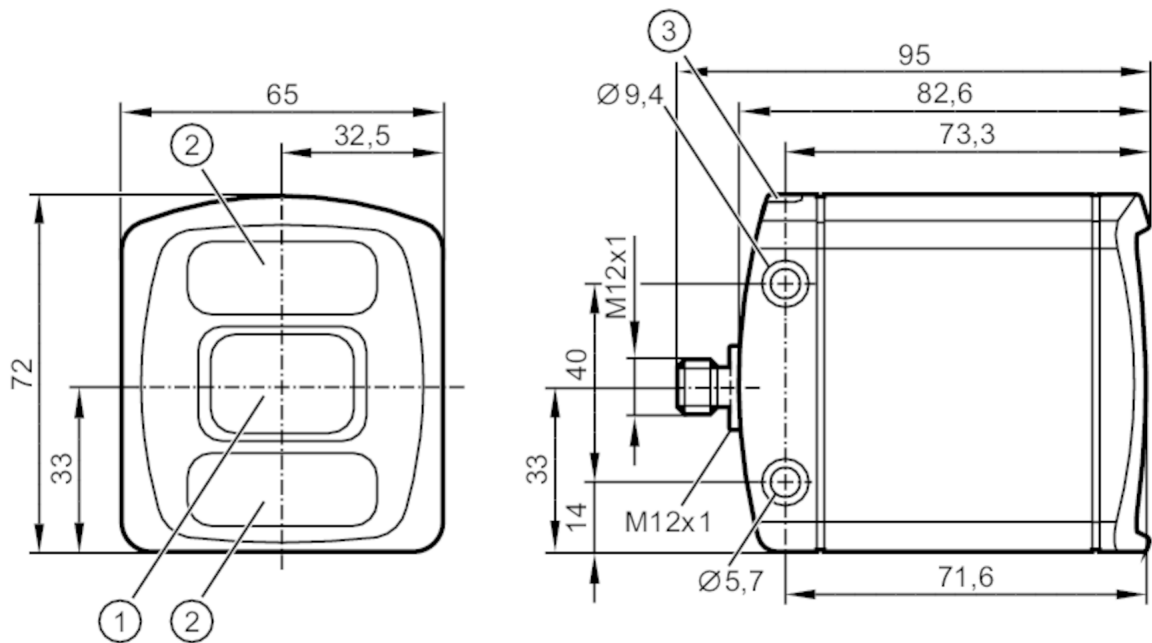


O3DC02



3D传感器

O3DIRDKG/E1/GM/S/60/ODS



- 1 目标
- 2 照明单位
- 3 LED 2个颜色 黄色/绿色



产品特点

光线种类	红外线
图像分辨率3D [px]	176 x 132
孔径角3D [°]	60 x 45; (无透镜失真校正的面值)
图像重复频率3D [Hz]	10

应用

应用	障碍检测
----	------

电气数据

工作电压 [V]	20.4...28.8 DC; (EN 61131-2)
电流损耗 [mA]	420; (最大平均值: < 1600 mA)
电流消耗最大值 [mA]	2400; (峰值电流脉冲)
消耗功率 [W]	10
防护等级	III
光线种类	红外线
图像传感器	PMD 3D ToF-Chip
内部照明	有; (红外线: 850 nm 隐形辐射 LED)
接通峰值电流 [mA]	2400

监控范围

工作距离 [mm]	200...4000
图像分辨率3D [px]	176 x 132
孔径角3D [°]	60 x 45; (无透镜失真校正的面值)



3D传感器

O3DIRDKG/E1/GM/S/60/ODS

图像重复频率3D	[Hz]	10
接口		
通信接口	Ethernet	
以太网		
以太网接口数	1	
传输标准	10Base-T; 100Base-TX	
传输率	10; 100	
协议	TCP/IP	
出厂设置	IP地址: 192.168.0.69	
	子网络面具: 255.255.255.0	
	gateway IP adresse: 192.168.0.201	
工作条件		
环境温度	[°C]	-10...50
存储温度	[°C]	-40...85
外壳防护等级	IP 65; IP 67	
外部光线抵抗力最大值	[klx]	8
认证/测试		
EMC电磁兼容	DIN EN 61000-6-4	干扰辐射 / 工业环境
	DIN EN 61000-6-2	抗扰度 / 工业环境
抗冲击	DIN EN 60068-2-27	50 g / (11 ms) 不重复
	DIN EN 60068-2-27	40 g / (6 ms) 重复的
抗震	DIN EN 60068-2-6	2 g / (10...150 Hz)
	DIN EN 60068-2-64	2.3 g RMS / (10...500 Hz)
光生物安全	豁免组; (DIN EN 62471)	
电气安全	DIN EN 61010-2-201	仅通过PELV电路供电
机械技术数据		
重量	[g]	770
尺寸	[mm]	72 x 65 x 82.6
原材料	外壳: 模压铸铝; 前面透镜: Gorilla Glass; 功能显示: PA	
显示器/操作件		
显示	功能	2 x LED, 绿色 以太网 操作
附件		
供货范围	弹簧垫圈	
注释		
包装单位	1 件	

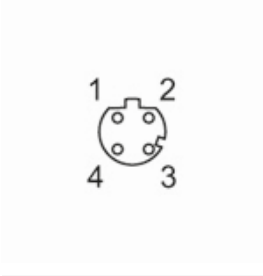


3D传感器

O3DIRDKG/E1/GM/S/60/ODS

电气连接 - Ethernet

接插件: 1 x M12; 译码: D



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

电气连接 - 系统接口

接插件: 1 x M12; 译码: A



1	U+
2	nc
3	GND
4	nc
5	nc
6	nc
7	nc
8	nc

其他数据

像场大小

检测范围/距离 [m]	长度 [m]	Breite [m]
0.50	0.4	0.56
1.00	0.8	1.13
2.00	1.6	2.26
3.00	2.4	3.39
4.00	3.2	4.52

输入/输出参数

输入参数	关于自动导引车（AGV）自身运动的信息
	用于时间同步的NTP服务器
输出参数	距离
	车辆坐标x和y方向的占据栅格± 5m
	警告区域的占据状态



3D传感器

O3DIRDKG/E1/GM/S/60/ODS

设置参数

参数	设定范围
警告区域	3个用于障碍物检测的独立警告区域
外部校准	校准摄像头的车辆坐标位置
每个警告区域都通过包含最多6个角和全局高度的凸多边形定义	

障碍检测

障碍物示例	延迟 [ms]	
	标准值	标准值
	对象已经位于摄像头的视场	初始检测 [ms]
叉车（侧面，离地25cm以上）	200	700
箱子或容器（面对传感器的表面>200x200mm）	200	700
自行车（侧面&正面）	200	700
障碍物检测时间的指示基于以下假设		
自动导引车的速度	< 1.7 m/s	
对象的介质反射率		
离地15cm以上对象的最小高度		