

森萨帕特中国 官方白金高级代理商
广州宝盾电子科技有限公司
广州市天河区东圃汇宝商业中心4A037室
TEL: +86 20 28028401 28028403
FAX: +86 20 28028402
sales@boton-elec.com
www.boton-elec.com



业务咨询

微信公众号

VISOR® Robotic

用眼睛感知万物 – 针对机器人应用的视觉传感器



 made in Germany



The VISOR® Robotic 在普通托盘中检测部件位置. 使得随后的移除很可靠
多达255种检测配置为生产提供了极大的灵活性。



The VISOR® Robotic 判定了传感器原点的精确位置. 偏移数据用来调整机器人的运动轨迹。

产品特性:

- 用户友好的配置和显示软件
- 众多检测器可以定位多达10000部件
- 夹具空间检测 – 在夹具周围检测可用空间
- 通过软件和简易家具工件对结果偏移进行修正
- 机器人应用程序的两种校准方法:
 - 校准板校准: 简单, 快速精确校准
 - 校准点校准: 相当灵活的在视场中选择校准点。预置程序支持所有两种校准方法
- 通过Z轴偏移 功能实现抓取平面偏移
- 内置标准化接口 (PROFINET, EtherNet/IP, TCP/IP)
- 灵活的输出协议
- 为每一应用提供合适的版本
 - 不同的分辨率
 - 焦距范围6 mm to 75 mm
 - 黑白和彩色

抓取组件

生产线上的上料系统越来越 多功能化-除了普通托盘，零部件上料可以采用更具灵活多样的储料器。得益于有了VISOR Robotic，零部件能够精确定位并抓取实现上下料选项。当零部件随机上料时，相机不仅检测他们的位置，同时检查夹具 周围的自由空间。VISOR判定了一组数据并且将数据发送到机器人控制器，通过内置标准数据接口。该过程基于以下信息进行管理目标体被夹住或者储料器被触发。这类应用也可以灵活的应用于单独货物运输线，并不需要昂的正心设备。VISOR相机检测位置信息和空料箱状态，并将信息传输给机器人，如果相机采用固定安装，属于循环节拍。

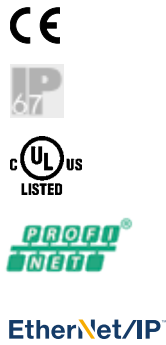
放置部件

在零部件被家具准确选中之后发生什么呢？VISOR Robotic 也为后续工序提供了重要信息，并展示了他在机器人控制应用中的技能，比如螺丝钉装配，夹子安装，涂胶应用。零部件位置信息检测很轻易的能够实现，并允许修正偏移量从而提高了生产质量。零部件位置信息的精确采集保证了，比如汽车挡风玻璃的精确入位。减轻了机械工艺的压力，并且产线变的更加灵活。VISOR Robotic设计理念是在相机和机器人之间实现直接连接，很多应用不需再采用附加手段。

VISOR® Robotic – 产品说明					
	产品版本	分辨率	焦距	内置光源	页
V20-RO-A2-xxx	Advanced	1280 x 1024 pixels	12 mm	白光, 红光, 红外光	136
V20-RO-A2-xxx	Advanced	1280 x 1024 pixels	C-mount	无	138
V10-RO-A2-xxx	Advanced	736 x 480 pixels	6 mm	白光, 红光, 红外光	140
V10-RO-A2-xxx	Advanced	736 x 480 pixels	12 mm	白光, 红光, 红外光	142
V10-RO-A2-xxx	Advanced	736 x 480 pixels	25 mm	白光, 红光, 红外光	144
V10-RO-A2-xxx	Advanced	736 x 480 pixels	C-Mount	无	146
V20C-RO-A2-xxx	Advanced	1280 x 1024 pixels	12 mm	白光	148
V20C-RO-A2-xxx	Advanced	1280 x 1024 pixels	C-mount	无	150

VISOR® V20 Robotic

高级版机器人视觉传感器, 12 mm焦距



产品特性

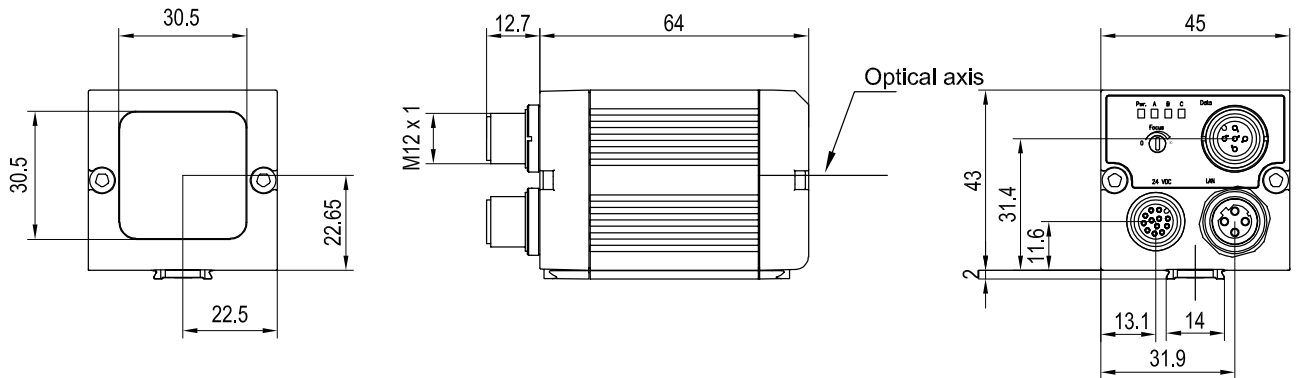
- 众多检测器可以定位多达10000部件
- 夹具空间检测 – 在夹具周围检测可用空间
- 通过软件和简易夹具工件对结果偏移进行修正
- 机器人应用程序的两种校准方法
- 通过Z轴偏移 功能实现抓取平面偏移
- 130万像素分辨率的高精确度分析

