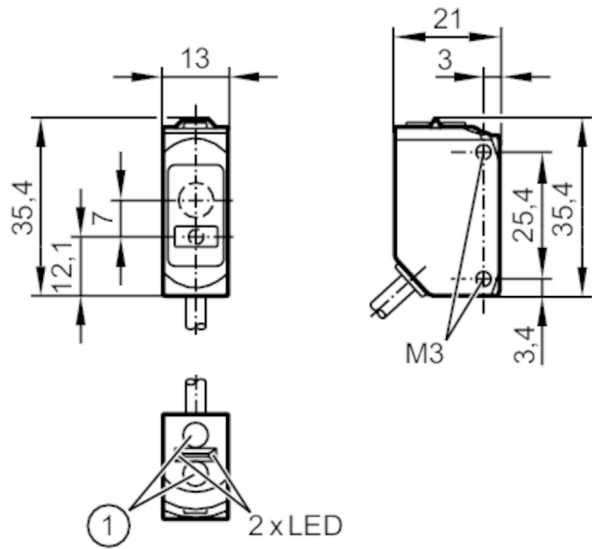




Дифузно рефлекторни сензори с потискане на задния план

O6HLFNKG/0,30m/US



- 1 Programmieraste
 Приемник в горната леща
 Трансмитер в долната леща



Характеристики на продукта		
Тип на светлината		червена светлина
Защита на лазера клас		1
Корпус		правоъгълен
Приложение		
Система		Потискане на фона
Функционален принцип		Дифузен сензор
Електрически показатели		
Работно напрежение [V]		10...30 DC
Консумация на ток [mA]		16; (24 V)
Клас на защита		III
Защита срещу обръщане на полярността		да
Тип на светлината		червена светлина
Дължина на вълната [nm]		650
Изходи		
Електрическо изпълнение		NPN
Изходна функция		режим на светло / на тъмно; (по избор)
Макс. изход за превключване на напрежението DC [V]		2,5
Постоянна стойност тока на превключващия изход DC [mA]		100
Честота на превключване DC [Hz]		1000
Защита срещу късо съединение		да



Дифузно рефлекторни сензори с потискане на задния план

O6HLFNKG/0,30m/US

Вид защита от късо съединение

импулсна

Обхват на следене

Обхват	[mm]	1...100; (Бяла хартия 200 x 200 mm)
Обхват на бял обект (90% ремисия)	[mm]	1...100
Обхват на сив обект (18% ремисия)	[mm]	8...100
Обхват на черен обект (6% опрощаване)	[mm]	12...100
Възможност за регулиране на обхвата		да
Макс. Диаметър на светлинното петно	[mm]	2
Размерите на светлинното петно се отнасят до		при максимален обхват
Възможно е подтискането на фон		да

Интерфейси

Интерфейс за комуникация	IO-Link	
Тип трансфер	COM2 (38,4 kBaud)	
IO-Link ревизия	1.1	
SDCI стандарт	IEC 61131-9	
Профили	Smart Sensor: Device Identification; Device Diagnosis; Teach Channel; Switching Channel; Process Data Variable	
SIO режим	да	
Тип на порта на необходимия управляващ модул	A	
Мин. време на цикъл от процеса	[ms]	10
Данни за процеса през IO-Link (периодични)	функция	дължина на бита
	Процесни стойности	32
	състоянието на устройството	4
	двоична информация за превключване	1
Функции на IO-Link (ациклични)	специфичен маркер за приложение; брояч на работното време; брояч на цикъла за включване	
Поддържаните устройства	Тип на работата	Устройство
	default	526

Условия на работа

Околна температура	[°C]	-10...60
Защита		IP 65; IP 67

Тестове / одобрения

EMC	EN 60947-5-2	
Защита на лазера клас		1



Дифузно рефлекторни сензори с потискане на задния план

O6HLFNKG/0,30m/US

Бележки за лазерната защита

Внимание:

лазерен клас:

Лазерна светлина

1

EN / IEC60825-1:2007

EN / IEC60825-1:2014

Съответства на 21 CFR 1040, с изключение на отклоненията съгласно Заявление за лазери № 50 от юни 2007 г.

