

### سنسور نوری بازتابشی همگرا و بازتابشی پراکنده کوچک

#### ویرگی ها:

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



**!** لطفاً پیش از استفاده دقیق راهنمای قارسی را به متوجه اینمشی 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 میلیمتر (*۳)	۱۰۰ متر		
هدف تشخیص	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	۱۲-۲۴VDC ±10%	(ریپل پیک تا پیک "حداکثر ۱۰٪")	حداکثر ۳۰ میلی آمپر		
جریان مصرفی	حداکثر ۳۵ میلی آمپر		LED مادون قرمز		
منبع نور					
تنظیم حساسیت	ثابت	و اریابل تنظیمات داخلی	ثابت		
حالت کارکرد	روشن وصل				
خروجی کنترلی	NPN خروجی کلکتور باز 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			حفاظت اتصال کوتاه، پلاریته معکوس		
فانکشن تایмер	تایmer داخلی (تأخير در قطع) زمان تأخیر: حداکثر ۰.۱ تا ۲ ثانیه (واریابل تنظیم)	—			
نشانگر		نیشانگر کاربری: LED قرمز			
مقاومت عایقی		حداقل ۲۰ مگا اهم (در تست مگر با ۵۰ ولت مستقیم)			
مقاومت در برابر نویز		نویز موج مریعی با دامنه مثبت و منفی ۲۴۰ ولت به وسیله شبیه ساز نویز (عرض بالس: 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 مجدد ثانیه (قریباً 50G) در هریک از جهات محورهای XYZ تا ۳ دقیقه				
محیط	روشنایی محل	نور خورشید: حداکثر ۱۱۰۰۰ لوکس، لامپ رشته ای: حداکثر ۳۰۰۰ لوکس			
	دمای محل	۲۵-۷۰ درجه سانتی گراد، انبار: ۲۰-۶۵ درجه سانتی گراد			
	روطوبت محل	۳۵ تا ۸۵ درصد، انبار: ۳۵ تا ۸۵ درصد			
ساختار حفاظتی	نوع استاندارد: IEC IP64 IEC IP50: (۱) و (۲)	استاندارد: IEC IP50 استاندارد: IEC IP64	استاندارد: IEC IP50 استاندارد: IEC IP64		
مواد سازنده		بندن: ABS، قسمت سنسور: اکریلیک			
کابل		قطر ۳.۵ میلی متر، ۳ سیمیه، طول: ۲ متر، فرستنده نوع پرتوی: قطر ۳.۵ میلی متر، ۲ سیمیه، طول: ۲ متر AWG24			
متعلقات		۰.۸ میلیمتر، تعداد رشته ها: ۴۰، قطر عایق خارجی: ۱ میلیمتر			
تاییدیه	CE	M3، گیره نصب A، درایور تنظیم واریابل	M3، گیره نصب A		
وزن دستگاه	قریباً ۱۷۰ گرم	قریباً ۱۵۰ گرم			

(\*) نشانگر کاربری روی دستگاه است.

(\*\*) تایmer تأخیر در قطع به صورت داخلی است (زمان تأخیر: حداکثر ۰.۱ تا ۲ ثانیه)

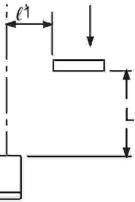
(\*\*\*) فاصله تشخیص با پیش فرض استفاده از گاذگ سفید غیر گلاسه \*۵۰ میلیمتر است.

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

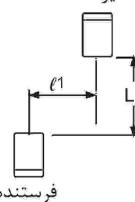
## نوع دارای تقویت کننده داخلی و کوچک

اطلاعات ویژه:

### ◎ فاصله تشخیص (Convergent/Diffuse reflective)

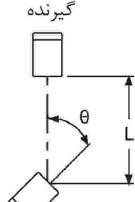
مدت اندازه گیری	BYD30-DDT(-U) / BYD30-DDT-T	BYD50-DDT(-U) / BYD50-DDT-T	BYD100-DDT
هدف تشخیص استاندارد: کاغذ سفید غیر گلاسه ۵۰*۵۰ میلیمتر	 <p>کاغذ سفید غیر گلاسه</p>	<p>کاغذ سفید غیر گلاسه</p>	<p>کاغذ سفید غیر گلاسه</p>

### ◎ جابجایی موازی (Through beam)

مدت اندازه گیری	BYD3M-TDT	BYD3M-TDT (SLIT)
 <p>کاغذ سفید غیر گلاسه</p>		<p>کاغذ سفید غیر گلاسه</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.

