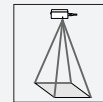




Sensor óptico de detección de superficies

FLT-8-HW-2800-CLS



- Función de recuento y supervisión de dirección
- Cada dirección de acción dispone de una salida propia
- Contaje de apróx. 3 personas por segundo
- Evaluación de fondo

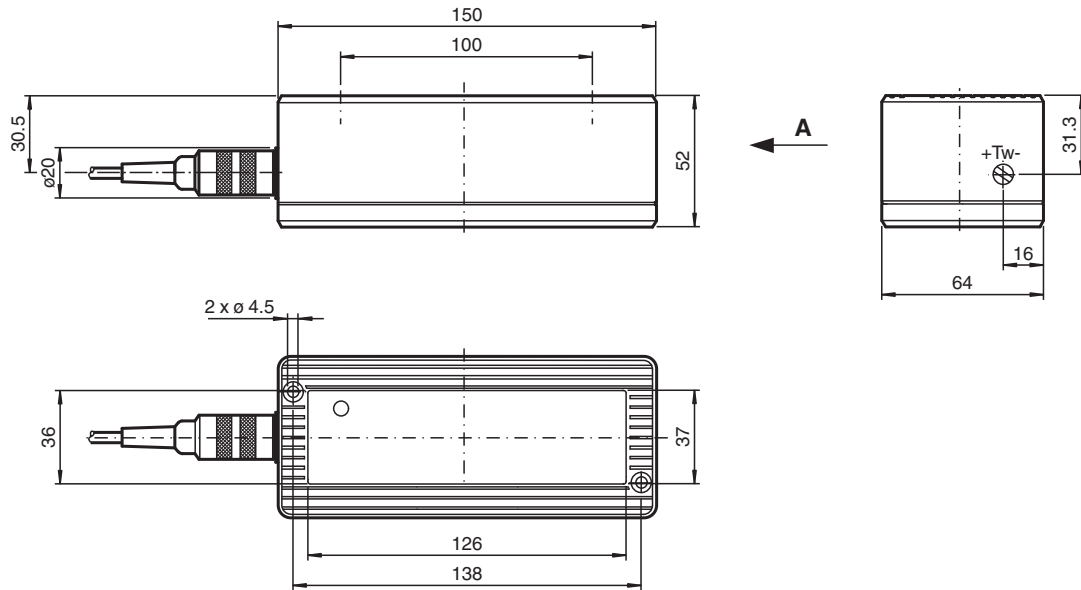
Sensor óptico de detección de superficies con función de recuento y supervisión de dirección



Función

Los escáneres de área por infrarrojos activos de la serie FLT-8-CLS detectan a personas y objetos dentro de su campo de detección, así como la dirección en que se mueven. Los sensores emiten señales, como las necesarias para controlar las puertas giratorias, según la dirección en la que se desplace la persona que pasa por la puerta. Gracias a su campo de detección claramente definido, los sensores pueden realizar el recuento fácilmente en zonas de paso estrechas por donde las personas solo pueden pasar de una en una. A diferencia de los sensores de microondas, la detección se realiza tanto si la persona está parada como en movimiento; sin embargo, la señal se evalúa de forma dinámica. La ventaja de este sistema es que garantiza un recuento fiable, incluso de las personas que se mueven muy lentamente o que permanecen quietas durante el proceso de detección.

Dimensiones



Datos técnicos

Datos generales

Area palpador	500 mm x 500 mm con rango de detección 2000 mm
Rango de detección mín.	0 ... 1200 mm
Rango de detección máx.	0 ... 2800 mm
Emisor de luz	4 IRED
Tipo de luz	Infrarrojo, luz alterna
Identificación	CE
Modo operativo	Evaluación de fondo

Datos característicos de seguridad funcional

MTTF _d	470 a
Duración de servicio (T _M)	20 a
Factor de cobertura de diagnóstico (DC)	0 %

Elementos de indicación y manejo

Indicación de la función	2 LED rojos, encendidos en detección
Elementos de mando	Regulador del rango de detección

Datos eléctricos

Tensión de trabajo	U _B	15 ... 48 V CC
Rizado		10 %
Corriente en vacío	I ₀	60 mA

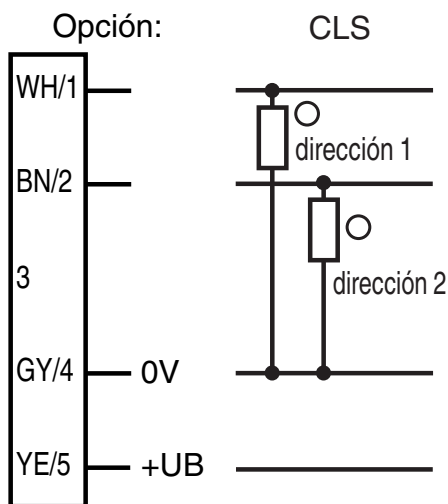
Salida

Tipo de conmutación	Conmutación claro
Señal de salida	2 salidas de impulsospnp, prot. ctra. cortocircuito, colectores abiertos

