

Sensore di profilo 2D/3D

M2SL226

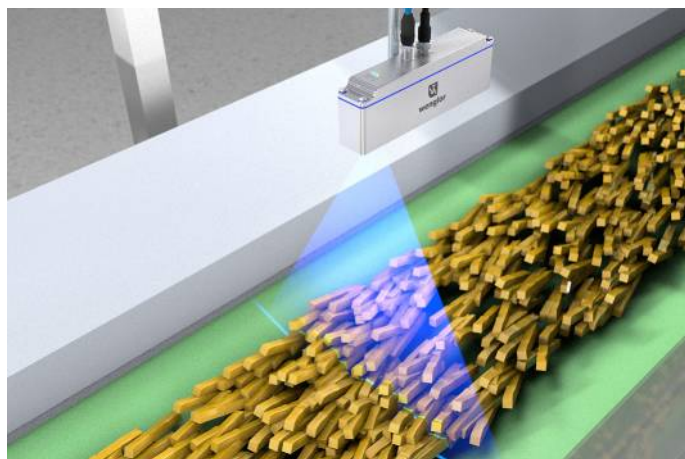
Numero d'ordinazione

weCat3D



- Custodia in acciaio 1.4404
- Ecolab
- IP67 / IP69K
- Résolution précise de la plage de mesure X (> 1200 points de mesure)

I sensori del profilo 2D/3D proiettano una linea laser sull'oggetto da rilevare e creano mediante una telecamera interna, disposta in triangolazione, un profilo in altezza preciso e linearizzato. La serie weCat3D può essere integrata grazie alla sua interfaccia unificata e aperta mediante libreria di programma DLL o standard GigE Vision senza ulteriore unità di controllo. In alternativa wenglor offre pacchetti software propri come soluzione per l'applicazione.



Dati tecnici

Dati ottici

Area di lavoro Z	300...1500 mm
Campo di misurazione Z	1200 mm
Campo di misurazione X	250...1350 mm
Differenza di linearità	600 µm
Risoluzione Z	60...990 µm
Risoluzione X	270...1170 µm
Tipo di luce	Laser (rosso)
Lunghezza d'onda	660 nm
Classe laser (EN 60825-1)	2

Condizioni ambientali

Temperatura ambientale	0...45 °C
Temperatura di stoccaggio	-20...70 °C
Livello luce estranea	5000 Lux
EMC	DIN EN 61000-6-2; 61000-6-4
Resistenza agli shock DIN IEC 68-2-27	30 g / 11 ms
Resistenza alle vibrazioni DIN IEC 60068-2-6	6 g (10...55 Hz)
Umidità dell'aria	5...95 %, senza condensa

Dati elettrici

Tensione di alimentazione	18...30 V DC
Assorbimento di corrente (U _b = 24 V)	1000 mA
Velocità di misurazione	200...4000 /s
Velocità di misurazione (sottocampionamento)	800...4000 /s
Numero ingressi/uscite	4
Caduta di tensione uscita di commutazione	< 1,5 V
Max. corrente di commutazione	100 mA
Protezione contro i cortocircuiti	sì
Protezione all'inversione di polarità	sì
Protezione al sovraccarico	sì
Interfaccia	Ethernet TCP/IP
Velocità di trasmissione	100/1000 Mbit/s
Classe di protezione	III
Numero accessione FDA	1710959-001

Dati meccanici

Materiale custodia	Acciaio inox V4A (1.4404/316L)
Grado di protezione	IP67
Grado di protezione	IP69K
Tipo di connessione	M12 × 1; 12-pin
Tipo di connessione Ethernet	M12 × 1; 8-pin, cod. X
Protezione dell'ottica	Plastica, PMMA

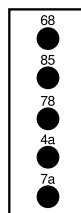
Push-Pull

Schema elettrico nr.	1022 1034
Pannello n.	A26
Nr. dei connettori idonea	50 87
Nr. della tecnica di fissaggio idonea	343

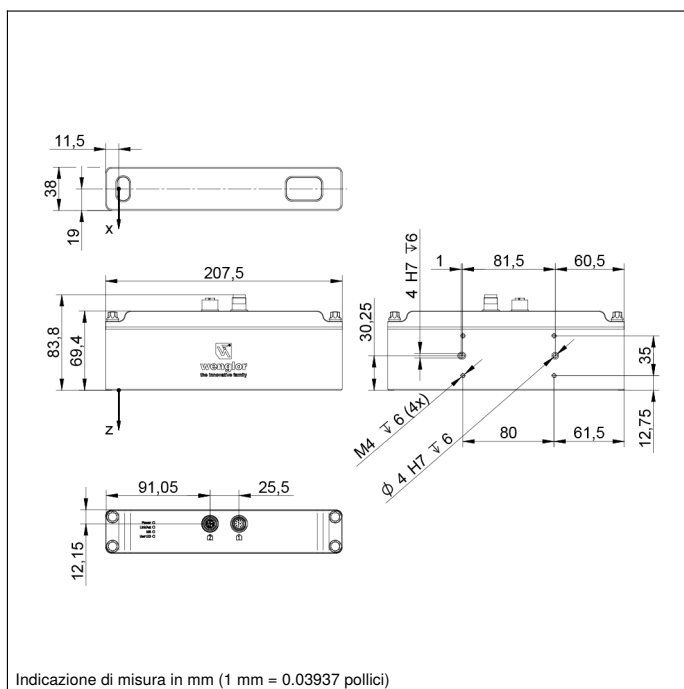
Prodotti aggiuntivi

Cavo di collegamento speciale
Controller Machine Vision MVC
Software
Switch EHSS001
Unità di controllo