MTTF

[Години]

513

Механични данни

Тегло [g]

33,9

Корпус

правоъгълен

Размери [mm]

35,4 x 13 x 21

Материал

корпус: ABS; PPSU; уплътнение: EPDM

Материал на лещата

PMMA

Настройка на обектив

странични лещи

Усилие на затягане [Nm]

0,5; (винтове)

Дисплеи / работни елементи

Дисплей

Статус на превключване

1 x Светодиод, жълт

Работа

1 x Светодиод, зелен

Забележки

Забележки

cULus - Необходим източник клас 2

Единица на опаковката

1 брой

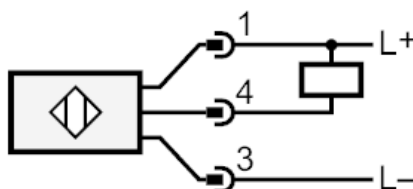
Електрическо свързване - щекер

Кабел: 0,3 m, PUR, черен, Ø 3,7 mm; 3 x 0,25 mm²

Конектор: 1 x M12; кодиране: A



Връзка





Дифузно рефлекторни сензори с потискане на задния план

O6HLFNKG/0,30m/US

Други данни

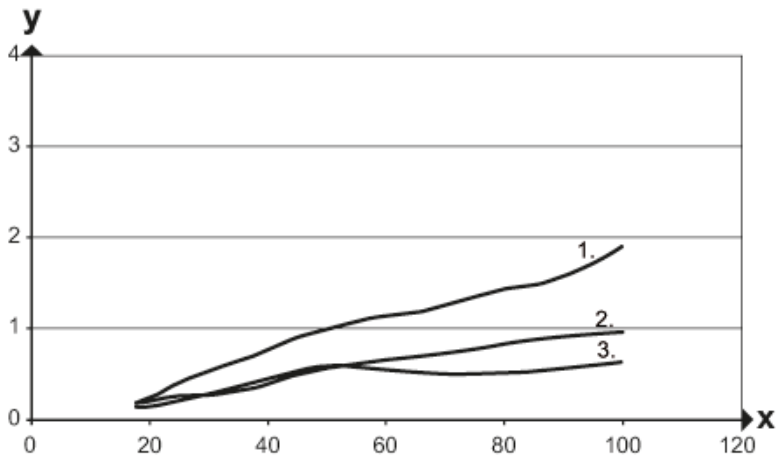
Повтаряемост: 6 σ

	Повторяемост на измерените стойности	
Abstand	Бял (90 % отразяване)	черно (6% ... 90% освобождаване)
20 mm	0,1 mm	0,5 mm
50 mm	0,2 mm	1,0 mm
100 mm	0,5 mm	2,0 mm
	Прецизност	
20 mm	$\pm 0,6$ mm	$\pm 0,9$ mm
50 mm	$\pm 1,5$ mm	$\pm 2,0$ mm
100 mm	$\pm 3,0$ mm	$\pm 4,0$ mm

Стойностите са валидни при

Извънредно количество светлина върху обекта.	< 10 klx
постоянни условия на околната среда	23 °C / 960 hPa
минимално време за включване в минути	10
IO-Link - режим на измерване	

диаграми и графики

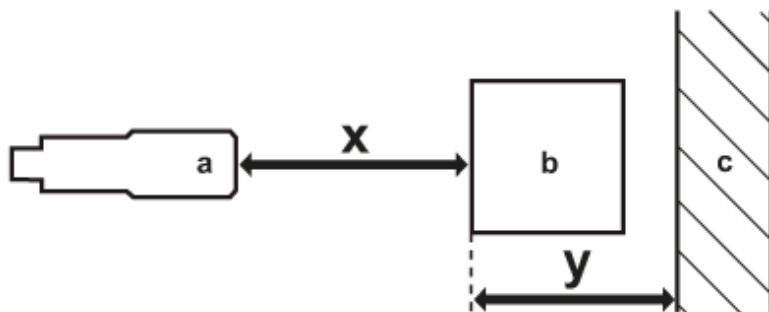


- x: разстояние сензор/обект [mm]
y: мин. разстояние обект / фон [mm]
1 = обект черно (6% ремисия) , Бял фон (90% ремисия)
2 = обект Сив (18 % отразяване) , Бял фон (90% ремисия)
3 = обект Бял (90 % отразяване) , Бял фон (90% ремисия)



Дифузно рефлекторни сензори с потискане на задния план

O6HLFNKG/0,30m/US



a: сензор

b: обект

c: фон

x: разстояние сензор/обект [mm]

y: мин. разстояние обект / фон [mm]