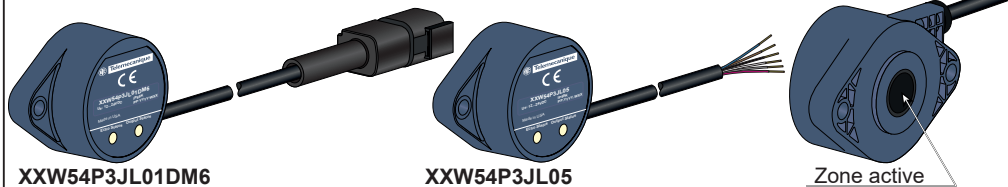


Détecteur à ultrasons "Wide Beam" CAN J1939



http://qr.tesensors.com/XX0003

⚠ AVERTISSEMENT

FONCTIONNEMENT IMPREVU DE L'EQUIPEMENT

- Cet appareil n'a pas de niveau de performance ou d'intégrité de sécurité ou tout autre type de capacité en ce qui concerne la sécurité fonctionnelle.
- Ne pas utiliser ce produit pour détecter des objets dans la zone morte (zone aveugle) ou en dehors de la fenêtre de détection.
- N'utilisez pas cet appareil à des fins de sécurité.
- Utilisez l'équipement et les mesures appropriés pour vous protéger contre tous les dangers identifiés dans votre évaluation des risques.

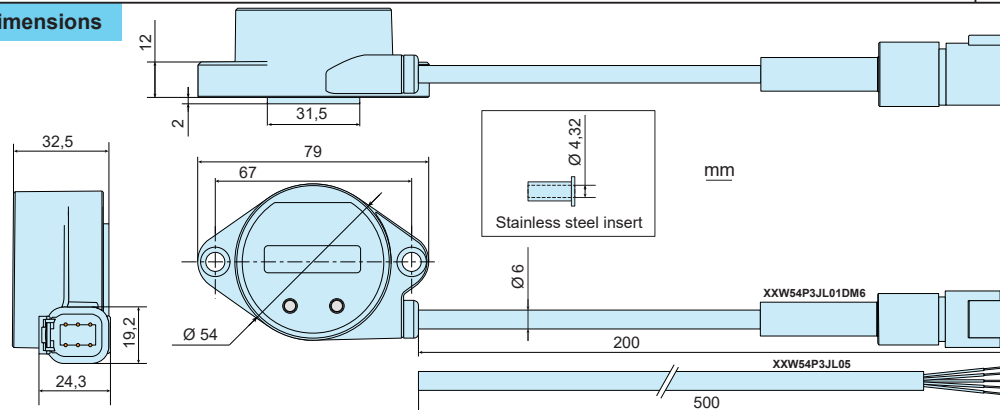
Le non-respect de ces instructions peut entraîner la mort, des blessures graves ou des dommages matériels.

ÉQUIPEMENT INOPÉRABLE EN RAISON D'UNE CYBERATTAQUE SUR CAN-BUS

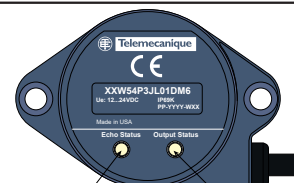
Appliquer une protection de sécurité externe comme la segmentation du réseau CAN

Le non-respect de ces instructions peut entraîner la mort, des blessures graves ou des dommages matériels.

Dimensions



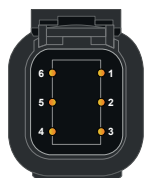
DELs

Vert: Statut de l'écho
Blanc: Alimentation appliquée

Jaune: État de la sortie

Le voyant **blanc** est allumé lorsque les voyants vert et jaune sont éteints (pour indiquer que le produit est sous tension).**vert** = objet détecté dans la zone entre la zone aveugle et la distance de détection max (de 0,425 m à 4 m)**Jaune** = objet détecté dans la fenêtre proche et lointaine (de 0,425 m à 3 m).

