



Betriebsanleitung
optoNCDT 1420

ILD 1420-10
ILD 1420-25
ILD 1420-50
ILD 1420-100
ILD 1420-200

ILD 1420-500

ILD 1420-10LL
ILD 1420-25LL
ILD 1420-50LL

ILD 1420-10CL1
ILD 1420-25CL1
ILD 1420-50CL1

Intelligente laseroptische Wegmessung

MICRO-EPSILON
MESSTECHNIK
GmbH & Co. KG
Königbacher Str. 15

94496 Ortenburg / Deutschland

Tel. +49 (0) 8542/168-0
Fax +49 (0) 8542/168-90
e-mail info@micro-epsilon.de
www.micro-epsilon.de

Inhalt

1.	Sicherheit	9
1.1	Verwendete Zeichen	9
1.2	Warnhinweise.....	9
1.3	Hinweise zur CE-Kennzeichnung	10
1.4	Hinweise zur UKCA-Kennzeichnung	11
1.5	Bestimmungsgemäße Verwendung	11
1.6	Bestimmungsgemäßes Umfeld	11
2.	Lasersicherheit	12
2.1	ILD1420 / ILD1420LL	12
2.2	ILD1420 CL1	14
3.	Funktionsprinzip, Technische Daten	15
3.1	Kurzbeschreibung	15
3.2	Auto-Target Kompensation (ATC).....	16
3.3	Technische Daten ILD1420.....	17
3.4	Technische Daten ILD1420LL.....	19
3.5	Technische Daten ILD1420-CL1	21
4.	Lieferung	23
4.1	Lieferumfang.....	23
4.2	Lagerung.....	23
4.3	Aufbau der Seriennummer	23
5.	Montage	24
5.1	Hinweise für den Betrieb	24
5.1.1	Reflexionsgrad der Messoberfläche	24
5.1.2	Fehlereinflüsse	24
5.1.2.1	Fremdlicht	24
5.1.2.2	Farbunterschiede	25
5.1.2.3	Temperatureinflüsse	25
5.1.2.4	Mechanische Schwingungen	25
5.1.2.5	Bewegungsunschärfen	25
5.1.2.6	Oberflächenrauigkeiten	26
5.1.2.7	Winklereinflüsse	27
5.1.3	Optimierung der Messgenauigkeit	28

5.2	Mechanische Befestigung, Maßzeichnung	29
5.3	Bedien- und Anzeigeelemente	31
5.4	Elektrische Anschlüsse.....	32
5.4.1	Anschlussmöglichkeiten	32
5.4.2	Anschlussbelegung.....	34
5.4.3	Versorgungsspannung.....	35
5.4.4	Laser einschalten	35
5.4.5	Analogausgang	36
5.4.6	Multifunktionseingang	37
5.4.7	RS422-Verbindung mit USB-Konverter IF2001/USB.....	37
5.4.8	Schaltausgang.....	38
5.4.9	Steckverbindung und Sensorkabel.....	39
6.	Betrieb.....	40
6.1	Herstellung der Betriebsbereitschaft.....	40
6.2	Bedienung mittels Webinterface.....	41
6.2.1	Voraussetzungen.....	41
6.2.2	Zugriff über Webinterface	42
6.2.3	Kalibrierprotokoll	43
6.3	Presets, Setups, Auswahl Messkonfiguration, Signalqualität.....	44
6.3.1	Messwertdarstellung mit Webbrowser.....	46
6.3.2	Videosignaldarstellung im Webbrowser	48
6.4	Programmierung über ASCII-Befehle.....	50
6.5	Zeitverhalten, Messwertfluss	50
7.	Sensor-Parameter einstellen	51
7.1	Vorbemerkungen zu den Einstellmöglichkeiten	51
7.2	Übersicht Parameter	51
7.3	Eingänge.....	52
7.4	Signalverarbeitung.....	52
7.4.1	Vorbemerkung.....	52
7.4.2	Messaufgabe	53
7.4.3	Messrate	54
7.4.4	Triggerung	55
7.4.4.1	Allgemein.....	55
7.4.4.2	Triggerung der Messwertaufnahme	57
7.4.4.3	Triggerung der Messwertausgabe	57
7.4.5	Auswertebereich maskieren, ROI.....	58
7.4.6	Peakauswahl	59

7.4.7	Fehlerbehandlung	59
7.4.8	Mittelung	60
7.4.8.1	Allgemein.....	60
7.4.8.2	Gleitender Mittelwert	61
7.4.8.3	Rekursiver Mittelwert.....	62
7.4.8.4	Median	62
7.4.9	Nullsetzen und Mastern.....	63
7.4.9.1	Nullsetzen, Mastern mit der Taste Select.....	64
7.4.9.2	Nullsetzen, Mastern über Hardwareeingang	65
7.4.10	Datenreduktion, Ausgabe-Datenrate	66
7.5	Ausgänge.....	67
7.5.1	Übersicht	67
7.5.2	Digitalausgang, RS422.....	68
7.5.3	Analogausgang	69
7.5.3.1	Ausgangsskalierung.....	69
7.5.3.2	Ausgangsskalierung mit der Taste Select.....	70
7.5.3.3	Ausgangsskalierung über Hardwareeingang	71
7.5.3.4	Berechnung Messwert aus analogem Strom	72
7.5.3.5	Verhalten Abstandswert und Analogausgang	74
7.5.3.6	Analogausgang Mastern und Teachen.....	76
7.6	Systemeinstellungen	77
7.6.1	Allgemein.....	77
7.6.2	Einheit, Sprache	77
7.6.3	Tastensperre	78
7.6.4	Laden, Speichern	79
7.6.5	Import, Export.....	81
7.6.6	Zugriffsberechtigung	82
7.6.7	Sensor rücksetzen.....	83
8.	Digitale Schnittstelle RS422	84
8.1	Vorbemerkungen	84
8.2	Messdatenformat.....	84
8.3	Konvertierung des binären Datenformates	85
8.4	Werte, Bereiche	86
8.5	Verhalten Digitalausgang.....	88
9.	Reinigung.....	90
10.	Softwareunterstützung mit MEDAQLib	91

11.	Haftungsausschluss.....	92
12.	Service, Reparatur.....	92
13.	Außerbetriebnahme, Entsorgung	93
Anhang		
A 1	Optionales Zubehör.....	94
A 2	Werkseinstellung	97
A 3	ASCII-Kommunikation mit Sensor.....	98
A 3.1	Allgemein	98
A 3.2	Übersicht Befehle	100
A 3.3	Allgemeine Befehle.....	103
A 3.3.1	HELP.....	103
A 3.3.2	GETINFO, Sensorinformation	103
A 3.3.3	LANGUAGE, Sprache der Webseite	103
A 3.3.4	RESET, Sensor booten	104
A 3.3.5	RESETCNT, Zähler Rücksetzen.....	104
A 3.3.6	ECHO, Umschalten der Befehlsantwort, ASCII-Schnittstelle	104
A 3.3.7	PRINT, Sensoreinstellungen.....	105
A 3.3.8	Benutzerebene	106
A 3.3.8.1	LOGIN, Wechsel der Benutzerebene	106
A 3.3.8.2	LOGOUT, Wechsel in die Benutzerebene Bediener	106
A 3.3.8.3	GETUSERLEVEL, Abfrage der Benutzerebene	106
A 3.3.8.4	STDUSER, Einstellen des Standardnutzers	106
A 3.3.8.5	PASSWD, Kennwort ändern	106
A 3.3.9	Triggerung	107
A 3.3.9.1	TRIGGER, Triggerauswahl	107
A 3.3.9.2	TRIGGERAT, Wirkung des Triggereingangs	107
A 3.3.9.3	MFILELEVEL, Eingangspiegel Multifunktionseingang	107
A 3.3.9.4	TRIGGERCOUNT, Anzahl der auszugebenden Messwerte	107
A 3.3.9.5	TRIGGERSW, Software-Triggerimpuls	108
A 3.3.10	Schnittstellen	108
A 3.3.10.1	BAUDRATE, RS422	108
A 3.3.10.2	UNIT, Maßeinheit Web-Interface.....	108
A 3.3.10.3	MFIFUNC, Funktionsauswahl Multifunktionseingang	108
A 3.3.10.4	ERROROUT1, Schaltausgang aktivieren.....	108
A 3.3.10.5	ERRORLEVELOUT1, Ausgangspiegel Schaltausgang	109
A 3.3.10.6	ERRORLIMIT	109

	A 3.3.10.7 ERRORHYSTERESIS	109
	A 3.3.10.8 ERROROUTHOLD	109
A 3.3.11	Handling von Setups	110
	A 3.3.11.1 IMPORT	110
	A 3.3.11.2 EXPORT	110
	A 3.3.11.3 MEASSETTINGS, Messeinstellungen laden / speichern	110
	A 3.3.11.4 BASICSETTINGS, Geräteeinstellungen laden / speichern	111
	A 3.3.11.5 SETDEFAULT, Werkseinstellungen	111
A 3.3.12	ANALOGSCALE, Skalieren des Analogausgangs	111
A 3.3.13	Tastenfunktion	112
	A 3.3.13.1 KEYFUNC, Tastenfunktion auswählen	112
	A 3.3.13.2 KEYLOCK, Tastensperre einrichten	112
A 3.4	Messung	112
	A 3.4.1 TARGETMODE, Messaufgabe	112
	A 3.4.2 MEASPEAK, Auswahl des Peaks im Videosignal	112
	A 3.4.3 MEASRATE, Messrate	113
	A 3.4.4 LASERPOW, Laserleistung	113
	A 3.4.5 ROI, Videosignal, Maskierung des Auswertebereichs	113
	A 3.4.6 Messwertbearbeitung	113
	A 3.4.6.1 AVERAGE, Messwertmittelung	113
	A 3.4.6.2 MASTERMV, Mastern / Nullsetzen	114
A 3.5	Datenausgabe	114
	A 3.5.1 OUTPUT, Auswahl Messwertausgang	114
	A 3.5.2 OUTREDUCEDEVICE, Ausgabe-Reduzierung Messwertausgang	114
	A 3.5.3 OUTREDUCECOUNT, Ausgabe-Datenrate	114
	A 3.5.4 OUTHOLD, Fehlerbehandlung	115
	A 3.5.5 Auswahl der auszugebenden Messwerte	115
	A 3.5.5.1 GETOUTINFO_RS422, Abfrage Datenauswahl	115
	A 3.5.5.2 OUTADD_RS422, Datenauswahl zusätzliche Werte	115
	A 3.5.5.3 OUTVIDEO_RS422, Videoausgabe einstellen	115
A 3.6	Beispiel Befehlsabfolge bei Messwertauswahl	116
A 3.7	Fehlermeldungen	116
A 4	Bedienmenü	119
A 4.1	Reiter Home	119
A 4.2	Reiter Einstellungen	119
	A 4.2.1 Eingänge	119
	A 4.2.2 Signalverarbeitung	120
	A 4.2.3 Ausgänge	122
	A 4.2.4 Systemeinstellungen	124

1. Sicherheit

Die Systemhandhabung setzt die Kenntnis der Betriebsanleitung voraus.

1.1 Verwendete Zeichen

In dieser Betriebsanleitung werden folgende Bezeichnungen verwendet:



Zeigt eine gefährliche Situation an, die zu geringfügigen oder mittelschweren Verletzungen führt, falls diese nicht vermieden wird.



Zeigt eine Situation an, die zu Sachschäden führen kann, falls diese nicht vermieden wird.



Zeigt eine ausführende Tätigkeit an.




Zeigt einen Anwendertipp an.


Messung

Zeigt eine Hardware oder eine(n) Schaltfläche/Menüeintrag in der Software an.

1.2 Warnhinweise

Setzen Sie sich keiner unnötigen Laserstrahlung aus.

 Schalten Sie den Sensor zur Reinigung und Wartung aus.

 Schalten Sie den Sensor zur Systemwartung und -reparatur aus, falls der Sensor in ein System integriert ist.

Vorsicht – die Verwendung von Bedienelementen oder Einstellungen oder die Durchführung von Verfahren, die nicht in der Betriebsanleitung angegeben sind, können Schäden verursachen.



Schließen Sie die Spannungsversorgung nach den Vorschriften für elektrische Betriebsmittel an.

> Verletzungsgefahr

> Beschädigung oder Zerstörung des Sensors

HINWEIS

Vermeiden Sie Stöße und Schläge auf den Sensor.

> Beschädigung oder Zerstörung des Sensors

Befestigen Sie den Sensor ausschließlich an den vorhandenen Montagebohrungen/Gewindelöchern auf einer ebenen Fläche, Klemmungen jeglicher Art sind nicht gestattet.

> Beschädigung oder Zerstörung des Sensors

Die Versorgungsspannung darf angegebene Grenze nicht überschreiten.

> Beschädigung oder Zerstörung des Sensors

Schützen Sie das Sensorkabel vor Beschädigung. Bringen Sie das Kabel lastfrei an, Kabel nach ca. 25 cm abfangen und Pigtail am Stecker abfangen, z. B. durch Kabelbinder.

> Zerstörung des Sensors

> Ausfall des Messgerätes

Vermeiden Sie die dauernde Einwirkung von Spritzwasser auf den Sensor.

> Beschädigung oder Zerstörung des Sensors

Auf den Sensor dürfen keine aggressiven Medien (Waschmittel, Kühlemulsionen) einwirken.

> Beschädigung oder Zerstörung des Sensors

1.3 Hinweise zur CE-Kennzeichnung

Für das Messsystem optoNCDT 1420 gilt:

- EU-Richtlinie 2014/30/EU
- EU-Richtlinie 2011/65/EU

Produkte, die das CE-Kennzeichen tragen, erfüllen die Anforderungen der zitierten EU-Richtlinien und der jeweils anwendbaren harmonisierten europäischen Normen (EN). Das Messsystem ist ausgelegt für den Einsatz im Industriebereich.

Die EU-Konformitätserklärung und die technischen Unterlagen werden gemäß der EU-Richtlinien für die zuständigen Behörden zur Verfügung gehalten.

1.4 Hinweise zur UKCA-Kennzeichnung

Für das optoNCDT 1220 gilt:

- SI 2016 No. 1091:2016-11-16 The Electromagnetic Compatibility Regulations 2016
- SI 2012 No. 3032:2012-12-07 The Restriction of the Use of Certain Hazardous Substances in Electrical and Electronic Equipment Regulations 2012

Produkte, die das UKCA-Kennzeichen tragen, erfüllen die Anforderungen der zitierten Richtlinien und der jeweils anwendbaren Normen. Das Messsystem ist ausgelegt für den Einsatz im Industriebereich.

Die UKCA-Konformitätserklärung und die technischen Unterlagen werden gemäß der UKCA-Richtlinien für die zuständigen Behörden zur Verfügung gehalten.

1.5 Bestimmungsgemäße Verwendung

- Der optoNCDT 1420 ist für den Einsatz im Industrie- und Laborbereich konzipiert. Es wird eingesetzt zur
 - Weg-, Abstands-, Positions- und Dickenmessung
 - Qualitätsüberwachung und Dimensionsprüfung
- Der Sensor darf nur innerhalb der in den technischen Daten angegebenen Werte betrieben werden, [siehe 3.3](#).
- Der Sensor ist so einzusetzen, dass bei Fehlfunktionen oder Totalausfall des Sensors keine Personen gefährdet oder Maschinen beschädigt werden.
- Treffen Sie bei sicherheitsbezogener Anwendung zusätzlich Vorkehrungen für die Sicherheit und zur Schadensverhütung.

1.6 Bestimmungsgemäßes Umfeld

- Schutzart: IP67 (gilt nur bei angestecktem Sensorkabel)

Die Schutzart gilt nicht für optische Eingänge, da deren Verschmutzung zur Beeinträchtigung oder Ausfall der Funktion führt.

- Temperaturbereich
 - Betrieb: 0 ... +50 °C
 - Lagerung: -20 ... +70 °C
- Luftfeuchtigkeit: 5 ... 95 % RH (nicht kondensierend)
- Umgebungsdruck: Atmosphärendruck

i Die Schutzart ist beschränkt auf Wasser, keine Bohremulsionen oder Ähnliches.

2. Lasersicherheit

2.1 ILD1420 / ILD1420LL

Das optoNCDT 1420 /1420LL arbeiten mit einem Halbleiterlaser der Wellenlänge 670 nm (sichtbar/rot).

Die Sensoren sind in die Laserklasse 2 eingeordnet. Der Laser wird gepulst betrieben, die maximale optische Leistung ist ≤ 1 mW. Die Pulsfrequenz hängt von der eingestellten Messrate ab (0,25 ... 8 kHz). Die Pulsdauer der Peaks wird abhängig von der Messrate und Reflektivität des Messobjektes geregelt und kann 0,3 ... 3999,6 μ s betragen.



VORSICHT

Laserstrahlung. Irritation oder Verletzung der Augen möglich. Schließen Sie die Augen oder wenden Sie sich sofort ab, falls die Laserstrahlung ins Auge trifft.

i Beachten Sie die nationalen Laserschutzvorschriften.

Beim Betrieb der Sensoren sind die einschlägige Vorschriften zu beachten. Danach gilt:

- Bei Lasereinrichtungen der Klasse 2 ist das Auge bei zufälliger, kurzzeitiger Einwirkung der Laserstrahlung, d.h. Einwirkungsdauer bis 0,25 s, nicht gefährdet.
- Lasereinrichtungen der Klasse 2 dürfen Sie deshalb ohne weitere Schutzmaßnahmen einsetzen, wenn Sie nicht absichtlich länger als 0,25 s in den Laserstrahl oder in spiegelnd reflektierte Strahlung hineinschauen.
- Da vom Vorhandensein des Lidschlussreflexes in der Regel nicht ausgegangen werden darf, sollte man bewusst die Augen schließen oder sich sofort abwenden, falls die Laserstrahlung ins Auge trifft.

Laser der Klasse 2 sind nicht anzeigepflichtig und ein Laserschutzbeauftragter ist nicht erforderlich.

Am Sensorkabel sind die beiden Laserhinweisschilder (Deutsch / Englisch) angebracht:

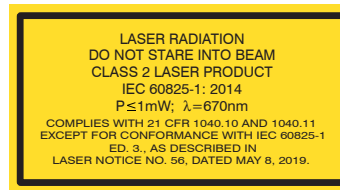


Abb. 1 Laserhinweisschilder am Sensorkabel



Abb. 2 Laserwarnschild am Sensorgehäuse

i Wenn beide Hinweisschilder im angebauten Zustand verdeckt sind, muss der Anwender selbst für zusätzliche Hinweisschilder an der Anbaustelle sorgen.

Der Betrieb des Lasers wird optisch durch die LED am Sensor angezeigt, [siehe 5.3](#).

Die Gehäuse des ILD1420 dürfen nur vom Hersteller geöffnet werden, [siehe 11](#).

Für Reparatur und Service sind die Sensoren in jedem Fall an den Hersteller zu senden.

Beachten Sie nationale Vorgaben, z. B. die für Deutschland gültige Arbeitsschutzverordnung zu künstlicher optischer Strahlung - OStrV.

Empfehlungen für den Betrieb von Sensoren, die Laserstrahlung im sichtbaren oder nicht sichtbaren Bereich emittieren finden Sie u. a. in der DIN EN 60825-1 (von 07/2022).

2.2 ILD1420 CL1

Das optoNCDT 1420 CL1 arbeitet mit einem Halbleiterlaser der Wellenlänge 670 nm (sichtbar/rot). Die maximale optische Leistung ist $\leq 0,39$ mW. Die Sensoren sind in die Laserklasse 1 eingeordnet.

Die zugängliche Strahlung ist unter vorhersehbaren Bedingungen ungefährlich.

Bei Lasereinrichtungen der Klasse 1 kann eine Beeinträchtigung des Farbsehens und Belästigung nicht ausgeschlossen werden, z. B. durch Blendwirkung.

Lasereinrichtungen der Klasse 1 dürfen Sie deshalb ohne weitere Schutzmaßnahmen einsetzen.

Laser der Klasse 1 sind nicht anzeigepflichtig und ein Laserschutzbeauftragter ist nicht erforderlich.

Am Sensorkabel sind die beiden Laserhinweisschilder (Deutsch/Englisch) angebracht:

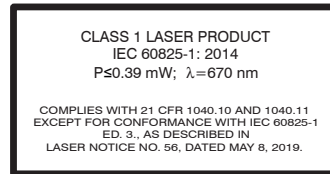


Abb. 3 Laserhinweisschilder am Sensorkabel



Abb. 4 Laserwarnschild am Sensorgehäuse

Der Betrieb des Lasers wird optisch durch die LED am Sensor angezeigt, [siehe 5.3](#).

Die Gehäuse des ILD1420 CL1 dürfen nur vom Hersteller geöffnet werden, [siehe 11](#).

Für Reparatur und Service sind die Sensoren in jedem Fall an den Hersteller zu senden.

3. Funktionsprinzip, Technische Daten

3.1 Kurzbeschreibung

Das optoNCDT 1420 arbeitet nach dem Prinzip der optischen Triangulation, d. h. ein sichtbarer, modulierter Lichtpunkt wird auf die Oberfläche des Messobjektes projiziert.

Der diffuse Anteil der Reflexion dieses Lichtpunktes wird von einer Empfängeroptik, die in einem bestimmten Winkel zur optischen Achse des Laserstrahls angeordnet ist, abstandsabhängig auf einem ortsauflösenden Element (CMOS) abgebildet.

Ein Signalprozessor im Sensor berechnet aus dem Ausgangssignal des CMOS-Elements den Abstand des Lichtpunktes auf dem Messobjekt zum Sensor. Der Abstandswert wird linearisiert und über die Analog- oder die RS422-Schnittstelle ausgegeben.

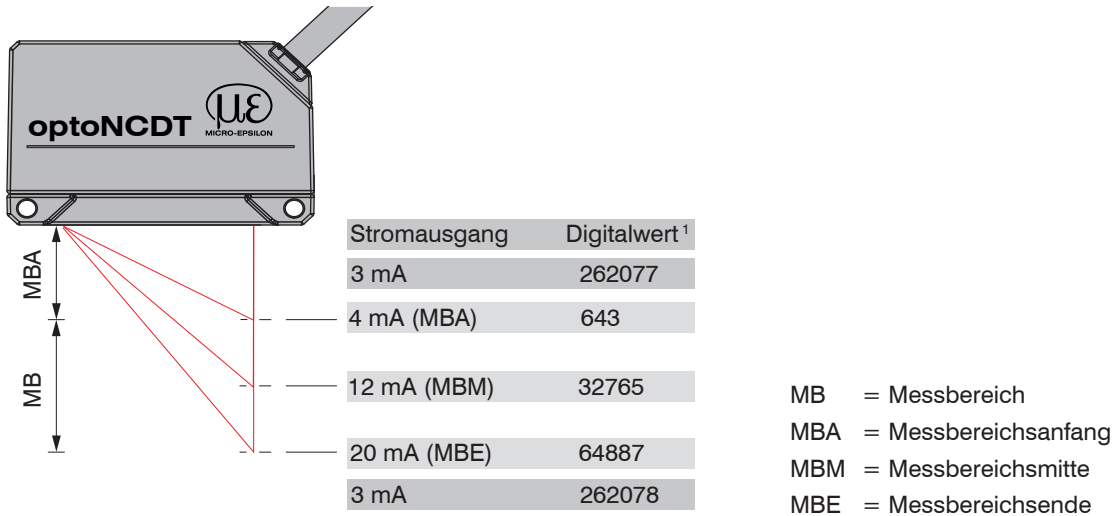


Abb. 5 Begriffsdefinition

1) Gilt für Abstandswerte ohne Nullsetzung bzw. Masterung

3.2 Auto-Target Kompensation (ATC)

Die Auto-Target-Compensation (ATC) sorgt für eine stabile Ausregelung unabhängig von der Farbe und Helligkeit des Messobjekts. Dank des kleinen Messflecks können auch kleinste Objekte zuverlässig detektiert werden.

3.3 Technische Daten ILD1420

Modell	ILD1420-10	ILD1420-25	ILD1420-50	ILD1420-100	ILD1420-200	ILD1420-500
Messbereich	10 mm	25 mm	50 mm	100 mm	200 mm	500 mm
Messbereichsanfang	20 mm	25 mm	35 mm	50 mm	60 mm	100 mm
Messbereichsmitte	25 mm	37,5 mm	60 mm	100 mm	160 mm	350 mm
Messbereichsende	30 mm	50 mm	85 mm	150 mm	260 mm	600 mm
Messrate ¹	6-stufig einstellbar: 8 kHz / 4 kHz / 2 kHz / 1 kHz / 0,5 kHz / 0,25 kHz					
Linearität ²	≤ ±8 μm	≤ ±20 μm	≤ ±40 μm	≤ ±80 μm	≤ ±160 μm	≤ ±500 μm ... ≤ ±1000 μm
	≤ ±0,08 % d.M.					≤ ±0,1 ... 0,2 % d.M.
Reproduzierbarkeit ³	0,5 μm	1 μm	2 μm	4 μm	8 μm	20 ... 40 μm
Temperaturstabilität ⁴	±0,015 % d.M. / K			±0,01 % d.M. / K		
Lichtpunktdurchmesser ⁵ (±10 %)	MBA	90 x 120 μm	100 x 140 μm	90 x 120 μm	750 x 1100 μm	
	MBM	45 x 40 μm	120 x 130 μm	230 x 240 μm		
	MBE	140 x 160 μm	390 x 500 μm	630 x 820 μm		
	kleinster ø	45 x 40 μm bei 24 mm	55 x 50 μm bei 31 mm	70 x 65 μm bei 42 mm	-	
Lichtquelle	Halbleiterlaser < 1 mW, 670 nm (rot)					
Laserklasse	Klasse 2 nach DIN EN 60825-1 : 2022-07					
Zulässiges Fremdlicht ⁶	50.000 lx			30.000 lx	10.000 lx	
Versorgungsspannung	11 ... 30 VDC					
Leistungsaufnahme	< 2 W (24 V)					
Signaleingang	1 x HTL Laser on/off; 1 x HTL Multifunktionseingang: Trigger in, Nullsetzen, Mastern, Teachen					
Digitale Schnittstelle ⁷	RS422 (16 bit) / EtherCAT / PROFINET / EtherNet/IP					
Analogausgang ⁸	4 ... 20 mA; 1 ... 5 V mit Kabel PCF1420-3/U (16 bit; frei skalierbar innerhalb des Messbereiches)					

Modell	ILD1420-10	ILD1420-25	ILD1420-50	ILD1420-100	ILD1420-200	ILD1420-500
Schaltausgang	1 x Fehlerausgang: npn, pnp, push pull					
Anschluss	Integriertes Kabel 3 m, offene Enden, min. Biegeradius feste Verlegung 30 mm oder integriertes Pigtail 0,3 m mit 12-pol. M12 Stecker (passende Anschlusskabel siehe Zubehör)					
Montage	Verschraubung über zwei Befestigungsbohrungen					
Temperaturbereich	Betrieb	0 ... +50 °C (nicht kondensierend)				
	Lagerung	-20 ... +70 °C (nicht kondensierend)				
Schock (DIN EN 60068-2-27)	15 g / 6 ms in 3 Achsen, je 1000 Schocks					
Vibration (DIN EN 60068-2-6)	20 g / 20 ... 500 Hz in 3 Achsen, je 2 Richtungen und je 10 Zyklen					
Schutzart (DIN EN 60529) ⁹	IP67					
Material	Aluminiumgehäuse					
Gewicht	ca. 60 g (inkl. Pigtail), ca. 145 g (inkl. Kabel)					
Bedien- und Anzeigeelemente ¹⁰	Select Taste: Zero, Teachen, Werkseinstellung; Webinterface für Setup: Auswählbare Presets, Peakauswahl, Videosignal, frei wählbare Mittelung, Datenreduktion, Setupverwaltung; 2 x Farb-LED für Power/Status					

[1] Werkseinstellung 4 kHz, Ändern der Werkseinstellung erfordert IF2001/USB Konverter (siehe Zubehör). Bei Modellen mit Laserklasse 1 beträgt die maximale Messrate 4 kHz.

[2] d.M. = des Messbereichs; Angaben gültig für weiße, diffus reflektierende Oberflächen (Micro-Epsilon Referenz-Keramik für ILD-Sensoren)

[3] Messrate 2 kHz, Median 9

[4] Der spezifizierte Wert wird nur durch Montage auf eine metallische Sensorhalterung erreicht. Ein guter Wärmeabfluss vom Sensor zur Halterung muss gewährleistet sein.

