

Herkules 2E

Radarowy czujnik ruchu do bram przemysłowych

Oryginalna instrukcja obsługi

1 Wprowadzenie

1.1 Zakres dostawy i niezbędne narzędzia

Opakowanie zawiera następujące elementy:

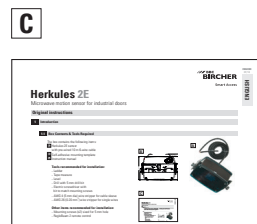
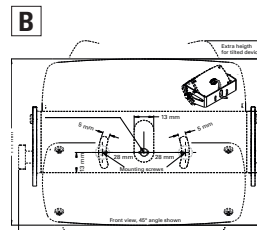
- A** czujnik ruchu Herkules 2E z fabrycznym siedmiożyłowym okablowaniem (10 m)
- B** samoprzylepny szablon do wiercenia
- C** instrukcję obsługi

Narzędzia zalecane do montażu:

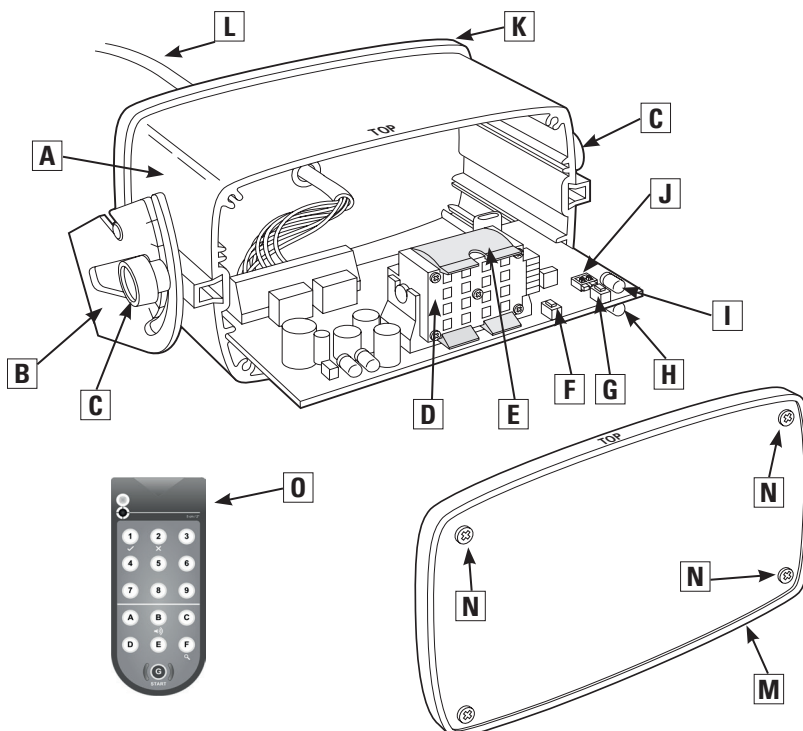
- drabina
- taśma miernicza
- poziomica
- wiertarka z wiertłem o średnicy 5 mm
- wkrętarka elektryczna z bitem pasującym do śrub montażowych
- obcęgi do zdejmowania izolacji AWG 4 (średnica 5 mm) do płaszczka kabla
- obcęgi do zdejmowania izolacji AWG 26 (średnica 0,20 mm²) do pojedynczych przewodników

Inne polecane przy montażu części:

- śruby montażowe (2 szt.) do nawierconych otworów o średnicy 5 mm
- pilot zdalnej obsługi RegloBeam 2



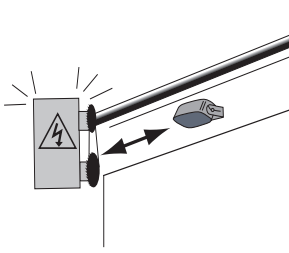
1.2 Części czujnika



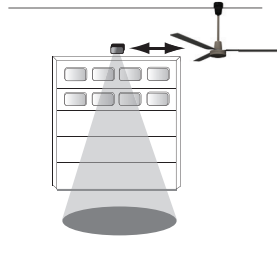
- A** obudowa (alumiuniowa)
- B** uchwyt montażowy
- C** śruby ręczne (2 szt.) do nastawiania kąta nachylenia
- D** moduł planarny radaru
- E** klips do rozpoznawania szerokiego pola (korzystanie z ustawienia szerokiego pola – rozdział 6.3)
- F** lewy przycisk **L** umożliwiający wybór funkcji
- G** prawy przycisk **R** umożliwiający wybór wartości
- H** dioda sygnalizacyjna 1 (zielona dioda)
- I** dioda sygnalizacyjna 2 (czerwona dioda)
- J** mikroprzełącznik DIP (adresowanie pilota zdalnej obsługi 1–4)
- K** ścianka tylna
- L** kabel przyłączeniowy
- M** pokrywa przednia
- N** śruby pokrywy (4 szt.)
- O** pilot zdalnej obsługi RegloBeam 2 – niezbędny, aby mieć dostęp do wszystkich funkcji

2 Montaż czujnika

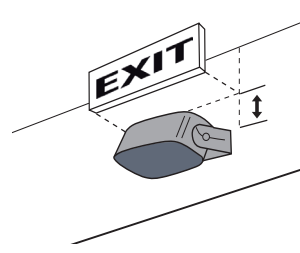
2.1 Szczególne wskazówki



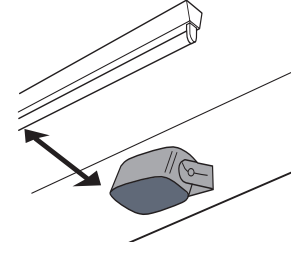
Czujnik musi być zamontowany stabilnie na równym podłożu. Należy unikać wibracji.