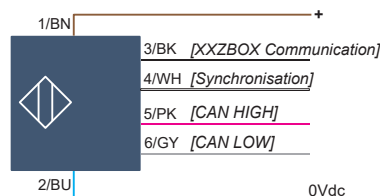
Câblage des connecteurs

Modèle de connecteur:
Connecteur
Deutsch
DTM04 mâle
6 broches

N° de broche	Couleur du fil	Description
①	BN: Marron	+12...24 Vdc
②	BU: Bleu	0 Vdc
③	BK: Noir	XXZBOX Communication
④	WH: Blanc	Synchronisation (1)
⑤	PK: Rose	CAN HIGH (2)
⑥	GY: Gris	CAN LOW (2)



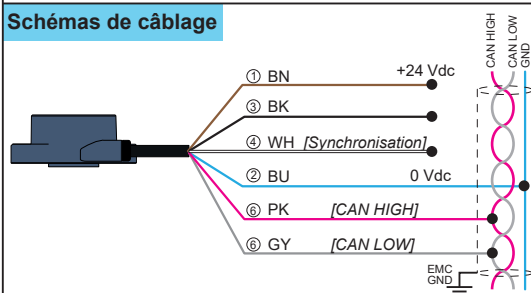
Modèle de câble : 6 fils - 0,34 mm²



Remarque :

- (1): Voir la section de Synchronisation
(2): Pour plus de détails sur les informations délivrées au bus CAN, reportez-vous aux sections « Détection de bruit » et « Réglage du capteur » ci-dessous.

Schémas de câblage



Type de capteur	4 - 20 mA
Tension d'alimentation nominale	12 ou 24 Vdc Min = 9 Vdc Max = 32 Vdc avec protection contre l'inversion de polarité

⚠ AVERTISSEMENT

CONNEXION INCORRECTE

- Le XXW54P3JL0●●● doit être alimenté par une très basse tension de sécurité (SELV) dédiée ou une très basse tension protégée (PELV).
- Le XXW54P3JL0●●● fonctionne directement à partir d'une alimentation 24 Vdc. L'alimentation doit répondre aux exigences de la norme IEC 60204-1.

La référence SELV Schneider Electric ABL8RPS24... est recommandée.

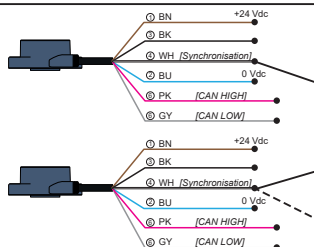
Le non-respect de ces instructions peut entraîner la mort, des blessures graves ou des dommages matériels.

Synchronisation (utilisation côte à côte)

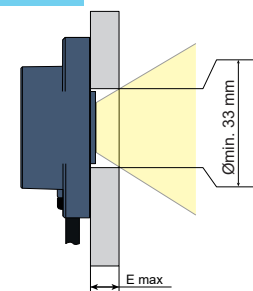
Opération de synchronisation

La synchronisation est recommandée si plus d'un capteur est utilisé dans le même sens afin d'éviter toute interférence entre les capteurs du fait de leur largeur de faisceau.

Jusqu'à 8 capteurs peuvent être synchronisés pour fonctionner côte à côte en connectant électriquement tous les fils de la broche n° 4 (blanc) ensemble. Tous les capteurs doivent être du même modèle et avoir le même réglage de temps de cycle.



Limite de montage encastré



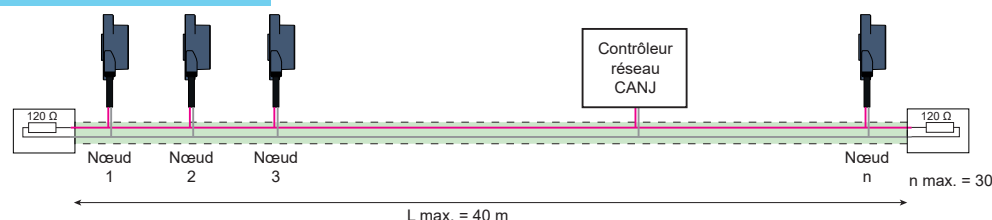
E max = 10 mm

Détection du bruit

Ce capteur est équipé d'une capacité de détection de bruit. C'est activé par défaut. Lorsque la détection de bruit est activée, le bus CAN du capteur émet 100 par défaut (configurable en option sur 6400.) lorsqu'il détecte un bruit ambiant excessif. Cela avertit l'utilisateur que le bruit ambiant est probablement trop excessif pour que le capteur détecte correctement les distances des objets. Bien qu'il ne soit pas nécessairement possible de distinguer tous les bruits, cela peut être une aide pour l'utilisateur.

