



Referencia de pedido

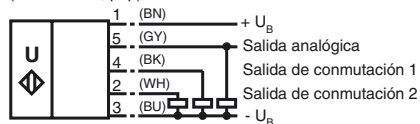
UB2000-F42-UE6-V15

Características

- 2 salidas de conmutación independientes
- N.A./N.C., seleccionable
- Salida analógica 0 ... 10 V (rampa descendente/ascendente. ajustable)
- Zona ciega extrema pequeña
- Proceso TEACH-IN
- Supresión de objeto perturbador (Anchura del haz de sonido ajustable en zona cercana)
- Compensación de temperatura

Conexión eléctrica

Símbolo normalizado/Conexión:
(versión UE6, pnp)

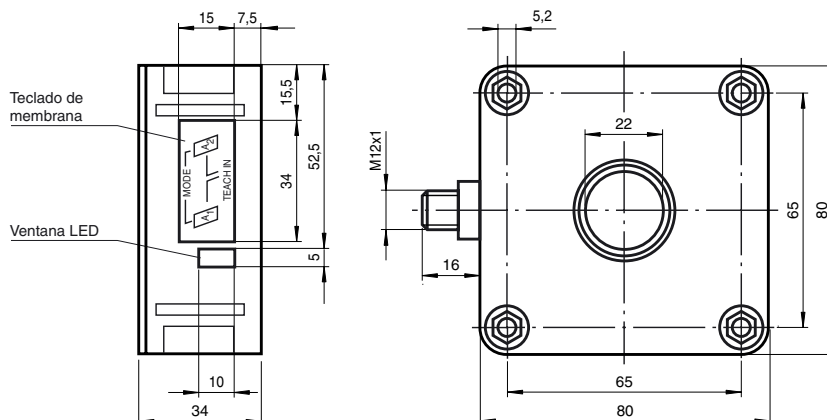


Color del conductor según EN 60947-5-2.

Conector enchufable V15



Dimensiones



Datos técnicos

Datos generales

Rango de detección	60 ... 2000 mm
Rango de ajuste	90 ... 2000 mm
Zona ciega	0 ... 60 mm
Estándar	100 mm x 100 mm
Frecuencia del transductor	aprox. 175 kHz
Retardo de respuesta	aprox. 150 ms

Elementos de indicación y manejo

LED amarillo 1	permanente: Estado de conmutación salida de conmutación 1 parpadeo: Función teach-in Salida analógica
LED amarillo 2	permanente: Estado de conmutación salida de conmutación 2 parpadeo: Función teach-in Salida de conmutación
LED rojo	Operación normal: "Perturbación" Función teach-in: ningún objeto detectado

Datos eléctricos

Tensión de trabajo	17 ... 30 V CC, rizado 10 % _{SS}
Corriente en vacío I ₀	≤ 50 mA

Salida

Tipo de salida	2 salidas de conmutación pnp, N.A./N.C., seleccionables 1 salida analógica 0 ... 10 V
----------------	--

Medición de la corriente de trabajo I _e	200 mA a prueba de cortocircuito/sobrecarga
--	---

Caída de tensión U _d	≤ 2,5 V
---------------------------------	---------

Resolución	0,7 mm con máx. rango de detección
------------	------------------------------------

Desviación de la línea característica	± 1 % del valor final
---------------------------------------	-----------------------

Reproducibilidad	salida de conmutación: ≤ 0,5 % del punto de conmutación salida analógica: ± 0,1 % del valor final
------------------	--

Frecuencia de conmutación f	≤ 3 Hz
-----------------------------	--------

Histéresis de distancia H	1 % de la distancia de conmut. ajustada
---------------------------	---

Impedancia de carga	> 1 kOhm
---------------------	----------

Influencia de la temperatura	± 1 % del valor final
------------------------------	-----------------------

