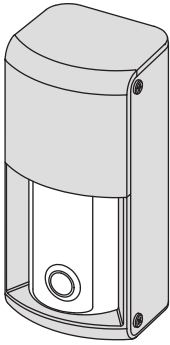


# ProAccess

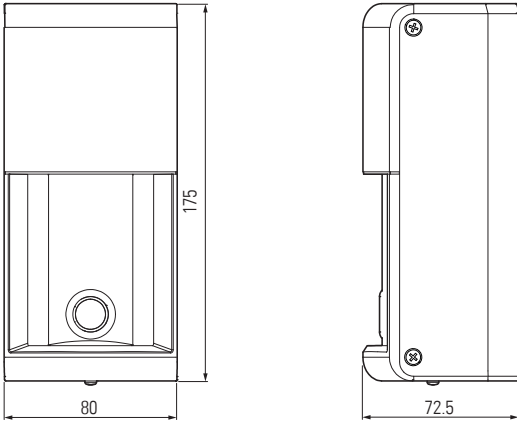
Détecteur de véhicule pour portes industrielles et barrières

## Traduction de la notice originale

### Généralités



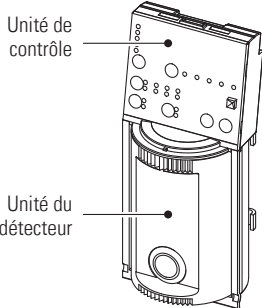
#### Dimensions



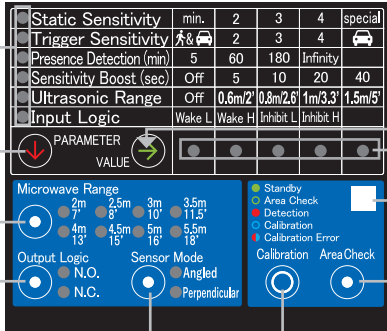
(Plus de détails voir chapitre 3)

