

ENGLISH

Array Sensor with Edge Detection / Proximity Operating Instructions

Safety specifications
• Read the operating instructions before starting operation.
• Connection, assembly, and settings only by competent technicians.

Proper use
The array sensor AT20E is an opto-electronic sensor and is used for optical, non-contact detection of objects / edges through contrast differences.

Starting operation
1 Sensor plug can be swiveled horizontally and vertically. Connect and secure cable receptacle tension-free.

The following apply for connection in B: brn = brown, blk = black, blu = blue, wht = white, gra = gray. Connect the sensor according to the B connection chart.

Mount the sensor with mounting holes at the place where the test object has the least horizontal and vertical movement. Note scanning range and measurement area (see the technical data at the end of these operating instructions).

1a Edge detection (E): pay attention to orientation of sensor to the edge and direction of movement. S = plug side / K = head side

1b Object detection (O): with edges that have a height difference, tilt the sensor approx. 2° to the object surface.

2 Alignment of light reception: Position object / edge.

2a With reflecting or shiny object surfaces, tilt the sensor 5° ... 10° to the material surface. Avoid swaying the sensor.

Rough alignment: Position light spot on object / edge. White light spot on object / edge visible. Transparent and non-transparent objects can be detected in reflector mode. Mode selection: Position reflector in the light field during a restart.

2b Tilt the reflector 5° ... 10° with respect to the sensor. Position object and reflector according to the table for optimum light reception:

Table with 3 columns: Type, Max. reflector distance, Distance of transparent object. Rows include NM111 / PM111, NM331 / PM331.

3 Analog output Q_A: Analog output Q_A (measuring) provides the "position of the first contrast edge in the measurement range with respect to the plug side":

Table for switching output Q_P / Q_N (switching / plausibility): Q_P / Q_N, High/Low, O / E in measurement range, on/off.

Table for analog output Q_A: Object position O / Edge position E (TW 100 mm, TW 25 mm), Analogue output Q_A (4 mA, 20 mA, 12 mA target standard size, 3.5 mA, 20.5 mA, 3 mA).

5 Sensor detects contrast step from black to white. 6 Measurement range / scanning range [TW]: Only AT20E_111: with reference to 50% contrast to white paper. Only AT20E_331: with reference to 30% contrast to white paper.

Maintenance
SICK sensors are maintenance-free. We recommend doing the following regularly: clean the external lens surfaces, check the screw connections and plug-in connections. No modifications may be made to devices. Subject to change without notice. Specified product properties and technical data are not written guarantees.

DEUTSCH

Array Sensor mit Kantenerkennung / Tasterprinzip Betriebsanleitung

Sicherheitshinweise
• Vor der Inbetriebnahme die Betriebsanleitung lesen.
• Anschluss, Montage und Einstellung nur durch Fachpersonal.

Bestimmungsgemäße Verwendung
Der Array Sensor AT20E ist ein optoelektronischer Sensor und wird zum optischen, berührunglosen Erfassen von Objekten / Kanten anhand von Kontrastunterschieden eingesetzt.

Inbetriebnahme
1 Gerätestecker horizontal und vertikal schwenkbar. Leitungsdose spannungsfrei aufstecken und festschrauben. Für Anschluss in B gilt: brn = braun, blk = schwarz, blu = blau, wht = weiß, gra = grau.

SICK AT20E EDGE / PROXIMITY

International contact information for various countries including Australia, Austria, Belgium, Brazil, Canada, etc., with phone numbers and website details.

More representatives and agencies at www.sick.com - Subject to change without notice - The specified product features and technical data do not represent any guarantee.

Weitere Niederlassungen finden Sie unter www.sick.com - Irrtümer und Änderungen vorbehalten - Angegebene Produkteigenschaften und technische Daten stellen keine Garantieerklärung dar.

Para mais representantes e agências, consulte www.sick.com - Alterações poderão ser feitas sem prévio aviso - As características do produto e os dados técnicos apresentados não constituem declaração de garantia.

