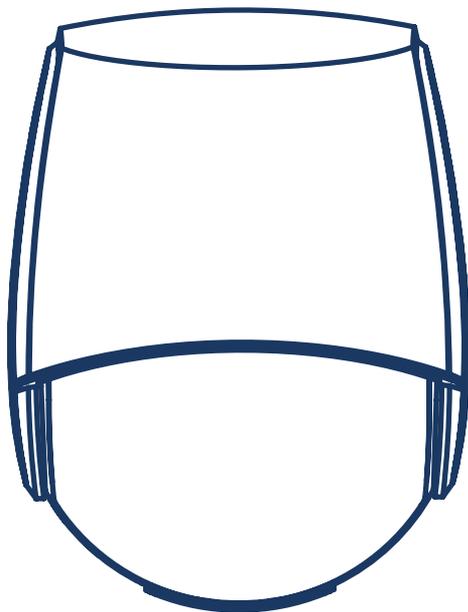


LZR[®]-WIDESCAN

ES

SENSOR DE APERTURA, PRESENCIA Y SEGURIDAD
PARA PUERTAS INDUSTRIALES

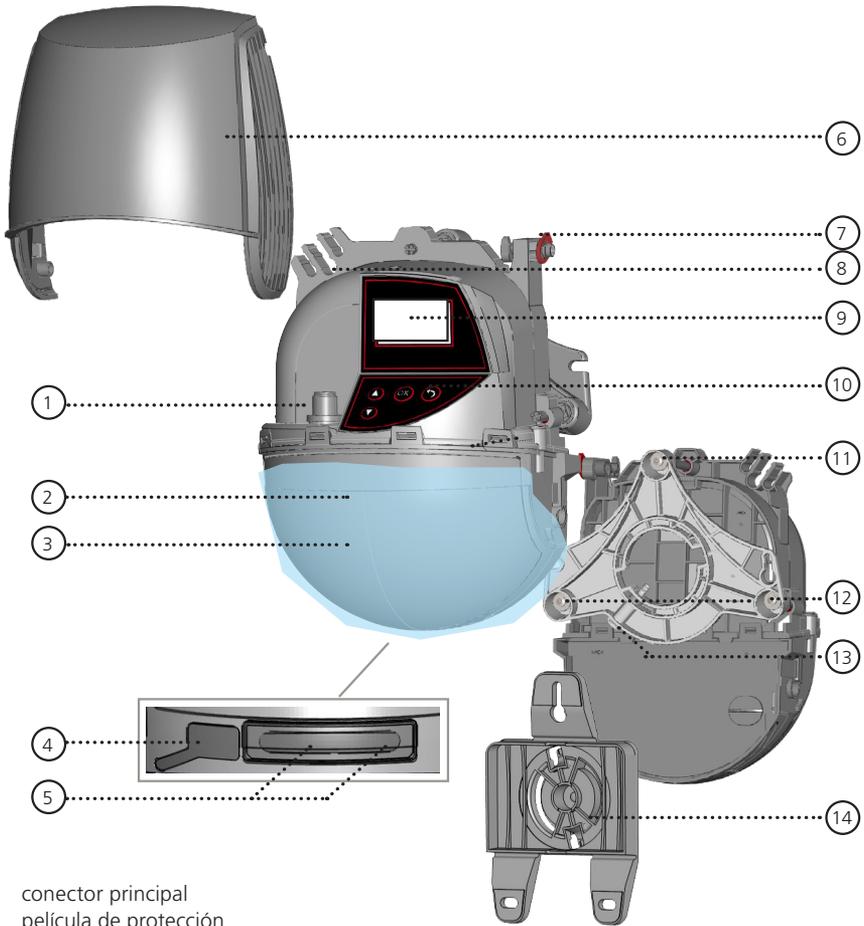


*Visite el sitio web para ver
los idiomas disponibles
para este documento.*

A **Halma** company



DESCRIPCIÓN



- | | | | |
|----|------------------------|-----|--|
| 1. | conector principal | 9. | pantalla LCD |
| 2. | película de protección | 10. | teclado |
| 3. | ventana del láser | 11. | tornillo de ajuste del ángulo de inclinación (1) |
| 4. | tapa de la memoria USB | 12. | tornillo de ajuste del ángulo paralelo (2) |
| 5. | pantalla LED | 13. | tornillo de fijación del ángulo lateral (1) |
| 6. | cubierta | 14. | soporte de montaje |
| 7. | seguro de la cubierta | | |
| 8. | paso de cables | | |

SÍMBOLOS DE LA GUÍA DEL USUARIO

 Valor de fábrica
(Guía del usuario)

 Valor de fábrica (LCD)

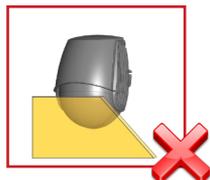
 Importante

 Para tener en cuenta

CONSEJOS DE INSTALACIÓN Y MANTENIMIENTO



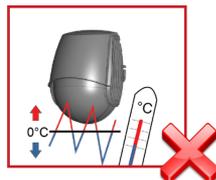
Evite las vibraciones extremas.



No cubra el sensor.



Evite la presencia de objetos en movimiento y fuentes de luz en el campo de detección.



Evite la exposición a cambios de temperatura súbitos y extremos.



Conserve la película de protección durante el montaje del sensor. Retírela antes de iniciar el proceso de programación.



Se recomienda limpiar los componentes ópticos por lo menos una vez al año o con una frecuencia mayor, según las condiciones ambientales.



No use productos abrasivos para limpiar los componentes ópticos.



Evite la exposición directa a métodos de limpieza de alta presión.

SEGURIDAD



El dispositivo emite radiaciones láser invisibles (IR) y visibles que se pueden activar durante el proceso de instalación para ajustar la posición del campo de detección de manera precisa.

Los rayos láser visibles permanecen inactivos durante el funcionamiento normal.

No mire directamente a los rayos láser visibles.

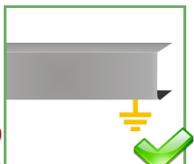


PRECAUCIÓN

El uso de controles o la ejecución de ajustes o procedimientos distintos de los indicados en el presente documento pueden provocar la exposición a radiaciones peligrosas.



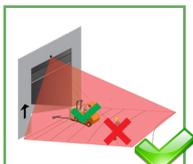
No mire directamente al emisor láser ni a los rayos láser visibles de color rojo.



La unidad de control de la puerta y el perfil de la cubierta del cabezal deben tener una conexión a tierra adecuada.



Se recomienda que la instalación y la configuración del sensor solo sean realizadas por personal debidamente calificado y capacitado.



