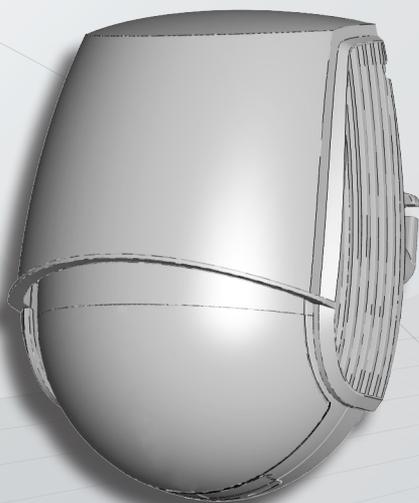




FR



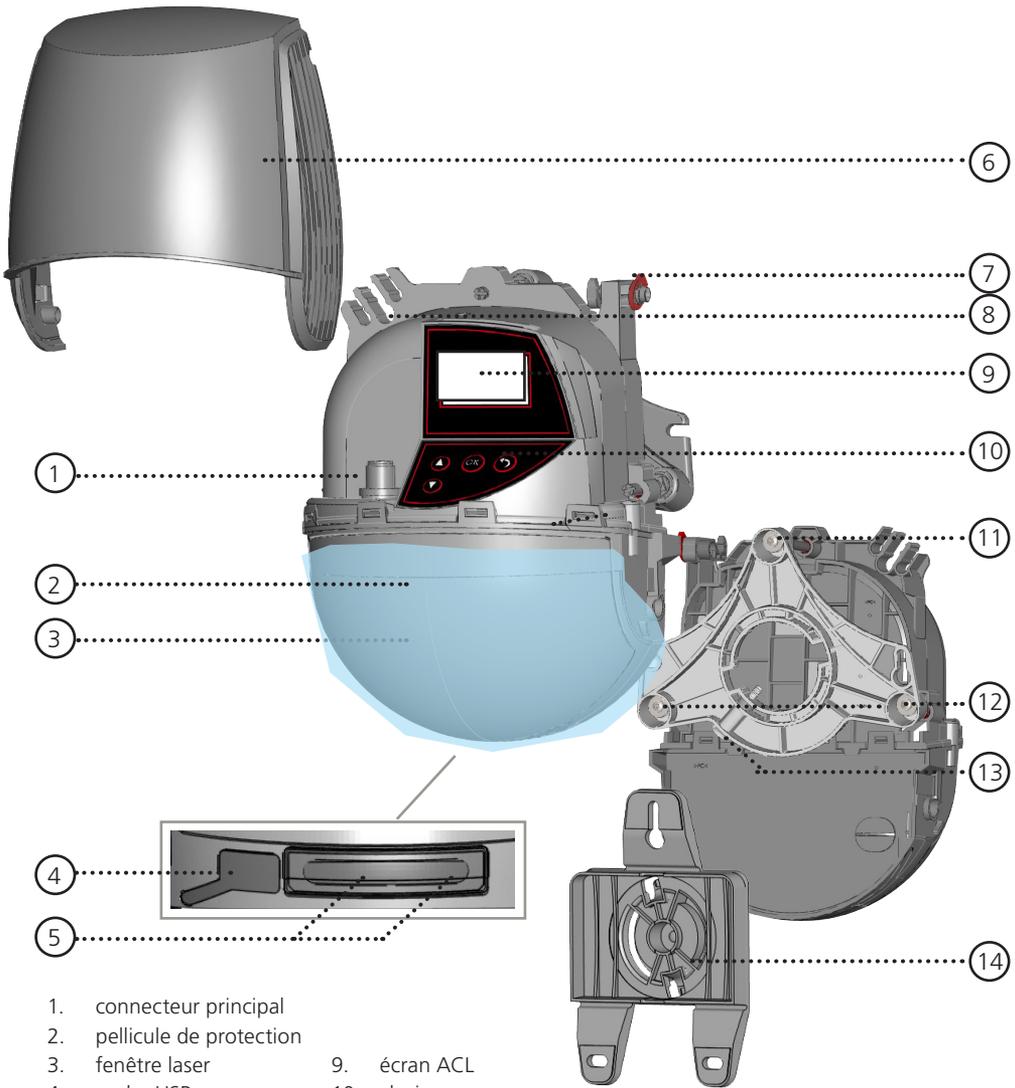
LZR[®]-WIDESCAN

**DÉTECTEUR DE MOUVEMENT, DE PRÉSENCE ET DE SÉCURITÉ
POUR PORTES INDUSTRIELLES
(VERSION AMÉRICAINE)**



*Consultez le site Web
pour connaître les autres
langues de ce document.*

DESCRIPTION

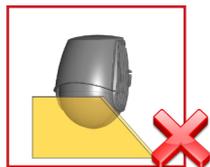


- | | |
|----------------------------|---|
| 1. connecteur principal | 9. écran ACL |
| 2. pellicule de protection | 10. clavier |
| 3. fenêtre laser | 11. vis de réglage de l'angle d'inclinaison (1) |
| 4. cache USB | 12. vis de réglage de l'angle de parallélisme (2) |
| 5. affichage DEL | 13. vis de blocage de l'angle latéral (1) |
| 6. capot | 14. support de montage |
| 7. verrou de capot | |
| 8. passage de câble | |

CONSEILS D'INSTALLATION ET D'ENTRETIEN



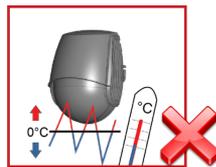
Évitez les vibrations extrêmes.



Ne couvrez pas le détecteur.



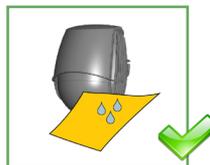
Évitez les objets en mouvement et sources de lumière dans le champ de détection.



Évitez l'exposition à des changements soudains et des températures extrêmes.



Conservez la pellicule de protection lors du montage du détecteur. Retirez-la avant de démarrer le programme de teach-in.



Nous recommandons de nettoyer les pièces optiques au moins une fois par an ou plus, le cas échéant, en raison des conditions environnementales.



N'utilisez pas de produits agressifs pour nettoyer les pièces optiques.



Évitez l'exposition directe au nettoyage sous pression.

SÉCURITÉ



Le dispositif comprend des diodes à laser IR et visible.

