

# OADM 13T6475/S35A

Laser Distanz Sensor

Laser distance sensor

Détecteur laser de distance



11003205

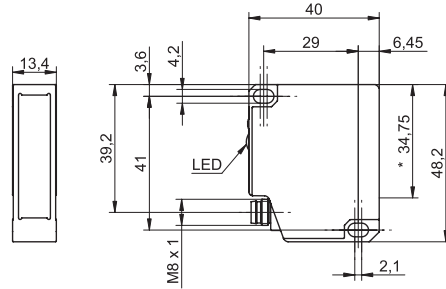


**Baumer**

Baumer Electric AG · CH-8501 Frauenfeld  
Phone +41 (0)52 728 1122 · Fax +41 (0)52 728 1144



Abmessungen Dimensions Dimensions

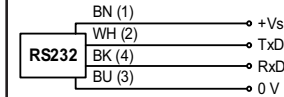


- Alle Masse in mm
- All dimensions in mm
- Toutes dimensions en mm
- \* Senderachse
- \* Emitter axis
- \* Axe de l'émetteur

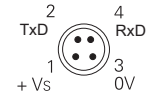
Elektrischer Anschluss

Connection diagram

Schéma de raccordement



BN = Braun/brown/brun  
WH = Weiss/white/blanc  
BK = Schwarz/black/noir  
BU = Blau/blue/bleu



## Technische Daten

## Technical data

## Données techniques

Messbereich	Measuring range	Plage de mesure	50...350 mm
Auflösung (matt weisse Keramik)	Resolution (matt white ceramic)	Résolution (céramique blanche mate)	0,05...0.4 mm
Linearitätsabweichung (matt weisse Keramik)	Linearity error (matt white ceramic)	Déviation de linéarité (céramique blanche mate)	± 0,18...± 1,2 mm
Lichtquelle	Light source	Source de lumière	pulsed red laser diode
Ansprechzeit <sup>1)</sup>	Response time <sup>1)</sup>	Temps d'activation <sup>1)</sup>	< 0,9 ms
Störpulsunterdrückung	Disturbing puls suppression	Réduction d'impulsion parasite	< 30 ms
Alarm	Alarm	Alarme	red LED
Betriebsanzeige	Power indicator	Affichage de fonctionnement	green LED
Betriebsspannungsbereich Vs (UL-Class 2)	Voltage supply range Vs (UL-Class 2)	Plage de tension Vs (UL-Class 2)	12 - 28 VDC
max. Stromverbrauch	max. supply current	Consommation max.	< 80 mA
Kurzschlussfest	Short circuit protection	Protégé contre courts-circuits	ja / yes / oui
Verpolungsfest	Reverse polarity protection	Protégé contre inversion de polarité	ja / yes / oui *
Arbeitstemperaturbereich	Operating temperature range	Température en service	0...+50 °C
Schutzklasse	Protection class	Classe de protection	IP 67

<sup>1)</sup> Bei einer Reflektivität < 10% ist die Ansprechzeit < 3 ms. / For a reflectivity < 10% the response time is < 3 ms. / Pour une reflexion < 10% le temps d'activation est < 3 ms.

\* nur Betriebsspannung / voltage supply only / plage de tension

Technische Änderungen vorbehalten / Technical specifications subject to change / Sous réserve de modifications techniques

**Canada**  
Baumer Inc.  
CA-Burlington, ON L7M 4B9  
Phone +1 (1)905 335-8444

**Italy**  
Baumer Italia S.r.l.  
IT-20090 Assago, MI  
Phone +39 (0)2 45 70 60 65

**China**  
Baumer (China) Co., Ltd.  
CN-201612 Shanghai  
Phone +86 (0)21 6768 7095

**Singapore**  
Baumer (Singapore) Pte. Ltd.  
SG-339412 Singapore  
Phone +65 6396 4131

**Denmark**  
Baumer A/S  
DK-8210 Aarhus V  
Phone +45 (0)8931 7611

**Sweden**  
Baumer A/S  
SE-56133 Huskvarna  
Phone +46 (0)36 13 94 30

**France**  
Baumer SAS  
FR-74250 Fillinges  
Phone +33 (0)450 392 466

**Switzerland**  
Baumer Electric AG  
CH-8501 Frauenfeld  
Phone +41 (0)52 728 1313

**Germany**  
Baumer GmbH  
DE-61169 Friedberg  
Phone +49 (0)6031 60 07 0

**United Kingdom**  
Baumer Ltd.  
GB-Watchfield, Swindon, SN6 8TZ  
Phone +44 (0)1793 783 839

**India**  
Baumer India Private Limited  
IN-411038 Pune  
Phone +91 20 2528 6833/34

**USA**  
Baumer Ltd.  
US-Southington, CT 06489  
Phone +1 (1)860 621-2121

*Allg. Sicherheitsbestimmungen*

*General safety instructions*

*Instructions générales de sécurité*

**! VORSICHT**

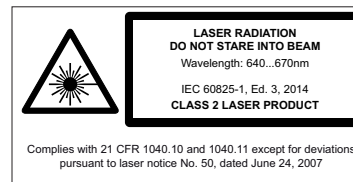
**! CAUTION**

**! ATTENTION**

Laserstrahl nie auf ein Auge richten.  
Es empfiehlt sich, den Strahl nicht ins Leere laufen zu lassen, sondern mit einem matten Blech oder Gegenstand zu stoppen.

Do not point the laser beam towards someone's eye. It is recommended to stop the beam by a mat object or mat metal sheet.

Ne dirigez jamais le faisceau vers un oeil.  
Il est conseillé de ne pas laisser le faisceau se propager librement mais de l'arrêter au moyen d'un objet de surface mate.



- Aus Lasersicherheitsgründen muss die Spannungsversorgung dieses Sensors abgeschaltet werden, wenn die ganze Anlage oder Maschine abgeschaltet wird.
- Laser regulations require the power of the sensor to be switched off when turning off the whole system this sensor is part of.
- Pour des raisons de sécurité, l'alimentation de ce détecteur laser doit être coupée en cas d'arrêt total du système incorporant ce détecteur.

*Montage*

Hinweis zur Elektromagnetischen Verträglichkeit:  
Sensor geerdet montieren und geschirmtes Anschlusskabel verwenden.

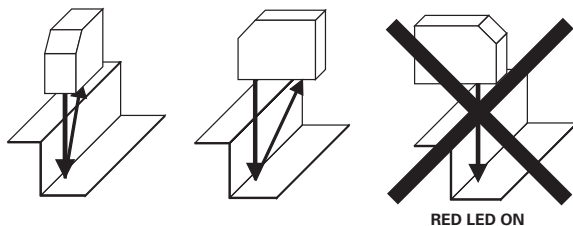
*Mounting*

Note to electromagnetic compatibility:  
Connect the sensor housing to earth potential.  
Use shielded connecting cables.