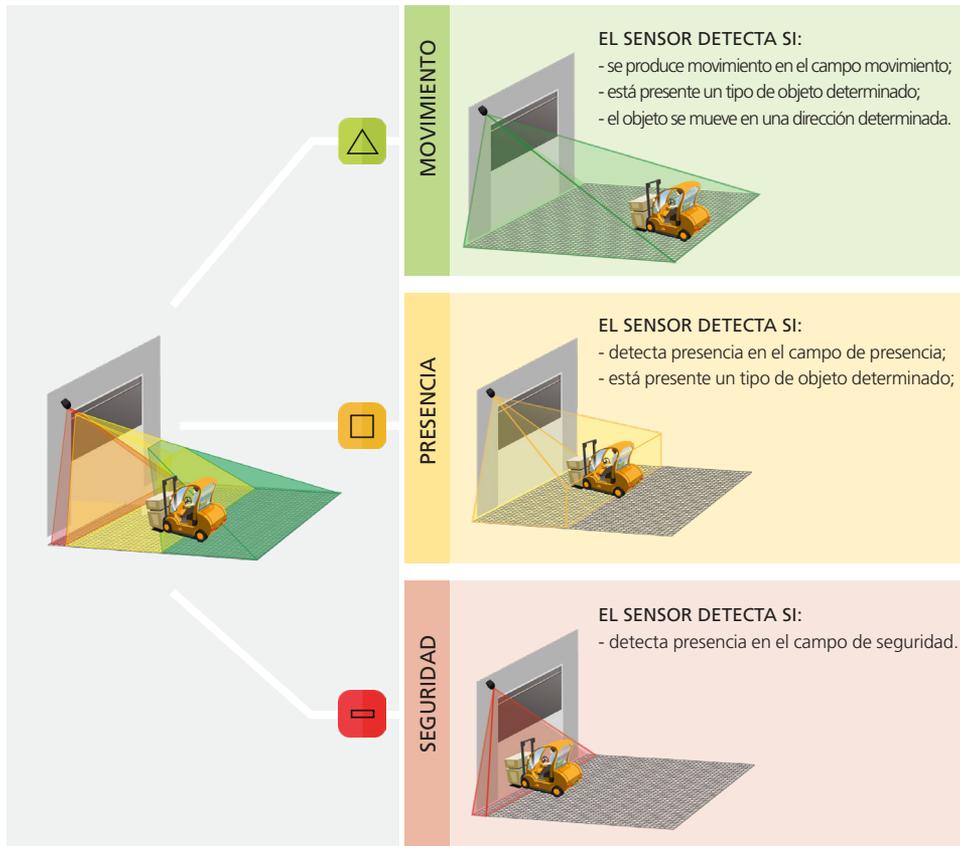
Luego de la instalación, asegúrese de comprobar el buen funcionamiento del equipo antes de abandonar el lugar.



Si se realizan o intentan realizar reparaciones no autorizadas por personal no autorizado, la garantía quedará anulada.

PRINCIPIOS BÁSICOS: FUNCIONES Y OBJETO

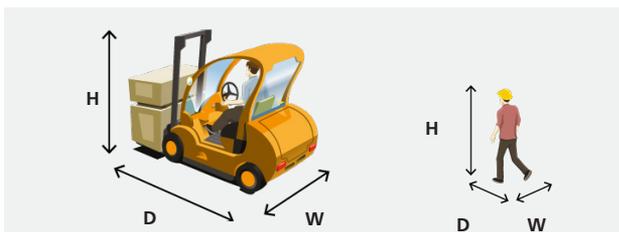
El sensor ofrece 3 funciones principales que crean **3 campos de detección superpuestos** con ciertas características de detección:



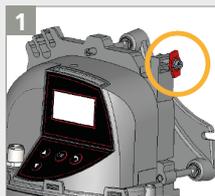
El sensor ofrece 4 funciones de apertura adicionales. Todas las funciones de detección se pueden combinar para activar una salida específica.

-  **Movimiento +:** detección de otros tipos de objetos móviles en el campo movimiento.
-  **Cable de tracción:** detección de un objeto en una zona programada del cable de tracción.
-  **Velocidad:** detección de un objeto con una velocidad mínima.
-  **Altura:** detección de un objeto con una altura mínima.

El sensor realiza un análisis de objetos en 3D, y efectúa la detección en función de las siguientes características: altura, ancho, profundidad, dirección y velocidad.



1 APERTURA DEL SENSOR



Antes de abrir el sensor, asegúrese de que la cubierta **no esté bloqueada** (seguro rojo de la cubierta).



Tire de las dos patas de la parte superior para abrir la cubierta.



Retire la cubierta completamente antes de instalar el sensor.

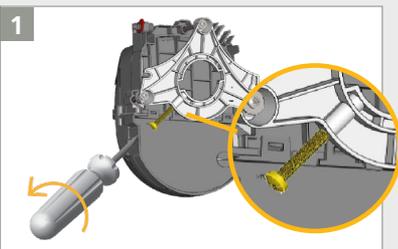
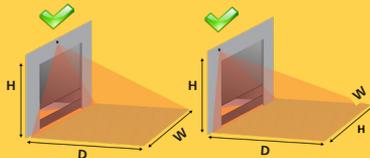
2 MONTAJE



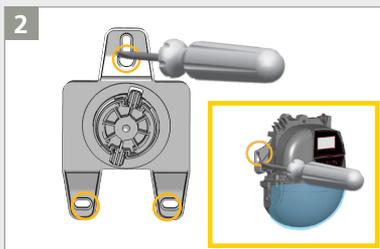
Altura de montaje: **lo más alto posible (máx. 32')**

El ancho y la parada del campo de detección dependen de la altura de montaje (1:1,2). El sensor ajustará los tamaños del campo de detección al máximo valor posible para la altura de montaje.

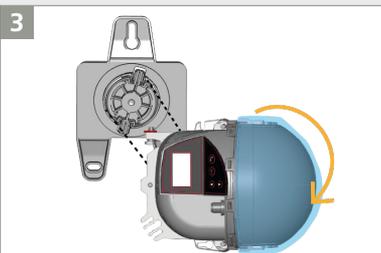
Posición de montaje: **centro de la puerta o esquina izquierda.**
Evite montar el sensor en el lado derecho de la puerta.



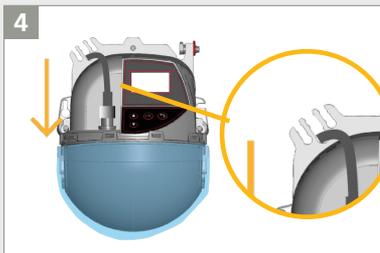
Verifique que el tornillo de fijación del ángulo esté ubicado según las indicaciones. Si es necesario, desenrosque levemente el tornillo.



Retire el soporte de montaje del sensor y fíjelo en la pared. También puede instalar el sensor directamente sin utilizar el soporte de montaje.



