

XT2045M 集成手册



版本号: V1.0

2019.8

1. 产品说明

XT2045M 是一款高度集成、性能优良的二维扫描引擎模组。

XT2045M 模组集成度高，尺寸精巧，最小尺寸仅 1 厘米，扫描头重量不足 7 克，可以非常方便的集成于各种工业设备与应用环境中。

XT2045M 是建立在符合最苛刻的扫描要求，提供在完全黑暗的环境，以及过大的温度范围内相一致的扫描性能。XT2045M 是基于固态技术，符合最严格的标准进行曝光，以及冲击和振动。

XT2045M 同时是一款性能优良的扫描引擎，不仅能够高速灵敏的读取各类一维条码二维条码，而且可以定制选配加入 OCR, 护照 OCR, 南美身份证 PDF417, DPM 子集的读取功能。性能强大，应用广范。

2. 物理特征

(1) 物理参数

重量

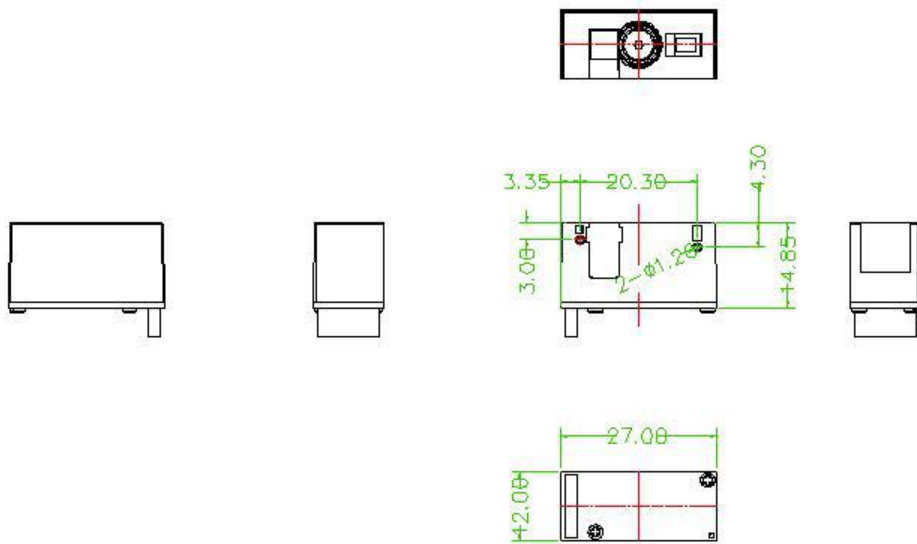
扫描头重量

<7g

外形尺寸

长宽高：27mmx 12mm x 14.85mm

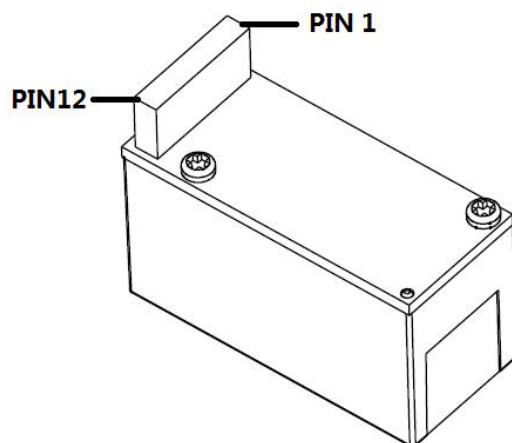
(2) 模块尺寸图(单位：mm)



