



DATALOGIC - VISION SENSOR DATAVS2 AOR

DATAVS2-16DEAOR

Képzérző, 16 mm-es lencse, Továbbfejlesztett tárgyfelismerés, Vörös LED

- 360° minta felismerés
- 8 különböző vezérlés
- Akár 20 különböző vizsgálat memória
- 4 kimenet



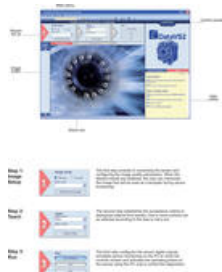
TERMÉKLEÍRÁS

A DataVS2 sorozatú vizuális érzékelők rugalmas megoldásokkal szolgálják a gépek védelmét.

Az érzékelő optikával, vörös LED-világítással és elektronikával teljesen fel van szerelve. Az érzékelő paramétere – Ethernet-kapcsolaton keresztül – PC-n állíthatók be. Az érzékelőhöz mellékelte szoftver lépésről lépésre végigvezeti a felhasználót a paraméterbeállítás folyamatán. A DataVS2 három különböző változatban kapható három különböző vezérlőeszközzel.

Az AOR (Speciális tárgyfelismerés) vezérlőeszköze 360°-os alakfelismerésre képes.

A különböző vezérlőeszközök és kimenetek között kapcsolható logikai funkciók az alábbiak: ÉS, VAGY, NEM, NÉS, NVAGY stb.



VEZÉRLŐESZKÖZ

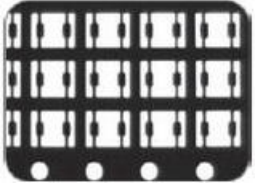


Vezérlés

Funkció

Alkalmazások

Kép

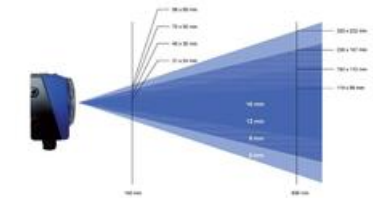
Alak-összehasonlítás	Egy mintát keres egy meghatározott területen	- Csomagolás: logó ellenőrzése - Szerelés: termék irányítottságának ellenőrzése - Postai munka automatizálása: bélyegellenőrzés	
Alak-összehasonlítás	Alakok ellenőrzése	- Fémfeldolgozás: tárgy épségének ellenőrzése - Élelmiszeripar: alak ellenőrzése	
Helyzet	Tárgy határhelyzetének ellenőrzése	- Palackozás: szintfigyelés - Élelmiszeripar: címke helyzetének ellenőrzése	
Szélesség	Tárgy szélességének mérése	- Szerelés: műanyag alkatrészek ellenőrzése - Faipar: ágvastagság mérése	
Számlálás	Egyenes mentén elhelyezkedő tárgyak számának megállapítása	- Elektronika: alkatrészek számolása - Gyógyszeripar: egységek számolása	
Kontraszt	Kontraszt számolása	- Élelmiszeripar: dátum és szavatossági idő meglétének ellenőrzése - Fémfeldolgozás: lézerjel ellenőrzése	
Fényesség	Fényerő számolása	- Palackozás: zárókupak meglétének ellenőrzése - Csomagolás: tárgyak számlálása	

KIJELZÉSI MEZŐ

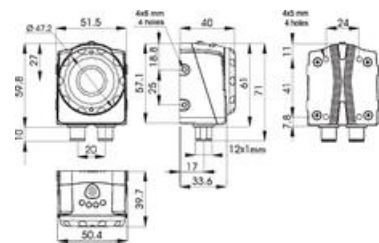
Kijelzési mező

Munkatávolság (mm)	Kijelzési mező (szélesség x magasság), mm			
	DATAVS2-16-DE-xxx	DATAVS2-12-DE-xxx	DATAVS2-08-DE-xxx	DATAVS2-06-DE-xxx
50	–	17 x 12	25 x 20	42 x 30
80	–	25 x 20	40 x 30	60 x 41
110	–	33 x 25	55 x 40	80 x 55
140	31 x 24	45 x 35	70 x 50	98 x 69
170	39 x 29	53 x 38	85 x 60	118 x 83

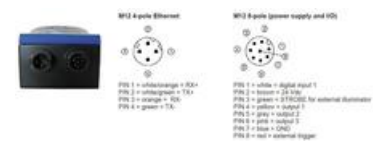
200	46 x 34	60 x 50	100 x 70	138 x 92
300	70 x 53	90 x 65	145 x 103	201 x 140
400	94 x 71	121 x 82	186 x 132	265 x 189
500	118 x 89	150 x 110	236 x 167	330 x 232
600	143 x 107	185 x 130	282 x 232	385 x 270



