



모든 기상 조건에서 영역 감시

모바일용 3D 레이더 센서

- 여러 물체를 동시에 감지하고 거리, 시그널 강도 또는 RCS에 따라 지능적으로 타겟 선택
- IO-Link 및 CAN을 통한 물체의 포지션 (x, y, z), 거리 및 속도 출력
- 범위가 넓은 조리개 각도, 자유롭게 조절 가능한 3D 감지 필드



ifm – close to you!

| 타입 | 조리개 각도 세로 x 가로 [°] | 주파수 [GHz] | 출력 (2x 설정가능) | 주문번호 |
|---------------|--------------------------|--------------|--|---------------|
| 3D 거리 | 140 x 50 | 60...64 | IO-Link 바이너리 4...20 mA 0...10 V | R2D100 |
| 3D 거리 및 3D 영역 | 140 x 50 | 60...64 | CAN J1939 | R2D101 |
| 3D 영역 | 140 x 50 | 60...64 | IO-Link 바이너리 | R2D110 |
| 3D 거리 | 140 x 30 | 77...81 | IO-Link 바이너리 4...20 mA 0...10 V | R2D200 |
| 3D 거리 및 3D 영역 | 140 x 30 | 77...81 | CAN J1939 | R2D201 |
| 3D 영역 | 140 x 30 | 77...81 | IO-Link 바이너리 | R2D210 |

각 디바이스의 적용 영역은 사용되는 기본 주파수와 디바이스가 작동하는 국가에 따라 다릅니다. 사용 설명서와 ifm.com에서 개요를 보실 수 있습니다.

날씨와 무관하게 신뢰할 수 있는 물체 감지

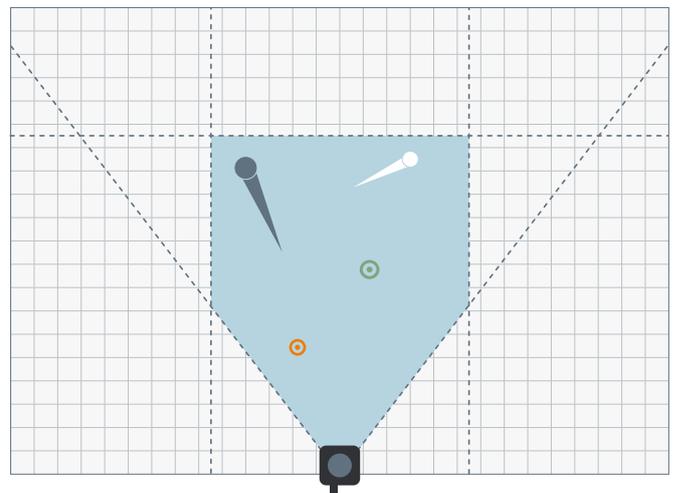
강수량, 먼지, 안개, 흠먼지가 있는 곳에서도 물체를 감지하고 이동 방향과 속도를 결정합니다: R2D는 물체와의 충돌을 방지하는 데 있어 특수이동차량에 완벽한 추가 기능입니다. 단독으로 사용하거나 ifm의 모바일 3D 센서와 함께 사용할 수 있습니다: 견고한 레이더 센서는 가시성이 좋지 않은 상황에서도 신뢰할 수 있는 거리 감지를 보장합니다.

두 가지 버전, 다양한 세팅 옵션

140°로 범위가 넓은 수평 조리개 각도는 최대 영역 커버리지를 보장합니다. "3D 거리" 버전에서 센서는 물체의 x, y, z 좌표를 고밀도 포인트 클라우드의 형태로 전송합니다. "3D 영역" 타입 센서는 정보 자체를 물체로 요약하여 위치, 이동 방향 및 속도를 전송합니다.

두 버전의 감지 영역은 개별적으로 제한할 수 있습니다. 다양한 필터 옵션과 경고 구역 및 조기 경고 시간 등의 기타 세팅으로 R2D의 효과를 더욱 높일 수 있습니다.

| 공통 기술 데이터 | | |
|-----------|------|---------------------|
| 온도 레인지 | [°C] | -40...80 |
| 보호등급 | | IP65 IP67 IP69K |



레이더 감지 필드는 사용자 지정이 가능합니다. 정적 타겟과 동적 타겟은 다르게 표시됩니다.

BEST FRIENDS

기술변경은 사전에 통보되지 않습니다. · 11.2024
ifm electronic gmbh · Friedrichstr. 1 · 45128 Essen



그래픽 디스플레이
특수이동차량 컨트롤용으로 프로그래밍 가능한 HMI



BasicController
H-브리지, 16개 입력 및 출력을 보유한 컨트롤러



모바일 사용에 적합한 3D 센서
이동거리시간차 (ToF) 기술을 통한 견고한 거리 측정



상세 기술 데이터:
ifm.com/fs/R2D100