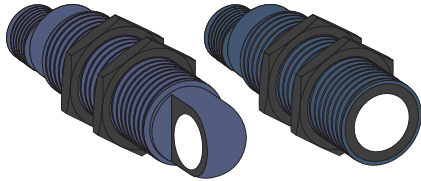


超声传感器 M18 – 直型或 90° 角型

塑料：XX●18P1PM12
镀镍 黄铜：XX●18B1PM12
不锈钢：XX●18S1PM12

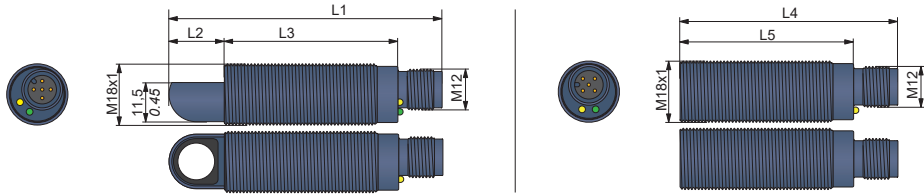


http://qr.tesensors.com/XX0003

LEDs

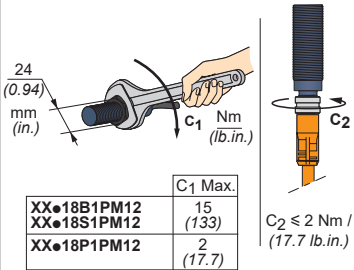


尺寸



mm (in.)	L1	L2	L3	L4	L5
XX●18B1PM12	80,25 (3.16)	16,25 (0.64)	51 (2.01)	64 (2.52)	51 (2.01)
XX●18S1PM12	80 (3.15)	16,9 (0.67)	50,6 (1.99)	64 (2.52)	52 (2.05)
XX●18P1PM12					

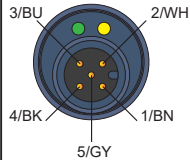
拧紧扭矩



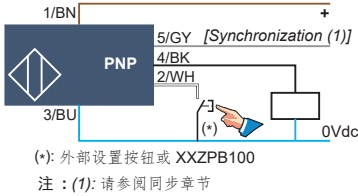
	C1 Max.
XX●18B1PM12	15 (133)
XX●18S1PM12	2 (17.7)
XX●18P1PM12	

C2 ≤ 2 Nm /
(17.7 lb.in.)

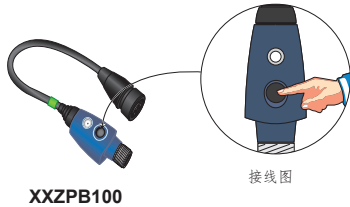
连接器接线



引脚号	电线颜色	描述
①	BN: 棕色	+12...24 Vdc
②	WH: 白色	教输入
③	BU: 蓝色	0 Vdc
④	BK: 黑色	产量 (PNP)
⑤	GY: 灰色	同步

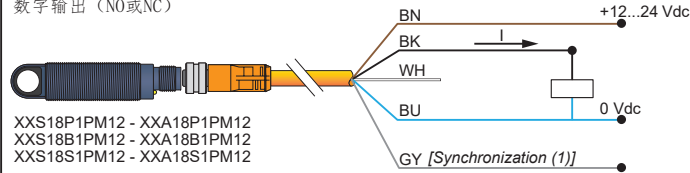


接线附件



接线图

数字输出 (NO或NC)



注：(1): 请参阅同步章节

利用示教程序设置传感器

A 窗口模式 (1)

① 最近点 ② 最远点
C: 传感窗口

(1): 对于窗口模式，最近点和最远点的示教顺序可以互换。

B 输出模式设置: NO 或 NC

1 按住示教按钮。(6 至 9 秒) LED 黄灯常亮时放开。两个 LED 指示灯都会闪烁大约 2 秒，然后输出从 NO 切换成 NC 或者从 NC 切换成 NO。

C 传感器复位 (2)

1 按住示教按钮。(15 至 21 秒) 两个 LED 指示灯都闪烁时放开。传感器现已复位成缺省设置。(3)。

注：
(2) 如果打算使用该 XX 传感器来替换您设备中的 XXS* 或 XXA* 传感器，则请阅读以下内容。可以使用 XX 配置软件配置原 XX 传感器。在这种情况下，软件设置将变成缺省设置。更换设备中原有的 XXS* 或 XXA* 传感器时，请向 OEM、传感器供应商或 Telemecanique 销售代表进行相关确认。
(3): 操作模式、最近点、最远点、NO/NC 被复位。缺省情况下，传感器为窗口模式、全传感范围、NO 输出。

