

2D/3D轮廓传感器

MLWL033

订货号

weCat3D



- Ecolab
- IP69K
- 每秒的测量点数可以达到 12,000,000 个
- 蓝光可以用于金属、有机或半透明材料。

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。

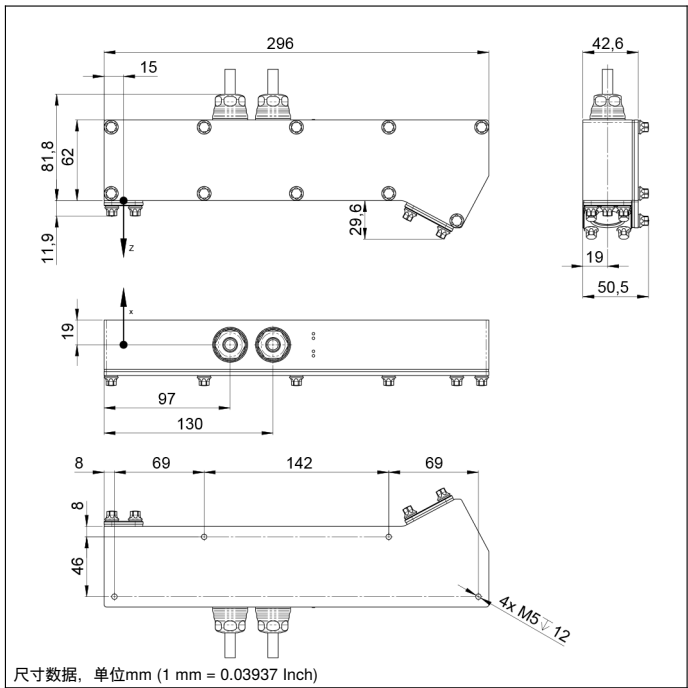


技术数据

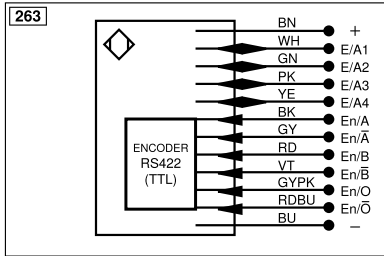
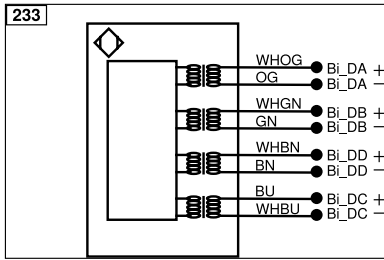
光学数据	
Z 轴的工作范围	300...1000 mm
测量范围 Z	700 mm
测量范围 X	280...830 mm
线性偏差	175 µm
Z 轴的分辨率	27...162 µm
X 轴的分辨率	181...446 µm
光线类型	激光 (兰色)
波长	405 nm
使用寿命(Tu = +25 °C)	20000 h
激光等级(EN 60825-1)	2M
环境条件	
环境温度	0...45 °C
储藏温度	-20...70 °C
最大允许的外来光线	5000 Lux
电磁兼容性	DIN EN 61000-6-2; 61000-6-4
撞击防御 DIN IEC 68-2-27	30 g / 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 (二次采样)	350...6000 /s
输出率	180...6000 /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	2110262-000
机械数据	
外壳材料	不锈钢 V2A, (1.4305 / 303)
防护等级	IP69K
电缆长度	5 m
弯曲半径	87 mm
透镜盖	塑料, PMMA
电缆外皮材料	TPE 塑料
安全技术数据	
MTTFd (EN ISO 13849-1)	3706,54 a
推奨	●
接线图编号	233 263

补充的产品

交换机EHSS001
控制单元
软件

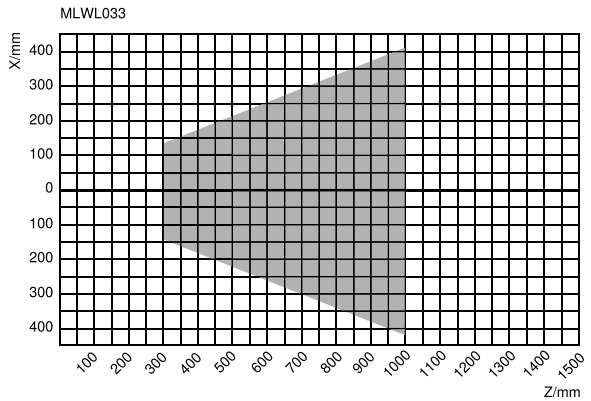


尺寸数据, 单位mm (1 mm = 0.03937 Inch)



符号注解			
+	电源电压 +	nc	未连接
-	电源电压 0 V	U	测试输入端
~	电源电压 (交流电压)	Ū	测试输入端 反向
A	切换输出端常开触点 (NO)	W	触发输入端
Ā	切换输出端常闭触点 (NC)	W-	参考接地/触发输入端
V	污染/故障输出端 (NO)	O	模拟输出端
ȳ	污染/故障输出端 (NC)	O-	参考接地/模拟输出端
E	模拟或数字输入端	BZ	整组输出
T	示教输入端	Amv	电磁阀/电机输出端
Z	时间延迟 (启用)	a	阀控制器输出端 +
S	屏蔽	b	阀控制器输出端 0 V
RxD	接收线接口	SY	同步
TxD	发送线接口	SY-	参考接地/同步
RDY	准备就绪	E+	接收线
GND	接地	S+	发送线
CL	节拍	±	接地
E/A	输入端/输出端可以设定	SnR	操作距离缩小
IO-Link	IO-Link	Rx+/-	以太网接收线
PoE	以太网电源	Tx+/-	以太网发送线
IN	安全输入端	Bus	总线接口 A(+)/B(-)
OSSD	安全输出端	La	可关断的发送光
Signal	信号输出端	Mag	电磁控制
BI_D+/-	以太网千兆双向. 数据线 (A-D)	RES	操作输入端
ENo RS422	编码器 0 脉冲 0/0 (TTL) plus 0/0 (TTL)	EDM	接触监控
PT	印刷板测量电阻	ENARIS422	编码器 A/Ā (TTL)
		ENBRIS422	编码器 B/Ē (TTL)
		ENA	编码器 A
		ENB	编码器 B
		AMIN	数字输出端 MIN
		AMAX	数字输出端 MAX
		Ack	数字输出端 OK
		SY In	同步 In
		SY OUT	同步 OUT
		OLT	光强度输出端
		M	维护
		rsv	预留
			芯线按 DIN IEC 60757
		BK	黑色
		BN	棕色
		RD	红色
		OG	橘黄色
		YE	黄色
		GN	绿色
		BU	蓝色
		VT	紫色
		GY	灰色
		WH	白色
		PK	粉红色
		GNYE	黄绿色

测量区 X、Z



Z = 工作距离

X = 测量范围

