



Vision Sensor

PHA400-F200A-B17-T-V1D



- reconnaît la position d'un perçage d'index
- Plage de capture importante
- Domaine de détection étendu
- Compensation de contraste intégrée
- Boîtier compact
- Interface PROFINET
- éclairage intégré
- Plage de température élargie

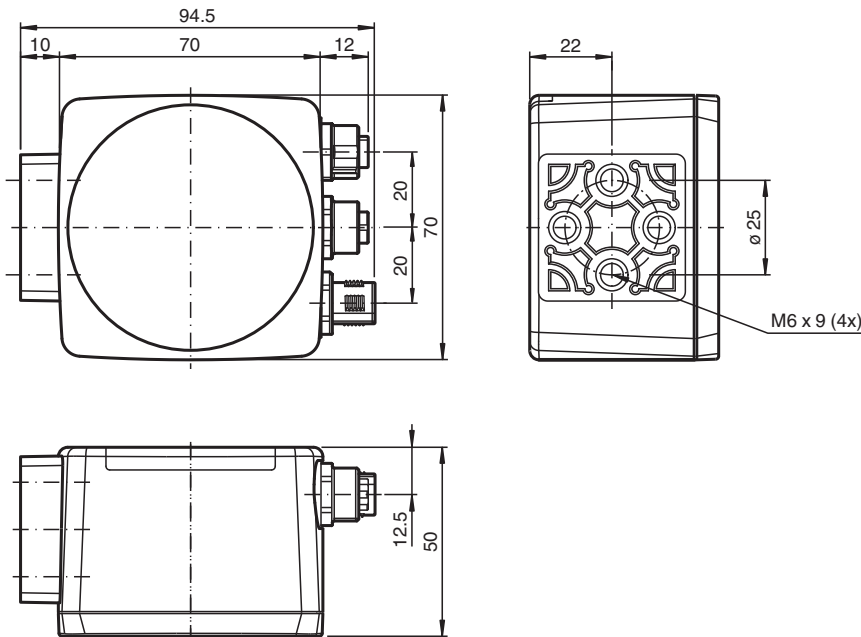
Positionnement précis de palettiseurs par trou d'indexage, dans boîtier 70 mm x 70 mm



Fonction

Le détecteur a été développé pour le positionnement de précision des équipements d'exploitation de racks pour hauts rayonnages. Il détecte les trous circulaires dans la structure de racks et les déviations de position par rapport à leur position nominale. Le détecteur fonctionne dans deux dimensions.

Dimensions



Données techniques

Caractéristiques générales

| | |
|------------------------------|---------------------------------|
| Type de lumière | LED flash intégrée (infrarouge) |
| Taille de l'objet | diamètre du trou 13 mm |
| Retard à l'appel | 100 ms |
| Distance de lecture | 400 mm |
| Gamme de profondeur de champ | ± 50 mm |

Date de publication: 2024-02-07 Date d'édition: 2024-02-07 : 323292_fra.pdf

Reportez-vous aux « Remarques générales sur les informations produit de Pepperl+Fuchs ».

Groupe Pepperl+Fuchs
www.pepperl-fuchs.com

États-Unis : +1 330 486 0001
fa-info@us.pepperl-fuchs.com

Allemagne : +49 621 776 1111
fa-info@de.pepperl-fuchs.com

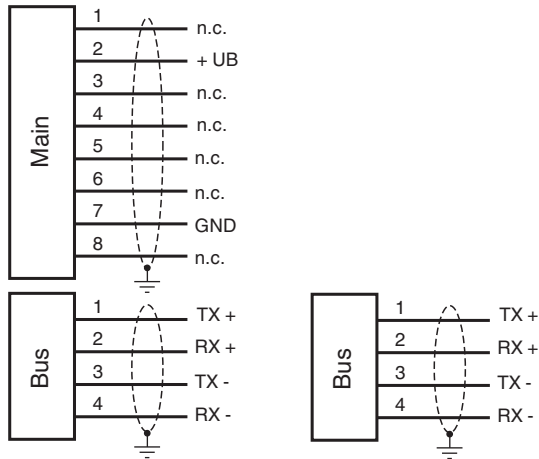
Singapour : +65 6779 9091
fa-info@sg.pepperl-fuchs.com

