

LZR[®]-WIDESCAN

CAPTEUR D'OUVERTURE, DE PRÉSENCE ET DE SÉCURITÉ POUR PORTES INDUSTRIELLES



A Halma company

FR

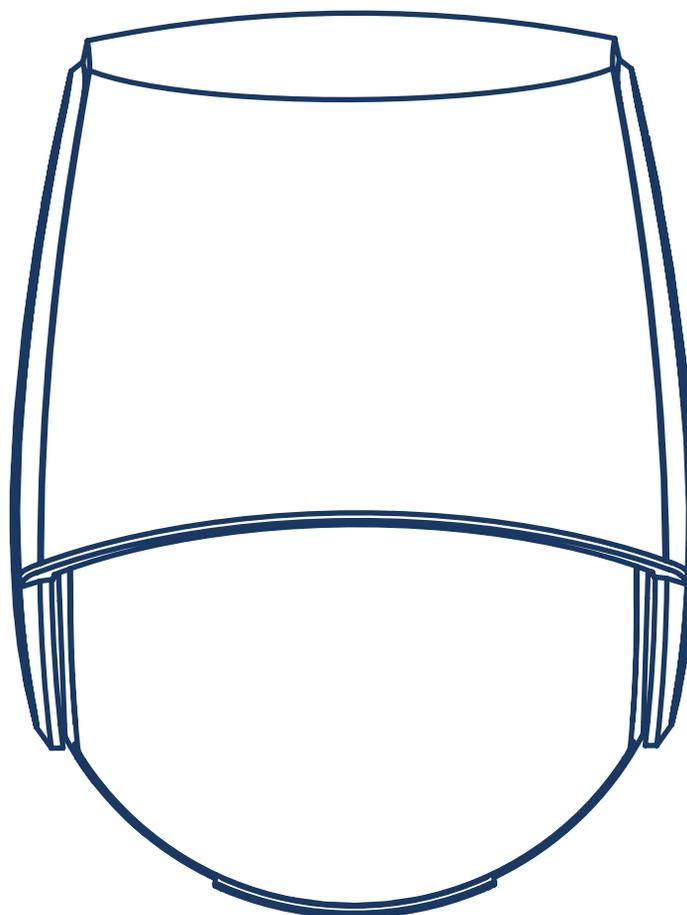


Visitez le site Web pour voir
les langues dans lesquelles
ce document est disponible.



Téléchargez l'application
d'installation!

PROGRAMMATION



SPÉCIFICATIONS TECHNIQUES

TECHNOLOGIE/PERFORMANCE

Technologie	Scanneur LASER, mesure par temps de vol (7 rideaux laser)
Mode de détection	Mouvement, présence, hauteur et vitesse
Champ de détection max.	Largeur : 1,2 x hauteur de montage Profondeur : 1,2 x hauteur de montage réglable, selon les paramètres de l'utilisateur
Épaisseur du premier rideau	6,35 mm (1/4 po)
Hauteur de montage standard	2 m (6 pi 6 po) – 9,75 m (32 pi)
Facteur de réflectivité min.	> 2 % (sur le sol et l'objet) (mesuré à 6 m max. [19 pi 6 po] dans le champ de sécurisation)
Taille d'objet min. standard	15 cm à 6 m (6 po à 19 pi 6 po) (proportionnellement à la distance de l'objet)
Corps du test	700 mm (27,5 po) x 300 mm (11,75 po) x 200 mm (7,75 po)

ÉLECTRICITÉ

Caractéristiques d'émission	
Laser IR :	longueur d'onde de 905 nm; puissance de sortie de 0,10 mW (CLASSE 1)
Laser visible rouge :	longueur d'onde de 635 nm; puissance de sortie de 0,95 mW (CLASSE 2)
Tension d'alimentation	12 – 24 VCA -10/+20 % 12 – 30 VCC ±10 % au terminal du capteur
Consommation de courant	< 2,5 W (sans chauffage) < 10 W, 15 W max. (chauffage : éco ou auto)
Temps de réponse	Typ. 230 ms 800 ms max. (selon les paramètres d'immunité)
Sortie	2 relais statiques (isolation galvanique, sans polarité) 24 VCA/30 VCC (tension de commutation max.) 100 mA (courant de commutation max.) - en mode commutation : NO/NF - en mode fréquence : signal d'impulsion (f= 100 Hz ±10 %) 1 relais électromécanique (isolation galvanique, sans polarité) 42VCA/VCC (tension de commutation max.) 500 mA (courant de commutation max.)
Entrée	30 VCC (tension de commutation max.) faible < 1 V élevée > 10 V (seuil de tension)
Communication Bluetooth	Bande de fonctionnement : 2402 - 2480 MHz Puissance d'émission max. : 12 dBm

MATÉRIEL

Dimensions	200 mm (7,75 po) (H) x 150 mm (6 po) (L) x 100 mm (4 po) (P) (env.)
Matériau/Couleur	PC/ASA / Noir
Degré de protection	NEMA 4/IP65
Plage de températures d'emploi	-5,6 à 60 °C (-22 à 140 °F)
Angles de rotation sur le support	45° vers la droite 15° vers la gauche (verrouillable)
Angles d'inclinaison sur le support	-10 à 5°
Signaux à DEL	2 DEL tricolores : État des sorties/réponse de la télécommande/signaux d'erreur 1 DEL bleue : état du Bluetooth

CONFORMITÉ

Conformité	EN 300 328 V2.2.2, EN 301 489-1 V2.2.2, EN 301 489-17 V3.2.0, EN 60825-1:2014, EN 62311:2008; CSA/UL62368-1
-------------------	---

Les spécifications techniques sont susceptibles de changer sans préavis.
Toutes les valeurs sont mesurées dans des conditions spécifiques.

SÉCURITÉ

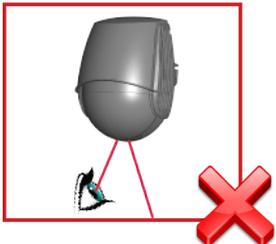


Le dispositif émet des rayons laser invisibles (IR) et visibles qui peuvent être activés pendant le processus d'installation pour régler précisément la position du champ de détection.

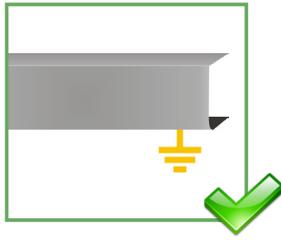
Les faisceaux laser visibles sont inactifs pendant le fonctionnement normal.

Ne regardez pas fixement vers les faisceaux laser visibles.

ATTENTION!
L'utilisation de commandes, des réglages ou la réalisation de procédures autres que celles spécifiées dans le présent document peut entraîner une exposition à des rayonnements dangereux.



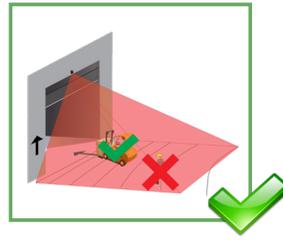
Ne regardez pas fixement vers l'émetteur laser ou les faisceaux laser rouges visibles.



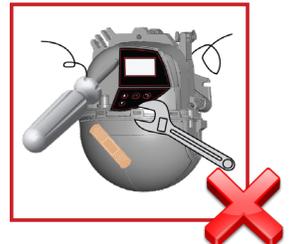
Le bloc-commande de la porte et le profilé du linteau doivent être correctement mis à la terre.



Confiez l'installation et la configuration du capteur uniquement à du personnel formé et qualifié.



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



La garantie est nulle lorsque des réparations sont effectuées par un personnel non autorisé.

SYMBOLES ET SIGNAUX À DEL



La DEL est allumée



La DEL est éteinte



La DEL clignote



La DEL clignote rapidement



La DEL clignote lentement



La DEL clignote x fois

GÉNÉRAL



Déverrouillé



État de l'apprentissage



Dépannage

DÉTECTION



Détection de mouvement



Détection du cordon



Détection de présence



Détection de sécurisation

TÉLÉPHONE INTELLIGENT



Non connecté



Connecté

PROGRAMMATION SPÉCIFIQUE AU CHAMP



Tous les champs



Champ de présence



Champ de mouvement



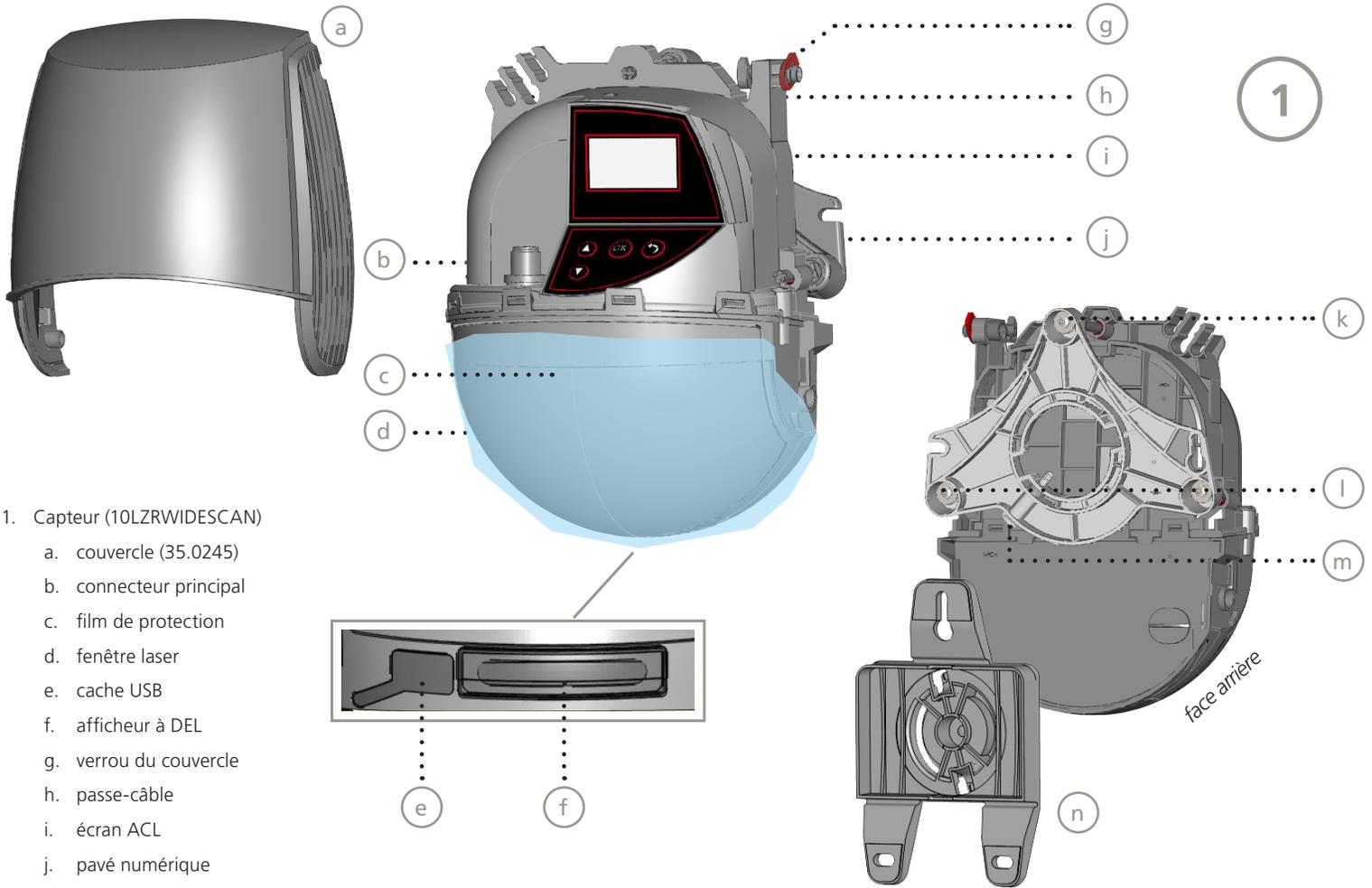
Champ de sécurisation



Cordon

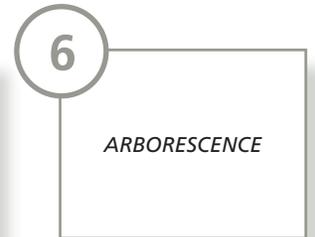
Si vous réglez la profondeur ou la largeur d'un champ sur 000, vous supprimerez ce champ ainsi que la DEL correspondante.

