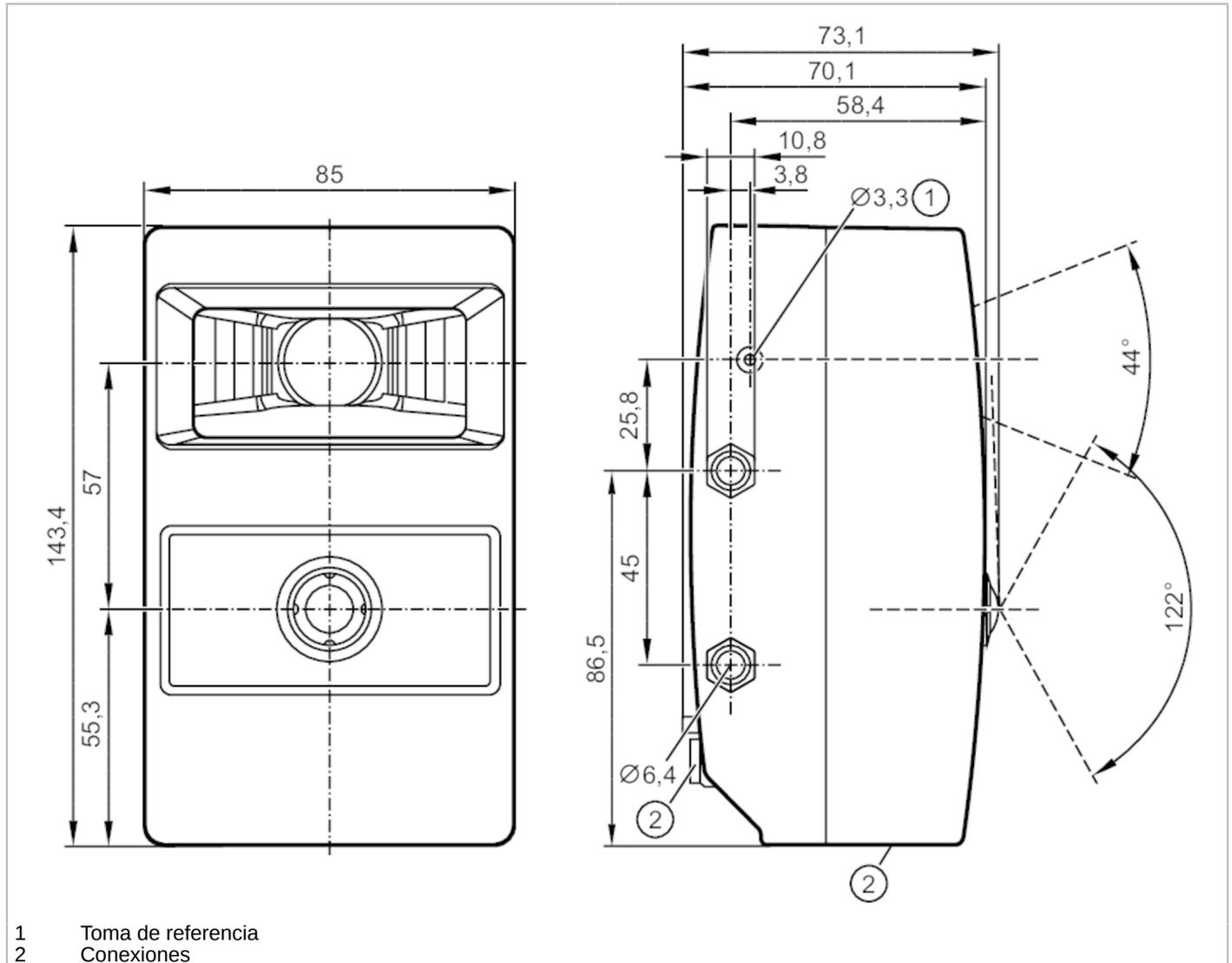


O3M271



Sensor de visión 3D para aplicaciones móviles

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/A1/97



Características del producto

Tipo de luz		luz infrarroja
Resolución de imagen	[px]	640 x 480
Resolución de imagen en 3D	[px]	64 x 16
Ángulo de apertura	[°]	155 x 122
Ángulo de apertura 3D	[°]	97 x 44
Frecuencia de actualización de imagen	[Hz]	25
Frecuencia de actualización de imagen en 3D	[Hz]	25 / 33 / 50

Campo de aplicación

Aplicación	emisión de datos de imágenes en 3D; emisión de datos de imágenes en 2D
------------	--