---

#### Unité de détection



#### Unité de contrôle



**Indicateur de mode**

**Bouton : Sélection PARAMETER**  
(sélection des paramètres)

**Bouton : Microwave Range**  
(Portée des micro-ondes)

**Bouton : Output**  
(logique de sortie)

**Bouton : Sensor Mode**  
(Mode du détecteur)

**Bouton : Étalonnage**  
(Calibration)

**Bouton : VALUE**  
(sélection de la valeur)

**Indicateur de valeur**

**LED**

**Bouton : Area Check**  
(contrôle de la zone)

## 1 Consignes de sécurité

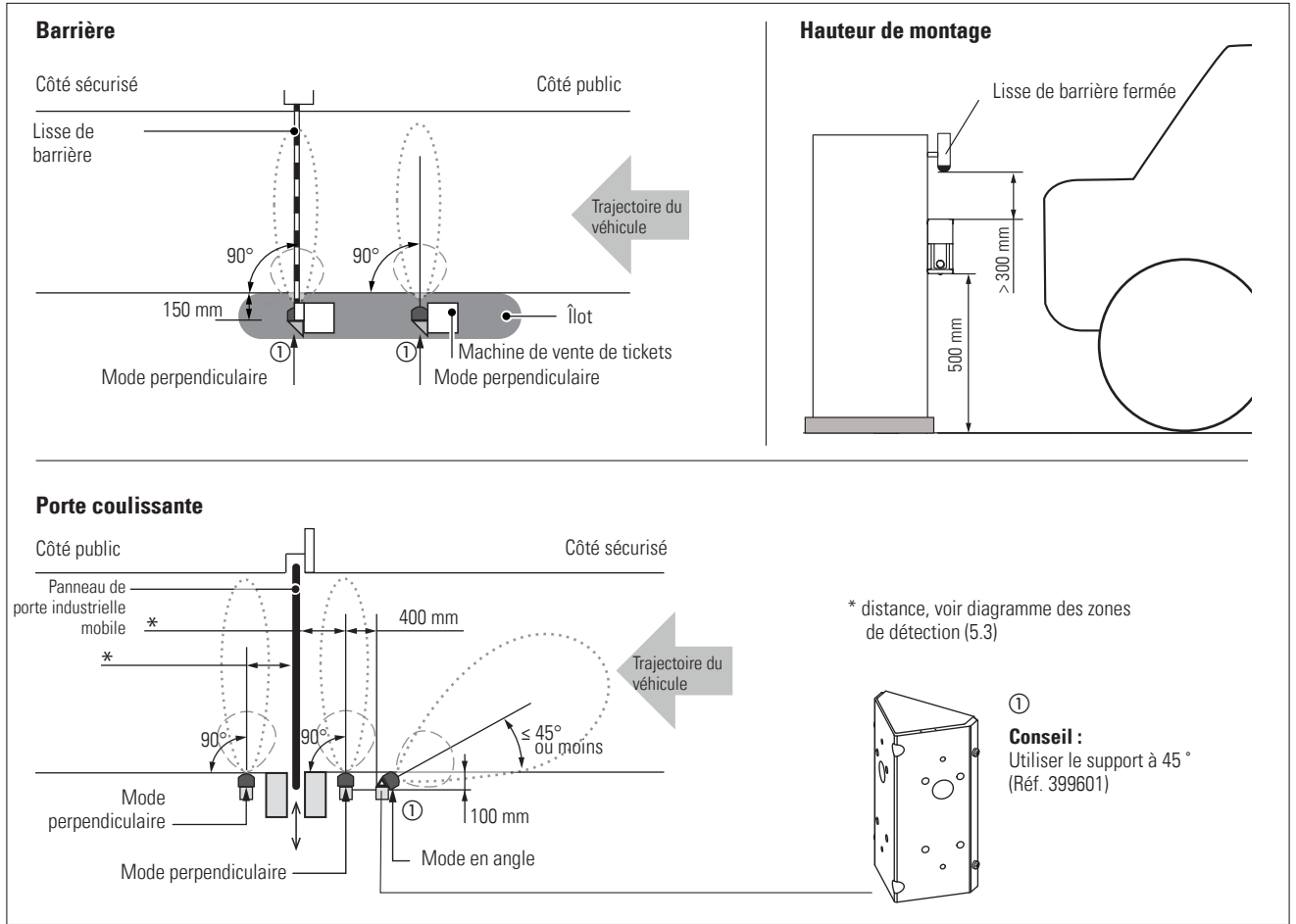


- Lire attentivement ces instructions d'utilisation avant de mettre l'appareil en service et les conserver pour pouvoir les consulter ultérieurement.
- Ce produit est un détecteur de véhicule destiné à détecter l'approche et la présence d'un véhicule à proximité d'un portail industrielle ou d'une barrière.
- N'utiliser ce produit que pour son application spécifiée.
- Seul un électricien spécialisé est autorisé à procéder au montage, à la mise en service ainsi qu'à toute modification et extension !
- Respecter toutes les réglementations locales applicables en matière de sécurité électrique !
- Le non-respect des présentes consignes de sécurité peut entraîner des dommages au détecteur ou aux objets, des blessures graves ou la mort.
- Il est de la responsabilité de l'installateur du matériel de réaliser une évaluation des risques et d'installer le système conformément aux réglementations, normes de sécurité, lois et codes locaux, nationaux et internationaux applicables, ainsi qu'à la Directive machines 2006/42/CE le cas échéant.
- Respecter l'ensemble des normes, codes et lois de sécurité de porte locaux, nationaux et internationaux en vigueur.
- Toujours considérer les fonctions de sécurité de vos applications comme un tout, et non seulement du point de vue des sections particulières du système.
- L'installateur est chargé de tester le système pour vérifier qu'il réponde bien à toutes les normes de sécurité applicables.

- Pendant le fonctionnement de composants électriques, des gaz chauds et ionisés peuvent se dégager, en cas de court-circuit p. ex. ; les capots de protection contre les intempéries ne doivent pas être retirés !
  - Le détecteur ne doit être utilisé qu'à partir d'un système à très basse tension de sécurité (SELV) avec séparation électrique sûre conformément à EN 61558. Le câblage doit être protégé contre les dommages mécaniques.
- Avant de commencer l'installation ou le montage, prendre les précautions de sécurité suivantes :*
- Vérifier les données de tension sur l'étiquette du détecteur.
  - S'assurer que l'appareil / les installations ne peuvent pas être allumés !
  - S'assurer que l'alimentation électrique est débranchée !
  - Protéger l'appareil de la saleté ou d'environnements durs par un boîtier.
  - Protéger le détecteur contre la pluie et la neige.
  - Débrancher l'appareil de l'alimentation secteur en cas de défaut.
  - Éviter de toucher les composants électriques et optiques.
  - La commande de porte et le profilé du dormant doivent être correctement mis à la terre.
  - Après avoir accédé à l'intérieur de l'appareil, s'assurer que le couvercle / joint de protection est bien fermé pour atteindre le niveau de protection désigné.
  - S'assurer que tous les dispositifs surveillés de protection contre le coincement de l'opérateur de porte commerciale sont bien installés et opérationnels. Ce détecteur ne remplace aucunement un dispositif de protection contre le coincement.
  - Protection limitée contre les contacts accidentels !

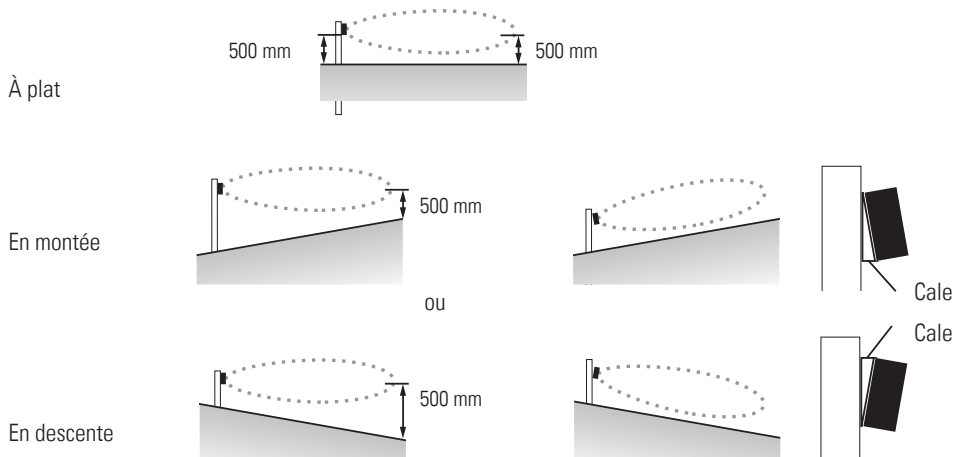
## 2 Recommandations relatives au montage du détecteur

Le bon fonctionnement du détecteur ne peut être assuré que si sa hauteur, son orientation et son mode sont réglés correctement.



