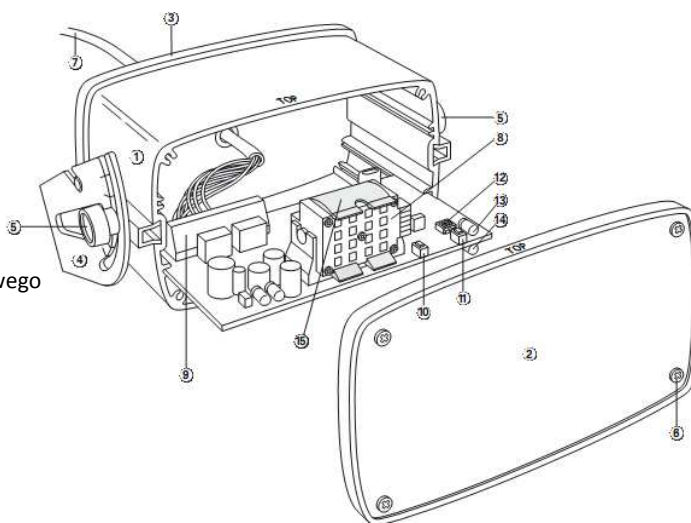


Herkules

Mikrofalowy detektor ruchu do drzwi przemysłowych.

Instrukcja obsługi

1. Obudowa
2. Pokrywa przednia
3. Pokrywa tylna
4. Zawias mocujący
5. Śruby wspornikowe
6. Śruby pokrywy
7. Przewód
8. Moduł radiolokatora dwuwymiarowego
9. Przyłącze (kostka)
10. Przycisk X
11. Przycisk Y
12. Przełącznik adresujący
13. Dioda czerwona
14. Dioda zielona
15. Klip



SPIS TREŚCI

	Rozdział	Strona
1. Informacje dotyczące bezpieczeństwa		1
2. Montaż		2
3. Podłączenie elektryczne		3
4. Włączanie i inicjalizacja		4
5. Funkcje zdalnego pilota		4
6. Kod dostępu		5
7. Programowanie z użyciem zdalnego pilota		7
8. Programowanie z użyciem przycisków (bez zdalnego pilota)		9
9. Ustawienia mechaniczne obszaru detektora		11
10. Test ustawień obszaru detektora		11
11. Ręczne otwieranie drzwi		12
12. Kod dostępu		12
13. Zerowanie urządzenia		12

1. Informacje dotyczące bezpieczeństwa

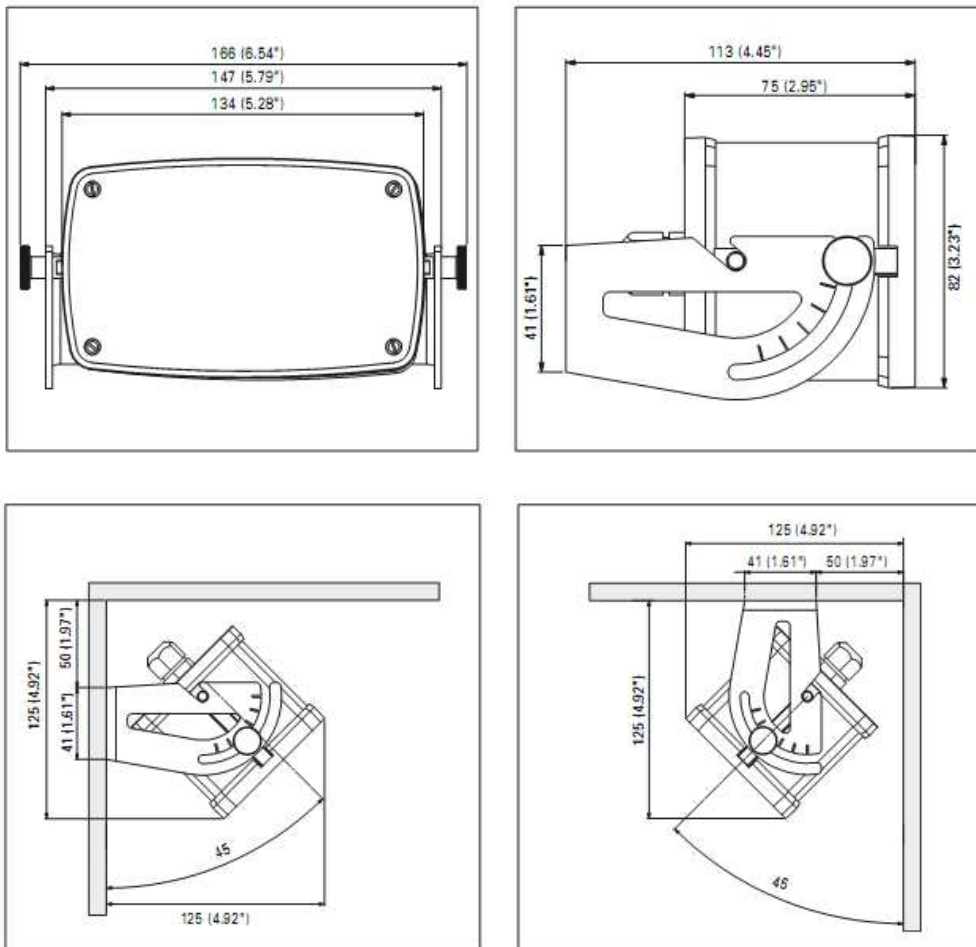
Jednostka może być obsługiwana wyłącznie prądem o niskim natężeniu podłączonym z użyciem bezpiecznej izolacji elektrycznej. Wszelkie naprawy urządzenia mogą być wykonywane wyłącznie przez dostawcę. Nigdy nie należy dotykać elementów elektronicznych sensora.

2. Montaż

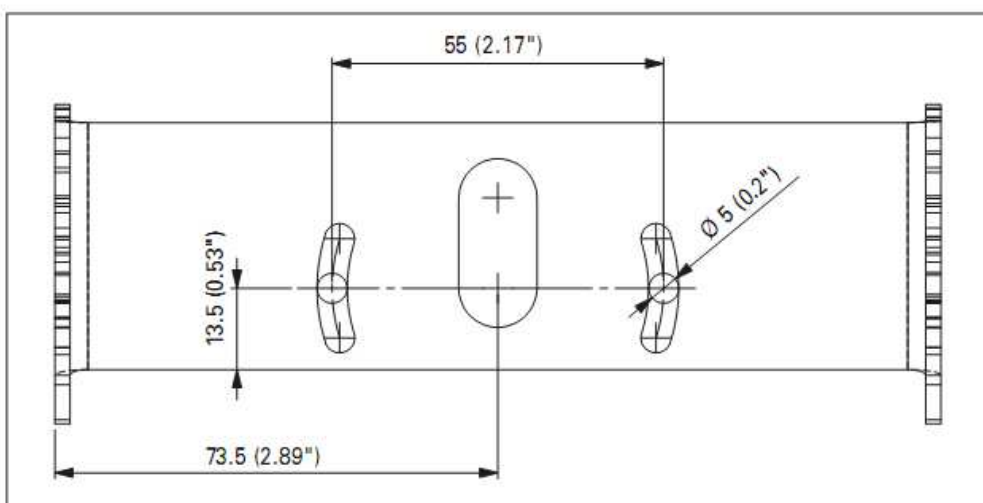
Ważne uwagi:

- Jednostka musi być przymocowana sztywno do wytrzymałej powierzchni (bez znamienych wibracji)
- Nigdy nie należy instalować urządzenia za osłoną
- Urządzenie należy zainstalować tak, aby niepożądane, poruszające się obiekty nie wkraczały w strefę detekcji ruchu
- Upewnij się, że w obszarze detekcji nie znajdują się lampy fluorescencyjne (światówki)
- Urządzenie należy zainstalować pośrodku, powyżej drzwi

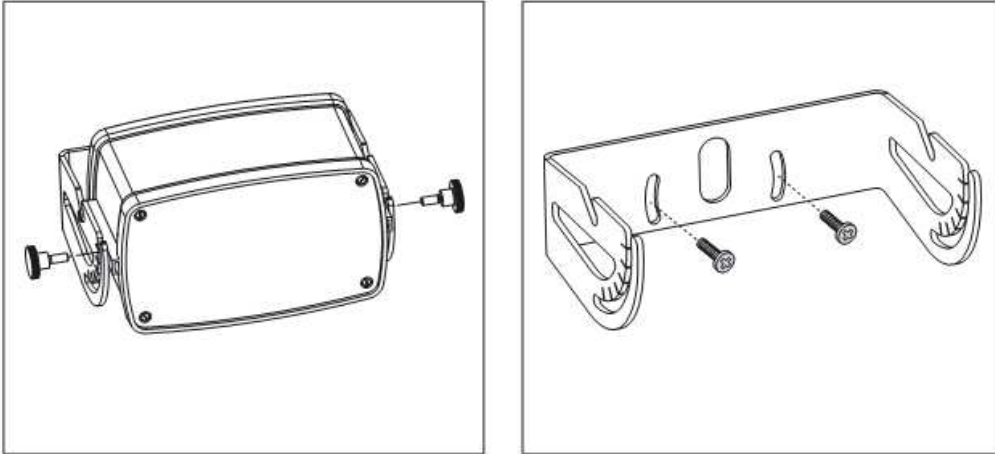
2.1 Wymiary urządzenia



2.2 Dane potrzebne do nawiercenia otworów



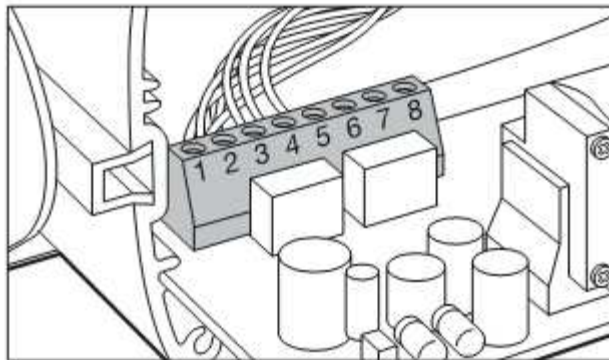
2.3 Mocowanie



3. Podłączenie elektryczne

Rozmieszczenie połączeń

Jeśli drzwi przemysłowe mają tylko jedno wejście przekaźnika, możliwe jest podłączenie do któregoś z wymaganych połączeń.



Połączenie, gdy funkcja rozdzielania LUDZIE-POJAZDY jest WŁĄCZONA	Połączenie dla rozpoznania kierunkowego. Funkcja rozdzielania LUDZIE-POJAZDY jest WYŁĄCZONA																																																												
<table border="0"> <tr><td>1</td><td>white</td><td>=====</td><td>12-28 V AC / 12-36 V DC</td></tr> <tr><td>2</td><td>brown</td><td>=====</td><td>12-28 V AC / 12-36 V DC</td></tr> <tr><td>3</td><td>green</td><td>=====</td><td rowspan="2">Person 48 V AC / DC 55 VA / 24 W</td></tr> <tr><td>4</td><td>yellow</td><td>=====</td></tr> <tr><td>5</td><td>grey</td><td>=====</td><td rowspan="2">Vehicle 48 V AC / DC 55 VA / 24 W</td></tr> <tr><td>6</td><td>pink</td><td>=====</td></tr> <tr><td>7</td><td>blue</td><td>=====</td><td></td></tr> <tr><td>8</td><td>red</td><td>=====</td><td></td></tr> </table>	1	white	=====	12-28 V AC / 12-36 V DC	2	brown	=====	12-28 V AC / 12-36 V DC	3	green	=====	Person 48 V AC / DC 55 VA / 24 W	4	yellow	=====	5	grey	=====	Vehicle 48 V AC / DC 55 VA / 24 W	6	pink	=====	7	blue	=====		8	red	=====		<table border="0"> <tr><td>1</td><td>white</td><td>=====</td><td>12-28 V AC / 12-36 V DC</td></tr> <tr><td>2</td><td>brown</td><td>=====</td><td>12-28 V AC / 12-36 V DC</td></tr> <tr><td>3</td><td>green</td><td>=====</td><td rowspan="2">Forward 48 V AC / DC 55 VA / 24 W</td></tr> <tr><td>4</td><td>yellow</td><td>=====</td></tr> <tr><td>5</td><td>grey</td><td>=====</td><td rowspan="2">Backwards 48 V AC / DC 55 VA / 24 W</td></tr> <tr><td>6</td><td>pink</td><td>=====</td></tr> <tr><td>7</td><td>blue</td><td>=====</td><td></td></tr> <tr><td>8</td><td>red</td><td>=====</td><td></td></tr> </table>	1	white	=====	12-28 V AC / 12-36 V DC	2	brown	=====	12-28 V AC / 12-36 V DC	3	green	=====	Forward 48 V AC / DC 55 VA / 24 W	4	yellow	=====	5	grey	=====	Backwards 48 V AC / DC 55 VA / 24 W	6	pink	=====	7	blue	=====		8	red	=====	
1	white	=====	12-28 V AC / 12-36 V DC																																																										
2	brown	=====	12-28 V AC / 12-36 V DC																																																										
3	green	=====	Person 48 V AC / DC 55 VA / 24 W																																																										
4	yellow	=====																																																											
5	grey	=====	Vehicle 48 V AC / DC 55 VA / 24 W																																																										
6	pink	=====																																																											
7	blue	=====																																																											
8	red	=====																																																											
1	white	=====	12-28 V AC / 12-36 V DC																																																										
2	brown	=====	12-28 V AC / 12-36 V DC																																																										
3	green	=====	Forward 48 V AC / DC 55 VA / 24 W																																																										
4	yellow	=====																																																											
5	grey	=====	Backwards 48 V AC / DC 55 VA / 24 W																																																										
6	pink	=====																																																											
7	blue	=====																																																											
8	red	=====																																																											

