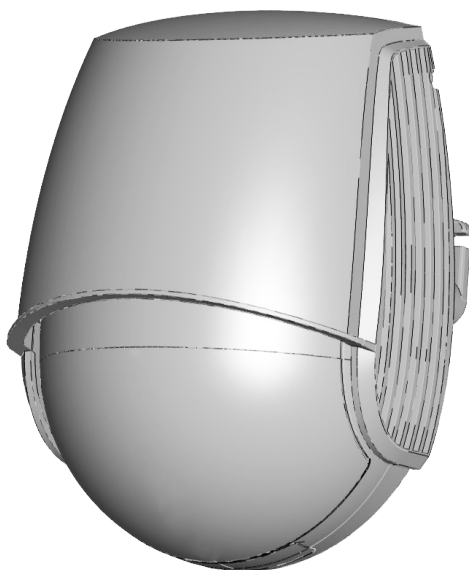


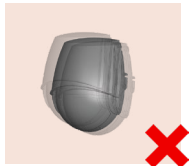
# LZR<sup>®</sup>-WIDESCAN

DÉTECTEUR DE MOUVEMENT,  
DE PRÉSENCE ET DE SÉCURISATION  
POUR PORTES INDUSTRIELLES

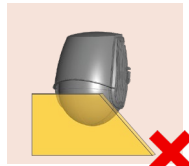


Manuel d'utilisation pour produits à partir de la version 0300  
Voir étiquette produit pour le numéro de série

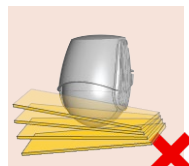
## CONSEILS D'INSTALLATION & DE MAINTENANCE



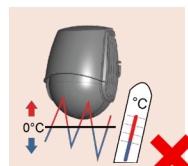
Évitez les vibrations extrêmes.



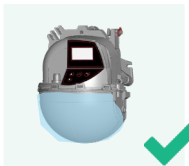
Ne couvrez pas la fenêtre laser.



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.

Laser IR : longueur d'onde 905 nm ; puissance d'impulsion de sortie 75 W max.

(Classe 1 conformément à CEI 60825-1)

Laser visible : longueur d'onde 650 nm ; puissance CW de sortie 3 mW max.

(Classe 3R conformément à CEI 60825-1)

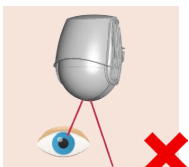
Les rayons laser visibles sont inactifs en mode de fonctionnement normal.

L'installateur peut les activer si besoin.



### ATTENTION!

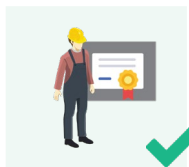
L'utilisation des commandes, les réglages ou la réalisation de procédures autres que celles spécifiées dans ce manuel peut entraîner une exposition à des radiations dangereuses.



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.