### **i** Avis :

Merci d'effectuer les réglages de sorte que le plan de détection soit parallèle à la surface de la route.  
Un ajustement vertical peut être nécessaire si la surface de la route monte ou descend.



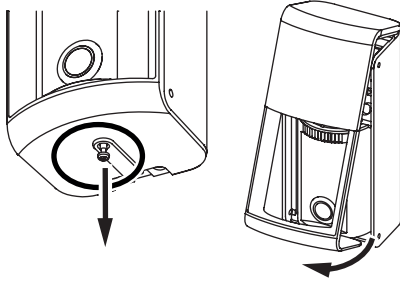
Ne pas installer d'objets en mouvement tels que drapeaux ou bannières dans la zone de détection. Éliminer toute végétation de la zone de détection ou reconfigurer la zone de détection de façon à en réduire les dimensions.	Si ces étapes ne sont pas suivies, le détecteur peut rester en état de détection ou le changement d'état peut être retardé.
Ne pas placer d'objet tel qu'une pancarte à proximité de la zone de détection du détecteur.	
S'assurer qu'il n'y a pas d'irrégularité au sol dans la zone de détection.	Celle-ci pourrait empêcher le fonctionnement correct du détecteur.
Ne pas utiliser de lampe fluorescente à proximité de la zone de détection.	
Une lisse de barrière avec tablier ou plaque-étiquette pourrait entraîner des performances de détection instables du détecteur.	Dans un tel cas, retirer la plaque-étiquette ou déplacer le détecteur pour éviter un tel problème.

### 3 Montage de l'unité

Outils nécessaires :

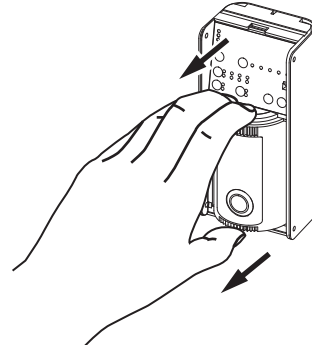
- Tournevis de précision, Phillips n° 1
- Tournevis, Phillips n° 2

1



Desserrer la vis de fixation sur la face inférieure du couvercle et retirer le couvercle.  
(Ne pas desserrer entièrement la vis. Celle-ci pourrait tomber.  
En cas de perte de la vis, utiliser une vis Phillips M3 x 10.)

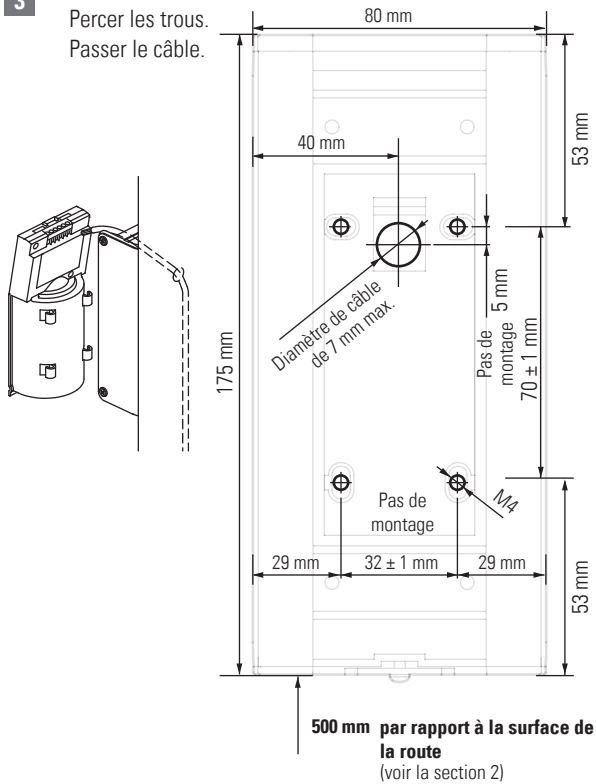
2



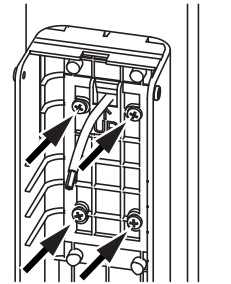
Pour détacher l'unité du détecteur :  
la tenir comme illustrer et tirer vers l'avant

3

Percer les trous.  
Passer le câble.



