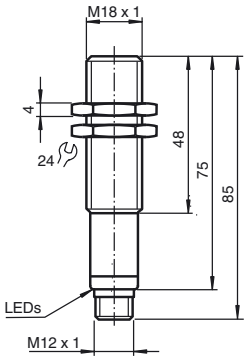
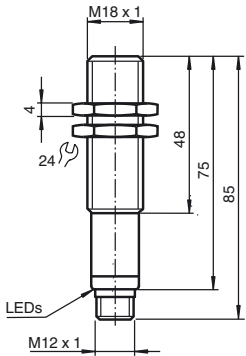


Abmessungen

Dimensions

Ultraschallsensor
Ultrasonic sensor
UB500-18GM75-U-V15



Doc. No.: 45-1373E
DIN A3 -> DIN
Partnummer / Part No.: 133055
Datum/ Date: 04/01/2015

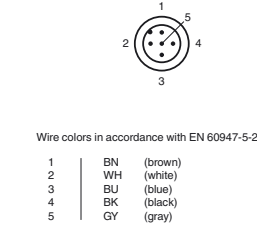
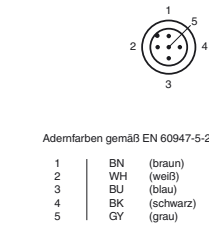
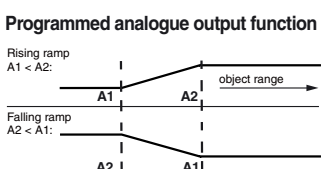
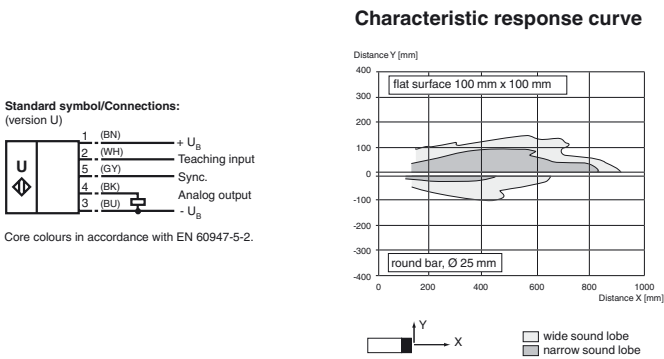
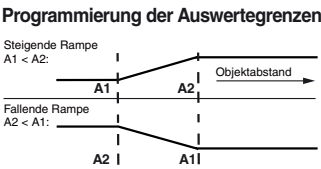
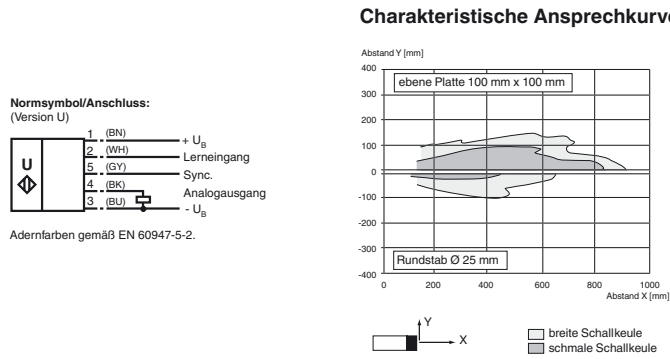


