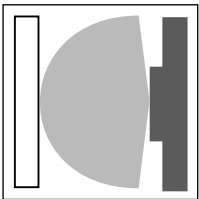




**Escaner**  
OSD3000-F20-M4



3000 mm



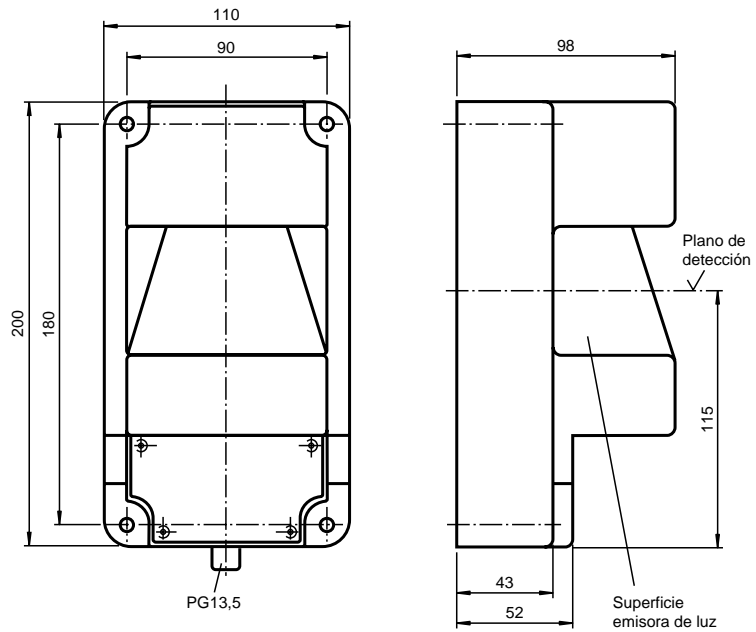
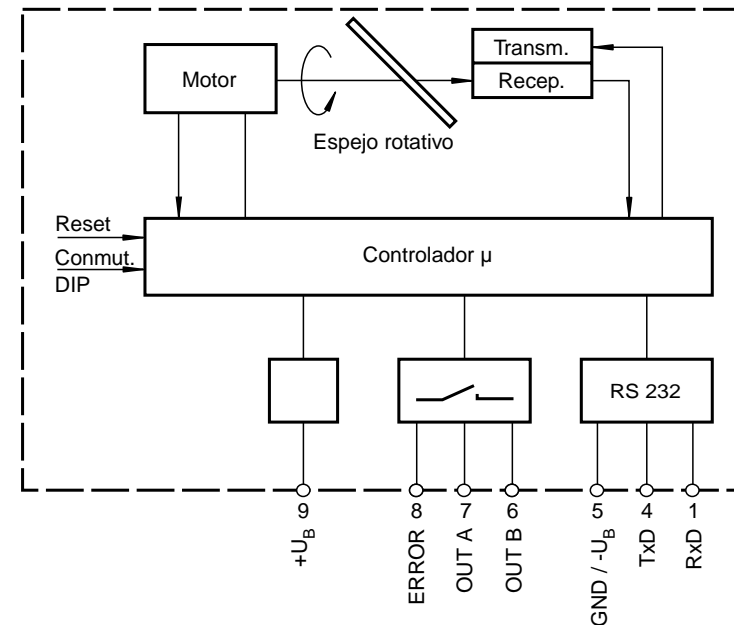
Laser Class I



**Características**

- Rango de escaner/exploración 174°
- 2 zonas de conmutación, libremente seleccionables
- Software de edición, incl. en suministro
- Autoaprendizaje en ajuste de umbral óptimo
- Autotest
- Recolocación al ajuste de fábrica
- Laser clase 1, con protección ocular
- Control de la función interna

**Conexión eléctrica**



Ayudas de montaje, etc., ver capítulo "Accesorios".

**Válido para todas las variantes**

OSD3000-F20-M4

**Generalidades**

Rango de detección	0 ... 3000 mm
Objeto de referencia	Tarjeta gris 18 % (gris) ... 90 % (blanco) Reflexión, 200 mm x 200 mm
Tipo de luz	Láser IR 780 nm , Laser clase 1, con protección ocular
Vida mecánica	Fuente de luz: ≥ 20000 h Motor: ≥ 40000 h
Límite de luz extraña	≤ 15000 Lux Luz solar ≤ 10000 Lux Luz halógena
Frecuencia de palpación	10 Hz
Influencia de la temperatura	Compensación de temperatura
Conforme con estándar	EN 60947-5-2

**Datos eléctricos**

Tensión de trabajo de medición	$U_e$	18 ... 30 V CC , Rizado 10 % <sub>SS</sub>
--------------------------------	-------	--

**Displays/Elementos de manejo**

LED amarillo	Objeto en la zona A
LED verde	Red conectada (Power on)
LED rojo 1	Objeto en la zona B
LED rojo 2	Fallo/Error del sistema
Conmutadores DIP	8 combinaciones de zonas, almacenados en EEprom, pueden seleccionarse

**Salida**

Tipo de salida	2 salidas de conmutación pnp, N.A./N.C.
Corriente de trabajo de medición	$I_e$ 200 mA a prueba de cortocircuito/sobrecarga
Caída de tensión	$U_d$ ≤ 2,5 V
Retardo a la activación	$t_{on}$ 100 ms
Histéresis de distancia	H ajustable
Reproducibilidad	≤ 2 %

**Condiciones ambientales**

Temperatura ambiente	0 ... 50 °C (273 ... 323 K)
Temperatura de almacenaje	-40 ... 80 °C (233 ... 353 K)

**Datos mecánicos**

Tipo de protección	IP66 según EN 60529
Conexión	Compartimento terminal Pg13,5, Sección transversal ≤ 2,5 mm <sup>2</sup>
Material	
Carcasa	ABS
Salida de luz	PMMA
Masa	1200 g

**Notas**

**Principio de medición**

El rayo láser de una unidad de medición de distancia óptica palpa ciclicamente, mediante un espejo giratorio, el rango de exploración. Si el rayo de medición se refleja en objetos dentro del rango de detección, se averigua su dirección y distancia. Un sistema de control microprocesado compara las posiciones de todos los objetos detectados con dos zonas de conmutación, configurable por el usuario. Si uno o más objetos se encuentran dentro de la zona de conmutación se activa la salida de conmutación correspondiente.