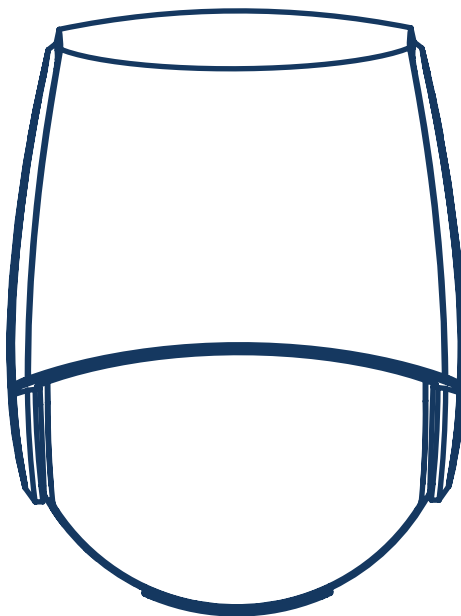


# LZR<sup>®</sup>-WIDESCAN

DÉTECTEUR D'OUVERTURE, DE PRÉSENCE & DE SÉCURISATION\*  
POUR LES PORTES INDUSTRIELLES

FR

Téléchargez l'app d'installation  
LZR WIDESCAN!



Manuel d'utilisation pour produits à partir de la version software SW 0400 et plus

Voir étiquette de suivi sur le produit

\* voir page 4

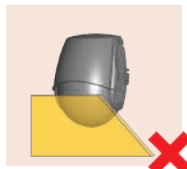
A **Halma** company



## CONSEILS D'INSTALLATION & DE MAINTENANCE



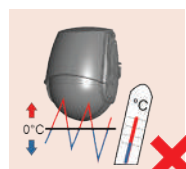
Évitez les vibrations extrêmes.



Ne couvrez pas la fenêtre laser.



Évitez tout objet mobile dans le champ de détection.



Évitez l'exposition à des changements de température soudains et extrêmes.



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



Nettoyez la fenêtre laser avec un chiffon microfibre doux, propre et humide. Nous vous recommandons d'utiliser un nettoyant pour lentille optique.



N'utilisez pas de produits agressifs ni de chiffon sec pour nettoyer les parties du système optique.



Évitez une exposition directe à un nettoyeur haute pression.

## MESURES DE SÉCURITÉ



L'appareil contient des diodes laser IR et visibles. Les rayons laser visibles peuvent être activés pendant le processus d'installation pour ajuster précisément la position du champ de détection.

Les rayons laser visibles sont inactifs en mode de fonctionnement normal.

Ne regardez pas fixement dans les rayons laser visibles.



### ATTENTION!

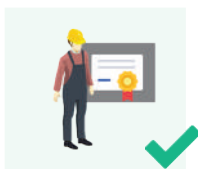
L'utilisation des commandes, les réglages ou la réalisation de procédures autres que celles spécifiées dans ce manuel peut entraîner une exposition à des radiations dangereuses.



Ne regardez pas directement dans l'émetteur laser ou dans le faisceau laser rouge visible.



Le support métallique sur lequel le détecteur est monté doit être correctement raccordé à la terre.



Le montage et la mise en service du détecteur doivent être effectués uniquement par un spécialiste formé.



Testez toujours le bon fonctionnement de l'installation avant de quitter les lieux.



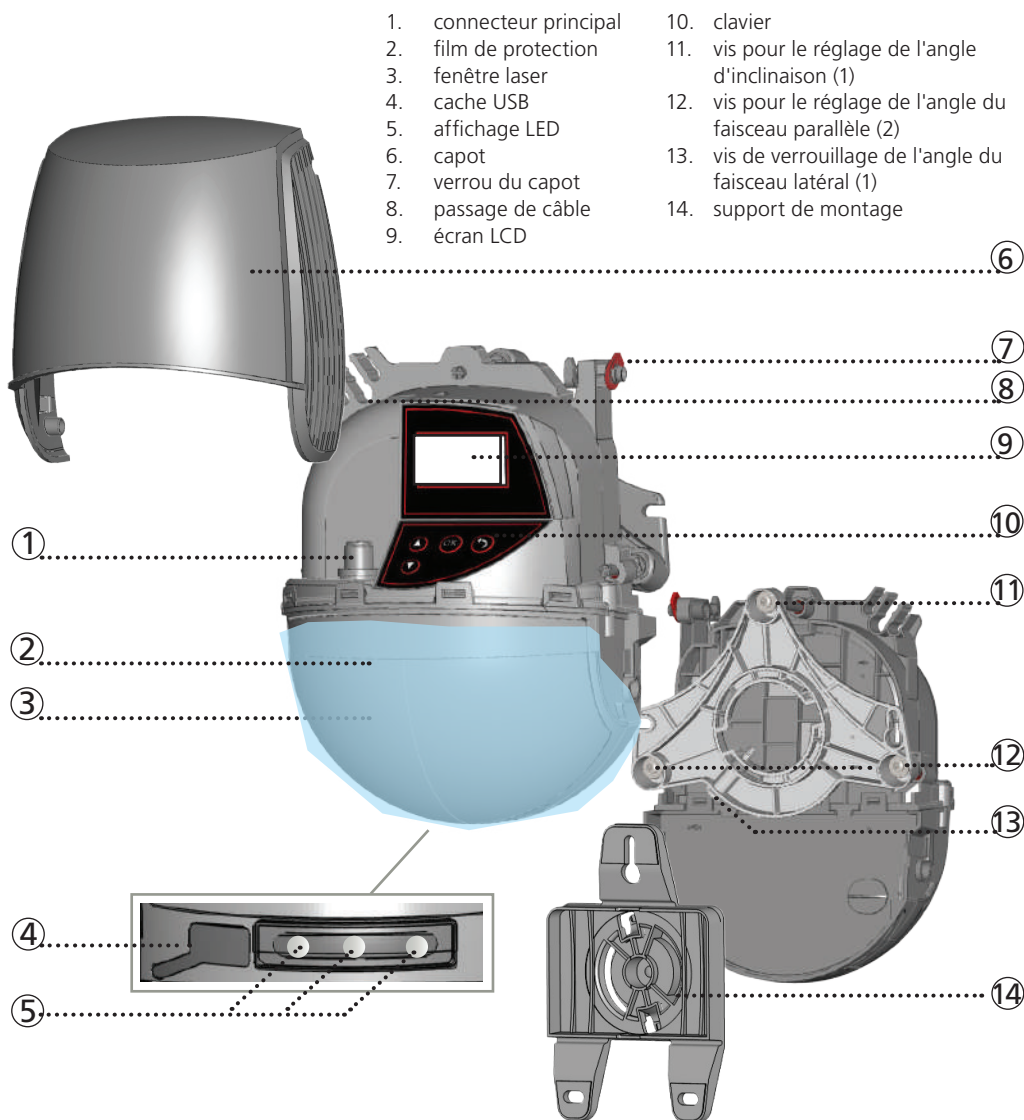
La garantie est nulle si des réparations sont effectuées ou tentées par du personnel non autorisé.