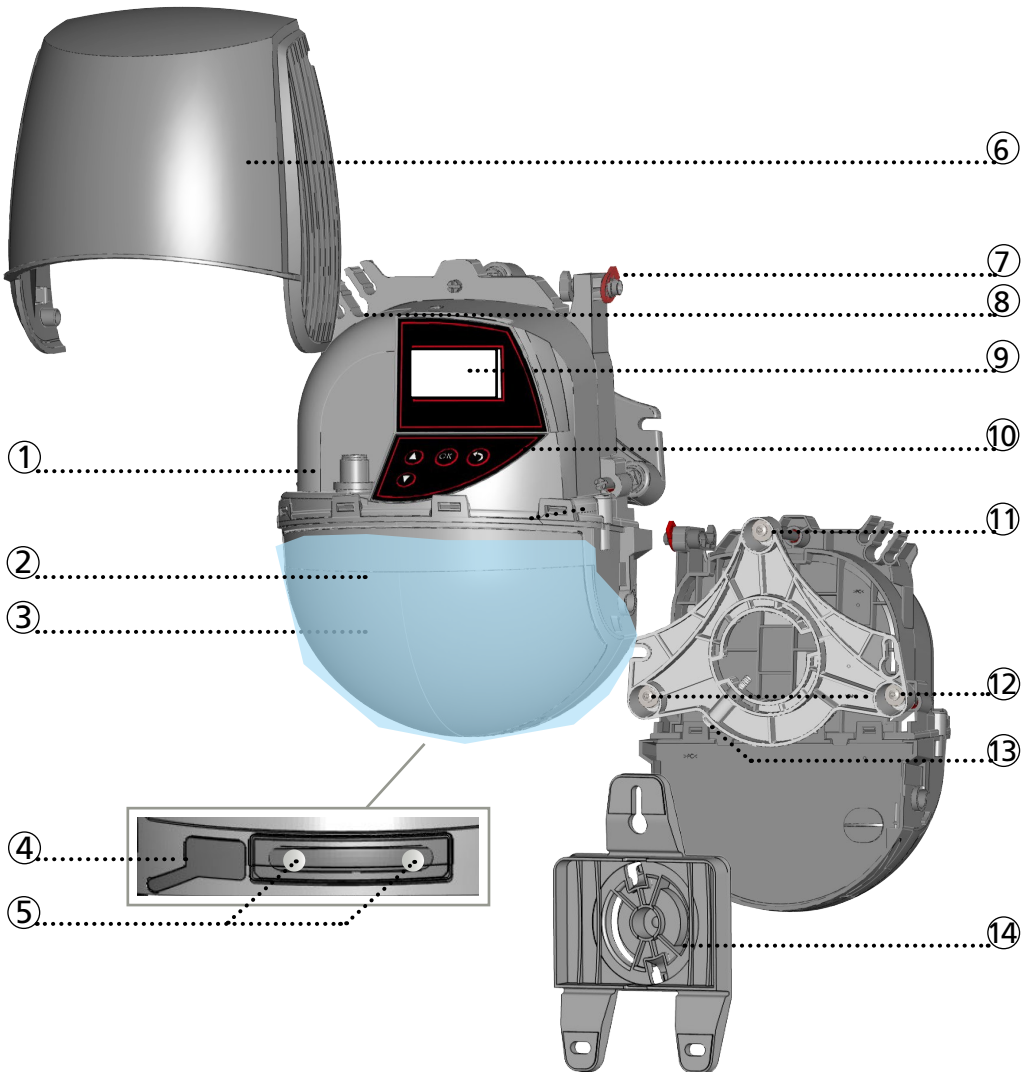


La garantie est nulle si des réparations sont effectuées ou tentées par du personnel non autorisé.



- Le produit ne peut pas être utilisé à d'autres fins que l'usage prévu. Toute autre utilisation de l'appareil en dehors du but autorisé ne peut pas être garantie par le fabricant.
- Le fabricant du système de porte est responsable de l'évaluation des risques et de l'installation du détecteur en conformité avec les prescriptions nationales et internationales en matière de sécurité des portes.
- Le fabricant ne peut être tenu responsable de l'installation incorrecte ou des réglages inappropriés du détecteur.

## DESCRIPTION

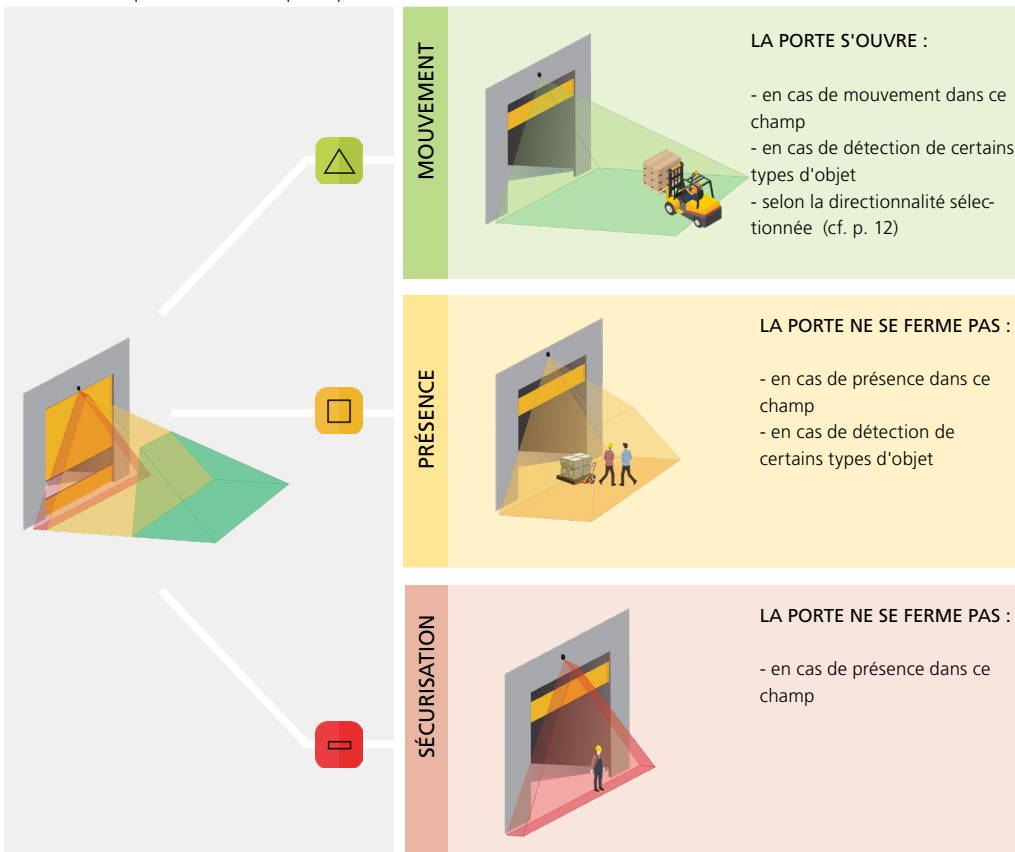


1. connecteur principal
2. film de protection
3. fenêtre laser
4. cache USB
5. affichage LED
6. capot
7. verrou du capot





8. passage de câble
9. écran LCD
10. clavier
11. vis pour le réglage de l'angle d'inclinaison (1)
12. vis pour le réglage de l'angle du faisceau parallèle (2)
13. vis de verrouillage de l'angle du faisceau latéral (1)
14. support de montage

## PRINCIPES DE BASE : FONCTIONNEMENT & OBJET

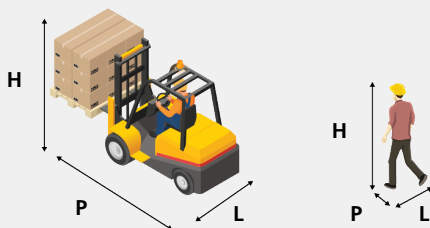
Il existe 3 fonctions principales permettant de créer **3 zones de détection** qui se chevauchent et qui comportent chacune des caractéristiques de détection spécifiques :



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.