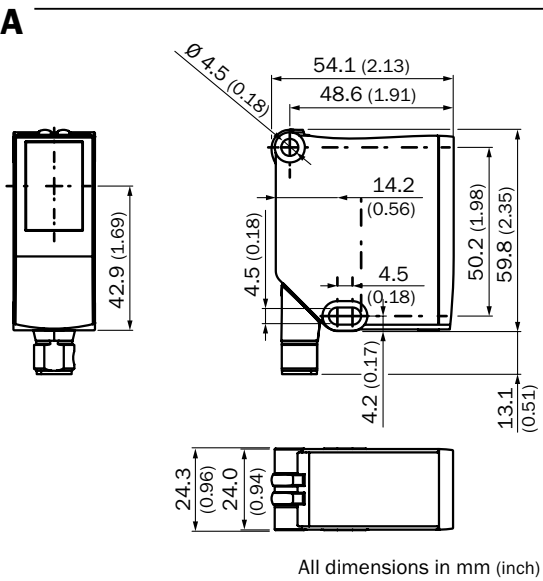
CE, UL, US LISTED, EAC, III, and other certification logos.

Sensor mit Befestigungsbohrungen an Stelle montieren, an der das Prüfobjekt die geringsten Höhenbewegungen ausführt. Dabei Tastweite und Messbereich beachten (s. technische Daten am Ende dieser Betriebsanleitung).

- 1a Kantenerfassung (E): Orientierung Sensor zu Kante und Laufrichtung beachten.
1b Objekterkennung (O): Bei Kanten mit Höhenunterschied Sensor um ca. 2° zur Objektoberfläche neigen.
2 Justage Lichtempfang: Objekt / Kante positionieren.
2a Bei spiegelnden oder glänzenden Objektoberflächen Sensor um 5° ... 10° zur Materialoberfläche neigen.

Table for light reception adjustment: Typ, Max. Abstand Reflektor, Abstand transparentes Objekt. Rows include NM111 / PM111, NM331 / PM331.

Table for analog output Q_A: Typ, Max. Abstand Reflektor, Abstand transparentes Objekt, Q_P / Q_N, Schaltausgangsanzzeige (gelbe LED).



All dimensions in mm (inch)

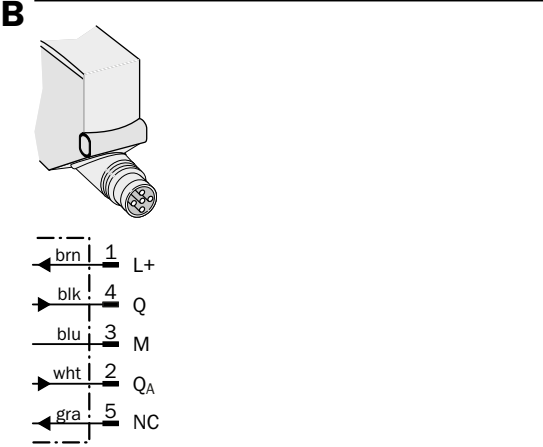


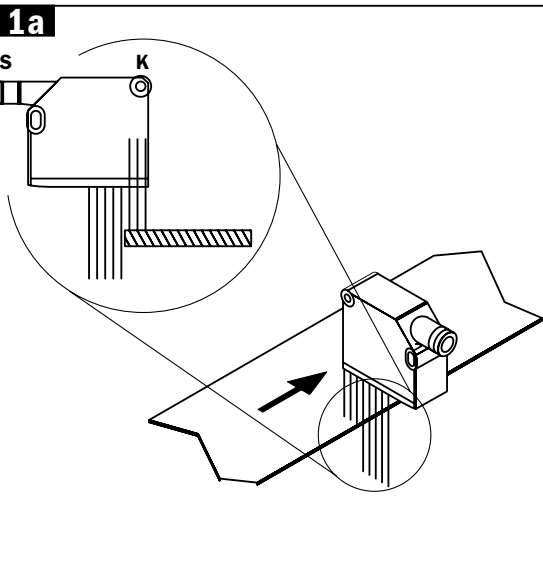
Table for object/edge position: Objektposition O / Kantentposition E, Objektposition E / Kantentposition E, Analogausgang Q_A. Rows include 0 mm, 30 mm, 15 mm, < 0 mm, > 30 mm, keine Kante im Messfeld.

5 Sensor erkennt Kontrastsprung von Schwarz auf Weiß. 6 Messbereich / Tastweite [TW]: Nur AT20E_111: bezogen auf 50% Kontrast zu weißem Papier. Nur AT20E_331: bezogen auf 30% Kontrast zu weißem Papier.