CONTENU DE LA BOÎTE



1. Capteur (10LZRWIDESCAN)
 - a. couvercle (35.0245)
 - b. connecteur principal
 - c. film de protection
 - d. fenêtre laser
 - e. cache USB
 - f. afficheur à DEL
 - g. verrou du couvercle
 - h. passe-câble
 - i. écran ACL
 - j. pavé numérique
 - k. vis de réglage de l'angle d'inclinaison (1)
 - l. vis de réglage de l'angle parallèle (2)
 - m. vis de blocage de l'angle latéral (1)
 - n. support de fixation (41.8838)

2. Câble d'alimentation (35.1554)
3. Vis de montage (50.0048)
4. Guide d'installation mécanique (75.0047)
5. Guide de programmation (75.0048)
6. Arborescence LZR-WIDESCAN (78.8004)



CE QU'IL VOUS FAUT



Tournevis
cruciforme



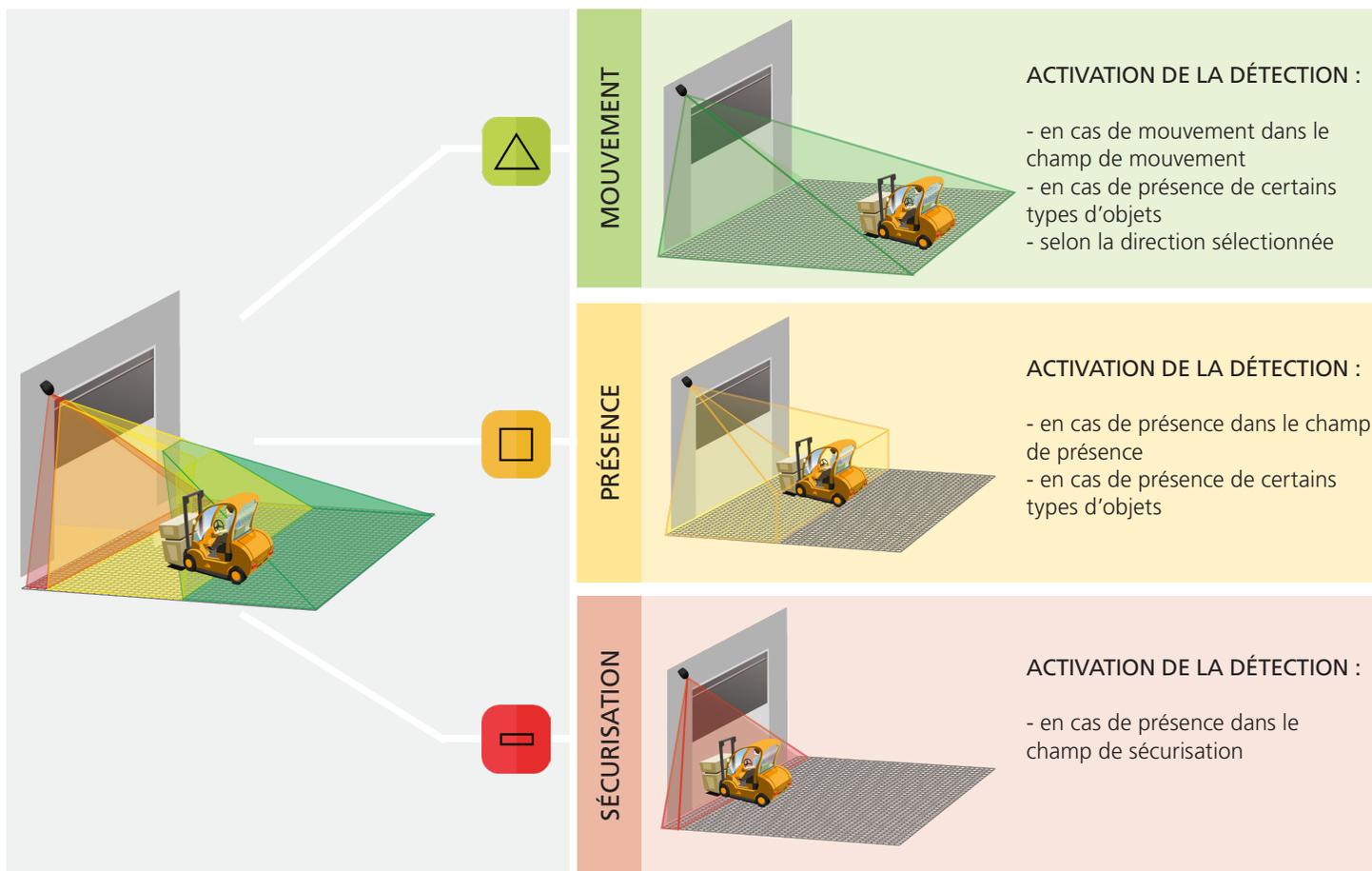
Application mobile LZR-
WIDESCAN (non requise, mais
fortement recommandée)



Télécommande BEA

BASIC PRINCIPLES

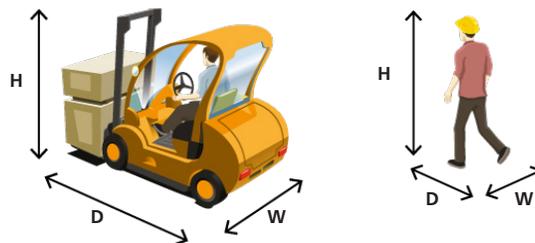
Il existe 3 fonctions principales permettant de créer **3 champs de détection qui se chevauchent**, et qui comportent chacune des caractéristiques de détection spécifiques :



Il existe 4 autres fonctions d'ouverture. Toutes les fonctions de détection peuvent être combinées les unes aux autres afin de déclencher une fonction de sortie spécifique.

-  **Mouvement +** : détection d'un autre type d'objet mobile dans le champ de mouvement
-  **Interrupteur à cordon virtuel** : détection d'un objet dans la zone du cordon préalablement configurée
-  **Vitesse** : détection d'un objet en mouvement à une vitesse minimale
-  **Hauteur** : détection d'un objet ayant une hauteur minimale

Le capteur effectue une analyse en 3D de l'objet et le détecte en fonction des caractéristiques suivantes : hauteur, largeur, profondeur, direction et vitesse.



PROGRAMMATION

BEA propose trois moyens pour configurer et programmer le LZR-WIDESCAN : écran ACL, télécommande et application mobile.

Chaque étape indiquée dans les instructions de programmation illustrent les trois options.



BEA recommande fortement de télécharger l'application mobile LZR-WIDESCAN.

L'application mobile est un outil fort utile pour la vérification de l'installation mécanique ainsi que pour la configuration/programmation.



Cliquez ou scannez le code QR pour visiter notre playlist LZR-WIDESCAN MOBILE APP sur YouTube.



AVANT DE COMMENCER

Avant d'entreprendre la programmation, effectuez les étapes préalables suivantes. Le non-respect de cette consigne pourrait entraîner des erreurs d'apprentissage et retarder le processus de programmation.

Assurez-vous que le film de protection bleu et le couvercle ont bien été retirés!



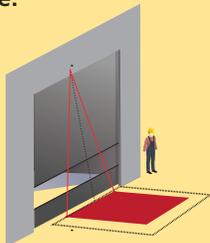
Vérifiez le profil que vous utilisez avant de commencer l'installation.



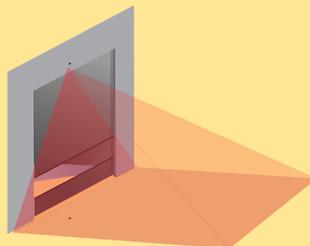
Le profil « Première installation » (First Installation) comporte une liste simplifiée des paramètres.

Le profil « Réglages avancés » (Fine tuning) fournit la liste complète des paramètres. Ce profil devrait être utilisé pour toutes les installations nécessitant une personnalisation avancée.

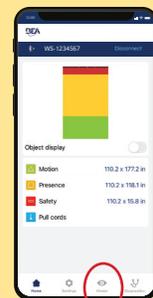
La zone d'apprentissage (c'est-à-dire le carré devant les 2 spots visibles) doit être complètement dégagée.



L'apprentissage doit être lancé chaque fois qu'un angle du capteur a été modifié.



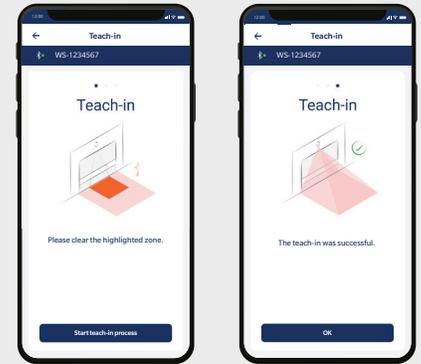
Utilisez la fonctionnalité de visionnement (Viewer) de l'application mobile pour vérifier les dimensions du champ chaque fois qu'un champ est modifié.



1 APPRENTISSAGE : INSTALLATION

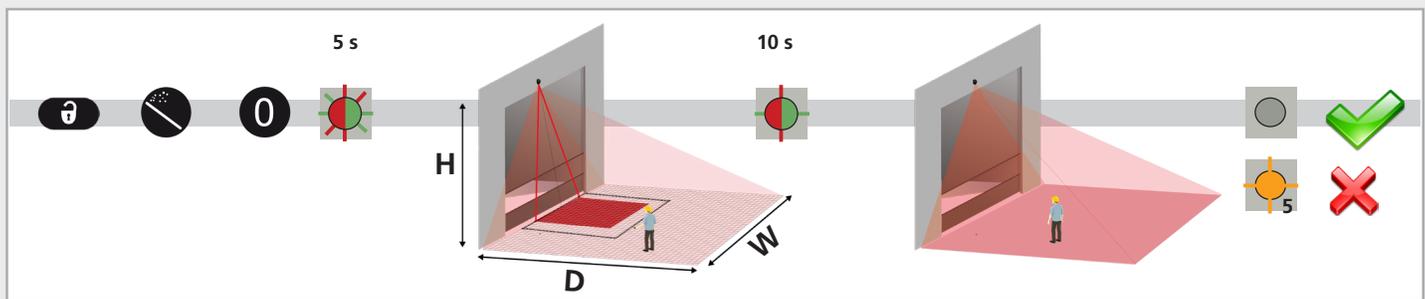
AU MOYEN DE L'APPLICATION MOBILE (recommandé)

1. Vérifiez les spécifications de l'installation physique, puis suivez les instructions du processus d'apprentissage pour commencer.
2. Dégagez la zone et confirmez que vous voulez démarrer le processus d'apprentissage en bas de l'écran.
3. L'application vous informera lorsque le processus d'apprentissage sera terminé. Appuyez sur « OK » pour passer à l'étape du paramétrage des sorties.