### ◎ زاویه سنسور (Through beam)

مدت اندازه گیری	BYD3M-TDT	BYD3M-TDT (SLIT)
 <p>کاغذ سفید غیر گلاسه</p>		<p>کاغذ سفید غیر گلاسه</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.

- (A) سنسورهای نوری
- (B) سنسورهای قیمت نوری
- (C) سنسورهای محیط درب
- (D) سنسورهای مجاورتی
- (E) سنسورهای فشار
- (F) انکودرهای چرخشی
- (G) کانتکتورها سوکت ها
- (H) کنترلرهای دما
- (I) /SSR کنترل کننده های تووان
- (J) شمارنده ها
- (K) تایмер ها
- (L) پنل های اندازه گیری
- (M) اندازه گیرهای سرعت/پالس
- (N) نمایشگرهای
- (O) کنترل کننده حسگر
- (P) متابع تغذیه سوپیچینگ
- (Q) و تورهای بله ای در آبور کنترل
- (R) پنل های منطقی / گرافیکی
- (S) تجهیزات شبکه فیلد
- (T) نرم افزار

## فاصله تشخیص با توجه به رنگ (Convergent reflective)

BYD30-DDT (-U), BYD30-DDT-T	BYD50-DDT (-U), BYD50-DDT-T
<p>اندازه هدف تشخیص: کاغذ غیر گلاسه ۵۰*۵۰ میلیمتر</p>	<p>اندازه هدف تشخیص: کاغذ غیر گلاسه ۵۰*۵۰ میلیمتر</p>

- ۱- این مدل سنسور نوری از نوع کشف همگرای پایدار می باشد، لذا تحت تأثیر رنگ یا مواد، داخل رنج فاصله تشخیص مشخص شده در جدول، قرار نمی گیرد.
- ۲- توانایی کشف پایدار هدف را به دلیل تأثیر ناپیز پس زمینه، دارد.

## حالات (مد) کاربری و دیاگرام زمان بندی:

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

مد کاربری	روشن وصل	تاریک وصل
عملکرد گیرنده	نور دریافت شده نور منقطع	نور دریافت شده نور منقطع
نشانگر کاربری (قرمز LED)	ON OFF	ON OFF
خروجی ترانزیستور	ON OFF	ON OFF

\* تنظیمات زمان به وسیله واریبل تنظیمات (۰.۰ تا ۲ ثانیه)

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

\* اگر Ta کوتاهتر از T باشد، خروجی ترانزیستور وصل خواهد شد.

### • BYD3M-TDT, BYD3M-TDT-P

مد کاربری	روشن وصل	تاریک وصل
عملکرد گیرنده	نور دریافت شده نور منقطع	نور دریافت شده نور منقطع
نشانگر کاربری (قرمز LED)	ON OFF	ON OFF
خروجی ترانزیستور	ON OFF	ON OFF

\* به منظور جلوگیری از خرابی، پس از وصل تعذیه خروجی واحد ها به مدت ۰.۵ ثانیه در حالت قطع نگه داشته می شوند.

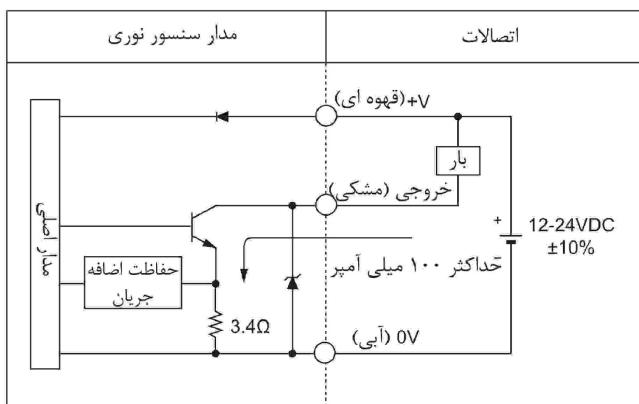
\* اگر ترمینال خروجی کنترلی اتصال کوتاه شود یا اضافه جریان شود، به دلیل وجود مدار حفاظتی خروجی کنترلی قطع خواهد شد.

\* حالت روشن وصل اختیاری است.