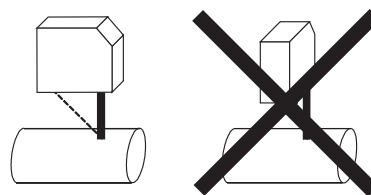
*Montage*

Note à la compatibilité électromagnétique:  
Connecter le boîtier du détecteur au potentiel de terre.  
Utiliser des câbles de raccordement blindés.

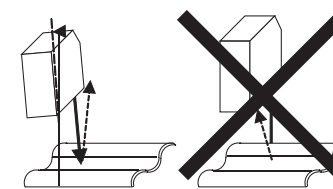
Stufen  
Steps  
Gradins



Runde, glänzende Oberflächen  
Round glossy surfaces  
Surfaces ronds brillantes



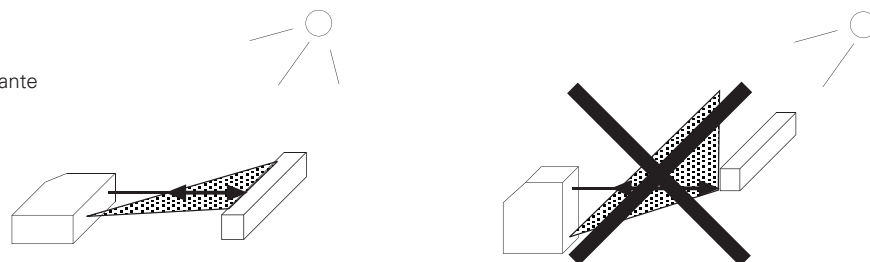
Glänzende Oberflächen  
Glossy surfaces  
Surfaces brillantes



Unterschiedlich reflektierende Oberflächen  
Different reflection of surfaces  
Surfaces différemment réfléchissantes



Einwirkung Fremdlicht  
Effect of ambient light  
Influence lumière ambiante



# OADM 13T6475/S35A Laser Distanz Sensor

## Protokoll RS232 für OADM 13

Laser-Distanz-Sensor/Laser distance sensor/Détecteur laser de distance

## RS232 protocol for OADM 13

## Protocole RS232 pour OADM 13

### 1 Allgemeines

	Standard 38400 Baud
Start- / Stop-Bits	1
Datenlänge	8
Parity	keine

### 2 Aufbau der Kommandos

Alle Kommandos bestehen nur aus ASCII Zeichen.

#### 2.1 Adresse

Beim RS232 Sensor arbeitet man mit der Broadcast Adresse „0“. Es ist die Adresse, die immer unter RS232 benutzt werden muss.

#### 2.2 Telegram das die Steuerung zum Sensor sendet

Start of Frame (SOF) {  
Adresse 1 Zahl 0 (Broadcast Adresse 0)  
Kommando 1 Buchstabe (A..Z)  
Daten x Buchstaben (hängt vom Kommando ab)  
End of Frame (EOF) }  
• KEINE CHECKSUMME

#### 2.3 Telegram vom Sensor

Start of Frame (SOF) {  
Sensoradresse 1 Zahl 0 (Broadcast Adresse 0)  
Kommando 1 Buchstabe (A..Z)  
Daten x Buchstaben (hängt vom Kommando ab)  
Checksumme 2 Byte s. Anhang  
End of Frame (EOF) }

### 3 Konfiguration des Sensors

Es gibt verschiedene Eigenschaften des Sensors die per Kommando einstellbar sind. Sie sind als Konfiguration definiert.

Zur Konfiguration zählen:

- Die Skalierung der Ausgangsdaten z.B. in  $\mu\text{m}$ , mm, cm, Rohdaten
- Ausgabeformat bei „kontinuierlichem Datenstrom“ auf ASCII oder Binär
- Pause zwischen Messungen in „kontinuierlichem Datenstrom“
- Ausgabezusammensetzung (und/oder: Messwert, Abschwächung)
- Baudrate
- Adresse

Es gibt 3 Arten von Konfigurationen des Sensors:

1. **Fabrikkonfiguration:** Sie ist im Sensor gespeichert und kann nicht vom Benutzer geändert werden.
2. **Arbeitskonfiguration:** Sie ist im Sensor Flash gespeichert und wird beim Einschalten automatisch verwendet.
3. **Temporäre Konfiguration:** Wird per Kommando ein Teil der Konfiguration geändert, dann ist diese Änderung sofort verwendbar, aber noch nicht im Sensor gespeichert. Nach dem Aus- und Einschalten ist die Temporäre Konfiguration verloren.

Bei der Anwendung dieser beiden Kommandos werden Werte im Flash Speicher des Sensors abgelegt. Dieser Vorgang kann min. 20'000 mal ausgeführt werden.

- Es gibt ein Kommando, das die temporäre Konfiguration als neue Arbeitskonfiguration im Sensor speichert.
- Es gibt ein Kommando, das den Fabrikzustand der Konfiguration wieder herstellt und als Arbeitskonfiguration einsetzt.

### 1 General

	Standard 38400 Baud
Start- / Stop-Bits	1
Length of data string	8
Parity	none

### 2 Architecture of commands

All commands consist of ASCII characters only.

#### 2.1 Address

RS232 compatible sensors utilize the broadcast address „0“. This is the RS232 address to be used at all times.

#### 2.2 Telegram sent to the sensor by the control

Start of Frame (SOF) {  
Address 1 number 0 (broadcast address 0)  
Command 1 letter (A..Z)  
Data x letters (depending on the command)  
End of Frame (EOF) }  
• NO CHECKSUM!

#### 2.3 Telegram sent by the Sensor

Start of Frame (SOF) {  
Sensor address 1 number 0 (Broadcast address 0)  
Command 1 letter (A..Z)  
Data x letters (depending on the command)  
Checksum 2 Byte; see appendix  
End of Frame (EOF) }

### 3 Configuration of sensor

Several sensor characteristics can be set by command. A set of characteristics is defined as a “configuration”.

Following characteristics can be configured:

- The scaling of the data output for instance in  $\mu\text{m}$ , mm, cm, raw data
- Data format of „data-stream“, ASCII or binary
- Pause between measurements in „data-stream“
- Structure of data provided (and/or: measured value, attenuation)
- Baud-rate
- Address

There are 3 different kinds of sensor configurations:

1. **Factory configuration:** such has been stored in the sensor and cannot be changed by the user.
2. **Working configuration:** such has been stored in the sensor's flash memory and is automatically used when power is applied.
3. **Temporary configuration:** is part of a configuration changed by command. The modification is of immediate effect. But it is not saved in the sensor's flash memory. Temporary configurations are lost in a power-down situation.

In applying these two commands, values will be stored in flash memory of the sensor. This procedure can be performed min. 20'000 times

- There is a command for saving a temporary configuration as the new working configuration.
- There is a command replacing the working configuration by the factory configuration (default to factory configuration).

