

# Herkules 2

Radarowy czujnik ruchu do bram przemysłowych

## Tłumaczenie oryginalnej instrukcji obsługi

### 1 Wskazówki bezpieczeństwa

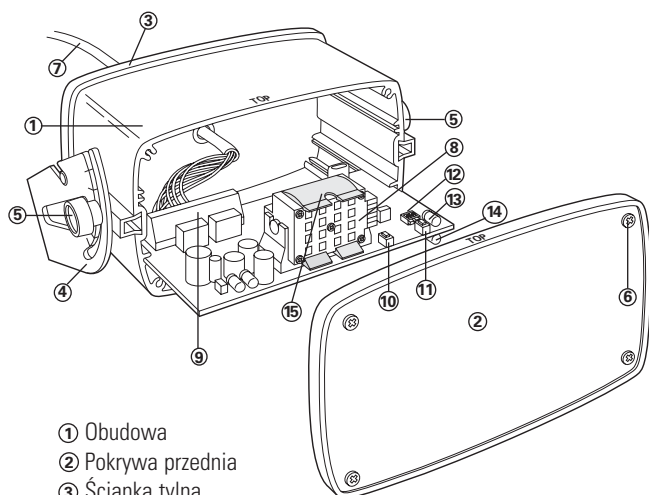


Urządzenie może być eksploatowane z zastosowaniem niskiego napięcia bezpiecznego z rozdzielaniem obwodów elektrycznych. Wszelkie ingerencje i naprawy należy zlecać wyłącznie dostawcy. Unikać kontaktu z elektronicznymi podzespołami czujnika.

### 2 Opis czujnika

#### Herkules 2

Radarowy czujnik ruchu do bram przemysłowych



- |                         |                           |
|-------------------------|---------------------------|
| ① Obudowa               | ⑩ Przycisk X              |
| ② Pokrywa przednia      | ⑪ Przycisk Y              |
| ③ Ścianka tylna         | ⑫ Przełącznik adresowania |
| ④ Kątownik montażowy    | ⑬ Czerwona dioda          |
| ⑤ Mocowanie             | ⑭ Zielona dioda           |
| ⑥ Śruby pokrywy         | ⑮ Klips                   |
| ⑦ Kabel 8-stykowy       |                           |
| ⑧ Moduł planarny radaru |                           |
| ⑨ Zacisk śrubowy        |                           |

### 3 Instalacja

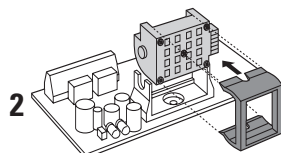
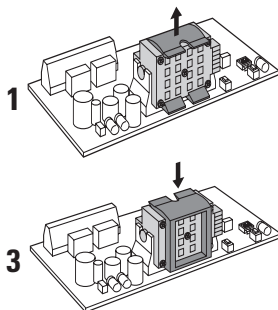
#### 3.1 Przed montażem



**Identyfikacja osób/pojazdów:** Wybór, czy żądane jest rozróżnienie osób/pojazdów. Jeżeli tak, minimalna wysokość montażu czujnika wynosi 3 metry!

**Geometria pola:** Wybór, czy ma być zastosowana wąska czy szeroka geometria pola. W przypadku szerokiego pola należy zastosować klips.

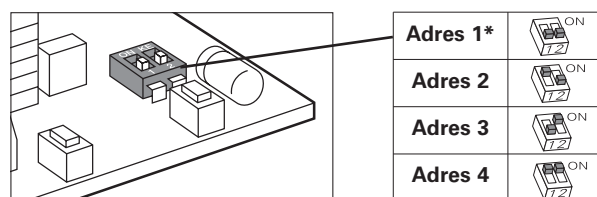
**Uwaga: Klips można zastosować do maks. wysokości montażu 4 m.** Nie jest zamontowany w stanie fabrycznym. (Jest jednak założony z tyłu anteny.)



**WAŻNA INFORMACJA:**  
Prawidłowo zatrzasknąć klips!

- Gdy urządzenie jest już podłączone, przerwać zasilanie na 5 sekund!
- Po montażu należy aktywować szerokie pole za pomocą pilota zdalnej obsługi (**B+1**).

**Adresowanie:** Do każdego czujnika można przyporządkować jeden adres (od 1–4 za pomocą mikroprzełącznika DIP oraz od 5–7 za pomocą pilota zdalnej obsługi). Różne adresy są konieczne wtedy, jeżeli w zasięgu jednego pilota zdalnej obsługi znajduje się kilka czujników.



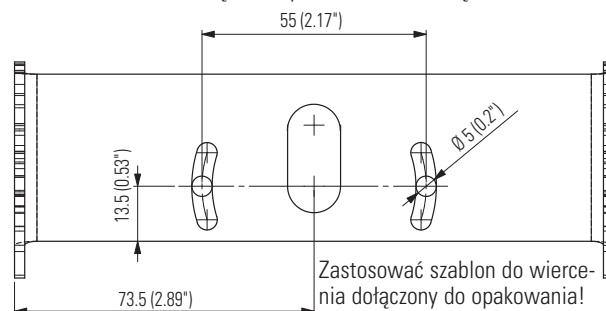
\* Ustawienie fabryczne

Kolejne adresy 5, 6 + 7 można ustawić za pomocą pilota zdalnej obsługi (**F+8+5...7**)

#### 3.2 Montaż mechaniczny

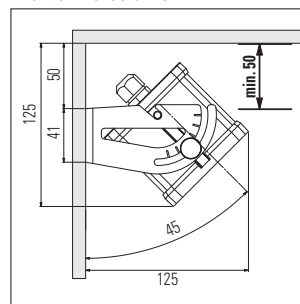


- Czujnik musi być zamontowany stabilnie na równej płaszczyźnie. (unikać wibracji)
- Obiekty, takie jak rośliny, flagi, wentylatory itd. nie mogą wchodzić w strefę detekcji radaru.
- Nie wolno zakrywać czujnika osłonami/tabliczkami
- Unikać ustawiania lamp fluorescencyjnych w bezpośrednim sąsiedztwie strefy detekcji
- Zamontować urządzenie pośrodku nad bramą

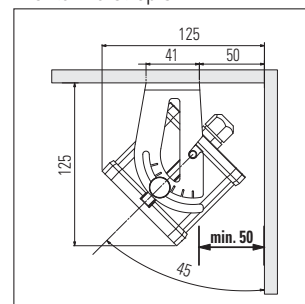


- Nakleić szablon do wiercenia na ścianie lub stropie i wywiercić otwory zgodnie z zaleceniami.
- Przeprowadzić kabel przez odpowiedni otwór uchwytu montażowego, zwracając uwagę na dostateczną długość wymaganą do rozprowadzenia kabli.
- Dokręcić uchwyt montażowy.
- Zawiesić czujnik na uchwycie montażowym i ustawić żądany kąt czujnika. Standardowy kąt nachylenia: 30°
- Podłączyć kable zgodnie z tabliczką znamionową.

