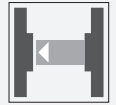




## Sensor fotoeléctrico de barrera, unidireccional



### OBE2000-R2-SE3

- Diseño de carcasa ultracompacta
- Salida de cable a 45° para la máxima libertad de montaje en espacios muy estrechos
- Mejora en la disponibilidad de máquinas con frontal de vidrio antiestático y resistente a la abrasión
- Opción de cambio al modo de alta precisión para una mayor precisión de conmutación

Sensor fotoeléctrico de barrera, unidireccional, para aplicaciones estándar, diseño en miniatura, rango de detección de 2000 mm, luz roja, modo claro, salida PNP, cable fijo

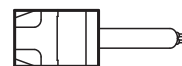
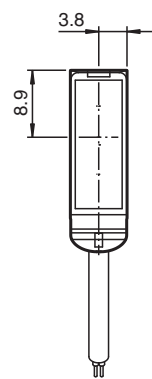
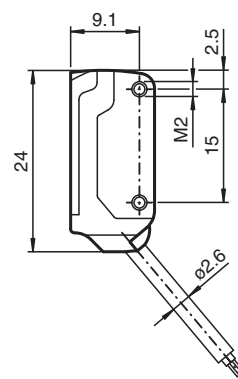
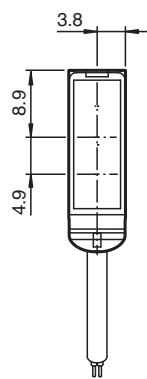
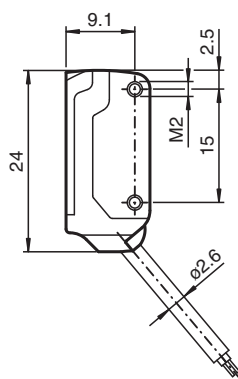
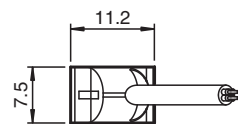
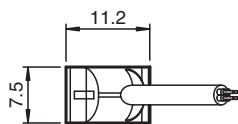


El nanosensor se ha diseñado para una gran variedad de aplicaciones. Ofrece una excelente durabilidad y es extraordinariamente fácil de instalar. La carcasa es compacta y, gracias a su salida de cable a 45°, puede montarse hasta en los espacios más pequeños. Sus innovadores principios de funcionamiento y sus nuevas funciones abren un abanico de posibilidades.

## Dimensiones

### Emisor

### Receptor



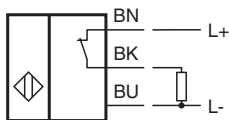
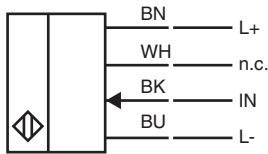
## Datos técnicos