Obiekty takie jak wentylatory, rośliny, flagi itd. nie mogą wchodzić w strefę detekcji radaru.



Przeszkody mogą negatywnie wpływać na działanie czujnika. Należy upewnić się, że pole widzenia czujnika jest niczym nieograniczone.

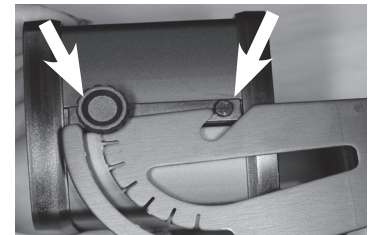


Nie należy montować czujnika w bezpośredniej bliskości fosforowych źródeł światła ani lamp HID.

2.2 Instrukcja montażu

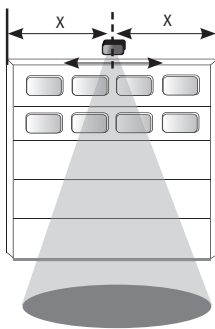
1. Należy odkręcić śruby ręczne i wyjąć moduł czujnika z uchwytu montażowego.
2. Należy przykleić samoprzylepny szablon do wiercenia do ściany lub sufitu w przewidzianych miejscach. Po ich wywierceniu należy usunąć szablon.
3. Należy przeciągnąć kabel przez otwór w uchwycie montażowym. Aby uzyskać pożądany kąt nachylenia, należy przygotować kabel o odpowiedniej długości.
4. Należy przykręcić uchwyt montażowy do ściany lub sufitu.
5. Należy zamocować czujnik w uchwycie montażowym. Należy przy tym tak ustawić sworznie i śruby czujnika, aby były skierowane w stronę otworów w uchwycie montażowym. Należy upewnić się, że czujnik jest dobrze założony z obu stron. Należy dokręcić śruby ręczne.
6. Należy podłączyć kabel do silnika bramy (schemat połączeń można znaleźć w instrukcji silnika bramy).

Montaż czujnika na uchwycie

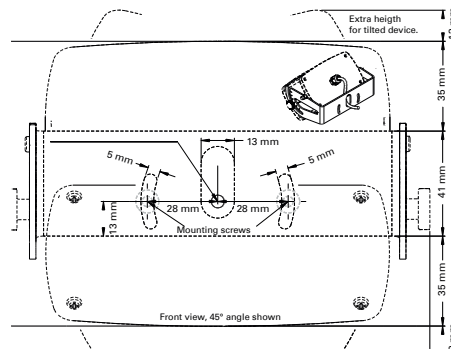


Idealna pozycja montażu

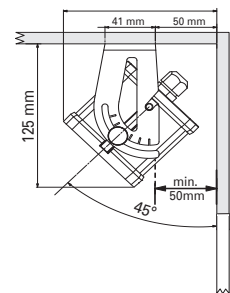
Pośrodku nad bramą



Samoprzylepny szablon do wiercenia

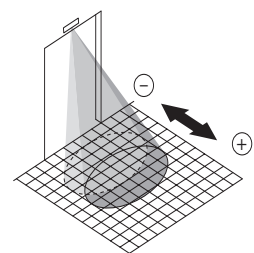
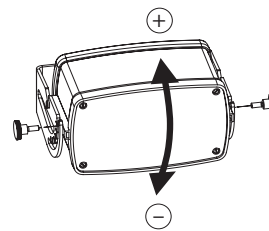


Opcjonalny montaż na suficie



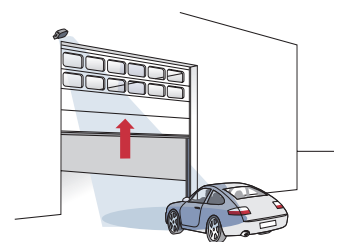
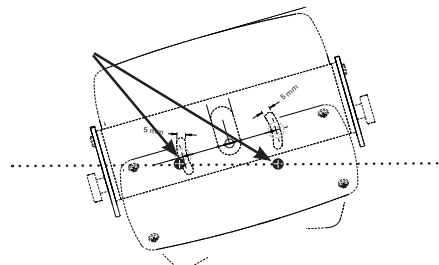
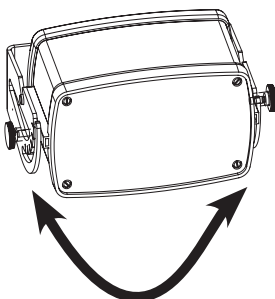
2.3 Kąt nachylenia

Po zamontowaniu czujnika należy ustawić kąt nachylenia zgodnie z pożądaną wielkością pola. Aby ustawić kąt nachylenia, należy poluzować śruby ręczne z boku czujnika i przestawić czujnik zgodnie z rysunkiem poniżej. Zakres nastaw mieści się w przedziale od 0 do 90° (co 15°) i jest zaznaczony na uchwycie montażowym. Na ogół kąt nachylenia mieści się w przedziale od 30 do 45°.