光学参数		功能	
分辨率	1280 × 1024 像素	任务 / 检测数目	255 / 255
CMOS	1/1.8", 黑白	特殊功能	校准版 (Robot) 点对列表 (Robot) Z-轴偏移 夹具空间检测 结果偏差校正
集成镜头, 焦距	12 mm, 焦点位置可调	检测器	轮廓, 图样对比, 测量, BOLO, 对比度, 亮度, 灰度等级
工作范围	30 mm至无限大	可设置功能	搜索对齐: X/Y 坐标和旋转方向; 图样对比 / 轮廓: 模式或轮廓施教 卡尺: 测量边缘之间的尺寸 BLOB: 灰度阈值, 亮度: 对亮度进行精确的评估, 对比度: 对灰度差值进行精确评估
内置光源	LED白光, 红光, 红外光	工作周期	与VISOR V20物体检测传感器一样
最小视野, X × Y	16 × 13 mm ²		
电气参数		机械参数	
工作电压, +U	直流18 ... 26.4V	外形尺寸	65 × 45 × 45 mm (不包含接口)
电流消耗 (无发光和输入与输出)	≤ 120 mA	防护等级	IP 67
电流消耗(无输入与输出)	≤ 200 mA	外壳材料	铝, 塑料
保护电路	电源反接保护, U 短路保护 (所有输出端)	前面板材料	塑料
启动延迟	开启电压后大约13秒	工作环境温度	0 ... +50° C ²
输出端	PNP / NPN (可转换)	仓储环境温度	-20 ... +60° C ²
最大输出电流 (每个输出端)	50 mA, 100 mA (12针)	重量	大约160 g
输入端	PNP/NPN High > U _g -1V, Low < 3V	连接接口	电源线和 I/O线 M12, 12针 以太网线 M12, 4针 数据线 M12, 5针
输入端电阻	> 20 kOhm	抗震动性与冲击性	EN 60947-5-2
编码器接口	High > 4V		
接口	以太网(LAN), RS422, RS232, 以太网/IP, PROFINET, SensoVWeb		
输入/输出	2 个输入, 4 个输出, 4 个可选输入输出		

¹ Max. ripple < 5V_{SS} ² 80 % air humidity, non-condensing

光源	产品型号	订货编号
白光	V20-RO-A2-W12	536-91047
红光	V20-RO-A2-R12	536-91048
红外光	V20-RO-A2-I12	536-91049

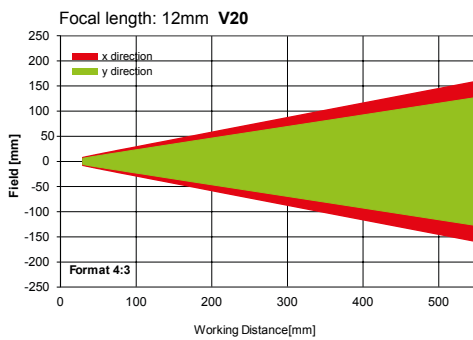
VISOR® 视觉传感器



153-00911

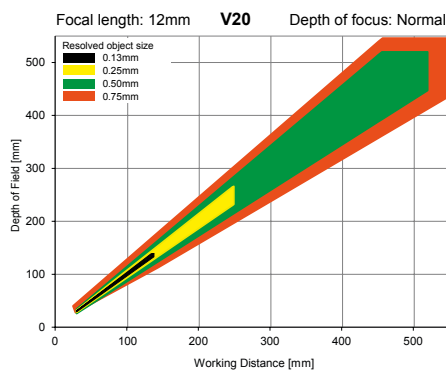
4

视野



155-01637

Depth of field: normal



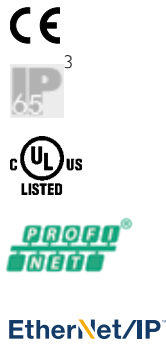
155-01636

附件

线缆	From Page A-38
光源	From Page A-27
支架	From Page A-4
接口配件	From Page A-38
校准板	From Page A-38

VISOR® V20 Robotic

高级版机器人应用视觉传感器, C-mount



产品特性

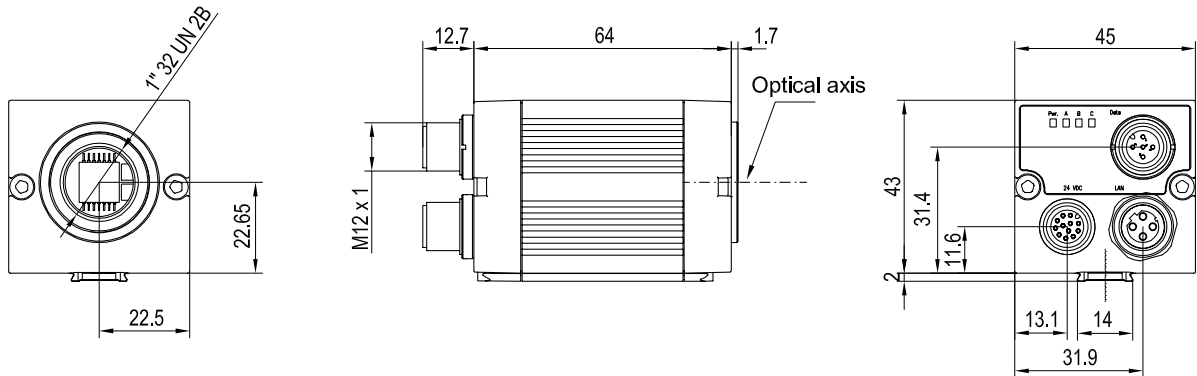
- 众多检测器可以定位多达10000部件
- 夹具空间检测 – 在夹具周围检测可用空间
- 通过软件和简易夹具工件对结果偏移进行修正
- 机器人应用程序的两种校准方法
- 通过Z轴偏移 功能实现抓取平面偏移
- 130万像素分辨率的高精度分析

