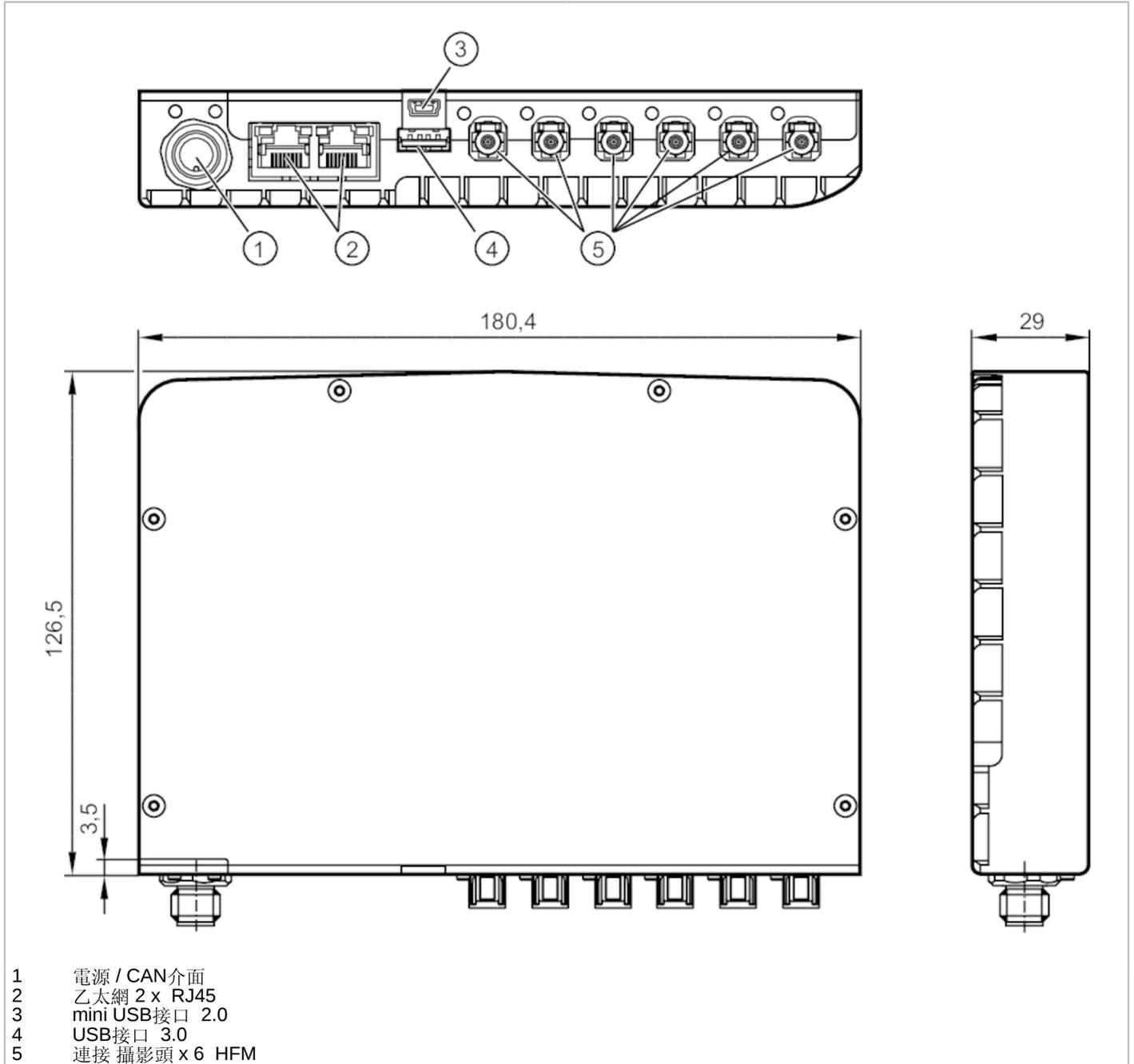


OVP811



視頻處理單元 (VPU)

OVPAA/RO/E0/E1/TX2NX/4GB/ODS



應用

應用

應用於防碰撞的ODS (障礙物檢測系統)

電氣數據

工作電壓

[V]

19.2...28.8 DC

電流消耗最大值

[mA]

$1100 + n * (630/20) * FPS$; n = 攝影頭數; FPS = 攝影頭幀率

消耗功率

[W]

$10,8 + (n * (9,36/20) * FPS)$; 典型的 n = 3; 電壓和電源由VPU提供, 因此列在VPU數據表中。

介面

CAN 接口數

1

乙太網 接口數

2

OVP811



視頻處理單元(VPU)

