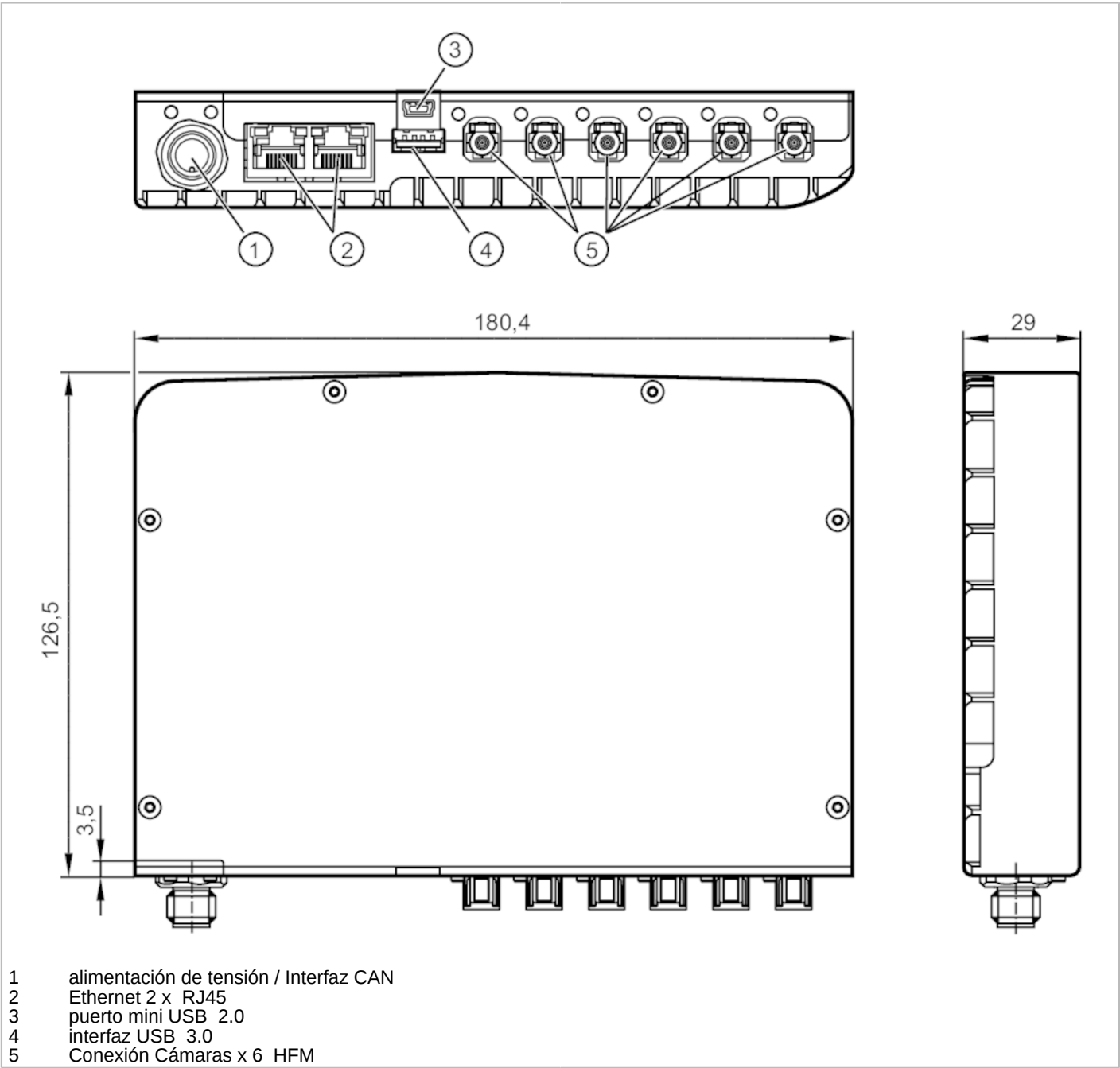


OVP811



Unidad de procesamiento de vídeo (VPU)

OVPA A/RO/E0/E1/TX2NX/4GB/ODS



Campo de aplicación		
Aplicación		sistema de detección de obstáculos para evitar colisiones
Datos eléctricos		
Tensión de alimentación	[V]	19,2...28,8 DC
Consumo de corriente máx.	[mA]	1100+n* (630/20) * FPS; n = número de cámaras; FPS = frecuencia de imagen de la cámara
Potencia absorbida	[W]	10,8 +(n* (9,36/20) *FPS; típico n = 3 ; La tensión y la fuente de alimentación proceden de la VPU y, por tanto, figuran en la ficha técnica de la VPU.
Interfaces		
Número de interfaces CAN		1



Unidad de procesamiento de vídeo (VPU)