AU MOYEN DE LA TÉLÉCOMMANDE

1. Lancez l'apprentissage au moyen de la télécommande. Le processus d'apprentissage démarre au bout de 5 secondes.
2. Patientez pendant que la position, l'angle et la hauteur sont appris et que l'arrière-plan est analysé.
3. L'apprentissage se termine automatiquement.



Les instructions concernant l'apprentissage en marche se trouvent dans l'Annexe, pages 29 et 30.

AU MOYEN DE L'ÉCRAN ACL (n'est pas la méthode à privilégier)

Pour modifier un paramètre, consultez la page 27 pour savoir **Comment utiliser l'écran ACL**, et utilisez les chemins de menu suivants.

Menu principal

Quick Start [Démarrage rapide]

Teach In [Apprentissage]

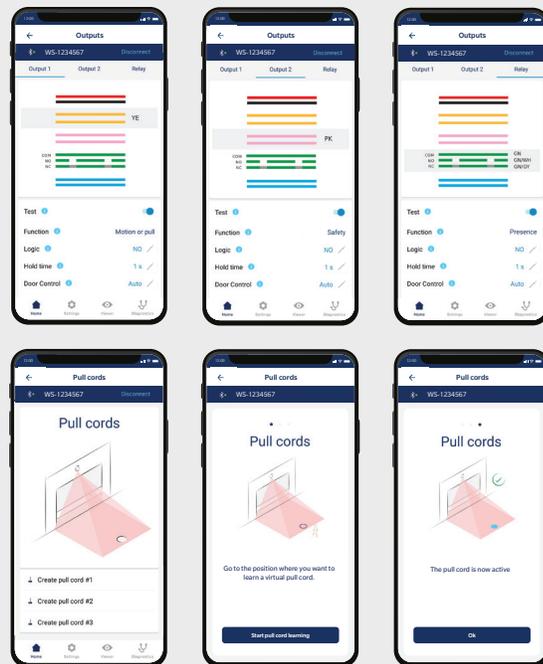
Install* [Installation]	apprentissage de base
Install Left* [Installation à gauche]	à utiliser lorsque des objets permanents se trouvent dans la zone d'apprentissage par défaut effectue l'apprentissage de la zone sur la gauche du spot rouge gauche; taille similaire à celle de la zone d'apprentissage d'installation.
Install Right* [Installation à droite]	à utiliser lorsque des objets permanents se trouvent dans la zone d'apprentissage par défaut effectue l'apprentissage de la zone sur la droite du spot rouge droit; taille similaire à celle de la zone d'apprentissage d'installation.
Pull Cord [Cordon]	seul le cordon 1 peut être réglé; laisse 60 secondes pour atteindre la zone d'apprentissage du cordon choisie
Walk Safety [Marche pour sécurisation]	apprend et définit le champ de sécurisation; consultez l'Annexe pour en savoir plus.
Walk Presence [Marche pour présence]	apprend et définit le champ de présence; consultez l'Annexe pour en savoir plus.
Walk Motion [Marche pour mouvement]	apprend et définit le champ de mouvement; consultez l'Annexe pour en savoir plus.
Walk All [Marche pour tout]	apprend et définit tous les champs; consultez l'Annexe pour en savoir plus.
Background [Arrière-plan]	évalue l'arrière-plan du champ; ne calcule pas l'inclinaison, l'azimut et la hauteur.

* l'option d'apprentissage n'échantillonne qu'une partie du champ; ne définit pas les dimensions/la forme du champ.

AU MOYEN DE L'APPLICATION MOBILE (recommandé)

1. Une fois l'apprentissage terminé, vérifiez la configuration des trois sorties et apportez les réglages nécessaires.

Pour effectuer un réglage, cliquez simplement sur l'icône de modification qui se trouve à côté du paramètre.



2. Vous pouvez également configurer des interrupteurs à cordon virtuels (3 maximum).

Pour configurer un cordon, balayez simplement vers la gauche l'option de création de cordon (Create pull cord) et cliquez sur Installer (Install).

AU MOYEN DE LA TÉLÉCOMMANDE

Utilisez la séquence de touches suivantes sur la télécommande pour modifier le paramètre de sortie :



Lors de la programmation de chacun des paramètres ci-dessous, vous devez toujours entrer 3 chiffres pour le paramètre de sortie concerné. Veillez à entrer tous les chiffres rapidement pour éviter l'expiration du délai d'attente.

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

1er chiffre = Sortie 1

Le deuxième chiffre correspond à la sortie 2

Le troisième chiffre correspond au relais

EXEMPLE : Si vous souhaitez assigner les fonctions Mouvement ou Cordon (sortie 1), Cordon (sortie 2) et Sécurisation (relais) aux sorties, vous devez utiliser la séquence de touches suivante sur la télécommande :



	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
F1 Fonction Sortie1	pas de modification	mouvement ou cordon	présence ou sécurisation	présence	sécurisation	cordon	mouvement + vitesse	mouvement + hauteur	mouvement cordon sécurisation	mouvement cordon présence
F1 Fonction Sortie2	pas de modification	mouvement ou cordon	présence ou sécurisation	présence	sécurisation	cordon	présence + hauteur	mouvement + hauteur	mouvement cordon sécurisation	mouvement cordon présence
F1 Fonction Relais	pas de modification	mouvement ou cordon	mouvement	présence	sécurisation	cordon	mouvement + vitesse	mouvement + hauteur	mouvement cordon sécurisation	mouvement cordon présence
Logique Sortie1*				NO	NF	* état de sortie pendant une période de non-détection ** passif = mis hors tension en cas de détection ou panne de courant *** actif : mis sous tension en cas de détection ou panne de courant				
Logique Sortie2*				NO	NF					
Logique Relais*		passif**	actif***							
Temps de maintien Sortie1	100 ms	1 s	3 s	5 s	10 s	30 s	1 min	5 min	10 min	compte†
Temps de maintien Sortie2	100 ms	1 s	3 s	5 s	10 s	30 s	1 min	5 min	10 min	compte†
Temps de maintien Relais	100 ms	1 s	3 s	5 s	10 s	30 s	1 min	5 min	10 min	compte†

† 400 ms (pour le comptage de véhicules)

AU MOYEN DE L'ÉCRAN ACL (n'est pas la méthode à privilégier)

Pour modifier un paramètre, consultez la page 27 pour savoir **Comment utiliser l'écran ACL**, et utilisez les chemins de menu suivants.

Menu principal

In-Out [Entrée-Sortie]

Out1 Funct [Fonction Sortie1] : Mot Pull Pres / Mot Pull Safe / Mot+ & Height / Mot+ & Speed / Pull Cord / Safety / Presence / Mot Pull / Motion / Not Used [Mouv. Cord. Prés. / Mouv. Cord. Sécu. / Mouv.+ et Hauteur / Mouv.+ et Vitesse / Cordon / Sécurisation / Présence / Mouv. Cord. / Mouvement / Non utilisé]

Out2 Funct [Fonction Sortie1] : Mot Pull Pres / Mot Pull Safe / Mot+ & Height / Pres & Height / Pull Cord / Safety / Presence / Mot Pull / Motion / Not Used [Mouv. Cord. Prés. / Mouv. Cord. Sécu. / Mouv.+ et Hauteur / Mouv.+ et Vitesse / Cordon / Sécurisation / Présence / Mouv. Cord. / Mouvement / Non utilisé]

Relay Funct [Fonction Relais] : Mot Pull Pres / Mot Pull Safe / Mot+ & Height / Mot+ & Speed / Pull Cord / Safety / Presence / Mot Pull / Motion / Not Used [Mouv. Cord. Prés. / Mouv. Cord. Sécu. / Mouv.+ et Hauteur / Mouv.+ et Vitesse / Cordon / Sécurisation / Présence / Mouv. Cord. / Mouvement / Non utilisé]

> More [Plus]

Out1 Logic [Logique Sortie1] : NC / NO [NF / NO]

Out1 Holdtime [Temps de maintien Sortie1] : compte[†] / 10 min / 5 min / 1 min / 30 s / 10 s / 5 s / 3 s / 1 s / 100 ms

Out1 Test [Test Sortie1] : On / Off

Out2 Logic [Logique Sortie2] : NC / NO [NF / NO]

Out2 Holdtime [Temps de maintien Sortie2] : compte[†] / 10 min / 5 min / 1 min / 30 s / 10 s / 5 s / 3 s / 1 s / 100 ms

Out2 Test [Test Sortie2] : On / Off

Relay Logic [Logique Relais] : Active NO NC / Passive NC NO

Relay Holdtime [Temps de maintien Relais]: compte[†] / 10 min / 5 min / 1 min / 30 s / 10 s / 5 s / 3 s / 1 s / 100 ms

Relay Test [Test Relais] : On / Off

† 400 ms (pour le comptage de véhicules)

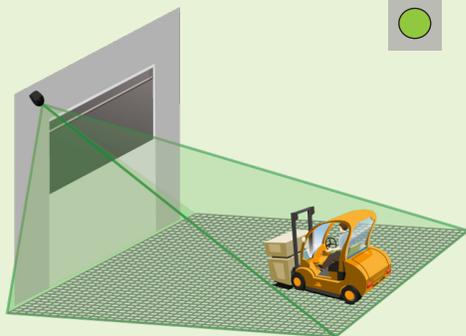
3 PROGRAMMATION DES PARAMÈTRES DE CHAMP

Le WIDESCAN dispose de trois sorties qui peuvent être configurées sur les fonctions Mouvement, Présence et/ou Sécurisation selon l'utilisation souhaitée.

Reportez-vous à la section ci-dessous pour en savoir plus sur le mode de fonctionnement de chaque champ ainsi que sur les couleurs des DEL correspondantes.

Consultez les pages 11 à 18 pour savoir comment régler chaque champ au moyen de l'application mobile, de la télécommande ou de l'écran ACL.

MOUVEMENT



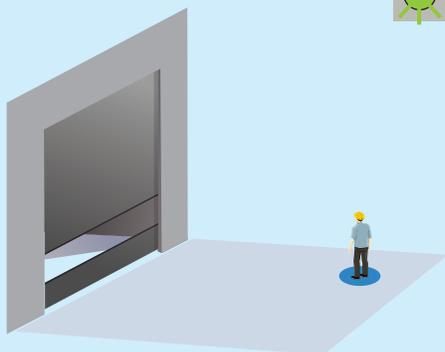
Le champ de mouvement détecte les objets en mouvement dans le champ programmé.

