



Marque de commande

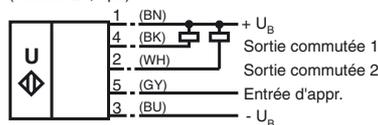
UB500-18GM75-E7-V15

Caractéristiques

- 2 sorties
- 3 différentes fonctions des sorties réglables
- sélection possible de la largeur du lobe ultrasonique
- Entrée d'apprentissage
- Compensation en température
- Zone aveugle très réduite

Raccordement électrique

Symbole/Raccordement:
(version E7, npn)

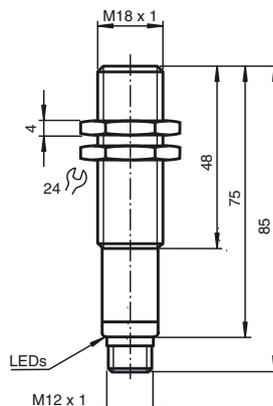


Couleurs des fils selon EN 60947-5-2.

Connecteur V15



Dimensions



Caractéristiques techniques

Caractéristiques générales

Domaine de détection	30 ... 500 mm
Domaine de réglage	50 ... 500 mm
Zone aveugle	0 ... 30 mm
Cible normalisée	100 mm x 100 mm
Fréquence du transducteur	env. 380 kHz
Retard à l'appel	env. 50 ms

Eléments de visualisation/ réglage

LED jaune	état de commutation clignotante : apprentissage (objet détecté)
LED rouge	"défaut", objet incertain in fonction apprentissage : pas d'objet détecté

Caractéristiques électriques

Tension d'emploi	10 ... 30 V DC , ondulation 10 % _{SS}
Consommation à vide I ₀	≤ 50 mA

Entrée

Type d'entrée	1 entrée autodidactique, domaine de la portée 1 : -U _B ... +1 V domaine de la portée 2 : +4 V ... +U _B impédance d'entrée : > 4,7 kΩ impulsion d'apprentissage : ≥ 1 s
---------------	--

Sortie

Type de sortie	2 sorties, à fermeture/à ouverture NPN, paramétrables
Courant assigné d'emploi I _e	2 x 100 mA , protégée contre les courts-circuits/ surtensions

Chute de tension U _d	≤ 3 V
Reproductibilité	≤ 1 %
Fréquence de commutation f	max. 8 Hz
Course différentielle H	1 % de la portée réglée
Influence de la température	± 1,5 % de la valeur fin d'échelle

Conformité aux normes

Normes	EN 60947-5-2
--------	--------------

Conditions environnantes

Température ambiante	-25 ... 70 °C (248 ... 343 K)
Température de stockage	-40 ... 85 °C (233 ... 358 K)

Caractéristiques mécaniques

Mode de protection	IP65
Raccordement	connecteur V15 (M12 x 1), 5 broches
Matériau	
Boîtier	laiton nickelé
Transducteur	résine époxy/mélange de billes de verre; mousse polyuréthane, capot PBT
Masse	60 g

Réglage des points d'enclenchement

Le détecteur ultrasonique dispose de deux sorties de commutation avec un point d'enclenchement programmable par apprentissage pour chacune. Les points d'enclenchement sont programmés par apprentissage par application de la tension d'alimentation $-U_B$ ou $+U_B$ au niveau de l'entrée d'apprentissage. La tension d'alimentation doit être appliquée pendant au moins 1 s sur l'entrée d'apprentissage. Au cours du processus d'apprentissage, les LED indiquent si la cible a été détectée par le détecteur. Avec $-U_B$ le point d'enclenchement de la sortie de commutation 1 et avec $+U_B$ le point d'enclenchement de la sortie de commutation 2 sont programmés par apprentissage.

Il est possible de paramétrer trois fonctions de sortie :

1. Fonction de fermeture
2. Fonction d'ouverture
3. Détection de la présence d'un objet



L'apprentissage de points de commutation est uniquement possible durant les 5 premières minutes suivant la mise en circuit de l'alimentation électrique. Lorsqu'une modification ultérieure des points de commutation s'avère nécessaire, il faut alors interrompre puis rétablir l'alimentation électrique.

Apprentissage de la fonction de fermeture

Point d'enclenchement pour la sortie de commutation 1 < point d'enclenchement pour la sortie de commutation 2

- Placer la cible sur le point d'enclenchement souhaité pour la sortie de commutation 1
- Programmer par apprentissage le point d'enclenchement pour la sortie de commutation 1 avec $-U_B$
- Placer la cible sur le point d'enclenchement souhaité pour la sortie de commutation 2
- Programmer par apprentissage le point d'enclenchement pour la sortie de commutation 2 avec $+U_B$

Remarque : l'ordre n'a aucune importance, il est également possible de ne programmer par apprentissage qu'un point d'enclenchement.

Programmer par apprentissage la fonction d'ouverture

Point d'enclenchement pour la sortie de commutation 2 < point d'enclenchement pour la sortie de commutation 1

- Placer la cible sur le point d'enclenchement souhaité pour la sortie de commutation 1
- Programmer par apprentissage le point d'enclenchement pour la sortie de commutation 1 avec $-U_B$
- Placer la cible sur le point d'enclenchement souhaité pour la sortie de commutation 2
- Programmer par apprentissage le point d'enclenchement pour la sortie de commutation 2 avec $+U_B$

Remarque : l'ordre n'a aucune importance, il est également possible de ne programmer par apprentissage qu'un point d'enclenchement. Si les deux points d'enclenchement sont identiques, le détecteur fonctionne en mode fermeture.