光学参数		Functions	
分辨率	1280 × 1024 像素	任务 / 检测数目	255 / 255
CMOS	1/1.8", 颜色	特殊功能	校准板 (Robot) 点对列表 (Robot) Z轴偏移 夹具空间检测 结果偏差校正
集成镜头, 光源	C-Mount	检测器	轮廓 图样对比, 卡尺, BLOB, 对比度 亮度, 灰度
可调范围	取决于镜头	可设置功能	搜索对齐: X/Y 坐标和旋转方向; 图样对比 / 轮廓: 模式或轮廓施教 卡尺: 测量边缘之间的尺寸 BLOB, 灰度阈值, 亮度: 对亮度进行 精确的估计, 对比度: 对灰度差值进行 精确评估
内置光源	无	工作周期	与VISOR V20物体检测传感器一样
最小视野, X × Y	取决于镜头		
电气参数		机械参数	
工作电压, +U	直流18 ... 26.4V	外形尺寸	65 × 45 × 45 mm (不包括接口)
电流消耗 (无发光和输入输出)	≤ 120 mA	防护等级	IP 65 ³
电流消耗 (无输入输出)	≤ 200 mA	外壳材料	铝, 塑料
保护电路	电源反接保护, U 短路保护 (所有输出端)	前面板材料	塑料
启动延迟	开启电压后大约13秒	工作环境温度	0 ... +50 °C ²
输出端	PNP / NPN (可转换)	仓储环境温度	-20 ... +60 °C ²
最大输出电流 (每个输出端)	50 mA, 100 mA (12针)	重量	大约 160 g
输入端	PNP/NPN High > U _B -1V, Low < 3V	连接接口	电源线与I/O线 M12, 12针 以太网线 M12, 4针 数据线M12, 5针
输入端电阻	> 20 kOhm	抗震动性与冲击性	EN 60947-5-2
编码器输入	High > 4V		
接口	以太网(LAN), RS422, RS232, 以太网/IP, PROFINET, SensoWeb		
输入/输出	2 个输入, 4 个输出, 4 个可选输入输出		

¹ Max. ripple < 5V_{SS} ² 80 % air humidity, non-condensing ³ With LPT45 C-mount protective casing

产品型号	订货编号
V20-RO-A2-C	536-91053

VISOR® 视觉传感器



153-00912

4

镜头



	LO C 8	LO C 12	LO C 16	LO C 25	LO C 35	LO C 50	LO C 75
焦距	8 mm	12 mm	16 mm	25 mm	35 mm	50 mm	75 mm
订货编号	526-51513	526-51514	526-51515	526-51516	526-51525	526-51113	526-51116

附件

线缆	A-38
光源	A-27
镜头	A-25
支架	A-4
接口配件	A-38
校准板	A-38

VISOR® V10 Robotic

高级版机器人视觉传感器, 6 mm焦距



CE

IP 67

UL US LISTED

PROFINET

EtherNet/IP

产品特性

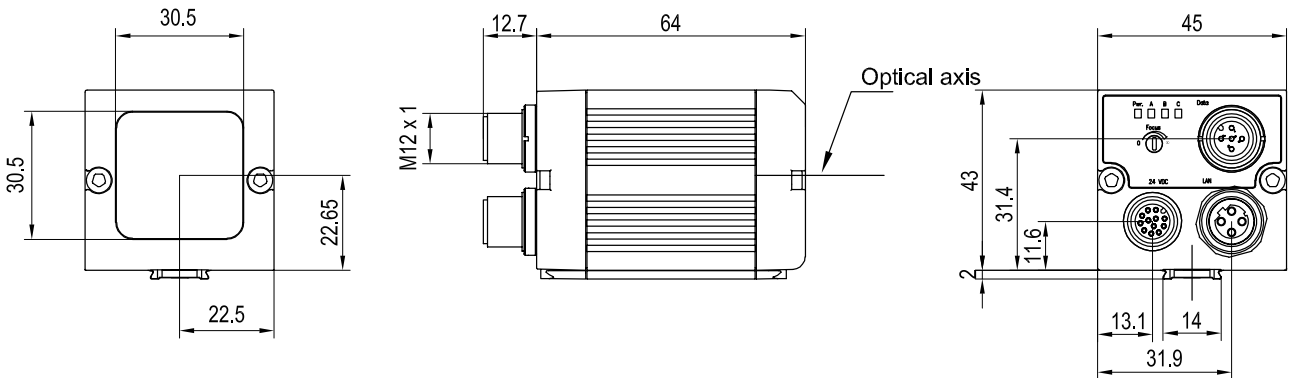
- 众多检测器可以定位多达10000部件
- 夹具空间检测 – 在夹具周围检测可用空间
- 通过软件和简易夹具工件对结果偏移进行修正
- 机器人应用程序的两种校准方法
- 通过Z轴偏移 功能实现抓取平面偏移
- 30万像素分辨率的高精确度分析

光学参数		功能	
分辨率	736 x 480 像素	任务 / 检测数目	255 / 255
CMOS	1/3", 黑白	特殊功能	校准板(Robot) 点对列表(Robot) Z-轴偏移 夹具空间检测 结果偏差校正
集成镜头, 焦距	6 mm, 焦点位置可调	检测器	轮廓 图样对比, 卡尺, BLOB, 对比度 亮度, 灰度等级
工作范围	6 mm至无限大	可设置功能	搜索对齐: XY 坐标和旋转方向; 图样对比 / 轮廓: 模式或轮廓施教 卡尺: 测量边缘之间的尺寸 BLOB, 灰度阈值, 亮度: 对亮度进行 精确的估计, 对比度: 对灰度差值进行 精确评估
内置光源	LED白光, 红光, 红外光	正常工作周期	与VISOR V10物体检测传感器一样
最小视野, X x Y	5 x 4 mm ²		
电气参数		机械参数	
工作电压, +U	直流电压18 ... 26.4V	外形尺寸	65 x 45 x 45 mm (不包含接口)
电流消耗 (无发光和输入与输出)	≤ 120 mA	防护等级	IP 67
电流消耗(无输入与输出)	≤ 200 mA	外壳材料	铝, 塑料
保护电路	电源反接保护,U 短路保护 (所有输出端)	前面板材料	塑料
启动延迟	开启电压后大约13秒	工作环境温度	0 ... +50 °C ²
输出端	PNP / NPN (可转换)	仓储环境温度	-20 ... +60 °C ²
最大输出电流 (每个输出端)	50 mA, 100 mA (12针)	重量	大约 160 g
输入端	PNP/NPN High > U _g -1V, Low < 3V	连接类型	电源线和I/O线 M12, 12针 以太网线 M12, 4针 数据线 M12, 5针
输入端电阻	> 20 kOhm	抗震动性与冲击性	EN 60947-5-2
编码器接口	High > 4V		
接口	以太网 (LAN), RS422, RS232, 以太网/IP, PROFINET, SensoVWeb		
输入/输出	2 个输入, 4 个输出, 4 个可选输入输出		

