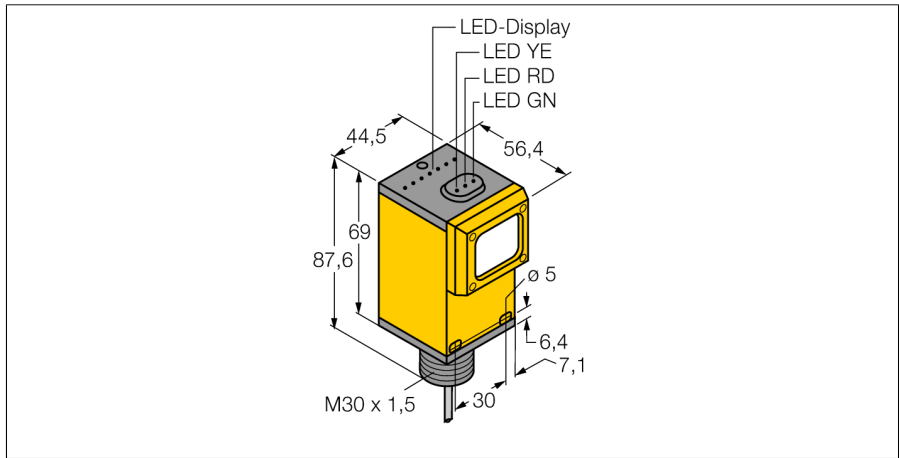
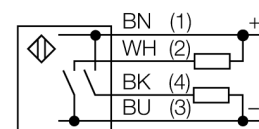


**Opto sensor
sensor de modo convergente
Q45BB6CV4**



- cable, PVC, 2 m
- grado de protección IP67
- la sensibilidad se ajusta por medio del potenciómetro
- Tensión de servicio: 10...30 VCC
- salida de conmutación bipolar
- posibilidad de ajuste con activación con o sin luz a través de interruptor selector

Esquema de conexiones



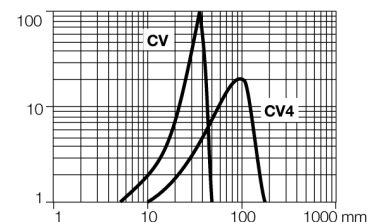
| | |
|---|-------------------------------------|
| Designación de tipo | Q45BB6CV4 |
| Nº de identificación | 3036837 |
| Modo de funcionamiento | sensor de modo convergente |
| Tipo de luz | rojo |
| Longitud de onda | 680 nm |
| Distancia focal | 100 mm |
| Temperatura ambiente | -40... +70°C |
| Tensión de servicio | 10...30 VDC |
| Ondulación residual | < 10 % U _{ss} |
| Corriente sin carga I ₀ | ≤ 50 mA |
| Protección cortocircuito | sí |
| Protección contra polaridad inversa | sí |
| Función de salida | contacto de cierre, PNP/NPN |
| Frecuencia de conmutación | ≤ 250 Hz |
| Retardo de la activación | ≤ 100 ms |
| Disparo por sobrecarga | > 220 mA |
| Modelo | rectangular, Q45 |
| Medidas | 56.4 x 44.5 x 87.6 mm |
| Material de la carcasa | plástico, PBT |
| Lente | plástico, acrílico |
| Conexión | cable, PVC |
| Longitud del cable | 2 m |
| Sección transversal del cable | 4 x 0.34mm ² |
| Grado de protección | IP67 |
| MTTF | 67Años según SN 29500 (ed. 99) 40°C |
| Indicación de la tensión de servicio | LED verde |
| Indicación estado de conmutación | LED amarillo |
| Mensaje de error | LED verde intermitente |
| Indicación de exceso de ganancia | LED rojo |

Principio de funcionamiento

En el sensor de modo convergente la lente se encuentra ubicada en frente del diodo emisor el cual emite un punto focal intenso y pequeño a una distancia definida del sensor. Así como en el caso del sensor de modo difuso, se evalúa la luz reflejada por el objeto. El sensor de modo convergente es ideal para la detección de objetos pequeños, marcas de colores, aristas o control de posicionamiento de objetos transparentes. Los objetos deben estar ubicados en el área de profundidad focal del sensor. La profundidad focal se define como el área frontal/posterior del punto focal dentro de la cual el objeto puede ser detectado. En base a la concentración de la intensidad de la luz en el punto focal, el sensor de modo convergente detecta objetos con baja reflectividad.

curva de alcance

Alta ganancia en relación con el alcance

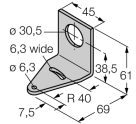
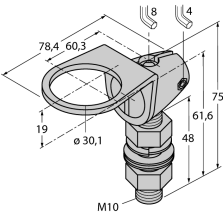
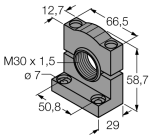


**Opto sensor
sensor de modo convergente
Q45BB6CV4**

TURCK

Industrial
Automation

Accesorios

| Modelo | N° de identificación | | Dibujo acotado |
|------------|----------------------|---|---|
| SMB30A | 3032723 | escuadra de montaje, acero inoxidable, para sensores con rosca de 30mm |  |
| SMB30FAM10 | 3011185 | escuadra de montaje, acero inoxidable, para rosca de 30mm, rosca M10 x 1,5 |  |
| SMB30SC | 3052521 | ángulo de montaje, PBT negro, para rosca de 30 mm; con 4 tornillos M5 x 0,8 |  |