[5] ±10 %; MBA = Messbereichsanfang; MBM = Messbereichsmittle; MBE = Messbereichsende

[6] Lichtart: Glühlampe

[7] Für EtherCAT, PROFINET und EtherNet/IP ist Anbindung über Schnittstellenmodul erforderlich (siehe Zubehör)

[8] Bei Modellen mit Laserklasse 1 erfolgt die D/A-Wandlung mit 12 bit

[9] Modelle mit Laserklasse 1 haben die Schutzart IP65

[10] Zugriff auf Webinterface erfordert Anschluss an PC über IF2001/USB (siehe Zubehör)

3.4 Technische Daten ILD1420LL

Modell		ILD1420-10LL	ILD1420-25LL	ILD1420-50LL
Messbereich		10 mm	25 mm	50 mm
Messbereichsanfang		20 mm	25 mm	35 mm
Messbereichsmitte		25 mm	37,5 mm	60 mm
Messbereichsende		30 mm	50 mm	85 mm
Messrate ¹		6-stufig einstellbar: 8 kHz / 4 kHz / 2 kHz / 1 kHz / 0,5 kHz / 0,25 kHz		
Linearität ²		≤ ±8 μm	≤ ±20 μm	≤ ±40 μm
		≤ ±0,08 % d.M.		
Reproduzierbarkeit ³		0,5 μm	1 μm	2 μm
Temperaturstabilität ⁴		±0,015 % d.M./K		
Lichtpunktdurchmesser (±10 %) ⁵	MBA	140 x 720 μm	220 x 960 μm	240 x 1250 μm
	MBM	65 x 680 μm	80 x 970 μm	130 x 1450 μm
	MBE	140 x 660 μm	240 x 1000 μm	380 x 1650 μm
	Kleinster Durchmesser	65 x 680 μm bei 25 mm	80 x 970 μm bei 37,5 mm	110 x 1400 μm bei 52,5 mm
Lichtquelle		Halbleiterlaser < 1 mW, 670 nm (rot)		
Laserklasse		Klasse 2 nach DIN EN 60825-1: 2022-07		
Zulässiges Fremdlicht ⁶		50.000 lx		
Versorgungsspannung		11 ... 30 VDC		
Leistungsaufnahme		< 2 W (24 V)		
Signaleingang		1 x HTL Laser on/off; 1 x HTL Multifunktionseingang: Trigger in, Nullsetzen, Mastern, Teachen		
Digitale Schnittstelle ⁷		RS422 (16 bit) / EtherCAT ⁶ / PROFINET ⁶ / EtherNet/IP ⁶		
Analogausgang ⁸		4 ... 20 mA / 1 ... 5 V mit Kabel PCF1420-3/U (16 bit; frei skalierbar innerhalb des Messbereiches)		

Modell	ILD1420-10LL	ILD1420-25LL	ILD1420-50LL
Schaltausgang	1 x Fehlerausgang: npn, pnp, push pull		
Anschluss	Integriertes Kabel 3 m, offene Enden, min. Biegeradius feste Verlegung 30 mm; oder integriertes Pigtail 0,3 m mit 12-pol. M12 Stecker (passende Anschlusskabel siehe Zubehör)		
Montage	Verschraubung über zwei Befestigungsbohrungen		
Temperaturbereich	Betrieb	0 ... +50 °C (nicht kondensierend)	
	Lagerung	-20 ... +70 °C (nicht kondensierend)	
Schock (DIN EN 60068-2-27)	15 g / 6 ms in 3 Achsen, je 1000 Schocks		
Vibration (DIN EN 60068-2-6)	20 g / 20 ... 500 Hz in 3 Achsen, je 2 Richtungen und je 10 Zyklen		
Schutzart (DIN EN 60529) ⁹	IP67		
Material	Aluminiumgehäuse		
Gewicht	ca. 60 g (inkl. Pigtail), ca. 145 g (inkl. Kabel)		
Bedien- und Anzeigeelemente ¹⁰	Select Taste: Zero, Teachen, Werkseinstellung; Webinterface für Setup: Auswählbare Presets, Peakauswahl, Videosignal, frei wählbare Mittelung, Datenreduktion, Setupverwaltung;		

[1] Werkseinstellung 4 kHz, Ändern der Werkseinstellung erfordert IF2001/USB Konverter (siehe Zubehör); bei Modellen mit Laserklasse 1 beträgt die maximale Messrate 4 kHz

[2] d.M. = des Messbereichs; Angaben gültig für weiße, diffus reflektierende Oberflächen (Micro-Epsilon Referenz-Keramik für IL-D-Sensoren)

[3] Messrate 2 kHz, Median 9

[4] Der spezifizierte Wert wird nur durch Montage auf eine metallische Sensorhalterung erreicht. Ein guter Wärmeabfluss vom Sensor zur Halterung muss gewährleistet sein.

[5] ±10 %; MBA = Messbereichsanfang; MBM = Messbereichsmittle; MBE = Messbereichsende

[6] Lichtart: Glühlampe

[7] Für EtherCAT, PROFINET und EtherNet/IP ist Anbindung über Schnittstellenmodul erforderlich (siehe Zubehör)

[8] Bei Modellen mit Laserklasse 1 erfolgt die D/A-Wandlung mit 12 bit

[9] Modelle mit Laserklasse 1 haben die Schutzart IP65

[10] Zugriff auf Webinterface erfordert Anschluss an PC über IF2001/USB (siehe Zubehör)

3.5 Technische Daten ILD1420-CL1

Modell		ILD1420-10CL1	ILD1420-25CL1	ILD1420-50CL1
Messbereich		10 mm	25 mm	50 mm
Messbereichsanfang		20 mm	25 mm	35 mm
Messbereichsmitte		25 mm	37,5 mm	60 mm
Messbereichsende		30 mm	50 mm	85 mm
Messrate ¹		5-stufig einstellbar: 4 kHz / 2 kHz / 1 kHz / 0,5 kHz / 0,25 kHz		
Linearität ²		≤ ±8 μm	≤ ±20 μm	≤ ±40 μm
		≤ ±0,08 % d.M.		
Reproduzierbarkeit ³		0,5 μm	1 μm	2 μm
Temperaturstabilität ⁴		±0,015 % d.M./K		
Lichtpunktdurchmesser ⁵ ±10 %	MBA	90 x 120 μm	100 x 140 μm	90 x 120 μm
	MBM	45 x 40 μm	120 x 130 μm	230 x 240 μm
	MBE	140 x 160 μm	390 x 500 μm	630 x 820 μm
	kleinster ø	45 x 40 μm bei 24 mm	55 x 50 μm bei 31 mm	70 x 65 μm bei 42 mm
Lichtquelle		Halbleiterlaser ≤ 0,39 mW, 670 nm (rot)		
Laserklasse		Klasse 1 nach DIN EN 60825-1: 2022-07		
Zulässiges Fremdlicht ⁶		15.000 lx		
Versorgungsspannung		11 ... 30 VDC		
Leistungsaufnahme		< 2 W (24 V)		
Signaleingang		1 x HTL Laser on/off; 1 x HTL Multifunktionseingang: Trigger in, Nullsetzen, Mastern, Teachen		
Digitale Schnittstelle ⁷		RS422 (16 bit) / EtherCAT / PROFINET / EtherNet/IP		
Analogausgang		4 ... 20 mA; 1 ... 5 V mit Kabel PCF1420-3/U (12 bit; frei skalierbar innerhalb des Messbereiches)		
Schaltausgang		1 x Fehlerausgang: npn, pnp, push pull		

Modell	ILD1420-10CL1	ILD1420-25CL1	ILD1420-50CL1
Anschluss	Integriertes Kabel 3 m, offene Enden, min. Biegeradius feste Verlegung 30 mm oder integriertes Pigtail 0,3 m mit 12-pol. M12 Stecker (passende Anschlusskabel siehe Zubehör)		
Montage	Verschraubung über zwei Befestigungsbohrungen		
Temperaturbereich	Betrieb	0 ... +50 °C (nicht kondensierend)	
	Lagerung	-20 ... +70 °C (nicht kondensierend)	
Schock (DIN EN 60068-2-27)	15 g / 6 ms in 3 Achsen, je 1000 Schocks		
Vibration (DIN EN 60068-2-6)	20 g / 20 ... 500 Hz in 3 Achsen, je 2 Richtungen und je 10 Zyklen		
Schutzart (DIN EN 60529)	IP65		
Material	Aluminiumgehäuse		
Gewicht	ca. 60 g (inkl. Pigtail), ca. 145 g (inkl. Kabel)		
Bedien- und Anzeigeelemente ⁸	Select Taste: Zero, Teachen, Werkseinstellung; Webinterface für Setup: Auswählbare Presets, Peakauswahl, Videosignal, frei wählbare Mittelung, Datenreduktion, Setupverwaltung; 2 x Farb-LED für Power/Status		

[1] Werkseinstellung 4 kHz, Ändern der Werkseinstellung erfordert IF2001/USB Konverter (siehe Zubehör);

[2] d.M. = des Messbereichs; Angaben gültig für weiße, diffus reflektierende Oberflächen (Micro-Epsilon Referenz-Keramik für ILD-Sensoren)

[3] Messrate 2 kHz, Median 9

[4] Der spezifizierte Wert wird nur durch Montage auf eine metallische Sensorhalterung erreicht. Ein guter Wärmeabfluss vom Sensor zur Halterung muss gewährleistet sein.

[5] ±10 %; MBA = Messbereichsanfang; MBM = Messbereichsmittle; MBE = Messbereichsende

[6] Lichtart: Glühlampe

[7] Für EtherCAT, PROFINET und EtherNet/IP ist Anbindung über Schnittstellenmodul erforderlich (siehe Zubehör)

[8] Zugriff auf Webinterface erfordert Anschluss an PC über IF2001/USB (siehe Zubehör)

4. Lieferung

4.1 Lieferumfang

- 1 Sensor ILD1420
- 1 Montageanleitung
- 1 digitales Kalibrierprotokoll, über das Webinterface abrufbar
- Zubehör (2 Stück Schraube M2 und 2 Stück Unterlegscheibe)

- ➡ Nehmen Sie die Teile des Messsystems vorsichtig aus der Verpackung und transportieren Sie sie so weiter, dass keine Beschädigungen auftreten können.
- ➡ Prüfen Sie die Lieferung nach dem Auspacken sofort auf Vollständigkeit und Transportschäden.
- ➡ Wenden Sie sich bitte bei Schäden oder Unvollständigkeit sofort an den Hersteller oder Lieferanten.

Optionales Zubehör finden Sie im Anhang, [siehe A 1](#).

4.2 Lagerung

Temperaturbereich Lager: -20 ... +70 °C

Luftfeuchtigkeit: 5 ... 95 % RH (nicht kondensierend)

4.3 Aufbau der Seriennummer

Sensoren in neuem Design verfügen über eine erweiterte Messrate, einen höher auflösenden D/A Wandler und eine verbesserte Schutzart, siehe [Kap. 3](#). Sie sind erkennbar an der Seriennummer mit folgendem Aufbau:

- 10xxxxxx = ILD1420-10, ILD1420-25, ILD1420-50
- 30xxxxxx = ILD1420-10LL, ILD1420-25LL, ILD1420-50LL
- 40xxxxxx = ILD1420-100, ILD1420-200, ILD1420-500

Seriennummern für Sensoren nach altem Design sind erkennbar an folgendem Aufbau:

JJMMxxxx (J = Jahr, M = Monat)

5. Montage

5.1 Hinweise für den Betrieb

5.1.1 Reflexionsgrad der Messoberfläche

Prinzipiell wertet der Sensor den diffusen Anteil der Reflexionen des Laserlichtpunktes aus.

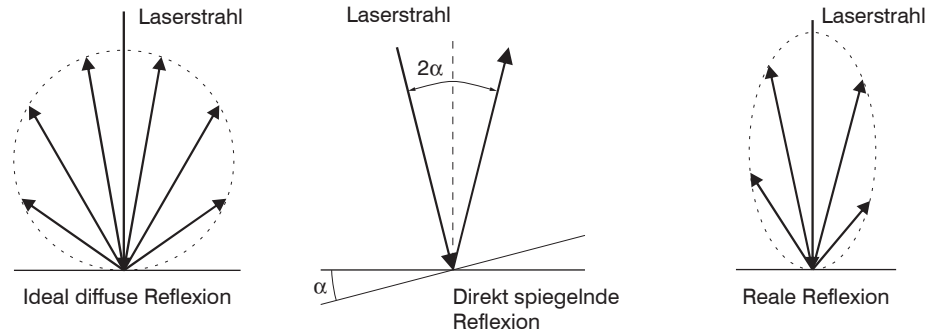


Abb. 6 Reflexionsgrad der Messoberfläche

Eine Aussage über einen Mindestreflexionsgrad ist nur bedingt möglich, da selbst von spiegelnden Flächen noch geringe diffuse Anteile ausgewertet werden können. Dies geschieht durch Intensitätsbestimmung der diffusen Reflexion aus dem CMOS-Signal in Echtzeit und anschließender Regelung, [siehe 3.2](#).

Für dunkle oder glänzende Messobjekte, wie zum Beispiel schwarzer Gummi, kann aber eine längere Belichtungszeit erforderlich sein. Die Belichtungszeit ist an die Messrate gekoppelt und kann nur durch ein Herabsetzen der Messrate des Sensors erhöht werden.

5.1.2 Fehlereinflüsse

5.1.2.1 Fremdlicht

Die Sensoren der Reihe optoNCDT 1420 besitzen durch ihr eingebautes optisches Interferenzfilter eine sehr gute Fremdlichtunterdrückung. Bei glänzenden Messobjekten und bei herabgesetzter Messrate kann es jedoch zu Störungen durch Fremdlicht kommen. In diesen Fällen empfiehlt sich das Anbringen von Abschirmungen gegen das Fremdlicht. Das gilt im Besonderen beim Messen in der Nähe von Schweißeinrichtungen.

5.1.2.2 Farbunterschiede

Farbunterschiede von Messobjekten wirken sich aufgrund der Intensitätsnachregelung auf das Messergebnis nur gering aus. Häufig sind aber diese Farbunterschiede auch mit unterschiedlichen Eindringtiefen des Laserlichtpunktes in das Material verbunden. Unterschiedliche Eindringtiefen wiederum haben scheinbare Veränderungen der Messfleckgröße zur Folge. Deshalb können Farbwechsel, verbunden mit Eindringtiefenveränderungen, zu Messunsicherheiten führen.

5.1.2.3 Temperatureinflüsse

Bei Inbetriebnahme ist eine Einlaufzeit von mindestens 20 Minuten erforderlich, um eine gleichmäßige Temperaturausbreitung im Sensor zu erreichen.

Wird im μm -Genauigkeitsbereich gemessen, ist auch die Wirkung der Temperaturschwankungen auf die Halterung des Sensors vom Anwender zu beachten.

Schnelle Temperaturänderungen werden durch die dämpfende Wirkung der Wärmekapazität des Sensors nur verzögert erfasst.

5.1.2.4 Mechanische Schwingungen

Sollen mit dem Sensor Auflösungen im μm - Bereich erreicht werden, ist besonderes Augenmerk auf eine stabile bzw. schwingungsge-
dämpfte Sensor- und Messobjektmontage zu richten.

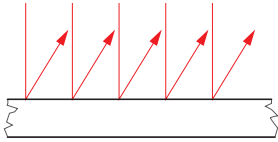
5.1.2.5 Bewegungsunschärfen

Bei schnell bewegten Messobjekten und niedriger Messrate kann es auch zu Bewegungsunschärfen (Verwischen) kommen. Deshalb ist bei schnellen Vorgängen eine hohe Messrate zu wählen, um Fehler zu vermeiden.

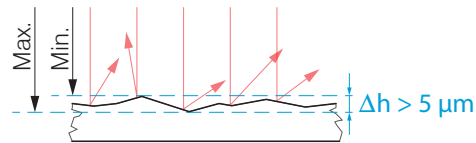
5.1.2.6 Oberflächenrauigkeiten

Laseroptische Sensoren tasten die Oberfläche mit Hilfe eines sehr kleinen Laserspots ab. Sie folgen damit auch kleinen Unebenheiten in der Oberfläche. Eine berührende, mechanische Messung, z. B. mit einem Messschieber, erfasst dagegen einen viel größeren Bereich des Messobjekts. Oberflächenrauigkeiten in der Größenordnung $5\ \mu\text{m}$ und darüber, führen bei traversierenden Messungen zu einer scheinbaren Abstandsänderung.

Eine geeignete Wahl der Mittelungszahl kann die Vergleichbarkeit der optischen und mechanischen Messung verbessern.



Keramische Referenzoberfläche



Oberfläche, strukturiert

Empfehlung zur Parameterwahl:

Wählen Sie die Mittelungszahl so, dass ein vergleichbar großes Oberflächenstück wie bei der mechanischen Messung gemittelt wird.

5.1.2.7 Winkeleinflüsse

Verkippungswinkel des Messobjektes bei diffuser Reflexion sowohl um die X- als auch um die Y-Achse von kleiner 5° sind nur bei Oberflächen mit stark direkter Reflexion störend.

Diese Einflüsse sind besonders bei der Abtastung profilierter Oberflächen zu beachten. Prinzipiell unterliegt das Winkelverhalten bei der Triangulation auch dem Reflexionsvermögen der Messobjektoberfläche.

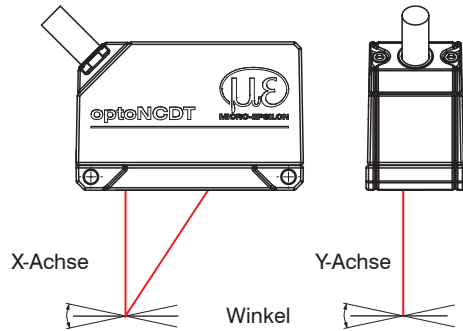
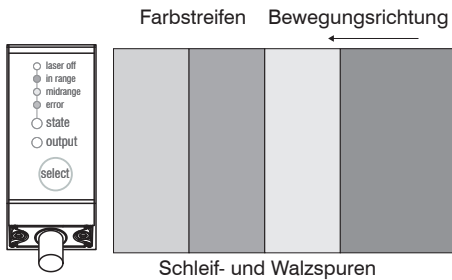


Abb. 7 Messfehler durch Verkippung bei diffuser Reflexion

5.1.3 Optimierung der Messgenauigkeit



Bei gewalzten oder geschliffenen Metallen, die am Sensor vorbeibewegt werden, ist die Sensorebene in Richtung Walz- bzw. Schleifspuren anzuordnen. Die gleiche Anordnung ist bei Farbstreifen zu wählen.

Abb. 8 Sensoranordnung für geschliffene oder gestreifte Oberflächen

Bei Bohrungen, Sacklöchern und Kanten in der Oberfläche von bewegten Teilen ist der Sensor so anzuordnen, dass die Kante nicht den Laserpunkt verdeckt.

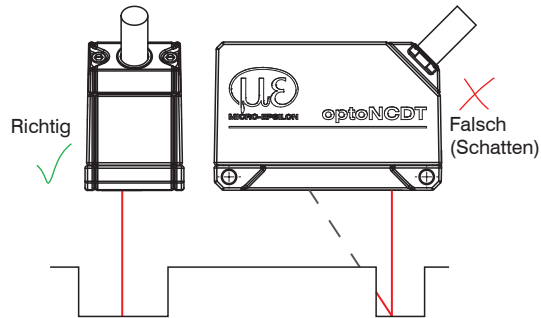


Abb. 9 Sensoranordnung bei Bohrungen und Kanten

5.2 Mechanische Befestigung, Maßzeichnung

Der Sensor optoNCDT 1420 ist ein optisches System, mit dem im μm -Bereich gemessen wird. Trifft der Laserstrahl nicht senkrecht auf die Oberfläche auf, sind Messunsicherheiten nicht auszuschließen.

i Achten Sie bei der Montage und im Betrieb auf eine sorgsame Behandlung des Sensors.

➔ Montieren Sie den Sensor über 2 Schrauben M3 oder über die Durchgangsbohrungen (Befestigungsbohrungen) für M2 mit den Schrauben aus dem Zubehör.

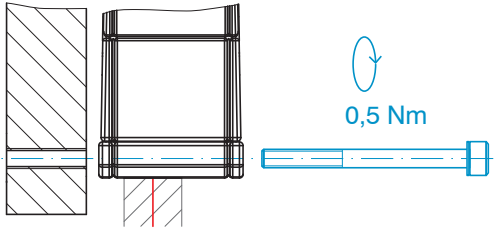
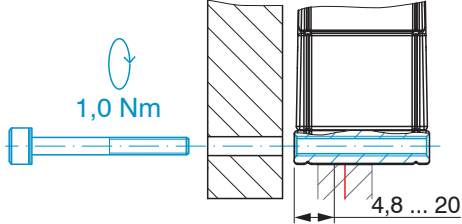
Durchsteckverschraubung					Direktverschraubung			
								
Durchstecklänge	Einschraubtiefe	Schraube	Scheibe	Anziehdrehmoment pro Schraube	Einschraubtiefe		Schraube	Anziehdrehmoment pro Schraube
	Minimum	ISO 4762-A2	ISO 7089-A2	$\mu = 0,12$	Minimum	Maximum	ISO 4762-A2	$\mu = 0,12$
mm	mm	2 Stück		Nm	mm	mm	2 Stück	Nm
20	5,0	M2 x 25	A2,2	0,5	4,8	20	M3	1,0

Abb. 10 Montagebedingungen

Die Auflageflächen rings um die Durchgangsbohrungen (Befestigungsbohrungen) sind leicht erhöht.

i Befestigen Sie den Sensor ausschließlich an den vorhandenen Durchgangsbohrungen auf einer ebenen Fläche. Klemmungen jeglicher Art sind nicht gestattet. Überschreiten Sie nicht die Drehmomente.

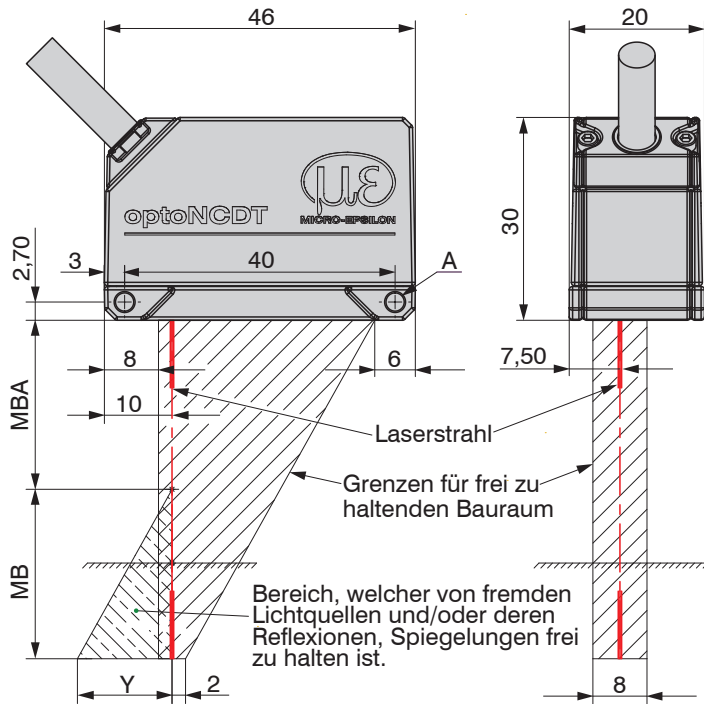


Abb. 11 Maßzeichnung und optischer Freiraum

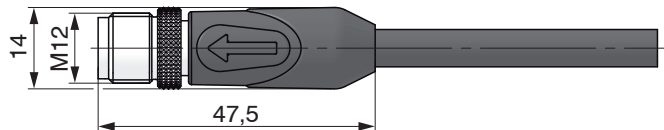


Abb. 12 Maßzeichnung M12-Kabelstecker

optoNCDT 1420

ILD1420-		10	25	50	100	200	500
MB	mm	10	25	50	100	200	500
MBA	mm	20	25	35	50	60	100
MBE	mm	30	50	85	150	260	600
Y	mm	10	21	28	46	70	190

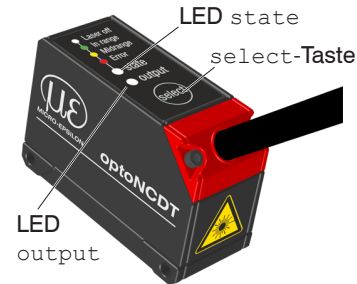
Der ange deutete Freiraum im Empfangsbereich, siehe Abb. 11, ist mindestens bis zum Ende des Messbereiches von Fremdkörpern und Fremdlicht anderer Lasersensoren freizuhalten.

- MB = Messbereich
- MBA = Messbereichsanfang
- MBM = Messbereichsmitte
- MBE = Messbereichsende
- d.M. = des Messbereichs

A: 2x M3 für Direktverschraubung oder 2x M2 als Durchgangsbohrung (Befestigungsbohrung) für Durchsteckverschraubung

5.3 Bedien- und Anzeigeelemente

LED State	Bedeutung
grün	Messobjekt im Messbereich
gelb	Messobjekt in Messbereichsmitte
rot	Fehler, z.B. Messobjekt außerhalb des Messbereichs, zu niedrige Reflexion
aus	Laser abgeschaltet
<hr/>	
LED Output	Bedeutung
grün	Messwertausgang RS422
gelb	RS422 und Stromausgang sind abgeschaltet. Die RS422 oder der Stromausgang können zugeschaltet werden. Das Webinterface kann zugeschaltet werden.
rot	Messwertausgang Strom 4 ... 20 mA
aus	Sensor aus, keine Versorgung



Die programmierbare Taste `select` ruft die Funktionen `Master` oder `Teachen` auf. In den Werkseinstellungen ist die Taste `select` nur 5 Minuten nach dem Einschalten der Versorgungsspannung aktiv. Danach wird sie automatisch gesperrt. Die Tastensperre kann über interne Webseiten oder ASCII-Befehle programmiert werden.

5.4 Elektrische Anschlüsse

5.4.1 Anschlussmöglichkeiten

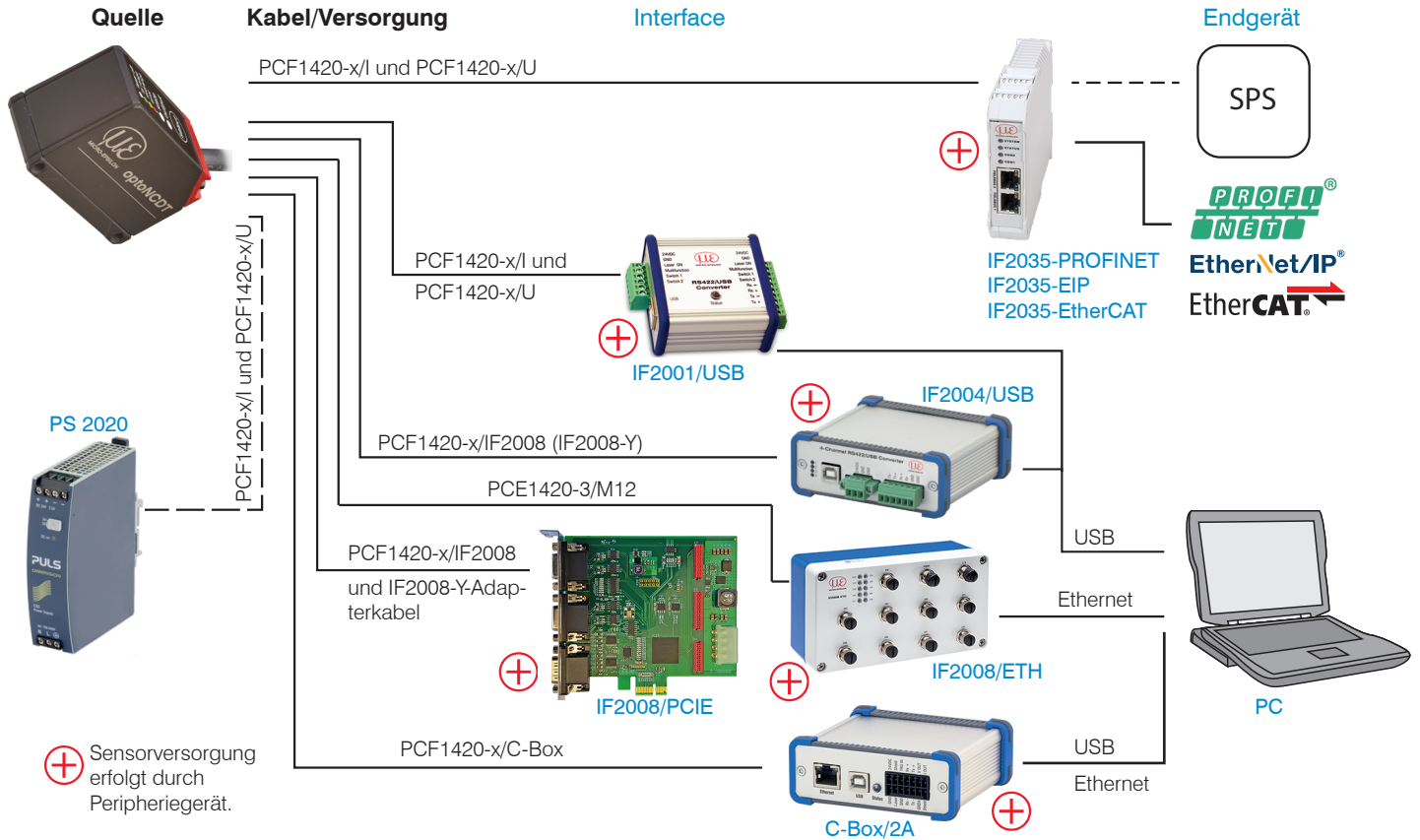


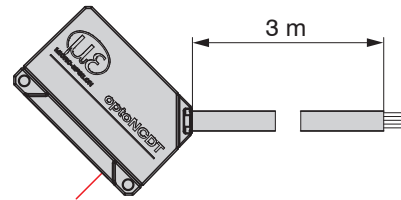
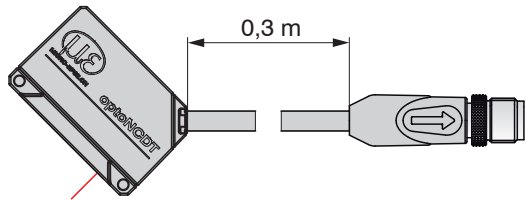
Abb. 13 Anschlussbeispiele am ILD 1420 optoNCDT 1420

Am 12-poligen Sensor-Stecker bzw. an den Anschlusslitzen lassen sich die verschiedenen Peripheriegeräte, [siehe Abb. 13](#), mit den dargestellten Anschlusskabeln anschließen. Die Konverter IF2001/USB und IF2004/USB, die Verrechnungseinheit C-Box/2A, das Schnittstellenmodul IF2035 und die PCI-Interfacekarte IF2008/PCIE liefern auch die Versorgungsspannung (24 VDC) des Sensors. Die Spannungsversorgung der Konverter erfolgt z. B. durch das optional erhältliche Netzteil PS 2020.