¹ Max. ripple < 5 V_{SS} ² 80 % air humidity, non-condensing

光源	景深	产品型号	订货编号
白光	正常	V10-RO-A2-W6	535-91123
红光	正常	V10-RO-A2-R6	535-91124
红外光	正常	V10-RO-A2-I6	535-91125

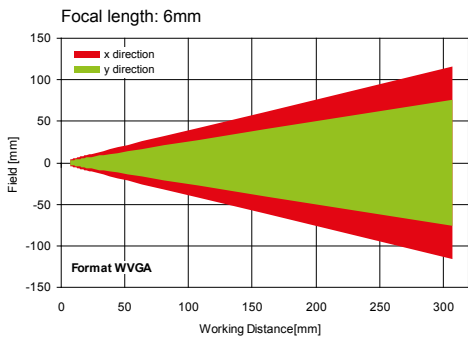
VISOR® 视觉传感器



153-00911

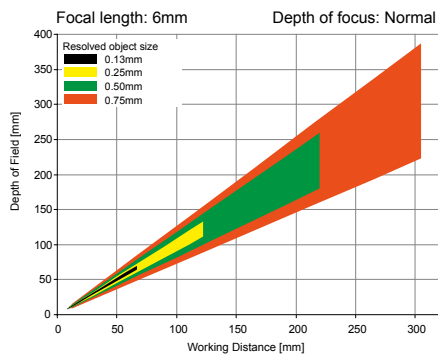
4

视野



155-01422

Depth of field: normal



155-01409

Depth of field: enhanced

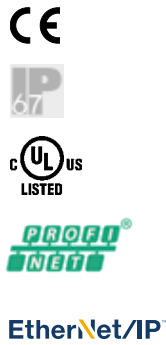
155-01421

附件

线缆	A-38
光源	A-27
支架	A-4
接口配件	A-38
校准板	A-38

VISOR® V10 Robotic

高级版机器人视觉传感器, 12 mm



产品特性

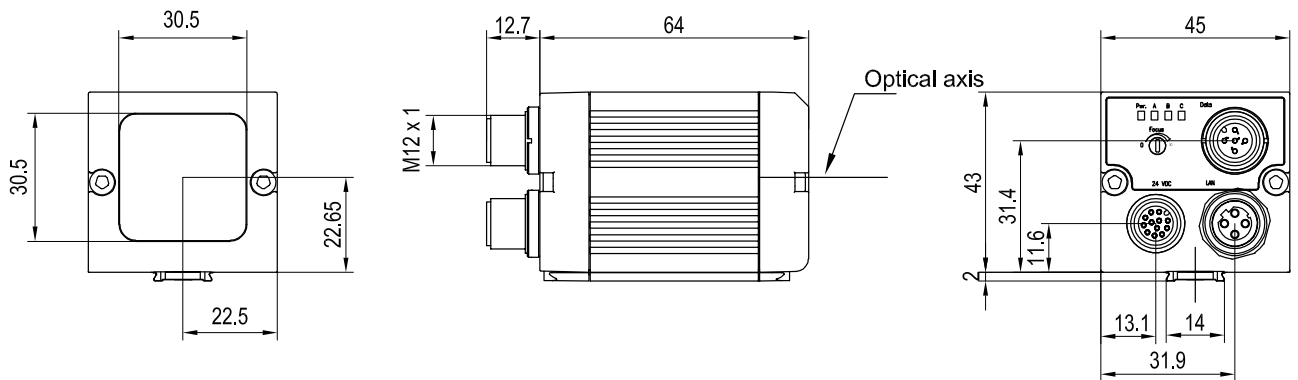
- 众多检测器可以定位多达10000部件
- 夹具空间检测 – 在夹具周围检测可用空间
- 通过软件和简易夹具工件对结果偏移进行修正
- 机器人应用程序的两种校准方法
- 通过Z轴偏移 功能实现抓取平面偏移
- 30万像素分辨率的高精确度分析

光学参数		功能	
分辨率	736 x 480 像素	任务 / 检测数目	255 / 255
CMOS	1/3", 黑白	特殊功能	校准板 (Robot) 点对列表 (Robot) Z-轴偏移 夹具空间检测 结果偏差校正
集成镜头, 焦距	12 mm, 焦点位置可调	检测器	轮廓, 图样对比, 测量, BLOB, 对比度, 亮度, 灰度等级
工作范围	30 mm至无限大	可设置功能	搜索对齐: XY 坐标和旋转方向; 图样对比 / 轮廓: 模式或轮廓施教 卡尺: 测量边缘之间的尺寸 BLOB/灰度阈值, 亮度: 对亮度进行精确的估计, 对比度: 对灰度差值进行精确评估
内置光源	LED白光, 红光, 红外光	正常工作周期	与VISOR V10物体检测传感器一样
最小视野, X x Y	8 x 6 mm ²		
电气参数		机械参数	
工作电压, +U	直流电压18 ... 26.4V	外形尺寸	65 x 45 x 45 mm (不包含接口)
电流消耗 (无发光和输入与输出)	≤ 120 mA	防护等级	IP 67
电流消耗(无输入与输出)	≤ 200 mA	外壳材料	铝, 塑料
保护电路	电源反接保护, U 短路保护 (所有输出端)	前面板材料	塑料
启动延迟	开启电压后大约13秒	工作环境温度	0 ... +50 °C ²
输出端	PNP / NPN (可转换)	仓储环境温度	-20 ... +60 °C ²
最大输出电流 (每个输出端)	50 mA, 100 mA (12针)	重量	Approx. 160 g
输入端	PNP/NPN High > U _g -1V, Low < 3V	连接类型	电源线和 I/O线 M12, 12针 以太网线 M12, 4针
输入端电阻	> 20 kOhm	抗震动性与冲击性	EN 60947-5-2
接口	以太网 (LAN), 以太网/IP, PROFINET, SensoWeb		
输入/输出	2 个输入, 4 个输出, 2 个可选输入输出		