### 1 Généralités

	Standard 38400 Bauds
Start- / Stop-Bits	1
Longueur trame de données	8
Parité	sans

### 2 Structure des ordres de commande

Toutes les instructions sont seulement composées de caractères ASCII

#### 2.1 Adresse

Pour les détecteurs avec liaison RS232, on travaille avec l'adresse Broadcast „0“. C'est l'adresse qui doit toujours être employée pour la liaison RS232.

#### 2.2 Télégramme envoyé par le dispositif de commande au détecteur

Start of Frame (SOF) {  
Adresse 1 Chiffre 0 (Adresse Broadcast 0)  
Ordre de commande 1 Lettre (A..Z)  
Données x Lettres (dépend de l'ordre de commande)  
End of Frame (EOF) }  
• AUCUNE SOMME DE CONTRÔLE

#### 2.3 Télégramme en provenance du détecteur

Start of Frame (SOF) {  
Adresse du détecteur 1 Chiffre 0 (Adresse Broadcast 0)  
Ordre de commande 1 Lettre (A..Z)  
Données x Lettres (dépend de l'ordre de commande)  
Somme de contrôle 2 octets voir paragraphe: Somme de contrôle  
End of Frame (EOF) }

### 3 Configuration du détecteur

Il existe plusieurs propriétés du détecteur qui peuvent être activées par un ordre de commande. Elles sont reprises sous le terme configuration.

Font partie de la configuration :

- La mise à l'échelle de l'édition des données, par ex., en  $\mu\text{m}$ , mm, cm, données brutes
- Format d'édition pour „Flux de données“ en ASCII ou Binaire
- Pause entre les mesures en „Flux de données“
- Structure d'édition (et/ou: Valeur de mesure, Affaiblissement)
- Débit en Bauds
- Adresses

Il existe 3 sortes de configuration différentes du détecteur:

1. **Configuration d'usine:** elle est mémorisée dans le détecteur et ne peut être modifiée par l'utilisateur.
2. **Configuration de travail:** elle est mémorisée dans la mémoire Flash du détecteur et est utilisée automatiquement lors de l'enclenchement.
3. **Configuration temporaire:** si par un ordre de commande une partie de la configuration est modifiée, cette modification est immédiatement utilisable sans pour cela être mémorisée dans le détecteur. Après le déclenchement suivi d'un enclenchement, la configuration temporaire est définitivement perdue.

En appliquant ces deux commandes, les valeurs seront stockées dans la mémoire flash du détecteur. Cette procédure peut être effectuée au moins 20'000 fois.

- Il existe un ordre de commande qui permet la mémorisation de la configuration temporaire comme nouvelle configuration de travail dans le détecteur.
- Il existe un ordre de commande qui permet de reconstituer l'état de la configuration d'usine et de l'utiliser ensuite comme configuration de travail.

**Prinzip**  
Man setzt zunächst mit Hilfe der Konfigurationskommandos fest, welche Formate, Skalierung oder welche Zusatzinformationen (z.B. Abschwächung) man haben will. Dann kann man die Messdaten abrufen und erhält mit jeder Messdatenanfrage genau die Daten, die man konfiguriert hat. Ist die Konfiguration für das weitere Vorgehen brauchbar, dann wird durch ein Kommando die bis dahin temporäre Konfiguration als Arbeitskonfiguration übernommen. Nun bleibt genau diese Konfiguration erhalten, auch nach dem Aus- und wieder Einschalten. Eine nochmalige Konfiguration nach dem Einschalten ist nicht mehr nötig.

#### 4 Kommandos

(ββ stellt die Checksumme dar, hier wird immer die Adresse 0 verwendet)

Name	Kommando	Syntax	Antwort des Sensors	Parameter	Kommentar
Reset	R	{0R}	{0RV000608ββ}	Keine	Dieses Kommando stoppt alle periodischen Ausgaben. Der Sensor antwortet mit seiner Softwareversion (z.B. 000608) und mit seiner Adresse
<b>Konfiguration</b>					
Setze Fabrikkonfiguration als Arbeitskonfiguration	D	{0D}	{0Dββ}		Die Fabrikkonfiguration wird geladen und als neue Arbeitskonfiguration gespeichert. Antwort mit der alten Baudrate nicht mit der Fabrikbaudrate, falls diese eine andere ist.
Speichere aktuelle Konfiguration als Arbeitskonfiguration	K	{0K}	{0Kββ}		Die so gespeicherte Konfiguration wird auch nach Aus- und Einschalten wieder hergestellt.
Setze Messwert Skalierung	S	{0SX}	{0SXββ}	X	Skaliert die Ausgabe (immer ohne Dezimalpunkt in verschiedenen Einheiten) Werte von X: U: Wert in 1 μm , H: Wert in 0.01 mm Z: Wert in 0.1 mm M: Wert in 1 mm S: Wert in Sensoreinheiten (0..8191) R: Rohdaten (nicht linear, 0..8191) Falls der Messbereich des Sensors mit der gewählten Skalierung nicht in das Ausgabeformat passt, gibt es eine Fehler-meldung.
Setze Ausgabe Format für permanente periodische Ausgabe	F	{0FX}	{0Fxββ}	X	X A: ASCII (gibt das aus, was im Messdatensatz festgelegt wurde) B: Binär Definition der Datenpakete s.u.
Wartezeit bei permanenter periodischer Ausgabe	W	{0Wx}	{0Wxββ}	X	Bei der permanent periodischen Ausgabe wird zwischen 2 Messungen eine Wartezeit von x · 0.1 ms eingesetzt. (x: 0..9)

**Configuration procedure**  
First the required formats, scale or type of additional information requested (e.g. attenuation) are set by configuration commands. Once this has been completed, measured data can be retrieved. With every request for data, the sensor will now provide precisely the data and format as previously configured. If this configuration, which is still temporary, is OK for further use, it can be saved as the working configuration by an additional command. This working configuration is stored in a non-volatile memory. It is therefore unaffected by a power down situation. No new configuration is required after power up.

#### 4 Commands

(ββ represents the checksum, address 0 is always used in this case)

Name	Command	Syntax	Sensor response	Parameter	Comments
Reset	R	{0R}	{0RV000608ββ}	None	This command stops all periodic data output. The sensor responds with its software version (e.g. 000608) and with its address
<b>Configuration</b>					
Set factory configuration as working configuration	D	{0D}	{0Dββ}		The factory configuration is loaded and saved as the new working configuration. The sensor sends the response still using the old Baud rate, not yet the factory Baud rate, provided they differ.
Save current configuration as working configuration	K	{0K}	{0Kββ}		Any configuration saved in this way is restored after every power-down, power-up cycle.
Set scale of measured value	S	{0SX}	{0SXββ}	X	Scaling of output signal (always without decimal point for all units). Value of X: U: value in 1 μm , H: value in 0.01 mm Z: value in 0.1 mm M: value in 1 mm S: value in sensor units (0..8191) R: raw data (non linear, 0..8191) There is an error message in case of the sensor's measuring range combined with the scale set do not correspond with the output format.
Set output format to permanent periodical signal output	F	{0FX}	{0Fxββ}	X	X A: ASCII (provides the format as specified for measured data record) B: binary Definition of data packet see below
Waiting time in permanent periodical signal output mode	W	{0Wx}	{0Wxββ}	X	In the permanent periodical signal output mode there is a waiting time of x · 0.1 ms between 2 measurements (x: 0..9).