Peripheriegerät	Sensor-Kanäle	Anwendung/Endgerät
IF2001/USB, RS422-USB-Konverter	ein	PC
IF2035-PROFINET / -EIP / -EtherCAT	ein	SPS
C-Box/2A	zwei	PC
IF2004/USB	vier	PC
IF2008/PCIE, PCI-Interfacekarte	vier	PC
IF2008/ETH	acht	PC
SPS, ILD1420 o. ä.	---	Funktionseingang: Trigger
Schalter, Taster, SPS, o.ä.	---	Schalteingang Laser On/Off

Abb. 14 Max. Sensorkanäle an den Peripheriegeräten

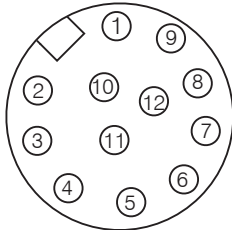
5.4.2 Anschlussbelegung



ILD1420 mit Pigtail (M12-Kabelbuchse)

ILD1420 mit offenen Enden

Die Abschirmung des Kabels ist mit dem Sensorgehäuse verbunden. Das Sensorkabel ist nicht schleppkettentauglich. Einseitig ist es am Sensor angegossen, das andere Ende besitzt einen M12-Rundkabelstecker oder Litzen mit Aderendhülsen

Signal	Pin	Adernfarbe Sensorkabel ¹	Erläuterung	Bemerkung, Beschaltung	
RS422 Rx+	3	Grün	Serieller Eingang	Intern mit 120 Ohm abgeschlossen	
RS422 Rx-	4	Gelb		Am Empfänger mit 120 Ohm abschließen	
RS422 Tx+	5	Grau	Serieller Ausgang	11 ... 30 VDC, typ. 24 VDC, P < 2 W	
RS422 Tx-	6	Rosa			
V ₊	7	Rot	Versorgungsspannung		
Laser on/off	8	Schwarz	Schalteingang	Laser aktiv, wenn der Eingang mit GND verbunden ist	
Multifunktions- eingang	9	Violett		Multifunktions- eingang (TrigIn, Zero/Master, TeachIn)	
Error	10	Braun	Schaltausgang	$I_{\max} = 100 \text{ mA}$, $V_{\max} = 30 \text{ VDC}$ Schaltverhalten programmierbar: (NPN, PNP, Push-Pull)	
I _{OUT}	11	Weiß	4 ... 20 mA	$R_{\text{Bürde}} = 250 \text{ Ohm}$ ergibt $V_{\text{OUT}} 1 \dots 5 \text{ V}$ bei $V_{+} > 11 \text{ V}$ $R_{\text{Bürde}} = 500 \text{ Ohm}$ ergibt $V_{\text{OUT}} 2 \dots 10 \text{ V}$ bei $V_{+} > 17 \text{ V}$	
GND	12	Blau	Bezugsmasse	Versorgungs- und Signalmasse	
Steckergehäuse		Schirm	Sensorgehäuse	Mit Potentialausgleich verbinden	

Das Versorgungs- und Ausgangskabel aus der Modellreihe PCF1420 ist schleppkettentauglich, [siehe A 1](#) (optionales Zubehör). Einseitig ist eine M12 Kabelbuchse angegossen, das andere Ende besitzt Litzen mit Aderendhülsen.

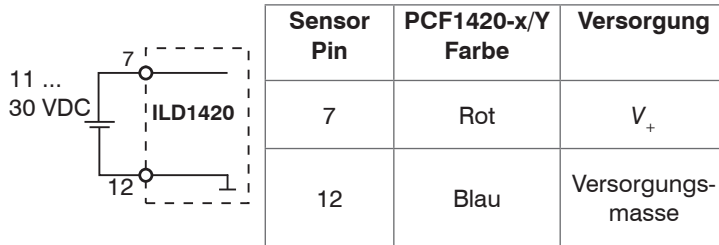
1) Sensorkabel integriert, PCF1420-x/I und PCF1420-x/U

5.4.3 Versorgungsspannung

Nennwert: 24 V DC (11 ... 30 V, P < 2 W).

➤ Schalten Sie das Netzteil erst nach Fertigstellung der Verdrahtung ein.

➤ Verbinden Sie die Eingänge „7“ und „12“ am Sensor mit einer 24 V-Spannungsversorgung.



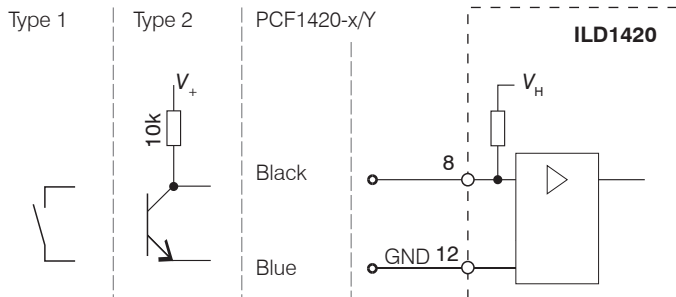
Spannungsversorgung nur für Messgeräte, nicht gleichzeitig für Antriebe oder ähnliche Impulsstörquellen verwenden. MICRO-EPSILON empfiehlt die Verwendung des optional erhältlichen Netzteils PS2020 für den Sensor.

Abb. 15 Anschluss Versorgungsspannung

5.4.4 Laser einschalten

Der Messlaser am Sensor wird über einen HTL-Schalteingang eingeschaltet. Dies ist von Vorteil, um den Sensor für Wartungszwecke oder Ähnliches abschalten zu können. Zum Schalten eignen sich sowohl ein Schalttransistor mit offenem Kollektor (zum Beispiel in einem Optokoppler) als auch ein Relaiskontakt.

i Der Laser bleibt abgeschaltet, solange nicht Pin 8 mit Pin 12 elektrisch leitend verbunden ist.



Es ist kein externer Widerstand zur Strombegrenzung erforderlich. Für permanent „Laser on“ Pin 8 und Pin 12 verbinden.

Reaktionszeit: Der Sensor braucht circa 1 ms Zeit bis korrekte Messdaten gesendet werden, nachdem der Laser wieder eingeschaltet wurde.

Abb. 16 Prinzipschaltung zum Einschalten des Lasers
optoNCDT 1420

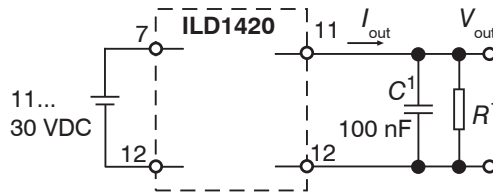
5.4.5 Analogausgang

Der Sensor stellt einen Stromausgang 4 ... 20 mA zur Verfügung.

i Der Stromausgang darf nicht dauerhaft im Kurzschlussbetrieb ohne Lastwiderstand betrieben werden. Der Kurzschlussbetrieb führt dauerhaft zur thermischen Überlastung und damit zur automatischen Überlastabschaltung des Ausgangs.

➡ Verbinden Sie den Ausgang 11 (weiß) und 12 (blau) am Sensor mit einem Messgerät.

Sensor	
12-pol. M12 Kabelstecker	Sensor-kabel
I_{OUT} (Pin 11)	Weiß
GND (Pin 12)	Blau



Bei Verwendung eines PCF1420-x/U erhalten Sie am Ausgang eine Analogspannung im Bereich von 1 ... 5 V.

$R = 250 \text{ Ohm}$:

$V_{OUT} 1 \dots 5 \text{ V bei } V_+ > 11 \text{ V}$

$R = 500 \text{ Ohm}$:

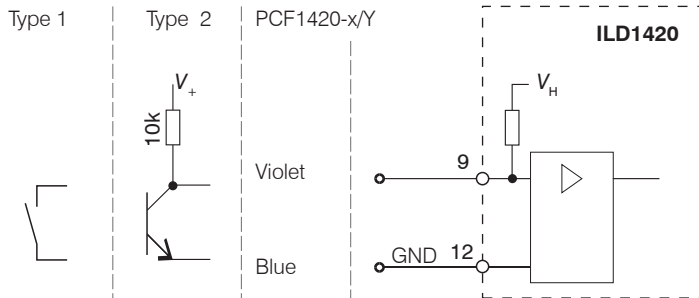
$V_{OUT} 2 \dots 10 \text{ V bei } V_+ > 17 \text{ V}$

Abb. 17 Beschaltung für Spannungsausgang

1) Die Bauteile sind im PCF 1420-x/U bereits enthalten.

5.4.6 Multifunktionseingang

Der Multifunktionseingang ermöglicht die Funktionen Triggerung, Nullsetzen/Mastern, Teachen. Die Funktion hängt von der Programmierung des Eingangs ab und vom Zeitverhalten des Eingangssignals.



Der Eingang ist nicht galvanisch getrennt.

Interner Pull-up-Widerstand, ein offener Eingang wird als High erkannt.

Verbinden Sie den Eingang mit GND, um die Funktion auszulösen.

Abb. 18 Prinzipschaltung für den Multifunktionseingang

5.4.7 RS422-Verbindung mit USB-Konverter IF2001/USB

i Trennen beziehungsweise verbinden Sie die Sub-D-Verbindung zwischen RS422 und USB-Konverter nur im spannungslosen Zustand.

Sensor		Endgerät (Konverter)
12-pol. M12 Kabelstecker	Sensor-kabel	Typ IF2001/USB von MICRO-EPSILON
GND (Pin 12)	Blau	GND
Tx - (Pin 6)	Rosa	Rx -
Tx + (Pin 5)	Grau	Rx +
Rx - (Pin 4)	Gelb	Tx -
Rx + (Pin 3)	Grün	Tx +



Symmetrische Differenzsignale nach EIA-422, nicht galvanisch von der Versorgungsspannung getrennt.

Verwenden Sie ein geschirmtes Kabel mit verdrehten Adern, z. B. PCF1420-x.

Abb. 19 Pin-Belegung IF2001/USB

Für die Verbindung zwischen Sensor und PC müssen die Leitungen gekreuzt werden.
optoNCDT 1420

5.4.8 Schaltausgang

Das Schaltverhalten (NPN, PNP, Push-Pull, Push-Pull negiert) des Schaltausgangs (Error) hängt von der Programmierung ab. Der NPN-Ausgang ist z.B. geeignet für die Anpassung an eine TTL-Logik mit einer Hilfsspannung $V_H = +5$ V. Der Schaltausgang ist geschützt gegen Verpolung, Überlastung (< 100 mA) und Übertemperatur.

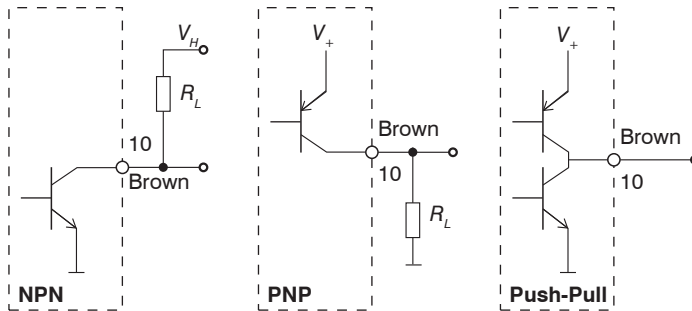


Abb. 20 Prinzipschaltung Schaltausgang

Schaltverhalten		
Bezeichnung	Ausgang aktiv (Fehler)	Ausgang passiv (kein Fehler)
NPN (Low side)	GND	ca. V_H
PNP (High side)	V_+	ca. GND
Push-Pull	V_+	GND
Push-Pull, negiert	GND	V_+

Abb. 21 Schaltverhalten Schaltausgang

Der Schaltausgang wird aktiviert bei einem fehlenden Messobjekt, Messobjekt zu nah/zu fern oder wenn kein gültiger Messwert ermittelt werden kann.

Ausgang ist nicht galvanisch getrennt.

24V-Logik (HTL),

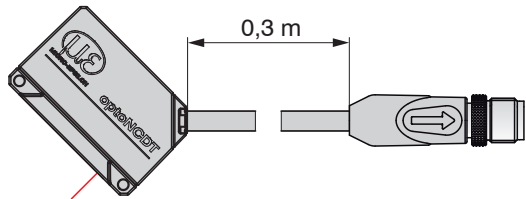
$$I_{\max} = 100 \text{ mA},$$

$$V_{H\max} = 30 \text{ V Sättigungsspannung bei } I_{\max} = 100 \text{ mA:}$$

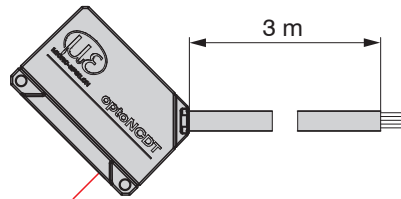
$$\text{Low} < 2,5 \text{ V (Ausgang - GND)},$$

$$\text{High} < 2,5 \text{ V (Ausgang - } V_+)$$

5.4.9 Steckverbindung und Sensorkabel



ILD1420 mit Pigtail (M12-Kabelbuchse)



ILD1420 mit offenen Enden

➔ Unterschreiten Sie nicht den Biegeradius für das Sensorkabel von 30 mm (fest verlegt) bzw. 60 mm (dynamisch).

i Die fest angeschlossenen Sensorkabel sind nicht schleppkettentauglich.

i Unbenutzte offene Kabelenden müssen zum Schutz vor Kurzschlüssen oder Fehlfunktionen des Sensors isoliert oder stumpf abgeschnitten werden.

MICRO-EPSILON empfiehlt die Verwendung der schleppkettentauglichen Versorgungs- und Ausgangskabel aus der Modellreihe PCF1420, [siehe A 1](#) (optionales Zubehör).

- ➔ Befestigen Sie den M12-Kabelstecker, wenn Sie ein schleppkettentaugliches Versorgungs- und Ausgangskabel aus der Modellreihe PCF1420 verwenden.
- ➔ Vermeiden Sie übermäßigen Zug auf die Kabel. Sehen Sie Zugentlastungen in der Nähe der Stecker bei senkrecht frei hängenden Kabeln ab 5 m Länge vor.
- ➔ Verbinden Sie den Kabelschirm mit dem Potentialausgleich (PE, Schutzleiter) am Auswertegerät (Schaltschrank, PC-Gehäuse) und vermeiden Sie Masseschleifen.
- ➔ Verlegen Sie Signalleitungen nicht neben oder zusammen mit Netzleitungen oder impulsbelasteten Leitungen (z.B. für Antriebe und Magnetventile) in einem Bündel oder Kabelkanal, sondern verwenden Sie separate Kabelkanäle.

6. Betrieb

6.1 Herstellung der Betriebsbereitschaft

➤ Montieren Sie das optoNCDT 1420 entsprechend den Montagevorschriften, [siehe 5](#).

➤ Verbinden Sie den Sensor mit nachfolgenden Anzeige- oder Überwachungseinheiten und der Stromversorgung.

Die Laserdiode im Sensor wird nur aktiviert, wenn am Eingang Laser on/off Pin 8 mit Pin 12 verbunden ist, [siehe 5.4.4](#).

Nach dem Einschalten der Versorgungsspannung durchläuft der Sensor eine Initialisierungssequenz. Nach außen signalisiert der Sensor dies durch ein kurzes Aktivieren aller LED's. Nach Ablauf der Initialisierung sendet der Sensor ein „->“ über die RS422-Schnittstelle. Die Initialisierung dauert maximal 10 Sekunden. Innerhalb dieser Zeit wird nur das Kommando `Reset` bzw. `Bootloader` über die Taste `Select` ausgeführt.

Der Sensor benötigt für reproduzierbare Messungen eine Einlaufzeit von typisch 20 min.

Ist die LED `Output` aus, dann fehlt die Versorgungsspannung.

Ist die LED `State` aus, dann ist die Laserlichtquelle abgeschaltet.

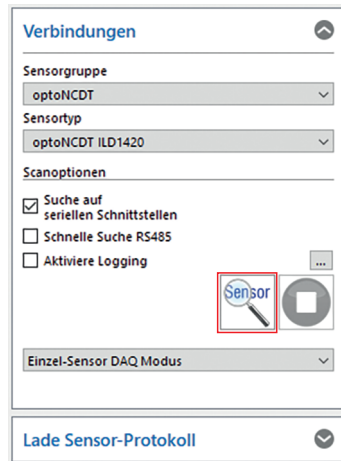
6.2 Bedienung mittels Webinterface

6.2.1 Voraussetzungen

Das Webinterface enthält die aktuellen Einstellungen des Sensors und der Peripherie. Die Bedienung ist nur so lange möglich, wie eine RS422-Verbindung zum Sensor besteht.

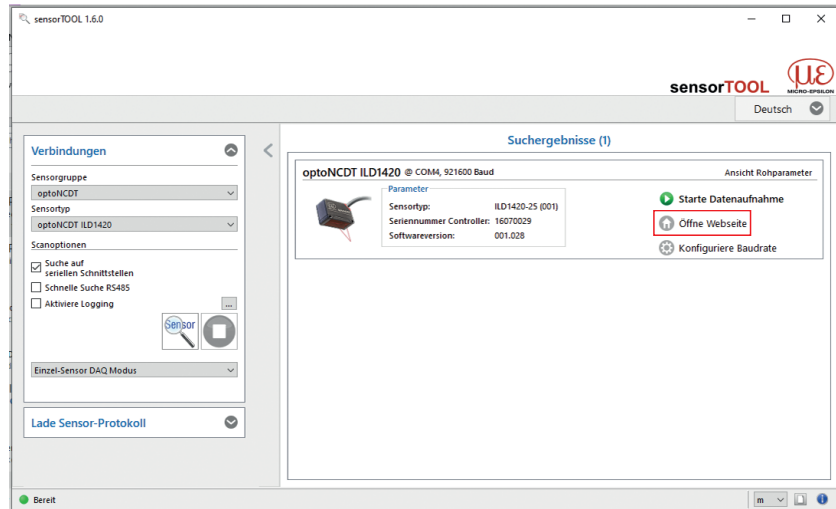
Der Sensor ist über einen RS422-Konverter mit einem PC/Notebook verbunden, die Versorgungsspannung besteht.

➡ Starten Sie das Programm `sensorTOOL`.



➡ Klicken Sie auf die Schaltfläche `Sensor`.

Das Programm sucht auf den verfügbaren Schnittstellen nach angeschlossenen Sensoren der Reihe ILD1420.



Sie benötigen einen Webbrowser, kompatibel zu HTML5, auf einem PC/Notebook.

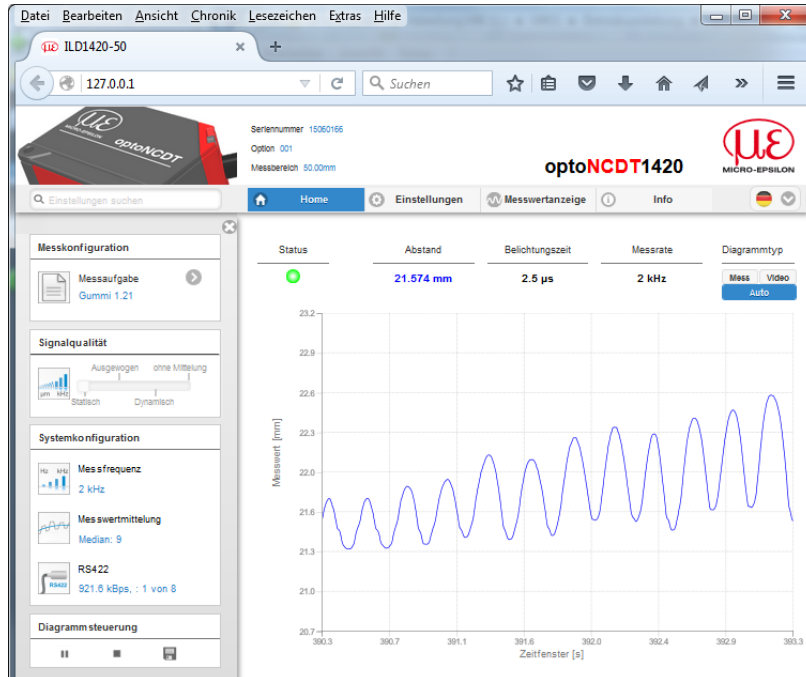
➡ Wählen Sie einen gewünschten Sensor aus. Klicken Sie auf die Schaltfläche `Öffne Webseite`.

Abb. 22 Hilfsprogramm zur Sensorsuche und Start Webinterface

6.2.2 Zugriff über Webinterface

▶ Starten Sie das Webinterface des Sensors, [siehe 6.2.1](#).

Im Webbrowser erscheinen nun interaktive Webseiten zur Konfiguration des Sensors. Der Sensor ist aktiv und liefert Messwerte.



Die horizontale Navigation enthält folgende Funktionen:


- Die Suchfunktion ermöglicht einen zeitsparenden Zugriff auf Funktionen und Parameter.
- Home. Das Webinterface startet automatisch in dieser Ansicht mit Messchart, Messkonfiguration und Signalqualität.
- Einstellungen: Dieses Menü enthält alle Sensorparameter, [siehe 7](#).
- Messwertanzeige: Messchart mit Digitalanzeige oder Einblendung des Videosignals.
- Info: Enthält Informationen zum Sensor, u. a. Messbereich, Seriennummer und Softwarestand
- Sprachauswahl Webinterface


Abb. 23 Einstiegsseite nach Aufruf des Webinterfaces


Das Aussehen der Webseiten kann sich abhängig von den Funktionen ändern. Dynamische Hilfetexte mit Auszügen aus der Betriebsanleitung unterstützen Sie bei der Konfiguration des Sensors.

Abhängig von der gewählten Messrate und des genutzten PC's kann es zu einer dynamischen Messwertreduktion in der Darstellung kommen. D. h. nicht alle Messwerte werden an das Webinterface zur Darstellung und Speicherung übertragen.

Systemkonfiguration

 **Messfrequenz**
2 kHz

 **Messwertmittelung**
Median: 9

 **RS422**
921.6 kbps, : 1 von 8

Der Bereich *Systemkonfiguration* zeigt die aktuellen Einstellungen für Messrate, Messwertmittelung und RS422 in blauer Schrift. Änderungen an den Einstellungen sind durch den Schieber *Signalqualität* oder durch den Reiter *Einstellungen* möglich.


Diagrammtyp


Mess **Video**


Auto

Der Bereich *Diagrammtyp* ermöglicht den Wechsel zwischen der grafischen Darstellung eines Messwertes oder des Videosignals.

6.2.3 Kalibrierprotokoll

 **Download / Informationen**

 **Betriebsanleitung**

 **Kalibrierprotokoll**

Im Menüpunkt *Info* finden Sie unter *Download / Informationen* das Kalibrierprotokoll zum Download.

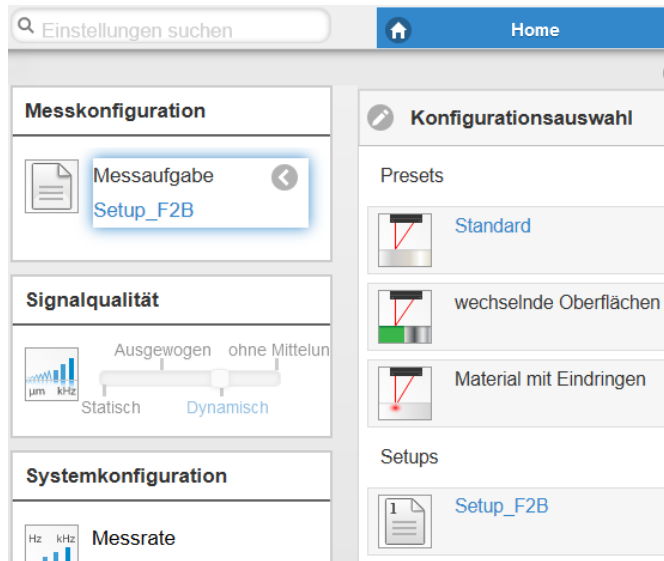
6.3 Presets, Setups, Auswahl Messkonfiguration, Signalqualität

Definition

- Preset: Hersteller-spezifisches Programm, das Einstellungen für häufige Messaufgaben enthält; sie können nicht überschrieben werden
- Setup: Anwender-spezifisches Programm, das relevante Einstellungen für eine Messaufgabe enthält
- Initiales Setup beim Booten (Sensorstart): aus den Setups kann ein Favorit gewählt werden, das beim Sensorstart automatisch aktiviert wird. Ist kein Favorit aus den Setups bestimmt, aktiviert der Sensor das Preset Standard beim Start.

Mit Auslieferung des Sensors ab Werk

- sind die Presets Standard, wechselnde Oberflächen und Material mit Eindringen möglich
- ist kein Setup vorhanden.



Ein Preset können Sie auswählen im Reiter

Home > Messkonfiguration **oder**

Einstellungen im Menü Messwertaufnahme > Messaufgabe

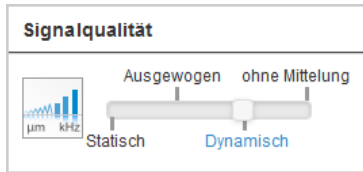
Ein Setup können Sie auswählen im Reiter

Home > Messkonfiguration **oder**

Einstellungen im Menü Systemeinstellungen > Laden & Speichern

Im Controller kann ein Setup dauerhaft gespeichert werden, [siehe 7.6.4.](#)

Für alle Presets kann die Mittelung über den Schieberegler Signalqualität individuell an die Messaufgabe angepasst werden.



Mittelung

Statisch
Gleitend, 128 Werte

Ausgewogen
Gleitend, 64 Werte

Dynamisch
Median, 9 Werte

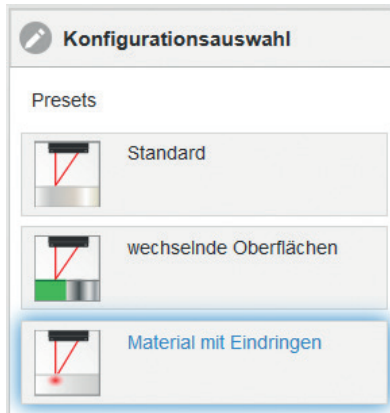
ohne Mittelung

Beschreibung

Im Bereich **Signalqualität** kann mit Mausclick zwischen vier vorgegebenen Grundeinstellungen (Statisch, Ausgewogen, Dynamisch und ohne Mittelung) gewechselt werden. Dabei ist die Reaktion im Diagramm und der Systemkonfiguration sofort sichtbar.

i Startet der Sensor mit einer benutzerdefinierten Messeinstellung (Setup), [siehe 7.6.4](#), ist ein Ändern der Signalqualität nicht möglich.

Presets erlauben einen schnellen Start in die individuelle Messaufgabe. Die Auswahl eines Presets, passend zur Messobjekt-Oberfläche, bewirkt eine vordefinierte Konfiguration der Einstellungen, die für das gewählte Material die besten Ergebnisse erzielt.



Standard

Keramik, Metall

Wechselnde Oberflächen¹ Leiterplatten (PCB), Hybrid-Material

Material mit Eindringen¹

Kunststoffe (Teflon, POM),
Materialien mit starker Eindringtiefe des Lasers

i Nach der Programmierung sind alle Einstellungen in einem Parametersatz dauerhaft zu speichern, damit sie beim nächsten Einschalten des Sensors wieder zur Verfügung stehen. Verwenden Sie dazu die Schaltfläche **Einstellungen speichern**.

1) Verfügbar für die Sensormodelle ILD1420-10/25/50.

6.3.1 Messwertdarstellung mit Webbrowser

➔ Starten Sie mit dem Reiter Messwertanzeige die Messwert-Darstellung.

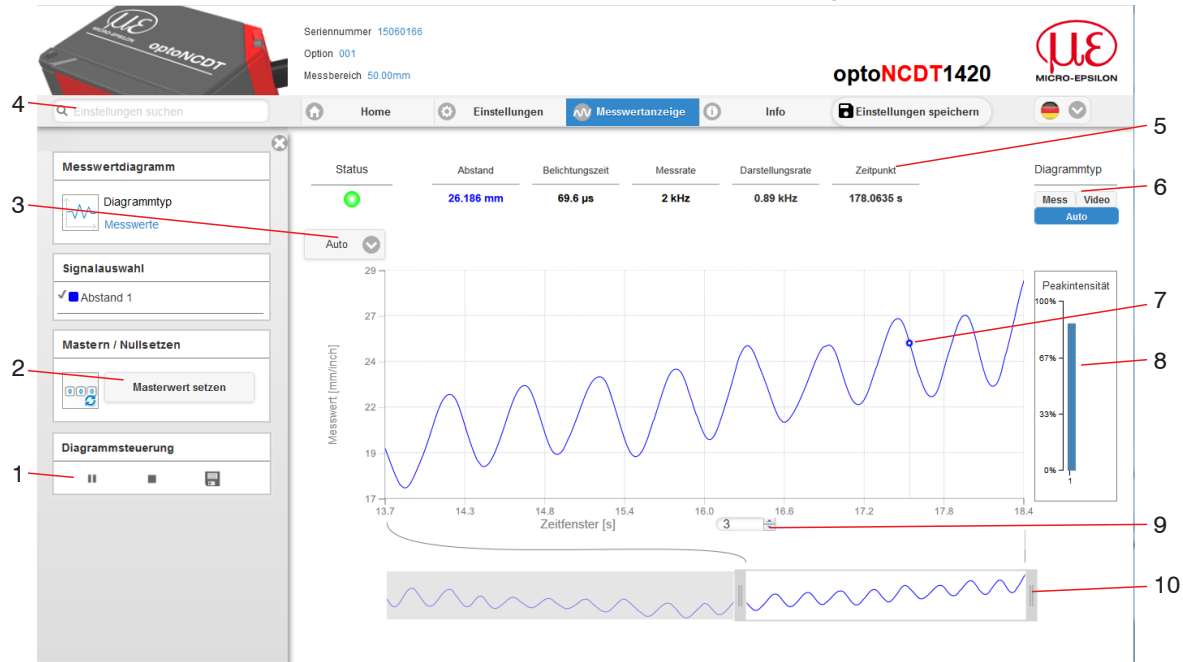



Abb. 24 Webseite Messung (Abstandsmessung)

- 1 Stop hält das Diagramm an; Datenauswahl und die Zoomfunktion sind weiterhin möglich. Pause unterbricht die Aufzeichnung. Speichern öffnet den Windows-Auswahldialog für Dateiname und Speicherort, um die letzten 10.000 Werte in eine CSV-Datei (Trennung mit Semikolon) zu speichern, die innerhalb der letzten 10 Sekunden und unabhängig von der Messrate gemessen wurden.