Kolory przewodów: 1. Biały, 2. Brązowy, 3. Zielony, 4. Żółty, 5. Szary, 6. Różowy, 7. Niebieski, 8. Czerwony

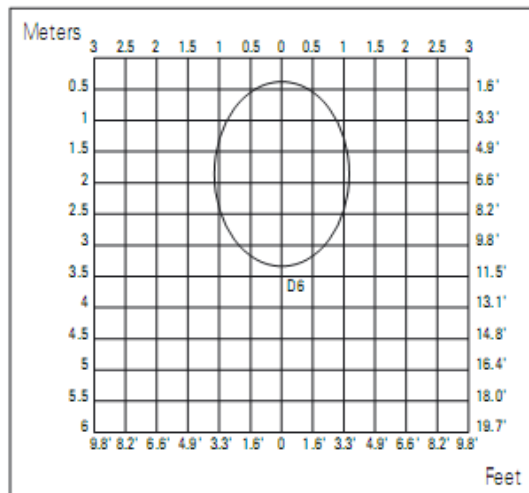
4. Włączenie i inicjalizacja

Urządzenie jest gotowe do programowania gdy zasilanie jest zostało podłączone, ZIELONA dioda mrugnie kilka razy.

Domyślne ustawienia są odpowiednie do następujących zastosowań:

- wysokość umocowania 4.00 do 4.90 m
- interwał podtrzymania 2s, wyjście aktywne
- detekcja wolnego ruchu na średnim poziomie (detekcja bardzo wolnych obiektów)
- funkcja rozdzielenia LUDZIE-POJAZDY jest aktywna
- maskowanie przecinania ruchu na średnim poziomie
- detekcja ruchu w kierunku sensora (do przodu)

Jeśli wymagane są inne ustawienia, mogą one być zmienione przy użyciu pilota, lub przycisków urządzenia. Aby uzyskać informację na temat ustawienia przy pomocy przycisków proszę przejść do rozdziału 8.



Rys. Wymiar pola przy umocowaniu pod kątem 30°

Pilot zdalny Reglobeam

Pilot systemu Reglobeam pozwala na programowanie urządzenia Hercules w sposób łatwy oraz wygodny, z niższego poziomu. Przesyłanie informacji pomiędzy pilotem Reglobeam oraz urządzeniem Hercules odbywa się dwukierunkowo tzn. do i z sensora; jest to zapewnione poprzez połączenie podczerwone. Parametry ustawień są odczytywane przez pilot Reglobeam natychmiast po zaprogramowaniu i są wyświetlane do ich sprawdzenia. Zapewnia to bezpieczne i prawidłowe programowanie.

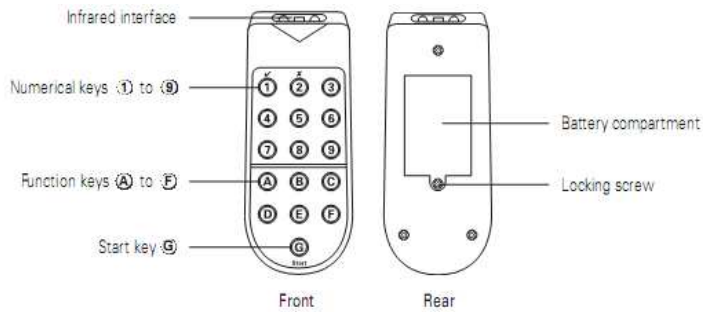
5. Funkcje

Pilot Reglobeam jest obsługiwany poprzez kombinacje klawiszy funkcyjnych oraz numerycznych. Zobacz prawidłową metodę obsługi w rozdziałach 5 oraz 7.

Migające klawisze w pilocie Reglobeam sygnalizują, że przesyłanie informacji było niepełne. Moduł połączenia podczerwonego nie powinien być wystawiany bezpośrednio na światło słoneczne lub inne źródła światła.

BIRCHER REGLOMAT

sensing the future

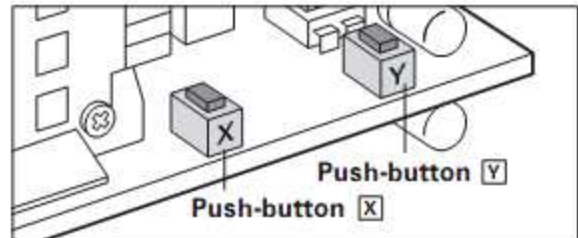


(Przód)
Moduł połączona podczerwonego
Klawisze numeryczne 1 do 9
Klawisze funkcyjne A do F
Klawisz startowy G

(Tył)
Miejsce na baterie
Śruba blokująca

5.2 Tryb konfiguracji

Połączenie pomiędzy pilotem zdalnym Reglobeam, a urządzeniem Herkules może być nawiązane tylko gdy sensor jest w trybie konfiguracji. Tryb konfiguracji aktywuje się po włączeniu sensora. Z powodów bezpieczeństwa tryb ten jest automatycznie deaktywowany po upływie 30 minut od ostatniego programowania sensora.



Istnieją 3 różne sposoby aktywowania trybu konfiguracji:

- Naciśnij któryś z przycisków (X lub Y) zlokalizowanych w urządzeniu lub
- Zrestartuj sensor (odłączając zasilanie) lub
- Uzyskaj dostęp do trybu konfiguracji poprzez podanie kodu dostępu (rozdział 6)

5.3 Nawiązywanie połączenia

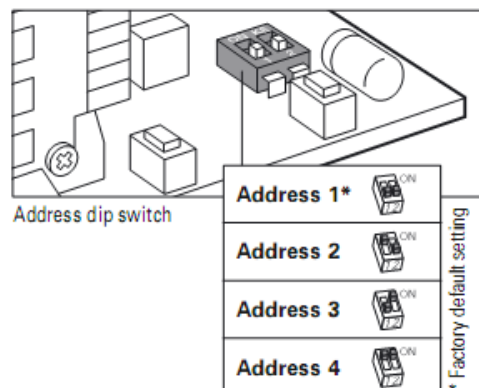
Naciśnij klawisz startowy G zlokalizowany na zdalnym pilocie Reglobeam.

- ➔ Jeśli połączenie zostało nawiązane, klawisz G oraz jeden z klawiszy 1 do 4 zaświeci się (zobacz również sekcję 5.4 adresowanie sensora)
- ➔ Jeśli klawisz G miga, połączenie nie może być nawiązane.
 - Zbliz pilota bliżej sensora i nakieruj go dokładnie w jego kierunku.
 - Sprawdź baterie w pilocie Reglobeam.
- ➔ Jeśli żadne klawisze nie świecą się, wymień baterie.
- ➔ Jeśli klawisz G oraz jeden z klawiszy 1 do 4 świecą się, lecz dalsza konfiguracja nie jest możliwa, oznacza to, że tryb konfiguracji jest nieaktywny
 - Aktywuj tryb konfiguracji (sekcja 5.2)

5.4 Adresowanie sensora

Istnieje możliwość ustawienia 4 różnych adresów do komunikacji urządzenia z pilotem Reglobeam.

