



DATAARK

EYES

v2.0

1. Dataark

1.1. Eyes

Kameraegenskaber		Enhed
Grænseflade	USB-C 3.x	
Billedsensor teknologi	Rolling Shutter. Størrelse 1,4 x 1,4	[$\mu\text{m px}$]
RGB-kamera synsfelt (FOV)	69,4 x 42,5 x 77 (+/- 3)	[$^{\circ}$]
RGB-kameraopløsning	1280x720	[px]
Dybde teknologi	Aktiv IR stereo	
Dybde synsfelt	65 \pm 2 x 40 \pm 1 x 72 \pm 2	[$^{\circ}$]
Opløsning for dybdeoutput	1280 x 720	[px]
Arbejdsafstand	400-1000	[mm]
	15,75 - 39,37	[tomme]
Driftstemperatur	0 – 35	[$^{\circ}\text{C}$]
	32 – 95	[$^{\circ}\text{F}$]
IP-klasse	IP 54	
Vægt	0,260	[kg]
	0,57	[lb]

Egenskaber for Eyes		Enhed
Type visionssystem	2.5 D	
Minimum emnestørrelse	10x10 eller 15 diameter	[mm]
	0,39x039 eller 0,59 diameter	[tomme]
Applikationer som understøttes	Detektering, sortering, inspektion, pejlemærke	
Understøttede monteringsmuligheder	Robot og ekstern	
Rekonfigurerbarhed når robot er monteret	12 konfigurationer (4 x 3)	
	Rundt om robotens flange	Vipperetninger
	0 - 90 - 180 - 270	0 - 45 - 90
	Behandlingstid	Typisk: 0,5 s
Gentagelighed for detektering	< 2	[mm]
	< 0,078	[tomme]
Detekteringsnøjagtighed (typisk) måles ved 500 mm	Ekstern montering	Robotmontering
	2 0,078	2 0,078

Egenskaber for Eyes					Enhed
Minimal defektstørrelse for inspektion	5				[mm]
	0,197				[tomme]
Pejlemærkenøjagtighed**	Viapunkt-afstand fra pejlemærke	Minimal fejl	Typisk fejl	Maksimal fejl	
	200	0,2635	0,6596	0,9500	[mm]
	7,874	0,0104	0,0260	0,0374	[tomme]
	500	0,6586	1,6490	2,3750	[mm]
	19,68	0,0259	0,0649	0,0935	[tomme]
1000	1,3173	3,2981	4,7500	[mm]	
39,37	0,0519	0,1298	0,1870	[tomme]	

**Afhængig af afstanden fra viapunktet (opsamlingspunktet) til pejlemærket. Opnået ved hjælp af dobbelt optagelse med kameraet 300 mm (11,81") over pejlemærket.

Anbefalinger til anvendelse og opsætning	
Lysforhold	Ingen drastiske umiddelbare forandringer
Refleksioner og fokuserede lyspunkter	Hold minimal
Egenskaber for objekter	Forskellig fra baggrund
Kamera i forhold til arbejdsområdets bord	Ser direkte ind i det

Eye Box	
Vægt	1,01 kg
	2,23 lb
Krævet strømforsyning	24V (6,25A)

Strømforsyning (6,25A/150W)	Min.	Typisk	Maks.	Enheder
Inputspænding (AC)	100	-	240	[V]
Inputstrøm	-	-	2,1	[A]
Outputspænding	-	24	-	[V]
Outputstrøm	-	6,25		[A]

Strøminput (24 V-stik)	Min.	Typisk	Maks.	Enheder
Forsyningspænding	-	24	25	[V]
Forsyningsstrøm	-	6,25	-	[A]

Udgangseffekt (enhedens stik)	Min.	Typisk	Maks.	Enheder
Outputspænding	-	24	25	[V]
Udgangsstrøm (EB HW v1.2)	-	4,5	4,5*	[A]

*Spidsstrømme

Eye Box I/O-grænseflade:

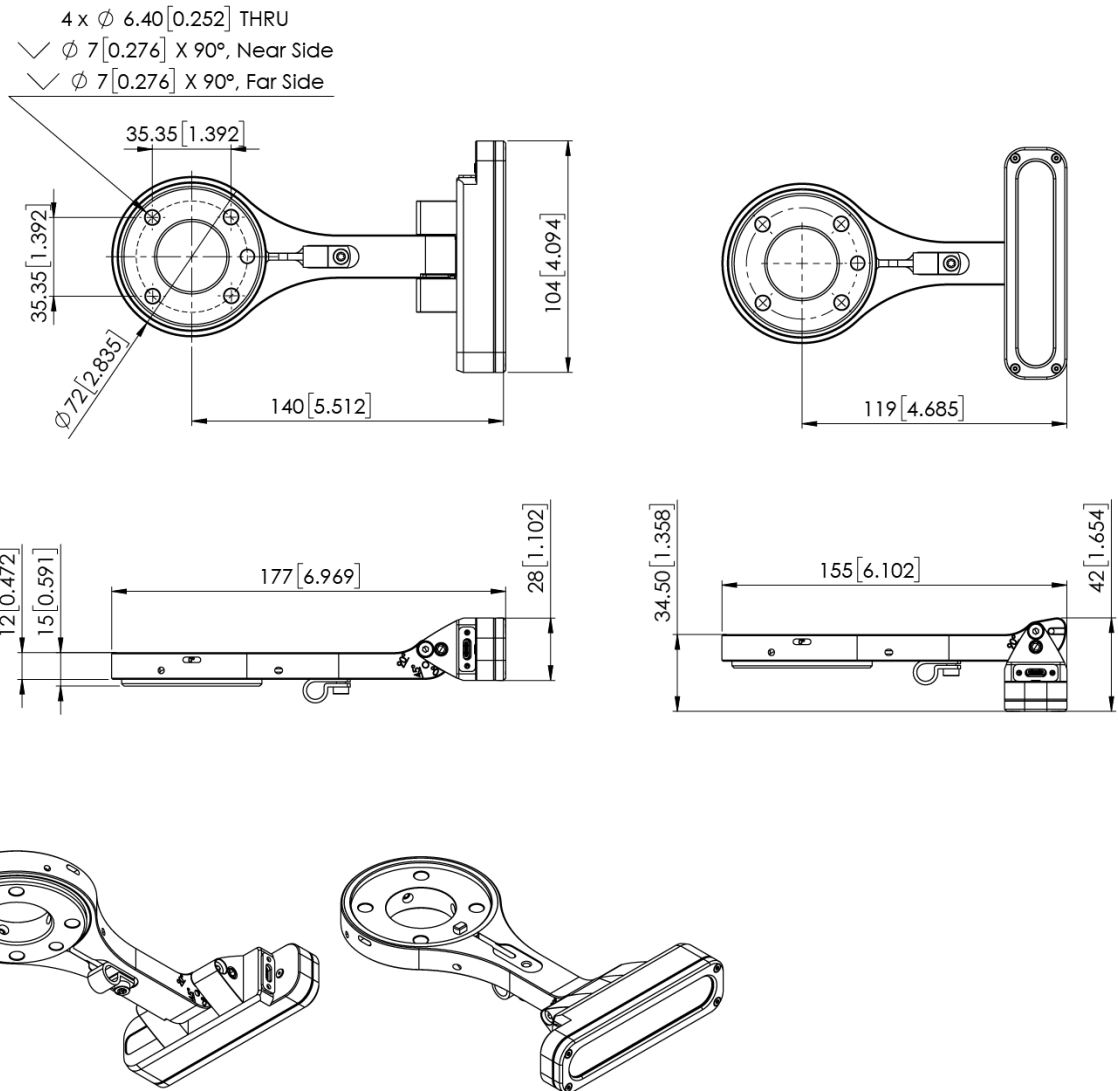
Effektreference (24 V, GND)	Min.	Typisk	Maks.	Enheder
Reference outputspænding	-	24	25	[V]
Reference outputstrøm	-	-	100	[mA]

Digitalt output (DO1-DO8)	Min.	Typisk	Maks.	Enheder
Outputstrøm - i alt	-	-	100	[mA]
Outputmodstand (aktiv tilstand)	-	24	-	[Ω]

Digitalt input (DI1-DI8) som PNP	Min.	Typisk	Maks.	Enheder
Spændingsniveau - SANDT	18	24	30	[V]
Spændingsniveau - FALSK	-0,5	0	2,5	[V]
Inputstrøm	-	-	6	[mA]
Inputmodstand	-	5	-	[k Ω]

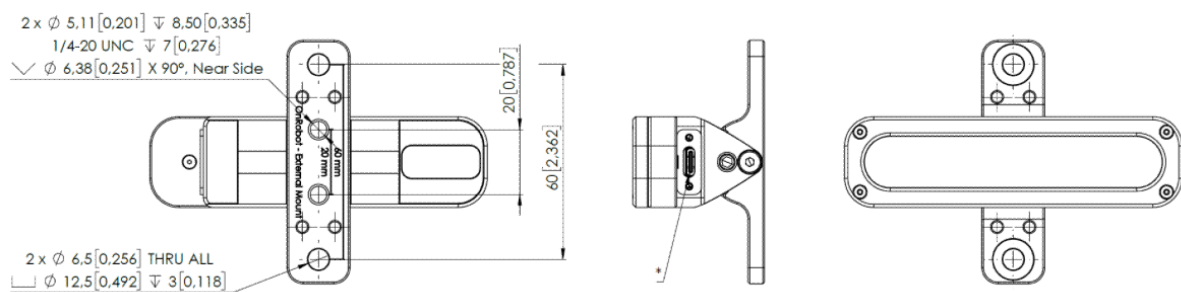
Digitalt input (DI1-DI8) som NPN	Min.	Typisk	Maks.	Enheder
Spændingsniveau - SANDT	-0,5	0	5	[V]
Spændingsniveau - FALSK	18	24	30	[V]
Inputstrøm	-	-	6	[mA]
Inputmodstand	-	5	-	[k Ω]

1.2. Robotmontering



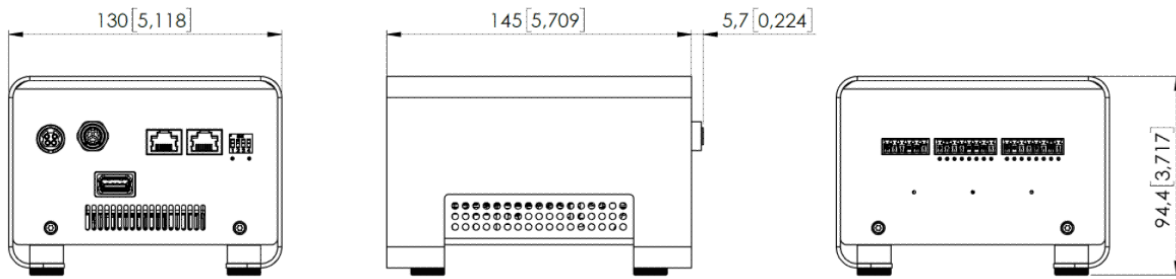
Alle mål er i mm og and [tommer].

1.3. Ekstern montering



Alle mål er i mm og and [tommer].

1.4. Eye Box



Alle mål er i mm og and [tommer].