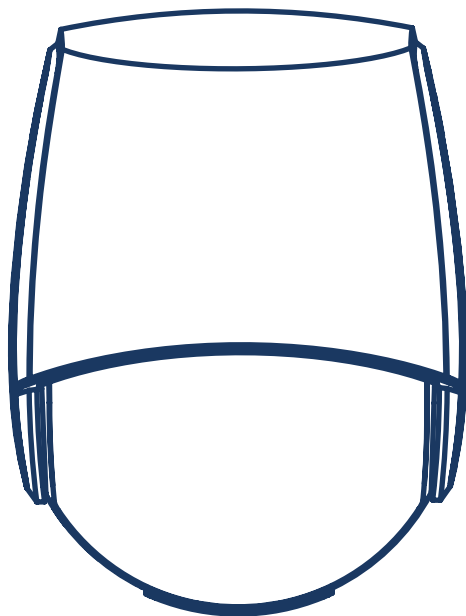


LZR[®]-WIDESCAN

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

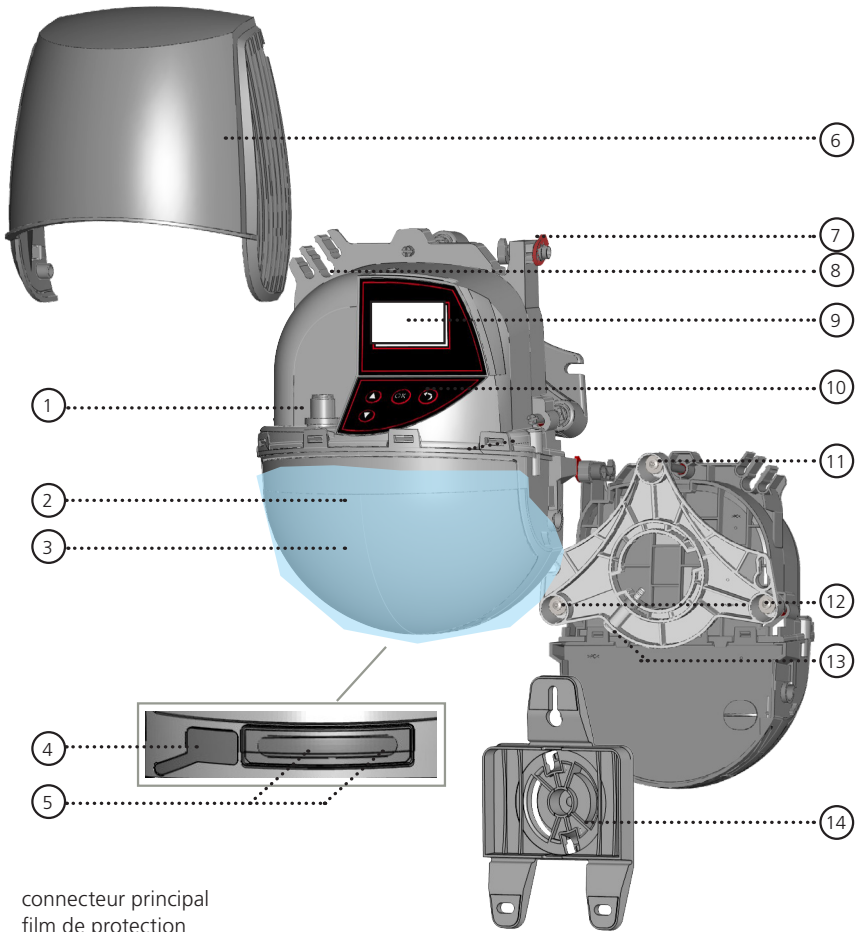


*Visitez le site Web pour voir
les langues dans lesquelles ce
document est disponible.*

A **Halma** company



DESCRIPTION




- | | |
|-------------------------|---|
| 1. connecteur principal | 9. écran ACL |
| 2. film de protection | 10. pavé numérique |
| 3. fenêtre laser | 11. vis de réglage de l'angle d'inclinaison (1) |
| 4. cache USB | 12. vis de réglage de l'angle parallèle (2) |
| 5. afficheur à DEL | 13. vis de blocage de l'angle latéral (1) |
| 6. couvercle | 14. support de fixation |
| 7. verrou du couvercle | |
| 8. passe-câble | |

SYMBOLES DU MANUEL D'UTILISATION

 Valeur d'usine (manuel d'utilisation)

 Valeur d'usine (ACL)

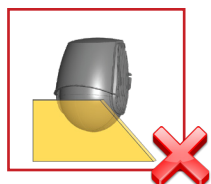
 Important!

 Bon à savoir

CONSEILS D'INSTALLATION ET DE MAINTENANCE



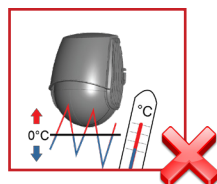
Évitez les vibrations extrêmes.



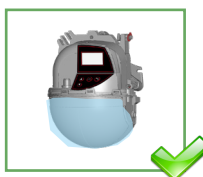
Ne couvrez pas le capteur.



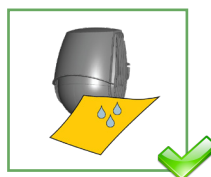
Évitez tout objet mobile et toute source de lumière dans le champ de détection.



Évitez d'exposer le capteur à des changements de température soudains et extrêmes.



Laissez le film de protection pendant le montage du capteur. Retirez-le avant de lancer un apprentissage.



Nous vous recommandons de nettoyer les pièces d'optique 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 d'optique.



Évitez l'exposition directe à un nettoyeur haute pression.

SÉCURITÉ



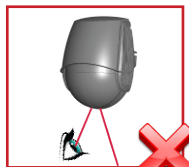
Le dispositif émet des rayons laser invisibles (IR) et visibles qui peuvent être activés pendant le processus d'installation pour régler précisément la position du champ de détection.

