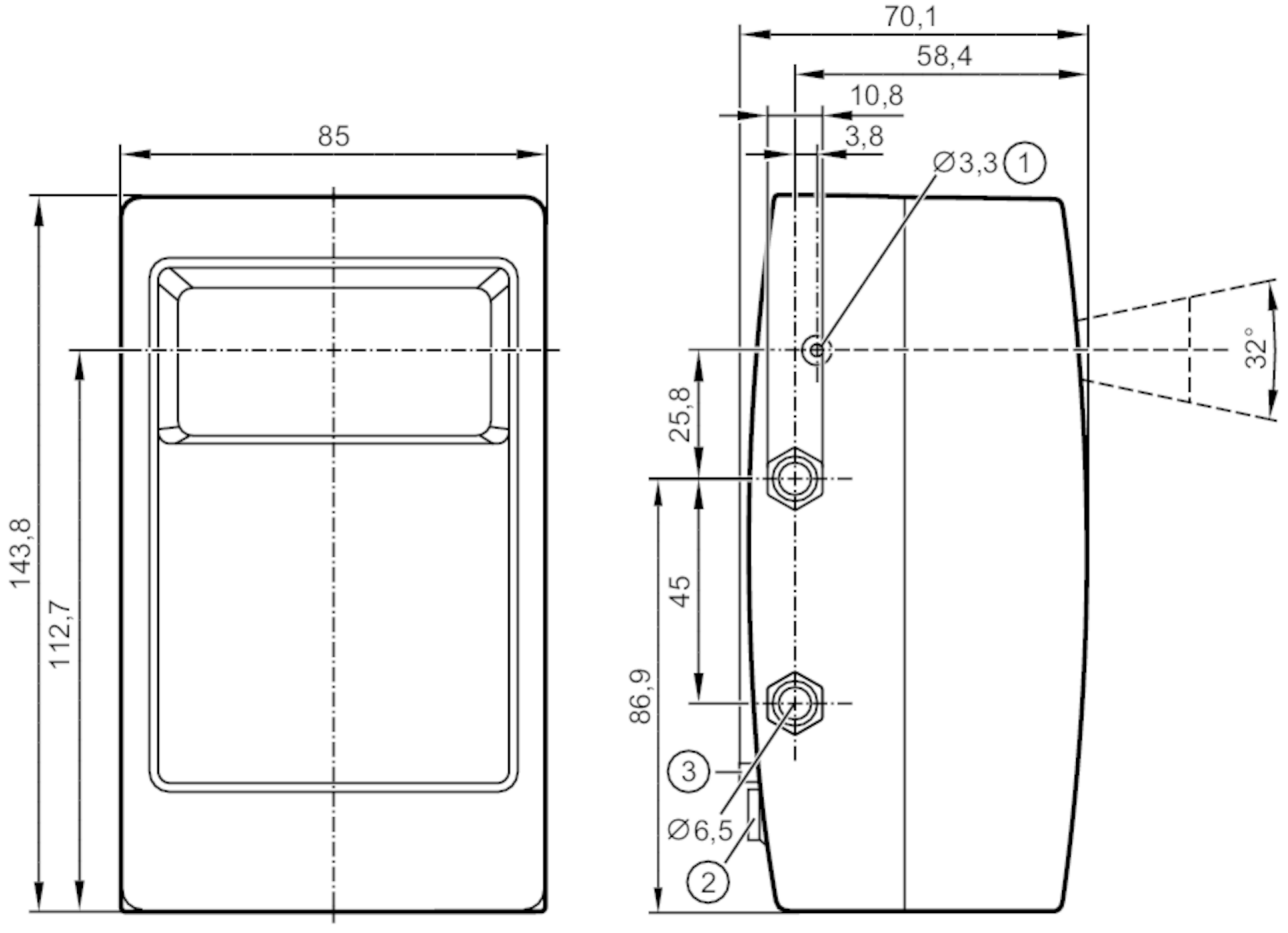
O3M161

Czujnik 3D sensor do zastosowań mobilnych

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/95



1 Gniazdo referencyjne
2 Połączenia

Cechy produktu		
Rodzaj światła		podczerwień
Rozdzielczość obrazu 3D	[px]	64 x 16
Kąt widzenia 3D	[°]	95 x 32
Częstotliwość wyzwalania 3D	[Hz]	25 / 33 / 50
Aplikacja		
Aplikacja		wyjście danych obrazu 3D
Dane elektryczne		
Napięcie zasilania	[V]	9...32 DC
Pobór prądu	[mA]	< 400
Moc pobierana	[W]	3,6
Klasa ochrony		III
Rodzaj światła		podczerwień
Czujnik obrazu		PMD 3D ToF-Chip
Strefa działania		
Rozdzielczość obrazu 3D	[px]	64 x 16