Ubique el sensor en posición horizontal (tal como se muestra) y asegúrelo al soporte de montaje.



Enchufe el conector y pase el cable (PN 35.1554) a través del paso de cables sin hacer un bucle.

3 POSICIONAMIENTO DEL CAMPO DE DETECCIÓN

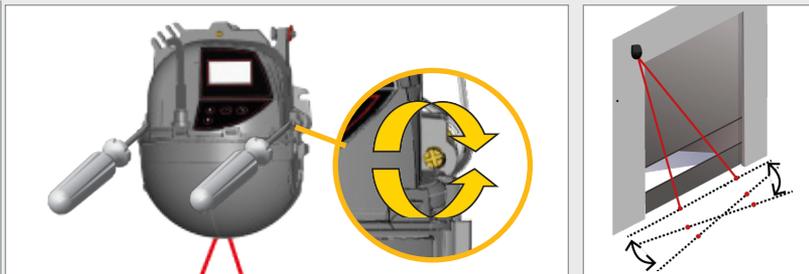
El posicionamiento del campo de detección varía en función de la ubicación del montaje:

- **Montaje centrado:** ajuste los ángulos de inclinación y paralelos (el ajuste del ángulo lateral puede no ser necesario).
- **Montaje descentrado:** ajuste los ángulos de inclinación, paralelos y laterales.

Retire la película de protección azul de la ventana del láser.

Los dos puntos láser visibles se pueden activar presionando el botón OK (ACEPTAR) dos veces o presionando los iconos DESBLOQUEAR > VARITA MÁGICA > VARITA MÁGICA en el control remoto.

ÁNGULO PARALELO



Asegúrese de que la cortina quede ubicada en paralelo a la puerta ajustando uno o ambos tornillos laterales.

ÁNGULO DE INCLINACIÓN



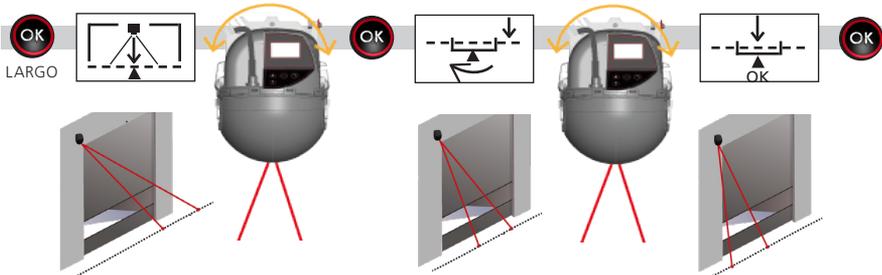
Quando se requiere la función de seguridad, los puntos rojos deben quedar ubicados lo más cerca posible de la puerta.

Los ángulos negativos reducen la profundidad de los campos de detección.

Ubique la cortina más cerca o más lejos de la puerta girando el tornillo de la parte superior.

ÁNGULO LATERAL

Inicie el ASISTENTE DE POSICIÓN para ubicar el campo de detección correctamente delante de la puerta.



1. Mantenga presionado el botón OK para iniciar el ASISTENTE DE POSICIÓN.
2. Gire el sensor para alinear el centro de los puntos rojos con el centro de la puerta. Presione OK.
3. Gire el sensor hasta que la pantalla LCD confirme la posición. Presione OK para salir.

NOTA: Le recomendamos realizar ajustes menores al sensor y luego verificar que no esté obstruyendo el patrón. Compruebe que ambos puntos rojos estén ubicados en el suelo y que no existan interferencias.

4 CABLEADO

Conecte los cables según corresponda.
Si es necesario, se pueden configurar las funciones de salida (consulte la página 9).

Consulte el Apéndice (página 17) para ver los diagramas de cableado del arnés antiguo.



*estado de la salida activado durante el periodo de no detección con los valores de fábrica



5 PROGRAMACIÓN DEL SENSOR

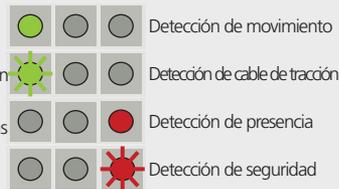
SÍMBOLOS Y SEÑALES LED



GENERAL



DETECCIÓN



TELÉFONO INTELIGENTE



CONFIGURACIÓN



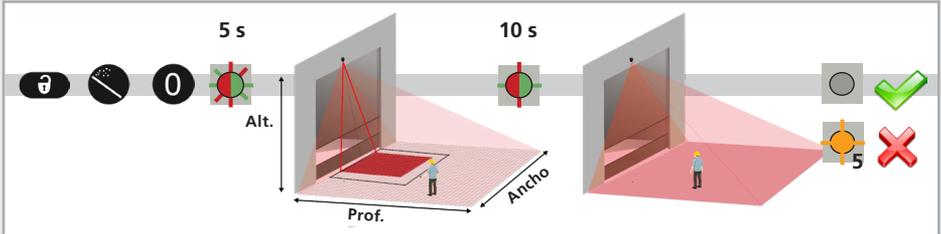
Al configurar el ancho o la profundidad de cualquier campo en 000, ese campo quedará eliminado, al igual que su luz LED.

4 PROGRAMACIÓN DEL SENSOR (cont.)

a. PROGRAMACIÓN: INSTALACIÓN



- La zona de programación (es decir, el cuadrado ubicado delante de los 2 puntos visibles) debe estar totalmente despejada.
- Esta programación se debe iniciar cada vez que se cambie un ángulo del sensor.
- Asegúrese de retirar la película de protección de color azul y la cubierta del sensor.



1. Inicie una sesión de programación por control remoto. La programación comenzará después de 5 segundos.
2. Espere mientras el sensor reconoce la posición, el ángulo y la altura, y analiza el fondo.
3. La programación se ha realizado correctamente. En caso contrario, consulte la sección de Solución de problemas en la página 14.



