

V20 Robotic Adv, 광각형

- » 로봇 어플리케이션을 위한 캘리브레이션 기능 탑재
- » 로봇으로 그리퍼 포인트를 직접 전송 하기 위한 3D 오프셋
- » 오프셋을 통해 작업 평면을 정확하게 배치



■ 사양

| 광학 데이터 | |
|------------------------|--|
| 해상도 | 1,440 x 1,080픽셀 |
| CMOS 이미지 센서 칩 | 1/2.9", 모노크롬 / 컬러 |
| 내장 렌즈, 초점 거리 (mm) | 6.5 (광각형) |
| 픽셀 사이즈 (μm) | 3.45 x 3.45 |
| 초점 | 전동화 |
| 범위 조정 | 10 mm ~ 무한대 |
| 내장 조명 | 백색 (5,000 K), 적색 (635 nm)*1, IR (850 nm)*1 LED |
| 최소 F.O.V (X x Y) | 6 x 4 mm |
| 타겟 레이저 | 레이저: 적색 (635 nm) Class 1 (IEC 60825-1) |
| 기능 | |
| 잡 (Job) / 감지기 개수 | 최대 255개 / 최대 255개 |
| 감지기 | 위치 트래킹: X / Y 및 방향; 패턴 매칭, 윤곽선: 티치 인, 패턴 및 윤곽선 감지; 캘리퍼: 엣지 간 거리; BLOB, 그레이 스레쉬홀드, 밝기 평가; 콘트라스트: 콘트라스트 평가; 결과 프로세싱: 산술; 감지기로부터 결과 확인 및 연산 |
| 전기적 데이터 | |
| 동작 전압, +U _B | 18 ~ 30 VDC*3 |
| 소비 전류 (I/O 제외) | ≤ 300 mA |
| 보호 회로 | 역극 보호, U _B / 모든 출력 단선 보호 |
| 전원 ON 딜레이 | 전원 ON 후 약 13초 |
| 출력 | PNP / NPN (전환 가능) |
| 최대 출력 전류 (각 출력 당) | 50 mA, 100 mA (핀 12) |
| 스위칭 스레쉬홀드 입력 (인코더 포함) | PNP / NPN, High > U _B -1 V, Low < 3 V |
| 입력 저항 | > 20 kΩ |
| 인터페이스 | Ethernet (LAN), EtherNet/IP, PROFINET, SensoWeb, Service Port |
| 입력 / 출력 | 입력 2, 출력 2, 선택 가능한 6개의 입 / 출력 |
| 인코더 | √ |

비전센서

VISOR Object Sensor

VISOR Color

VISOR Robotic

VISOR Solo

VISOR Allround

KV1-R

KV2-R

KVE1-RA

V20 Robotic Adv, 광각형

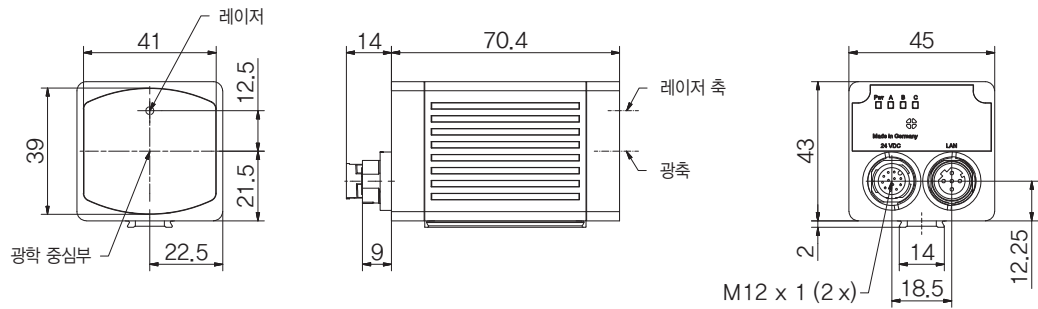
■ 사양

| 기계적 데이터 | | |
|-------------|---|---------------|
| 치수 | 70.4 x 45 x 45 mm (플러그 제외) | |
| 보호 등급 | IP67 & IP65 | |
| 소재, 하우징 | 알루미늄, 다이캐스트, RoHS 준수 | |
| 소재, 전면부 스크린 | 플라스틱 | |
| 주위 온도 | 동작 | 0 ~ +50°C*4 |
| | 보관 | -20 ~ +60°C*4 |
| 무게 | 약 200 g | |
| 플러그 연결 | 전원 공급 및 I/O M12, 12핀 Ethernet M12, 4핀 | |
| 내진동성 | EN 60068-2-6 | |
| 내충격성 | EN 60068-2-27 | |

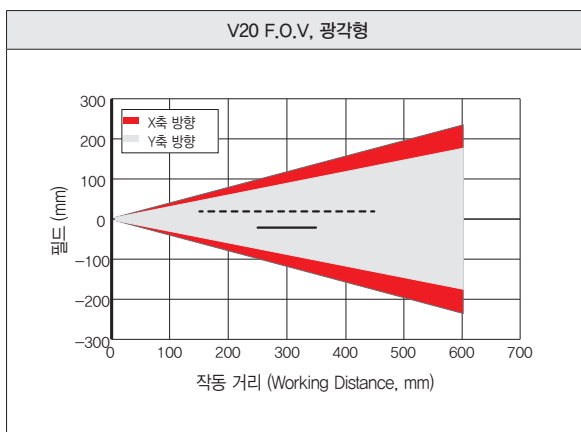
※1 컬러 하드웨어가 아님 | ※2 컬러 하드웨어 | ※3 최대 리플 < 5 V_{SS} | ※4 공기 중 습도 80%, 응축 없음

■ 치수

VISOR® 비전센서



■ F.O.V. 및 피사계 심도



----- 심도의 증가 ————— 일반적인 심도

■ 조명

| 조명 | 제품명 |
|----|---------------------|
| 백색 | V20-RO-A3-W-W-M2-L |
| 적색 | V20-RO-A3-R-W-M2-L |
| IR | V20-RO-A3-I-W-M2-L |
| 백색 | V20C-RO-A3-W-W-M2-L |

■ 액세서리: 연결 케이블, 조명, 브라켓, 인터페이스 액세서리