OVPAA/RO/E0/E1/TX2NX/4GB/ODS

USB接口數	2	
CAN		
協議	自由協議	
乙太網		
傳輸標準	1GBase-T	
傳輸率	1000 MBit/s	
連接件型號	RJ45	
協議	TCP/IP	
出廠設定	IP地址: 192.168.0.69 子網路遮罩: 255.255.255.0 (Class C) gateway IP adresse: 192.168.0.201 MAC address: 參見型號標示	
感測器接口		
傳輸標準	FPD-Link	
連接件型號	HFM (Mini-FAKRA)	
接口說明	使用ODS(障礙檢測系統)功能時的攝影頭數量: 參見操作說明書	
USB		
連接件型號	Mini-USB; 類型A	
版本	2.0; 3.0	
工作條件		
環境溫度 [°C]	-10...40	
存儲溫度 [°C]	-40...85	
外殼防護等級	IP 50	
認證/測試		
EMC電磁兼容	EN IEC 61000-6-4	干擾輻射 / 住宅、商業和輕工業環境
	EN IEC 61000-6-2	抗擾度 / 工業環境
抗衝擊	DIN EN 60068-2-27	50 g / (11 ms) 不重複
	DIN EN 60068-2-27	40 g / (6 ms) 重複的
抗震	DIN EN 60068-2-6	2 g / (10...150 Hz)
	DIN EN 60068-2-64	2.3 g RMS / (10...500 Hz)
電氣安全	DIN EN 61010-2-201	僅經由PELV電路供電
機械技術數據		
重量 [g]	1287.2	
尺寸 [mm]	126.5 x 29 x 180.4	
材質	外殼: 鋁	
旋緊扭矩 [Nm]	< 5.5	
硬體		
處理器	SOM: Nvidia Jetson TX2NX 4GB Module CPU: Dual-Core NVIDIA Denver 2 64-Bit CPU and Quad-Core Arm® Cortex®-A57 MPCore processor; GPU: 256-core NVIDIA Pascal™ architecture GPU	
工作存儲器	4GB 128-bit LPDDR4, 1600 MHz - 51.2 GB/s	
大容量存儲	32GB eMMC 5.1 Flash (16GB for docker)	
注釋		
包裝單位	1 件數	

OVP811

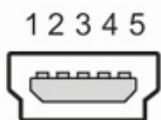


視頻處理單元(VPU)

OVPAA/RO/E0/E1/TX2NX/4GB/ODS

電氣連接 - USB插口

連接器：1 x mini USB接口

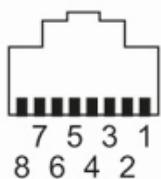


電氣連接 - USB插口 Typ A

連接器：1 x Typ A



電氣連接 - 乙太網 連接



1	TX +
2	TX -
3	RX +
4	不接線
5	不接線
6	RX -
7	不接線
8	不接線

電氣連接 - 感測器接口

連接器：6 x HFM (Mini-FAKRA) (AMK12A-1M4Z5-A)

OVP811

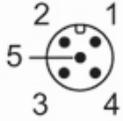


視頻處理單元(VPU)

OVPAA/RO/E0/E1/TX2NX/4GB/ODS

電氣連接 - 電源 / CAN

連接器: 1 x M12; 編碼: A



1	屏蔽
2	24 V
3	GND
4	CAN +
5	CAN -

其它數據

連接

	Port 0	Port 1	Port 2	Port 3	Port 4	Port 5
示例 1	攝影頭 1 (3D-38k)	攝影頭 2 (3D-38k)	攝影頭 1 (2D)	攝影頭 2 (2D)	攝影頭 3 (3D-38k)	-
示例 2	攝影頭 1 (2D)	攝影頭 2 (2D)	攝影頭 1 (3D-38k)	攝影頭 2 (3D-38k)	攝影頭 3 (2D)	攝影頭 4 (2D)
示例 3	攝影頭 1 (3D-38k)	攝影頭 2 (3D-38k)	-	攝影頭 4 (3D-VGA)	-	-
示例 4	攝影頭 1 (3D-VGA)	攝影頭 2 (3D-VGA)	攝影頭 3 (3D-VGA)	攝影頭 4 (3D-VGA)	-	-

端口0和1、2和3以及4和5必須分配至相同的圖像感測器類型。

請在連接攝影頭時注意區分38k和VGA類型的3D圖像感測器。

注：有關特定應用所需自由內存的更多信息，請參見特定固件的版本信息(ifm.3d.com)。

OVP811



視頻處理單元(VPU)

OVPAA/RO/E0/E1/TX2NX/4GB/ODS

典型檢測範圍

目標 / 物體高度	攝影頭	安裝位置	典型檢測範圍 *
落地叉車	O3R225 105°	20...30 cm	1.3 m
	O3R225 105°	55...60 cm	1.5 m
	O3R222 60°	55...60 cm	2.5 m
懸臂叉車	O3R225 105°	20...30 cm	2.1 m
	O3R225 105°	55...60 cm	2.1 m
	O3R222 60°	55...60 cm	3.0 m
7 cm 立方體 (18%)	O3R225 105°	20...30 cm	1.6 m
	O3R225 105°	55...60 cm	1.6 m
	O3R222 60°	55...60 cm	2.5 m

* 測試 -條件：

室內

速度： ≤ 2 m/s

密封、輕微不均勻的表面