

Capteur laser à triangulation Q5X avec mode Dual pour la détection de blocages



Guide de démarrage rapide

Capteur CMOS laser de classe 2 avec double sortie – en instance de brevet

Ce guide a été conçu pour vous aider à installer et à régler le Capteur laser à triangulation Q5X avec mode Dual pour la détection de blocages. Pour des informations détaillées sur la programmation, les performances, le dépannage, les dimensions et les accessoires, consultez le manuel d'utilisation à l'adresse www.bannerengineering.com. Recherchez la référence 218902 pour consulter le manuel d'instructions. L'utilisation de ce document suppose une bonne maîtrise des normes et des pratiques applicables dans l'industrie.



AVERTISSEMENT:

- **N'utilisez pas ce dispositif pour la protection du personnel.**
- L'utilisation de ce dispositif pour la protection du personnel pourrait entraîner des blessures graves ou mortelles.
- Ce dispositif n'est pas équipé du circuit redondant d'autodiagnostic nécessaire pour être utilisé dans des applications de protection du personnel. Une panne ou un dysfonctionnement du dispositif peut entraîner l'activation ou la désactivation de la sortie.

Caractéristiques

Le Q5X a trois caractéristiques principales.

Illustration 1. Caractéristiques du Q5X



1. Deux voyants de sortie (jaune)
2. Afficheur
3. Boutons

Afficheur et voyants

L'écran d'affichage est un écran LED à 4 chiffres et 7 segments. Le mode "Run" (Marche) est la principale vue affichée.

Pour les modes TEACH en deux points, JRET, JBGS, BGS, FGS et DYN, l'écran affiche la distance actuelle en centimètres par rapport à la cible. Pour le mode Dual TEACH, l'écran affiche le pourcentage correspondant à la surface de référence programmée. Une valeur affichée de **999P** indique que le capteur n'a pas été programmé.

Illustration 2. Écran d'affichage en mode Run



1. Voyant de stabilité (STB, vert)
2. Voyants TEACH allumés
 - FLO : Jaune
 - RET : Jaune
 - BGS : Jaune

Voyant de sortie

- ON : la sortie est activée
- OFF : la sortie est désactivée

Voyant de stabilité (STB)

- Activé (On) : signal stable dans la plage de détection spécifiée
- Clignotant : signal marginal (gain de détection faible), la cible est en dehors des limites de la plage de détection spécifiée ou le signal renvoie plusieurs crêtes
- Désactivé (Off) : aucune cible détectée dans la plage de détection spécifiée

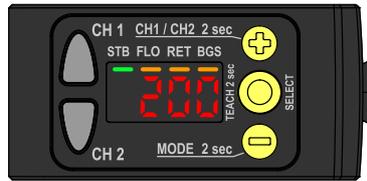
Voyants TEACH actifs (FLO, RET, BGS)

- RET allumé (On) : mode TEACH rétro-réfléctif (blocage) sélectionné (par défaut)
- BGS allumé (On) : mode TEACH de suppression d'arrière-plan (blocage) sélectionné
- RET et BGS allumés (On) : mode TEACH de suppression d'avant-plan sélectionné
- BGS et FLO allumés (On) : mode TEACH de suppression d'arrière-plan sélectionné
- FLO et RET allumés (On) : mode TEACH dynamique sélectionné
- RET, FLO et BGS tous éteints (Off) : mode TEACH en deux points sélectionné (par défaut)
- RET, FLO et BGS tous allumés (On) : mode Dual TEACH sélectionné

Boutons

Utilisez les boutons du capteur **(SELECT)(TEACH)**, **(+)(CH1/CH2)**, et **(-)(MODE)** pour programmer le capteur.

Illustration 3. Disposition des boutons



(SELECT)(TEACH)

- Appuyez sur le bouton pour sélectionner des éléments de menu en mode Setup (Réglage).
- Appuyez sur le bouton et maintenez-le enfoncé pendant plus de 2 secondes pour démarrer le mode de programmation sélectionné (par défaut, il s'agit du mode TEACH rétro-réfléctif (blocage)).

(+)(CH1/CH2)

- Appuyez sur le bouton pour naviguer dans le menu du capteur en mode Setup (Réglage).
- Appuyez sur le bouton pour modifier les valeurs des réglages. Appuyez et maintenez le bouton enfoncé pour augmenter les valeurs numériques.
- Appuyez sur le bouton et maintenez-le enfoncé pendant plus de 2 secondes pour basculer entre la voie 1 et la voie 2.

(-)(MODE)

- Appuyez sur le bouton pour naviguer dans le menu du capteur en mode Setup (Réglage).
- Appuyez sur le bouton pour modifier les valeurs des réglages. Appuyez et maintenez le bouton enfoncé pour diminuer les valeurs numériques.
- Appuyez sur le bouton et maintenez-le enfoncé pendant plus de 2 secondes pour basculer en mode Setup (Réglage).



Remarque: Lorsque vous naviguez dans le menu du capteur, les éléments de menu défilent en boucle.

Classe 2 Informations de sécurité et description du laser

Lisez les informations de sécurité suivantes pour une utilisation correcte d'un laser de classe 2.



PRÉCAUTION:

- **Tout dispositif défectueux doit être renvoyé au fabricant.**
- L'utilisation de commandes, de réglages ou de procédures autres que celles décrites dans le présent document peut entraîner une exposition dangereuse aux radiations.
- N'essayez pas de démonter ce capteur pour le réparer. Tout dispositif défectueux doit être renvoyé au fabricant.



PRÉCAUTION:

- **Ne regardez jamais directement la lentille du capteur.**
- La lumière laser peut endommager la vision.
- Évitez de placer un objet réfléchissant (de type miroir) dans la trajectoire du faisceau. N'utilisez jamais de miroir comme cible rétro-réfléchissante.



Conseils de sécurité pour l'utilisation des lasers de classe 2

- Ne regardez pas directement le laser.
- Ne pointez pas le rayon laser vers les yeux d'une personne.
- Les trajectoires ouvertes des faisceaux laser doivent se situer, si possible, au-dessus ou en dessous du niveau des yeux.
- Le faisceau émis par le capteur laser 2 doit être stoppé à l'extrémité de sa trajectoire utile.

Les lasers de classe 2 sont des lasers émettant un rayonnement visible dans la gamme de longueurs d'onde comprise entre 400 et 700 nm, où l'œil est normalement protégé par des réflexes comme le clignement de l'œil. Ce réflexe est censé assurer une protection adéquate dans des conditions raisonnablement prévisibles d'utilisation, y compris l'utilisation d'instruments optiques pour regarder le faisceau.