#### Principe

Au moyen d'un ordre de commande de configuration, on fixe d'abord le format, la mise à l'échelle ou encore la fonction supplémentaire (par ex. affaiblissement) qui doit être retenu. Ensuite, on peut solliciter les données de mesure et on reçoit, après chaque demande de données de mesure, exactement les données précédemment configurées. Si la configuration pour la procédure suivante est valable, la configuration jusqu'ici temporaire est alors acceptée comme configuration de travail suite à un ordre de commande. Maintenant, c'est exactement cette configuration qui restera sauvegardée même après un déclenchement suivi d'un nouvel enclenchement. Une nouvelle configuration après l'enclenchement n'est plus nécessaire.

#### 4 Ordres de commande

(ββ représente la somme de contrôle, ici on utilise toujours l'adresse 0)

Nom	Ordre	Syntaxe	Réponse du détecteur	Paramètres	Commentaire
Reset	R	{0R}	{0RV000608ββ}	Aucun	Cet ordre de commande arrête toutes les éditions de données périodiques. Le détecteur répond par la version de son logiciel (p.ex. 000608) et par son adresse.
<b>Configuration</b>					
Valide la configuration d'usine comme configuration de travail	D	{0D}	{0Dββ}		La configuration d'usine est chargée et mémorisée en tant que nouvelle configuration de travail. Réponse avec l'ancien débit en Bauds et non avec celui d'usine dans le cas où ce dernier n'est pas le même.
Mémorise la configuration actuelle comme configuration de travail	K	{0K}	{0Kββ}		La configuration ainsi mémorisée est également rétablie à l'enclenchement après un déclenchement.
Valide la mise à l'échelle de la valeur de mesure	S	{0SX}	{0SXββ}	X	Formate l'édition des données à l'échelle (toujours sans point décimal pour les diverses unités) Valeurs de X: U: Valeur en 1 μm , H: Valeur en 0.01 mm Z: Valeur en 0.1 mm M: Valeur en 1 mm S: Valeur en unités du détecteur (0..8191) R: Données brutes (non linéaire, 0..8191) Au cas où l'échelle choisie pour la plage de mesure du détecteur ne correspond pas au format d'édition des données, un message d'erreur est émis.
Valide le format d'édition des données pour l'édition périodique permanente	F	{0FX}	{0Fxββ}	X	X A: ASCII (affiche qui a été défini pour le bloc des données de mesure) B: Binaire Définition des paquets de données voir ci-dessous
Intervalle de temps pour l'édition périodique permanente	W	{0Wx}	{0Wxββ}	X	Pour l'édition périodique permanente, on fixe entre 2 mesures un intervalle de temps x · 0.1 ms. (x: 0..9)

Setze Aufbau des Messdatensatzes	Z	{0Zxy}	{0Zxyββ}	Xy	X und y stehen für mögliche Ausgabewerte ‚M‘: Messwert ‚A‘: Abschwächung Die Reihenfolge spielt keine Rolle
Setze Baudrate	X	{0Xb}	{0Xbββ}	b: 1..5	1: 9600 2: 19200 3: 38400 4: 57600 5: 115200 Antwort mit der alten Baudrate.
Get Konfiguration	V	{0V}	{0V.....ββ}		Liefert die gespeicherten Einstellungen: Ausgabe Skalierung (mm,µm...) Ausgabeformat (Binär, ASCII) Wartezeit für permanentperiodische Ausgabe Software Version Hardware Version Produktionsdatum Messdatensatz Aufbau

Messen					
Get Messdatensatz	M	{0M}	{0M.....ββ}		Aufbau s. unten
Hold set	H	{0H}			Set: Halte den letzten gemessenen Wert in Holdregister Keine Antwort wenn Hold Kommando auf Broadcast Adresse gesendet wurde.
Hold get	G	{0G}	{0G.....ββ}		Get Messdatensatz vom Holdregister. Format wie bei Get Messdatensatz.
Laser an/aus	L	{0LX}	{0LXββ}	X	1: Laser an 2: Laser aus
Starte permanente periodische Ausgabe	P	{0P}	{0P.....ββ}		Skalierung durch Kommando „S“ definiert. 2 oder 4 Byte pro Messwert, falls Binär ausgewählt war (s.u.) Skalierung Sensoreinheiten. Falls ASCII ausgewählt ist die Antwort wie bei „M“ Besonderheiten s.u.

**5 Anhang**  
**5.1 Sensoreinheiten**  
 Die Sensoreinheiten sind immer: 1 Einheit = 1/8192 des nominalen Messbereichs.  
**5.2 Ungültiger Messwert**  
 Wenn das Objekt hinter der maximalen Messdistanz liegt und noch erfasst werden kann, dann wird der Wert 99999 (ASCII), FF 7F (Binär) ausgegeben. Hat der Sensor kein Objekt im Erfassungsbereich, gibt er den Wert 0 aus.  
**5.3 Abschwächung**  
 Die „Abschwächung“ zeigt an wie stark das Licht vom Sensor zum Objekt und wieder zurück abgeschwächt wird. Ein großer Wert bedeutet eine starke Abschwächung, also z.B. dunkle Objekte. Der Wert für die Abschwächung ist ein relativer Wert der je nach Typ bis zu 8192 als Maximalwert erreicht.  
 Ist der Maximalwert erreicht, dann führt eine weitere Verringerung der Lichtmenge durch dunklere Objekte oder Verschmutzung zu einem ungültigen Messwert.