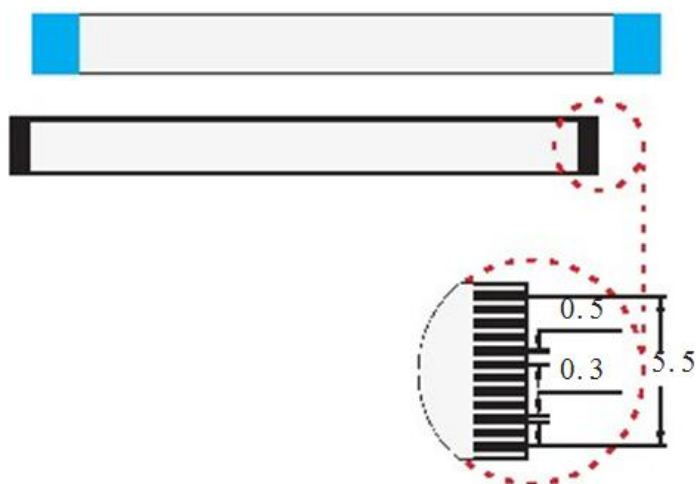
(3) 数据接口

XT2045M 使用时用一根柔性电缆与外设连接。柔性电缆两端均为 12PIN，其一端与数据接口插头

对应相连，另一端与外设相连。



此电缆为 12PIN-12PIN 直连同面的柔性线（单位：毫米）



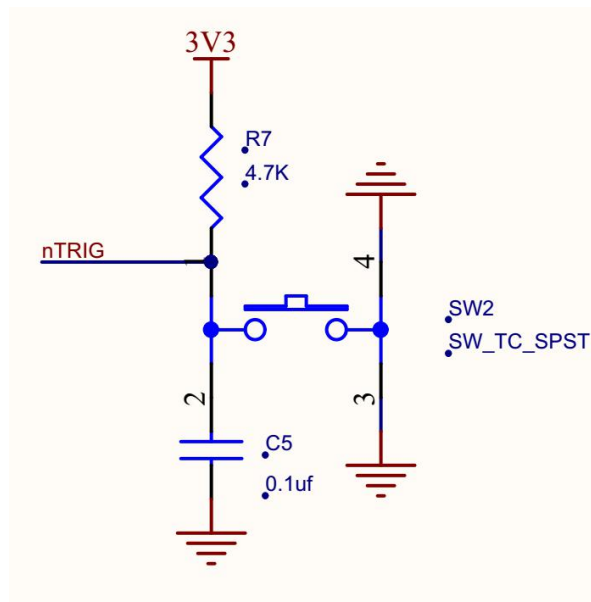
PIN	输入/输出	定义	说明
PIN 1	—	NC	悬空或接低电压，不要接高电压
PIN 2	电源	VCC	输入+3.3V。低于 3.1V 引擎复位
PIN 3	地	GND	—
PIN 4	输入	RX	串口接收端信号
PIN 5	输出	TX	串口发送端信号
PIN	输入/输出	定义	说明

PIN 6	输入	D-	USB 口为 D-信号
PIN 7	输出	D+	USB 口为 D+信号
PIN 8	—	NC	—
PIN 9	输出	BEEPER	无源蜂鸣器输出信号，空闲低电平
PIN10	输出	DLED	解码成功提示灯，空闲低电平
PIN11	—	NC	—
PIN12	输入	TRIG	弱上拉，低电平触发引擎解码

