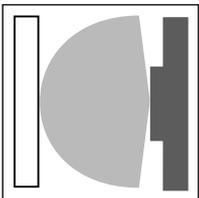


Baureihe -F20

Abmessungen



Optischer Scanner OSD3000-F20-M4



3000 mm

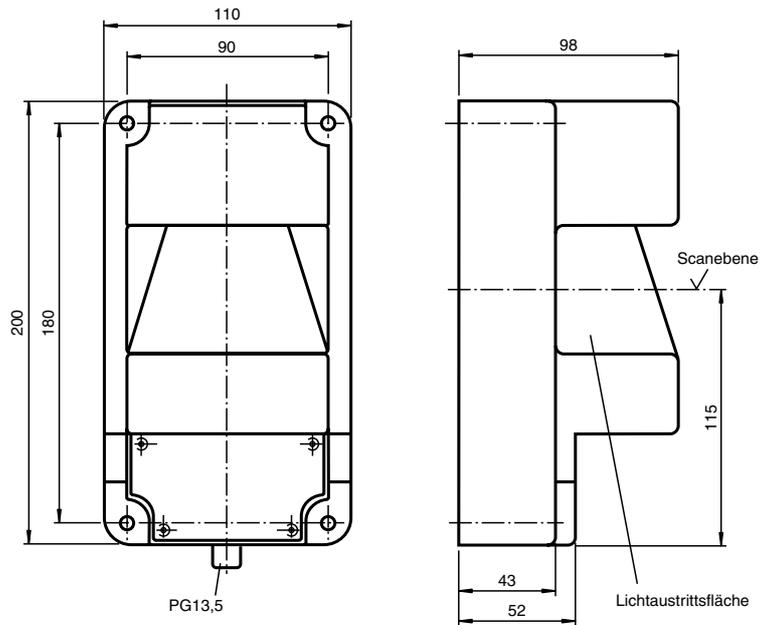


Laser Class I



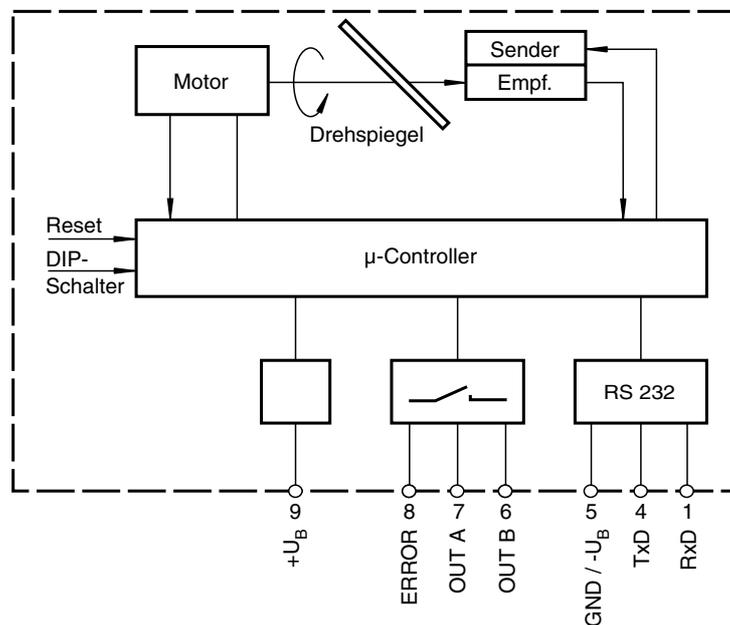
Merkmale

- 174° Scanbereich
- 2 frei wählbare Schaltzonen
- Editiersoftware im Lieferumfang
- Einlernen auf optimale Schwelleneinstellung
- Selbsttest
- Rücksetzfunktion auf Werkseinstellung
- Laserklasse 1, augensicher
- Interne Funktionsüberwachung



Montagehilfen usw. siehe Kapitel "Zubehör".

Elektrischer Anschluss



Gültig für alle Varianten**Allgemeine Daten**

Erfassungsbereich	0 ... 3000 mm
Referenzobjekt	Graukarte 18 % (grau) ... 90 % (weiss) Reflexion, 200 mm x 200 mm
Lichtart	IR-Laser 780 nm , Laserklasse 1, augensicher
Lebensdauer	Lichtquelle: ≥ 20000 h Motor: ≥ 40000 h
Fremdlichtgrenze	≤ 15000 Lux Sonnenlicht ≤ 10000 Lux Halogenlicht
Abtastfrequenz	10 Hz
Temperatureinfluss	Temperaturkompensation
Normenkonformität	EN 60947-5-2

Elektrische Daten

Bemessungsbetriebsspannung	U_e	18 ... 30 V DC , Welligkeit 10 % _{SS}
----------------------------	-------	--

Anzeigen/Bedienelemente

LED gelb	Objekt in Zone A
LED grün	Netz ein (Power on)
LED rot 1	Objekt in Zone B
LED rot 2	Systemfehler
DIP-Schalter	8 im EEprom abgelegte Zonenkombinationen können ausgewählt werden

Ausgang

Ausgangstyp	2 Schaltausgänge pnp, Schließer/Öffner
Bemessungsbetriebsstrom	I_e 200 mA , kurzschluss-/überlastfest
Spannungsfall	U_d $\leq 2,5$ V
Einschaltverzug	t_{on} 100 ms
Abstandshysterese	H einstellbar
Reproduzierbarkeit	≤ 2 %

Umgebungsbedingungen

Umgebungstemperatur	0 ... 50 °C (273 ... 323 K)
Lagertemperatur	-40 ... 80 °C (233 ... 353 K)

Mechanische Daten

Schutzart	IP66 nach EN 60529
Anschluss	Klemmraum Pg13,5, Aderquerschnitt $\leq 2,5$ mm ²
Material	
Gehäuse ((Material))	ABS
Lichtaustritt ((Material))	PMMA
Masse	1200 g

OSD3000-F20-M4

Hinweise**Messprinzip**

Der Laserstrahl einer optischen Entfernungsmesseinheit tastet mittels eines motorgetriebenen Drehspiegels zyklisch den Scanbereich ab. Reflektiert der Messstrahl dabei an Objekten innerhalb des Erfassungsbereiches, so werden diese nach Richtung und Abstand erfasst. Ein nachgeschaltetes Mikrocontrollersystem vergleicht die Positionen aller erfassten Objekte mit zwei frei konfigurierbaren Schaltzonen. Liegen ein oder mehrere Objekte innerhalb einer Schaltzone, so reagiert der dazugehörige Schaltausgang.