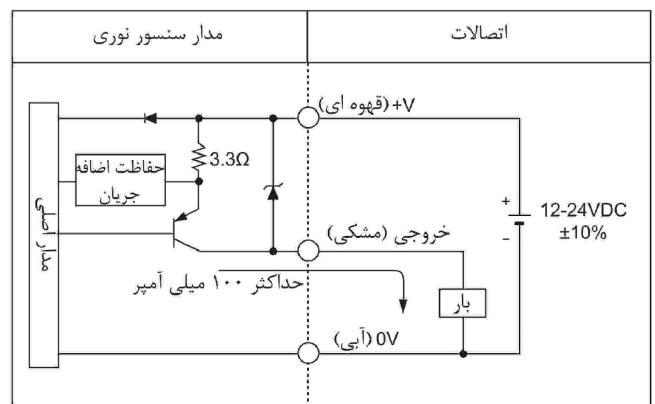
## نوع کوچک و دارای تقویت کننده داخلی

□ دیاگرام سیم بندی خروجی کنترلی:

### • BYD3M-TDT2



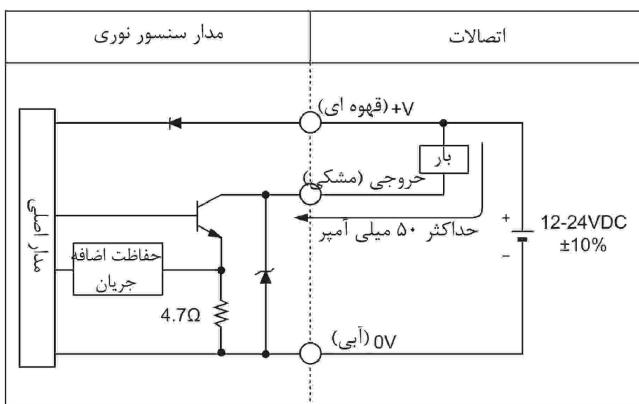
### • BYD3M-TDT2-P



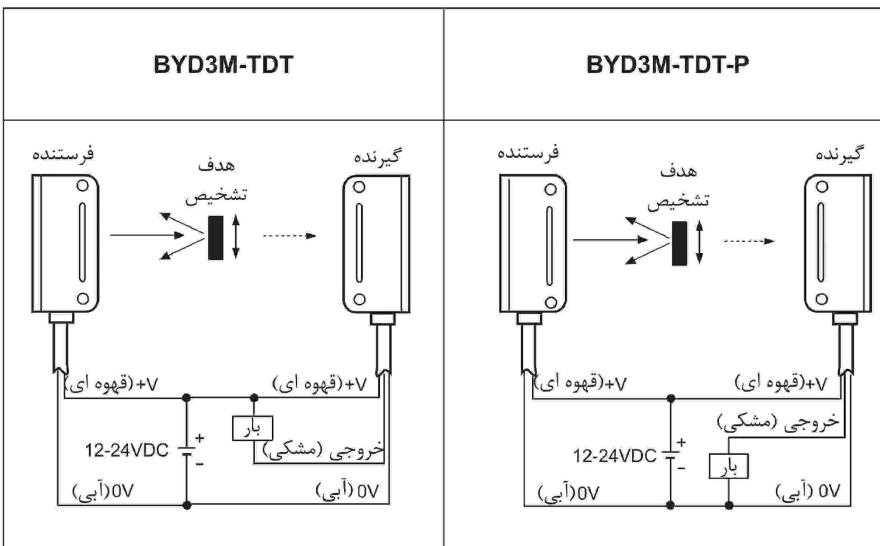
### • BYD30-DDT (-U), BYD50-DDT (-U)

### • BYD30-DDT-T, BYD50-DDT-T

### • BYD100-DDT



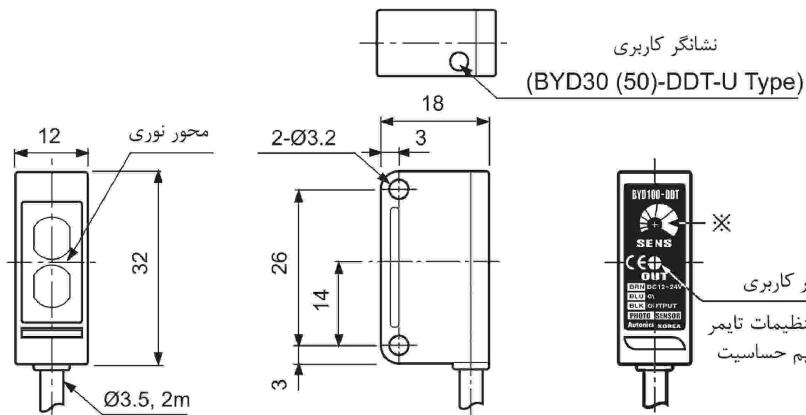
□ اتصالات:



(A) سنسورهای نوری
(B) سنسورهای فیر بودی
(C) سنسورهای محیط درب
(D) سنسورهای مجاور تی
(E) سنسورهای فشار
(F) انکوڈرهای 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 سوور/سرعت/پالس
(N) نمایشگرها
(O) کنترل کننده حسگر
(P) متابع تندیه سویچینگ
(Q) و تورهای پله ای درابور کنترلر
(R) پنل های منطقی / گرافیکی
(S) تجهیزات شبکه فیلد
(T) نرم افزار

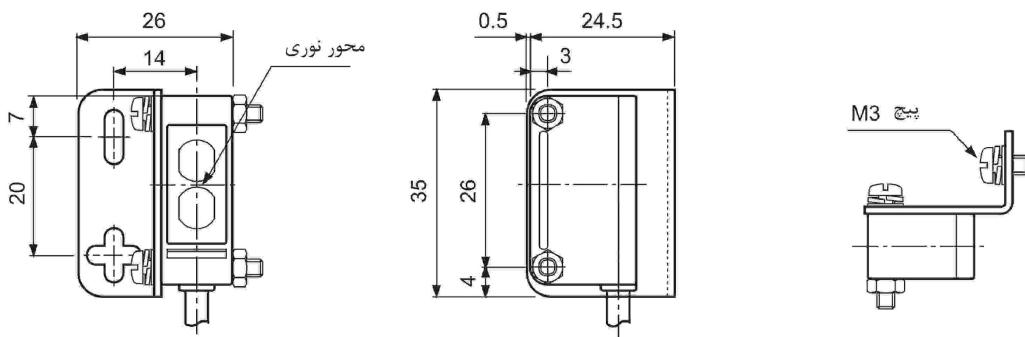
(واحد: میلیمتر)

ابعاد:

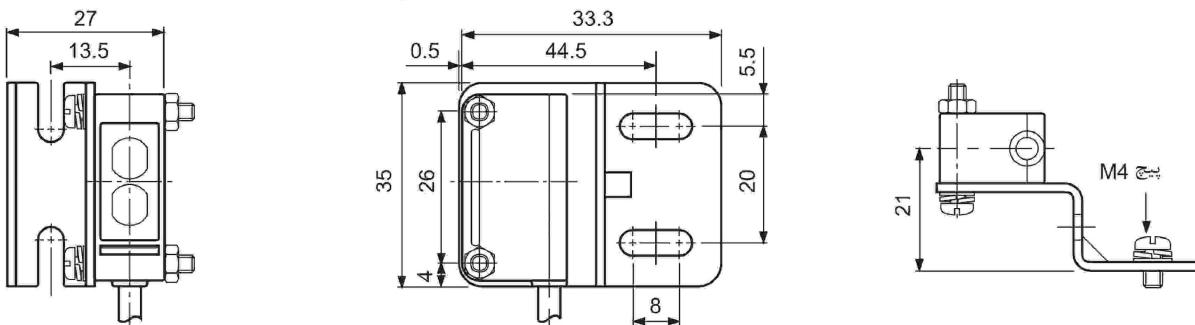


\* نوع دارای تایмер داخلی: واریاپل تنظیمات تایمر  
نوع بارتابشی پراکنده: واریاپل تنظیم حساسیت