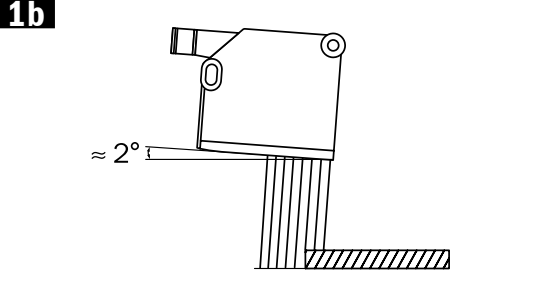
Wartung
SICK-Sensoren sind wartungsfrei. Wir empfehlen, in regelmäßigen Abständen - die optischen Grenzflächen zu reinigen - Verschraubungen und Steckverbindungen zu überprüfen.

Table with 4 columns: AT20E, Tastweite (TW), Distance de détection (TW), Distância de detecção (TW). Rows include Scanning range, Measuring range, Light spot, Supply voltage, etc.

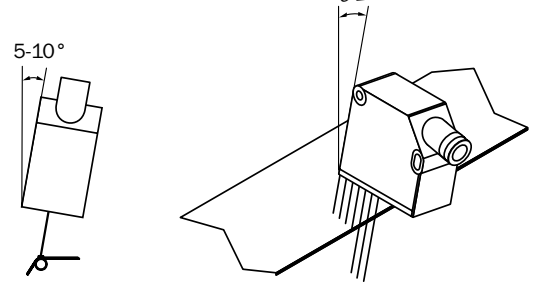
Table with 4 columns: AT20E, Distancia de detección (TW), 扫描距离 (TW), Область сканирования (TW). Rows include Distanza di tastatura, Campo di misura, Punto luminoso, etc.



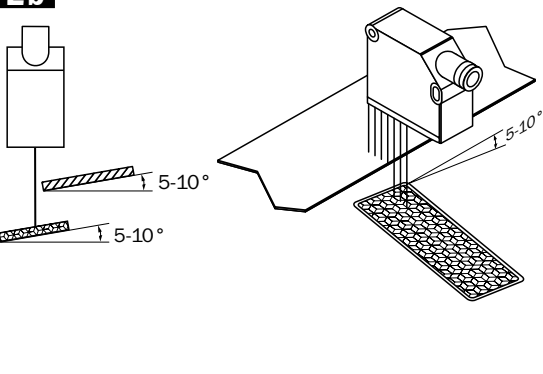
1a



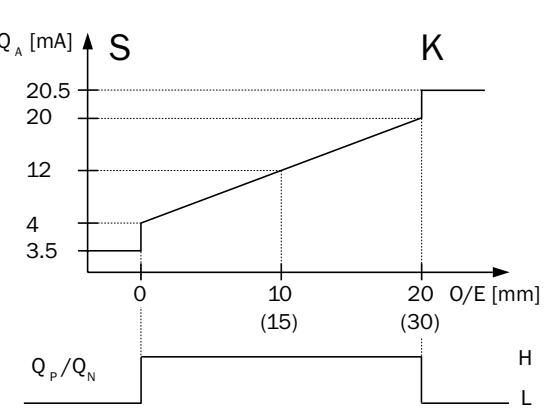
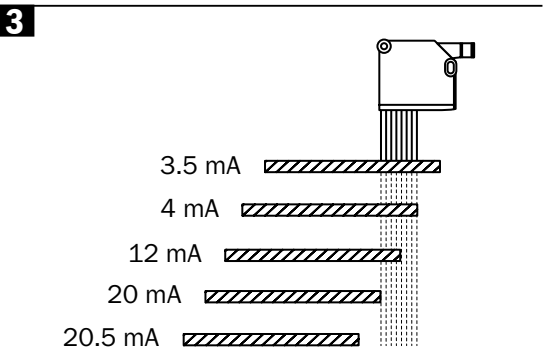
1b