- Le détecteur ne peut pas être utilisé à d'autres fins que l'usage prévu.
- Le fabricant du système de porte intégrant le détecteur est responsable de la conformité du système aux réglementations nationales et internationales et aux normes de sécurité applicables.
- L'installateur doit lire, comprendre et suivre les instructions données dans le présent manuel. Une installation incorrecte peut occasionner un mauvais fonctionnement du détecteur.
- Le fabricant du détecteur ne peut être tenu pour responsable de blessures ou dommages occasionnés par une utilisation ou une installation incorrecte ou par des réglages inappropriés du détecteur.

## DESCRIPTION

Le LZR®-Widescan est un détecteur pour portes industrielles doté de fonctions d'ouverture et de présence.



## COMMENT UTILISER LA TÉLÉCOMMANDE

Pour enregistrer un code d'accès avec la télécommande :



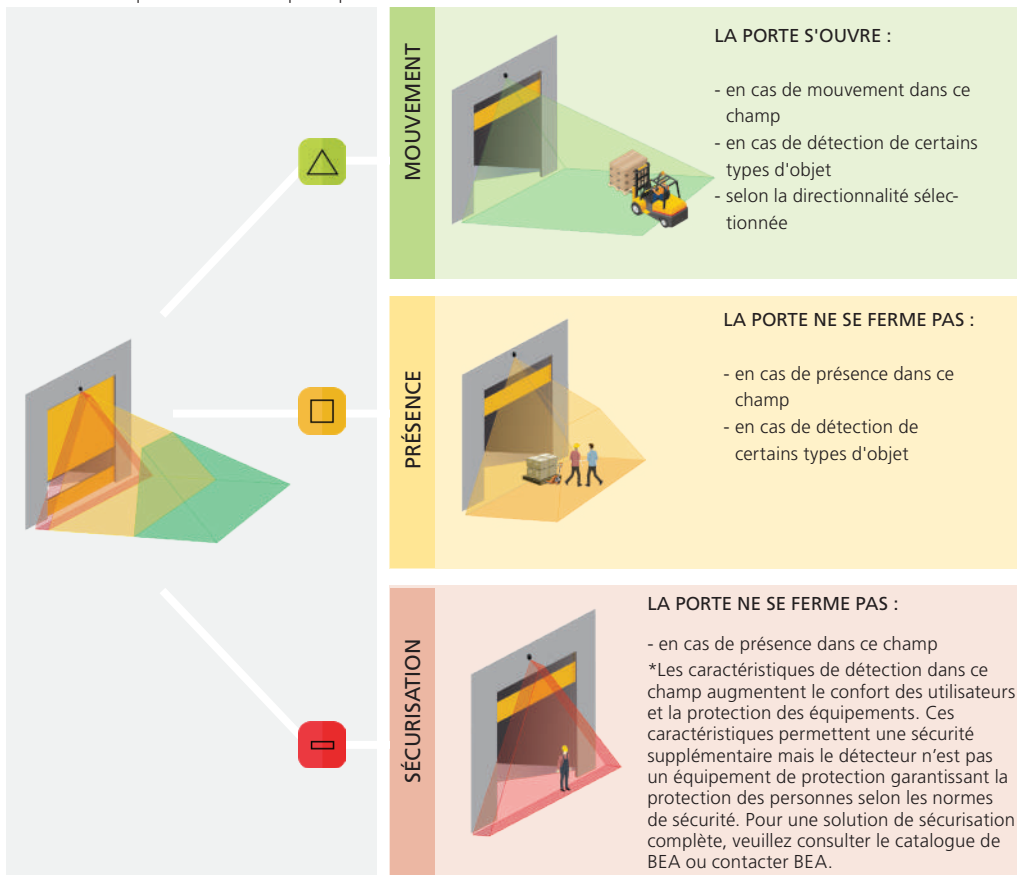
Pour supprimer un code d'accès avec la télécommande :







Donner le code existant

## PRINCIPES DE BASE : FONCTIONNEMENT & OBJET

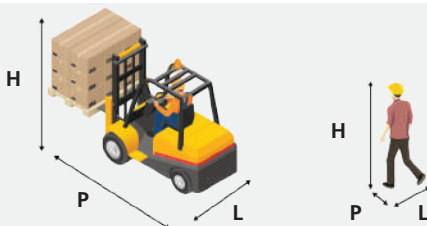
Il existe 3 fonctions principales permettant de créer **3 zones de détection** qui se chevauchent et qui comportent chacune des caractéristiques de détection spécifiques :



Il existe également 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 (cf. Fonctions de sortie page 16).

-  Mouvement + : détection d'un autre type d'objet que défini dans le champ de mouvement.
-  Tirette : détection d'un objet statique dans la zone de la tirette préalablement configurée.
-  Vitesse : détection d'un objet en mouvement qui avance en dessous d'une vitesse définie.
-  Hauteur : détection d'un objet en mouvement qui est au-dessus d'une hauteur définie.

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

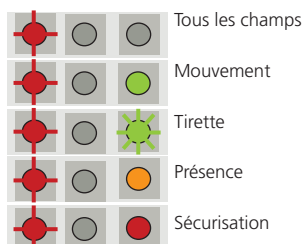


## SIGNAUX LED

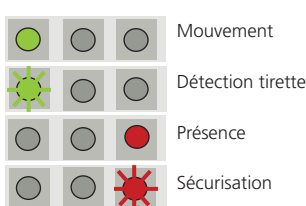


### CONFIGURATION

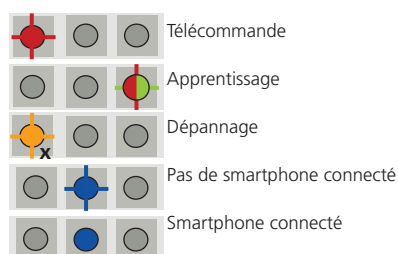
en session télécommande IR



### DÉTECTION



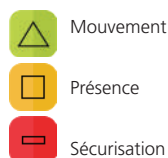
### GÉNÉRAL



## SYMBOLES



FONCTIONS PRINCIPALES:

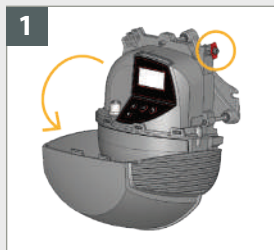


FONCTIONS SUPPLÉMENTAIRES:

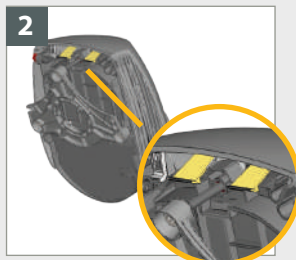


## OUVERTURE ET FERMETURE DU DÉTECTEUR

OUVERTURE



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

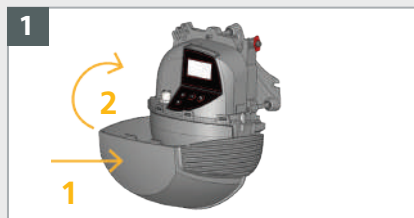


Tirez les deux languettes du haut pour ouvrir le capot.



