



Referencia de pedido

UB500-F42-E6-V15-Y115738

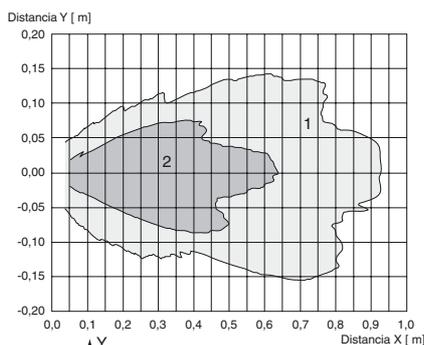
Sistema cabezal único

Características

- 2 salidas de conmutación
- Zona ciega extrema pequeña
- Proceso TEACH-IN
- Supresión de objeto perturbador (Anchura del haz de sonido ajustable en zona cercana)
- Compensación de temperatura
- Posibilidades de sincronización
- N.A./N.C., seleccionable

Diagrama

Curvas de respuesta características



Curva 1: placa plana 100 mm x 100 mm
Curva 2: barra redonda, Ø 25 mm

Datos técnicos

Datos generales

Rango de detección	30 ... 500 mm
Rango de ajuste	50 ... 500 mm
Zona ciega	0 ... 30 mm
Estándar	100 mm x 100 mm
Frecuencia del transductor	aprox. 390 kHz
Retardo de respuesta	aprox. 50 ms

Elementos de indicación y manejo

LED amarillo 1	Indicación del estado de conmutación salida de error
LED amarillo 2	Indicación del estado de conmutación señal de salida parpadeo: Función teach-in objeto detectado
LED rojo	"Avería", objeto inseguro Función TEACH-IN: ningún objeto detectado

Datos eléctricos

Tensión de trabajo U_B	20 ... 30 V CC , rizado 10 % _{SS}
Corriente en vacío I_0	≤ 50 mA

Entrada/Salida

Frecuencia de sincronización	
Función fase de sincronismo	≤ 95 Hz
Función multiplexadora	≤ 95/n Hz, n = cantidad de sensores

Salida

Tipo de salida	1 salida de conmutación pnp, N.A./N.C. seleccionable (salida de error) 1 salida de conmutación pnp, N.A. (señal de salida)
----------------	---

Medición de la corriente de trabajo I_e 2 x 200 mA a prueba de cortocircuito/sobrecarga

Caída de tensión U_d	≤ 2,5 V
Reproducibilidad	≤ 0,5 % del punto de conmutación
Frecuencia de conmutación f	≤ 8 Hz
Histéresis de distancia H	5 mm (fijo)
Influencia de la temperatura	± 1 % del valor final

Conformidad con estándar

Estándar	EN 60947-5-2
----------	--------------

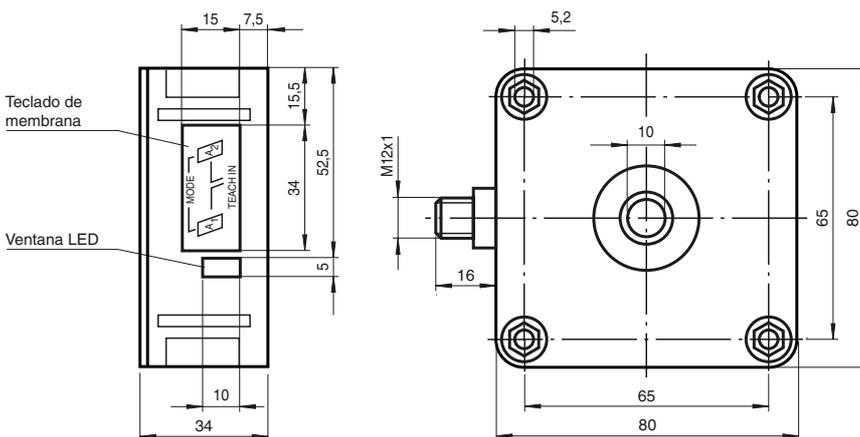
Condiciones ambientales

Temperatura ambiente	-25 ... 70 °C (-13 ... 158 °F)
Temperatura de almacenaje	-40 ... 85 °C (-40 ... 185 °F)

Datos mecánicos

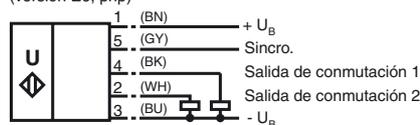
Tipo de conexión	Conector M12 x 1 , 5 polos
Tipo de protección	IP54
Material	
Carcasa	PBT
Transductor	resina Epoxy/Mezcla de esferas de vidrio; espuma Poliuretano, tapa PBT
Masa	60 g

Dimensiones



Conexión

Símbolo normalizado/Conexión:
(versión E6, pnp)



Color del conductor según EN 60947-5-2.