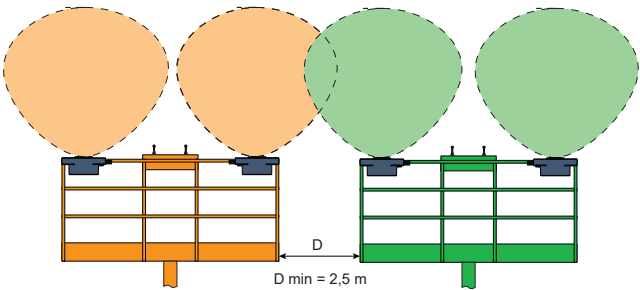
Les paramètres associés à la détection de bruit peuvent être modifiés à l'aide de l'interface de configuration des capteurs à ultrasons et du logiciel dédié.

Topologie du réseau CANJ

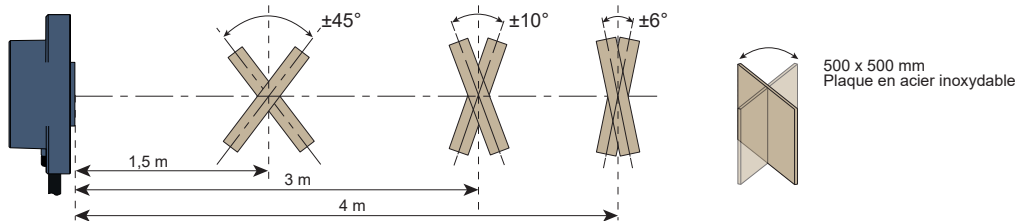


Influence mutuelle entre 2 équipements mobiles séparés côte à côte
(Les capteurs du même équipement mobile doivent être synchronisés mais entre 2 équipements mobiles, les capteurs ne peuvent pas être synchronisés.)

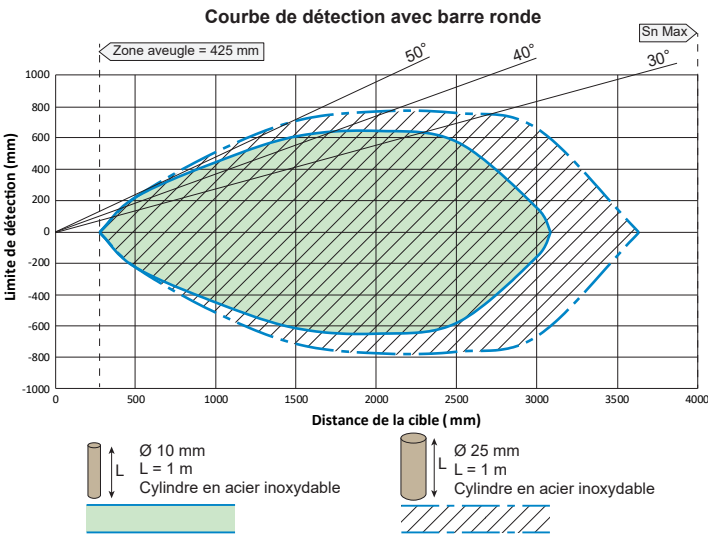
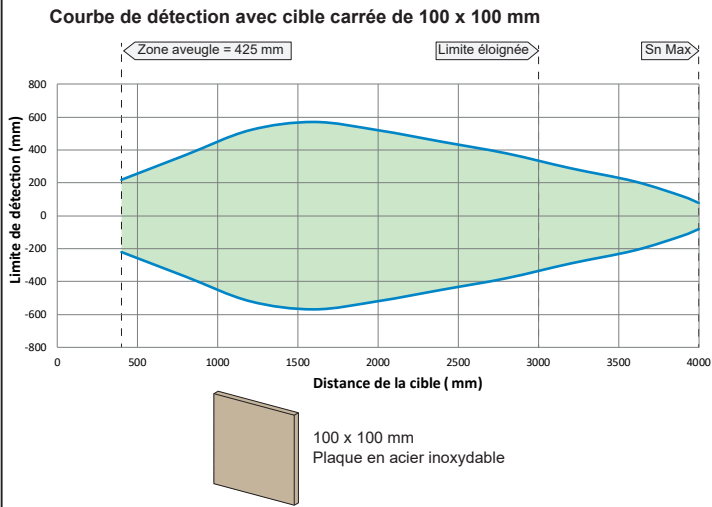
Remarque : Pour l'utilisation côte à côte, tenez compte des prescriptions du constructeur de la machine sans jamais descendre en dessous des 2,5 m.