Conformidad con estándar

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

Condiciones ambientales

Temperatura ambiente	-25 ... 70 °C (248 ... 343 K)
----------------------	-------------------------------

Temperatura de almacenaje	-40 ... 85 °C (233 ... 358 K)
---------------------------	-------------------------------

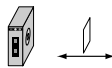




Datos mecánicos

Tipo de protección	IP54
--------------------	------

Conexión	Conector macho V15 (M12 x 1), 5 polos
----------	---------------------------------------

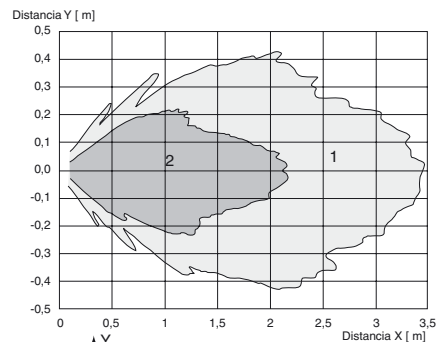
Material

Carcasa	PBT
Transductor	resina Epoxy/Mezcla de esferas de vidrio; espuma Poliuretano, tapa PBT
Masa	140 g

Memorización de los límites de evaluación (salida analógica)		Asignación de <input type="radio"/> gelb (ye) <input type="radio"/> rot (rd) <input type="radio"/> gelb (ye) LED	
			
Límite de evaluación 1			
Colocar el objeto a detectar en la posición/distancia deseada. Pulsar la tecla A1 > 2 s - (cierre temporizado)		Objeto detectado <input type="radio"/> (ye)	Objeto no detectado <input type="radio"/> (rd)
		Corregir la posición del objeto o la alineación del sensor en un plazo de 5 min. hasta que se detecte el objeto.	
Cuando se detecte el objeto, confirmar con la tecla A1.		El valor de la distancia al objeto se memoriza como límite de evaluación 1.	
Límite de evaluación 2			
Colocar el objeto a detectar en la posición/distancia deseada. Pulsar la tecla A1 > 2 s - (cierre temporizado)		Objeto detectado <input type="radio"/> (ye)	Objeto no detectado <input type="radio"/> (rd)
		Corregir la posición del objeto o la alineación del sensor en un plazo de 5 min. hasta que se detecte el objeto.	
Cuando se detecte el objeto, confirmar con la tecla A2.		El valor de la distancia al objeto se memoriza como límite de evaluación 2.	
Si el modo de aprendizaje no se confirma en el plazo de 5 min., el sensor vuelve a funcionamiento normal y mantiene los valores memorizados por última vez.			

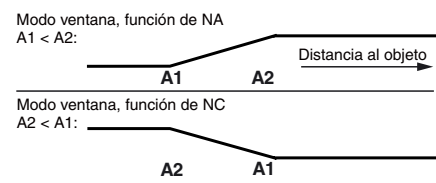
Curvas/Informaciones adicionales

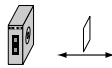




Curvas de respuesta características



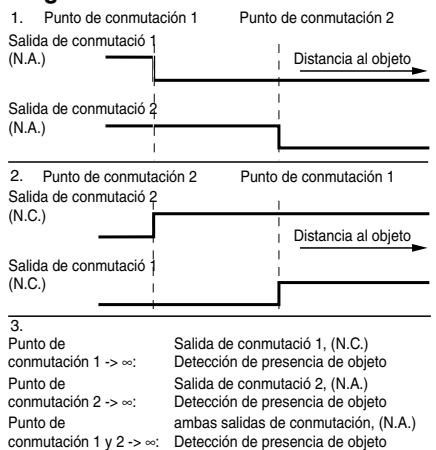
Curva 1: placa plana 100 mm x 100 mm
 Curva 2: barra redonda, Ø 25 mm

Programación de la salida de conmutación



Memorización de los puntos de conmutación (salidas de conmutación)		Asignación de <input type="radio"/> gelb (ye) <input type="radio"/> rot (rd) <input type="radio"/> gelb (ye) LED	
			
