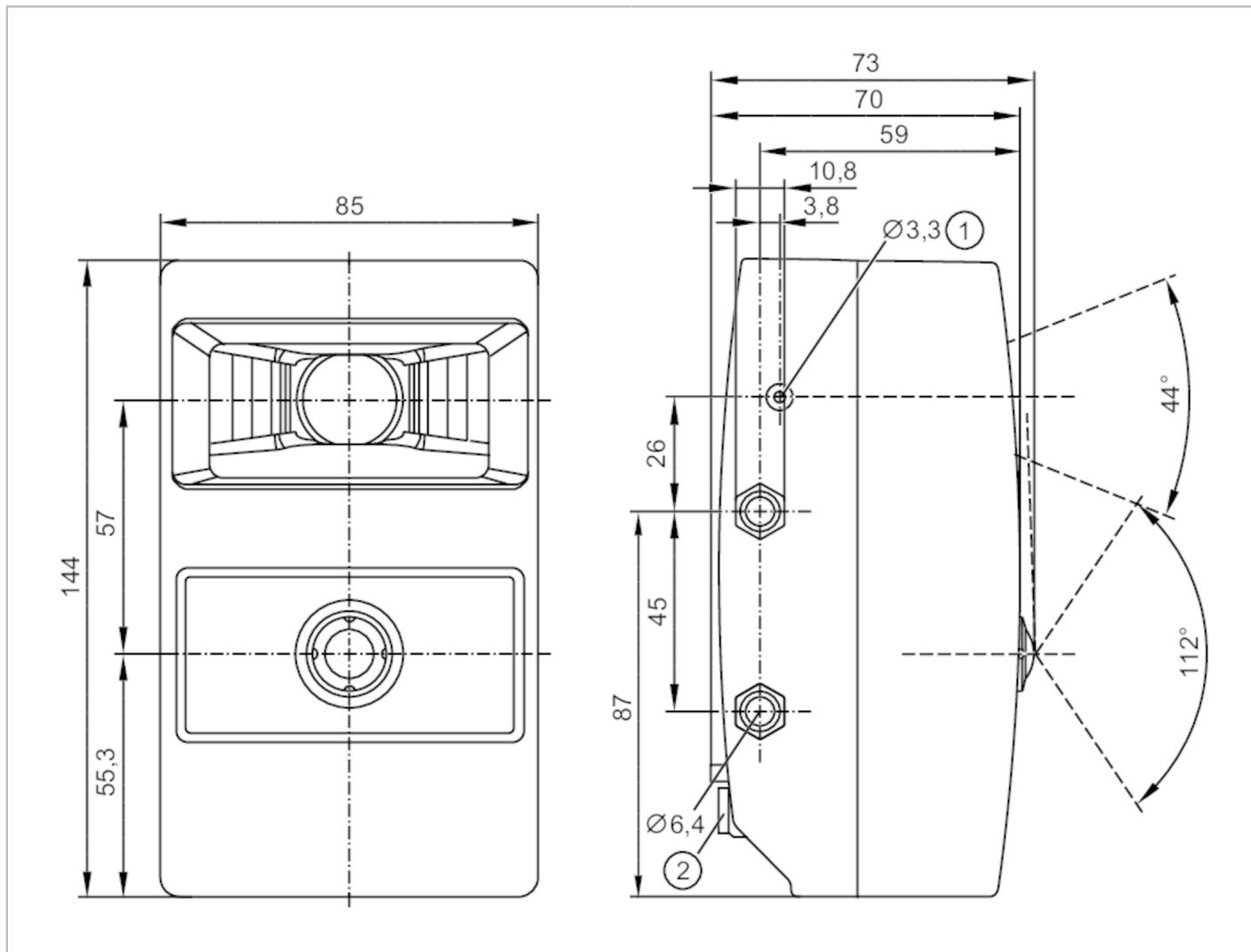


3D-Sensor für mobile Anwendungen

O3MX00KG/CAN/E1/E3/AI/GM/97



Produktmerkmale

Lichtart	Infrarotlicht
Bildauflösung [px]	1280 x 960
Bildauflösung 3D [px]	64 x 16
Öffnungswinkel [°]	143 x 112
Öffnungswinkel 3D [°]	97 x 44
Bildwiederholfrequenz [Hz]	30
Bildwiederholfrequenz 3D [Hz]	30

Einsatzbereich

Applikation	KI-Personenerkennung; Ausgabe von 3D-Bilddaten; Ausgabe von 2D-Bilddaten; Ausgabe von Daten der Objekterkennung und Kollisionsvorhersage
-------------	--