PF PEPPERL+FUCHS

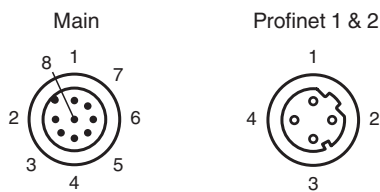
Données techniques

| | | |
|--|----------------|---|
| Plage de capture | | max. 120 mm x 100 mm |
| Valeurs caractéristiques | | |
| Analyseur d'image | | |
| Type | | CMOS , Global Shutter |
| Nombre de pixels | | 752 x 480 pixels |
| Nuances de gris | | 256 |
| Valeurs caractéristiques pour la sécurité fonctionnelle | | |
| MTTF _d | | 95 a |
| Durée de mission (T _M) | | 10 a |
| Couverture du diagnostic (DC) | | 0 % |
| Éléments de visualisation/réglage | | |
| Indication fonctionnement | | LED verte : prêt à fonctionner |
| Visual. état de commutation | | 7 LED (communication, aide à l'alignement, messages d'état) |
| Éléments de contrôle | | Bouton pour paramétrage |
| Caractéristiques électriques | | |
| Tension d'emploi | U _B | 24 V CC +/- 15 %, PELV |
| Consommation à vide | I ₀ | max. 400 mA |
| Puissance absorbée | P ₀ | 6 W |
| Interface | | |
| Type d'interface | | 100 BASE-TX PROFINET |
| Protocole | | PROFINET IO en temps réel (RT) Conformance class A |
| Vitesse de transfert | | 100 MBit/s |
| Interface 2 | | |
| Type d'interface | | USB (port COM série) |
| Vitesse de transfert | | ... 12000 kBit/s |
| Conformité | | |
| Résistance aux chocs | | EN 60068-2-27:2009 |
| Tenue admissible aux vibrations | | EN 60068-2-6:2008 |
| Emission d'interférence | | EN 61000-6-4:2007+A1:2011 |
| Immunité | | EN 61000-6-2:2005 |
| Sécurité photobiologique | | groupe d'exception selon EN 62471:2008 |
| Agréments et certificats | | |
| Conformité CE | | CE |
| agrément CCC | | Les produits dont la tension de service est ≤36 V ne sont pas soumis à cette homologation et ne portent donc pas le marquage CCC. |
| Conditions environnementales | | |
| Température de service | | -30 ... 60 °C (-22 ... 140 °F) (sans condensation ; éviter la formation de glace sur la vitre avant !) |
| Température de stockage | | -30 ... 85 °C (-22 ... 185 °F) |
| Humidité rel. de l'air | | 90 % , sans condensation |
| Caractéristiques mécaniques | | |
| Degré de protection | | IP67 |
| Matériau | | |
| Boîtier | | PC/ABS |
| Sortie optique | | vitre en matière plastique |
| Montage | | 4 x Filetage M6 |
| Masse | | env. 200 g |
| Dimensions | | |
| Hauteur | | 70 mm |
| Largeur | | 70 mm |
| Profondeur | | 50 mm |

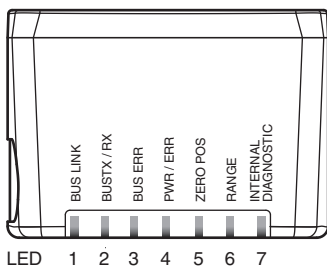
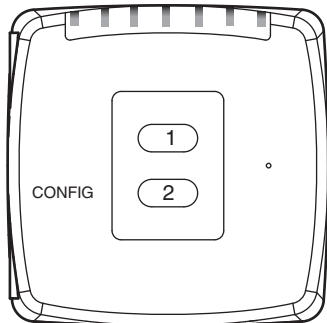
Connexion