Si besoin, retirez entièrement le capot avant d'installer le détecteur.

FERMETURE



Étirez légèrement le capot et clipsez-le **horizontalement** pour fermer le détecteur.



Verrouillez le capot en serrant la vis de verrouillage de l'angle dans le sens des aiguilles d'une montre.

## COMMENT RÉGLER LE DÉTECTEUR AVEC L'APPLICATION MOBILE

### 1. Téléchargez l'application d'installation LZR WIDESCAN



### 2. Activez le Bluetooth (BLE)



A la mise sous tension ou après un cycle d'alimentation (ON->OFF->ON), le BLE est activé pendant 30 minutes et la LED BLE clignote en bleu.



Assurez-vous que le bluetooth est activé sur votre smartphone et que la LED BLE clignote en bleu.



Ouvrez l'application mobile Widescan et connectez-vous au détecteur. Une fois appariés, la LED BLE est allumée en bleu.

Il y a différentes manières d'activer le BLE. Veuillez vous référer à l'addendum dans la boîte ou appeler le support technique de BEA.

## COMMENT RÉGLER LE DÉTECTEUR AVEC LA TÉLÉCOMMANDE



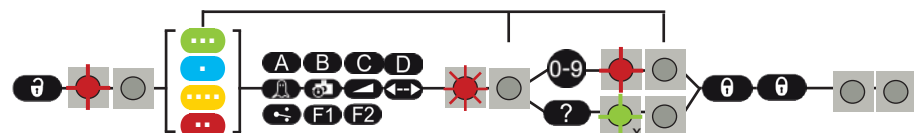
Après le déverrouillage, la LED rouge clignote et le détecteur peut être réglé avec la télécommande.



Si la LED 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, **débranchez puis rebranchez l'alimentation**. Vous avez 1 minute pour accéder au détecteur sans code.



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

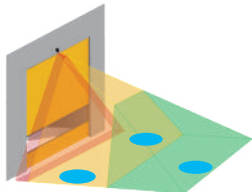


Si nécessaire, sélectionnez d'abord le champ de détection concerné avant de choisir le paramètre et modifier la valeur. La deuxième LED indique le champ de détection.

x = nombre de clignotements = valeur du paramètre



- ... MOUVEMENT
- . TIRETTE
- ... PRÉSENCE
- .. SÉCURISATION



Active les spots rouges		
Apprentissage : installation		0
Apprentissage : tirette		1/2/3
Pré-réglages		3/4/5
Restauration des paramètres par défaut		8/9

## COMMENT RÉGLER LE DÉTECTEUR EN UTILISANT L'ÉCRAN LCD



Activez les spots rouges sur le sol.

Lancez l'outil de centrage pour bien positionner le champ de détection (voir p. 8).



Entrez un **mot de passe** si nécessaire. Mot de passe menu «spécifique» : 1234



## 1a MONTAGE & RACCORDEMENT

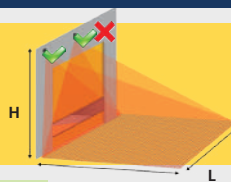


Hauteur de montage : **le plus haut possible** conformément aux limites données dans les spécifications techniques

La taille du champ de détection dépend de la hauteur de montage.

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

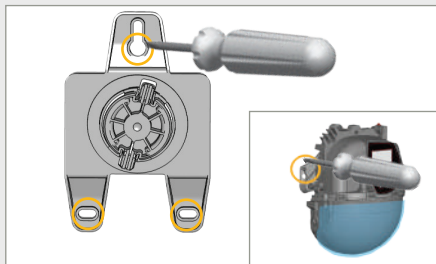
Il est préférable de ne pas monter le détecteur sur le côté droit de la porte.



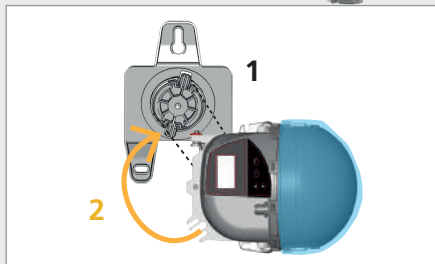
**Montez le détecteur de manière sécurisée. Le câblage doit être installé selon les bonnes pratiques pour éviter tout dommage mécanique.**



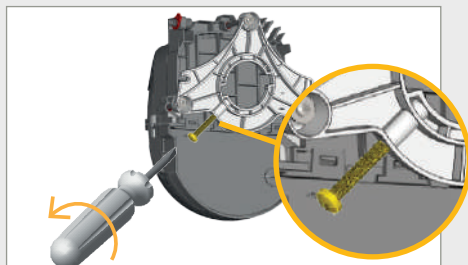
Vous pouvez vous servir de l'accessoire UNIVERSAL MOUNTING BRACKET si l'environnement le permet.



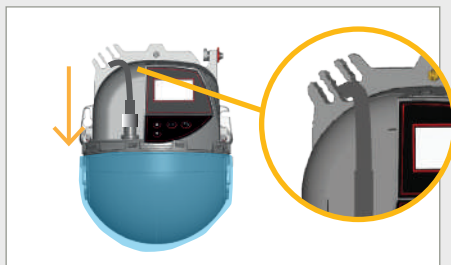
Vissez le support de montage au mur. Vous pouvez également installer le détecteur directement, sans utiliser de support de montage.



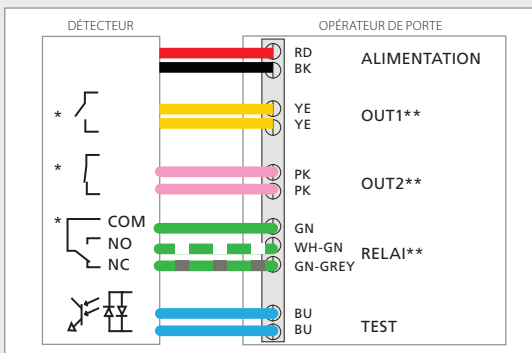
Positionnez le détecteur horizontalement sur le support de montage. Ensuite tournez-le pour le fixer.



Dévissez la vis de verrouillage de l'angle si nécessaire.



Raccordez le connecteur et passez le câble à travers le passe-câble sans faire de boucle.



Branchez les câbles de façon conforme.

\* Dépend du réglage de la configuration de sortie.

\*\*La logique et les fonctions de sortie peuvent être configurées si nécessaire (voir p. 16).