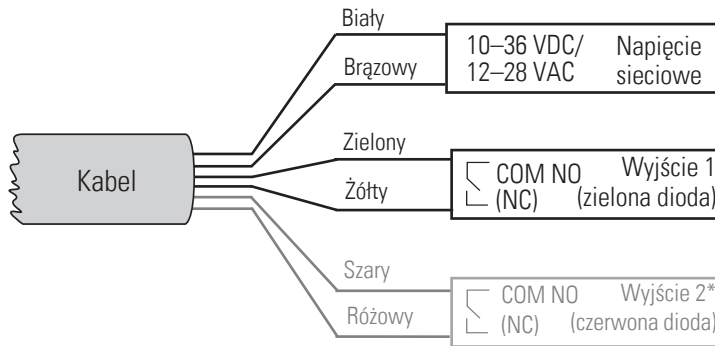


2.4 Kąt nachylenia

Przy określonych zastosowaniach należy pochylić czujnik (nie jest to zalecane, należy tak postępować tylko w szczególnych okolicznościach). W tym celu należy poluzować śruby ręczne i wyjąć czujnik z uchwytu. Gdy uzyska się dostęp do śrub montażowych, należy je odkręcić na tyle, aby można było obracać uchwyt i zmieniać nachylenie czujnika.



3 Połączenia elektryczne



Szczegółowe dane dotyczące wyjścia 1 można znaleźć w tabeli na stronie 5 i 6

*Ustawienie fabryczne = wyjście 2 wył.

Szczegółowe dane dotyczące wyjścia 2 można znaleźć w tabeli na stronie 5 i 6

3.1 Uruchamianie

Kolejność uruchamiania po podłączeniu czujnika do źródła prądu:

- zielona i czerwona dioda zaczynają powoli migać,
- zielona dioda nadal szybko miga.

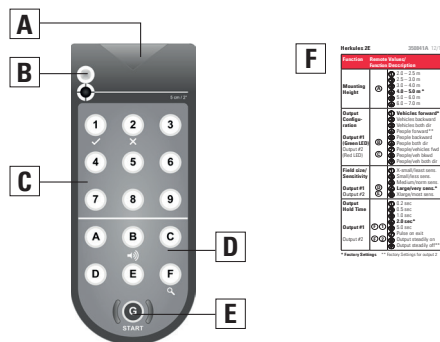
4 Pilot zdalnej obsługi RegloBeam 2 – wprowadzenie

Czujnik Herkules 2E można łatwo i wygodnie programować za pomocą pilota RegloBeam 2, stojąc na ziemi. Transfer danych między pilotem RegloBeam 2 a czujnikiem Herkules 2E zachodzi poprzez port podczerwieni w obu kierunkach, a więc zarówno do czujnika, jak i od niego. Ustawione wartości są odczytywane z pilota RegloBeam 2 bezpośrednio po zaprogramowaniu i wyświetlane do kontroli. Dzięki temu można mieć pewność, że urządzenie jest prawidłowo zaprogramowane.

Migające przyciski na pilocie RegloBeam 2 oznaczają, że nie udało się w pełni przestać danych.

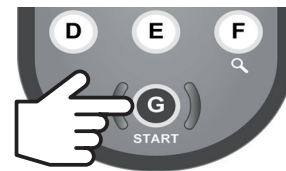
Należy chronić port podczerwieni przed bezpośrednim promieniowaniem słonecznym bądź pochodzącym z innych źródeł.

4.1 Budowa pilota zdalnej obsługi RegloBeam 2



- A** nadajnik/odbiorca (na podczerwień)
- B** dioda stanu
- C** klawisze numeryczne (od 1 do 9)
- D** przyciski funkcyjne (od A do F)
- E** przycisk Start:
 - a) uruchamianie (należy trzymać przycisk wciśnięty przez 2 s)
 - B) nawiązanie połączenia z czujnikiem
- F** Skrócona instrukcja obsługi pilota zdalnej obsługi (w przegródce pokrywy komory baterii)
Instrukcja ta jest zawarta w zakresie dostawy każdego urządzenia Herkules 2E.

4.2 Uruchamianie pilota zdalnej obsługi RegloBeam 2




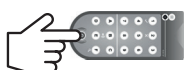
- i** **Przed użyciem należy włączyć pilota RegloBeam 2.**
URUCHAMIANIE: Należy wcisnąć i przytrzymać przycisk **G** przez 2 sekundy.
WYŁĄCZANIE: Należy wcisnąć i przytrzymać przycisk **G** przez 2 sekundy.

*Jeżeli żaden przycisk nie zostanie wciśnięty, pilot zdalnej obsługi wyłączy się automatycznie po 2 minutach.



4.3 Nawiązywanie połączenia z czujnikiem

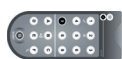
Komunikacja między pilotem RegloBeam 2 a czujnikiem zachodzi w obu kierunkach, tzn. ustawienia zmienione na czujniku są przez niego natychmiast przesyłane z powrotem do pilota. Jeżeli w ciągu 2 minut

od zaprogramowania parametru zostanie wprowadzony kolejny parametr, nie trzeba ponownie wciskać przycisku , aby nawiązać połączenie.




