

# V50 Robotic Pro, C-Mount

- » 로봇 어플리케이션을 위한 캘리브레이션 기능 탑재
- » 위치 결정 및 판단을 위한 감지기
- » 로봇으로 그리퍼 포인트를 직접 전송 하기 위한 3D 오프셋
- » 오프셋을 통해 작업 평면을 정확하게 배치
- » 모든 2D 코드 (ECC 200 데이터 매트릭스) 및 1D 바코드, OCR에 사용 가능



■ 사양

광학 데이터	
해상도	2,560 x 1,936픽셀
CMOS 이미지 센서 칩	1/1.8", 모노크롬 / 컬러
내장 렌즈, 초점 거리 (mm)	C 마운트
픽셀 사이즈 (μm)	2.8 x 2.8
초점	수동
범위 조정	렌즈에 따름
내장 조명	없음
최소 F.O.V (X x Y)	렌즈에 따름
타겟 레이저	없음
기능	
잡 (Job) / 감지기 개수	최대 255개 / 최대 255개
감지기	위치 트래킹: X / Y 및 방향; 패턴 매칭, 윤곽선, 3D 윤곽선: 터치 인, 패턴 및 윤곽선 감지; 캘리퍼: 옛지 간 거리; BLOB, 그레이 스레쉬홀드, 밝기: 밝기 평가; 콘트라스트: 콘트라스트 평가; 바코드: 1D 바코드 리딩, EAN, UPC, RSS, 2/5 Interleaved, 2/5 Industrial, code 32, code 39, code 93, code 128, GS1, 의학 코드, codabar; 데이터코드: 2D 코드 리딩: ECC200, QR 코드, GS1, PDF 417; OCR 폰트 리딩; 결과 프로세싱: 텍스트, 산술: 감지기로부터 결과 확인 및 연산
전기적 데이터	
동작 전압, +U <sub>B</sub>	18 ~ 30 VDC*2
소비 전류 (I/O 제외)	≤ 300 mA
보호 회로	역극 보호, U <sub>B</sub> / 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 <sub>B</sub> -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

# V50 Robotic Pro, C-Mount

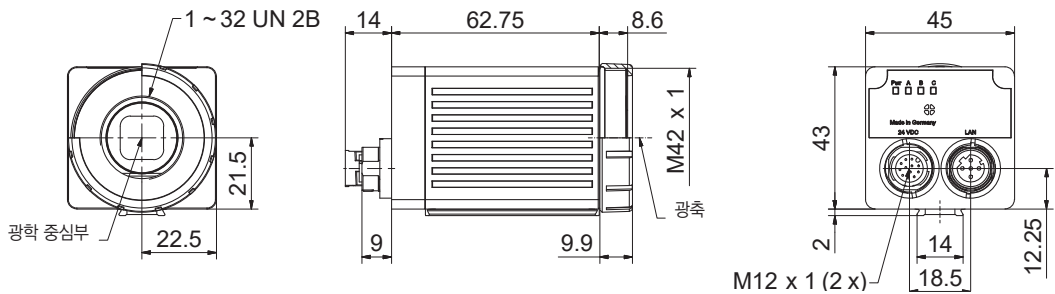
## ■ 사양

기계적 데이터		
치수	70.4 x 45 x 45 mm (플러그 제외)	
보호 등급	IP67 & IP65 <sup>※3</sup>	
소재, 하우징	알루미늄, 다이캐스트, RoHS 준수	
소재, 전면부 스크린	플라스틱	
주위 온도	동작	0 ~ +50°C <sup>※4</sup>
	보관	-20 ~ +60°C <sup>※4</sup>
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 하드웨어 | ※2 최대 리플 < 5 V<sub>SS</sub> | ※3 보호 하우징에만 적용 | ※4 공기 중 습도 80%, 응축 없음

## ■ 치수

VISOR® 비전센서 C 마운트



## ■ 렌즈 사양



렌즈



VISOR®용  
C 마운트 보호 하우징

제품명	
V50-RO-P3-C-2	V50C-RO-P3-C-2

제품명	
LPTVxx-G37.5	LPTVxx-25.0

	LOC-08-HD-30.5 x 0,5	LOC-12-HD-27 x 0,5	LOC-16-HD-27 x 0,5	LOC-25-HD-27 x 0,5	LOC-35-HD-27 x 0,5	LOC-50-HD-27 x 0,5	LOC-75-HD-34 x 0,5
초점 거리	8 mm	12 mm	16 mm	25 mm	35 mm	50 mm	75 mm

■ 액세서리: 연결 케이블, 조명, 렌즈, 브라켓, 인터페이스 액세서리