

3 10-Link 経由の通信 (voir fig. H)

Une pression sur la touche d'apprentissage durant 20 à 30 s permet de remettre entre de communication claire et de mode communication sombre.

6 Verrouillage des touches (voir fig. H)

L'appareil peut être verrouillé pour éviter un actionnement involontaire en appuyant sur la touche d'apprentissage durant > 30 s. Une nouvelle pression sur la touche d'apprentissage durant > 30 s permet de déverrouiller l'appareil.

7 Fonction d'automatisation

Les appareils dotés de fonctions d'automatisation sont signalés par -A70 (mesure du temps avec stabilisation) ou -A71 (compteur avec stabilisation) dans le type de l'appareil, p. ex. WFS3-40B415A70. Les caractéristiques des fonctions d'automatisation sont décrites dans le document « Fonctions d'automatisation » (téléchargement via www.sick.com sous le numéro de commande de l'appareil). Remarque : la fonction Reset, réalisée via PIN2 sur le compteur AT 71, peut être définie individuellement sur les capteurs à fourche. Les fonctions standard peuvent ainsi être exploitées parallèlement à l'ATF

8 10-Link

La communication par 10-Link est signalée par la LED verte. La LED verte clignote à une fréquence de 1 Hz environ. Les options du mode 10-Link sont décrites dans la notice d'instruction supplémentaire WFS 10-Link ou peuvent être téléchargées sur www.sick.com sous le numéro de commande de l'appareil.

Démontage et mise au rebut

La mise au rebut du capteur doit respecter la réglementation nationale en vigueur. Dans le cadre de la mise au rebut, veiller à recycler les matériaux (notamment les métaux précieux).

Maintenance

Les capteurs SICK ne nécessitent aucune maintenance.

Nous vous recommandons de procéder régulièrement

- au nettoyage des surfaces optiques
- des connexions des câbles et des connexions enfichables

Ne procéder à aucune modification sur les appareils.

Sujet à modification sans préavis. Les caractéristiques du produit et techniques fournies ne sont pas une déclaration de garantie.

Português
<p>Sensor de forquilha Manual de instruções</p>

Notas de segurança

- Ler as instruções de operação antes da colocação em funcionamento.
- A conexão, a montagem e o ajuste devem ser executados somente por pessoal técnico qualificado.
- Os componentes de segurança não se encontram em conformidade com a Diretiva Europeia de Máquinas.
- UL: Somente na utilização em aplicações de acordo com NFPA 79. Estes dispositivos devem ser protegidos por um fusível de 1 A adequado para cada país. Estão disponíveis versões de cada país, com os adaptadores listados pela UL com cabos de conexão. Enclosure type 1.
- Durante o funcionamento, manter o aparelho protegido contra impurezas e umidade.
- Este manual contém informações necessárias para toda a vida útil do sensor.

Utilização adequada para a finalidade prevista

O sensor tipo garfo WFN é um sensor optoeletrônico que trabalha com uma unidade receptora e emissora. Ele é para a detecção sem contato, ótica de objetos.

Colocação em operação

- Modo D = comutação por sombra: com interrupção da luz a saída Q ativa (p. ex. etiqueta e material portador), = configuração de fábrica. Modo L = comutação por luz com recepção luminosa e a saída Q ativa (p. ex. componente material portador).
- Encavar o conector fêmea do cabo e aparafusar. Para a conexão em B, vale: BN = marrom, BU = azul, BK = preto, WH = branco; conectar os cabos. Depois da colocação em operação correta, o LED verde está aceso.
- Montar o sensor com furos de fixação no suporte apropriado. Mover o material de teste em estado tensionado e sem oscilações pela abertura do garfo. Colocar o sensor na tensão de operação (ver impressão do tipo).

43 Teach-In dinâmico (recomendado) (ver fig. D)

Inicialização do Teach-In: Posicionar o fundo o objeto entre o garfo. Pressionar a tecla Teach-In durante 3-20 s. Com a tecla pressionada, movimentar várias Mover os objetos com material portador (etiquetas/objetos a serem detectados) através do sensor. Durante o procedimento de teach-in, o LED amarelo pisca com 3 Hz.
Recomendação: no mínimo 3 mover os objetos através do sensor.

