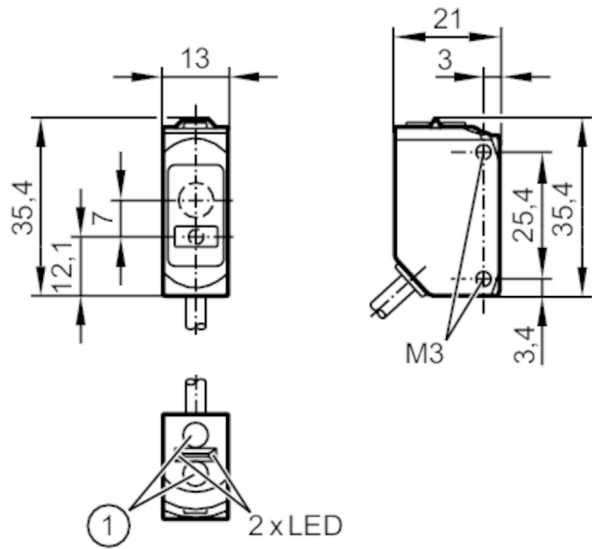


O6H703



Sensor de reflexão difusa com supressão de fundo

O6HLFNKG



- 1 Programmiertaste
receptor na lente superior
transmissor na lente inferior



Características do produto

Tipo de luz	luz vermelha
Classe de proteção do laser	1
Invólucro	Retangular

Área de aplicação

Princípio de funcionamento	Sensores de reflexão difusa
----------------------------	-----------------------------

Dados elétricos

Tensão de operação [V]	10...30 DC
Consumo de corrente [mA]	16; (24 V)
Classe de proteção	III
Proteção contra inversão de polaridade	sim
Tipo de luz	luz vermelha
Comprimento da onda [nm]	650

Saídas

Função elétrica	NPN
Saída	Comutação de modo Claro/Escuro; (selecionável)
Queda de tensão máx. da saída de comutação DC [V]	2,5
Intensidade de corrente máxima constante da saída de comutação DC [mA]	100
Frequência de comutação DC [Hz]	1000
Proteção contra curto-circuitos	sim



Sensor de reflexão difusa com supressão de fundo

O6HLFNKG

Versão da proteção contra curto-circuito		por impulso	
Faixa de registro			
Alcance	[mm]	1...100; (papel branco 200 x 200 mm)	
Alcance de detecção do objeto branco (90% de remissão)	[mm]	1...100	
Alcance de detecção do objeto cinza (18% de remissão)	[mm]	8...100	
Alcance de detecção do objeto preto (6% de remissão)	[mm]	12...100	
Alcance/alcance de detecção ajustável		sim	
Diâmetro máx. da mancha de luz	[mm]	2	
Dimensões da mancha de luz valem para		à faixa máxima de detecção	
Interfaces			
Interface de comunicação		IO-Link	
Tipo de transferência		COM2 (38,4 kBaud)	
Revisão IO-Link		1.1	
SDCI-Padrão		IEC 61131-9	
Perfil		Smart Sensor: Device Identification; Device Diagnosis; Teach Channel; Switching Channel; Process Data Variable	
Modo SIO		sim	
Classe de master port exigida		A	
Tempo mín. do ciclo do processo	[ms]	10	
Dados do processo IO-Link (cíclico)	Função	Comprimento do bit	
	valor do processo	32	
	estado do dispositivo	4	
	informação de comutação binária	1	
Funções IO-Link (acíclico)		Indicação específica da aplicação; Contador de horas de operação; ativador de contador de ciclos	
DeviceIDs suportados	Modo de operação	DeviceID	
	default	526	
Condições ambientais			
Temperatura ambiente	[°C]	-10...60	
Proteção		IP 65; IP 67	
Certificações / testes			
EMC	EN 60947-5-2		
Classe de proteção do laser			1

O6H703



Sensor de reflexão difusa com supressão de fundo

O6HLFNKG

Aviso de proteção contra laser	atenção:	raio laser
	classe laser:	1
		EN / IEC60825-1:2007
		EN / IEC60825-1:2014
		corresponde ao 21 CFR Parte 1040 com exceção dos desvios de acordo com o Laser Notice nº 50, de junho de 2007.
MTTF	[anos]	513

