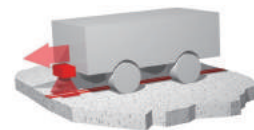


运行

在这张数据单中所描述的光学线跟踪识别器HG 73840ZC是自动导引车辆 (AGV) 光学导航系统的一个组成部分, 该系统引导着AGV沿着一条带有光学对比度 (暗/明) 的线运行。光学线路追踪识别器评估由照相机提供的图片中的光学对比线的位置, 并输出相对于图片中心的光学对比线的位置。此外该光学导引系统也可以在带有分支的主应用线路上使用。

光学线路跟踪器中包含一个视频多路复用器, 允许连接到两个标准的带有合成视频信号的黑/白视频摄像机。这样AGV就可以辨别不同的运行方向。

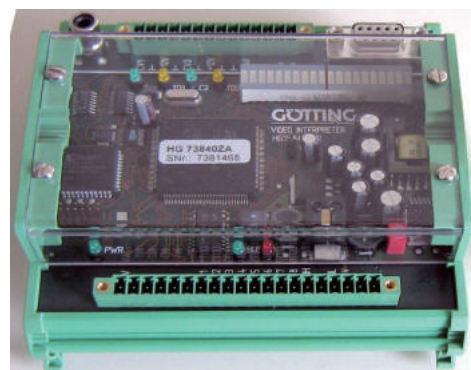


优势

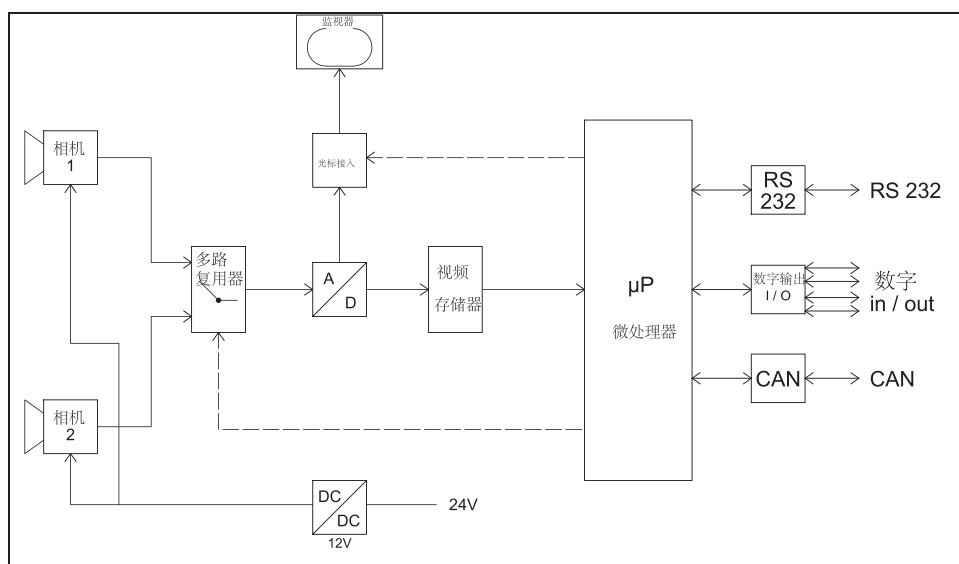
- ◆ 模块化结构
- ◆ 最多连接两个摄像机
- ◆ CANopen® 和模拟量输出
- ◆ 通过LED灯或外部视频监视器显示轨道的位置
- ◆ RS -232接口, 用于参数设置和笔记本/pc的测试