Pinout

Conector enchufable V15



Accesorios

MH 04-3505

Ayuda de montaje para sensores FP

MHW 11

Soporte de montaje para sensores

V15-G-2M-PVC

Conector hembra, M12, 5 polos, cable PVC

V15-W-2M-PUR

Conector hembra, M12, 5 polos, cable PUR

Descripción de las funciones de los sensores

Programar los puntos de conmutación:

El sensor se puede parametrizar a través de dos teclas. A través de la tecla A1 se inicia el modo de aprendizaje (programación) para el punto de conmutación 1 (salida de errores). A través de la tecla A2 se inicia el modo de aprendizaje (programación) para el punto de conmutación 2 (salida de errores). Si se accionan al mismo tiempo las dos teclas (A1 y A2), se puede programar el punto de conmutación para la salida de señales. Una parametrización solamente es posible en el intervalo de 5 min. tras "power up" del sensor. Si al cabo de 5 min. no ha concluido la parametrización se cancela el proceso. Se conservan los puntos de conmutación programados en último lugar.

Programación de los puntos de conmutación para la salida de errores

Programar (aprendizaje) el punto de conmutación A1 con la tecla A1

- Pulsar la tecla A1 durante 2 seg. como mínimo.

El sensor pasa al modo de aprendizaje (programación) para el punto de conmutación 1 de la salida de errores.

- Ajustar el destino (Target) al punto de conmutación deseado.

El sensor indica con los LED's si se detecta el destino (target). Si se detecta el objeto parpadea el LED amarillo (A1), si no se detecta el objeto parpadea el LED rojo.

- Pulsar brevemente la tecla A1.

El sensor concluye el procedimiento de "teach-in" del punto de conmutación A1 y guarda este valor. En caso de un objeto detectado de forma insegura no es válida la programación.

Programar (aprendizaje) el punto de conmutación A2 con la tecla A2

- Pulsar la tecla A2 durante 2 seg. como mínimo.

El sensor pasa al modo de aprendizaje (programación) para el punto de conmutación 2 de la salida de errores

- Poner el destino (Target) en el punto de conmutación deseado.

El sensor indica con los LED's si se detecta el destino (Target). Si se detecta el objeto parpadea el LED amarillo (A2), si no se detecta el objeto parpadea el LED rojo.

- Pulsar brevemente la tecla A2.

El sensor finaliza el procedimiento de "teach-in" (aprendizaje) del punto de conmutación A2 y guarda este valor. En caso de objeto detectado poco seguro no es válida la programación.

Se abandona el modo de aprendizaje (programación).

Información adicional

Programación de la salida de conmutación

1. Punto de conmutación 1 Punto de conmutación 2

Salida de conmutación 1 (N.A.)

Salida de conmutación 2 (N.A.)

2. Punto de conmutación 2 Punto de conmutación 1

Salida de conmutación 2 (N.C.)

Salida de conmutación 1 (N.C.)

3. Punto de conmutación 1 -> ∞: Salida de conmutación 1, (N.C.)

Punto de conmutación 2 -> ∞: Salida de conmutación 2, (N.A.)

Punto de conmutación 1 y 2 -> ∞: Detección de presencia de objeto

Nota Punto de conmutación -> ∞ significa:

Cubrir el sensor con la superficie de la mano o retirar todos los objetos de la zona de captación del sensor.

La función de contacto de trabajo / de reposo se programa mediante el intercambio de los puntos de conmutación A1 y A2 al programar (compare gráfico de la programación de las salidas de conmutación).

Programación (aprendizaje) del punto de conmutación para la salida de señales

La salida de señales esta ejecutada como ventana N.A., correspondiendo el límite lejano al sensor a la mayor distancia de la salida del error. El límite mas cercano al sensor se puede programar (compare gráfico para la programación de las salidas de conmutación).

Programación (aprendizaje) del límite mas cercano al sensor con las teclas A1 y A2

- Pulsar la tecla A1 y A2 durante 2 seg. como mínimo.

El sensor pasa al modo de aprendizaje (programación) para el punto de conmutación cercano al sensor de la salida de señales.

- Ajustar el destino (Target) al punto de conmutación deseado.

El sensor indica con los LED's si se detecta el destino (target). Si se detecta el objeto parpadean los LEDs amarillos (A1 y A2), si no se detecta el objeto parpadea el LED rojo.

- Pulsar brevemente la tecla A1 y A2.

El sensor finaliza el procedimiento de "teach-in" (aprendizaje) del punto de conmutación A2 y guarda este valor. En caso de objeto detectado poco seguro no es válida la programación.

Se abandona el modo de aprendizaje (programación).

¡Atención!

Si la entrada es incompleta, se abandona automáticamente el modo de programación al cabo de 5 minutos. Se conservan los valores programados previamente.