## 1b POSITIONNEMENT DU CHAMP DE DÉTECTION

Retirez le film de protection bleu de la fenêtre laser.



Suivez les étapes ci-dessous en fonction de la façon dont le détecteur est monté sur la porte :

A. si le détecteur est monté au centre de la porte.

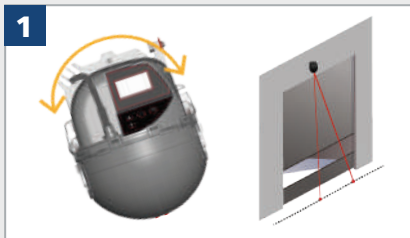
B. si le détecteur est monté sur le côté gauche ou droit de la porte \*.

\*Notez que le montage sur le côté droit peut altérer les performances de la détection de

### A. SI LE DÉTECTEUR EST MONTÉ AU CENTRE DE LA PORTE



ANGLE PARALLÈLE

1



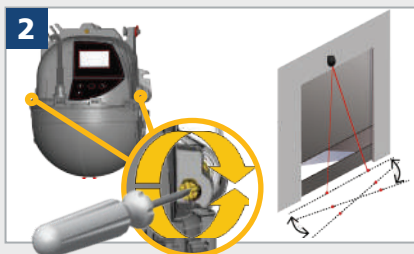
Pivotez le détecteur de façon à ce que le centre entre les spots rouges soit aligné avec le centre de la porte.

Pour activer les spots rouges :

- Appuyez 2x  (clavier du produit)
- Appuyez 2x  (Télécommande infra rouge)
- Application mobile.

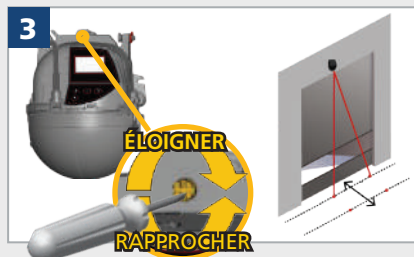
ANGLE INCLINÉ

2



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

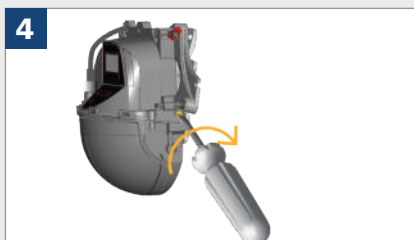
3



Positionnez le rideau **plus près ou plus loin** de la porte en tournant la vis située au-dessus.

VERROUILLER LE DÉTECTEUR

4

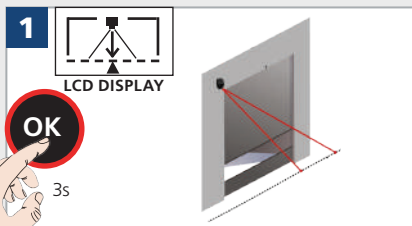


Sécurisez la position du détecteur en serrant bien la vis de verrouillage de l'angle. Assurez-vous que les spots rouges n'aient pas bougé.

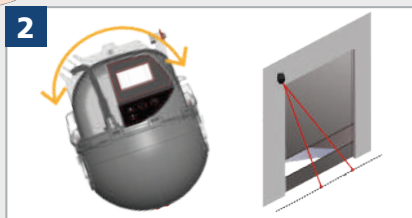


## B. SI LE DÉTECTEUR EST MONTÉ SUR LE CÔTÉ GAUCHE OU DROIT DE LA PORTE \_\_\_\_\_

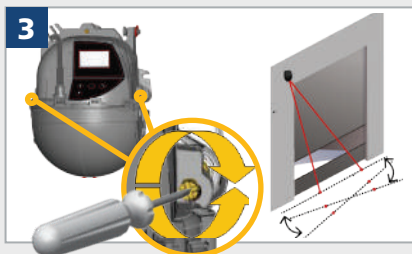
ANGLE PARALLÈLE



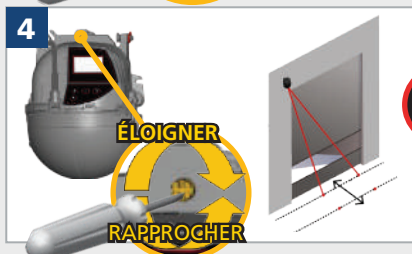
Appuyez longuement sur OK pour entrer dans l'outil de centrage et activer les spots visibles.



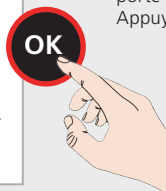
Pivotez le détecteur de façon à ce que le centre entre les spots rouges soit aligné avec le centre de la porte.



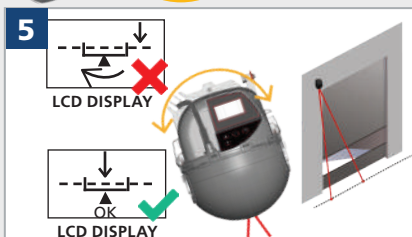
Assurez-vous que le rideau soit **parallèle** à la porte en ajustant le serrage d'une ou des deux vis situées sur le côté.



Positionnez le rideau **plus près ou plus loin** de la porte en tournant la vis située au-dessus. Appuyez sur OK pour confirmer.



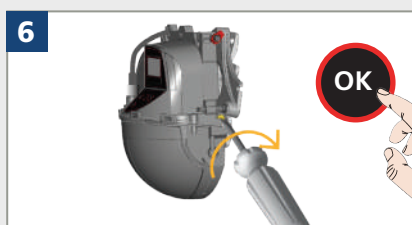
ANGLE INCLINÉ



Pivotez le détecteur pour aligner le centre du champ de détection avec le centre de la porte à l'aide de l'écran LCD.

**Les spots visibles doivent être désaxés pour que le champ de détection couvre toute la porte de façon symétrique !**

ANGLE LATÉRAL



Sécurisez la position du détecteur en serrant bien la vis de verrouillage de l'angle. Assurez-vous que les spots rouges n'aient pas bougé. Appuyez sur OK pour quitter l'assistant et désactiver les spots visibles.

VERROUILLAGE

## 2a APPRENTISSAGE : INSTALLATION

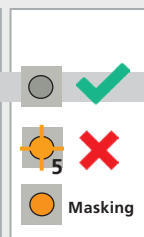
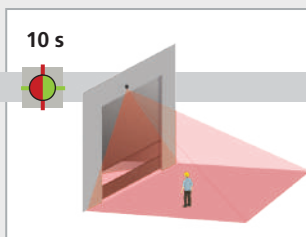
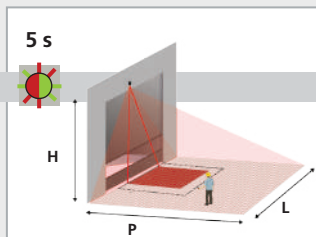
L'apprentissage obligatoire permet au détecteur d'apprendre sa position dans l'espace. L'apprentissage peut être lancé par smartphone ou par télécommande.