Angle d'inclinaison



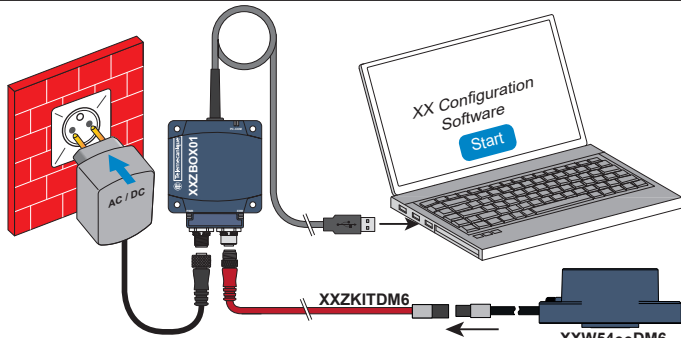
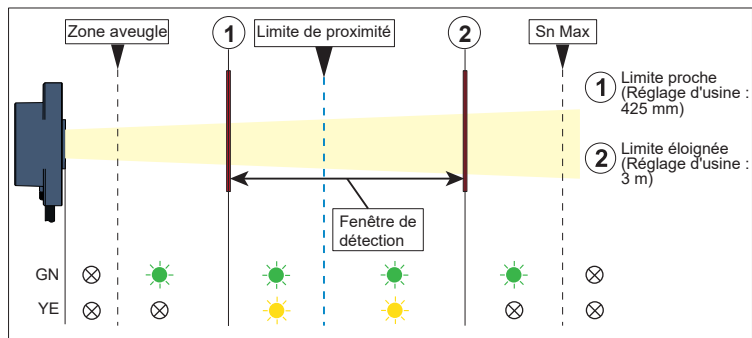
Courbes de détection de différents objets



Réglage du capteur

Les paramètres peuvent être modifiés avec l'interface de configuration des capteurs à ultrasons et le logiciel dédié.
Voir: XXZBOX01 / XXZKIT01 Interface de configuration des capteurs à ultrasons, instruction de service:

https://telemecaniquesensors.com/global/en/document/QGH70768_EN



Aperçu :
XXW54P3J* sont des capteurs à ultrasons à faisceau large avec une interface CAN-bus.

Communication CAN J1939 :

En fonctionnement normal, le produit diffuse la distance cible en mm sur le Bus CAN J1939. La valeur sera comprise entre les paramètres de limite proche et de limite éloignée. Par défaut, si aucune cible n'est vue, la limite éloignée est diffusée. Chaque fois qu'un bruit environnemental excessif est détecté, la valeur d'indication de bruit est envoyée à la place. La configuration du produit peut se faire à l'aide de deux supports :

- Via la XXZBOX : les deux paramètres liés à la détection et à la communication J1939 peuvent être modifiés.
- Par le bus CAN lui-même : les paramètres liés à la communication J1939 peuvent être modifiés.



Manufacturer :
TMSS France
Tour Egho - 2 avenue Gambetta
92400 Courbevoie
France



UK Representative :
Yageo TMSS UK Limited
2 North Park Road
Harrogate, HG1 5PA
United Kingdom

Remarque :
Vous pouvez télécharger cette instruction de service dans différentes langues sur notre site Web à l'adresse : www.telemecaniquesensors.com
Vos commentaires concernant ce document sont les bienvenus. Vous pouvez nous joindre via la page du support client sur votre site Web local.

Scannez le Qr-code pour accéder à cette instruction de service dans différentes langues.



<http://qr.tesensors.com/XX0003>

L'installation, l'utilisation et la maintenance des équipements électriques doivent être effectuées par du personnel qualifié. Ni TMSS France, ni aucune de ses filiales ou autres sociétés affiliées ne peuvent être tenues pour responsables des conséquences éventuelles découlant de l'utilisation de ce matériel. Telemecanique™ Sensors est une marque commerciale de Schneider Electric Industries SAS utilisée sous licence par TMSS France. Toutes les autres marques commerciales mentionnées dans ce document sont la propriété de TMSS France ou, le cas échéant, de ses filiales ou autres sociétés affiliées. Toutes les autres marques sont des marques commerciales de leurs propriétaires respectifs.