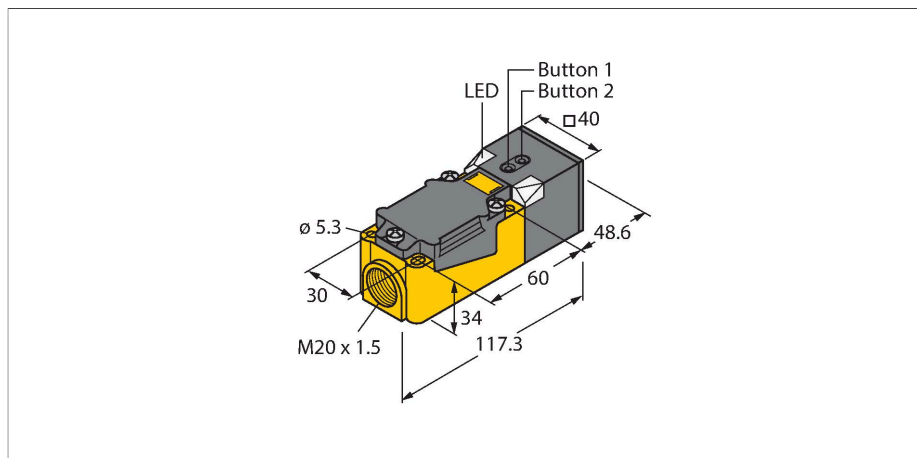


# RU200-CP40-2UP8X2T

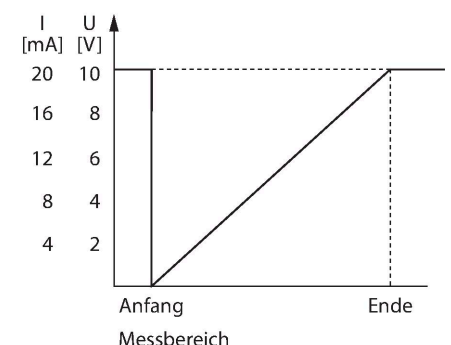
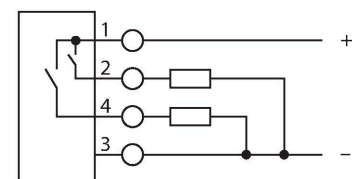
## Détecteur ultrasonique – Détecteur en mode diffus



### Caractéristiques

- convertisseur ultrasonique séparé pour émetteur et récepteur
- format rectangulaire 40x40x166 mm
- raccordement par bornes à vis
- boîte à bornes pour presse-étoupe pour câble M20x1.5
- plage d'apprentissage réglable par bouton
- Zone morte : 5 cm
- Portée : 200 cm
- Résolution : 1 mm
- Angle d'ouverture du lobe acoustique : +/- 60°
- 2x sortie de commutation, PNP
- programmable N.O. / N.F.

### Schéma de raccordement



### Données techniques

Type	RU200-CP40-2UP8X2T
N° d'identification	1610052
<b>Données ultrasoniques</b>	
Fonction	()
Portée	50...2000 mm
Résolution	1 mm
Taille minimale plage de commutation	20 mm
Fréquence ultrasonique	120 kHz
Reproductibilité	≤ 0.25 % de la valeur finale
Longueur élément de commande nominal	100 mm
Vitesse d'approche	≤ 3 m/s
Vitesse de passage	≤ 3 m/s
<b>Données électriques</b>	
Tension de service	15...30 VDC
Taux d'ondulation	10 % $V_{\text{crête à crête}}$
Courant de service nominal DC	≤ 150 mA
Consommation propre à vide	≤ 50 mA
Résistance de charge	≤ 1000 Ω
Courant résiduel	≤ 0.1 mA
Temps de réponse typique	< 160 ms
Retard à la disponibilité	≤ 300 ms
Fonction de sortie	N.O. / N.F., PNP
Sortie 1	Sortie de commutation
Sortie 2	Sortie de commutation
Fréquence de commutation	≤ 3 Hz
Hystérésis	≤ 20 mm
Tension de déchet $I_0$	≤ 2.5 V