Terminar Teach-In: soltar a tecla Teach-In por < 20 s. Quando o teach-in tiver sido bem-sucedido, o indicador de função (LED giallo) indica imediatamente o estado de comutação do sensor. Agora, o limiar de comutação está definido de modo ideal entre o fundo e o objeto. Está dada a melhor segurança operacional possível.

Em Objetos heterogêneos, pode ser executado um ajuste de precisão (ver 44 Ajuste de precisão).

Teach-in com erro: LED amarelo pisca rapidamente com 6 Hz até que um novo teach-in tenha sido bem-sucedido. No procedimento de teach-in através de um cabo externo, o teach-in com erro é sinalizado adicionalmente com 6 Hz pela saída MF.

Inicialização do Teach-In:Posicionar o fundo ou objeto entre o garfo, pressionar a tecla Teach-In de 1...3 s e, a seguir, soltar. LED amarelo pisca com 1 Hz.

Terminar Teach-In: Posicionar o material ainda não treinado (fundo ou objeto, dependendo da inicialização do teach-in) entre o garfo e pressionar novamente a tecla Teach-In.

Quando o teach-in tiver sido bem-sucedido, o indicador de função (LED giallo) indica imediatamente o estado de comutação do sensor. Agora o limiar de comutação está regulado de modo ideal entre o fundo e o objeto. Está dada a melhor segurança operacional possível.

Terminar Teach-In: Posicionar o material ainda não treinado (fundo ou objeto, dependendo da inicialização do teach-in) entre o garfo e pressionar novamente a tecla Teach-In.

Quando o teach-in tiver sido executado com sucesso, o LED amarelo pisca durante 2 s com 6 Hz.

O limiar de comutação é regulado levemente acima do fundo a ser treinado ou levemente abaixo do objeto treinado.

44 Ajuste de precisão

Para atingir uma reserva operacional mais elevada, pode ser executado um ajuste de precisão depois do teach-in bem-sucedido. Para isso, o limiar de comutação é regulado perto do objeto programado. A tecla Teach-In deve ser pressionada dentro de 10 s depois do teach-in bem-sucedido. O ajuste bem-sucedido é sinalizado com o piscar duplo com 1 Hz.

43 Entrada ET de teach externo

A entrada MF (Pin2) é prevista no ajuste de fábrica para um Teach-In (ET) externo. A entrada ET de teach externo serve para programação do limiar de comutação por meio de um sinal externo. Através da entrada ET pode é possível fazer teach dinâmico. Iniciar teach-in: posicionar o fundo ou o objeto entre o garfo. Colocar V+ na entrada ET e movimentar um ou vários objetos pelos sensores. Durante o procedimento de teach-in, o LED amarelo pisca com 3 Hz. Terminar teach-in: remover novamente a tensão. Quando o teach-in tiver sido bem-sucedido, o indicador de função (LED giallo) indica imediatamente o estado de comutação do sensor. Teach-in com erro: LED amarelo e a saída MF pisca rapidamente com 6 Hz até que um novo teach-in tenha sido bem-sucedido. O bloqueio das teclas ou a comutação por sombra/luz não são possíveis através da entrada ET. A entrada ET pode ser utilizada para reajustar o limite de comutação por meio do comando durante o processo em andamento.

5 Controle campo de detecção (D = comutação por sombra)

Colocar o objeto entre o garfo, a indicação de função (LED amarelo) deve acender. Em seguida, colocar o fundo entre o garfo, a indicação de função (LED amarelo) deve apagar.

5 Comutação por sombra / luz (ver fig. G)

Pressionando a tecla Teach-In durante 20-30 s, pode ser comutado entre comutação por luz e comutação por sombra.

6 Bloqueio de teclas (ver fig. H)

Pressionando a tecla Teach-In durante > 30 s, o aparelho pode ser bloqueado contra acionamento involuntário. Pressionando novamente a tecla Teach-In durante > 30 s, o aparelho pode ser desbloqueado novamente.