Para saber cómo realizar una programación «caminando», consulte las páginas 18 – 19 del apéndice.

b. ASIGNACIÓN DE FUNCIONES DE SALIDA, LÓGICA DE SALIDA Y TIEMPOS DE ESPERA

- Asignación desde la pantalla LCD (**procedimiento recomendado por BEA**): busque el menú de ENTRADA-SALIDA y establezca los parámetros deseados (consulte el árbol de menú del LZR-WIDESCAN [75.5982]).
- Asignación por medio del control remoto: consulte la página 9.

c. PROGRAMACIÓN DE LOS AJUSTES DE CONFIGURACIÓN DEL CAMPO

Programa todos los ajustes de configuración deseados para el campo de acuerdo con las páginas 10 – 11.

d. PROGRAMACIÓN DE AJUSTES ADICIONALES

Programa cualquier ajuste adicional:

- Cable de tracción (consulte la página 12)
- Función de calefacción (consulte la página 12)
- Activador de altura (consulte la página 13)
- Activador de velocidad (consulte la página 13)

FUNCIONES DE SALIDA, LÓGICA DE SALIDA Y TIEMPOS DE ESPERA

Al programar cada uno de los parámetros enumerados a continuación (función, lógica, tiempo de espera), siempre debe ingresar 3 dígitos para el parámetro específico (salida 1, salida 2, relé). *Si no desea cambiar la configuración de una salida, seleccione 0.*

- 1.º dígito = Salida 1
- 2.º dígito = Salida 2
- 3.º dígito = Relé

NOTA: Debe ingresar los tres dígitos rápidamente, ya que una demora excesiva provocará la caducidad de la configuración.

POR EJEMPLO, si desea que las salidas sean de *Movimiento* o *Cable de tracción* (Salida 1), *Cable de tracción* (Salida 2) y *Seguridad* (Relé), debe presionar los siguientes botones en el orden que se indica a continuación:

0 F1 - 1 5 4

	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
F1 Función de Salida 1	sin cambios	movimiento o cable de tracción	presencia o seguridad	presencia	seguridad	cable de tracción	movimiento + velocidad	movimiento + altura	movimiento cable de tracción seguridad	movimiento cable de tracción seguridad
F1 Función de Salida 2	sin cambios	movimiento o cable de tracción	presencia o seguridad	presencia	seguridad	cable de tracción	presencia + altura	movimiento + altura	movimiento cable de tracción seguridad	movimiento cable de tracción seguridad
F1 Función de Relé	sin cambios	movimiento o cable de tracción	movimiento	presencia	seguridad	cable de tracción	movimiento + velocidad	movimiento + altura	movimiento cable de tracción seguridad	movimiento cable de tracción seguridad
Lógica de Salida 1*				NA	NC					
Lógica de Salida 2*				NA	NC			* Estado de la salida durante el periodo de no detección.		
Lógica de Relé*		pasiva	activa	pasiva: sin energía durante la detección o en caso de corte de la alimentación eléctrica activa: con energía durante la detección o en caso de corte de la alimentación eléctrica						
Tiempo de espera de la Salida 1	100 ms	1 s	3 s	5 s	10 s	30 s	1 min	5 min	10 min	20 min
Tiempo de espera de la Salida 2	100 ms	1 s	3 s	5 s	10 s	30 s	1 min	5 min	10 min	20 min
Tiempo de espera de Relé	100 ms	1 s	3 s	5 s	10 s	30 s	1 min	5 min	10 min	20 min

CONFIGURACIÓN REMOTA OPCIONAL

	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
Modo de servicio	El modo de servicio desactiva la detección de presencia y seguridad durante 15 minutos. Este modo puede resultar útil durante la instalación y la programación mecánica de la puerta, o para trabajos de mantenimiento. Para salir del modo de servicio, siga la misma secuencia.									
Restablecimiento de fábrica	total: restablecimiento de todos los valores de fábrica parcial: restablecimiento de todos los valores excepto ENTRADA/SALIDA								total	parcial
Puntos rojos	Al presionar la «varita mágica» dos veces se activan los 2 puntos láser visibles, lo que permite ajustar los ángulos y posicionar el sensor.									

CONFIGURACIÓN DE CAMPO REMOTA OPCIONAL

Antes de ingresar la función y la configuración, siempre presione el botón UNLOCK (DESBLOQUEAR).

MOVIMIENTO

C Ancho de campo

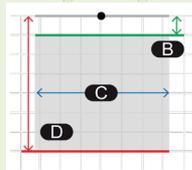
X X X 000 (mín.) – 460 (máx.)

D Profundidad de campo (parada)

X X X 000 (mín.) – 460 (máx.)

B Inicio de campo

X X X 000 (mín.) – 460 (máx.)



Tipo de objeto

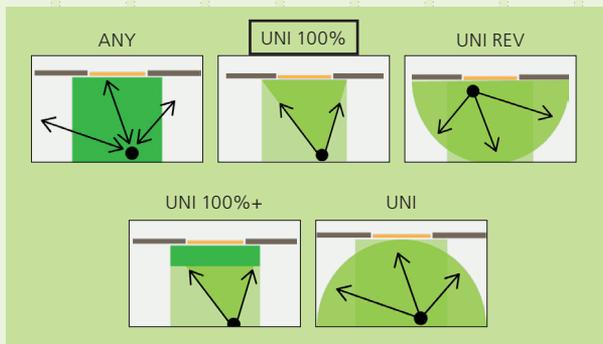
vehículo XL: detecta vehículos de gran tamaño; rechaza bicicletas y montacargas angostos
vehículo: detecta todos los tipos de vehículos; rechaza peatones
cualquiera: detecta todos los objetos

vehículo XL vehículo cualquiera

Dirección

CUAL-QUIERA UNI 100 %

UNI REV UNI 100 %+ UNI



1	CUALQUIERA	detección bidireccional: aproximación y alejamiento
2	UNI 100 % (predeterminado)	detección unidireccional: aproximación con rechazo de tráfico cruzado
6	UNI REV	detección unidireccional con inversión: solo alejamiento
7	UNI 100 %+	detección unidireccional: aproximación con rechazo de tráfico cruzado + 1 m frente a la puerta: detección bidireccional sin rechazo de tráfico cruzado
9	UNI	detección unidireccional: aproximación desde cualquier dirección (la distancia entre el objeto y el sensor disminuye)

Inmunidad

1 2 3 4 5

CONFIGURACIÓN DE CAMPO REMOTA OPCIONAL (cont.)

Antes de ingresar la función y la configuración, siempre presione el botón UNLOCK (DESBLOQUEAR).

	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
PRESENCIA										
C Ancho de campo		000 (mín.) – 460 (máx.)			<input type="text" value="240 in"/>					
D Profundidad de campo (parada)		000 (mín.) – 460 (máx.)			<input type="text" value="080 in"/>					
B Inicio de campo		000 (mín.) – 460 (máx.)			<input type="text" value="000 in"/>					
Tipo de objeto	vehículo XL: detecta vehículos de gran tamaño, rechaza bicicletas y montacargas angostos vehículo: detecta todos los tipos de vehículos, rechaza peatones cualquiera: detecta todos los objetos							vehículo XL	vehículo	cualquiera
Tiempo de presencia máx.	30 s	1 min	2 min	5 min	10 min	30 min	60 min	120 min	<input type="text" value="infinito"/>	
Inmunidad	1	<input type="text" value="2"/>	3	4	5					
SEGURIDAD										
C Ancho de campo		000 (mín.) – 460 (máx.)			<input type="text" value="240 in"/>					
D Profundidad de campo (parada)		000 (mín.) – 460 (máx.)			<input type="text" value="016 in"/>					
Tiempo de presencia máx. (para objetos < 1'6")	30 s	1 min	2 min	5 min	10 min	30 min	60 min	120 min	<input type="text" value="infinito"/>	
Inmunidad	1	<input type="text" value="2"/>	3	4	5					
F2 Zona descubierta	2*	4*	<input type="text" value="6"/>	8*					Los objetos más pequeños que el valor F2 seleccionado no se detectan.	