Laser IR : longueur d'onde de 905 nm; puissance max. d'impulsion de sortie de 75 W

(Classe 1 conformément à CEI 60825-1)

Laser visible : longueur d'onde de 905 nm; puissance max. d'impulsion de sortie d'onde entretenue de 3 mW

(Classe 3R conformément à CEI 60825-1)

Les faisceaux de laser visible sont inactifs pendant le fonctionnement normal. L'installateur peut activer les lasers visibles au besoin.

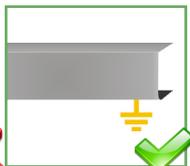


ATTENTION!

L'utilisation de commandes, de réglages ou d'exécution des procédures autres que ceux spécifiés dans le présent document peut entraîner une exposition dangereuse aux rayonnements.



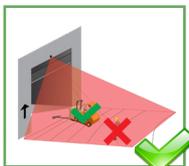
Ne regardez pas directement dans l'émetteur laser ou les faisceaux laser rouges visibles.



Le dispositif de commande de la porte et le profil du capot du linteau doivent être correctement mis à la terre.



Seul le personnel formé ou qualifié peut installer et configurer le détecteur.



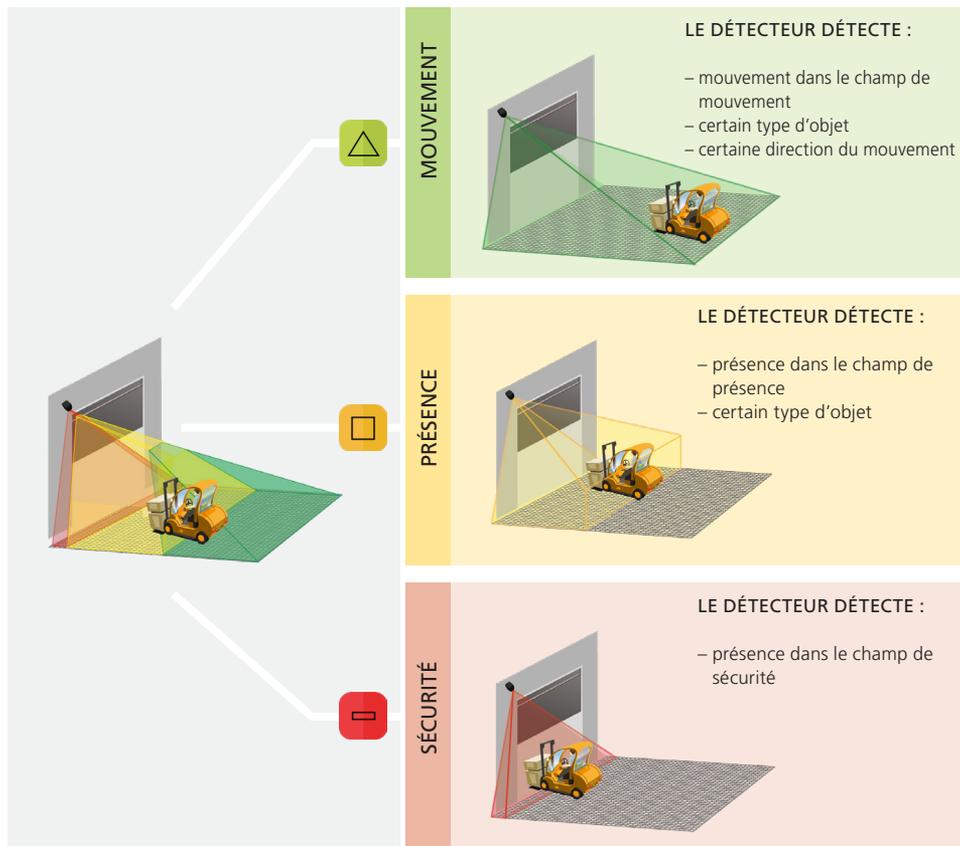
Après l'installation et avant de quitter les lieux, effectuez un test du périphérique.



La garantie est invalide si des réparations non autorisées sont réalisées ou tentées par un personnel non autorisé.

PRINCIPES DE BASE : FONCTIONS ET OBJET

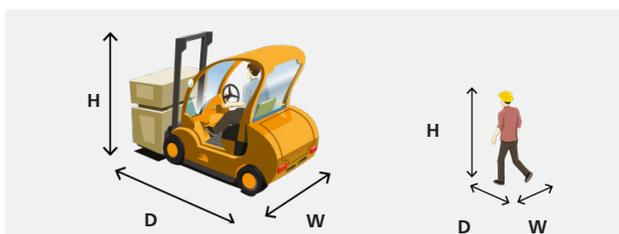
Il y a 3 fonctions principales qui créent **3 champs de détection qui se chevauchent**, chacun avec certaines caractéristiques de détection :



Il y a 4 fonctions supplémentaires d'ouverture. Toutes les fonctions de détection peuvent être combinées pour déclencher une sortie spécifique.

- Mouvement +** : détection d'un autre type d'objet en mouvement dans un champ de mouvement
- Pull-cord** : apprentissage de détection d'un objet, zone de pull-cord
- Vitesse** : vitesse minimale de détection d'un objet
- Hauteur** : hauteur minimale de détection d'un objet

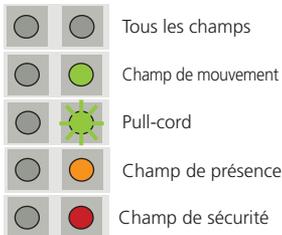
Le détecteur effectue une analyse d'objet 3D et détecte en fonction de la hauteur, de la largeur, de la profondeur, de la direction et de la vitesse.



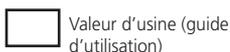
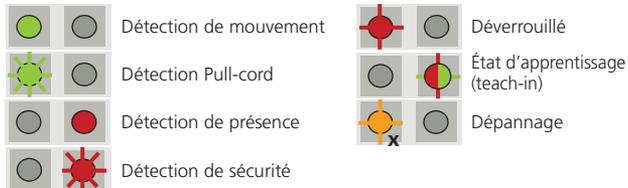
SIGNAUX DEL ET SYMBOLES



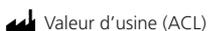
RÉGLAGES



DÉTECTION



Valeur d'usine (guide d'utilisation)



Valeur d'usine (ACL)



Important!



