



Serie C12

Sensores de proximidad
capacitivos cilíndricos M12



Capacitivos
cilíndricos M12

características

- Alimentación en CC
- Elevada inmunidad al ruido
- Modelos enrasados y no enrasados
- Ajuste de sensibilidad mediante pulsador de autoajuste
- Carcasa de plástico



contenido de la web



- Notas de aplicación
- Fotografías
- Catálogos / Manuales



descripción del código

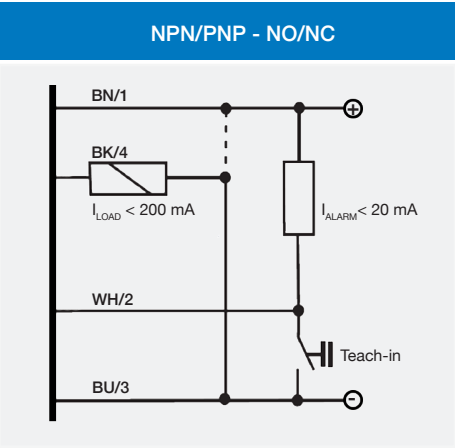
	C12	P	/	0	0	-	3	E
serie	C12	Sensor capacitivo M12						
carcasa	P	Carcasa de plástico						
estado de la salida	0	NA/NC						
lógica de salida	0	PNP/NPN						
	3	Alcance hasta 8mm						
salida cable/ conector	E	Salida por conector M12						
	A	Salida por cable 2 m						

modelos disponibles

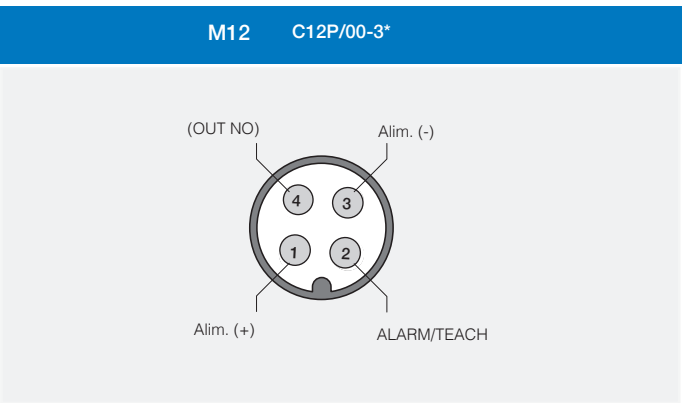
tensión	instalación	conexión	alcance (mm)	NPN/PNP NA/NC
10...40 Vcc	enrasado y no enrasado	cable 2 m	0,5...8	C12P/00-3A
		conector M12		C12P/00-3E

	C12P/00-3*
	
alcance nominal	0,5...4 mm (enrasado); 0,5...8 mm (no enrasado)
histéresis	≤ 20%
capacidad de repetición	5%
tensión de servicio	10 ... 40 Vcc
ondulación máxima	≤ 10 %
corriente absorbida sin carga	≤ 12 mA
corriente de carga	≤ 200 mA (corriente mínima de servicio: ≥ 1mA)
corriente de fuga	≤ 0,3 mA
caída de tensión a la salida Ud	2.5 Vmax @ IL= 200 mA
tipo de salida	NPN or PNP - NO or NC
frecuencia de conmutación	≤ 15 Hz
retardo a la disponibilidad	≤ 200 ms
protección eléctrica	inversión de la polaridad, impulsos de sobretensión
protección eléctrica salidas	reinicio automático corto circuito, sobretensión (modelos cc)
ajuste de sensibilidad	●
temperatura de almacenaje	-20 ... +85° C
rango temperatura operativa	-25 ... +80° C (sin congelación)
deriva térmica	≤ 20 %
compatibilidad electromagnética	según la norma IEC 60947-5-2, en conformidad con la directiva EMC
grado de protección	IP67 (IEC 60529) NEMA 1,3,4,6,13
LEDs	amarillo (estado de la salida activo con luz/sin luz)
material de la carcasa	poliéster termoplástico
material superficie activa	poliéster
peso (aproximativo)	30 g M12 conector / 110 g cable