- 2 Die Funktion startet bzw. beendet eine relative Messung.
Der Masterwert kann hier ebenfalls in einem Untermenü definiert werden.
- 3 Für die Skalierung der Messwertachse (Y-Achse) der Grafik ist `Auto` (= Autoskalierung) oder `Manual` (= manuelle Einstellung) möglich.
- 4 Die Suchfunktion ermöglicht einen zeitsparenden Zugriff auf Funktionen und Parameter.
- 5 In den Textboxen über der Grafik werden die aktuellen Werte für Abstand, Belichtungszeit, aktuelle Messrate, Darstellungsrate und Zeitstempel angezeigt.
- 6 Auswahl eines Diagrammtyps. In der Stellung `Auto` wird der zur jeweiligen Einstellung passende Diagrammtyp automatisch ausgewählt.
- 7 Mouseover-Funktion. Im gestoppten Zustand werden beim Bewegen der Maus über die Grafik Kurvenpunkte mit einem Kreissymbol markiert und die zugehörigen Werte in den Textboxen über der Grafik angezeigt. Die Peakintensität wird ebenfalls aktualisiert.
- 8 Die Peakintensität wird als Balkendiagramm angezeigt.
- 9 Die Skalierung der x-Achse lässt sich mit einem Eingabefeld unter der Zeitachse definieren.
- 10 Skalierung der x-Achse: Bei laufender Messung kann mit dem linken Slider das Gesamtsignal vergrößert (gezoomt) werden. Ist das Diagramm gestoppt, kann auch der rechte Slider verwendet werden. Das Zoomfenster kann auch mit der Maus in der Mitte des Zoomfensters (Pfeilkreuz) verschoben werden.

i Wenn Sie die Diagrammdarstellung in einem separaten Tab oder Fenster des Browsers laufen lassen, müssen Sie die Darstellung nicht jedes Mal neu starten.

 Klicken Sie auf die Schaltfläche `Start`, um die Anzeige der Messergebnisse zu starten.

6.3.2 Videosignaldarstellung im Webbrowser

➡ Starten Sie mit der Funktion **Video** im Bereich **Diagrammtyp** die Videosignal-Darstellung.

Das Diagramm im rechten großen Grafikenfenster stellt das Videosignal der Empfängerzeile dar. Das Videosignal im Grafikenfenster zeigt die Intensitätsverteilung über den Pixeln der Empfängerzeile an. Links 0 % (Abstand klein) und rechts 100 % (Abstand groß). Der zugehörige Messwert ist durch eine senkrechte Linie (**Peakmarkierung**) markiert.

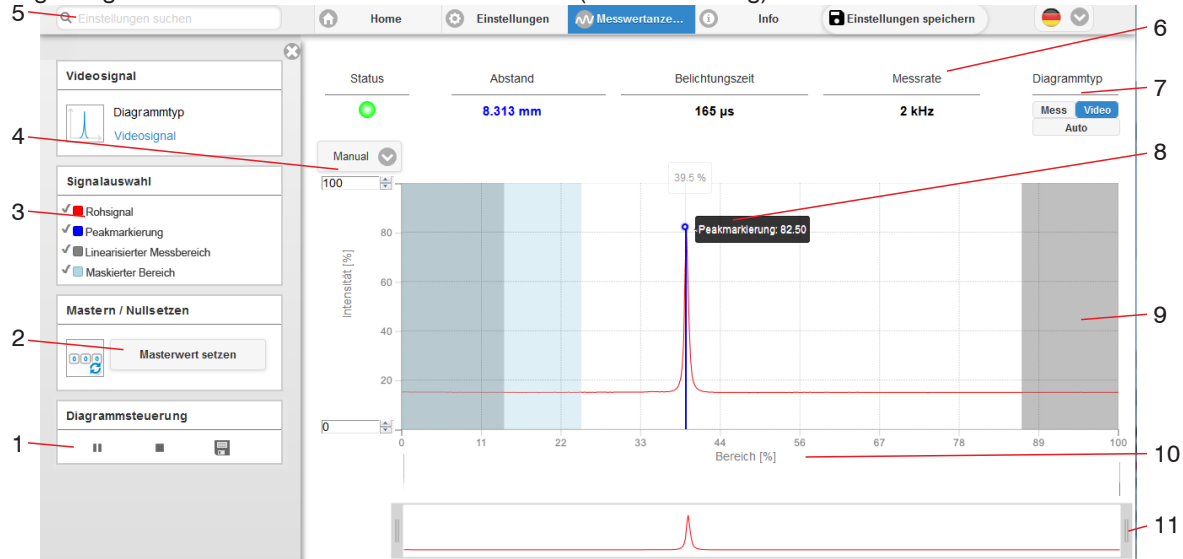


Abb. 25 Webseite Videosignal

- 1 Stop hält das Diagramm an; Datenauswahl und die Zoomfunktion sind weiterhin möglich. Pause unterbricht die Aufzeichnung. Speichern öffnet den Windows-Auswahldialog für Dateiname und Speicherort, um das Videosignal in eine CSV-Datei zu speichern.
- 2 Die Funktion startet bzw. beendet eine relative Messung. Der Masterwert kann hier ebenfalls in einem Untermenü definiert werden.

- 3 Im linken Fenster können die darzustellenden Videokurven während oder nach der Messung hinzu- oder abgeschaltet werden. Nicht aktive Kurven sind grau unterlegt und können durch einen Klick auf den Haken hinzugefügt werden. Wenn Sie nur ein einzelnes Signal sehen wollen, dann klicken Sie auf dessen Namen.
 - Rohsignal (unkorrigiertes CMOS-Signal, rot)
 - Peakmarkierung (senkrechte blaue Linie), entspricht dem berechneten Messwert
 - Linearisierter Messbereich (begrenzt durch graue Schraffierung), nicht änderbar
 - Maskierter Bereich (begrenzt durch hellblaue Schraffur), änderbar
 - 4 Für die Skalierung der Intensitätsachse (Y-Achse) der Grafik ist `Auto` (= Autoskalierung) oder `Manual` (= manuelle Einstellung) möglich.
 - 5 Die Suchfunktion ermöglicht einen zeitsparenden Zugriff auf Funktionen und Parameter.
 - ASCII-Befehle an den Sensor können auch direkt im Suchfeld eingegeben werden.
 - 6 In den Textboxen über der Grafik werden die aktuellen Werte für Abstand, Belichtungszeit, aktuelle Messrate, Darstellungsrage und Zeitstempel angezeigt.
 - 7 Auswahl eines Diagrammtyps. In der Stellung `Auto` wird der zur jeweiligen Einstellung passende Diagrammtyp automatisch ausgewählt.
 - 8 Mouseover-Funktion. Im gestoppten Zustand werden beim Bewegen der Maus über die Grafik Kurvenpunkte mit einem Kreissymbol markiert und die zugehörige Intensität angezeigt. Über dem Grafikfeld erscheint die dazugehörige x-Position in %.
 - 9 Der linearisierte Bereich liegt im Diagramm zwischen den grauen Schattierungen und ist nicht veränderbar. Nur Peaks, deren Mitten innerhalb dieses Bereiches liegen, können als Messwert berechnet werden. Der maskierte Bereich kann bei Bedarf eingeschränkt werden und wird dann rechts und links durch eine zusätzliche hellblaue Schattierung begrenzt. Die im resultierenden Bereich verbleibenden Peaks werden für die Auswertung verwendet.
 - 10 Die Skalierung der x-Achse lässt sich mit einem Eingabefeld unter der Zeitachse definieren.
 - 11 Skalierung der x-Achse: Das oben dargestellte Diagramm kann mit den beiden Slidern rechts und links im unteren Gesamtsignal vergrößert (gezoomt) werden. Mit der Maus in der Mitte des Zoomfensters (Pfeilkreuz) kann dieses auch seitlich verschoben werden.
- Mit der Darstellung des Videosignals lassen sich die Wirkung der einstellbaren Messaufgabe (Targetmaterial), Peakauswahl und eventuelle Störsignale durch Reflexionen o. ä. erkennen.
- Es gibt keinen linearen Zusammenhang zwischen der Lage des Peaks in der Videosignaldarstellung und dem ausgegebenen Messwert.

6.4 Programmierung über ASCII-Befehle

Als zusätzliches Feature können Sie den Sensor über eine ASCII-Schnittstelle, physikalisch RS422, programmieren. Dazu muss der Sensor entweder an eine serielle Schnittstelle RS422 mittels geeignetem Schnittstellenkonverter, [siehe A 1](#), oder einer Einsteckkarte an einen PC/SPS angeschlossen werden.

Achten Sie in den verwendeten Programmen auf die richtige RS422-Grundeinstellung.

Nach Herstellung der Verbindung können Sie die Befehle aus dem Anhang, [siehe A 3](#), über ein Terminalprogramm an den Sensor übertragen.

6.5 Zeitverhalten, Messwertfluss

Der Sensor benötigt ohne Triggerung zum Messen und Verarbeiten 3 Zyklen:

Die Zykluszeit beträgt $250 \mu\text{s}$ bei einer Messrate von 4 kHz. Der Messwert N steht nach drei Zyklen am Ausgang bereit. Die Verzögerungszeit zwischen Erfassung und Beginn der Ausgabe beträgt demnach $750 \mu\text{s}$. Da die Abarbeitung in den Zyklen parallel erfolgt, wird nach weiteren $250 \mu\text{s}$ der nächste Messwert (N+1) ausgegeben.

7. Sensor-Parameter einstellen

7.1 Vorbemerkungen zu den Einstellmöglichkeiten

Sie können das optoNCDT 1420 auf verschiedene Arten parametrieren:

- mittels Webbrowser über das Programm `sensorTOOL` und das Sensor-Webinterface
- mit ASCII-Befehlssatz und Terminalprogramm über RS422.

i Wenn Sie die Programmierung nicht im Sensor dauerhaft speichern, gehen die Einstellungen nach dem Ausschalten des Sensors wieder verloren.

7.2 Übersicht Parameter

Nachfolgende Parameter können Sie im optoNCDT 1420 einstellen bzw. ändern, siehe Reiter `Einstellungen`.

Eingänge	Laser on/off, Multifunktionseingang, Tastenfunktion
Signalverarbeitung	Messaufgabe, Messrate, Zähler zurücksetzen, Triggern (Datenaufnahme, Datenausgabe), Auswertebereich (ROI), Peakauswahl, Fehlerbehandlung, Messwertmittelung, Nullsetzen/Mastern, Datenreduktion
Ausgänge	RS422, Analogausgang, Schaltausgang
Systemeinstellungen	Einheit auf Webseite, Tastensperre, Laden & Speichern, Import & Export, Zugriffsberechtigung, Controller zurücksetzen (Werkseinstellungen)

7.3 Eingänge

➡ Wechseln Sie im Reiter `Einstellungen` in das Menü `Eingänge`.

Lasert on/off	<i>On / Off</i>		<i>Lasert on/off ist nur wirksam, wenn Pin 8 mit GND verbunden ist.</i>
Multifunktions- eingang	<i>Nullsetzen (Mastern)</i>	<i>High / Low</i>	<i>Legt die Funktion des Schalteingangs fest. Der Trigger beeinflusst die Aufnahme oder die Ausgabe eines Messwertes. Nullsetzen/Mastern setzt den aktuellen Messwert auf den eingegebenen Masterwert. Das Teachen skaliert den Analogausgang. Als aktiver Eingangspegel ist HTL definiert.</i>
	<i>Trigger In</i>	<i>High / Low</i>	
	<i>Teachen</i>		
	<i>Inaktiv</i>		
Tastenfunktion	<i>Nullsetzen (Mastern)</i>		<i>Legt die Funktion der Sensortaste fest. Inaktiv bedeutet Tastensperre.</i>
	<i>Teachen</i>		
	<i>Inaktiv</i>		

7.4 Signalverarbeitung


7.4.1 Vorbemerkung

➡ Wechseln Sie im Reiter `Einstellungen` in das Menü `Signalverarbeitung`.

Im rechten Teil der Anzeige erscheint ein Diagramm entsprechend der vorherigen Einstellung im Bereich `Diagrammtyp`. Das Diagramm ist aktiv und sämtliche Einstellungen werden sofort sichtbar. Darunter werden Hinweise zur gewählten Einstellung gegeben.

Im linken Bereich befinden sich die Menüs für den Bereich `Signalverarbeitung`.

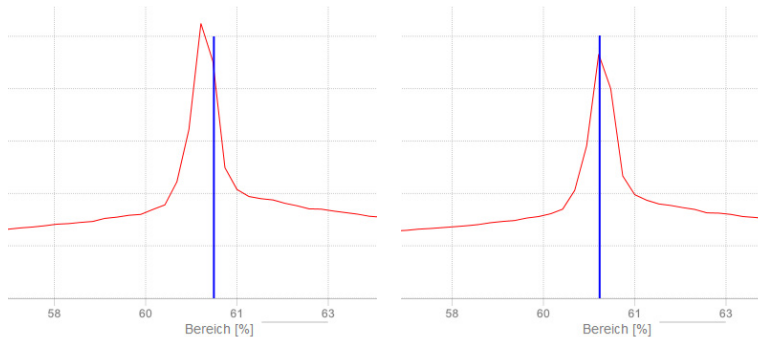
 Grau hinterlegte Felder erfordern eine Auswahl.

 Wert Dunkel umrandete Felder erfordern die Angabe eines Wertes.

7.4.2 Messaufgabe

Die Messaufgabe beinhaltet die Auswahl des Messobjekts (Target). Die Auswahl eines Targets lädt eine vordefinierte Sensorkonfiguration, die für das gewählte Material die besten Ergebnisse erzielt.

Messaufgabe	Standard	Geeignet für Materialien aus Keramik, Metall oder gefüllte Kunststoffe
	wechselnde Oberfläche ¹	Geeignet z. B. für Leiterplatten (PCB) oder Hybridmaterialien
	Material mit Eindringen ¹	Geeignet für Kunststoffe (POM, Teflon), Materialien mit starker Eindringtiefe des Lasers



Einstellung: Standard

Material mit Eindringen

Die Auswahl der Messobjekteigenschaften lässt sich im rechten Diagramm Videosignal durch die Position der blauen Peakmarkierung im Verhältnis zum Videosignal (Rohsignal) beobachten. Diese sollte möglichst im Bereich des höchsten Punktes (Peak) des Videosignals treffen.

Abb. 26 Beispiel: Videosignale (Ausschnitt) mit Messobjektwerkstoff POM

In der Einstellung Standard trifft die Peakmarkierung (Messwert) bei dem Beispiel-Kunststoff POM nicht den Schwerpunkt des realen Peaks, da dessen Fuß durch das Eindringen des Laserlichtes asymmetrisch verzerrt ist. Erst in der richtigen Einstellung der Messaufgabe auf Material mit Eindringen wird dies ermöglicht.

1) Verfügbar für die Sensormodelle ILD1420-10/25/50.

Grau hinterlegte Felder erfordern eine Auswahl.

Wert Dunkel umrandete Felder erfordern die Angabe eines Wertes.

Bei der Einstellung *wechselnde Oberflächen* wird ein Kompromiss zwischen Eindringen und Standardoberfläche gewählt, der optimale Ergebnisse für beide Materialien erzielt. Das wird u. a. auch im Diagramm Abstandswerte (M_{ESS}) an den verschiedenen Abstandswerten für die einzelnen Messaufgaben sichtbar.

7.4.3 Messrate

Die Messrate gibt die Anzahl der Messungen pro Sekunde an.


➤ Wählen Sie die gewünschte Messrate aus.

Messrate	250 Hz / 500 Hz / 1 kHz / 2 kHz / 4 kHz / 8 kHz	<i>Verwenden Sie eine hohe Messrate bei hellen und matten Messobjekten. Verwenden Sie eine niedrige Messrate bei dunklen oder glänzenden Messobjekten (z. B. schwarz lackierte Flächen), um das Messergebnis zu verbessern.</i>
----------	--	---

Bei einer maximalen Messrate von 8 kHz wird das CMOS-Element 8000 mal pro Sekunde belichtet. Je niedriger die Messrate, um so länger ist auch die maximale Belichtungszeit.

Ab Werk ist die Messrate auf 4 kHz eingestellt.

 Grau hinterlegte Felder erfordern eine Auswahl.

 Wert Dunkel umrandete Felder erfordern die Angabe eines Wertes.

7.4.4 Triggerung

7.4.4.1 Allgemein

Die Messwertaufnahme und -ausgabe am optoNCDT 1420 ist durch ein externes elektrisches Triggersignal oder per Kommando steuerbar. Dabei wird die analoge und digitale Ausgabe beeinflusst. Der Messwert zum Triggerzeitpunkt wird zeitversetzt ausgegeben, [siehe 6.5](#).

- Die Triggerung hat keine Auswirkung auf das Zeitverhalten, so dass zwischen dem Triggerereignis (Pegeländerung) und dem Beginn der Ausgabe immer 3 Zyklen + 1 Zyklus (Jitter) liegen.
- Micro-Epsilon empfiehlt den Verzicht auf Datenreduzierung z. B. durch Unterabtastung, wenn die Triggerung verwendet wird.
- Als externer Triggereingang wird der Multifunktionseingang benutzt, [siehe 5.4.6](#).
- Werkseinstellung: keine Triggerung, der Sensor beginnt mit der Datenübertragung unmittelbar nach dem Einschalten.
- Die Pulsdauer des „Trigger in“-Signals beträgt mindestens 50 μ s.

Die Triggerung der Messwertaufnahme und -ausgabe haben das gleiche Zeitverhalten.

Aufnahme-Trigger / Ausgabe-Trigger	Pegel			<i>Es erfolgt eine kontinuierliche Messwertausgabe, solange der gewählte Pegel anliegt. Pegelauswahl, siehe 7.3. Die Pulsdauer muss mindestens eine Zykluszeit betragen. Die darauffolgende Pause muss mindestens eine Zykluszeit betragen.</i>
	Flanke	unendlich		<i>Flankenwahl, siehe 7.3. „0“ Trigger beenden, „1 ... 16382“ Werte pro Trigger, „16383“ Endlostrigger</i>
		manuell	Anzahl	
	Software	unendlich		
manuell		Anzahl	Wert	
Inaktiv				<i>Keine Triggerung</i>

Beim Triggern gilt:

$$f_T < f_M \quad f_T \quad \text{Triggerfrequenz}$$

$$f_M \quad \text{Messrate}$$

Grau hinterlegte Felder erfordern eine Auswahl.

Wert Dunkel umrandete Felder erfordern die Angabe eines Wertes.

Als Triggerbedingungen sind implementiert:

Pegel-Triggerung mit Pegel hoch / Pegel niedrig.

Kontinuierliche Messwertaufnahme/-ausgabe, solange der gewählte Pegel anliegt. Danach stoppt die Datenaufnahme/-ausgabe.

Die Pulsdauer muss mindestens eine Zykluszeit betragen. Die darauffolgende Pause muss ebenfalls mindestens eine Zykluszeit betragen.

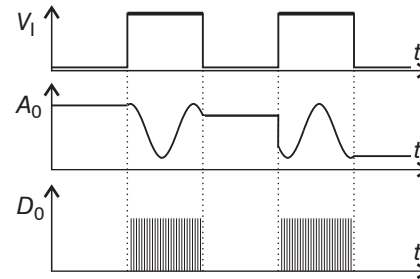


Abb. 27 Triggerpegel High (oben) mit Analogausgang A_0 und Digitalausgangssignal D_0 (unten)

Flanken-Triggerung mit steigender oder fallender Flanke.

Startet Messwertaufnahme/-ausgabe, sobald die gewählte Flanke am Triggereingang anliegt. Der Sensor gibt bei erfüllter Triggerbedingung die festgelegte Anzahl an Messwerten aus. Wertebereich von 1 ... 16383. Nach Beendigung der Datenausgabe bleibt der Analogausgang auf dem letzten Wert stehen (Sample & Hold).

Die Pulsdauer muss mindestens $50 \mu\text{s}$ betragen.

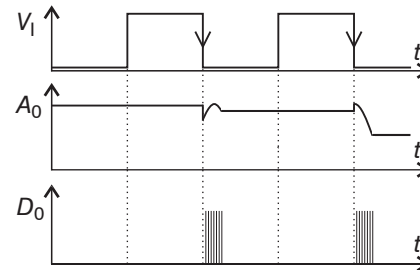


Abb. 28 Triggerflanke HL (oben) mit Analogausgang A_0 und Digitalausgangssignal D_0 (unten)

Software-Triggerung. Startet die Messwertausgabe, sobald ein Softwarebefehl (anstatt des Triggereinganges) kommt. Der Triggerzeitpunkt ist ungenauer definiert. Nach dem Triggerereignis gibt der Sensor die vorher eingestellte Anzahl an Messwerten aus oder startet eine kontinuierliche Messwertausgabe. Ist für die Anzahl der Messwerte „0“ gewählt, stoppt der Sensor die Triggerung und die kontinuierliche Wertausgabe.

Die Messwertausgabe kann auch über ein Kommando beendet werden.

7.4.4.2 Triggerung der Messwertaufnahme

Das aktuelle Zeilensignal wird erst nach einem gültigen Triggerereignis weiterverarbeitet und die Messwerte daraus berechnet. Die Messwertdaten werden dann für die weitere Berechnung (z. B. Mittelwert) sowie die Ausgabe über eine digitale oder analoge Schnittstelle weitergereicht. In die Berechnung der Mittelwerte können deshalb unmittelbar vor dem Triggerereignis liegende Messwerte nicht einfließen, stattdessen aber ältere Messwerte, die bei vorhergehenden Triggerereignissen erfasst wurden.

Die Aktivierung des Datenaufnahme -Triggers deaktiviert den Datenausgabe -Trigger.

7.4.4.3 Triggerung der Messwertausgabe

Die Berechnung der Messwerte erfolgt fortlaufend und unabhängig vom Triggerereignis.

Ein Triggerereignis löst nur die Ausgabe der Werte über eine digitale oder analoge Schnittstelle aus. In die Berechnung der Mittelwerte gehen also die unmittelbar vor dem Triggerereignis gemessenen Werte ein.

Die Aktivierung des Datenausgabe-Triggers deaktiviert den Datenaufnahme-Trigger.

7.4.5 Auswertebereich maskieren, ROI

Die Maskierung begrenzt den Auswertebereich (ROI - Region of interest) für die Abstandsberechnung im Videosignal. Diese Funktion wird verwendet, um z. B. störende Reflexionen oder Fremdlicht zu unterdrücken.

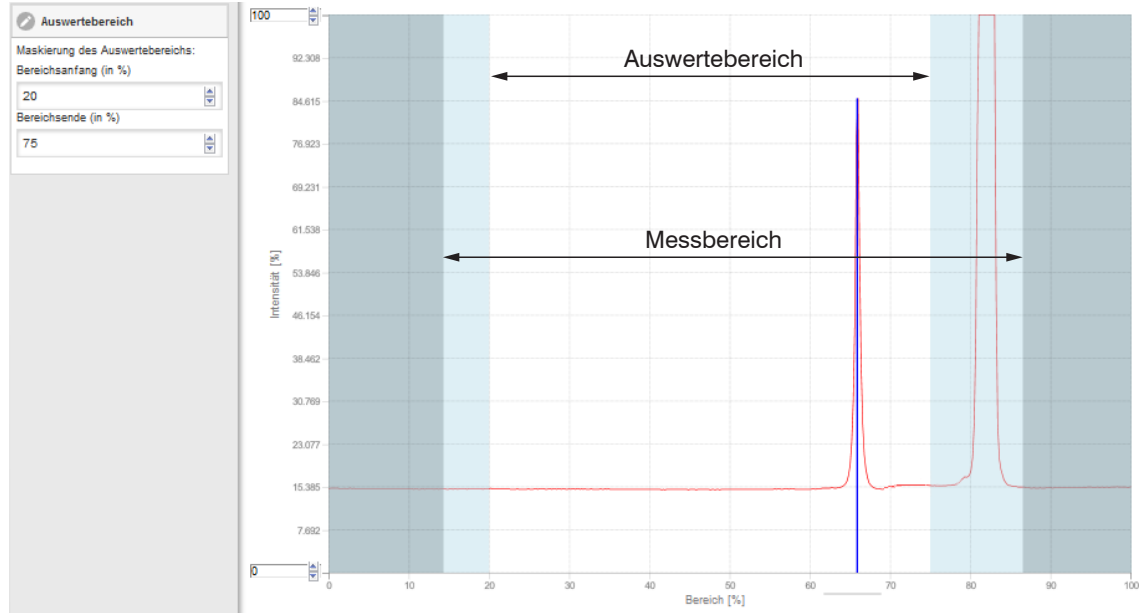


Abb. 29 Hellblaue Bereiche begrenzen den Auswertebereich

Die Belichtungsregelung optimiert die Peaks im Auswertebereich. Somit können kleine Peaks optimal ausgeregelt werden, wenn ein hoher Störpeak außerhalb des Auswertebereiches liegt.

7.4.6 Peakauswahl

Peakauswahl	<i>Erster Peak / höchster Peak / letzter Peak</i>	<p><i>Definiert, welches Signal im Zeilensignal für die Auswertung verwendet wird.</i></p> <p><i>Erster Peak: Nächstliegender Peak (Spitze) zum Sensor.</i></p> <p><i>Höchster Peak: Standard, Peak mit der höchsten Intensität.</i></p> <p><i>Letzter Peak: Entferntest liegender Peak zum Sensor.</i></p>	
-------------	---	---	--

Bei einem Messobjekt, das aus mehreren transparenten Schichten besteht, kann ein korrektes Messergebnis nur für den ersten Peak ermittelt werden.

7.4.7 Fehlerbehandlung

Die Fehlerbehandlung regelt das Verhalten des Analogausgangs und der RS422-Schnittstelle im Fehlerfall.

Fehlerbehandlung	Fehlerausgabe, kein Messwert	<i>Der Analogausgang liefert 3 mA anstatt des Messwerts. Die RS422-Schnittstelle gibt einen Fehlerwert aus.</i>	
	Letzten Wert unendlich halten	Analogausgang und RS422-Schnittstelle bleiben auf dem letzten gültigen Wert stehen.	
	Letzen Wert halten	1 ... 1024	Wert

Kann kein gültiger Messwert ermittelt werden, wird ein Fehler ausgegeben. Wenn das bei der weiteren Verarbeitung stört, kann alternativ dazu der letzte gültige Wert über eine bestimmte Zeit gehalten, d.h. wiederholt ausgegeben werden. Nach Ablauf der gewählten Anzahl wird ein Fehlerwert ausgegeben.

Grau hinterlegte Felder erfordern eine Auswahl.

Wert Dunkel umrandete Felder erfordern die Angabe eines Wertes.

7.4.8 Mittelung

7.4.8.1 Allgemein

Die Mittelung der Messwerte wird für statische Messungen oder sich langsam ändernde Messwerte empfohlen.

Messwertmittelung	<i>keine Mittelung</i>			<i>Messwerte werden nicht gemittelt.</i>
	<i>Gleitend N Werte</i>	2 / 4 / 8 ... 128	Wert	<i>Angabe der Mittelungsart. Die Mittelungszahl N gibt an, über wie viele fortlaufende Messwerte im Sensor gemittelt werden soll.</i>
	<i>Rekursiv N Werte</i>	2 ... 32767	Wert	
	<i>Median N Werte</i>	3 / 5 / 7 / 9	Wert	

Die Messwertmittelung erfolgt nach der Berechnung der Abstandswerte vor der Ausgabe über die Schnittstellen.

Durch die Mittelwertbildung wird

- die Auflösung verbessert,
- das Ausblenden einzelner Störstellen ermöglicht oder
- das Messergebnis „geglättet“.

Das Linearitätsverhalten wird mit einer Mittelung nicht beeinflusst.


In jedem Messzyklus wird der interne Mittelwert neu berechnet.

i Der eingestellte Mittelwerttyp und die Mittelungszahl müssen im Sensor gespeichert werden, damit sie nach dem Ausschalten erhalten bleiben.

Die Mittelung hat keinen Einfluss auf die Messrate bzw. Datenrate bei digitaler Messwertausgabe. Die Mittelungszahlen lassen sich auch über die digitalen Schnittstellen programmieren. Der Sensor optoNCDT 1420 wird ab Werk mit der Voreinstellung „Median 9“, d. h. mit Mittelwertbildung vom Typ Median über 9 Messwerte ausgeliefert.

Je nach Art des Mittelwertes und der Anzahl der gemittelten Werte ergeben sich unterschiedliche Einschwingzeiten, [siehe 6.5](#).

 Grau hinterlegte Felder erfordern eine Auswahl.

 Wert Dunkel umrandete Felder erfordern die Angabe eines Wertes.

7.4.8.2 Gleitender Mittelwert

Über die wählbare Anzahl N aufeinanderfolgender Messwerte (Fensterbreite) wird der arithmetische Mittelwert M_{gl} nach folgender Formel gebildet und ausgegeben:

$$M_{\text{gl}} = \frac{\sum_{k=1}^N MW(k)}{N}$$

MW = Messwert,

N = Mittelungszahl,

k = Laufindex (im Fenster)

M_{gl} = Mittelwert bzw. Ausgabewert

Verfahren: Jeder neue Messwert wird hinzugenommen, der erste (älteste) Messwert aus der Mittelung (aus dem Fenster) wieder herausgenommen. Dadurch werden kurze Einschwingzeiten bei Messwertsprüngen erzielt.

Beispiel: $N = 4$

... 0, 1, 2, 2, 1, 3



$$\frac{2, 2, 1, 3}{4} = M_{\text{gl}}(n)$$

... 1, 2, 2, 1, 3, 4



$$\frac{2, 1, 3, 4}{4} = M_{\text{gl}}(n+1)$$

Messwerte

Ausgabewert

Besonderheiten:

Bei der gleitenden Mittelung im optoNCDT 1420 sind für die Mittelungszahl N nur Potenzen von 2 zugelassen. Wertebereich für die Mittelungszahl N ist 1 / 2 / 4 / 8 ... 128.

7.4.8.3 Rekursiver Mittelwert

Formel:

$$M_{\text{rek}}(n) = \frac{MW_{(n)} + (N-1) \times M_{\text{rek}}(n-1)}{N}$$

MW = Messwert,

N = Mittelungszahl,

n = Messwertindex

M_{rek} = Mittelwert bzw. Ausgabewert

Verfahren:

Jeder neue Messwert $MW(n)$ wird gewichtet zur Summe der vorherigen Mittelwerte $M_{\text{rek}}(n-1)$ hinzugefügt.

