

سنسور نوری بازتابشی همگرا و بازتابشی پراکنده کوچک

■ ویژگی ها:

- * نصب آسان به دلیل اندازه فشرده
- * توانایی کشف عالی بدون تاثیر پذیری از رنگ هدف(نوع بازتابشی همگرا)
- (BYD30-DDT-U, BYD50-DDT-U)
- * نشانگر عملکرد در قسمت بالا واقع شده است
- * تنظیم آسان زمان پاسخ به وسیله فانکشن تایمر(زمان تاخیر در قطع: ۰.۱ تا ۲ ثانیه)
- * مدار حفاظتی داخلی پلاریته معکوس/اتصال کوتاه خروجی



! لطفاً پیش از استفاده دقیق راهنمای فارسی را به منظور اینمتری مطالعه نمائید.



■ مشخصات:

مدل	BYD30-DDT BYD30-DDT-U BYD30-DDT-T	BYD50-DDT BYD50-DDT-U BYD50-DDT-T	BYD100-DDT	BYD3M-TDT	BYD3M-TDT-P
نوع تشخیص	Convergent reflective	Diffuse reflective	Through beam		
فاصله تشخیص	۱۰ تا ۳۰ میلیمتر (۳*)	۱۰ تا ۵۰ میلیمتر (۳*)	۱۰۰ میلیمتر (۳*)	۳ متر	
هدف تشخیص	مواد نیمه شفاف، مات	مواد نیمه شفاف، مات		مواد مات با حداقل قطر ۶ میلیمتر	
هیسترزیس	حداکثر ۱۰٪ فاصله نامی تنظیمی	حداکثر ۲۵٪ فاصله نامی تنظیمی	—		
زمان پاسخ	کارکرد: حداکثر ۳ میلی ثانیه، بازگشت: حداکثر ۱۰۰ میلی ثانیه (زمانی که واریابل تنظیم زمان روی مینیمم است)	کارکرد: حداکثر ۳ میلی ثانیه، بازگشت: حداکثر ۱۰۰ میلی ثانیه	حداکثر ۱ میلی ثانیه		
منبع تغذیه	(ریل پیک تا پیک) حداکثر ۱۰٪ (۱۲-۲۴VDC ±10%)				
جریان مصرفی	حداکثر ۳۵ میلی آمپر			حداکثر ۳۰ میلی آمپر	
منبع نور	LED مادون قرمز				
تنظیم حساسیت	ثابت	واریابل تنظیمات داخلی	ثابت		
حالت کارکرد	روشن وصل			تاریک وصل (روشن وصل: اختیاری)	
خروجی کنترلی	خروجی کلکتور باز NPN ولتاژ بار: حداکثر ۳۰ ولت مستقیم، جریان بار: حداکثر ۱۰۰ میلی آمپر ولتاژ باقی مانده: حداکثر ۱ ولت PNP: حداکثر ۲.۵ ولت			خروجی کلکتور باز NPN/PNP ولتاژ بار: حداکثر ۳۰ ولت مستقیم، جریان بار: حداکثر ۱۰۰ میلی آمپر ولتاژ باقی مانده-NPN: حداکثر ۱ ولت PNP: حداکثر ۲.۵ ولت	
مدار حفاظتی	حافظت اتصال کوتاه، پلاریته معکوس				
فانکشن تایمر	تایمر داخلی (تاخیر در قطع) زمان تاخیر: حداکثر ۰.۱ تا ۲ ثانیه (واریابل تنظیم)	—			
نشانگر	نیزه LED				
مقاومت عایقی	حداقل ۲۰ مگا اهم (در تست مگر با ۵۰۰ ولت مستقیم)				
مقاومت در برابر نویز	نویز موج مربعی با دامنه مثبت و منفی ۲۴۰ ولت به وسیله شبیه ساز نویز (عرض پالس: ۱ میکروثانیه)				
تحمل دی الکتریک	۱۰۰ ولت متناوب ۵۰/۶۰ هرتز برای ۱ دقیقه				
لرزش	۱.۵ میلی متر دامنه در فرکانس ۱۰ تا ۵۵ هرتز برای مدت ۱ دقیقه. در هریک از جهات محور XYZ برای مدت ۲ ساعت				
شوك	۵۰۰ متر بر محدود ثانیه (تقريباً 50G) در هریک از جهات محورهای XYZ تا ۳ دفعه				
محیط	روشنایی محل	نور خورشید: حداکثر ۱۱۰۰۰ لوکس، لامپ رشته اي: حداکثر ۳۰۰۰ لوکس			
	دمای محل	۰-۷۰ درجه سانتی گراد، انبار: -۲۰ تا ۶۵ درجه سانتی گراد			
	رطوبت محل	۳۵ تا ۸۵ درصد، انبار: ۳۵ تا ۸۵ درصد			
ساختمان حفاظتی	نوع استاندارد: IP64 (۱*) و (۲*) استاندارد IEC IP50	استاندارد IEC IP50	استاندارد IEC IP64		
مواد سازنده	بدن: ABS، قسمت سنسور: اكريليك				
کابل	قطر ۳.۵ میلی متر، ۳ سیمه، طول: ۲ متر، فرستنده نوع پرتوی: قطر ۳.۵ میلی متر، ۲ سیمه، طول: ۲ متر AWG24)				
متعلقات	مهره، پیچ M3، گیره نصب A، درایور تنظیم واریابل			Mهره، پیچ M3، گیره نصب A	
تائیدیه	CE				
وزن دستگاه	قریباً ۱۷۰ گرم			قریباً ۱۵۰ گرم	

(۱) نشانگر کاربری روی دستگاه است.

(۲) تایمر تاخیر در قطع به صورت داخلی است (زمان تاخیر: حداکثر ۰.۱ تا ۲ ثانیه)

(۳*) فاصله تشخیص با پیش فرض استفاده از کاغذ سفید غیر گلاسه ۵۰*۵۰ میلیمتر است.

* دما و رطوبت ذکر شده در قسمت محیط نشان دهنده یک محیط عاری از یخ زدگی و چگالش می باشد.

نوع دارای تقویت کننده داخلی و کوچک

اطلاعات ویژه:

(A) سنسورهای نوری
(B) سنسورهای فیر نوری
(C) سنسورهای محیط ادرب
(D) سنسورهای مجاورتی
(E) سنسورهای فشار
(F) انکودرهای چرخشی
(G) کانکتورها / سوکت ها
(H) کنترلرهای دما
(I) /SSR کنترل کننده های توان
(J) شمارنده ها
(K) تایмер ها
(L) پنل های اندازه گیری
(M) اندازه گیرهای دور/سرعت/پالس
(N) نمایشگرها
(O) حسگر
(P) متابع تغذیه سوییچینگ
(Q) موتورهای پله ای درایور کنترل
(R) پنل های منطقی / گرافیکی
(S) تجهیزات شبکه فیلد
(T) نرم افزار

④ فاصله تشخیص (Convergent/Diffuse reflective)

متند اندازه گیری	BYD30-DDT(-U) / BYD30-DDT-T	BYD50-DDT(-U) / BYD50-DDT-T	BYD100-DDT
هدف تشخیص استاندارد: کاغذ سفید غیر گلاسه ۵۰*۵۰ میلیمتر	<p>کاغذ سفید غیر گلاسه</p> <p>فاصله تشخیص (متر)</p> <p>راست ناحیه تشخیص (میلیمتر)</p> <p>کاغذ سفید غیر گلاسه</p> <p>فاصله تشخیص (متر)</p> <p>راست ناحیه تشخیص (میلیمتر)</p> <p>کاغذ سفید غیر گلاسه</p> <p>فاصله تشخیص (متر)</p> <p>راست ناحیه تشخیص (میلیمتر)</p>	<p>کاغذ سفید غیر گلاسه</p> <p>فاصله تشخیص (متر)</p> <p>راست ناحیه تشخیص (میلیمتر)</p>	<p>کاغذ سفید غیر گلاسه</p> <p>فاصله تشخیص (متر)</p> <p>راست ناحیه تشخیص (میلیمتر)</p>

⑤ جابجایی موازی (Through beam)