PROGRAMACIÓN: CABLE DE TRACCIÓN

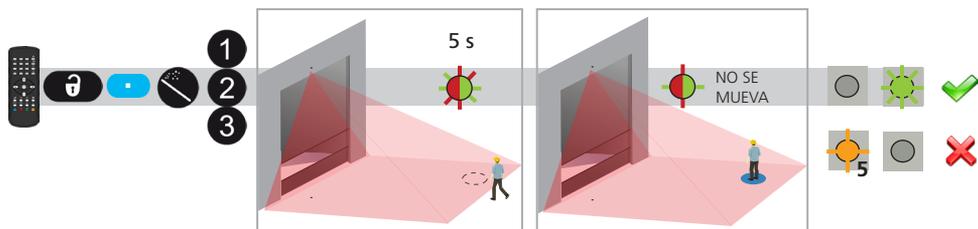
La puerta se abre solo cuando se detecta un objeto en una de las tres zonas del cable de tracción virtual durante el tiempo de presencia mínimo seleccionado (valor de fábrica: 3 s).



Para poder utilizar esta función:

- el sensor debe conocer su entorno (programación de instalación correcta);
- los cables correspondientes deben conectarse a la entrada de activación de la puerta (salida de relé seleccionada de manera predeterminada);
- la función de salida o relé debe configurarse en movimiento o cable de tracción (valor de fábrica) o en cable de tracción.

Para crear un cable de tracción virtual:



Inicie una sesión de programación de cable de tracción por control remoto. Puede crear 3 cables de tracción diferentes en el área escaneada.

VAYA A LA POSICIÓN DESEADA

Sitúese en la posición en la que desee activar la puerta a través de un cable de tracción virtual. La luz LED parpadea rápidamente alternando entre los colores rojo y verde durante 5 segundos.

NO SE MUEVA

El proceso de reconocimiento comienza: no se mueva. La luz LED parpadea lentamente en color rojo y verde.

El proceso de programación ha finalizado. La luz LED parpadea rápidamente en color verde o está apagada.

Si la luz parpadea en color naranja, consulte la sección de Solución de problemas.



Asegúrese de que el área escaneada esté totalmente despejada.



Si la luz LED parpadea en color verde, deje de moverse.

CONFIGURACIÓN DEL CABLE DE TRACCIÓN

Programación	1 N.º 1	2 N.º 2	3 N.º 3							
Tipo de objeto	1 peatón	7 vehículo XL	8 vehículo	9 cualquiera						
Tiempo de presencia mín.	0 0 s	1 1 s	2 2 s	3 3 s	4 4 s	5 5 s	6 6 s	7 7 s	8 8 s	9 parada

vehículo: solo detecta peatones
vehículo XL: detecta vehículos de gran tamaño; rechaza bicisetas y montacargas angostas
cualquiera: detecta todos los tipos de vehículos; rechaza peatones
cualquiera: detecta todos los objetos

Para borrar la zona del «cable de tracción» virtual, reinicie la programación del «cable de tracción» sin obstaculizar la zona de escaneo. Transcurrido 1 minuto, el sensor parpadea 5 veces en color naranja. Pulse los iconos de DESBLOQUEO + BLOQUEO (🔓 🔒) para salir del modo de ajuste.

CONFIGURACIÓN DEL CONTROL DE LCD OPCIONAL

La función de calefacción también está disponible a través de la pantalla LCD. Esta función no se puede programar ni visualizar por medio del control remoto.

Para acceder a los valores de calefacción, siga la ruta de acceso de menú que se indica a continuación:

PRINCIPAL → INICIO RÁPIDO → MÁS → DESACTIVADO [predeterminado]
ECO (ECOLÓGICO)
AUTO (AUTOMÁTICO)



El sensor genera un consumo energético considerablemente mayor con la función de calefacción ENCENDIDA (ON). Consulte las Especificaciones técnicas para verificar si cuenta con la cantidad suficiente de energía disponible.

ACTIVADOR DE ALTURA

De manera predeterminada, todos los objetos que tengan una altura superior al valor seleccionado accionarán el ACTIVADOR DE ALTURA. Esta función también se puede utilizar para abrir la puerta parcialmente, según la altura del objeto.

La función del Activador de altura se puede emplear para un control de puerta que tenga una entrada de apertura parcial.

- Asigne Salida 1, Salida 2 o Relé a **Movimiento + Altura**; o asigne Salida 2 a **Presencia + Altura**.
- Conéctelo a la entrada de Apertura total en el control de la puerta.
- Configure el campo de movimiento para cualquier objeto y asigne el movimiento a una salida.
- Conéctelo a la entrada de Apertura parcial del control de la puerta.

Para este parámetro, el valor de fábrica predeterminado es de 7'6", pero es posible acceder a otros parámetros adicionales a través del parámetro Height Limit (Límite de altura) del menú OTHERS (OTROS), solo por medio de la pantalla LCD (tenga en cuenta que este parámetro no se puede personalizar por control remoto). Para introducir cambios, siga la ruta de acceso de menú de la pantalla LCD:

MAIN (PRINCIPAL) ➔ OTHERS (OTROS) ➔ HEIGHT LIMIT (LÍMITE DE ALTURA) ➔ 68,9; 78,7; **88,6**; 98,4; 108,3; 118,1; 127,9; 137,3; 157,5

(El valor de fábrica aparece subrayado y resaltado en negrita).

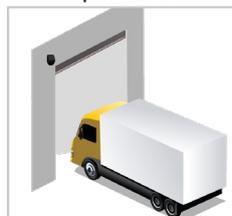
NOTA: Cada uno de estos parámetros disponibles es **superior a XX** pulgadas. Por ejemplo: Si se selecciona el parámetro de 108,4, el sensor detectará objetos con una altura MÍNIMA de 108,4 pulgadas.

inferior a 7'6"



La puerta se abre parcialmente.
(detección de movimiento)

superior a 7'6"



La puerta se abre completamente.
(detección de altura)

ACTIVADOR DE VELOCIDAD

De manera predeterminada, todos los objetos que se muevan más lento que el valor seleccionado activarán la salida.