Datos eléctricos

Tensión de alimentación	[V]	9...32 DC
Consumo de corriente	[mA]	< 600



Sensor de visión 3D para aplicaciones móviles

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/A1/97

Potencia absorbida	[W]	4,6
Clase de protección		III
Tipo de luz		luz infrarroja
Sensor de imagen		PMD 3D ToF-Chip / 2D Chip
Salidas		
Salida de vídeo		PAL (720x576)
Rango de detección		
Resolución de imagen	[px]	640 x 480
Resolución de imagen en 3D	[px]	64 x 16
Ángulo de apertura	[°]	155 x 122
Ángulo de apertura 3D	[°]	97 x 44
Frecuencia de actualización de imagen	[Hz]	25
Frecuencia de actualización de imagen en 3D	[Hz]	25 / 33 / 50
Software / programación		
Opciones de parametrización		A través de PC con ifm Vision Assistant
Interfaces		
Interfaz de comunicación		CAN; Ethernet
Número de interfaces CAN		1
Número de interfaces Ethernet		1
Número de interfaces de vídeo (FBAS)		1
Nota sobre las interfaces		Salida de datos preprocesados vía interfaz CAN
CAN		
Velocidad de transmisión		250 (125...1000) kBaud
Protocolo		CANopen; UDS
Valores por defecto		Interfaz J1939: fallo dirección del equipo (ECU): 239 Interfaz UDS: 500 (125...1000) kBaud
Tipo de utilización		Parametrización; transmisión de datos
Ethernet		
Protocolo		UDP/IP
Valores por defecto		Dirección IP: 192.168.1.1 Máscara de subred: 255.255.255.0 Dirección IP de destino: 255.255.255.255 Puerto de destino: 42000
Tipo de utilización		transmisión de datos
Condiciones ambientales		
Temperatura ambiente	[°C]	-40...85
Nota sobre la temperatura ambiente		con una frecuencia de actualización de imagen de 25 Hz
Temperatura de almacenamiento	[°C]	-40...105
Humedad relativa del aire máx.	[%]	90; (sin condensación)

O3M271



Sensor de visión 3D para aplicaciones móviles

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/A1/97

Altura máx. sobre el nivel del mar [m]	4000
Grado de protección	IP 67; IP 69K; (con los conectores o tapones de protección enroscados)
Protección contra luz externa máx. [klx]	120

Homologaciones / pruebas

CEM	DIN EN 61000-6-4	entorno industrial
	DIN EN 61000-6-2	entorno industrial
Resistencia a choques	DIN EN 60068-2-27	30 g / 6 ms choques continuos
Resistencia a las vibraciones	DIN EN 60068-2-6	10 g / 10...500 Hz Barrido senoidal
	DIN EN 60068-2-64	10...1000 Hz ruido
Seguridad eléctrica	DIN EN 61010-2-201	descarga eléctrica / suministro eléctrico solo a través de circuitos de corriente MBTP
MTTF [años]	58	

Datos mecánicos

Peso [g]	1154,8
Dimensiones [mm]	143,8 x 85 x 70,1
Materiales	Carcasa: aluminio fundido; disco: cristal Gorilla

Accesorios

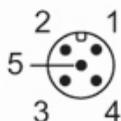
Componentes incluidos	Tapas protectoras
-----------------------	-------------------

Notas

Notas	se requiere una fuente de iluminación externa para el funcionamiento del sensor. conectar el sensor y la fuente de iluminación externa solo con cables de ifm originales. los valores de rendimiento de cada función se encuentran en la documentación correspondiente.
Cantidad por pack	1 unid.

Conexión eléctrica - CAN

Conector: 1 x M12; codificación: A



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

O3M271

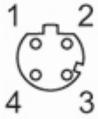


Sensor de visión 3D para aplicaciones móviles

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/A1/97

Conexión eléctrica - Ethernet

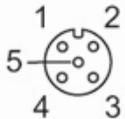
Conector: 1 x M12; codificación: D



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

Conexión eléctrica - vídeo

Conector: 1 x M12; codificación: A



2	no utilizado
3	GND
4	FBAS
5	no utilizado

Otros datos

tamaño del campo de visión con corrección de distorsión

rango de medición / distancia [m]	Longitud [m]	Ancho [m]
5	11,3	4,0
10	22,6	8,1
15	33,9	12,1
30	67,8	24,2

O3M271



Sensor de visión 3D para aplicaciones móviles

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/A1/97

Rango de medición para la detección de objetos

Tipo de objeto / tamaño del objeto	Condiciones de utilización	Rango de medición [m]
Vehículo	soleado (~120 klx)	0,25...17
	nublado (~20 klx)	0,25...25
	oscuridad	0,25...29
Persona	soleado (~120 klx)	0,25...7
	nublado (~20 klx)	0,25...10
	oscuridad	0,25...12
Retrorreflector	soleado (~120 klx)	1...24
	nublado (~20 klx)	1...35
	oscuridad	1...46

Variante del software: OD detección de objetos

Rango de medición para la ROI

Condiciones de utilización	Rango de medición [m]
	valor típico
soleado (~120 klx)	0,25...7
nublado (~20 klx)	0,25...9
oscuridad	0,25...17

Variante del software : DI / BF funciones básicas de la imagen de distancia

precisión de medición

Condiciones de utilización	precisión de medición [cm]
	valor típico
soleado (~120 klx)	± 15
nublado (~20 klx)	± 10
oscuridad	± 5

Variante del software : DI / BF funciones básicas de la imagen de distancia