

LZR[®]-P110

DÉTECTEUR DE SÉCURISATION POUR PORTES PIÉTONNES

Manuel d'utilisation pour produits à partir de la version software 0600
Voir étiquette de traçabilité sur le produit pour le numéro de série



COULISSANTE



BATTANTE



TOURNANTE

SÉCURITÉ



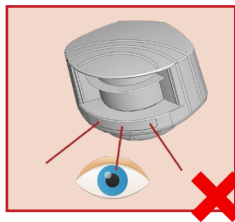
L'appareil émet des infrarouges invisibles et des radiations laser visibles.
Laser IR (CLASSE 1): longueur d'onde de 905 nm
puissance de sortie <math><0.10\text{ mW}</math>
Laser rouge (CLASSE 2): longueur d'onde de 635 nm
puissance de sortie <math><1\text{ mW}</math>

Les faisceaux laser visibles sont inactifs pendant le fonctionnement normal. L'installateur peut les activer en cas de besoin. Ne pas regarder dans les faisceaux lasers visibles.

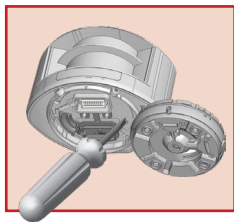


ATTENTION!

L'utilisation d'autres contrôles, réglages ou procédures que ceux qui sont spécifiés ici peut avoir pour conséquence une exposition à des rayons nocifs.



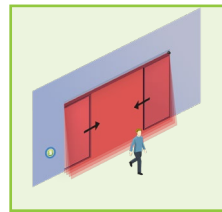
Ne regardez pas fixement vers les faisceaux laser visibles.



La garantie est nulle lorsque la réparation est effectuée sur le produit par du personnel non autorisé.



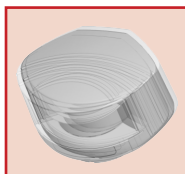
Le montage et la mise en service du détecteur doivent être effectués uniquement par un spécialiste formé.



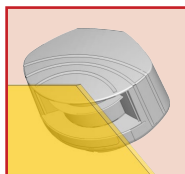
Testez le bon fonctionnement de l'installation avant de quitter les lieux.

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. Toute autre utilisation de l'appareil en dehors du but autorisé ne peut pas être garantie par le fabricant. Le fabricant ne peut être tenu pour responsable de l'installation incorrecte ou des réglages inappropriés du détecteur.

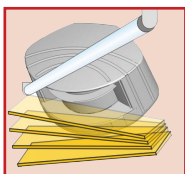
INSTALLATION ET MAINTENANCE



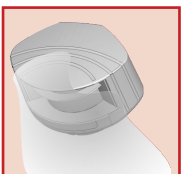
Évitez les vibrations extrêmes.



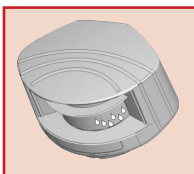
Ne couvrez pas la face-avant.



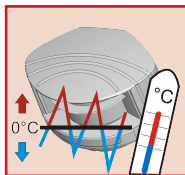
Évitez tout objet mobile et toute source de lumière dans le champ de détection.



Évitez d'exposer le détecteur à la fumée et au brouillard.



Évitez toute condensation.



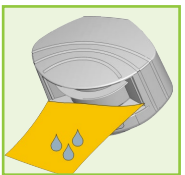
Évitez d'exposer le détecteur à des modifications de température extrêmes et soudaines.



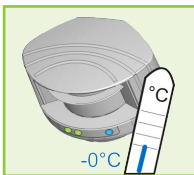
Évitez de le soumettre directement au nettoyage haute pression.



N'utilisez pas de détergent agressif ou abrasif pour nettoyer les fenêtres faciales.