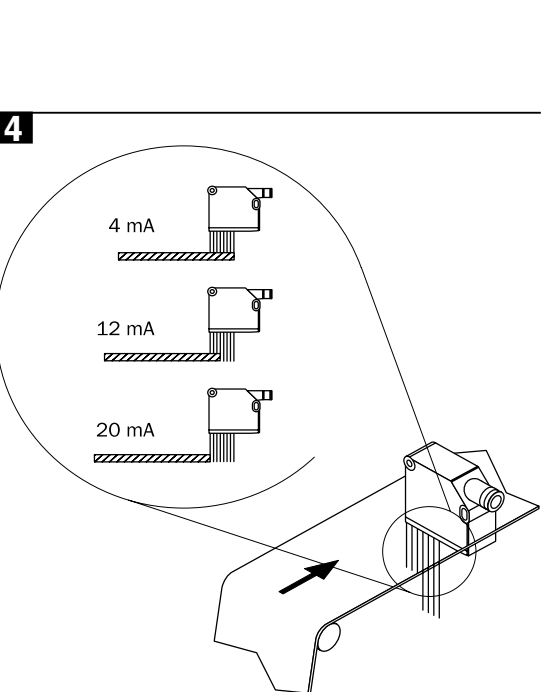
2a



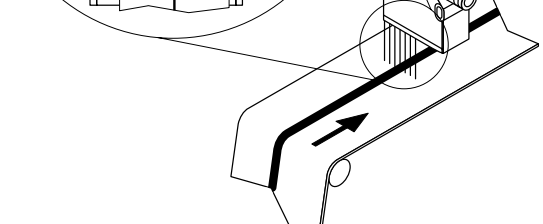
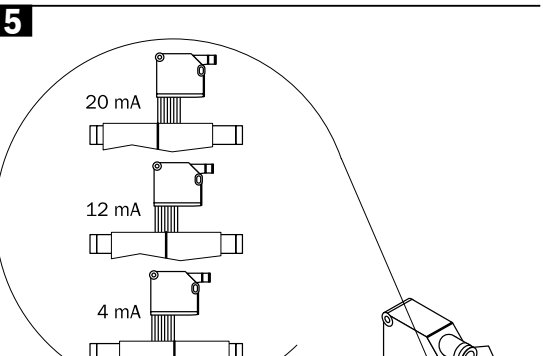
2b



3



4



5



6

Table with 4 columns: AT20E_111, AT20E_331, Sensor, Sensor. Rows include dimensions for TW mm (inch).

Table with 4 columns: -PM111, -NM111, -PM331, -NM331. Rows include 25 mm, 20 mm, 30 mm x 5 mm², etc.

Table with 4 columns: -PM111, -NM111, -PM331, -NM331. Rows include 25 mm, 20 mm, 30 mm x 5 mm², etc.

FRANÇAIS
Capturc ligne <div>avec détection des bords / principe de palpeur</div> Notice d’instruction

Consignes de sûreté

- Lire la notice d’instruction avant la mise en service.
- Confier le raccordement, le montage et le réglage uniquement au personnel qualifié.
- Protéger l'appareil contre l'humidité et les imputetés lors de la mise en service.
- Il ne s’agit pas d’un composant de sécurité au sens de la directive machines CE.
- Le capteur AT20D / E est doté de LED. Le capteur correspond au groupe à risque 1 selon la norme CEI 62471:2006 (Sécurité photobiologique des lampes et des appareils utilisant des lampes). Aucune mesure particulière (comme la protection des yeux) ne doit être prise

Utilisation conforme

Le capteur ligne AT20E est un capteur optoélectronique utilisé pour la détection optique sans contact d’objets et de bords sur le principe d’ une différenciation de contraste.

Mise en service

1 Connecteur d'appareil orientable en vertical ou horizontal. Enfiler le câble avec connecteur femelle hors tension et le visser à fond.

Pour le raccordement au niveau de **B**, on applique : brn = marron, blk = noir, blu = bleu, wht = blanc, gra = gris.

Brancher le capteur conformément au schéma de raccordement **B**. Mettre le capteur sous tension (voir étiquette signalétique) ; l’afficheur d'état vert [Power On] doit être allumé. Monter le capteur en utilisant les trous de fixation à l’endroit où l’objet à contrôler présente la plus faible variation d’amplitude verticale. Faire attention à la distance de détection et à la plage de mesure (voir caractéristiques techniques à la fin de cette notice d’instruction).

1a Détection de bords (E) : faire attention à l’orientation du capteur par rapport au bord et au sens de marche.
S = côté connecteur / K = côté tête

1b Détection d’objets (O) : en cas de bords de différentes hauteurs, incliner le capteur de 2° par rapport à la surface de l’objet.

2 Réglage de la réception de la lumière :

Objekt / Kante positionieren.

2a En cas de surfaces d’objt réfléchissantes ou brillantes, incliner le capteur de 5° ... 10° en direction de la surface du matériau. Éviter les oscillations de la distance de mesure.

Réglage grossier :

Lichtfleck auf Objekt/Kante ausrichten. Weißer Lichtfleck auf Objekt / Kante sichtbar.

En mode réflecteur, les objet transparents et foncés peuvent être détectés.