Bon à savoir

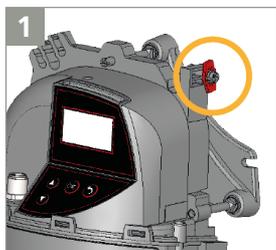
Fonctions principales :



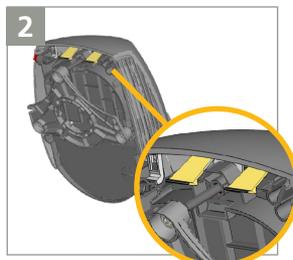
Fonctions d'ouverture supplémentaires :



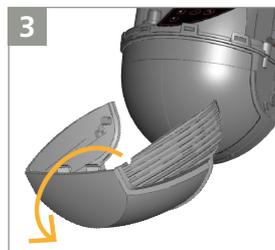
OUVERTURE DU DÉTECTEUR



Avant d'ouvrir le détecteur, assurez-vous que le capot n'est **pas verrouillé** (verrou rouge).

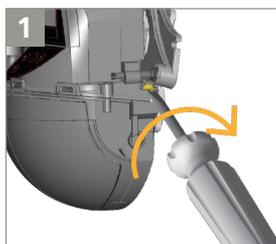


Tirez sur les deux pattes pour ouvrir le capot.

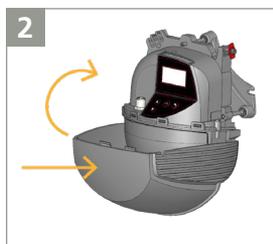


Retirez le capot complètement avant d'installer le détecteur.

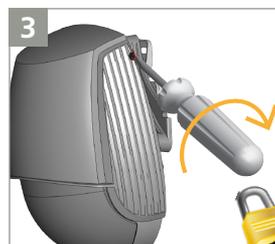
FERMER LE DÉTECTEUR



Verrouillez la position du détecteur en serrant fermement la vis de blocage de l'angle.



Relevez le capot du détecteur et fermez-le comme indiqué.



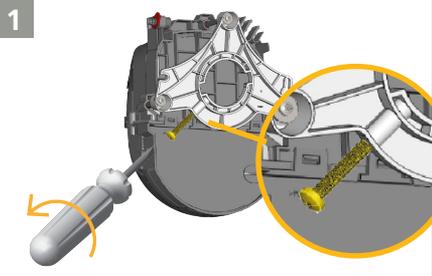
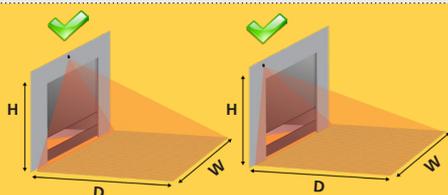
Verrouillez le capot en tournant la vis de blocage dans le sens horaire.

1 MONTAGE ET CÂBLAGE

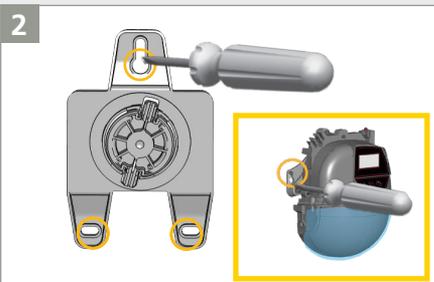


Hauteur de montage : aussi haut que possible (max. 19 pi 6 po). La dimension du champ de détection dépend de la hauteur de montage.

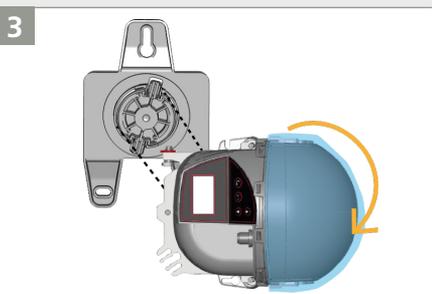
Position de montage : centre de la porte ou coin gauche. Le montage sur le côté droit de la porte doit être évité.



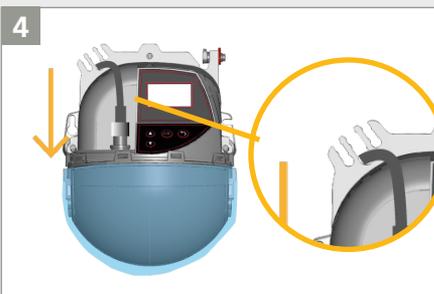
Vérifiez que la vis de blocage de l'angle est positionnée comme indiqué. Dévissez-la légèrement si nécessaire.



Retirez le support de montage du détecteur et fixez-le au mur. Vous pouvez également installer le détecteur directement sans utiliser le support de montage.



Positionnez le détecteur horizontalement (comme indiqué) et fixez le détecteur au support de montage.



Branchez le connecteur et passez le câble (pièce n° 20.5399) dans le passage du câble sans faire de boucle.

5

	ALIMENTATION	
*	SORTIE 1	
*	SORTIE 2	
COM	RELAIS	
* NO		
* NC		
	TEST SORTIE	

Rappel de teach-in

Appuyez sur OK pour revenir à l'affichage de détection.

*état de sortie alimenté pendant la période de non détection avec valeurs d'usine

Connectez les fils comme suit.

Les fonctions de sortie peuvent être configurées si nécessaire (voir page 10).

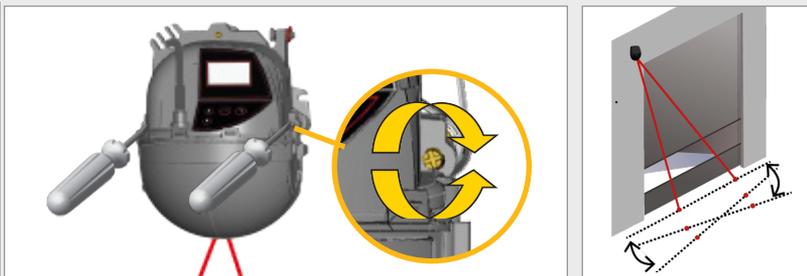
2 POSITIONNEMENT DU CHAMP DE DÉTECTION

Retirez la pellicule de protection bleue de la fenêtre laser.



Activez les 2 points laser visibles en appuyant sur le bouton **OK** deux fois ou en appuyant sur les boutons de la télécommande.