Besonderheiten:

Die rekursive Mittelung erlaubt eine sehr starke Glättung der Messwerte, braucht aber sehr lange Einschwingzeiten bei Messwert-sprüngen. Der rekursive Mittelwert zeigt Tiefpassverhalten. Wertebereich für die Mittelungszahl N ist 2 ... 32767.

7.4.8.4 Median

Aus einer vorgewählten Anzahl von Messwerten wird der Median gebildet.

Verfahren:

Dazu werden die einlaufenden Messwerte (3, 5, 7 oder 9 Messwerte) nach jeder Messung neu sortiert. Der mittlere Wert wird danach als Median ausgegeben. Bei der Bildung des Medians im Sensor werden 3, 5, 7 oder 9 Messwerte berücksichtigt, d.h. es gibt keinen Median 1.

Besonderheiten:

Diese Mittelungsart unterdrückt einzelne Störimpulse. Die Glättung der Messwertkurven ist jedoch nicht sehr stark.

Beispiel: Mittelwert aus fünf Messwerten

... 0 1 2 4 5 1 3 → Messwerte sortiert: 1 2 3 4 5 Median_(n) = 3

... 1 2 4 5 1 3 5 → Messwerte sortiert: 1 3 4 5 5 Median_(n+1) = 4

7.4.9 Nullsetzen und Mastern

Durch Nullsetzen und Mastern können Sie den Messwert genau auf einen bestimmten Sollwert im Messbereich setzen. Der Ausgabebereich wird dadurch verschoben. Sinnvoll ist diese Funktion z. B. für mehrere nebeneinander messende Sensoren, bei der Dicken- und Planaritätsmessung.

Nullsetzen/ Mastern	Inaktiv	<i>Normaler Messwert, bzw. Nullsetzen/Mastern wird rückgängig gemacht.</i>	
	Aktiv	Wert	<i>Angabe, z. B. der Dicke eines Masterstückes. Wertebereich 0 bis max. + 2 x Messbereich</i>

Mastern wird zum Ausgleich von mechanischen Toleranzen im Messaufbau der Sensoren oder der Korrektur von zeitlichen (thermischen) Änderungen am Messsystem verwendet. Das Mastermaß, auch als Kalibriermaß bezeichnet, wird dabei als Sollwert vorgegeben.

Der beim Messen eines Masterobjektes am Sensorausgang ausgegebene Messwert ist der „Masterwert“. Das Nullsetzen ist eine Besonderheit des Masterns, weil hier der Masterwert „0“ beträgt.

Beim Mastern wird die Sensorkennlinie parallel verschoben. Die Kennlinienverschiebung verkleinert den nutzbaren Messbereich des Sensors, je weiter Masterwert und Masterposition voneinander entfernt sind.

Ablauf Mastern / Nullsetzen:

➡ Bringen Sie Messobjekt und Sensor in die gewünschte Position zueinander.

➡ Senden Sie das Master-Kommando.


Das Master-Kommando wartet maximal 2 Sekunden auf den nächsten Messwert und mastert ihn. Wenn, z. B. bei externer Triggerung, innerhalb dieser Zeit kein Messwert aufgenommen wird, kehrt das Kommando mit dem Fehler `E220 Timeout` zurück.

Nach dem Mastern liefert der Sensor neue Messwerte, bezogen auf den Masterwert. Durch ein Rücksetzen mit der Schaltfläche `Inaktiv` wird wieder der Zustand vor dem Mastern eingestellt.

i Mastern oder Nullsetzen erfordert ein Messobjekt im Messbereich.
Mastern und Nullsetzen beeinflusst den Digital- und den Analogausgang.

Ein ungültiger Masterwert, z.B. kein Peak vorhanden, wird mit dem Fehler `E602 Master value is out of range` quittiert.

 Grau hinterlegte Felder erfordern eine Auswahl.

 Wert Dunkel umrandete Felder erfordern die Angabe eines Wertes.

7.4.9.1 Nullsetzen, Mastern mit der Taste Select

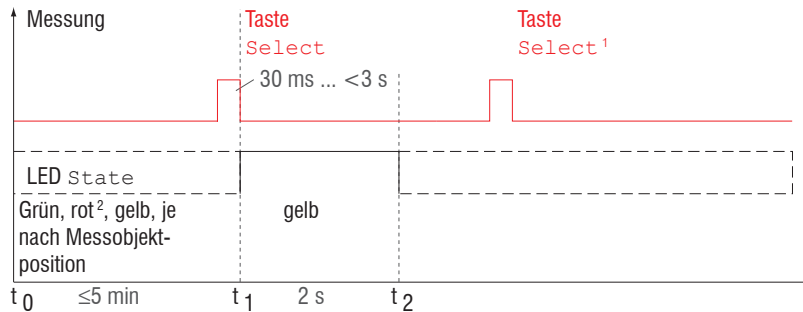


Abb. 30 Ablaufdiagramm für Nullsetzen, Mastern (Taste Select)

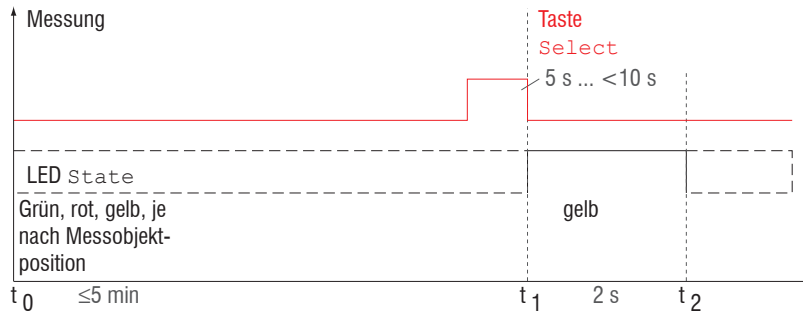


Abb. 31 Ablaufdiagramm für die Rücknahme Nullsetzen/Mastern

- 1) Die Taste `Select` bleibt ohne Wirkung, weil die Tastensperre aktiv ist.
- 2) Bei roter `State LED` wird der Masterwert nicht übernommen, Blinkfrequenz 8 Hz für 2 s.

i Die Taste `Select` ist entsprechend der Werkseinstellung nach einem Ablauf von 5 min gesperrt. Die Tastensperre können Sie z. B. über das Webinterface aufheben, [siehe 7.6.3](#).

Die Funktion Nullsetzen/Mastern kann mehrfach hintereinander angewendet werden. Zwischen dem Wiederholen der Funktion Nullsetzen/Mastern ist eine Pause von 1 s nötig. Die Funktion Nullsetzen/Mastern kann auch mit dem Multifunktionseingang kombiniert werden.

7.4.9.2 Nullsetzen, Mastern über Hardwareeingang

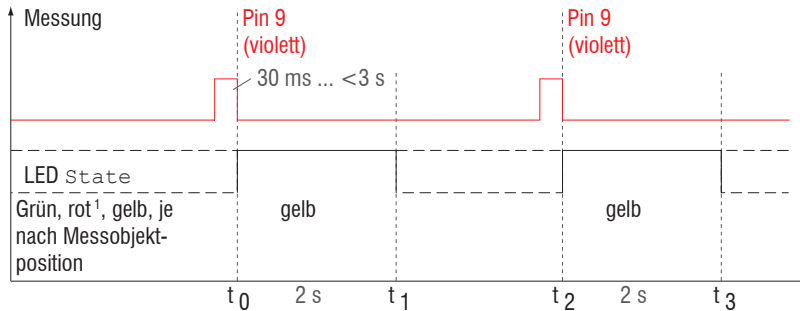


Abb. 32 Ablaufdiagramm für Nullsetzen, Mastern (Hardwareeingang)

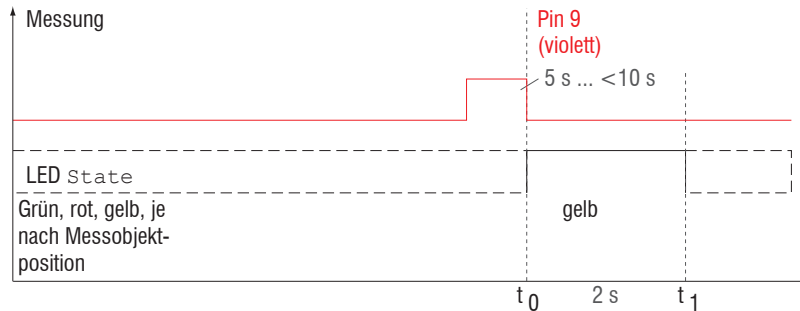


Abb. 33 Ablaufdiagramm für die Rücknahme Nullsetzen/Mastern

Die Funktion Nullsetzen/Mastern kann mehrfach hintereinander angewendet werden. Zwischen dem Wiederholen der Funktion Nullsetzen/Mastern ist eine Pause von 1 s nötig. Die Funktion Nullsetzen/Mastern kann auch mit der Taste `Select` kombiniert werden.

1) Bei roter `State LED` wird der Masterwert nicht übernommen, Blinkfrequenz 8 Hz für 2 s.


i Ein Impuls am Funktionseingang ist an Pin 9 Pigtail bzw. die violette Ader am Sensorkabel bzw. PCF1420-x möglich. Details über den Hardwareeingang finden Sie bei den elektrischen Anschlüssen, [siehe 5.4.6.](#)

7.4.10 Datenreduktion, Ausgabe-Datenrate

Datenreduzierung	Wert	Weist den Sensor an, welche Daten von der Ausgabe ausgeschlossen werden und somit die zu übertragende Datenmenge reduziert wird.
Reduzierung gilt für	RS422 / Analog	Die für die Unterabtastung vorgesehenen Schnittstellen sind mit der Checkbox auszuwählen.

Sie können die Messwertausgabe im Sensor reduzieren, wenn Sie im Webinterface oder per Befehl die Ausgabe jedes n-ten Messwertes vorgeben. Die Datenreduktion bewirkt, dass nur jeder n-te Messwert ausgegeben wird. Die anderen Messwerte werden verworfen. Der Reduktionswert n kann von 1 (jeder Messwert) bis 3.000.000 gehen. Damit können Sie langsamere Prozesse, z. B. eine SPS, an den schnellen Sensor anpassen, ohne die Messrate reduzieren zu müssen.

 Grau hinterlegte Felder erfordern eine Auswahl.

 Wert Dunkel umrandete Felder erfordern die Angabe eines Wertes.

7.5 Ausgänge

7.5.1 Übersicht

RS422	Baudrate	9,6 / 19,2 / 56,0 / 115,2 / 230,4 ... / 1000 kBps		Übertragungsgeschwindigkeit, binäres Datenformat
	Ausgabedaten	Abstand / Belichtungszeit / Intensität / Sensorstatus / Messwertzähler / unlinearisierter Schwerpunkt / Zeitstempel / Video-Rohsignal		Die für die Übertragung vorgesehenen Daten sind mit der Checkbox zu aktivieren.
Analogausgang	Standardskalierung			Messbereichsanfang 4 mA, bei Messbereichsende 20 mA
	Zweipunktskalierung	Bereichsanfang	Wert	Es werden immer 2 Punkte geteacht, die den Anfang und das Ende des neuen Messbereichs kennzeichnen. Mit der Zweipunktskalierung ist eine Umkehrung des Ausgangssignals möglich.
		Bereichsende	Wert	
Schaltausgang	Inaktiv			Regelt das Schaltverhalten des Schaltausgangs
	Messbereichsfehler	NPN / PNP / PushPull / PushPullNeg		(Error), siehe 5.4.8 .
	Grenzwert	NPN / PNP / PushPull / PushPullNeg		Analogbereich: Der Schaltausgang schaltet bei Überschreitung des skalierten Analogbereiches.
		Grenzwert	Wert	Messbereich: Schaltausgang schaltet, wenn sich der Peak nicht (vollständig) im Auswertebereich (ROI) befindet.
		Hysterese	Wert	Grenzwert: Der Schaltausgang schaltet bei Überschreitung des Grenzwertes.
Mindesthaltezeit		Wert		
Datenausgabe	Webinterface / Analog / RS422			Entscheidet über die genutzte Schnittstelle für die Messwertausgabe. Eine parallele Messwertausgabe über mehrere Kanäle ist nicht möglich. Bei der Auswahl Webinterface werden keine Messwerte über RS422 oder den Stromausgang ausgegeben.

Grau hinterlegte Felder erfordern eine Auswahl.

Wert Dunkel umrandete Felder erfordern die Angabe eines Wertes.

7.5.2 Digitalausgang, RS422

Details finden Sie in der Beschreibung der Digitalen Schnittstelle RS422, [siehe 8](#).

7.5.3 Analogausgang

7.5.3.1 Ausgangsskalierung

- Max. Ausgabebereich: 4 mA ... 20 mA
- Ausgangshub ΔI_{OUT} : 16 mA = 100 % MB
- Fehlerwert: 3,0 mA ($\pm 10 \mu A$)

Das Teachen skaliert den Analogausgang. Damit optimieren Sie die Auflösung des Analogausgangs. Das Verhalten des Strom- und Schaltausgangs verändert sich. Es werden immer 2 Punkte geteacht, die den Anfang und das Ende des neuen Messbereichs kennzeichnen. Das Teachen erfolgt über die eingebaute Taste **Select**, den Multifunktionseingang oder über das Webinterface.

In Verbindung mit einer benutzerdefinierten Ausgangskennlinie können Sie den Schaltausgang, [siehe 5.4.8](#), als schiebbaren Grenzwertschalter verwenden.

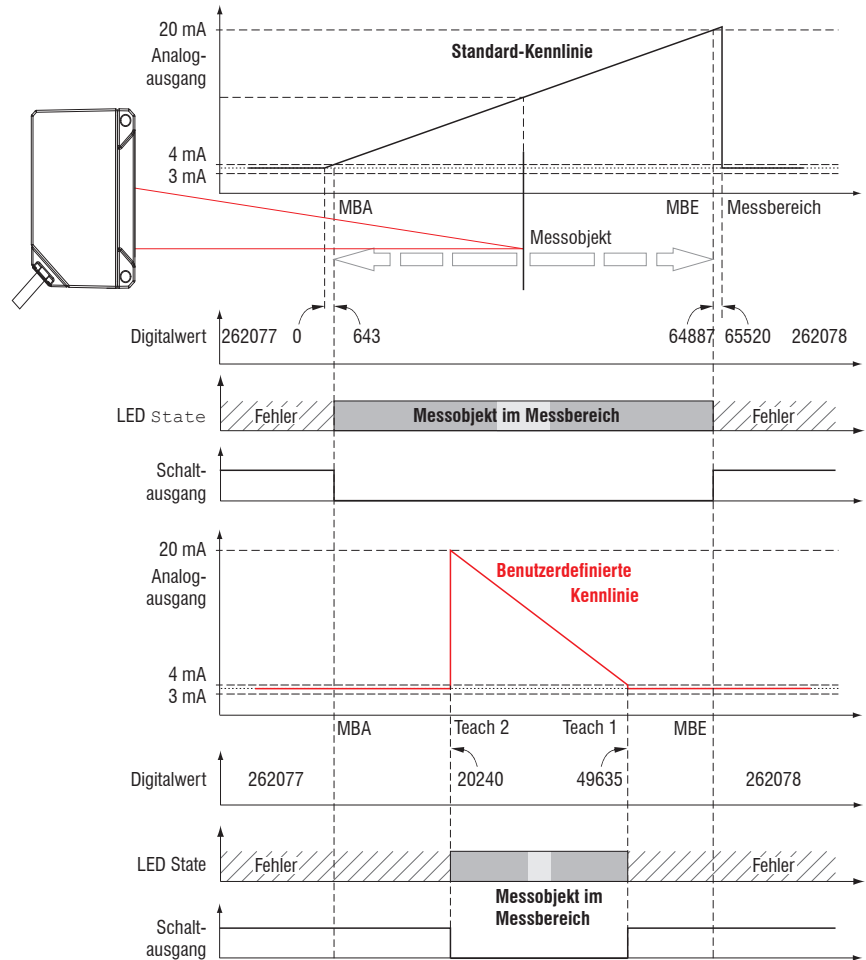
Die Messobjektpositionen für Teach 1 und Teach 2 müssen sich unterscheiden.

Der Teachvorgang setzt ein gültiges Messsignal voraus. Bei

- kein Objekt,
- Objekt nicht auswertbar,
- zu nah am Sensor - außerhalb MBA, oder
- zu weit vom Sensor - außerhalb MBE

wird der Teachvorgang abgebrochen.

Abb. 34 Standardkennlinie (schwarz), umgekehrte, benutzerdefinierte Kennlinie (rot)



7.5.3.2 Ausgangsskalierung mit der Taste Select

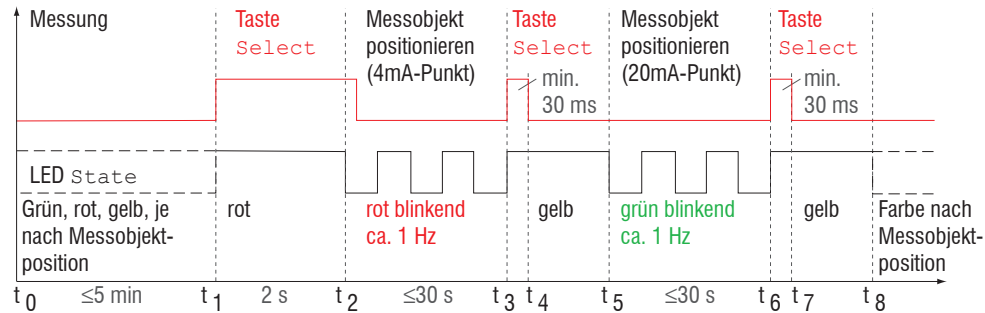


Abb. 35 Ablaufdiagramm für die Ausgangsskalierung

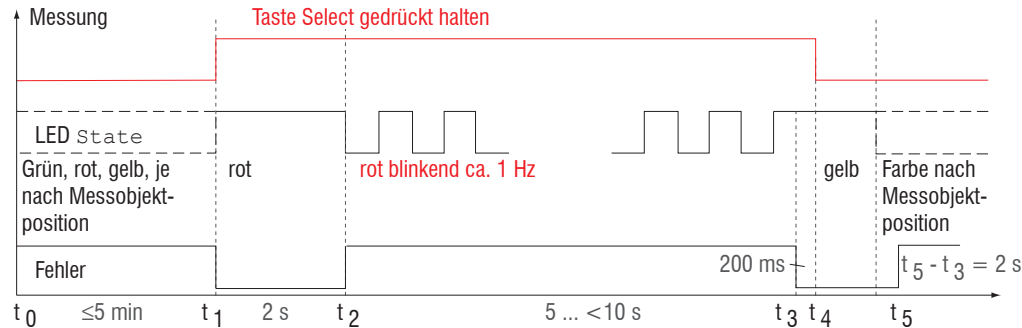


Abb. 36 Ablaufdiagramm für die Rücknahme der Ausgangsskalierung

Wird bei der Rücknahme der Ausgangsskalierung die *Select*-Taste länger als 10 s oder nicht innerhalb des Zeitfensters gedrückt, wird dies als Fehler über die *State*-LED angezeigt. Die *State* LED blinkt dann rot mit 8 Hz zwei Sekunden lang.

7.5.3.3 Ausgangsskalierung über Hardwareeingang

Die Skalierung des Analogausgangs ist über einen Impuls am Funktionseingang, Pin 9 Pigtail bzw. die violette Ader am Sensorkabel bzw. PCF1420-x, möglich.

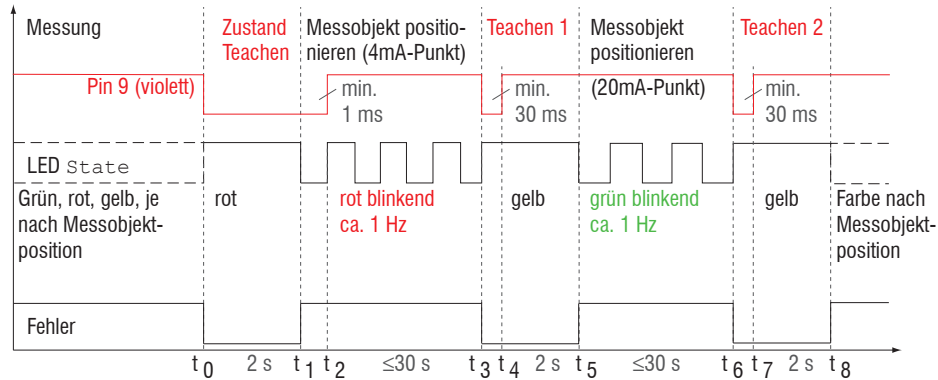


Abb. 37 Ablaufdiagramm für die Ausgangsskalierung

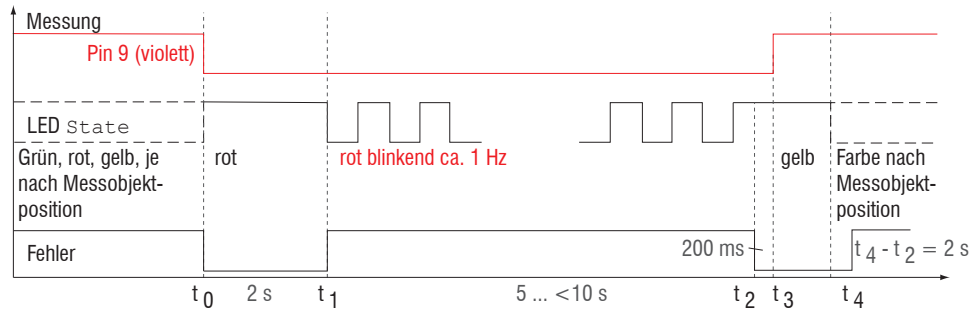


Abb. 38 Ablaufdiagramm für die Rücknahme der Ausgangsskalierung

7.5.3.4 Berechnung Messwert aus analogem Strom

Stromausgang (ohne Mastern, ohne Teachen)

Variablen	Wertebereich	Formel
I_{OUT} = Strom [mA]	[3,8; <4] MBA-Reserve [4; 20] Messbereich [>20; 20,2] MBE-Reserve	$d \text{ [mm]} = \frac{(I_{\text{OUT}} \text{ [mA]} - 4)}{16} * MB \text{ [mm]}$
MB = Messbereich [mm]	{10/25/50/100/200/500}	
d = Abstand [mm]	[-0,01MB; 1,01MB]	

Stromausgang (mit Mastern), Bezugswert Messbereichsmittle

Variablen	Wertebereich	Formel
I_{OUT} = Strom [mA]	[3,8; <4] MBA-Reserve [4; 20] Messbereich [>20; 20,2] MBE-Reserve	$d \text{ [mm]} = \frac{(I_{\text{OUT}} \text{ [mA]} - 12)}{16} * MB \text{ [mm]}$
MB = Messbereich [mm]	{10/25/50/100/200/500}	
MP = Masterposition [mm]	[0; MB]	
d = Abstand [mm]	für $MP \leq 0,5MB$: [-MP; 0,5MB]	
	für $MP > 0,5MB$: [-0,5MB; MB - MP]	

Stromausgang (mit Teachen)

Variablen	Wertebereich	Formel
I_{OUT} = Strom [mA]	[3,8; <4] MBA-Reserve [4; 20] Messbereich [>20; 20,2] MBE-Reserve	$d \text{ [mm]} = \frac{(I_{OUT} \text{ [mA]} - 4)}{16} * n \text{ [mm]} - m \text{ [mm]} $
MB = Messbereich [mm]	{10/25/50/100/200/500}	
m, n = Teachbereich [mm]	[0; MB]	
d = Abstand [mm]	[m ; n]	

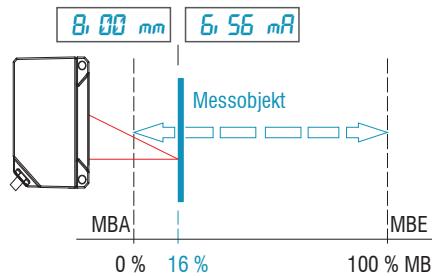
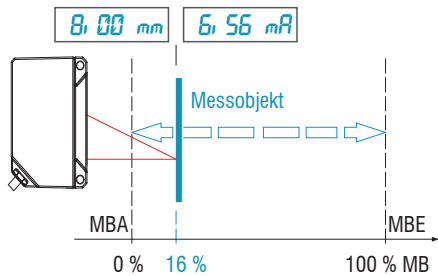
Stromausgang (mit Mastern und Teachen)

Variablen	Wertebereich	Formel
I_{OUT} = Strom [mA]	[3,8; <4] MBA-Reserve [4; 20] Messbereich [>20; 20,2] MBE-Reserve	$d \text{ [mm]} = \frac{(I_{OUT} \text{ [mA]} - 12)}{16} * n \text{ [mm]} - m \text{ [mm]} $
MB = Messbereich [mm]	{10/25/50/100/200/500}	
MP = Masterposition [mm]	[0; MB]	
m, n = Teachbereich [mm]	für $MP \leq 0,5MB$: [$-MP$; $0,5MB$] für $MP > 0,5MB$: [$-0,5MB$; $MB - MP$]	
d = Abstand [mm]	[m ; n]	

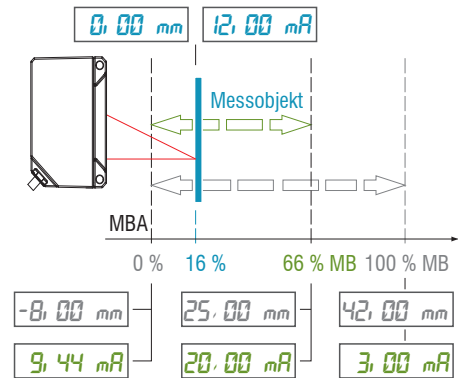
7.5.3.5 Verhalten Abstandswert und Analogausgang

Die Funktion Mastern bzw. Nullsetzen setzt den Analogausgang auf die Hälfte des Ausgabebereichs, also 12 mA, unabhängig vom Masterwert. Die Beispiele zeigen das Verhalten des Stromausgangs und des Abstandswertes am Beispiel eines ILD1420-50, Messbereich 50 mm.

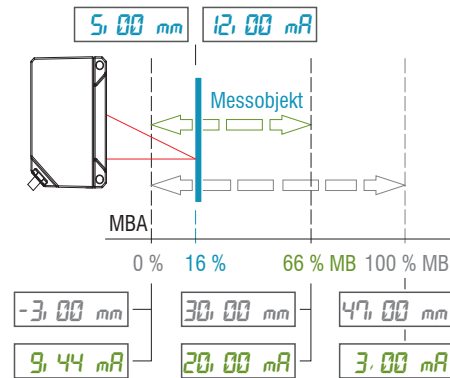
Messobjekt befindet sich bei 16 % Messbereich



➔ Nullsetzen (Masterwert = 0 mm)



➔ Masterwert 5 mm setzen

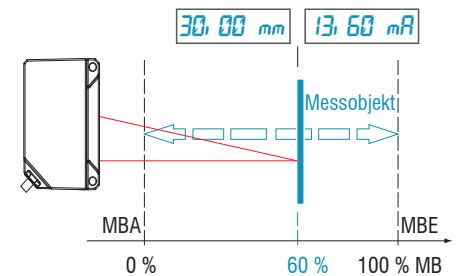


Analogausgang erreicht bei 66 % MB Maximalwert

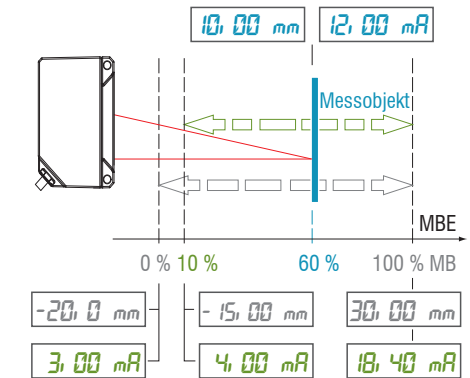
MB = Messbereich, MBA = Messbereichsanfang, MBE = Messbereichsende

optoNCDT 1420

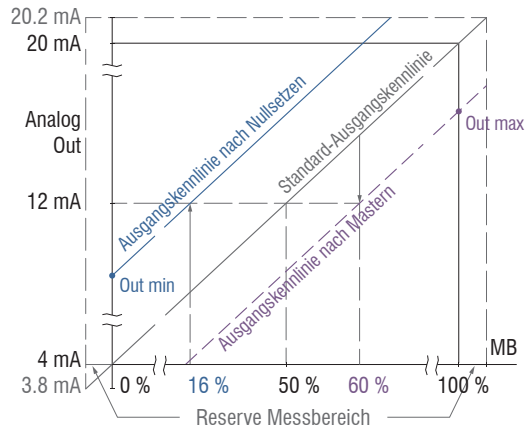
Messobjekt bei 60 % Messbereich



➔ Masterwert 10 mm setzen



Analogausgang erreicht bei 10 % MB Minimalwert



Masterpunkt	Masterwert	Out min	Out max
16 % (8 mm)	0 mm	9,44 mA (-8 mm)	20,0 mA (33 mm)
60 % (30 mm)	10 mm	4,00 mA (-15 mm)	18,40 mA (30 mm)

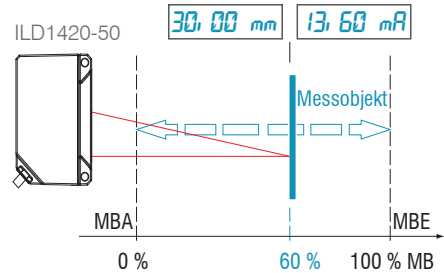
Abb. 39 Analogausgangssignal mit Nullsetzen bzw. Mastern

7.5.3.6 Analogausgang Mastern und Teachen

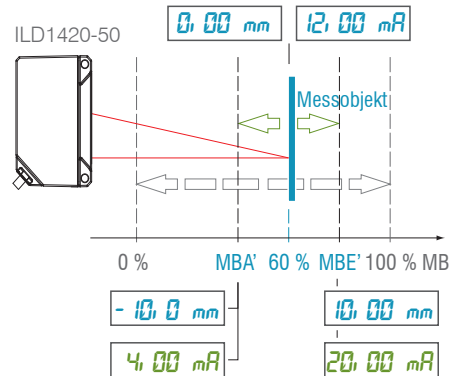
Halten Sie folgende Reihenfolge ein:

1. Mastern bzw. Nullsetzen, Menü *Signalverarbeitung*
2. Ausgang Teachen, Menü *Ausgänge*

Die Funktion Mastern bzw. Nullsetzen setzt den Analogausgang auf die Hälfte des Ausgabebereichs, siehe 7.5.3.5.



