MLSL122

订货号

weCat3D



- 每秒的测量点数可以达到 3.6 百万个。
- 测量范围 X 的精确分辨率 (> 1200 个测量点)
- 紧凑的轻量化结构也可用于机器人

二维/三维轮廓传感器将激光线投射到测量物体上并用装在三角测量角的内置摄像头形成一个精确的线性化垂直廓线。由于配有相同的开放接口，借助 DLL 程序库或 GigE-Vision 标准可以集成 weCat3D 系列，无需辅助控制单元。威格勒提供满足您应用的专用软件包，可供选择。

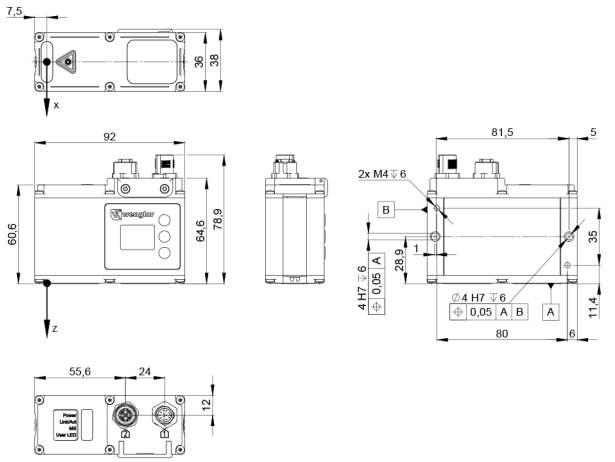


技术数据

光学数据	
Z 轴的工作范围	65...125 mm
测量范围 Z	60 mm
测量范围 X	40...58 mm
线性偏差	30 µm
Z 轴的分辨率	4,8...9,6 µm
X 轴的分辨率	33...47 µm
光线类型	激光（红）
波长	660 nm
使用寿命(Tu = +25 °C)	20000 h
激光等级(EN 60825-1)	2
环境条件	
环境温度	0...45 °C
储藏温度	-20...70 °C
最大允许的外来光线	5000 Lux
电磁兼容性	DIN EN 61000-6-2; 61000-6-4
撞击防御 DIN IEC 68-2-27	30 g / 11 ms
耐振性 DIN IEC 60068-2-6	6 g (10...55 Hz)
空气湿度	5...95%，无冷凝
电气数据	
供电电压	18...30 V DC
电流消耗(Ub = 24 V)	300 mA
测量速率	200...4000 /s
测量速率（二次采样）	800...4000 /s
输入/输出端数量	4
切换输出端压降	< 1,5 V
切换输出端开关电流	100 mA
抗短路	是
反极性保护	是
防过载	是
接口	Ethernet TCP/IP
传输速度	100/1000 Mbit/s
防护等级	III
FDA登录编号	1610451-003
机械数据	
外壳材料	ABS 塑料
外壳材料	铝合金，粉末涂层
防护等级	IP67
连接方式	M12 × 1；12针
以太网连接方式	M12 × 1；8针，X编码
透镜盖	塑料，PMMA
网页服务器	是
推挽	●
接线图编号	1022 / 1034
操作面板编号	X2 / A22
适当的连接技术编号	50 / 87
适当的紧固技术编号	343