متند اندازه گیری	BYD3M-TDT	BYD3M-TDT (SLIT)
<p>فرستنده</p> <p>گیرنده</p> <p>متند اندازه گیری</p>	<p>کاغذ سفید غیر گلاسه</p> <p>فاصله تشخیص (متر)</p> <p>راست ناحیه تشخیص (میلیمتر)</p>	<p>کاغذ سفید غیر گلاسه</p> <p>فاصله تشخیص (متر)</p> <p>راست ناحیه تشخیص (میلیمتر)</p> <p>SlitØ2.5 SlitØ2.0 SlitØ1.5 SlitØ1.0</p>

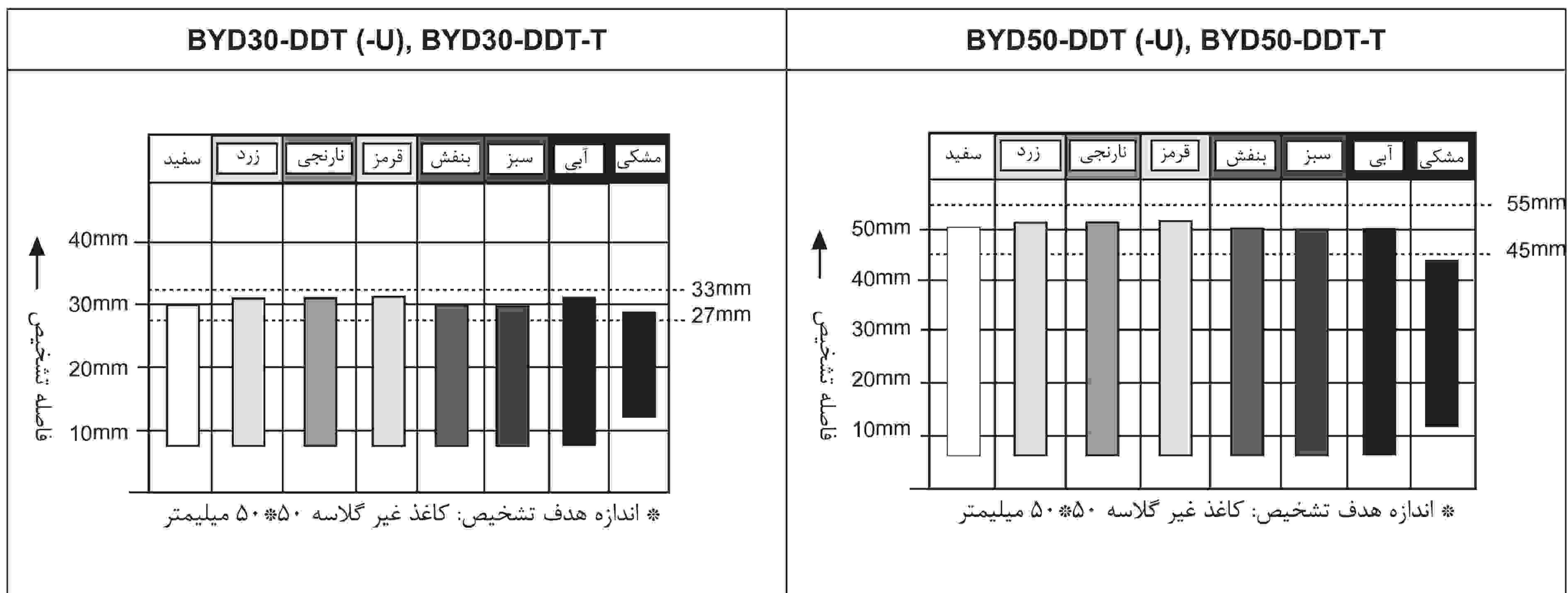
* مشخصه بالا با فاصله تشخیص ۴۰۰ میلیمتر تا محل نصب مولد پرتو عبوری از شکاف با قطر (۱، ۱.۵، ۲، ۲.۵) میلیمتر اندازه گیری شده است.

⑥ زاویه سنسور (Through beam)

متند اندازه گیری	BYD3M-TDT	BYD3M-TDT (SLIT)
<p>فرستنده</p> <p>گیرنده</p> <p>متند اندازه گیری</p>	<p>کاغذ سفید غیر گلاسه</p> <p>فاصله تشخیص (متر)</p> <p>راست ناحیه کاربری (دريج)</p>	<p>کاغذ سفید غیر گلاسه</p> <p>فاصله تشخیص (متر)</p> <p>راست ناحیه کاربری (دريج)</p> <p>SlitØ2.5 SlitØ2.0 SlitØ1.5 SlitØ1.0</p>

* مشخصه بالا با فاصله تشخیص ۴۰۰ میلیمتر تا محل نصب مولد پرتو عبوری از شکاف با قطر (۱، ۱.۵، ۲، ۲.۵) میلیمتر اندازه گیری شده است.

فاصله تشخیص با توجه به رنگ (Convergent reflective)



۱- این مدل سنسور نوری از نوع کشف همگرای پایدار می باشد، لذا تحت تاثیر رنگ یا مواد، داخل رنج فاصله تشخیص مشخص شده در جدول، قرار نمی گیرد.

۲- توانایی کشف پایدار هدف را به دلیل تاثیر ناچیز پس زمینه، دارد.

حالات (مد) کاربری و دیاگرام زمان بندی:

• BYD30-DDT (-U), BYD50-DDT (-U), BYD100-DDT

• BYD30-DDT-T, BYD50-DDT-T

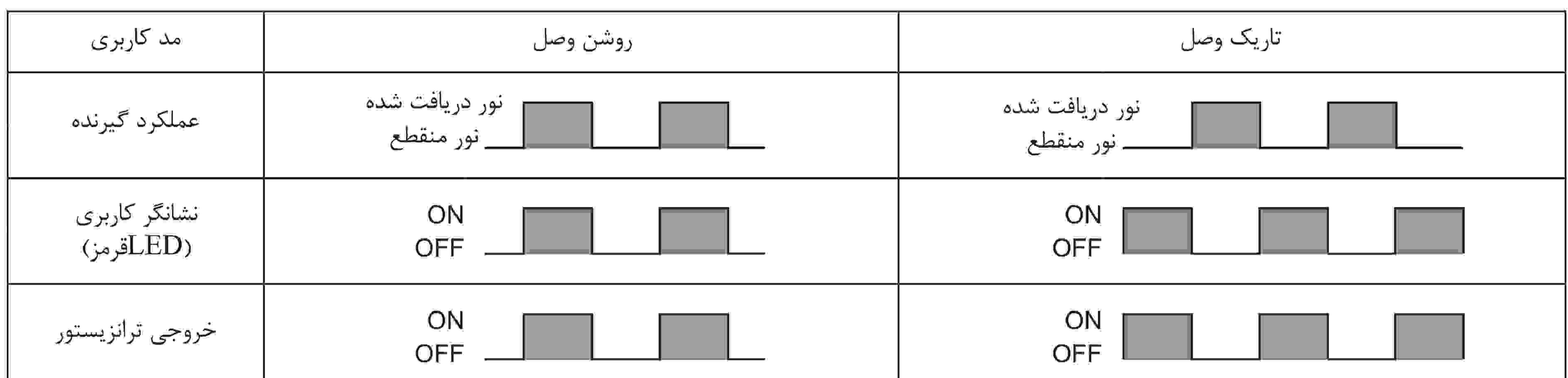


* تنظیمات زمان به وسیله واریابل تنظیمات (۰.۰ تا ۲ ثانیه)

* t : حداقل ۳ میلی ثانیه (زمانی که واریابل تنظیمات تایمر روی حداقل مقدار خود قرار دارد)

* اگر تواتر از T باشد، خروجی ترانزیستور وصل خواهد شد.

• BYD3M-TDT, BYD3M-TDT-P



* به منظور جلوگیری از خرابی، پس از وصل تغذیه خروجی واحد ها به مدت ۵ ثانیه در حالت قطع نگه داشته می شوند.