7 Função de automação

Os aparelhos com funções de automação estão identificados por A70 no tipo de aparelho (medição de tempo com função debounce) ou A71 (contador com função debounce), p. ex. WFS3-40B415A70. As funcionalidades das funções de automação são descritas no documento "Funções de automação" (p. ex. download através de www.sick.com com o número do aparelho). Nota: a função reset que se realiza por meio do PIN2 no contador AT 71, pode ser aplicada individualmente nos sensores tipo garfo, ou seja, as funções padrão podem ser operadas paralelamente ao ATF.

8 10-Link

A comunicação através de 10-Link é exibida pelo LED verde. O LED verde pisca com aprox. 1 Hz. Consultar as funcionalidades 10-Link no Manual de instruções complementares fornecido em www.sick.com, informando o número do pedido do aparelho.

Desmontagem e descarte

O descarte do sensor deve ser efetuado de acordo com as normas aplicá-veis à unidade em cada país. No âmbito do descarte, deve-se procurar o aproveitamento dos materiais recicláveis contidos (principalmente dos metais nobres).

Manutenção

Os sensores SICK não requerem manutenção.

- Recomendamos que se efetue em intervalos regulares
- uma limpeza das superfícies ópticas
 - uma verificação das conexões roscaas e dos conectores

Não são permitidas modificações no aparelho.

Sujeito a alterações sem aviso prévio. As propriedades do produto e os dados técnicos especificados não constituem nenhum certificado de garantia.

Italiano
<p>Sensore a forcella Istruzioni per l'uso</p>

Avvertenze sulla sicurezza

- Prima della messa in funzionamento leggere le istruzioni per l'uso.
- Installazione, montaggio e regolazione solo a cura di personale tecnico specializzato.
- Nessun componente di sicurezza ai sensi della direttiva macchine UL.
- UL: Solo per l'utilizzo in applicazioni ai sensi di NFPA 79. Questi dispositivi devono essere protetti con fusibile 1 A idoneo per 30 VCC. Sono disponibili adattatori elencati da UL con cavi di collegamento. Enclosure type 1.
- Alla messa in funzionamento proteggere l'apparecchio dall'umidità e dalla sporcizia.
- Queste istruzioni per l'uso contengono le informazioni che sono neces-sarie durante il ciclo di vita del sensore fotoelettrico.

Uso conforme alle prescrizioni

Il sensore a forcella WFN è un sensore optoelettronico che lavora con l'unità emettente e una ricevente. Viene utilizzato per il rilevamento ottico senza contatto di oggetti.

Messa in funzione

Modalità D = funzionamento dark (on: con interruzione di luceé attiva l'uscita Q (ad es. etichetta e materiale di supporto), = impostazione di fabbrica.

Modalità L = funzionamento light (on: con ricezione della luce è attiva l'uscita Q (ad es. solo materiale di supporto)).
Influire il commettore femmina precablato senza tensione e avvertirlo. Per il collegamento in B, vale: BN = marrom, BU = azul, BK = negro, WH = bianco; collegare i cavi. Dopo la corretta messa in funzione l'indicatore LED verde è acceso.
Montare i sensori su fermi adatti con l'aiuto di fori di fissaggio. Muovere il materiale di test in stato teso e senza scostamenti (escludere il movimento della forcella. Applicare al sensore la tensione di esercizio (vedere stampigliatura di tipo).

Avvio Teach-In: Posizionare lo sfondo o l'oggetto tra la forcella. Premere il tasto Teach-In per 3-20 s. Con il tasto premuto muovere più oggetti tra il materiale di supporto (etichette oggetti) da rilevare) attraverso il sensore. Durante il processo di teach-in il LED giallo lampeggia a 3 Hz.
Suggerimento: muovere almeno 3 oggetti attraverso il sensore.

Uscire dal Teach-In: rilasciare il tasto Teach-In < 20 s. Se il teach-in ha avuto successo, la spia funzione (LED giallo) indica direttamente lo stato di commutazione del sensore. La soglia di commutazione è ora ottimale tra sfondo e oggetto posizionato. La migliore sicurezza possibile è garantita.

Con oggetti disomogenei è possibile effettuare una regolazione di precisione (vedere 44 Regolazione di precisione).

Teach-In errato: lampeggio rapido del LED giallo a 6 Hz fino all'effettuazione corretta di un nuovo teach-in. Nel processo di teach-in tramite cavo esterno, il teach-in errato viene segnalato, oltre che con lampeggio a 6 Hz, tramite l'uscita MF.