- ➡ Messobjekt bei 60 %, Masterwert 0 mm setzen
- ➡ Bereichsanfang (m) 20 mm und Ende (n) 40 mm setzen



i Mit $n < m$ lässt sich eine inverse Kennlinie erzeugen.

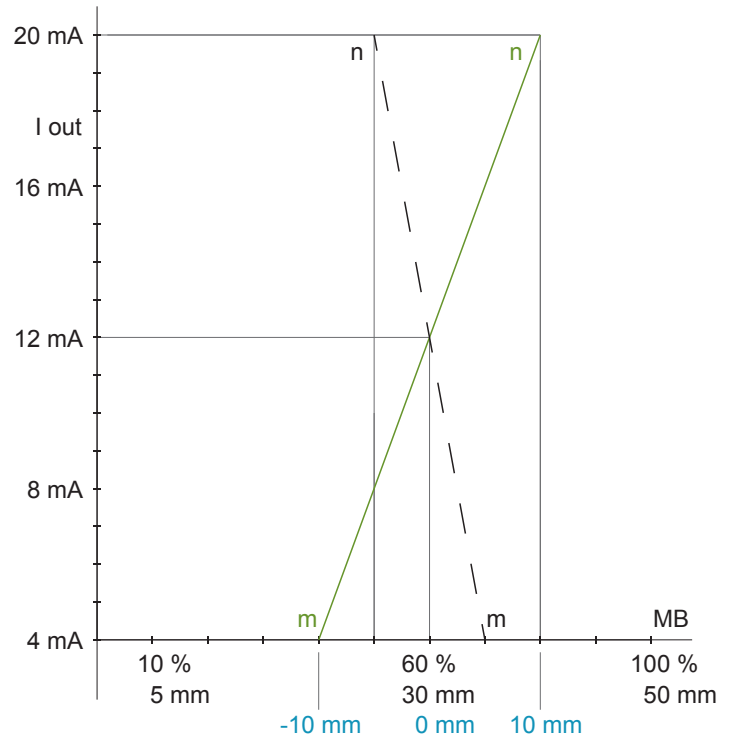


Abb. 40 Ausgangskennlinien nach Masterung und Skalierung mit einem ILD1420-50

7.6 Systemeinstellungen

7.6.1 Allgemein

Nach der Programmierung sind alle Einstellungen unter einem Parametersatz dauerhaft zu speichern, damit sie beim nächsten Einschalten des Sensors wieder zur Verfügung stehen.

7.6.2 Einheit, Sprache

Das Webinterface unterstützt in der Darstellung der Messergebnisse die Einheiten Millimeter (mm) und Zoll (Inch). Als Sprache ist im Webinterface Deutsch oder Englisch möglich. Wechseln Sie die Sprache in der Menüleiste.




Abb. 41 Sprachauswahl in der Menüleiste

7.6.3 Tastensperre

Die Funktion Tastensperre für die Taste `Select`, siehe 5.3, verhindert ein unbefugtes / ungewolltes Ausführen der Tastenfunktionen. Die Tastensperre ist immer aktiviert, wenn die Benutzerebene `Bediener` gewählt wurde. Die Tastensperre kann nur in der Benutzerebene `Experte` deaktiviert werden. Meldet sich ein Experte im System an, wird die Tastensperre am Sensor automatisch aufgehoben.

Tastensperre	Automatisch	Bereich von 1 ... 60 [min]	Wert	
				Die Tastensperre setzt nach Ablauf der definierten Zeit ein. Ein Klick auf die Schaltfläche <code>Refresh</code> verlängert die Zeitspanne bis zum Einsetzen der Tastensperre.
	Aktiv			Die Taste <code>Select</code> reagiert nicht auf Eingaben, unabhängig von der Benutzerebene.
	Inaktiv			Die Taste <code>Select</code> ist aktiv, unabhängig von der Benutzerebene.

 Grau hinterlegte Felder erfordern eine Auswahl.

 Wert Dunkel umrandete Felder erfordern die Angabe eines Wertes.

7.6.4 Laden, Speichern

Alle Einstellungen am Sensor können in Anwenderprogrammen, so genannten Setups, dauerhaft gespeichert werden.

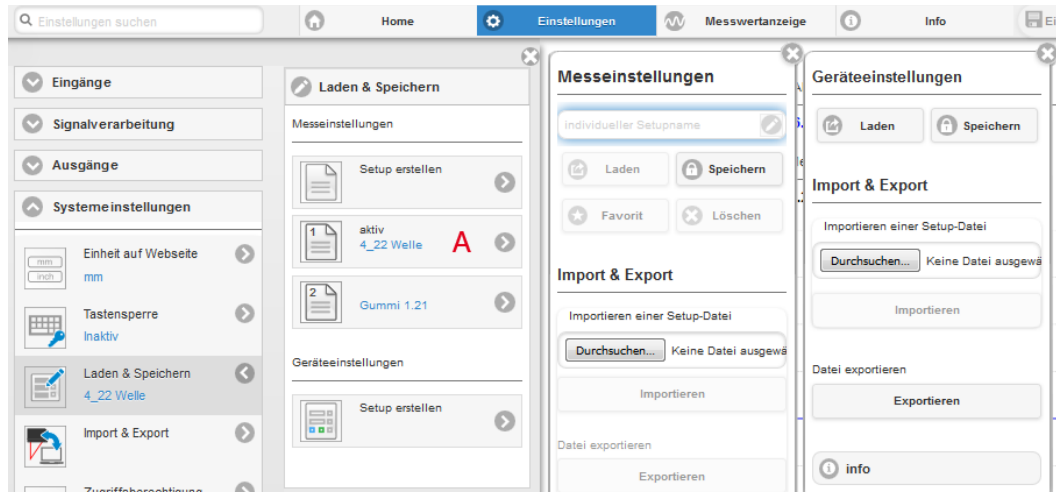
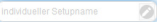
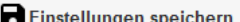


Abb. 42 Verwalten von Anwenderprogrammen

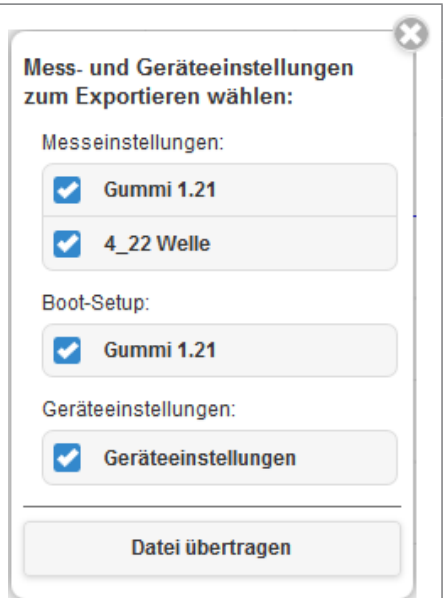
Setups im Sensor verwalten, Möglichkeiten und Ablauf			
Einstellungen speichern	Bestehendes Setup aktivieren	Änderung im aktiven Setup speichern	Setup nach dem Booten bestimmen
Menü Setup erstellen	Menü Laden & Speichern	Menüleiste	Menü Laden & Speichern
<p>➡ Geben Sie im Feld  den Namen für das Setup an, z. B. Gummi 1.21 und betätigen Sie die Eingabe mit der Schaltfläche Speichern.</p>	<p>➡ Klicken Sie mit der linken Maustaste auf das gewünschte Setup, Bereich A. Es öffnet sich der Dialog Messeinstellungen.</p> <p>➡ Klicken Sie die Schaltfläche Laden.</p>	<p>➡ Klicken Sie auf die Schaltfläche </p>	<p>➡ Klicken Sie mit der linken Maustaste auf das gewünschte Setup, Bereich A. Es öffnet sich der Dialog Messeinstellungen.</p> <p>➡ Klicken Sie die Schaltfläche Favorit.</p>

Setups mit PC/Notebook austauschen, Möglichkeiten	
Setup auf PC speichern	Setup von PC laden
Menü Laden & Speichern	Menü Laden & Speichern
<p>➡ Klicken Sie mit der linken Maustaste auf das gewünschte Setup, Bereich A.</p> <p>Es öffnet sich der Dialog <i>Messeinstellungen</i>.</p> <p>➡ Klicken Sie die Schaltfläche <i>Exportieren</i>.</p>	<p>➡ Klicken Sie mit der linken Maustaste auf <i>Setup erstellen</i>.</p> <p>Es öffnet sich der Dialog <i>Messeinstellungen</i>.</p> <p>➡ Klicken Sie die Schaltfläche <i>Durchsuchen</i>.</p> <p>Es öffnet sich ein Windows-Dialog zur Dateiauswahl.</p> <p>➡ Wählen Sie die gewünschte Datei aus und klicken Sie Schaltfläche <i>Öffnen</i>.</p> <p>➡ Klicken Sie auf die Schaltfläche <i>Importieren</i>.</p>

7.6.5 Import, Export

Ein Parametersatz umfasst die aktuellen Einstellungen, Setup(s) und das initiale Setup beim Booten des Sensors. Das Menü **Import & Export** erlaubt einen einfachen Austausch von Parametersätzen mit einem PC/Notebook.

Parametersatz mit PC/Notebook austauschen, Möglichkeiten	
Parametersatz auf PC speichern	Parametersatz von PC laden
Menü Import & Export	Menü Import & Export
<p>➡ Klicken Sie mit der linken Maustaste auf die Schaltfläche Datei erstellen.</p> <p>Es öffnet sich der Dialog Mess- und Geräteeinstellungen zum Exportieren wählen.</p> <p>➡ Durch Anwahl/Abwahl in den Checkboxes stellen Sie einen Parametersatz zusammen.</p> <p>➡ Klicken Sie auf die Schaltfläche Datei übertragen.</p> <p>Es öffnet sich ein Windows-Dialog zum Dateitransfer.</p> <p>➡ Quittieren Sie den Dialog mit OK.</p> <p>Das Betriebssystem legt den Parametersatz im Bereich Download ab. Der Dateiname für das nebenstehende Beispiel lautet damit <code><... \Downloads\ILD1420_50BASICSETTINGS_MEASSETTINGS_Gummi_1_21... .JSON></code></p>	<p>➡ Klicken Sie die Schaltfläche Durchsuchen.</p> <p>Es öffnet sich ein Windows-Dialog zur Dateiauswahl.</p> <p>➡ Wählen Sie die gewünschte Datei aus und klicken Sie auf die Schaltfläche Öffnen.</p> <p>Es öffnet sich der Dialog Mess- und Geräteeinstellungen zum Importieren wählen.</p> <p>➡ Durch Anwahl/Abwahl in den Checkboxes bestimmen Sie die durchzuführenden Aktionen.</p> <p>➡ Klicken Sie auf die Schaltfläche Datei übertragen.</p>



Um zu vermeiden, dass beim Import ein bereits vorhandenes Setup unbeabsichtigt überschrieben wird, erfolgt eine automatische Sicherheitsabfrage, siehe nebenstehende Abbildung.

Aktionen beim Importieren:

- Vorhandene Setups (mit gleichem Namen) überschreiben
- Einstellungen des importierten Boot-Setups übernehmen

7.6.6 Zugriffsberechtigung

Die Vergabe eines Passwortes verhindert unbefugtes Ändern von Einstellungen am Sensor. Im Auslieferungszustand ist der Passwortschutz nicht aktiviert. Der Sensor arbeitet in der Benutzerebene *Experte*.

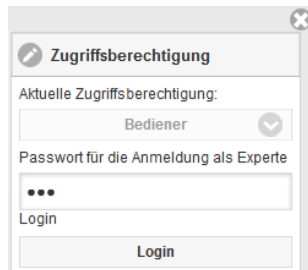
Nach erfolgter Konfiguration des Sensors sollte der Passwortschutz aktiviert werden. Das Standard-Passwort für die Expertenebene lautet 000.

i Das Standard-Passwort oder ein benutzerdefiniertes Passwort wird durch ein Software-Update nicht geändert. Das Experten-Passwort ist unabhängig vom Setup und wird damit auch nicht mit dem Setup zusammen geladen oder gespeichert.

Für den Benutzer sind folgende Funktionen zugänglich:

	Bediener	Experte
Passwort erforderlich	nein	ja
Eingänge, Signalverarbeitung, Ausgänge, Systemeinstellungen ansehen	ja	ja
Eingänge, Signalverarbeitung, Ausgänge, Systemeinstellungen ändern	nein	ja
Passwort ändern	nein	ja
Wechsel zwischen Messwertdiagramm und Videosignal	nein	ja
Skalierung Diagramme	ja	ja
Werkseinstellung setzen	nein	ja

Abb. 43 Rechte in der Benutzerhierarchie



Tippen Sie das Standard-Passwort 000 oder ein benutzerdefiniertes Passwort in das Feld `Passwort` ein und bestätigen Sie die Eingabe mit `Login`.

In die Betriebsart *Bediener* wechseln Sie mit einem Klick auf die Schaltfläche `Logout`.

Abb. 44 Wechsel in die Benutzerebene *Experte*

Die Benutzerverwaltung ermöglicht die Vergabe eines benutzerdefinierten Passwortes in der Betriebsart *Experte*.


Passwort	Wert	Bei allen Passwörtern wird die Groß/Kleinschreibung beachtet, Zahlen sind erlaubt. Sonderzeichen sind nicht zugelassen. Die maximale Länge ist auf 31 Zeichen beschränkt.
Benutzer-Level beim Neustart	Bediener / Experte	Legt die Benutzerebene fest, mit der der Sensor nach dem Wiedereinschalten startet. MICRO-EPSILON empfiehlt hier die Auswahl <i>Bediener</i> .

Nach erfolgter Konfiguration des Sensors sollte der Passwortschutz aktiviert werden. Bitte notieren Sie sich das Passwort für später.

7.6.7 Sensor rücksetzen

Sensor rücksetzen	Sensoreinstellungen	Schaltfläche	Es werden die Einstellungen Baudrate, Sprache, Einheit, Tastensperre und Echo-Mode gelöscht und die Default-Parameter geladen.
	Messeinstellung	Schaltfläche	Es werden die Einstellungen für Messrate, Trigger, Auswertebereich, Peakauswahl, Fehlerbehandlung, Mittelung, Nullsetzen/Mastern, Datenreduktion und die Setups gelöscht. Das 1. Preset wird geladen.
	Alles rücksetzen	Schaltfläche	Beim Betätigen der Schaltfläche werden die Einstellungen für den Sensor, die Messeinstellungen, die Zugriffsberechtigung, Passwort und die Setups gelöscht. Das 1. Preset wird geladen.
	Sensor neu starten	Schaltfläche	Beim Betätigen der Schaltfläche wird der Sensor mit den Einstellungen aus dem Favoritensetup neu gebootet, siehe 7.6.4 .

 Grau hinterlegte Felder erfordern eine Auswahl.

 Wert Dunkel umrandete Felder erfordern die Angabe eines Wertes.

8. Digitale Schnittstelle RS422

8.1 Vorbemerkungen

Die Schnittstelle RS422 hat eine maximale Baudrate von 1 MBaud. Die Baudrate ist im Auslieferungszustand auf 921,6 kBaud eingestellt.

Datenformat: Messwerte im Binärformat, Befehle als ASCII-Zeichenkette, Little-Endian

Schnittstellenparameter: 8 Datenbits, keine Parität, ein Stoppbit (8N1).

i Trennen beziehungsweise verbinden Sie die Sub-D-Verbindung zwischen RS422 und USB-Konverter nur im spannungslosen Zustand.

8.2 Messdatenformat

Es werden bis zu 18 Bit pro Ausgabewert übertragen, [siehe 8.4](#). Ein Ausgabewert wird auf drei Bytes verteilt, die sich in den beiden höchsten Bits unterscheiden. Die Übertragung weiterer Ausgabewerte ist optional.

Ausgabewert 1:

	Preamble		Datenbits					
L-Byte	0	0	D5	D4	D3	D2	D1	D0
M-Byte	0	1	D11	D10	D9	D8	D7	D6
H-Byte	1	0	D17	D16	D15	D14	D13	D12

Ausgabewert 2 ... 32:

	Preamble		Datenbits					
L-Byte	0	0	D5	D4	D3	D2	D1	D0
M-Byte	0	1	D11	D10	D9	D8	D7	D6
H-Byte	1	1	D17	D16	D15	D14	D13	D12

Ausgabereihenfolge: L-Byte, M-Byte, H-Byte.

In Abhängigkeit von der Messrate, Baudrate und Ausgabe-Datenrate können alle Ausgabedaten in einem Block ausgegeben werden. Ist die Ausgabe nicht möglich, wird ein Laufzeitfehler ausgegeben. Datenauswahl und Ausgabereihenfolge ist mit dem Befehl GETOUTINFO_RS422 abzufragen.

Die Ausgabe von Abstands-Messwerten und weiteren Messwerten über RS422 benötigt eine nachfolgende Umrechnung in die entsprechende Einheit, [siehe 8.4](#).

8.3 Konvertierung des binären Datenformates

Bei der Konvertierung müssen H-Byte, M-Byte und L-Byte anhand der ersten beiden Bits (Kennbits) erkannt, die Kennbits entfernt und die restlichen Bits wieder zu einem 16 oder 18-Bit Datenwort zusammengefasst werden.

Ergebnis der Konvertierung

D17	D16	D15	D14	D13	D12	D11	D10	D9	D8	D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
-----	-----	-----	-----	-----	-----	-----	-----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----

Die Konvertierung muss im Anwenderprogramm erfolgen. D16 und D17 werden u. a. zur Auswertung der Fehlercodes oder z. B. für den Messwertzähler verwendet.

•
i

Auch während der Kommunikation mit dem Sensor kann dieser ständig Messwerte am RS422-Ausgang liefern.

8.4 Werte, Bereiche

Die digitalen Messwerte werden als vorzeichenlose Digitalwerte (Rohwerte) ausgegeben. Es werden 16 bzw. 18 Bit pro Wert übertragen. Nachfolgend finden Sie eine Zusammenstellung der ausgegebenen Werte und die Umrechnung des Digitalwertes.

Wert	Länge	Variablen	Wertebereich	Formel
Abstand	16 Bit	x = Digitalwert	[0; <643] MBA-Reserve [643; 64887] Messbereich [>64887; 65520] MBE-Reserve	$d \text{ [mm]} = \frac{1}{100} \left(\frac{102}{65520} x - 1 \right) * MB \text{ [mm]}$
		MB = Messbereich [mm]	{10/25/50/100/200/500}	
		d = Abstand [mm]	[-0,01MB; 1,01MB]	
Abstand (mit Mastern)	18 Bit	x = Digitalwert		<p>Der Ausgabebereich wird auch bei 18 Bit mit 64235 Werten kodiert und um den Masterwert verschoben, siehe Abb. 46. Die Reserven bei MBA und MBE werden jeweils mit 643 Werten kodiert.</p> $d \text{ [mm]} = \frac{1}{100} \left(\frac{102}{65520} x - 51 \right) * MB \text{ [mm]}$
		MB = Messbereich [mm]	{10/25/50/100/200/500}	
		MP = Masterposition [mm]	[0; MB]	
		MV = Masterwert [mm]	[0; 2MB]	
		d = Abstand [mm]		
		$MV < MP - 0,5MB$:	[-0,5MB + MV; MB - MP + MV]	
$MV \geq MP - 0,5MB$:	[-MP + MV; MB - MP + MV]			
Belichtungszeit	18 Bit	x = Digitalwert	[1; 262143]	$BZ \text{ [}\mu\text{s]} = \frac{1}{10} x$
		BZ = Belichtungszeit [μ s]	[0,1; 26214,3]	
Intensität	16 Bit	x = Digitalwert	[0; 65472]	$I \text{ [%]} = \frac{25}{16368} x$
		I = Intensität [%]	[0; 100]	

Sensorstatus	18 Bit	x = Digitalwert	[0; 242143]	Bit 0 (LSB): Peak beginnt vor ROI
		Bitcodierung	[0; 1]	Bit 1: Peak endet nach ROI
				Bit 2: kein Peak gefunden
		MBA = Messbereichsanfang		Bit 5: Abstand vor MBA (erweitert)
		MBE = Messbereichsende		Bit 6: Abstand nach MBE (erweitert)
				Bit 15: Messwert ist getriggert Bit 16, 17: Status-LED; - 00 – aus 10 – rot - 01 – grün 11 – gelb
Messwertzähler	18 Bit	x = Digitalwert	[0; 262143]	
Zeitstempel	2 Wörter, a 16 Bit	x = Digitalwert Lo	[0; 65535]	t [ms] = $\frac{1}{100} (65536y + x)$
		y = Digitalwert Hi	[0; 65535]	
		t = Zeitstempel [ms]	[0; 11h55m49.67s]	
Unlinearisierter Schwerpunkt	18 Bit	x = Digitalwert	[0; 262143]	US [%] = $\frac{100}{262143} x$
		US = Schwerpunkt [%]	[0; 100]	
Video-Roh-signal	16 Bit	512 Pixel	[0; 65535]	

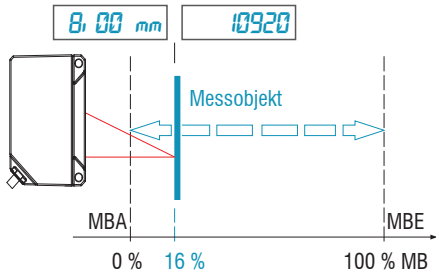
Im Abstandswert übertragene Zustandsinformationen

Abstandswert	Beschreibung
262075	zu große Datenmenge für gewählte Baudrate
262076	es ist kein Peak vorhanden
262077	Peak liegt vor dem Messbereich (MB)
262078	Peak liegt nach dem Messbereich (MB)
262080	Messwert nicht auswertbar
262081	Peak ist zu breit
262082	Laser ist ausgeschaltet

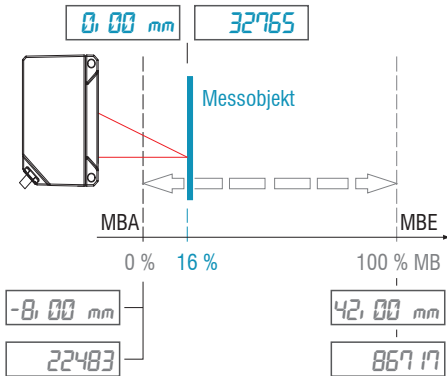
8.5 Verhalten Digitalausgang

Messwerte, die auf der Nullsetz- oder Masterfunktion beruhen, werden mit 18 Bit kodiert. Der Masterwert selbst kann den doppelten Messbereich annehmen. Die Beispiele zeigen das Verhalten des Digitalwertes mit einem ILD1420-50, Messbereich 50 mm.

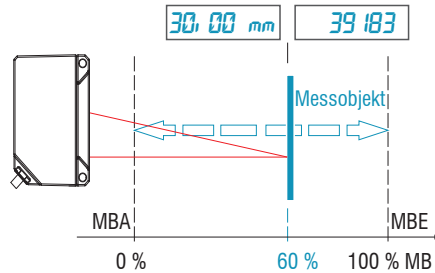
Messobjekt bei 16 % Messbereich



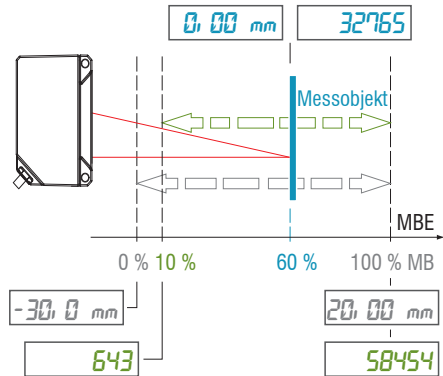
➔ Nullsetzen (Masterwert = 0 mm)



Messobjekt bei 60 % Messbereich

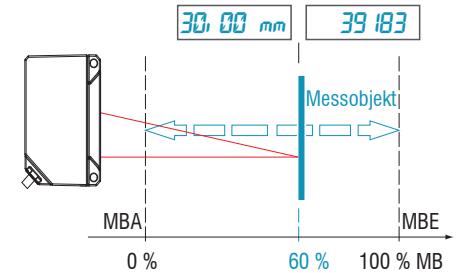


➔ Nullsetzen (Masterwert = 0 mm)

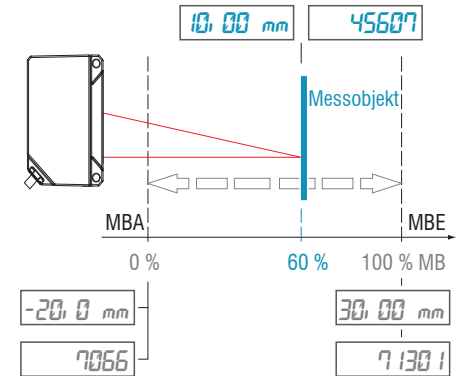


Digitalausgang erreicht bei 10 % MB Minimalwert

Messobjekt bei 60 % Messbereich



➔ Masterwert 10 mm setzen



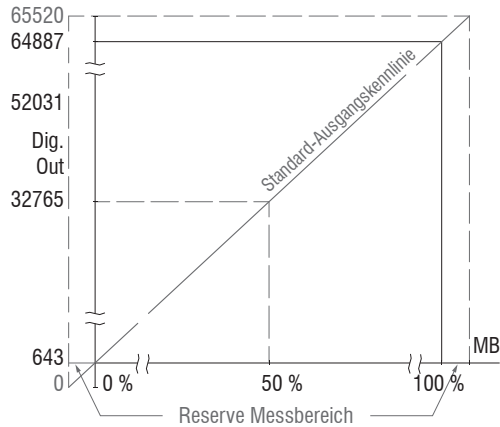


Abb. 45 Digitalwerte ohne Nullsetzung bzw. Masterung

Messobjekt bei 80 % Messbereich (40 mm)

➔ Masterwert 100 mm setzen

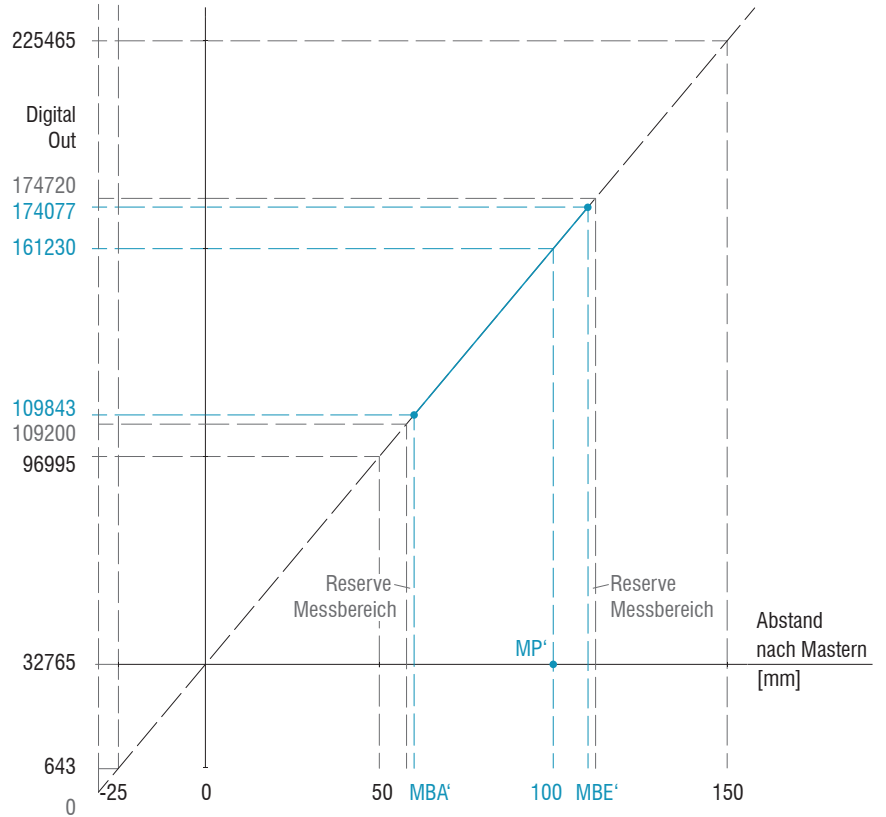


Abb. 46 Digitalwerte eines ILD1420-50 nach Masterung mit 100 mm Masterwert

9. Reinigung

In regelmäßigen Abständen ist eine Reinigung der Schutzscheiben zu empfehlen.

Setzen Sie sich keiner unnötigen Laserstrahlung aus.

 Schalten Sie den Sensor zur Reinigung und Wartung aus.

Trockenreinigung

Hierfür ist ein Optik-Antistatikpinsel geeignet oder Abblasen der Scheiben mit entfeuchteter, sauberer und ölfreier Druckluft.

Feuchtreinigung

Benutzen Sie zum Reinigen der Schutzscheibe ein sauberes, weiches, fusselfreies Tuch oder Linsenreinigungspapier und reinen Alkohol (Isopropanol).

Verwenden Sie auf keinen Fall handelsübliche Glasreiniger oder andere Reinigungsmittel.

10. Softwareunterstützung mit MEDAQLib

Mit MEDAQLib steht Ihnen eine dokumentierte Treiber-DLL zur Verfügung. Damit binden Sie optoNCDT-Lasersensoren in Verbindung

- mit dem Einkanal RS422/USB Konverter IF2001/USB oder
- mit dem 4-fach RS422/USB Konverter IF2004/USB und Anschlusskabel PCF1420-x/IF2008 (IF2008-Y) oder
- PCI-Interfacekarte IF 2008 und Anschlusskabel PCF1420-x/IF2008 und IF2008-Y-Adapterkabel

in eine bestehende oder kundeneigene PC-Software ein.