Czujnik musi pracować w trybie programowania (rozdział 5.1).

Gdy  miga, należy wcisnąć przycisk  ponownie, aby ustanowić połączenie.




Adres czujnika świeci się na klawiaturze.

PRZYKŁAD: Adres  (ustawienie fabryczne)




Należy wybrać funkcję, która ma zostać zaprogramowana. Pełną listę można znaleźć na kolejnych stronach.

Należy wcisnąć żądany przycisk funkcyjny (literę).

PRZYKŁAD: Wysokość montażowa 




Bieżące ustawienie czujnika świeci się na klawiaturze w celu jego potwierdzenia.

PRZYKŁAD:  = 4–5 m (ustawienie fabryczne)



Należy wprowadzić żądaną wartość.

PRZYKŁAD: Żądana wysokość = 3 m
Należy wybrać  = 3–4 m



Nowe ustawienie zostaje natychmiast zapisane i wyświetlone na klawiaturze.




Zakończono programowanie tej funkcji. W razie potrzeby należy powtórzyć procedurę w odniesieniu do innych funkcji.

 **Uwaga:** Jeżeli przyciski migają, programowanie nie powiodło się. W takim przypadku należy powtórzyć programowanie.

5 Funkcje i ustawienia – programowanie za pomocą pilota zdalnej obsługi

5.1 Nawiązywanie połączenia z czujnikiem

Połączenie między pilotem RegloBeam 2 a czujnikiem Herkules 2E można nawiązać tylko wtedy, gdy czujnik znajduje się w trybie programowania (jest odblokowany). Tryb programowania jest aktywny po włączeniu czujnika. Ze względów bezpieczeństwa tryb ten jest automa-

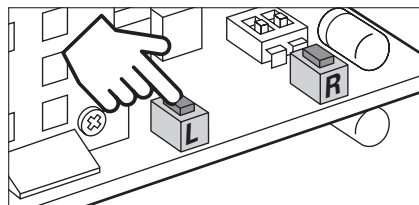
tycznie wyłączany po 30 minutach od wprowadzenia ostatniego ustawienia. Czujnik można w każdej chwili zablokować. W tym celu należy wcisnąć przyciski  , a następnie przycisk .

Tryb programowania można aktywować w następujący sposób:

A) restart czujnika (tymczasowe przerwanie zasilania)

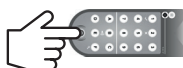



B) krótkie wciśnięcie dowolnego przycisku modułu czujnika (L lub R)

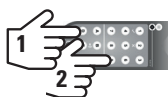





Aby uzyskać dostęp do przycisków programowania, należy odkręcić 4 śruby od przedniej pokrywy czujnika i ją otworzyć. Po przyciśnięciu przycisku należy ponownie założyć pokrywę i ją przykręcić.

C) wprowadzenie kodu dostępu za pomocą pilota obsługi zdalnej



Należy wcisnąć przycisk , aby nawiązać połączenie z czujnikiem. Zaświeci się adres czujnika.



Należy wcisnąć przycisk , a następnie przycisk  i wprowadzić czterocyfrowy **kod dostępu**. Ponownie wcisnąć przycisk .

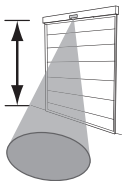
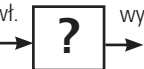

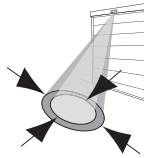
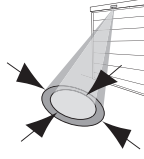
PRZYKŁAD:










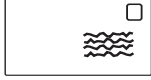


      

Czujnik przejdzie w tryb programowania.

Jeżeli nie można zmienić parametrów (przyciski migają), należy powtórzyć procedurę.

Jeżeli nadal nie można nawiązać połączenia, **należy postępować zgodnie z opcją A lub B powyżej** (nie zapisano kodu dostępu).