Les faisceaux laser visibles sont inactifs pendant le fonctionnement normal.

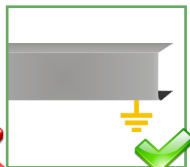
Ne regardez pas fixement vers les faisceaux laser visibles.



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.



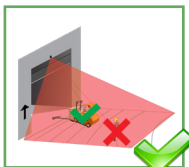
Ne regardez pas fixement l'émetteur laser ou les faisceaux laser rouges visibles.



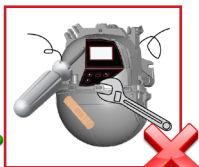
Le bloc-commande de la porte et le profilé du linteau doivent être correctement mis à la terre.



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



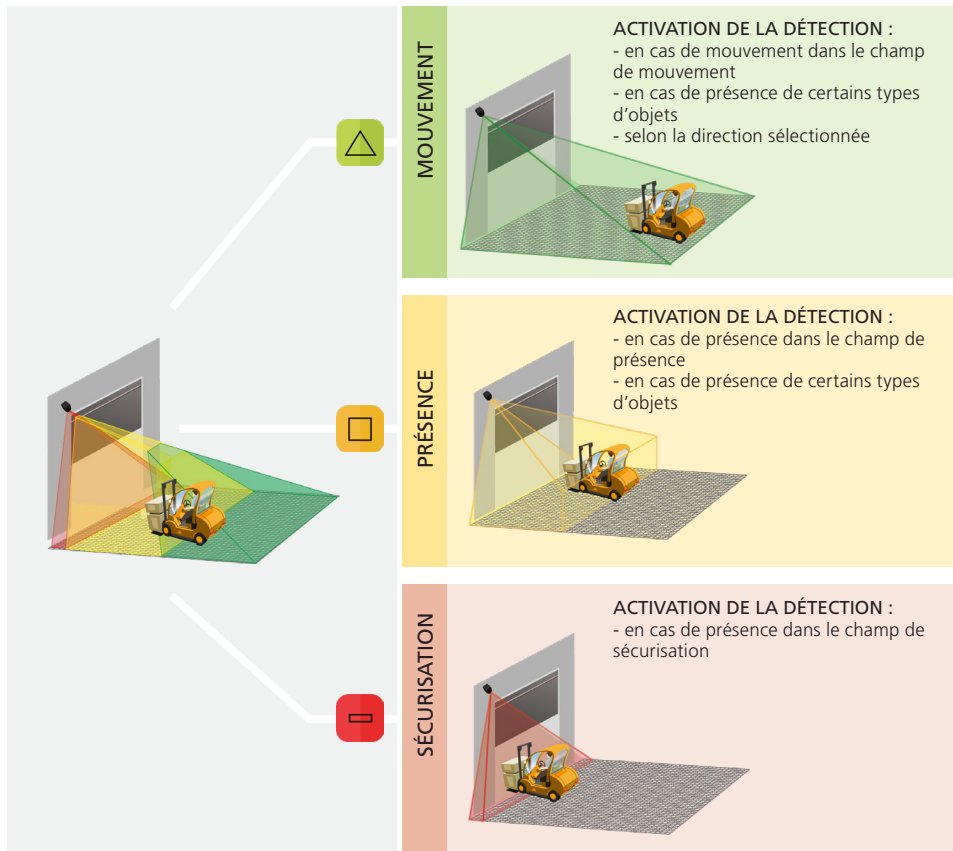
Après l'installation et avant de quitter les lieux, effectuez un test de fonctionnement.







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

PRINCIPES DE BASE : FONCTIONS ET OBJET

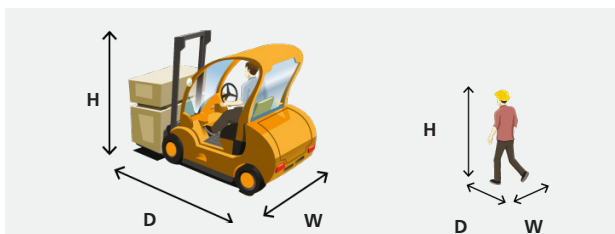
Il existe 3 fonctions principales permettant de créer **3 champs de détection qui se chevauchent**, et qui comportent chacune des caractéristiques de détection spécifiques :



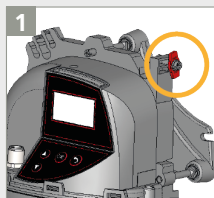
Il existe 4 autres fonctions d'ouverture. Toutes les fonctions de détection peuvent être combinées les unes aux autres afin de déclencher une fonction de sortie spécifique.

-  **Mouvement +** : détection d'un autre type d'objet mobile dans le champ de mouvement
-  **Cordon** : 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

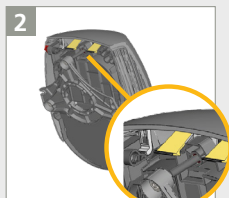
Le capteur effectue une analyse en 3D de l'objet et le détecte en fonction des caractéristiques suivantes : hauteur, largeur, profondeur, direction et vitesse.



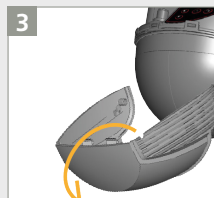
1 OUVERTURE DU CAPTEUR



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



Tirez les deux languettes du haut pour ouvrir le couvercle.



Retirez entièrement le couvercle avant d'installer le capteur.

