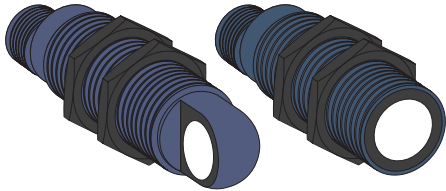


超声传感器 M18 - 直型或 90° 角型

塑料： XX●18P1●M12
镀镍 黄铜： XX●18B1●M12
不锈钢： XX●18S1●M12



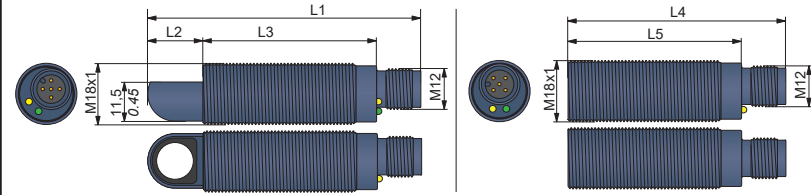
http://qr.tesensors.com/XX0003

LEDs



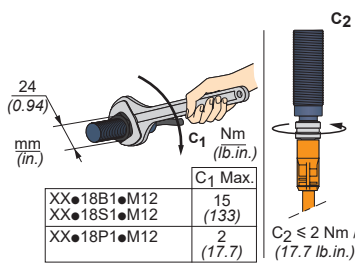
GN: 绿色 (Echo 状态)
YE: 黄色 (输出状态)

尺寸

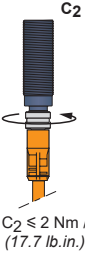


	L1	L2	L3	L4	L5
XX●18B1●M12	80.25 (3.16)	16.25 (0.64)	51 (2.01)	64 (2.52)	51 (2.01)
XX●18S1●M12	80	16.9	50.6	64	52
XX●18P1●M12	(3.15)	(0.67)	(1.99)	(2.52)	(2.05)

拧紧扭矩

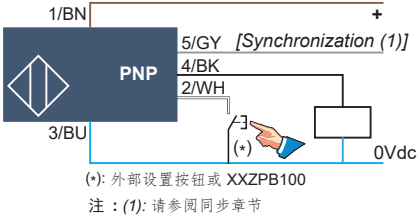


	C1 Max.
XX●18B1●M12	15 (133)
XX●18S1●M12	2 (17.7)
XX●18P1●M12	2 (17.7)

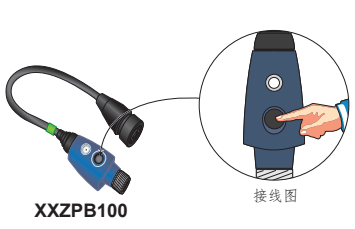


连接器接线

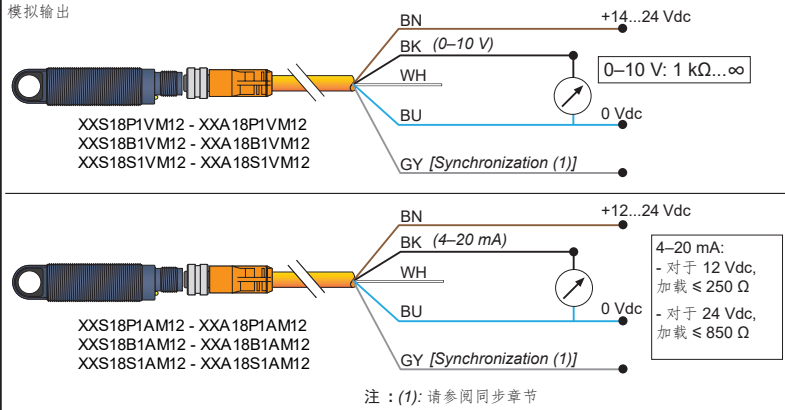
引脚号	电线颜色	描述
①	BN: 棕色	XX.18.1.AM12 +12...24 Vdc XX.18.1.VM12 +14...24 Vdc
②	WH: 白色	教输入
③	BU: 蓝色	0 Vdc
④	BK: 黑色	产量 (PNP)
⑤	GY: 灰色	同步



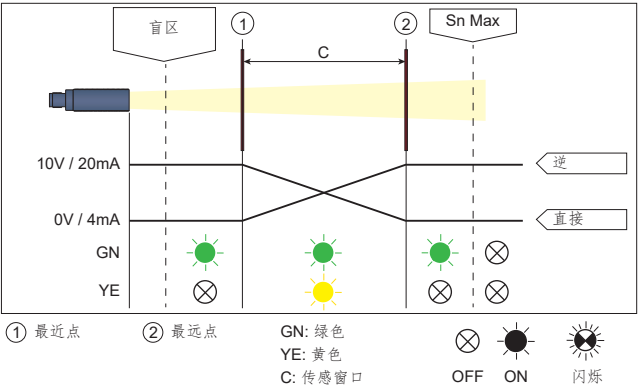
接线附件



接线图



操作图



用于模拟测量的传感器设置

A 最近点和最远点设置 (2)

1

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。

2

将目标物体置于最近点。快速按下并放开示教按钮。现在，LED 黄灯常亮，LED 绿灯继续闪烁。

3

将目标物体置于最远点。快速按下并放开示教按钮，回到常规操作 (3)。

注：
(2): 最近点和最远点的示教顺序可以互换。
(3): 如果示教结果为良，则传感器回到常规操作模式。

警告

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。

zh 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."