- Assurez-vous que le film de protection bleu est retiré et que le détecteur est fermé !
- Assurez-vous que la fenêtre du laser est exempte de poussière et/ou de gouttes d'eau.
- La zone d'apprentissage (carré devant les 2 spots visibles) doit être vide et homogène. Si ce n'est pas le cas, voir la section dépannage.
- Cet apprentissage doit être lancé à chaque fois que la position/orientation d'un capteur a été modifiée.



ou



Lancez un apprentissage à l'aide de votre smartphone ou de la télécommande.

L'apprentissage démarre après 5 secondes. Le champ d'apprentissage doit être vide et uniforme!

Patiencez pendant que la position, l'angle et la hauteur sont appris et que l'environnement est analysé.

L'apprentissage est terminé. Si ce n'est pas le cas, voir la note suivante.



**Apprentissage gauche et droite (Avancé)**



F1

Gauche



F2

Droite

Si l'apprentissage standard ne peut être effectué parce que la zone centrée n'est pas libre, l'apprentissage à gauche ou à droite peut être lancé si l'une de ces zones est libre.

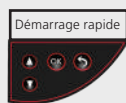
## 2b APPRENTISSAGE : ARRIÈRE-PLAN

L'apprentissage de l'arrière-plan peut être lancé :

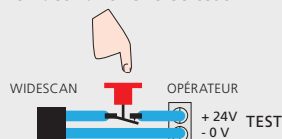
via l'écran LCD

en activant l'entrée test

L'apprentissage de l'arrière-plan prend une nouvelle référence pour s'assurer que le détecteur s'adapte à un nouvel environnement au cas où les conditions auraient changé.



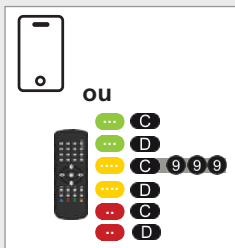
Démarrage rapide -> Apprentissage -> Arrière-plan



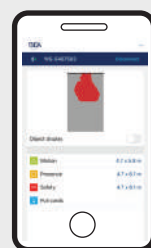
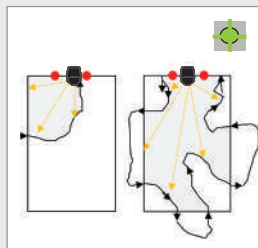
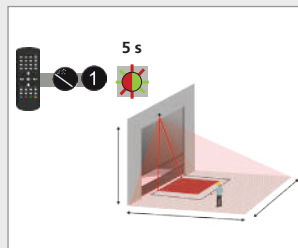
ASTUCE : Ajouter un bouton poussoir en série avec la ligne de test (24VDC). Le fait d'appuyer sur ce bouton pendant 3 sec (coupe l'alimentation de l'entrée) lance un apprentissage de l'arrière-plan.

## 2c APPRENTISSAGE : WALK TEACH-IN

Le Walk teach-in est utilisé pour remodeler l'ensemble des champs de détection ou un champ particulier.



ou



Pour un maximum d'efficacité au walk teach-in, il est recommandé de maximiser les champs de détection en utilisant l'application ou la télécommande.

Lancez l'apprentissage à l'aide de la télécommande ou de l'écran LCD. L'apprentissage démarre après 5 secondes. si lancé via la télécommande (60sec si via LCD). Idéalement et quand c'est possible, démarrez en dehors de la zone à scanner.

Qq ex. de walk teach-in. ASTUCE : Démarrer le walk teach-in quand la LED clignote en vert. Marchez lentement. Ne démarrez/ marchez jamais trop près du centre de la porte. Terminez le traçage en dehors de la zone à scanner.

Si possible, vérifiez que le champ remodelé est correctement effectué en utilisant le viewer de l'application mobile.

### 3 PRÉ-RÉGLAGES

Choisissez l'un des pré-réglages suivants. ils modifient automatiquement un certain nombre de paramètres en fonction de votre utilisation. Si nécessaire, vous pouvez également régler les paramètres séparément à l'aide de la télécommande (cf. p. 12). (**En gras** = différent des valeurs usine).

#### 1 STANDARD



2



- espace ouvert
- circulation depuis et dans toutes les directions
- stocks à droite et/ou à gauche



- largeur du champ: max, fin champ: max
- type d'objet: **véhicule**
- direction: **uni RTP +**



- largeur du champ: max, fin champ: 3 m
- type d'objet: **véhicule**
- temps de présence max. : 30 min



- largeur du champ: max, fin champ: 0.4 m (détection infinie pour les objets > 25 cm)

OUT1

- mouvement ou tirette

OUT2

- présence ou sécurisation

REL

- présence + hauteur

#### 2 COULOIR



3



- espace confiné
- circulation depuis et dans toutes les directions
- pas de stocks



- largeur du champ: max, fin champ: max
- type d'objet: **véhicule**
- direction: uni RTP



- largeur du champ: max, fin champ: **2 m**
- type d'objet: **véhicule**
- temps de présence max. : **infini**



- largeur du champ: max, fin champ: 0.4 m (détection infinie pour les objets > 25 cm)

OUT1

- mouvement ou tirette ou **sécurisation**

OUT2

- présence ou sécurisation

REL

- **vitesse**

#### 3 COIN



4



- coin
- pas de circulation parallèle
- stocks à droite et/ou à gauche



- largeur du champ: max, fin champ: max
- type d'objet: **véhicule**
- direction: **uni**



- largeur du champ: max, fin champ: 3 m
- type d'objet: **véhicule**
- temps de présence max. : 30 min



- largeur du champ: max, fin champ: 0.4 m (détection infinie pour les objets > 25 cm)

