

Inbetriebnahmeanleitung für Serie R2 und R3

Mit dieser Anleitung wird der Sensor auf einen gewünschten Schaltpunkt innerhalb des Betriebsbereichs eingelernt. Die Betriebsbereiche lauten wie folgt:

- 15 mm bis 60 mm für OBT60-R2*/OBT60-R3*
- 20 mm bis 120 mm für OBT120-R2*/OBT120-R3*

Einlernen

Es stehen drei Arten von Einlernmethoden zur Verfügung:

1. 1-Punkt-Teach-In – zum Umschalten an der Position des Ziels
2. 2-Punkt-Teach-In – zum Umschalten an einem Abstand zwischen zwei Punkten
3. Maximum-Teach-In – zum Umschalten im maximalen Bereich des Sensors

Der Einlernvorgang erfolgt über den Teach-In-Eingang am weißen Draht oder an Stift 2.

Der Ausgang befindet sich am schwarzen Draht oder an Stift 4.



Hinweis!

Wird das Ziel während des Einlernens bewegt, wird der Einlernvorgang abgebrochen.

- Bewegen Sie das Ziel 100 ms nach dem Start des Einlernvorgangs (S) oder nach dem Beenden des Einlernvorgangs (E) nicht.

Ereignis	Handlungsanweisung/Ergebnis	LED-Anzeige
S	Einlernvorgang starten Stellen Sie den Teach-In-Eingang auf HIGH (L+) ein. Abstand 1 zum Ziel (Punkt 1) wird nach 100 ms erfasst.	Grün und Gelb blinken gleichzeitig bei 2,5 Hz.
E	Einlernvorgang beenden Stellen Sie den Teach-In-Eingang auf LOW (L-) / OPEN ein. Abstand 2 zum Ziel (Punkt 2) wird nach 100 ms erfasst.	Grün und Gelb blinken abwechselnd bei 2,5 Hz. Dies weist zudem auf einen erfolgreichen Einlernvorgang hin.

Status Teach-In-Eingang

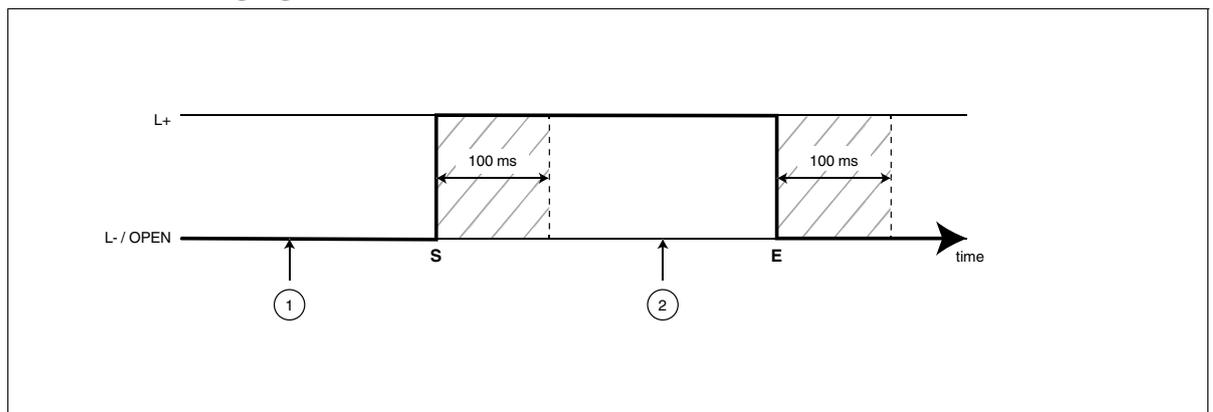


Abbildung 1

- 1 Platzieren Sie das Ziel bei Abstand 1.
- S** Starten Sie den Einlernvorgang.
- 2 Platzieren Sie das Ziel bei Abstand 2 und lassen Sie dabei den Teach-In-Eingang auf HIGH (L+) eingestellt.
- E** Beenden Sie den Einlernvorgang.

1-Punkt-Teach-In

Verwenden Sie das 1-Punkt-Teach-In-Verfahren, um den Erfassungsbereich auf die Position des Ziels einzustellen.



Hinweis!

Während des 1-Punkt-Teach-In-Verfahrens bleibt das Ziel am gewünschten Erkennungspunkt innerhalb des Betriebsbereichs.



1-Punkt-Teach-In

1. Platzieren Sie das Ziel im gewünschten Bereich.
2. Führen Sie **Start teach** (Einlernvorgang starten) aus.
3. Führen Sie **End teach** (Einlernvorgang beenden) aus.

