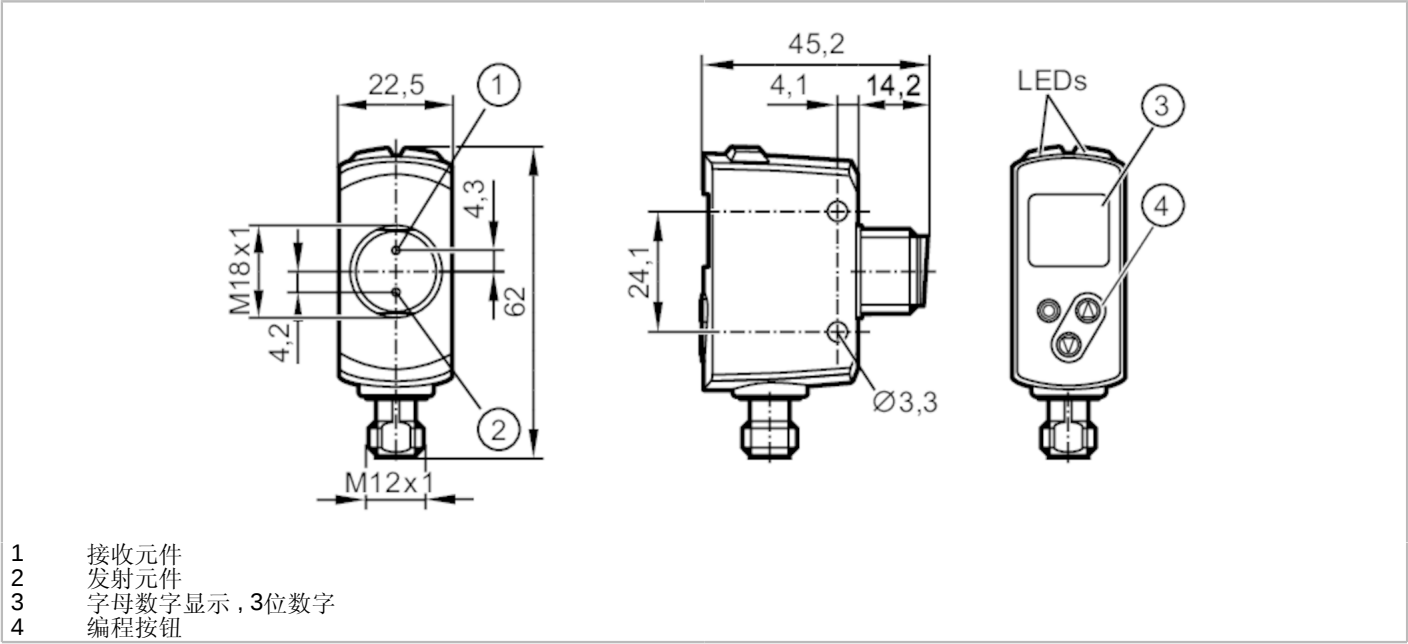




产品特征		
光线种类		红光
激光防护等级		1
外壳		带M18螺纹的方形设计
应用		
应用	[m]	0.03...0.3
电气数据		
工作电压	[V]	10...30 DC; (符合cULus - Class 2标准)
电流损耗	[mA]	< 75; (24 V)
防护等级		III
反相保护		有
光线种类		红光
波长	[nm]	650
使用寿命	[h]	50000
输出		
电气设计		PNP
输出功能		2 x 常开/常闭; (可设定参数)
开关量输出DC的持续电流负载	[mA]	100; (每个输出)
短路保护类型		脉冲
过载保护		有
监控范围		
光斑宽度最大值	[mm]	3
光斑高度最大值	[mm]	3
光点尺寸参考		在最大的检测距离
背景消隐	[m]	0.03...19.2



测量/设定范围		
测量范围	[m]	0.025...0.3
测量频率	[Hz]	33
接口		
通信接口	IO-Link	
传递类型	COM2 (38,4 kBaud)	
IO-Link revision	1.1	
SDCI标准	IEC 61131-9	
外形	Smart Sensor: Sensor Identification; Binary Data Channel; Process Value; Sensor Diagnosis	
SIO模式	有	
必需的mater port type	A	
模拟过程数据	2	
二位输出过程数据	2	
处理周期最小值	[ms]	6
支持的DeviceID	运行方式	DeviceID
	默认	1012
工作条件		
环境温度	[°C]	-25...50
注意环境温度	当环境温度<-10°C时，预热时间是必要的。 激光关闭。	
存储温度	[°C]	-30...80
外壳防护等级	IP 65; IP 67	
认证/测试		
EMC电磁兼容	EN 60947-5-2	
激光防护等级	1	
激光保护注意事项	注意：	激光
	激光等级：	1
		EN / IEC60825-1:2007
		EN / IEC60825-1:2014
		符合21 CFR 1040，除了根据激光通知编号的偏差 50, 2007年六月.
MTTF	[年]	181
机械技术数据		
重量	[g]	205
外壳	带M18螺纹的方形设计	
尺寸	[mm]	61.7 x 22.5 x 45.2
螺纹代号	M18 x 1	
原材料	外壳： 不锈钢(1.4404 / 316L); PPSU; ABS; PMMA; PBT / PC; EPDM; 前面透镜： 玻璃	
透镜校准	侧面的镜组	
显示器/操作件		
显示	开关状态	2 x LED, 黄色
		1 x 字母数字显示, 3位数字
附件		
供货范围	固定螺母: 2	