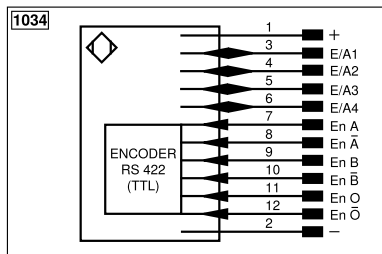
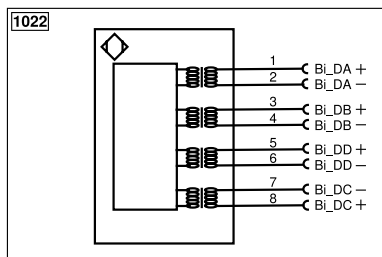
A26



4a = LED utente

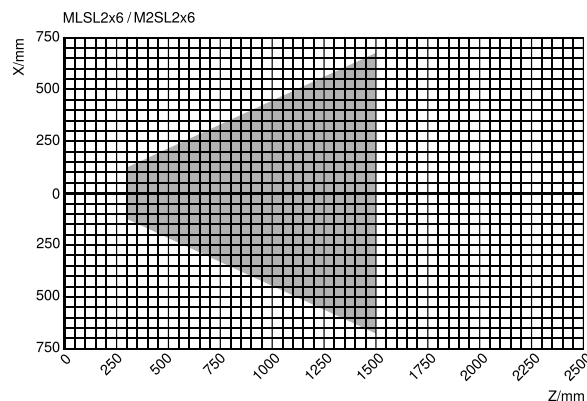


Indicazione di misura in mm (1 mm = 0.03937 pollici)



Indice			
+	Alimentazione +	nc	Non collegato
-	Alimentazione 0 V	U	Ingresso test
~	Alimentazione AC	Ü	Ingresso test inverso
A	Uscita (NO)	W	Ingresso trigger
Ä	Uscita (NC)	W-	Terra per ingresso trigger
V	Antimbrattamento/errore (NO)	O	Uscita analogica
Ÿ	Antimbrattamento/errore (NC)	O-	Terra per uscita analogica
E	Ingresso digitale/analogico	BZ	Estrazione a blocchi
T	Ingresso Teach	ÄMV	Valvola uscita
Z	Tempo di ritardo	a	Valvola uscita +
S	Schermo	b	Valvola uscita 0 V
RxD	Interfaccia ricezione	SY	Sincronizzazione
TxD	Interfaccia emissione	SY-	Terra per sincronizzazione
RDY	Pronto	E+	Ricevitore-Linea
GND	Massa	S+	Emittitore-Linea
CL	Clock	±	Terra
E/A	Entrata/Uscita programmabile	SnR	Riduzione della distanza di lavoro
	IO-Link	Rx+/-	Ethernet ricezione
PoE	Power over Ethernet	Tx+/-	Ethernet emissione
IN	Ingresso di sicurezza	BUS	Interfaccia-Bus A(+)/B(-)
OSSD	Uscita di sicurezza	La	Luce emettitore disinseribile
Signal	Uscita del segnale	Mag	Comando magnetico
Bl_D+/-	GbE bidirezionale. Linea dati (A-D)	RES	Ingresso conferma
EN0 RS422	Encoder 0-Impuls 0/0 (TTL)	EDM	Monitoraggio contatti
PT	Resistore di precisione in plating	FNARS422	Encoder A/Ä (TTL)
		ENBRG422	Encoder B/ß (TTL)
		ENa	Encoder A
		ENb	Encoder B
		AMIN	Uscita digitale MIN
		AMAX	Uscita digitale MAX
		AOk	Uscita digitale OK
		SY In	Sincronizzazione In
		SY OUT	Sincronizzazione OUT
		OLt	Uscita luminosità
		M	Manutenzione
		rsv	Riservata
			Colori cavi secondo IEC 60757
		BK	Nero
		BN	Marrone
		RD	Rosso
		OG	Arancione
		YE	Giallo
		GN	Verde
		BU	Bleu
		VT	Viola
		GY	Grigio
		WH	Bianco
		PK	Rosa
		GNYE	Verde Giallo

Campo di misura X, Z



Z = distanza di lavoro

X = Campo di misurazione