2 MONTAGE

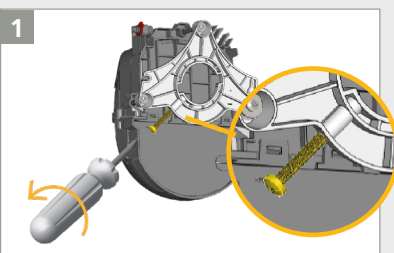
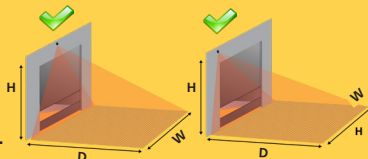


Hauteur de montage : **le plus haut possible (9,75 m [32 pi] max).**

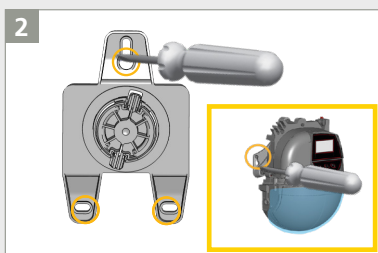
La largeur du champ et la fin du champ sont limitées par la hauteur de montage (1:1.2). Le capteur ajustera les dimensions du champ à la valeur la plus élevée possible pour la hauteur de montage.

Position du montage : **au centre de la porte ou dans le coin gauche.**

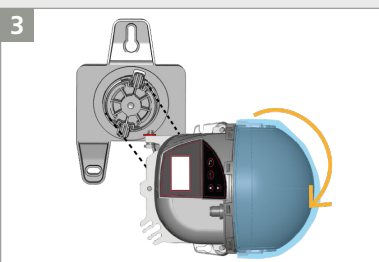
Il est préférable de ne pas monter le capteur sur le côté droit de la porte.



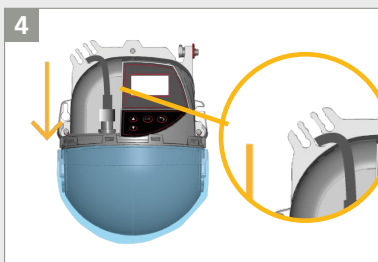
Vérifiez que la vis de blocage de l'angle est positionnée comme indiqué. Dévissez légèrement la vis si nécessaire.



Retirez le support de fixation du capteur et fixez-le au mur. Vous pouvez également installer le capteur directement, sans utiliser de support de fixation.



Placez le capteur à l'horizontale (tel qu'illustré) et fixez-le au support de fixation.



Raccordez le connecteur et passez le câble (Réf. 35.1554) à travers le passe-câble sans faire de boucle.

3 POSITIONNEMENT DU CHAMP DE DÉTECTION

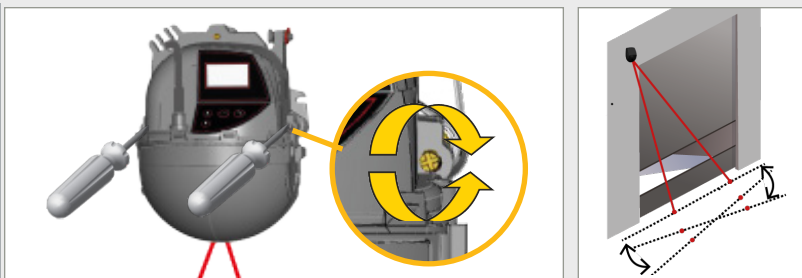
Selon l'emplacement de montage, positionnez le champ de détection :

- **montage au centre** : réglez les angles d'inclinaison et parallèle (le réglage de l'angle latéral pourrait ne pas s'avérer nécessaire)
- **montage excentré** : réglez les angles d'inclinaison, parallèle et latéral

Retirez le film de protection bleu de la fenêtre laser.

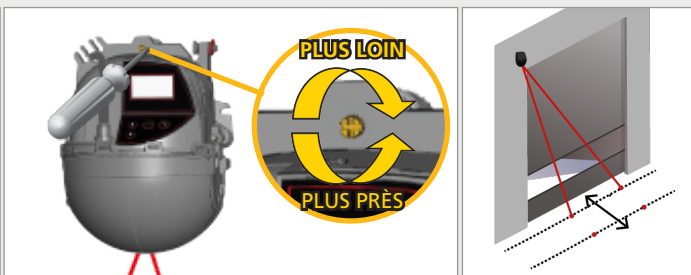
Pour activer les deux spots laser visibles, appuyez deux fois sur le bouton OK ou appuyez sur DÉVERROUILLAGE > BAGUETTE MAGIQUE > BAGUETTE MAGIQUE sur la télécommande.

ANGLE PARALLÈLE



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

ANGLE D'INCLINAISON



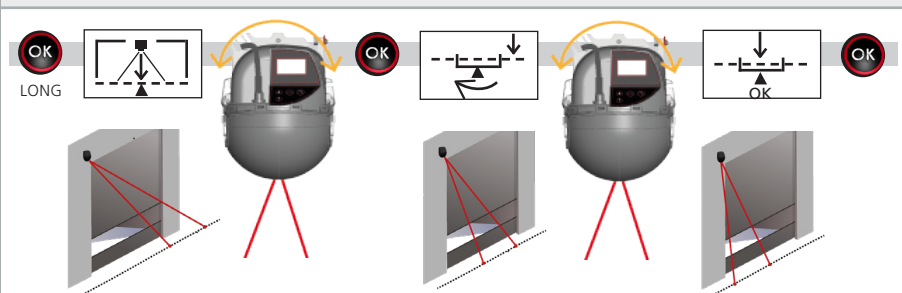
Positionnez le rideau plus près ou plus loin de la porte en tournant la vis du haut.

Lorsque la fonction de sécurisation est requise, les spots rouges doivent être placés 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 capteur pour aligner le centre des spots rouges avec le centre de la porte. Appuyez sur OK.
3. Tournez le capteur jusqu'à ce que l'écran ACL confirme la position. Appuyez sur OK pour quitter l'assistant.

REMARQUE : Il est préférable de procéder à des ajustements mineurs sur le capteur et de vérifier ensuite qu'il n'y a aucun obstacle dans le champ. Vérifiez que les deux spots rouges apparaissent sur le sol et qu'il n'y ait aucune interférence.

4 CÂBLAGE

Branchez correctement les câbles. Les fonctions de sortie peuvent être configurées selon les besoins (reportez-vous à la page 9).