Elektrische Daten

Betriebsspannung [V]	9...32 DC
Stromaufnahme [mA]	< 950
Leistungsaufnahme [W]	9,5
Schutzklasse	III

O3M372



3D-Sensor für mobile Anwendungen

O3MX00KG/CAN/E1/E3/AI/GM/97

Lichtart	Infrarotlicht
Bildsensor	PMD 3D ToF-Chip / 2D CMOS Chip (HDR)
Ausgänge	
Video-Ausgang	Ethernet, RTP, RTSP, H.264, H.265, MJPEG (max. 1280 x 960)
Erfassungsbereich	
Bildauflösung [px]	1280 x 960
Bildauflösung 3D [px]	64 x 16
Öffnungswinkel [°]	143 x 112
Öffnungswinkel 3D [°]	97 x 44
Bildwiederholfrequenz [Hz]	30
Bildwiederholfrequenz 3D [Hz]	30
Software / Programmierung	
Parametriermöglichkeiten	Über PC mit ifm Vision Assistant
Schnittstellen	
Kommunikationsschnittstelle	CAN; Ethernet
Anzahl der CAN-Schnittstellen	1
Anzahl der Ethernet-Schnittstellen	1
CAN	
Übertragungsrate	250 (125...1000) kBaud
Protokoll	SAE J1939; UDS
Werkseinstellungen	SAE J1939 Schnittstelle: Default Device-Adresse (ECU): 239
Verwendungstyp	Parametrierung; Datenübertragung
Hinweis zu Schnittstellen	Vorverarbeitete Datenausgabe über CAN-Schnittstelle
Ethernet	
Protokoll	UDP/IP; TCP/IP
Werkseinstellungen	3D IP-Adresse: 192.168.1.1 2D IP-Adresse: 192.168.1.3 Subnetzmaske: 255.255.255.0 3D Ziel-IP-Adresse: 255.255.255.255 Zielport 42000
Verwendungstyp	Datenübertragung; RTP/RTSP Videostream (H.264, H.265, MJPEG)
Hinweis zu Schnittstellen	Vorverarbeitete Datenausgabe und Videoausgabe über Ethernet
Umgebungsbedingungen	
Umgebungstemperatur [°C]	-40...75
Lagertemperatur [°C]	-40...90
Max. zulässige relative Luftfeuchtigkeit [%]	90; (nicht kondensierend)
Max. Höhe über NN [m]	4000
Schutzart	IP 67; IP 69K; (mit aufgeschraubten Steckverbindern oder Verschlusskappen)
Max. Fremdlichtsicherheit [klx]	120

O3M372

3D-Sensor für mobile Anwendungen

O3MX00KG/CAN/E1/E3/AI/GM/97



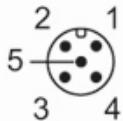
Zulassungen / Prüfungen		
EMV	DIN EN 61000-6-4 DIN EN 61000-6-2	industrielle Umgebung industrielle Umgebung
Schockfestigkeit	DIN EN 60068-2-27	30 g / 6 ms Dauerschok
Vibrationsfestigkeit	DIN EN 60068-2-6	10 g / 10...500 Hz Gleitsinus
	DIN EN 60068-2-64	10...1000 Hz Rauschen
Elektrische Sicherheit	DIN EN 61010-2-201	elektrischer Schlag / elektrische Versorgung nur über PELV-Stromkreise
MTTF	[Jahre]	47

Mechanische Daten		
Gewicht	[g]	1119,3
Abmessungen	[mm]	143,4 x 85 x 73,1
Werkstoffe	Gehäuse: Aluminiumdruckguss; Scheibe: Gorillaglas	

Bemerkungen		
Bemerkungen		Die Beleuchtungseinheit ist für den Betrieb des Sensors erforderlich. 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; Codierung: A



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

Elektrischer Anschluss - Ethernet

Steckverbindung: 1 x M12; Codierung: D



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

O3M372



3D-Sensor für mobile Anwendungen

O3MXOOKG/CAN/E1/E3/AI/GM/97

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)	0,25...17
	wolkig (~20 klx)	0,25...25
	Dunkelheit	0,25...29
Person	sonnig (~120 klx)	0,25...7
	wolkig (~20 klx)	0,25...10
	Dunkelheit	0,25...12
Retroreflektor	sonnig (~120 klx)	1...24
	wolkig (~20 klx)	1...35
	Dunkelheit	1...46
KI-Personenerkennung		25
Softwarevariante:	OD Objekterfassung	

Messgenauigkeit

Einsatzbedingung	Messgenauigkeit [cm]
	typischer Wert
sonnig (~120 klx)	± 15
wolkig (~20 klx)	± 10
Dunkelheit	± 5
Softwarevariante:	OD Objekterfassung