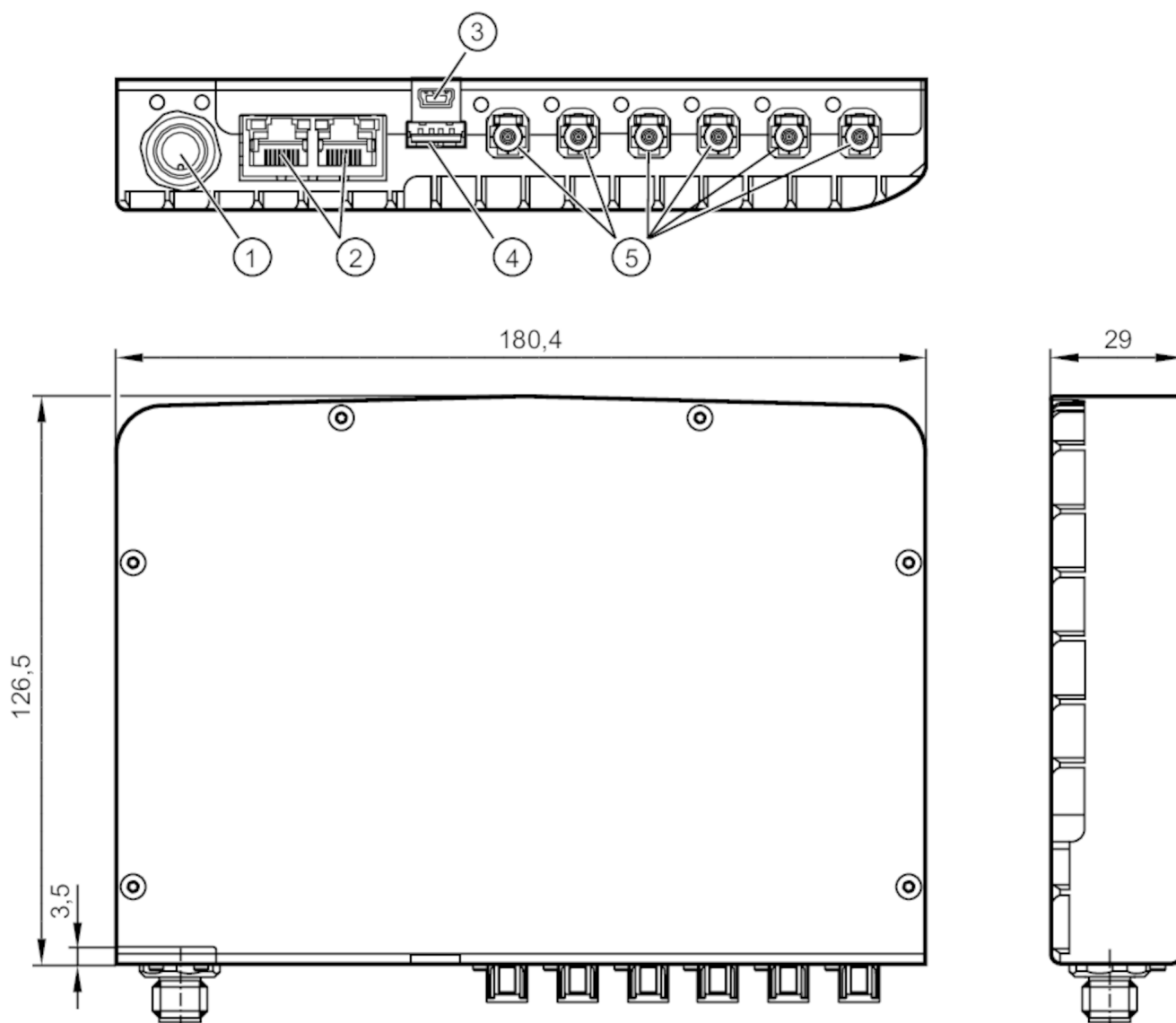


OVP801



画像処理ユニット(VPU)

OVPA/RO/E0/E1/NJ TX2/4GB/ODS



- 1 電源 / CANインターフェース
- 2 Ethernet 2 x RJ45
- 3 mini USBインターフェース 2.0
- 4 USBインターフェース 3.0
- 5 接続 カメラ x 6 HFM



アプリケーション

アプリケーション	衝突回避ODS (障害物検出)
----------	-----------------

電氣的仕様

使用電源電圧範囲	[V]	DC 19.2~28.8
消費電流	[mA]	3025, (625 + (n x 800) n = 接続カメラ数)
消費電力	[W]	40.8, (15 + n x 8.6, n = 接続カメラ数)

インターフェース

CANインターフェース数	1
Ethernet インターフェース数	2

OVP801



画像処理ユニット(VPU)

