



移動体検知センサは、移動体を高速かつ高精度に検出するのに優れたセンサです。画像処理機能が内蔵されており、検出結果のみをパルス出力、シリアル出力する為、インタフェースのつなぎ込みが容易です。

▶ **特長 FEATURES**

- 1つのセンサでIN/OUT、通過方向、速度検知が可能
- 1 μ mの分解能(FOV20mm時)で位置検出が可能
- フィルム等の透明体も検知可能
- 画像処理機能内蔵で検出アルゴリズム開発が不要
- 位置検出結果をパルス出力、シリアル出力の双方出力

▶ **用途 APPLICATIONS**

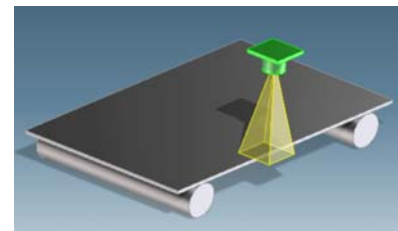
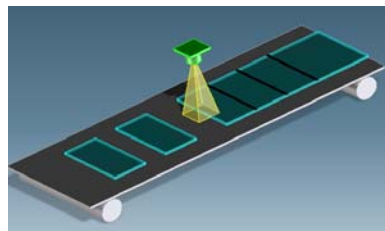
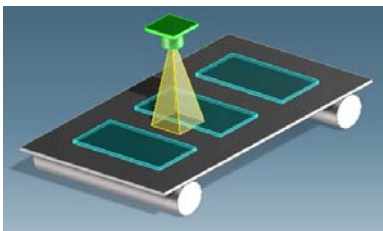
- 搬送機器、組立装置、検査装置
通過数量検知、通過速度検知、停止位置検知
- 包装機器、裁断機
通過位置検知、通過速度検知
- 複写機
ベルトや用紙の蛇行検知

▶ **使用例 EXAMPLE OF USE**

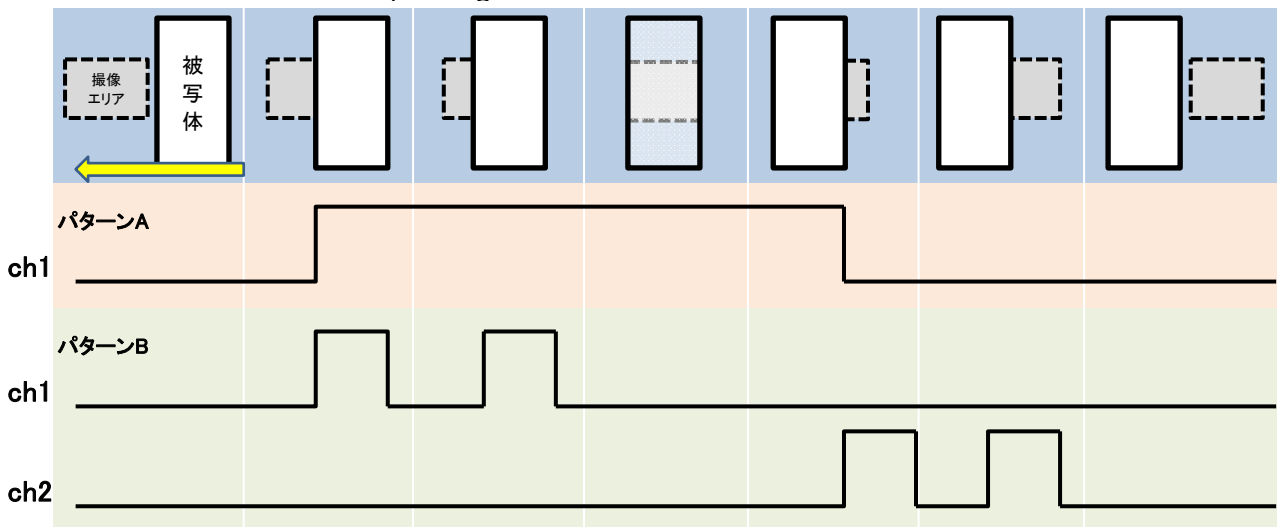
通過数量検知、速度検知

停止位置検知

蛇行、位置ずれ検知



▶ **パルス出力簡易図 Pulse Output Diagram**



パターンA パルス出力 ... 出力が切り替わる際の検出座標を出力し、次の切り替わりまで出力状態を保持します。
 パターンA シリアル出力 ... パルスの切り替わるフレームで検出座標を出力します。

パターンB パルス出力 ... 検出毎に検出座標を出力します。各ch個別に検出座標を出力します。
 パターンB シリアル出力 ... 検出毎に検出座標を出力します。各ch個別に検出座標を出力します。

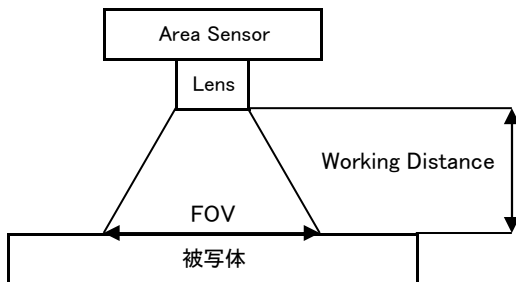
本資料に掲載しております内容は、技術の改良、進歩等によって予告なしに変更されることがあります。
 The contents of this data sheet are subject to change without advance notice for the purpose of improvement.

▶仕様 SPECIFICATION

(Ta=25°C)

Item	Symbol	Conditions	Min.	Typ.	Max.	Unit	
動作電源電圧	Operating Supply Voltage	VCC	-	4.5	5	5.5	V
ローレベル出力電圧	Low Level Output Voltage	VoL	-	0	-	0.5	V
ハイレベル出力電圧	High Level Output Voltage	VoH	-	2.64	3.3	-	V
有効画素数	Active Pixel	-	-	128*128		Pixel	
画素サイズ	Pixel Size	-	-	15.6		um	
レンズマウント形状	Lens Mount Type	-	-	M12		—	
クロック周波数	Clock Frequency	-	-	-	40	MHz	
フレームレート	Frame Rate	-	-	-	2000	fps	
位置検出分解能	Position Detection Resolution	-	パルス出力時	Fov*FrameRate/ClockFrequency		mm	
		-	シリアル出力時	FOV*5*10 ⁻⁵		mm	
位置検出精度	Position Detection Accuracy	-	-	±FOV*0.05%		mm	

▶取付例 MOUNTING EXAMPLE



Focal Length mm	Working Distance mm	FOV mm
6	60	□20
6	30	□10
12	60	□10
12	30	□5

使用レンズによって、FOVの変更が可能です。