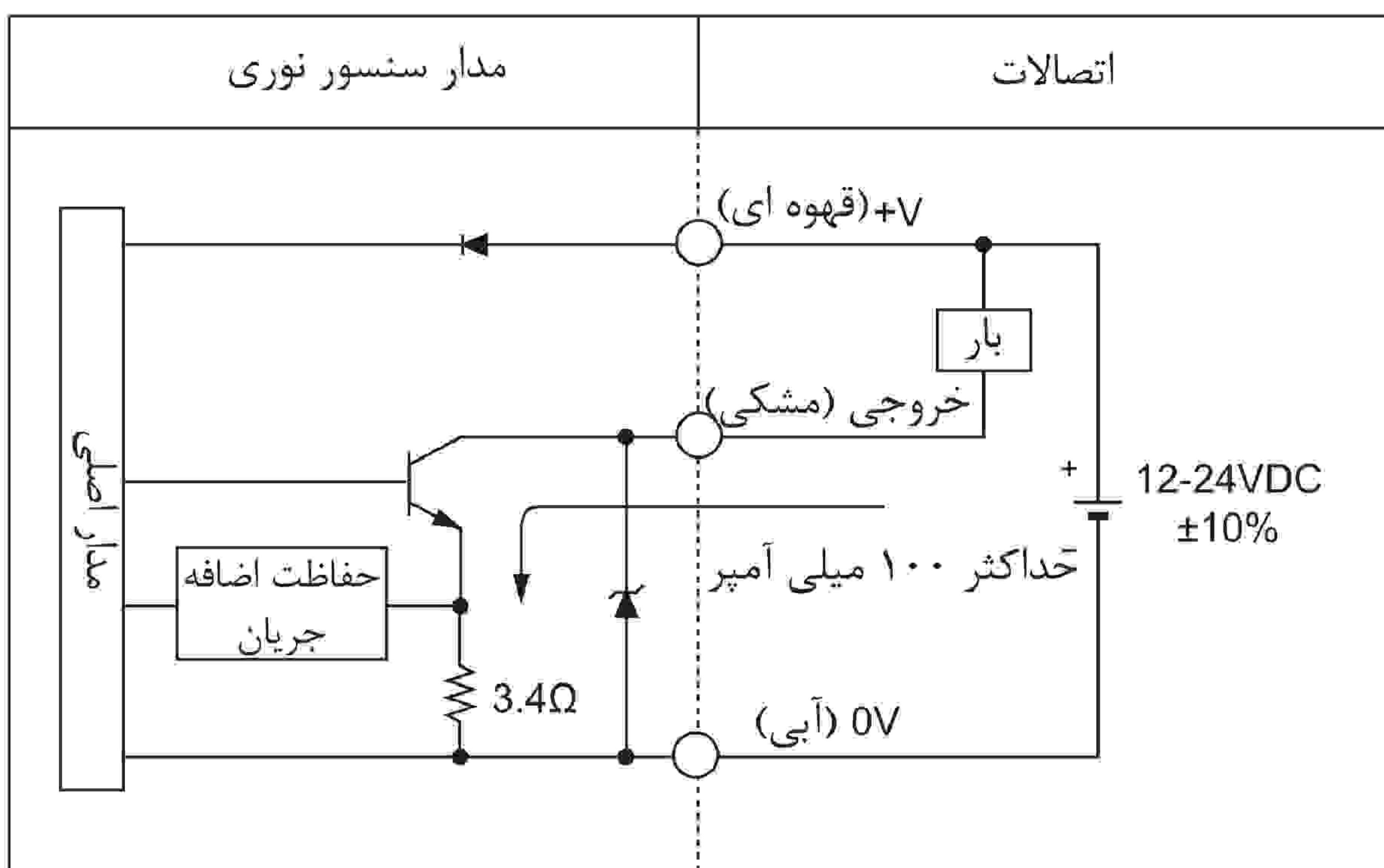
* اگر ترمینال خروجی کنترلی اتصال کوتاه شود یا اضافه جریان شود، به دلیل وجود مدار حفاظتی خروجی کنترلی قطع خواهد شد.

* حالت روشن وصل اختیاری است.

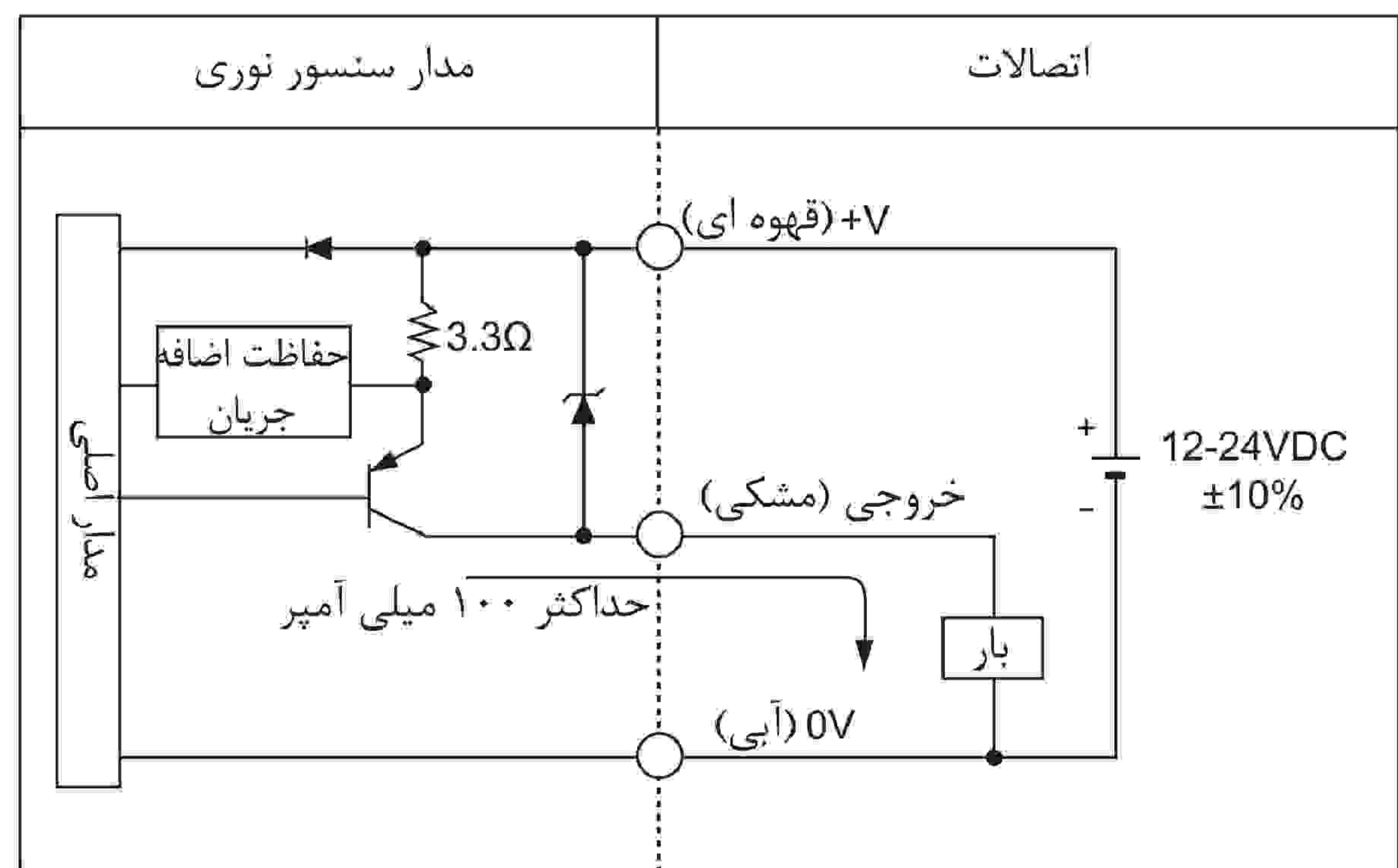
نوع کوچک و دارای تقویت کننده داخلی

□ دیاگرام سیم بندی خروجی کنترلی:

● BYD3M-TDT2



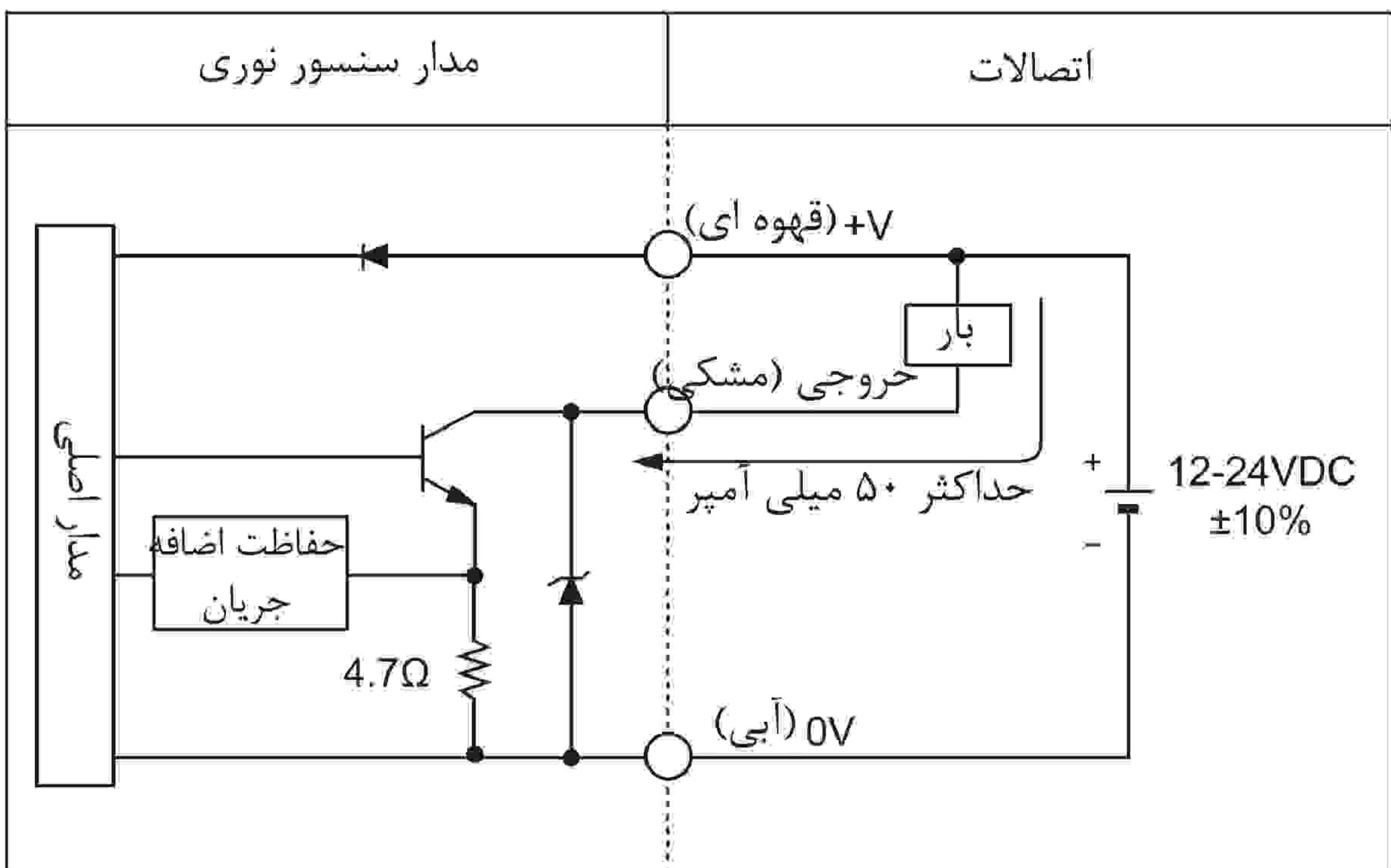
● BYD3M-TDT2-P



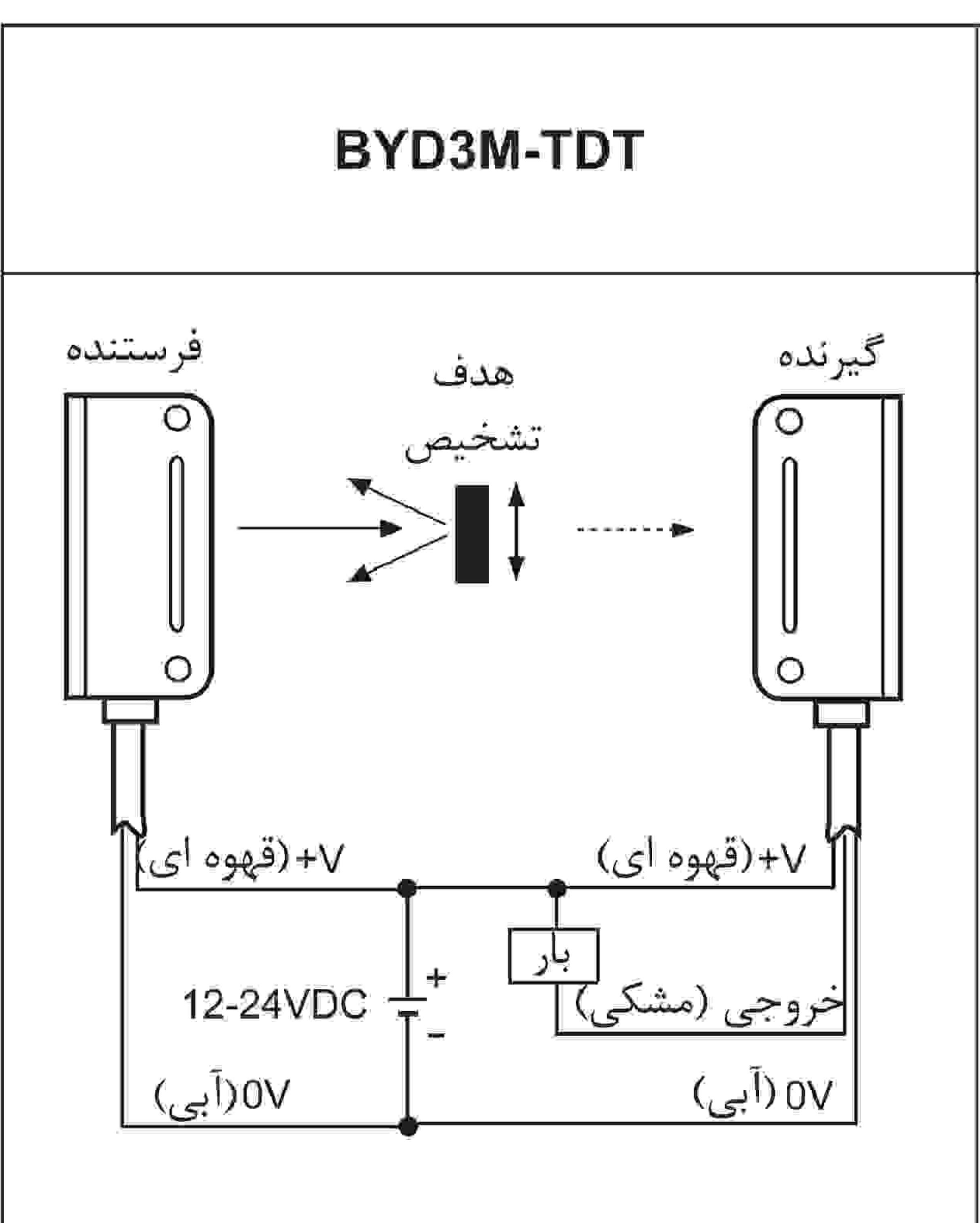
● BYD30-DDT (-U), BYD50-DDT (-U)

