

## GOCATOR 2175 参数表

| 型号                    | 2175             |
|-----------------------|------------------|
| 激光线轮廓点数               | 640              |
| Z 方向线性度(+/- % Of MR)  | 0.03             |
| Z 方向分辨率(mm)           | 0.175 - 0.925    |
| X 方向分辨率(mm) (轮廓线数据间隔) | 0.51 - 1.58      |
| Z 方向重复性(μm)           | 12               |
| 安装净距离(CD) (mm)        | 650              |
| 测量范围(MR) (mm)         | 1350             |
| 视野(FOV) (mm)          | 324 - 1010       |
| 尺寸(mm)                | 顶部安装外壳 49x75x272 |
| 重量(kg)                | 1.3              |

可定制型号，激光等级以及包装。请联系上海美城智能科技有限公司，获取更多信息。规格说明基于标准安全等级的激光。z 方向线性度和 z 方向分辨率以及 z 方向重复性会随着激光安全等级的改变而变化。请参考 Gocator 线激光轮廓传感器系列用户手册，获取更多详细信息。

### 以下规格适用于全部 GOCATOR 2100 系列产品

|          |                                                                                             |
|----------|---------------------------------------------------------------------------------------------|
| 扫描速度     | 大约 170 Hz - 5000 Hz                                                                         |
| 数据接口     | 千兆以太网                                                                                       |
| 输入       | 差分编码器                                                                                       |
| 输出       | 2x 数字型号输出, RS485 串口 (115kBaud), 1x 模拟信号输出(4-20mA)                                           |
| 输入电压(功率) | +24 到 +48 VDC (13 瓦);波动范围: +/-10%                                                           |
| 外壳       | 铝合金全封闭机身, IP67 防护等级                                                                         |
| 运作温度     | 0 °C 到 50 °C                                                                                |
| 存储温度     | -30 到 70 °C                                                                                 |
| 抗震性      | 频率 10-55 Hz, X、Y 和 Z 三个方向上 1.5 mm 双向振幅, 每个方向持续 2 小时                                         |
| 抗冲击性     | 15 克重量进行半正弦冲击, 周期 11 ms, 从 X,Y,Z 三个方向正负冲击                                                   |
| 扫描软件     | 基于浏览器的图形界面和开源 SDK (软件开发包)实现参数设置和三维数据实时可视化。提供开源 SDK、本地驱动以及支持标准工业协议方便与用户应用、第三方图像处理软件和 PLC 集成。 |