用于模拟测量的传感器设置

B 输出模式设置：正斜率或反斜率

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，然后模拟输出斜率从反斜率切换成正斜率，或者从正斜率切换成反斜率。

D 传感器复位 (4)

1

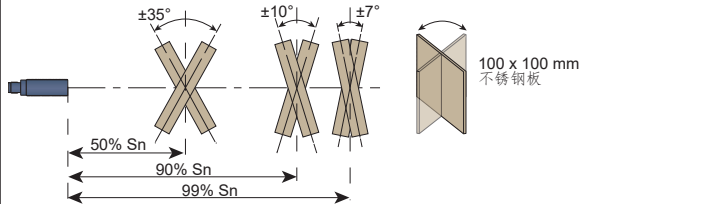
按住示教按钮。（9 至 15 秒）两个 LED 指示灯都闪烁时放开。传感器现已复位成缺省设置 (5)。

注：

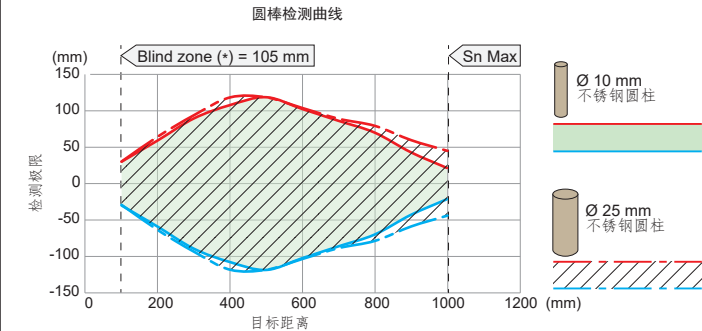
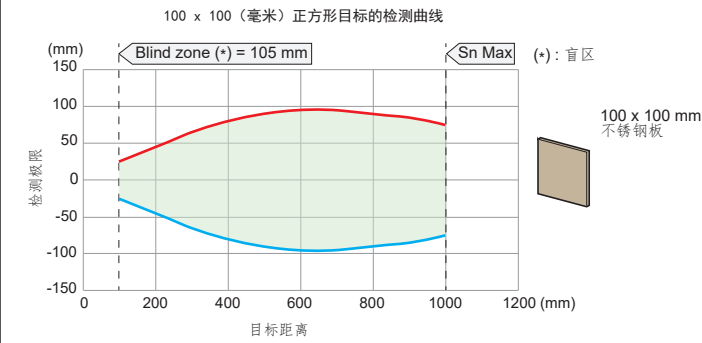
(4): 如果打算使用该 XX 传感器来替换您设备中的 XXS● 或 XXA● 传感器，则请阅读以下内容 - 可以使用 XX 配置软件配置原 XX 传感器。在这种情况下，软件设置将变成缺省设置。更换设备中原有的 XXS● 或 XXA● 传感器时，请向 OEM、传感器供应商或 Telemecanique 销售代表进行相关确认。

(5): 最近点、最远点、输出斜率被复位。缺省情况下，传感器为全传感范围和正斜率。

倾斜角



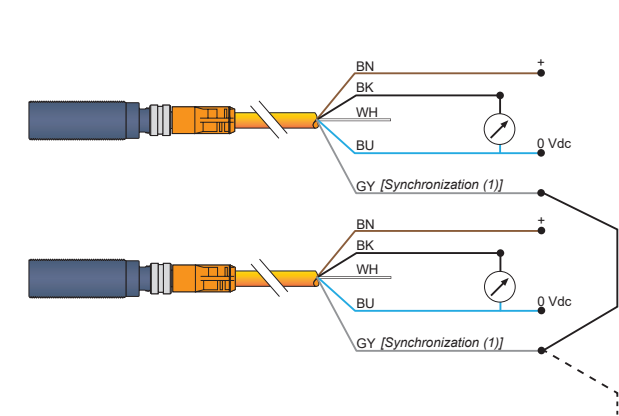
不同目标物体的检测曲线



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) XZCC12FDM50B
5 针、4 线 (无同步功能)	XZCP1141L2 (2 m / 6.6 ft) XZCP1141L5 (5 m / 16.4 ft) XZCP1141L10 (10 m / 32.8 ft) XZCC12FCM50B

同步（并排放放）



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。

安装附件