- Le début, la profondeur et la largeur maximums peuvent être réglés à quelques centimètres près.
- Vous pouvez le configurer de manière à identifier uniquement les objets qui se déplacent dans un sens bien précis (consultez le paramètre Direction).
- Vous pouvez également choisir un type d'objet pour ignorer les piétons et détecter uniquement les véhicules.

Ce champ est réglé par défaut sur le relais 3.

Lors du réglage des paramètres de ce champ, la DEL s'allume en vert de façon continue.

CORDONS

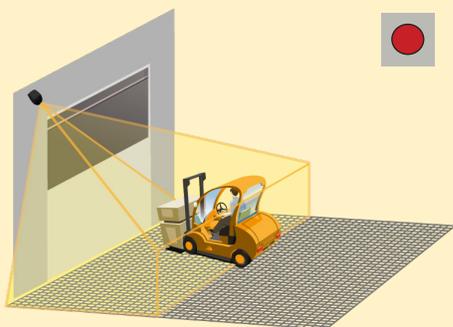


Un cordon virtuel est une zone de détection plus petite qui déclenche l'ouverture de la porte lorsqu'un objet est détecté dans cette zone pendant le temps choisi (temps de présence minimum).

- Vous pouvez configurer jusqu'à trois cordons virtuels.
- Pour utiliser cette fonction :
 - le capteur doit connaître son environnement : apprentissage installation OK
 - les câbles correspondants doivent être raccordés sur l'entrée d'activation de la porte (sortie de relais par défaut)
 - la fonction de sortie ou de relais doit être configurée sur « mouvement ou cordon » (valeur d'usine), ou « cordon »

Lorsque ce champ est en mode de détection ou lors du réglage des paramètres de ce champ, la DEL clignote rapidement en vert.

PRÉSENCE



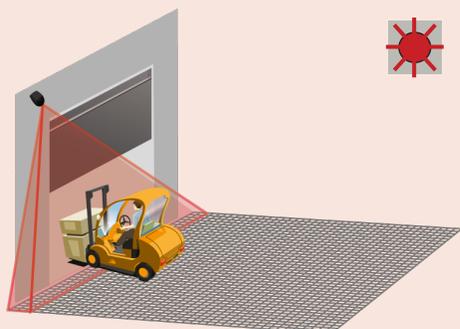
Le champ de présence détecte les objets (en mouvement ou immobiles) dans le champ programmé.

- Le début, la profondeur et la largeur maximums peuvent être réglés à quelques centimètres près.
- Vous pouvez également choisir un type d'objet pour ignorer les piétons et détecter uniquement les véhicules.
- La fonctionnalité du temps de présence maximum permet au capteur de mieux s'adapter à l'environnement.

Ce champ est réglé par défaut sur le relais 2.

Lors du réglage des paramètres de ce champ, la DEL s'allume en rouge de façon continue.

SÉCURISATION



Le champ de sécurisation détecte les objets (en mouvement ou immobiles) dans le champ programmé.

- La profondeur et la largeur maximums peuvent être réglés à quelques centimètres près.
- La fonctionnalité du temps de présence maximum permet au capteur de mieux s'adapter à l'environnement et intègre un filtre de hauteur (jusqu'à 45,7 cm [18 po]).
- La fonctionnalité de zone non couverte permet au capteur d'ignorer les objets de plus petite taille qui sont proches du sol.

Ce champ est réglé par défaut sur le relais 1.

Lors du réglage des paramètres de ce champ, la DEL clignote rapidement en rouge.

EXPLICATION DES PARAMÈTRES

LARGEUR DU CHAMP

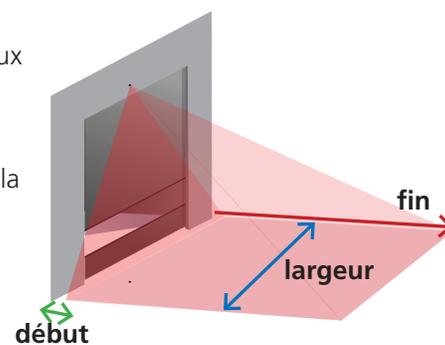
Lorsque vous êtes face à la porte, il s'agit de la distance qui s'étend du centre jusqu'aux côtés gauche et droit de manière égale.

FIN DU CHAMP

Lorsque vous êtes face à la porte, il s'agit de la distance qui s'étend tout droit devant la porte (également appelée « profondeur »).

DÉBUT DU CHAMP

Lorsque vous êtes face à la porte, il s'agit de la distance entre le seuil de la porte et début de la zone de couverture (c'est-à-dire la partie du champ la plus proche de la porte).



Pour les trois paramètres mentionnés précédemment, les dimensions maximales pouvant être atteintes dépendront automatiquement de la hauteur de montage.

Pour éliminer un champ, réglez la largeur ou la fin sur 000.

TYPE D'OBJET

Ce paramètre propose une fonctionnalité de filtrage de manière à ignorer certains objets selon leur largeur.

Gros véhicule : le capteur ne détecte que les véhicules larges et ignore les véhicules de plus petites dimensions comme les vélos et les chariots élévateurs à fourche étroits.

Véhicule : le capteur détecte tous les types de véhicules, quelle que soit leur taille, mais ignore les piétons.

Tout : le capteur détecte tous les objets, quelle que soit leur taille (en tenant compte de la taille d'objet minimum standard – reportez-vous à la section Spécifications techniques, à la page 2).

DIRECTION

Ce paramètre propose une fonctionnalité de filtrage de manière à ignorer les objets qui ne se déplacent pas dans la direction souhaitée.

<p style="text-align: center;">TOUT</p> <p>détection bidirectionnelle – en cas d'approche et d'éloignement</p>	<p style="text-align: center;">UNIDIRECTIONNEL 100 % (par défaut)</p> <p>détection unidirectionnelle – en cas d'approche avec filtrage de la circulation transversale</p>	<p style="text-align: center;">UNIDIRECTIONNEL INVERSE</p> <p>détection unidirectionnelle inversée – en cas d'éloignement uniquement</p>
<p style="text-align: center;">UNIDIRECTIONNEL 100 %+</p> <p>détection unidirectionnelle – en cas d'approche avec filtrage de la circulation transversale + 1 m devant la porte : détection bidirectionnelle sans filtrage de la circulation transversale</p>	<p style="text-align: center;">UNIDIRECTIONNEL</p> <p>détection unidirectionnelle – en cas d'approche venant de n'importe quelle direction (la distance entre l'objet et le capteur diminue)</p>	

IMMUNITÉ

Ce paramètre permet d'augmenter et de réduire la sensibilité du champ pour la détection d'un objet.

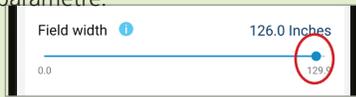
Le paramètre 1 est le réglage avec le niveau de sensibilité le plus élevé pour une détection rapide.

Le niveau de sensibilité le plus élevé permet d'éviter les détections intempestives et de nuisance.

AU MOYEN DE L'APPLICATION MOBILE (recommandé)

Après avoir assigné les sorties, vérifiez les paramètres de CHAMP DE MOUVEMENT et apportez les réglages nécessaires.

Pour effectuer un réglage, il suffit de cliquer et de déplacer le curseur, ou de cliquer sur l'icône de modification en regard du paramètre.

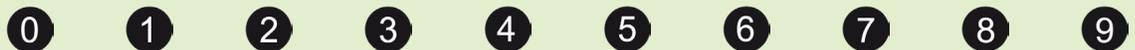
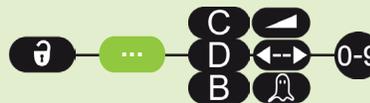


Il est recommandé de vérifier les dimensions du champ à l'écran de visionnement (Viewer).

Activez l'option Affichage d'objet pour voir la position relative des objets dans le champ.

AU MOYEN DE LA TÉLÉCOMMANDE

Utilisez la séquence de touches suivantes sur la télécommande pour modifier un paramètre :



C Largeur du champ	x x x	0 m (000 po) (min) – 11 m (460 po) (max)								par défaut = 6 m (240 po)
D Fin du champ	x x x	0 m (000 po) (min) – 11 m (460 po) (max)								par défaut = 7 m (287 po)
B Début du champ	x x x	0 m (000 po) (min) – 11 m (460 po) (max)								par défaut = 0 m (000 po)
▶ Type d'objet								Gros véhicule	véhicule	tout
◀▶ Direction		TOUTES	UNIDIRECTIONNEL 100 %					UNIDIRECTIONNELLE INVERSÉE	UNIDIRECTIONNEL 100 %+	UNIDIRECTIONNEL
🔔 Immunité		1	2	3	4	5				

AU MOYEN DE L'ÉCRAN ACL (n'est pas la méthode à privilégier)

Pour modifier un paramètre, consultez la page 27 pour savoir **Comment utiliser l'écran ACL**, et utilisez les chemins de menu suivants.

Menu principal

Motion [Mouvement]

Field Width [Largeur du champ]: 0 – 25 m (999 po), par défaut = 6 m (240,1 po)

Field Stop [Fin du champ]: 0 – 25 m (999 po), par défaut = 7,3 m (287,4 po)

Object Type [Type d'objet]: any / vehicle / vehicle depth

> More [Plus]

Immunity [Immunité]: 1 / 2 / 3 / 4 / 5

Field Start OFF [Début du champ Désactivé]: 0 – 25 m (999 po), par défaut = 0 m (0,0 po)

Direction: UNI / UNI 100%+ / UNI REV / UNI 100% / any

EXPLICATION DES PARAMÈTRES

APPRENTISSAGE

Cette fonction lance la procédure d'apprentissage pour le l'interrupteur à cordon virtuel spécifié.

TYPE D'OBJET

Ce paramètre propose une fonctionnalité de filtrage de manière à ignorer certains objets selon leur largeur.

Piéton : le capteur ne détecte que les piétons et ignore les objets plus grands comme les véhicules.

Gros véhicule : le capteur ne détecte que les gros véhicules et ignore les véhicules de plus petites dimensions comme les vélos et les chariots élévateurs à fourche étroits.

Véhicule : le capteur détecte tous les types de véhicules, quelle que soit leur taille, mais ignore les piétons.

Tout: le capteur détecte tous les objets quelle que soit leur taille (en tenant compte de la taille d'objet minimum standard – reportez-vous à la section Spécifications techniques, à la page 2).

TEMPS DE PRÉSENCE MINIMUM

Ce paramètre permet de déclencher la détection d'un objet après qu'il se soit trouvé dans le champ pendant une période de temps définie. Par exemple, si vous avez défini le temps de présence minimum à 3 secondes, un objet qui se trouve dans le champ durant plus de 3 secondes sera alors détecté.

Pour supprimer la zone de « cordon » virtuel, il vous suffit de lancer un nouvel apprentissage de cordon sans vous tenir dans la zone de balayage. Au bout d'une minute, le capteur clignote 5 fois en orange. Appuyez sur **DÉVERROUILLER** → **VERROUILLER** → **VERROUILLER** pour quitter le mode de réglage.

TEMPS DE PRÉSENCE MAXIMUM

Cette fonctionnalité ne peut pas être configurée par l'installateur. Le temps de présence maximum pour le champ de Présence dictera le temps de présence maximum pour tous les cordons virtuels programmés.

