



Sensor de distancia óptico

OGDLFPKG/IO-LINK/US



- 1 elemento de recepción
- 2 elemento emisor
- 3 pantalla alfanumérica , 3 dígitos
- 4 Botones de programación



Características del producto		
Tipo de luz		luz roja
Clase de protección láser		1
Carcasa		rectangular con rosca M18
Campo de aplicación		
Campo de aplicación	[m]	0,03...0,3
Datos eléctricos		
Tensión de alimentación	[V]	10...30 DC; ("supply class 2" conforme a cULus)
Consumo de corriente	[mA]	< 75; (24 V)
Clase de protección		III
Protección contra inversiones de polaridad		sí
Tipo de luz		luz roja
Longitud de onda	[nm]	650
Vida útil típ.	[h]	50000
Salidas		
Alimentación		PNP
Función de salida		2 x normalmente abierto / normalmente cerrado; (parametrizable)
Corriente máxima permanente de la salida de conmutación DC	[mA]	100; (por cada salida)
Tipo de protección contra cortocircuitos		pulsada
Resistente a sobrecargas		sí
Rango de detección		
Ancho máx. del punto luminoso	[mm]	3



Sensor de distancia óptico

OGDLFPKG/IO-LINK/US

Altura máx. del punto luminoso	[mm]	3
Dimensiones del punto luminoso en referencia a		con el alcance máximo
Supresión de fondo	[m]	0,03...19,2
Rango de configuración / medición		
Rango de medición	[m]	0,025...0,3
Frecuencia de muestreo	[Hz]	33
Interfaces		
Interfaz de comunicación		IO-Link
Tipo de transmisión		COM2 (38,4 kBaud)
Revisión IO-Link		1.1
Norma SDCI		IEC 61131-9
Perfiles		Smart Sensor: Sensor Identification; Binary Data Channel; Process Value; Sensor Diagnosis
Modo SIO		sí
Tipo de puerto maestro requerido		A
Datos del proceso analógicos		2
Datos del proceso binarios		2
Tiempo mínimo del ciclo de proceso	[ms]	6
DeviceIDs compatibles		
Modo de funcionamiento		DeviceID
default		1012
Condiciones ambientales		
Temperatura ambiente	[°C]	-25...50
Nota sobre la temperatura ambiente		En caso de temperaturas ambientales < -10 °C es necesaria una fase de calentamiento. El láser está desactivado.
Temperatura de almacenamiento	[°C]	-30...80
Grado de protección		IP 65; IP 67
Homologaciones / pruebas		
CEM		EN 60947-5-2
Clase de protección láser		1
Nota sobre protección láser	atención:	Luz láser
	clase láser:	1
		EN / IEC60825-1:2007
		EN / IEC60825-1:2014
		cumple con la 21 CFR parte 1040, a excepción de las variaciones en conformidad con la Laser Notice nº 50, con fecha de junio de 2007.
MTTF	[años]	181
Datos mecánicos		
Peso	[g]	205
Carcasa		rectangular con rosca M18
Dimensiones	[mm]	61,7 x 22,5 x 45,2



Sensor de distancia óptico

OGDLFPKG/IO-LINK/US

Nombre de la rosca	M18 x 1
Materiales	Carcasa: inox (1.4404 / 316L); PPSU; ABS; PMMA; PBT / PC; EPDM; placa frontal: vidrio
Orientación de la óptica	óptica lateral

Indicaciones / elementos de mando

Indicador	Estado de conmutación	2 x LED, amarillo
		1 x pantalla alfanumérica, 3 dígitos

Accesorios

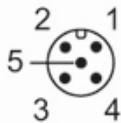
Componentes incluidos	tuercas de fijación: 2
-----------------------	------------------------

Notas

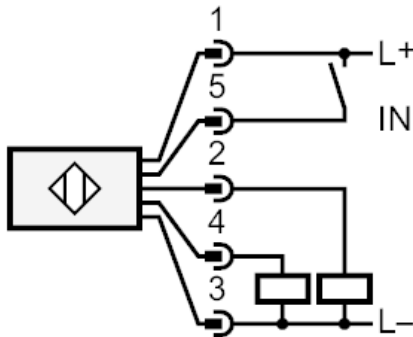
Notas	Tensión de trabajo "supply class 2" conforme a cULus
Cantidad por pack	1 unid.

Conexión eléctrica

Conector: 1 x M12; codificación: A



Conexión



- 2: OUT2: Umbral de la salida
- 4: OUT1: salida de conmutación o IO-Link
- 5: IN1: Láser activado/desactivado



Sensor de distancia óptico

OGDLFPKG/IO-LINK/US

Otros datos		
Parámetro	Rango de configuración	Configuración de fábrica
Uni	mm, inch	mm
OU1	Hno, Hnc, Fno, Fnc, OFF	Hno
SP1 [mm]	30...300	300
nP1 [mm]	30...300	90
FP1 [mm]	30...300	110
OU2	Hno, Hnc, Fno, Fnc, OFF	Hno
SP2 [mm]	30...300	30
nP2 [mm]	30...300	190
FP2 [mm]	30...300	210
dS1 [s]	0...0,1...5	0
dr1 [s]	0...0,1...5	0
dS2 [s]	0...0,1...5	0
dr2 [s]	0...0,1...5	0
dFo [s]	0...0,1...5	0,1
dIS	ON / OFF	ON

Repetibilidad: 6 σ

	Repetibilidad de los valores de medición	
Distancia	blanco (90 % de remisión)	Negro (6 %...90 % de remisión)
25...300 mm	2,0 mm	5,0 mm
Valores aplicables a		
Luz externa sobre el objeto	< 10 klx	
condiciones ambientales constantes	23 °C / 960 hPa	
tiempo mínimo de activación en minutos	15	

Sensor de distancia óptico

OGDLFPGK/IO-LINK/US

Diagramas y curvas

Curva de histéresis

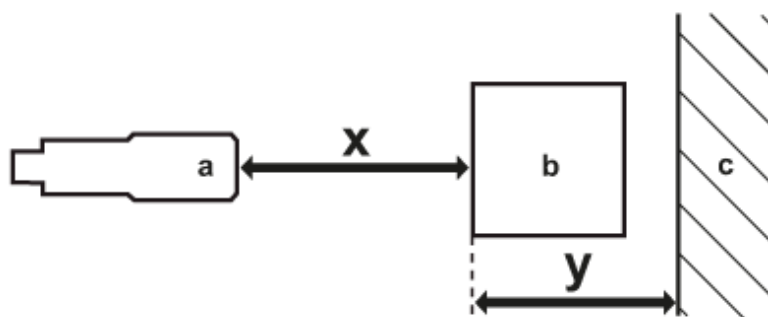


x: distancia sensor / objeto [mm]

y: distancia mínima objeto / fondo [mm]

1 = Fondo (negro, 6% de remisión)

2 = fondo blanco (90 % de remisión)



a: sensor

b: Objeto

c: Fondo

x: distancia sensor / objeto [mm]

y: distancia mínima objeto / fondo [mm]