Les lasers de basse puissance sont, par définition, incapables de provoquer des lésions oculaires pendant la durée d'un clignement de l'œil (réaction de défense) de 0,25 seconde. Par ailleurs, ils ne doivent émettre que des longueurs d'ondes visibles (400 à 700 nm). Dès lors, il n'existe un risque pour les yeux que si un individu combat son réflexe naturel et fixe directement le faisceau laser.

Modèles laser rouge de classe 2 avec portée maximale de 2000 mm : référence IEC 60825-1:2007

Illustration 4. Étiquette d'avertissement FDA (CDRH) (classe 2)

Sortie : < 1 mW

Longueur d'onde du laser : 640 à 670 nm

Durée de l'impulsion : 20 µs à 2 ms

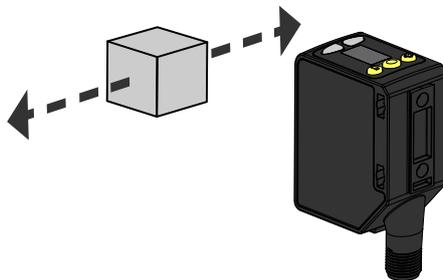


Installation

Orientation du capteur

Optimisez la fiabilité de la détection et la séparation minimale par rapport à l'objet en orientant correctement le capteur par rapport à la cible. Pour ce faire, orientez le capteur par rapport à la cible à détecter comme illustré ici.

Illustration 5. Orientation requise de la cible par rapport au capteur



Les illustrations ci-dessous montrent des exemples d'orientations correctes et incorrectes du capteur par rapport à la cible dans la mesure où certaines positions peuvent poser problème pour la détection des cibles. Le Q5X peut être utilisé avec une orientation moins idéale et des angles d'incidence élevés tout en offrant des performances de détection fiables grâce à son gain de détection élevé. Pour connaître la distance de séparation minimale requise par rapport à l'objet dans chaque cas, consultez la section .

Illustration 6. Orientation par rapport à un mur

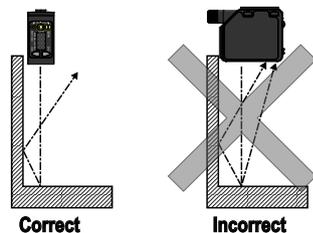


Illustration 7. Orientation pour un objet en mouvement

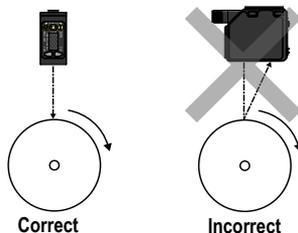


Illustration 8. Orientation pour une différence de hauteur

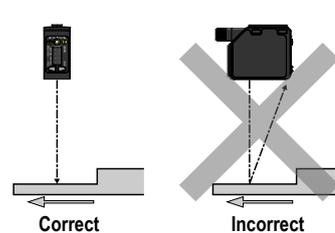


Illustration 9. Orientation pour une différence de couleur ou de brillance

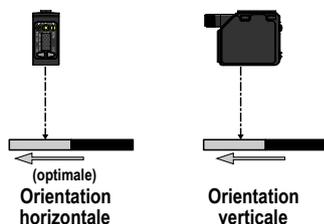
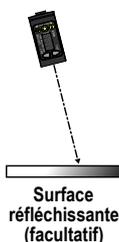


Illustration 10. Orientation pour une cible très réfléchissante¹



Montage de l'appareil

1. Si une équerre de fixation est nécessaire, montez l'appareil sur l'équerre.
2. Montez l'appareil (ou l'appareil et l'équerre) sur la machine ou l'équipement à l'emplacement voulu. Ne serrez pas immédiatement les vis de fixation.
3. Vérifiez l'alignement de l'appareil.
4. Serrez les vis pour fixer l'appareil (ou l'appareil et l'équerre) dans la position alignée.

¹ L'inclinaison du capteur peut améliorer les performances sur des cibles réfléchissantes. L'orientation et le degré d'inclinaison dépendent de l'application, mais une inclinaison de 15° est souvent suffisante.

Schéma de câblage

Illustration 11. Voie 2 en tant que sortie PNP logique ou PFM

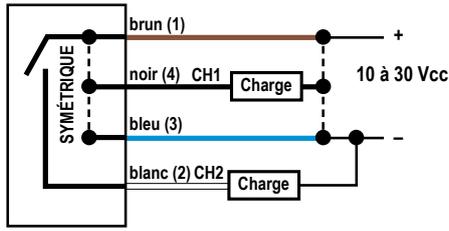
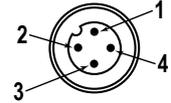
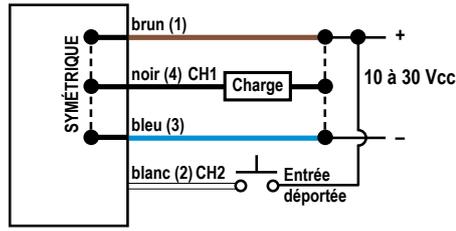


Illustration 12. Voie 2 en tant qu'entrée déportée



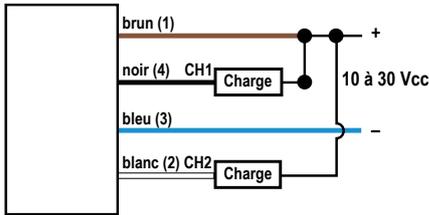
Remarque: Les fils conducteurs ouverts doivent être raccordés à un bornier.



Remarque: La fonction et la polarité du fil de la seconde voie (CH2) peuvent être réglées par l'utilisateur. Par défaut, la fonction du fil est une sortie PNP. Consultez le manuel d'instructions (réf. 218902) pour en savoir plus sur une utilisation en tant qu'entrée déportée ou sortie de modulation d'impulsions en fréquence (PFM).