Ce paramètre permet de fixer une limite de temps pour la détection des objets se trouvant dans le champ . Par exemple, si vous avez défini le temps de présence maximum à 5 minutes, un objet qui reste dans le champ pendant plus de 5 minutes ne sera plus détecté.

AU MOYEN DE L'APPLICATION MOBILE (recommandé)

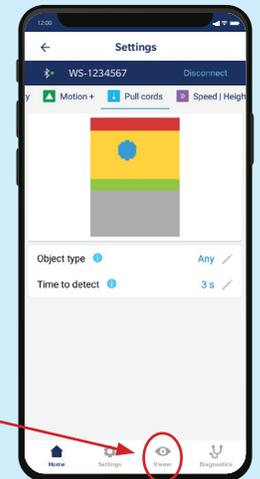
Après avoir assigné les sorties, vérifiez les paramètres du champ de Présence et apportez les ajustements nécessaires.

Pour effectuer un réglage, cliquez simplement sur l'icône de modification qui se trouve à côté du paramètre.



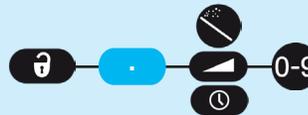
Il est recommandé de vérifier les dimensions du champ à l'écran de visionnement (Viewer).

Activez l'option d'affichage d'objet pour voir la position relative des objets dans le champ.



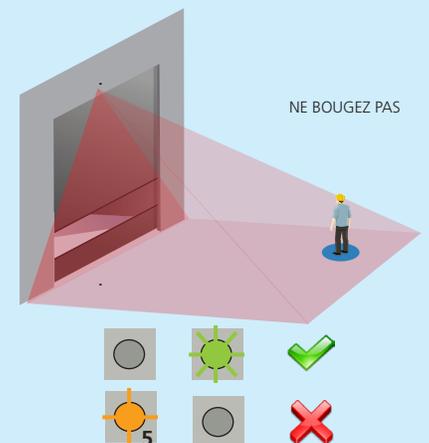
AU MOYEN DE LA TÉLÉCOMMANDE

Utilisez la séquence de touches suivantes sur la télécommande pour modifier un paramètre :



	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
Apprentissage		N° 1	N° 2	N° 3						
Type d'objet		piéton						Gros véhicule	véhicule	tout
Temps prés. min.	0 s	1 s	2 s	3 s	4 s	5 s	6 s	7 s	8 s	fin

- Pour créer un cordon virtuel**, lancez un processus d'apprentissage de cordon et placez-vous dans la zone choisie pour créer le cordon. La DEL clignote rapidement en rouge/vert pendant 5 secondes pour signifier la détection de votre présence.
- Lorsque le processus d'apprentissage démarre, **NE BOUGEZ PAS**. La DEL clignote lentement en rouge/vert pour indiquer que l'apprentissage est en cours.
- La DEL se met à clignoter en rouge/vert rapidement (ou s'éteint complètement) lorsque l'apprentissage prend fin. Si la DEL clignote en orange, consultez la section Dépannage pour identifier l'erreur et la résoudre.



AU MOYEN DE L'ÉCRAN ACL (n'est pas la méthode à privilégier)

Pour modifier un paramètre, consultez la page 27 pour savoir **Comment utiliser l'écran ACL**, et utilisez les chemins de menu suivants.

Au moyen de l'écran ACL, vous ne pouvez programmer qu'un seul cordon.

Menu principal

Others [Autres]

PullMinTime [Temps minimum pour le cordon] : 0 / 1 / 2 / 3 / 4 / 5 / 6 / 7 / 8 / 9

PullObjType [Type d'objet pour le cordon] : any / vehicle / vehicle depth

EXPLICATION DES PARAMÈTRES

LARGEUR DU CHAMP

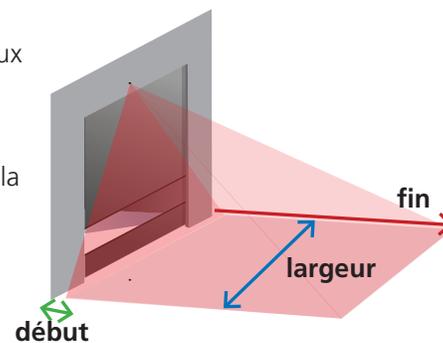
Lorsque vous êtes face à la porte, il s'agit de la distance qui s'étend du centre jusqu'aux côtés gauche et droit de manière égale.

FIN DU CHAMP

Lorsque vous êtes face à la porte, il s'agit de la distance qui s'étend tout droit devant la porte (également appelée « profondeur »).

DÉBUT DU CHAMP

Lorsque vous êtes face à la porte, il s'agit de la distance entre le seuil de la porte et début de la zone de couverture (c'est-à-dire la partie du champ la plus proche de la porte).



Pour les trois paramètres mentionnés précédemment, les dimensions maximales pouvant être atteintes dépendront automatiquement de la hauteur de montage.

Pour éliminer un champ, réglez la largeur ou la fin sur 000.

TYPE D'OBJET

Ce paramètre propose une fonctionnalité de filtrage de manière à ignorer certains objets selon leur largeur.

Gros véhicule : le capteur ne détecte que les gros véhicules et ignore les véhicules de plus petites dimensions comme les vélos et les chariots élévateurs à fourche étroits.

Véhicule : le capteur détecte tous les types de véhicules, quelle que soit leur taille, mais ignore les piétons.

Tout : le capteur détecte tous les objets quelle que soit leur taille (en tenant compte de la taille d'objet minimum standard – reportez-vous à la section Spécifications techniques, à la page 2).

TEMPS DE PRÉSENCE MAXIMUM

Ce paramètre permet de fixer une limite de temps pour la détection des objets se trouvant dans le champ. Par exemple, si vous avez défini le temps de présence maximum à 5 minutes, un objet qui reste dans le champ pendant plus de 5 minutes ne sera plus détecté.

Sachez que le paramètre choisi pour le champ de présence dicte également le temps de présence maximum pour tous les cordons virtuels.

IMMUNITÉ

Ce paramètre permet d'augmenter et de réduire la sensibilité du champ pour la détection d'un objet.

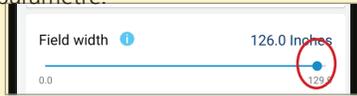
Le paramètre 1 est le réglage avec le niveau de sensibilité le plus élevé pour une détection rapide.

Le niveau de sensibilité le plus élevé permet d'éviter les détections intempestives et de nuisance.

AU MOYEN DE L'APPLICATION MOBILE (recommandé)

Après avoir assigné les sorties, vérifiez les paramètres du champ de Présence et apportez les ajustements nécessaires.

Pour effectuer un réglage, il suffit de cliquer et de déplacer le curseur, ou de cliquer sur l'icône de modification en regard du paramètre.

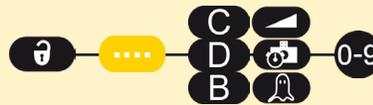


Il est recommandé de vérifier les dimensions du champ à l'écran de visionnement (Viewer).

Activez l'option d'affichage d'objet pour voir la position relative des objets dans le champ.

AU MOYEN DE LA TÉLÉCOMMANDE

Utilisez la séquence de touches suivantes sur la télécommande pour modifier un paramètre :



C Largeur du champ	x x x	0 m (000 po) (min) – 11 m (460 po) (max) par défaut = 6 m (240 po)								
D Fin du champ	x x x	0 m (000 po) (min) – 11 m (460 po) (max) par défaut = 2 m (080 po)								
B Début du champ	x x x	0 m (000 po) (min) – 11 m (460 po) (max) par défaut = 0 m (000 po)								
Type d'objet								Gros véhicule	véhicule	tout
Temps prés. max.		30 s	1 min	2 min	5 min	10 min	30 min	60 min	120 min	infini
Immunité		1	2	3	4	5				

AU MOYEN DE L'ÉCRAN ACL (n'est pas la méthode à privilégier)

Pour modifier un paramètre, consultez la page 27 pour savoir **Comment utiliser l'écran ACL**, et utilisez les chemins de menu suivants.

Menu principal

Presence [Présence]

Field Width [Largeur du champ]: 0 – 25 m (999 po), par défaut = 6 m (240,1 po)

Field Stop [Fin du champ] : 0 – 25 m (999 po), par défaut = 2 m (78,7 po)

Object Type [Type d'objet] : any / vehicle / vehicle depth

> More [Plus]

Immunity [Immunité] : 1 / 2 / 3 / 4 / 5

Field Start OFF [Début du champ Désactivé] : 0 – 25 m (999 po), par défaut = 0 m (0,0 po)

PresTime [Temps de présence] : Infinite / 120 min / 60 min / 30 min / 10 min / 5 min / 2 min / 1 min / 30 s

EXPLICATION DES PARAMÈTRES

LARGEUR DU CHAMP

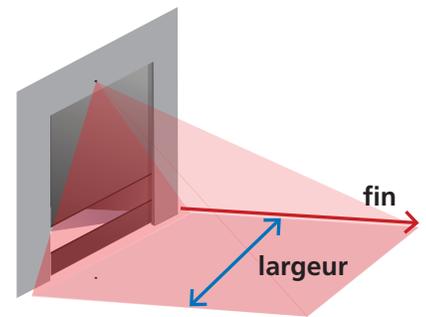
Lorsque vous êtes face à la porte, il s'agit de la distance qui s'étend du centre jusqu'aux côtés gauche et droit de manière égale.

FIN DU CHAMP

Lorsque vous êtes face à la porte, il s'agit de la distance qui s'étend tout droit devant la porte (également appelée « profondeur »).

Pour les deux paramètres précédents, les dimensions maximales pouvant être atteintes dépendront automatiquement de la hauteur de montage.

Pour éliminer un champ, réglez la largeur ou la fin du champ à 000.



TEMPS DE PRÉSENCE MAXIMUM

Ce paramètre permet de fixer une limite de temps pour la détection des objets se trouvant dans le champ. Par exemple, si vous avez défini le temps de présence maximum à 5 minutes, un objet qui reste dans le champ pendant 10 minutes ne déclenchera plus la détection au bout des 5 premières minutes.

Veuillez noter que dans le champ de sécurisation, cette fonctionnalité ne s'applique que pour les objets dont la taille est inférieure à 45,7 cm (1 pi 6 po).

Sachez que le paramètre choisi pour le champ de présence dicte également le temps de présence maximum pour tous les cordons virtuels.

IMMUNITÉ

Ce paramètre permet d'augmenter et de réduire la sensibilité du champ pour la détection d'un objet.

Le paramètre 1 est le réglage avec le niveau de sensibilité le plus élevé pour une détection rapide.

Le niveau de sensibilité le plus élevé permet d'éviter les détections intempestives et de nuisance.

ZONE NON COUVERTE

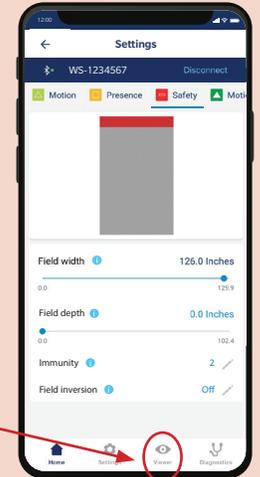
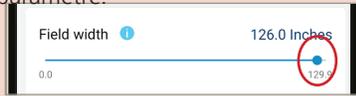
Ce paramètre permet d'élever virtuellement le niveau du sol pour éviter la détection de feuilles, de neige, de débris, etc.