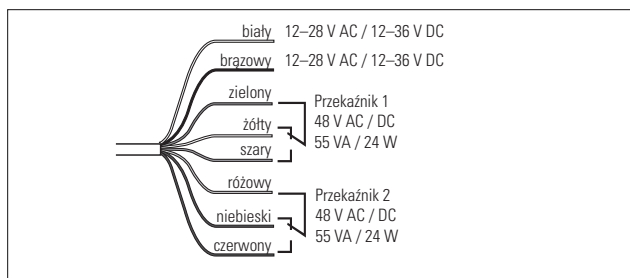
Montaż na ścianie:



Montaż na stropie:



### 3.3 Połączenia elektryczne



## 4 Ustawienia

### 4.1 Włączanie i ustawienie fabryczne

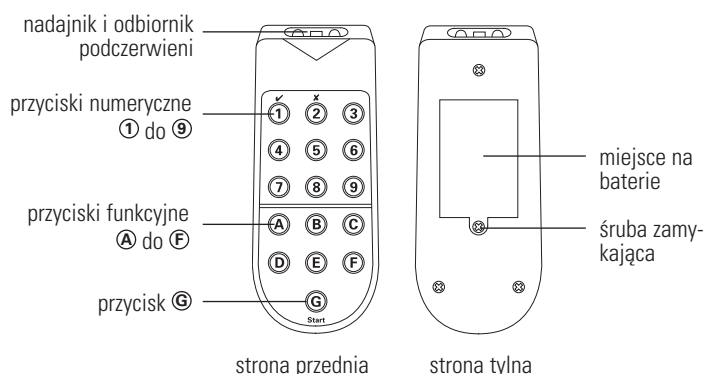
Po podłączeniu napięcia zasilania czerwona dioda sygnalizuje poprzez miganie proces «Uruchamiania»

Ustawienie fabryczne jest przystosowane do następujących parametrów:

- Wysokość montażu od 4,0 do 4,9 m
- Czas podtrzymania przekaźnika 2 s
- Funkcja Wykrywanie ruchu wolnego jest wyłączona
- Funkcja rozróżnienia osób/pojazdów jest aktywna
- Optymalizacja ruchu poprzecznego jest wyłączona
- Wykrywanie ruchów w kierunku czujnika (do przodu)

**Za pomocą pilota zdalnej obsługi (A+9) można w każdej chwili przywrócić ustawienie fabryczne!**

### 4.2 Nawiązanie połączenia za pomocą pilota zdalnej obsługi



Nacisnąć przycisk **G** na pilocie zdalnej obsługi. Po nawiązaniu połączenia świeci przycisk „**G**” oraz jeden z przycisków od **1 do 7** (adres ustawiony na czujniku).

Jeżeli przycisk „**G**” miga, oznacza to, że połączenie nie może być nawiązane.

- Przybliżyć pilota do czujnika i skierować go bezpośrednio na czujnik
- Sprawdzić baterie w pilocie

#### Uwagi ogólne:

**Migające przyciski** pilota wskazują, że Herkules 2 nie zapisał dokonanych ustawień programowania.

**Świejące przyciski** pilota zdalnej obsługi oznaczają, że Herkules 2 przejął i zapisał wartość.

### 4.3 Tryb konfiguracji

Połączenie między pilotem a czujnikiem Herkules można nawiązać tylko wtedy, gdy czujnik znajduje się w trybie konfiguracji. Tryb konfiguracji jest aktywny po włączeniu czujnika. Po upływie 30 minut od dokonania ostatniego ustawienia następuje automatyczna dezaktywacja tego trybu.

Tryb konfiguracji można aktywować w następujący sposób:

- Naciskając dowolny przycisk na czujniku (x lub y)
- Odcinając dopływ prądu
- Za pomocą kodu dostępu przy użyciu pilota

Tryb konfiguracji można aktywować za pomocą pilota zdalnej obsługi tylko wtedy, jeżeli wcześniej zapisano w pamięci kod (patrz kod dostępu)

**1. Nacisnąć przycisk Start G**  
→ **G** oraz jeden z przycisków od **1...7** świecą się

**2. Nacisnąć C**, następnie **9**  
→ **C i 1** świecą się  
→ Funkcja kodu dostępu jest włączona

**3. Wprowadzanie czterocyfrowego kodu 1111 - 9998**

**4. Nacisnąć C**  
→ **C i 1** świecą się  
→ Tryb konfiguracji jest włączony  
→ Czujnik jest gotowy do zaprogramowania  
→ Jeżeli **C i 2** świecą się, oznacza to, że kod był nieprawidłowy  
→ Ponowne rozpoczęcie w punkcie **1**

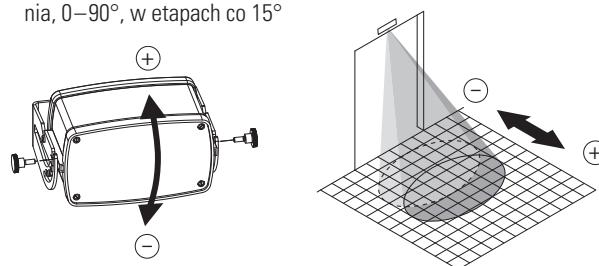
### 4.4 Ważne ustawienia

1. Wybrać poziom komfortu (**C+1...8**)
2. Ustawić wysokość montażu (**F+4+1...7**), jeżeli różni się od ustawienia fabrycznego.