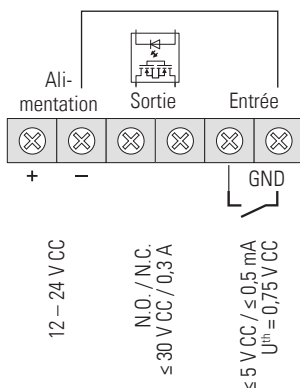
4



Fixer la base sur la surface de montage à l'aide de 4 vis.

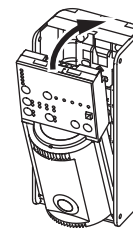
5

Brancher les câbles aux bornes.



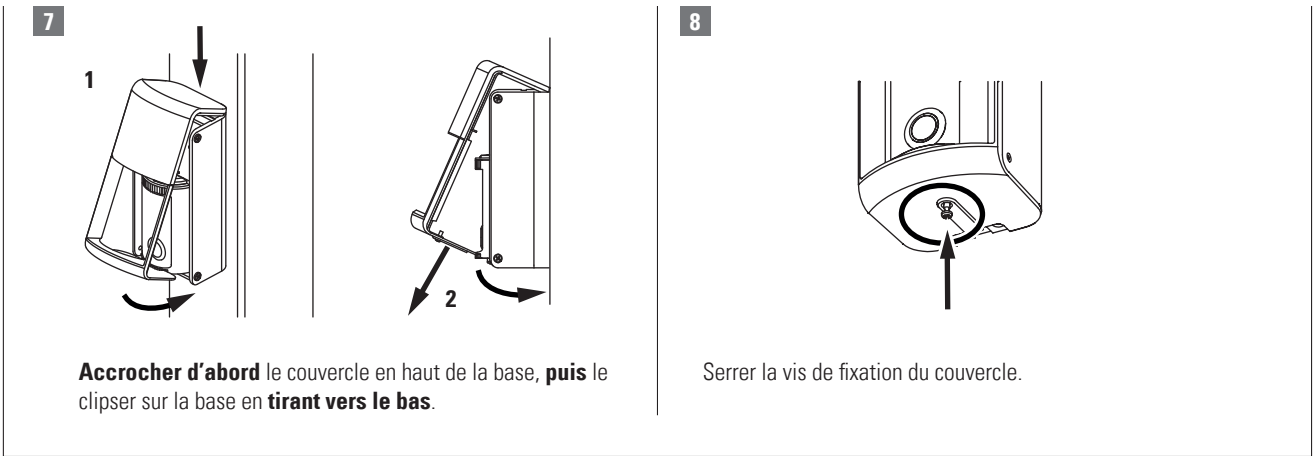
section transversale du fil :  
pleine 0,5 - 1,2 mm<sup>2</sup>  
isolée 0,3 - 2,0 mm<sup>2</sup>

6



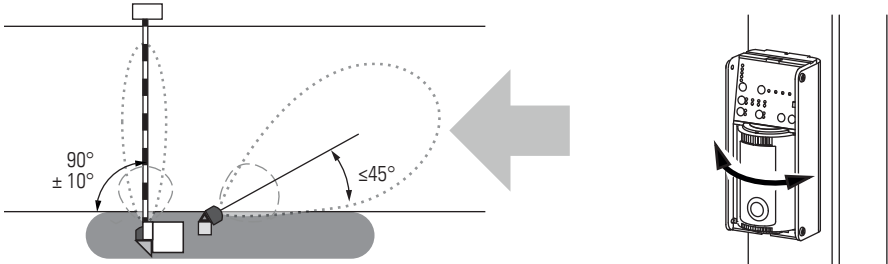
Replacer l'unité du détecteur dans la base. Repousser la longueur de câble en excès (≥ 10 cm) dans la surface de montage.

→  
**Configuration**  
voir page 4



## 4 Configuration

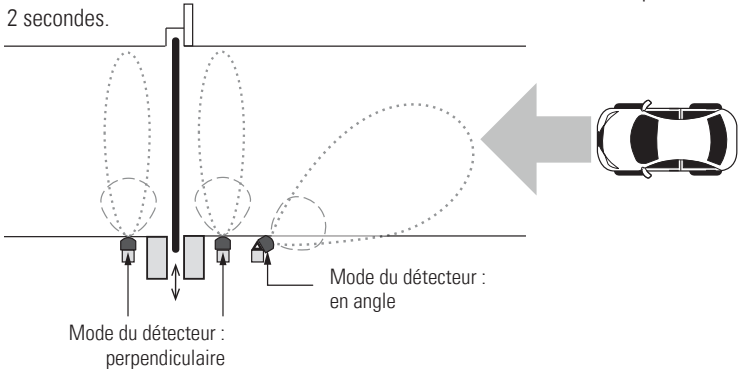
Faire pivoter l'unité du détecteur sur l'angle correct.



Mode du détecteur

Configurer le mode du détecteur correct en appuyant sur le **bouton Sensor Mode** (mode du détecteur) et en le maintenant enfoncé pendant 2 secondes.

Réglage d'usine :  
perpendiculaire



Sortie

Sélectionner le type de logique de sortie (en appuyant sur le **bouton Output** (Sortie)).

Réglage d'usine :  
N.O.

Portée des micro-ondes

Régler la portée de détection (en appuyant sur le **bouton Microwave Range** (Portée des micro-ondes)).  
Recommandation : régler la portée de façon qu'elle soit 500 mm inférieure à la largeur réelle de la route.