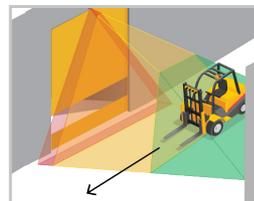
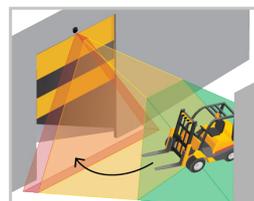
Esta función ayuda a mantener la puerta abierta en caso de registrarse objetos tardíos o de movimiento lento en estrecha proximidad a la puerta.

Para este parámetro, el valor de fábrica predeterminado es de menos de 3 mph, pero es posible acceder a otros parámetros adicionales a través del parámetro Speed Limit (Límite de velocidad) del menú «OTHERS» (OTROS), solo por medio de la pantalla LCD (tenga en cuenta que este parámetro no se puede personalizar por control remoto). Para introducir cambios, siga la ruta de acceso de menú de la pantalla LCD:

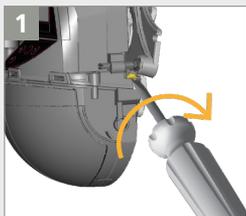
MAIN (PRINCIPAL) ➔ OTHERS (OTROS) ➔ SPEED LIMIT (LÍMITE DE VELOCIDAD) ➔ **3,1**; 6,2; 9,3; 12,4; 15,5; 18,6; 21,7; 24,8; 28; 31

(El valor de fábrica aparece subrayado y resaltado en negrita).

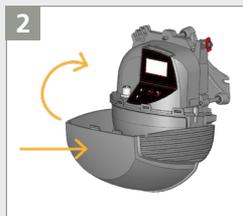
NOTA: Cada uno de estos parámetros disponibles tiene una velocidad **menor a XX** mph. Por ejemplo: Si se selecciona el parámetro de 15,5, el sensor detectará objetos con velocidades MÁS LENTAS que 15,5 mph.



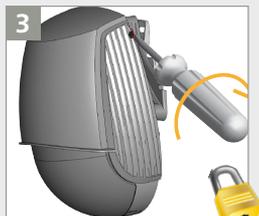
5 CIERRE DEL SENSOR



1 Bloquee la posición del sensor asegurando firmemente el tornillo de fijación del ángulo.



2 Vuelva a colocar la cubierta del sensor **horizontalmente** y ciérrala según se indica en la ilustración.



3 Bloquee la cubierta girando el tornillo de fijación en sentido horario.

SOLUCIÓN DE PROBLEMAS

E1 	E1: CPU-XXX	El sensor detecta un problema interno.	Reemplace el sensor.
E2 	E2: XXX PWR	La fuente de alimentación interna falla.	Reemplace el sensor.
	E2: ALIMENTACIÓN (IN SUPPLY)	La fuente de alimentación es excesiva o deficiente.	Compruebe la fuente de alimentación (Diagnostics [Diagnósticos] > LCD).
	E2: TEMP	La temperatura interior es demasiado alta o demasiado baja.	Compruebe la temperatura del sensor (Diagnostics [Diagnósticos] > LCD). Proteja el sensor de cualquier exposición directa al calor o al frío.
E5 	 INSTALACIÓN	El sensor requiere programación.	Inicie la programación después de ajustar el ángulo. Todas las salidas de presencia/seguridad están activadas.
	E5: PLANICIDAD (FLATNESS)	Error de programación.	Asegúrese de que la zona de programación esté totalmente despejada y, luego, inicie la programación de instalación.
	E5: INCLINACIÓN (TILT)	Error de programación causado por el ángulo de inclinación.	Ajuste el ángulo de inclinación (máx. 15° > Diagnostics [Diagnósticos] > LCD). Inicie la programación de instalación.
	E5: AZIMUT (AZIMUTH)	Error de programación causado por el ángulo lateral.	Ajuste el ángulo de inclinación (máx. 45° > Diagnostics [Diagnósticos] > LCD). Inicie la programación de instalación.
	E5: ALTURA (HEIGHT)	Error de programación causado por la altura de montaje.	Ajuste la altura de montaje (máx. 32', mín. 6'6"). Inicie la programación de instalación.
	E5: CADUCIDAD (TIME-OUT)	Error de programación.	Reinicie la programación de instalación. Asegúrese de que no se detecte movimiento durante al menos 5 segundos cuando la luz LED empiece a parpadear en colores rojo-verde. Cambie ligeramente de posición y reinicie la programación de instalación.
E6 	E6: FQ OUT	Fallo del sensor en la salida 1.	Reemplace el sensor.
E8 	E8: ...	Fallo del motor de detección.	Si la temperatura interna es inferior a 68 °F (20 °C), espere hasta que se haya completado el proceso de calentamiento. Si la temperatura es mayor a -4 °F (-20 °C), reemplace el sensor.
		El sensor detecta un problema de memoria.	Reemplace el sensor.
	El LED de color NARANJA se mantiene encendido durante 3 s (enmascaramiento)	El sensor está ubicado en una esquina y en forma perpendicular a una pared.	Incline el sensor para desplazar el campo de detección. Ignore la advertencia: 
		Enmascaramiento: obstáculo de gran altura ubicado delante de la puerta.	Reduzca la cantidad de cortinas (QUICK START > MORE > Nb curtains [INICIO RÁPIDO > MÁS > Cant. de cortinas]). Ignore la advertencia: 
		Cableado incorrecto.	Revise el cableado.
	El LED y la pantalla LCD están apagados		Examine el arnés del sensor y los pasadores en busca de daños.
	Puerta sin reacción	El modo de servicio está activado.	Salga del modo de servicio (consulte la pág. 9).
		El sensor está protegido por contraseña.	Ingrese la contraseña correcta. Si olvidó el código, interrumpa y restablezca el suministro eléctrico para acceder al sensor sin introducir una contraseña durante 1 min.
	Detección de movimiento demasiado tardía	El ángulo negativo es excesivo.	Reduzca el ángulo del sensor.

¿No encuentra su respuesta? Visite BEAsensors.com o escanee el código QR para ver las preguntas frecuentes.