Alle Abmessungen in mm

All dimensions in mm

Elektrischer Anschluss/Kurven/Zusätzliche Informationen

Electrical Connection / Curves / Additional Information



Technische Daten

Technical data

Allgemeine Daten		
Erfassungsbereich		30 ... 500 mm
Einstellbereich		50 ... 500 mm
Blindzone		0 ... 30 mm
Normmessplatte		100 mm x 100 mm
Wanderrfrequenz		ca. 380 kHz
Ansprechverzug		ca. 50 ms
Anzeigen/Bedienelemente		
LED gelb		permanent gelb: Objekt im Auswertebereich gelb blinkend: Lernfunktion, Objekt erkannt permanent rot: Störung rot blinkend: Lernfunktion, Objekt nicht erkannt
LED rot		
Elektrische Daten		
Betriebsspannung	U_B	15 ... 30 V DC , Welligkeit 10 % _{SS}
Leerlaufstrom	I_0	≤ 50 mA
Eingang/Ausgang		
Synchronisation		1 Synchronanschluss, bidirektional 0-Pegel: $-U_B \dots +1\text{ V}$ 1-Pegel: $+4\text{ V} \dots +U_B$ Eingangsimpedanz: $> 12\text{ k}\Omega$ Synchronisationsimpuls: $\geq 100\text{ }\mu\text{s}$, Synchronisationsimpulspause: $\geq 2\text{ ms}$
Synchronisationsfrequenz		
Gleichtaktbetrieb		≤ 95 Hz
Multiplexbetrieb		≤ 95 Hz / n, n = Anzahl der Sensoren
Eingang		
Eingangstyp		1 Lerneingang untere Auswertegrenze A1: $-U_B \dots +1\text{ V}$, obere Auswertegrenze A2: $+4\text{ V} \dots +U_B$ Eingangsimpedanz: $> 4,7\text{ k}\Omega$, Lernimpuls: $\geq 1\text{ s}$
Ausgang		
Ausgangstyp		1 Analogausgang 0 ... 10 V
Auflösung		0,11 mm bei max. Erfassungsbeich
Kennlinienabweichung		± 1 % vom Endwert
Reproduzierbarkeit		± 0,1 % vom Endwert
Lastimpedanz		$> 1\text{ k}\Omega$
Temperatureinfluss		± 1,5 % vom Endwert
Umgebungsbedingungen		
Umgebungstemperatur		-25 ... 70 °C (-13 ... 158 °F)
Lagertemperatur		-40 ... 85 °C (-40 ... 185 °F)
Mechanische Daten		
Anschlussart		Gerätestecker M12 x 1 , 5-polig
Schutzart		IP67
Material		
Gehäuse		Messing, vernickelt
Wandler		Epoxidharz/Glashohlkugelmisch; Schaum Polyurethan, Deckel PBT
Masse		60 g
Werkseinstellungen		
Ausgang		Auswertegrenze A1: 50 mm Auswertegrenze A2: 500 mm Ausgangsfunktion: steigende Rampe
Schallkeule		breit
Normen- und Richtlinienkonformität		
Normenkonformität		
Normen		EN 60947-5-2:2007 IEC 60947-5-2:2007 EN 60947-5-7:2003 IEC 60947-5-7:2003

Zulassungen und Zertifikate	
UL-Zulassung	cULus Listed, General Purpose
CSA-Zulassung	cCSAus Listed, General Purpose
CCC-Zulassung	Produkte, deren max. Betriebsspannung ≤36 V ist, sind nicht zulassungspflichtig und daher nicht mit einer CCC-Kennzeichnung versehen.

Beschreibung der Sensorfunktionen

Programmierung

Der Sensor ist mit einem programmierbaren Analogausgang mit zwei programmierbaren Auswertegrenzen ausgestattet. Das Programmieren der Auswertegrenzen und der Betriebsart wird durch Anlegen der Spannung -U_B oder +U_B an den Lerneingang vorgenommen. Die Versorgungsspannung muss mindestens 1 s lang am Lerneingang anliegen. LEDs zeigen an, ob der Sensor das Zielobjekt während des Programmiervorgangs erkennt.

Hinweis:

Ein Einlernen der Auswertegrenzen ist nur unmittelbar nach dem Zuschalten der Spannungsversorgung möglich. Ein Zeitschloss sichert 5 Minuten

General specifications

Sensing range	30 ... 500 mm
Adjustment range	50 ... 500 mm
Unusable area	0 ... 30 mm
Standard target plate	100 mm x 100 mm
Transducer frequency	approx. 380 kHz
Response delay	approx. 50 ms

Indicators/operating means

LED yellow	solid yellow: object in the evaluation range yellow, flashing: program function, object detected
LED red	solid red: Error red, flashing: program function, object not detected

Electrical specifications

Operating voltage	U _B	15 ... 30 V DC , ripple 10 % _{SS}
No-load supply current	I ₀	≤ 50 mA

Input/Output

Synchronization	1 synchronous connection, bi-directional 0-level: -U _B ...+1 V 1-level: +4 V...+U _B input impedance: > 12 kΩ synchronization pulse: ≥ 100 μs, synchronization interpulse period: ≥ 2 ms
-----------------	---

Input

Input type	1 program input lower evaluation limit A1: -U _B ... +1 V, upper evaluation limit A2: +4 V ... +U _B input impedance: > 4,7 kΩ, pulse duration: ≥ 1 s
------------	---