Réglage d'usine :  
3,5 m

### 4.1 Étalonnage

L'étalonnage mémorise l'arrière-plan de la zone de détection → Procéder à l'étalonnage en l'absence de piétons et de véhicules !

- Appuyer sur le **bouton Calibration** (étalonnage) de l'unité du détecteur et le maintenir enfoncé pendant 2 secondes, puis vérifier que la LED clignote lentement en bleu. La LED clignote pendant 8 secondes, puis clignote plus rapidement pendant 2 secondes.
- Si le détecteur à ultrasons détecte un objet pendant l'étalonnage, la LED se met à clignoter alternativement en rouge et en bleu, ce qui entraîne une erreur d'étalonnage. Si la cause ne peut pas être éliminée, réduire la portée.
- Une fois l'étalonnage terminé, la LED reste allumée en vert.
- Si un changement notable se produit à proximité de la zone de détection (par exemple, construction d'un mur ou d'une clôture), il faut procéder à un nouvel étalonnage.
- Si un véhicule ou un piéton entre dans la zone de détection pendant l'étalonnage, celui-ci doit être répété.
- Si une modification est apportée à la hauteur de montage du détecteur, à son angle d'orientation et/ou à la portée des micro-ondes, répéter l'étalonnage.

## 4.2 Contrôle de la zone de détection (peut être effectué après l'étalonnage)

Appuyer sur le **bouton Area Check** (contrôle de la zone).

La LED se met à clignoter en vert.

- Si un piéton ou un objet se trouve dans la zone de détection, la LED se met à :
  - clignoter en jaune : seul l'élément de détection à micro-ondes est en détection ;
  - clignotement violet : seul l'élément de détection à ultrasons est en détection ;
  - clignotement rouge : les détecteurs à micro-ondes et à ultrasons sont en détection.

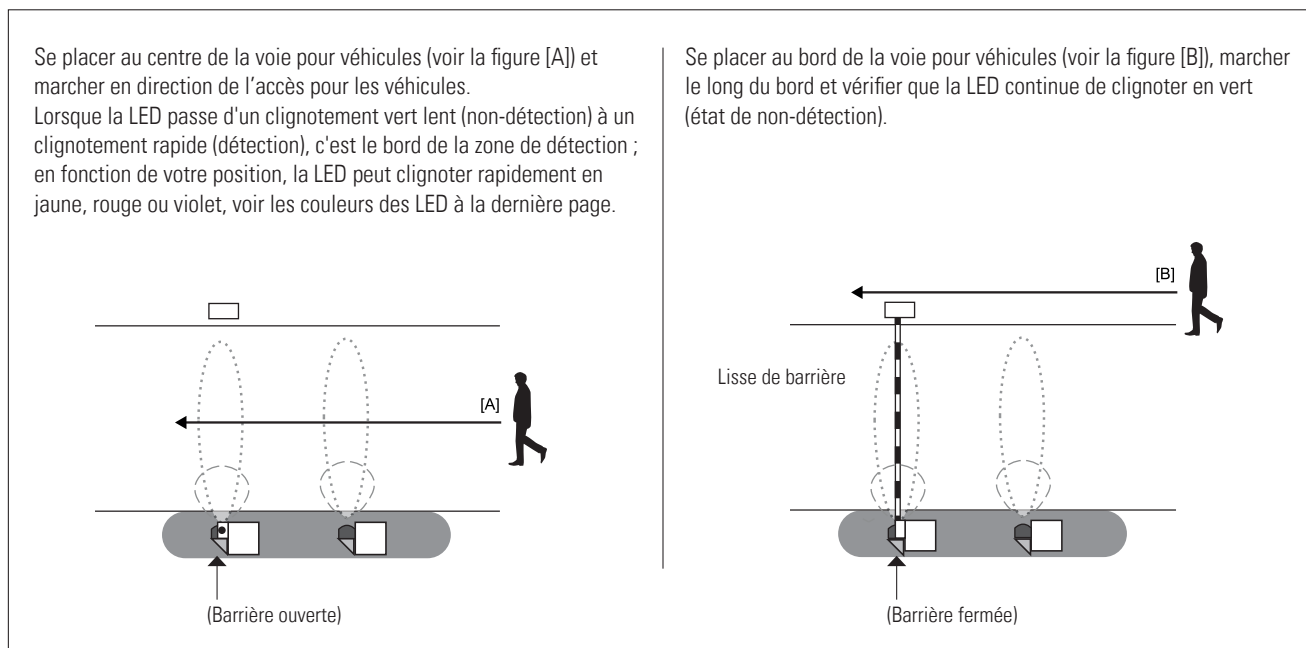
- Si nécessaire :

Ajuster la portée du détecteur à ultrasons.

1. Appuyer sur le **bouton MODE** et sélectionner Ultrasonic Range (Portée des ultrasons).
2. Appuyer sur le **bouton VALUE** (valeur) et sélectionner la distance de détection souhaitée.

Réglage d'usine :  
1 m

- Après 30 secondes sans détecter d'objet, le détecteur reviendra automatiquement en mode de fonctionnement normal.

