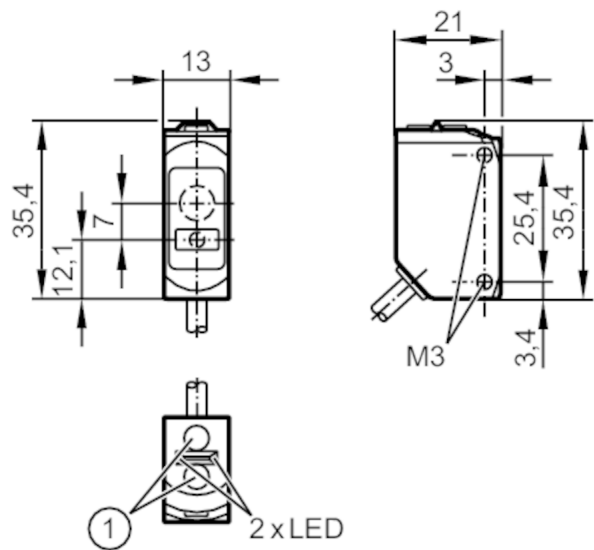


O6H703

带背景消除的漫反射光电开关

O6HLFNKG



- 1 Programmirtaste
上面透镜的接收装置
下面透镜的发射装置



产品特点		
光线种类		红光
激光防护等级		1
外壳		矩形的
应用		
功能原理		漫反射光电开关
电气数据		
工作电压	[V]	10...30 DC
电流损耗	[mA]	16; (24 V)
防护等级		III
反相保护		有
光线种类		红光
波长	[nm]	650
输出		
电气设计		NPN
输出功能		亮通和暗通模式；（可选）
开关量输出DC电压降最大值	[V]	2.5
开关量输出DC的持续电流负载	[mA]	100
开关频率DC	[Hz]	1000
短路保护		有
短路保护类型		脉冲
监控范围		
检测距离	[mm]	1...100; (白纸 200 x 200 mm)

O6H703



带背景消除的漫反射光电开关

O6HLFNKG

白色物体的检测距离(90 %反 射) [mm]	1...100
灰色物体的检测距离:(18 %反 射) [mm]	8...100
黑色物体的检测距离(6 %反 射) [mm]	12...100
检测距离可设	有
光斑直径最大值 [mm]	2
光点尺寸参考	在最大的检测距离

接口		
通信接口	IO-Link	
传递类型	COM2 (38,4 kBaud)	
IO-Link revision	1.1	
SDCI标准	IEC 61131-9	
外形	Smart Sensor: Device Identification; Device Diagnosis; Teach Channel; Switching Channel; Process Data Variable	
SIO模式	有	
必需的mater port type	A	
处理周期最小值 [ms]	10	
IO-Link过程数据(周期性)	功能	位长
	过程值	32
	设备状态	4
	二进制开关信息	1
IO-Link功能(非周期性)	应用特定标签; 运行小时数计数器; 开启循环计数器	
支持的DeviceID	运行方式	DeviceID
	default	526

工作条件		
环境温度 [°C]	-10...60	
外壳防护等级	IP 65; IP 67	

认证/测试		
EMC电磁兼容	EN 60947-5-2	
激光防护等级	1	
激光保护注意事项	注意:	激光
	激光等级:	1
	EN / IEC60825-1:2007	
	EN / IEC60825-1:2014	
MTTF [年]	符合21 CFR 1040, 除了根据激光通知编号的偏差 50, 2007年六月.	
	513	

机械技术数据		
重量 [g]	60.1	
外壳	矩形的	
尺寸 [mm]	35.4 x 13 x 21	
原材料	外壳: ABS; PPSU; 密封圈: EPDM	
透镜材料	PMMA	
透镜校准	侧面的镜组	
拧紧扭矩 [Nm]	0.5; (螺丝钉)	

O6H703



带背景消除的漫反射光电开关

O6HLFNKG

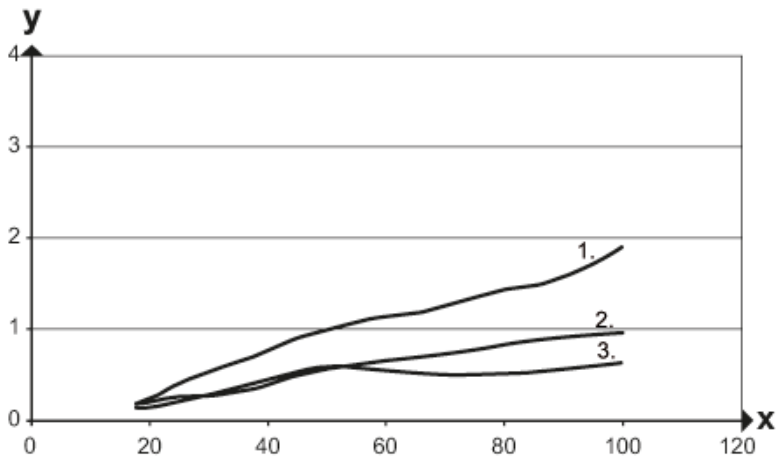
显示器/操作件		
显示	开关状态	1 x LED, 黄色
	操作	1 x LED, 绿色
注释		
注释	按照cULus工作电压~电源级2"	
包装单位	1 件	
电气连接		
电缆: 2 m, PUR, 黑色, Ø 3.7 mm; 3 x 0.25 mm²		
其他数据		
可重复性/精度: 6 σ		
	测量值的重复精度	
Abstand	白色(90 %反射)	黑色(6 %...90 %减弱)
20 mm	0.1 mm	0.5 mm
50 mm	0.2 mm	1.0 mm
100 mm	0.5 mm	2.0 mm
	精确度	
Abstand	白色(90 %反射)	黑色(6 %...90 %减弱)
20 mm	± 0.6 mm	± 0.9 mm
50 mm	± 1.5 mm	± 2.0 mm
100 mm	± 3.0 mm	± 4.0 mm
数值用于		
物体的外部光线	< 10 klx	
恒定的环境条件	23 °C / 960 hPa	
最小的启动时间(分钟)	10	
IO-Link - 测量模式		



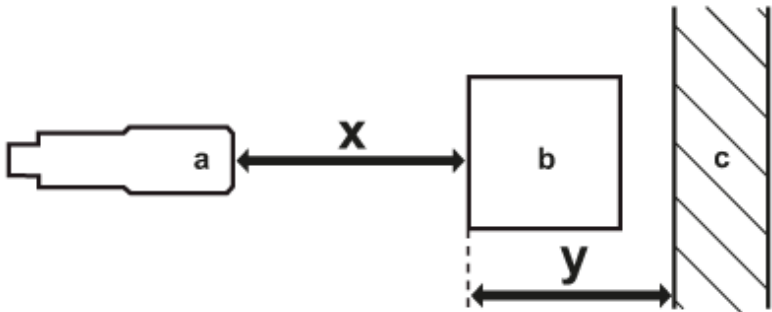
带背景消除的漫反射光电开关

O6HLFNKG

图表



x: 距离传感器/目标物 [mm]
y: 最小的距离物体/背景 [mm]
1 = 目标 黑色(6 %反射) , background white (90 % remission)
2 = 目标 灰色(18 %反射) , background white (90 % remission)
3 = 目标 白色(90 %反射) , background white (90 % remission)



a: 传感器
b: 目标
c: 背景
x: 距离传感器/目标物 [mm]
y: 最小的距离物体/背景 [mm]