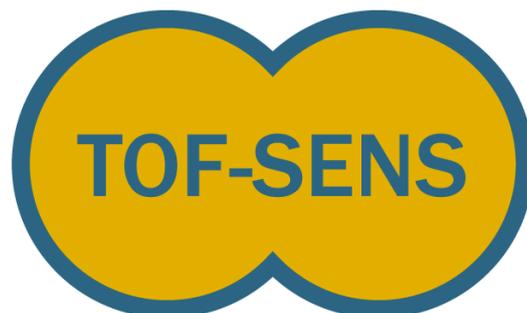
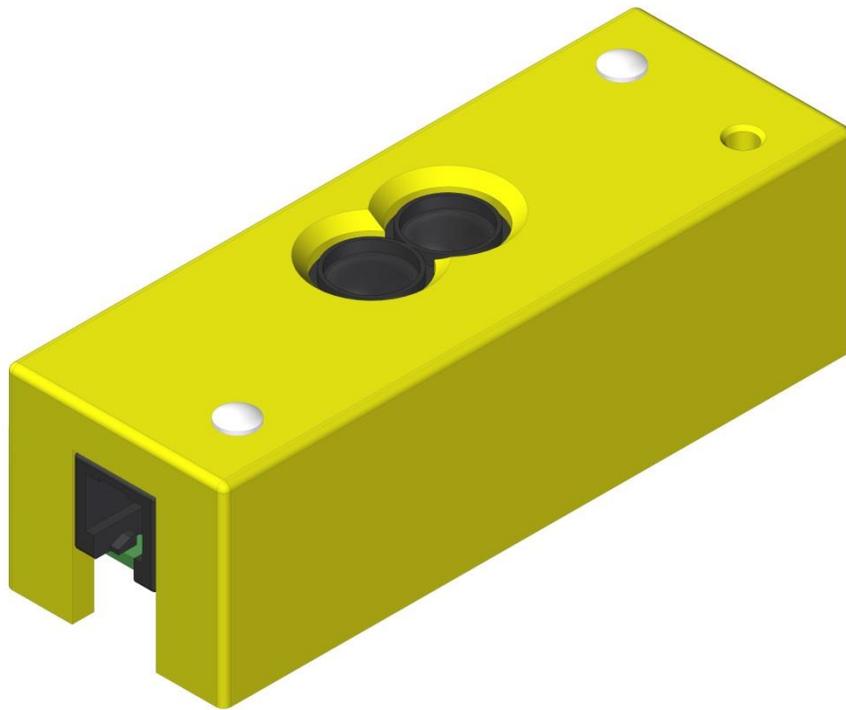


# Benutzerhandbuch



## Inhalt:

- 1. Beschreibung**
- 2. Technische Daten**
  - 2.1 Spannungsversorgung
  - 2.2 Anschlüsse
  - 2.3 Sensor
  - 2.4 Messbereich
  - 2.5 Messgeschwindigkeit
- 3. Inbetriebnahme**
  - 3.1 Adressierung
  - 3.2 Einbau
  - 3.3 Initialisierung
- 4. Zubehör**
- 5. Abmaße**

## 1. Beschreibung

Das Sensor Modul TOF-SENS wird für die Überwachung von KLT Stellplätzen eingesetzt.

## 2. Technische Daten

### 2.1 Spannungsversorgung

- Erfolgt über die Bus-Verbindung

### 2.2 Anschlüsse

- 2x Modular 4P4C Buchse für Bus-Verbindung

### 2.3 Sensor

- LiDAR Sensor nach ToF Prinzip

### 2.4 Messbereich

- der Messbereich liegt zwischen **20cm und 200cm**
- die Genauigkeit liegt bei **±6cm**
- die minimale Seitenlänge des zu erkennenden Bereiches liegt bei **3,5cm (bis 100cm Entfernung)** und **7cm (bis 200cm Entfernung)**

### 2.5 Messgeschwindigkeit

- ein Messzyklus benötigt ca. 1 Sekunde
- sind mehrere Sensoren am Bus addiert sich die Zeit (Beispiel: 30 Sensoren benötigen insgesamt 30 Sekunden)
- bei Batteriebetrieb sollten die Messungen möglichst selten durchgeführt werden, da diese sehr Stromintensiv sind und die Batterie sehr belasten.

## 3. Inbetriebnahme

### 3.1 Adressierung

Die Adressierung erfolgt mittels des Mister Pocket's.

Für genauere Informationen, ziehen Sie das Handbuch „**Mister Pocket**“ zu Hilfe.

### 3.2 Einbau

Für den Einbau nutzen Sie unsere Schienen in die der Sensor frei positionierbar eingelegt und verkabelt werden kann.

### 3.3 Initialisierung

Sobald alle Sensoren adressiert, eingebaut und verkabelt sind, muss eine Initialisierung erfolgen im VOCON4 erfolgen. Ziehen Sie dazu das Handbuch vom „**VOCON4**“ zu Hilfe.

## 4. Zubehör

### Mister Pocket „MIPO“

- Gerät für die Adressierung, Inbetriebnahme und Prüfung der Sensoren

### Kommunikationskabel „CB-MIPO“

- Für die Verbindung zwischen Mister Pocket und Sensoren

### VOCON4 „VOCON4“

- Der VOCON4 fungiert als VOCO und Controller in einem Gerät

## 5. Abmaße