Różne metody adresowania sensora muszą być zastosowane w dwóch niżej opisanych przypadkach: Kilka sensorów jest ulokowanych w zasięgu pilota Reglobeam.



Może się to zdarzyć jeśli sensory ulokowane obok siebie, lub też sensory są naprzeciw siebie.

- ➔ Wybierz dla sensorów różne adresy
- ➔ Uzyskaj połączenie pomiędzy sensorem a pilotem jak opisano w sekcji 5.3

6. Kod dostępu

Urządzenie Herkules może być chronione przed niepożądaną manipulacją poprzez użycie czterocyfrowego kodu. Istnieje możliwość aktywacji trybu konfiguracji z użyciem kodu dostępu, w każdej chwili poprzez pilota Reglobeam (zobacz sekcja 5.2), aby zmienić lub poprawić ustawienia. Domyślnie funkcja „kod dostępu” jest WYŁĄCZONA.

6.1 Włączanie funkcji „kod dostępu” (zapisywanie kodu)

Kod dostępu może być zapisany tylko jeśli sensor jest w trybie konfiguracji (zobacz sekcja 5.2). Urządzenie będzie chronione od chwili zapisania kodu (tryb konfiguracji deaktywowany).

Naciśnij klawisz starowy G

➔ Klawisz G oraz jeden z klawiszy 1 do 4 zaświeci się

Naciśnij klawisz C, a potem 9

➔ Klawisz C oraz 2 zaświecą się

➔ Funkcja „kod dostępu” jest wyłączona (nie ma zapisanego kodu)

➔ Wprowadź czterocyfrowy kod (dowolny numer z przedziału od 1111 do 9998)

Naciśnij klawisz C

➔ Klawisz C oraz 1 zaświecą się

➔ Funkcja „kod dostępu” jest włączona (kod zapisany)

➔ Tryb konfiguracji jest dezaktywowany (urządzenie jest chronione)

6.2 Wyłączanie funkcji „kod dostępu” (kasowanie kodu)

Kod dostępu może być skasowany jedynie gdy sensor znajduje się w trybie konfiguracji (zobacz sekcja 5.2)

Naciśnij klawisz starowy G

➔ Klawisz G oraz jeden z klawiszy 1 do 4 zaświeci się

Naciśnij klawisz C, a potem 9

➔ Klawisz C oraz 1 zaświecą się

➔ Funkcja „kod dostępu” jest włączona (kod zapisany)

Naciśnij cztery razy klawisz 9, a następnie klawisz C

➔ Klawisz C oraz 2 zaświecą się

➔ Funkcja „kod dostępu” jest wyłączona (kod skasowany)

6.3 Aktywacja trybu konfiguracji

Tryb konfiguracji może być aktywowany z użyciem pilota jedynie w przypadku gdy zapisano wcześniej kod dostępu (zobacz sekcja 6.1).

Naciśnij klawisz startowy G

➔ Klawisz G oraz jeden z klawiszy 1 do 4 zaświeci się

Naciśnij klawisz C, a następnie 9

➔ Klawisze C oraz 1 zaświecą się

➔ Funkcja „kod dostępu” jest włączona

Wprowadź swój czterocyfrowy kod

Naciśnij klawisz C

➔ Klawisze C oraz 1 zaświecą się

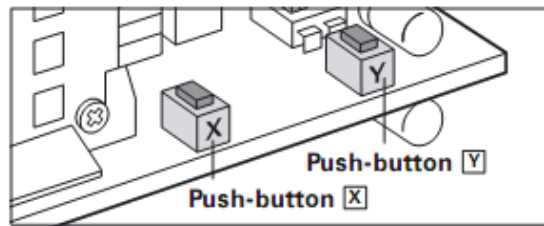
➔ Tryb konfiguracji jest aktywny

➔ Sensor jest gotowy do programowania

➔ Jeśli klawisze C oraz 2 świecą się, oznacza to, że wprowadzony czterocyfrowy kod jest nieprawidłowy

➔ Zaczynaj jeszcze raz od kroku 1.

6.4 Wyłączenie funkcji 'kod dostępu' (kasowanie kodu) bez użycia pilota



Ważne: wszystkie parametry powrócą do ustawień fabrycznych.

Naciśnij jednocześnie przyciski X oraz Y na 8 sekund. Obie diody zaświecą się krótko co 2 sekundy.

- ↳ Urządzenie zostało zresetowane do domyślnych ustawień fabrycznych
- ↳ Funkcja kodu dostępu jest wyłączona (kod skasowany)
- ↳ Rozpocznie się nowa inicjalizacja (zobacz rozdział 4)

Ustawienia detektora ruchu

7. Programowanie przy użyciu zdalnego pilota

W celu programowania bez użycia pilota przejdź do rozdziału 8.

Tabela na stronie 25 zawiera przegląd wszystkich funkcji i ich wartości oraz ustawień fabrycznych.

Uwagi

- Pilot Reglobeam: zobacz rozdział 5
- Programowanie musi nastąpić w ciągu 30 sekund, w innym przypadku zajdzie potrzeba powtórzenia procedury.

7.1 Wysokość umocowania

Klawisze F + 4 + 2 do 7 (poziomy od 2 do 7)

2 = 2.50 do 2.90 m

3 = 3.00 do 3.90 m

4 = 4.00 do 4.90 m

itd.

Wysokość umocowania musi być zawsze zaprogramowana (ustawienie fabryczne 4.00 – 4.90 m).

7.2 Wygodne funkcje

Ustawienia te są zaprojektowane dla szybkiej i prostej konfiguracji w sytuacji ich standardowego użytkowania.

Klawisze

C + 1 = Standard, wykrywa wszelkie objekty

C + 2 = Ruch czołowy, wszelkie objekty

C + 3 = Boczny ruch, wszelkie objekty

C + 4 = Wysoka czułość, wszelkie objekty

C + 5 = Standard, rozdzielanie L/P

C + 6 = Ruch czołowy, rozdzielanie L/P

C + 7 = Boczny ruch, rozdzielanie L/P

C + 8 = Wysoka czułość, rozdzielanie L/P

C = Sprawdzenie poziomu funkcji wygody

L/P – funkcja rozdziału LUDZIE – POJAZDY

Pilot odczyta i wyświetli funkcje wygody nawet gdy kilka parametrów było zmienionych.

Pre-programowane wartości rozszerzonych funkcji są pokazane w tabeli na stronie 26.

7.3 Rozmiar pola (czułość)

Klawisz

D + 1 do 9

Poziomy od 1 (małe pole) do 9 (duże pole)

Zobacz stronę 26 -27 aby poznać wymiary pól.

7.4 Funkcja podtrzymania (dodatkowy interwał podtrzymania)

Klawisze

F + 1 + 1 do 4 (poziomy 1 do 4)

1 = 0.5 s

2 = 1.0 s

3 = 2.0 s

4 = 5.0 s

Dodatkowy interwał podtrzymania uruchamia się tylko gdy inne funkcje miały miejsce z efektem opóźnienia.