ANGLE DE PARALLÉLISME



Assurez-vous que le rideau est parallèle à la porte en ajustant une ou deux vis sur le côté.

ANGLE D'INCLINAISON

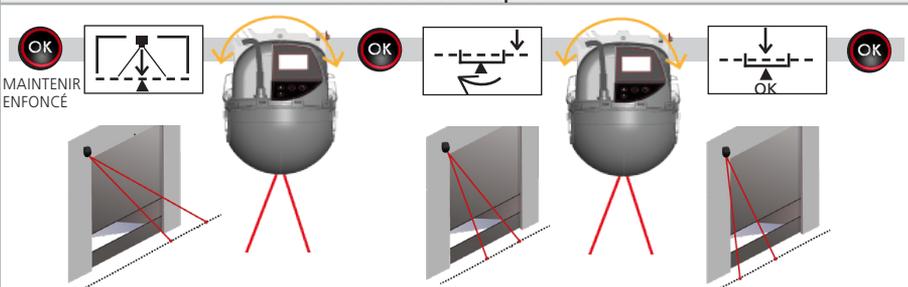


Positionnez le rideau plus près ou plus loin de la porte en tournant la vis en haut.

Lorsque la fonction de sécurité est requise, les points rouges doivent être le plus près possible de la porte.
Les angles négatifs réduisent la profondeur des champs de détection.

ANGLE LATÉRAL

Lancez l'ASSISTANT DE POSITIONNEMENT pour positionner correctement le champ de détection devant la porte.



1. Appuyez sur le bouton OK et maintenez-le enfoncé pour lancer l'ASSISTANT DE POSITIONNEMENT.
2. Tournez le détecteur pour aligner le centre des points rouges au centre de la porte. Appuyez OK.
3. Tournez le détecteur jusqu'à ce que l'écran ACL confirme la position. Appuyez sur OK pour quitter.

Verrouillez la position du détecteur en serrant la vis de blocage de l'angle (voir page 4).

COMMENT RÉGLER LE DÉTECTEUR AU MOYEN DE LA TÉLÉCOMMANDE



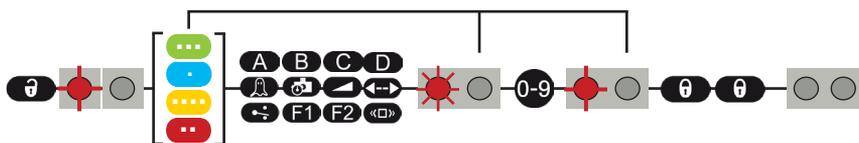
Après le déverrouillage, le voyant DEL rouge clignote et la télécommande peut régler le détecteur.



Si le voyant DEL clignote rapidement après le déverrouillage, entrez un code d'accès de 1 à 4 chiffres. Si vous ne connaissez pas le code d'accès, **éteignez puis remettez le détecteur sous tension.**

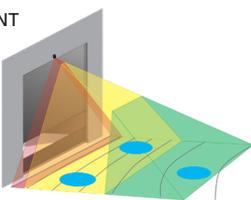


Pour mettre fin à une session de réglage, verrouillez toujours le détecteur.



Selon les besoins, sélectionnez le champ de détection correspondant avant de sélectionner le paramètre et de modifier la valeur. La deuxième DEL indique le champ de détection.

- MOUVEMENT
- PULL-CORD
- PRÉSENCE
- SÉCURITÉ



Activer les points rouges sur le sol	
Teach-in : installer	
Teach-in : pull-cord	
Préréglages	
Restauration	

COMMENT RÉGLER LE DÉTECTEUR AU MOYEN DE L'ÉCRAN ACL



APPUYER BRIÈVEMENT

Accédez au menu à l'écran ACL. Sélectionnez un dossier, un paramètre ou une valeur. Confirmez une valeur et quittez le mode édition.



Retournez au menu ou à l'affichage précédent.

APPUYER 2X

Activez les points rouges sur le sol.



Faites défiler vers le haut ou le bas.

MAINTENIR ENFONCÉ

Lancez l'ASSISTANT DE POSITIONNEMENT.



Sélectionnez votre **langue** avant d'accéder au premier menu à l'écran ACL. *Dans les 30 premières secondes après la mise sous tension du détecteur ou plus tard pendant l'accès au menu de diagnostic.*



Entrez un **mot de passe** si nécessaire.



Accédez aux réglages avancés.



Allez dans le menu **Diagnostic**.



Valeur affichée = valeur d'usine

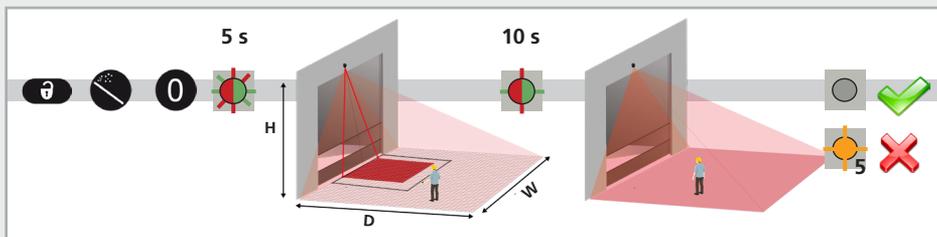


Valeur affichée = valeur enregistrée

3 PROGRAMER LE DÉTECTEUR

TEACH-IN : INSTALLER

- La zone de teach-in (c'est-à-dire le carré devant les 2 points visibles) doit être complètement dégagée.
- Ce programme de teach-in doit être lancé chaque fois qu'un angle du détecteur a été modifié.
- Assurez-vous que la pellicule de protection bleue et le capot sont retirés!



1. Lancez un programme de teach-in via la télécommande. Le programme de teach-in démarre après un délai de 5 secondes.
2. Attendez que la position, l'angle et la hauteur soient appris et que l'arrière-plan soit analysé.
3. Le programme de teach-in devrait se terminer avec succès. Sinon, reportez-vous à la section Dépannage à la page 15.

PRÉRÉGLAGES

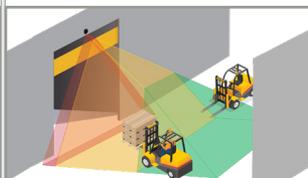
Choisissez l'un des préréglages suivants. Ils ajustent les paramètres automatiquement en fonction de votre application. Selon les besoins, vous pouvez également régler un paramètre indépendamment via la télécommande (voir page 10).