MEDAQLib

- enthält eine DLL, die in C, C++, VB, Delphi und viele weitere Programme importiert werden kann,
- nimmt Ihnen die Datenkonvertierung ab,
- funktioniert unabhängig vom verwendeten Schnittstellentyp,
- zeichnet sich durch gleiche Funktionen für die Kommunikation (Befehle) aus,
- bietet ein einheitliches Übertragungsformat für alle Sensoren von MICRO-EPSILON.

Für C/C++-Programmierer ist in MEDAQLib eine zusätzliche Header-Datei und eine Library-Datei integriert. Die aktuelle Treiberroutine inklusive Dokumentation finden Sie unter:

www.micro-epsilon.de/service/download

www.micro-epsilon.de/link/software/medaqlib

11. Haftungsausschluss

Alle Komponenten des Gerätes wurden im Werk auf die Funktionsfähigkeit hin überprüft und getestet. Sollten jedoch trotz sorgfältiger Qualitätskontrolle Fehler auftreten, so sind diese umgehend an MICRO-EPSILON oder den Händler zu melden.

MICRO-EPSILON übernimmt keinerlei Haftung für Schäden, Verluste oder Kosten, die z.B. durch

- Nichtbeachtung dieser Anleitung / dieses Handbuches,
- Nicht bestimmungsgemäße Verwendung oder durch unsachgemäße Behandlung (insbesondere durch unsachgemäße Montage, - Inbetriebnahme, - Bedienung und - Wartung) des Produktes,
- Reparaturen oder Veränderungen durch Dritte,
- Gewalteinwirkung oder sonstige Handlungen von nicht qualifizierten Personen

am Produkt entstehen, entstanden sind oder in irgendeiner Weise damit zusammenhängen, insbesondere Folgeschäden.

Diese Haftungsbeschränkung gilt auch bei Defekten, die sich aus normaler Abnutzung (z. B. an Verschleißteilen) ergeben, sowie bei Nichteinhaltung der vorgegebenen Wartungsintervalle (sofern zutreffend).

Für Reparaturen ist ausschließlich MICRO-EPSILON zuständig. Es ist nicht gestattet, eigenmächtige bauliche und/oder technische Veränderungen oder Umbauten am Produkt vorzunehmen. Im Interesse der Weiterentwicklung behält sich MICRO-EPSILON das Recht auf Konstruktionsänderungen vor.

Im Übrigen gelten die Allgemeinen Verkaufsbedingungen der MICRO-EPSILON, die unter Impressum | Micro-Epsilon <https://www.micro-epsilon.de/impressum/> abgerufen werden können.

12. Service, Reparatur

Bei einem Defekt am Sensor oder des Sensorkabels:

- Speichern Sie nach Möglichkeit die aktuellen Sensoreinstellungen in einem Parametersatz, [siehe 7.6.4](#), um nach der Reparatur die Einstellungen wieder in den Sensor laden zu können.
- Senden Sie bitte die betreffenden Teile zur Reparatur oder zum Austausch ein.

Bei Störungen, deren Ursachen nicht eindeutig erkennbar sind, senden Sie bitte immer das gesamte Messsystem an:

MICRO-EPSILON MESSTECHNIK
GmbH & Co. KG
Königbacher Str. 15
94496 Ortenburg / Deutschland

Tel. +49 (0) 8542 / 168-0
Fax +49 (0) 8542 / 168-90
info@micro-epsilon.de
www.micro-epsilon.de

13. Außerbetriebnahme, Entsorgung

Um zu vermeiden, dass umweltschädliche Stoffe freigesetzt werden und um die Wiederverwendung von wertvollen Rohstoffen sicherzustellen, weisen wir Sie auf folgende Regelungen und Pflichten hin:

- Sämtliche Kabel am Sensor und/oder Controller sind zu entfernen.
- Der Sensor und/oder Controller, dessen Komponenten und das Zubehör sowie die Verpackungsmaterialien sind entsprechend den landesspezifischen Abfallbehandlungs- und Entsorgungsvorschriften des jeweiligen Verwendungsgebietes zu entsorgen.
- Sie sind verpflichtet, alle einschlägigen nationalen Gesetze und Vorgaben zu beachten.

Für Deutschland / die EU gelten insbesondere nachfolgende (Entsorgungs-) Hinweise:

- Altgeräte, die mit einer durchgestrichenen Mülltonne gekennzeichnet sind, dürfen nicht in den normalen Betriebsmüll (z.B. die Restmülltonne oder die gelbe Tonne) und sind getrennt zu entsorgen. Dadurch werden Gefahren für die Umwelt durch falsche Entsorgung vermieden und es wird eine fachgerechte Verwertung der Altgeräte sichergestellt.
- Eine Liste der nationalen Gesetze und Ansprechpartner in den EU-Mitgliedsstaaten finden Sie unter https://environment.ec.europa.eu/topics/waste-and-recycling/waste-electrical-and-electronic-equipment-veee_en. Hier besteht die Möglichkeit, sich über die jeweiligen nationalen Sammel- und Rücknahmestellen zu informieren.
- Altgeräte können zur Entsorgung auch an MICRO-EPSILON an die im Impressum unter <https://www.micro-epsilon.de/impressum/> angegebene Anschrift zurückgeschickt werden.
- Wir weisen darauf hin, dass Sie für das Löschen der messspezifischen und personenbezogenen Daten auf den zu entsorgenden Altgeräten selbst verantwortlich sind.
- Unter der Registrierungsnummer WEEE-Reg.-Nr. DE28605721 sind wir bei der Stiftung Elektro-Altgeräte Register, Nordostpark 72, 90411 Nürnberg, als Hersteller von Elektro- und/ oder Elektronikgeräten registriert.



Anhang

A 1 Optionales Zubehör

IF2001/USB		<p>Einkanal RS422/USB Konverter von RS422 auf USB, Typ IF2001/USB, passend für Kabel PCF1420-x/I oder PCF1420-x/U, inklusive Treiber, Anschlüsse: 1 × Buchsenleiste 10-pol. (Kabelklemme) Typ Würth 691361100010, 1x Buchsenleiste 6-pol. (Kabelklemme) Typ Würth 691361100006</p>
IF2035-PROFINET		<p>Schnittstellenmodul zur PROFINET-Anbindung eines Micro-Epsilon Sensors mit RS485 oder RS422-Schnittstelle, passend für Kabel PCF1420-x/I oder PCF1420-x/U, Hutschienengehäuse, inkl. GSDML-Datei zur Softwareeinbindung in der SPS</p>
IF2035-EIP		<p>Schnittstellenbaustein für Anbindung von Micro Epsilon Sensoren mit RS422/RS485 Schnittstelle auf Ethernet/IP 1-Kanal-System mit Hutschienengehäuse Software-Einbindung in die SPS mit EDS Datei Zertifiziert nach Ethernet/IP CT16</p>
IF2035-EtherCAT		<p>Schnittstellenmodul zur EtherCAT-Anbindung eines Micro-Epsilon Sensors mit RS485 oder RS422-Schnittstelle, passend für Kabel PCF1420-x/I oder PCF1420-x/U, Hutschienengehäuse, inkl. ESI-Datei zur Softwareeinbindung in der SPS</p>
PS2020		<p>Netzteil für Hutschienenmontage, Eingang 230 VAC, Ausgang 24 VDC / 2,5 A</p>

IF2004/USB



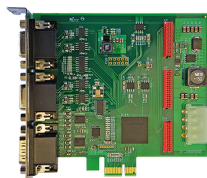
4-Kanal RS422/USB Konverter für ein bis vier optische Sensoren mit RS422-Schnittstelle
 Ausgabe der Daten über USB-Schnittstelle
 Für den Betrieb ist ein Netzteil 24 VDC/2 A erforderlich (nicht enthalten)

C-Box/2A



Ansteuerung von zwei Sensoren von Micro-Epsilon mit RS422-Schnittstelle passend für Kabel PCF1420-x/C-Box, synchrone Verrechnung der beiden Einzelsensorsignale möglich, Umsetzer von RS422 auf USB/Ethernet, Parametrierung über Webinterface oder ASCII-Kommandos

IF2008/PCIE



Interfacekarte IF2008/PCIE für die synchrone Erfassung von 4 digitalen Sensor-signalen Serie optoNCDT 1420 oder andere und 2 Encoder. In Verbindung mit IF2008E können insgesamt 6 digitale Signale, 2 Encoder, 2 analoge Signale und 8 I/O Signale synchron erfasst werden.

IF2008/ETH
 Konverter
 RS422/Ethernet







8-fach RS422 zu Ethernet Umsetzer mit industrial M12 Stecker/Buchse zum Anschluss von bis zu 8 Stück ILD1420, ILD1750, ILD1900, ILD2300 Sensoren oder IFC2451/61 Controller; zusätzlich 4 programmierbare Schaltein- und Schaltausgänge, die über TTL und HTL Logik angesprochen werden können; zulässiger Temperaturbereich Lagerung: +5 ... +50 °C; Schutzart IP65

IF2008-
 Y-Adapterkabel



Für den Anschluss von zwei Sensoren mit Interfacekabel PCF1420-x/IF2008 an einem Port der IF2008.

PCF1420-x/I		PCF1420-x/I Versorgungs- und Ausgangskabel, 3 m, 6 m, 10 m lang
PCF1420-x/U		Versorgungs- und Ausgangskabel; 3 m, 6 m, 10 m, 15 m lang Sensorseitig 12-poliger Rundstecker, andere Seite offene Enden, Ausgangssignal 1 - 5 Volt für den Messbereich des Sensors, schleppkettentauglich
PCF1420-x/IF2008		Versorgungs- und Ausgangskabel; 3 m, 6 m, 10 m
PCE1420-3/M12		Sensorverlängerungskabel für ILD1420 in Verbindung mit IF2008/ETH, Länge 3 m, eine Seite mit 12-poliger Buchse umspritzt eine Seite mit 12-poligem Stecker Typ Binder Serie 713, schleppkettentauglich
PCF1420-x/C-Box		Versorgungs- und Ausgangskabel zum Anschluss eines ILD1420 an die C- Box/2A; Kabellänge x = 3, 6, 8, 9 oder 10 m

A 2 Werkseinstellung

Passwort	„000“
Messrate	4 kHz
Messbereich	100 % d.M.: I = 20 mA, digital 64887
	0 % d.M.: I = 4 mA, digital 643
Peakauswahl	Höchster Peak
Fehlerbehandlung	Fehlerausgabe, kein Messwert

Messwertmittelung	Median 9
Ausgang	Stromausgang
RS422	921,6 kBaud
Triggermodus	Kein Trigger
Sprache	Deutsch

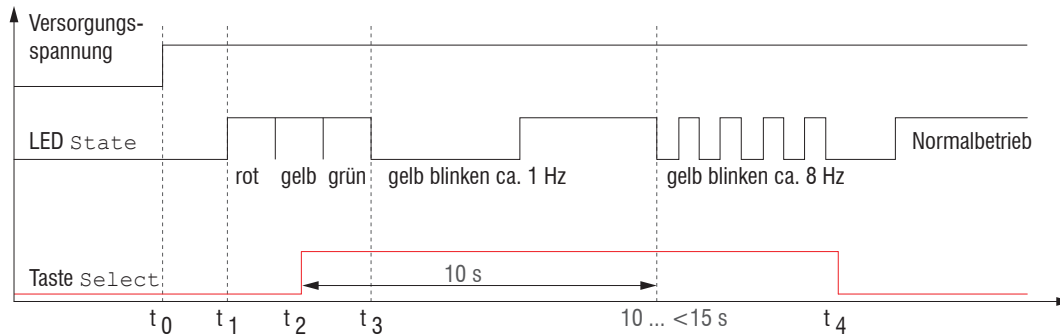


Abb. 47 Ablaufdiagramm für den Start eines Sensors mit Werkseinstellung

- t_0 : Versorgungsspannung ist angelegt
 - $t_1 \dots t_3$: beide LED's signalisieren die Startsequenz (rot-gelb-grün für jeweils 1 Sek.)
 - t_2 : Taste wird während der Startsequenz ($t_1 \dots t_3$) gedrückt
 - t_4 : Taste wird losgelassen während die LED State gelb blinkt
- $\Delta t = t_4 - t_2$; Δt (Tastendruckdauer) muss mindestens 10 Sek, max. 15 Sek betragen

A 3 ASCII-Kommunikation mit Sensor

A 3.1 Allgemein

Die ASCII-Befehle können über die Schnittstelle RS422 an den Sensor gesendet werden. Alle Befehle, Eingaben und Fehlermeldungen erfolgen in Englisch. Ein Befehl besteht immer aus dem Befehlsnamen und Null oder mehreren Parametern, die durch Leerzeichen getrennt sind und mit LF abgeschlossen werden. Wenn Leerzeichen in Parametern verwendet werden, so ist der Parameter in Anführungszeichen zu setzen, z.B. „Passwort mit Leerzeichen“.

Beispiel: Ausgabe über RS422 einschalten

OUTPUT RS422 ↵

Hinweis: ↵ muss LF beinhalten, kann aber auch CR LF sein.

Erklärung: LF Zeilenvorschub (line feed, hex 0A)

CR Wagenrücklauf (carriage return, hex 0D)

↵ Enter (je nach System hex 0A oder hex 0D0A)

Der aktuell eingestellte Parameterwert wird zurückgegeben, wenn ein Befehl ohne Parameter aufgerufen wird.

Die Eingabeformate sind:

```
<Befehlsname> <Parameter1> [<Parameter2> [...]]
<Befehlsname> <Parameter1> <Parameter2> ... <Parameter...>
```

oder eine Kombinationen davon.

Parameter in []-Klammern sind optional und bedingen die Eingabe des davor stehenden Parameters. Aufeinanderfolgende Parameter ohne []-Klammern sind zwingend einzugeben, d. h. es darf kein Parameter weggelassen werden. Alternative Eingaben von Parameter-Werten werden durch „|“ getrennt dargestellt, z. B. für „a|b|c“ können die Werte „a“, „b“ oder „c“ gesetzt werden. Parameter-Werte in <>-Klammern sind wählbar aus einem Wertebereich.

Erklärungen zum Format:

„a b“	Wert des Parameters kann auf den Wert „a“ oder „b“ gesetzt werden.
„ P1 P2“	Es müssen beide Parameter „P1“ und „P2“ gesetzt werden.
„ P1 [P2 [P3]]“	Es können die Parameter „P1“, „P2“ und „P3“ gesetzt werden, wobei „P2“ nur gesetzt werden darf, wenn „P1“ gesetzt ist und „P3“ nur wenn „P1“ und „P2“ gesetzt sind.
„<a>“	Der Wert des Parameters liegt in einem Wertebereich von „... bis ...“, siehe Parameterbeschreibung.

Parameter-Werte ohne Spitze Klammern können nur diskrete Werte annehmen, siehe Parameterbeschreibung. Runde Klammern sind als Gruppierung zu verstehen, d. h. für eine bessere Verständlichkeit wird „P1 P2|P3“ als „(P1 P2)|P3“ geschrieben.

Beispiel ohne []:

„PASSWD <Altes Passwort> <Neues Passwort> <Neues Passwort>“

- Zur Änderung des Passwortes sind alle 3 Parameter einzugeben.

Das Ausgabe-Format ist:

<Befehlsname> <Parameter1> [<Parameter2> [...]]

Die Antwort kann ohne Änderungen wieder als Befehl für das Setzen des Parameters verwendet werden. Optionale Parameter werden nur dann mit zurückgegeben, wenn die Rückgabe nötig ist. Zum Beispiel werden bei dem Befehl Datenauswahl zusätzliche Werte nur die aktivierten Ausgabewerte zurückgegeben.

Nach der Verarbeitung eines Befehls wird immer ein Zeilenumbruch und ein Prompt („->“) zurückgegeben. Im Fehlerfall steht vor dem Prompt eine Fehlermeldung welche mit „Exxx“ beginnt, wobei xxx für eine eindeutige Fehlernummer steht. Außerdem können anstatt von Fehlermeldungen auch Warnmeldungen („Wxxx“) ausgegeben werden. Diese sind analog zu den Fehlermeldungen aufgebaut. Bei Warnmeldungen wurde der Befehl ausgeführt.

Bei Supportanfragen zum Sensor sind die Antworten auf die Befehle GETINFO und PRINT hilfreich, da sie die Sensoreinstellungen enthalten.

A 3.2 Übersicht Befehle

Gruppe	Kapitel	Befehl	Kurzinfo
Allgemein			
	Kap. A 3.3.1	HELP	Hilfe zu Befehle
	Kap. A 3.3.2	GETINFO	Sensorinformation abfragen
	Kap. A 3.3.3	LANGUAGE	Sprache der Website bestimmen
	Kap. A 3.3.4	RESET	Sensor neu booten
	Kap. A 3.3.5	RESETCNT	Zähler rücksetzen
	Kap. A 3.3.6	ECHO	Umschalten Befehlsantwort, ASCII-Schnittstelle
	Kap. A 3.3.7	PRINT	Ausgabe aller Sensoreinstellungen
Benutzerebene			
	Kap. A 3.3.8.1	LOGIN	Wechsel der Benutzerebene
	Kap. A 3.3.8.2	LOGOUT	Wechsel in die Benutzerebene Bediener (user)
	Kap. A 3.3.8.3	GETUSERLEVEL	Abfrage der Benutzerebene
	Kap. A 3.3.8.4	STDUSER	Einstellen des Standardnutzers
	Kap. A 3.3.8.5	PASSWD	Kennwort ändern
Triggerung			
	Kap. A 3.3.9.1	TRIGGER	Triggerart auswählen
	Kap. A 3.3.9.2	TRIGGERAT	Wirkung des Triggereingangs
	Kap. A 3.3.9.3	MFILELEVEL	Pegel für Schalteingang auswählen
	Kap. A 3.3.9.4	TRIGGERCOUNT	Anzahl der auszugebenden Messwerte
	Kap. A 3.3.9.5	TRIGGERSW	Software - Triggerimpuls

Schnittstellen			
	Kap. A 3.3.10.1	BAUDRATE	Übertragungsrate der RS422 einstellen
	Kap. A 3.3.10.2	UNIT	Maßeinheit Web-Interface auswählen
	Kap. A 3.3.10.3	MFIFUNC	Funktionsauswahl Multifunktionseingang
	Kap. A 3.3.10.4	ERROROUT1	Schaltausgang aktivieren
	Kap. A 3.3.10.5	ERRORLEVELOUT1	Ausgangspegel Schaltausgang
	Kap. A 3.3.10.6	ERRORLIMIT	Schwellwert Schaltausgang
	Kap. A 3.3.10.7	ERRORHYSTERESIS	Hysteresewert Schaltausgang
	Kap. A 3.3.10.8	ERROROUTHOLD	Min. Schaltzeit aktiver Schaltausgang
Handling von Setups			
	Kap. A 3.3.11.1	IMPORT	Parameter laden
	Kap. A 3.3.11.2	EXPORT	Sensoreinstellungen exportieren
	Kap. A 3.3.11.3	MEASSETTINGS	Messeinstellungen laden/speichern
	Kap. A 3.3.11.4	BASICSETTINGS	Geräteeinstellungen laden/speichern
	Kap. A 3.3.11.5	SETDEFAULT	Werkseinstellungen
Analogausgang skalieren			
	Kap. A 3.3.12	ANALOGSCALE	Analogausgang skalieren
Tastenfunktion			
	Kap. A 3.3.13.1	KEYFUNC	Tastenfunktion auswählen
	Kap. A 3.3.13.2	KEYLOCK	Tastensperre einrichten

Messung		
	Allgemein	
Kap. A 3.4.1	TARGETMODE	Auswahl materialabhängiger Messalgorithmus
Kap. A 3.4.2	MEASPEAK	Auswahl des Peaks in diffuser Sensoranordnung
Kap. A 3.4.3	MEASRATE	Messrate auswählen
Kap. A 3.4.4	LASERPOW	Laserleistung auswählen
Kap. A 3.4.5	ROI	Maskierung des Auswertebereichs
	Messwertbearbeitung	
Kap. A 3.4.6.1	AVERAGE	Messwertmittelung auswählen
Kap. A 3.4.6.2	MASTERMV	Mastern / Nullsetzen
Datenausgabe		
	Allgemein	
Kap. A 3.5.1	OUTPUT	Auswahl Messwertausgang
Kap. A 3.5.2	OUTREDUCEDEVICE	Auswahl Messwertausgang für Reduzierung
Kap. A 3.5.3	OUTREDUCECOUNT	Reduzierung Messwertausgabe
Kap. A 3.5.4	OUTHOLD	Fehlerbehandlung einstellen
	Auswahl der auszugebenden Messwerte	
Kap. A 3.5.5.1	GETOUTINFO_RS422	Abfrage Datenauswahl
Kap. A 3.5.5.2	OUTADD_RS422	Datenauswahl zusätzliche Werte
Kap. A 3.5.5.3	OUTVIDEO_RS422	Videoausgabe einstellen

A 3.3 Allgemeine Befehle

A 3.3.1 HELP

```
HELP [<Befehl>]
```

Ausgabe einer Hilfe zu jedem Befehl. Wird kein Befehl angegeben, wird eine allgemeine Hilfe ausgegeben.

A 3.3.2 GETINFO, Sensorinformation

```
GETINFO
```

Abfragen der Sensor-Information. Ausgabe siehe untenstehendes Beispiel:

```
->GETINFO
Name:          ILD1420-10          //Modelname Sensor, Sensorreihe
Serial:        15030002           //Seriennummer
Option:        000                //Optionsnummer des Sensors
Article:       4120212           //Artikelnummer des Sensors
Cable head:    Wire
Measuring range: 10.00mm         //Messbereich des Sensors
Version:       001.010           //Version der Software
Hardware-rev:  00
Boot-version:  001.000
->
```

A 3.3.3 LANGUAGE, Sprache der Webseite

```
LANGUAGE DE | EN | CN
```

Bestimmt die Sprache für das Webinterface.

- DE: Sprache auf Deutsch setzen
- EN: Sprache auf Englisch setzen
- CN: Sprache auf Chinesisch setzen

Die gewählte Spracheinstellung wird auf der Webseite wirksam.

A 3.3.4 RESET, Sensor booten

RESET

Der Sensor wird neu gestartet.

A 3.3.5 RESETCNT, Zähler Rücksetzen

RESETCNT [TIMESTAMP] [MEASCNT]

Setzt die internen Zähler im Sensor zurück.

- TIMESTAMP: setzt den Zeitstempel zurück
- MEASCNT: setzt den Messwertzähler zurück

A 3.3.6 ECHO, Umschalten der Befehlsantwort, ASCII-Schnittstelle

ECHO ON|OFF

Einstellung der Befehlsantwort bei einem ASCII-Befehl:

- ON: Befehlsantwort ein, z. B. <Kdo> ok (oder Fehlermeldung)
->
- OFF: Befehlsantwort aus, z. B. ->

A 3.3.7 PRINT, Sensoreinstellungen

PRINT

Print dient der Ausgabe aller Sensoreinstellungen.

Beispiel einer Antwort:

```
GETUSERLEVEL PROFESSIONAL      OUTPUT ANALOG
STDUSER PROFESSIONAL          OUTREDUCEDEVICE NONE
BAUDRATE 921600                OUTREDUCECOUNT 2
UNIT MM                        OUTVIDEO_RS422 NONE
LANGUAGE DE                    OUTADD_RS422 NONE
MFIFUNC NONE                   GETOUTINFO_RS422 DIST1
MFILELEVEL HTL_HIGH           OUTHOLD NONE
KEYFUNC NONE                   ERROROUT1 DIST
KEYLOCK AUTO 5 (IS_ACTIVE)     ERRORLEVELOUT1 NPN
TARGETMODE STANDARD           ANALOGSCALE STANDARD
MEASRATE 2.000
MEASPEAK DISTA                ->
ROI 0 511
AVERAGE MEDIAN 9
TRIGGERAT INPUT
TRIGGER NONE
TRIGGERCOUNT INFINITE
LASERPOW FULL
MASTERMV NONE
```

A 3.3.8 Benutzerebene

A 3.3.8.1 LOGIN, Wechsel der Benutzerebene

```
LOGIN <Passwort>
```

Eingabe des Passwortes, um in eine andere Benutzerebene zu gelangen. Es gibt folgende Benutzerebenen:

- USER (Bediener): Lese-Zugriff auf alle Elemente und die grafische Darstellung der Ausgabewerte in der Weboberfläche
- PROFESSIONAL (Experte): Lese- und Schreib-Zugriff auf alle Elemente

A 3.3.8.2 LOGOUT, Wechsel in die Benutzerebene Bediener

```
LOGOUT
```

Setzen der Benutzerebene auf Bediener (USER).

A 3.3.8.3 GETUSERLEVEL, Abfrage der Benutzerebene

```
GETUSERLEVEL
```

Abfragen der aktuellen Benutzerebene.

A 3.3.8.4 STDUSER, Einstellen des Standardnutzers

```
STDUSER USER|PROFESSIONAL
```

Einstellen des Standardbenutzers, der nach dem Systemstart angemeldet ist. Mit LOGOUT wird der Standardnutzer nicht verändert, d. h. nach dem Befehl RESET oder Einschalten der Versorgungsspannung am Sensor erfolgt automatisch die Anmeldung als Standardnutzer.

A 3.3.8.5 PASSWD, Kennwort ändern

```
PASSWD <Altes Passwort> <Neues Passwort> <Neues Passwort>
```

Ändern des Passwortes für die Benutzerebene PROFESSIONAL.

Es muss dafür das Alte und zweimal das neue Passwort angegeben werden. Stimmen die neuen Passwörter nicht überein, wird eine Fehlermeldung ausgegeben.

Das Passwort darf nur Buchstaben von A bis Z ohne Umlaute und Zahlen enthalten. Groß-/Kleinschreibung wird unterschieden. Die maximale Länge ist auf 31 Zeichen beschränkt.

A 3.3.9 Triggerung

Der Multifunktionseingang dient auch als Triggereingang.

A 3.3.9.1 TRIGGER, Triggerauswahl

```
TRIGGER NONE | EDGE | PULSE | SOFTWARE
```

- NONE: Keine Triggerung
- PULSE: Pegeltriggerung
- EDGE: Flankentriggerung
- SOFTWARE: Softwaretriggerung

A 3.3.9.2 TRIGGERAT, Wirkung des Triggereingangs

```
TRIGGERAT INPUT | OUTPUT
```

- INPUT: Triggerung der Messwertaufnahme. In die Mittelwertberechnung gehen unmittelbar vor dem Triggerereignis gemessene Werte nicht ein, stattdessen aber ältere Messwerte, die bei vorhergehenden Triggerereignissen ausgegeben wurden.
- OUTPUT: Triggerung der Messwertausgabe. In die Mittelwertberechnung gehen unmittelbar vor dem Triggerereignis gemessene Werte ein.

A 3.3.9.3 MFILELEVEL, Eingangspegel Multifunktionseingang

```
MFILELEVEL HTL_HIGH | HTL_LOW
```

Auswahl des Schalt- oder Triggerpegels für den Multifunktionseingang.

- HTL_HIGH: High-Aktiv (Flankentriggerung: Steigende Flanke, Pegeltriggerung: High-Aktiv)
- HTL_LOW: Low-Aktiv (Flankentriggerung: Fallende Flanke, Pegeltriggerung: Low-Aktiv)

A 3.3.9.4 TRIGGERCOUNT, Anzahl der auszugebenden Messwerte

```
TRIGGERCOUNT NONE | INFINITE | <n>
```

```
<1...16382>
```

Anzahl der auszugebenden Messwerte beim Triggern

- NONE: Triggern beenden und Beginn der kontinuierlichen Ausgabe
- INFINITE: Start der kontinuierlichen Ausgabe nach dem ersten Triggerereignis
- <n>: Anzahl der auszugebenden Werte nach jedem Triggerereignis $n = 1 \dots 16382$.

A 3.3.9.5 TRIGGERSW, Software-Triggerimpuls

TRIGGERSW

Erzeugen eines Software-Triggerimpulses. Ist in der Triggerauswahl nicht „SOFTWARE“ ausgewählt, erfolgt eine Fehlerausgabe.

A 3.3.10 Schnittstellen

A 3.3.10.1 BAUDRATE, RS422

```
BAUDRATE 9600|19200|56000|115200|128000|230400|256000|460800|691200|921600|
1000000
```

Einstellen der Baudrate für die RS422-Schnittstelle.

A 3.3.10.2 UNIT, Maßeinheit Web-Interface

UNIT MM|INCH

Wechsel der Messwertdarstellung auf den Webseiten. Der Befehl hat keinen Einfluss auf das ASCII-Interface.

- MM Darstellung in mm
- INCH Darstellung in Zoll

A 3.3.10.3 MFIFUNC, Funktionsauswahl Multifunktionseingang

MFIFUNC NONE | MASTER | TEACH | TRIGGER

Funktion des Multifunktionseinganges auswählen.

- NONE: Multifunktionseingang hat keine Funktion
- MASTER: Multifunktionseingang ist Masterimpulseingang
- TEACH: Multifunktionseingang ist Teach-Eingang für Analogausgang
- TRIGGER: Multifunktionseingang ist Triggereingang

A 3.3.10.4 ERROROUT1, Schaltausgang aktivieren

ERROROUT1 NONE|DIST|TEACH|LI1

Fehlensignal des Schaltausgangs ERROR auswählen.

- NONE: Schaltausgang deaktiviert
- DIST: Kein Peak gefunden oder außerhalb Messbereich (Out of range)
- TEACH: Abstand befindet sich außerhalb des skalierten Analogbereiches
- LI1: Abstand ist größer als der Grenzwert (ERRORLIMIT)

A 3.3.10.5 ERRORLEVELOUT1, Ausgangspegel Schaltausgang

```
ERRORLEVELOUT1 NPN|PNP|PUSHPULL|PUSHPULLNEG
```

Auswahl des Ausgangspegels für ERROROUT1.

- NPN: Schaltausgang ist aktiv bei Fehler.
- PNP: Schaltausgang ist aktiv bei Fehler.
- PUSHPULL: Schaltausgang ist high bei Fehler.
- PUSHPULLNEG: Schaltausgang ist low bei Fehler.