Datos técnicos

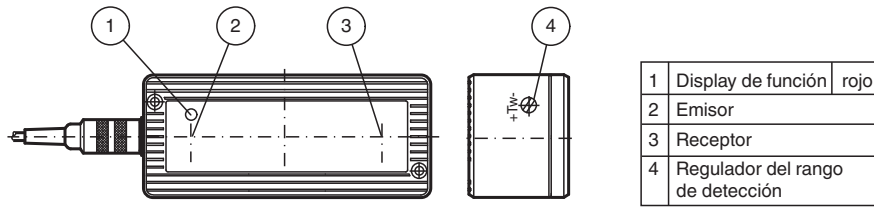
Tensión de conmutación		≤ 48 V CC
Corriente de conmutación		≤ 200 mA
Frecuencia de conmutación	f	3 Hz
Tiempo de respuesta		40 ms con un grado de remisión del 6 %, 10 ms con un grado de remisión del 18 %
Tiempo de caída	t _{off}	150 ms
Conformidad con Normas y Directivas		
Conformidad con la normativa		
Norma del producto		IEC 60947-5-2
Aviso de perturbación		EN 61000-6-3
Estándares		EN 61000-6-2 sin EN 61000-4-5, EN 61000-4-11
Autorizaciones y Certificados		
Conformidad EAC		TR CU 020/2011
Condiciones ambientales		
Temperatura ambiente		-20 ... 60 °C (-4 ... 140 °F)
Temperatura de almacenaje		-20 ... 75 °C (-4 ... 167 °F)
Datos mecánicos		
Altura del montaje		máx. 2800 mm
Grado de protección		IP65
Conexión		Conector macho, serie Binder 581, 5 polos
Material		
Carcasa		Makrolon GV30 negro
Salida de luz		Luneta de vidrio roja
Masa		350 g
Información general		
Volumen de suministro		2 m Cable de conexión

Asignación de conexión

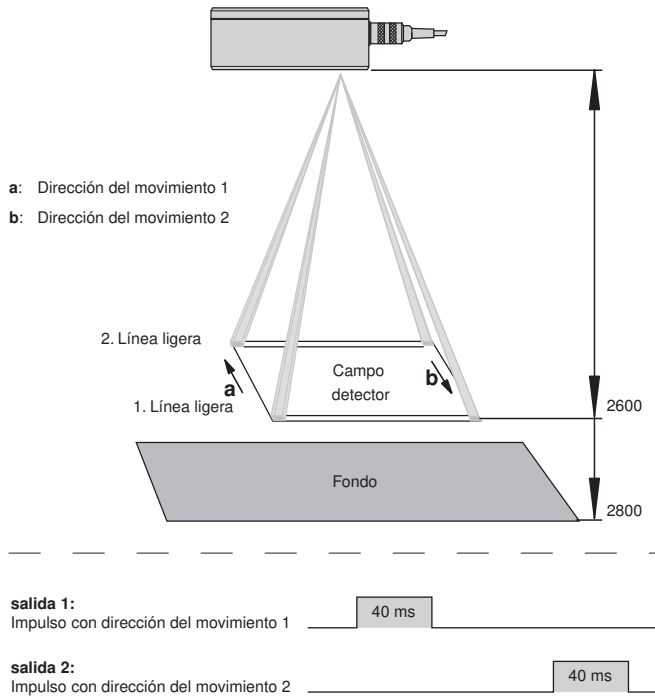


- = conmutación claro
- = conmutación oscuro

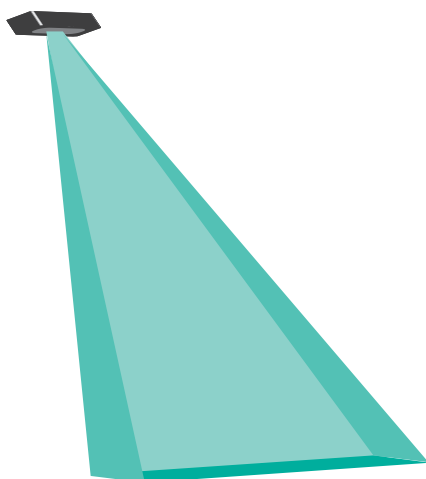
Montaje




Curva de características



Aplicación



Accesorios

	Montageplatte FLT	Placa de montaje para Sensores Serie FLT-8
---	--------------------------	--

Fecha de publicación: 2022-02-07 Fecha de edición: 2022-02-07 : 419535_spa.pdf

Principio de función

El sensor de recuento FLT-8-HW-2800-CLS puede detectar personas y objetos, así como la dirección en que se mueven dentro de su área de barrido. El operario puede establecer el nivel de barrido; el ajuste óptimo sería a unos 20 cm por encima del suelo, lo que genera un área de barrido tridimensional claramente definida. Para ello, la luz se enfoca desde cuatro diodos transmisores en el nivel de barrido. Dos haces de luz se unen para formar una línea de luz. Cuando alguien entra en el área de barrido, esta persona refleja uno o dos de un total de cuatro haces de luz. Antes de salir del área de barrido, la persona vuelve a reflejar al menos un haz de luz. La señal de movimiento se determina según el orden en que esta persona corta las líneas de luz. Por tanto, a diferencia de los detectores de movimiento por radar, las personas se capturan estáticamente; sin embargo, la evaluación de la señal se realiza de forma dinámica. Solo si ambas líneas de luz se cortan, se completa una operación de recuento y se genera un impulso de 40 ms. Este método ofrece la ventaja de que incluso las personas que se mueven muy lentamente o se paran durante la detección se cuentan de forma fiable. Según la dirección del movimiento, los recuentos se generan en dos salidas PNP.

La función del escáner se muestra mediante dos LED rojos, que se pueden observar a través del disco delantero. Cada LED tiene asignada una línea de luz.

Aplicación

- Cuenta las personas en áreas de paso pequeñas con una precisión de hasta el 95%