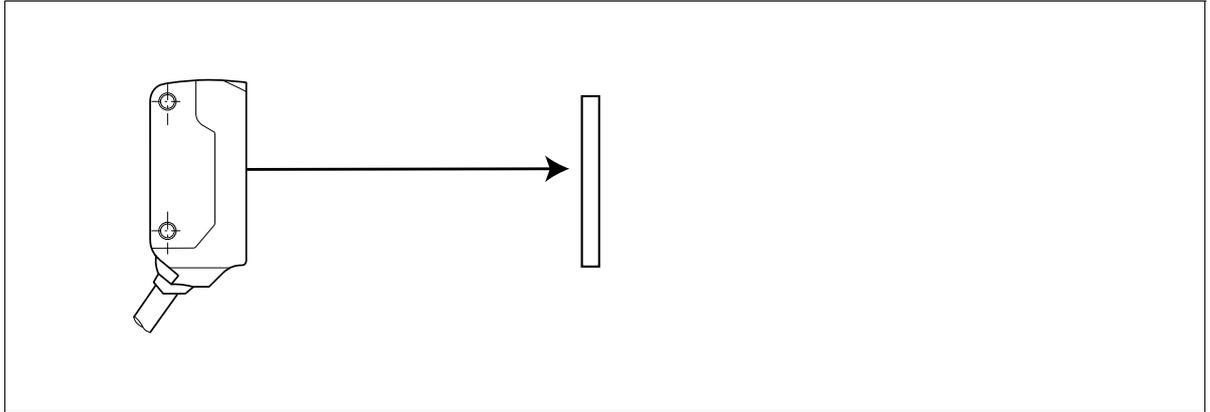


Abbildung 2

↳ Der Erfassungsbereich ist auf die Position des Ziels eingestellt.

2-Punkt-Teach-In

Verwenden Sie das 2-Punkt-Teach-In-Verfahren, um den Erfassungsbereich auf einen Abstand zwischen dem Ziel und dem Hintergrund einzustellen.



Hinweis!

Punkt A kann weiter entfernt sein als Punkt B oder umgekehrt.



2-Punkt-Teach-In

1. Platzieren Sie das Ziel an Punkt A.
2. Führen Sie **Start teach** (Einlernvorgang starten) aus.
3. Platzieren Sie das Ziel an Punkt B.
4. Führen Sie **End teach** (Einlernvorgang beenden) aus.

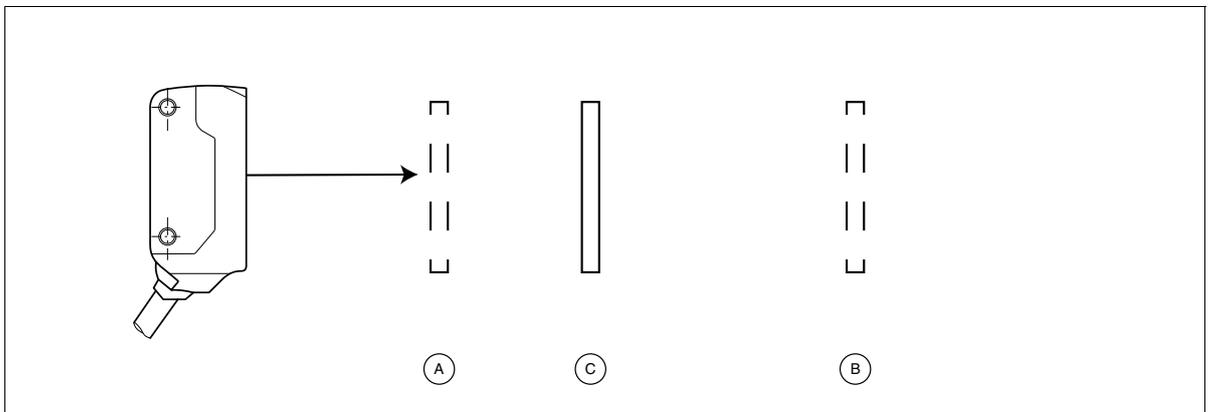


Abbildung 3

↳ Der Sensor stellt den Erfassungsbereich auf einen optimierten Abstand (C) zwischen Punkt A und Punkt B ein. Dieser optimierte Abstand (C) liegt tendenziell näher an Punkt A als an Punkt B.

Maximum-Teach-In

Verwenden Sie das Maximum-Teach-In-Verfahren, um den Erfassungsbereich auf den maximalen Bereich einzustellen.



Tipp

Wenn der Hintergrund weit entfernt oder kein Hintergrund vorhanden ist, empfehlen wir das Maximum-Teach-In-Verfahren, da es die zuverlässigste Erkennung bietet.



Maximum-Teach-In

1. Platzieren Sie das Ziel außerhalb des maximalen Bereichs oder platzieren Sie kein Ziel.
2. Führen Sie **Start teach** (Einlernvorgang starten) aus.
3. Führen Sie **End teach** (Einlernvorgang beenden) aus.

↳ Der Erfassungsbereich ist auf den maximalen Bereich eingestellt.