Beschaltung des Schaltausganges ERROR1, [siehe 5.4.8](#).

A 3.3.10.6 ERRORLIMIT

```
ERRORLIMIT DIST1 <upper threshold>
```

Messwert, bei dessen Überschreitung der Schaltausgang aktiviert wird.

Wertebereich: 0 ... 2 * Messbereich [mm].

A 3.3.10.7 ERRORHYSTERESIS

```
ERRORHYSTERESIS <hysteresis>
```

Wert, um den der Messwert unter den Grenzwert fallen muss, damit der Schaltausgang deaktiviert wird.

Wertebereich: 0 ... 2 * Messbereich [mm].

A 3.3.10.8 ERROROUTHOLD

```
ERROROUTHOLD <hold period>
```

Angabe der Zeitdauer in ms, die der Schaltausgang bei Grenzwertüberschreitung mindestens aktiv bleiben soll. Die Zeitdauer beginnt mit Überschreiten des Grenzwerts. Wertebereich: 0 ... 1000 [ms].

A 3.3.11 Handling von Setups

A 3.3.11.1 IMPORT

```
IMPORT [FORCE] [APPLY] <Daten>
```

Importieren von Daten im JSON-Format¹ in den Sensor.

Das Import-Kommando gibt zuerst ein Prompt (->) zurück. Danach können die Daten gesendet werden. Nach dem Importieren wird ein Prompt (->) zurückgegeben.

- FORCE: Überschreiben von Messeinstellungen (= MEASSETTINGS) mit dem gleichen Namen (ansonsten wird bei gleichen Namen eine Fehlermeldung zurückgegeben). Beim Import aller Messeinstellungen oder der Geräteeinstellungen (= BASICSETTINGS) muss immer FORCE angegeben werden.
- APPLY: Übernehmen der Einstellungen nach dem Importieren / Lesen der Initial Settings.

A 3.3.11.2 EXPORT

```
EXPORT ALL | MEASSETTINGS_ALL | (MEASSETTINGS <SetupName>) | BASICSETTINGS
```

Exportieren der Sensor-Settings. Als Antwort werden die Daten im JSON-Format übertragen. Zum Abschluss kommt wieder ein Prompt.

A 3.3.11.3 MEASSETTINGS, Messeinstellungen laden / speichern

```
MEASSETTINGS <Unterkommando> [<Name>]
```

Einstellungen der Messaufgabe.

Lädt herstellereigene Presets bzw. nutzerspezifische Setups vom Sensor oder speichert nutzerspezifische Setups im Sensor.

Unterkommandos:

- CURRENT Ausgabe des Namens der aktuellen Messeinstellung.
- PRESETLIST: Auflisten aller vorhandenen Presets (Namen): „Standard“, „Multi-Surface“, „Light Penetration“
- LIST: Auflisten aller gespeicherten Messeinstellungen (Namen) „Name1“ „Name2“ „...“
- READ <Name>: Laden eines Presets oder einer Messeinstellung vom Sensor.
- STORE <Name>: Speichern der aktuellen Messeinstellung im Sensor.
- DELETE <Name>: Löschen einer Messeinstellung.
- RENAME <NameOld> <NameNew> [FORCE]: Umbenennen einer Messeinstellung. Mit FORCE kann eine vorhandene Messeinstellung überschrieben werden.

1) JSON-Format, siehe https://de.wikipedia.org/wiki/JavaScript_Object_Notation

- INITIAL <Name> | AUTO: Laden einer benannten oder zuletzt gespeicherten Messeinstellung beim Start des Sensors. Presets können nicht angegeben werden.
- PRESETMODE: Rückgabe der eingestellten Signalqualität.
- PRESETMODE <mode>: Einstellen der Signalqualität. Das Einstellen der Signalqualität ist nur möglich, wenn ein Preset (TARGETMODE) geladen wurde.
 - <mode> = STATIC|BALANCED|DYNAMIC|NOAVERAGING|NONE

A 3.3.11.4 BASICSETTINGS, Geräteeinstellungen laden / speichern

```
BASICSETTINGS READ | STORE
```

- READ: Lädt die gespeicherten Geräteeinstellungen vom Sensor.
- STORE: Speichert die aktuellen Geräteeinstellungen im Sensor.

A 3.3.11.5 SETDEFAULT, Werkseinstellungen

```
SETDEFAULT ALL | MEASSETTINGS | BASICSETTINGS
```

Setzt den Sensor in die Werkseinstellung zurück.

- ALL: Löschen der Mess- bzw. Geräteeinstellungen und Laden des Standard-Presets für die Messeinstellungen bzw. der Default-Parameter für die Geräteeinstellungen.
- MEASSETTINGS: Löschen der Messeinstellungen und Laden des Standard Presets.
- BASICSETTINGS: Löschen der Geräteeinstellungen und Laden der Default-Parameter.

A 3.3.12 ANALOGSCALE, Skalieren des Analogausgangs

```
ANALOGSCALE STANDARD|(TWOPOINT <Minimalwert> <Maximalwert>)
```

Setzen der Zweipunkt-Skalierung des Analogausganges.

- STANDARD: Messbereich des Sensors ausnutzen
- TWOPOINT: Zweipunktskalierung innerhalb des Analogbereiches (4 – 20 mA)
 - Minimalwert: Messwert in mm, der dem unteren Analogwert (4 mA) zugeordnet ist,
 - Maximalwert: Messwert in mm, der dem oberen Analogwert (20 mA) zugeordnet ist.

i Der Minimalwert (in mm) kann größer als der Maximalwert (in mm) sein, [siehe 7.5.3](#).

A 3.3.13 Tastenfunktion

A 3.3.13.1 KEYFUNC, Tastenfunktion auswählen

```
KEYFUNC NONE | MASTER | TEACH
```

Auswahl der Tastenfunktion.

- NONE: Taste hat keine Funktion
- MASTER: Taste zum Mastern nutzen
- TEACH: Taste zum Teachen nutzen

A 3.3.13.2 KEYLOCK, Tastensperre einrichten

```
KEYLOCK NONE | ACTIVE | AUTO <Zeit>
```

Auswahl der Tastensperre.

- NONE: Taste funktioniert ständig, keine Tastensperre
- ACTIVE: Tastensperre wird sofort nach Neustart aktiviert
- AUTO: Tastensperre wird erst <Zeit> Minuten nach einem Neustart aktiviert

A 3.4 Messung

A 3.4.1 TARGETMODE, Messaufgabe

```
TARGETMODE STANDARD | MULTISURFACE | PENETRATION1
```

Auswahl materialabhängiger Presets, [siehe 7.4.2](#).

- STANDARD: Geeignet für Materialien z. B. aus Keramik, Metall, Kunststoff oder Holz
- MULTISURFACE: Geeignet für Materialien mit wechselnden Oberflächen, z. B. PCB oder Hybridmaterialien
- PENETRATION: Geeignet für Materialien mit starker Eindringtiefe des Laserlichtes

A 3.4.2 MEASPEAK, Auswahl des Peaks im Videosignal

```
MEASPEAK DISTA | DIST1 | DISTL
```

- DISTA: Ausgabe des Peaks mit der größten Amplitude (Standard)
- DIST1: Ausgabe des ersten Peaks
- DISTL: Ausgabe des letzten Peaks

1) Verfügbar für die Sensormodelle ILD1420-10/25/50.

A 3.4.3 MEASRATE, Messrate

```
MEASRATE 0.25|0.5|1|2|4|8
```

Auswahl der Messrate in kHz.

A 3.4.4 LASERPOW, Laserleistung

```
LASERPOW FULL | OFF
```

- FULL: Laserleistung wird auf 100 % geschaltet
- OFF: Laser wird ausgeschaltet.

A 3.4.5 ROI, Videosignal, Maskierung des Auswertebereichs

```
ROI <Anfang> <Ende>
```

Setzen des Auswertebereichs für „Region of interest“. Der Wertebereich für Anfang und Ende liegt zwischen 0 und 511. Der Wert „Anfang“ ist kleiner als der Wert „Ende“. Für den Messbereich 500 mm ist dieser sensortypische Wert < 511.

A 3.4.6 Messwertbearbeitung

A 3.4.6.1 AVERAGE, Messwertmittelung

```
AVERAGE NONE | (MOVING|RECURSIVE|MEDIAN [<Mittelwerttiefe>])
```

Der Mittelwert wirkt auf den auszugebenden Abstandswert.

- MOVING: Gleitender Mittelwert (Mittelwerttiefe 2, 4, 8, 16, 32, 64 und 128 möglich)
- RECURSIVE: Rekursiver Mittelwert (Mittelwerttiefe 2 bis 32767 möglich)
- MEDIAN: Median (Mittelwerttiefe 3, 5, 7 und 9 möglich)

A 3.4.6.2 MASTERMV, Mastern / Nullsetzen

```
MASTERMV NONE|MASTER <MV>
```

- NONE: Beendet das Mastern.
- MASTER: Setzen des aktuellen Messwertes als Masterwert.
- MV: Masterwert in Millimeter; $MV = (0 \dots 2) * \text{Messbereich}$, d. h. der Masterwert muss innerhalb des Messbereichs liegen.

Ist der Masterwert 0, so hat das Mastern die gleiche Funktionalität wie das Nullsetzen. Beim Mastern des Analogausgangs wirkt der Parameter MV unabhängig von der Eingabe immer als 0 (Nullsetzen).

Das Master-Kommando wartet maximal 2 Sekunden auf den nächsten Messwert und mastert ihn. Wenn, z. B. bei externer Triggerung, innerhalb dieser Zeit kein Messwert aufgenommen wird, kehrt das Kommando mit dem Fehler „E220 Timeout“ zurück.

Der Masterwert wird mit sechs Nachkommastellen verarbeitet.

Es ist zu beachten, dass der Ausgabewert auf 18 Bit beschränkt ist.

A 3.5 Datenausgabe

A 3.5.1 OUTPUT, Auswahl Messwertausgang

```
OUTPUT NONE|RS422|ANALOG
```

- NONE: Keine Messwertausgabe
- RS422: Ausgabe der Messwerte über RS422
- ANALOG: Ausgabe der Messwerte über Analogausgang

A 3.5.2 OUTREDUCEDEVICE, Ausgabe-Reduzierung Messwertausgang

```
OUTREDUCEDEVICE NONE|([RS422] [ANALOG])
```

Auswahl der Schnittstelle für die Datenreduzierung.

- NONE: Keine Datenreduzierung
- RS422: Ausgabereduzierung für RS422
- ANALOG: Ausgabereduzierung für Analogausgang

A 3.5.3 OUTREDUCECOUNT, Ausgabe-Datenrate

```
OUTREDUCECOUNT <n>
```

Reduziert die Messwertausgabe der ausgewählten Schnittstellen.

- 1: Gibt jeden Messwert aus
- 2 ... 3000000: Ausgabe jedes n-ten Messwertes

A 3.5.4 OUTHOLD, Fehlerbehandlung

```
OUTHOLD NONE|INFINITE|<n>
```

Einstellen des Verhaltens der Messwertausgabe im Fehlerfall.

- NONE: Kein Halten des letzten Messwertes, Ausgabe des Fehlerwertes.
- INFINITE: Unendliches Halten des letzten Messwertes.
- <n>: Halten des letzten Messwertes über n Messzyklen hinweg; danach wird ein Fehlerwert ausgegeben. n = (1 ... 1024) .

A 3.5.5 Auswahl der auszugebenden Messwerte

A 3.5.5.1 GETOUTINFO_RS422, Abfrage Datenauswahl

```
GETOUTINFO_RS422
```

Der Befehl listet alle für die Schnittstelle RS422 gewählten Ausgabedaten auf. Die dargestellte Reihenfolge entspricht der Ausgabereihenfolge.

A 3.5.5.2 OUTADD_RS422, Datenauswahl zusätzliche Werte

```
OUTADD_RS422 NONE|([SHUTTER] [COUNTER] [TIMESTAMP] [INTENSITY] [STATE]  
[DIST_RAW])
```

Auswahl von zusätzlich zu übertragenden Werten.

- NONE: Keine weiteren Werte ausgeben
- SHUTTER: Ausgabe der Belichtungszeit
- COUNTER: Ausgabe des Messwertzählers
- TIMESTAMP: Ausgabe des Zeitstempels
- INTENSITY: Ausgabe der Intensität parallel zu jedem Abstandswert
- STATE: Ausgabe des Statuswortes
- DIST_RAW: Ausgabe des unkalibrierten Abstandswertes (Rohwert)

A 3.5.5.3 OUTVIDEO_RS422, Videoausgabe einstellen

```
OUTVIDEO_RS422 NONE|VIDEO_RAW
```

Legt die zu übertragenden Daten bei einer Videobilder-Übertragung über RS422 fest.

- NONE: Keine Videobilder
- VIDEO_RAW: Ausgabe des unkorrigierten Videosignals (Rohsignal)

A 3.6 Beispiel Befehlsabfolge bei Messwertauswahl

Kommando	Inhalt
MEASPEAK	Peakauswahl bei Abstandsmessung
MEASRATE	Messrate (unter Beachtung von Reflektivität und Bewegung des Messobjektes)
AVERAGE	Messwertmittelung (unter Beachtung von Reflektivität, Struktur und Bewegung des Messobjektes)
OUTPUT	Wahl des Ausgabekanals
OUTREDUCEDEVICE	Reduktion der Ausgabe-Datenrate (unter Beachtung des gewählten Ausgabekanals und dessen Einstellungen sowie der Verarbeitungsbandbreite des Zielsystems)
OUTREDUCECOUNT	
OUTHOLD	Ausgabeverhalten bei Messfehlern
OUTADD_RS422	Auswahl der auszugebenden Zusatzwerte für die RS422-Schnittstelle
BAUDRATE	Baudraten Einstellung RS422-Schnittstelle

A 3.7 Fehlermeldungen

Tritt bei einem Befehl ein Fehler auf, so wird die Fehlermeldung mit gelistet.

Fehlermeldung	Beschreibung
E100 Internal error	Interner Fehlercode
E104 Timeout	Timeout beim Mastern.
E200 I/O operation failed	Kann keine Daten auf Ausgabe-Kanal schreiben.
E202 Access denied	Zugriff verweigert; Anmeldung als Experte erforderlich.
E204 Received unsupported character	Ein nicht unterstütztes Zeichen wurde empfangen.
E210 Unknown command	Unbekanntes Kommando (Rechte zu klein zum Lesen).
E214 Entered command is too long to be processed	Das angegebene Kommando mit den Parametern ist zu lang (größer als 255 Bytes).
E220 Timeout, command aborted	Timeout beim Mastern.
E232 Wrong parameter count	Zu hohe oder zu kleine Anzahl an Parametern.

E234 Wrong or unknown parameter type	Ein übergebener Parameter hat einen falschen Typ oder es wurde die falsche Anzahl an Parametern übergeben.
E236 Value is out of range or the format is invalid	Der Parameterwert liegt außerhalb des Wertebereiches.
E262 Active signal transfer, please stop before	Eine Messwertübertragung ist aktiv. Beenden Sie die Messwertübertragung, um den Befehl ausführen zu können.
E320 Wrong info-data of the update	Nur bei Update: Im Header der Update-Daten ist ein Fehler.
E321 Update file is too large	Nur bei Update: Die Update-Daten sind zu groß.
E322 Error during data transmission of the update	Nur bei Update: Fehler bei der Übertragung der Update-Daten.
E323 Timeout during the update	Nur bei Update: Timeout bei der Übertragung der Update-Daten.
E331 Validation of import file failed	Import-Datei ist ungültig
E332 Error during import	Fehler beim Verarbeiten der Import-Daten
Fehlermeldung	Beschreibung
E333 No overwrite during import allowed	Kein Überschreiben der Messeinstellungen bzw. der Geräteeinstellungen durch das Import erlaubt. Checkbox setzen.
E350 The new passwords are not identical	Fehler bei der wiederholten Eingabe des neuen Passwortes.
E360 Name already exists or not allowed	Name für die Messeinstellung schon vorhanden oder nicht erlaubt
E361 Name begins or ends with spaces or is empty	Name für die Messeinstellung beginnt oder endet mit Leerzeichen oder ist leer
E362 Storage region is full	Anzahl der speicherbaren Messeinstellungen erreicht
E363 Setting name not found	Name der zu ladenden Messeinstellung nicht gefunden
E364 Setting is invalid	Messeinstellung bzw. Geräteeinstellung ist ungültig
E600 ROI begin is greater than ROI end	Anfang Auswertebereich ist größer als das Ende.
E602 Master value is out of range	Der Masterwert ist außerhalb des gültigen Bereiches.
E616 Software triggering is not active	Software-Trigger ist nicht aktiv

Warnung	Beschreibung
W320 The measuring output has been adapted automatically.	Die Messwertausgabe wurde automatisch angepasst
W570 The input has been adapted automatically to a limited range.	Die Eingabe wurde automatisch auf einen eingeschränkten Bereich angepasst.

A 4 Bedienmenü

A 4.1 Reiter Home

Messkonfiguration	Presets	Standard	Geeignet für Materialien aus Keramik, Metall oder gefüllte Kunststoffe
		wechselnde Oberfläche ¹	Geeignet z. B. für Leiterplatten (PCB) oder Hybridmaterialien
		Material mit Eindringen ¹	Geeignet für Kunststoffe (POM, Teflon), Materialien mit starker Eindringtiefe des Lasers
	Setups ²	Setup 1 ... Setup 8	Setups enthalten benutzerspezifische Messeinstellungen. Im Gegensatz zu den Presets können sie jederzeit geändert werden.
Signalqualität		Statisch / Ausgewogen / Dynamisch / Off	Die Signalqualität beeinflusst die Mittelung der Messwerte.

A 4.2 Reiter Einstellungen

A 4.2.1 Eingänge

Laser on/off	On / Off		Laser on/off ist nur wirksam, wenn Pin 8 mit GND verbunden ist.
Multifunktionseingang	Nullsetzen (Mastern)	High / Low	Legt die Funktion des Schalteingangs fest. Der Trigger beeinflusst die Aufnahme oder die Ausgabe eines Messwertes. Nullsetzen/Mastern setzt den aktuellen Messwert auf den eingegebenen Masterwert. Das Teachen skaliert den Analogausgang. Als aktiver Eingangspegel ist HTL definiert.
	Trigger In	High / Low	
	Teachen		
	Inaktiv		
Tastenfunktion	Nullsetzen (Mastern)		Legt die Funktion der Sensortaste fest. Inaktiv bedeutet Tastensperre.
	Teachen		
	Inaktiv		

1) Verfügbar für die Sensormodelle ILD1420-10/25/50.

2) Menüpunkt zugänglich, wenn mindestens ein Setup abgespeichert wurde.

A 4.2.2 Signalverarbeitung

Messaufgabe	Standard			Geeignet für Materialien aus Keramik, Metall oder gefüllte Kunststoffe
	wechselnde Oberfläche ¹			Geeignet z. B. für Leiterplatten (PCB) oder Hybridmaterialien
	Material mit Eindringen ¹			Geeignet für Kunststoffe (POM, Teflon), Materialien mit starker Eindringtiefe des Lasers
Messrate	250 Hz / 500 Hz / 1 kHz / 2 kHz / 4 kHz / 8 kHz			Verwenden Sie eine hohe Messrate bei hellen und matten Messobjekten. Verwenden Sie eine niedrige Messrate bei dunklen oder glänzenden Messobjekten (z. B. schwarz lackierte Flächen), um das Messergebnis zu verbessern.
Aufnahme-Trigger / Ausgabe-Trigger	Pegel			Es erfolgt eine kontinuierliche Messwertausgabe, solange der gewählte Pegel anliegt. Pegelauswahl, siehe 7.3 . Die Pulsdauer muss mindestens eine Zykluszeit betragen. Die darauffolgende Pause muss mindestens eine Zykluszeit betragen.
	Flanke	unendlich		Flankenwahl, siehe 7.3 . „0“ Trigger beenden, „1 ... 16382“ Werte pro Trigger, „16383“ Endlostrigger
		manuell	Anzahl	
	Software	unendlich		Eine Software-Triggerung wird mit Betätigen der Schaltfläche Trigger auslösen gestartet. „0“ Trigger beenden „1 ... 16382“ Werte pro Trigger, „16383“ Endlostrigger
		manuell	Anzahl	
Inaktiv			Keine Triggerung	
Auswertebereich	Bereichsanfang	0 ... 99 %	Wert	Setzen des Auswertebereichs für „Region of interest“, d.h., dass nur dieser Bereich für die Messwernerfassung verwendet wird. Der Wert für den „Bereichsanfang“ muss kleiner sein als der Wert für das „Bereichsende“.
	Bereichsende	1 ... 100 %	Wert	

1) Verfügbar für die Sensormodelle ILD1420-10/25/50.

Peakauswahl	<i>Erster Peak / höchster Peak / letzter Peak</i>		<p><i>Definiert, welches Signal im Zeilensignal für die Auswertung verwendet wird.</i> <i>Erster Peak: Nächstliegender Peak (Spitze) zum Sensor.</i> <i>Höchster Peak: Standard, Peak mit der höchsten Intensität.</i> <i>Letzter Peak: Entferntest liegender Peak zum Sensor.</i></p>		
Fehlerbehandlung	Fehlerausgabe, kein Messwert		Der Analogausgang liefert 3 mA anstatt Messwerts. Die RS422-Schnittstelle gibt einen Fehlerwert aus.		
	Letzten Wert unendlich halten		Analogausgang und RS422-Schnittstelle bleiben auf dem letzten gültigen Wert stehen.		
	Letzen Wert halten	1 ... 1024	Wert		
Messwert-mittelung	<i>keine Mittelung</i>		<i>Messwerte werden nicht gemittelt.</i>		
	<i>Gleitend N Werte</i>	2 / 4 / 8 ... 128	Wert	<i>Angabe der Mittelungsart. Die Mittelungszahl N gibt an, über wie viele fortlaufende Messwerte im Sensor gemittelt werden soll.</i>	
	<i>Rekursiv N Werte</i>	2 ... 32767	Wert		
	<i>Median N Werte</i>	3 / 5 / 7 / 9	Wert		
Nullsetzen/ Mastern	Inaktiv		<i>Normaler Messwert, bzw. Nullsetzen/Mastern wird rückgängig gemacht.</i>		
	Aktiv	Wert	<i>Angabe, z.B. der Dicke eines Masterstückes.</i> <i>Wertebereich 0 bis max. + 2 x Messbereich</i>		
Datenreduktion	Wert		<i>Weist den Sensor an, welche Daten von der Ausgabe ausgeschlossen werden und somit die zu übertragende Datenmenge reduziert wird.</i>		
Reduzierung gilt für	RS422 / Analog		<i>Die für die Unterabtastung vorgesehenen Schnittstellen sind mit der Checkbox auszuwählen.</i>		

A 4.2.3 Ausgänge

RS422	Baudrate	9,6 / 19,2 / 56,0 / 115,2 / 230,4 ... / 1000 kBps		Übertragungsgeschwindigkeit, binäres Datenformat
	Ausgabedaten	Abstand / Belichtungszeit / Intensität / Sensorstatus / Messwertzähler / unlinearisierter Schwerpunkt / Zeitstempel / Video-Rohsignal		Die für die Übertragung vorgesehenen Daten sind mit der Checkbox zu aktivieren.
Analogausgang	Standardskalierung			Messbereichsanfang 4 mA, bei Messbereichsende 20 mA
	Zweipunktskalierung	Bereichsanfang	Wert	Es werden immer 2 Punkte geteacht, die den Anfang und das Ende des neuen Messbereichs kennzeichnen. Mit der Zweipunktskalierung ist eine Umkehrung des Ausgangssignals möglich.
		Bereichsende	Wert	
Schaltausgang	Inaktiv			Regelt das Schaltverhalten des Schaltausgangs (Error), siehe 5.4.8 .
	Analogbereich / Messbereich	NPN / PNP / PushPull / PushPullNeg		Analogbereich: Der Schaltausgang schaltet bei Überschreitung des skalierten Analogbereiches.
		Grenzwert	NPN / PNP / PushPull / PushPullNeg	
	Grenzwert		Wert	Grenzwert: Der Schaltausgang schaltet bei Überschreitung des Grenzwertes.
	Hysterese		Wert	
	Mindesthaltezeit	Wert		
Datenausgabe	Webinterface / Analog / RS422			Entscheidet über die genutzte Schnittstelle für die Messwertausgabe. Eine parallele physikalische Messwertausgabe über RS422 und Analog ist nicht möglich. Bei der Auswahl Webinterface werden keine Messwerte über RS422 oder den Stromausgang ausgegeben..

		LED Output	Web-Interface		RS422	Stromausgang
			Parametrierung	Messwertanzeige		
Gewählte Datenausgabe	Web-Interface	gelb	•	•		
	RS422	grün	•		•	
	Analog	rot	•	•		•

A 4.2.4 Systemeinstellungen

Einheit auf Webseite	mm / Zoll		Maßeinheit in der Messwertdarstellung	
Tastensperre	Automatisch	Bereich von 1 ... 60 [min]	Wert	Die Tastensperre setzt nach Ablauf der definierten Zeit ein. Ein Klick auf die Schaltfläche <i>Refresh</i> verlängert die Zeitspanne bis zum Einsetzen der Tastensperre.
		Refresh		
	Aktiv	Die Taste <i>Select</i> reagiert nicht auf Eingaben, unabhängig von der Benutzerebene.		
Inaktiv	Die Taste <i>Select</i> ist aktiv, unabhängig von der Benutzerebene.			
Laden & Speichern	Messeinstellungen	Setup erstellen / Setup 1 / ... / Setup 8	Laden	Aktiviert ein gespeichertes Messeinstellungs-Setup.
			Speichern	Speichert geänderte Messeinstellungen in ein bestehendes Setup.
			Favorit	Wählt ein Setup aus, das nach einem Neustart des Sensors verwendet wird.
			Löschen	Löscht ein Setup.
			Durchsuchen	Mit beiden Schaltflächen laden Sie ein bestehendes Setup von einem PC o. ä. in den ILD1420.
			Importieren	
			Exportieren	Speichert das Setup auf einem angeschlossenen PC o. ä.
	Geräteeinstellungen	Setup erstellen	Laden	Aktiviert die gespeicherten Geräteeinstellungen.
			Speichern	Speichert geänderte Geräteeinstellungen
			Durchsuchen	Mit beiden Schaltflächen laden Sie die Geräteeinstellungen von einem PC o. ä. in den ILD1420.
			Importieren	
			Exportieren	Speichert die Geräteeinstellungen auf einem angeschlossenen PC o. ä.

Import & Export	Datei erstellen	<i>Messeinstellungen</i>		<i>Die Messeinstellungs-Setups, die Datei mit den Geräteeinstellungen und die Boot-Datei können in einem Parametersatz zusammengefasst und so mit einem PC o. ä. ausgetauscht werden.</i>
		<i>Boot-Setup</i>		
		<i>Geräteeinstellungen</i>		
	Durchsuchen		<i>Schaltfläche startet den Dateimanager für die Auswahl eines Parametersatzes.</i>	
Datei überprüfen	<i>Vorhandene Setups (mit gleichem Namen) überschreiben</i>		<i>Dialog hilft gegen unbeabsichtigtes Überschreiben bestehender Einstellungen.</i>	
	<i>Einstellungen des importierten Boot-Setups übernehmen</i>			
	<i>Datei übertragen</i>			
Zugriffsberechtigung	Aktuelle Zugriffsberechtigung	Wert		<i>nur lesen</i>
	Logout / Login			<i>Schaltfläche startet den Wechsel der Zugriffsberechtigung.</i>
	Benutzer-Ebene bei Neustart	<i>Experte / Bediener</i>		<i>Legt die Benutzerebene fest, mit der der Sensor nach dem Wiedereinschalten startet. MICRO-EPSILON empfiehlt hier die Auswahl Bediener.</i>
	Passwort ändern	Altes Passwort	Wert	<i>Bei allen Passwörtern wird die Groß/Kleinschreibung beachtet, Zahlen sind erlaubt. Sonderzeichen sind nicht zugelassen. Die maximale Länge ist auf 31 Zeichen beschränkt.</i>
		Neues Passwort	Wert	
Neues Passwort wiederholen		Wert		
Passwort ändern			<i>Schaltfläche löst ein Ändern des Passwortes aus.</i>	

Sensor rücksetzen	Messeinstellung	<i>Es werden die Einstellungen für Messrate, Trigger, Auswertebereich, Peakauswahl, Fehlerbehandlung, Mittelung, Nullsetzen/Mastern, Datenreduktion und die Setups gelöscht. Das 1. Preset wird geladen.</i>
	Geräteeinstellungen	<i>Es werden die Einstellungen Baudrate, Sprache, Einheit, Tastensperre und Echo-Mode gelöscht und die Default-Parameter geladen.</i>
	Alles zurücksetzen	<i>Beim Betätigen der Schaltfläche werden die Einstellungen für den Sensor, die Messeinstellungen, die Zugriffsberechtigung, Passwort und die Setups gelöscht. Das 1. Preset wird geladen.</i>
	Sensor neu starten	<i>Beim Betätigen der Schaltfläche wird der Sensor mit den Einstellungen aus dem Favoritensetup neu gebootet, siehe 7.6.4.</i>

 Auswahl erforderlich oder Checkbox

 Wert Angabe eines Wertes erforderlich

i Mit einem Klick auf die Schaltfläche „Übernehmen“ werden die Einstellungen wirksam. Nach der Programmierung sind alle Einstellungen in einem Parametersatz dauerhaft zu speichern, damit sie beim nächsten Einschalten des Sensors wieder zur Verfügung stehen.



MICRO-EPSILON MESSTECHNIK GmbH & Co. KG
Königbacher Str. 15 · 94496 Ortenburg / Deutschland
Tel. +49 (0) 8542/168-0 · Fax +49 (0) 8542/168-90
info@micro-epsilon.de · www.micro-epsilon.de
Your local contact: www.micro-epsilon.com/contact/worldwide/

X9750351-B072054MSC
© MICRO-EPSILON MESSTECHNIK