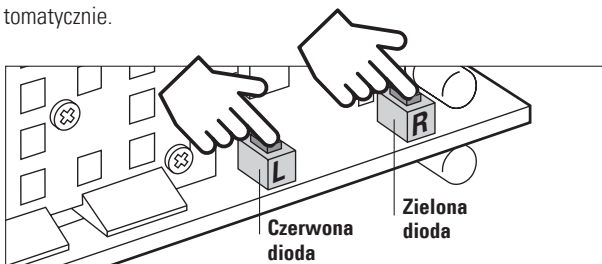
Funkcja czujnika		RegloBeam 2 Funkcja	Opis Ustawienia fabryczne są oznaczone pogrubioną czcionką z symbolem *																											
Wysokość montażowa		A	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Wysokość</th> <th>Wartość</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>2,0–2,5 m</td> <td>①</td> </tr> <tr> <td>2,5–3,0 m</td> <td>②</td> </tr> <tr> <td>3,0–4,0 m</td> <td>③</td> </tr> <tr> <td>4,0–5,0 m</td> <td>④ *</td> </tr> <tr> <td>5,0–6,0 m</td> <td>⑤</td> </tr> <tr> <td>5,0–7,0 m</td> <td>⑥</td> </tr> </tbody> </table> <p> i Aby czujnik działał optymalnie, należy zadbać o podanie właściwej wysokości montażowej. i Aby czujnik rozróżniał ludzi i pojazdy, należy go zamontować co najmniej na wysokości 3 m. i W przypadku szerokiego pola należy stosować wysokość poniżej 4 m. Po ustawieniu wysokości montażowej na ogół nie jest konieczne dodatkowe programowanie. </p>	Wysokość	Wartość	2,0–2,5 m	①	2,5–3,0 m	②	3,0–4,0 m	③	4,0–5,0 m	④ *	5,0–6,0 m	⑤	5,0–7,0 m	⑥													
Wysokość	Wartość																													
2,0–2,5 m	①																													
2,5–3,0 m	②																													
3,0–4,0 m	③																													
4,0–5,0 m	④ *																													
5,0–6,0 m	⑤																													
5,0–7,0 m	⑥																													
Konfiguracja – wyjście 1 Zielona dioda; przewód żółty i zielony		B	<table border="1"> <tbody> <tr> <td>① *</td> <td></td> <td>Pojazdy do przodu</td> </tr> <tr> <td>②</td> <td></td> <td>Pojazdy do tyłu</td> </tr> <tr> <td>③</td> <td></td> <td>Pojazdy do przodu i do tyłu</td> </tr> <tr> <td>④</td> <td></td> <td>Ludzie do przodu</td> </tr> <tr> <td>⑤</td> <td></td> <td>Ludzie do tyłu</td> </tr> <tr> <td>⑥</td> <td></td> <td>Ludzie do przodu i do tyłu</td> </tr> <tr> <td>⑦</td> <td></td> <td>Ludzie i pojazdy do przodu</td> </tr> <tr> <td>⑧</td> <td></td> <td>Ludzie i pojazdy do tyłu</td> </tr> <tr> <td>⑨</td> <td></td> <td>Ludzie i pojazdy do przodu i do tyłu</td> </tr> </tbody> </table>	① *		Pojazdy do przodu	②		Pojazdy do tyłu	③		Pojazdy do przodu i do tyłu	④		Ludzie do przodu	⑤		Ludzie do tyłu	⑥		Ludzie do przodu i do tyłu	⑦		Ludzie i pojazdy do przodu	⑧		Ludzie i pojazdy do tyłu	⑨		Ludzie i pojazdy do przodu i do tyłu
① *		Pojazdy do przodu																												
②		Pojazdy do tyłu																												
③		Pojazdy do przodu i do tyłu																												
④		Ludzie do przodu																												
⑤		Ludzie do tyłu																												
⑥		Ludzie do przodu i do tyłu																												
⑦		Ludzie i pojazdy do przodu																												
⑧		Ludzie i pojazdy do tyłu																												
⑨		Ludzie i pojazdy do przodu i do tyłu																												
Konfiguracja – wyjście 2 Czerwona dioda; przewód różowy i szary Aby aktywować to wyjście, należy wcisnąć przyciski F ②, a następnie przyciski ① ... ⑦.		C	<table border="1"> <tbody> <tr> <td>①</td> <td></td> <td>Pojazdy do przodu</td> </tr> <tr> <td>②</td> <td></td> <td>Pojazdy do tyłu</td> </tr> <tr> <td>③</td> <td></td> <td>Pojazdy do przodu i do tyłu</td> </tr> <tr> <td>④ *</td> <td></td> <td>Ludzie do przodu</td> </tr> <tr> <td>⑤</td> <td></td> <td>Ludzie do tyłu</td> </tr> <tr> <td>⑥</td> <td></td> <td>Ludzie do przodu i do tyłu</td> </tr> <tr> <td>⑦</td> <td></td> <td>Ludzie i pojazdy do przodu</td> </tr> <tr> <td>⑧</td> <td></td> <td>Ludzie i pojazdy do tyłu</td> </tr> <tr> <td>⑨</td> <td></td> <td>Ludzie i pojazdy do przodu i do tyłu</td> </tr> </tbody> </table>	①		Pojazdy do przodu	②		Pojazdy do tyłu	③		Pojazdy do przodu i do tyłu	④ *		Ludzie do przodu	⑤		Ludzie do tyłu	⑥		Ludzie do przodu i do tyłu	⑦		Ludzie i pojazdy do przodu	⑧		Ludzie i pojazdy do tyłu	⑨		Ludzie i pojazdy do przodu i do tyłu
①		Pojazdy do przodu																												
②		Pojazdy do tyłu																												
③		Pojazdy do przodu i do tyłu																												
④ *		Ludzie do przodu																												
⑤		Ludzie do tyłu																												
⑥		Ludzie do przodu i do tyłu																												
⑦		Ludzie i pojazdy do przodu																												
⑧		Ludzie i pojazdy do tyłu																												
⑨		Ludzie i pojazdy do przodu i do tyłu																												
Wyjście 1 wielkość pola/ czułość		D	<table border="1"> <tbody> <tr> <td>①</td> <td>Bardzo małe pole / najmniejsza czułość</td> </tr> <tr> <td>②</td> <td>Małe pole / słabsza czułość</td> </tr> <tr> <td>③</td> <td>Średnie pole / normalna czułość</td> </tr> <tr> <td>④ *</td> <td>Duże pole / duża czułość</td> </tr> <tr> <td>⑤</td> <td>Bardzo duże pole / najwyższa czułość</td> </tr> </tbody> </table>	①	Bardzo małe pole / najmniejsza czułość	②	Małe pole / słabsza czułość	③	Średnie pole / normalna czułość	④ *	Duże pole / duża czułość	⑤	Bardzo duże pole / najwyższa czułość																	
①	Bardzo małe pole / najmniejsza czułość																													
②	Małe pole / słabsza czułość																													
③	Średnie pole / normalna czułość																													
④ *	Duże pole / duża czułość																													
⑤	Bardzo duże pole / najwyższa czułość																													
Wyjście 2 Wielkość pola/ czułość		E	<table border="1"> <tbody> <tr> <td>①</td> <td>Bardzo małe pole / najmniejsza czułość</td> </tr> <tr> <td>②</td> <td>Małe pole / słabsza czułość</td> </tr> <tr> <td>③</td> <td>Średnie pole / normalna czułość</td> </tr> <tr> <td>④ *</td> <td>Duże pole / duża czułość</td> </tr> <tr> <td>⑤</td> <td>Bardzo duże pole / najwyższa czułość</td> </tr> </tbody> </table>	①	Bardzo małe pole / najmniejsza czułość	②	Małe pole / słabsza czułość	③	Średnie pole / normalna czułość	④ *	Duże pole / duża czułość	⑤	Bardzo duże pole / najwyższa czułość																	
①	Bardzo małe pole / najmniejsza czułość																													
②	Małe pole / słabsza czułość																													
③	Średnie pole / normalna czułość																													
④ *	Duże pole / duża czułość																													
⑤	Bardzo duże pole / najwyższa czułość																													

