

动态参考传感器

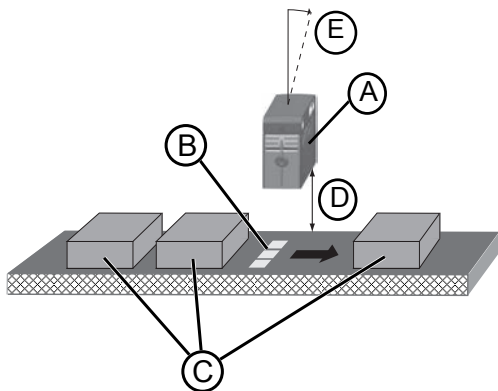
DRT33C

DRT35C

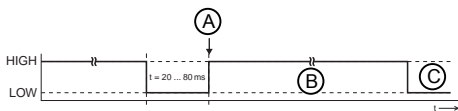


We reserve the right to make changes – 2024/1/25 – 50151117-01

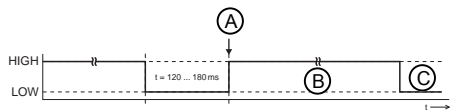
1



2

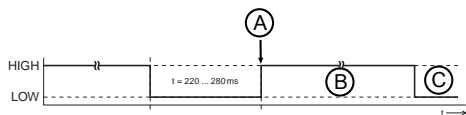


3

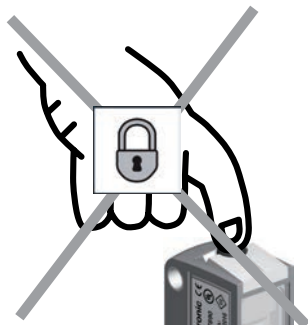


Leuze

4



5



传感器倾斜角度

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 and 物体之间实现了最大的光强度差。

A	传感器DRT33C, DRT35C
B	光斑
C	物体
D	传感器与输送机之间最大距离为 150 mm
E	略微倾斜 5° ... 7°

如果使用光泽度高的输送机，建议您将传感器稍微倾斜一点（5°-7°），以使光泽反射不会碰到接收元件。

通过示教按钮进行传感器设置 (示教)

该传感器与输送机一起作为动态参考。因此在调试传感器后，在输送机上执行一次示教。

传感器现在可以识别出与传送带不匹配的所有物体。

(1) 粗略示教 (高公差)

可靠检测严重污染的输送机上的大多数物体。哑光和不透明物体被可靠地识别。
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) 标准示教 (一般灵敏度)

可靠检测污染的输送机上的大多数物体。哑光和不透明物体被可靠地识别。
示教前使光路透光！

1 按住示教按钮 (7 ... 12 s) 直至黄色和绿色 LED 交替闪烁。

2 松开示教按钮 - 完成！

(3) 敏感示教 (高灵敏度)

可靠地检测输送机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)。输送机仅轻微脏污。

示教前使光路透光！

1 按住示教按钮 (12 s 以上), 直至绿色 LED 闪烁。

2 松开示教按钮 - 完成！

示教后

现在传感器已在输送机上记忆输入。输送机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。

☞ 如果没有达到期望的结果, 请切换到标准示教模式或敏感示教模式。

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：

- ☞ 与输送机之间的距离更改。
- ☞ 更换输送机。

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.3/LT ..., DRT35C.3/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**标准示教 (一般灵敏度)**

- A 执行标准示教 (一般灵敏度) 。
- B 示教按钮已锁定。
- C 可重新操作示教按钮。

4**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**5**

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