STANDARD



- à côté de la porte piétonne
- extérieur, grand espace
- trafic de et vers toutes les directions
- stockage à droite et/ou à gauche

PASSAGE



- intérieur, espace confiné
- trafic de et vers toutes les directions
- aucun stockage près de la porte

COIN



- intérieur ou extérieur
- aucun trafic parallèle
- stockage d'un côté de la porte

RÉGLAGES



- largeur : **max**, profondeur : **max**
- type d'objet : **véhicule**
- direction : **uni 100 %**



- largeur : **max**, profondeur : **6 pi 6 po**
- type d'objet : **véhicule**
- temps de présence max : **30 min**



- largeur : **max**, profondeur : **1 pi 3 po**
- temps de présence max : **infini**
- zone non couverte : **5 3/4 po**

OUT1

- Mouvement / pull-cord

OUT2

- Sécurité

REL

- Mouvement+ et déclencheur de hauteur

RÉGLAGES



- largeur : **max**, profondeur : **max**
- type d'objet : **véhicule**
- direction : **uni 100 %**



- largeur : **max**, profondeur : **6 pi 6 po**
- type d'objet : **véhicule**
- temps de présence max : **infini**



- largeur : **max**, profondeur : **1 pi 3 po**
- temps de présence max : **10 min**
- zone non couverte : **5 3/4 po**

OUT1

- Mouvement / pull-cord / sécurité

OUT2

- Sécurité

REL

- Mouvement+ et déclencheur de vitesse

RÉGLAGES



- largeur : **max**, profondeur : **max**
- type d'objet : **véhicule**
- direction : **uni**



- largeur : **max**, profondeur : **6 pi 6 po**
- type d'objet : **véhicule**
- temps de présence max : **30 min**



- largeur : **max**, profondeur : **1 pi 3 po**
- temps de présence max : **10 min**
- zone non couverte : **5 3/4 po**

OUT1

- Mouvement / pull-cord / présence

OUT2

- Sécurité

REL

- Mouvement+ et déclencheur de hauteur

RÉGLAGES DE TÉLÉCOMMANDE EN OPTION

	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	
Teach-in	installer										
Préréglages	standard passage coin stockage froid										
Mode de service	Le mode service désactive la détection de présence et de sécurité pendant 15 minutes et peut être utile lors d'une installation, d'un apprentissage mécanique de la porte ou de travaux d'entretien. Quittez le mode service en utilisant la même séquence.										
Réinitialisation d'usine	complète : réinitialisation complète de toutes les valeurs partielle : réinitialisation de toutes les valeurs sauf ENTRÉE/SORTIE										
Points rouges	Appuyer sur la « baguette magique » deux fois active les 2 points laser, ce qui permet de régler l'angle et le positionnement du détecteur.										
MOUVEMENT											
Largeur	000 (min) – 240 (max) Valeur d'usine par défaut : 240										
Profondeur	000 (min) – 287 (max) Valeur d'usine par défaut : 287										
Type d'objet	véhicule : seuls les véhicules sont détectés (tout type) tout : détection de véhicules et piétons										
Immunité	1 2 3 4 5										
Zone de porte DÉSACTIVÉE	000 (min) – 287 (max) Valeur d'usine par défaut : 000										
PULL CORD											
Teach-in	n° 1 n° 2 n° 3										
Type d'objet	profondeur du véhicule véhicule tout										
Temps de présence min	0 s 1 s 2 s 3 s 4 s 5 s 6 s 7 s 8 s arrêt										
PRÉSENCE											
Largeur	000 (min) – 240 (max) Valeur d'usine par défaut : 240										
Profondeur	000 (min) – 287 (max) Valeur d'usine par défaut : 080										
Type d'objet	véhicule : seuls les véhicules sont détectés (tout type) tout : détection de véhicules et piétons										
Temps de présence max	30 s 1 min 2 min 5 min 10 min 30 min 60 min 120 min infini										
Immunité	1 2 3 4 5										
Zone de porte DÉSACTIVÉE	000 (min) – 287 (max) Valeur d'usine par défaut : 000										
SÉCURITÉ											
Largeur	000 (min) – 240 (max) Valeur d'usine par défaut : 240										
Profondeur	000 (min) – 287 (max) Valeur d'usine par défaut : 016										
Présence max (pour objets < 1 pi 6 po)	30 s 1 min 2 min 5 min 10 min 30 min 60 min 120 min infini										
Immunité	1 2 3 4 5										
Zone non couverte	2 po 4 po 6 po 8 po										
<p>En fonction de la hauteur de montage, des angles et d'autres facteurs d'installation, certaines immunités peuvent exclure la conformité à la norme EN 12445.</p> <p>Un objet < 6 po n'est pas détecté. Un objet > 6 po est détecté pendant 10 min (réglable). Un objet > 1 pi 6 po est détecté infiniment (non réglable).</p>											

RÉGLAGES DE TÉLÉCOMMANDE EN OPTION (suite)

Lors de la programmation de chacun des paramètres listés ci-dessous (fonction, logique, temps de maintien), vous devez toujours saisir 3 chiffres pour le paramètre donné (sortie 1, sortie 2, relais).

1er chiffre = sortie 1

2e chiffre = sortie 2

3e chiffre = relais

Si vous ne souhaitez pas modifier le réglage d'une sortie, sélectionnez 0.

Par exemple, si vous souhaitez que les sorties soient **Mouvement (sortie 1)**, **Pull-Cord (sortie 2)** et **Sécurité (relais)**, vous devez appuyer sur les boutons suivants dans l'ordre suivant :

F1 - 1 5 4

D'abord, attribuez les sorties.

	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
F1 Sortie 1 Fonction*	aucun changement	mouvement	mouvement ou pull-cord	présence	sécurité	pull-cord	mouvement + vitesse	mouvement + hauteur	mouvement pull-cord sécurité	mouvement pull-cord présence
F1 Sortie 2 Fonction*	aucun changement	mouvement	mouvement ou pull-cord	présence	sécurité	pull-cord	mouvement + vitesse	présence + hauteur	mouvement pull-cord sécurité	mouvement pull-cord présence
F1 Relais Fonction*	aucun changement	mouvement	mouvement ou pull-cord	présence	sécurité	pull-cord	mouvement + vitesse	mouvement + hauteur	mouvement pull-cord sécurité	mouvement pull-cord présence

Déterminez ensuite les états et les temps de maintien souhaités pour chaque sortie choisie ci-dessus.