Funkcja czujnika		RegloBeam 2 Funkcja	Opis Ustawienia fabryczne są oznaczone pogrubioną czcionką z symbolem *
Wyjście 1, czas podtrzymania		F 1	<ul style="list-style-type: none"> ① 0,2 s ② 0,5 s ③ 1,0 s ④ * 2,0 s ⑤ 5,0 s ⑦ Wyjście impulsowe ⑧ Wyjście zawsze wł. (tylko do celów testowych) ⑨ Wyjście zawsze wył.
Wyjście 2, czas podtrzymania		F 2	<ul style="list-style-type: none"> ① 0,2 s ② 0,5 s ③ 1,0 s ④ 2,0 s ⑤ 5,0 s ⑦ Wyjście impulsowe ⑧ Wyjście zawsze wł. (tylko do celów testowych) ⑨ * Wyjście zawsze wył.
Wyjście 1, układ logiczny		F 3	<ul style="list-style-type: none"> ① * NO  ② NC 
Wyjście 2, układ logiczny		F 4	<ul style="list-style-type: none"> ① * NO  ② NC 
Optymalizacja ruchu poprzecznego (CTO)		F 5	<ul style="list-style-type: none"> ① * Wył. – brama będzie aktywowana przy każdym przekroczeniu ② Niski – brama będzie czasami aktywowana w przypadku wykrycia ruchu poprzecznego ③ Średni – brama będzie rzadko aktywowana w przypadku wykrycia ruchu poprzecznego ④ Wysoki – brama na ogół ignoruje ruch poprzeczny
Filtr eliminacji zakłóceń		F 6	<ul style="list-style-type: none"> ① * wył. ② Wł. – należy stosować tę funkcję, gdy źródła elektromagnetyczne takie jak świetlówki, lampy HID, systemy radiowe, silniki/inwertory wywołują zakłócenia
Wykrywanie ruchu wolnego (SMD) (tylko w przypadku ludzi)		F 7	<ul style="list-style-type: none"> ① * wył. ② Wł. – brama pozostaje otwarta dopóty, dopóki przed bramą wyczuwalne są delikatne ruchy osób (dioda miga)
Adres komunikacyjny pilota do obsługi zdalnej		F 8	<ul style="list-style-type: none"> ⑤ – ⑦ Dostępne adresy, które można ustawić za pomocą pilota zdalnej obsługi. ⑦ * Ustawienie fabryczne ⑨ Odczytuje i ustala adresy (1–4), które są programowane w module czujnika za pośrednictwem mikroprzełącznika DIP. Po zmianie adresu należy wcisnąć przycisk G, aby ponownie nawiązać połączenie z czujnikiem.
Ustawianie kodu dostępu (blokowanie czujnika – patrz strona 4) Usuwanie kodu dostępu		D 9	<ul style="list-style-type: none"> ⓘ Przed ustawieniem kodu dostępu należy zawsze skorzystać z funkcji usuwania poprzedniego kodu. Aby ustawić kod dostępu, należy wcisnąć przyciski D 9, a następnie wprowadzić dowolną czterocyfrową liczbę z przedziału 1 1 1 1 – 9 9 9 8. Wprowadzanie kodu należy zakończyć poprzez wciśnięcie przycisku D. Kod dostępu zostanie zapisany. Aby usunąć kod, należy wprowadzić następującą kombinację D 9 9 9 9. Usuwanie kodu należy zakończyć poprzez wciśnięcie przycisku D.
Blokowanie dostępu do czujnika z pilota zdalnej obsługi		F 8	<ul style="list-style-type: none"> ⑧ Wymusza opuszczenie trybu programowania przez czujnik. Wprowadzanie dalszych zmian jest możliwe dopiero po ponownej aktywacji trybu programowania (patrz rozdział 5.1).
Przywracanie ustawień fabrycznych		A	<ul style="list-style-type: none"> ⑨ Powoduje przywrócenie ustawień fabrycznych. Wszystkie ustawienia, które zostały w tej tabeli oznaczone symbolem *, zostają przywrócone.

