



# SCHEMA DATI

EYES

V1.2

# 1 Scheda dati

## Eyes

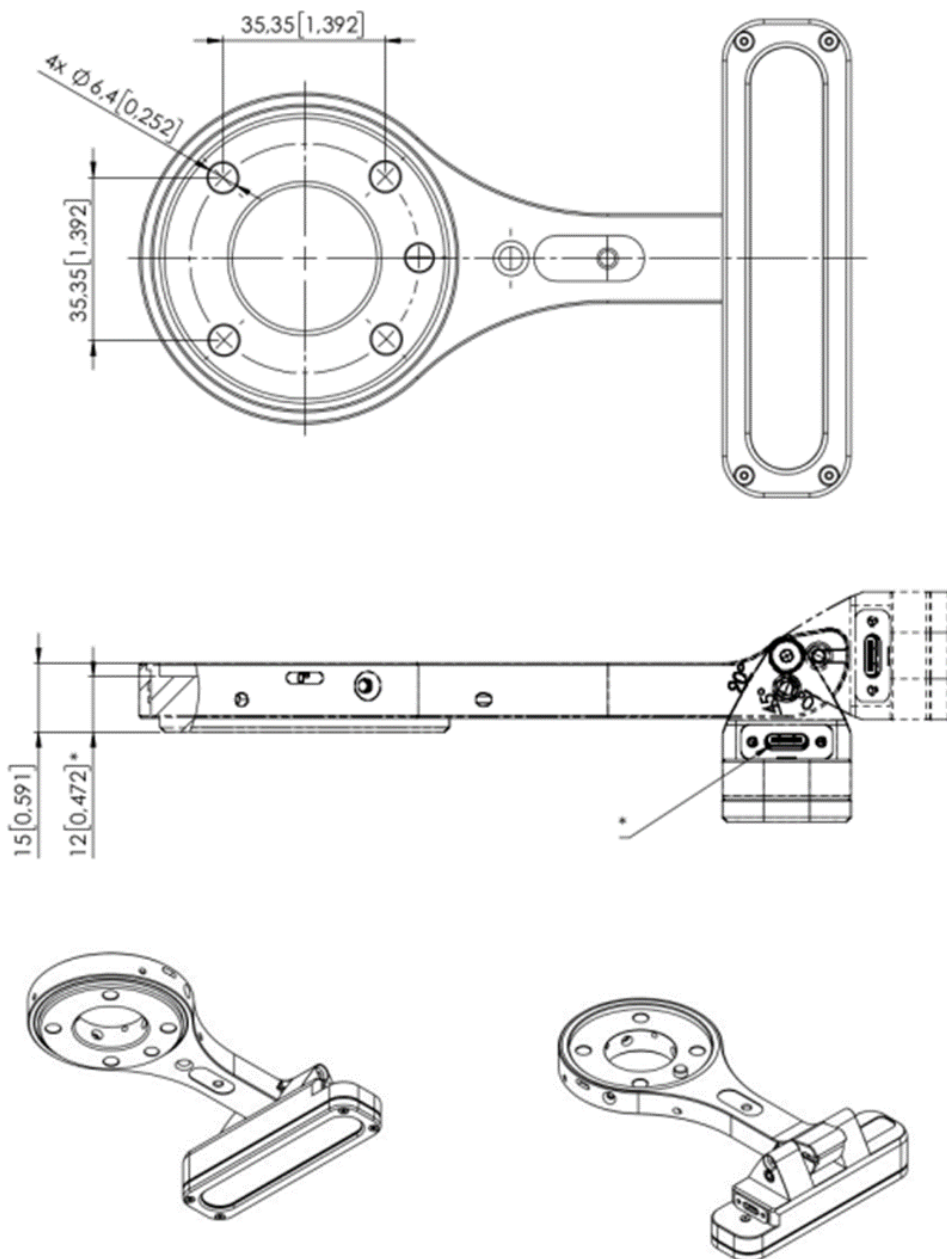
Caratteristiche della telecamera	
Interfaccia	USB-C 3.x
Tecnologia del sensore di immagine	Rolling Shutter (otturatore progressivo) Dimensione pixel 1,4µm x 1,4µm
Campo visivo (field of view, FOV) della telecamera RGB	69.4° x 42.5° x 77° (+/- 3°)
Risoluzione della telecamera RGB	1280x1080
Tecnologia di profondità	Stereo IR attiva
Profondità del FOV	65°±2° x 40°±1° x 72°±2°
Risoluzione profondità di output	1280 x 720
Distanza di lavoro	400-1000 mm
Temperatura di esercizio	0 – 35 °C
Valutazione IP	IP 54