esquema eléctrico de las conexiones

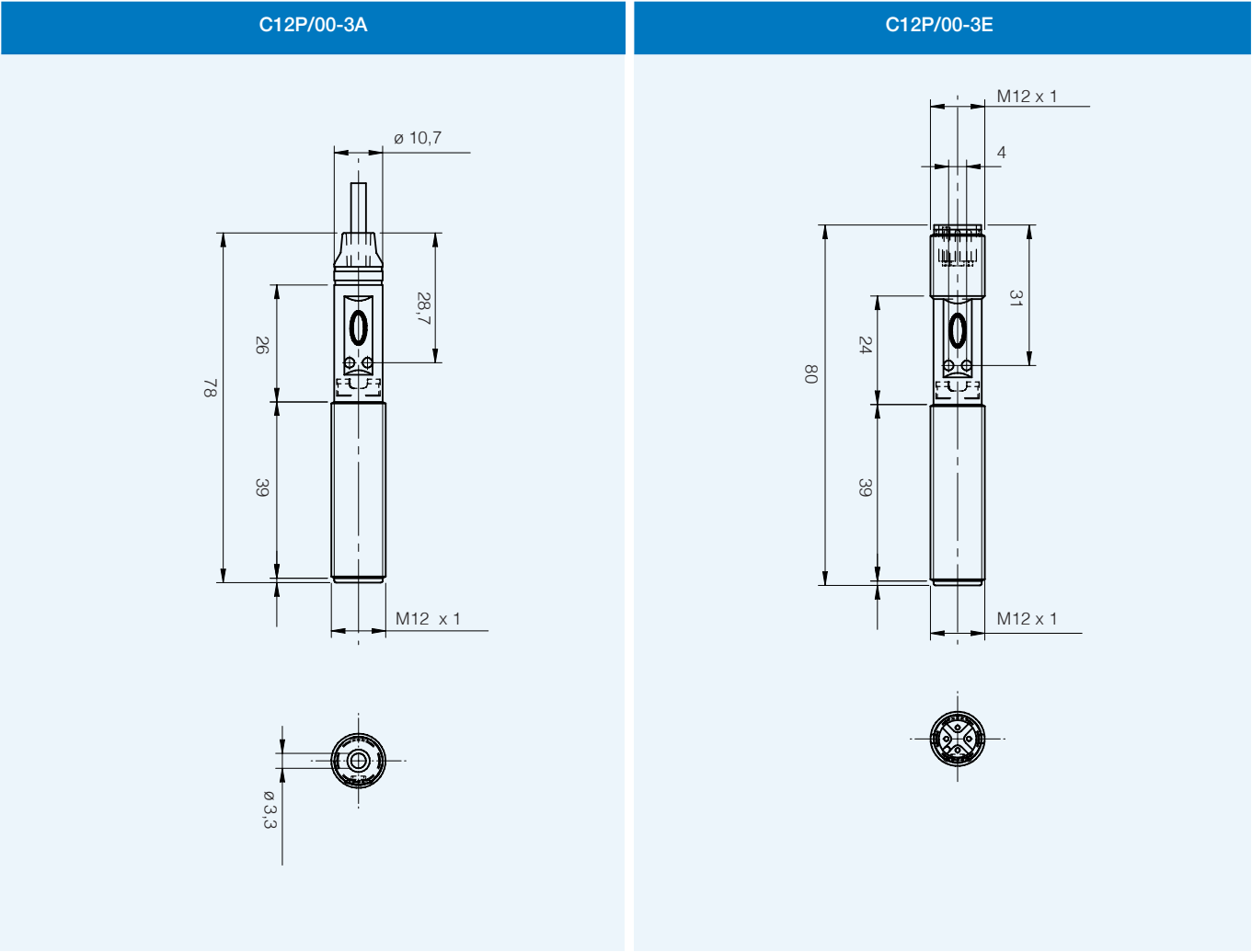


conector



Si se utiliza la salida de alarma, deberá conectarse a la alimentación positiva +.

La carga PNP/NPN es detectada automáticamente.