43 Teach-In a 2 punti statici (vedere fig. E)

Avvio Teach-in:lo sfondo o l'oggetto tra la forcella, premere il tasto Teach-In per 1...3 s e poi rilasciarlo. Il LED giallo lampeggia a 1 Hz.

Uscire dal Teach-In: Posizionare il materiale non ancora appreso (sfondo o oggetto, a seconda dell'avvio teach-in) tra la forcella e ripremere brevemente il tasto Teach-In.

Se il teach-in ha avuto successo, la spia funzione (LED giallo) indica direttamente lo stato di commutazione del sensore. La soglia di comutazione è ora ottimale tra sfondo o oggetto. La migliore sicurezza possibile è garantita. Il sensore riconosce automaticamente se è stato effettuato un teach-in a 2 punti o a 1 punto. (Non è pertanto possibile un teach-in errato).

Con etichette disomogenee è possibile effettuare una regolazione di precisione (vedere 44 Regolazione di precisione).

43 Teach-In a 1 punto statico (vedere fig. F)

Se la situazione applicativa non consentisse il movimento di oggetti da apprendere, è possibile eseguire un teach-in a 1 punto. Questa procedura di teach-in ha la minore riserva di segnale e pertanto è preferibile un teach-in dinamico.

Avvio Teach-In: lo sfondo o l'oggetto tra la forcella. Premere il tasto Teach-In per 1...3 s e poi rilasciarlo. Il LED giallo lampeggia a 1 Hz.

Uscire dal Teach-In: ripremere brevemente il tasto Teach-In. Se il Teach-in ha avuto successo, il LED giallo lampeggia per 2 s a 6 Hz.

La soglia di commutazione è posizionata leggermente sopra lo sfondo da apprendere o appena sotto l'oggetto appreso.

44 Regolazione di precisione

Per ottenere una maggiore riserva di funzionamento è anche possibile eseguire una regolazione di precisione dopo un teach-in con esito positivo. A tale fine la soglia di commutazione viene posizionata molto vicina all'oggetto integrato. Il tasto Teach-In deve essere premuto brevemente entro 10 s dopo un teach-in con esito positivo. La regolazione avvenuta correttamente viene segnalata con un doppio lampeggio a 1 Hz.

43 Ingresso ET teach esterno

L'entrata MF (pin2) è prevista nelle impostazioni di fornitura per un teach-in esterno (ET). L'entrata ET teach esterno serve per la program-mazione della soglia di comunicazione tramite un segnale esterno. Attraverso l'entrata ET si può inserire il tasto solo dinamico. Avvio del teach-in: posizionare lo sfondo o l'oggetto tra la forcella. Posizionare A sul l'entrata ET e muovere uno o più oggetti attraverso il sensore. Durante il processo di teach-in il LED giallo lampeggia a 3 Hz. Uscire dal Teach-In: rimuovere di nuovo la tensione. Se il teach-in ha avuto successo, la spia funzione (LED giallo) indica direttamente lo stato di commutazione del sensore. Teach-in con errore: lampeggio rapido del LED giallo e dell'uscita MF a 6 Hz fino all'effettuazione corretta di un nuovo teach-in. Blocco tasti o funzionamento light on/dark on non sono possi-bili attraverso l'entrata ET. L'entrata ET può essere utilizzata per regolare la soglia di commutazione tramite il controllo mentre il processo è in corso.

Collocare l'oggetto tra la forcella, la spia funzione (LED giallo) deve essere accesa. In seguito collocare sfondo tra la forcella, la spia funzione (LED giallo) deve spegnersi.

5 Funzionamento light on/dark on (vedere fig. G)

Premendo il tasto Teach-In per 20-30 s è possibile la commutazione tra funzionamento dark on e funzionamento light on.

6 Bloccaggio tasto (vedere fig. H)

Premendo il tasto Teach-In per > 30 s è possibile bloccare il dispositivo contro l'azionamento involontario. Ripremendo il tasto Teach-In per > 30 s è possibile sbloccare di nuovo il dispositivo.