Voir l'annexe (page 17) pour les anciens schémas de câblage du faisceau.

| | | | |
|------------|--|----------------------|-------------------|
| | | ROUGE NOIR | ALIMENTATION |
| SORTIE 1 * | | JAUNE JAUNE | SÉCURISATION |
| SORTIE 2 | | ROSE ROSE | PRÉSENCE |
| RELAIS * | | VERT | MOUVEMENT/ CORDON |
| | | BLANC-VERT VERT-GRIS | |
| | | BLEU BLEU | TEST SORTIE |

*état de la sortie sous tension pendant une période de non détection avec valeurs d'usine

Rappel d'apprentissage

Appuyez sur OK pour retourner à l'écran de détection.

5 PROGRAMMATION DU CAPTEUR

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 | DÉTECTION | TÉLÉPHONE INTELLIGENT |
| Déverrouillé | Détection de mouvement | Non connecté |
| État de l'apprentissage | Détection du cordon | Connecté |
| Dépannage | Détection de présence | |
| | Détection de sécurisation | |

| | |
|--------------------|-----------------------|
| PARAMÈTRES | |
| Tous les champs | Champ de présence |
| Champ de mouvement | Champ de sécurisation |
| Cordon | |

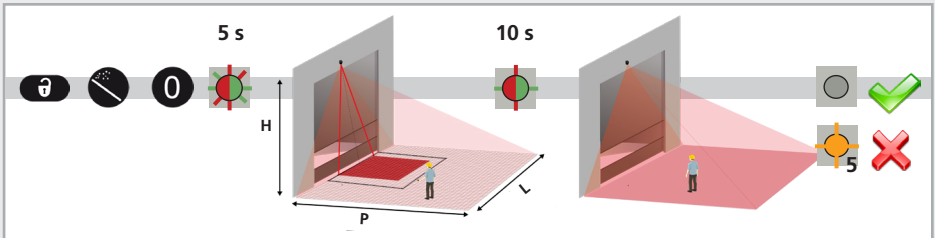
Si vous réglez la profondeur ou la largeur d'un champ sur 000, vous supprimerez ce champ ainsi que la DEL correspondante.

4 PROGRAMMATION DU CAPTEUR (suite)

a. APPRENTISSAGE : INSTALLATION



- La zone d'apprentissage (c'est-à-dire le carré devant les 2 spots visibles) doit être complètement dégagée.
- Cette procédure d'apprentissage doit être lancée chaque fois qu'un angle du capteur a été modifié.
- Assurez-vous que le film de protection bleu et le couvercle ont bien été retirés!



1. Lancez l'apprentissage au moyen de la télécommande. Ce processus 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 avec succès. Si ce n'est pas le cas, reportez-vous à la section Dépannage à la page 14.



Les instructions concernant l'apprentissage libre se trouvent dans l'Annexe, pages 18 et 19.

b. ASSIGNATION DES FONCTIONS DE SORTIE, DE LA LOGIQUE DE SORTIE ET DES TEMPS DE MAINTIEN

- sur l'écran ACL (**méthode recommandée par BEA**), identifiez le menu ENTRÉE-SORTIE et réglez les paramètres souhaités
reportez-vous à l'ARBORESCENCE LZR-WIDESCAN (75.5982)
- avec la télécommande (consultez la page 9)

c. PROGRAMMATION DES PARAMÈTRES DE CHAMP

Programmez tous les paramètres de champ souhaités en suivant les instructions des pages 10 et 11.

d. PROGRAMMATION D'AUTRES PARAMÈTRES

Programmez d'autres paramètres :

- Cordon (consultez la page 12)
- Fonction de chauffage (consultez la page 12)
- Déclencheur de hauteur (consultez la page 13)
- Déclencheur de vitesse (consultez la page 13)

FONCTIONS DE SORTIE, LOGIQUE DE SORTIE, TEMPS DE MAINTIEN

Lors de la programmation de chacun des paramètres ci-dessous (fonction, logique, temps de maintien), vous devez toujours entrer 3 chiffres pour le paramètre de sortie concerné (sortie 1, sortie 2, relais). Si vous ne souhaitez pas modifier le paramètre d'une sortie, sélectionnez 0.

- Le premier chiffre correspond à la sortie 1
- Le deuxième chiffre correspond à la sortie 2
- Le troisième chiffre correspond au relais

REMARQUE : Vous devez entrer les trois chiffres rapidement. Dans le cas contraire, le paramètre expirera.

PAR EXEMPLE, si vous souhaitez configurer les sorties sur Mouvement ou Cordon (sortie 1), Cordon (sortie 2) et Sécurisation (relais), vous devez appuyer sur les boutons suivants dans l'ordre indiqué :

🔑 F1 - 1 5 4

| 🔑 | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8 | 9 |
|------------------------------|---------------------|---------------------|--------------------------|---|--------------|--------|---------------------|---------------------|-------------------------------|---------------------------|
| F1 Fonction Sortie 1 | pas de modification | mouvement ou cordon | présence ou sécurisation | présence | sécurisation | cordon | mouvement + vitesse | mouvement + hauteur | mouvement cordon sécurisation | mouvement cordon présence |
| F1 Fonction Sortie 2 | 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 Sortie 1* | | | | NO | NF | | | | | |
| 🔌 Logique Sortie 2* | | | | NO | NF | | | | | |
| 🔌 Logique Relais* | | passif | actif | passif : mis hors tension en cas de détection ou panne de courant actif : mis sous tension en cas de détection ou panne de courant | | | | | | |
| 🕒 Temps de maintien Sortie 1 | 100 ms | 1 s | 3 s | 5 s | 10 s | 30 s | 1 min | 5 min | 10 min | 20 min |
| 🕒 Temps de maintien Sortie 2 | 100 ms | 1 s | 3 s | 5 s | 10 s | 30 s | 1 min | 5 min | 10 min | 20 min |
| 🕒 Temps de maintien Relais | 100 ms | 1 s | 3 s | 5 s | 10 s | 30 s | 1 min | 5 min | 10 min | 20 min |