**Uwaga: Ustawienie nieprawidłowej wysokości montażu skutkuje nieprawidłowym działaniem czujnika!**

3. Ustawić rozmiar pola (**D+1...9**), w razie potrzeby przez kąt nachylenia, 0–90°, w etapach co 15°



### 4.5 Wskaźniki na czujniku

#### Faza rozruchu

Czerwona dioda	Miga kilkakrotnie podczas uruchamiania, najpierw powoli, następnie szybko
----------------	---

#### Konfiguracja

Zielona dioda	Sygnalizuje przez częstotliwość migania określony parametr (nr funkcji)
Czerwona dioda	Sygnalizuje przez częstotliwość migania poziom parametru

#### Praca

Zielona dioda	Świeci po wykryciu obiektu, przekaźnik 2 jest aktywowany
Zielona dioda	Miga po wykryciu obiektu w polu SMD
Czerwona dioda	Świeci po wykryciu obiektu, przekaźnik 1 jest aktywowany

#### Objaśnienia

##### SMD = wykrywanie ruchu wolnego

Wykrywane są najmniejsze (quasi-statystyczne) ruchy, gdy brama się otwiera. Zamyka się dopiero wtedy, jeżeli w ustawionym czasie monitorowania nie zostaje zarejestrowany żaden ruch

##### CTM = maskowanie ruchu poprzecznego

Maskowanie ruchu poprzecznego zapobiega przypadkowemu otwarciu drzwi po wykryciu obiektów, które jedynie przejeżdżają koło bramy, bez zamiaru przejechania przez nią.

##### Identyfikacja P/V

Za pomocą tej funkcji można wybrać, czy osoby bądź pojazdy mają posiadać oddzielne podłączenie do wyjść przekaźników (patrz tabela Parametryzacja przekaźników).








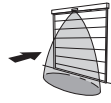
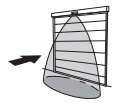
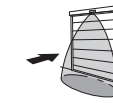

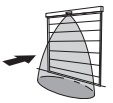
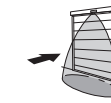
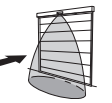




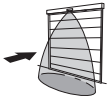

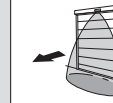
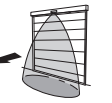
#### 4.6 Przegląd ustawień

Funkcje komfortowe (patrz rozdział 5.9)

Przyciski	C+1 Standardowy	C+2 Czołowy	C+3 Szybki	C+4 Czuły	C+5* Czołowy	C+6 Czołowy	C+7 Szybki	C+8 Czuły
Wykrywanie obiektów	Wszystkie				Identyfikacja osób/pojazdów, brak wykrywania osób			
Rodzaj bramy	Standardowa	Standardowa	Brama szybkiebieżna	Standardowa	Standardowa	Standardowa	Brama szybkiebieżna	Standardowa
Zastosowanie	Standardowe	Główny ruch czołowy	Brama szybkiebieżna	Wykrywa wolne obiekty	Standardowa	Główny ruch czołowy	Brama szybkiebieżna	Wykrywa wolne obiekty
<b>B: Szerokie pole</b>	Poziom 2 <b>wył.</b>	Poziom 2 <b>wył.</b>	Poziom 2 <b>wył.</b>	Poziom 2 <b>wył.</b>	Poziom 2 <b>wył.</b>	Poziom 2 <b>wył.</b>	Poziom 2 <b>wył.</b>	Poziom 2 <b>wył.</b>
<b>D: Rozmiar pola</b>	Poziom 6	Poziom 6	Poziom 6	Poziom 8	Poziom 6	Poziom 6	Poziom 6	Poziom 8
<b>E+1: Rozpoznawanie kierunkowe</b>	Poziom 1 <b>w przód</b>	Poziom 1 <b>w przód</b>	Poziom 1 <b>w przód</b>	Poziom 1 <b>w przód</b>	Poziom 1 <b>w przód</b>	Poziom 1 <b>w przód</b>	Poziom 1 <b>w przód</b>	Poziom 1 <b>w przód</b>
<b>E+2: Parametryzacja przełącznika</b>	Poziom 5 R2: w przód R1: w tył	Poziom 5 R2: w przód R1: w tył	Poziom 8 R2: w przód R1: w tył	Poziom 5 R2: w przód R1: w tył	Poziom 1 R2: pojazd R1: osoba	Poziom 1 R2: pojazd R1: osoba	Poziom 6 R2: pojazd R1: –	Poziom 1 R2: pojazd R1: osoba
<b>F1: Czas potrzymania przełącznika</b>	Poziom 4 2 s	Poziom 4 2 s	Poziom 4 2 s	Poziom 4 2 s	Poziom 4 2 s	Poziom 4 2 s	Poziom 4 2 s	Poziom 4 2 s
<b>F3: SMD</b>	Poziom 1 <b>wył.</b>	Poziom 2 <b>słaby</b>	Poziom 1 <b>wył.</b>	Poziom 8 <b>silny</b>	Poziom 1 <b>wył.</b>	Poziom 2 <b>słaby</b>	Poziom 1 <b>wył.</b>	Poziom 8 <b>silny</b>
<b>F5: QVA</b>	Poziom 1 <b>wył.</b>	Poziom 6 <b>średni</b>	Poziom 1 <b>wył.</b>	Poziom 2 <b>słaby</b>	Poziom 1 <b>wył.</b>	Poziom 6 <b>średni</b>	Poziom 1 <b>wył.</b>	Poziom 2 <b>słaby</b>
<b>F6: cyfrowa funkcja filtra</b>	Poziom 2 <b>wył.</b>	Poziom 2 <b>wył.</b>	Poziom 2 <b>wył.</b>	Poziom 2 <b>wył.</b>	Poziom 2 <b>wył.</b>	Poziom 2 <b>wył.</b>	Poziom 2 <b>wył.</b>	Poziom 2 <b>wył.</b>
<b>F7: Pole SMD</b>	Poziom 1 <b>mały</b>	Poziom 5 <b>średni</b>	Poziom 1 <b>mały</b>	Poziom 5 <b>średni</b>	Poziom 1 <b>mały</b>	Poziom 5 <b>średni</b>	Poziom 1 <b>mały</b>	Poziom 5 <b>średni</b>
<b>F8: Adres</b>	<b>mikro-przełącznik DIP</b>	<b>mikro-przełącznik DIP</b>	<b>mikro-przełącznik DIP</b>	<b>mikro-przełącznik DIP</b>	<b>mikro-przełącznik DIP</b>	<b>mikro-przełącznik DIP</b>	<b>mikro-przełącznik DIP</b>	<b>mikro-przełącznik DIP</b>