Affectation des broches

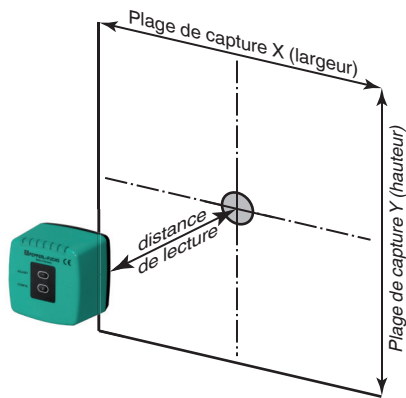


Indication



Date de publication: 2024-02-07 Date d'édition: 2024-02-07 : 323292_fra.pdf

Courbe caractéristique



Informations supplémentaires

Généralités

Le capteur de vision PHA... a été développé pour le positionnement précis du rack des dispositifs d'alimentation. Cet appareil détecte des orifices circulaires dans la structure du rack et détermine l'écart de position de ces orifices par rapport à la position cible. Le capteur de vision fonctionne dans deux dimensions.

Montage et mise en service

Montez le capteur de vision PHA... de telle sorte que la surface optique de l'appareil capture la distance optimale jusqu'au support ou jusqu'à l'orifice (voir « Caractéristiques techniques »). La stabilité du support de capteur de vision et la manière dont le véhicule est guidé doivent garantir que l'appareil n'est pas utilisé en dehors de sa profondeur de plage de mise au point.

Tous les capteurs de vision peuvent être adaptés pour satisfaire de manière optimale aux exigences spécifiques au moyen du paramétrage.

Afficheurs et commandes

Le capteur de vision PHA... est équipé de sept voyants LED permettant des contrôles visuels de fonctionnement et des diagnostics rapides. La tête de lecture est équipée de deux boutons situés à l'arrière pour activer le mode de paramétrage.

LED

| LED | Couleur | Étiquetage | Signification |
|-----|------------------|--------------------|---------------------------------------|
| 1 | jaune | BUS LINK | Communication PROFINET active |
| 2 | jaune | BUS TX/RX | Transfert de données |
| 3 | rouge | BUS ERR | Erreur de communication PROFINET |
| 4 | verte/rouge | PWR/ERR | Défaut d'alimentation/erreur générale |
| 5 | jaune | ZERO POS | Position zéro atteinte |
| 6 | jaune | RANGE | Dans la plage de détection/capture |
| 7 | rouge/vert/jaune | DIAGNOSTIC INTERNE | Diagnostic interne |

Paramétrage externe

Afin de paramétrer l'appareil en externe, le code de paramétrage est requis sous la forme d'une matrice de données incluant les paramètres souhaités. Les cartes de code Data Matrix détaillant le processus pas à pas du paramétrage externe de l'appareil sont imprimées dans les consignes d'utilisation du capteur de vision.

- Le capteur de vision est commuté du fonctionnement normal au mode de paramétrage à l'aide du bouton 2 situé à l'arrière de l'appareil. Pour commuter l'appareil, le bouton 2 doit être maintenu enfoncé pendant plus de deux secondes. Le voyant LED5 clignote.

Remarque : le mode de paramétrage est quitté automatiquement si l'appareil est inactif pendant une minute. Dans ce cas, le capteur de vision revient au mode normal et fonctionne sans que les réglages aient été modifiés.

- Placez le code de paramétrage dans le champ de vision du boîtier de raccordement caméra. Une fois que le code de paramétrage est détecté, le voyant LED4 vert s'allume pendant une seconde. Si le code de paramétrage n'est pas valide, le voyant LED4 s'allume en rouge pendant 2 secondes.
- Une pression brève sur le bouton 2 met fin au mode de paramétrage. Les changements non sauvegardés seront perdus.