Apprentissage détection de la présence d'un objet

- Recouvrir la surface du détecteur avec la main ou éloigner tous les objets de la portée de détection
- Programmer par apprentissage le point d'enclenchement pour la sortie de commutation 1 avec $-U_B$
- Programmer par apprentissage le point d'enclenchement pour la sortie de commutation 2 avec $+U_B$

Remarque :

il est également possible de ne configurer qu'une seule sortie de commutation pour la détection de la présence d'un objet. Dans cette configuration, la sortie de commutation est activée si le détecteur détecte un objet dans la zone de portée de détection maximale.

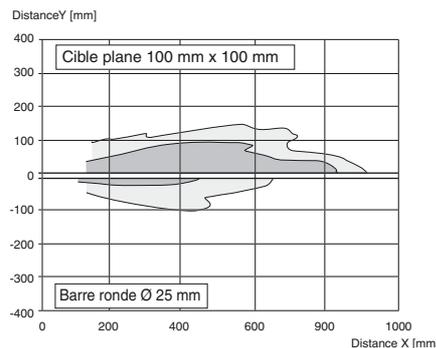
Réglage par défaut des points d'enclenchement

Sortie de commutation 1 : zone proximale
 sortie de commutation 2 : distance nominale

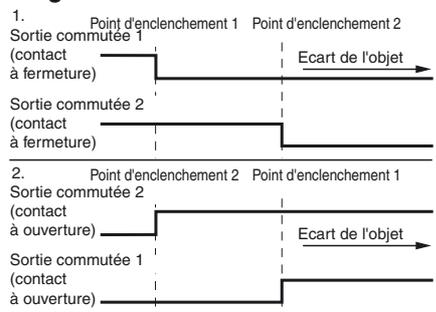
Indicateur LED

Diagrammes/Informations supplémentaires

Courbe de réponse caractéristique



Programmation des sorties commutées



1. Point d'enclenchement 1 < Point d'enclenchement 2
 Sortie commutée 1 (contact à fermeture)
 Sortie commutée 2 (contact à fermeture)
 2. Point d'enclenchement 2 < Point d'enclenchement 1
 Sortie commutée 2 (contact à ouverture)
 Sortie commutée 1 (contact à ouverture)
 3. Point d'enclenchement 1 <-> Point d'enclenchement 2
 Point d'enclenchement 1 -> ∞: Sortie commutée 1, (contact à ouverture)
 Détection de la présence de l'objet
 Point d'enclenchement 2 -> ∞: Sortie commutée 2, (contact à fermeture)
 Détection de la présence de l'objet
 Point de commutation 1 et 2 -> ∞: les deux sorties commutées, (contact à fermeture) Détection de la présence de l'objet

Accessoires

- UB-PROG3
Appareil de programmation
- OMH-04
support de montage
- BF 18
bride de fixation
- BF 18-F
bride de fixation
- BF 5-30
bride de fixation
- UVW90-K18
réflecteur détourné
- V15-G-2M-PVC
Connecteur femelle
- V15-W-2M-PUR
Connecteur femelle

Date de publication: 2007-08-29 15:50 Date d'édition: 2007-12-13 130229_FRA.xml

Visualisations dépendantes de l'état de fonctionnement	LED rouge	LED 1 jaune	LED 2 jaune
Programmer par apprentissage le point d'enclenchement 1 Objet détecté Pas d'objet détecté Objet incertain (Apprentissage non applicable)	arrêt clignote marche	clignote arrêt arrêt	arrêt arrêt arrêt
Programmer par apprentissage le point d'enclenchement 2 : Objet détecté Pas d'objet détecté Objet incertain (Apprentissage non applicable)	arrêt clignote marche	arrêt arrêt arrêt	clignote arrêt arrêt
Fonctionnement normal	arrêt	Etat de commutation 1	Etat de commutation 2
Panne	marche	dernier état	dernier état

Paramétrage des caractéristiques des lobes ultrasons :

Le détecteur ultrasonique offre deux formes de lobes ultrasons différentes.

1. Lobe ultrasons étroit

- Couper l'alimentation électrique
- Relier l'entrée Teach avec -U_B
- Appliquer l'alimentation électrique
- la LED rouge clignote simplement, suivie d'un temps de pause
- LED jaune : allumée en permanence : signale un objet/objet parasite dans la portée de détection
- Déconnecter l'entrée Teach de -U_B



2. Lobe ultrasons large

- Couper l'alimentation électrique
- Relier l'entrée Teach avec +U_B
- Appliquer l'alimentation électrique
- la LED rouge clignote doublement, suivie d'un temps de pause
- LED jaune : allumée en permanence : signale un objet/objet parasite dans la portée de détection
- Déconnecter l'entrée Teach de +U_B



Conditions de pose

Lorsque le capteur est installé dans des endroits où la température de service peut être inférieure à 0 °C, il faut utiliser pour le montage les brides de fixation BF18, BF18-F ou BF 5-30.

Si le capteur doit être monté directement dans un trou traversant, il faut le fixer au milieu de la douille du capteur, en utilisant les écrous en acier fournis. Pour un vissage dans la partie avant de la douille fileté, il faut utiliser les écrous en plastique disponibles en accessoires, avec la bague de centrage.