Output

Output type	1 analog output 0 ... 10 V
Resolution	0,11 mm at max. sensing range
Deviation of the characteristic curve	± 1 % of full-scale value
Repeat accuracy	± 0.1 % of full-scale value
Load impedance	> 1 kOhm
Temperature influence	± 1.5 % of full-scale value

Ambient conditions

Ambient temperature	-25 ... 70 °C (-13 ... 158 °F)
Storage temperature	-40 ... 85 °C (-40 ... 185 °F)

Mechanical specifications

Connection type	Connector M12 x 1 , 5-pin
Degree of protection	IP67
Material	
Housing	brass, nickel-plated
Transducer	epoxy resin/hollow glass sphere mixture; foam polyurethane, cover PBT
Mass	60 g

Factory settings

Output	evaluation limit A1: 50 mm evaluation limit A2: 500 mm output function: rising slope
Beam width	wide

Compliance with standards and directives

Standard conformity	
Standards	EN 60947-5-2:2007 IEC 60947-5-2:2007 EN 60947-5-7:2003 IEC 60947-5-7:2003

Approvals and certificates

UL approval	cULus Listed, General Purpose
CSA approval	cCSAus Listed, General Purpose
CCC approval	CCC approval / marking not required for products rated ≤36 V

Description of Sensor Functions

Programming procedure

The sensor features a programmable analog output with two programmable evaluation boundaries. Programming the evaluation boundaries and the operating mode is done by applying the supply voltage -U_B or +U_B to the Teach-In input. The supply voltage must be applied to the Teach-In input for at least 1 s. LEDs indicate whether the sensor has recognized the target during the programming procedure.

Note:

Evaluation boundaries may only be specified directly after Power on. A time lock secures the adjusted switching points against unintended modification 5 minutes after Power on. To modify the evaluation boundaries later, the user may specify the desired values only after a new Power On.

nach dem letzten Einlernen die eingestellten Werte gegen ungewolltes Verändern. Sollen die Auswertegrenzen zu einem späteren Zeitpunkt verändert werden, so ist dies erst nach einem erneuten Power On möglich.

Hinweis:

Wenn ein Programmieradapter UB-PROG2 zur Programmierung verwendet wird, steht die Taste A1 für -U_B und die Taste A2 für +U_B.

Programmierung des Analogausgangs

Steigende Rampe

1. Positionieren Sie das Zielobjekt am nahen Ende des gewünschten Auswertebereichs
2. Programmieren Sie die Auswertegrenze durch Anlegen von -U_B an den Lerneingang (gelbe LED blinkt)
3. Zum Speichern der Auswertegrenze trennen Sie den Lerneingang von -U_B
4. Positionieren Sie das Zielobjekt am fernen Ende des gewünschten Auswertebereichs
5. Programmieren Sie die Auswertegrenze durch Anlegen von +U_B an den Lerneingang (gelbe LED blinkt)
6. Zum Speichern der Auswertegrenze trennen Sie den Lerneingang von +U_B

Fallende Rampe

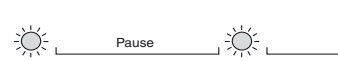
1. Positionieren Sie das Zielobjekt am fernen Ende des gewünschten Auswertebereichs
2. Programmieren Sie die Auswertegrenze durch Anlegen von -U_B an den Lerneingang (gelbe LED blinkt)
3. Zum Speichern der Auswertegrenze trennen Sie den Lerneingang von -U_B
4. Positionieren Sie das Zielobjekt am nahen Ende des gewünschten Auswertebereichs
5. Programmieren Sie die Auswertegrenze durch Anlegen von +U_B an den Lerneingang (gelbe LED blinkt)
6. Zum Speichern der Auswertegrenze trennen Sie den Lerneingang von +U_B

Einstellen der Ultraschallkeulen-Charakteristik:

Der Ultraschall-Sensor bietet 2 verschiedene Schallkeulenformen.

