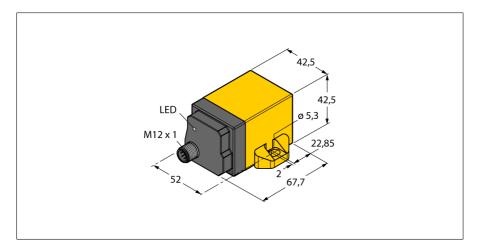


Neigungssensor B2N360-Q42-E2LIUPN8X2-H1181



Тур	B2N360-Q42-E2LIUPN8X2-H1181	
Ident-No.	1534116	
Messprinzip	Beschleunigung	
Allgemeine Daten		
Auflösung	16 bit	
Messbereich	0360°	
Messbereich x-Achse	0360°	
Messbereich y-Achse	0360°	
Anzahl der Messachsen	2	
Wiederholgenauigkeit	≤ 0.07 % v. E.	
	abhängig von der Filtereinstellung	
Linearitätsabweichung	≤ 0.3 % v. E. gilt im Funktionsbereich obere oder un-	
•	tere Halbkugel	
Temperaturdrift	≤ ± 0.015 %/K	
·		
Elektrische Daten		
Betriebsspannung U₅	1530 VDC	
Restwelligkeit U _{ss}	≤ 10 % U _{Bmax}	
DC Bemessungsbetriebsstrom I _e	≤ 150 mA	
Isolationsprüfspannung	0.5 kV	
Kurzschlussschutz	ja	
Drahtbruchsicherheit/Verpolungsschutz	ja/vollständig	
Kommunikationsprotokoll	IO-Link	
Ausgangsfunktion	8-polig, Schließer/Öffner, PNP/NPN, Analogausgang	
Spannungsausgang	010 V	
Stromausgang	020 mA	
	parametrierbar über IO-Link, Werkseinstellung	
	420mA	
Lastwiderstand Spannungsausgang	≥ 4.7 kΩ	
Lastwiderstand Stromausgang	≤ 0.4 kΩ	
Abtastrate	500 Hz	
Stromaufnahme	< 60 mA bei 24 VDC	
IO-Link Spezifikation	V 1.1	
Parametrierung	FDT/DTM	
Frametyp	2.2	

Ja

- Quader, Kunststoff, PA12-GF30
- Statusanzeige via LED's
- Parametrierbare Filterfunktionen für unterschiedliche Applikationen
- Parametrierbar mittels Teachpin
- Beschleunigungsfunktion mit ±2g Messbereich parametrierbar
- 15...30 VDC
- Analogausgang
- Parametrierbare Strom- und Spannungsausgangsfunktionen
- Werkseinstellung 4 ... 20mA
- Alle Funktionen parametrierbar über IO-Link/PACTware
- Konfigurierbare Öffner -oder Schließer-Schalterfunktionen als npn -oder pnp-Ausführung
- Prozesswert für x- und y-Achse jeweils im 16 bit IO-Link-Telegramm
- Steckverbinder, M12 x 1, 8-polig
- Adapterkabel RKC8.301T-1.5-RSC4T/ TXL320 zur IO-Link Kommunikation erforderlich

Anschlussbild





Funktionsprinzip

Die Neigungssensoren von Turck basieren auf der MEMS-Technologie (MEMS: Mikro-elektro-mechanische Systeme) und nutzen ein mikromechanisches Pendel.

Das Pendel besteht im Prinzip aus zwei nebeneinander liegenden Plattenkondensatoren, die eine gemeinsame mittlere Platte verwenden. Wird der Sensor geneigt, verschiebt sich, aufgrund der Erdbeschleunigung, die mittlere Platte des Differentialkondensators und das Kapazitätsverhältnis ändert sich.

Diese Änderung wird durch eine nachgeschaltete Elektronik ausgewertet und ein entsprechendes Ausgangssignal wird erzeugt.

In SIDI GSDML enthalten



Mechanische Daten		
Bauform	Quader, Q42	
Abmessungen	67.7 x 42.5 x 42.5 mm	
Gehäusewerkstoff	Kunststoff, PA12-GF30	
Elektrischer Anschluss	Steckverbinder, M12 x 1	
Umgebungsbedingungen		
Umgebungstemperatur	-25+85 °C	
	gemäß UL-Zulassung bis 70 °C	
Vibrationsfestigkeit	55 Hz (1 mm)	
Schockfestigkeit	30 g (11 ms)	
Schutzart	IP68	
	IP69K	
MTTF	159 Jahre nach SN 29500 (Ed. 99) 40 °C	
Betriebsspannungsanzeige	LED, grün	
Schaltzustandsanzeige	ge LED, gelb	



