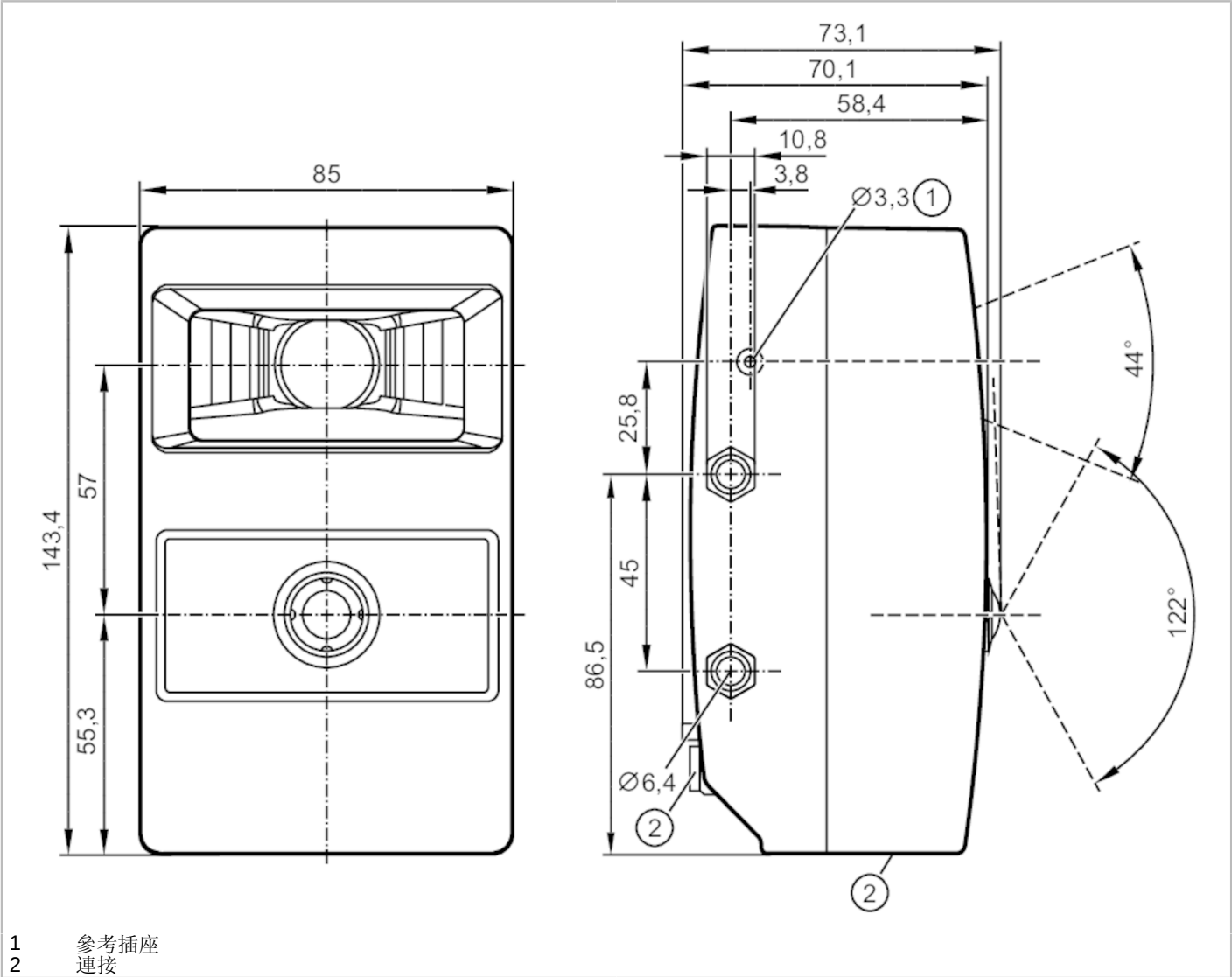


O3M271



應用於移動車輛和工程機械的3D感測器

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/A1/97



產品特徵

光線種類		紅外線
圖像分辨率	[px]	640 x 480
圖像分辨率3D	[px]	64 x 16
孔徑角	[°]	155 x 122
孔徑角3D	[°]	97 x 44
圖像重複頻率	[Hz]	25
圖像重複頻率3D	[Hz]	25 / 33 / 50