Dados mecânicos

Peso	[g]	60,1
Invólucro		Retangular
Dimensões	[mm]	35,4 x 13 x 21
Materiais		invólucro: ABS; PPSU; vedação: EPDM
Material da lente		PMMA
Orientação da lente		ótica lateral
Máx. torque de aperto	[Nm]	0,5; (Parafusos)

Displays / elementos de operação

Display	Status de chaveamento	1 x LED, amarelo
	em operação	1 x LED, verde

Observações

Observações	tensão de serviço "supply class 2" conforme cULus
Unidades por embalagem	1 peça

conexão elétrica

cabo: 2 m, PUR, preto, Ø 3,7 mm; 3 x 0,25 mm²

Outros dados

Repetibilidade / precisão: 6 σ

	Reprodutibilidade dos valores de medição	
Abstand	branco (90 % de remissão)	Preto (6%...90% de remissão)
20 mm	0,1 mm	0,5 mm
50 mm	0,2 mm	1,0 mm
100 mm	0,5 mm	2,0 mm
	Precisão	
Abstand	branco (90 % de remissão)	Preto (6%...90% de remissão)
20 mm	± 0,6 mm	± 0,9 mm
50 mm	± 1,5 mm	± 2,0 mm
100 mm	± 3,0 mm	± 4,0 mm

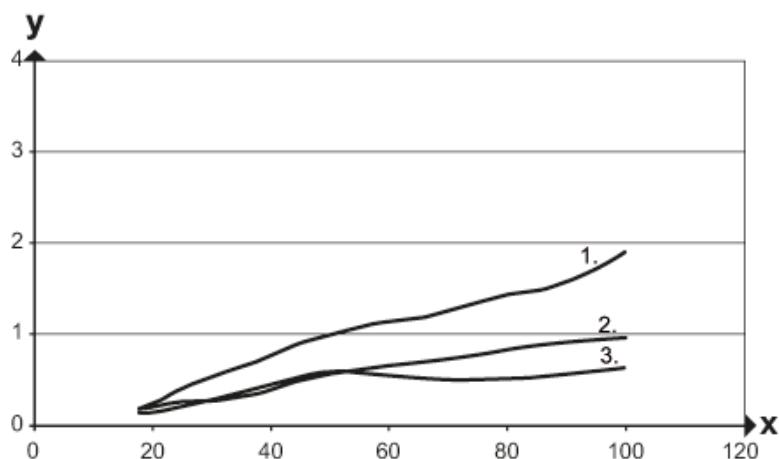
As valores aplicam-se a

Luz externa sobre o objeto	< 10 klx
condições ambientais constantes	23 °C / 960 hPa
duração de acionamento mínima em minutos	10
IO-Link - modo de medição	

Sensor de reflexão difusa com supressão de fundo

O6HLFNKG

diagrama e curvas



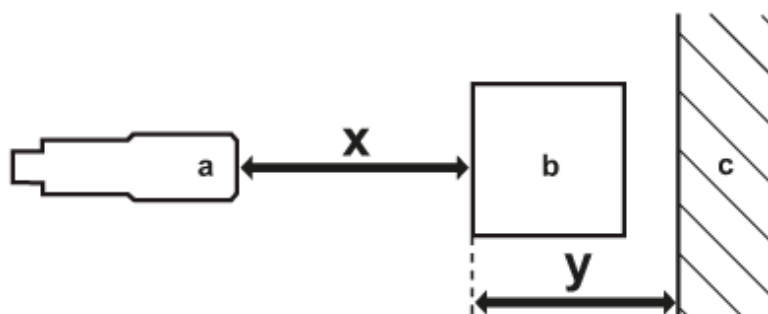
x: sensor de distância / objeto [mm]

y: distância mínima do objeto / plano de fundo [mm]

1 = objeto preto (6% de remissão) , fundo branco (90% de remissão)

2 = objeto cinza (18 % de remissão) , fundo branco (90% de remissão)

3 = objeto branco (90 % de remissão) , fundo branco (90% de remissão)



a: Sensor

b: objeto

c: plano de fundo

x: sensor de distância / objeto [mm]

y: distância mínima do objeto / plano de fundo [mm]