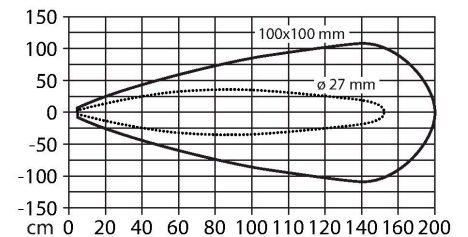
## Données techniques

Protection contre les courts-circuits	oui / en encliquetant
protection contre les inversions de polarité	oui
protection contre les ruptures de câble	oui
possibilité de réglage	Remote-Teach
<b>Données mécaniques</b>	
Format	Rectangulaire, CP40
Direction du faisceau	Droit
Dimensions	166 x 40 x 40 mm
Matériau de boîtier	Plastique, PBT-GF30-V0
Raccordement électrique	Boîte à bornes, boîte de bornes avec presse-étoupe pour câble, 4 fils
Température ambiante	0...+70 °C
Résistance à la pression	0,5...5 bar
Mode de protection	IP40
Indication de l'état de commutation	LED, Jaune
Object detected	LED, vert
<b>Essais/Certificats</b>	
Déclaration de conformité EN ISO/IEC	EN 60947-5-2
Homologations	CE cULus

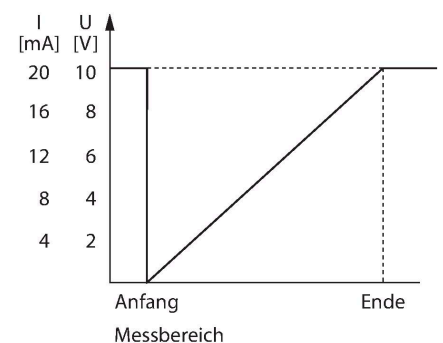
## Principe de fonctionnement

Les détecteurs ultrasoniques permettent de détecter, sans contact physique et sans usure, une variété d'objets à l'aide des ondes sonores. Peu importe que l'objet soit transparent ou non transparent, métallique ou non métallique, solide, liquide ou en poudre. Des influences de l'environnement comme le brouillard de fines gouttelettes, la poussière ou la pluie n'influencent pas son fonctionnement. Le diagramme de cône ultrasonique indique la plage de détection du détecteur. Conformément à la norme EN 60947-5-2, des objectifs quadratiques dans les dimensions 20 x 20 mm, 100 x 100 mm et une barre ronde avec un diamètre de 27 mm sont utilisés. Attention : Les plages de détection pour d'autres objectifs peuvent se diverger sur base des caractéristiques de réflexion et de géométries différentes par rapport à la cible standard.

## Cône ultrasonique



## Comportement de sortie

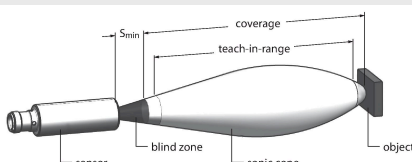


### Réglage des valeurs limites

Le détecteur ultrasonique dispose de deux sorties de commutation avec des plages de commutation programmables. L'apprentissage se fait par les boutons sur le boîtier. Les LED

## Manuel de montage

### Instructions de montage / Description



jaunes et vertes permettent d'indiquer si le détecteur a reconnu l'objet.

Plusieurs fonctions telles que le point de commutation unique, le fonctionnement par fenêtre ou le fonctionnement par réflexion sur une cible fixe peuvent être apprises. Veuillez vous référer au manuel d'utilisation pour plus d'informations. Ci-après, vous trouverez décrit le fonctionnement par fenêtre par l'apprentissage de deux limites. Elles forment la fenêtre de commutation et peuvent se trouver arbitrairement dans la plage de détection.

- Positionnez l'objet pour la première valeur limite
- Appuyez sur le bouton 1 pour choisir la sortie 1 ou 2 pendant 2 ou 8 secondes min.
- Appuyez sur le bouton 1 pendant 8 à 13 secondes
- Positionnez l'objet pour la deuxième valeur limite
- Appuyez sur le bouton 1 pendant 2 secondes min.

Après une séquence d'apprentissage réussie, le détecteur fonctionne automatiquement en mode normal. En cas d'apprentissage non-réussi, la LED réagit par un clignotement lent à une fréquence de 5 Hz.

#### Comportement LED

L'apprentissage réussi est indiqué par une LED verte à clignotement rapide. Le détecteur se trouve ensuite automatiquement en mode normal. Si l'apprentissage est sans résultat, la LED réagit par un clignotement alternant entre vert et jaune.

En mode normal, les deux LED signalent la sortie de commutation de la sortie 1 du détecteur.

- verte : objet dans la plage de détection, mais non dans la plage de commutation
- jaune : objet dans la plage de commutation
- éteinte : objet au dehors de la plage de détection