7 Funzione di automatizzazione

I dispositivi delle funzioni di automatizzazione sono contrassegnati come apparecchi di tipo A70 (misurazione tempo con anti-rimballo) o A71 (contatore con anti-rimballo), ad es. WFS3-40B415A70. La possibilità delle funzioni di automatizzazione viene descritta desunte dal documento "Funzioni di automatizzazione" (download tramite il sito www.sick.com al rispettivo numero di dispositivo). Avvertenza: la funzione reset, che per ATF 71 Counter avviene tramite PIN2, può essere impostata individualmente nel sensori a forcella, ovvero le funzioni standard possono essere azionate in parallelo ad ATF.

8 10-Link

La comunicazione tramite 10-Link lo è indicata dal LED verde. Il LED verde lampeggia a ca. 1 Hz. Per le funzionalità 10-Link consultare le istruzioni per l'uso supplementari fornite con il sensore o scaricate dal sito www.sick.com al rispettivo numero di dispositivo.

Smontaggio e smaltimento

Lo smaltimento del sensore deve avvenire conformemente alle direttive previste specificatamente dal paese. Per i materiali riciclabili in esse contenuti (in particolare metalli nobili) si auspica un riciclaggio nell'ambito dello smaltimento.

Manutenzione

I sensori SICK sono esenti da manutenzione.

- Intervalli regolari di consistig di
- pulire le superfici limito ottiche
 - Verificare i collegamenti a vite e gli innesti a spina
- Non è consentito effettuare modifiche agli apparecchi.
Contenuti soggetti a modifiche senza preavviso. Le proprietà del prodotto e le schede tecniche indicate non costituiscono una dichiarazione di garanzia.

Español
<p>Sensor de horquilla Instrucciones de uso</p>

Instrucciones de seguridad

- Lea las instrucciones de uso antes de efectuar la puesta en servicio.
- La conexión, el montaje y el ajuste deben ser efectuados exclusivamente por técnicos especialistas.
- No se trata de un componente de seguridad según la Directiva de máquinas de la UE.
- UL: Solo para utilizar en aplicaciones según NFPA 79. Estos dispositivos estarán protegidos por un fusible de 1 A adecuado para 30 VCC. Se encuentran disponibles adaptadores listados por UL con cable de conexión. Enclosure type 1.
- Proteja el equipo contra la humedad y la suciedad durante la puesta en servicio.
- Las presentes instrucciones de uso contienen información que puede ser necesaria durante todo el ciclo de vida del sensor.

Uso conforme a lo previsto

El sensor de horquilla WFN es un sensor optoelectrónico que funciona con una unidad de emisión y recepción. Se utiliza para la detección óptica y sin contacto de objetos.

Puesta en servicio

- Modo D = comutación en oscuro: cuando cesa la luz, la salida Q está activa (p. ej. etiquetas y material de base), = ajuste de fábrica.
- Modo L = comutación en claro: cuando se recibe luz, la salida Q está activa (p. ej. solo material de base).
- Encharif sin tensión la toma de red y atornillarla. Para la conexión en B: BN = marón, BU = azul, BK = negro, WH = blanco; conectar cables. Tras la correcta puesta en servicio se ilumina el LED verde.

Montar el sensor en un soporte adecuado utilizando los orificios de fijación. Mover el material de prueba tensionado y sin vibraciones por la abertura de la horquilla. Conectar el sensor a la tensión eléctrica de servicio (véase la impresión de tipo).

43 Aprendizaje dinámico (recomendado); véase la figura D

Inicio del aprendizaje: el fondo o el objeto entre la horquilla. Pulsar el botón de aprendizaje de 3-20 s. Con el botón pulsado, mover varios objetos con material de base (etiquetas/objetos para su detección) por el sensor. Durante el proceso de aprendizaje, el LED amarillo parpadeará a 3 Hz.

Recomendación: mover como mínimo 3 objetos por el sensor.

Finalización del aprendizaje: soltar el botón de aprendizaje < 20 s.

Si el aprendizaje se ha realizado correctamente, el LED amarillo de funcionamiento indica directamente el estado de comutación del sensor. Ahora, el umbral de comutación está fijado de forma óptima entre fondo y objeto. El funcionamiento es en este caso lo más seguro posible.

En caso de objetos no homogéneos, se puede realizar un ajuste de precisión (véase 44 Ajuste de precisión).

