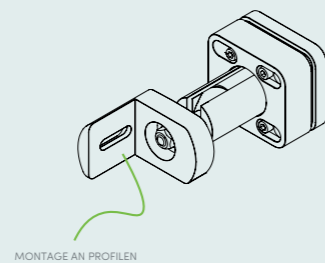
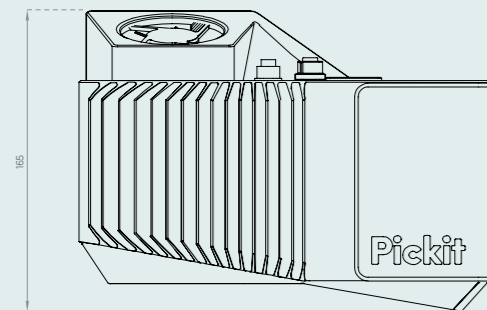
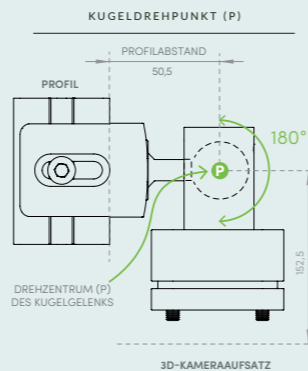
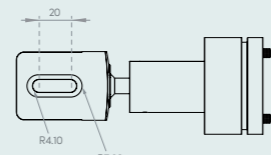
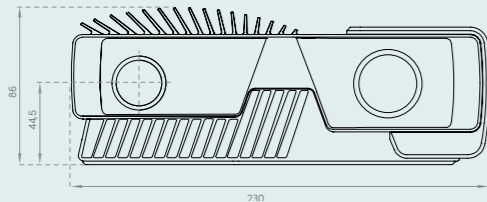


# Pickit L-HD Angaben



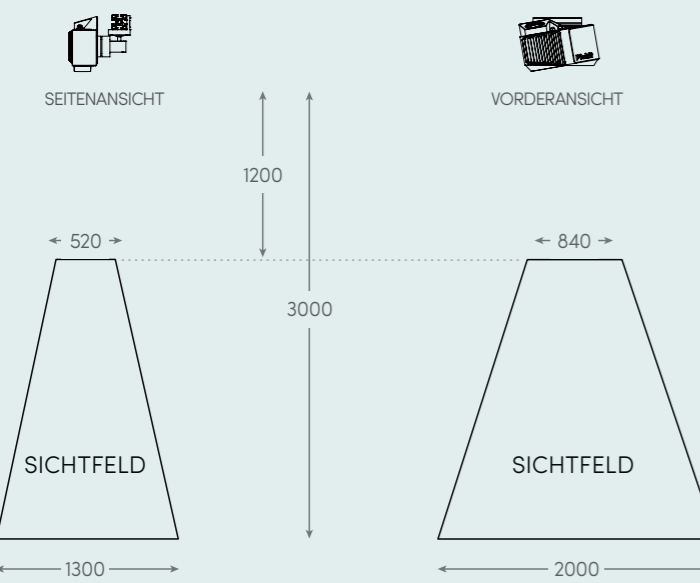
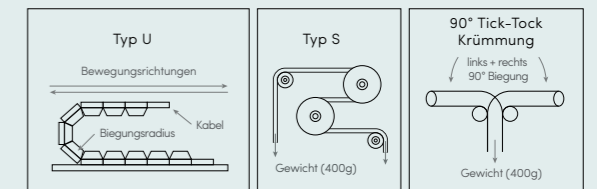
## TECHNISCHE EIGENSCHAFTEN DER KAMERA

<b>3D-Messvorgang</b>	Strukturiertes Licht
<b>3D-Bildaufnahmezeit</b>	200-1000 ms
<b>Auflösung der 3D-Kamera (Pixel)</b>	1920 x 1200 mm
<b>Präzision der 3D-Kamera (mm)*</b>	0,3 - 1,6 mm
<b>Genauigkeit der 3D-Kamera (%)</b>	< 0,75 %
<b>Genauigkeit der 3D-Kamera (mm)**</b>	3 - 7 mm
<b>Geschätzte Entnahmegenaugigkeit***</b>	1,5 x 3D-Kameragenauigkeit
<b>Gewicht der 3D-Kamera</b>	2 kg
<b>3D-Kameraanschluss an PC</b>	M12-8 (USB) - USB3
<b>PC-Verbindung zum Roboter</b>	TCP/IP über Ethernet
<b>Energieversorgung</b>	M 12-5 24 VDC
<b>Temperatur</b>	10°C bis 40° C
<b>IP-Klassifizierung</b>	IP 65
<b>Vibrationen</b>	5G Sinus, 25 G Stoß
<b>Entspricht</b>	CE, CB, EN6950, FCC Klasse A
<b>Entspricht</b>	CE, FCC

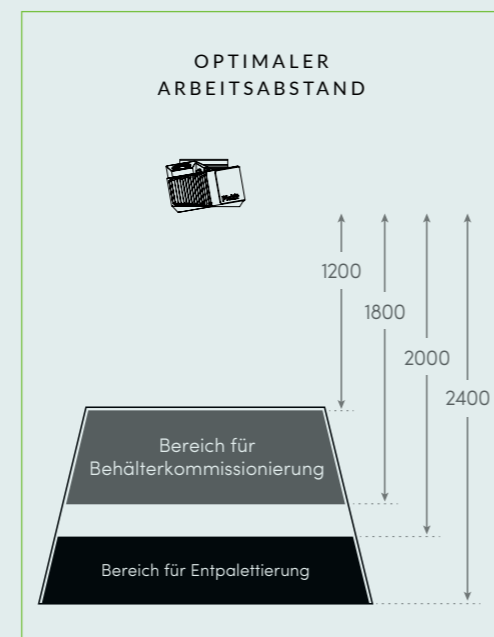
\* Bei einem größeren Abstand zur Kamera ist die 3D-Präzision geringer  
 \*\* Bei einem größeren Sichtbereich ist die 3D-Genauigkeit der Kamera geringer  
 \*\*\* Durchschnittliche Genauigkeit aus der realen Produktionsumgebung

## TECHNISCHE EIGENSCHAFTEN DES KAMERAKABELS

- 10 m / 25 m / 50 m**
- High-Flex / Continuous-Flex**
- Typ U (R= 67,5 mm - 5.000.000 Mal)
  - Typ S (R= 60 mm - 1.000.000 Mal)
  - 90° Tick-Tock Krümmung (R= 60 mm - 1.000.000 Mal)



Abmessungen in mm.



NUTZEN SIE PICKIT MIT DEM ROBOTER IHRER WAHL