¹ Max. ripple < 5V_{SS} ² 80 % air humidity, non-condensing

光源	景深	产品型号	订货编码
白光	正常	V10-RO-A2-W12	535-91116
红光	正常	V10-RO-A2-R12	535-91117
红外光	正常	V10-RO-A2-I12	535-91118

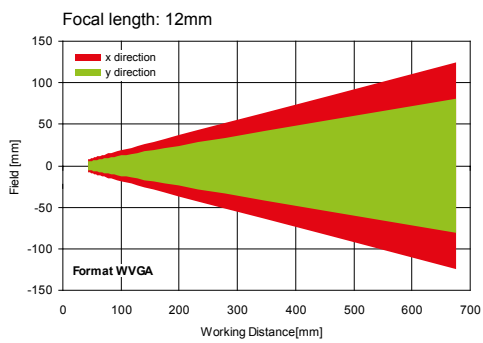
VISOR® 视觉传感器



153-00911

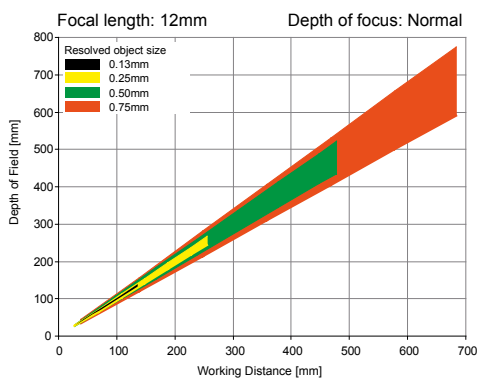
4

视野



155-01423

Depth of field: normal



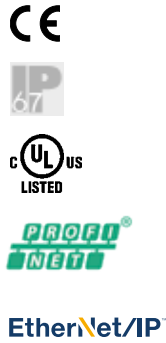
155-01410

附件

线缆	A-38
光源	A-27
支架	A-4
接口配件	A-38
校准板	A-38

VISOR® V10 Robotic

高级版机器人视觉传感器, 25 mm焦距



产品特性

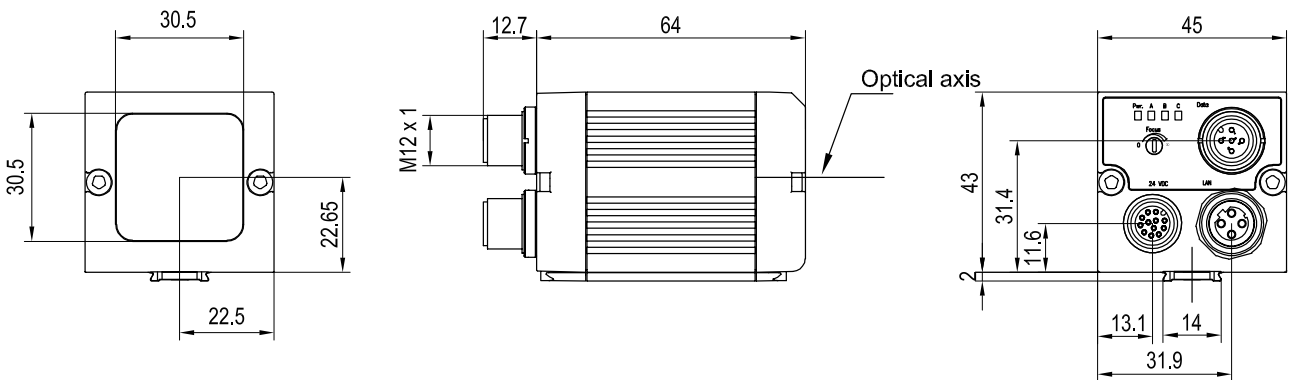
- 众多检测器可以定位多达10000部件
- 夹具空间检测 – 在夹具周围检测可用空间
- 通过软件和简易夹具工件对结果偏移进行修正
- 机器人应用程序的两种校准方法
- 通过Z轴偏移 功能实现抓取平面偏移
- 30万像素分辨率的高精确度分析

光学参数		功能	
分辨率	736 × 480 像素	任务 / 检测数目	255 / 255
CMOS	1/3", 黑白	特殊功能	校准板 (Robot) 点对列表 (Robot) Z-轴偏移 夹具空间检测 结果偏差校正
集成镜头, 焦距	25 mm, 焦点位置可调	检测器	轮廓, 图样对比, 卡尺, BLOB, 对比度, 亮度, 灰度
工作范围	140 mm 至无限大	可设置功能	搜索对齐: XY 坐标和旋转方向; 图样对比 / 轮廓: 模式或轮廓施教 卡尺: 测量边缘之间的尺寸 BLOB, 灰度阈值, 亮度: 对亮度进行精确的估计, 对比度: 对灰度差值进行精确评
内置光源	LED白光, 红光, 红外光	正常工作周期	与VISOR V10物体检测传感器一样
最小视野, X × Y	18 × 14 mm ²		
电气参数		机械参数	
工作电压, +U	直流电压18 ... 26.4V	外形尺寸	65 × 45 × 45 mm (不包含接口)
电流消耗 (无发光和输入与输出)	≤ 120 mA	防护等级	IP 67
电流消耗(无输入与输出)	≤ 200 mA	外壳材料	铝, 塑料
保护电路	电源反接保护, U 短路保护 (所有输出端)	前面板材料	塑料
启动延迟	开启电压后大约13秒	工作环境温度	0 ... +50 °C ²
输出端	PNP / NPN (可转换)	仓储环境温度	-20 ... +60 °C ²
最大输出电流 (每个输出端)	50 mA, 100 mA (12针)	重量	大约 160 g
输入端	PNP/NPN High > U _B -1V, Low < 3V	连接接口	电源线和 I/O线 M12, 12针 以太网线 M12, 4针 数据线 M12, 5针
输入端电阻	> 20 kOhm	抗震动性与冲击性	EN 60947-5-2
编码器接口	High > 4V		
接口	以太网 (LAN), RS422, RS232, 以太网/IP, PROFINET, SensoWeb		
输入/输出	2 个输入, 4 个输出, 4 个可选输入输出		