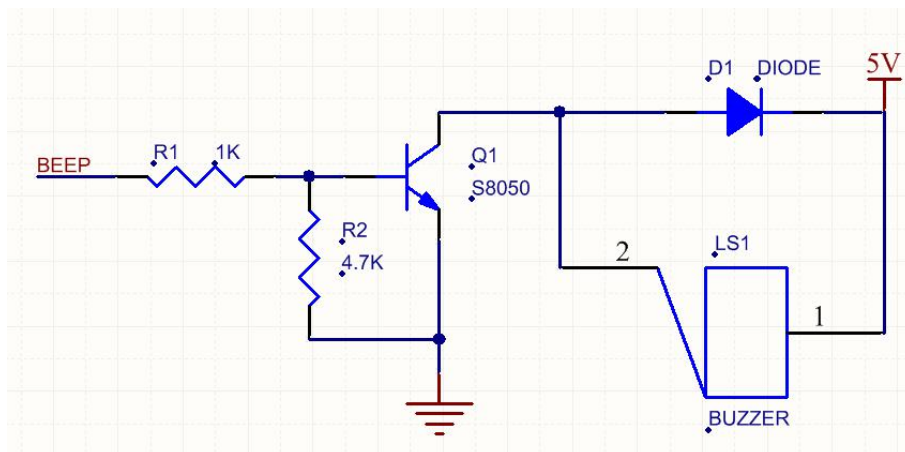
(4) 参考电路

XT2045M 模块的电源、TTL 电平、USB 等引脚与外部电路采用直连即可，触发引脚及蜂鸣器引脚则需要驱动电路，可参考如下电路设计：

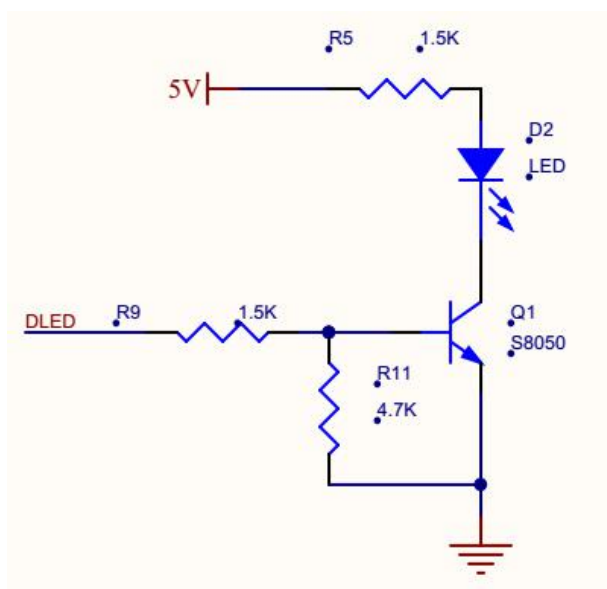
触发引脚驱动电路：



无源蜂鸣器引脚驱动电路：



DLED 引脚驱动电路



当解码成功后，BEEPER 与 DLED 引脚会给出一个高电平脉冲，高电平脉冲的持续时间可由用户进行扫码配置，默认 60ms。

3. 电气特性

接 口	TTL-232/USB/I0
电 压	直流+3.3V±5%
工作电流	<100mA
待机电流	45mA
休眠电流	2mA

4. 性能

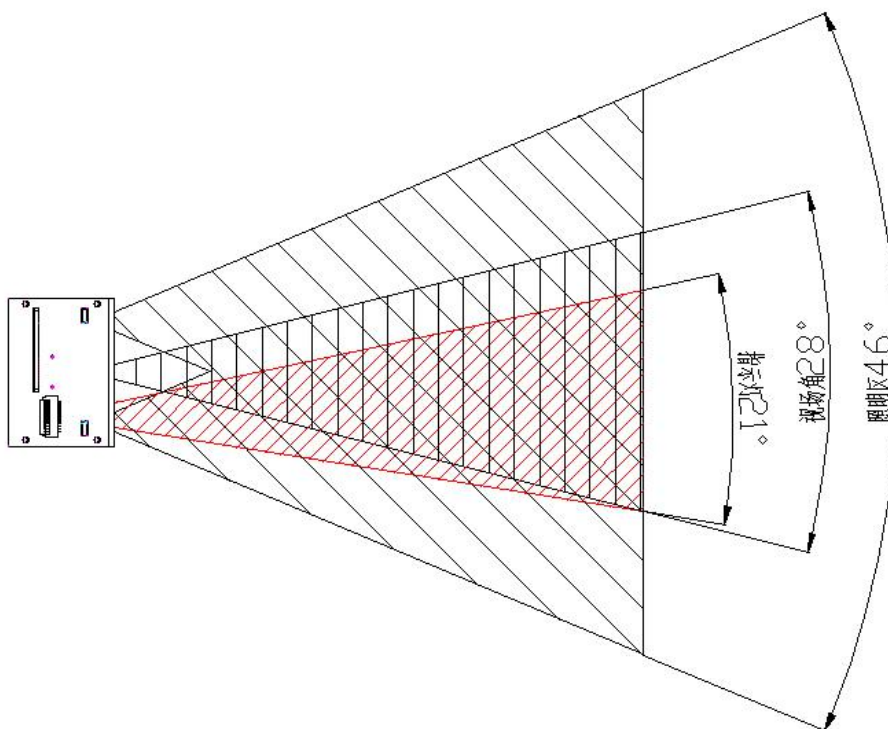
光源	白光
识读角度	旋转 360°，倾斜±65°，偏转±60°
分辨率	1280（水平）x 960（垂直）
扫描角度	28°（水平），21.5°（垂直）

