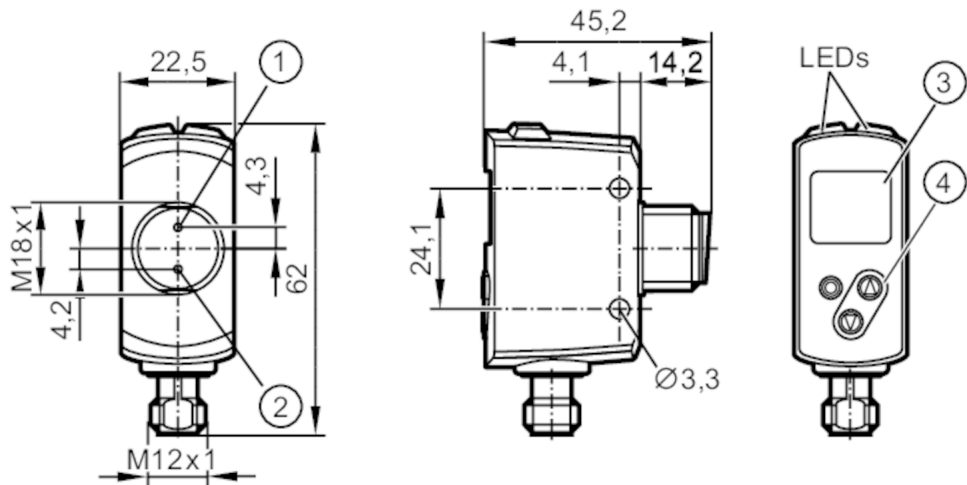




- 1 接收元件
- 2 发射元件
- 3 字母数字显示, 3位数字
- 4 编程按钮



产品特征		
光线种类		红光
激光防护等级		1
外壳		带M18螺纹的方形设计
应用		
应用	[m]	0.03...1.5
电气数据		
工作电压	[V]	10...30 DC; (符合cULus - Class 2标准)
电流损耗	[mA]	< 75; (24 V)
防护等级		III
反相保护		有
光线种类		红光
波长	[nm]	650
使用寿命	[h]	50000
输出		
电气设计		PNP
输出功能		2 x 常开/常闭; (可设定参数)
开关量输出DC的持续电流负载	[mA]	100; (每个输出)
短路保护类型		脉冲
过载保护		有
监控范围		
检测距离	[mm]	1500
光斑宽度最大值	[mm]	5
光斑高度最大值	[mm]	5
光点尺寸参考		在最大的检测距离



激光测距传感器

OGDLFPKG/IO-LINK/US

背景消隐	[m]	0.03...20	
测量/设定范围			
测量范围	[m]	0.025...1.5	
测量频率	[Hz]	33	
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: Sensor Identification; Binary Data Channel; Process Value; Sensor Diagnosis		
SIO模式	有		
必需的mater port type	A		
模拟过程数据	2		
二位输出过程数据	2		
处理周期最小值	[ms]	6	
支持的DeviceID	运行方式	DeviceID	
	default	1065	
工作条件			
环境温度	[°C]	-25...60	
注意环境温度	当环境温度<-10°C时，预热时间是必要的。 激光关闭。		
存储温度	[°C]	-30...80	
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	
		符合21 CFR 1040，除了根据激光通知编号的偏差 50, 2007年六月。	
MTTF	[年]	171	
机械技术数据			
重量	[g]	205.5	
外壳	带M18螺纹的方形设计		
尺寸	[mm]	61.7 x 22.5 x 45.2	
螺纹代号	M18 x 1		
原材料	外壳：不锈钢(1.4404 / 316L); PPSU; ABS; PMMA; PBT / PC; EPDM; 前面透镜：玻璃		
透镜校准	侧面的镜组		
显示器/操作件			
显示	开关状态	2 x LED, 黄色	
		1 x 字母数字显示, 3位数字	



激光测距传感器
OGDLFPKG/IO-LINK/US

附件	
供货范围	固定螺母: 2
注释	
包装单位	1 件
电气连接	

接插件: 1 x M12; 译码: A



接口

2:

OUT2: 开关输出

4:

OUT1: 开关输出或IO-Link

5:

IN1: 激光打开/关闭



其他数据		
参数	设定范围	出厂设定
OU1	Hno, Hnc, Fno, Fnc, OFF	Hno
SP1 [cm]	3...150	150
nP1 [cm]	3...150	20
FSP1 [cm]	3...150	25
OU2	Hno, Hnc, Fno, Fnc, OFF	Hno
SP2 [cm]	3...150	3
nP2 [cm]	3...150	30
FP2 [cm]	3...150	35
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

可重复性: 6σ

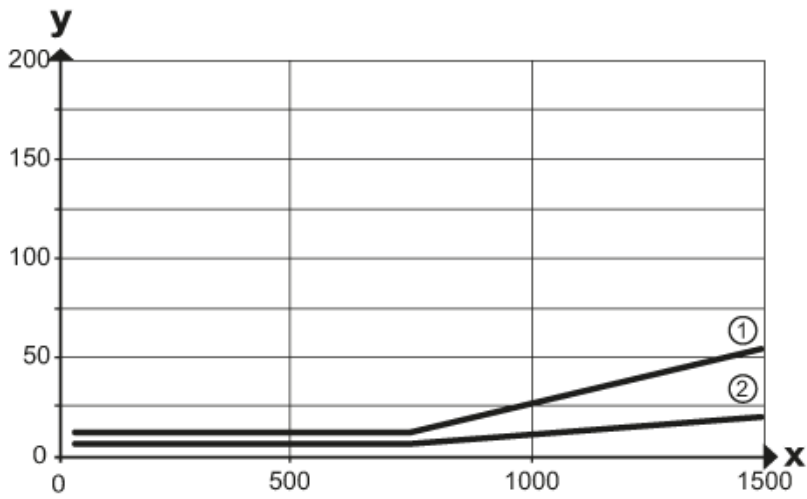
	测量值的重复精度	
距离	白色(90 %反射)	黑色(6 %反射)
25 mm	8.0 mm	15.0 mm
750 mm	8.0 mm	15.0 mm
1500 mm	20.0 mm	60.0 mm

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)	15

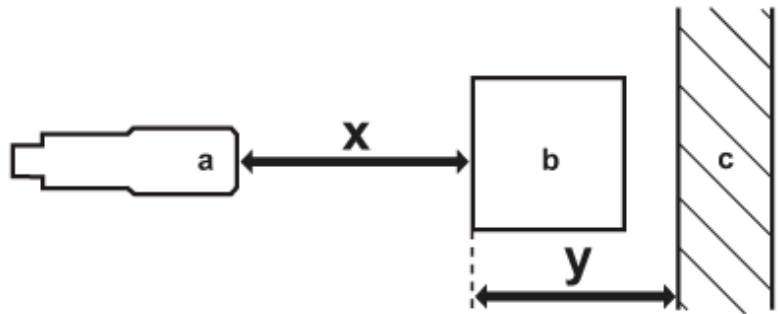


图表

距离测量的滞后曲线



x: 距离传感器/目标物 [mm]
y: 最小的距离物体/背景 [mm]
1 = 背景黑色(减弱6%)
2 = 白色背景(90%反射率)



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]