Aprendizaje fallido: parpadeo rápido del LED amarillo a 6 Hz hasta que el nuevo aprendizaje se lleve a cabo con éxito. En caso de procesarse el aprendizaje mediante cable externo, el aprendizaje fallido se señalará a 6 Hz también a través de la salida MF.

43 Aprendizaje estático de 2 puntos (véase la figura E)

Inicio del aprendizaje:Colocar el fondo o el objeto entre la horquilla, pulsar el botón de aprendizaje de 1...3 s y continuación soltarlo. El LED amarillo parpadeará a 1 Hz.

Finalización del aprendizaje: colocar el material todavía no memorizado (fondo u objeto, en función del inicio del aprendizaje) entre la horquilla y volver a pulsar un breve instante el botón de aprendizaje.

Si el aprendizaje se ha realizado correctamente, el LED amarillo de funcionamiento indica directamente el estado de comutación del sensor. Ahora, el umbral de comutación está fijado de forma óptima entre fondo u objeto. El funcionamiento es en este caso lo más seguro posible. El sensor detecta automáticamente si se ha realizado un aprendizaje de dos puntos o de uno. (Por tanto, no es posible un aprendizaje fallido).

En caso de objetos no homogéneos, se puede realizar un ajuste de precisión (véase 44 Ajuste de precisión).

43 Aprendizaje estático de 1 punto (véase la figura F)

Si la aplicación concreta no permitiese mover el objeto que se desea memorizar, es posible realizar un aprendizaje de 1 punto. Este proceso tiene la reserva de señal más baja, por lo que es preferible el aprendizaje dinámico.

Inicio del aprendizaje: Colocar el fondo o el objeto entre la horquilla. Pulsar el botón de aprendizaje de 1...3 s y continuación soltarlo. El LED amarillo parpadeará a 1 Hz.

Finalización del aprendizaje: volver a pulsar un breve instante el botón de aprendizaje. Si el aprendizaje se ha realizado correctamente el LED amarillo parpadeará 2 s a 6 Hz.

El umbral de comutación se fija ligeramente por encima de el fondo que se va a memorizar o ligeramente por debajo de el objeto memorizado.

44 Ajuste de precisión

Para obtener una mayor reserva de funcionamiento, es posible realizar un ajuste de precisión una vez completado el aprendizaje. Para ello, el umbral de comutación se fija próximo al objeto programado. El botón de aprendizaje se debe pulsar brevemente en los 10 s siguientes a la correcta finalización del aprendizaje. El ajuste correcto se indica mediante unparpadeo doble a 1 Hz.

43 Entrada ET de aprendizaje externo

La entrada MF (Pin2) está prevista en el ajuste de fábrica para el aprendizaje externo (ET). La entrada ET de aprendizaje externo sirve para programar el umbral de comutación mediante una señal externa. A través de la entrada ET, solo puede realizarse el aprendizaje de forma dinámica. Inicio del aprendizaje: coloque el fondo o el objeto entre la horquilla. Coloque V+ en la entrada ET y desplace uno o varios objetos por el sensor. Durante el proceso de aprendizaje, el LED amarillo parpadeará a 3 Hz. Finalización del aprendizaje: vuelva a desconectar la tensión. Si el aprendizaje se ha realizado correctamente, el LED amarillo de funcionamiento indica directamente el estado de comutación del sensor. Aprendizaje con error: parpadeo rápido del LED amarillo y de la salida MF a 6 Hz hasta que el nuevo aprendizaje se lleve a cabo con éxito. A través de la entrada ET no se pueden bloquear los botones ni llevar a cabo la comutación en claro/oscurto. La entrada ET puede utilizarse para reajustar el umbral de comutación mediante el control en el proceso en curso.

43 Control del campo de detección (D = comutación en oscuro)

El objeto entre la horquilla (el indicador LED amarillo de funcionamiento debe iluminarse). A continuación, colocar el fondo entre la horquilla (el indicador LED amarillo de funcionamiento debe apagarse).

5 Comutación en claro/oscurto (véase la figura G)

Pulsando el botón de aprendizaje de 20-30 s es posible cambiar entre comutación en claro o comutación en oscuro.