¹ Max. ripple < 5V_{SS} ² 80 % air humidity, non-condensing

光源	景深	产品型号	订货编码
白光	正常	V10-RO-A2-W25	535-91119
红光	正常	V10-RO-A2-R25	535-91120
红外光	正常	V10-RO-A2-I25	535-91121

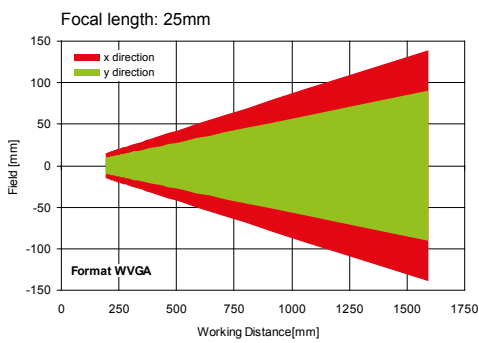
VISOR® 视觉传感器



153-00911

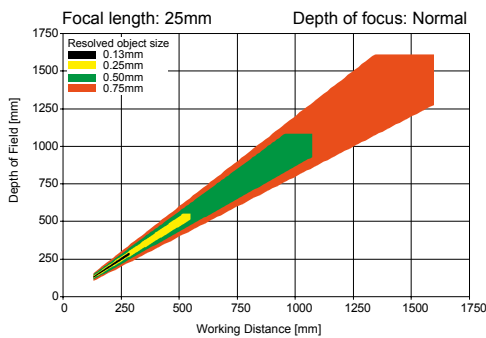
4

视野



155-01424

Depth of field: normal



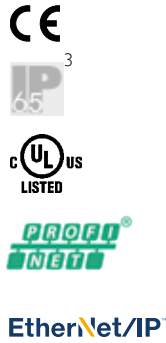
155-01412

附件

线缆	A-38
光源	A-27
支架	A-4
接口配件	A-38
校准板	A-38

VISOR® V10 Robotic

高级版机器人视觉传感器, C-mount



产品特性

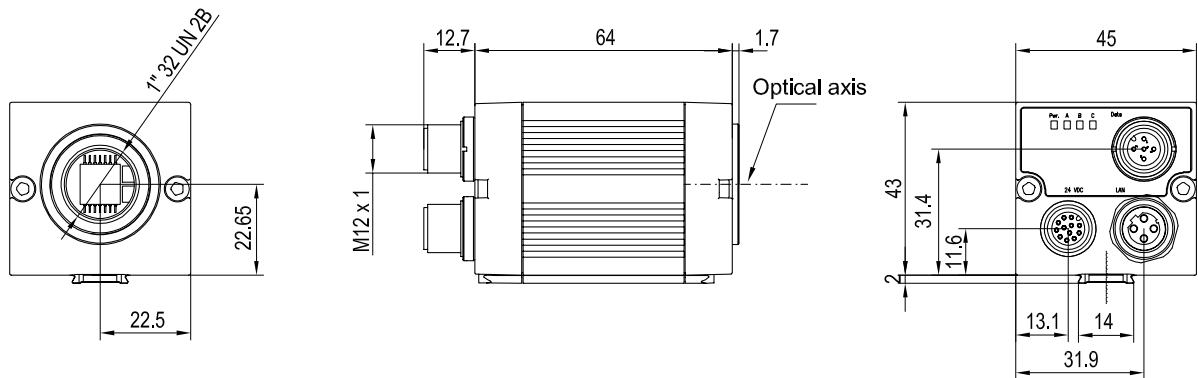
- 众多检测器可以定位多达10000部件
- 夹具空间检测 – 在夹具周围检测可用空间
- 通过软件和简易夹具工件对结果偏移进行修正
- 机器人应用程序的两种校准方法
- 通过Z轴偏移功能实现抓取平面偏移
- 30万像素分辨率的高精确度分析

光学参数		功能	
分辨率	736 x 480 像素	任务 / 检测数目	255 / 255
CMOS	1/3", 黑白	特殊功能	校准板 (Robot) 点对列表 (Robot) Z-轴偏移 夹具空间检测 结果偏差校正
集成镜头, 焦距	C-Mount	检测器	轮廓, 图样对比, 测量, BLOB, 对比度, 亮度, 灰度等级
工作范围	取决于镜头	可设置功能	搜索对齐: XY 坐标和旋转方向; 图样对比 / 轮廓: 模式或轮廓施教 卡尺: 测量边缘之间的尺寸 BLOB, 灰度阈值, 亮度: 对亮度进行 精确的估计, 对比度: 对灰度差值进 行精确评估
内置光源	无	正常工作周期	与VISOR V10物体检测传感器一样
最小视野, X x Y	取决于镜头		
电气参数		机械参数	
工作电压, +U	直流电压18 ... 26.4V	外形尺寸	65 x 45 x 45 mm (不包含接口)
电流消耗 (无发光和输入与输出)	≤ 120 mA	防护等级	IP 65 ³
电流消耗(无输入与输出)	≤ 200 mA	外壳材料	铝, 塑料
保护电路	电源反接保护, U 短路保护 (所有输出端)	前面板材料	塑料
启动延迟	开启电压后大约13秒	工作环境温度	0 ... +50 °C ²
输出端	PNP / NPN (可转换)	仓储环境温度	-20 ... +60 °C ²
最大输出电流 (每个输出端)	50 mA, 100 mA (12针)	重量	大约 160 g
输入端	PNP/NPN High > U _g -1V, Low < 3V	连接接口	Supply and I/O M12, 12针 Ethernet M12, 4针 Data M12, 5针
输入端电阻	> 20 kOhm	抗震动性与冲击性	EN 60947-5-2
编码器接口	High > 4V		
接口	以太网 (LAN), RS422, RS232, 以太网/IP, PROFINET, SensoWeb		
输入/输出	2 个输入, 4 个输出, 4 个可选输入输出		