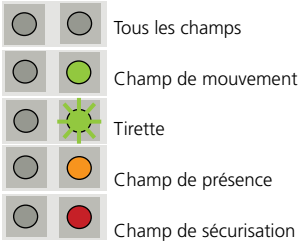
Le détecteur effectue une analyse en 3D de l'objet et le détecte en fonction des caractéristiques suivantes : hauteur, largeur et profondeur.



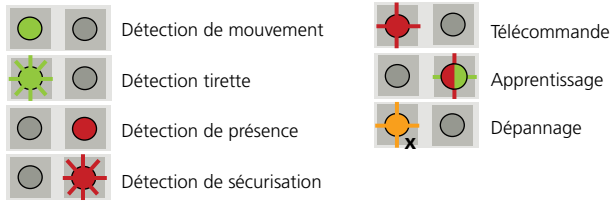
## SIGNAUX LED



### CONFIGURATION



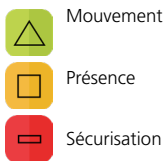
### DÉTECTION



## SYMBOLES



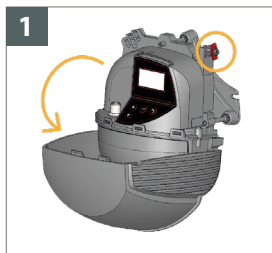
### FONCTIONS PRINCIPALES:



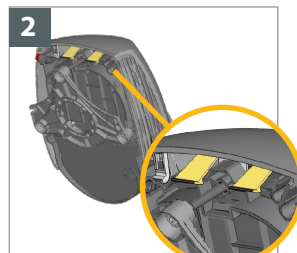
### FONCTIONS SUPPLÉMENTAIRES:



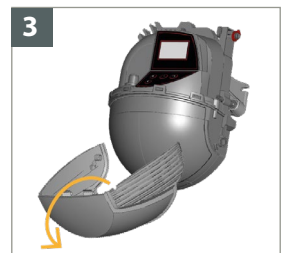
## OUVERTURE DU DÉTECTEUR



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



2 Tirez les deux languettes du haut pour ouvrir le capot.



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

## COMMENT RÉGLER LE DÉTECTEUR AVEC LA TÉLÉCOMMANDE



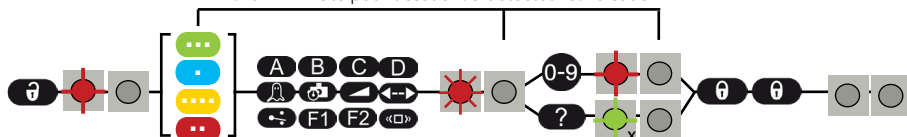
Après le déverrouillage, la LED rouge clignote et le détecteur peut être réglé avec la télécommande.



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.

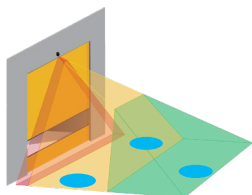


Si nécessaire, sélectionnez d'abord le champ de détection concerné avant de choisir le paramètre et modifier la valeur. La deuxième LED indique le champ de détection.

x = nombre de clignotements = valeur du paramètre

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

- ... 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



BREF



2X



LONG

Accède au menu LCD.

Sélectionne un dossier, paramètre ou valeur. Confirme la valeur et quitte le mode configuration.

Active les spots rouges sur le sol.

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



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



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



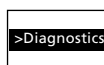
Sélectionnez votre **langue** avant d'accéder au premier menu de l'écran LCD.  
*Dans les 30 premières secondes après la mise en route du détecteur, ou plus tard dans le menu Diagnostics.*



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



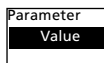
Appuyez sur **Autre** pour accéder aux paramètres avancés.



Appuyez sur **Diagnostic** pour accéder au menu des diagnostics.



Valeur affichée = valeur par défaut



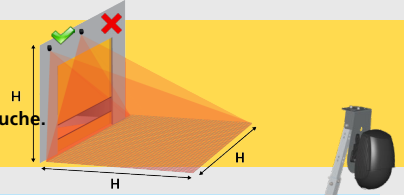
Valeur affichée = valeur enregistrée

# 1a MONTAGE & RACCORDEMENT

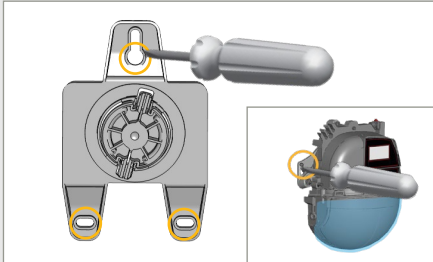


Hauteur de montage : **le plus haut possible**  
 Max 6 m pour une détection de sécurisation optimale.  
 La taille du champ de détection dépend de la hauteur de montage.