OUT1

- mouvement ou tirette ou **présence**

OUT2

- présence ou sécurisation

REL

- présence + hauteur

## 2 APPRENTISSAGE : INSTALLATION

	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
Apprentissage	instal- lation	walk teach-in								
Pré-réglages			STD	couloir	coin					
Mode service	Le mode service désactive la détection de présence et de sécurisation pendant 15 min., ce qui peut s'avérer utile pendant l'installation, pour un apprentissage mécanique de la porte ou une opération de maintenance. Quittez le mode service en répétant la même séquence.									
Valeurs usine	totale: réinitialise toutes les valeurs partielle: réinitialise toutes les valeurs sauf IN/OUT									
Spots rouges	Active les spots rouges sur le sol. Les spots restent actifs pendant 15 minutes ou peuvent être éteints de la même façon.									
<b>SÉCURISATION</b>										
Apprentissage		walk teach-in								
Largeur de champ	0000-9999	000-999 cm	999 cm							
Profondeur de champ (fin)	0000-9999	000-999 cm	040 cm							
Immunité	1	2	3	4	5					
F2 Zone non couverte	5 cm	10 cm	15 cm	25 cm	35 cm	50 cm	75 cm	100 cm	125 cm	
Les dimensions maximales atteignables s'adaptent automatiquement aux conditions de montage.										
<p>La valeur «5 cm» doit uniquement être utilisée dans un environnement très propre.</p>										
<b>TIRETTE</b>										
Apprentissage		# 1	# 2	# 3						
Type d'objet		piéton					véhicule XL (WH)	véhicule	tous	
Temps de présence min.	0 s	1 s	2 s	3 s	4 s	5 s	6 s	7 s	8 s	stop
Temps de présence max.	30 s	1 min	2 min	5 min	10 min	30 min	60 min	120 min	infinite	
<p>piéton: détecte uniquement les piétons véhicule XL (WH): détecte les véhicules larges, ignore vélos &amp; petits clarks véhicule: détecte tout type de véhicules, ignore les piétons tous: détecte tous les objets</p>										
<b>PRÉSENCE</b>										
Apprentissage		walk teach-in								
Largeur de champ	0000-9999	000-999 cm	999 cm							
Fin de champ	0000-9999	000-999 cm	300 cm							
Début de champ	0000-9999	000-999 cm	000 cm							
Type d'objet							véhicule XL (WH)	véhicule	tous	
Immunité	1	2	3	4	5					
Temps de présence max.	30 s	1 min	2 min	5 min	10 min	30 min	60 min	120 min	infinite	
<p>véhicule XL (WH): détecte les véhicules larges, ignore vélos &amp; petits clarks véhicule: détecte tout type de véhicules, ignore les piétons tous: détecte tous les objets</p>										
Les dimensions maximales atteignables s'adaptent automatiquement aux conditions de montage.										
000 cm = position des spots rouges.										
<b>MOUVEMENT</b>										
Apprentissage		walk teach-in								
Largeur de champ	0000-9999	000-999 cm	999 cm							
Fin de champ	0000-9999	000-999 cm	999 cm							
Début de champ	0000-9999	000-999 cm	000 cm							
Type d'objet							véhicule XL (WH)	véhicule	tous	
Direction		bi	uni RTP				away	uni RTP+	uni	
Immunité	1	2	3	4						
<p>véhicule XL (WH): détecte les véhicules larges, ignore vélos &amp; petits clarks véhicule: détecte tout type de véhicules, ignore les piétons tous: détecte tous les objets</p>										
Les dimensions maximales atteignables s'adaptent automatiquement aux conditions de montage.										
000 cm = position des spots rouges.										
RTP: rejet du trafic parallèle										

## MOUVEMENT (PARAMÈTRES AVANCÉS)

DIRECTION



1

2

6

7

9

bi

uni CTR

uni INV

uni CTR+

uni

1

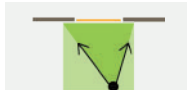
BI



détection bidirectionnelle  
pour approche et éloignement

2

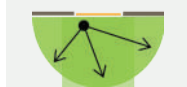
UNI CTR  
(100%)



détection unidirectionnelle  
en cas d'approche venant de toutes les directions  
(la distance entre l'objet et le détecteur diminue)

6

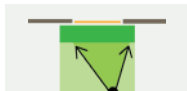
AWAY



détection unidirectionnelle  
approche avec rejet du trafic parallèle

7

UNI CTR +  
(100% +)



détection unidirectionnelle  
approche avec rejet du trafic parallèle  
+ 1 m en face de la porte : détection  
bidirectionnelle sans rejet de trafic parallèle

9

UNI



détection unidirectionnelle inversée  
uniquement en cas d'éloignement

## RÉSUMÉ DES PARAMÈTRES DE LA TÉLÉCOMMANDE (EN OPTION)

	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	
<b>F1</b> Fonction sortie 1	pas de modif	mouv.	mouv. ou tirette	mouv/tir/ prés	mouv/tir/ prés	tirette cord	mouv.+	mouv.+ & hauteur	mouv.+ & vitesse		
<b>F1</b> Fonction sortie 2	pas de modif	présence	sécurisation	prés/sécurisation	présence & hauteur						
<b>F1</b> Fonction relais	pas de modif	mouv.	tirette	présence	sécurisation	mouv.+	hauteur	vitesse	prés & hauteur	prés/ sécur.	
Mettez 0 pour garder la valeur.											
Logique de sortie 1*	pas de modif			NO	NC	freq 100 Hz**					
Logique de sortie 2*	pas de modif			NO	NC	PWM	PWM : Pulse Width Modulation				
Logique de relais*	pas de modif	passif	actif								
Tps de maintien sortie 1	100 ms	1 s	3 s	5 s	10 s	30 s	1 min	5 min	10 min	décompte	
Tps de maintien sortie 2	100 ms	1 s	3 s	5 s	10 s	30 s	1 min	5 min	10 min	décompte	
Tps de maintien relais	100 ms	1 s	3 s	5 s	10 s	30 s	1 min	5 min	10 min	décompte	



OUT1 OUT2 REL

Toujours saisir 3 chiffres pour les paramètres de sortie:

- Le 1er chiffre correspond à la sortie 1
- Le 2e à la sortie 2
- Le 3e à la fonction du relais

Voir p. 16 pour plus d'info sur les fonctions de sortie

Décompte : 400 ms

VALEURS PAR DÉFAUT

\* statut de la sortie pendant la non détection

\*\* pendant la non détection

## TIRETTE VIRTUELLE

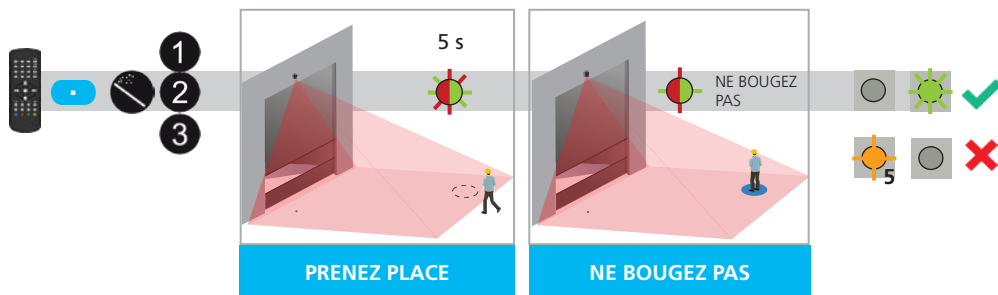


Lorsqu'un objet est détecté dans la zone de tirette virtuelle pendant au moins 2 secondes, la porte s'ouvre (valeur d'usine).

Pour utiliser cette fonction :

- le détecteur doit connaître son environnement : apprentissage installation OK
- assurez-vous que les câbles concernés sont bien raccordés sur l'entrée d'activation de la porte (sortie 1 par défaut)
- assurez-vous que la fonction de sortie ou de relais est configurée sur mouvement ou tirette (valeur par défaut), ou sur tirette.

