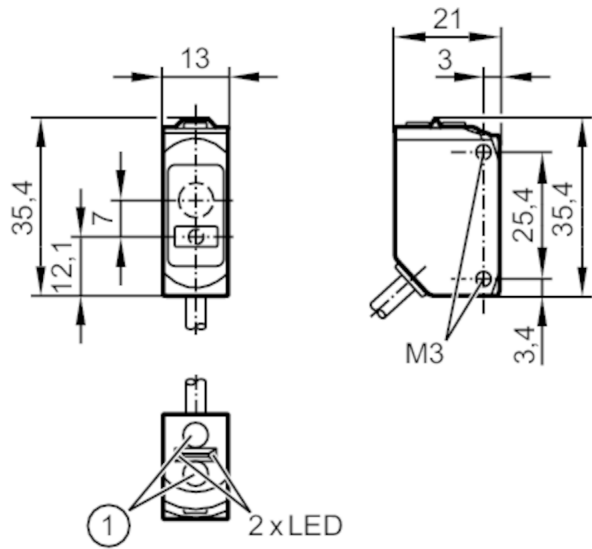


O6H703



具背景消隱功能的漫反射感測器

O6HLFNKG



- 1 Programmirtaste
上面透鏡的接收裝置
下面透鏡的發射裝置



產品特徵

光線種類	紅光
雷射防護等級	1
外殼	矩形的

應用

功能原理	漫反射感測器
------	--------

電氣數據

工作電壓 [V]	10...30 DC
電流損耗 [mA]	16; (24 V)
防護等級	III
反相保護	是
光線種類	紅光
波長 [nm]	650

輸出

電氣設計	NPN
輸出功能	亮通和暗通模式；（可選）
開關輸出DC電壓降最大值 [V]	2.5
開關輸出DC的持續電流負載 [mA]	100
開關頻率DC [Hz]	1000
短路保護	是
短路保護類型	脈衝

監控範圍

檢測距離 [mm]	1...100; (白紙 200 x 200 mm)
-----------	----------------------------

O6H703



具背景消隱功能的漫反射感測器

O6HLFNKG

白色物體的檢測距離(90 %反 射) [mm]	1...100
灰色物體的檢測距離:(18 %反 射) [mm]	8...100
黑色物體的檢測距離(6 %反 射) [mm]	12...100
檢測距離可設	是
光點直徑最大值 [mm]	2
光點尺寸參考	在最大的檢測距離

介面		
通信接口	IO-Link	
傳遞類型	COM2 (38,4 kBaud)	
IO-Link revision	1.1	
SDCI標準	IEC 61131-9	
外形	Smart Sensor: Device Identification; Device Diagnosis; Teach Channel; Switching Channel; Process Data Variable	
SIO模式	是	
必需的mater port type	A	
處理周期最小值 [ms]	10	
IO-Link process data (cyclical)	功能	位長
	過程值	32
	設備狀態	4
	二進制開關信息	1
IO-Link功能(非週期性)	應用特定標籤; 運作小時數計數器; 開啟循環計數器	
支援DeviceID	運行方式	DeviceID
	default	526

工作條件		
環境溫度 [°C]	-10...60	
外殼防護等級	IP 65; IP 67	

認證/測試		
EMC電磁兼容	EN 60947-5-2	
雷射防護等級	1	
雷射保護注意事項	注意:	雷射
	雷射等級:	1
		EN / IEC60825-1:2007
		EN / IEC60825-1:2014
		符合21 CFR 1040, 除了根據雷射通知編號的偏差 50, 2007年六月.
MTTF [年]	513	

機械技術數據		
重量 [g]	60.1	
外殼	矩形的	
尺寸 [mm]	35.4 x 13 x 21	
材質	外殼: ABS; PPSU; 密封圈: EPDM	
透鏡材質	PMMA	
透鏡校準	側面的鏡組	
旋緊扭矩 [Nm]	0.5; (螺絲釘)	

O6H703

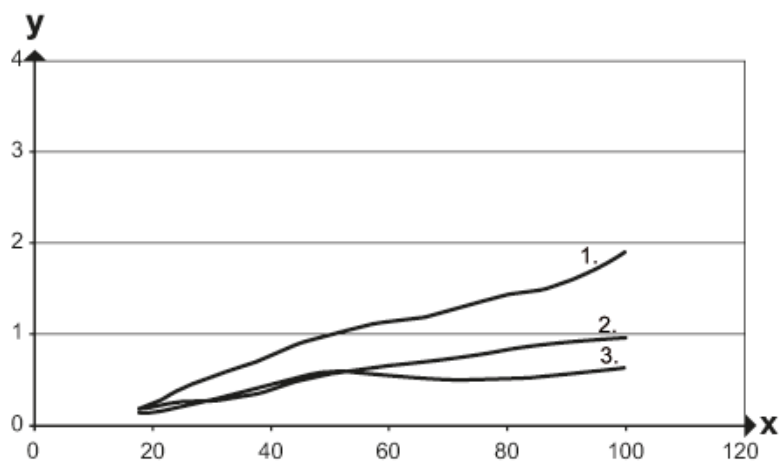


具背景消隱功能的漫反射感測器

O6HLFNKG

顯示器/操作件		
顯示	開關狀態	1 x LED, 黃色
	操作	1 x LED, 綠色
注釋		
注釋	按照cULus工作電壓“電源級2”	
包裝單位	1 件數	
電氣連接		
電纜： 2 m, PUR, 黑色, Ø 3.7 mm; 3 x 0.25 mm²		
其它數據		
可重複性/精度： 6 σ		
	測量值的重複精度	
Abstand	白色(90 %反射)	黑色(6 %...90 %減弱)
20 mm	0.1 mm	0.5 mm
50 mm	0.2 mm	1.0 mm
100 mm	0.5 mm	2.0 mm
	精確度	
Abstand	白色(90 %反射)	黑色(6 %...90 %減弱)
20 mm	± 0.6 mm	± 0.9 mm
50 mm	± 1.5 mm	± 2.0 mm
100 mm	± 3.0 mm	± 4.0 mm
數值用於		
物體的外部光線	< 10 klx	
恒定的環境條件	23 °C / 960 hPa	
最小的啟動時間(分鐘)	10	
IO-Link - 測量模式		

圖表



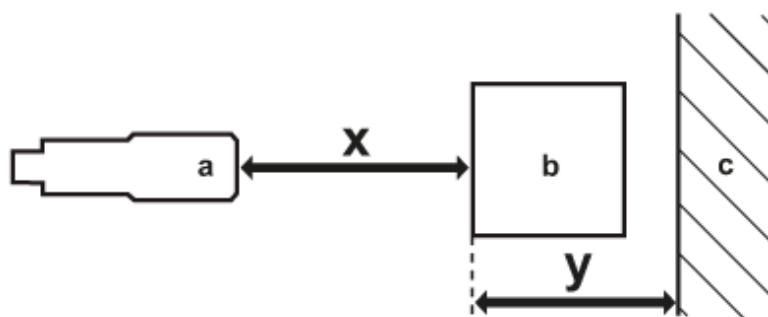
x: 距離感測器/目標物 [mm]

y: 最小的距離物體/背景 [mm]

1 = 目標 黑色(6 %反射), background white (90 % remission)

2 = 目標 灰色(18 %反射), background white (90 % remission)

3 = 目標 白色(90 %反射), background white (90 % remission)



a: 感測器

b: 目標

c: 背景

x: 距離感測器/目標物 [mm]

y: 最小的距離物體/背景 [mm]