Sélection du mode :

Pendant le redémarrage, positionner le réflecteur dans le champ lumineux.

Incliner le réflecteur de 5° ... 10° par rapport au capteur. Monter le réflecteur le plus près possible de l’objet.

2b Incliner le réflecteur de 5° ... 10° par rapport au capteur. Positionner l’objet et le réflecteur selon le tableau pour une réception parfaite de la lumière :

Type	Distance max. réflecteur	Distance objet transparent
NM111 / PM111	60 mm	22 ... 26 mm
NM331 / PM331	200 mm	90 ... 110 mm

3 Sortie analogique Q_a

La sortie analogique Q_a (mesurant) indique la « position du premier bord dans la plage de mesure, par rapport au côté connecteur » :

Sortie de commutation Q_p / Q_n (commutat / plausibilité) :

Q _p / Q _n		Affichage de la sortie de commutation (LED jaune)
High	O / E dans la plage de mesure	allumée
Low	O / E pas dans la plage de mesure	éteinte

4 Position de l’objet O / position du bord E TW 100 mm	Position de l’objet O / position du bord E TW 25 mm	Sortie analogique Q _a
0 mm	0 mm	4 mA
30 mm	20 mm	20 mA
15 mm	10 mm	12 mA
< 0 mm	< 0 mm	12 mA <p>Grandeze de regulação de meta</p> 3.5 mA, O / E se dirige vers le côté connecteur
> 30 mm	> 20 mm	20,5 mA, O / E se dirige vers le côté tête
pas de bord dans le champ de mesure	pas de bord dans le champ de mesure	3 mA

5 Sensor erkennt Kontrastsprung von Schwarz auf Weiß.

6 Plage de mesure / distance de détection [TW] : Uniquement AT20E_111 : pour un contraste de 50 % par rapport à du papier blanc.
Uniquement AT20E_331 : pour un contraste de 30 % par rapport à du papier blanc. (valeurs typiques)

Maintenance

Les capteurs SICK ne nécessitent aucune maintenance.

Nous vous recommandons de procéder régulièrement
- au nettoyage des surfaces optiques
- au contrôle des vissages et des connexions enfichables
Ne procéder à aucune modification sur les appareils.

Sujet à modification sans préavis. Les caractéristiques du produit et techniques fournies ne sont pas une déclaration de garantie.

PORTUGUÊS
Sensor array <div>com detecção de cantos / princípio com botão de pressão</div> Manual de instruções

Avissos de segurança

- Ler o manual de instruções antes da colocação em operação.
- A conexão, a montagem e o ajuste devem ser executados somente por pessoal técnico qualificado.
- Durante a colocação em operação, manter o aparelho protegido contra impurezas e umidade.
- Este não é um componente de segurança conforme a Diretriz de Máquinas Europeia.
- O sensor AT20D / E está equipado com LEDs. O sensor corresponde ao grupo de risco 1 cfe. IEC 62471:2006 (perigo relevante: lesão fotoquímica da retina). Não são necessárias medidas especiais (p. ex., para proteger os olhos).

Utilização correta

O sensor array AT20E é um sensor optoeletrônico e é usado para a detecção óptica, sem contato, de objetos / cantos com base em diferenças de contraste

Colocação em operação

1 Conector do aparelho que pode ser inclinado na horizontal e na vertical. Encaixar o conector fêmea do cabo e aparafusar.

Para a conexão em **B** vale o seguinte: brn = marrom, blk = preto, blu = blau, wht = branco, gra = cinza.

Conectar o sensor de acordo com o esquema de conexão **B**. Ligar o sensor à tensão de alimentação (ver o tipo impresso); o indicador de operação [Power On] deve acender.

Montar o sensor com os orifícios de fixação no ponto no qual o objeto a ser testado execute os mínimos movimentos na altura. Observar a distância de detecção e a faixa de medição (ver os dados técnicos no final deste manual de instruções).

1a Detecção de canto (E): observar a orientação do sensor ao canto e a direção de curso.
S = lado do conector / K = lado da cabeça

1b Detecção de objeto (O): em cantos com diferença de altura, inclinar o sensor em cerca de 2° em relação à superfície do objeto.

2 Ajuste recepção luminosa:

Objekt / Kante positionieren.

2a Em caso de objetos com superfície reflexiva ou brilhante, inclinar o sensor em 5° ... 10° em relação à superfície do material. Evitar oscilações de sensoramento.