Pour créer une tirette virtuelle:



Démarrez un apprentissage avec tirette à l'aide de la télécommande. Vous pouvez créer jusqu'à 3 tirettes différentes.

Déplacez-vous vers la position que vous avez choisie pour déclencher l'activation de la porte à l'aide de la tirette virtuelle. La LED clignote rapidement vert-rouge pendant 5 secondes.



Assurez-vous que rien ne soit placé dans la zone scannée !

Le processus d'apprentissage démarre, ne bougez pas. La LED clignote lentement rouge-vert.

Si la LED clignote lentement en vert, ne bougez plus.

L'apprentissage a correctement été effectué. La LED clignote rapidement vert ou s'éteint.

En cas de clignotement orange, voir le dépannage.

Vous pouvez choisir le type d'objet et son temps de présence minimum pour activer la porte avec la télécommande:

**TYPE D'OBJET**

1 7 8 9

piéton véhicule XL (WH) véhicule tous

**TEMPS DE PRÉSENCE MINIMUM\***

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 stop

\* avant activation doit être au moins le temps de présence minimum sélectionné (par défaut 2sec).

0 s: activation immédiate  
stop: seul un arrêt complet active la porte

Le temps de présence maximum pour la fonction tirette est le même que celui défini pour la fonction présence.



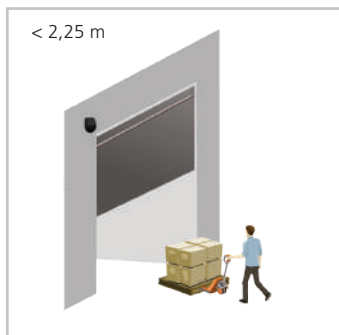
Pour supprimer la zone de tirette virtuelle, il vous suffit de lancer un nouvel apprentissage de tirette (étape 1) sans vous tenir dans la zone scannée. Au bout d'1 minute, le détecteur clignote 5 fois en orange. Appuyez sur les boutons déverrouillage + verrouillage pour sortir du mode configuration :

## DÉCLENCHEUR HAUTEUR

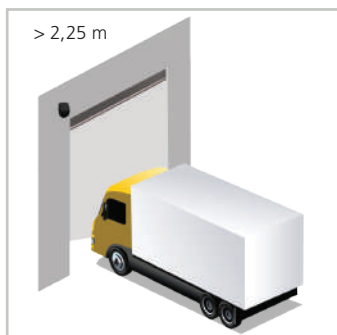
Tous les objets plus grands que 2.25 m activeront la sortie sélectionnée.



Cette option est typiquement utilisée pour ouvrir entièrement ou partiellement la porte selon la hauteur de l'objet. Le câblage et la logique de la configuration de sortie sont liés au contrôleur de la porte.



La porte s'ouvre partiellement  
(détection de mouvement - sortie 1)



La porte s'ouvre entièrement  
(détection de la hauteur - relais)

Vous pouvez ajuster la limite de la hauteur minimum via l'écran LCD: Autres > Hauteur min. (1.75 - 4 m)

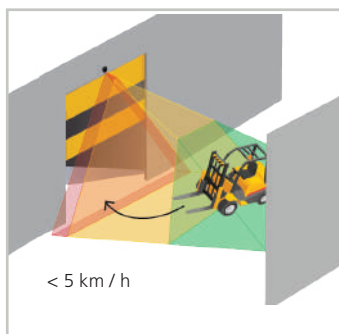
Le temps de présence maximum pour la fonction hauteur est le même que celui défini pour la fonction présence.

## DÉCLENCHEUR VITESSE

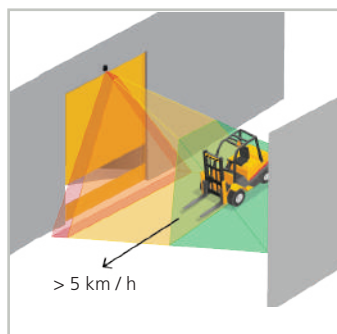
Tous les objets qui bougent à moins de 5 km/h activeront la sortie sélectionnée.



Cette option est typiquement utilisée dans des endroits confinés sans trafic frontal et est comprise dans le pré-réglage « couloir ».



La porte s'ouvre.





















La porte reste fermée.

Vous pouvez ajuster la limite de la vitesse max. via l'écran LCD: Autres > vitesse max. (5 - 50km/h)










## OUT 1

### FONCTIONS D'ACTIVATION DE LA PORTE

	1	Mouvement		
	2	Mouvement ou tirette		
	3	Mouvement ou tirette ou sécurisation		 
	4	Mouvement ou tirette ou présence		 
	5	Tirette		
	6	Mouvement +		
	7	Mouvement+ et hauteur		
	8	Mouvement+ et vitesse		
	9	Présence et mouvement +		

## OUT 2

### FONCTIONS DE PROTECTION

	1	Présence		
	2	Sécurisation		
	3	Présence ou sécurisation		
	4	Présence et hauteur		
	5	Présence et mouvement +		

## RELAIS

### FONCTIONS SUPPLÉMENTAIRES (EN OPTION)

     	1	Mouvement		
	2	Tirette		
	3	Présence		
	4	Sécurisation		
	5	Mouvement +		
	6	Hauteur		
	7	Vitesse		
	8	Présence et hauteur		
	9	Présence ou sécurisation		









Exemple :

	F1	OUT 1	OUT 2	RELAIS
	5	2	0	
	Tirette	Sécurisation	Pas de changement	
	1	0	7	
	Mouvement	Pas de changement	Vitesse	