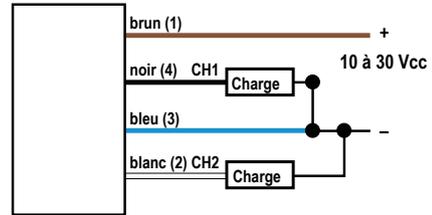
Sorties logiques NPN

Illustration 13. Voie 1 = sortie NPN, Voie 2 = sortie NPN



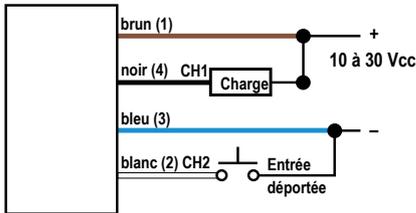
Sorties logiques PNP

Illustration 14. Voie 1 = sortie PNP, Voie 2 = sortie PNP



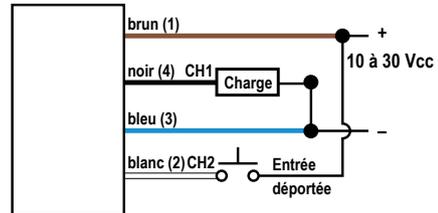
Sortie NPN et entrée déportée

Illustration 15. Voie 1 = sortie NPN, Voie 2 = entrée déportée NPN



Sortie PNP et entrée déportée

Illustration 16. Voie 1 = sortie PNP, Voie 2 = entrée déportée PNP



Entretien et maintenance

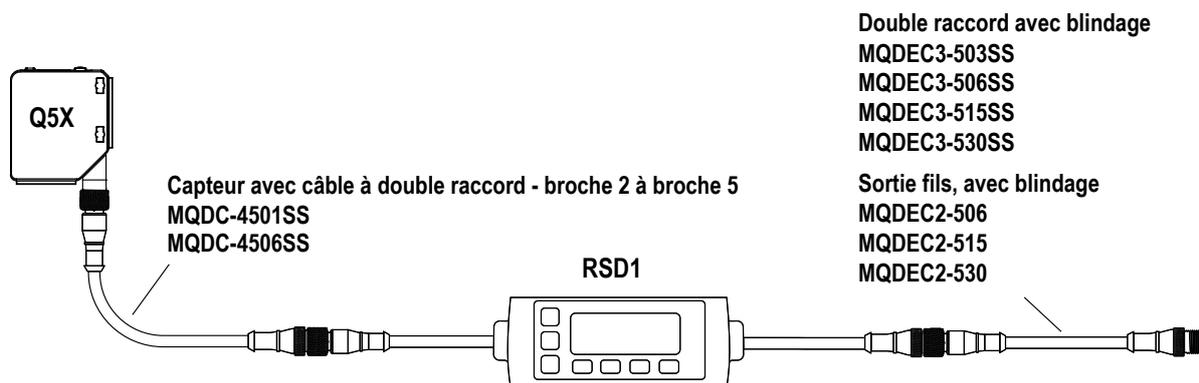
Nettoyez le capteur lorsqu'il est sale et utilisez-le avec précaution.

Manipulez le capteur avec précaution pendant l'installation et l'utilisation. Les fenêtres du capteur salies par les empreintes digitales, la poussière, l'eau, l'huile, etc. peuvent créer une lumière parasite qui peut avoir une incidence sur les performances de pointe du capteur. Nettoyez les fenêtres avec de l'air comprimé filtré, puis nettoyez uniquement à l'eau et avec un chiffon doux chaque fois que nécessaire.

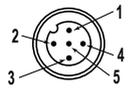
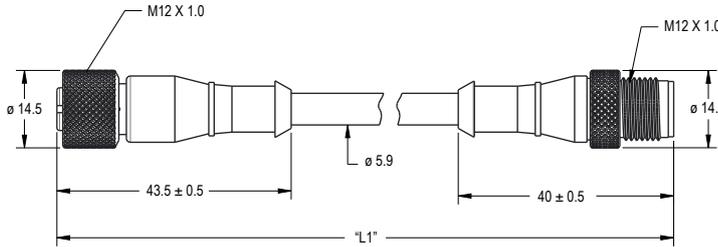
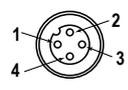
Connexion à RSD1

Le schéma suivant illustre la connexion du Q5X à l'accessoire RSD1 en option.

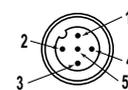
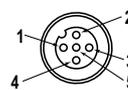
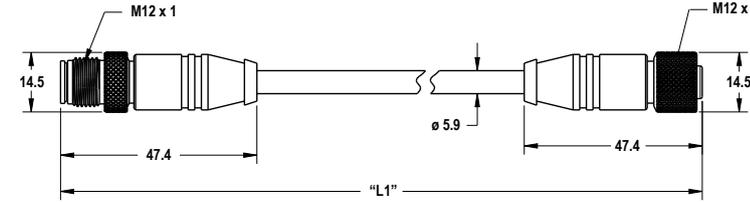
Illustration 17. Q5X à RSD1

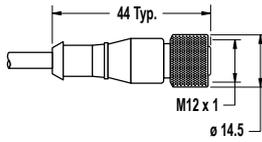
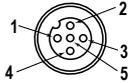
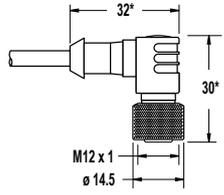


Utilisez ces câbles pour connecter le RSD1 au capteur Q5X.

Câble de type M12 avec raccord fileté mâle à 5 broches et raccord femelle à 4 broches — à double extrémité			
Modèle	Hauteur « L1 »	Type	Brochage
MQDC-4501SS	0,30 m	Femelle droit / Mâle droit	<p>Mâle</p>  <p>1 = marron 2 = non utilisé 3 = bleu 4 = noir 5 = blanc</p>
MQDC-4506SS	1,83 m		
			<p>Femelle</p>  <p>1 = marron 2 = blanc 3 = bleu 4 = noir</p>

Utilisez ces câbles pour connecter le RSD1 à n'importe quel API ou bloc d'E/S.

Câble M12 avec raccord fileté mâle à 5 broches et raccord QD femelle à 5 broches avec blindage — Double raccord				
Modèle	Hauteur « L1 »	Type	Brochage (mâle)	Brochage (femelle)
MQDEC3-503SS	0,91 m	Femelle droit / Mâle droit		
MQDEC3-506SS	1,83 m			
MQDEC3-515SS	4,58 m			
MQDEC3-530SS	9,2 m			
			<p>1 = Marron 2 = Blanc 3 = Bleu</p>	<p>4 = Noir 5 = Gris</p>

Câbles filetés M12 à 5 broches avec blindage — Un seul raccord				
Modèle	Longueur	Type	Dimensions	Brochage (femelle)
MQDEC2-506	2 m	Droit		 1 = Marron 2 = Blanc 3 = Bleu 4 = Noir 5 = Gris
MQDEC2-515	5 m			
MQDEC2-530	9 m			
MQDEC2-550	15 m			
MQDEC2-506RA	2 m	Coudé	 *Typique	
MQDEC2-515RA	5 m			
MQDEC2-530RA	9 m			
MQDEC2-550RA	15 m			

Carte des boutons - RSD1 au capteur

Le capteur peut être éventuellement connecté à l'afficheur déporté RSD1 de Banner (en accessoire). Ce tableau illustre les associations de boutons entre le RSD1 et le capteur.