Ajuste grosseiro :

Lichtfleck auf Objekt/Kante ausrichten. Weißer Lichtfleck auf Objekt / Kante sichtbar.

No modo refletor são detectáveis objetos transparentes e objetos escuros.

Seleção do modo :

Durante a reinicialização posicionar o refletor no campo de luz.

2b Inclinar o refletor em 5° ... 10° em relação ao sensor. Para recepção ideal de luz, posicionar o objeto e o refletor conforme a tabela :

Tipo	Distância máx. do refletor	Distância do objeto transparente
NM111 / PM111	60 mm	22 ... 26 mm
NM331 / PM331	200 mm	90 ... 110 mm

3 Saída analógica Q_a

A saída analógica Q_a (de medição) informa a "posição do primeiro canto de contraste na faixa de medição, referido ao lado do conector" :

Saída de comutação Q_p / Q_n (de comutação / plausibilidade) :

Q _p / Q _n		Indicação da saída de comutação (LED amarelo)
High	O / E na faixa de medição	lig.
Low	O / E fora da faixa de medição	desl.

4 Posição dos cantos O / posição dos cantos E TW 100 mm	Posição do objeto O / posição dos cantos E TW 25 mm	Saída analógica Q _a
0 mm	0 mm	4 mA
30 mm	20 mm	20 mA
15 mm	10 mm	12 mA
< 0 mm	< 0 mm	12 mA <p>Grandezza de regulação de meta</p> 3.5 mA, O / E se move para o lado do conector
> 30 mm	> 20 mm	20,5 mA, O / E se move para o lado da cabeça
nenhum canto na área de medição	nenhum canto na área de medição	3 mA

5 Sensor erkennt Kontrastsprung von Schwarz auf Weiß.

6 Faixa de medição / distância de detecção [TW] : Somente AT20E_111 : referido a 50% de contraste com o papel branco.
Somente AT20E_331 : referido a 30% de contraste com o papel branco. (valores típicos)

Manutenção

Os sensores SICK não requerem manutenção.

Recomendamos que se efetue em intervalos regulares

- uma limpeza das superfícies ópticas
- uma verificação das conexões rosçadas e dos conectores

Não são permitidas modificações no aparelho.

Sujeito a alterações sem aviso prévio. As propriedades do produto e os dados técnicos especificados não constituem nenhum certificado de garantia.

ITALIANO
Sensore array <div>con rilevamento bordi / tramite sensore</div> Istruzioni per l'uso

Avvertenze di sicurezza

- Prima della messa in servizio leggere le istruzioni per l’uso.
- Collegamento, montaggio e regolazione solo a cura di personale tecnico specializzato
- Alla messa in servizio proteggere il dispositivo dall’umidità e dalla sporcizia.
- Non è un componente di sicurezza ai sensi della direttiva macchina UE
- Il sensore AT20D/E è dotato di LED. Il sensore corrisponde al gruppo di rischio 1 secondo IEC 62471:2006 (rischio di danni fotochimici alla retina). Non devono essere adottate misure speciali (ad es. per la protezione degli occhi).

Uso conforme alla destinazione

Il sensore array AT20E è un sensore optoelettronico utilizzato per il rilevamento ottico senza contatto di oggetti / bordi in base alle differenze di contrasto. Questo sensore necessita di uno specifico riflettore (v. accessori).

Messa in servizio

1 Connettore dell’ apparecchio orientabile orizzontalmente e verticalmente. Infilare il connettore femmina precablatto senza tensione e avvitarlo.

Per il collegamento in **B** vale: brn = marrone, blk = nero, blu = blu, wht = bianco, gra = grigio.

Collegare il sensore secondo lo schema di collegamento **B**.

Applicare al sensore la tensione di alimentazione (v. stampigliatura del tipo); l’indicatore di funzionamento verde (alimentazione ON) deve essere acceso.

Montare il sensore con i fori di fissaggio nel punto in cui l’ oggetto di verifica esegue i movimenti verticali più piccoli. Fare attenzione alla distanza di tastatura e al campo di misura (v. dati tecnici alla fine delle presenti istruzioni per l’ uso).

1a Rilevamento bordi (E): fare attenzione all’orientamento del sensore rispetto al bordo e alla direzione di lavoro.
S = lato connettore / K = lato testa

1b Rilevamento oggetti (O): in caso di bordi con altezze differenti inclinare il sensore di circa 2° rispetto alla superficie dell’oggetto.

