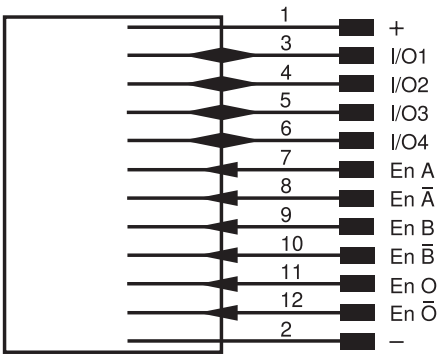
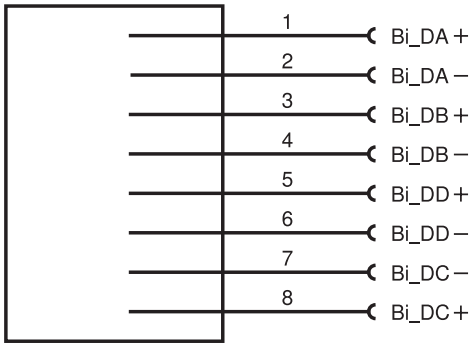
First Steps MLSL1x3S50

Anschlussbild Versorgung:



Anschlussbild Ethernet:

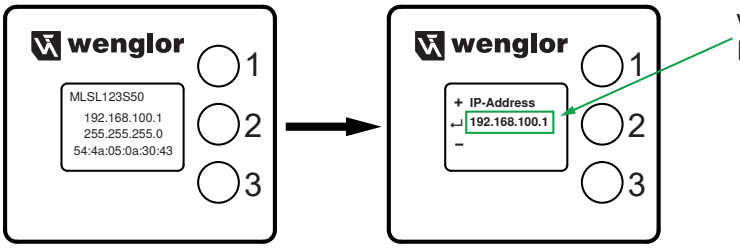


+	Versorgungsspannung „+“
–	Versorgungsspannung „0 V“
E/A	Eingang / Ausgang programmierbar
$EN_{A(RS422)}$	Encoder A/$\overline{A}$ (TTL)
$EN_{B(RS422)}$	Encoder B/$\overline{B}$ (TTL)
$EN_{0(RS422)}$	Encoder 0-Impuls 0/$\overline{0}$ (TTL)

BI_D +/–	Ethernet Gigabit bidirekt / Datenleitung (A-D)

Änderung der IP-Adresse über das Bedienfeld des Sensors:

Drücken Sie eine beliebige Taste um ins Hauptmenü zu kommen. Wählen Sie anschließend Interface → Ethernet → IP-Address aus um die IP-Adresse angezeigt zu bekommen und zu ändern.



NOTE!
Stellen Sie sicher, dass die Sensoren unterschiedliche IP-Adressen haben. Ändern Sie nur das letzte Segment: 192.168.100.XXX

HINWEIS!
Informationen zur Anbindung an die Steuerung entnehmen Sie bitte der Betriebsanleitung der jeweils eingesetzten Maschinensteuerung.

ACHTUNG!
Die installierte Firmware darf nicht durch eine andere Version ersetzt bzw. aktualisiert werden, da die Funktionalität des Sensors ansonsten nicht mehr gewährleistet ist.

Der Sensor verfügt über ein vorinstalliertes Kalibrierprojekt. Um dieses Projekt entsprechend nutzen und die Sensorposition korrekt messen zu können, muss das nachfolgend dargestellte Kalibrierobjekt verwendet werden:

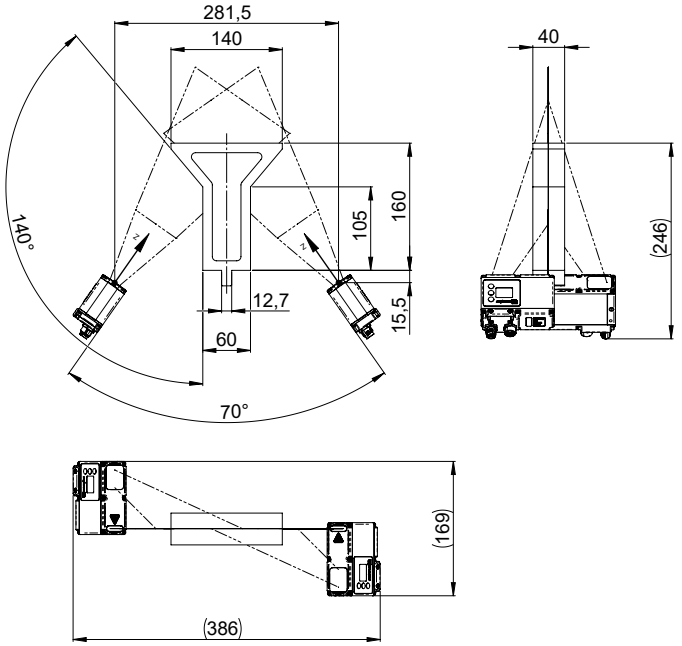


Abb. 1: Kalibrierobjekt mit Maßangaben (in mm)

HINWEIS!
Das Kalibrierobjekt ist kein Verkaufsartikel. Die CAD-Daten können bei Bedarf über den Support angefordert werden..

Weiterführende Informationen finden Sie auf der Webseite des Sensors unter:
www.wenglor.com I 2D-/3D-Profilsensoren für Biegemaschinen