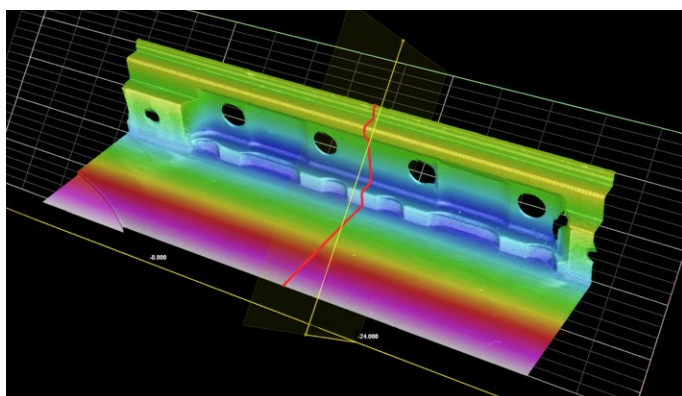
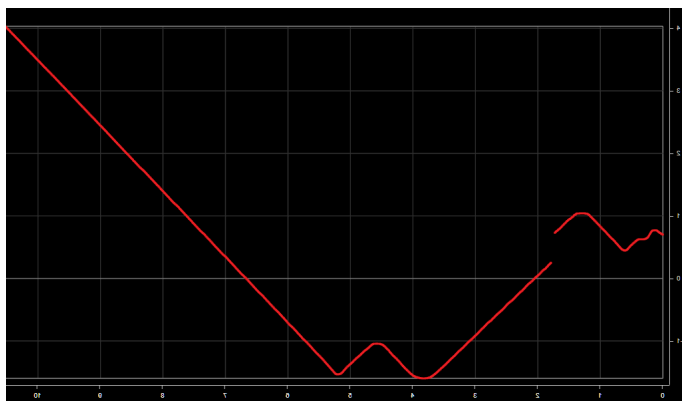


Gocator® 2700系列

智能3D线激光轮廓传感器



智能手机中框扫描数据



上方高亮截面的剖面视图

Gocator 2700 系列在广受好评的 Gocator 2500 系列基础上进行了架构升级。采用新一代传感器构架,凭借 **更快的处理速度、优化的光学设计和蓝光激光技术**,它能为微小零部件检测和锂电池制造等高要求应用提供**更强大的性能**。Gocator 2700 系列集速度、精度、紧凑的外形和灵活的部署方式于一体,为多功能在线 3D 检测树立了新的标杆。

- 出厂前预校准,开箱即用
- 每个轮廓 3200 个点,高分辨测量和检测
- X方向分辨率至 $4.0\text{ }\mu\text{m}$
- 扫描速率高达20 kHz
- 可通过网页浏览器或SDK进行设置和控制
- 内置测量工具,无需任何编程
- 可通过 GDK 和 GoMax® 进行扩展



EtherNet/IP™

ASCII

超高分辨率与点数跨越

Gocator® 2700系列激光线轮廓点数从 1920 点大幅跨越至 3200 点,最高 X 方向分辨率全面跃升至 $4\text{ }\mu\text{m}$ 。配合亚微米级出厂预校准,能以前所未有的精细度捕捉极狭窄边缘、微小间隙或复杂槽状结构的三维点云数据。

极致的检测速度

借助全新高速成像芯片和处理单元,在提升分辨率的同时,扫描速率仍旧可达 20 kHz,完美适应极高速度的现代化流水线在线质量检测。

在有挑战性表面上进行精密测量

Gocator® 2700 系列采用定制优化的光学设计结合高能蓝色激光,可有效抑制高反光物体表面、强光泽材质及复杂L型/V型拐角的多重反射干扰,提供更真实、更卓越的数据信号及高重复性的测量结果。

智能设计,实现最佳性能和高性价比

Gocator 2700传感器基于 LMI 领先的智能传感器设计,包括易于使用的基于 Web 的界面、传感器测量工具、数据处理、I/O 连接和多传感器组网功能等。不需要额外软件安装, Gocator 开箱即用,进行快速和轻松的设置和配置。

2700 系列型号	2710	2715	2720	2725	2730
激光线轮廓点数	3200	3200	3200	3200	3200
扫描速率 (Hz) *	2337 - 20 000	1650 - 20 000	1709 - 20 000	1800 - 20 000	2052 - 20 000
X方向分辨率 (μm) (轮廓线数据间隔) **	4	5.0 - 5.2	7.4 - 9.1	12.0 - 20.6	15.0 - 31.0
Z方向线性度 (+/- % of MR) **	0.015	0.015	0.006	0.01	0.015
Z方向重复性 (μm) **	0.2	0.2	0.4	0.5	0.5
安装净距离 (CD) (mm)	17.0	54.0	47.5	28.0	40.0
测量范围 (MR) (mm)	6	14	25	55	80
视野 (FOV) (mm)	13.0 - 14.5 (漫反射表面)	16.0	25.0 - 32.5 (漫反射表面)	40.0 - 68.0	48.0-100.0 (漫反射表面)
尺寸 (mm)	46 x 80 x 110	54.5 x 134 x 163	46 x 80 x 110	46 x 80 x 110	46 x 80 x 110
重量 (kg)	0.65	1.56	0.65	0.65	0.65
激光等级	2 (蓝光, 405 nm)	3R (蓝色, 405 nm)	2, 3B (蓝色, 405 nm)	2, 3R (蓝色, 405 nm)	2, 3R (蓝色, 405 nm)

以下规格适用于全部GOCATOR 2700系列产品

界面	GigE千兆以太网
输入	差分编码器、激光安全控制器、触发
输出	2x 数字输出, RS-485 串行 (115 kBaud)
工厂通讯	PROFINET, Modbus, EtherNet/IP, ASCII, Gocator
输入电压 (功率)	+24 到 +48 VDC (15 瓦); 波动范围: +/- 10%
外壳	带垫圈的金属外壳, IP67
运作温度	0 至 40°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	15g 加速度半正弦冲击, 周期11ms, 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、机器人和PLC集成。

* 速度范围从默认配置 (全视场和全测量范围) 到高速配置 (缩小视场和测量范围、关闭均匀间距、优化数据间距和输出)

** 此结果通过LMI 标准和优化的传感器配置实现。