Set structure of measured data record	Z	{0Zxy}	{0Zxyββ}	Xy	X and y stand for any output value provided ‚M‘: measured data ‚A‘: Attenuation The order of ‚A‘ and ‚M‘ has no effect.
Set Baud-rate	X	{0Xb}	{0Xbββ}	b: 1..5	1: 9600 2: 19200 3: 38400 4: 57600 5: 115200 Respond with the old Baud-rate.
Get configuration	V	{0V}	{0V.....ββ}		Provides information on the actual configurations set: Output scale (mm, µm...) Output format (Binary, ASCII) Waiting time for permanent periodical data mode Software version Hardware version Manufacturing date Structure of measured data record

Measuring					
Get measured data record	M	{0M}	{0M.....ββ}		Configuration see below
Hold set	H	{0H}			Set: hold the last value measured in the hold register. No answer when hold command was sent to broadcast address.
Hold get	G	{0G}	{0G.....ββ}		Get measured data record from the hold register. Format identical Get measured data record
Laser on/off	L	{0L0}	{0L0ββ}	1 / 0	Laser on with parameter 1 Laser off with parameter 0
Start permanent periodical data output	P	{0P}	{0P.....ββ}		Scaling is defined by command „S“. 2 or 4 Byte per measured value, provided binary has been chosen. (see below) Scaling of sensor units. Provided ASCII has been chosen the answer is identical to „M“ Particular features see below

**5 Appendix**  
**5.1 Sensor units**  
 The sensor units are always: 1 unit = 1/8192 of the nominal measuring range.  
**5.2 Invalid measured value**  
 Provided the object is farther away than the maximum measuring distance and still is detected by the sensor, the value 99999 (ASCII), FF 7F (binary) is sent. If there is no object at all within the sensor's measuring range or the object is too far away to be detected, the output is 0.  
**5.3 Attenuation**  
 The „attenuation“ indicates how strongly the light has been attenuated on its way from the sensor to the object and back to the receiver. A high value suggests a strong attenuation e.g. as encountered when looking at dark objects. The attenuation value is a relative figure reaching maximum values of up to 8192 depending on the type of sensor.  
 When the maximum value has been reached any further reduction of the light intensity, induced by either darker objects or by soiled conditions, will result in an invalid measured value.

Valide la structure du bloc des données de mesure	Z	{0Zxy}	{0Zxyββ}	Xy	X et y représentent ici les valeurs d'édition possibles ‚M‘: Valeurs de mesure ‚A‘: Affaiblissement L'ordre de succession n'a pas d'importance.
Valide le débit en Bauds	X	{0Xb}	{0Xbββ}	b: 1...5	1: 9600 2: 19200 3: 38400 4: 57600 5: 115200 Réponse avec l'ancien débit en Bauds
Get Configuration	V	{0V}	{0V.....ββ}		Délivre les réglages mémorisés: Echelle sortie des données (mm, µm...) Format d'édition des données (Binaire, ASCII) Intervalle de temps pour l'édition périodique permanente Version logiciel Version Hardware Date de production Structure du bloc des données de mesure

Mesurer					
Get Bloc des données de mesure	M	{0M}	{0M.....ββ}		Structure voir ci-dessous
Hold set	H	{0H}			Set: conserve la dernière valeur mesurée dans le registre tampon (Holdregister) Pas de réponse quand l'ordre Hold est envoyé sur l'adresse Broadcast
Hold get	G	{0G}	{0G.....ββ}		Get: (lire) bloc de données de mesure du registre tampon (Holdregister). Format comme pour bloc des données de mesure Get
Laser ON/OFF	L	{0L0} {0L1}	{0L0ββ} {0L1ββ}	0 1	Laser ON avec paramètre 0 Laser EN avec paramètre 1
Démarré édition périodique permanente	P	{0P}	{0P.....ββ}		Mise à l'échelle définit par ordre de commande „S“. 2 ou 4 octets par valeur de mesure au cas où Binaire a été choisi (voir ci-dessous). Mise à l'échelle unités du détecteur. Si ASCII a été choisi, réponse comme pour „M“. Particularités voir ci-dessous.

**5 Annexe**  
**5.1 Unités du détecteur**  
 Les unités du détecteur correspondent toujours à: 1 unité = 1/8192 de la plage nominale de mesure.  
**5.2 Valeur de mesure non valable**  
 Lorsque l'objet se trouve en dehors de la distance de mesure maximale, la valeur 99999 (ASCII), FF 7F (Binaire) est affichée. Si aucun objet ne se trouve à l'intérieur de la plage de mesure, c'est alors la valeur 0 qui est affichée.  
**5.3 Affaiblissement**  
 „L'affaiblissement“ indique de combien la lumière émise par le détecteur sur l'objet et renvoyée vers le détecteur est affaiblie. Une grande valeur signifie un fort affaiblissement, par exemple, en présence d'objets foncés. La valeur pour l'affaiblissement est une valeur relative qui se situe selon le type jusqu'à 8192 comme valeur maximale. Lorsque la valeur maximale est atteinte, il faut s'attendre à des valeurs de mesure incorrectes dans le cas d'une réduction supplémentaire de la quantité de lumière par des objets plus sombres ou en présence d'encrassement.



### 5.4 Binäres Format

Das binäre Format wird nur in der permanenten periodischen Ausgabe verwendet um die Messdaten mit maximaler Datenrate zu übertragen. Aus diesem Grund ist das binäre Format sehr kompakt und mit minimalem Overhead versehen. Das Datenformat der Messwerte ist immer: Sensoreinheiten.

Im ersten Byte ist Bit 7 = 1 Markierung für Start des Datensatzes  
Bit 0..Bit 6 sind Bit 7 .. 13 des Messwertes

Im zweiten Byte ist Bit 7 = 0,  
Bit 0..Bit 6 sind Bit 0..6 des Messwertes

Falls die Abschwächung auch für die Ausgabe gewählt war, dann folgen 2 weitere Bytes

Im dritten Byte ist Bit 7 = 0,  
Bit 0..Bit 6 sind Bit 7..13 des Abschwächungswertes

Im vierten Byte ist Bit 7 = 0,  
Bit 0..Bit 6 sind Bit 0..6 des Abschwächungswertes

#### Beispiel: nur Messwert

	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
Byte 1	1	0	1	0	1	1	1	1
Byte 2	0	1	1	1	0	1	1	0

#### Resultat Messwert:

Binär 01 0111 1111 0110  
Dezimal 6134  
Hexadezimal 0x17F6

#### Beispiel: Messwert und Abschwächung

	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
Byte 1	1	0	1	0	1	1	1	1
Byte 2	0	1	1	1	0	1	1	0
Byte 3	0	0	0	0	1	0	1	1
Byte 4	0	1	1	1	0	0	1	0

#### Resultat Messwert:

Binär 01 0111 1111 0110  
Dezimal 6134  
Hexadezimal 0x17F6

#### Resultat Abschwächung:

Binär 00 0101 1111 0010  
Dezimal 1522  
Hexadezimal 0x5F2

### 5.5 Besonderheiten permanent periodische Ausgabe

Die Ausgabe wird durch Senden des Reset Kommandos oder Ausschalten des Sensors abgebrochen. Nach dem Einschalten sendet der Sensor nicht mehr periodisch.

### 5.6 Format der Ausgabe von „Get Konfiguration“

Ausgabe Skalierung (mm,µm..) 1 Byte  
Ausgabeformat (Binär, ASCII) 1 Byte  
Wartezeit für permanentperiodische Ausgabe 1 Byte  
Softwareversion 6 Byte( XXYZZ)  
Hardwareversion 2 Byte (XY)  
Produktionsdatum 6 Byte (TTMMJJ)

### 5.4 Binary format

The binary format is only used in the permanent periodical signal output mode in order to transmit the measured data with the highest possible data rate. For that reason the binary format is very compact with only minimal overhead. The data format of the measured data is always: sensor units.