6 Funkcje i ustawienia – programowanie czujnika za pomocą przycisków czujnika

Jeżeli pilot zdalnej obsługi nie jest dostępny, niektóre ważne funkcje można zaprogramować za pomocą przycisków na module czujnika. Konfiguracja wszystkich pozostałych funkcji musi odbywać się za pomocą pilota zdalnej obsługi.

- Aby dostać się do przycisków, należy** odkręcić wszystkie śruby przedniej pokrywy i ją zdjąć.
- Aby** uruchomić tryb programowania, należy jednocześnie krótko wcisnąć przyciski **L** i **R**.
- Aby zmienić funkcję, należy wcisnąć przycisk **L**. Każde wciśnięcie przycisku powoduje zwiększenie numeru funkcji o 1. Po ostatniej funkcji program powraca z powrotem do pierwszej funkcji. Czerwona dioda poprzez miganie wskazuje numer aktywowanej funkcji.
- Aby zmienić wartość, należy wcisnąć przycisk **R**. Każde wciśnięcie przycisku powoduje zwiększenie wartości o 1. Po osiągnięciu ostatniej wartości program powraca z powrotem do pierwszej wartości.
- Aby** opuścić tryb programowania, należy jednocześnie krótko wcisnąć przyciski **L** i **R**. Można też odczekać 25 s, aż czujnik opuści go automatycznie.

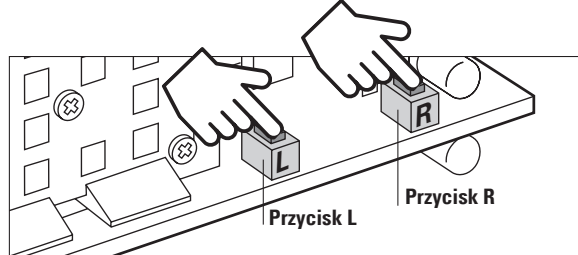


6. Należy ponownie założyć przednią pokrywę i przykręcić wszystkie 4 śruby.

Funkcja	Funkcja (przycisk L/ czerwona dioda)	Wartość (przycisk R/zielona dioda)
Wysokość montażowa	1	1–6 (patrz tabela na str. 5)
Konfiguracja – wyjście 1	2	1–9 (patrz tabela na str. 5)
Wyjście 1 wielkość pola/czułość	3	1-5 (patrz tabela na str. 5)
Ustawianie szerokiego pola	4	1–2 (patrz rozdział 6.3 poniżej)

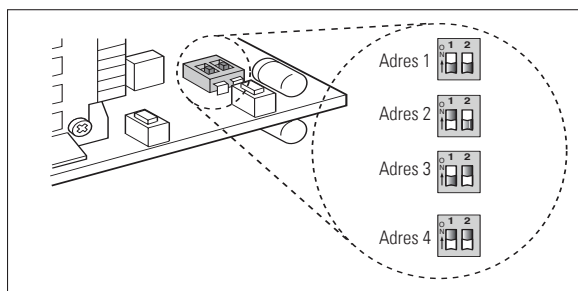
6.1 Przywracanie ustawień fabrycznych

- jednocześnie wciśnięcie przycisków **L** i **R** i przytrzymanie ich przez **8 s**.
- Co 2 sekundy na chwilę zapala się jedna dioda.
- Po 8 s zapalają się obie diody.
- Po zwolnieniu obu przycisków następuje zakończenie procesu przywracania ustawień fabrycznych.



6.2 Programowanie adresów 1–4 (za pomocą mikroprzełącznika DIP na czujniku)

Aby dostać się do mikroprzełącznika DIP, należy odkręcić 4 śruby przedniej pokrywy czujnika i ją zdemontować (dodatkowe informacje można znaleźć w rozdziale 1.2). Po zakończeniu adresowania należy ponownie dobrze przykręcić pokrywę.



6.3 Szerokie pole

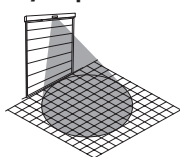
1. Aktywacja ustawiania szerokiego pola

Jeżeli chcemy korzystać z funkcji rozpoznawania szerokiego pola, należy poczynić następujące kroki w zakresie programowania i zamontować klips będący wyposażeniem dodatkowym w module czujnika.

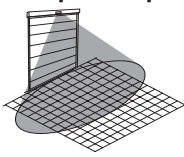
i Czujnik nie funkcjonuje prawidłowo, jeżeli korzystamy z klipsa bez wprowadzenia odpowiednich ustawień szerokiego pola i odwrotnie.

Ustawienie szerokiego pola jest dostępne tylko w przypadku, gdy wysokość montażowa nie przekracza 4 m. W przypadku wybrania większej wysokości montażowej nie można aktywować ustawienia szerokiego pola.

