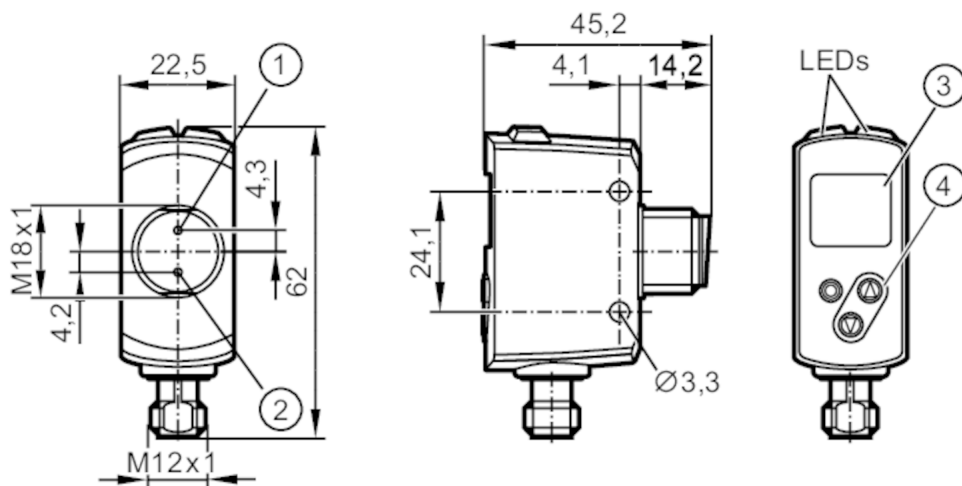




- 1 接收元件
- 2 發射元件
- 3 字母數字顯示, 3位數字
- 4 編程按鈕



產品特徵

光線種類	紅光
雷射防護等級	1
外殼	帶M18螺紋的方形設計

應用

應用	[m]	0.03...0.3
----	-----	------------

電氣數據

工作電壓	[V]	10...30 DC; (符合cULus - Class 2標準)
電流損耗	[mA]	< 75; (24 V)
防護等級		III
反相保護		是
光線種類		紅光
波長	[nm]	650
使用壽命	[h]	50000

輸出

電氣設計		PNP
輸出功能		2 x 常開/常閉; (可設定參數)
開關輸出DC的持續電流負載	[mA]	100; (每個輸出)
短路保護類型		脈衝
過載保護		是

監控範圍

檢測距離	[mm]	25...300
光點寬度最大值	[mm]	3
光點高度最大值	[mm]	3
光點尺寸參考		在最大的檢測距離



雷射測距感測器

OGDLFPKG/IO-LINK/US

背景消隱	[m]	0.03...19.2	
測量/設定範圍			
測量範圍	[m]	0.025...0.3	
測量頻率	[Hz]	33	
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: Sensor Identification; Binary Data Channel; Process Value; Sensor Diagnosis		
SIO模式	是		
必需的mater port type	A		
類比製程數據	2		
二位輸出製程數據	2		
處理周期最小值	[ms]	6	
支援DeviceID	運行方式	DeviceID	
	default	1066	
工作條件			
環境溫度	[°C]	-25...50	
注意環境溫度	當環境溫度<-10°C時，必須有預熱時間。		
	雷射關閉。		
存儲溫度	[°C]	-30...80	
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]	181	
機械技術數據			
重量	[g]	205.5	
外殼	帶M18螺紋的方形設計		
尺寸	[mm]	61.7 x 22.5 x 45.2	
螺紋代號	M18 x 1		
材質	外殼：不鏽鋼(1.4404 / 316L); PPSU; ABS; PMMA; PBT / PC; EPDM; 前面透鏡：玻璃		
透鏡校準	側面的鏡組		
顯示器/操作件			
顯示	開關狀態	2 x LED, 黃色	
		1 x 字母數字顯示, 3位數字	