1. Schmale Ultraschallkeule

- Spannungsversorgung abschalten
- Lerneingang mit -U_B verbinden
- Spannungsversorgung zuschalten
- die rote LED blinkt einfach, gefolgt von einer Pause
- gelbe LED: permanent ein: signalisiert Objekt/Störobjekt im Erfassungsbereich vorhanden
- Lerneingang von -U_B trennen



2. Breite Ultraschallkeule

- Spannungsversorgung abschalten
- Lerneingang mit +U_B verbinden
- Spannungsversorgung zuschalten
- die rote LED blinkt doppelt, gefolgt von einer Pause
- gelbe LED: permanent ein: signalisiert Objekt/Störobjekt im Erfassungsbereich vorhanden
- Lerneingang von +U_B trennen



Werkseinstellung

Siehe Technische Daten

Anzeigen

Der Sensor ist mit LEDs zur Anzeige der Betriebszustände ausgestattet.

	rote LED	gelbe LED
Im normalen Betrieb		
störungsfreier Betrieb		
Objekt im Auswertebereich	aus	ein
kein Objekt im Auswertebereich	aus	aus
Störung (z. B. Druckluft)	ein	letzter gültiger Zustand
Während der Programmierung		
Objekt erkannt	aus	blinkend
kein Objekt erkannt	blinkend	aus
Objekt unsicher (Programmierung ungültig)	ein	aus

Synchronisation

Der Sensor ist mit einem Synchronisationseingang zur Unterdrückung gegenseitiger Beeinflussung durch fremde Ultraschallsignale ausgestattet. Wenn dieser Eingang unbeschaltet ist, arbeitet der Sensor mit intern generierten Taktimpulsen. Er kann durch Anlegen externer Recheckimpulse synchronisiert werden. Die Pulsdauer muss $\geq 100\text{ }\mu\text{s}$ betragen. Jede fallende Impulsflanke triggert das Senden eines einzelnen Ultraschallimpulses. Wenn das Signal am Synchronisationseingang ≥ 1 Sekunde Low-Pegel führt, geht der Sensor in die normale, unsynchronisierte Betriebsart zurück. Dies ist auch der Fall, wenn der Synchronisationseingang von externen Signalen abgetrennt wird (siehe Hinweis unten). Liegt am Synchronisationseingang ein High-Pegel > 1 Sekunde an, geht der Sensor in den Standby. In dieser Betriebsart bleiben die zuletzt eingeommenen Ausgangszustände erhalten.

Hinweis:

Wird die Möglichkeit der Synchronisation nicht genutzt, muss der Synchronisationseingang mit Massepotential (0 V) verbunden werden oder der Sensor muss mit einer 4-poligen V1-Kabeldose betrieben werden.

Die Möglichkeit zur Synchronisation steht während des Programmiervorgangs nicht zur Verfügung und umgekehrt kann während der Synchronisation der Sensor nicht programmiert werden.

Folgende Synchronisationsarten sind möglich:

1. Mehrere Sensoren (max. Anzahl siehe Technische Daten) können durch einfaches Verbinden ihrer Synchronisationseingänge synchronisiert werden. In diesem Fall arbeiten die Sensoren selbstsynchronisiert nacheinander im Multiplex-Betrieb. Zu jeder Zeit sendet immer nur ein Sensor (siehe Hinweis unten).
2. Mehrere Sensoren können gemeinsam von einem externen Signal angesteuert werden. In diesem Fall werden die Sensoren parallel getriggert und arbeiten zeitsynchron, d. h. gleichzeitig.
3. Mehrere Sensoren werden zeitversetzt durch ein externes Signal angesteuert. In diesem Fall arbeitet jederzeit immer nur ein Sensor extern synchronisiert (siehe Hinweis unten).
4. Ein High-Pegel (+U_B) am Synchronisationseingang versetzt den Sensor in den Standby.

Hinweis:

Die Ansprechzeit der Sensoren erhöht sich proportional zur Anzahl an Sensoren in der Synchronisationskette. Durch das Multiplexen laufen die Messzyklen der einzelnen Sensoren zeitlich nacheinander ab.

Einbaubedingungen

Bei einem Einbau des Sensors an Orten, an denen die Betriebstemperatur unter 0 °C sinken kann, müssen zur Montage die Befestigungsflansche BF18, BF18-F oder BF 5-30 verwendet werden.

Soll der Sensor direkt in einer Durchgangsbohrung montiert werden, so ist unter Verwendung der beiliegenden Stahlmuttern die Befestigung in der Mitte der Sensorhülse vorzunehmen. Für eine Verschraubung im vorderen Bereich der Gewindehülse sind die als Zubehör erhältlichen Kunststoffmuttern mit Zentrierring zu verwenden.

Note:

If a programming adapter UB-PROG2 is used for the programming procedure, button A1 is assigned to -U_B and button A2 is assigned to +U_B.