Zwykłe pole bez klipsa*

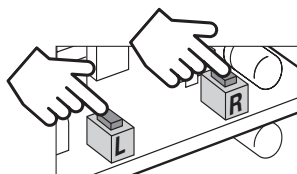


Szerokie pole z klipssem

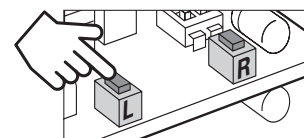


Wartość	Ustawianie szerokiego pola
1	wył.*
2	wł.

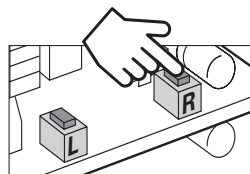
* Ustawienie fabryczne



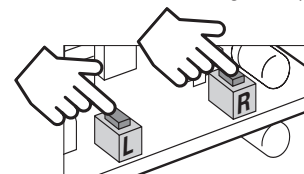
Aby uruchomić tryb programowania, należy jednocześnie krótko wcisnąć przyciski **L** i **R**.



Należy wcisnąć przycisk L 3 razy, aby otworzyć konfigurację funkcji szerokiego pola. Czerwona dioda miga 4 razy.



W celu aktywacji funkcji szerokiego pola należy kliknąć przycisk **R** jednokrotnie, a w celu dezaktywacji dwukrotnie (ustawienie fabryczne = wył.). Zielona dioda miga odpowiednio często w celu potwierdzenia wyboru.



Aby opuścić tryb programowania, należy jednocześnie krótko wcisnąć przyciski **L** i **R**.

Zmiany zostaną natychmiast zapisane.

7 Usuwanie usterek

Błąd	Usunięcie
Funkcja rozróżniania ludzi/pojazdów nie działa zgodnie z oczekiwaniami.	Należy sprawdzić wysokość montażową i ustawienie wysokości (zalecane > 3 m). Należy sprawdzić sposób zamontowania i otoczenie (optymalny montaż: czujnik pośrodku nad bramą) Należy sprawdzić ustawienie/klips rozpoznawania szerokiego pola.
Późne rozpoznawanie ruchu	Należy zwiększyć wielkość pola / czułość. Należy zmienić kąt nachylenia, aby zwiększyć obszar rozpoznawania przed bramą.
Brama nie zamyka się (czujnik reaguje na zamykającą się bramę).	Należy zmienić kąt nachylenia, aby zwiększyć obszar rozpoznawania przed bramą. Należy zmniejszyć wielkość pola / czułość. Należy się upewnić, czy czujnik jest prawidłowo zamocowany i czy uchwyt montażowy nie wibruje.
Brama otwiera się, mimo że żaden pojazd/człowiek się nie porusza.	Należy zamontować czujnik z dala od źródeł zakłóceń elektromagnetycznych (np. świetlówek, lamp HID, systemów radiowych, silników/inwertorów itd.). Obszar rozpoznawania nie powinien obejmować źródeł zakłóceń elektromagnetycznych. Należy włączyć filtr eliminacji zakłóceń.
Brama otwiera się, mimo że czujnik nie sygnalizuje rozpoznania (diody).	Należy porównać kolory przewodników z konfiguracją wyjściową.
Spóźnione rozpoznawanie lub nierozpoznanie osób	Należy zmniejszyć wysokość montażową (zalecana < 5 m)
Brama pozostaje otwarta	Zmienić układ logiczny wyjść

8 Parametry techniczne

Technologia	Radar dopplerowski z modułem planarnym	Obudowa	Czarne aluminium anodowane, pokrywa z poliwęglanu
Częstotliwość nadajnika	24,05–24,25 GHz	Wymiary	134 x 82 x 75 mm
Moc transmisji	< 20 dBm	Masa	820 g z kablem
Napięcie robocze	12–28 VAC, 12–36 VDC (45-65 Hz)	Stopień ochrony (EN 60529)	IP65
Natężenie robocze	maks. 75 mA	maks. prędkość detekcji	25 km/h dla pojazdów
Zakres temperatury	od –30 do 60°C	Kabel	długość 10 m, 6 x 0,20 mm ²
Wilgotność powietrza	względna 0 % do 95 %, bez skraplania	Kompatybilność z wymogami krajowymi	EU, EFTA, US, CA
Wysokość montażowa	2 do 7 m		
Wyjścia przełączników	bezpotencjałowe styki przełączeniowe		
Napięcie przełączenia	maks. 48 VAC/DC		
Natężenie przełączenia	maks. 0,5 A AC		

9 Deklaracja zgodności UE



Patrz załącznik

10 WEEE



Urządzenia oznaczone tym symbolem należy utylizować osobno, zgodnie z prawem krajowym dotyczącym ekologicznego usuwania, przetwarzania i recyklingu urządzeń elektrycznych i elektronicznych.

11 Certyfikat FCC



Niniejsze urządzenie spełnia wymagania zawarte w części 15 przepisów FCC oraz wymagania normy RSS-210 organizacji Industry Canada.

Ostrzeżenie: Dokonanie zmian lub modyfikacji urządzenia może skutkować wygaśnięciem pozwolenia na jego eksploatację, wydanego przez FCC.

12 Kontakt

BBC Bircher Smart Access, BBC Bircher AG, Wiesengasse 20, CH-8222 Beringen, www.bircher.com

Made in China / Designed in Switzerland