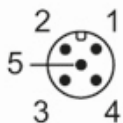


雷射測距感測器

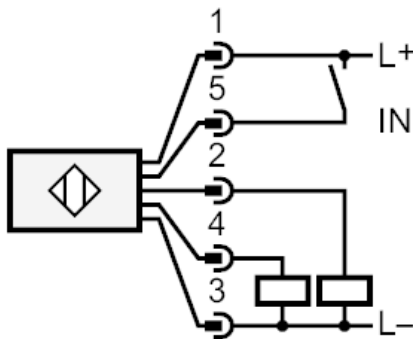
OGDLFPKG/IO-LINK/US

附件	
供貨範圍	固定螺母: 2
注釋	
包裝單位	1 件數
電氣連接	

連接器: 1 x M12; 編碼: A



連接



其它數據		
參數	設定範圍	出廠設定
OU1	Hno, Hnc, Fno, Fnc, OFF	Hno
SP1 [mm]	30...300	300
nP1 [mm]	30...300	90
FSP1 [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

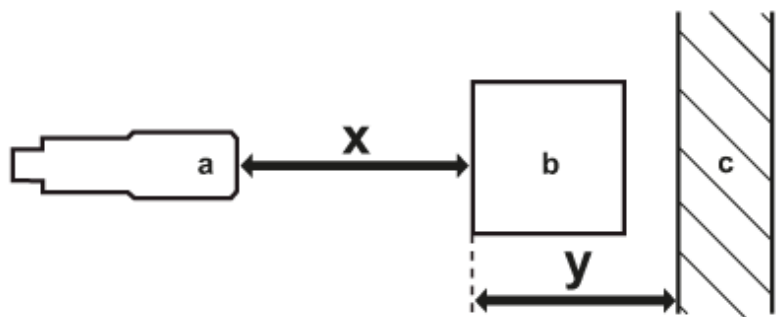


雷射測距感測器
OGDLFPKG/IO-LINK/US

可重複性: 6σ

	測量值的重複精度	
距離	白色(90 %反射)	黑色(6 %反射)
25...300 mm	2.0 mm	5.0 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)	15	

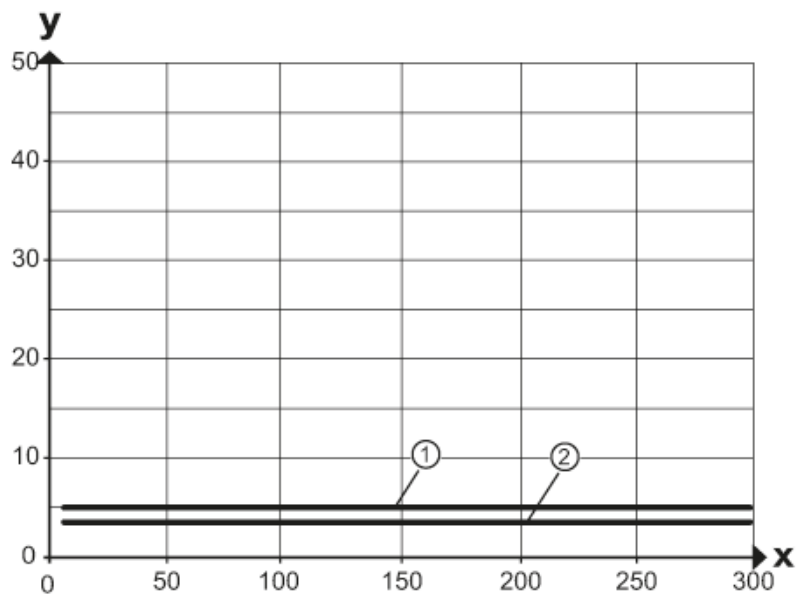
圖表



- 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]



遲滯圖形



x: 距離感測器/目標物 [mm]

y: 最小的距離物體/背景 [mm]

1 = 背景黑色 (減弱6 %)

2 = background white (90 % remission)