● BYD30-DDT-T, BYD50-DDT-T

● BYD100-DDT



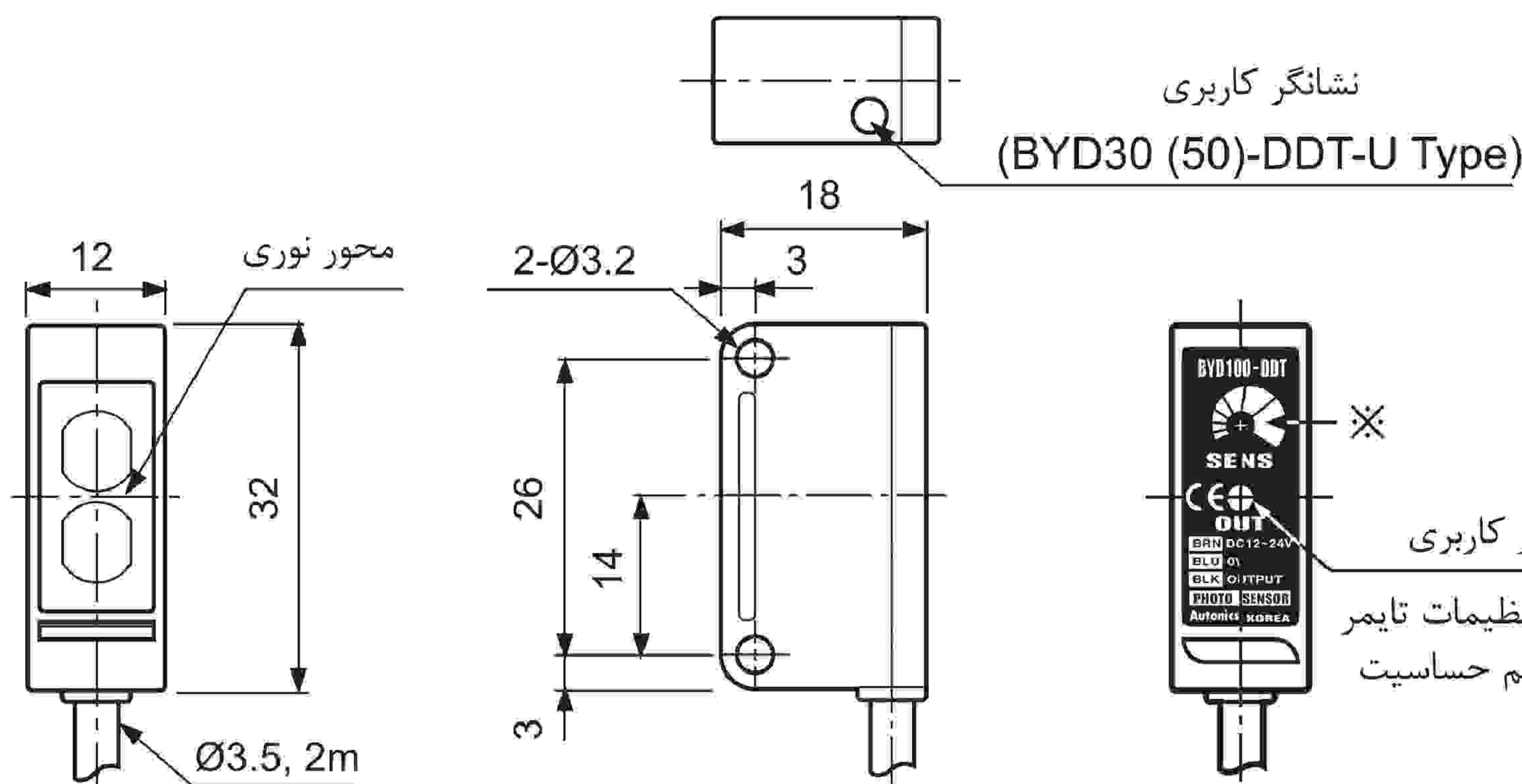
□ اتصالات:



(A) سنسورهای نوری
(B) سنسورهای فیبر نوری
(C) سنسورهای محیط ادرب
(D) سنسورهای مجاورتی
(E) سنسورهای فشار
(F) انکودرهای چرخشی
(G) کانکتورها / سوکت ها
(H) کنترلهای دما
(I) /SSR کنترل کننده های توان
(J) شمارنده ها
(K) تایмер ها
(L) پنل های اندازه گیری
(M) اندازه گیرهای دور/سرعت/پالس
(N) نمایشگرها
(O) حسگر
(P) منابع تغذیه سوییچینگ
(Q) موتورهای پله ای درایور کنترلر
(R) پنل های منطقی / گرافیکی
(S) تجهیزات شبکه فیلد
(T) نرم افزار

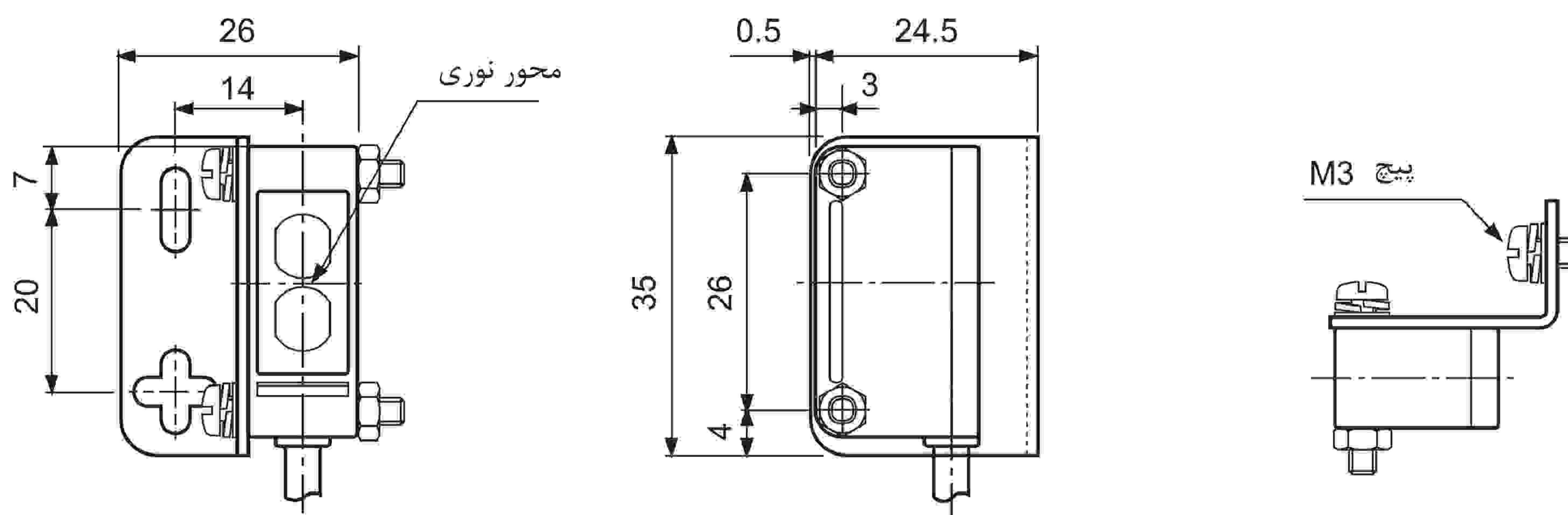
(واحد: میلیمتر)

ابعاد:

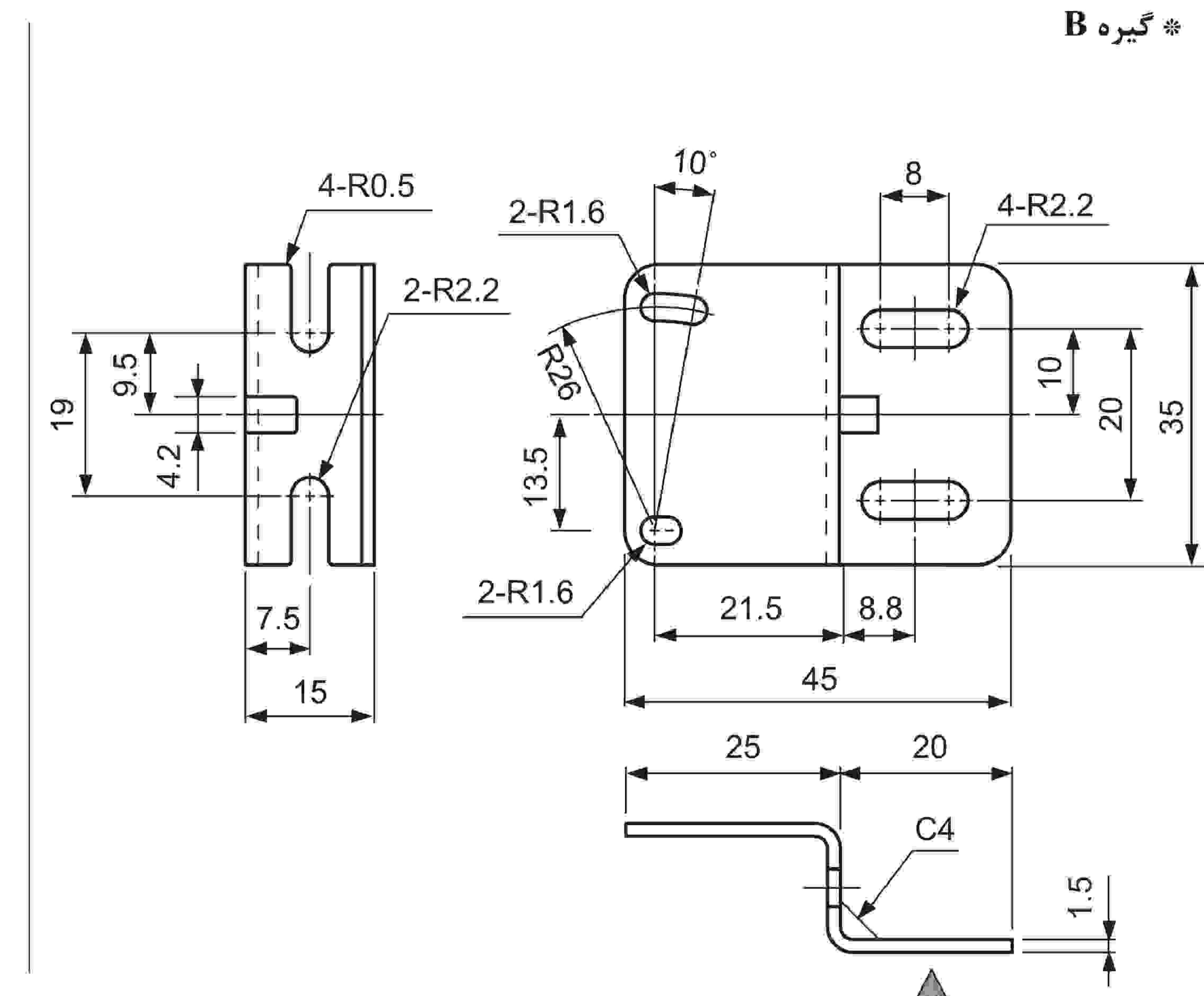
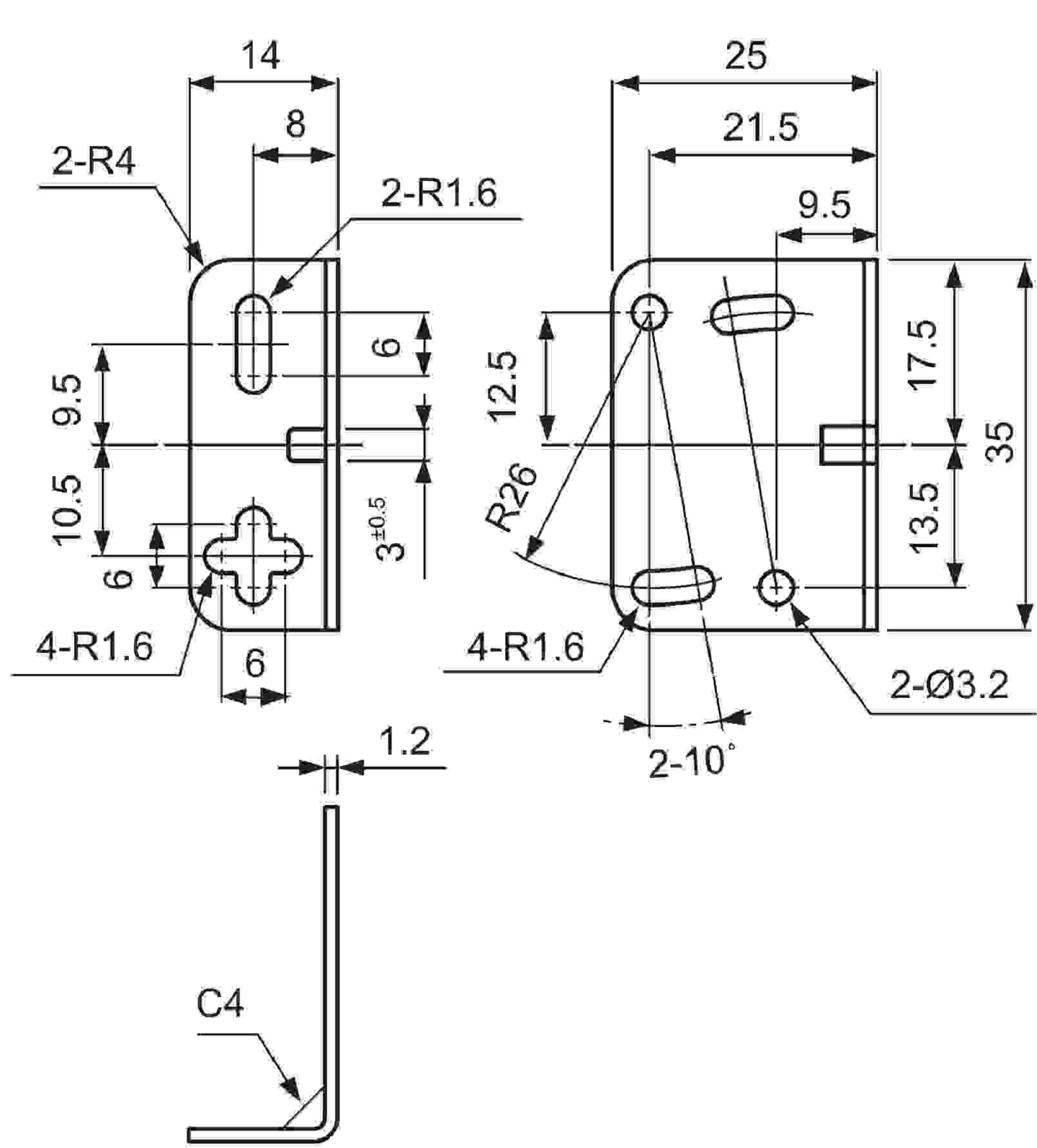
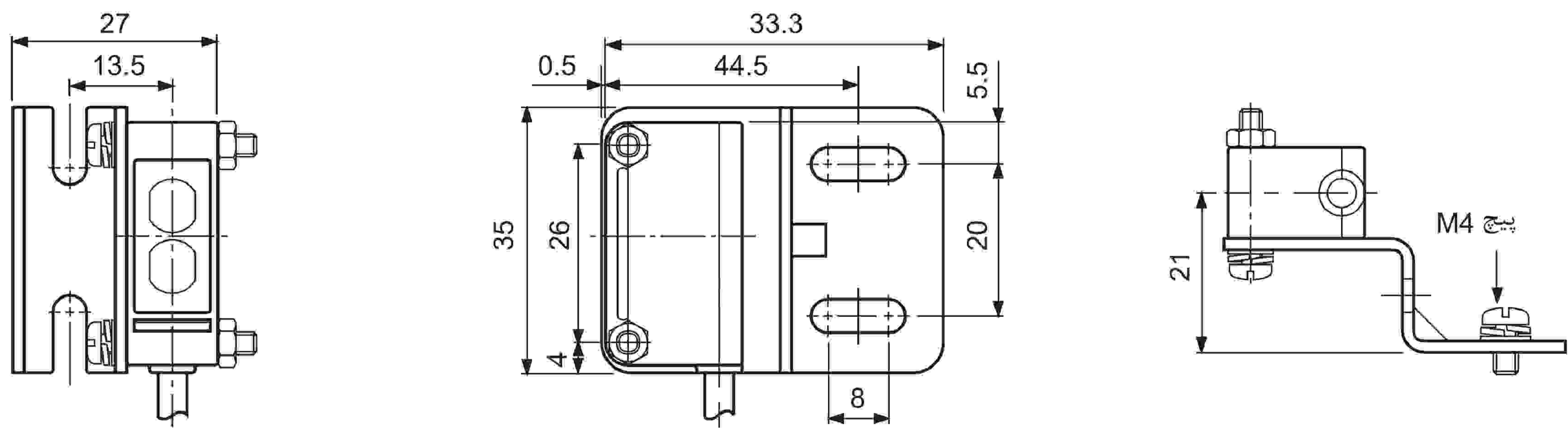