7.5 Rozpoznanie kierunku

Klawisze

E + 1 = Rozpoznanie obiektów poruszających się w kierunku detektora (do przodu)

E + 2 = Rozpoznanie obiektów poruszających się w kierunku od detektora (do tyłu)

Rozpoznanie kierunku może być ustawione tylko gdy funkcja rozdziału LUDZIE – POJAZDY jest aktywna (zobacz sekcja 7.7). W przeciwnym wypadku, kierunek obiektu jest obrazowany przez oddzielnie przez dwa wyjścia.

7.6 Sygnał wyjściowy aktywny/bierny

Klawisze

F + 2 + 1 = Aktywny

F + 2 + 2 = Pasywny

Fabryczne połączenia wyjść przekaźnika są przedstawione w sekcji 3.1. Funkcja ta daje możliwość zmiany typu połączenia bez konieczności zamiany połączeń przewodów.

7.7 Rozdzielenie pomiędzy LUDZI i POJAZDY

Klawisze

F + 8 + 1 = Włączone, tzn. sensor wysyła sygnały do różnych wyjść przekaźnika

F + 8 + 2 = Wyłączone, tzn. sensor wysyła sygnały o kierunku obiektu do przekaźnika niezależnie od typu obiektu.

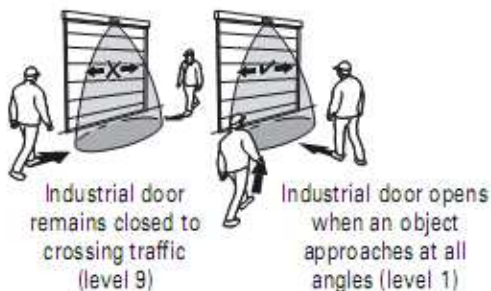
Używając tej funkcji mamy możliwość wyboru czy wyjścia przekaźnika mają być przełączane oddzielnie w odpowiedzi na ludzi lub pojazdy.

7.8 Optymalizacja przecinania pola ruchu

Klawisze

F + 5 + 1 = Wyłączony

F+5+2 do 9 (poziomy 1 do 9)



Drzwi przemysłowe pozostają zamknięte w momencie przecinania pola ruchu (poziom 9)

Drzwi przemysłowe otwierają się gdy obiekty zbliżają się pod każdym kątem (poziom 1)

Optymalny kąt nachylenia dla funkcji przecinania pola ruchu to 30° do 45° (zobacz także sekcja 9.1). Używanie tej funkcji z klipem znajdującym się w urządzeniu nie jest możliwe.

7.9 Szerokie pole

Klawisze

B + 1 = Włączone

B + 2 = Wyłączone

Funkcja ta musi być aktywowana gdy zatrask mechaniczny jest używany do ustawienia szerokiego pola. Zobacz także sekcję 9.2

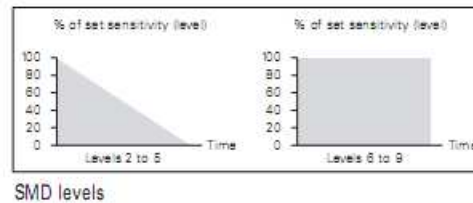
7.10 Detekcja wolnego ruchu (SMD)

Klawisze

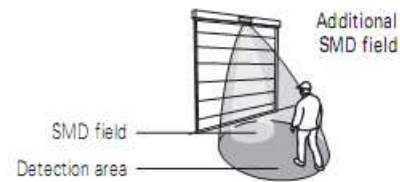
F + 3 + 1 = Wyłączona

F + 3 + 2 do 5 = zmniejszająca się czułość

F + 3 + 6 do 9 = stała czułość



SMD levels



Dodatkowe pole SMD aktywuje się gdy nastąpi detekcja ruchu; jest możliwe monitorowanie osoby pozostającej w obszarze drzwi. Funkcja SMD rozpoznaje najmniejszy ruch, tak więc zapewnia wyraźne zwiększenie komfortu. Funkcja SMD może być ustawiona do 9 różnych poziomów (zobacz sekcję 7.11).

7.11 Wielkość obszaru SMD (detekcji wolnego ruchu)

F + 7 + 1 do 9 (poziomy 1 do 9)

Funkcji tej używa się do ustawienia wielkości obszaru detekcji wolnego ruchu (SMD):

Ustaw funkcję „dodatkowe opóźnienie czasu opuszczania” (sekcja 7.4) na najmniejszy poziom (F + 1 + 1).

Ustaw wymaganą wielkość obszaru do następujących poziomów:

1-3 = mały

4-6 = średni

7-9 = duży

Po sprawdzeniu obszaru przestaw dodatkowe opóźnienie czasu opuszczania na wcześniejszą wielkość (sekcja 7.4).

Zauważ że pozycja pola SMD zależy od kąta nachylenia modułu radaru (zobacz sekcja 9.1).

7.12 Funcje filtra cyfrowego

F + 6 + 1 = Włączone

F + 6 + 2 = Wyłączone

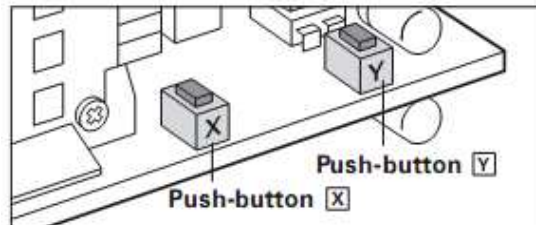
Herkules może mieć wiele zastosowań w różnych warunkach otoczenia. W pewnych sytuacjach montażowych, może być konieczne aktywowanie dodatkowych filtrów ograniczających zakłócenia. Zdarza się tak, gdy pobliskie źródła zakłóceń prowadzą do niechcianych fałszywych aktywacji układu. Problem taki można rozwiązać używając tej funkcji.

8. Programowanie z użyciem przycisków (bez zdalnego pilota)

Jeśli przeprowadzasz zmianę ustawień ze zdalnym pilotem Reglobeam przejdź do rozdziału 7. Przegląd wszystkich funkcji, wartości oraz ustawień fabrycznych znajduje się w tabeli na stronie 25.

Uwaga

- Programowanie musi nastąpić w ciągu 30 sekund, w innym przypadku zajdzie potrzeba powtórzenia procedury.



8.1 Ustawianie funkcji

Gdy ustawiamy funkcje używając przycisków wszystkie wcześniejsze parametry są kasowane.