Caratteristiche di Eyes		
Tipo di sistema di visione	2.5 D	
Dimensione minima del pezzo	10x10 mm o 15 mm di diametro	
Applicazioni supportate	Rilevamento, selezione	
Opzioni di montaggio supportate	Robot ed esterna	
Riconfigurabilità quando montata su Robot	12 configurazioni (4 x 3)	
	Intorno alla flangia del robot	Orientamenti dell'inclinazione
	0 - 90 - 180 - 270 (gradi)	0 - 45 - 90 (gradi)
Tempo di elaborazione	Tipico: 0,5 s	
Ripetibilità del rilevamento	< 2 mm	
Precisione del rilevamento	Supporto esterno	Supporto robot
	Tipico: 2 mm	Tipico: 2 mm

Consigli per l'applicazione e la configurazione	
Condizioni di illuminazione	Niente cambiamenti drastici e istantanei
Riflessi e punti luce focalizzati	Ridurre al minimo
Caratteristiche degli oggetti	Devono staccarsi dallo sfondo
Posizione telecamera rispetto al tavolo dello spazio di lavoro	Orientata guardando direttamente verso di esso

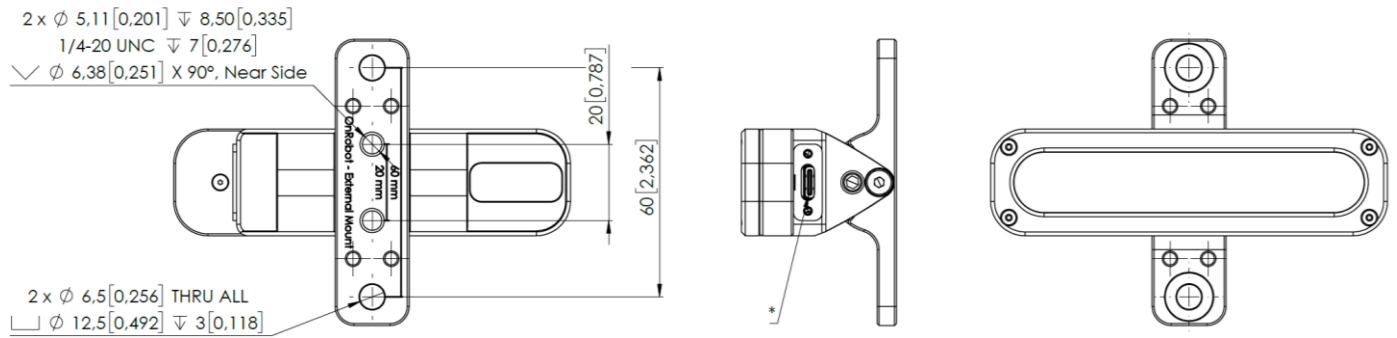
Eye Box	
Peso	1,01 kg 2,23 lb
Alimentazione richiesta	24V (5A)

**Supporto robot**

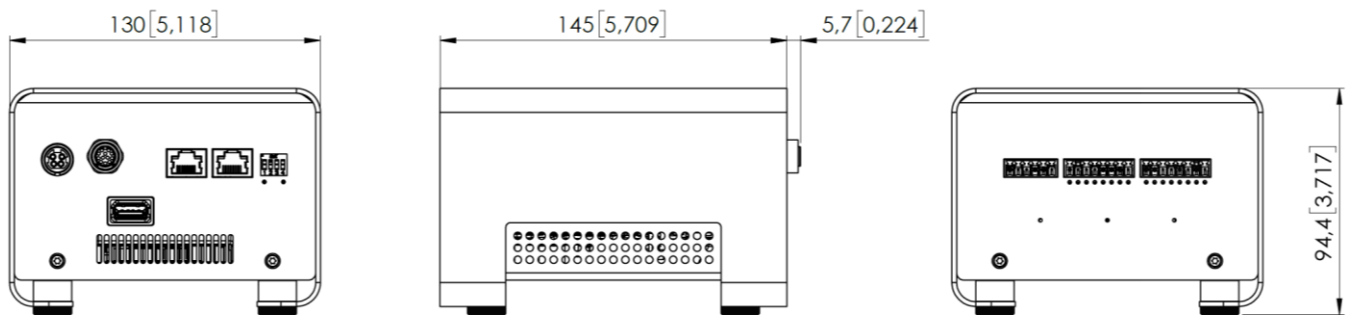


Tutte le dimensioni sono in mm e [pollici].

**Supporto esterno**



**Eye Box**



Tutte le dimensioni sono in mm e [pollici].