2 Regolazione ricezione della luce: Objekt / Kante positionieren.

2a In caso di superfici di oggetti riflettenti o lucide, inclinare il sensore di 5° ... 10° rispetto alla superficie del materiale. Evitare oscillazioni di tastatura.

Regolazione di massima :

Lichtfleck auf Objekt/Kante ausrichten. Weißer Lichtfleck auf Objekt / Kante sichtbar.

Nella modalità con riflettore si possono rilevare oggetti trasparenti e opachi.

Selezione della modalità :

Positionare il riflettore nel campo luminoso durante il riavvio.

2b Inclinare il riflettore di 5° ... 10° rispetto al sensore. Per una ricezione ottimale della luce posizionare l’oggetto e il riflettore come indicato nella tabella :

Tipo	Distanza max. riflettore	Distanza oggetto trasparente
NM111 / PM111	60 mm	22 ... 26 mm
NM331 / PM331	200 mm	90 ... 110 mm

3 Uscita analogica Q_a

L’uscita analogica Q_a (misurazione) emette la "posizione del primo bordo di contrasto nel campo di misura con riferimento al lato connettore" :

Uscita di commutazione Q_p / Q_n (commutazione / plausibilità) :

Q _p / Q _n		Indicatore uscita di commutazione (LED giallo)
Alto	O / E nel campo di misura	on
Basso	O / E non nel campo di misura	off

4 Posizione oggetto O / posizione bordo E TW 100 mm	Posizione oggetto O / posizione bordo E TW 25 mm	Uscita analogica Q _a
0 mm	0 mm	4 mA
30 mm	20 mm	20 mA
15 mm	10 mm	12 mA
< 0 mm	< 0 mm	12 mA <p>Misura di regolazione target</p> 3.5 mA, O / E verso lato connettore
> 30 mm	> 20 mm	20,5 mA, O / E verso lato testa
nessun bordo nel campo di misura	nessun bordo nel campo di misura	3 mA

5 Sensor erkennt Kontrastsprung von Schwarz auf Weiß.

6 Campo di misura / distanza di tastatura [TW] : Solo AT20E_111 : riferito a un contrasto del 50% rispetto alla carta bianca.
Solo AT20E_331 : riferito a un contrasto del 30% rispetto alla carta bianca. (valori tipici)

Manutenzione

I sensori SICK sono esenti da manutenzione.

A intervalli regolari si consiglia di

- pulire le superfici limite ottiche
- Verificare i collegamenti a vite e gli innesti a spina

Non è consentito effettuare modifiche agli apparecchi.

Contenuti soggetti a modifiche senza preavviso. Le proprietà del prodotto e le schede tecniche indicate non costituiscono una dichiarazione di garanzia.

ESPAÑOL
Sensor Array <div>Con detección de bordes / principio de exploración</div> Instrucciones de uso

Indicaciones de seguridad

- Lea las instrucciones de uso antes de efectuar la puesta en servicio.
- La conexión, el montaje y el ajuste deben efectuarlos exclusivamente técnicos especialistas.
- Proteja el dispositivo contra la humedad y la suciedad durante la puesta en servicio.
- No se trata de un componente de seguridad según la Directiva de máquinas de la UE.

- El sensor AT20D / E está equipado con indicadores LED. Este sensor se incluye en el grupo de riesgo 1 según IEC 62471:2006 (riesgo relevante: lesiones fotoquímicos de la retina). No es necesario adoptat ningún tipo de medida especial (p. ej., para proteger los ojos)

Uso conforme a lo previsto

El sensor array AT20E es un sensor optoelectrónico empleado en la detección óptica y sin contacto de objetos / bordes a partir de las diferencias de contraste. Este sensor precisa un reflector determinado (véase accesorios).

Puesta en servicio

1 Conector de aparato orientable horizontal y verticalmente. Enchufe sin tensión la toma de red y atornílela

Para la conexión en **B** rige: brn = marrón, blk = negro, blu = azul, wht = blanco, gra = gris.

Conecte el sensor según muestra el diagrama de conexión **B**.

Conecte el sensor a la tensión de alimentación (consulte los datos característicos); el indicador de servicio verde [Power On] debe iluminarse.

Monte el sensor con orificios de fijación en el lugar en que el objeto que deba comprobarse muestre la menor variación posible de altura. Para ello, tenga en cuenta la distancia de detección y el rango de medición (consulte los datos técnicos que figuran al final de este manual de instrucciones).