應用

應用	3D圖像數據輸出；2D圖像數據輸出
----	-------------------

電氣數據

工作電壓	[V]	9...32 DC
電流損耗	[mA]	< 600
消耗功率	[W]	4.6



應用於移動車輛和工程機械的3D感測器

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/A1/97

防護等級	III
光線種類	紅外線
圖像感測器	PMD 3D ToF-Chip / 2D Chip
輸出	
影像輸出	PAL (720x576)
監控範圍	
圖像分辨率 [px]	640 x 480
圖像分辨率3D [px]	64 x 16
孔徑角 [°]	155 x 122
孔徑角3D [°]	97 x 44
圖像重複頻率 [Hz]	25
圖像重複頻率3D [Hz]	25 / 33 / 50
軟體/編程	
參數設定	經由PC具ifm Vision Assistant
介面	
通信接口	CAN; Ethernet
CAN接口數	1
乙太網接口數	1
視頻接口數(CVBS)	1
接口說明	經由CAN接口輸出預處理數據
CAN	
傳輸率	250 (125...1000) kBaud
協議	CANopen; UDS
出廠設定	J1939介面: 默認 設備地址(ECU): 239 UDS接口: 500 (125...1000) kBaud
用途型號	參數設定; 數據傳遞
乙太網	
協議	UDP/IP
出廠設定	IP地址: 192.168.1.1 子網路遮罩: 255.255.255.0 目標IP地址: 255.255.255.255 目標端口: 42000
用途型號	數據傳遞
工作條件	
環境溫度 [°C]	-40...85
注意環境溫度	具25Hz的高圖像重複頻率
存儲溫度 [°C]	-40...105
允許最大的相對空氣濕度 [%]	90; (非凝結)
海拔高度最大值 [m]	4000
外殼防護等級	IP 67; IP 69K; (具安裝連接器或保護蓋)
外部光線抵抗力最大值 [klx]	120

O3M271



應用於移動車輛和工程機械的3D感測器

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/A1/97

認證/測試		
EMC電磁兼容	DIN EN 61000-6-4	工業環境
	DIN EN 61000-6-2	工業環境
抗衝擊	DIN EN 60068-2-27	30 g / 6 ms 持續衝擊
抗震	DIN EN 60068-2-6	10 g / 10...500 Hz 掃頻正弦
	DIN EN 60068-2-64	10...1000 Hz 噪音
電氣安全	DIN EN 61010-2-201	電擊 / 僅經由PELV電路供電
MTTF [年]	58	

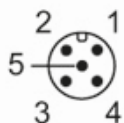
機械技術數據		
重量	[g]	1154.8
尺寸	[mm]	143.8 x 85 x 70.1
材質	外殼：模壓鑄鋁；圓盤：大猩猩玻璃	

附件	
供貨範圍	保護蓋

注釋	
注釋	照明單元為操作感測器所需的。
	請僅使用原裝ifm電纜，連接感測器和照明單元。
	該功能特殊性能值請參見相關應用資料。
包裝單位	1 件數

電氣連接 - CAN

連接器：1 x M12；編碼：A



1	屏蔽
2	9...32 V
3	GND
4	CAN-H
5	CAN-L

電氣連接 - Ethernet

連接器：1 x M12；編碼：D



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



應用於移動車輛和工程機械的3D感測器

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/A1/97

電氣連接 - 影片

連接器: 1 x M12; 編碼: A



2	不接線
3	GND
4	FBAS
5	不接線

其它數據

具菱鏡失真校正的像場大小

檢測範圍/距離 [m]	長度 [m]	寬度 [m]
5	11.3	4.0
10	22.6	8.1
15	33.9	12.1
30	67.8	24.2

應用於對象識別的測量範圍

對象類型/對象尺寸	應用條件	測量範圍 [m]
車輛	晴 (~120 klx)	0.25...17
	多雲 (~20 klx)	0.25...25
	黑暗	0.25...29
人員	晴 (~120 klx)	0.25...7
	多雲 (~20 klx)	0.25...10
	黑暗	0.25...12
反射鏡	晴 (~120 klx)	1...24
	多雲 (~20 klx)	1...35
	黑暗	1...46

軟體變型: OD對象識別

應用於ROI的測量範圍

應用條件	測量範圍 [m]
	標準值
晴 (~120 klx)	0.25...7
多雲 (~20 klx)	0.25...9
黑暗	0.25...17

軟體變型: DI / BF距離圖片基本功能

O3M271



應用於移動車輛和工程機械的**3D**感測器

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/A1/97

測量精確度

應用條件	測量精確度 [cm]
	標準值
晴 (~120 klx)	± 15
多雲 (~20 klx)	± 10
黑暗	± 5
軟體變型：	DI / BF距離圖片基本功能