Table 1. Associations de boutons entre l'afficheur RSD1 et les capteurs Q4X/Q5X

Dispositif	Bouton Haut	Bouton Bas	Bouton Entrée	Bouton Echapp.
RSD1				
Q4X et Q5X				N/A

Programmation du détecteur

Programmez le capteur à l'aide des boutons du capteur ou l'entrée déportée (options de programmation limitées).

Outre la programmation du capteur, utilisez l'entrée déportée pour désactiver les boutons et prévenir les modifications de programmation non autorisées ou accidentelles. Consultez le manuel d'instructions (réf. 218902) pour plus d'informations.

Mode Setup (réglage)

Accédez au mode Setup et au menu du capteur à partir du mode Run (Marche) en appuyant et en maintenant le bouton enfoncé **MODE** pendant plus de 2 secondes.

Utilisez les boutons  et  pour naviguer dans le menu. Appuyez sur le bouton **SELECT** pour sélectionner une option de menu et accéder

aux sous-menus. Utilisez les boutons  et  pour naviguer dans les sous-menus. Appuyez sur le bouton **SELECT** pour sélectionner une option du sous-menu et revenir dans le menu principal, ou appuyez sur le bouton **SELECT** et maintenez-le enfoncé pendant plus de 2 secondes pour sélectionner une option du sous-menu et revenir immédiatement en mode Marche (Run).

Pour sortir du mode Setup et revenir en mode Run, accédez à l'option **End** et appuyez sur **SELECT**.



Remarque: Le numéro qui suit une option de menu, par exemple, **ech1**, indique la voie sélectionnée. Pour les éléments de menu sans numéro (à l'exception des éléments des sous-menus), ces options de menu sont uniquement disponibles à partir de la voie 1 (CH1) et les réglages s'appliquent aux deux voies.

Illustration 18. Schéma du menu du capteur — Voie 1

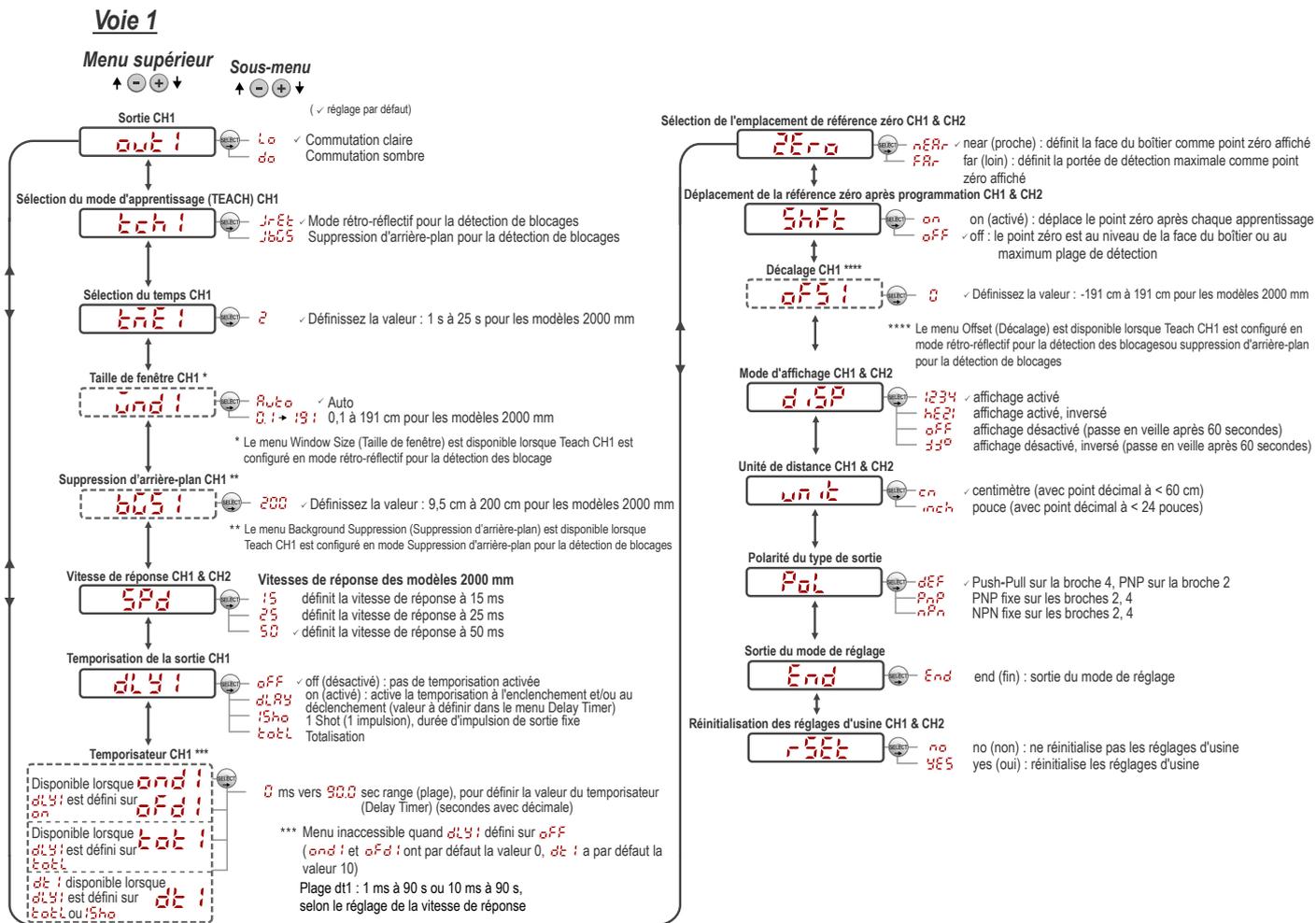
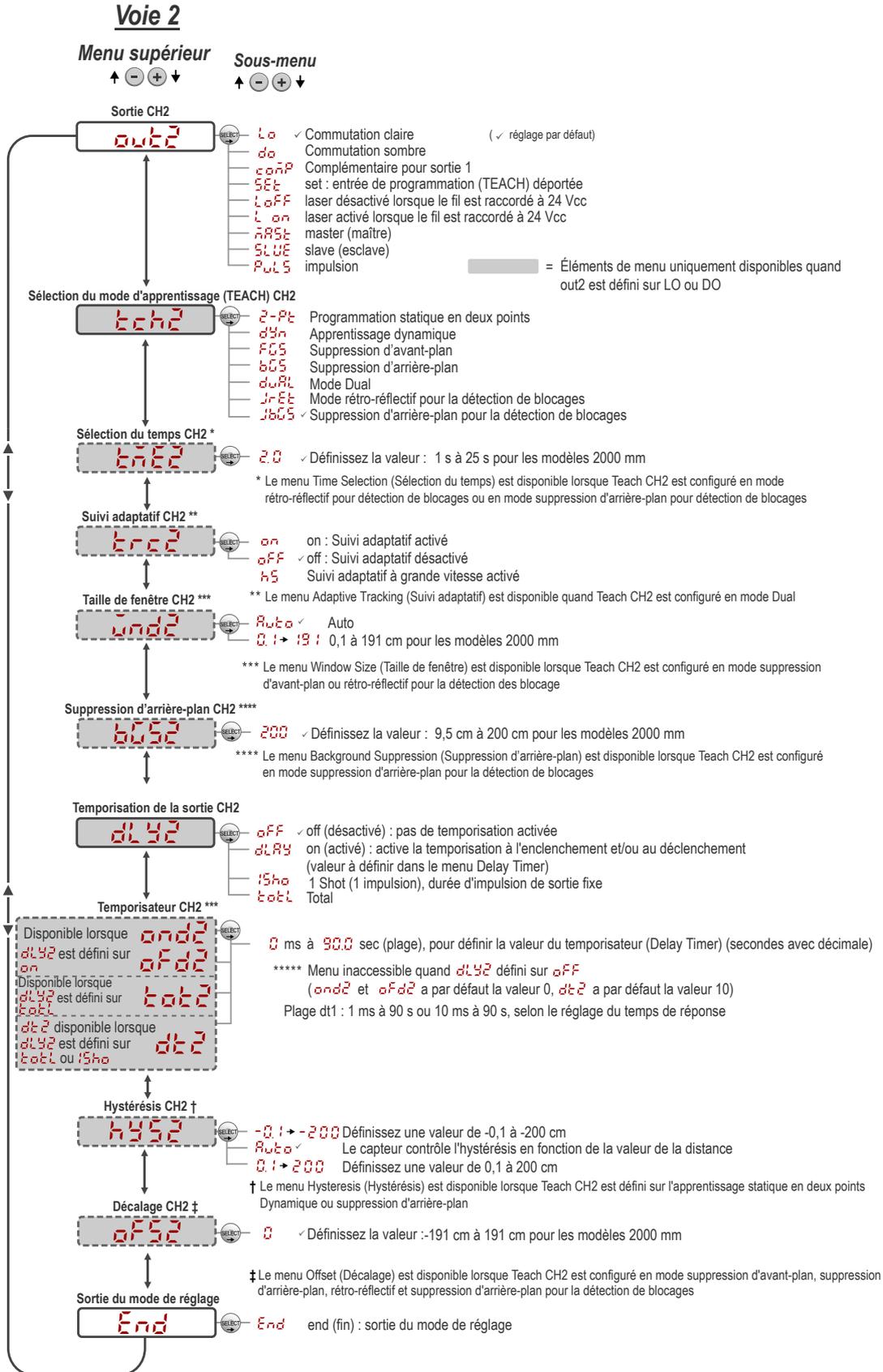