O3M161

Czujnik 3D sensor do zastosowań mobilnych

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/95

Kąt widzenia 3D	[°]	95 x 32
Częstotliwość wyzwalania 3D	[Hz]	25 / 33 / 50
Software / programowanie		
Możliwości parametryzacji		Poprzez komputer PC z oprogramowaniem ifmVisionAssistant
Interfejsy		
Interfejs komunikacyjny		CAN; Ethernet
Liczba interfejsów CAN		1
Liczba interfejsów Ethernet		1
Notatka n/t interfejsów		Wyjście wstępnie przetworzonych danych przez interfejs CAN
CAN		
Prędkość transmisji		250 (125...1000) kBaud
Protokół		CANopen; UDS
Ustawienia fabryczne		Interfejs J1939: domyślnie
		adres urządzenia (ECU): 239
		Interfejs UDS: 500 (125...1000) kBaud
Typ użycia		nastawa parametru; Transmisja danych
Ethernet		
Protokół		UDP/IP
Ustawienia fabryczne		adres IP: 192.168.1.1
		maska podsieci: 255.255.255.0
		docelowy adres IP: 255.255.255.255
		port docelowy: 42000
Typ użycia		Transmisja danych
Warunki pracy		
Temperatura otoczenia	[°C]	-40...85
Uwaga dot. temperatury otoczenia		przy częstotliwości odświeżania 25 Hz
Temperatura składowania	[°C]	-40...105
Ochrona		IP 67; IP 69K; (z zamontowanymi przewodami lub zaślepkami)
Maks. odporność na oświetlenie zewnętrzne	[klx]	120
Testy / dopuszczenia		
EMC		DIN EN 61000-6-4 środowiska przemysłowe
		DIN EN 61000-6-2 środowiska przemysłowe
Odporność na wstrząsy		DIN EN 60068-2-27 30 g / 6 ms Próba udarowa
Odporność na wibracje		DIN EN 60068-2-6 10 g / 10...500 Hz Próba wibracyjna
		DIN EN 60068-2-64 10...2000 Hz szumy
Bezpieczeństwo elektryczne		DIN EN 61010-2-201 porażenie elektryczne / zasilanie elektryczne tylko za pośrednictwem obwodów PELV
MTTF	[lata]	78
Dane mechaniczne		
Waga	[g]	1059,85
Wymiary	[mm]	143,8 x 85 x 70,1
Materiał		obudowa: aluminium odlewane ciśnieniowo; dysk: szkło gorilla glass
Akcesoria		
Dostarczane elementy		Nakładka ochronna

O3M161

Czujnik 3D sensor do zastosowań mobilnych

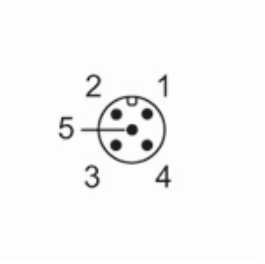
O3MXOOKG/CAN/E3/GM/95

Uwagi

Uwagi	Do pracy czujnika wymagany jest oświeltacz.
	Do podłączenia czujnika i oświetlacza należy używać jedynie oryginalnych przewodów ifm.
	Wartości charakterystyczne dla danej funkcji można odnaleźć w załączonej dokumentacji.
Sztuk w opakowaniu	1 szt.

Połączenie elektryczne - CAN

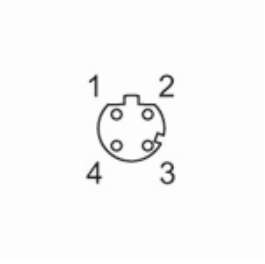
Konektor: 1 x M12; kodowanie: A



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

Połączenie elektryczne - Ethernet

Konektor: 1 x M12; kodowanie: D



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

Inne dane

Pole widzenia z korekcją dystorcji

Zakres pomiarowy / dystans [m]	Długość [m]	Szerokość [m]
5	11	2,9
10	21,8	5,7
15	32,7	8,6
30	65	17

O3M161

Czujnik 3D sensor do zastosowań mobilnych

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/95

zasięg pomiaru przy rozpoznawaniu obiektów

typ obiektu / wielkość	warunki zastosowania	Zakres pomiarowy [m]
pojazd	słonecznie (~120 klx)	0,25...21
	pochmurnie (~20 klx)	0,25...30
	ciemność	0,25...35
osoba	słonecznie (~120 klx)	0,25...9
	pochmurnie (~20 klx)	0,25...12
	ciemność	0,25...15
odbłyśnik	słonecznie (~120 klx)	1...29
	pochmurnie (~20 klx)	1...42
	ciemność	1...55
Wariant oprogramowania:		Rozpoznawanie obiektów OD

Zasięg pomiaru dla obszaru zainteresowania ROI

warunki zastosowania	Zakres pomiarowy [m]
	Wartość typowa
słonecznie (~120 klx)	0,25...8
pochmurnie (~20 klx)	0,25...11
ciemność	0,25...21
Wariant oprogramowania :	funkcje podstawowe (DI / BF distance image basic functions)

dokładność pomiaru

warunki zastosowania	dokładność pomiaru [cm]
	Wartość typowa
słonecznie (~120 klx)	± 15
pochmurnie (~20 klx)	± 10
ciemność	± 5
Wariant oprogramowania :	funkcje podstawowe (DI / BF distance image basic functions)