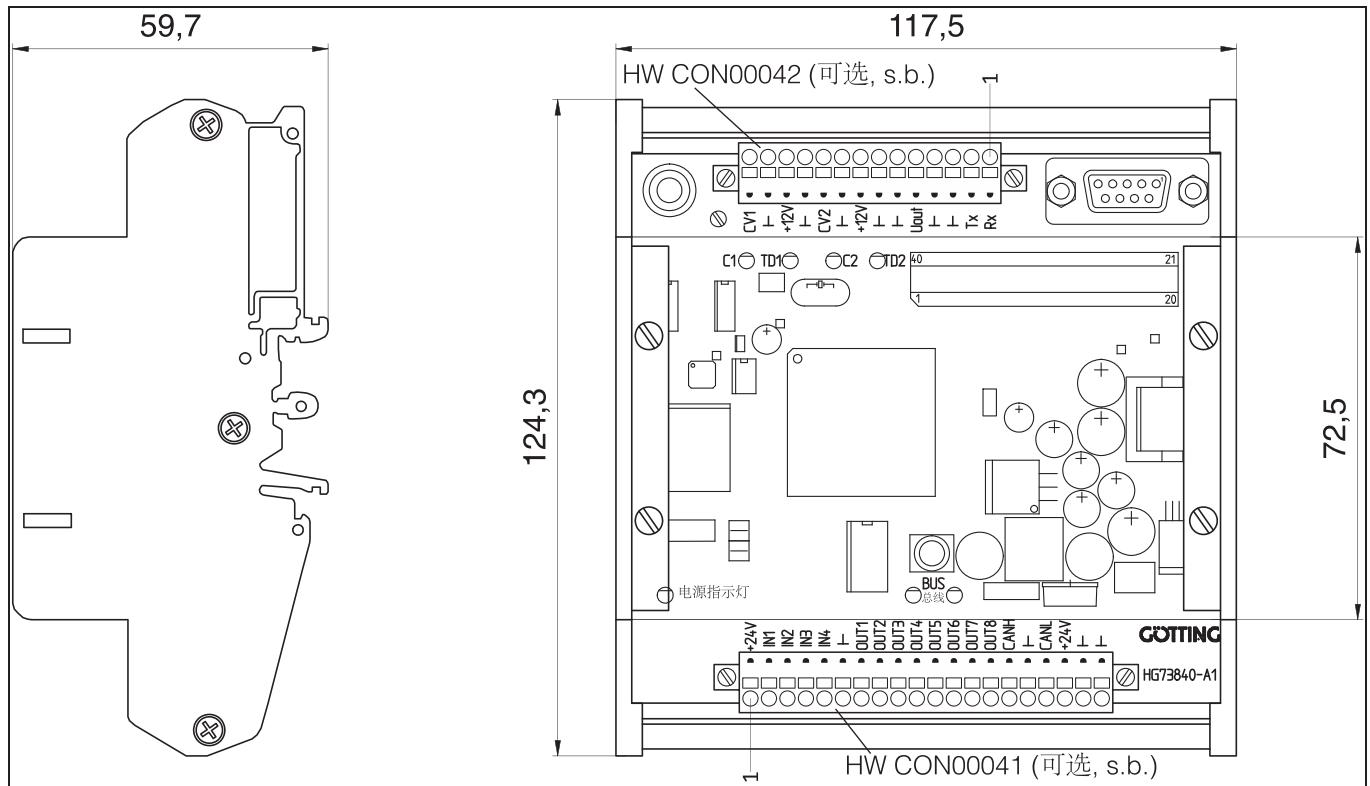
分岔的光学导引轨迹示例



系统结构图



尺寸 (安装轨端面)



注意: 这个示意图显示了带有以下可选择连接的设备插口。这些都不在供给范围之内

- ♦ HW CON00041 (20-pin)
- ♦ HW CON00042 (14-pin)

技术参数

- 尺寸	60 mm x 125 mm x 118 mm (高 x 长 x 宽)
- 工作温度	-20°C --- +60°C
- 防护等级	IP 20
- 相机	2 个可选择相机系统, 复合视频信号 1 V PP / 75 Ω, 切换时间 300ms (接入/转换)
- 更新速率	20 ms
- 工作电压	光学导引识别装置: 20 V- 30V, 130 mA @ 24 V 相机: 0 ... +12 V, 1 A
接口	
- CAN总线	(non potentially separated 漏电保护), CANopen, 设备配置文件 DS401, 由串行接口来实现对数据对象的节点 ID 和传输率配置; 无阻终端。
- 数字输入	怠惰电压 $U_{in} < 9 V$ / 活跃电压 $U_{in} > 15 V$ / $-30 V < U_{in} < +30 V$, 阻值 $R_i > 3300 \Omega$
- 数字输出	阻值 $R_i \sim 0.4 \Omega$ / $U_a \sim U_b$ 活跃值 / $U_a < 1.5 V$ 怠惰值 / 每信道电流 $I_a < 0.7 A$, 短路保护
- 模拟量输出	(non potentially separated 漏电保护), 短路保护, 最大 $\pm 10 V$ 、 $\pm 1 mA$
- 监控串口	38400 波特率, 8 位数据位, 偶校验, 1 终止位, (potentially sepa-rated 空开保护)