PARAMÈTRES DE LA TÉLÉCOMMANDE EN OPTION

| 🔑 | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8 | 9 | |
|---|--|---|---|---|---|---|---|---|--------|---|-----------|
| 🔌 Mode service | Le mode service désactive la détection de présence et de sécurisation pendant 15 minutes, ce qui peut s'avérer utile pendant l'installation, un apprentissage mécanique de la porte ou les opérations de maintenance. Quittez le mode service en utilisant la même séquence. | | | | | | | | | | |
| 🔄 Réinitialisation aux paramètres d'usine | totale : réinitialise toutes les valeurs | | | | | | | | totale | | partielle |
| | partielle : réinitialise toutes les valeurs à l'exception des valeurs ENTRÉE/SORTIE | | | | | | | | | | |
| 🔴 Spots rouges | Le fait d'appuyer deux fois sur la « baguette magique » active les 2 spots laser visibles, ce qui permet d'effectuer les réglages d'angle et le positionnement du capteur. | | | | | | | | | | |

PARAMÈTRES DE CHAMP DE LA TÉLÉCOMMANDE EN OPTION



Appuyez toujours sur le bouton de déverrouillage avant d'entrer la fonction et le paramètre.

0 1 2 3 4 5 6 7 8 9



MOUVEMENT

C Largeur du champ

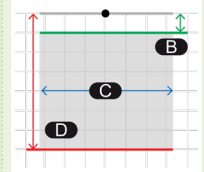
X X X 0 m (000 po) (min.) – 11 m (460 po) (max.)

D Profondeur du champ (fin)

X X X 0 m (000 po) (min.) – 11 m (460 po) (max.)

B Début de champ

X X X 0 m (000 po) (min.) – 11 m (460 po) (max.)



Type d'objet

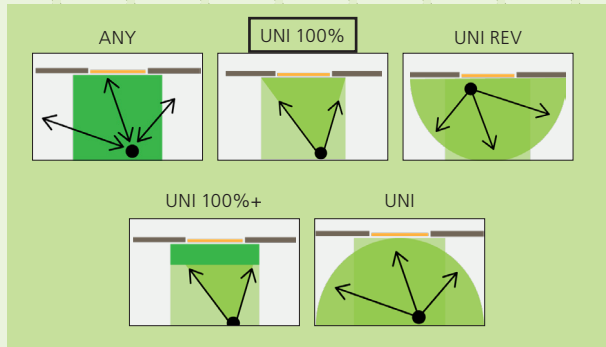
véhicule XL : détecte les véhicules larges; ignore les vélos et les chariots élévateurs à fourche
véhicule : étroits
tout : détecte tous les types de véhicules; ignore les piétons détecte tous les objets

véhicule XL véhicule tous

Direction

TOUTES UNI 100 %

UNI REV UNI 100 %+ UNI



| | | |
|---|-------------------------------|---|
| 1 | TOUTES | détection bidirectionnelle – en cas d'approche et d'éloignement |
| 2 | UNI 100 % (par défaut) | détection unidirectionnelle – en cas d'approche avec filtrage de la circulation transversale |
| 6 | UNI REV | détection unidirectionnelle inversée – en cas d'éloignement uniquement |
| 7 | UNI 100 %+ | 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 |
| 9 | UNI | détection unidirectionnelle – en cas d'approche venant de n'importe quelle direction (la distance entre l'objet et le capteur diminue) |

Immunité

1

3

4

5

PARAMÈTRES DE CHAMP DE LA TÉLÉCOMMANDE EN OPTION (suite)



Appuyez toujours sur le bouton de déverrouillage avant d'entrer la fonction et le paramètre.

PRÉSENCE

| | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8 | 9 | |
|------------------------------------|---|-------|-------|-------|--------|--------|--------|-------------------------|-------------|----------|------|
| C Largeur du champ | X X X | X X X | X X X | | | | | | | | |
| | 0 m (000 po) (min.) – 11 m (460 po) (max.) | | | | | | 240 in | | | | |
| D Profondeur du champ (fin) | X X X | X X X | X X X | | | | | | | | |
| | 0 m (000 po) (min.) – 11 m (460 po) (max.) | | | | | | 080 in | | | | |
| B Début de champ | X X X | X X X | X X X | | | | | | | | |
| | 0 m (000 po) (min.) – 11 m (460 po) (max.) | | | | | | 000 in | | | | |
| ▸ Type d'objet | véhicule XL : détecte les véhicules larges; ignore les vélos et les chariots élévateurs à véhicule : fourche étroites tout : détecte tous les types de véhicules; ignore les piétons | | | | | | | détecte tous les objets | véhicule XL | véhicule | tous |
| ⌚ 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 | | | | | | |

SÉCURISATION

| | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8 | 9 | |
|---|--|--------------|--------------|--------------|---|--------|--------|---------|--------|---|--|
| C Largeur du champ | X X X | X X X | X X X | | | | | | | | |
| | 0 m (000 po) (min.) – 11 m (460 po) (max.) | | | | | | 240 in | | | | |
| D Profondeur du champ (fin) | X X X | X X X | X X X | | | | | | | | |
| | 0 m (000 po) (min.) – 11 m (460 po) (max.) | | | | | | 016 in | | | | |
| ⌚ Présence max. (pour les objets < 0,45 m [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 | | | | | | |
| F2 Zone non couverte | 5 cm (2 po) | 10 cm (4 po) | 15 cm (6 po) | 20 cm (8 po) | Les objets dont la taille est inférieure à la valeur F2 choisie ne sont pas détectés. | | | | | | |