\* Ustawienie fabryczne

Parametryzacja przełącznika (patrz rozdział 5.13)

E+2	1	2	3	4	5	6	7	8
Zastosowanie	Standardowe				Brama szybkiebieżna			
Przełącznik 2 (zielona dioda)								
								
Przełącznik 1 (czerwona dioda)								
								



Przełączenie po wykryciu pojazdu



Przełączenie po wykryciu osoby



Przełączenie na rozpoznawanie kierunkowe (E+1+1)



Przełączenie na rozpoznawanie kierunkowe (E+1+1 lub E+1+2)

**Konfiguracja poszczególnych parametrów za pomocą pilota zdalnej obsługi «Reglobeam»**

Parametr	Kod	Poziom	Krótki opis	
Odczyt kodu dostępu	C+9	Wskaźnik 1 Wskaźnik 2	Kod zapisany Brak kodu	
Ustawianie kodu Wprowadzanie kodu Usuwanie kodu	C+9	XXXX+C XXXX+C 9999+C	Liczba w zakresie od 1111–9998, potwierdzić przyciskiem C Wprowadzić żądany kod i potwierdzić przyciskiem C Kod usunięty	
Ustawianie adresu	F+8		Odczytać ustawiony adres	
		5–7	Ustawić adres 5–7	
		9	Wczytać adres mikroprzełącznika DIP	
Funkcja komfortowa	C	1–8	Patrz tabela Funkcje komfortowe	
Wysokość montażowa	F+4	1	2,0 – 2,4 m	
		2	2,5 – 2,9 m	
		3	3,0 – 3,9 m	
		4*	4,0 – 4,9 m	
		5	5,0 – 5,9 m	
		6	6,0 – 6,9 m	
		7	7,0 m	
Rozmiar pola	D	1–3	małe	
		4–6*	średnie	
		7–9	duże	
Czas utrzymania przekaźnika	F+1	1	0,2 s	
		2	0,5 s	
		3	1,0 s	
		4*	2,0 s	
		5	5,0 s	
Rozpoznawanie kierunkowe	E+1	1*	w przód	
		2	w tył	
		3	w przód i w tył	
Ustawienia parametrów przekaźnika	E+2	1*	Brama standardowa, rozróżnienie osób/pojazdów	
		2	Brama standardowa, brak wykrywania osób	
		3	Brama standardowa, brak wykrywania pojazdów	
		4	Brama standardowa, osoby + pojazdy, to samo wyjście	
		5	Brama standardowa, osoby + pojazdy, wyjścia z podziałem na kierunki	
		6	Brama szybkiejbieżna, brak wykrywania osób	
		7	Brama szybkiejbieżna, osoby + pojazdy, to samo wyjście	
		8	Brama szybkiejbieżna, osoby + pojazdy, wyjścia z podziałem na kierunki	
Maskowanie ruchu poprzecznego CTM	F+5	1*	wyłączony	
		2–3	niskie	
		4–6	średnie	
		7–9	wysokie	
Szerokie pole	B	1	włączony	
		2*	wyłączony	
Wykrywanie ruchu wolnego SMD	F+3	1*	wyłączony	zmniejszanie czułości
		2	0,5 s	
		3	1,0 s	
		4	1,5 s	
		5	2,0 s	
		6	0,5 s	stała czułość
		7	1,0 s	
		8	1,5 s	
		9	2,0 s	
Rozmiar pola SMD	F+7	1*–3	małe	
		4–6	średnie	
		7–9	duże	
Cyfrowa funkcja filtra	F+6	1	włączony	Uniknięcie ew. fałszywych uruchomień przez światłówki
		2*	wyłączony	
Ręczne otwieranie bramy	A	1	Wyłączyć obydwa przekaźniki	
		2	Włączyć przekaźnik 1	
		3	Włączyć przekaźnik 2	
Zamykanie trybu konfiguracji	A	4		
Reset	A	9	Reinicjalizacja	



**Identyfikacja osób/pojazdów:** Wybór, czy żądane jest rozróżnienie osób/pojazdów. Jeżeli tak, minimalna wysokość montażu czujnika wynosi 3 metry!

\* Ustawienie fabryczne

## 5 Objaśnienie funkcji i ustawień

### 5.1 Ogólny opis pilota zdalnej obsługi

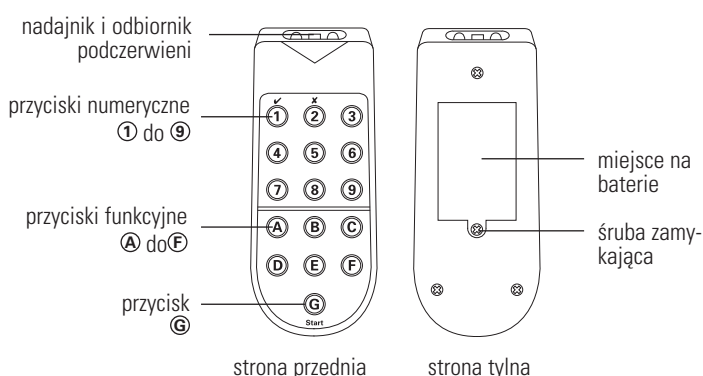
Czujnik Herkules 2 można łatwo i wygodnie obsługiwać za pomocą pilota zdalnej obsługi Reglobeam, stojąc na ziemi. Przekazywanie danych między pilotem Reglobeam a czujnikiem Herkules 2 zapewniane przez nadajnik i odbiornik podczerwieni działa w obydwu kierunkach, a więc w kierunku czujnika i od czujnika. Ustawione wartości są odczytywane z pilota Reglobeam bezpośrednio po zaprogramowaniu i wyświetlane do kontroli. Zapewnia to bezpieczne i prawidłowe programowanie!