OGD592

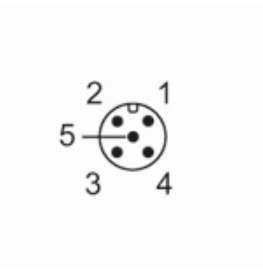


激光测距传感器
OGDLFPKG/IO-LINK/US

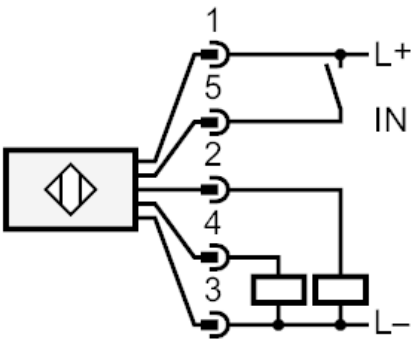
注释	
注释	按照cULus工作电压"电源级2"
包装单位	1 件

电气连接

接插件: 1 x M12; 译码: A



接口



- 2: OUT2: 开关输出
- 4: OUT1: 开关输出或IO-Link
- 5: IN1: 激光打开/关闭



其他数据		
参数	设定范围	出厂设定
Uni	mm, inch	mm
OU1	Hno, Hnc, Fno, Fnc, OFF	Hno
SP1 [mm]	30...300	300
nP1 [mm]	30...300	90
FP1 [mm]	30...300	110
OU2	Hno, Hnc, Fno, Fnc, OFF	Hno
SP2 [mm]	30...300	30
nP2 [mm]	30...300	190
FP2 [mm]	30...300	210
dS1 [s]	0...0.1...5	0
dr1 [s]	0...0.1...5	0
dS2 [s]	0...0.1...5	0
dr2 [s]	0...0.1...5	0
dFo [s]	0...0.1...5	0.1
dIS	ON / OFF	ON

可重复性: 6σ

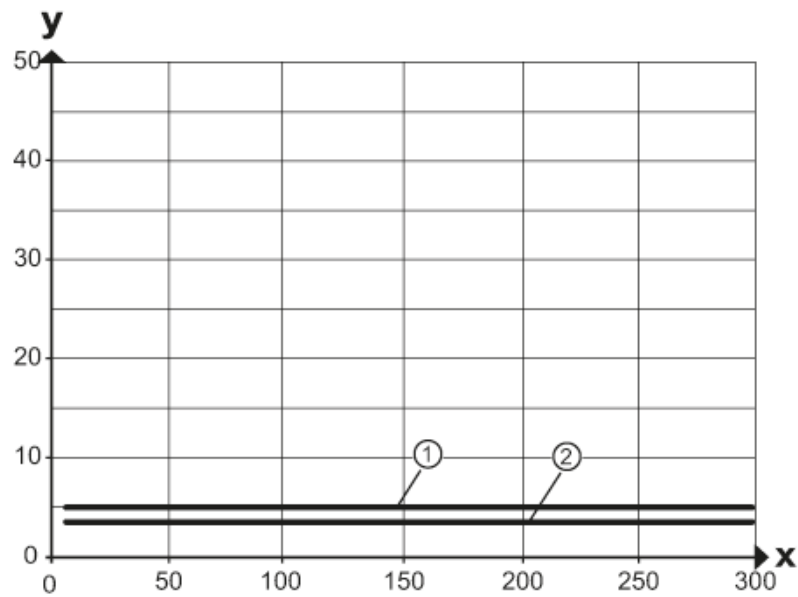
	测量值的重复精度	
距离	白色(90 %反射)	黑色(6 %...90 %减弱)
25...300 mm	2.0 mm	5.0 mm

数值用于	
物体的外部光线	< 10 klx
恒定的环境条件	23 °C / 960 hPa
最小的启动时间(分钟)	15

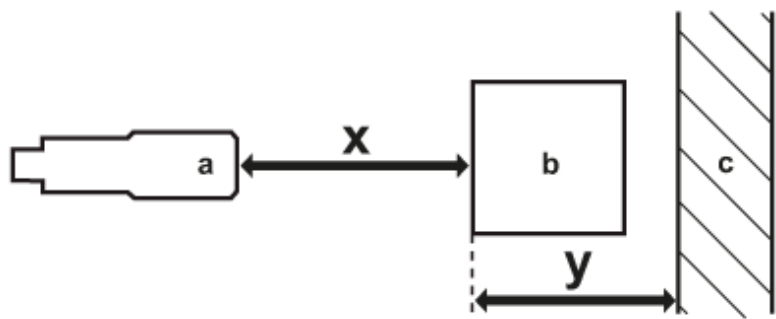


图表

迟滞图形



x: 距离传感器/目标物 [mm]
y: 最小的距离物体/背景 [mm]
1 = 背景黑色(减弱6%)
2 = \$Hintergrund_weiss_90_Remission



a: 传感器
b: 目标
c: 背景
x: 距离传感器/目标物 [mm]
y: 最小的距离物体/背景 [mm]