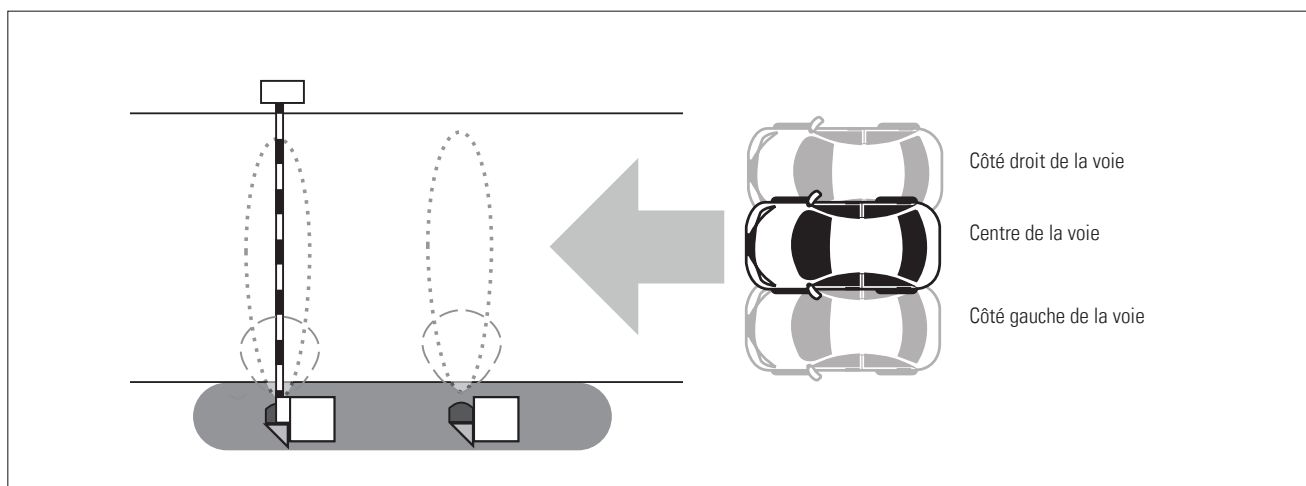


Après avoir vérifié la zone de détection : appuyer de nouveau sur le **bouton Area Check (contrôle de la zone)**.

## 4.3 Vérification du fonctionnement du système

Après avoir vérifié la zone de détection, contrôler l'ensemble du système à l'aide d'un véhicule.

À cet effet, approcher avec un véhicule sur toute la largeur de la voie.



Pour les réglages avancés (si nécessaire) : → voir page 6

## 5 Réglages avancés

Tous ces paramètres doivent être réglés si le détecteur ne fonctionne pas comme prévu. Ils ne sont pas nécessaires pour un montage normal.

### 5.1 Sensibilité de déclenchement

● Static Sensitivity	min.	2	3	4	special
● Trigger Sensitivity	人&車	2	3	4	車
● Presence Detection (min)	5	60	180	Infinity	
● Sensitivity Boost (sec)	Off	5	10	20	40
● Ultrasonic Range	Off	0.6m/2'	0.8m/2.6'	1m/3.3'	1.5m/5'
● Input Logic	Wake L	Wake H	Inhibit L	Inhibit H	
PARAMETER	VALUE	●	●	●	●

Réglage d'usine :  
3

- Augmenter** la valeur si :
- Une personne est de temps en temps détectée.
  - Le détecteur détecte un véhicule passant à proximité de (mais pas dans) la zone de détection.
- Réduire** la valeur si :
- Un véhicule n'est parfois pas détecté.
  - La réponse de détection est trop lente.

### 5.2 Sensibilité statique (après détection initiale)

● Static Sensitivity	min.	2	3	4	special
● Trigger Sensitivity	人&車	2	3	4	車
● Presence Detection (min)	5	60	180	Infinity	
● Sensitivity Boost (sec)	Off	5	10	20	40
● Ultrasonic Range	Off	0.6m/2'	0.8m/2.6'	1m/3.3'	1.5m/5'
● Input Logic	Wake L	Wake H	Inhibit L	Inhibit H	
PARAMETER	VALUE	●	●	●	●

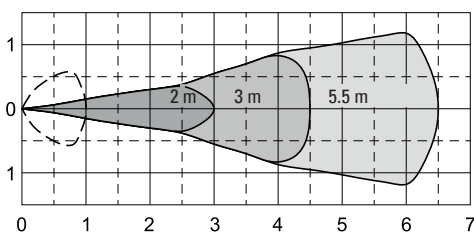
Réglage d'usine :  
3

- Augmenter** la valeur si : la présence d'un véhicule n'est parfois pas relevée ou la réponse de détection est trop faible.
- Réduire** la valeur si : le détecteur reste en état de détection une fois qu'un véhicule est parti.