 VALEURS PAR DÉFAUT



## DÉPANNAGE

E1		E1: CPU-XXX	Le détecteur rencontre un problème interne.	!	Remplacez le détecteur.
E2		E2: XXX PWR	Dysfonctionnement de l'alimentation interne.	!	Remplacez le détecteur.
		E2: IN SUPPLY	L'alimentation est trop basse ou trop élevée.	1	Vérifiez l'alimentation électrique dans le menu Diagnostic du LCD.
		E2: TEMP	La température interne est trop élevée ou trop basse.	1 2	Vérifiez la température du détecteur dans le menu Diagnostic de l'écran LCD Protégez le détecteur contre toute exposition directe à la chaleur ou au froid.
E4		E4: FRONT MASKING la porte reste ouverte 5 min. à chaque ouverture	Le détecteur est peut-être aveuglé	1 2	Retirez tout ce qui se trouve sur la face avant Retirez l'objet qui l'aveugle
E5			Le détecteur demande un apprentissage.	1 2	Démarrez un apprentissage après avoir réglé l'angle. Toutes les sorties de présence/sécurisation sont activées.
		E5: FLATNESS	Erreur lors de l'apprentissage.	1 2 3	Assurez-vous que la zone d'apprentissage soit libre et uniforme. Lancez un apprentissage : Si la partie gauche de la zone est libre :  Si la partie droite de la zone est libre :
		E5: TILT	Erreur lors de l'apprentissage à cause de l'angle d'inclinaison.	1 2	Modifiez l'angle d'inclinaison (max. 15° > Diagnostics - LCD). Lancez un apprentissage d'installation.
		E5: AZIMUTH	Erreur lors de l'apprentissage à cause de l'angle latéral.	1 2	Modifiez l'angle latéral (max. 45° > Diagnostics - LCD). Lancez un apprentissage d'installation.
		E5: HEIGHT	Erreur lors de l'apprentissage à cause de la hauteur de montage.	1 2	Modifiez la hauteur de montage (6 m max., 2 m min.). Lancez un apprentissage d'installation.
		E5: TIME-OUT	Erreur lors de l'apprentissage à cause d'un mouvement dans le champ de détection.	1 2	Lancez un apprentissage d'installation. Lorsque la LED commence à clignoter rouge-vert, assurez-vous qu'il n'y a pas de détection de mouvement pendant au moins 5 secondes. Modifiez légèrement votre position et relancez l'apprentissage d'installation.
		E5: TEACH-IN REMINDER		1	Appuyez sur OK (LCD) pour retourner à l'écran de détection.
E6		E6: FQ OUT	Erreur dans la sortie 1 du détecteur.	!	Remplacez le détecteur.
E8		E8: ERROR NAME	Erreur critique	!	Le détecteur doit être réparé.
		E8: MOTOR		1 2 3	Si la température est négative, réglez le chauffage sur "AUTO". Redémarrez le détecteur. Le préchauffage automatique démarre pour un démarrage correct.
		La LED ORANGE est allumée.	Le détecteur rencontre un problème de mémoire.	!	Remplacez le détecteur.
		La LED ORANGE reste allumée pendant 3 sec. (masking)	Détecteur placé dans un coin et perpendiculaire au mur. Masking : obstacle en hauteur devant la porte	1 2	Modifiez l'angle d'inclinaison pour déplacer le champ de détection. Réduisez le nombre de rideaux via l'écran LCD (Démarrage rapide > Plus > Nb rideaux).
		La LED et l'écran LCD sont éteints.		1	Vérifier les branchements au contrôleur Vérifiez les branchements et connexions du côté du détecteur.
		La porte ne réagit pas.	Le mode service est activé.	1	Quittez le mode service (cf. p. 12).
		Le produit ne réagit pas à la télécommande.	Le détecteur est protégé par un mot de passe.	1	Saisissez le bon mot de passe. Si vous avez oublié le code, coupez et rétablissez l'alimentation pour accéder au détecteur sans code d'accès pendant 1 minute.
		La détection de mouvement survient trop tard.	Le détecteur a un grand angle négatif.	1	Diminuez l'angle du détecteur.

This image shows a single sheet of white paper with horizontal ruling lines. The lines are evenly spaced and run across the width of the page. There are no margins, text, or other markings on the paper.

This image shows a full page of blank, lined paper. It features approximately 20 evenly spaced horizontal grey lines across its entire width, providing a guide for handwriting or typing. The paper itself is a clean, off-white color.

## SPÉCIFICATIONS TECHNIQUES

<b>Technologie :</b>	Technologie laser scanner, mesure de temps de vol (7 rideaux laser)
<b>Mode de détection :</b>	Mouvement, présence, hauteur et vitesse
<b>Champ de détection :</b>	Largeur: 1 x hauteur de montage ; profondeur : 1 x hauteur de montage (minimum)
<b>Épaisseur du premier rideau :</b>	0.5 cm / m (hauteur de montage)
<b>Hauteur de montage standard :</b>	2 m à 10 m
<b>Facteur de réflectivité min. :</b>	> 2 % (sur le sol et l'objet) (mesuré à max. 6 m dans le champ de sécurisation)
<b>Taille d'objet standard min. :</b>	70 cm x 30 cm x 20 cm
<b>Caractéristiques optiques :</b> (IEC/EN 60825-1)	LASER IR: Longueur d'onde 905 nm; puissance de sortie pulsée <0.1 mW; Classe 1 LASER visible Longueur d'onde 635 nm; puissance de sortie pulsée <1mW ; Classe 2
<b>Communication bluetooth® :</b>	Bande passante: 2402 MHz – 2480 MHz Puissance transmise max.: 12 dBm
<b>Tension d'alimentation* :</b>	12V AC (-10%) - 24V AC (+10%) (50-60Hz); 12V DC (-10%) - 30V DC @ terminal du détecteur (Le courant d'alimentation doit être de 1,5 A maximum)
<b>Consommation :</b>	Chauffage éteint: < 2.5 W; Chauffage auto: typ. < 10 W, max. 15 W
<b>Temps de réponse :</b>	Typ. 230 ms; max. 800 ms (selon les paramètres d'immunité)
<b>Sortie* :</b>	2 relais statiques (isolation galvanique - libre de potentiel) 24V AC / 30V DC (tension de commutation max.) - 100 mA (max ; courant de commutation)  - en mode commutation: NO/NC - en mode fréquence : signal à impulsions (f= 100 Hz +/- 10%)  1 relais électro-mécanique (isolation galvanique - libre de potentiel) 30V AC / 42V DC (tension de commutation max.) - 500 mA (courant de commutation max.)
<b>Entrée test* :</b>	30V DC (tension de commutation max.) - faible > 1V, élevée > 10V (seuil de tension)
<b>Signaux des LED :</b>	3 LED de couleur
<b>Dimensions :</b>	159 mm (H) x 208 mm (L) x 127 mm (P)
<b>Matériau / Couleur :</b>	PC/ASA / Noir
<b>Angles de rotation sur le support :</b>	45° vers la droite, 15° vers la gauche (verrouillable)
<b>Angles d'inclinaison sur le support :</b>	-10° à +5°
<b>Degré de protection :</b>	IP65 (IEC / EN 60529)
<b>Plage de température :</b>	-30 °C à +60 °C

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

\*Les sources électriques externes doivent assurer une double isolation par rapport aux tensions primaires.

The Bluetooth® word mark and logos are registered trademarks owned by Bluetooth SIG, Inc. and any use of such marks by BEA is under license. Other trademarks and trade names are those of their respective owners.

BEA SA | LIEGE Science Park | Allée des Noisetiers, 5 - 4031 ANGLEUR [BELGIUM] | T +32 4 361 65 65 | F +32 4 361 28 58 | info-eu@beasensors.com | www.beasensors.com



Par la présente, BEA déclare que ce produit est conforme aux directives européennes :  
2014/53/EU (RED), 2011/65/EU (RoHS).  
La déclaration de conformité complète est disponible sur notre site internet.

Ce produit doit être éliminé séparément des ordures ménagères.