6 Bloqueo de botones (véase la figura H)

Pulsando el botón de aprendizaje más de 30 s se puede bloquear el dispositivo contra un accionamiento involuntario. Pulsando nuevamente el botón de aprendizaje más de 30 s se vuelve a desbloquear el dispositivo.

7 Función de automatización

Los dispositivos con funciones de automatización están identificados por los tipos -A70 (cronometraje con supresión de rebotes) o -A71 (contador con supresión de rebotes), p. ej., WFS3-40B415A70. Pueden consultarse las funcionalidades de las funciones de automatización en el documento "Funciones de automatización" (descargar con el número de pedido del dispositivo en la página web www.sick.com).

- Intervall regulari di consistig di
- pulire le superfici limito ottiche
 - Verificare i collegamenti a vite e gli innesti a spina
- Non è consentito effettuare modifiche agli apparecchi.
Contenuti soggetti a modifiche senza preavviso. Le proprietà del prodotto e le schede tecniche indicate non costituiscono una dichiarazione di garanzia.

日本語
<p>フォーク型センサ 取扱説明書</p>

安全須知

- ・ 使用前に必ず取扱説明書をお読みください。
- ・ 本製品の接続・取付け・設定は、訓練を受けた技術者が行って下さい。
- ・ 本製品はIEC規格等の要件を満たす安全コンポーネントではありません。UL、VDE規格等UL/NFPA 79の適用、該設備型式由一に適用する30V直流電圧の1A回路保護回路を必要とする場合があります。UL規格によってリストアップされた接続ケーブル付きのアダプタを使用して下さい。
- ・ 本製品はUL規格に準拠していません。
- ・ 本操作説明書に含まれる各種機能の寿命周期中に必要な各種情報。

規定用途

又形伝感器 WFN 是一种利用收发单元工作的光电传感器。用于对物体、标签和商标进行无线检测。

模式

模式 D = 暗通：光线中断时输出端 Q 处于激活状态（例如：标签和载体材料） = 出厂设置。

模式 L = 明通：接收光线 时输出端 Q 处于激活状态（例如：仅载体材料）。在不通电的情况下打开并安装光电线路。针对 B 的接口：BN = 棕色，BU = 蓝色，BK = 黑色，WH = 白色；连接电缆。经过正确的调试后，将传感器通过固定安装在合适的支架上。将测试材料以平展状态、无皱折地通过叉口。连接传感器工作电源（参见型号铭牌标识）。

测试

模式 D = 暗通：光线中断时输出端 Q 处于激活状态（例如：标签和载体材料） = 出厂设置。

模式 L = 明通：接收光线 时输出端 Q 处于激活状态（例如：仅载体材料）。在不通电的情况下打开并安装光电线路。针对 B 的接口：BN = 棕色，BU = 蓝色，BK = 黑色，WH = 白色；连接电缆。经过正确的调试后，将传感器通过固定安装在合适的支架上。将测试材料以平展状态、无皱折地通过叉口。连接传感器工作电源（参见型号铭牌标识）。

模式 D = 暗通：光线中断时输出端 Q 处于激活状态（例如：标签和载体材料） = 出厂设置。

模式 L = 明通：接收光线 时输出端 Q 处于激活状态（例如：仅载体材料）。在不通电的情况下打开并安装光电线路。针对 B 的接口：BN = 棕色，BU = 蓝色，BK = 黑色，WH = 白色；连接电缆。经过正确的调试后，将传感器通过固定安装在合适的支架上。将测试材料以平展状态、无皱折地通过叉口。连接传感器工作电源（参见型号铭牌标识）。

中文	日本語
中文：光栅器 操作说明	日本語：フォーク型センサ 取扱説明書

安全須知

- ・ 使用前に必ず取扱説明書をお読みください。
- ・ 本製品の接続・取付け・設定は、訓練を受けた技術者が行って下さい。
- ・ 本製品はIEC規格等の要件を満たす安全コンポーネントではありません。UL、VDE規格等UL/NFPA 79の適用、該設備型式由一に適用する30V直流電圧の1A回路保護回路を必要とする場合があります。UL規格によってリストアップされた接続ケーブル付きのアダプタを使用して下さい。
- ・ 本製品はUL規格に準拠していません。
-