Logic Sortie 1 Logique**				NO	NF					
Logic Sortie 2 Logique**				NO	NF					
Logic Relais Logique**		passif	actif							
Timer Sortie 1 Temps de maintien	100 ms	1 s	3 s	5 s	10 s	30 s	1 min	5 min	10 min	20 min
Timer Sortie 2 Temps de maintien	100 ms	1 s	3 s	5 s	10 s	30 s	1 min	5 min	10 min	20 min
Timer Relais Temps de maintien	100 ms	1 s	3 s	5 s	10 s	30 s	1 min	5 min	10 min	20 min

** État de sortie pendant la non détection.

... MOUVEMENT

Direction



PAR DÉFAUT

1	TOUT	détection dans n'importe quelle direction
2	UNI 100 % (par défaut)	détection unidirectionnelle (objet approchant à l'intérieur de la largeur du champ max.)
6	UNI REV	détection unidirectionnelle de sens inverse (disparition)
7	UNI 100 % +	détection unidirectionnelle (objet approchant à l'intérieur de la largeur du champ max. + 1 m de détection bidirectionnelle devant la porte)
9	UNIDIRECTIONNEL	détection unidirectionnelle (objet approchant depuis n'importe quelle direction; la distance entre l'objet et le détecteur diminue)

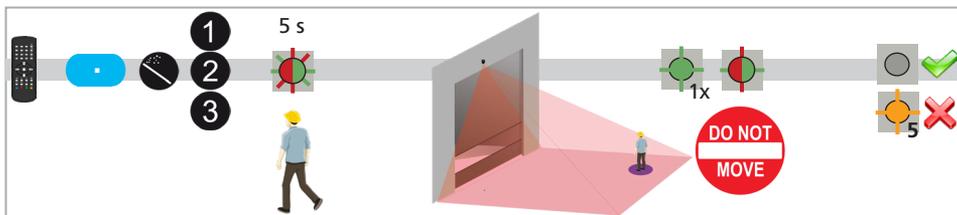
RÉGLAGES DES COMMANDES À L'ÉCRAN ACL EN OPTION

La fonction de chauffage est également disponible via l'écran ACL. L'accès ou la programmation de la fonction de chauffage est impossible via la télécommande.

Consultez le chemin de menu ci-dessous pour accéder aux valeurs de chauffage :

PRINCIPAL → DÉMARRAGE RAPIDE → >PLUS → ARRÊT (par défaut)
ÉCO
AUTO

TEACH-IN : PULL-CORD



1. Lancez un programme de teach-in de « Pull-Cord » via la télécommande. Vous pouvez créer jusqu'à trois pull-cords différents.
2. Allez à la position où vous voulez activer la porte par un pull-cord virtuel. Ne bougez pas.
3. Le processus d'apprentissage commence. Le détecteur confirme qu'une personne a été vue. Ne bougez pas jusqu'à ce que la DEL cesse de clignoter!
Si le détecteur clignote en orange, reportez-vous à la section DÉPANNAGE.
Lorsque deux personnes sont debout sur le terrain, le pull-cord est créé au plus près du détecteur.
4. Le programme de teach-in devrait se terminer avec succès. Sinon, reportez-vous à la section DÉPANNAGE à la page 15.

REMARQUE : Vous pouvez choisir un type d'objet et son temps de présence minimum à l'aide de la télécommande – voir page 10.

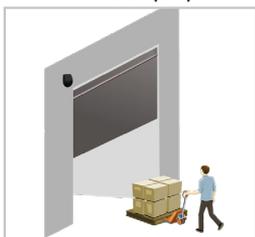
🔑 Pour supprimer la zone virtuelle « Pull-Cord », relancez simplement un programme de teach-in de « Pull-Cord » sans rester dans la zone de détection. Après 1 minute, le détecteur clignote 5 fois en orange. Appuyez sur DÉVERROUILLER + VERROUILLER (🔓 🔒) pour quitter le mode de réglage.

DÉCLENCHEUR DE HAUTEUR

Par défaut, tous les objets plus haut que la valeur sélectionnée activent le déclencheur de hauteur. Cette fonction peut également être utilisée pour ouvrir partiellement la porte en fonction de la hauteur de l'objet. La fonction de déclencheur de hauteur peut être utilisée pour une commande de porte comprenant une entrée d'ouverture partielle.

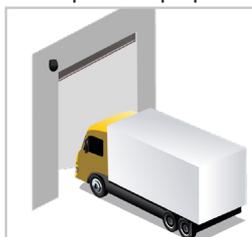
- Attribuez Sortie 1, Sortie 2 ou Relais à **Mouvement + Hauteur**.
- Effectuez la connexion à l'entrée Porte complètement ouverte à la commande de porte.
- Définissez le champ de mouvement à n'importe quel objet et attribuez le mouvement à une sortie.

Inférieure à 7 pi 6 po



La porte s'ouvre partiellement.
(détection de mouvement)

Supérieur à 7 pi 6 po



La porte s'ouvre complètement.
(détection de présence)

- Effectuez la connexion à l'entrée Porte partiellement ouverte à la commande de porte.

La valeur d'usine par défaut pour ce paramètre est 7 pi 6 po, mais des paramètres supplémentaires sont disponibles en accédant au paramètre « Limite de hauteur » dans le menu «AUTRES», via l'écran ACL uniquement – la personnalisation de ce paramètre n'est pas disponible via la télécommande. Suivez le chemin du menu à l'écran ACL pour apporter des modifications :

PRINCIPAL ➔ AUTRES ➔ LIMITE DE HAUTEUR ➔ 68,9, 78,7, **88,6**, 98,4, 108,3, 118,1, 127,9, 137,3, 157,5
(le réglage d'usine est en gras/souligné)

REMARQUE : Chacun de ces paramètres disponibles est **plus haut que la hauteur de XX** pouces. P. ex., si le paramètre 108,4 est choisi, le détecteur détecte les objets avec une hauteur MINIMUM de 108,4 pouces.

