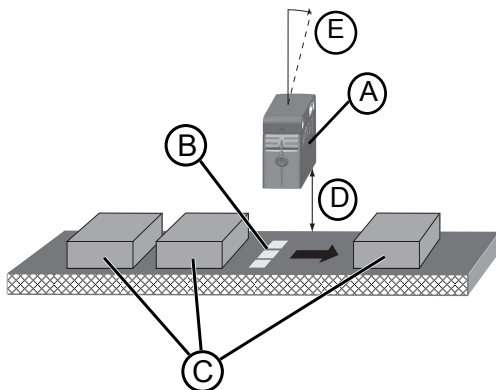


## 动态参考传感器

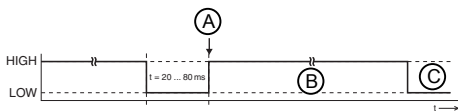
### DRT25C



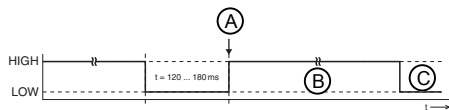
**1**



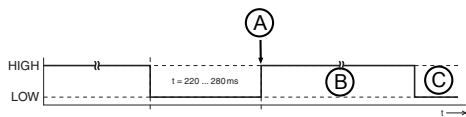
**2**



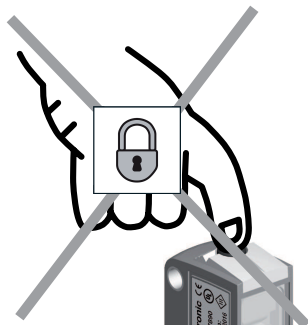
**3**



**4**



**5**



## 传感器倾斜角度

### 1

传感器使用平行排列的三个点。为了实现最佳的物体探测，所有三个光点都应位于要探测的物体上。以此方式，在传送带和物体之间实现了最大的光强度差。

A	传感器 DRT25C
B	光斑
C	物体
D	传感器与传送带之间最大距离为 200 mm
E	略微倾斜 5° ... 7°

如果使用光泽度高的传送带，建议您将传感器稍微倾斜一点 (5°-7°)，以使光泽反射不会碰到接收元件。

### 通过示教按钮进行传感器设置 (示教)

该传感器与传送带一起作为动态参考。因此在调试传感器后，在传送带上执行一次示教。

传感器现在可以识别出与传送带不匹配的所有物体。

#### (1) 粗略示教 (高公差)

可靠检测严重污染的传送带上的大多数物体。哑光和不透明物体被可靠地识别。示教前使光路透光！

1 按住示教按钮 (2 ... 7 s) 直至黄色和绿色 LED 同时闪烁。

2 松开示教按钮 - 完成！

#### (2) 标准示教 (一般灵敏度)

可靠检测污染的传送带上的大多数物体。哑光和不透明物体被可靠地识别。示教前使光路透光！

1 按住示教按钮 (7 ... 12 s) 直至黄色和绿色 LED 交替闪烁。

2 松开示教按钮 - 完成！

### (3) 敏感示教 ( 高灵敏度 )

可靠地检测传送带上的高光泽或部分透明物体 ( 例如, 有光泽的金属物体, 乳白色透明的外包装 )。传送带仅轻微脏污。

示教前使光路透光!

1 按住示教按钮 ( 12 s 以上 ), 直至绿色 LED 闪烁。

2 松开示教按钮 - 完成!

#### 示教后

现在传感器已在传送带上记忆输入。传送带上越来越重的污染物可以在一定程度上得到补偿。

各物体导致从第一个可见边缘开始的控制输出端激活, 直到它们重新出现为止。

设备设置存储故障安全。

#### 注意



传感器的探测速率在较短的工作距离内最好。

☞ 首先检查与物体的距离是否保持尽可能的小。

☞ 如果没有达到期望的结果, 请切换到标准示教模式或敏感示教模式。

#### 注意



#### 重新对传感器示教!

在以下情况下必须重新对传感器示教:

☞ 与传送带之间的距离更改。

☞ 更换传送带。

### 通过示教过程 ( 引脚 2 ) 进行传感器设置 ( 示教 )

此设备设置仅针对铸型为 DRT25C.3/LT ... 的传感器可用。

## 2

#### 粗略示教 ( 高公差 )

A 执行粗略示教 ( 高公差 )

B 示教按钮已锁定

C 可重新操作示教按钮

**3****标准示教 (一般灵敏度)**

- A 执行标准示教 (一般灵敏度)
- B 示教按钮已锁定
- C 可重新操作示教按钮

**4****敏感示教 (高灵敏度)**

- A 执行敏感示教 (高灵敏度)
- B 示教按钮已锁定
- C 可重新操作示教按钮

**通过示教输入端锁定示教按钮****5**

此设备设置仅针对铸型为 DRT25C.3/LT ... (通过引脚 2 示教输入) 的传感器可用。

示教输入端上静态的高信号 ( $\geq 20$  ms) 根据需要锁定传感器上的示教键, 使得无法进行手动操作 (例如防止错误操作或非法操作)。

如果示教输入端未接线或者存在静态低信号, 则按钮解锁并可自由操作。