5. 工作环境

工作温度	-20° C 到 60° C
相对湿度	5%到 95%（不凝结）
环境光照	正常室内光源的直射

6. 扫描区域分布

XT2045M 读取距离：这些距离的测量都是在办公室环境里 (250 lux)。



条码类型	密度	最小距离	最大距离
Code 39	0.125 mm (5 mils)	6.0 cm	8.0 cm
	0.375 mm (15 mils)	4.0 cm	15.0cm
UPC/EAN	0.375 mm (15 mils)	5.0 cm	17.0cm
Code93	0.254 mm (10 mils)	4.0 cm	15.0cm

***最小距离取决于符号长度和扫描角度。(以上参数在我司实验室测试, 仅供参考)**

当你安装一个窗口时, 遵循以下建议:

- 窗口不要着色
- 检查窗口的表面, 以确保它们没有划伤, 凹坑或弄脏。
- 将窗口凹进到设备的外壳
- 定位窗口, 使它平行于成像器 (没有倾斜)。如果窗口位置不当, 就会出现成像性能显著降低。
- 将窗口尽可能接近到模组的前方, 并且不要碰触到它。

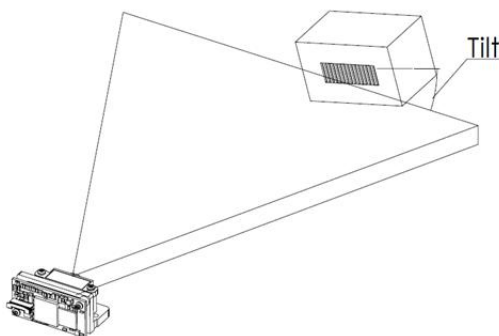
模组的正面和窗口的内表面之间的间隙保护模组和窗口受到跌落时的外界冲击。距离取决于集成环境。

7. 读码位置

如果你使用 XT2045M 扫描一维线性条码和二维条码，在你扫描条码时不需要太多的倾斜，歪斜和俯仰角度的公差。扫描器在该区域使条码采集更加容易。

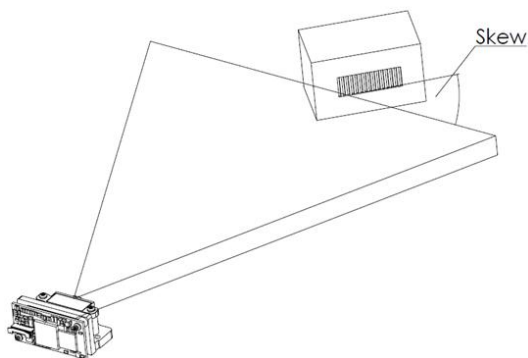
旋转

如果所有的条码都不在读出光束内，模组将无法读取条形码。但如果条形码在读取区域内，倾斜角可以是 360° 。



倾斜

歪斜降低的条宽，是对高密度条码的临界尺寸。模组可以读取的条形码倾斜的角度可达到 65° ，但你应该降低倾斜角度以便提高读码效率。



偏转

偏转降低了条码的高度。 2° 到 3° 的俯仰角是最佳的，因为它可以防止条形码直接反射。模组可以读取的条形码偏转角度可达到 60° ，但你应该缩短间距，以便提高读码效率。

