

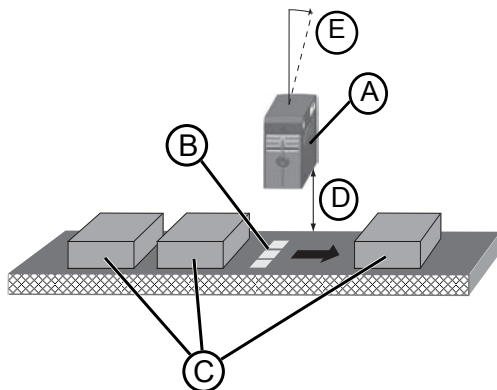
动态参考传感器

DRT33C.R

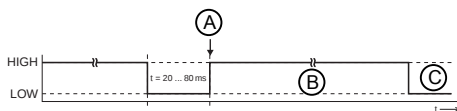
DRT35C.R

We reserve the right to make changes – 2024/05/08 – 50151118

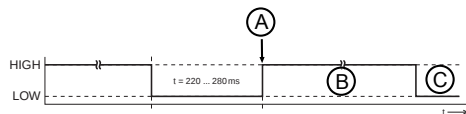
1

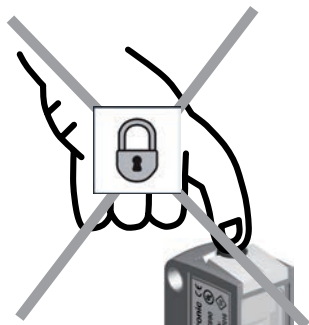


2



3





安装传感器

1

此传感器使用三个平行分布的光斑（光点）为了实现最佳的物体探测，所有三个光点都应位于要探测的物体上。以此方式，在输送机和物体之间实现了最大的光强度差。

A	传感器DRT33C.R, DRT35C.R
B	光斑
C	物体
D	传感器和输送机之间的距离为 400 mm (最大 450 mm)
E	略微倾斜 5° ... 7°

如果您使用具有一定光泽度的输送机，我们建议将传感器稍微倾斜设置 (5° - 7°)，从而使光泽反射不会影响接收元件（注意距离变化！）

通过示教按钮进行传感器设置 (示教)

该传感器与传送带一起作为动态参考。因此在调试传感器后，在传送带上执行一次示教。在此光斑不允许完全位于一个间隙中。

传感器现在可以识别出与传送带不匹配的所有物体。如果物体与输送带颜色非常相似，我们建议使用灵敏示教模式。如果将此传感器更接近输送带安装，则检测特性会得到优化。

(1) 粗略示教 (高公差)

可靠检测污染的传送带上的大多数物体。

示教前使光路透光！

1 按住示教按钮 (2 ... 7 s) 直至黄色和绿色 LED 同时闪烁。

2 松开示教按钮 - 完成！

(2) 敏感示教 (高灵敏度)

可靠地检测传送带上的高光泽或部分透明物体 (例如，有光泽的金属物体，乳白色透明的外包装)。输送带仅具有少量污染或异质性。

示教前使光路透光！

1 按下示教按钮 (7 ... 12 s)，直到黄色和绿色 LED 交替闪烁。

2 松开示教按钮 - 完成！

示教后

现在传感器已在传送带上记忆输入。传送带上越来越重的污染物可以在一定程度上得到补偿。

各物体导致从第一个可见边缘开始的控制输出端激活，直到它们重新出现为止。

设备设置存储故障安全。

注意



传感器的探测速率在较短的工作距离内最好。

- ☞ 首先检查与物体的距离是否保持尽可能的小。
- ☞ 如果未得到所需的结果，请切换至灵敏示教模式。

注意



重新对传感器示教！

在以下情况下必须重新对传感器示教：

- ☞ 与传送带之间的距离更改。
- ☞ 输送带会随着时间推移污染越来越重。
- ☞ 更换传送带。

通过示教过程 (引脚 2) 进行传感器设置 (示教)

此设备设置仅针对铸型为 DRT33C.3R/LT ..., DRT35C.3R/LT ...

2

粗略示教 (高公差)

- A 执行粗略示教 (高公差)。
- B 示教按钮已锁定。
- C 可重新操作示教按钮。

3

敏感示教 (高灵敏度)

- A 执行敏感示教 (高灵敏度)。
- B 示教按钮已锁定。
- C 可重新操作示教按钮。

通过示教输入端锁定示教按钮

4

此设备设置仅针对铸型为 DRT33C.3R/LT ..., DRT35C.3R/LT ... (通过引脚 2 示教输入) 的传感器可用。

示教输入端上静态的高信号 (≥ 20 ms) 根据需要锁定传感器上的示教键, 使得无法进行手动操作 (例如防止错误操作或非法操作)。

如果示教输入端未接线或者存在静态低信号, 则按钮解锁并可自由操作。