### 5.2 Funkcja pilota zdalnej obsługi «Reglobeam»

Pilot zdalnej obsługi «Reglobeam» steruje się za pomocą kombinacji przycisków funkcyjnych i numerycznych. Zwrócić uwagę na prawidłową obsługę zgodnie z rozdziałem 4.2.

Migające przyciski na pilocie Reglobeam oznaczają, że przekazywanie danych nie zostało w pełni zrealizowane. Należy chronić złącze na podczerwień przed bezpośrednim promieniowaniem słonecznym bądź pochodzącym z innych źródeł.

### 5.3 Budowa pilota zdalnej obsługi «Reglobeam»

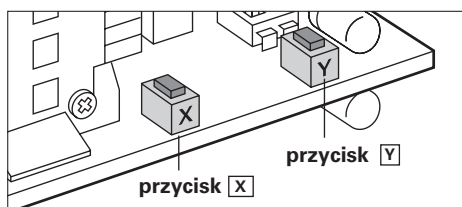


### 5.4 Tryb konfiguracji

Połączenie między pilotem Reglobeam a czujnikiem Herkules 2 można nawiązać tylko wtedy, gdy czujnik znajduje się w trybie konfiguracji. Tryb konfiguracji jest aktywny po włączeniu czujnika. Ze względów bezpieczeństwa tryb konfiguracji zostaje automatycznie wyłączony po upływie 30 min od ostatniego ustawienia dokonanego w czujniku. Tryb ten można także zamknąć w dowolnym momencie, naciskając przyciski **A+4**.

Dostępne są trzy możliwości aktywacji trybu konfiguracji:

a) Naciśnięcie dowolnego przycisku X lub Y na czujniku



b) Ponowne uruchomienie czujnika (przerwa w zasilaniu)

c) Dostęp za pomocą kodu dostępu wprowadzanego na pilocie

### 5.5 Nawiązywanie połączenia

Nacisnąć przycisk Start G na pilocie Reglobeam

→ Po nawiązaniu połączenia świeci przycisk G oraz jeden z przycisków od 1 do 7 (adres czujnika)

→ Jeżeli przycisk G miga, nawiązanie połączenia nie powiodło się

→ Przybliżyć pilota do czujnika i skierować go bezpośrednio na czujnik

→ Sprawdzić baterie w pilocie Reglobeam.

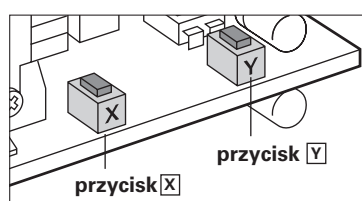
→ Jeżeli nic się nie zaświeca, wymienić baterie.

→ Jeżeli świeci się przycisk G i jeden z przycisków od 1 do 7, ale nie ma możliwości dokonania ustawień, oznacza to, że tryb konfiguracji nie jest aktywny.

Przegląd poszczególnych parametrów oraz ustawienia poziomów komfortu są już zawarte w pierwszej części (4.6).

**Uwaga:** Programowanie musi nastąpić w ciągu 30 s. Po upływie tego czasu konieczne jest ponowne wejście do trybu programowania (nacisnąć przycisk G).

### 5.6 Konfiguracja za pomocą przycisków



#### Sposób postępowania

Nacisnąć równocześnie przyciski X i Y, aby przejść dożądanego trybu

#### Tryb podstawowy:

Nacisnąć równocześnie przyciski X i Y i przytrzymać przez 2 s

→ zaświeci się zielona dioda, następnie zwolnić przyciski

#### Tryb wtórny:

Nacisnąć równocześnie przyciski X i Y i przytrzymać przez 4 s

→ zaświeci się czerwona dioda, następnie zwolnić przyciski

#### Resetowanie:

Nacisnąć równocześnie przyciski X i Y i przytrzymać przez 8 s

→ zaświecą się obydwie diody, następnie zwolnić przyciski

Tryb	Parametr (przycisk X)	Nr funkcji	Przycisk poziomu Y
Podstawowy	Stopień komfortu	1	1–8
	Wysokość montażowa	2	1–7
	Parametryzacja przekaźnika	3	1–8
	Rozmiar pola	4	1–9
Wtórny	Czas zwłoki przekaźnika	1	1–5
	Rozpoznawanie kierunkowe	2	1–3
	Maskowanie ruchu poprzecznego	3	1–9
	Szerokie pole	4	1–2
	Poziom SMD	5	1–9
	Rozmiar pola SMD	6	1–9
	Cyfrowa funkcja filtra	7	1–2

#### Zmiana funkcji

Poprzez naciśnięcie przycisku X. Każdorazowe naciśnięcie przycisku zwiększa wartość o 1 (nr funkcji). Po ostatniej funkcji program powraca z powrotem do pierwszej funkcji. Zielona dioda wskazuje następnie numer aktywowanej funkcji.

#### Zmiana poziomu

Poprzez naciśnięcie przycisku Y. Każdorazowe naciśnięcie przycisku zwiększa wartość o 1 (poziom). Po ostatnim poziomie program powraca z powrotem do pierwszego poziomu.

#### Zamykanie trybu programowania

Zamknięcie trybu programowania następuje po krótkim jednoczesnym naciśnięciu przycisków X i Y.

## 5.7 Ustawianie czujnika

Ustawienia są oznaczone w następujący sposób:

- np. **D+...** Menu pilota zdalnej obsługi  
 np. **P.1...** Podstawowy tryb programowania za pomocą przycisków, nr funkcji 1  
 np. **S.3...** Wtórny tryb programowania za pomocą przycisków, nr funkcji 3

## 5.8 Wysokość montażu F+4

### F + 4 + 1...7 P.2+1...7 (przyciski)

- 1 = 2,0 do 2,4 m      5 = 5,0 do 5,9 m  
 2 = 2,5 do 2,9 m      6 = 6,0 do 6,9 m  
 3 = 3,0 do 3,9 m      7 = 7,0 do 7,9 m  
 4 = 4,0 do 4,9 m

Jeżeli wysokość montażu nie jest zgodna z ustawieniem fabrycznym, należy ją koniecznie ustawić.