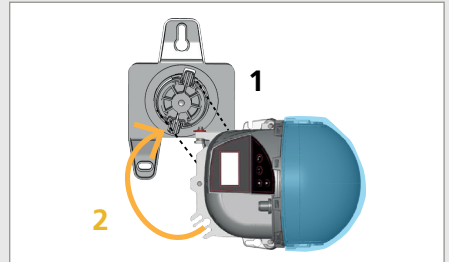
Position de montage : **au centre de la porte ou dans le coin gauche.**  
 Il est préférable de ne pas monter le détecteur sur le côté droit de la porte.



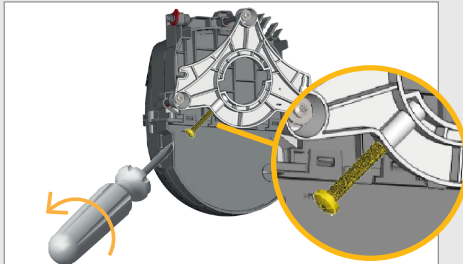
Vous pouvez vous servir de l'accessoire UNIVERSAL MOUNTING BRACKET si l'environnement le permet.



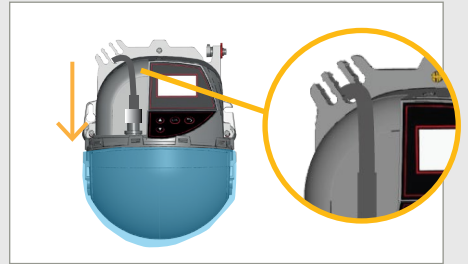
Vissez le support de montage au mur. Vous pouvez également installer le détecteur directement, sans utiliser de support de montage.



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.

		GN	ALIMENTATION	
		BN		
OUT 1 *		WH	OUVERTURE	
		YE		
OUT 2 *		PK	PRÉSENCE OU SÉCURISATION	
		VT		
RELAIS	COM		EN OPTION	
	NO			
	NC			
		RD	TEST**	VALEURS D'USINE
		BU		



Rappel pour l'apprentissage



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

\*statut de la sortie lorsque le détecteur est alimenté avec valeurs par défaut pendant une période de non-détection

\*\* seule la sortie 2 est testée

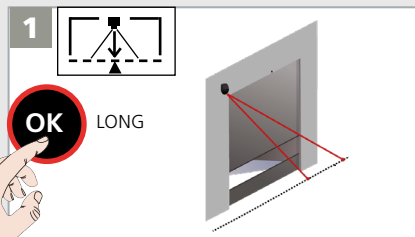
Branchez les câbles de façon conforme. Les fonctions de sortie peuvent être configurées si nécessaire, (voir p. 17)

## 1b POSITIONNEMENT DU CHAMP DE DÉTECTION

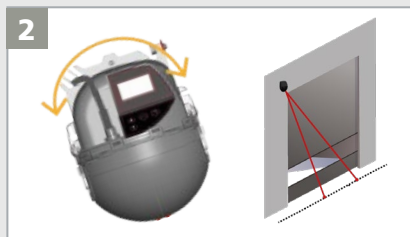
⚠ Si le détecteur est installé **au centre de la porte**, seules les étapes **3** et **4** vous aideront à ajuster le champ. Si le détecteur est installé **du côté gauche**, suivez toutes les étapes décrites ci-dessous.

Retirez le film de protection bleu de la fenêtre laser.

ANGLE PARALLÈLE

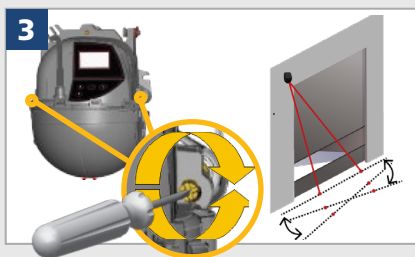


Appuyez longuement sur OK pour entrer dans l'outil e centrage et activer les spots visibles.

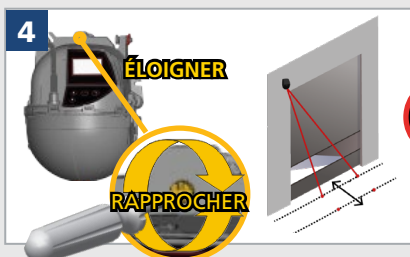


Pivotez le détecteur de façon à ce que le centre entre les spots rouges soit aligné avec le centre de la porte.

ANGLE INCLINE

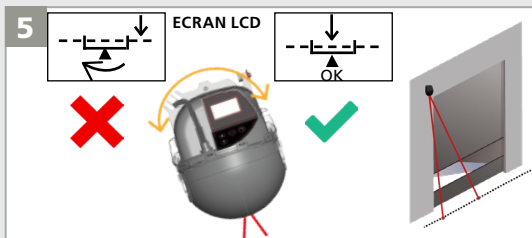


Assurez-vous que le rideau soit parallèle à la porte en ajustant le serrage d'une ou des deux vis situées sur le côté.

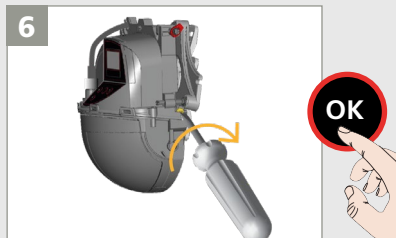


Positionnez le rideau plus près ou plus loin de la porte en tournant la vis située au-dessus. Appuyez sur OK pour confirmer.