Salida de conmutación 1			
Colocar el objeto a detectar en la posición/distancia deseada. Pulsar la tecla A2 > 2 s -		Objeto detectado <input type="radio"/> (ye)	Objeto no detectado <input type="radio"/> (rd)
		Corregir la posición del objeto o la alineación del sensor en un plazo de 5 min. hasta que se detecte el objeto.	
Cuando se detecte el objeto, confirmar con la tecla A1.		El valor de la distancia al objeto se memoriza como punto de conmutación 1.	
Salida de conmutación 2			
Colocar el objeto a detectar en la posición/distancia deseada. Pulsar la tecla A2 > 2 s -		Objeto detectado <input type="radio"/> (ye)	Objeto no detectado <input type="radio"/> (rd)
		Corregir la posición del objeto o la alineación del sensor en un plazo de 5 min. hasta que se detecte el objeto.	
Cuando se detecte el objeto, confirmar con la tecla A2.		El valor de la distancia al objeto se memoriza como punto de conmutación 2.	
Si el modo de aprendizaje no se confirma en el plazo de 5 min., el sensor vuelve a funcionamiento normal y mantiene los valores memorizados por última vez.			

Programación de la salida de conmutación



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.

Fecha de publicación: 2008-07-25 09:46 Fecha de edición: 2008-07-25 12:2811_SPA.xml

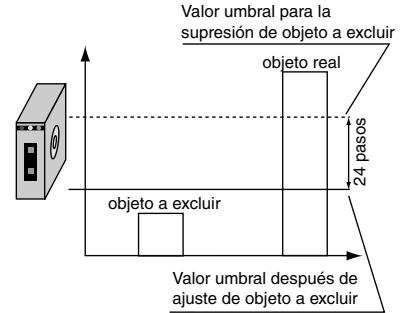
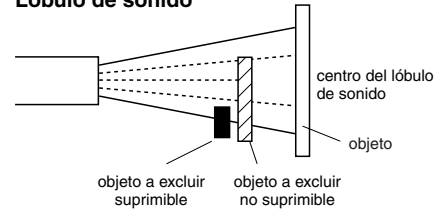
Supresión de objeto perturbador

La supresión de objeto perturbador puede adaptarse en 24 niveles. Una pulsación breve de (A1) aumenta y una pulsación breve de (A2) disminuye el valor umbral. LED rojo iluminado permanentemente: límite de ajuste máx. o mín.

Qué es un objeto perturbador

- Está más cerca del sensor que el objeto a detectar
- No debe tapar completamente el objeto a detectar
- La amplitud de la señal de interferencia debe ser más pequeña que la amplitud de la señal útil.
- El objeto perturbador debe encontrarse solamente en el borde y no en el centro del cono sónico.

Lóbulo de sonido



Supresión de objeto perturbador		Asignación de LED	
		○ gelb (ye)	
		○ rot (rd)	
		○ gelb (ye)	
Retirar el objeto perturbador del rango de detección.			
Desconectar la tensión de servicio Mantener pulsadas ambas teclas y conectar simultáneamente la tensión de servicio El Modo de supresión de objeto perturbador queda activado		Objeto perturbador detectado (ye)	
Ajustar el valor umbral Atención: Pulsar la tecla sólo brevemente. Al alcanzar el tope final se ilumina el LED rojo de forma permanente	 A1: Aumentar el umbral A2: Reducir el umbral	Objeto perturbador detectado (ye)	Valor umbral O. K. Mín/Máx ---> (rd) (rd)
Pulsar brevemente ambas teclas		Abandonar el modo de objeto perturbador, memorizar el valor umbral.	
Comprobar la detección de objeto			
Si el modo de objeto perturbador no se confirma en el plazo de 5 min., el sensor vuelve a funcionamiento normal y mantiene los valores memorizados por última vez.			