APPRENTISSAGE : CORDON

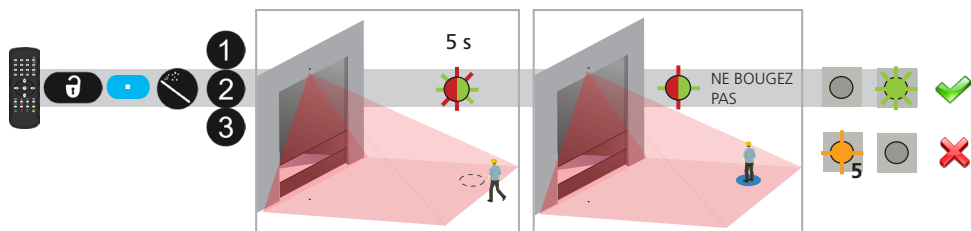
La porte s'ouvre uniquement lorsqu'un objet est détecté dans l'une des trois zones de cordon virtuel pendant le temps de présence min. choisi (valeur d'usine : 3 secondes).



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

Pour créer un cordon virtuel :



Lancez l'apprentissage du cordon au moyen de la télécommande. Vous pouvez créer jusqu'à 3 cordons différents dans la zone balayée.

PLACEZ-VOUS EN POSITION

Déplacez-vous vers la position choisie pour déclencher l'activation de la porte avec un cordon virtuel. La DEL clignote rapidement en rouge/vert pendant 5 secondes.

NE BOUGEZ PAS

Le processus d'apprentissage commence. Ne bougez pas. La DEL clignote lentement en rouge/vert.

Le processus d'apprentissage est terminé. La DEL clignote rapidement en vert ou est éteinte.

Si elle clignote en orange, consultez la section Dépannage.



Assurez-vous que rien ne se trouve dans la zone balayée!



Si la DEL clignote en vert, ne bougez plus.

PARAMÈTRES DU CORDON

| | | | | | | | | | | |
|------------------|--|-------------|----------|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| Apprentissage | 1 | 2 | 3 | | | | | | | |
| | n° 1 | n° 2 | n° 3 | | | | | | | |
| Type d'objet | 1 | 7 | 8 | 9 | | | | | | |
| | piéton | véhicule XL | véhicule | tous | | | | | | |
| | piéton : détecte uniquement les piétons véhicule XL : détecte les véhicules larges; ignore les vélos et les chariots élévateurs à fourche étroits véhicule : détecte tous les types de véhicules; ignore les piétons tout : détecte tous les objets | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | |
| Temps prés. min. | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8 | 9 |
| | 0 s | 1 s | 2 s | 3 s | 4 s | 5 s | 6 s | 7 s | 8 s | fin |

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 les boutons de déverrouillage et de verrouillage (🔓 🔒) pour quitter le mode de réglage.

PARAMÈTRES DE L'ÉCRAN ACL EN OPTION

La fonction de chauffage est également disponible depuis l'écran ACL. Elle n'est pas accessible et ne peut pas être programmée via la télécommande.

Pour accéder aux valeurs de chauffage, utilisez le chemin de menu suivant :

PRINCIPAL ➔ DÉMARRAGE RAPIDE ➔ >PLUS ➔ DÉSACTIVÉ (par défaut)
ÉCO
AUTO



Le capteur consomme beaucoup plus d'énergie lorsque la fonction de chauffage est activée. Consultez les spécifications techniques pour vous assurer que la puissance est suffisante.

DÉCLENCHEUR DE HAUTEUR

Par défaut, tous les objets dont la taille dépasse la valeur sélectionnée activeront le déclencheur de hauteur. Cette fonction peut également être utilisée pour ouvrir partiellement la porte selon la hauteur de l'objet.

La fonction Déclencheur de hauteur peut être utilisée pour un contrôleur de porte disposant d'une entrée d'ouverture partielle.

- Réglez les valeurs Sortie 1, Sortie 2 ou Relais sur **Mouvement + Hauteur**; ou la valeur Sortie 2 sur **Présence + Hauteur**.
- Reliez à l'entrée d'ouverture complète sur le contrôleur de porte.
- Définissez le champ de mouvement sur tout objet et attribuez la valeur de mouvement à une sortie.
- Reliez à l'entrée d'ouverture partielle sur le contrôleur de porte.

La valeur par défaut de ce paramètre est 2,30 m (7 pi 6 po), mais d'autres paramètres sont disponibles via le paramètre Limite de hauteur dans le menu AUTRES, sur l'écran ACL uniquement – la personnalisation de ce paramètre ne peut pas être effectuée avec la télécommande. Voici le chemin de menu pour effectuer des changements sur l'écran ACL :

PRINCIPAL ➔ AUTRES ➔ LIMITE DE HAUTEUR ➔ 1,75 m (68,9 po), 2 m (78,7 po), **2,25 m (88,6)**, 2,50 m (98,4 po), 2,75 m (108,3 po), 3 m (118,1), 3,25 m (127,9 po), 3,50 m (137,3 po), 4 m (157,5 po)

(la valeur par défaut est soulignée/en gras)

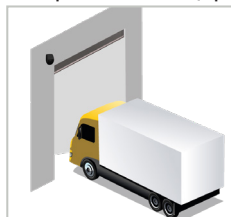
REMARQUE : Chacun de ces paramètres est **supérieur aux XX** po (XX mètres) indiqués. C'est-à-dire : Si vous sélectionnez 2,75 m (108,4 po), le capteur détectera les objets avec une hauteur MINIMALE de 2,75 m (108,4 po).

Hauteur inférieure à 2,30 m (7 pi 6 po)



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

Hauteur supérieure à 2,28 m (7 pi 6 po)



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

DÉCLENCHEUR DE VITESSE

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

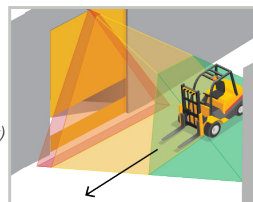
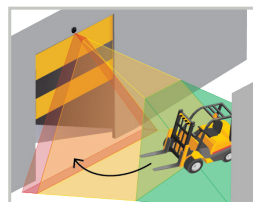
Cette fonction permet de déclencher l'ouverture de la porte en présence d'objets qui se déplacent lentement à proximité de la porte.