D 操作模式选择

1 按住示教按钮。(9 至 15 秒) 两个 LED 指示灯都常亮时放开。

2 根据以下说明按下并放开按钮 (按放时间不超过 5 秒)，选择正确的操作模式：

- 1x → 窗口模式
- 2x → 反射模式
- 3x → 接近模式
- 4x → 泵模式

E 检查操作模式

1 快速按下并放开示教按钮 (按放时间少于 3 秒)。LED 绿灯闪烁次数指示操作模式：

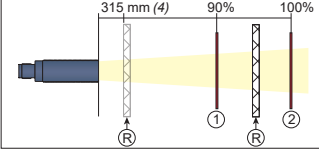
- 闪烁 1 次：窗口模式
- 闪烁 2 次：反射模式
- 闪烁 3 次：接近模式
- 闪烁 4 次：泵/滞后模式

意外的设备操作
请勿使用本产品检测死区 (盲区) 内或传感窗外的物体。
不遵守这些说明可能会导致人员死亡、严重伤害或设备损坏。

⚡ 警告
电气设备只能由合格的人员进行安装、操作和维护。对于使用本资料所引发的任何后果，Schneider Electric 概不负责。
© 2018 Schneider Electric. "All Rights Reserved."

利用示教程序设置传感器

F 反射模式 (4)



(4): 1 在反射模式中, 反光板的位置必须至少距离传感器 315 毫米。

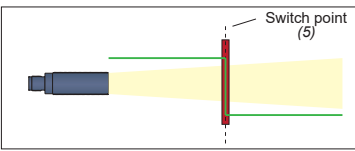
① 最近点 ② 最远点 (R) 反光板

1 将传感器置于反射模式 (参见章节 D)。

2 按住示教按钮。(3 至 6 秒) LED 绿灯常亮时放开。放开时, LED 绿灯开始闪烁。

3 放置反光板, 快速按下并放开示教按钮。传感器回到常规操作。

G 接近模式



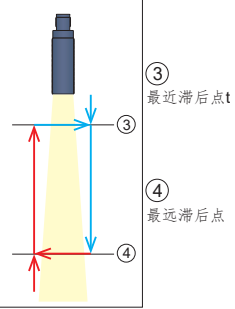
(5): 缺省情况下, 切换点为全传感范围。

1 将传感器置于接近模式 (参见章节 D)。

2 按住示教按钮。(3 至 6 秒) LED 绿灯常亮时放开。放开时, LED 绿灯开始闪烁。

3 放置目标物体, 将示教按钮按下一次。传感器回到常规操作。

H 泵/滞后模式



③ 最近滞后点
④ 最远滞后点

1 将传感器置于泵模式 (参见章节 D)。

2 按住示教按钮。(3 至 6 秒) LED 绿灯常亮时放开。放开时, LED 绿灯开始闪烁。

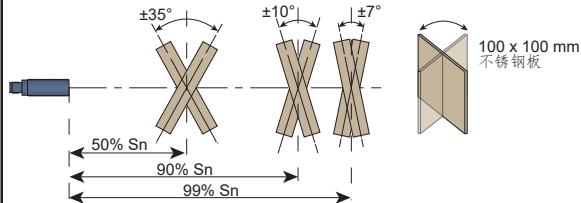
3 将目标物体置于最近滞后点, 然后将示教按钮按下一次。现在, LED 黄灯常亮, LED 绿灯继续闪烁。