¹ Max. ripple < 5V_{SS} ² 80 % air humidity, non-condensing ³ With LPT45 C-mount protective casing

产品型号	订货编码
V10-RO-A2-C	535-91122

VISOR® 视觉传感器



153-00912

镜头



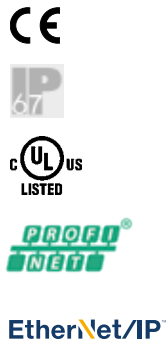
	LO C 8	LO C 12	LO C 16	LO C 25	LO C 35	LO C 50	LO C 75
焦距	8 mm	12 mm	16 mm	25 mm	35 mm	50 mm	75 mm
订货编码	526-51513	526-51514	526-51515	526-51516	526-51525	526-51113	526-51116

附件

线缆	A-38
光源	A-27
镜头	A-25
支架	A-4
接口配件	A-38
校准板	A-38

VISOR® V20C Robotic Color

高级版机器人视觉传感器, 颜色, 12 mm焦距



产品特性

- 众多检测器可以定位多达10000部件
- 夹具空间检测 – 在夹具周围检测可用空间
- 通过软件和简易夹具工件对结果偏移进行修正
- 机器人应用程序的两种校准方法
- 通过Z轴偏移 功能实现抓取平面偏移
- 130万像素颜色分辨率的高精确度分析

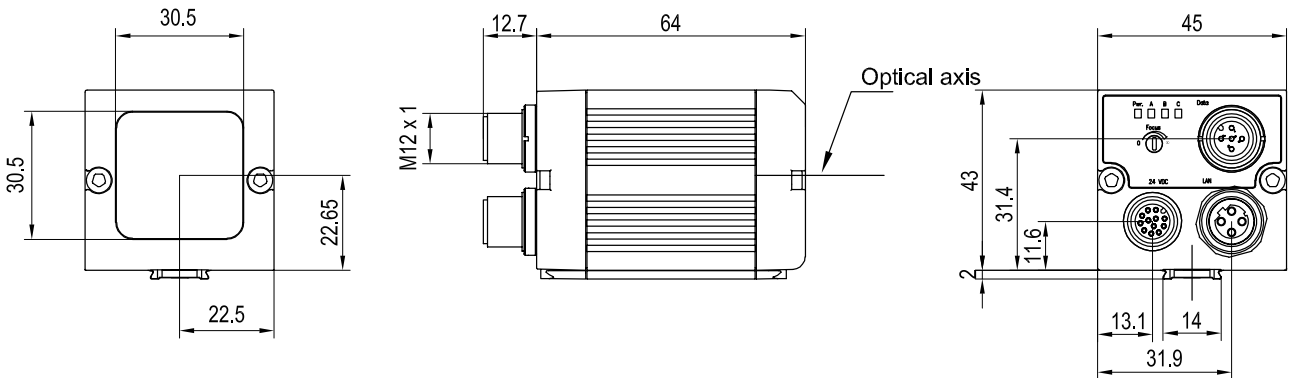
光学参数		功能	
分辨率	1280 × 1024 像素	任务/ 检测数目	255 / 255
CMOS	1/1.8", 彩色	特殊功能	校准板 (Robot) 点对列表 (Robot) Z-轴偏移 夹具空间检测 结果偏差校正 虚拟滤色器
集成镜头, 焦距	12 mm, 焦点位置可调	检测器	轮廓, 图样对比, 测量, BLOB, 对比度, 亮度, 灰度等级
工作范围	30 mm 至无限大	可设置功能	搜索对齐: XY 坐标和旋转方向; 图样对比 / 轮廓: 模式或轮廓施教 卡尺: 测量边缘之间的尺寸 BLOB, 灰度阈值, 亮度: 对亮度进行 精确的评估, 对比度: 对灰度差值进 行精确评估
内置光源	LED白光	正常工作周期	与VISOR V20C颜色视觉传感器一样
最小视野, X × Y	16 × 13 mm ²		
电气参数		机械参数	
工作电压, +U	直流电压18 ... 26.4V	外形尺寸	65 × 45 × 45 mm (不包含接口)
电流消耗 (无发光和输入与输出)	≤ 120 mA	防护等级	IP 67
电流消耗(无输入与输出)	≤ 200 mA	外壳材料	铝, 塑料
保护电路	电源反接保护, U 短路保护 (所有输出端)	前面板材料	塑料
启动延迟	开启电压后大约13秒	工作环境温度	0 ... +50° C ²
输出端	PNP / NPN (可转换)	仓储环境温度	-20 ... +60° C ²
最大输出电流 (每个输出端)	50 mA, 100 mA (12针)	重量	大约 160 g
输入端	PNP/NPN High > U _g -1V, Low < 3V	连接类型	电源线和 I/O线 M12, 12针 以太网线 M12, 4针 数据线 M12, 5针
输入端电阻	> 20 kOhm	抗震动性与冲击性	EN 60947-5-2
编码器接口	High > 4V		
接口	以太网 (LAN), RS422, RS232, 以太网/IP, PROFINET, SensoWeb		
输入/输出	2 个输入, 4 个输出, 4 个可选输入输出		

