

简介

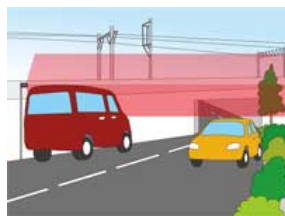
URG-04LX-UG01 2D 激光扫描测距产品拥有 5.6m, 240° 测量范围, DC5V 输入 (USB 接口供电), 100ms 扫描时间, 可用于机器人避障和位置识别; 高精度、高分辨率、宽视场设计给自主导航机器人提供了良好的环境识别能力; 紧凑型设计节约了安装空间, 低重量、低功耗; 不受强光影响, 在黑暗中亦能工作; 非接触式测量;

PBS-03JN 2D 产品为红外线 LED 照明, 距离测量型障碍检测传感器, 监测区域设置方便, 比反射型光电传感器性能可靠, 180° 测量范围, DC24V 输入。

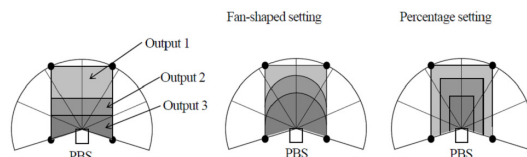


URG-04LX-UG01, 2D 激光扫描测距传感器

电源	5VDC±5% (USB 总线供电)
激光光源	半导体激光二极管 (λ=785nm), 激光安全等级 1
测量距离	20 to 5600mm(white paper with 70mm), 240°
精度	60 to 1,000mm : ±30mm 1,000 to 4,095mm : 3% 测量距离
角度分辨率	0.36°(360°/1,024 steps)
扫描时间	100msec/scan
噪音	< 25dB
接口	USB2.0/1.1[Mini B] (Full Speed)
指令系统	专用指令 SCIP Ver.2.0
环境温湿度	-10 to +50 degrees C, < 85%RH (无凝露)
环境亮度	Halogen/Mercury Lamp: 10,000Lux or less, Florescent: 6000Lux(Max)
振动	双振幅 1.5mm 10 to 55Hz, 每轴 2 个小时
冲击	196m/s ² , 10 次, X, Y, Z 方向
重量	约 160g (包括电缆)



技术数据



PBS-03JN, LED 区域障碍检测传感器

供电电压	24VDC (18-30VDC)
供电电流	<250mA (<100mA, 照明关闭)
激光光源	红外线 LED
监测对象和范围	300×300mm 白纸; 0.2 to 3m×2m (原点是扫描中心位置), 扫描角度 180°
区域设置输出 1	0-10m 自由设定 (10m 不是保证值)
区域设置输出 2, 3	矩形设定 / 扇形设定 / 百分比设定
2 种扫描模式	每个区域可单独设置输出
滞后	< 监测距离的 10%
输出	光电耦合 /NPN 开集电极输出 (30VDC <50mA); 输出 1,2,3: OFF= 探测到物体; 故障输出: ON= 正常工作
输入 (1-4)	光电耦合输入 (共阳极, 每个输入电流 >4mA), 可用于切换监测区域
监测区域设置	监测区域转换: 通过 [输入 1, 2, 3, 4] 来设定区域; 发射停止: [输入 1, 2, 3, 4] 同时为 ON; <180msec (扫描速度 1 rev./100msec);
输出响应时间	<280msec, 2 个扫描模式 (100msec 区域转换时间除外)
输入响应时间	周期: 1 个扫描时间 (100msec)
指示灯	电源 (绿): 故障时闪烁; 输出 1,2,3 (黄): 灯亮表示监测到物体
连接线长	1m
环境照明	卤素 / 汞灯: <10,000lx, 日光灯: <6,000lx
环境温湿度	-10 to +50 degrees C, < 85%RH (无凝露)
振动	双振幅 1.5mm 10 to 55Hz, 每轴 2 个小时
冲击	490m/s ² , 10 次, X, Y, Z 方向
防护等级	IP64(IEC 标准)
寿命	5 years (电动机寿命)
材料	前面: Polycarbonate, 后面: ABS
重量	约 500g