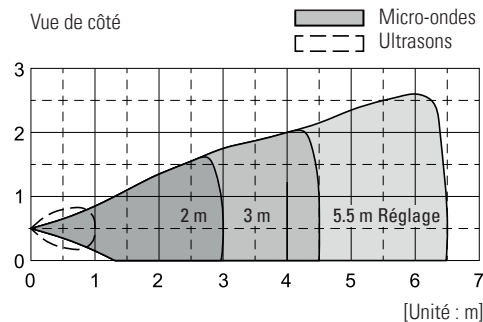
**Avis :** Une fois le niveau réglé sur spécial, le détecteur se déclenchera sur n'importe quel type d'objet (voir chapitre 5.1).

### 5.3 Diagramme de la zone de détection

Vue de dessus



Vue de côté



### 5.4 Détection de présence

Le détecteur effectue périodiquement un rééchantillonnage. Il peut empêcher le détecteur de rester en permanence allumé.

Si l'une des conditions suivantes est remplie, configurer la valeur de détection de présence :

- Le détecteur reste en état de détection en raison d'un objet présent dans la zone de détection.
- Le détecteur reste en état de détection après l'installation d'un barrage routier.

Réglage d'usine :  
5 min

Description :

- Un objet est placé dans la zone de détection par micro-ondes et le détecteur détecte l'objet.
- Lorsque le temps du temporisateur de présence est écoulé, le détecteur passe à l'état de non-détection, car l'objet est mémorisé comme arrière-plan.
- Lorsque l'objet est retiré, le détecteur peut rester dans l'état de non-détection ou passer dans l'état de détection.
- Si le détecteur reste dans l'état de non-détection, il peut être moins sensible pendant un certain temps.
- Lorsque l'objet est retiré à l'issue du délai de détection de présence, le détecteur mémorisera de nouveau l'arrière-plan et sera en état de non-détection.

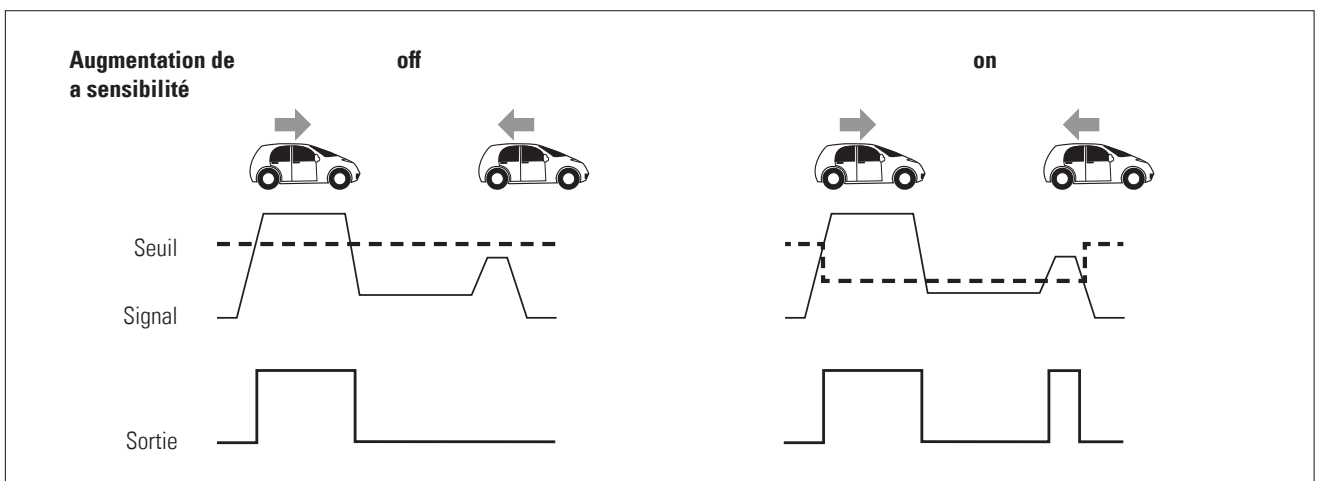
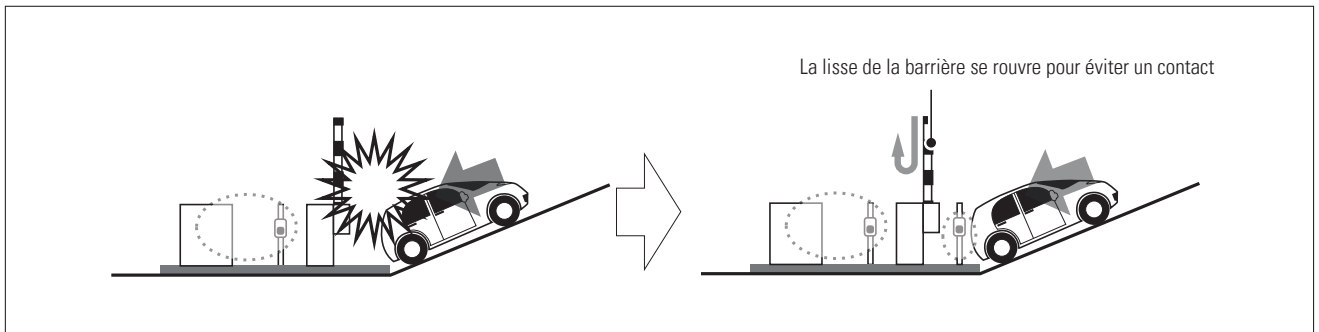
## 5.5 Augmentation de la sensibilité

À utiliser uniquement avec le mode perpendiculaire.