Illustration 19. Schéma du menu du capteur — Voie 2



Instructions de programmation (TEACH) de base

Pour programmer le capteur Q5X, suivez les instructions ci-dessous. Les instructions affichées dans l'écran du capteur varient selon le mode de programmation sélectionné. Le mode rétro-réfléctif est le mode TEACH par défaut sur CH1, et le mode de suppression d'arrière-plan est le mode TEACH par défaut sur CH2.

1. Appuyez sur le bouton **TEACH** et maintenez-le enfoncé pendant plus de 2 secondes pour démarrer le mode de programmation sélectionné.
2. Présentez la cible.
3. Appuyez sur **TEACH** pour lancer l'apprentissage de la cible. Une fois la cible apprise, le capteur attend la deuxième cible (selon le mode TEACH sélectionné) ou revient en mode Run.
4. Suivez ces étapes uniquement si c'est nécessaire pour le mode TEACH sélectionné.
 - a) Présentez la deuxième cible.
 - b) Appuyez sur **TEACH** pour lancer l'apprentissage de la cible. La cible est apprise et le capteur revient en mode Run.

Consultez le manuel d'utilisation pour obtenir des instructions plus détaillées et en savoir plus sur les autres modes de programmation disponibles. Modes TEACH :

- Suppression d'arrière-plan statique en deux points **2-PT** —Le mode TEACH en deux points définit un seul point de commutation. Le détecteur définit le point de commutation entre deux distances cibles apprises, par rapport à l'emplacement d'origine décalé.
- Suppression d'arrière-plan dynamique **dyn** —Le mode TEACH dynamique définit un seul point de commutation pendant le fonctionnement de la machine. Le détecteur prend plusieurs mesures et le point de commutation est défini entre les distances maximale et minimale mesurées.
- Fenêtre en un point (suppression d'avant-plan) **FGS** —Une fenêtre en un point définit une fenêtre (deux points de commutation) centrée autour de la distance cible.
- Suppression d'arrière-plan en un point **bGS** —La suppression d'arrière-plan en un point règle un seul point de commutation devant la distance cible apprise. Les objets situés au-delà du point de commutation appris sont ignorés.
- Dual, intensité + distance **dUAL** : le mode Dual enregistre la distance par rapport à la surface de référence, ainsi que la quantité de lumière reçue d'elle. Voir [Considérations relatives à la surface de référence en mode Dual](#) à la page 12 pour plus d'informations sur le choix d'une surface de référence. La sortie bascule quand un objet qui passe entre le capteur et la surface de référence modifie la distance perçue ou la quantité de lumière renvoyée.
- Mode rétro-réfléctif **JRET** — Le mode TEACH rétro-réfléctif est une extension du mode Dual optimisé pour la détection des blocages en présence d'un arrière-plan. Ce mode définit une fenêtre avec deux points de commutation, centrée autour de la distance cible apprise. Les mesures présentant une intensité valide à l'intérieur de cette fenêtre sont considérées comme non bloquées. Une valeur de plage de blocage (RNG) indépendante est définie pour spécifier le mouvement minimum requis, lequel, en combinaison avec un seuil d'intensité déterminé automatiquement, indique qu'un objet est en mouvement (et non bloqué). Une perte de signal pendant le temps défini par l'utilisateur est considérée comme un blocage.
- Suppression d'arrière-plan **JBGS** — Le mode TEACH de suppression d'arrière-plan est une extension du mode Dual optimisé pour la détection de blocages en l'absence d'arrière-plan. Ce mode définit un point de suppression d'arrière-plan devant la distance cible apprise. Les mesures présentant une intensité valide à l'intérieur de cette fenêtre sont considérées comme non bloquées. Une valeur de plage de blocage (RNG) indépendante est définie par l'utilisateur pour spécifier le mouvement minimum requis, lequel, en combinaison avec un seuil d'intensité déterminé automatiquement, indique qu'un objet est en mouvement (non bloqué). Une perte de signal n'est pas considérée comme un blocage.

Réglages manuels

Augmentez ou diminuez manuellement le point de commutation du capteur à l'aide des boutons **+** et **-**.

1. En mode Run, appuyez une seule fois sur **+** ou **-**. La voie sélectionnée s'affiche brièvement puis la valeur actuelle du paramètre clignote lentement.
2. Appuyez sur **+** pour augmenter la valeur du paramètre ou sur **-** pour la diminuer. Après 1 seconde d'inactivité, la nouvelle valeur du paramètre clignote rapidement, le nouveau réglage est accepté et le capteur revient en mode Run.



Remarque: Lorsque le mode FGS TEACH est sélectionné, le réglage manuel déplace simultanément les deux côtés de la fenêtre de seuil symétrique, ce qui agrandit ou réduit la taille de la fenêtre. Le réglage manuel ne déplace pas le point central de la fenêtre.



Remarque: Quand le mode Dual TEACH est sélectionné, une fois le processus TEACH terminé, utilisez le réglage manuel pour régler la sensibilité des seuils autour du point de référence programmé. Le point de référence programmé est une combinaison de la distance mesurée par rapport à la cible de référence et de l'intensité du signal renvoyée par la cible de référence. Le réglage manuel ne modifie pas le point de référence programmé, mais une pression sur **+** augmente la sensibilité, tandis qu'une pression sur **-** la diminue. Lorsque vous repositionnez le capteur ou modifiez la cible de référence, reprogrammez le capteur.

RNG

Lorsque le capteur est en mode TEACH JRET ou JBGS, utilisez les boutons **+** ou **-** pour ajuster la valeur RNG. La valeur RNG définit le mouvement minimum que le capteur doit voir pour déterminer qu'un objet est en mouvement (non bloqué). Pour la plupart des applications, le paramètre par défaut est acceptable.

Verrouillage et déverrouillage des boutons du capteur

Utilisez la fonctionnalité de verrouillage et déverrouillage pour éviter toute modification accidentelle ou non autorisée de la programmation.

Trois réglages sont disponibles :

- **uLoc** : le capteur est déverrouillé et tous les réglages peuvent être modifiés (par défaut).
- **Loc** : le capteur est verrouillé et aucune modification ne peut être réalisée.
- **OLoc** : la valeur du point de commutation peut être modifiée par programmation ou réglage manuel, mais aucun réglage du capteur ne peut être modifié via le menu.

En mode **Loc**, **Loc** s'affiche si le bouton **(SELECT)(TEACH)** est enfoncé. Le point de commutation s'affiche si vous appuyez sur les boutons **(+)(CH1/CH2)** ou **(-)(MODE)** mais **Loc** s'affiche si vous appuyez sur les boutons et que vous les maintenez enfoncés.

En mode **OLoc**, **Loc** s'affiche sur vous appuyez sur les boutons **(+)(CH1/CH2)** ou **(-)(MODE)** et que vous les maintenez enfoncés. Pour accéder aux options de réglage manuel, appuyez brièvement sur **(+)(CH1/CH2)** ou **(-)(MODE)**. Pour accéder au mode TEACH, appuyez sur le bouton **(SELECT)(TEACH)** et maintenez-le enfoncé pendant plus de 2 secondes.

Pour entrer en mode **Loc**, maintenez enfoncé le bouton **+** et appuyez quatre fois sur **-**. Pour entrer en mode **OLoc**, maintenez enfoncé le bouton **+** et appuyez sept fois sur **-**. Maintenir enfoncé le bouton **+** et appuyer quatre fois sur **-** permet de déverrouiller le capteur (alors en mode de verrouillage), qui affiche **uLoc**.

Spécifications

Faisceau de détection

Laser rouge visible de classe 2, 650 nm

Tension d'alimentation (Vcc)

10 à 30 Vcc (Alim. de classe 2) (10 % d'ondulation maximale dans les limites)

Puissance et courant consommés (à vide)

< 1 W

Portée de détection

95 mm à 2000 mm

Configuration des sorties

Voie 1 : sortie push-pull, sortie PNP ou NPN configurable
Voie 2 : entrée/sortie déportée multifonction, sortie PNP ou NPN configurable ou sortie modulée en fréquence d'impulsions

Caractéristiques des sorties

Intensité : 50 mA maximum

Spécifications du fil noir selon la configuration		
Symétrique (push-pull)	Sortie Haute :	≥ Vsupply - 2,5 V
	Sortie Basse :	≤ 2,5 V
PNP	Sortie Haute :	≥ Vsupply - 2,5 V
	Sortie Basse :	≤ 1 V (charges ≤ 1 MegΩ)
NPN	Sortie Haute :	≥ Vsupply - 2,5 V (charges ≤ 50 kΩ)
	Sortie Basse :	≤ 2,5 V

Spécifications du fil blanc selon la configuration		
PNP	Sortie Haute :	≥ Vsupply - 2,5 V
	Sortie Basse :	≤ 2,5 V (charges ≤ 70 kΩ)
NPN	Sortie Haute :	≥ Vsupply - 2,5 V (charges ≤ 70 kΩ)
	Sortie Basse :	≤ 2,5 V