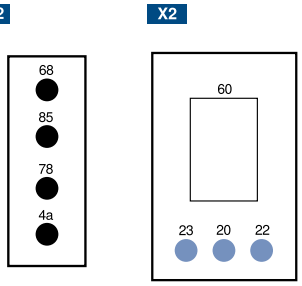
补充的产品

交换机EHSS001
冷却模块ZLSK001
控制单元
软件
连接电缆
防护外壳ZLSS003
防护片保持器ZLSS001

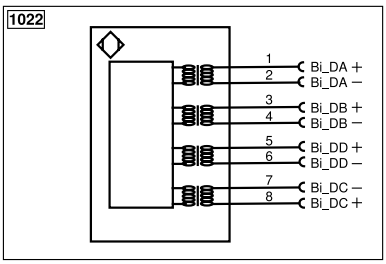


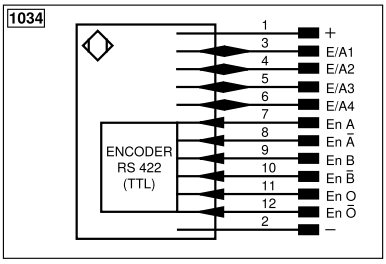
尺寸数据，单位mm (1 mm = 0.03937 Inch)

操作面板



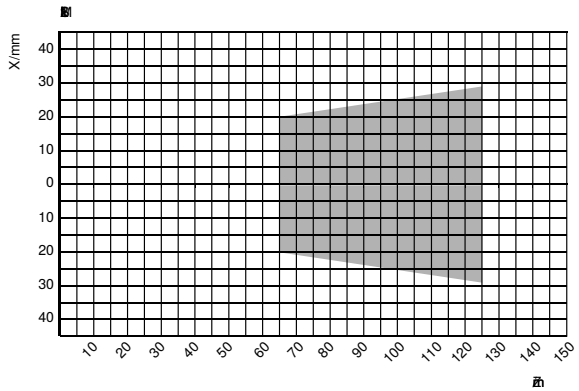
20 = 回车键
22 = 向上键
23 = 向下键
4a = 用户LED
60 = 指示器
68 = 供电电压指示器
78 = 模块状态
85 = Link/Act LED





符号注解					
+	电源电压 +	nc	未连接	ENBRS422	编码器 B/B̄ (TTL)
–	电源电压 0 V	U	测试输入端	ENA	编码器 A
~	电源电压 (交流电压)	Ū	测试输入端 反向	ENB	编码器 B
A	切换输出端常开触点 (NO)	W	触发输入端	AMIN	数字输出端 MIN
Ā	切换输出端常闭触点 (NC)	W–	参考接地/触发输入端	AMAX	数字输出端 MAX
V	污染/故障输出端 (NO)	O	模拟输出端	AOK	数字输出端 OK
V̄	污染/故障输出端 (NC)	O–	参考接地/模拟输出端	SY In	同步 In
E	模拟或数字输入端	BZ	整组输出	SY OUT	同步 OUT
T	示教输入端	AMV	电磁阀/电机输出端	OLT	光强度输出端
Z	时间延迟 (启用)	a	阀控制器输出端 +	M	维护
S	屏蔽	b	阀控制器输出端 0 V	rsv	预留
RxD	接收线接口	SY	同步	芯线按 DIN IEC 60757	
TxD	发送线接口	SY–	参考接地/同步	BK	黑色
RDY	准备就绪	E+	接收线	BN	棕色
GND	接地	S+	发送线	RD	红色
CL	节拍	⏚	接地	OG	橘黄色
E/A	输入端/输出端可以设定	SnR	操作距离缩小	YE	黄色
	IO-Link	Rx+/–	以太网接收线	GN	绿色
PoE	以太网电源	Tx+/–	以太网发送线	BU	蓝色
IN	安全输入端	Bus	总线接口 A(+)/B(–)	VT	紫色
OSSD	安全输出端	La	可关断的发送光	GY	灰色
Signal	信号输出端	Mag	电磁控制	WH	白色
BI_D+/–	以太网千兆双向。数据线 (A-D)	RES	操作输入端	PK	粉红色
EN0 RS422	编码器 0 脉冲 0/0̄ (TTL) plus 0/0̄ (TTL)	EDM	接触监控	GNYE	黄绿色
PT	印刷板测量电阻	ENARS422	编码器 A/Ā (TTL)		

测量区 X、Z



Z = 工作距离
X = 测量范围

保留技术更改的权利 V1-07.03.2024