## 5.9 Funkcje komfortu C

Te wstępnie zaprogramowane ustawienia zapewniają łatwą i szybką konfigurację w przypadku zastosowań standardowych.

Pilot	Funkcja	Przyciski
<b>C + 1</b>	Standardowo, wykrywa wszystkie obiekty	P.1+1
<b>C + 2</b>	Ruch czołowy, wszystkie obiekty	P.1+2
<b>C + 3</b>	Brama szybkobieżna, wszystkie obiekty	P.1+3
<b>C + 4</b>	Wykrywa powolne ruchy, wszystkie obiekty	P.1+4
<b>C + 5</b>	Standardowo, rozróżnienie osób/pojazdów	P.1+5
<b>C + 6</b>	Ruch czołowy, rozróżnienie osób/pojazdów	P.1+6
<b>C + 7</b>	Brama szybkobieżna, brak wykrywania osób	P.1+7
<b>C + 8</b>	Wykrywa powolne ruchy, rozróżnienie osób/pojazdów	P.1+8

**Uwaga:** Wybrana funkcja komfortu jest odczytywana i wyświetlana jako taka tylko wtedy, jeżeli nie zmieniono żadnych parametrów. Informacje szczegółowe, patrz tabela Funkcje komfortu w punkcie 4.6.

## 5.10 Rozmiar pola D

### D + 1...9 P.4+1...9 (przyciski)

Poziomy od 1 (małe pole) do 9 (duże pole)  
 Wymiary pola są podane w części Parametry techniczne.

## 5.11 Czas podtrzymania przekaźnika F+1

### F + 1 + 1...4 S.1 + 1...5 (przyciski)

- 1 = 0,2 s  
 2 = 0,5 s  
 3 = 1,0 s  
 4 = 2,0 s  
 5 = 5,0 s

Czas podtrzymania przekaźnika rozpoczyna się z opóźnieniem, dopiero po upływie czasu innych funkcji.

## 5.12 Rozpoznawanie kierunkowe E+1

Pilot	Funkcja	Przycisk i
<b>E+1+1</b>	W przód, ruch w kierunku czujnika	S.2+1
<b>E+1+2</b>	W tył, ruch w kierunku odwrotnym od czujnika	S.2+2
<b>E+1+3</b>	w przód i w tył	S.2+3

## 5.13 Ustawienie parametrów przekaźnika E+2

Pilot	Funkcja	Przyciski
<b>E+2+1</b>	Brama standardowa, rozróżnienie osób/pojazdów	P.3+1
<b>E+2+2</b>	Brama standardowa, brak wykrywania osób	P.3+2
<b>E+2+3</b>	Brama standardowa, brak wykrywania pojazdów	P.3+3
<b>E+2+4</b>	Brama standardowa, osoby + pojazdy, to samo wyjście (przekaźnik 2)	P.3+4
<b>E+2+5</b>	Brama standardowa, osoby + pojazdy, wyjścia z podziałem na kierunki	P.3+5
<b>E+2+6</b>	Brama szybkobieżna, brak wykrywania osób (przekaźnik 2)	P.3+6
<b>E+2+7</b>	Brama szybkobieżna, osoby + pojazdy, to samo wyjście (przekaźnik 2)	P.3+7
<b>E+2+8</b>	Brama szybkobieżna, osoby + pojazdy, wyjścia z podziałem na kierunki	P.3+8

Patrz również tabela Ustawienia parametrów przekaźnika w punkcie 4.6!

## 5.14 Maskowanie ruchu poprzecznego CTM F + 5

Maskowanie ruchu poprzecznego zapobiega przypadkowemu otwarciu drzwi po wykryciu pojazdów bądź osób, które jedynie przejeżdżają lub przechodzą obok bramy, bez zamiaru przejechania/przejścia przez nią.

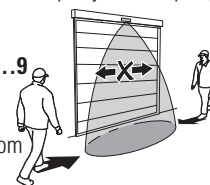
**F + 5 + 1 = wyl.**

**F + 5 + 2...9**

**S.3 + 1**

**S.3 + 2...9**

Brama pozostaje przy ruchu poprzecznym zamknięta! (poziom 9)



Brama otwiera się przy ruchu poprzecznym lub zbliżaniu się z boku (poziom 1)



Optymalny kąt nachylenia przy funkcji ruchu poprzecznego: od 30° do 45°

**Jednoczesne zastosowanie maskowania ruchu poprzecznego i klipsa nie jest możliwe!**

## 5.15 Szerokie pole B

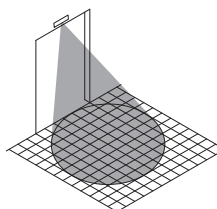
**B + 1 = wyl.**

**S.4 + 1**

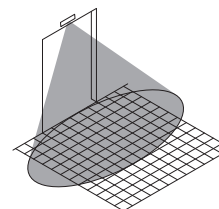
**B + 2 = wyl.**

**S.4 + 2**

### Pole bez klipsa



### Pole z klipsem

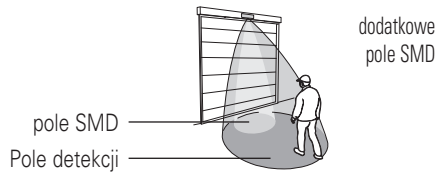


Opcja ta musi zostać włączona w przypadku zamontowania klipsa do zwiększenia pola. Montaż klipsa, patrz 3.1. Przy nieprawidłowym ustawieniu, czujnik nie działa.

## 5.16 Wykrywanie ruchu wolnego (SMD) F+3

Po aktywacji czujnika wykrywane są najmniejsze (quasi-statystyczne) ruchy. Dopiero gdy w ustawionym czasie kontroli nie zarejestrowano żadnego ruchu, czujnik przekazuje odpowiedni sygnał do układu sterowania bramy. Czułość w tym czasie monitorowania może się zmniejszać lub być stała.