The first Byte contains Bit 7 = 1 as marker for the start of the dataset  
Bit 0..Bit 6 are Bit 7 .. 13 of the measured data

The 2nd Byte contains Bit 7 = 0,  
Bit 0..Bit 6 are Bit 0..6 of the measured data

Provided the attenuation has also been chosen for data output, then 2 further Bytes are to follow

The 3rd Byte contains Bit 7 = 0,  
Bit 0..Bit 6 are Bit 7..13 of the attenuation value

The 4th Byte contains Bit 7 = 0,  
Bit 0..Bit 6 are Bit 0..6 of the attenuation value

#### Example: Only measured data:

	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
Byte 1	1	0	1	0	1	1	1	1
Byte 2	0	1	1	1	0	1	1	0

#### Result of measured data:

Binär 01 0111 1111 0110  
Dezimal 6134  
Hexadezimal 0x17F6

#### Example: measured data and attenuation

	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
Byte 1	1	0	1	0	1	1	1	1
Byte 2	0	1	1	1	0	1	1	0
Byte 3	0	0	0	0	1	0	1	1
Byte 4	0	1	1	1	0	0	1	0

#### Result of measured data:

Binary 01 0111 1111 0110  
Decimal 6134  
Hexadecimal 0x17F6

#### Result attenuation:

Binär 00 0101 1111 0010  
Dezimal 1522  
Hexadezimal 0x5F2

### 5.5 Particular features of the permanent periodical signal output mode

The data output is interrupted by either sending the reset command or by switching the sensor off After power-on the sensor does not send periodically anymore.

### 5.6 Data format of „Get configuration“

Scale of output (mm, µm..) 1 Byte  
Data output format (Binary, ASCII) 1 Byte  
Waiting time for permanent periodical data output 1 Byte  
Software version 6 Byte (XXYYZZ)  
Hardware version 2 Byte (XY)  
Manufacturing date 6 Byte (TTMMJJ)

### 5.4 Format binaire

Le format binaire est seulement utilisé pour l'édition périodique permanente afin de transmettre les données de mesure avec un taux de transfert des données maximal. Pour cette raison, le format binaire est très compact. Le format des données des valeurs de mesure est toujours: Unités du détecteur.

Pour le premier octet, on a: Bit 7 = 1 Marquage pour le démarrage du bloc de données  
Bit 0..Bit 6 sont les Bit 7 .. 13 de la valeur de mesure

Pour le deuxième octet, on a: Bit 7 = 0,  
Bit 0..Bit 6 sont les Bit 0..6 de la valeur de mesure

Si l'affaiblissement a aussi été choisi pour l'édition des données, 2 octets supplémentaires suivent:

Pour le troisième octet, on a: Bit 7 = 0,  
Bit 0..Bit 6 sont les Bit 7..13 de la valeur de l'affaiblissement

Pour le quatrième octet, on a: Bit 7 = 0,  
Bit 0..Bit 6 sont les Bit 0..6 de la valeur de l'affaiblissement

#### Exemple: seulement valeur de mesure

	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
Octet1	1	0	1	0	1	1	1	1
Octet2	0	1	1	1	0	1	1	0

#### Résultat valeur de mesure:

Binaire 01 0111 1111 0110  
Décimale 6134  
Hexadécimale 0x17F6

#### Exemple: valeur de mesure et affaiblissement

	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
Octet1	1	0	1	0	1	1	1	1
Octet2	0	1	1	1	0	1	1	0
Octet3	0	0	0	0	1	0	1	1
Octet4	0	1	1	1	0	0	1	0

#### Résultat valeur de mesure:

Binaire 01 0111 1111 0110  
Décimale 6134  
Hexadécimale 0x17F6

#### Résultat affaiblissement

Binaire 00 0101 1111 0010  
Décimale 1522  
Hexadécimale 0x5F2

### 5.5 Particularités pour l'édition des données périodique permanente

L'édition des données est interrompue en envoyant l'ordre de commande Reset ou hors du sensors ou à la suite d'un déclenchement. Après un nouvel enclenchement, le détecteur n'émet plus de façon périodique.

### 5.6 Format d'édition de „Get Configuration“

Edition de la mise à l'échelle (mm,µm..) 1 octet  
Format de l'édition (Binaire, ASCII) 1 octet  
Intervalle de temps pour édition périodique permanente 1 octet  
Version logiciel 6 octets ( XXYZZ)  
Version Hardware 2 octets (XY)  
Date de production 6 octets (TTMMJJ)

### 5.7 Messdatensatz

Der Messdatensatz kann 2 verschiedene Werte enthalten

- Messwert
- Abschwächung

Je nach Aufbau des Messdatensatzes (s. Kommando „Z“) werden die Daten nacheinander übertragen.

Vor dem Messwert steht ein „M“, danach der Messwert in der festgelegten Skalierung (festgelegt mit „S“- Kommando), immer 5-stellige Zahl.

Vor der Abschwächung steht ein „A“, danach eine 4-stellige Zahl.

Die Reihenfolge ist immer: zuerst der Messwert, falls er mit „Z“ ausgewählt wurde, dann die Abschwächung, falls diese ausgewählt wurde.

Beispiel: {0MM12345A012364} Checksumme ist hier 64

### 5.8 Checksumme

Die Checksumme (CS) ist die einfache Summe aller Werte der ASCII Zeichen, von dieser Summe werden die letzten beiden Stellen verwendet.

Beispiel:

Laser OFF Adresse 0

Kommando                    0                    L                    0  
Checksumme (ASCII Werte): 48+                    76+                    48 = 172, die letzten beiden Stellen sind 72

Kommandoantwort mit Checksumme:                    {0L072}

### 5.9 Fehlerbehandlung

#### 5.9.1 Allgemeines

Die Sensoren arbeiten in 3 Schritten

1. Warte auf Start of Frame (SOF)
2. Warte auf Adresse oder Timeout
3. Warte auf End of Frame oder Timeout.

Fehler Bedingungen

Fehler nach SOF wenn :

1. Zeit zwischen 2 Zeichen überschreitet 0.5 s (Timeout)
2. Anzahl der Zeichen nicht zum Kommando passt.
3. Unbekanntes Kommando
4. Falsche Parameter im Kommando
5. Falsche Adresse

Die Syntax der Fehlermeldung ist identisch mit einer Standardantwort eines Sensors

Name	Kommando	Syntax	Antwort des Sensors	Parameter	Kommentar
Fehlermeldung	?	Fehlerhaftes Kommando	{0Exßß}	x	X: F = Framing error =Stringlänge ist falsch T = nach SOF vor EOF mehr als 0.5 s Abstand zwischen 2 Zeichen U = Unbekanntes Kommando P = unzulässige Parameter

Aktion bei Fehler:

- Sensor sendet Fehlermeldung
- Sensor wartet auf SOF
- Ausgabe bei Fehlmessungen : Messwert = 999999 (ASCII), FF 7F (binär)

### 5.7 Set of measured data

The set of measured data can contain 2 different values

- Measured value
- Attenuation

Depending on the structure of the measured data record (see command „Z“) the data is transmitted sequentially.