OVPA4/RO/E0/E1/TX2NX/4GB/ODS

Número de interfaces Ethernet	2	
Número de interfaces USB	2	
CAN		
Protocolo	protocolo libre	
Ethernet		
Estándar de transmisión	1GBase-T	
Velocidad de transmisión	1000 MBit/s	
Tipo de conector	RJ45	
Protocolo	TCP/IP	
Valores por defecto	Dirección IP: 192.168.0.69	
	máscara de subred: 255.255.255.0 (Class C)	
	dirección IP de la puerta de enlace: 192.168.0.201	
	dirección MAC: véase etiqueta	
Interfaz de sensores		
Estándar de transmisión	FPD-Link	
Tipo de conector	HFM (Mini-FAKRA)	
Nota sobre las interfaces	número de cámaras cuando se utiliza la función ODS (sistema de detección de obstáculos): ver instrucciones de uso	
USB		
Tipo de conector	Mini-USB; tipo A	
Versión	2.0; 3.0	
Condiciones ambientales		
Temperatura ambiente [°C]	-10...40	
Temperatura de almacenamiento [°C]	-40...85	
Grado de protección	IP 50	
Homologaciones / pruebas		
CEM	EN IEC 61000-6-4	emisión de perturbaciones / ámbitos domésticos, comerciales, profesionales y pequeñas empresas
	EN IEC 61000-6-2	inmunidad a perturbaciones / entorno industrial
Resistencia a choques	DIN EN 60068-2-27	50 g / (11 ms) no repetidamente
	DIN EN 60068-2-27	40 g / (6 ms) repetidamente
Resistencia a vibraciones	DIN EN 60068-2-6	2 g / (10...150 Hz)
	DIN EN 60068-2-64	2,3 g RMS / (10...500 Hz)
Seguridad eléctrica	DIN EN 61010-2-201	suministro eléctrico solo a través de circuitos de corriente MBTP
Datos mecánicos		
Peso [g]	1287,2	
Dimensiones [mm]	126,5 x 29 x 180,4	
Materiales	Carcasa: aluminio	
Par de apriete [Nm]	< 5,5	
Hardware		
Procesador	SOM: Nvidia Jetson TX2NX 4GB Module	

OVP811



Unidad de procesamiento de vídeo (VPU)

OVPAA/RO/E0/E1/TX2NX/4GB/ODS

	CPU: Dual-Core NVIDIA Denver 2 64-Bit CPU and Quad-Core Arm® Cortex®-A57 MPCore processor; GPU: 256-core NVIDIA Pascal™ architecture GPU
Memoria de trabajo	4GB 128-bit LPDDR4, 1600 MHz - 51.2 GB/s
Memoria masiva	32GB eMMC 5.1 Flash (16GB for docker)

Notas	
Cantidad por pack	1 unid.

Conexión eléctrica - Ethernet Conexión



1	TX +
2	TX -
3	RX +
4	no utilizado
5	no utilizado
6	RX -
7	no utilizado
8	no utilizado

Conexión eléctrica - alimentación de tensión / CAN

Conector: 1 x M12; codificación: A



1	pantalla
2	24 V
3	GND
4	CAN +
5	CAN -

Conexión eléctrica - interfaz de sensores

Conector: 6 x HFM (Mini-FAKRA) (AMK12A-1M4Z5-A)

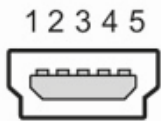


Unidad de procesamiento de vídeo (VPU)

OVPA A/RO/E0/E1/TX2NX/4GB/ODS

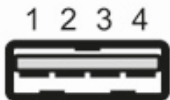
Conexión eléctrica - puerto USB

Conector: 1 x puerto mini USB



Conexión eléctrica - puerto USB Typ A

Conector: 1 x Typ A



Otros datos

Conexión

	Port 0	Port 1	Port 2	Port 3	Port 4	Port 5
ejemplo 1	cámara 1 (3D-38k)	cámara 2 (3D-38k)	cámara 1 (2D)	cámara 2 (2D)	cámara 3 (3D-38k)	-
ejemplo 2	cámara 1 (2D)	cámara 2 (2D)	cámara 1 (3D-38k)	cámara 2 (3D-38k)	cámara 3 (2D)	cámara 4 (2D)
ejemplo 3	cámara 1 (3D-38k)	cámara 2 (3D-38k)	-	cámara 4 (3D- VGA)	-	-
ejemplo 4	cámara 1 (3D- VGA)	cámara 2 (3D- VGA)	cámara 3 (3D- VGA)	cámara 4 (3D- VGA)	-	-

Los puertos 0 y 1, 2 y 3, 4 y 5 deben asignarse al mismo tipo de sensor de imagen.

Tenga en cuenta los diferentes tipos de sensores de imagen 3D 38k y VGA al conectar las cámaras.

Observaciones: para más información sobre la memoria libre específica para la aplicación, consultar la información sobre la versión del firmware (ifm.3d.com).

OVP811



Unidad de procesamiento de vídeo (VPU)

OVPAA/RO/E0/E1/TX2NX/4GB/ODS

rango de detección típico

objeto / altura del objeto	cámaras	posición de montaje	rango de detección típico *
horquilla en el suelo	O3R225 105°	20...30 cm	1,3 m
	O3R225 105°	55...60 cm	1,5 m
	O3R222 60°	55...60 cm	2,5 m
horquilla en voladizo	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 cubo (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

* test -condiciones :

zona interior

Velocidad : ≤ 2 m/s

superficie sellada, ligeramente heterogénea