Pilot	Funkcja	Przyciski
<b>F+3+1</b>	wyłączony	S.5+1
<b>F+3+2...5</b>	zmniejszanie czułości	S.5+2... 5
<b>F+3+6...9</b>	stała czułość	S.5+6... 9



## 5.17 Ustawienia specjalne

### Ręczne otwieranie bramy

- A + 1** = obydwa przekaźniki wył.
- A + 2** = przekaźnik 1 wł.
- A + 3** = przekaźnik 2 wł.
- A + 4** = obydwa przekaźniki wył., zamykanie trybu konfiguracji

### Reset A+9

Funkcja ta służy do resetowania wszystkich ustawień urządzenia do ustawień fabrycznych (patrz 4.1), po czym rozpoczyna się nowa faza inicjalizacji urządzenia.

Resetowanie powoduje ponadto usunięcie kodu dostępu. Istnieją dwie możliwości przywrócenia ustawień fabrycznych urządzenia:

- 1) Za pomocą pilota zdalnej obsługi
  - A + 9** = resetowanie
- 2) Za pomocą przycisków na czujniku
  - Nacisnąć równocześnie przyciski X i Y i przytrzymać przez 8 sekund. Co 2 sekundy na chwilę zapalają się obydwie diody. Po 8 sekundach świecą obydwie diody. Reset następuje po zwolnieniu przycisków.

### Kod dostępu

Czujnik Herkules 2 można zabezpieczyć przed niepożądaną manipulacją za pomocą czterocyfrowego kodu dostępu. Kod ten umożliwia aktywację trybu konfiguracji za pomocą pilota, w celu dokonania niezbędnych ustawień. W stanie fabrycznym funkcja ta jest wyłączona.

#### Włączanie kodu dostępu:

Kod można zapisać tylko wtedy, gdy czujnik znajduje się już w trybie konfiguracji. Urządzenie jest zabezpieczone od razu po zapisie kodu. (tryb konfiguracji zostaje wyłączony)

1. Nacisnąć przycisk Start **G**
  - **G** oraz jeden z przycisków od **1...7** świecą się
2. **Nacisnąć C**, następnie **9**
  - **C i 2** świecą się
  - Funkcja kodu dostępu jest wyłączona (brak zapisanego kodu)
3. Wprowadzić czterocyfrowy kod (dowolny wybór w zakresie od **1111** do **9998**)
4. **Nacisnąć C**
  - **C + 1** świecą się
  - Funkcja kodu dostępu jest włączona (kod jest zapisany)
  - Tryb konfiguracji jest wyłączony (urządzenie jest zabezpieczone).

#### Wyłączanie kodu dostępu:

Kod można usunąć tylko wtedy, gdy czujnik znajduje się już w trybie konfiguracji.

1. Nacisnąć przycisk Start **G**
  - ‘ **G** oraz jeden z przycisków od **1...7** świecą się
2. **Nacisnąć C**, następnie **9**
  - ‘ **C + 1** świecą się
  - ‘ Funkcja kodu dostępu jest włączona
3. Nacisnąć cztery razy przycisk **9**, następnie **C**
  - ‘ **C i 2** świecą się
  - ‘ Funkcja kodu dostępu jest wyłączona (kod jest usunięty)

### Włączanie trybu konfiguracji

Połączenie między pilotem a czujnikiem Herkules można nawiązać tylko wtedy, gdy czujnik znajduje się w trybie konfiguracji.

Tryb konfiguracji jest aktywny po włączeniu czujnika. Po upływie 30 minut od dokonania ostatniego ustawienia następuje automatyczna dezaktywacja tego trybu.

Tryb konfiguracji można aktywować w następujący sposób:

- Naciskając dowolny przycisk na czujniku (x lub y)
- Odcinając dopływ prądu
- Za pomocą kodu dostępu przy użyciu pilota

Tryb konfiguracji można aktywować za pomocą pilota zdalnej obsługi tylko wtedy, jeżeli wcześniej zapisano w pamięci kod (patrz kod dostępu)

1. Nacisnąć przycisk Start **G**
  - **G** oraz jeden z przycisków od **1...7** świecą się
2. **Nacisnąć C**, następnie **9**
  - **C i 1** świecą się
  - Funkcja kodu dostępu jest włączona
3. Wprowadzanie czterocyfrowego kodu 1111 - 9998
4. **Nacisnąć C**
  - **C i 1** świecą się
  - Tryb konfiguracji jest włączony
  - Czujnik jest gotowy do zaprogramowania
  - Jeżeli **C i 2** świecą się, oznacza to, że kod był nieprawidłowy
  - Ponowne rozpoczęcie w punkcie **1**

### Wyłączanie funkcji kodu dostępu (usuwanie kodu) bez użycia pilota zdalnej obsługi

Nacisnąć równocześnie obydwa przyciski obsługowe X i Y i przytrzymać przez 8 sekund. Co 2 sekundy na chwilę zapalają się obydwie diody!

- Urządzenie jest zresetowane do ustawień fabrycznych
- Funkcja kodu dostępu jest wyłączona
- (kod usunięty)
- Rozpoczyna się nowa faza inicjalizacji i programowania (patrz 4.1)

### Cyfrowa funkcja filtra

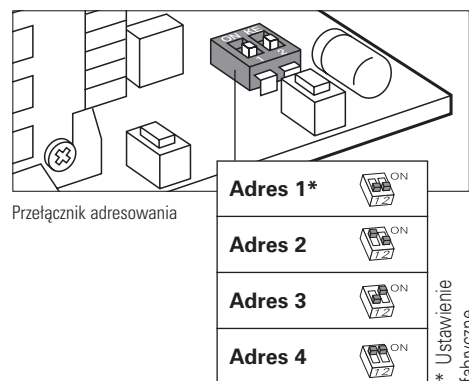
W niektórych sytuacjach montażowych może wystąpić konieczność aktywacji funkcji filtra. Pobliskie źródła zakłóceń mogą skutkować niezamierzonym otwarciem bramy.