Before the measured value there is a „M“, followed by the measured value in the scale chosen (defined with the „S“- command), always 5 digits.

Before the attenuation there is a „A“, followed by a 4-digit number.

The sequence is always: first the measured value, if it has been chosen with „Z“, followed by the attenuation, provided it has been selected.

Example: {0MM12345A012364} checksum is 64

### 5.8 Checksum

The checksum (CS) represents the sum of all values of the ASCII characters, the last two digits of which are used.

Example:

Laser OFF address                    0  
Command                    0                    L                    0  
checksum (ASCII values): 48+                    76+                    48 = 172, the last two digits are 72

Command answer with checksum:                    {0L072}

### 5.9 Error troubleshooting

#### 5.9.1 General

The sensors work in 3 steps

1. Waiting for Start of Frame (SOF)
2. Waiting for address or Timeout
3. Waiting for End of Frame or Timeout.

Error terms

Error after SOF when:

1. Time between 2 characters exceeds 0.5 s (Timeout)
2. Number of characters is not compatible with command.
3. Unknown command
4. Command contains wrong parameters
5. Wrong address

Name	Command	Syntax	Sensor response	Parameter	Comment
Error message	?	Faulty command	{0Exßß}	x	X: F = Framing error = wrong length of string T = after SOF before EOF more than 0.5 s distance between 2 characters U = Unknown command P = invalid parameter

Actions in case of error:

- Sensor transmits error message
- Sensor is waiting for SOF
- Output in case of faulty measurements: measured value = 999999 (ASCII), FF 7F (binary)

### 5.7 Bloc de données de mesure

Le bloc de données de mesure peut comporter 2 valeurs différentes

- Valeur de mesure
- Affaiblissement

Selon la structure du bloc de données de mesure (voir Ordre de commande „Z“) les données sont transmises l'une après l'autre. Avant la valeur de mesure se trouve un „M“, ensuite la valeur de mesure dans l'échelle sélectionnée (définie par l'ordre de commande „S“, toujours un nombre de 5 chiffres. Avant la valeur de mesure de l'affaiblissement se trouve un „A“, ensuite un nombre de 4 chiffres. L'ordre de succession est toujours le même: tout d'abord la valeur de mesure au cas où elle a été sélectionnée avec „Z“, ensuite l'affaiblissement au cas où ce dernier a été aussi sélectionné.

Exemple: {0MM12345A012364} la somme de contrôle est ici de 64

### 5.8 Somme de contrôle

La somme de contrôle (CS) est tout simplement la somme de toutes les valeurs des caractères ASCII dont on retient de cette somme seulement les deux derniers chiffres.

Exemple:

Laser OFF Adresse 0

Ordre de commande                    0                    L                    0  
Somme de contrôle (Valeurs ASCII): 48+                    76+                    48 = 172, les deux derniers chiffres sont 72

Réponse ordre de commande avec somme de contrôle:                    {0L072}

### 5.9 Traitement des fautes

#### 5.9.1 Généralités

Les détecteurs travaillent en 3 étapes

1. Attente du Start of Frame (SOF)
2. Attente d'adresse ou de Timeout
3. Attente du End of Frame ou Timeout.

Conditions pour fautes

Fautes selon SOF quand :

1. Intervalle de temps entre 2 signes dépasse 0.5 s (Timeout)
2. Nombre de signes incompatibles avec l'ordre de commande.
3. Ordre de commande inconnu
4. Faux paramètre dans l'ordre de commande
5. Fausse adresse

La syntaxe du message d'erreur est identique à celle d'une réponse standard d'un détecteur

Nom	Ordre	Syntaxe	Réponse du détecteur	Paramètre	Commentaire
Message d'erreur	?	Ordre de commande incorrect	{0Exßß}	x	X: F = Framing error =longueur de la trame est incorrecte T = après SOF avant EOF plus de 0.5 s d'intervalle entre 2 signes U = Ordre de commande inconnu P = Paramètre inadmissible

Action en cas de faute:

- Le détecteur envoie un message d'erreur
- Le détecteur attend l'ordre SOF
- Emission lors de mesures erronées: Valeur de mesure = 999999 (ASCII), FF 7F (binaire)

### 6 Beispiele

#### 6.1 Kommandos

Kommando	Gesendet	Empfangen	Inhalt
Reset	{0R}	{0RV00000105}	
Setze Fabrikkonfiguration	{0D}	{0D16}	
Speichere aktuelle Konfiguration	{0K}	{0K23}	
Setze Messwert Skalierung	{0SM}	{0SM08}	Setze auf 1 mm
Setze Ausgabe Format für permanente periodische Ausgabe	{0FA}	{0FA83}	Setze auf ASCII
Wartezeit bei permanenter periodischer Ausgabe	{0W2}	{0W285}	Delay auf 0.2 ms
Setze Aufbau des Messdatensatzes	{0ZMA}	{0ZMA80}	Messwert und Abschwächung
Setze Baudrate	{0X3}	{0X387}	38400 Baud
Get Konfiguration	{0V}	{0VMA200000101080109MA60}	Configuration: <b>M</b> mm Format <b>A</b> ASCII for perm. period. <b>2</b> x 0.1 ms Wartezeit <b>000001</b> Software Version <b>01</b> Hardware Version <b>080109</b> Prod. Datum <b>M</b> Messwert ausgeben <b>A</b> Abschwächung ausg.
Get Messdatensatz	{0M}	{0MM00691A085028}	<b>M</b> Messwert <b>00691</b> <b>A</b> Abschwächung <b>0850</b>
Hold Set	{0H}	Keine Antwort	
Hold Get	{0G}	{0GM00692A084325}	<b>M</b> Messwert <b>00692</b> <b>A</b> Abschwächung <b>0843</b>
Laser On	{0L1}	{0L173}	
Laser OFF	{0L0}	{0L072}	
Starte permanente periodische Ausgabe	{0P}	{0P28}	Das ist die erste Antwort, danach folgen die Daten

#### 6.2 Fehlermeldungen des Sensors

Fehler beim Senden	Gesendet	Empfangen	Erklärung
Laser ON mit falschem Parameter gesendet (3 statt 1)	{0L3}	{0EP97}	P= unzulässige Parameter
EOF vergessen	{0M}	{0ET01}	T = nach SOF vor EOF mehr als 0.5 s Abstand zwischen 2 Zeichen
Eine ‚0‘ zuviel	{0M0}	{0EF87}	F = Framing error =Stringlänge ist falsch

### 7 Problemlösungen (FAQ)

#### 7.1 Rücksetzen in den Fabrikmodus

Auch für dieses Konfigurationskommando gilt:  
Zunächst die Konfiguration einstellen (hier mit {0D} ) und auf die Antwort warten  
Dann die Konfiguration übernehmen mit „Speichere aktuelle Konfiguration“ {0K} und auch auf diese Antwort warten. Jetzt ist der Sensor auch nach dem Aus- und Einschalten im Fabrikmodus.