Componentes del sistema		
Emisor		OBE2000-R2
Receptor		OBE2000-R2-E3
Datos generales		
Distancia útil operativa		Modo de largo alcance: 0 ... 2 m Modo de alta precisión: 0 ... 200 mm
Distancia útil límite		Modo de largo alcance: 2,5 m Modo de alta precisión: 300 mm
Emisor de luz		LED
Tipo de luz		Luz alterna, roja , 630 nm
Desviación del ángulo		aprox. 2 °
Diámetro del haz de luz		Modo de largo alcance: 150 mm a una distancia de 2000 mm Modo de alta precisión: 0,5 mm a una distancia de 50 mm
Ángulo de apertura		aprox. 2 °
Salida de luz		frontal
Límite de luz extraña		EN 60947-5-2 : 30000 Lux
Datos característicos de seguridad funcional		
MTTF <sub>d</sub>		806 a
Duración de servicio (T <sub>M</sub> )		20 a
Factor de cobertura de diagnóstico (DC)		0 %
Elementos de indicación y manejo		
Indicación de trabajo		LED verde, iluminado estático Power on , cortocircuito : LED verde intermitente (aprox.. 4 Hz)
Indicación de la función		receptor: LED amarillo, se ilumina con haz de luz libre, parpadea por debajo de la reserva de función ; off con interrupción de haces
Datos eléctricos		
Tensión de trabajo	U <sub>B</sub>	10 ... 30 V CC , Clase 2
Corriente en vacío	I <sub>0</sub>	emisor: ≤ 11 mA Receptor: ≤ 8 mA
Entrada		
Entrada de control		Selección de emisor BK: no conectado, modo de largo alcance BK: 0 V, modo de alta precisión
Umbral de conmutación		Entrada TEACH-IN
Salida		
Tipo de conmutación		Contacto N.C.
Señal de salida		1 salida PNP, prot. ctra. cortocircuito, prot. ctra. inversión de polaridad, colector abierto
Tensión de conmutación		máx. 30 V CC
Corriente de conmutación		máx. 50 mA
Caída de tensión	U <sub>d</sub>	≤ 1,5 V CC
Frecuencia de conmutación	f	aprox. 800 Hz
Tiempo de respuesta		600 μs
Conformidad		
Norma del producto		EN 60947-5-2
Autorizaciones y Certificados		
Conformidad EAC		TR CU 020/2011
Autorización UL		cULus Recognized, Class 2 Power Source
Autorización CCC		Los productos cuya tensión de trabajo máx. ≤36 V no llevan el marcado CCC, ya que no requieren aprobación.
Condiciones ambientales		
Temperatura ambiente		-25 ... 60 °C (-13 ... 140 °F)
Temperatura de almacenaje		-30 ... 70 °C (-22 ... 158 °F)
Datos mecánicos		
Anchura de la carcasa		7,5 mm
Altura de la carcasa		24 mm
Profundidad de la carcasa		11,2 mm

### Datos técnicos

Grado de protección	IP67
Conexión	Cable fijo 2 m
Material	
Carcasa	PC/ABS y TPU
Salida de luz	Vidrio
Cable	PUR
Montaje	Tornillos de fijación , 2 tornillos Allen M2 incluido en el suministro
Masa	aprox. 20 g por cada Sensor
Longitud del cable	2 m

### Asignación de conexión



### Accesorios

	<b>MH-R2-01</b>	Accesorios de montaje para sensores de la serie R2, Fijación Escuadra de sujeción
	<b>MH-R2-02</b>	Accesorios de montaje para sensores de la serie R2, Fijación Escuadra de sujeción
	<b>MH-R2-03</b>	Accesorios de montaje para sensores de la serie R2, Fijación Escuadra de sujeción
	<b>MH-R2-04</b>	Accesorios de montaje para sensores de la serie R2, Fijación Escuadra de sujeción

Fecha de publicación: 2022-06-03 Fecha de edición: 2022-06-07 : 250000\_spa.pdf

## Aprendizaje

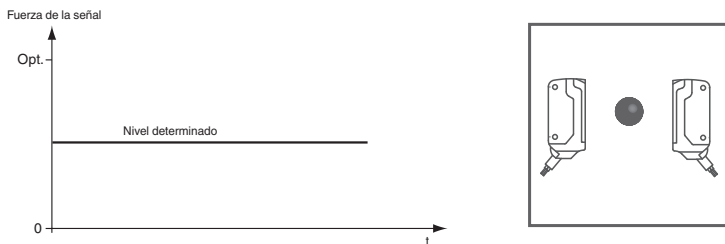
El sensor fotoeléctrico de barrera puede aprender los puntos de conmutación para optimizar su adaptación a aplicaciones específicas. Esto elimina la necesidad de añadir componentes adicionales como aperturas ópticas. Básicamente se pueden utilizar todos los métodos de aprendizaje en los modos de funcionamiento tanto de alta precisión como de alta potencia.

La sensibilidad del sensor fotoeléctrico de barrera se puede ajustar mediante tres métodos de aprendizaje:

### Aprendizaje de posición

Al emplear este método de aprendizaje, se ajustan los siguientes parámetros en el sensor fotoeléctrico de barrera:

- La ganancia se establece en un valor óptimo.
- El umbral de señal se ajusta al mínimo.



Aplicación recomendada:

Este método permite detectar pequeñas diferencias de contraste, así como partículas minúsculas en la trayectoria del haz, y ofrece una excelente precisión de posicionamiento.