Collimateur d'alignement

± 43 mm à 2000 mm

Vitesse de réponse

À sélectionner par l'utilisateur : 15, 25 ou 50 ms

Retard à la mise sous tension

< 2,5 s

Couple maximal

Montage latéral : 1 Nm

Résistance à la lumière ambiante

Jusqu'à 5000 lux à 1000 mm
Jusqu'à 2000 lux à 2000 mm

Connecteur

Connecteur QD mâle M12 à 4 broches intégré

Construction

Boîtier : ABS
Protection de la lentille : acrylique PMMA
Fibres optiques et fenêtre : polycarbonate

Effet de la température (normal)

< 0,5 mm/°C à < 500 mm
< 1 mm/°C à < 1000 mm
< 2 mm/°C à < 2000 mm

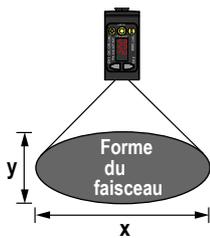
Répétabilité de distance de sortie logique

Distance (en mm)	Répétabilité
95 à 300	± 0,5 mm
300 à 1000	± 0,25 %
1000 à 2000	± 0,5 %

Circuit de protection de l'alimentation

Protection contre l'inversion de polarité et les surtensions parasites

Dimension du faisceau



Distance (en mm)	Dimension (x × y) (mm)
100	2.6 × 1.5
1000	4.2 × 2.5
2000	6 × 3.6

La dimension du faisceau est calculée comme étant égale à 1,6 fois la valeur mesurée pour D4σ.

Protection contre la surintensité requise



AVERTISSEMENT: Les raccordements électriques doivent être effectués par du personnel qualifié conformément aux réglementations et codes électriques nationaux et locaux.

Une protection de surintensité doit être fournie par l'installation du produit final, conformément au tableau fourni.

Vous pouvez utiliser un fusible externe ou la limitation de courant pour offrir une protection contre la surtension dans le cas d'une source d'alimentation de classe 2. Les fils d'alimentation < 24 AWG ne peuvent pas être raccordés.

Pour obtenir un support produit supplémentaire, rendez-vous sur le site www.bannerengineering.com.

Câblage d'alimentation (AWG)	Protection contre la surtension requise (ampères)
20	5
22	3
24	2
26	1
28	0,8
30	0,5

Entrée déportée

Plage de tension d'entrée admise : 0 à Vsupply

Actif haut (rappel faible interne) : état Haut > (Vsupply - 2,25 V) à 2 mA maximum

Actif bas (rappel faible interne) : état Bas < 2,25 V à 2 mA maximum

Remarque d'utilisation

Pour des performances optimales, laissez préchauffer le capteur pendant 10 minutes.

Indice de protection

IP67 selon la norme IEC 60529

Vibrations

MIL-STD-202G, Méthode 201A (Vibrations : 10 à 55 Hz, double amplitude de 1,52 mm, 2 heures sur chacun des axes X, Y et Z), avec dispositif en fonctionnement

Chocs

MIL-STD-202G, Méthode 213B, Condition I (6 x 100 G suivant les axes X, Y et Z, 18 chocs), avec dispositif en fonctionnement

Conditions d'utilisation

-10° à +50 °C

Humidité relative de 35% à 95%

Température de stockage

-25° à +70 °C

Certifications



Banner Engineering Europe Park Lane, Culliganlaan 2F bus 3, 1831 Diegem, BELGIQUE



Turck Banner LTD Blenheim House, Blenheim Court, Wickford, Essex SS11 8YT, Grande-Bretagne



Industrial Control Equipment 3TJJ

App. ind.

Conformité UL : Type 1

Fonctions avancées



Gain de détection

Vitesse de réponse (ms)	Gain de détection avec un carte blanche 90 % ²			
	à 100 mm	à 500 mm	à 1000 mm	à 2 000 mm
15	725 (225)	250 (75)	70 (25)	15 (6)
25	1250 (800)	450 (250)	125 (70)	30 (15)
50	2500 (1250)	900 (450)	250 (125)	60 (30)

Partie 15 de la FCC

Cet appareil est conforme aux dispositions de la Partie 15 des réglementations de la FCC. Cet équipement génère, utilise et peut émettre des fréquences radio qui, s'il n'est pas installé ou utilisé conformément au manuel d'instructions, peut occasionner des interférences dangereuses sur les communications radio. Le fonctionnement est soumis aux deux conditions suivantes : 1) ce dispositif ne peut pas occasionner d'interférences, et 2) il doit tolérer toute interférence, y compris celles susceptibles de provoquer un fonctionnement non souhaité du dispositif.

Industrie du Canada

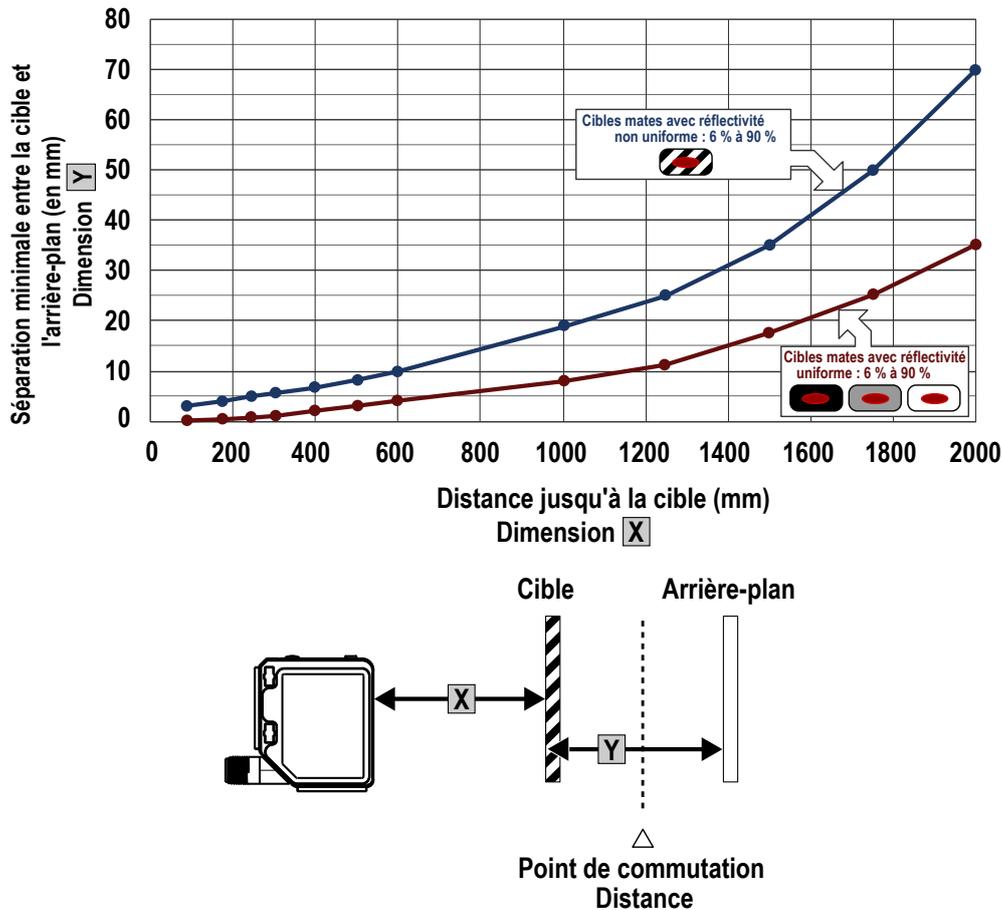
This device complies with CAN ICES-3 (A)/NMB-3(A). Operation is subject to the following two conditions: 1) This device may not cause harmful interference; and 2) This device must accept any interference received, including interference that may cause undesired operation.