La valeur par défaut de ce paramètre est inférieure à 4,80 km/h (3 mi/h), mais d'autres paramètres sont disponibles via le paramètre Limite de vitesse dans le menu « AUTRES », sur l'écran ACL uniquement – la personnalisation de ce paramètre ne peut pas être effectuée avec la télécommande. Voici le chemin de menu pour effectuer des changements sur l'écran ACL :

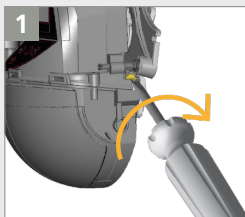
PRINCIPAL ➔ AUTRES ➔ LIMITE DE VITESSE ➔ **5 km/h (3,1 mi/h)**, 10 km/h (6,2 mi/h), 15 km/h (9,3 mi/h), 20 km/h (12,4 mi/h), 25 km/h (15,5 mi/h), 30 km/h (18,6 mi/h), 35 km/h (21,7 mi/h), 40 km/h (24,8 mi/h), 45 km/h (28 mi/h), 50 km/h (31 mi/h)

(la valeur par défaut est soulignée/en gras)

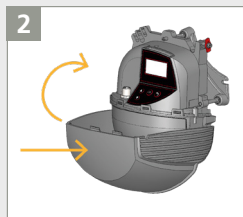
REMARQUE : Chacun de ces paramètres est **inférieur aux XX** mi/h (XX km/h) indiqués. C'est-à-dire : Si vous sélectionnez 25 km/h (15,5 mi/h), le capteur détectera les objets qui se déplacent à des vitesses INFÉRIEURES à 25 km/h (15,5 mi/h).



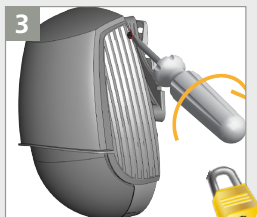
5 FERMETURE DU CAPTEUR



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
















2 Encliquetez le couvercle du capteur à l'horizontale et refermez-le comme indiqué.



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

DÉPANNAGE

| | | | |
|---|--|--|--|
| E1  | E1 : CPU-XXX | Le capteur rencontre un problème interne. | Remplacez le capteur. |
| E2  | E2 : XXX PWR | L'alimentation interne est défaillante. | Remplacez le capteur. |
| | E2 : IN SUPPLY | L'alimentation électrique est trop basse ou trop élevée. | Vérifiez l'alimentation électrique (Diagnostic > Écran ACL). |
| | E2 : TEMP | La température interne est trop basse ou trop élevée. | Vérifiez la température du capteur (Diagnostic > Écran ACL). Protégez le capteur contre toute exposition directe à la chaleur ou au froid. |
| E5  |  INSTALLATION | Le capteur sollicite un apprentissage. | Lancez l'apprentissage après le réglage de l'angle. Toutes les sorties de présence/sécurisation sont activées. |
| | E5 : FLATNESS | Erreur lors de l'apprentissage | Vérifiez que la zone d'apprentissage est dégagée de tout objet et lancez l'apprentissage d'installation. |
| | E5 : TILT | Erreur lors de l'apprentissage à cause de l'angle d'inclinaison | Réglez l'angle d'inclinaison (15° max. > Diagnostic > Écran ACL). Lancez l'apprentissage d'installation. |
| | E5 : AZIMUTH | Erreur lors de l'apprentissage à cause de l'angle latéral | Réglez l'angle latéral (45° max. > Diagnostic > Écran ACL). Lancez l'apprentissage d'installation. |
| | 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. |
| | E5 : TIME-OUT | Erreurs 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. |
| E6  | E6 : FQ OUT | Défaillance de la sortie 1 du capteur | Remplacez le capteur. |
| E8  | E8 : ... | Dysfonctionnement du moteur de détection | Si la température interne est inférieure à 20 °C (68 °F), patientez jusqu'à ce que le processus de chauffage prenne fin. |
| | | | Si la température va au-delà de -20 °C (-4 °F), remplacez le capteur. |
|  | La DEL ORANGE est allumée | 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 :   |
|  | La DEL et l'écran ACL sont éteints. | Mauvais câblage | Vérifiez le câblage. Vérifiez si le faisceau du capteur ou les broches sont endommagés. |
| | La porte ne répond pas. | Le mode service est activé. | Quittez le mode service (reportez-vous à la page 9). |
|  | Le produit 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!



SPECIFICATIONS TECHNIQUES

| | | |
|--|---|---|
| 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 | <i>réglable, selon les paramètres de l'utilisateur</i> |
| Épaisseur du premier rideau | 6,35 mm (¼ 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) | |
| 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) 24 VCA/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) | |
| Signaux à DEL | 2 DEL tricolores : État des sorties/réponse de la télécommande/signaux d'erreur 1 DEL bleue : état du Bluetooth | |
| 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 | |
| Angles de rotation sur le support | 45° vers la droite, 15° vers la gauche (verrouillable) | |
| Angles d'inclinaison sur le support | -10 à 5° | |
| Degré de protection | NEMA 4/IP65 | |
| Plage de températures | -5,6 à 60 °C (-22 à 140 °F) | |
| Conformité aux normes | CEI 61000-6-2 CEI 61000-6-3 CEI 60950-1 | CEI 60825-1 ISO 13849-1 Pl « d »/CAT2 CEI 62061 SIL 2 |

*Les spécifications techniques sont susceptibles de changer 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 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 des 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.