ESPECIFICACIONES TÉCNICAS

Tecnología	Escáner láser, medición de tiempo de vuelo (7 cortinas láser)	
Modo de detección	Movimiento, presencia, altura y velocidad	
Campo de detección máx.	Ancho: 1,2 x altura de montaje Profundidad: 1,2 x altura de montaje	(ajustable, según la configuración del usuario)
Grosor de la primera cortina	¼ pulgadas	
Altura de montaje típica	6'6" – 32'	
Factor de reflectividad mín.	> 2 % (del suelo y del objeto) (medido con un máx. de 19'6" en un campo de seguridad)	
Tamaño mín. típico del objeto	6" a 19'6" (en proporción a la distancia del objeto)	
Cuerpo de prueba (Testbody)	27 ½" x 11 ¾" x 7 ¾"	
Características de las emisiones		
Láser IR:	longitud de onda 905 nm; potencia de salida 0,10 mW (CLASE 1)	
Láser visible rojo:	longitud de onda 635 nm; potencia de salida 0,95 mW (CLASE 2)	
Tensión de alimentación	12 – 24 VCA -10/+20 %	12 – 30 VCC ±10 % en el terminal del sensor
Consumo de energía	< 2,5 W (calefacción: apagada)	< 10 W, máx. 15 W (calefacción: modo eco o auto)
Tiempo de respuesta	Tip. 230 ms; máx. 800 ms (según la configuración de inmunidad)	
Salida	2 relés de estado sólido (aislamiento galvánico - sin polaridad) 24 VCA / 30 VCC (tensión de conmutación máx.) – 100 mA (corriente de conmutación máx.) - en modo de conmutación: NA/NC - en modo de frecuencia: señal pulsada (f= 100 Hz ±10 %) 1 relé electromecánico (aislamiento galvánico - sin polaridad) 42 VCA/VCC (tensión de conmutación máx.) – 500 mA (corriente de conmutación máx.)	
Entrada	30 VCC (tensión de conmutación máx.) baja < 1 V alta > 10 V (umbral de tensión)	
Señales LED	2 LED tricolor: estado de las salidas / respuesta del control remoto / señales de error 1 LED azul: estado del bluetooth	
Dimensiones	7 ¾" (Alt.) x 6" (Ancho) x 4" (Prof.) (aprox.)	
Material / Color	PC/ASA / Negro	
Ángulos de rotación en el soporte	45° a la derecha, 15° a la izquierda (bloqueable)	
Ángulos de inclinación en el soporte	-10 – 5°	
Índice de protección	NEMA 4 / IP65	
Intervalo de temperatura	-22 – 140 °F (-30 – 60 °C)	
Conformidad con las normas	IEC 61000-6-2 IEC 61000-6-3 IEC 60950-1	IEC 60825-1 ISO 13849-1 PL "d"/ CAT2 IEC 62061 SIL 2

Las especificaciones están sujetas a cambios sin previo aviso. Todos los valores se han medido bajo condiciones específicas.

EXPECTATIVAS DE CUMPLIMIENTO DE BEA, INC. CON RESPECTO AL SERVICIO Y LA INSTALACIÓN

BEA, Inc., el fabricante del sensor, no se responsabilizará por las instalaciones o los ajustes incorrectos del sensor o dispositivo. Por consiguiente, BEA, Inc. no garantiza ningún uso del sensor o dispositivo con fines distintos de los previstos.

BEA, Inc. recomienda firmemente que los técnicos de instalación y servicio cuenten con la certificación de la Asociación Estadounidense de Fabricantes de Puertas Automáticas (AAADM) para puertas peatonales, tengan la certificación de la Asociación Internacional de Puertas (IDA) para puertas o compuertas, y que, además, reciban la capacitación adecuada en fábrica para cada tipo de sistema de puerta o portones.

Los instaladores y el personal de servicio son responsables de llevar a cabo una evaluación de riesgo después de cada instalación o servicio, y de verificar que el rendimiento del sistema de sensores y dispositivos cumpla con las regulaciones, los códigos y las normas locales, nacionales e internacionales.

Una vez finalizado el trabajo de instalación o de servicio, se realizará una inspección de seguridad de la puerta o compuerta según las recomendaciones del fabricante y las pautas de la AAADM, el Instituto Nacional Estadounidense de Estándares (ANSI) o la Asociación de Fabricantes de Puertas y Sistemas de Acceso (DASMA) (cuando corresponda) con el fin de aplicar las mejores prácticas de la industria. Las inspecciones de seguridad se deben realizar durante cada visita de servicio. Se pueden encontrar ejemplos de estas inspecciones en una etiqueta de información de seguridad de la AAADM (p. ej.: ANSI/DASMA 102, UL294, UL325, y el Código Internacional de Seguridad).

Verifique que todas las etiquetas de señalización y de advertencia, y los rótulos industriales se encuentren en su lugar.

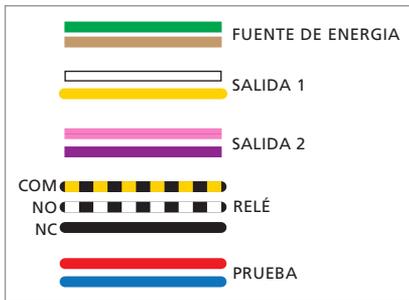


Soporte técnico & Servicio al cliente: 1-800-523-2462

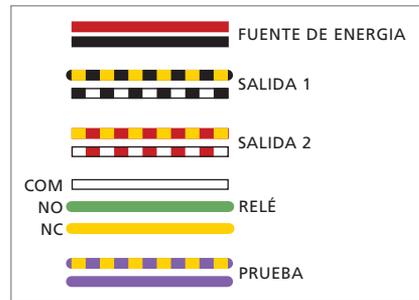
Preguntas técnicas generales: techservices-us@BEAsensors.com | Documentos técnicos: www.BEAsensors.com

APÉNDICE

Arnés anterior de la UE



Arnés anterior de EE. UU.



CÓMO AJUSTAR EL SENSOR POR LCD



PRESIONE BREVEMENTE
 Ingrese al menú de la pantalla LCD. Seleccione una carpeta, parámetro o valor. Confirme un valor y salga del modo de edición.

Regrese al menú o a la pantalla anterior.

PRESIONE 2 VECES
 Active los puntos rojos en el suelo.

Desplácese hacia arriba o hacia abajo.

PRESIONE DURANTE VARIOS SEGUNDOS
 Inicie el ASISTENTE DE POSICIÓN.

Elija su **idioma** antes de entrar al primer menú de la pantalla LCD. *Durante los primeros 30 segundos después de encender el sensor o, posteriormente, en el menú de diagnósticos.*

Introduzca una **contraseña** si es necesario.

Acceda a los ajustes avanzados.

Ingrese al menú **Diagnostics** (Diagnósticos).

Valor mostrado = valor de fábrica

Valor mostrado = valor guardado

Código QR a través de la pantalla LCD: Diagnostics > QR-code (Diagnóstico > Código QR)

Para enviar rápidamente un resumen general de todos los valores seleccionados, escanee el código QR en la pantalla LCD usando la aplicación de escaneo de un teléfono inteligente. *Si es necesario, utilice la linterna de su teléfono para mejorar el contraste.* Aparecerá una cadena de dígitos en su teléfono. Envíe esta cadena por correo electrónico a nuestro equipo de servicio técnico.