Teachanleitung

Teach-Eingang	LED-Anzeige
Pin 3 (GND) und Pin 8 für 5 Sekunden	Status LED (gelb) blinkt, nach 1 Sek dauernd leuch-
brücken	tend, nach 3 Sek blinkend, nach 5 Sek dauernd leuch-
	tend
Pin 1 (U _B) und Pin 8 für 1 Sekunde brücken	Status LED (grün) blinkt, nach 1 Sek dauernd leuch-
	tend
Pin 1 (U _B) und Pin 8 für 3 Sekunden brücken	Status LED (grün) blinkt, nach 1 Sek dauernd leuch-
	tend, nach 3 Sek blinkend
Pin 3 (GND) und Pin 8 für 1 Sekunde	Status LED (gelb) blinkt, nach 1 Sek dauernd leuchten
brücken	
Pin 3 (GND) und Pin 8 für 3 Sekunden	Status LED (gelb) blinkt, nach 1 Sek dauernd leuch-
brücken	tend, nach 3 Sek blinkend
Pin 1 (U _B) und Pin 8 für 10 Sek brücken. In-	Status LED (grün) blinkt, nach 10 Sek dauernd leuch-
nerhalb von 10 Sek muss ein weiterer Te-	tend
acheingang gesetzt werden, ansonsten wir	
dieser Modus verlassen	
Pin 3 (GND) und Pin 8 einmal kurz brücken	LED (gelb) blinkt einmal
Pin 3 (GND) und Pin 8 zweimal kurz brücken	LED (gelb) blinkt zweimal
Pin 3 (GND) und Pin 8 dreimal kurz brücken	LED (gelb) blinkt dreimal
Pin 3 (GND) und Pin 8 viermal kurz brücken	LED (gelb) blinkt viermal
Pin 1 (U _B) und Pin 8 für 10 Sek brücken. In-	Status LED (grün) dauernd leuchtend, nach 10 Sek
nerhalb von 10 Sek muss ein weiterer Te-	blinkend
acheingang gesetzt werden, ansonsten wir	
dieser Modus verlassen	
Pin 1 (U _B) und Pin 8 einmal kurz brücken	LED (grün) blinkt einmal
Pin 1 (U _B) und Pin 8 zweimal kurz brücken	LED (grün) blinkt zweimal
Pin 1 (U _B) und Pin 8 dreimal kurz brücken	LED (grün) blinkt dreimal
Pin 1 (U _B) und Pin 8 viermal kurz brücken	LED (grün) blinkt viermal
Pin 1 (U _B) und Pin 8 fünfmal kurz brücken	LED (grün) blinkt fünfmal
Pin 3 (GND) und Pin 8 für 10 Sek brücken.	Status LED (gelb) dauernd leuchtend, nach 10 Sek
Innerhalb von 10 Sek muss ein weiterer Te-	blinkend
acheingang gesetzt werden, ansonsten wir	
dieser Modus verlassen	
Pin 3 (GND) und Pin 8 einmal kurz brücken	LED (gelb) blinkt einmal
Pin 3 (GND) und Pin 8 zweimal kurz brücken	LED (gelb) blinkt zweimal
Pin 3 (GND) und Pin 8 dreimal kurz brücken	LED (gelb) blinkt dreimal
Pin 3 (GND) oder Pin 1 (UB) und Pin 8 für 15	LED nach 15 Sek schnell blinkend
	Pin 3 (GND) und Pin 8 für 5 Sekunden brücken Pin 1 (U _B) und Pin 8 für 1 Sekunde brücken Pin 1 (U _B) und Pin 8 für 3 Sekunden brücken Pin 3 (GND) und Pin 8 für 1 Sekunde brücken Pin 3 (GND) und Pin 8 für 1 Sekunde brücken Pin 3 (GND) und Pin 8 für 10 Sek brücken. Innerhalb von 10 Sek muss ein weiterer Teacheingang gesetzt werden, ansonsten wir dieser Modus verlassen Pin 3 (GND) und Pin 8 einmal kurz brücken Pin 3 (GND) und Pin 8 zweimal kurz brücken Pin 3 (GND) und Pin 8 dreimal kurz brücken Pin 3 (GND) und Pin 8 viermal kurz brücken Pin 1 (U _B) und Pin 8 für 10 Sek brücken. Innerhalb von 10 Sek muss ein weiterer Teacheingang gesetzt werden, ansonsten wir dieser Modus verlassen Pin 1 (U _B) und Pin 8 einmal kurz brücken Pin 1 (U _B) und Pin 8 seinmal kurz brücken Pin 1 (U _B) und Pin 8 viermal kurz brücken Pin 1 (U _B) und Pin 8 viermal kurz brücken Pin 1 (U _B) und Pin 8 viermal kurz brücken Pin 1 (U _B) und Pin 8 tinfmal kurz brücken Pin 1 (U _B) und Pin 8 fünfmal kurz brücken Pin 3 (GND) und Pin 8 für 10 Sek brücken. Innerhalb von 10 Sek muss ein weiterer Teacheingang gesetzt werden, ansonsten wir dieser Modus verlassen Pin 3 (GND) und Pin 8 einmal kurz brücken Pin 3 (GND) und Pin 8 einmal kurz brücken

Hinweis

Beachten Sie, dass sich durch die Veränderung des Nullpunkts auch Messbereichsanfang und –ende um den Offset verändern. Bei den Funktionen "Obere Halbkugel" und "Untere Halbkugel" ist unter Umständen kein Nullpunktoffset möglich, da durch den Offset der Messbereich teilweise außerhalb des definierten Bereichs von 0°...±90° bzw. 90...270° liegen würde. Dies muss auch bei der Parametrierung der Anfangs- und Endpunkte beachtet werden.



Funktionszubehör

Тур	Ident-Nr.		Maßbild
TX3-Q20L60	6967118	Teach-Adapter für 8-polige Sensoren	8 o 4.5 o 15 M12 x 1
USB-2-IOL-0002	6825482	IO-Link-Master mit integrierter USB-Schnittstelle	LED: USB-Mini CH1 (C/Q) CH2 (DV/DQ) LED: PVVR CH2 (DV/DQ) LED: PVVR LED: PVV