* نوع دارای تایмер داخلی؛ واریاپل تنظیمات تایمر
نوع بازتابشی پراکنده؛ واریاپل تنظیم حساسیت

* ابعاد برacket A هنگام نصب



* ابعاد برacket B هنگام نصب

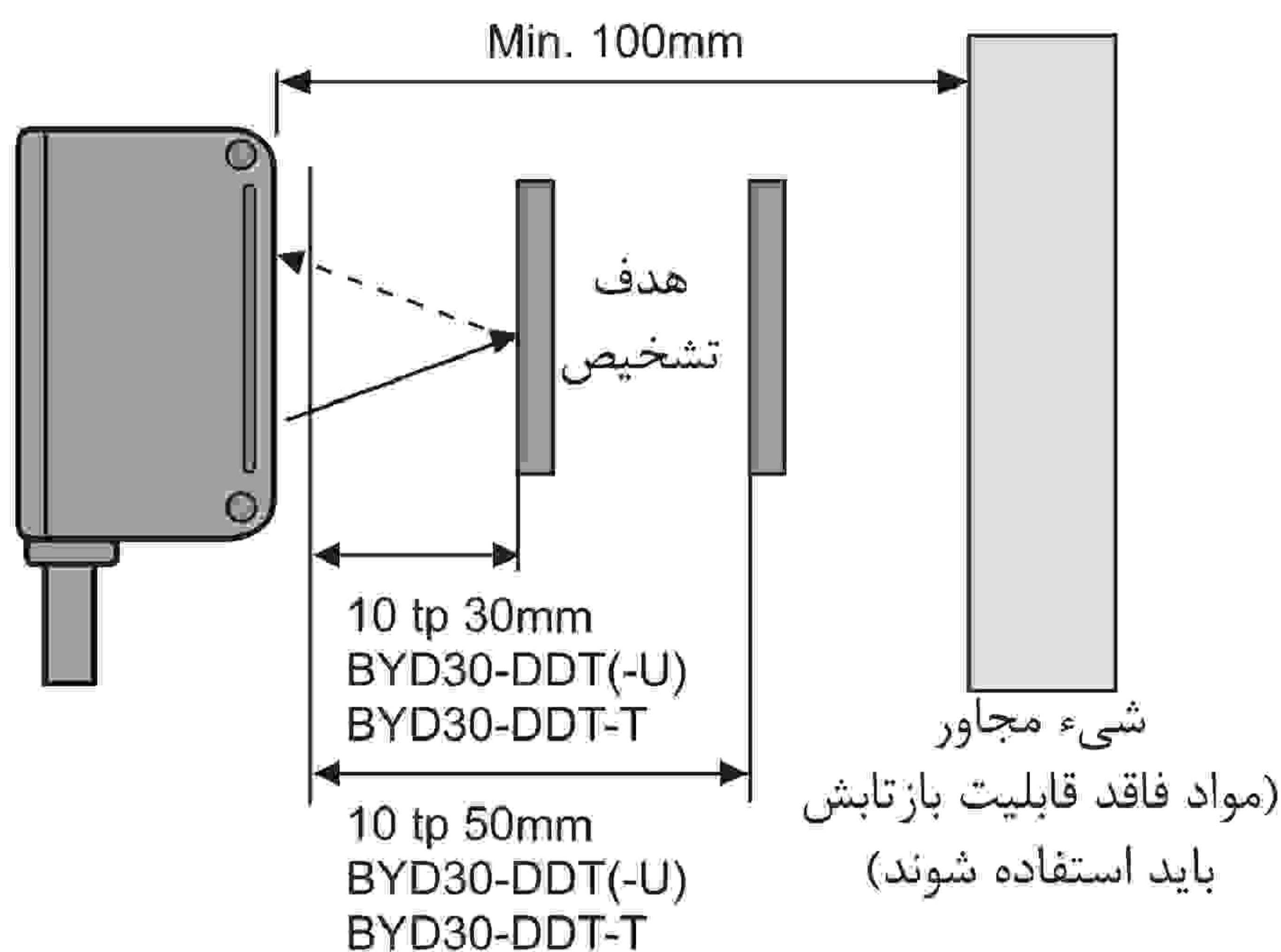


نوع کوچک و دارای تقویت کننده داخلی

■ نصب و تنظیم حساسیت:

Convergent reflective ◎

- ۱- پس از نصب سنسور تشخیص را وصل کنید.

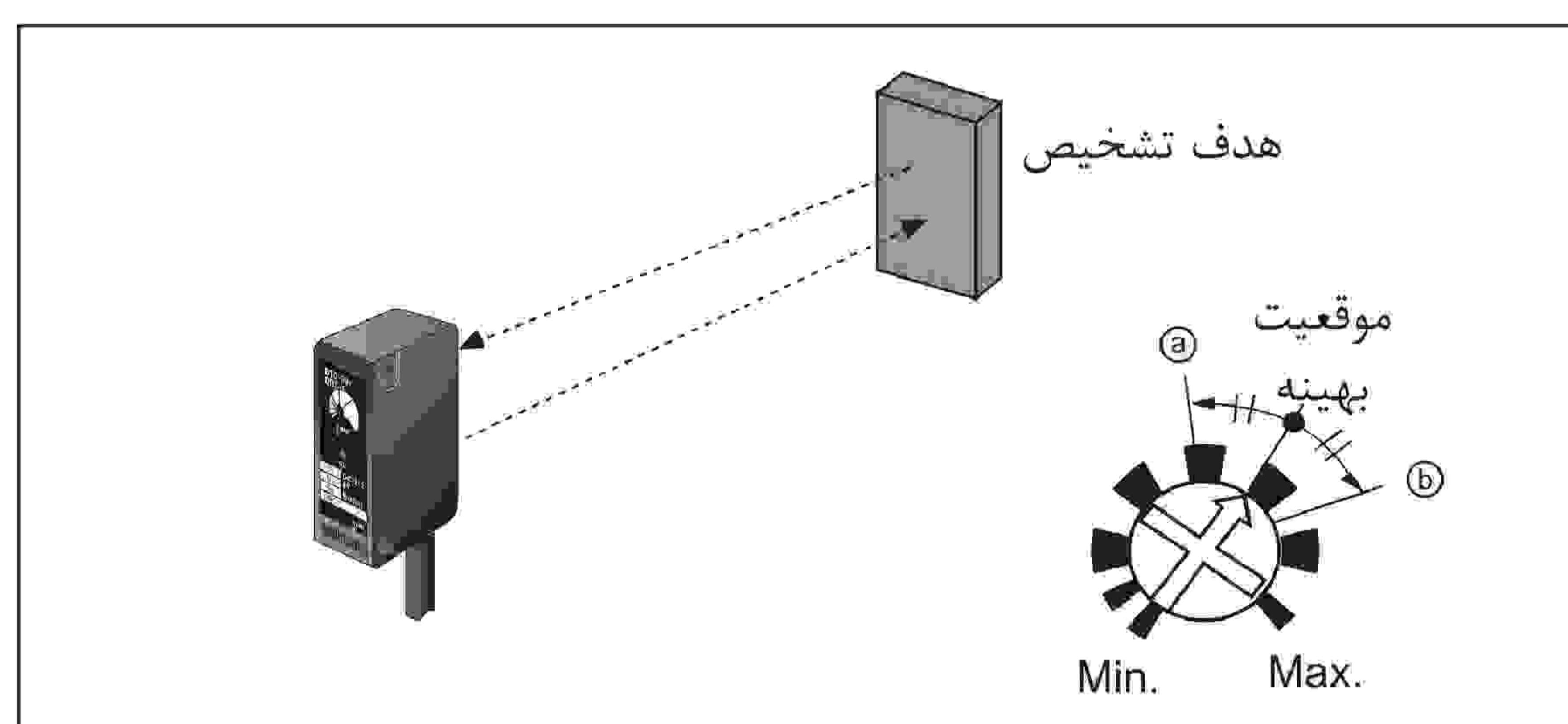


- ۲- در محل تشخیص یک هدف (جسم) نصب کنید و سنسور را به سمت راست و چپ یا بالا و پایین جابجا کنید تا در زاویه مناسب بر خلاف محور اپتیکال قرار بگیرد و در همان موقعیت کاربری پایدار ثابتش کنید.
- ۳- فاصله ها را رعایت کنید: ۱۰- T,-U: BYD30-DDT, T,-U: ۳۰ میلیمتر
- ۴- BYD50-DDT,-T,-U: ۱۰ میلیمتر بین سنسور نوری و هدف تشخیص.
- ۵- در صورت استفاده از نوع دارای تایمر داخلی، زمان پاسخ را در وضعیت بهینه تنظیم کنید. حداقل فاصله ۱۰۰ میلیمتر بین سنسور نوری و هدف پیش زمینه در نظر بگیرید. انعکاس نور از پیش زمینه ممکن است باعث بروز عیب شود.
- ۶- فاصله تشخیص مندرج در جدول مشخصات با پیش فرض استفاده از کاغذ سفید غیر گلاسه و اندازه هدف ۵۰*۵۰ میلیمتر می باشد. فاصله تشخیص ممکن است با تغییر اندازه هدف، میزان بازتابش هدف تغییر کند.