ANGLE LATÉRAL

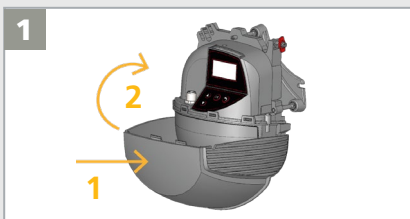


Pivotez le détecteur pour aligner le centre du champ de détection avec le centre de la porte à l'aide de l'écran LCD. **Les spots visibles doivent être désaxés pour que le champ de détection couvre toute la porte de façon symétrique !**

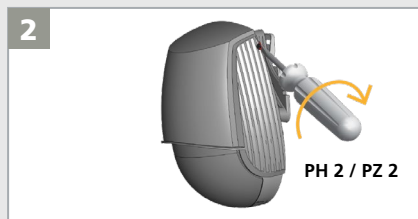


Sécurisez la position du détecteur en serrant bien la vis de verrouillage de l'angle. Assurez-vous que les spots rouges n'aient pas bougé. Appuyez sur OK pour quitter l'assistant et désactiver les spots visibles.

## 1c FERMETURE DU DÉTECTEUR



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



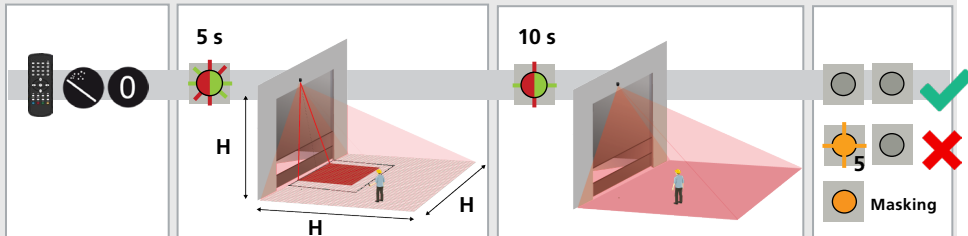
Verrouillez le capot en serrant la vis de verrouillage de l'angle dans le sens des aiguilles d'une montre.



## 2 APPRENTISSAGE : INSTALLATION



- Rien ne doit se trouver dans la zone d'apprentissage (représentée par un carré en face de 2 spots visibles). Si c'est le cas, référez-vous au dépannage.
- Cette procédure d'apprentissage doit être relancée à chaque fois que la position de montage est modifiée.
- Assurez-vous que le film de protection bleu ait bien été retiré et que le détecteur soit fermé !



Démarrez l'apprentissage à l'aide 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 a correctement été effectué ou voir p 18.

## 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. 10). (**En gras** = différent des valeurs usine)

### STANDARD



- 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

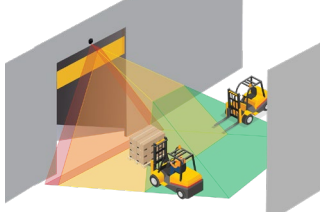
- largeur du champ: max, fin champ: 0.4 m (détection infinie pour les objets > 25 cm)

**OUT1** - mouvement ou tirette

**OUT2** - présence ou sécurisation

**REL** - présence + hauteur

### COULOIR



- 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)

- mouvement ou tirette ou **sécurisation**

**OUT2** - présence ou sécurisation

**REL** - **vitesse**

### COIN



- 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

# RÉSUMÉ DES PARAMÈTRES DE LA TÉLÉCOMMANDE (EN OPTION)

	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	
Apprentissage	instal-										
Pré-réglages				stan-	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				totale	partielle		
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>...</b> MOUVEMENT											
<b>C</b> Largeur de champ	000 - 999	000 - 999	000 - 999 cm	999 cm							<p>999 cm = taille de champ max, dépendant de l'apprentissage et de la hauteur de montage.</p>
<b>D</b> Profondeur de champ (fin)	000 - 999	000 - 999	000 - 999 cm	999 cm							
<b>B</b> Début de champ	000 - 999	000 - 999	000 - 999 cm	000 cm							
Type d'objet	véhicule XL: détecte les véhicules larges, ignore vélos & petits clarks véhicule: détecte tout type de véhicules, ignore les piétons tous: détecte tous les objets										
Direction			uni RTP								
Immunité	1	2	3	4							
											RTP: rejet du trafic parallèle INV: inversé
<b>•</b> TIRETTE											
Apprentissage		# 1	# 2	# 3							<p>piéton: détecte uniquement les piétons véhicule XL: détecte les véhicules larges, ignore vélos &amp; petits clarks véhicule: détecte tout type de véhicules, ignore les piétons tous: détecte tous les objets</p>
Type d'objet		piéton									
Temps de présence min.	0 s	1 s	2 s	3 s	4 s	5 s	6 s	7 s	8 s		
<b>...</b> PRÉSENCE											
<b>C</b> Largeur de champ	000 - 999	000 - 999	000 - 999 cm	999 cm							<p>999 cm = taille de champ max, dépendant de l'apprentissage et de la hauteur de montage.</p>
<b>D</b> Profondeur de champ (fin)	000 - 999	000 - 999	000 - 999 cm	300 cm							
<b>B</b> Début de champ	000 - 999	000 - 999	000 - 999 cm	000 cm							
Type d'objet	véhicule XL: détecte les véhicules larges, ignore vélos & petits clarks véhicule: détecte tout type de véhicules, ignore les piétons tous: détecte tous les objets										
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		
<b>..</b> SÉCURISATION											
<b>C</b> Largeur de champ	000 - 999	000 - 999	000 - 999 cm	999 cm							<p>999 cm = taille de champ max, dépendant de l'apprentissage et de la hauteur de montage.</p>
<b>D</b> Profondeur de champ (fin)	000 - 999	000 - 999	000 - 999 cm	040 cm							
Immunité	1	2	3	4	5						