Sachez que les objets dont la taille est inférieure à la valeur choisie ne seront pas détectés.

AU MOYEN DE L'APPLICATION MOBILE (recommandé)

Après avoir assigné les sorties, vérifiez les paramètres du champ de sécurisation et apportez les ajustements nécessaires.

Pour effectuer un réglage, il suffit de cliquer et de déplacer le curseur, ou de cliquer sur l'icône de modification en regard du paramètre.

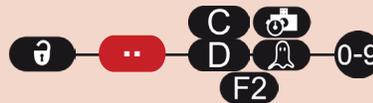


Il est recommandé de vérifier les dimensions du champ à l'écran de visionnement (Viewer).

Activez l'option d'affichage d'objet pour voir la position relative des objets dans le champ.

AU MOYEN DE LA TÉLÉCOMMANDE

Utilisez la séquence de touches suivantes sur la télécommande pour modifier un paramètre :



C	Largeur du champ	x x x	0 m (000 po) (min) – 11 m (460 po) (max) par défaut = 6 m (240 po)								
D	Fin du champ	x x x	0 m (000 po) (min) – 11 m (460 po) (max) par défaut = 0,4 m (16 po)								
	Temps prés. max.		30 s	1 min	2 min	5 min	10 min	30 min	60 min	120 min	infini
	Immunité		1	2	3	4	5				
F2	Zone non couverte		5 cm (2 po)	9,9 cm (3,9 po)	14,9 cm (5,9 po)	24,8 cm (9,8 po)	35 cm (13,8 po)	50 cm (19,7 po)	74,9 cm (29,5 po)	100 cm (39,4 po)	125 cm (49,2 po)

AU MOYEN DE L'ÉCRAN ACL (n'est pas la méthode à privilégier)

Pour modifier un paramètre, consultez la page 27 pour savoir **Comment utiliser l'écran ACL**, et utilisez les chemins de menu suivants.

Menu principal

Presence [Présence]

Field Width [Largeur du champ]: 0 – 25 m (999 po), par défaut = 6 m (240,1 po)

Field Stop [Fin du champ] : 0 – 25 m (999 po), par défaut = 39,8 cm (15,7 po)

> More [Plus]

Immunity [Immunité] : 1 / 2 / 3 / 4 / 5

PresTime [Temps de présence] : Infinite / 120 min / 60 min / 30 min / 10 min / 5 min / 2 min / 1 min / 30 s

UncovZone [Zone non couverte] : 125 cm (49,2 po) / 100 cm (39,4 po) / 74,9 cm (29,5 po) / 50 cm (19,7 po) / 35 cm (13,8 po) / 24,8 cm (9,8 po) / 14,9 cm (5,9 po) / 9,9 cm (3,9 po) / 5 cm (2 po)

4 AUTRES PARAMÈTRES

DÉCLENCHEUR À HAUTEUR

Lorsque la fonction Mouvement + Hauteur a été assignée à l'une des sorties (ou si Présence + Hauteur a été assigné à la sortie 2), le déclencheur à hauteur envoie un signal pour ouvrir la porte lorsque la taille de l'objet dépasse la valeur sélectionnée et elle ignore tout objet dont la taille est inférieure à la valeur sélectionnée.

Par exemple, si le déclencheur à hauteur est réglé sur 2,29 m (7 pi 6 po), seuls les objets dont la taille dépasse 2,29 m (7 pi 6 po) activeront l'ouverture de la porte à leur approche. Les autres ne seront pas détectés.

Taille inférieure à 2,29 m (7 pi 6 po)



objet ignoré

Taille supérieure à 2,29 m (7 pi 6 po)



objet détecté

Lors de l'utilisation du déclencheur à hauteur, la détection se produit à proximité de la porte.

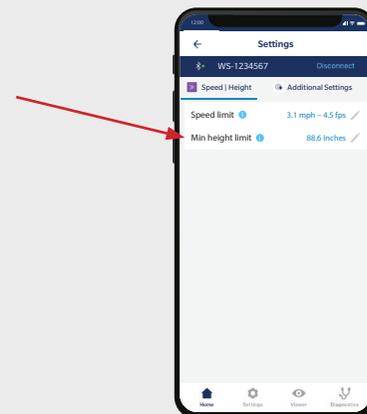
Si vous avez besoin que la porte s'ouvre partiellement, consultez la notice explicative 78.6xxx pour en savoir plus.

Cette fonction ne peut pas être modifiée au moyen de la télécommande.

AU MOYEN DE L'APPLICATION MOBILE

Sélectionnez Minimum Height Limit [Limite de hauteur minimum] à l'écran SPEED | HEIGHT [VITESSE | HAUTEUR].

Pour modifier le paramètre, cliquez simplement sur l'icône de modification en regard du paramètre.



AU MOYEN DE L'ÉCRAN ACL

Pour modifier un paramètre, consultez la page 27 pour savoir **Comment utiliser l'écran ACL**, et utilisez les chemins de menu suivants.

Menu principal

Others [Autres]

HeightMin [Hauteur minimum] : 4 m (157,5 po) / 3,4 m (137,3 po) / 3,2 m (127,9 po) / 2,9 m (118,1 po) / 2,7 m (108,3 po) / 2,5 m (98,4 po) / 2,2 m (88,6 po) (par défaut) / 2 m (78,7 po) / 1,7 m (68,9 po)

REMARQUE : Chacun de ces paramètres est *supérieur aux* XX po (XX mètres) indiqués. C'est-à-dire : Si vous sélectionnez 2,75 m (108,4 po), le capteur détectera les objets avec une hauteur MINIMALE de 2,75 m (108,4 po).

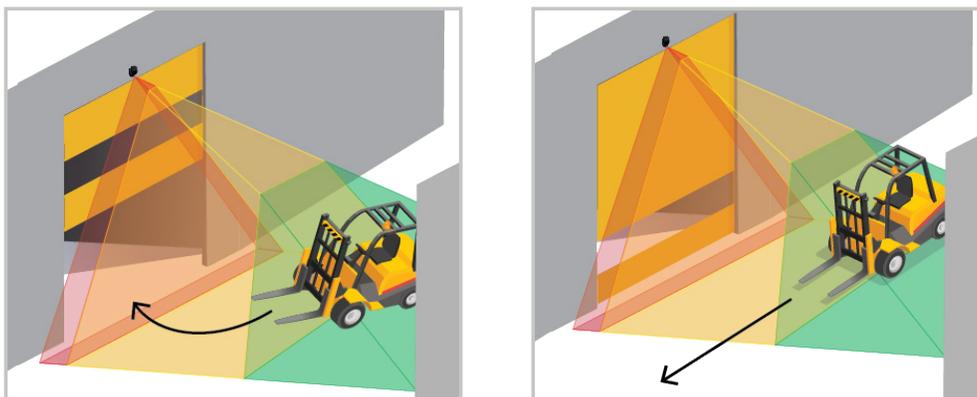
4 AUTRES PARAMÈTRES

DÉCLENCHEUR À VITESSE

Par défaut, tous les objets qui se déplacent à une vitesse inférieure à la valeur sélectionnée activeront la sortie.

Cette fonction permet de déclencher l'ouverture de la porte en présence d'objets qui se déplacent lentement à proximité de la porte.

Cette fonction ne peut pas être modifiée au moyen de la télécommande.



AU MOYEN DE L'APPLICATION MOBILE

Sélectionnez Speed Limit [Limite de vitesse] à l'écran SPEED | HEIGHT [VITESSE | HAUTEUR].

Pour modifier le paramètre, cliquez simplement sur l'icône de modification en regard du paramètre.



AU MOYEN DE L'ÉCRAN ACL

Pour modifier un paramètre, consultez la page 27 pour savoir **Comment utiliser l'écran ACL**, et utilisez les chemins de menu suivants.

Menu principal

Others [Autres]

SpeedMax [Vitesse maximum] : 49,8 km/h (31 mi/h) / 45 km/h (28 mi/h) / 39,9 km/h (24,8 mi/h) / 34,9 km/h (21,7 mi/h) / 29,9 km/h (18,6 mi/h) / 24,9 km/h (15,5 mi/h) / 19,9 km/h (12,4 mi/h) / 14,9 km/h (9,3 mi/h) / 9,9 km/h (6,2 mi/h) / 4,9 km/h (3,1 mi/h)

REMARQUE : Chacun de ces paramètres est **inférieur aux** XX mi/h (XX km/h) indiqués. C'est-à-dire : Si vous sélectionnez 25 km/h (15,5 mi/h), le capteur détectera les objets qui se déplacent à des vitesses INFÉRIEURES à 25 km/h (15,5 mi/h).

4 AUTRES PARAMÈTRES

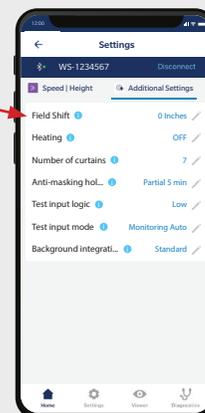
DÉCALAGE DU CHAMP

Cette fonctionnalité peut être utilisée pour décaler le champ sur la gauche ou la droite, de 39,8 cm (15,7 po) maximum.

AU MOYEN DE L'APPLICATION MOBILE

Sélectionnez la fonction de Décalage du champ (Field Shift) à l'écran des Autres paramètres (ADDITIONAL SETTINGS).

Pour modifier le paramètre, cliquez simplement sur l'icône de modification en regard du paramètre.



AU MOYEN DE LA TÉLÉCOMMANDE

Utilisez la séquence de touches suivantes sur la télécommande pour modifier un paramètre :



1	2	3	4	5	6	7	8	9
39,8 cm (15,7 po)	30 cm (11,8 po)	20 cm (7,9 po)	9,9 cm (3,9 po)	0 cm (0 po)	9,9 cm (3,9 po)	20 cm (7,9 po)	30 cm (11,8 po)	39,8 cm (15,7 po)
décale le champ sur la gauche				décale le champ sur la droite				

AU MOYEN DE L'ÉCRAN ACL

Pour modifier un paramètre, consultez la page 27 pour savoir **Comment utiliser l'écran ACL**, et utilisez les chemins de menu suivants.

Menu principal

Quick Start [Démarrage rapide]

> More [Plus]

Lateral Offset [Décalage latéral]

Remarque : Les nombres négatifs permettent de décaler le champ sur la gauche, et les nombres positifs sur la droite.

- 0 cm (0 po)
- 9,9 cm (3,9 po)
- 20 cm (7,9 po)
- 30 cm (11,8 po)
- 39,8 cm (15,7 po)
- 39,8 cm (-15,7 po)
- 30 cm (-11,8 po)
- 20 cm (-7,9 po)
- 9,9 cm (-3,9 po)

4 AUTRES PARAMÈTRES

FONCTION DE CHAUFFAGE

Le capteur est équipé d'une fonction de chauffage qui garantit des performances optimales des composants électroniques et maintient la lentille propre et sèche.

