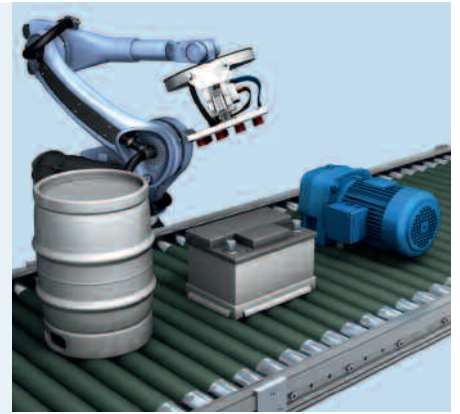




應用於機械握爪靈活自動化的3D感應器



3D感應器



靜止或移動物體的位置指示

可偵測多種形狀

可同時讀取若干物體的位置

適用於工業機器人和輕型協作機器人，例如UR

適用於液壓、氣動和電動握爪



機械握爪導航

這款3D感應器可檢測物體位置，甚至是移動中的物體，並發送信號給控制機械握爪的機器人控制器。系統可檢測長方形、圓形和不規則形狀，不僅可向控制器發送物體的重心位置，還可發送數量和尺寸等資訊。常見應用包括檢測紙板包裝、桶子、小桶、罐子、袋子或行李箱等物體。自動化機械握爪系統可快速、穩定地執行單一製造步驟，從而提高生產效率。

可外掛並輕鬆整合UR系統

新開發的外掛軟體URcap能讓本感應器與UR輕型機器人控制器直接通信。它的特點就是簡單好用：由於軟體整合一致，使用者可透過UR終端操作機輕鬆設定參數。



感應器種類	前方透鏡 / LED視窗	防護等級	孔徑角 [°]	最大測量範圍 [m]	產品型號
PMD 3D感應器 · O3D型 · M12連接器 · 外殼材質: 鋁					
PMD 3D ToF chip	矽鋼化玻璃 / 聚亞醯胺	IP 65, IP 67 / III	40 x 30	2.61 x 3.47	O3D300
PMD 3D ToF chip	矽鋼化玻璃 / 聚亞醯胺	IP 65, IP 67 / III	60 x 45	3.75 x 5.00	O3D302
PMD 3D ToF chip	矽鋼化玻璃 / 聚亞醯胺	IP 65, IP 67 / III	70 x 51	4.00 x 5.50	O3D304
PMD 3D感應器 · O3D型 · M12連接器 · 外殼材質: 不鏽鋼					
PMD 3D ToF chip	壓克力 / 聚亞醯胺	IP 65, IP 67, IP 69K/II	40 x 30	2.61 x 3.47	O3D310
PMD 3D ToF chip	壓克力 / 聚亞醯胺	IP 65, IP 67, IP 69K/II	60 x 45	3.75 x 5.00	O3D312
PMD 3D ToF chip	壓克力 / 聚亞醯胺	IP 65, IP 67, IP 69K/II	70 x 51	4.00 x 5.50	O3D314

技術資料 機械握爪系統	
工作距離 [m]	0.2...6
目標物種類	皆可
最小目標物尺寸 [mm]	20 x 20 x 20 (視工作距離與物體反射率而定)
準確度(典型值) 目標物位置 [mm]	± 10 (長方形物體)
旋轉角度的準確度(典型值) [°]	± 1 (長方形物體)
目標物速度 [m/s]	< 0.2
取樣率 / 切換頻率 [Hz]	2 (測量一個目標物時)
目標物最大數量	20

配件

設計	說明	產品型號
----	----	------

安裝配件		
	O3D用安裝組	E3D301
	散熱器 雙重冷卻元件	E3D302 E3D304
	導熱體	E3D303

連接技術		
	乙太網路, 交叉式纜線 2 m, PVC纜線, M12 / RJ45	E11898
	EtherNet, 跳接電纜, 2 m, PVC纜線, M12 / M12	E21138
	帶插座, M12, 2 m 黑色, PUR纜線, 8-pole	E11950

技術詳情		
工作電壓 [V DC]		20.4...28.8
電流損耗 [mA]		< 2400 峰值電流脈衝; 標準值 420
每個輸出最大電流負載 [mA]		100
短路保護, 脈衝		•
過載保護		•
環境溫度 [°C]		-10...50
真實晶片解析度		25,000 / 100,000
最終解析度		176 x 132 pixels
功能顯示	LED	2 x 黃, 2 x 綠
照明		850 nm, 紅外線
不受外部光線影響 [klx]		8 (降低測量準確度及重複率 時, 可高達100 klx)
觸發器		外部; 24 V PNP/NPN 根據 IEC 61131-2 type 3
開關輸入		2 (可配置), 24 V PNP/NPN 根據 IEC 61131-2 type 3
開關輸出 數位式		3 (可配置), 24 V PNP/NPN, 根據 IEC 61131-2
切換輸入 類比式		1 (可配置為電流輸出 4...20 mA 或電壓輸出 0...10 V)
參數設定介面 EtherNet		10 Base-T / 100 Base-TX
參數設定選項		透過 桌機 / 筆電
尺寸 (高、寬、深) [mm]		72 x 67.1 x 95