- F + 6 + 1** = wł.
- F + 6 + 2** = wył.
- S.7 + 1**
- S.7 + 2**

### Adresowanie czujnika Herkules 2

W czujniku Herkules 2 można ustawić 7 różnych adresów do komunikacji za pomocą pilota Reglobeam.

Adresy od 1-4 ustawia się za pomocą wbudowanego mikroprzełącznika DIP.



Adresy od 5-7 ustawia się za pomocą pilota zdalnej obsługi.

- F + 8 + 5** = adres 5
- F + 8 + 6** = adres 6
- F + 8 + 7** = adres 7
- F + 8 + 9** = wczytywanie ustawionego adresu przez mikroprzełącznik DIP

Różne adresy należy wprowadzić w przypadku czujników zamontowanych obok siebie lub naprzeciwko siebie, ponieważ znajdują się w zasięgu pilota.

## 6 Usuwanie usterek

Objaw	Możliwa przyczyna	Usuwanie	Odnosnik od rozdziału
Brama zaczyna poruszać się w przeciwnym kierunku	Czujnik widzi bramę	Zmienić kąt nachylenia modułu radaru	4.4
Brama otwiera się – uruchomienie niezamierzone	Źródło zakłóceń oddziałuje na pole radaru (np. świetlówki)	Włączyć filtr eliminacji zakłóceń (F6+1)	5.17
Spóźniona detekcja lub brak detekcji osób	Zbyt małe pole, ustawiono nieprawidłową wysokość montażową	Sprawdzić rozmiar pola (D1...9) Ustawić prawidłową wysokość montażu (F4+1...7) Sprawdzić ustawienie szerokiego pola.	5.10 5.8 5.15
Identyfikacja osób/pojazdów nie działa	Wprowadzono nieprawidłową wysokość montażu	Ustawić prawidłową wysokość montażu (F4+1...7) Sprawdzić ustawienie szerokiego pola.	5.8 5.15

## 7 Parametry techniczne

Technologia	Radar dopplerowski z modułem planarnym
Częstotliwość nadajnika	24,05–24,5 GHz
Moc nadawcza	< 20 dBm
Napięcie robocze	12–28 VAC, 12–36 VDC
Natężenie robocze	maks. 75 mA
Częstotliwość sieciowa	50 Hz
Zakres temperatury	–od 30° do 60°C
Wilgotność powietrza	względna 0% do 95%, bez skraplania
Wysokość montażowa	2,0 do 7 m
Wyjścia przełączników	bezpociągowe styki przełączne
Napięcie przełączenia	maks. 48 VAC/DC
Natężenie przełączenia	maks. 0.5 A AC

Obudowa	Czarne aluminium anodowane pokrywa z poliwęglanu
Wymiary	134 x 82 x 75 mm
Masa	720 g z kablem
Stopień ochrony (EN 60529)	IP 65
Maks. prędkość detekcji	25 km/h dla pojazdów
Kabel	Długość 5 m, 8 x 0,14 mm <sup>2</sup>
Kompatybilność z wymogami krajowymi	EU, EFTA, US, CA
Wymiary pola przy nachyleniu pod kątem 30°	od 2,5 m x 3 m (szer. x głęb.) wysokość 2 m do 5 m x 7 m (szer. x głęb.) wysokość 7 m

## 8 Dokumentacja dot. zgodności

### 8.1 Deklaracja zgodności

Producent:	Bircher Reglomat AG, Wiesengasse 20, CH-8222 Beringen
Pełnomocnik ds. dokumentacji:	Bircher Reglomat GmbH, Robert Bosch Strasse 3, D-71088 Holzgerlingen
Urządzenie jest zgodne z następującymi dyrektywami:	Dyrektywa RoHS 2011/65/WE, dyrektywa R&TTE 1999/5/WE
Sygnujący:	Head of Sales & Marketing Damian Grand / Head of Operations Daniel Nef
Warianty produktu:	Herkules, Herkules 2, Herkules 2S

### 8.2 Certyfikat FCC

Niniejsze urządzenie spełnia wymagania, zawarte w Części 15 przepisów FCC (Federalna Komisja Łączności, USA), oraz wymagania normy RRS-210 Industry Canada.



**Ostrzeżenie:** Dokonanie zmian lub modyfikacji urządzenia, na które firma Bircher Reglomat AG nie wyraziła zgody, może skutkować wygaśnięciem pozwolenia na eksploatację urządzenia, wydanego przez FCC.

## 9 Gwarancja i odpowiedzialność

- Zakres gwarancji i odpowiedzialności firmy Bircher Reglomat AG reguluje umowa zakupu.
- Gwarancja i odpowiedzialność producenta wygasa przed czasem, jeżeli klient lub osoby trzecie użytkowały i/lub obsługiwały produkt niezgodnie z przeznaczeniem, klient lub osoby trzecie dokonywały nieprawidłowych zmian lub napraw, klient lub osoby trzecie w razie usterki nie podjęły natychmiast wszelkich niezbędnych działań mających na celu ograniczenie szkody i umożliwienia firmie Bircher Reglomat AG usunięcie usterki.
- Wyłączone z gwarancji i odpowiedzialności są szkody, w przypadku których nie da się udowodnić, że powstały wskutek złej jakości materiału, nieprawidłowej konstrukcji lub błędnego wykonania, oraz takie szkody, które powstały z innych przyczyn, za które Bircher Reglomat AG nie ponosi odpowiedzialności.
- Odpowiedzialność za szkody następcze jest wykluczona, jeżeli nie stoi to w sprzeczności z obowiązującymi regulacjami prawnymi dotyczącymi odpowiedzialności za produkt.
- Roszczenia gwarancyjne wynikające z umowy zakupu wystosowywane względem sprzedawcy nie są naruszane niniejszymi postanowieniami.
- Bircher Reglomat AG stale rozwija swoje produkty z korzyścią dla użytkowników. Bircher Reglomat AG zastrzega sobie prawo do dokonywania zmian w każdym produkcie wymienionym w dokumentacji bez uprzedniego powiadomienia.

## 10 Kontakt

**Bircher Reglomat AG**  
Wiesengasse 20  
CH-8222 Beringen  
www.bircher-reglomat.com