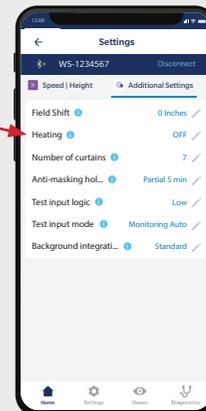
ATTENTION : Le capteur consomme beaucoup plus d'énergie (elle augmente à 1,25 A à 12 VCC / 0,625 A à 24 VCC) lorsque la fonction de chauffage est activée. Consultez les spécifications techniques pour vous assurer que la puissance est suffisante.

Cette fonction ne peut pas être modifiée au moyen de la télécommande.

AU MOYEN DE L'APPLICATION MOBILE

Sélectionnez la fonction de chauffage (Heating) à l'écran des Autres paramètres (ADDITIONAL SETTINGS).

Pour modifier le paramètre, cliquez simplement sur l'icône de modification en regard du paramètre.



AU MOYEN DE L'ÉCRAN ACL

Pour modifier un paramètre, consultez la page 27 pour savoir **Comment utiliser l'écran ACL**, et utilisez les chemins de menu suivants.

Menu principal

Quick Start [Démarrage rapide]

> **More [Plus]**

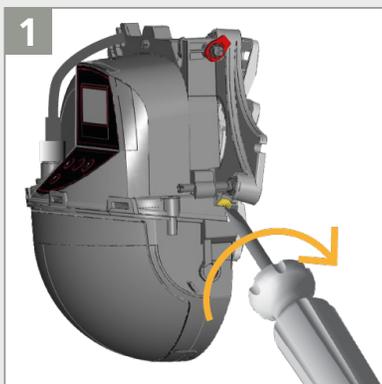
Heating [Chauffage] : auto / eco / off (par défaut)



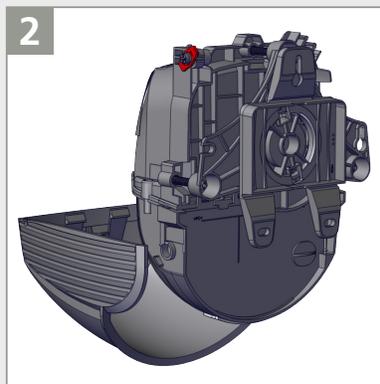
Les paramètres supplémentaires suivants accessibles dans l'application mobile ou les menus de l'écran ACL ne doivent être utilisés que sous l'avis de BEA à des fins de dépannage.

- Préréglages
- Nombre de rideaux
- Temps de maintien anti-masquage
- Tester la logique d'entrée
- Tester le mode d'entrée
- Intégration de l'arrière-plan

5 TERMINER L'INSTALLATION



1
Sécurisez la position du capteur en serrant fermement la vis de blocage de l'angle.



2
Encliquez le couvercle du capteur **à l'horizontale** (comme illustré) et refermez-le.



3
Verrouillez le couvercle en tournant la vis de blocage dans le sens horaire.

	N	Test de surveillance / EEPROM	Coupez l'alimentation puis rétablissez-la. Si l'erreur se reproduit, remplacez le capteur.
E1 	E1 : CPU-XXX	Le capteur rencontre un problème interne.	Coupez l'alimentation puis rétablissez-la. Si l'erreur se reproduit, remplacez le capteur.
E2 	E2 : XXX PWR	L'alimentation de l'ADP est défaillante.	Coupez l'alimentation puis rétablissez-la. Si l'erreur se reproduit, remplacez le capteur.
		L'alimentation du LZR est défaillante.	1. Vérifiez l'alimentation électrique (Menu Diagnostics à l'écran ACL) pour vous assurer qu'elle est dans la plage spécifiée. 2. Coupez l'alimentation puis rétablissez-la. Si l'erreur se reproduit, remplacez le capteur.
		L'alimentation 5 V est défaillante.	1. Vérifiez l'alimentation électrique (Menu Diagnostics à l'écran ACL) pour vous assurer qu'elle est dans la plage spécifiée. 2. Coupez l'alimentation puis rétablissez-la. Si l'erreur se reproduit, remplacez le capteur.
	E2 : IN SUPPLY	L'alimentation électrique est trop basse ou trop élevée.	1. Vérifiez l'alimentation électrique (Menu Diagnostics à l'écran ACL) pour vous assurer qu'elle est dans la plage spécifiée. 2. Coupez l'alimentation puis rétablissez-la. Si l'erreur se reproduit, remplacez le capteur.
	E2 : TEMP	La température interne est trop basse ou trop élevée.	Vérifiez la température du capteur (Menu Diagnostics à l'écran ACL) pour vous assurer qu'elle est dans la plage spécifiée. 1. Vérifiez l'alimentation électrique (Menu Diagnostics à l'écran ACL) pour vous assurer qu'elle est dans la plage spécifiée. 2. Coupez l'alimentation puis rétablissez-la. Si l'erreur se reproduit, remplacez le capteur. Réglez le mode Chauffage sur « auto ». Protégez le capteur contre toute exposition directe à la chaleur ou au froid.
	E3 : RXTX PWM	Erreur de communication DCA	Communiquez avec le soutien technique de BEA.
	E4 : FRONTFACE	Face avant masquée	Retirez le film de protection bleu. Veillez à ce que le couvercle soit complètement retiré ou verrouillé en position fermée. Nettoyez la lentille du capteur avec l'équipement approprié. Vérifiez si du givre/de la glace se trouve sur la lentille. Si nécessaire, utilisez la fonction de chauffage. Assurez-vous qu'aucun objet (poteau, plafond bas, etc.) n'obstrue le champ de vision du capteur.
E5 		Le capteur doit faire l'objet d'un apprentissage.	Lancez l'apprentissage après le réglage de l'angle. Toutes les sorties de présence/sécurité sont activées.
	E5 : INSTALLATION	L'apprentissage d'installation est requis après la mise sous tension, la désactivation des rideaux ou la réinitialisation aux paramètres d'usine.	Lancez un processus d'apprentissage.
	E5 : FLATNESS	Erreur lors de l'apprentissage car la zone échantillonnée n'est pas plane.	1. Vérifiez que la zone d'apprentissage est dégagée de tout objet. 2. Recouvrez les drains/puisards (c'est-à-dire les trous) d'un carton. 3. Lancez un apprentissage d'installation. Ou lancez un apprentissage d'installation à droite ou à gauche si des objets sont permanents et inamovibles, mais nuisent toujours à la réussite de l'apprentissage.
	E5 : MASKING	Une partie du champ de vision du capteur est obstruée durant l'apprentissage d'installation.	1. Déterminez si la zone masquée affectera les performances du capteur (n'oubliez pas ceci : « Si je ne peux pas le voir, il ne peut pas me voir »). 2. Faites un essai de marche pour vous assurer que la détection se fait correctement et que tout fonctionne bien.
	E5 : TILT	Erreur lors de l'apprentissage à cause de l'angle d'inclinaison (c'est-à-dire, inclinaison trop prononcée par rapport à la porte ou trop proche de la porte)	1. Réglez l'angle d'inclinaison (menu Diagnostics à l'écran ACL). Remarque : 15° max. 2. Lancez un apprentissage d'installation. Changez Force Tilt [Forcer l'inclinaison] de « Auto » à « Manual ».
	E5 : AZIMUTH	Erreur lors de l'apprentissage à cause de l'angle latéral (c'est-à-dire, tourné trop loin dans le sens horaire ou dans le sens antihoraire sur le support)	1. Réglez l'angle latéral (menu Diagnostic à l'écran ACL). Remarque : 45° max. Lancez un apprentissage d'installation. Changez Force Azimuth [Forcer l'azimut] de « Auto » à « Manual ».
	E5 : HEIGHT	Erreur lors de l'apprentissage à cause de la hauteur de montage	Réglez la hauteur de montage (max. 9,75 m [32 pi], min. 2 m [6 pi 6 po]). Lancez l'apprentissage d'installation.

Suite du dépannage à la page suivante...

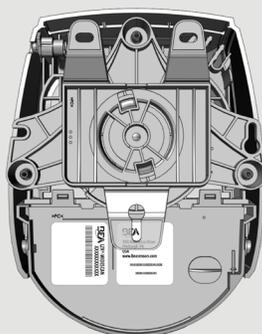
DÉPANNAGE

E5		E5 : TIME-OUT	Erreur lors de l'apprentissage	Relancez l'apprentissage d'installation. Vérifiez qu'il n'y a pas de détection de mouvement pendant au moins 5 secondes lorsque la DEL commence à clignoter en rouge/vert. Modifiez légèrement votre position et relancez l'apprentissage d'installation.
		E5 : FORCED	L'angle d'inclinaison, l'angle azimut ou la hauteur a été manipulé.	Rien; il s'agit d'une notification informant que l'angle d'inclinaison, l'angle azimut ou la hauteur a été calculé automatiquement par le capteur.
E6		E6 : FQ OUT	Défaillance de la sortie 1 du capteur	Remplacez le capteur.
E8		E8 : ...	Dysfonctionnement du moteur de détection	Coupez l'alimentation puis rétablissez-la. Si l'erreur se reproduit, remplacez le capteur.
		La DEL ORANGE reste allumée en continu.	Le capteur rencontre un problème de mémoire.	Remplacez le capteur.
		La DEL ORANGE reste allumée pendant 3 secondes (masquage)	Capteur placé dans un coin et perpendiculairement au mur Masquage : obstacle en hauteur devant la porte	Inclinez le capteur pour déplacer le champ de détection. Ignorez l'avertissement :   Réduisez le nombre de rideaux (DÉMARRAGE RAPIDE > PLUS > Nbre de rideaux). Ignorez l'avertissement :  
	3 5	La porte ne répond pas.	Le mode service est activé. Sorties incorrectes (Si cela se produit dans le champ de mouvement, il est probable que la fonction Mouvement+Hauteur soit sélectionnée) Mauvais câblage Programmation incorrecte du contrôleur de porte	Quittez le mode service (reportez-vous à la page 9). Vérifiez les fonctions de sortie et réglez-les en conséquence.
		Le capteur ne répond pas à la télécommande.	Le capteur est protégé par un mot de passe.	Saisissez le bon mot de passe. Si vous avez oublié le code, coupez puis rétablissez l'alimentation pour accéder au capteur sans avoir à saisir de mot de passe pendant une minute.
		La détection de mouvement commence trop tard.	L'angle négatif est trop important.	Réduisez l'angle du capteur.



Vous ne parvenez pas à résoudre le problème? Visitez le site BEAsensors.com ou numérisez le code QR pour consulter la foire aux questions!

Notez le numéro de série et le numéro CAN du capteur avant de contacter le soutien technique de BEA.



NUMÉRO DE SÉRIE

vue antérieure du capteur



NUMÉRO CAN

vue supérieure du capteur



A Halma company

Support technique: 1-800-407-4545 | Service clients: 1-800-523-2462
Questions techniques générales: techservices-us@BEAsensors.com | www.BEAsensors.com

ANNEXE A

COMMENT UTILISER L'ÉCRAN ACL



APPUYEZ BRIÈVEMENT

Permet d'allumer l'écran ACL et d'afficher le menu.
Permet de sélectionner un dossier, un paramètre ou une valeur.
Permet de confirmer la valeur et de quitter le mode de modification.



Permet de revenir au menu ou à l'affichage précédent.



APPUYEZ 2 FOIS

Permet d'activer les spots rouges sur le sol.



Fait défiler vers le haut ou le bas les éléments du menu.