CÓMO AJUSTAR EL SENSOR POR CONTROL REMOTO



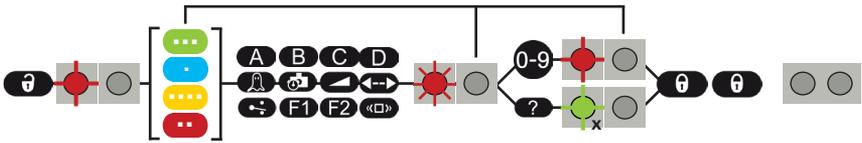
Después de desbloquear, el LED rojo parpadea y el sensor se puede ajustar mediante el control remoto.



Si el LED rojo parpadea rápidamente después del desbloqueo, ingrese un código de acceso de 1 a 4 dígitos. Si no conoce el código de acceso, **apague y vuelva a encender**.



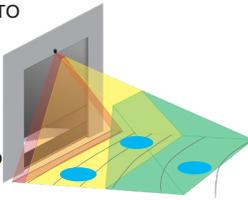
Para terminar la sesión de ajuste, siempre bloquee el sensor.



Si es necesario, seleccione el campo de detección correspondiente $x = \text{cantidad de parpadeos} = \text{valor del parámetro}$ antes de seleccionar el parámetro y de cambiar el valor. El segundo LED indica el campo de detección.



- ... MOVIMIENTO
- . CABLE DE TRACCIÓN
- ... PRESENCIA
- .. SEGURIDAD

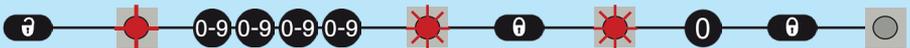


Activar puntos rojos en el suelo	
Programación: instalación	
Programación: cable de tracción	
Ajustes previos	
Restablecer	

Para guardar un código de acceso a través del control remoto:



Para borrar un código de acceso a través del control remoto:



Ingrese el código actual.
Si no conoce el código de acceso, apague y vuelva a encender el dispositivo para borrar el código de acceso actual.

A Cambio de campo:
Después de cambiar este parámetro, siempre verifique el área de detección.

← 40cm 30 20 10 0 10 20 30 40cm →

C Si no se selecciona un código de color, los anchos de los 3 campos de detección (movimiento, presencia y seguridad) se ajustan al mismo tiempo.

PROGRAMACIÓN: CAMINATA

También puede volver a delinear uno o más campos de detección caminando alrededor del campo solicitado (pasos 1 – 3). Es posible cortar el campo existente desde el borde o extraer un campo dentro del campo de detección (paso 4).



Asegúrese de que el campo sea más grande de lo deseado. El tamaño del campo existente se puede reducir y adaptar, pero no puede exceder el tamaño configurado.

1 INICIE UNA SESIÓN DE PROGRAMACIÓN CON CAMINATA

Elija los campos deseados mediante la pantalla LCD o el control remoto:

	LED IZQUIERDO	
Quick Start > TeachIn > Walk All (Inicio rápido > Programación > Caminar todo): campo de movimiento, presencia y seguridad		
Quick Start > TeachIn > Walk Motion (Inicio rápido > Programación > Caminar-Movimiento): únicamente campo de movimiento		
Quick Start > TeachIn > Walk Presence (Inicio rápido > Programación > Caminar-Presencia): únicamente campo de presencia		
Quick Start > TeachIn > Walk Safety (Inicio rápido > Programación > Caminar-Seguridad): únicamente campo de seguridad		

2 VAYA AL PUNTO DE PARTIDA

60 s / 5 s

Aléjese del campo de detección y retire cualquier objeto (escalera, herramientas, etc.).

Vaya a la posición inicial de su campo de detección (vea la primera imagen a continuación).



La demora después de la cual se inicia la sesión de programación es de 60 segundos mediante la pantalla LCD (se puede ajustar a 30 o 120 segundos a través de Quick Start > More > TeachInDelay [Inicio rápido > Más > Retraso de programación]). **La demora del inicio mediante control remoto es de 5 segundos.**

3 NO SE MUEVA

El sensor reconoce su fondo cuando el LED parpadea en rojo y verde.



continúa en la página siguiente...

4 EMPIECE A CAMINAR

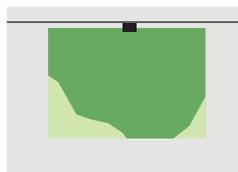
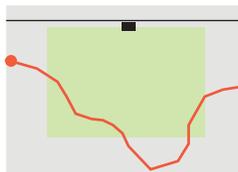
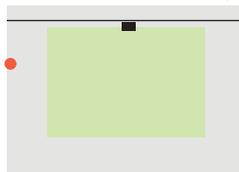
Cuando el LED parpadea en verde, levante un brazo y lentamente comience a caminar por la huella de la forma del campo deseado. Luego, deténgase y espere hasta que el LED deje de parpadear.



RECORTE

COMIENZE fuera del campo de detección máx.

DETÉNGASE fuera del campo de detección máx.

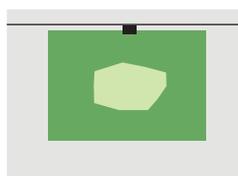
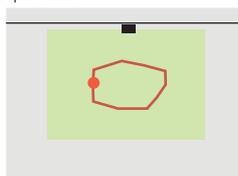
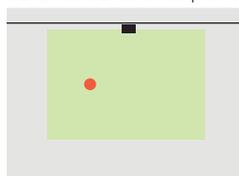


 Campo máx.
 Campo recorrido

EXTRACTO

COMIENZE en cualquier punto del campo de detección máx.

DETÉNGASE cerca del punto de partida.



 Campo máx.
 Campo recorrido

La programación se realizó correctamente o no (consulte la sección de SOLUCIÓN DE PROBLEMAS).



AGREGAR RASTRO/INVERTIR CAMPO:



Con el control remoto, puede agregar un rastro de la forma del campo a todos los campos o a uno en particular (paso 1).

Puede invertir cada campo de detección (es decir, activar el lado inactivo del rastro recorrido) mediante la pantalla LCD (Motion/Presence/Safety > More > Field inversion [Movimiento/Presencia/Seguridad > Más > Inversión de campo]) o el control remoto (consulte las páginas 10 – 11). En la ilustración de la derecha, observe la inversión del campo que se muestra arriba (sector inferior derecho). Esta función solo está disponible después de una programación con caminata. La configuración estándar no permitirá la inversión del campo.



Verifique siempre las dimensiones del campo a través de la opción de Visualización de campo en la pantalla LCD (Diagnostics > FieldDisplay [Diagnóstico > Visualización de campo]).

Para eliminar un rastro, simplemente reinicie una programación con caminata y despeje la zona de detección correspondiente durante 15 segundos.