Diffuse reflective ◎

- ۱- حساسیت باید بسته به هدف تشخیص یا محل نصب تنظیم شود.
- ۲- هدف را در موقعیت تنظیم کنید که قابل کشف به وسیله پرتو باشد، سپس واریابل تنظیمات را به سمت موقعیت a (حداقل میزان چرخش) بچرخانید تا جایی که نشانگر کاربری روش نشود.
- ۳- هدف را از ناحیه تشخیص خارج کرده، سپس واریابل تنظیمات را تا موقعیت b یعنی جایی که نشانگر کاربری روش نشود. اگر نشانگر عمل نکرد، موقعیت ماکریم، موقعیت b خواهد بود.
- ۴- واریابل تنظیمات را در مرکز بین دو موقعیت a و b قرار دهید.

* فاصله تشخیص که در جدول مشخصات آمده است با پیش فرض استفاده از کاغذ سفید غیر گلاسه ۵۰*۵۰ میلیمتر است. مطمئن باشید با تغییر اندازه، سطح و میزان براق بودن جسم، متفاوت خواهد بود.

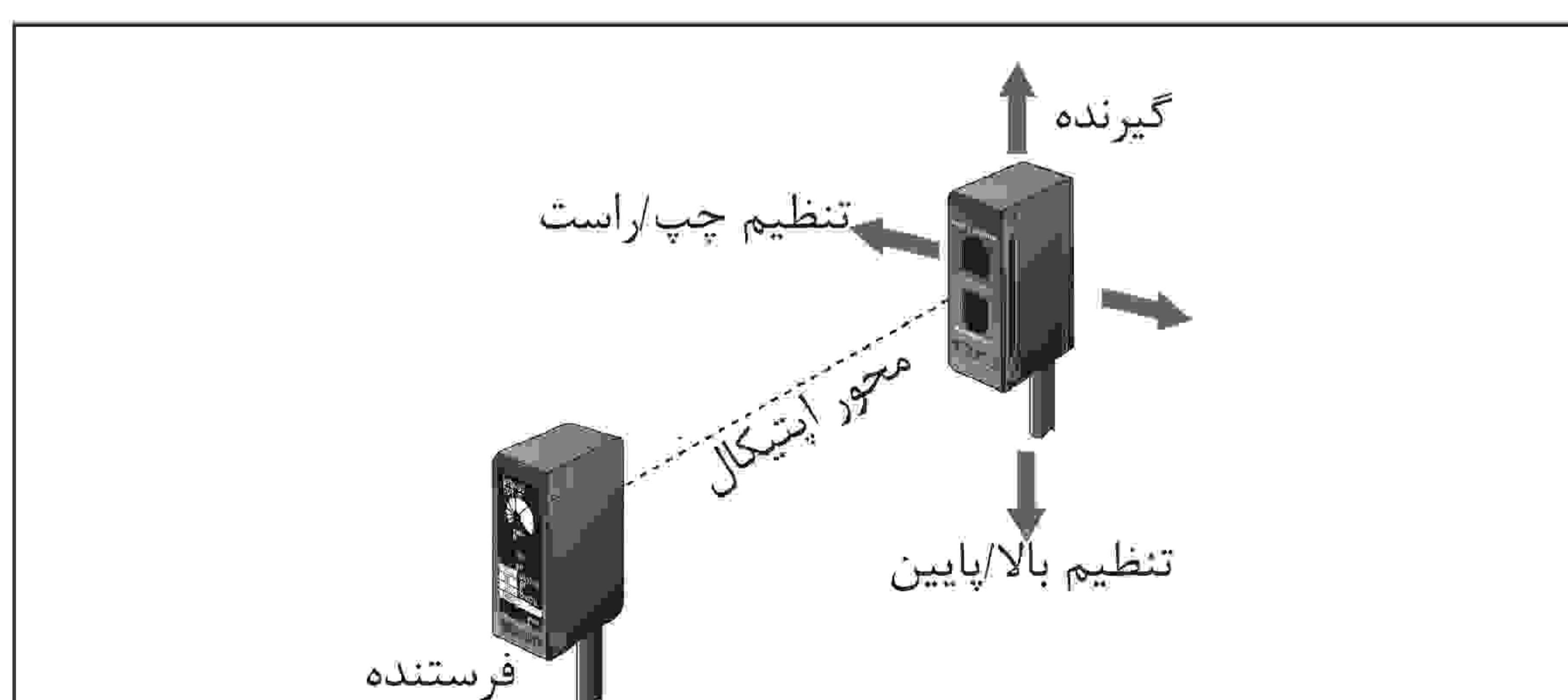


■ متعلقات(فروش جداگانه):

* شکاف (مدل: BYD3M-Slit)

Through beam ◎

- ۱- پس از نصب فرستنده و گیرنده روبروی هم تشخیص سنسور نوری را وصل کنید.
- ۲- گیرنده را در میانه رنج عملکرد نشانگر عملکرد، با جابجا کردن گیرنده و فرستنده به سمت راست و چپ و بالا و پایین تنظیم کنید.
- ۳- پس از انجام تنظیمات، پایداری عملکرد را با قرار دادن اجسام در محور اپتیکال چک کنید.
- ۴- اگر هدف تشخیص دارای بدنه شفاف باشد یا قطر آن کمتر از ۶ میلیمتر باشد، ممکن است توسط سنسور تشخیص داده نشود چون نور به درون آن نفوذ می کند.



0.25 0.20 0.15 0.10

* حداقل هدف تشخیص و حداقل فاصله تشخیص با شکاف

* شکاف را روی گیرنده و فرستنده با هم نصب کنید.

SLITØ	حداقل هدف تشخیص	حداقل فاصله تشخیص
01.0	اجسام مات با حداقل قطر ۰.۸ میلیمتر	500mm
01.5	اجسام مات با حداقل قطر ۱.۵ میلیمتر	700mm
02.0	اجسام مات با حداقل قطر ۲ میلیمتر	1200mm
02.5	اجسام مات با حداقل قطر ۲.۵ میلیمتر	2300mm

- * این شکاف فقط برای مدل BUD3M-TDT-P می باشد.
- * عدد از هر قطر و مجموعاً ۸ عدد در یک بسته بندی موجود است.
- * این شکاف ها چسباندنی هستند، لطفاً پیش از استفاده آلووگی رو لنز سنسور نوری را تمیز کنید.

(A) نوری سنسورهای
(B) فیبر نوری سنسورهای
(C) محیط ادرب سنسورهای
(D) مجاورتی سنسورهای
(E) فشار سنسورهای
(F) چرخشی اندکورهای
(G) سوکت ها کانکتورها
(H) دما کنترلرهای
(I) توان /SSR کنترل کننده های
(J) شمارنده ها تایмер ها
(K) دور/سرعت/پالس پنل های اندازه گیری
(L) میایشگرها
(M) حسگر کنترل کننده های
(N) سویچینگ متابع تنفسی
(O) درایور کنترل پنل های
(P) گرافیکی / منطقی پیغامبرهای
(Q) فیلد شبکه موتورهای پله ای
(R) گرافیکی / منطقی پنل های
(S) فیلد شبکه تجهیزات
(T) نرم افزار