Programming the analog output

Rising ramp

1. Place the target at the near end of the desired evaluation range
2. Program the evaluation boundary by applying -U_B to the Teach-In input (yellow LED flashes)
3. Disconnect the Teach-In input from -U_B to save the evaluation boundary
4. Place the target at the far end of the desired evaluation range
5. Program the evaluation boundary by applying +U_B to the Teach-In input (yellow LED flashes)
6. Disconnect the Teach-In input from +U_B to save the evaluation boundary

Falling ramp

1. Place the target at the far end of the desired evaluation range
2. Program the evaluation boundary by applying -U_B to the Teach-In input (yellow LED flashes)
3. Disconnect the Teach-In input from -U_B to save the evaluation boundary
4. Place the target at the near end of the desired evaluation range
5. Program the evaluation boundary by applying +U_B to the Teach-In input (yellow LED flashes)
6. Disconnect the Teach-In input from +U_B to save the evaluation boundary

Adjusting the sound cone characteristics:

The ultrasonic sensor enables two different shapes of the sound cone, a wide angle sound cone and a small angle sound cone.

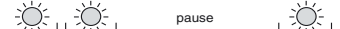
1. Small angle sound cone

- switch off the power supply
- connect the Teach-In input wire to -U_B
- switch on the power supply
- the red LED flashes once with a pause before the next.
- yellow LED: permanently on: indicates the presence of an object or disturbing object within the sensing range
- disconnect the Teach-In input wire from -U_B and the changing is saved



2. Wide angle sound cone

- switch off the power supply
- connect the Teach-In input wire with +U_B
- switch on the power supply
- the red LED double-flashes with a long pause before the next.
- yellow LED: permanently on: indicates an object or disturbing object within the sensing range
- disconnect the Teach-In input wire from +U_B and the changing is saved



Factory settings

See technical data.

Display

The sensor provides LEDs to indicate various conditions.

	Red LED	Yellow LED
During Normal operation		
Proper operation		
Object in evaluation range	Off	On
No object in evaluation range	Off	Off
Interference (e.g. compressed air)	On	Remains in previous state
During sensor programming		
Object detected	Off	Flashes
No object detected	Flashes	Off
Object uncertain (programming invalid)	On	Off

Synchronization

This sensor features a synchronization input for suppressing ultrasonic mutual interference ("cross talk"). If this input is not connected, the sensor will operate using internally generated clock pulses. It can be synchronized by applying an external square wave. The pulse duration must be $\geq 100\text{ }\mu\text{s}$. Each falling edge of the synchronization pulse triggers transmission of a single ultrasonic pulse. If the synchronization signal remains low for ≥ 1 second, the sensor will revert to normal operating mode. Normal operating mode can also be activated by opening the signal connection to the synchronization input (see note below).

If the synchronization input goes to a high level for > 1 second, the sensor will switch to standby mode. In this mode, the outputs will remain in the last valid output state.

Note:

If the option for synchronization is not used, the synchronization input has to be connected to ground (0 V) or the sensor must be operated via a V1 cordset (4-pin).

The synchronization function cannot be activated during programming mode and vice versa.

The following synchronization modes are possible:

1. Several sensors (max. number see technical data) can be synchronized together by interconnecting their respective synchronization inputs. In this case, each sensor alternately transmits ultrasonic pulses in a self multiplexing mode. No two sensors will transmit pulses at the same time (see note below).
2. Multiple sensors can be controlled by the same external synchronization signal. In this mode the sensors are triggered in parallel and are synchronized by a common external synchronization pulse.
3. A separate synchronization pulse can be sent to each individual sensor. In this mode the sensors operate in external multiplex mode (see note below).
4. A high level (+U_B) on the synchronization input switches the sensor to standby mode.

Note:

Sensor response times will increase proportionally to the number of sensors that are in the synchronization string. This is a result of the multiplexing of the ultrasonic transmit and receive signal and the resulting increase in the measurement cycle time.

Installation conditions

If the sensor is installed at places, where the environment temperature can fall below 0 °C, for the sensors fixation, one of the mounting flanges BF18, BF18-F or BF 5-30 must be used.

In case of direct mounting of the sensor in a through hole using the steel nuts, it has to be fixed at the middle of the housing thread. If a fixation at the front end of the threaded housing is required, plastic nuts with centering ring (accessories) must be used.