OVPA4/RO/E0/E1/NJ TX2/4GB/ODS

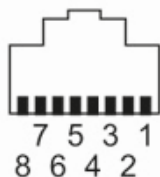
USB インターフェース数		2	
CAN			
プロトコル		フリープロトコル	
Ethernet			
通信規格		1GBase-T	
伝送レート		1000 MBit/s	
プロトコル		TCP/IP	
工場出荷時設定		IPアドレス: 192.168.0.69	
		サブネットマスク: 255.255.255.0 (Class C)	
		ゲートウェイのIPアドレス: 192.168.0.201	
		MACアドレス: 製品ラベル参照	
センサインターフェース			
通信規格		FPD-Link	
コネクタのタイプ		HFM (Mini-FAKRA)	
備考		ODS (障害物検出)機能使用時のカメラ接続数: 取扱説明書参照	
USB			
コネクタのタイプ		Mini-USB, タイプA	
バージョン		2.0, 3.0	
使用環境条件			
使用周囲温度		[°C]	-10～40
保存温度		[°C]	-40～85
保護構造		IP 50	
試験 / 認証			
EMC		EN IEC 61000-6-4	放射妨害波耐性 / 住宅・商業・軽工業環境
		EN IEC 61000-6-2	ノイズ耐性 / 産業環境
衝撃耐性		DIN EN 60068-2-27	50 (x 9.81 m/s ²) / (11 ms) 繰返し無し
		DIN EN 60068-2-27	40 (x 9.81 m/s ²) / (6 ms) 繰返し有り
振動耐性		DIN EN 60068-2-6	2 (x 9.81 m/s ²) / (10～150 Hz)
		DIN EN 60068-2-64	2.3 (x 9.81 m/s ²) RMS / (10～500 Hz)
電気的安全性		DIN EN 61010-2-201	電力は必ずPELV回路から供給してください。
機械的仕様			
重量		[g]	978.131
外形寸法		[mm]	126.5 x 29 x 180.4
材質		外装: アルミニウム	
締付トルク		[Nm]	< 5.5
ハードウェア			
プロセッサ		CPU: Dual-Core NVIDIA Denver 2 64 Bit ; ARM Cortex A57; GPU: NVIDIA Pascal 256 CUDA Cores (1,3 TFLOPs) SOM: Nvidia Jetson TX2 4GB Module	
動作メモリ		4GB 128-bit LPDDR4, 1600 MHz - 51.2 GB/s	
大容量ストレージ		16GB eMMC 5.1 Flash	
備考			
梱包数		1 個	



画像処理ユニット(VPU)

OVPAA/RO/E0/E1/NJ TX2/4GB/ODS

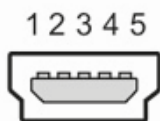
電気接続 - Ethernet RJ45コネクタ



1	TX +
2	TX -
3	RX +
4	未使用
5	未使用
6	RX -
7	未使用
8	未使用

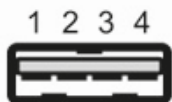
電気接続 - USBソケット

コネクタ式: 1 x mini USBインターフェース



電気接続 - USBソケット Typ A

コネクタ式: 1 x Typ A



電気接続 - センサインターフェース

コネクタ式: 6 x HFM (Mini-FAKRA) (AMK12A-1M4Z5-A)

OVP801

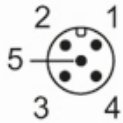


画像処理ユニット(VPU)

OVPA/RO/E0/E1/NJ TX2/4GB/ODS

電気接続・電源 / CAN

コネクタ式: 1 x M12, コーディング: A



1	シールド
2	24 V
3	GND
4	CAN +
5	CAN -

その他のデータ

接続

	Port 0	Port 1	Port 2	Port 3	Port 4	Port 5
例 1	カメラ 1 (3D)	カメラ 2 (3D)	カメラ 1 (2D)	カメラ 2 (2D)	カメラ 3 (3D)	カメラ 4 (3D)
例 2	カメラ 1 (2D)	カメラ 2 (2D)	カメラ 1 (3D)	カメラ 2 (3D)	カメラ 3 (2D)	カメラ 4 (2D)
例 3	カメラ 1 (3D)	カメラ 2 (3D)	カメラ 3 (3D)	カメラ 4 (3D)	カメラ 5 (3D)	カメラ 6 (3D)

0-1、2-3、4-5の各ポート間は必ず同じタイプの画像センサを割り当ててください。

3D画像センサの接続は解像度38k(224×171)とVGAの違いにご注意ください。

検出距離

検出体 / 位置・高さ	カメラ水平視野角度	取付位置	検出距離 *
フォーク爪下降時	O3R225 105°	20～30 cm	1.3 m
	O3R225 105°	55～60 cm	1.5 m
	O3R222 60°	55～60 cm	2.5 m
フォーク爪差込時	O3R225 105°	20～30 cm	2.1 m
	O3R225 105°	55～60 cm	2.1 m
	O3R222 60°	55～60 cm	3.0 m
7 cm 立方体 (18%)	O3R225 105°	20～30 cm	1.6 m
	O3R225 105°	55～60 cm	1.6 m
	O3R222 60°	55～60 cm	2.5 m

* テスト条件:

屋内

速度: ≤ 2 m/s

封止、表面は多少不均一