Cet appareil est conforme à la norme NMB-3(A). Le fonctionnement est soumis aux deux conditions suivantes : (1) ce dispositif ne peut pas occasionner d'interférences, et (2) il doit tolérer toute interférence, y compris celles susceptibles de provoquer un fonctionnement non souhaité du dispositif.

² Gain détection standard disponible avec des vitesses de réponse de 15, 25 et 50 ms ; le gain de détection standard offre une immunité aux parasites accrue.

Courbes de performances

Illustration 20. Distance de séparation à l'objet minimale (pouvoir de réflexion de 90 % à 6 %)



Considérations relatives à la surface de référence en mode Dual

Optimisez la fiabilité de la détection en appliquant les principes suivants lors du choix de la surface de référence, du positionnement du capteur par rapport à celle-ci, et de la présentation de la cible.

Les puissantes capacités de détection du Q5X permettent une détection satisfaisante, même, dans la plupart des cas, dans des conditions non idéales. Les surfaces de référence classiques sont les bâtis de machines métalliques, les longerons de transporteur ou les cibles en plastique montées. Contactez Banner Engineering si vous avez besoin d'aide pour la mise en place d'une surface de référence stable dans votre application.

Pour plus d'instructions sur la détection d'objets transparents ou translucides, référez-vous au manuel d'instructions réf. 218902.

- Dans la mesure du possible, choisissez une surface de référence avec les caractéristiques suivantes :
 - Finition de surface mate ou diffuse
 - Surface fixe sans vibrations
 - Surface sèche sans dépôts d'huile, d'eau ou de poussière
- Positionnez la surface de référence entre 200 mm (20 cm) et la portée maximale de détection.
- Positionnez la cible à détecter le plus près possible du capteur, et le plus loin possible de la surface de référence.
- L'angle du faisceau de détection par rapport à la cible et par rapport à la surface de référence doit être supérieur ou égal à 10 degrés.

Garantie limitée de Banner Engineering Corp.

Banner Engineering Corp. garantit ses produits contre tout défaut lié aux matériaux et à la main d'oeuvre pendant une durée de 1 an à compter de la date de livraison. Banner Engineering Corp. s'engage à réparer ou à remplacer, gratuitement, tout produit défectueux, de sa fabrication, renvoyé à l'usine durant la période de garantie. La garantie ne couvre en aucun cas la responsabilité ou les dommages résultant d'une utilisation inadéquate ou abusive, ou d'une installation ou application incorrecte du produit Banner.

CETTE GARANTIE LIMITÉE EST EXCLUSIVE ET PRÉVAUT SUR TOUTES LES AUTRES GARANTIES, EXPRESSES OU IMPLICITES (Y COMPRIS, MAIS SANS S'Y LIMITER, TOUTE GARANTIE DE QUALITÉ MARCHANDE OU D'ADÉQUATION À UN USAGE PARTICULIER), QUE CE SOIT DANS LE CADRE DE PERFORMANCES, DE TRANSACTIONS OU D'USAGES DE COMMERCE.

Cette garantie est exclusive et limitée à la réparation ou, à la discrétion de Banner Engineering Corp., au remplacement du produit. **EN AUCUNE CIRCONSTANCE, BANNER ENGINEERING CORP. NE SERA TENU RESPONSABLE VIS-À-VIS DE L'ACHETEUR OU TOUTE AUTRE PERSONNE OU ENTITÉ, DES COÛTS SUPPLÉMENTAIRES, FRAIS, PERTES, PERTE DE BÉNÉFICES, DOMMAGES CONSÉCUTIFS, SPÉCIAUX OU ACCESSOIRES RÉSULTANT D'UN DÉFAUT OU DE L'UTILISATION OU DE L'INCAPACITÉ À UTILISER LE PRODUIT, EN VERTU DE TOUTE THÉORIE DE RESPONSABILITÉ DÉCOULANT DU CONTRAT OU DE LA GARANTIE, DE LA RESPONSABILITÉ JURIDIQUE, DÉLICTUELLE OU STRICTE, DE NÉGLIGENCE OU AUTRE.**

Banner Engineering Corp. se réserve le droit de modifier ou d'améliorer la conception du produit sans être soumis à une quelconque obligation ou responsabilité liée à des produits précédemment fabriqués par Banner Engineering Corp. Toute utilisation ou installation inappropriée, abusive ou incorrecte du produit ou toute utilisation à des fins de protection personnelle alors que le produit n'est pas prévu pour cela annule la garantie. Toute modification apportée à ce produit sans l'autorisation expresse de Banner Engineering annule les garanties du produit. Toutes les spécifications publiées dans ce document sont susceptibles d'être modifiées. Banner se réserve le droit de modifier à tout moment les spécifications du produit ou la documentation. En cas de différences entre les spécifications et informations produits publiées en anglais et dans une autre langue, la version anglaise prévaut. Pour obtenir la dernière version d'un document, rendez-vous sur notre site : www.bannerengineering.com.

Pour des informations sur les brevets, voir www.bannerengineering.com/patents.