4 将目标物体置于最远滞后点, 然后将示教按钮按下一次。传感器回到常规操作。

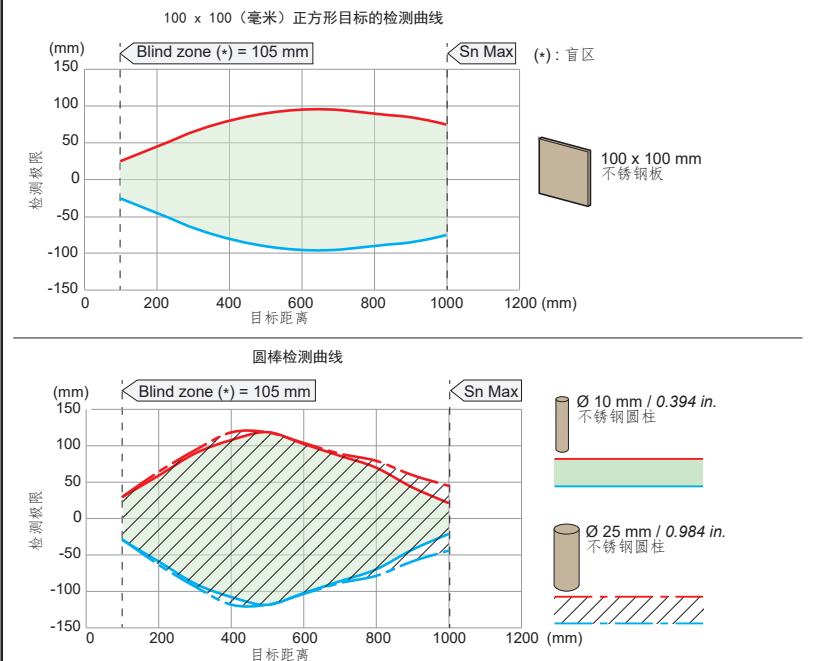
注:

- 如要从“清空”切换成“填充”(或者反之), 请遵循与 NO↔NC 输出切换相同的说明。
- 最近点和最远点的示教顺序可以互换。

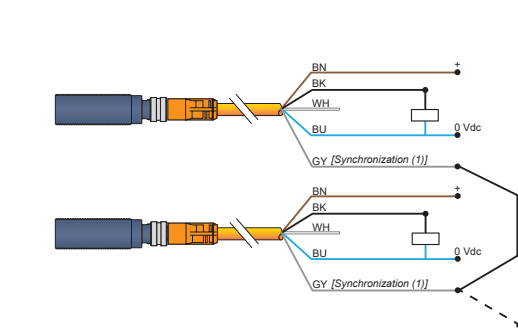
倾斜角



不同目标物体的检测曲线



同步 (并排放放)



BN BK WH BU GY [Synchronization (1)]

BN BK WH BU GY [Synchronization (1)]

同步操作

如要使多台传感器同步, 第 5 个引脚 (灰色) 的全部接线必须电连接在一起。最多可同步 8 台传感器。

连接 PLC 以同步

当第 5 个引脚同时被脉冲的上升沿驱动时, 传感器进行同步。利用 PLC 输出, 同步的传感器数量可超过 8 台。

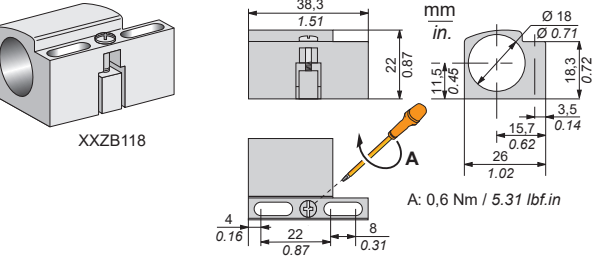
注 (1): 脉冲的高电平必须为 10 至 24 Vdc, 低电平必须为 0 至 2 Vdc。脉冲周期不得少于 15 毫秒 (传感器的循环时间)。

注 (2): 第 5 个引脚为低电平或高电平时, 会暂停对目标物体的传感, 传感器输出保持暂停传感前的最后一个有效输出状态。

电缆附件

电缆			M12连接器
5 针、5 线 (用于同步)			
	XZCPV11V12L2 (2 m / 6.6 ft) XZCPV11V12L5 (5 m / 16.4 ft) XZCPV11V12L10 (10 m / 32.8 ft)	XZCPV12V12L2 (2 m / 6.6 ft) XZCPV12V12L5 (5 m / 16.4 ft) XZCPV12V12L10 (10 m / 32.8 ft)	XZCC12FDM50B
5 针、4 线 (无同步功能)			
	XZCP114L12 (2 m / 6.6 ft) XZCP114L15 (5 m / 16.4 ft) XZCP114L10 (10 m / 32.8 ft)	XZCP124L12 (2 m / 6.6 ft) XZCP124L15 (5 m / 16.4 ft) XZCP124L10 (10 m / 32.8 ft)	XZCC12FCM50B

安装附件



38.3 1.51 22 0.87 mm in.

Ø 18 0.71 16.3 0.72 15.7 0.62 26 1.02 3.5 0.14

4 0.16 22 0.87 8 0.31

A: 0.6 Nm / 5.31 lbf.in

XXZB118

建议用于工作温度为 -25°C 至 0°C 的传感器应用