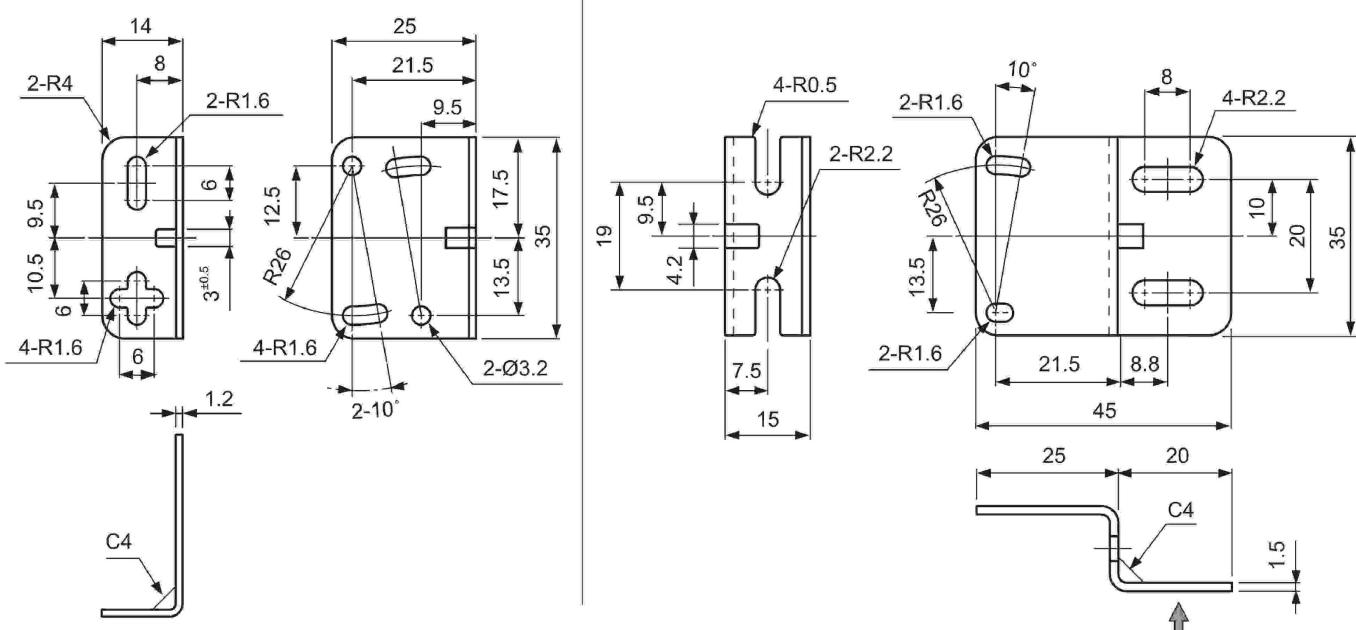
\* ابعاد برآکت A هنگام نصب



\* ابعاد برآکت B هنگام نصب



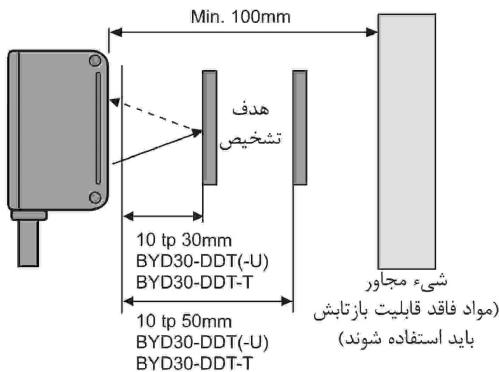
B گیره \*



# نوع کوچک و دارای تقویت کننده داخلی

## نصب و تنظیم حساسیت:

### Convergent reflective



۱- پس از نصب سنسور تغذیه را وصل کنید.  
۲- در محل تشخیص یک هدف (جسم) نصب کنید و سنسور را به سمت راست و چپ یا بالا و پایین جایجا کنید تا در زاویه مناسب برخلاف محور اپتیکال قرار بگیرد و در همان موقعیت کاربری پایدار ثابت شود.

فاصله ها را رعایت کنید:  $10 \text{ cm} \leq \text{BYD30-DDT, T-U} \leq 30 \text{ cm}$

$10 \text{ cm} \leq \text{BYD50-DDT, T-U} \leq 50 \text{ cm}$

۳- در صورت استفاده از نوع دارای تایمر داخلی، زمان پاسخ را در وضعیت بهینه تنظیم کنید. حداقل فاصله  $100 \text{ mm}$  میلیمتر بین سنسور نوری و هدف پیش زمینه در نظر بگیرید.