Réglage d'usine :  
désactivée

L'augmentation de la sensibilité améliore la sensibilité pendant une durée donnée après qu'un véhicule est passé dans la zone de détection. Activer cette fonction si un véhicule est susceptible de faire marche arrière de façon intempestive en raison d'une pente au niveau de la zone de sortie.

- Lorsque l'augmentation de la sensibilité est activée, une personne ou un objet autre qu'un véhicule peut être détecté(e).
- La fonction ne peut pas être utilisée pour un système de porte industrielle sans fonction de réouverture.



## 5.6 Entrée

Utiliser INHIBIT pour désactiver la sortie, par exemple pendant que la porte battante industrielle se déplace dans la zone de détection.

Utiliser WAKE pour détecter tout objet dans la zone de détection similaire à un faisceau lumineux.

Réglage d'usine :  
Sillage L

## 5.7 Réinitialisation aux réglages d'usine

Appuyer simultanément sur le **bouton Calibration** (étalonnage) et le **bouton Area Check** (contrôle de la zone) et les maintenir enfoncés pendant 2 secondes.

## 6 Signaux LED / dépannage

LED <sup>x)</sup>		Mode	Indication	Sortie	
Couleur	Allumée / clignotante			logique NO	logique NC
aucun	désactivée	Hors tension		ouverte	ouverte
verte	allumée	Fonctionnement normal	En veille	ouverte	FERMÉE
verte	clignote deux fois	Fonctionnement normal	Grand objet métallique présent (retirer idéalement)	ouverte	FERMÉE
verte	clignote	Contrôle de la zone de détection	En dehors de la zone de détection	ouverte	FERMÉE
jaune	clignote	Contrôle de la zone de détection	Dans la zone de détection par micro-ondes	FERMÉE	ouverte
jaune	allumée 2 secondes	Réinitialisation aux réglages d'usine	Réinitialisation terminée	ouverte	FERMÉE
rouge	allumée	Fonctionnement normal	Détection	FERMÉE	ouverte
rouge	clignote	Contrôle de la zone de détection	Dans la zone de détection par micro-ondes et ultrasons	FERMÉE	ouverte
violet	clignote	Contrôle de la zone de détection	Dans la zone de détection par ultrasons	FERMÉE	ouverte
bleu	clignote lentement	Étalonnage	Préparation → quitter la zone de détection !	ouverte	FERMÉE
bleu	clignote rapidement	Étalonnage	Étalonnage en cours	ouverte	FERMÉE
bleu – rouge	clignotement en alternance	Étalonnage	Erreur de détection du détecteur à ultrasons	FERMÉE / ouverte	FERMÉE / ouverte

<sup>x)</sup> L'état de l'entrée n'affectera pas la LED

## 7 Caractéristiques techniques

Technologie du détecteur	Micro-ondes : 24 GHz, ultrasons : 56 kHz	Vitesse de véhicule détectable	2 – 20 km/h
Tension d'alimentation	12 – 24 V CC, ±15 %	Température de fonctionnement	–30 °C à 50 °C
Temps de réponse	500 ms	Humidité de fonctionnement relative	95 % max. (sans condensation)
Puissance consommée		Type de protection	IP65
Dispositif de chauffage désactivé	Jusqu'à 80 mA (à 24 V)	Hauteur de montage	500 mm (distance entre la surface de la route et la face inférieure de l'unité)
Dispositif de chauffage activé	Max. 200 mA (à 12 V)	Réglage de l'angle du détecteur	À gauche et à droite : ± 30 degrés (par pas de 5 degrés)
Sortie	Relais statique 30 V CC, 0,3 A résistif (N.O. / N.C. sélectionnable)	Dimensions	175 x 80 x 72,5 mm
Entrée	Utiliser un interrupteur à contact sec ≤ 5 V CC / ≤ 0,5 mA U <sup>th</sup> = 0,75 V CC	Poids	420 g
Distance de détection		Inclus dans la boîte	Vis de montage M4 (4x), manuelles
Détecteur à micro-ondes	0,8 à 5,5 m (portée max. réglable)		
Détecteur à ultrasons	0,1 à 1,5 m (portée max. réglable)		

## 8 Déclaration de conformité UE



Voir annexe

## 9 DEEE-WEEE



Lors de leur élimination, les appareils portant ce symbole doivent être traités comme déchets spéciaux. Ceci devant s'effectuer conformément à la législation des pays respectifs relative à l'élimination, le retraitement et le recyclage écologiquement responsable des appareils électriques et électroniques.

## 10 Homologation FCC



Cet appareil est conforme aux exigences de l'alinéa 15 des règles FCC et de la norme RSS-210 d'Industry Canada.

**Avertissement :** les changements ou les modifications effectués sur cet appareil peuvent invalider l'homologation d'exploitation de cet appareil octroyée par la FCC.

## 11 Contact

**BBC Bircher Smart Access**, BBC Bircher AG, Wiesengasse 20, CH-8222 Beringen, [www.bircher.com](http://www.bircher.com)

Made in Japan