# 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.+	height	vitesse	prés & hauteur	
Mettez 0 pour garder la valeur.										
Logique de sortie 1*	pas de modif			NO	NC					
Logique de sortie 2*	pas de modif			NO	NC					
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	20 min
Tps de maintien sortie 2	100 ms	1 s	3 s	5 s	10 s	30 s	1 min	5 min	10 min	20 min
Tps de maintien relais	100 ms	1 s	3 s	5 s	10 s	30 s	1 min	5 min	10 min	20 min

**⚠ OUT1 OUT2**

<b>F1</b>	1	0	6
	4	0	1
	1	1	3

Toujours saisir 3 chiffres pour les paramètres de sortie:

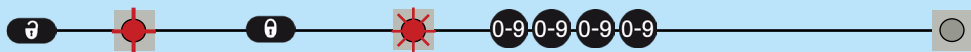
- Le 1er chiffre correspond à la sortie 1
- Le 2e à la sortie 2
- Le 3e à la fonction du relais

Voir p. 16-17 pour plus d'info sur les fonctions de sortie

VALEURS PAR DÉFAUT

\* statut de la sortie pendant la non détection  
\*\* pendant la non détection

Pour enregistrer un code d'accès avec la télécommande :



Pour supprimer un code d'accès avec la télécommande :



Donner le code existant

**C** Si vous ne sélectionnez pas de touche colorée, vous ajustez la largeur des 3 champs de détection (mouvement, présence & sécurisation) en même temps.

**Fonction chauffage via l'écran LCD** Démarrage rapide > Plus > Chauffage

Sélectionnez **AUTO** pour retirer la condensation de la fenêtre laser de façon continue (consommation d'énergie accrue).

**Code QR via l'écran LCD** Diagnostic > code QR

Pour rapidement envoyer un récapitulatif des valeurs sélectionnées, scannez le code QR sur l'écran LCD en utilisant le scanner de votre smartphone. Vous pouvez utiliser le flash pour améliorer le contraste. Une série de chiffres va alors apparaître sur votre smartphone. Envoyez-la par email à notre équipe de support technique.



LARGEUR DE CHAMP

... **C** 0 0 0 - 9 9 9

000 cm - 999 cm

(aucun champ)

PROFONDEUR DE CHAMP (FIN)

... **D** 0 0 0 - 9 9 9

000 cm - 999 cm

TYPE D'OBJET ...

**7** **8** **9**

véhicule XL    véhicule    tous

**véhicule XL**: détecte les véhicules larges, ignore vélos & petits clarks  
**véhicule**: détecte tout type de véhicules, ignore les piétons  
**tous**: détecte tous les objets

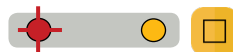
DIRECTIONNALITÉ ...

**1** **2** **6** **7** **9**

bi    uni RTP    uni INV    uni RTP+    uni

BI		détection bidirectionnelle pour approche et éloignement	<b>1</b>
UNI		détection unidirectionnelle en cas d'approche venant de toutes les directions (la distance entre l'objet et le détecteur diminue)	<b>9</b>
		détection unidirectionnelle approche avec rejet du trafic parallèle	<b>2</b>
		détection unidirectionnelle approche avec rejet du trafic parallèle + 1 m en face de la porte : détection bidirectionnelle sans rejet de trafic parallèle	<b>7</b>
UNI INV		détection unidirectionnelle inversée uniquement en cas d'éloignement	<b>6</b>

## PRÉSENCE



LARGEUR  
DE CHAMP

... C 0 0 0 - 9 9 9

000 cm - 999 cm  
(aucun champ)

PROFONDEUR  
DE CHAMP  
(FIN)

... D 0 0 0 - 9 9 9

000 cm - 999 cm

300 cm

TYPE D'OBJET

... [triangle icon] 7 8 9

véhicule XL    véhicule    tous

véhicule XL: détecte les véhicules larges, ignore vélos & petits clarks  
véhicule: détecte tout type de véhicules, ignore les piétons  
tous: détecte tous les objets

## SÉCURISATION



LARGEUR  
DE CHAMP

.. C 0 0 0 - 9 9 9

000 cm - 999 cm  
(aucun champ)

PROFONDEUR  
DE CHAMP  
(FIN)