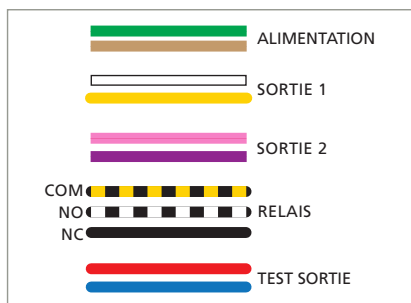


Support technique & Service clients: 1-800-523-2462

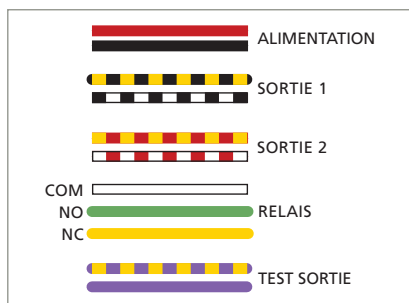
Questions techniques générales: techservices-us@BEAsensors.com | Les documents techniques: www.BEAsensors.com

ANNEXE

Harnais UE précédent



Harnais américain précédent



COMMENT RÉGLER LE CAPTEUR DEPUIS 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
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 Diagnostic.



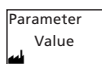
Si nécessaire, entrez un **mot de passe**.



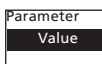
Accédez aux paramètres avancés.



Accédez au menu **Diagnostic**.



Valeur affichée = Valeur d'usine



Valeur affichée = Valeur enregistrée

Code QR via l'écran ACL : Diagnostic > Code QR

Pour envoyer rapidement un récapitulatif de toutes les valeurs sélectionnées, numérisez le code QR sur l'écran ACL en utilisant l'application de numérisation de votre téléphone intelligent. *Si nécessaire, utilisez le flash de votre téléphone pour améliorer le contraste.* Une série de chiffres va alors apparaître sur votre téléphone. Envoyez-la par courriel à notre équipe de soutien technique.

COMMENT RÉGLER LE CAPTEUR AVEC LA TÉLÉCOMMANDE



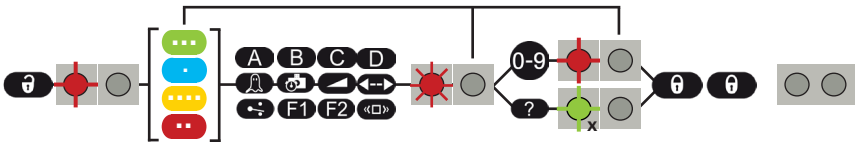
Après le déverrouillage, la DEL rouge clignote et le capteur peut être réglé à l'aide de la télécommande.



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.

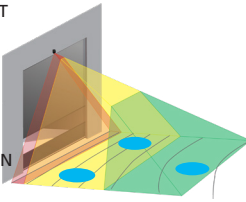


Si nécessaire, sélectionnez d'abord le champ de détection correspondant avant de sélectionner le paramètre et de modifier sa valeur. La deuxième DEL indique le champ de détection.

$x = \text{nombre de clignotements} = \text{valeur du paramètre}$

$\begin{matrix} \text{2x} & \text{1x} & \text{3x} & \text{1x} & \text{5x} \\ \text{---} & \text{---} & \text{---} & \text{---} & \text{---} \end{matrix}$ = largeur du champ
2,35 m

- ... MOUVEMENT
- . CORDON
- PRÉSENCE
- .. SÉCURISATION



- Activation des spots rouges sur le sol ⏏
- Apprentissage : installation 0
- Apprentissage : cordon 1/2/3
- Préréglages 3/4/5
- Restauration 8/9

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.

A

Décalage du champ :
Vérifiez toujours la zone de détection après avoir modifié ce paramètre.



C

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

APPRENTISSAGE : LIBRE

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 LIBRE

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

DEL DE GAUCHE

| | | | | | |
|---|--|--|--|--|--|
| Démarrage rapide > Apprentissage > Libre Tout : Champs de mouvement, de présence et de sécurisation | | | | | |
| Démarrage rapide > Apprentissage > Libre Mouvement : Champ de mouvement uniquement | | | | | |
| Démarrage rapide > Apprentissage > Libre Présence : Champ de présence uniquement | | | | | |
| Démarrage rapide > Apprentissage > Libre 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

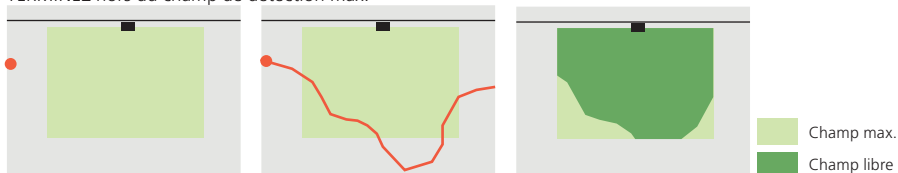
Lorsque la DEL clignote en vert, levez un bras et commencez à marcher lentement pour tracer la forme du champ souhaitée. Ensuite, arrêtez-vous et attendez jusqu'à ce que la DEL cesse de clignoter.



DÉCOUPE

COMMENCEZ hors du champ de détection max.

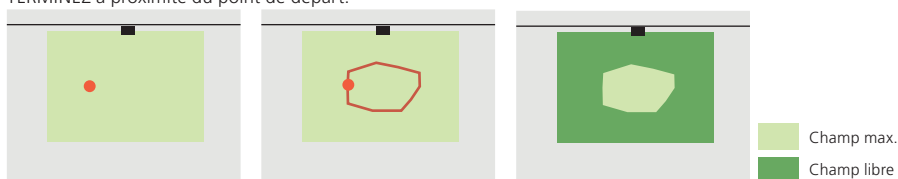
TERMINEZ hors du champ de détection max.



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 libre) sur l'écran ACL (Mouvement/Présence/Sécurisation > Plus > Inversion de champ) ou avec la télécommande (reportez-vous aux pages 10 à 11). 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 libre; une configuration standard n'autorise pas l'inversion de champ.



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

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