DÉCLENCHEUR DE VITESSE

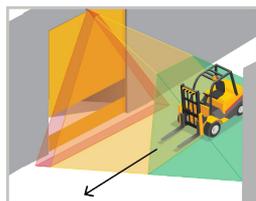
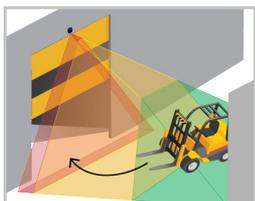
Par défaut, tous les objets qui se déplacent plus lentement que la valeur sélectionnée activent la sortie.

Cette fonction permet de déclencher la porte en cas d'objets tardifs/lents situés à proximité de la porte, et est incluse dans le pré-réglage de Passage.

La valeur d'usine par défaut pour ce paramètre est moins de 3 mi/h, mais des paramètres supplémentaires sont disponibles en accédant au paramètre « Limite de vitesse » dans le menu «AUTRES», via l'écran ACL uniquement – la personnalisation de ce paramètre n'est pas disponible via la télécommande. Suivez le chemin du menu à l'écran ACL pour apporter des modifications :

PRINCIPAL ➔ AUTRES ➔ LIMITE DE VITESSE ➔ 3,1, 6,2, **9,3**, 12,4, 15,5, 18,6, 21,7, 24,8, 28, 31
(le réglage d'usine est en gras/souligné)

REMARQUE : Chacun de ces paramètres disponibles est **plus lent que la vitesse de XX** mi/h. P. ex., si le paramètre 15,5 est choisi, le détecteur détecte les objets qui se déplacent aux vitesses PLUS LENTEMENT que la vitesse de 15,5 mi/h.



TEACH-IN : MARCHER

Vous pouvez également reformer un ou plusieurs champs de détection en marchant autour du champ demandé (étapes 1 – 3). Il est possible de couper dans le champ existant à partir de la bordure ou d'extraire un champ dans le champ de détection (étape 4).



**Assurez-vous que le champ est plus grand que souhaité.
La taille de champ existante peut être réduite et adaptée, mais ne peut pas dépasser la taille configurée.**

1 LANCER UN TEACH-IN DE MARCHÉ

Choisissez le ou les champs souhaités à l'écran ACL ou depuis la télécommande : DEL GAUCHE

Démarrage rapide > TeachIn > Marcher Tout : champ de mouvement, de présence et de sécurité					
Démarrage rapide > TeachIn > Marcher Mouvement : Champ de mouvement seulement					
Démarrage rapide > TeachIn > Marcher Présence : Champ de présence seulement					
Démarrage rapide > TeachIn > Marcher Sécurité : Champ de sécurité seulement					

2 ALLER AU POINT DE DÉPART

60 SEC / 5 SEC

Éloignez-vous du champ de détection et retirez tous les objets (échelle, outils, etc.).
Allez à la position de départ de votre champ de détection (voir 1ère illustration ci-dessous).

Le délai après que le programme de teach-in est lancé est de 60 secondes à l'écran ACL (ajustable à 30 ou 120 secondes via Démarrage rapide > Plus > Délai TeachIn). **Le délai par télécommande est de 5 secondes.**



3 NE PAS BOUGER

Le détecteur apprend son arrière-plan tant que la DEL clignote en rouge-vert.



4 COMMENCER À MARCHER

Lorsque la DEL clignote en vert, tenez un bras en l'air et commencez lentement à marcher la trace de la forme de champ souhaitée. Ensuite, arrêtez et attendez que la DEL cesse de clignoter.



DÉCOUPER				COMMENCEZ à l'extérieur du champ de détection max.
				ARRÊTEZ à l'extérieur du champ de détection max. <ul style="list-style-type: none"> Champ max Champ Marcher
EXTRAIRE				COMMENCEZ n'importe où dans le champ de détection max.
				ARRÊTEZ près du point de départ. <ul style="list-style-type: none"> Champ max Champ Marcher

Le programme teach-in est réussi ou non (voir DÉPANNAGE).



AJOUTER UN CHAMP DE TRACE / INVERSION :

En utilisant télécommande, vous pouvez ajouter une trace de la forme du champ à tous les champs ou à un en particulier (1, ci-dessus).

Vous pouvez inverser chaque champ de détection (c.-à-d., rendre le côté inactif actif) via l'écran ACL (Mouvement / Présence / Sécurité > Plus > Inversion de champ) ou la télécommande (voir page 10). Consultez l'illustration à droite pour l'inversion de champ ci-dessus (en bas à droite). Cette fonctionnalité est disponible uniquement après un teach-in de marche; le réglage standard ne permettra pas l'inversion de champ.

Vérifiez toujours les dimensions du champ via l'option Affichage du champ à l'écran ACL (Diagnostic > Affichage du champ).

Pour supprimer une trace, relancez simplement un teach-in de marche et effacez la zone de détection correspondante pendant 15 secondes.