Krok 1

Naciśnij oba przyciski w tym samym czasie aby uzyskać dostęp do wymaganego trybu

Tryb podstawowy → Przytrzymaj wciśnięte przyciski przez 2 sekundy → Zielona dioda błyska po 2 sekundach

Tryb drugorzędny → Przytrzymaj wciśnięte przyciski przez 4 sekundy → Zielona dioda błyska po 2 sekundach oraz po 4 sekundach

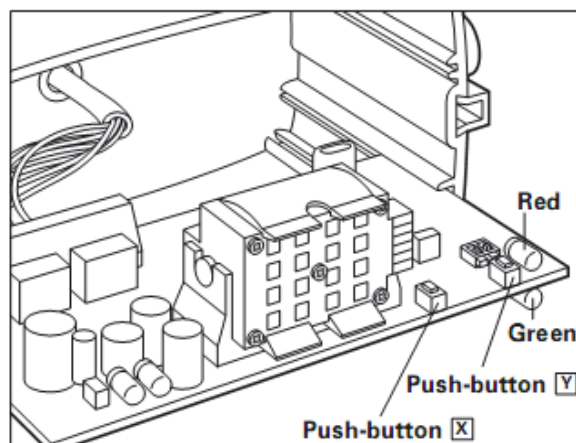
Zerowanie → Przytrzymaj wciśnięte przyciski przez 8 sekund → Zielona dioda błyska po 2 sekundach, po 4 sekundach oraz po 8 sekundach

Liczba błysnięć zielonej diody wskazuje na numer aktywowanej funkcji, czerwona dioda wskazuje poziom danej funkcji błyskając odpowiednią ilość razy.

Krok 2

Zmień funkcję naciskając przycisk X (wartość wzrasta z każdym pojedynczym naciśnięciem). Gdy ostatnia funkcja zostanie osiągnięta, program przeskoczy ponownie do pierwszej w kolejności funkcji.

Zmień poziom danej funkcji poprzez przyciśnięcie Y (wartość wzrasta z każdym pojedynczym naciśnięciem).



Krok 3

Wyjdź z trybu programowania naciskając krótko oba przyciski jednocześnie.

Wartości, które można ustawić w obu trybach pokazane są w tabeli poniżej.

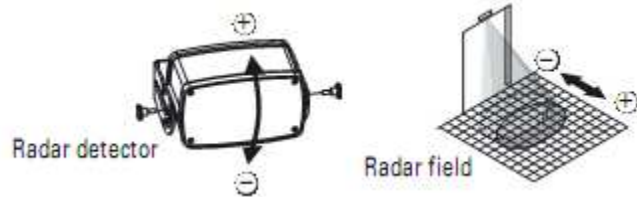
Tryb	Funkcja	Krok 1	Krok 2		Uwagi
		Wciśnięcie obu przycisków jednocześnie	Przycisk X Numer funkcji (zielona dioda)	Przycisk Y Poziom (czerwona dioda)	
Podstawowy	Funkcja wygody	Naciśnij na 2 s	1	1 ... 8	Sekcja 7.2
	Wysokość umocowania	Naciśnij na 2 s	2	2 ... 7 2 = 2.50 do 2.90 m 3 = 3.00 do 3.90 m 4 = 4.00 do 4.90 m* itd.	
Drugorzędny	Wymiar obszaru	Naciśnij na 4 s	1	1,2,3 Mały 4,5,6 Średni* 7,8,9 Duży	
	Interwał podtrzymania	Naciśnij na 4 s	2	1 = 0.5 s 2 = 1.0 s 3 = 2.0 s* 4 = 5.0 s	
	Rozpoznanie kierunku	Naciśnij na 4 s	3	1 Do przodu – w kierunku detektora* 2 Do tyłu	
	Aktywny/bierny	Naciśnij na 4 s	4	1 Aktywny * 2 Pasywny *	
	Rozdzielenie LUDZIE/POJAZDY	Naciśnij na 4 s	5	1 Włączone * 2 Wyłączone	

*domyślne ustawienia fabryczne

9. Ustawienia obszaru detektora

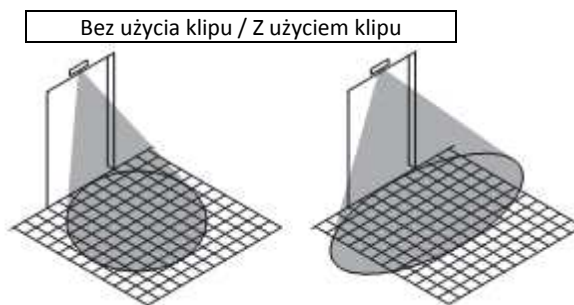
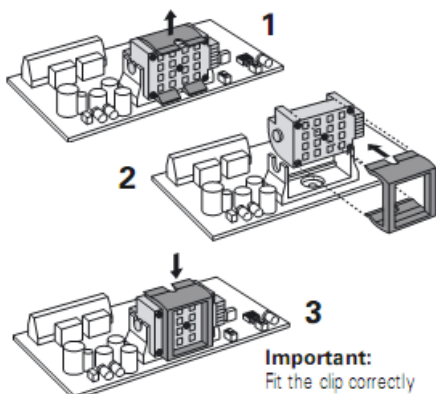
9.1 Nachylenie detektora

Zasięg: 0° do 90° , ustawiane co 30°



9.2 Geometria obszaru detekcji (zacisk)

Klip może być używany tylko wtedy gdy wysokość umocowania wynosi do 4 metrów. Poprzez użycie zacisku zmienia się geometrię obszaru. Zasilanie musi być przerwane na co najmniej 5 sekund za każdym razem gdy trzeba umocować bądź usunąć klip.



Ważne: Dopasuj prawidłowo zacisk.

Funkcja szerokiego pola musi zostać aktywowana przy użyciu kombinacji klawiszy B + 1, po zamocowaniu zacisku. Zobacz sekcja 7.9.

10. Sprawdzanie ustawień obszaru

Sprawdź czy ustawienia obszaru są prawidłowe, chodząc po obszarze detekcji ruchu i obserwując odpowiednie diody. Zobacz wymiary obszarów na stronie 26.

DIODA	Rozdzielenie LUDZIE/POJAZDY włączone	Rozpoznanie kierunku
Czerwona	Rozpoznaje ludzi	Rozpoznaje do przodu
Zielona	Rozpoznaje pojazdy	Rozpoznaje do tyłu

FUNKCJE OGÓLNE

11. Ręczne otwieranie drzwi przemysłowych

A+1 = Włączenie przekaźnika

A+2 = Wyłączenie przekaźnika

Ręczne otwieranie drzwi pozostaje aktywne przez maksymalnie 15 minut chyba że funkcja zostanie powtórnie wyłączona. Po tym czasie drzwi zamykają się i następuje reaktywacja automatycznego trybu.

12. Kod dostępu

Zobacz rozdział 6

13. Zerowanie

Funkcja ta zeruje wszystkie parametry detektora do ustawień fabrycznych (zobacz strona 25, „Przegląd funkcji zdalnego pilota”) oraz aktywuje tryb inicjalizacji, jeśli urządzenie jest włączone (zobacz rozdział 4).

Ponadto kod dostępu jest kasowany, gdy system jest zerowany (rozdział 6).

Istnieją dwa sposoby wyzerowania urządzenia do poziomu domyślnych ustawień fabrycznych:

- a) Przy użyciu zdalnego pilota A + 9 = zerowanie
Lub
- b) Wciskając jednocześnie przyciski X i Y na czas 8 sekund. Obie diody błysną krótko co dwie sekundy.