#### 7.2 Was ist zu tun, wenn die Baudrate des Sensors unbekannt ist

Man muss in diesem Fall mit einem Kommando bei allen Baudraten prüfen, ob eine Antwort kommt.

#### 7.3 Der Sensor sendet nur Timeout Fehlermeldungen, wenn er über ein Terminalprogramm bedient wird

Es gibt ein Timeout von 0.5 Sekunden. Falls der zeitliche Abstand zwischen 2 Byte größer als dieser Timeout wird, dann sendet der Sensor eine Timeout Fehlermeldung.

### 6 Examples

#### 6.1 Commands

Command	Sent	Received	Content
Reset	{0R}	{0RV00000105}	
Set factory configuration	{0D}	{0D16}	
Save current configuration	{0K}	{0K23}	
Set scale of measured value	{0SM}	{0SM08}	Set to 1 mm
Set output format for permanent periodical signal output	{0FA}	{0FA83}	Set to ASCII
Waiting time for permanent periodical signal output format	{0W2}	{0W285}	Delay at 0.2 ms
Set structure of data set of measured data	{0ZMA}	{0ZMA80}	Measured data and attenuation
Set Baud-rate	{0X3}	{0X387}	38400 Baud
Get configuration	{0V}	{0VMA200000101080109MA60}	Configuration: <b>M</b> mm format <b>A</b> ASCII for perm. period. <b>2</b> x 0.1 ms waiting time <b>000001</b> Software version <b>01</b> Hardware version <b>080109</b> Manufact. date <b>M</b> Show measured value <b>A</b> Show attenuation
Get set of measured data	{0M}	{0MM00691A085028}	<b>M</b> Measured value <b>00691</b> <b>A</b> Attenuation <b>0850</b>
Hold Set	{0H}	No answer	
Hold Get	{0G}	{0GM00692A084325}	<b>M</b> Measured value <b>00692</b> <b>A</b> Attenuation <b>0843</b>
Laser On	{0L1}	{0L173}	
Laser OFF	{0L0}	{0L072}	
Start permanent periodical data output	{0P}	{0P28}	This is the first answer followed by data

#### 6.2 Sensor error messages

Error during emission	Sent	Received	Explanation
Laser ON sent with wrong parameter (3 instead of 1)	{0L3}	{0EP97}	P= impermissible parameter
EOF forgotten	{0M}	{0ET01}	T = After SOF before EOF more than 0.5 s distance between 2 characters
One ‚0‘ too many	{0M0}	{0EF87}	F = Framing error = wrong string length

### 7 Solutions to problems encountered (FAQ)

#### 7.1 Setting back into factory mode

Setting the factory mode is handled with the same sequence as other set mode commands:

Set factory configuration (here with {0D}) and wait for the answer (its only temporary at this point)

Then make this the working configuration with "safe current configuration" {0K} and, too, wait for this answer. Now the sensor is safely set back into factory mode even after a power down situation.

#### 7.2 What has to be done in case of unknown Sensor Baud-rate?

In this case all Baud-rates must be checked for an answer using a command.

#### 7.3 The sensor sends timeout error messages only when addressed via a terminal program

There is a timeout of 0.5 seconds. In case of the time difference between 2 Bytes is getting longer than this timeout the sensor will send a timeout error message.

### 6 Exemples

#### 6.1 Ordres de commande

Ordres de commande	Emis	Reçu	Contenu
Reset	{0R}	{0RV00000105}	
Valide configuration d'usine	{0D}	{0D16}	
Mémoire configuration actuelle	{0K}	{0K23}	
Valide l'échelle pour valeur de mesure	{0SM}	{0SM08}	Valide pour 1 mm
Valide l'édition du format pour édition périodique permanente	{0FA}	{0FA83}	Valide pour ASCII
Intervalle de temps pour édition périodique permanente	{0W2}	{0W285}	Retardement de 0.2 ms
Valide structure du bloc de données de mesure	{0ZMA}	{0ZMA80}	Valeur de mesure et Affaiblissement
Valide débit Bauds	{0X3}	{0X387}	38400 Bauds
Get Configuration	{0V}	{0VMA200000101080109MA60}	Configuration: <b>M</b> mm Format <b>A</b> ASCII pour period. perm. <b>2</b> x 0.1 ms Intervalle temps <b>000001</b> Version logiciel <b>01</b> Version Hardware <b>080109</b> Date production <b>M</b> Emettre Valeur mesure <b>A</b> Emettre Affaiblissement.
Get bloc de données de mesure	{0M}	{0MM00691A085028}	<b>M</b> Valeur mesure <b>00691</b> <b>A</b> Affaiblissement <b>0850</b>
Hold Set	{0H}	Pas de réponse	
Hold Get	{0G}	{0GM00692A084325}	<b>M</b> Valeur mesure <b>00692</b> <b>A</b> Affaiblissement <b>0843</b>
Laser On	{0L1}	{0L173}	
Laser OFF	{0L0}	{0L072}	
Démarré édition périodique permanente	{0P}	{0P28}	Ceci est la première réponse, ensuite les données suivent

#### 6.2 Messages d'erreurs du détecteur

Faute lors de l'émission	Emis	Reçu	Explication
Laser ON émit avec paramètre erroné (3 à la place de 1)	{0L3}	{0EP97}	P= Paramètre erroné
EOF oublié	{0M}	{0ET01}	T = après SOF et avant EOF plus de 0.5 s de distance entre 2 signes
Un ‚0‘ de trop	{0M0}	{0EF87}	F = Framing error =Longueur de la trame est incorrecte

### 7 Solutions des problèmes (FAQ)

#### 7.1 Réinitialisation dans le mode d'usine

Egalement pour cet ordre de commande, il faut :  
tout d'abord, régler la configuration (ici, avec {0D} ) et attendre la réponse;  
ensuite valider la configuration avec l'ordre „Mémoire la configuration“ actuelle {0K} et attendre aussi la réponse. Le détecteur reste maintenant même après un déclenchement et un nouvel enclenchement dans le mode usine.

#### 7.2 Que faut-il faire quand le débit en Bauds du détecteur est inconnu

Dans ce cas, il faut contrôler par un ordre de commande tous les débits en Bauds et attendre une réponse

#### 7.3 Le détecteur n'émet seulement que des messages d'erreur Time out lorsqu'il est desservi par un programme PC

Il y a un Timeout de 0,5 secondes. Dans le cas où l'intervalle de temps entre 2 octets est supérieur à ce Timeout, le détecteur émet alors un message d'erreur Time out.