DÉPANNAGE

E1		E1 : CPU-XXX	Le détecteur rencontre un problème interne	Remplacez le détecteur.
	E2		E2 : XXX PWR	La tension d'alimentation interne est défectueuse.
E2 : IN SUPPLY		La tension d'alimentation est trop basse ou trop élevée.	Vérifiez la tension d'alimentation (Diagnostic > ACL).	
E2 : TEMP		La température interne est trop basse ou trop élevée.	Vérifiez la température du détecteur (Diagnostic > ACL). Protégez le détecteur contre une exposition directe à la chaleur ou au froid.	
E5			Le détecteur demande un teach-in	Lancez le teach-in après un ajustement de l'angle. Toutes les sorties de présence/sécurité sont activées.
	E5 : FLATNESS	Teach-in défectueux	Assurez-vous que la zone de teach-in ne contient aucun objet, puis lancez le programme d'installation de teach-in.	
	E5 : TILT	Teach-in défectueux dû à l'angle d'inclinaison	Ajustez l'angle d'inclinaison (max. 15° > Diagnostic > ACL). Lancez l'installation Teach-in.	
	E5 : AZIMUTH	Teach-in défectueux dû à l'angle latéral	Ajustez l'angle latéral (max. 45° > Diagnostic > ACL). Lancez l'installation Teach-in.	
	E5 : HEIGHT	Teach-in défectueux dû à la hauteur de montage	Ajustez la hauteur de montage (max. 19 pi 6 po, min. 6 pi 6 po). Lancez l'installation Teach-in.	
	E5 : TIME-OUT	Teach-in défectueux	Relancez le programme d'installation Teach-in. Assurez-vous qu'il n'y a pas de détection de mouvement pendant au moins 5 secondes lorsque la DEL commence à clignoter en rouge/vert. Changez légèrement votre position et relancez un programme d'installation Teach-in.	
E6		E6 : FQ OUT	Détecteur défectueux sortie 1	Remplacez le détecteur.
E8		E8 : ...	Moteur de détection défectueux	Si la température interne est inférieure à 68 °F, attendez la fin du processus de chauffage. Si la température est supérieure à -4 °F, remplacez le détecteur.
		DEL ORANGE allumée	Le détecteur rencontre un problème de mémoire	Remplacez le détecteur.
		Le voyant DEL ORANGE est allumé pendant 3 sec. (élément masquant)	Détecteur installé dans un coin et perpendiculaire au mur Élément masquant : obstacle situé haut en avant de la porte	Incline le détecteur pour changer le champ de détection. Pour ignorer l'avertissement :  Réduisez le nombre de rideaux (DÉMARRAGE RAPIDE > PLUS > N ^{re} rideaux). Pour ignorer l'avertissement : 
		La DEL et l'écran ACL sont éteints	Câblage incorrect	Vérifiez le câblage. Vérifiez que les broches ou le faisceau du détecteur ne sont pas endommagés.
		La porte ne se déplace pas	Le mode service est activé	Quittez le mode service (voir page 10).
		Le produit ne répond pas aux commandes via la télécommande	Le détecteur est protégé par mot de passe	Saisissez le bon mot de passe. Si vous avez oublié le code, coupez et rétablissez l'alimentation en courant afin d'accéder au détecteur sans saisir un mot de passe pendant 1 minute.
		La détection de mouvement commence trop tard	Angle négatif trop grand	Réduisez l'angle du détecteur.

Vous ne trouvez pas la solution? Rendez-vous sur www.beainc.com ou scannez le code QR pour afficher la foire aux questions!



CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

Technologie	Scanner au LASER, mesure du temps de vol (7 rideaux laser)	
Mode de détection	Mouvement et présence	
Champ de détection max.	Largeur : 1 x hauteur de montage Profondeur : 1,2 x hauteur de montage <i>ajustable, en fonction des réglages de l'utilisateur</i>	
Épaisseur du premier rideau	¾ po par 3 pi de hauteur de montage	
Hauteur de montage type	6 pi 6 po – 19 pi 6 po	
Facteur de réflectivité min.	> 2 % (du sol et de l'objet) (mesuré au maximum 19 pi 6 po dans le champ de sécurité)	
Taille min. type de l'objet	6 po à 19 pi 6 po (proportionnellement à la distance de l'objet)	
Corps du test	27 ½ po x 11 ¾ po x 7 ¾ po	
Caractéristiques des émissions	LASER IR : longueur d'onde de 905 nm, puissance max. d'impulsion de sortie de 25 W, classe 1	
	LASER visible : longueur d'onde de 650 nm, puissance max. de sortie d'onde entretenue de 3 mW, classe 3R	
Tension d'alimentation	12 – 24 V CA ±10 %	12 – 30 V CC ±10 % à la borne du détecteur
Consommation d'énergie	< 2,5 W (chauffage : éteint)	< 15 W (chauffage : éco ou auto)
Temps de réponse	Typ. 100 ms (500 ms max.)	
Sortie	2 relais statiques (isolation galvanique, sans polarité) 30 V CC (tension de commutation max.)– 100 mA (courant de commutation max.) - en mode commutation : NO/NF - en mode fréquence : signal pulsé (f = 100 Hz ±10 %)	
	1 relais électromécanique (isolation galvanique, sans polarité) 42 V CA (tension de commutation max.)– 500 mA (courant de commutation max.)	
Entrée	30 V CC (tension de commutation max.)	
	basse < 1 V	haute > 10 V (seuil de tension)
Signaux DEL	2 DEL tricolores : État de sortie / réponse de la télécommande / signaux d'erreur	
Dimensions	7 ¾ po (H) x 6 po (La) x 4 po (P) (environ)	
Matériel / couleur	PC/ASA / noir	
Angles de rotation du support	45° à droite, 15° à gauche (verrouillable)	
Angle d'inclinaison du support	-10 – 5°	
Degré de protection	NEMA 4/IP65	
Plage de température	-22 à 140 °F	
Vibrations	< 2 G	
Conformité à la norme	IEC 61000-6-2	ISO 13849-1 Pl "d" / CAT2
	IEC 61000-6-3	IEC 62061 SIL 2
	IEC 60950-1	IEC 61496-1 ESPE Type 2
	IEC 60825-1	

Les spécifications sont modifiables sans préavis. Toutes les valeurs sont mesurées dans des conditions spécifiques.

ATTENTES DE CONFORMITÉ DE L'INSTALLATION/L'ENTRETIEN DE BEA, INC.

BEA, Inc., le fabricant du détecteur, ne peut pas être tenu responsable des installations incorrectes ou des réglages inappropriés du détecteur/de l'appareil; par conséquent, BEA, Inc. ne garantit aucune utilisation du détecteur en dehors du but autorisé.

BEA, Inc. recommande fortement que les techniciens d'installation et de services soient certifiés AAADM pour les portes piétonnes, certifiés IDA pour les portes/portails, et formés en usine pour le type de système de portes/portails.

Les installateurs et le personnel de service sont responsables de tester le bon fonctionnement de l'installation avant de quitter les lieux en s'assurant que l'installation du système de détecteurs soit conforme avec les prescriptions nationales et internationales.

Une fois que l'installation ou l'entretien est terminé, une inspection de sécurité de la porte/du portail doit être effectuée selon les recommandations du fabricant ou les directives AAADM/ANSI/DASMA (le cas échéant) pour les meilleures pratiques de l'industrie. Les inspections de sécurité doivent être effectuées pendant chaque appel de service — vous pouvez trouver des exemples de ces inspections de sécurité sur l'étiquette d'information de sécurité (p. ex., ANSV/DASMA 102, ANSV/DASMA 107).

Vérifier que toute la signalisation appropriée de l'industrie et les étiquettes d'avertissement soient en place.



Support technique & Service clients: 1-800-523-2462

Questions techniques générales: techservices-us@beasensors.com | Les documents techniques: www.BEAsensors.com