Przegląd funkcji zdalnego pilota

Rozdział	Funkcja	Opis	Kombinacja klawiszy	Poziomy
6(12)	Kod dostępu	Odczytanie statusu kodu Ustawienie kodu Wprowadzenie kodu Kasowanie kodu	C+9 C+9+XXXX+C C+9+XXXX+C C+9+9999+C	1 = Kod zapisany 2 = Brak kodu Ustaw 1111-9998 Wprowadź 1111-9998
7.2	Wygodne funkcje	Odczyt poziomu funkcji Wybór poziomu funkcji	C C+1...8	Zobacz sekcja 7.2
7.1	Wysokość umocowania	Odczytaj wysokość umocowania Ustaw wysokość umocowania	F+4 F+4+2...7	2 = 2.5-2.9 m 3 = 3.0-3.9 m 4 = 4.0-4.90 m* itd.
7.3	Wymiary obszaru (czułość)	Odczytaj czułość Ustaw czułość	D D+1...9	Zobacz sekcja 7.3 1,2,3 = mała 4,5,6 = średnia* 7,8,9 = duża
7.4	Interwał podtrzymania (dodatkový interwał podtrzymania)	Odczytaj wartość Ustaw wartość	F+1 F+1+1...4	1 = 0.5s 2 = 1.0s 3 = 2.0s 4 = 5.0s
7.5	Rozpoznanie kierunku (tylko gdy funkcja LUDZIE/POJAZDY jest aktywna)	Odczytaj kierunek Ustaw kierunek	E E + 1...2	1 = do przodu* 2 = do tyłu
7.6	Sygnal wyjściowy Aktywny/Bierny	Odczytanie trybu Ustawienie trybu	F+2 F+2+1...2	1 = aktywny* 2 = Bierny
7.7	Rozdzielenie LUDZIE/POJAZDY	Odczytaj tryb Przełącz tryb wł/wył	F+8 F+8+1...2	1 = wł* 2 = wył
7.8	Optymalizacja przecinania pola ruchu	Odczytaj poziom Ustaw poziom	F+5 F+5+1...9	1 = Wył 2,3 = niski 4,5,6 = średni* 7,8,9 = wysoki
7.9	Szeroki obszar (tylko z użyciem zacisku)	Odczytanie funkcji Ustawienie funkcji	B B+1...2	1 = Wł 2 = Wył*
7.10	Detekcja wolnego ruchu (rozpoznaje bardzo wolno poruszające się obiekty)	Odczyt poziomu SMD Ustawienie poziomu SMDI	F+3 F+3+1...9	1 = wył, brak SMD 2,3 = krótka, zmniejszająca się* 4,5 = długa, zmniejszająca się 6,7 = krótka, stała 8,9 = długa, stała
7.11	Wymiar obszaru SMD	Odczyt wartości Ustawienie wartości	F+7 F+7+1...9	1,2,3 = mały 4,5,6 = średni* 7,8,9 = duży
7.12	Funkcja filtra cyfrowego	Odczyt statusu zmniejszania zakłóceń Ustawienie zmniejszania zakłóceń	F+6 F+6+1...2	1 = Wł 2 = Wył
11	Ręczne otwieranie drzwi przemysłowych	Odczyt stanu Zmiana stanu wł Zmiana stanu wył	A A+1 A+2	
13	Wyzerowanie	Inicjalizacja urządzenia	A+9	

*ustawienia fabryczne

Przegląd funkcji rozszerzonych

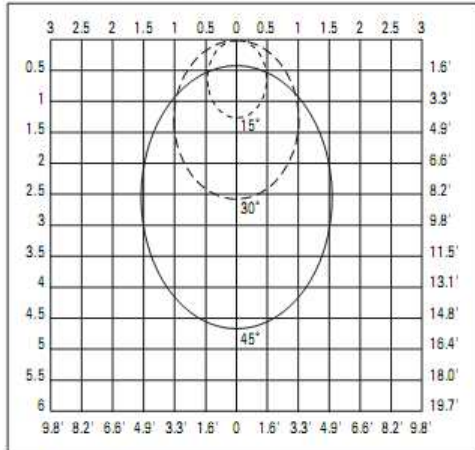
Kombinacje klawiszy	C+1	C+2	C+3	C+4	C+5 ¹	C+6	C+7	C+8
Detekcja	Wszystkie objekty				Oddzielnie dla ludzi/pojazdów			
Identyfikacja	Standard	Przód	Bok	Czułość	Standard	Przód	Bok	Czułość
Zastosowanie	ogólne	Główny ruch czołowo w kierunku detektora	Główny ruch poprzecznie w kierunku detektora	Rozpoznaje wolne objekty i duży obszar	Ogólne	Główny ruch czołowo w kierunku detektora	Główny ruch poprzecznie w kierunku detektora	Rozpoznaje wolne objekty i duży obszar
B: Szeroki obszar	Wył	Wył	Wł ²	Wył	Wył	Wył	Wł ²	Wył
D: Wymiar obszaru	Średni	Średni	Średni	Duży	Średni	Średni	Średni	Duży
E: Kierunek	Nie aktywny	Nie aktywny	Nie aktywny	Nie aktywny	Do przodu	Do przodu	Do przodu	Do przodu
F1: czas zmiany	2s	2s	2s	2s	2s	2s	2s	2s
F2: Aktywny/Bierny	Aktywny	Aktywny	Aktywny	Aktywny	Aktywny	Aktywny	Aktywny	Aktywny
F3: Detekcja wolnego ruchu	2	2	2	8	2	2	2	8
F4: Wysokość umocowania	4.00-4.90 m	4.00-4.90 m	3.00-3.90 m	4.00-4.90 m	4.00-4.90 m	4.00-4.90 m	3.00-3.90 m	4.00-4.90 m
F5: Optymalizacja przecinania pola ruchu	Średnia	Wysoka	Niska	Niska	Średnia	Wysoka	Niska	Niska
F6: Filtr	Wył	Wył	Wył	Wył	Wył	Wył	Wył	Wył
F7: Obszar SMD	Średni	Średni	Średni	Średni	Średni	Średni	Średni	Średni
F8: Detekcja Ludzie+Pojazdy	Wył	Wył	Wył	Wył	Wł	Wł	Wł	Wł

1) Ustawienia fabryczne 2) Umocuj klip

Wymiary obszarów detekcji ruchu

Typowe wartości. Rozbieżności są możliwe, zgodnie z przyjętymi tolerancjami. Wymiary w metrach i stopach.

