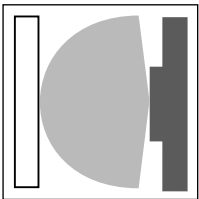




Scanner optique
OSD3000-F20-M4



3000 mm



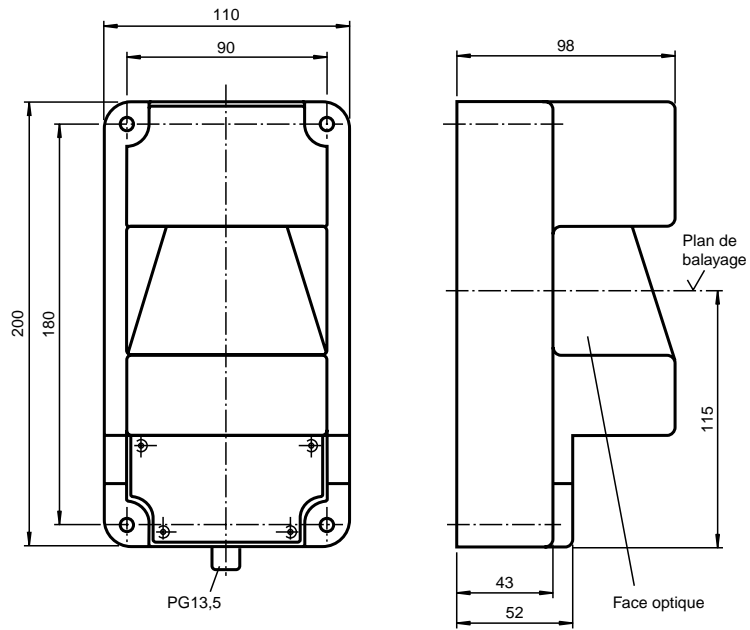
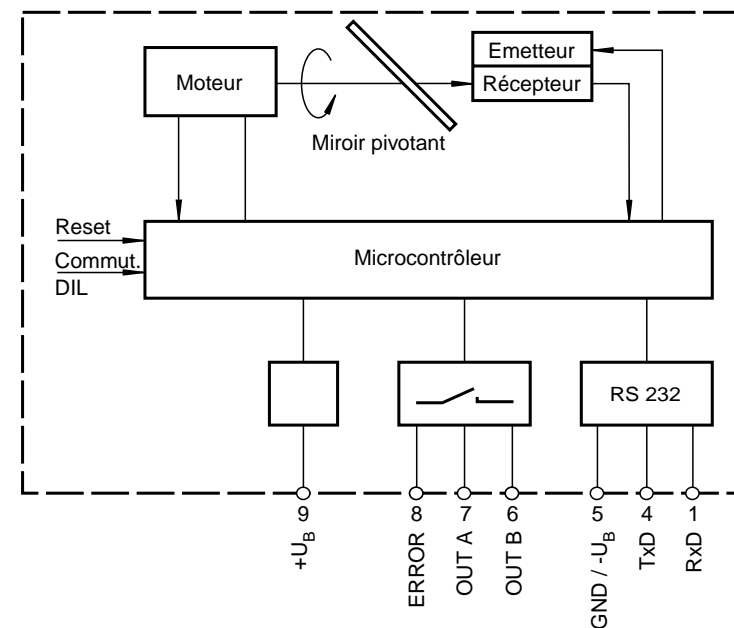
Laser Class I



Caractéristiques

- zone de balayage 174°
- 2 zones de commutation au choix
- livré avec programme de contrôle
- apprentissage au point de commutation optimum
- autotest
- fonction de retour aux réglages d'origine
- laser de classe 1, champ visuel protégé
- contrôle interne du fonctionnement

Raccordement électrique



Supports de montage, etc. voir le chapitre "Accessoires".

Valables pour toutes les versions**Caractéristiques générales**

Domaine de détection	0 ... 3000 mm
Cible de référence	carte grise 18 % (gris) ... 90 % (blanc) de réflexion, 200 mm x 200 mm
Type de lumière	laser infrarouge 780 nm , laser de classe 1, champ visuel protégé
Durée de vie	source de lumière : ≥ 20000 h moteur : ≥ 40000 h
Limite de la lumière ambiante	≤ 15000 Lux lumière solaire ≤ 10000 Lux lumière halogène
Fréquence d'échantillonnage	10 Hz
Influence de la température	compensation en température
Conformité aux normes	EN 60947-5-2

Caractéristiques électriques

Tension assignée d'emploi	U_e	18 ... 30 V C.C. , ondulation 10 % _{SS}
---------------------------	-------	--

Éléments de visualisation/réglage

LED jaune	objet en zone A
LED verte	alimentation (Power on)
LED rouge 1	objet en zone B
LED rouge 2	défaut du système
Commutateurs DIL	choix de 8 combinaisons de zones programmées dans une EEPROM

Sortie

Type de sortie	2 sorties pnp, à fermeture/à ouverture
Courant assigné d'emploi	I_e 200 mA , protégé contre les courts-circuits/surtensions
Chute de tension	U_d $\leq 2,5$ V
Retard à l'appel	t_{on} 100 ms
Course différentielle	H réglable
Reproductibilité	≤ 2 %

Environnement

Température ambiante	0 ... 50 °C (273 ... 323 K)
Température de stockage	-40 ... 80 °C (233 ... 353 K)

Caractéristiques mécaniques

Protection	IP66 selon EN 60529
Raccordement	Pg13,5, section du fils $d \leq 2,5$ mm ²
Matériau	
Boîtier	ABS
Face optique	PMMA
Masse	1200 g

Remarque**Principe de mesure**

Le faisceau laser d'une unité optique pour la mesure de distance balaye cycliquement le domaine de détection à l'aide d'un miroir à orientation motorisée. Si le faisceau est réfléchi sur des objets présents dans la zone, la position des objets est détectée en fonction de la direction et de la distance. Un système à microcontrôleur compare les positions de tous les objets détectés avec deux zones de commutation pouvant être configurées au choix. Si un ou plusieurs objets sont présents dans une zone de commutation, la sortie correspondante réagit.

OSD3000-F20-M4