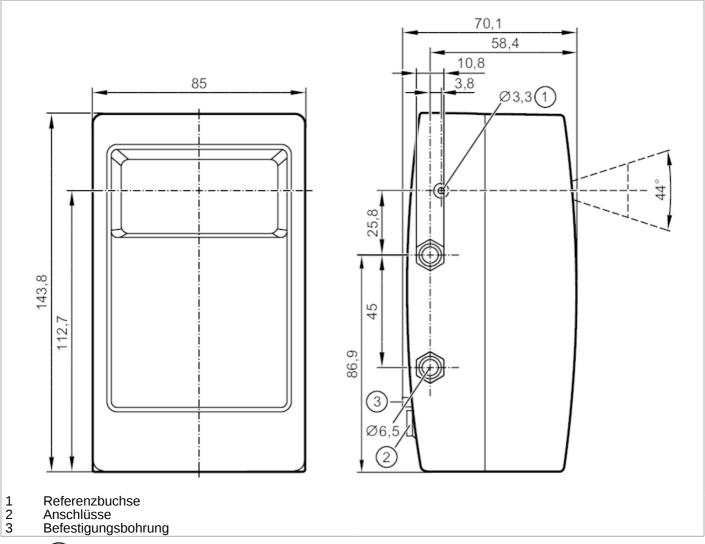
3D-Sensor für mobile Anwendungen

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/97







Produktmerkmale			
Lichtart		Infrarotlicht	
Bildauflösung 3D	[px]	64 x 16	
Öffnungswinkel 3D	[°]	97 x 44	
Kommunikationsschnittste	elle	CAN; Ethernet	
Abmessungen	[mm]	143,8 x 85 x 70,1	
Einsatzbereich			
Applikation		Ausgabe von 3D-Bilddaten	
Elektrische Daten			
Betriebsspannung	[V]	932 DC	
Stromaufnahme	[mA]	< 400	
Leistungsaufnahme	[W]	3,6	
Schutzklasse		III	
Lichtart		Infrarotlicht	
Bildsensor		PMD 3D ToF-Chip	

3D-Sensor für mobile Anwendungen

O3MXOOKG/CAN/E3/GM/97



Erfassungsbereich		
Bildauflösung 3D [px]	64 x 16	
Öffnungswinkel 3D [°]	97 x 44	
Bildwiederholfrequenz 3D [Hz]	25 / 3	3 / 50
Software / Programmierung		
Parametriermöglichkeiten	Über PC mit ifm	Vision Assistant
Schnittstellen		
Kommunikationsschnittstelle	CAN; E	Ethernet
Anzahl der CAN Schnittstellen	-	1
Anzahl der Ethernet Schnittstellen	:	1
Hinweis zu Schnittstellen	Vorverarbeitete Datenausg	abe über CAN-Schnittstelle
CAN		
Übertragungsrate 250 (1251000) kBaud		L000) kBaud
Protokoll	CANope	en; UDS
	J1939 Schnitt	stelle: Default
Werkseinstellungen	Device-Adresse (ECU): 239	
	UDS-Schnittstelle: 500 (1251000) kBaud	
Verwendungstyp	Parametrierung; Datenübertragung	
Ethernet		
Protokoll	UDP/IP	
	IP-Adresse: 192.168.1.1	
Workspinstollungen	Subnetzmaske: 255.255.255.0	
Werkseinstellungen	Ziel-IP-Adresse: 255.255.255	
	Zielport: 42000	
Verwendungstyp	Datenübertragung	
Umgebungsbedingungen		
Umgebungstemperatur [°C]	-40.	85
Hinweis zur	bei Bildwiederholfrequenz von 25 Hz	
Umgebungstemperatur		
Lagertemperatur [°C]		105
Schutzart	IP 67; IP 69K; (mit aufgeschraubten Steckverbindern oder Verschlusskappen)	
Max. Fremdlichtsicherheit [klx]	120	
Zulassungen / Prüfungen		
EMV	DIN EN 61000-6-4	industrielle Umgebung
	DIN EN 61000-6-2	industrielle Umgebung
Schockfestigkeit	DIN EN 60068-2-27	30 g / 6 ms Dauerschock
Vibrationsfestigkeit	DIN EN 60068-2-6	10 g / 10500 Hz Gleitsinus
	DIN EN 60068-2-64	102000 Hz Rauschen
Elektrische Sicherheit	DIN EN 61010-2-201	elektrischer Schlag / elektrische Versorgung nur über PELV-Stromkreise
MTTF [Jahre]	78	

3D-Sensor für mobile Anwendungen





Mechanische Daten			
Gewicht	[g]	1095,7	
Abmessungen	[mm]	143,8 x 85 x 70,1	
Werkstoffe		Aluminiumdruckguss	
Zubehör			
Lieferumfang		Schutzkappen	
Bemerkungen			
		Die Beleuchtungseinheit ist für den Betrieb des Sensors erforderlich.	
Bemerkungen		Sensor und Beleuchtungseinheit nur mit original ifm-Kabel verbinden.	
		Die funktionsspezifischen Leistungswerte befinden sich in der zugehörigen Dokumentation.	
Verpackungseinheit		1 Stück	

Elektrischer Anschluss - CAN

Steckverbindung: 1 x M12



1	Abschirmung
2	932 V
3	GND
4	CAN-H
5	CAN-L

Elektrischer Anschluss - Ethernet

Steckverbindung: 1 x M12



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

3D-Sensor für mobile Anwendungen





Weitere Daten			
Bildfeldgröße mit Verzeichnungskorrektur			
Messbereich / Abstand [m]	Länge [m]	Breite [m]	
5	11,3	4,0	
10	22,6	8,1	
15	33,9	12,1	
30	67,8	24,2	

Messbereich für Objekterkennung

Objekttyp / Objektgröße	Einsatzbedingung	Messbereich [m]
Fahrzeug	sonnig (~120 klx)	0,2517
	wolkig (~20 klx)	0,2525
	Dunkelheit	0,2529
Person	sonnig (~120 klx)	0,257
	wolkig (~20 klx)	0,2510
	Dunkelheit	0,2512
Retroreflektor	sonnig (~120 klx)	124
	wolkig (~20 klx)	135
	Dunkelheit	146
Softwarevariante:	OD Obje	ekterfassung

Messbereich für ROI

Einsatzbedingung	Messbereich [m]	
	typischer Wert	
sonnig (~120 klx)	0,257	
wolkig (~20 klx)	0,259	
Dunkelheit	0,2517	
Softwarevariante :	DI / BF Distance Image Basisfunktionen	

Messgenauigkeit

Einsatzbedingung	Messgenauigkeit [cm]	
	typischer Wert	
sonnig (~120 klx)	± 15	
wolkig (~20 klx)	± 10	
Dunkelheit	± 5	
Softwarevariante :	DI / BF Distance Image Basisfunktionen	