.. D 0 0 0 - 9 9 9

000 cm - 999 cm

040 cm

position min = axe vertical du détecteur

## TIRETTE VIRTUELLE

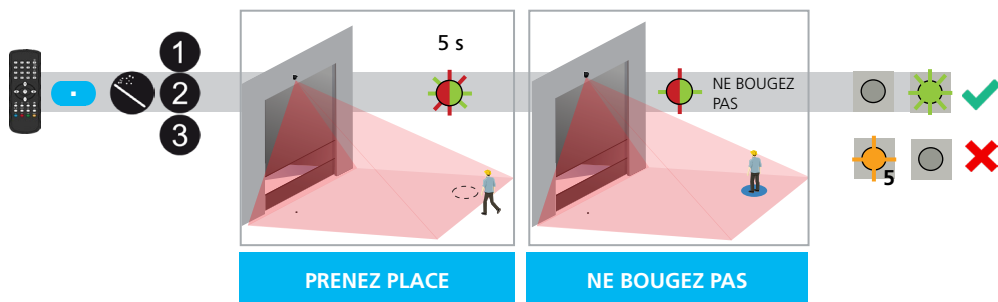


Lorsqu'un objet est détecté dans la zone de tirette virtuelle pendant au moins 2 secondes, la porte s'ouvre (valeur d'usine).

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.

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

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

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

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

En cas de clignotement orange, voir le dépannage p. 18

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

TYPE D'OBJET



**piéton**: détecte uniquement les piétons  
**véhicule XL**: détecte les véhicules larges, ignore vélos & petits clarks  
**véhicule**: détecte tout type de véhicules, ignore les piétons  
**tous**: détecte tous les objets

TEMPS DE PRÉSENCE MINIMUM



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

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 :

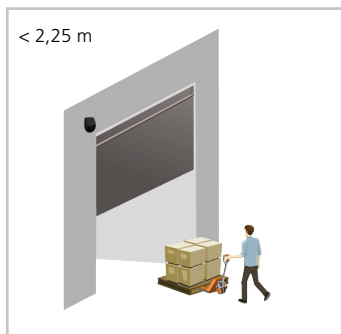


## DÉCLENCHEUR HAUTEUR

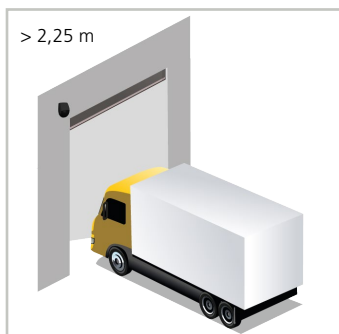
Tous les objets plus grands que 2.25 m activeront la sortie sélectionnée.



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)

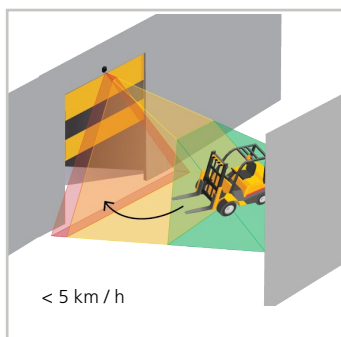
Vous pouvez ajuster la limite de la hauteur minimum via l'écran LCD: Autres > Hauteur min. (1.75 - 4 m)

## DÉCLENCHEUR VITESSE

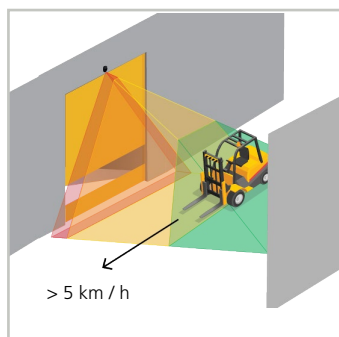
Tous les objets qui bougent à moins de 5 km/h activeront la sortie sélectionnée.



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



La porte s'ouvre.



La porte reste ouverte.

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			

## OUT 2

### FONCTIONS DE PROTECTION



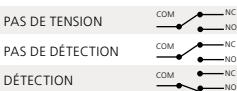
1	Présence			
2	Sécurisation			
3	Présence ou sécurisation			
4	Présence et hauteur			

## RELAIS

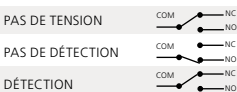
### FONCTIONS SUPPLÉMENTAIRES (EN OPTION)



ACTIF



PASSIF



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

Exemple :