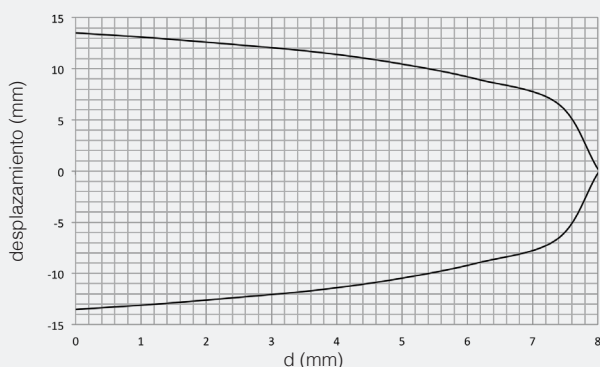


montaje

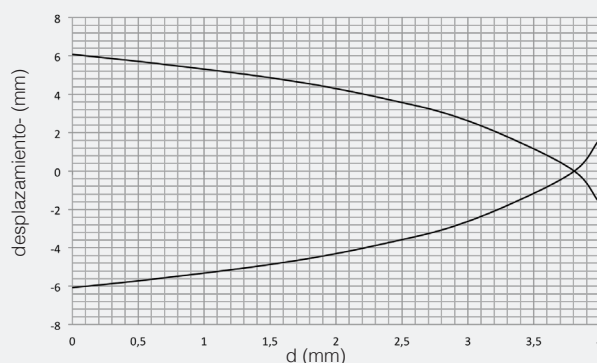




C12P/00-3* no enrasado - desplazamiento paralelo



C12P/00-3* enrasado - desplazamiento paralelo

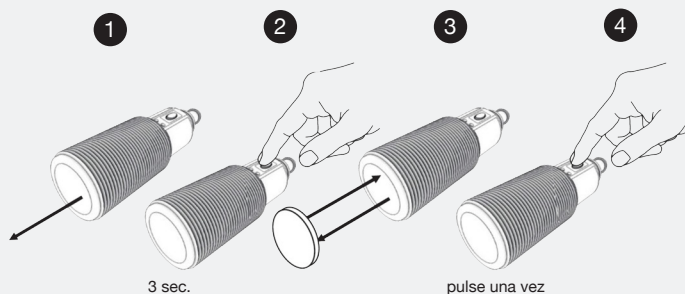


funciones de autoajuste

Funcionamiento normal, punto de conmutación optimizado

1. Monte el sensor en la aplicación sin el objeto a detectar. El LED amarillo no es importante y el LED verde estará ENCENDIDO.
2. Presione el botón durante 3 segundos hasta que ambos LED's estén parpadeando de forma simultánea. (El sensor adquiere y almacena el fondo.)
3. Coloque el objeto a detectar en la zona de detección.
4. Presione el botón una vez y el sensor estará listo para el servicio (LED verde encendido, LED amarillo encendido). (El segundo punto de conmutación será almacenado.)

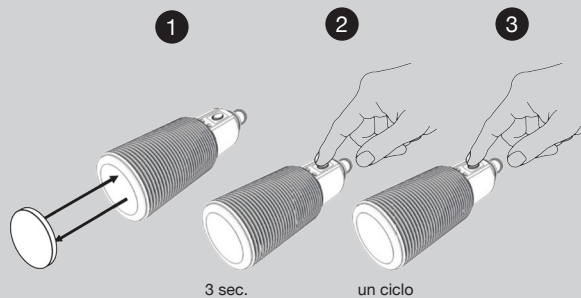
Si el objeto a detectar está demasiado cerca del fondo, el sensor percibirá tanto el fondo como el objeto como fondo, y los LED's parpadearán tres veces en alternancia.



Ajuste dinámico (proceso en curso)

1. Alinee el sensor con el objeto a detectar. El LED verde estará ENCENDIDO, el estado del LED amarillo no es importante.
2. Presione el botón durante 3 segundos hasta que ambos LED's estén parpadeando de forma simultánea.
3. Pulse y mantenga el botón presionado por segunda vez durante como mínimo un segundo (ambos LED's estarán parpadeando rápida y simultáneamente) y mantenga el botón presionado durante como mínimo un ciclo del proceso. Suelte el botón y el sensor estará listo para el servicio (el punto de conmutación es almacenado por el sensor y optimizado respetando tanto la información del fondo como también del objeto a detectar.)

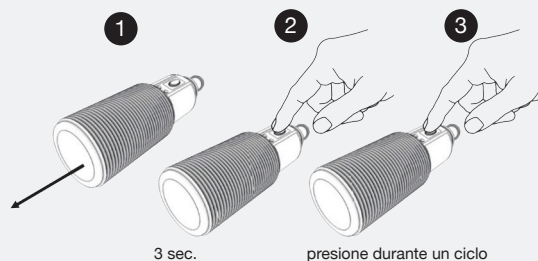
Es posible llevar a cabo un ajuste más preciso si se analizan varios ciclos de proceso.



Ajuste del alcance máximo (ajuste por defecto)

1. Monte el sensor en la aplicación sin el objeto a detectar. El LED amarillo no es importante, el LED verde está ENCENDIDO.
2. Presione el botón durante 3 segundos hasta que ambos LED's estén parpadeando de forma simultánea (El sensor adquiere y almacena el fondo.).
3. Presione el botón una segunda vez y el sensor estará listo para el servicio (LED verde ENCENDIDO, LED amarillo ENCENDIDO)

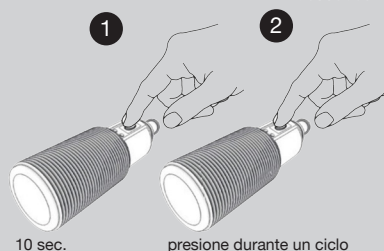
(The sensor is set up with the maximum sensing distance that is not influenced by the background).



Configuración o cambio del ajuste (N.A. o N.C.)

1. Presione el botón durante 10 segundos, hasta que el LED verde esté parpadeando.
2. Mientras que el LED verde esté parpadeando, la salida se invierte cada vez que se presiona el botón. El LED amarillo indica que se ha seleccionado la función N.A.

Si el botón no se vuelve a presionar durante los próximos 16 segundos, la lógica de salida actual será almacenada.



Ajustes de fábrica

Presione el botón durante 16 segundos.