MÉRETEK



BEKÖTÉS



LETÖLTÉS

ADATLAP

Megnevezés	Fájlformátum	
Adatlap	PDF	Letöltés
Kezelési kézikönyv	PDF	Letöltés

MŰSZAKI ADATOK

Digitális interfész	M12 4 pólusú Ethernet 10/100 Mbps
Elektromos csatlakozás	M12, 4 pólusú, D-kódolású, M12, 8 pólusú csatlakozó
Felbontás	640x480 (VGA)
Feszültségigadozás	1 Vpp max. világítással

Feszültségtűrés	10%
IP-osztály	IP50
Jelzés	4 LED
Képfriessítési frekvencia	60
Kilépés	4xPNP
Külső világítási interfész	Strobe jel (24 V PNP N.O)
Lencse anyaga	ABS műanyag
Max. felvett teljesítmény	0,1 A
Max. feszültség, DC	24 V
Max. kimeneti áram	0,1 A
Max. üzemi hőmérséklet	50 °C
Min. feszültség, DC	24 V
Min. üzemi hőmérséklet	-10 °C
Optika	16 mm integrált
Védőanyag	Alumínium

The Advanced Object Recognition (AOR) models integrate new important functionalities, including:

- 360° Pattern Match Locator**: Object detection independent from retranslations.
- Logical tools**: Possibility to combine the results of the single tools through boolean operator (AND, OR, NOT, etc.).
- Advanced Ethernet**: Current inspection results available also on Ethernet communication.
- Speed-up**: High execution speed thanks to the management of reduced resolution and TURBO mode.

360° Pattern match

The Advanced Object Recognition (AOR) models include all the controls and locators available on Object Recognition models as well as the new 360° Geometric Pattern Match Locator.

Step 1: Image Setup

The first step consists in connecting the sensor and configuring the image quality parameters. When the desired results are obtained, the user can memorize the image that will be used as a template during sensor functioning.

Step 2: Teach

The second step establishes the acceptance criteria to distinguish objects from wastes. One or more controls can be selected according to the task to carry-out.

Step 3: Run

The third step configures the sensor digital outputs, simulates sensor functioning on the PC to verify the controls chosen and activates the operating phase on the sensor using the PC only to control the diagnostics.

M12 4-pole Ethernet

PIN 1 = white/orange = RX+
PIN 2 = white/green = TX+
PIN 3 = orange = RX-
PIN 4 = green = TX-

M12 8-pole (power supply and I/O)

PIN 1 = white = digital input 1
PIN 2 = brown = 24 VDC
PIN 3 = green = STROBE for external illuminator
PIN 4 = yellow = output 1
PIN 5 = grey = output 2
PIN 6 = pink = output 3
PIN 7 = blue = GND
PIN 8 = red = external trigger

The Advanced Object Recognition (AOR) models integrate new important functionalities, including:



360° Pattern Match Locator
Object detection independent from repositionations.



Logical tools
Possibility to combine the results of the single tools through boolean operator (AND, OR, NOT, etc.)



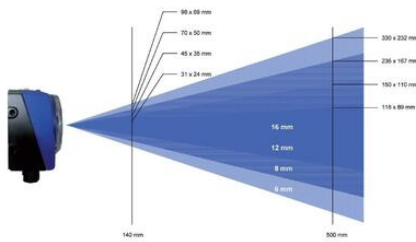
Advanced Ethernet
Current inspection results available also on Ethernet communication.



Speed-up
High execution speed thanks to the management of reduced resolution and TURBO mode.

360° Pattern match

The Advanced Object Recognition (AOR) models include all the controls and locators available on Object Recognition models as well as the new 360° Geometric Pattern Match Locator.



M12 4-pole Ethernet



PIN 1 = white/orange = RX+
PIN 2 = white/green = TX+
PIN 3 = orange = RX-
PIN 4 = green = TX-

M12 8-pole (power supply and I/O)



PIN 1 = white = digital input 1
PIN 2 = brown = 24 Vdc
PIN 3 = green = STROBE for external illuminator
PIN 4 = yellow = output 1
PIN 5 = grey = output 2
PIN 6 = pink = output 3
PIN 7 = blue = GND
PIN 8 = red = external trigger

Step 1: Image Setup



The first step consists in connecting the sensor and configuring the image quality parameters. When the desired results are obtained, the user can memorize the image that will be used as a template during sensor functioning.

Step 2: Teach



The second step establishes the acceptance criteria to distinguish objects from wastes. One or more contours can be selected according to the task to carry out.

Step 3: Run



The third step configures the sensor digital outputs, simulates sensor functioning on the PC to verify the controls chosen and activates the operating phase on the sensor using the PC only to control the diagnosis.