**F1**

OUT 1

OUT 2

RELAIS

5

Tirette

2

Sécurisation

0

Pas de  
changement

1

Mouvement

0

Pas de changement


















7

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.	<b>1</b> Vérifiez l'alimentation électrique dans le menu Diagnostic du LCD.
E5			Le détecteur demande un apprentissage.	<b>1</b> Démarrez un apprentissage après avoir réglé l'angle. Toutes les sorties de présence/sécurisation sont activées.
		E5: FLATNESS	Erreur lors de l'apprentissage.	<b>1</b> Assurez-vous que la zone d'apprentissage soit libre et uniforme. <b>2</b> 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.	<b>1</b> Modifiez l'angle d'inclinaison (max. 15° > Diagnostics - LCD). <b>2</b> Lancez un apprentissage d'installation.
		E5: AZIMUTH	Erreur lors de l'apprentissage à cause de l'angle latéral.	<b>1</b> Modifiez l'angle latéral (max. 45° > Diagnostics - LCD). <b>2</b> Lancez un apprentissage d'installation.
		E5: HEIGHT	Erreur lors de l'apprentissage à cause de la hauteur de montage.	<b>1</b> Modifiez la hauteur de montage (6 m max., 2 m min.). <b>2</b> Lancez un apprentissage d'installation.
		E5: TIME-OUT	Erreur lors de l'apprentissage à cause d'un mouvement dans le champ de détection.	<b>1</b> 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. <b>2</b> Modifiez légèrement votre position et relancez l'apprentissage d'installation.
		E6		E6: FQ OUT
E8		E8: ...	Dysfonctionnement du moteur de détection.	<b>1</b> Si la température est inférieure à -20°C, patientez jusqu'à ce que le processus prenne fin. <b>2</b> Si ce n'est pas le cas, remplacez le détecteur.
			La LED ORANGE est allumée.	Le détecteur rencontre un problème de mémoire.
		La LED ORANGE reste allumée pendant 5 sec. (masking)	Détecteur placé dans un coin et perpendiculaire au mur.	<b>1</b> Modifiez l'angle d'inclinaison pour déplacer le champ de détection. <b>2</b> Ignorez l'avertissement : 
			Masking : obstacle en hauteur devant la porte	<b>1</b> Réduisez le nombre de rideaux via l'écran LCD (Démarrage rapide > Plus > Nb rideaux). <b>2</b> Ignorez l'avertissement : 
		La LED et l'écran LCD sont éteints.		<b>1</b> Vérifier les branchements au contrôleur <b>2</b> Vérifiez les branchements et connexions du côté du détecteur.
		La porte ne réagit pas.	Le mode service est activé.	<b>1</b> Quittez le mode service (cf. p. 10).
		Le produit ne réagit pas à la télécommande.	Le détecteur est protégé par un mot de passe.	<b>1</b> 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.	<b>1</b> Diminuez l'angle du détecteur.







## RÉSUMÉ DES PARAMÈTRES CHOISIS

DATE : ..... DATE : ..... DATE : ..... DATE : .....

LIEU : ..... LIEU : ..... LIEU : ..... LIEU : .....




INSTALLATEUR : ..... INSTALLATEUR : ..... INSTALLATEUR : ..... INSTALLATEUR : .....

### MOVEMENT

-  Largeur de champ
-  Profondeur champ (stop)
-  Début de champ
-  Type d'objet
-  Directionnalité
-  Immunité







--	--	--	--	--

### TIRETTE

-  Aprentissage
-  Type d'objet
-  Temps présence min.




--	--	--	--	--

### PRÉSENCE




-  Largeur de champ
-  Profondeur champ (stop)
-  Début de champ
-  Type d'objet
-  Immunité
-  Temps présence max.

--	--	--	--	--

### SAFETY

-  Largeur de champ
-  Profondeur champ (stop)
-  Immunité

--	--	--	--	--

-  Out 1 Fonction
-  Out 2 Fonction
-  Relai Fonction

## 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 max. :</b>	Largeur: 1 x hauteur de montage ; profondeur : 1 x hauteur de montage (réglable et en fonction des paramètres utilisateur)
<b>Épaisseur du premier rideau :</b>	2 cm / m (hauteur de montage)
<b>Hauteur de montage standard :</b>	2 m à 10 m (max. 6 m pour une détection de sécurisation optimale)
<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>	15 cm @ 6 m (selon la hauteur d'installation et la position dans le champ de détection)
<b>Caractéristiques d'émission :</b>	LASER IR : Longueur d'onde 905 nm ; puissance de sortie pulsée max. 25 W ; Classe 1 LASER visible Longueur d'onde 650 nm ; puissance de sortie pulsée max. 3 mW ; Classe 3R
<b>Tension d'alimentation :</b>	12 V - 24 V AC +/- 10 % ; 12 V - 30 V DC +/- 10 % @ terminal du détecteur
<b>Consommation :</b>	Chauffage éteint: < 2.5 W; Chauffage auto: typ. < 10 W, max. 15 W
<b>Temps de réponse :</b>	Typ. 80 ms; max. 800 ms
<b>Sortie :</b>	2 relais statiques (isolation galvanique - libre de potentiel) 30 V AC/DC (tension de commutation max.) - 100 mA (courant de commutation max.) - en mode commutation: NO/NC - en mode fréquence : signal à impulsions (f= 100 Hz +/- 10%)  1 relais électro-mécanique (isolation galvanique - libre de potentiel) 42 V AC (tension de commutation max.) - 500 mA (courant de commutation max.)
<b>Entrée test :</b>	30 V DC (tension de commutation max.) - faible < 1 V, élevée > 10 V (seuil de tension)
<b>Signaux des LED :</b>	2 LED tricolores : état des sorties / dialogue télécommande / indication des erreurs
<b>Dimension :</b>	200 mm (H) x 150 mm (L) x 100 mm (P) (env.)
<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
<b>Plage de température :</b>	-30 °C à +60 °C
<b>Vibrations :</b>	< 2 G
<b>Conformité :</b>	EN 61000-6-2; EN 61000-6-3; EN 60950-1; EN 60825-1; EN 50581

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



BEA déclare par la présente que le LZR®-WIDESCAN est conforme aux exigences de base et autres dispositions pertinentes des directives EMC 2014/30/EU, LVD 2014/35/EU and RoHS2 2011/65/EU.



La déclaration de conformité complète est disponible sur notre site internet.

This product should be disposed of separately from unsorted municipal waste