1a Detección de bordes (E): tener en cuenta la orientación del sensor respecto a borde y sentido de marcha.
S = lado conector / K = lado cabezal

1b Detección de objetos (O): en los bordes con diferencia de altura, inclinar el sensor en unos 2° aprox. respecto a la superficie de objeto.

2 Ajuste de la recepción de luz:

Objekt / Kante positionieren.

2a Al trabajar con objetos de superficie especular o brillante, puede ser necesario inclinar el sensor entre 5° ... 10° respecto a la superficie del material. Evite las fluctuaciones de exploración.

Ajuste aproximado :

Lichtfleck auf Objekt/Kante ausrichten. Weißer Lichtfleck auf Objekt / Kante sichtbar.

En el modo reflector son detectables objetos transparentes y oscuros.

Selección del modo :

Posicionar el reflector en el campo luminoso durante el rearranque.

2b Inclinar el reflector entre 5° ... 10° respecto al sensor. Para una recepción de luz óptima, posicionar objeto y reflector según tabla :

Tipo	Distancia máx. reflector	Distancia objeto transparente
NM111 / PM111	60 mm	22 ... 26 mm
NM331 / PM331	200 mm	90 ... 110 mm

3 Salida analógica Q_a

La salida analógica Q_a (de medición) proporciona la „posición del primer borde de contraste en el campo de medición respecto al lado conector" :

Saída comutada Q_p / Q_n (comutando / plausibilidad) :

Q _p / Q _n		Indicador salida comutada (LED amarillo)
High	O / E en el campo de medición	conectado
Low	O / E no está en el campo de medición	desconectado

4 Posición de objeto O / Posición de borde E TW 100 mm	Posición de objeto O / Posición de borde E TW 25 mm	Salida analógica Q _a
0 mm	0 mm	4 mA
30 mm	20 mm	20 mA
15 mm	10 mm	12 mA
< 0 mm	< 0 mm	12 mA <p>Magnitud de regulación de destino</p> 3.5 mA, O / E trans-curre hacia el lado de conector
> 30 mm	> 20 mm	20,5 mA, O / E trans-curre hacia el lado de cabezal
No hay bordes en el campo de medición	No hay bordes en el campo de medición	3 mA

5 Sensor erkennt Kontrastsprung von Schwarz auf Weiß.

6 Campo de medición / distancia de detección [TW] : Solo AT20E_111 : en referencia a un contraste del 50% respecto al papel blanco.
Solo AT20E_331 : en referencia a un contraste del 30% respecto al papel blanco. (valores típicos)

Mantenimiento

Los sensores SICK no precisan mantenimiento.
A intervalos regulares, recomendamos:
- limpiar las superficies ópticas externas
- comprobar las uniones roscaadas y las conexiones.

No se permite realizar modificaciones en los aparatos.

Sujeto a cambio sin previo aviso. Las propiedades y los datos técnicos del producto no suponen ninguna declaración de garantía.

中文
阵列传感器 <div>利用边缘检测 / 按键原理</div> 操作指南

中文
阵列传感器 <div>利用边缘检测 / 按键原理</div> 操作指南

安全须知

- 调试前请阅读操作指南。
- 仅允许由专业人员直接接线、安装和设置。
- 调试设备时防触电防污染。
- 非欧盟机械指令中定义的安全部件。
- AT20D / E 传感器配有 LED。此传感器的符合风险组 1 依据 IEC 62471:2006（相关危害：视网膜的光化学损伤）。不必采取特别措施（例如为保护眼睛）。

按規定使用

AT20E 陣列傳感器是一種光電傳感器，用於結合對比度差異以無接觸方式光學感測物體 / 邊緣。

调试

1 設備插頭可以水平和垂直旋轉。在不通電的情況下插上并拧紧電纜插口。針對 **B** 接口 : brn = 棕色，blk = 黑色，blu = 藍色，wht = 白色，gra = 灰色。

根據接線圖 **B** 連接傳感器。

接遙傳感器工作電壓（參見銘牌參數）；
狀態指示燈綠色 [Power On] 亮起。

通過固定孔將傳感器安裝在相應位置，測試對象在此位置處的高度方向移動最少。在此，觀察掃描距離和測量範圍（參見本操作指南末尾的技術數據）。

1a 邊緣識別（E） : 觀察傳感器朝向邊緣和運行方向的定向。
S = 插頭側 / K = 頭側

1b 物體識別（O） : 對於具有高度差的邊緣，傳感器相對於對象表面傾斜約 2°。

校准受光