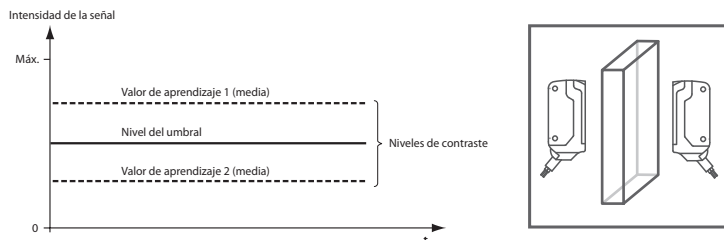
Los mejores resultados se obtienen en el modo de alta precisión.

1. Asegúrese de que no hay objetos en la trayectoria del haz y de que el sensor está conectado al suministro de alimentación.
2. Conecte el cable blanco (WH/IN) al cable azul (BU/0 V) del receptor. Los indicadores LED verde y amarillo parpadearán de forma simultánea a 2,5 Hz.
3. Desconecte el cable blanco (WH/IN) del cable azul (BU/0 V) del receptor. Los indicadores LED verde y amarillo parpadearán de forma alterna a 2,5 Hz.
4. El final del proceso de aprendizaje se indica cuando el indicador LED verde se ilumina de forma permanente y el LED amarillo de forma intermitente.

### Aprendizaje de dos puntos

Al emplear este método de aprendizaje, se ajustan los siguientes parámetros en el sensor fotoeléctrico de barrera:

- La ganancia se establece en un valor óptimo.
- El umbral de señal se establece en el promedio de los dos valores de señal aprendidos



Aplicación recomendada:

Permite la detección de objetos transparentes.

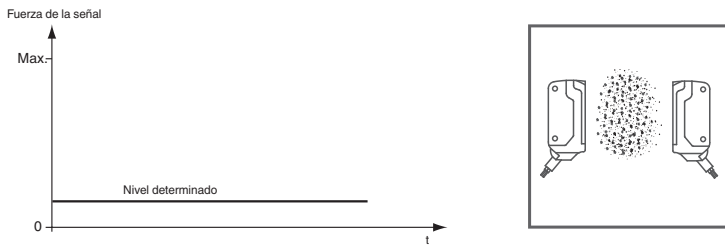
Los mejores resultados se obtienen en el modo de alta precisión.

1. Asegúrese de que no hay objetos en la trayectoria del haz y de que el sensor está conectado al suministro de alimentación.
2. Conecte el cable blanco (WH/IN) al cable azul (BU/0 V) del receptor. Los indicadores LED verde y amarillo parpadearán de forma simultánea a 2,5 Hz.
3. Coloque el objeto en la trayectoria del haz.
4. Desconecte el cable blanco (WH/IN) del cable azul (BU/0 V) del receptor. Los indicadores LED verde y amarillo parpadearán de forma alterna a 2,5 Hz.
5. El final del proceso de aprendizaje se indica cuando el indicador LED verde se ilumina de forma permanente.

### Aprendizaje máximo

Al emplear este método de aprendizaje, se ajustan los siguientes parámetros en el sensor fotoeléctrico de barrera:

- La ganancia se establece en el valor máximo.
- El umbral de señal se ajusta al mínimo.

**Aplicación recomendada:**

Permite la detección de un objeto con gran exceso de ganancia. Esto puede resultar útil en casos donde haya contaminación ambiental o para prolongar los tiempos de funcionamiento.

Los mejores resultados se obtienen en el modo de alta precisión.

1. Asegúrese de que no hay objetos en la trayectoria del haz y de que el sensor está conectado al suministro de alimentación.
2. Cubra el receptor o el transmisor.
3. Conecte el cable blanco (WH/IN) al cable azul (BU/0 V) del receptor.  
Los indicadores LED verde y amarillo parpadearán de forma simultánea a 2,5 Hz.
4. Desconecte el cable blanco (WH/IN) del cable azul (BU/0 V) del receptor.  
Los indicadores LED verde y amarillo parpadearán de forma alterna a 2,5 Hz.
5. El final del proceso de aprendizaje se indica cuando el indicador LED verde se ilumina de forma permanente.