Appuyez et maintenez enfoncé pour régler la luminosité de l'écran.



APPUYEZ LONGUEMENT

Permet de lancer L'ASSISTANT DE POSITIONNEMENT.



Sélectionnez la **langue** de votre choix avant d'accéder au premier menu de l'écran ACL.
Dans les 30 premières secondes après la mise sous tension du capteur ou plus tard dans le menu de Diagnostics.



Si nécessaire, entrez un **mot de passe**.



Accédez aux paramètres avancés.



Accédez au menu **Diagnostics**.



Valeur affichée = Valeur d'usine



Valeur affichée = Valeur enregistrée

COMMENT UTILISER LA TÉLÉCOMMANDE



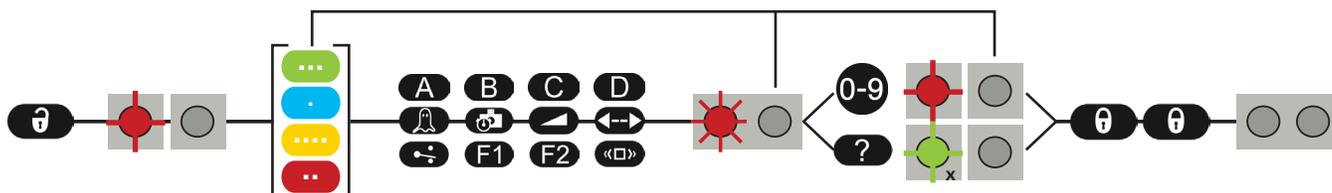
Après le déverrouillage, la DEL rouge clignote et le capteur peut être réglé à l'aide de la télécommande.



Si la DEL rouge clignote rapidement après le déverrouillage, saisissez un code d'accès composé de 1 à 4 chiffres. Si vous ne connaissez pas le code d'accès, **coupez l'alimentation puis rétablissez-la.**



Pour terminer une session de réglage, verrouillez toujours le capteur.

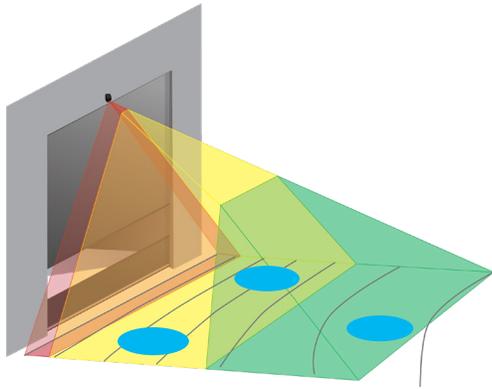


Si nécessaire, sélectionnez d'abord le champ de détection correspondant avant de sélectionner le paramètre et de modifier sa valeur. La deuxième DEL indique le champ de détection.

x = nombre de clignotements = valeur du paramètre

2x 1x 3x 1x 5x = largeur du champ 2,35 m

COMMENT UTILISER LA TÉLÉCOMMANDE



- MOUVEMENT
- PRÉSENCE
- CORDON
- SÉCURISATION

Si vous ne sélectionnez pas de touche de couleur, la largeur des 3 champs de détection (mouvement, présence, sécurisation) est réglée en même temps.

Pour enregistrer un code d'accès avec la télécommande :

Pour supprimer un code d'accès avec la télécommande :

Entrer le code existant
 Si vous ne connaissez pas le code d'accès, coupez l'alimentation et rétablissez-la pour supprimer le code d'accès existant. Pendant la première minute, vous pouvez accéder au capteur sans code d'accès.

RÉFÉRENCE RAPIDE — SÉQUENCES DE TOUCHES COURANTES :

- Activation des spots rouges sur le sol
- Apprentissage : installation 0
- Apprentissage : cordon 1 / 2 / 3
- Restauration 8 / 9

APPRENTISSAGE : MARCHÉ

Vous pouvez également remodeler un ou plusieurs champs de détection en marchant (étapes 1 à 3). Il est possible de faire une découpe dans le champ existant ou d'extraire un champ au sein du champ de détection (étape 4).



Assurez-vous que la taille du champ soit plus grande que la taille du champ souhaitée. La taille du champ existant peut être réduite et adaptée, mais ne doit pas dépasser la taille configurée.

1 LANCER UN APPRENTISSAGE DE MARCHÉ

Sélectionnez le(s) champ(s) souhaité(s) depuis l'écran ACL ou avec la télécommande :

		DEL DE GAUCHE
Quick Start > TeachIn > Walk All [Démarrage rapide > Apprentissage > Marche pour tout] : Champs de mouvement, de présence et de sécurisation		
Quick Start > TeachIn > Walk Motion [Démarrage rapide > Apprentissage > Marche pour mouvement] : Champ de mouvement uniquement		
Quick Start > TeachIn > Walk Presence [Démarrage rapide > Apprentissage > Marche pour présence] : Champ de présence uniquement		
Quick Start > TeachIn > Walk Safety [Démarrage rapide > Apprentissage > Marche pour sécurisation] : Champ de sécurisation uniquement		

2 SE PLACER AU POINT DE DÉPART

60 s / 5 s

Éloignez-vous du champ de détection et retirez tous les objets (escabeau, outils, etc.).

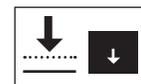
Allez à la position de départ de votre champ de détection (reportez-vous à la première image ci-dessous).

Si vous utilisez l'écran ACL, le délai du lancement de l'apprentissage est de 60 secondes (ce délai peut être réglé sur 30 ou 120 secondes dans le menu Démarrage rapide > Plus > Délai apprentissage). Avec la télécommande, ce délai est de 5 secondes.



3 NE BOUGEZ PAS

Le capteur effectue l'apprentissage de son arrière-plan lorsque la DEL clignote en rouge/vert.



suite à la page suivante...

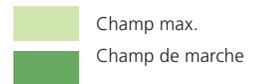
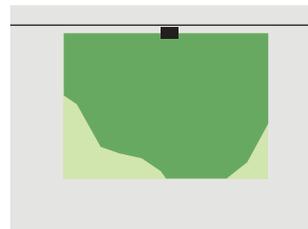
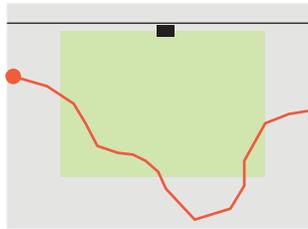
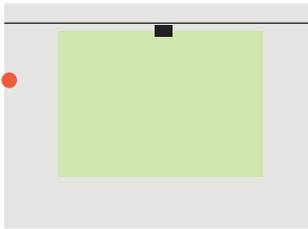
4 COMMENCER À MARCHER

Lorsque la DEL clignote en vert, levez un bras et commencez à marcher lentement pour tracer la forme du champ souhaitée. Ensuite, arrêtez-vous et attendez jusqu'à ce que la DEL cesse de clignoter.



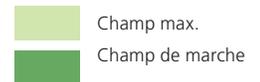
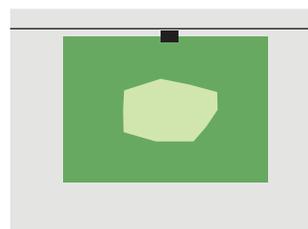
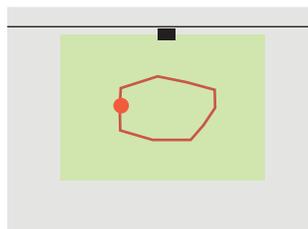
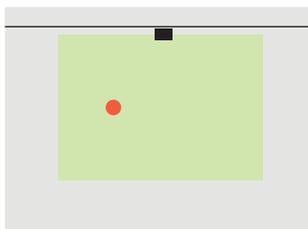
DÉCOUPE

COMMENCEZ hors du champ de détection max.
TERMINEZ hors du champ de détection max.



EXTRAIRE

COMMENCEZ n'importe où dans le champ de détection max.
TERMINEZ à proximité du point de départ.



L'apprentissage se termine sans erreur ou non (consultez la section DÉPANNAGE).



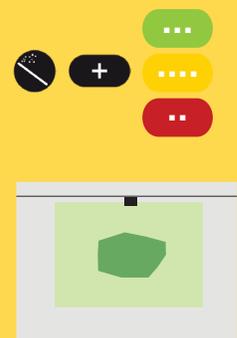
AJOUTER UN TRACÉ/INVERSER LE CHAMP :

Avec la télécommande, vous pouvez ajouter un tracé de champ à tous les champs ou à l'un d'entre eux seulement (étape 1).

Vous pouvez inverser chaque champ de détection (c.-à-d. activer le côté inactif du tracé de marché) sur l'écran ACL (Motion/Presence/Safety > More > Field inversion [Mouvement/Présence/Sécurisation > Plus > Inversion de champ]) ou avec la télécommande. Consultez l'image ci-contre pour l'inversion de champ illustrée ci-dessus (en bas à droite). Cette fonctionnalité est uniquement disponible après un apprentissage en marche; la configuration standard ne permet pas l'inversion de champ.

Vérifiez toujours les dimensions du champ via l'option Affichage du champ sur l'écran ACL (Diagnostics > FieldDisplay [Diagnostics > Affichage du champ]).

Pour supprimer un tracé, il suffit de relancer un apprentissage en marche et d'effacer la zone de détection correspondante pendant 15 secondes.



ANNEXE B

ACCESSOIRES ET PIÈCES DE RECHANGE

ACCESSOIRES



10INDBRACKET
Support de montage industriel



10MINIBRACKET
Support de montage réglable court



10.1311
Ensemble d'adaptation LZR-WIDESCAN*



10WBA
Bras du support de montage universel



10WBAMOUNT
Plaque du support de montage universel



10REMOTE
Télécommande universelle



35.1555
Câble d'alimentation, 15 m (50 pi)

* Nécessaire avec le support industriel et le support d'extension

PIÈCES DE RECHANGE



35.0245
Couvercle de rechange pour LZR-WIDESCAN



41.8838
Base de rechange pour LZR-WIDESCAN



35.1554
Câble d'alimentation, 9 m (30 pi)

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

BEA, Inc., le fabricant du capteur, ne peut pas être tenu pour responsable des installations incorrectes ou des réglages inappropriés du capteur ou de l'appareil; par conséquent, BEA, Inc. ne garantit aucune utilisation du capteur ou de l'appareil en dehors de son usage prévu.

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

Les installateurs et le personnel d'entretien sont tenus d'exécuter une évaluation des risques à la suite de chaque installation et entretien pour s'assurer que les performances du système de capteur/de l'appareil sont conformes aux réglementations, normes et codes locaux, nationaux et internationaux.

Une fois l'installation ou l'entretien terminés, une inspection de sécurité de la porte ou du portail doit être effectuée selon les recommandations du fabricant ou les directives AAADM/ANSI/DASMA (le cas échéant) relatives aux bonnes pratiques du secteur. Les inspections de sécurité doivent être effectuées pendant chaque appel d'entretien. Vous pouvez trouver des exemples de ces inspections de sécurité sur l'étiquette d'information de sécurité AAADM (p. ex. ANSI/DASMA 102, ANSI/DASMA 107, UL294, UL325 et Code international du bâtiment).

Vérifiez que la signalétique, les pancartes et les étiquettes d'avertissement réglementaires sont présentes.