¹ Max. ripple < 5V_{SS}

² 80 % air humidity, non-condensing

光源	产品型号	订货编码
白光	V20C-RO-A2-W12	536-91051

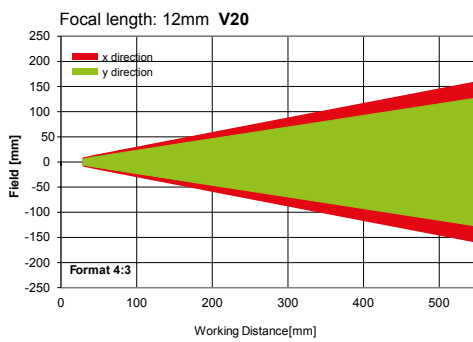
VISOR® 视觉传感器



153-00911

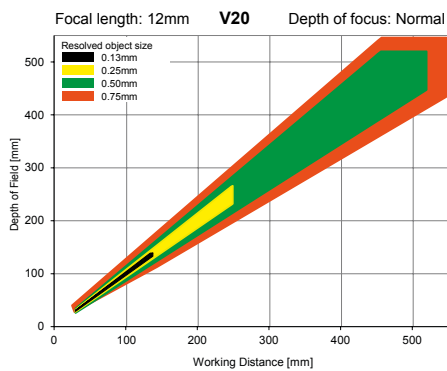
4

视野



155-01637

Depth of field: normal



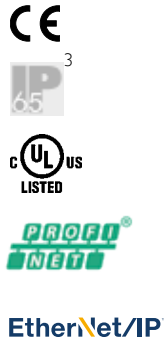
155-01636

附件

线缆	A-38
光源	A-27
支架	A-4
接口配件	A-38
校准板	A-38

VISOR® V20C Robotic Color

高级版机器人视觉传感器, 彩色, C-mount



产品特性

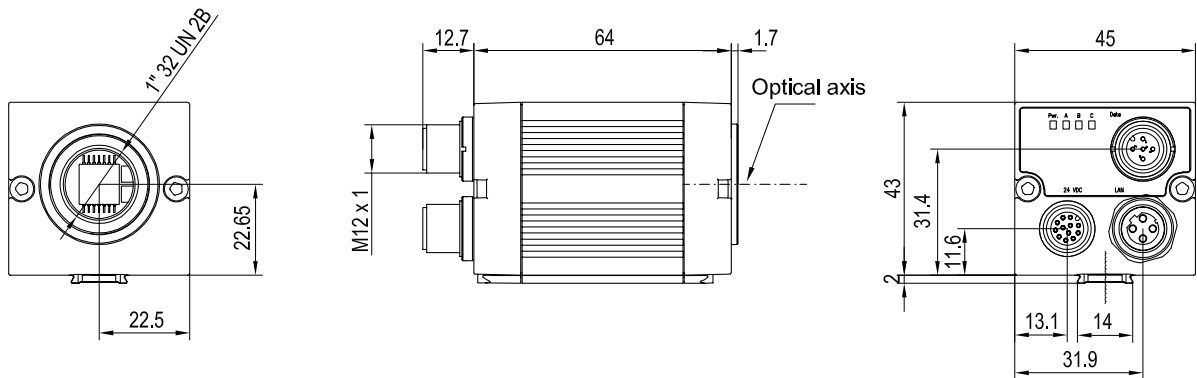
- 众多检测器可以定位多达10000部件
- 夹具空间检测 – 在夹具周围检测可用空间
- 通过软件和简易夹具工件对结果偏移进行修正
- 机器人应用程序的两种校准方法
- 通过Z轴偏移 功能实现抓取平面偏移
- 130万像素彩色分辨率的高精确度分析

光学参数		功能	
分辨率	1280 x 1024 像素	任务 / 检测数目	255 / 255
CMOS	1/1.8", 颜色	特殊功能	校准板 (Robot) 点对列表 (Robot) Z-轴偏移 夹具空间检测 结果偏差校正 虚拟滤色器
集成镜头, 焦距	C-Mount	检测器	轮廓, 图样对比, 测量, BLOB, 对比度, 亮度, 灰度等级
工作范围	取决于镜头	可设置功能	搜索对齐: X/Y 坐标和旋转方向; 图样对比 / 轮廓: 模式或轮廓施教 卡尺: 测量边缘之间的尺寸 BLOB: 灰度阈值, 亮度: 对亮度进行精确的评估, 对比度: 对灰度差值进行精确评估
内置光源	无	正常工作周期	与VISOR V20C颜色视觉传感器一样
最小视野, X x Y	取决于镜头		
电气参数		机械参数	
工作电压, +U	直流电压18 ... 26.4V	外形尺寸	65 x 45 x 45 mm (不包含接口)
电流消耗 (无发光和输入与输出)	≤ 120 mA	防护等级	IP 65 ³
电流消耗(无输入与输出)	≤ 200 mA	外壳材料	铝, 塑料
保护电路	电源反接保护, U 短路保护 (所有输出端)	前面板材料	塑料
启动延迟	开启电压后大约13秒	工作环境温度	0 ... +50 °C ²
输出端	PNP / NPN (可转换)	仓储环境温度	-20 ... +60 °C ²
最大输出电流 (每个输出端)	50 mA, 100 mA (12针)	重量	大约 160 g
输入端	PNP/NPN High > U _B -1V, Low < 3V	连接接口	电源线与 I/O线 M12, 12针 以太网线 M12, 4针 数据线 M12, 5针
输入端电阻	> 20 kOhm	抗震动性与冲击性	EN 60947-5-2
编码器接口	High > 4V		
接口	以太网 (LAN), RS422, RS232, 以太网/IP, PROFINET, SensoWeb		
输入/输出	2 个输入, 4 个输出, 4 个可选输入输出		

¹ Max. ripple < 5V_{SS} ² 80 % air humidity, non-condensing ³ With LPT45 C-mount protective casing

产品型号	订货编号
V20C-RO-A2-C	536-91050

VISOR® 视觉传感器



153-00912

镜头



	LO C 8	LO C 12	LO C 16	LO C 25	LO C 35	LO C 50	LO C 75
焦距	8 mm	12 mm	16 mm	25 mm	35 mm	50 mm	75 mm
订货编码	526-51513	526-51514	526-51515	526-51516	526-51525	526-51113	526-51116

附件

线缆	A-38
光源	A-27
镜头	A-25
支架	A-4
接口配件	A-38
校准板	A-38

森萨帕特中国 官方白金高级代理商
 广州宝盾电子科技有限公司
 广州市天河区东圃汇宝商业中心4A037室
 TEL: +86 20 28028401 28028403
 FAX: +86 20 28028402
 sales@boton-elec.com
 www.boton-elec.com



业务咨询



微信公众号