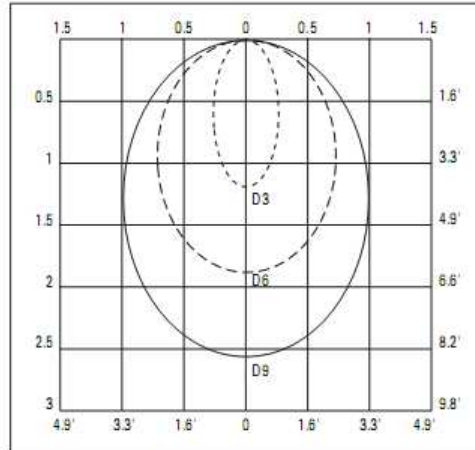
Mounting height 2.5 m (8.2 ft)



Max. field dimension D9
Mounting angle 15°, 30°, 45°

Rys.1 Wysokość mocowania 2,5 m
Max wymiar obszaru D9
Kąt mocowania 15°, 30°, 45°

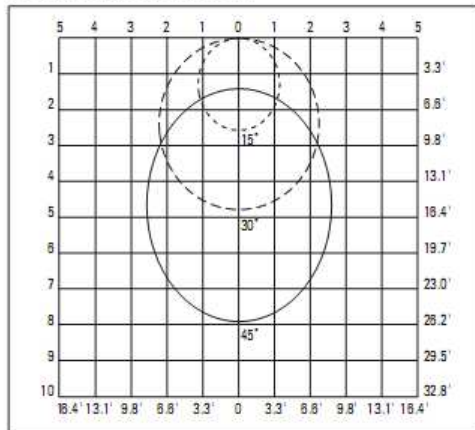
Mounting height 2.5 m (8.2 ft)



Mounting angle 30°
Field dimension D3, D6, D9

Rys.2 Wysokość mocowania 2,5 m
Kąt mocowania 30°
Wymiary obszaru D3, D6, D9

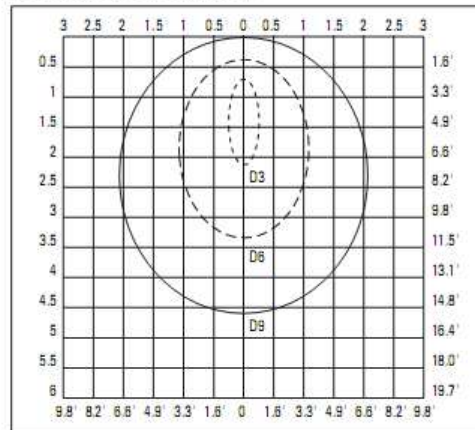
Mounting height 4.5 m (14.75 ft)



Max. field dimension D9
Mounting angle 15°, 30°, 45°

Rys.1 Wysokość mocowania 4,5 m
Max wymiar obszaru D9
Kąt mocowania 15°, 30°, 45°

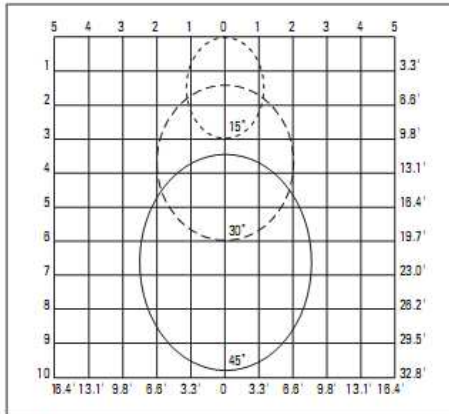
Mounting height 4.5 m (14.75 ft)



Mounting angle 30°
Field dimension D3, D6, D9

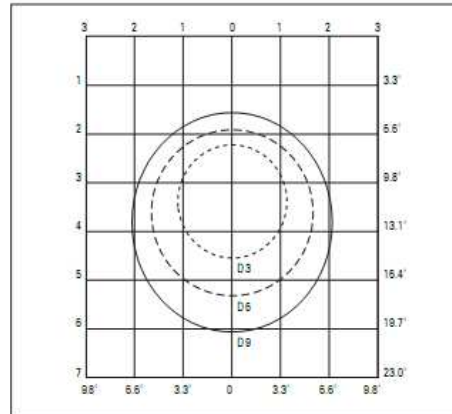
Rys.2 Wysokość mocowania 4,5 m
Kąt mocowania 30°
Wymiary obszaru D3, D6, D9

Mounting height 7 m (23.0 ft)



Max. Field dimension D9
Mounting angle 15°, 30°, 45°

Mounting height 7 m (23.0 ft)

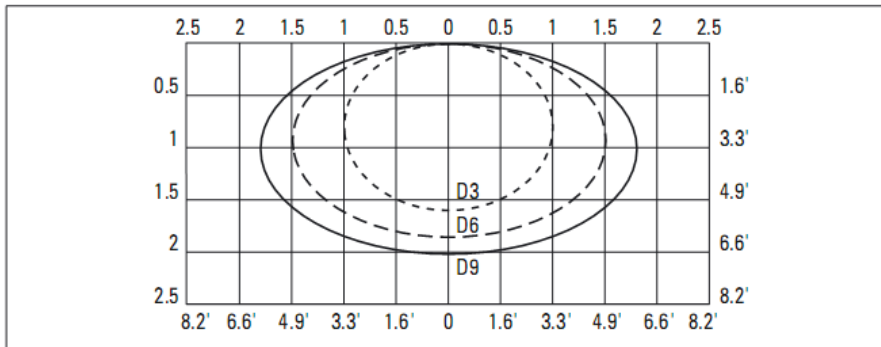


Mounting angle 30°
Field dimension D3, D6, D9

Rys.1 Wysokość mocowania 7 m
Max wymiar obszaru D9
Kąt mocowania 15°, 30°, 45°

Rys.2 Wysokość mocowania 7 m
Kąt mocowania 30°
Wymiary obszaru D3, D6, D9

Mounting height 3 m (9.8 ft) (wide field with clip)



Mounting angle 30°
Field dimension D3, D6, D9

Rys. 5 Wysokość mocowania 3 m (szeroki obszar z zastosowaniem zatrząsku)
Kąt mocowania 30°; Wymiary obszaru D3, D6, D9

Dane techniczne

Detektor ruchu		
Technologia	Mikrofalowy, dopplerowski z dwuwymiarowym modułem	Częstotliwość = 24.05 ... 24.25 GHz
Wysokość umocowania	2.5 m do 7 m	
Wyjścia	2 bezpotencjałowe, do rozdzielania: - ludzie/pojazdy - rozpoznania kierunku ruchu	Max napięcie 48 V AC/DC Max natężenie 0.5 A AC/ 1.0 A DC Max pojemność 55 VA/ 24 W ład. Ohma
Połączenie kablowe	8 x 0.14 mm ² (AWG 26), długość 5 m	Podłączony do przyłącza zaciskowego (kostka)
Szybkość detekcji	Max 25km/h dla pojazdów	
Czas odpowiedzi	< 100 ms	
Max zasięg	25 m	Przy mocowaniu na wysokości 4.5 m i max rozmiarze obszaru
Napięcie robocze	12 – 28 V AC, 12 – 36 V DC	
Natężenie robocze	Max 110 mA	Przy 24 V AC, 20°C
Materiał	Obudowa aluminiowa, pokrywy z polikarbonatu	Kolor czarny
Wymiary	134 x 82 x 75 mm	SZ x W x Gł.
Klasa bezpieczeństwa	Zgodna, IP65	
Zakres temperatury pracy	- 20°C do +60°C	
Wilgotność	0% do 95% względnej, bez skraplania	
EMC	89/336/EEC (1996) EN 61000-6-2 EN 61000-6-3	
Waga	720 g, włączając przewód	