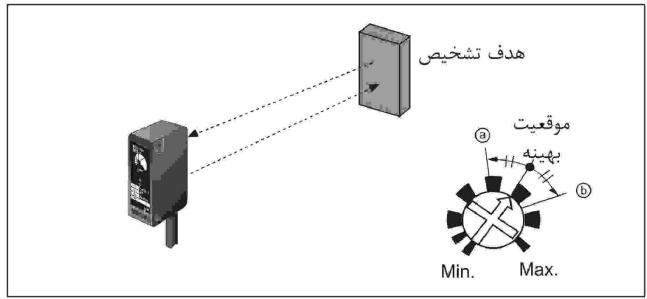
انعکاس نور از پیش زمینه ممکن است باعث بروز عیوب شود.

\* فاصله تشخیص مدرج در جدول مشخصات با پیش فرض استفاده از کاغذ سفید غیر گلاسه و اندازه هدف  $50 \text{ mm}$  میلیمتر می باشد. فاصله تشخیص ممکن است با تغییر اندازه هدف، میزان بازتابش هدف تغییر کند.

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

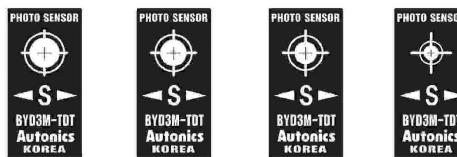
\* فاصله تشخیص که در جدول مشخصات آمده است با پیش فرض استفاده از کاغذ سفید غیر گلاسه  $50 \text{ mm}$  میلیمتر است. مطمئن باشید با تغییر اندازه سطح و میزان برآق بودن جسم، متفاوت خواهد بود.

### Diffuse reflective



## متعلقات(فروش جداگانه):

\* شکاف (مدل: BYD3M-Slit)



\* حداقل هدف تشخیص و حداقل فاصله تشخیص با شکاف

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

SLITØ	حداقل هدف تشخیص
Ø1.0	اجسام مات با حداقل قطر $8 \text{ mm}$
Ø1.5	اجسام مات با حداقل قطر $1.5 \text{ mm}$
Ø2.0	اجسام مات با حداقل قطر $2 \text{ mm}$
Ø2.5	اجسام مات با حداقل قطر $2.5 \text{ mm}$

\* این شکاف فقط برای مدل BUD3M-TDT-P می باشد.

\* عدد از هر قطر و مجموعاً ۸ عدد در یک بسته بندی موجود است.

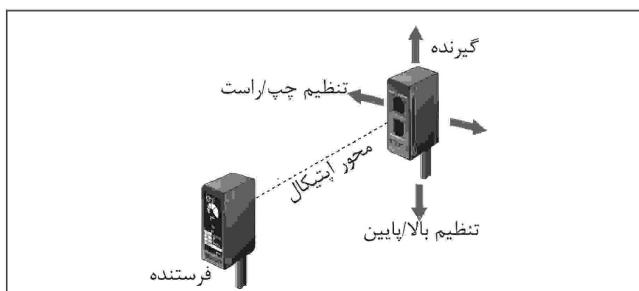
\* این شکاف ها چسباندنی هستند، لطفاً پیش از استفاده آلدگی رو لنز سنسور نوری را تمیز کنید.

### Through beam

۱- پس از نصب فرستنده و گیرنده روپروری هم تغذیه سنسور نوری را وصل کنید.  
۲- گیرنده را در میانه رنج عملکرد نشانگر عملکرد، با جایجا کنی 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.

\* اگر هدف تشخیص دارای بدنه شفاف باشد یا قطر آن کمتر از  $6 \text{ mm}$  میلیمتر باشد، ممکن است توسط سنسور تشخیص داده نشود چون نور به درون آن نفوذ می کند.



(A) سنسورهای نوری
(B) سنسورهای غیر نوری
(C) سنسورهای محیط/درپ
(D) سنسورهای مجاور تی
(E) سنسورهای فشار
(F) انکوڈرهای چرخشی
(G) کانکتورهای سوکت ها
(H) کنترلرهای دما
(I) /SSR کنترل کننده های توان
(J) شمارنده ها
(K) تایمر ها
(L) پنل های اندازه گیری
(M) اندازه گیرهای سرعت/پالس
(N) نمایشگرهای
(O) کنترل کننده های حسگر
(P) متابع تغذیه سویچینگ
(Q) وتورهای پله ای درایور کنترل
(R) پنل های منطقی/گرافیکی
(S) تجهیزات شبکه فیلر
(T) نرم افزار