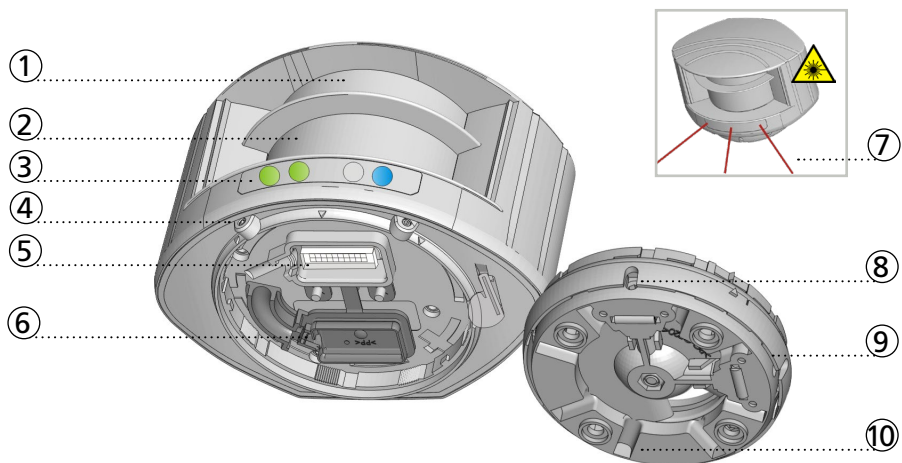


Nettoyez régulièrement la face-avant avec un chiffon propre et humide.



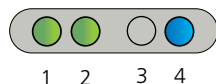
Laissez le laser alimenté en permanence en cas d'utilisation dans des environnements où la température peut descendre en dessous de -10°C .

DESCRIPTION



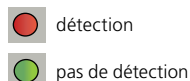
- | | |
|--------------------------------|--|
| 1. émission du balayage laser | 6. couvercle de protection |
| 2. réception du balayage laser | 7. faisceaux laser visibles (3) |
| 3. signaux LED (4) | 8. réglages de l'angle d'inclinaison (2) |
| 4. verrou de position (2) | 9. support de montage |
| 5. connecteur principal | 10. conduits pour câble (4) |

SIGNAUX LED

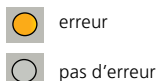


1. LED de détection: relais 1 - champ optionnel
2. LED de détection: relais 2 - champ de sécurisation
3. LED d'erreur
4. LED d'alimentation

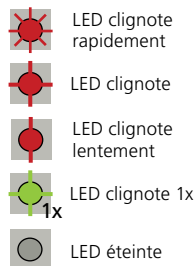
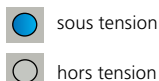
LED DE DÉTECTION



LED D'ERREUR



LED D'ALIMENTATION



Les 4 LED peuvent être éteintes et rallumées par télécommande. Ceci peut être utile quand le détecteur ne doit pas attirer l'attention.



SYMBOLES



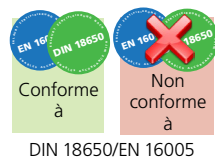
Attention !
Exposition aux radiations laser



Attention!
Important!



Conseil
Info



DIN 18650/EN 16005



Séquence de télécommande



Réglages par télécommande



Séquence de télécommande importante



Valeur d'usine

COMMENT UTILISER LA TÉLÉCOMMANDE



Le détecteur bloque l'accès à la session par télécommande 4 heures après la dernière utilisation. Coupez l'alimentation et restaurez-la. La session reste accessible à nouveau durant 4 heures.



Après déverrouillage, la LED rouge clignote et le détecteur est accessible.



Si la LED rouge clignote rapidement après le déverrouillage du détecteur, entrez un code d'accès.



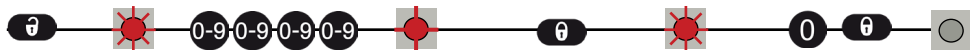
A la fin d'une session, verrouillez le détecteur.

SAUVEGARDER UN CODE D'ACCÈS

Le code d'accès est recommandé pour les détecteurs installés à proximité les uns des autres.

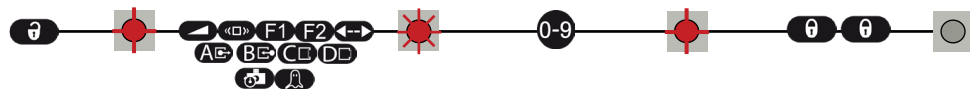


SUPPRIMER UN CODE D'ACCÈS

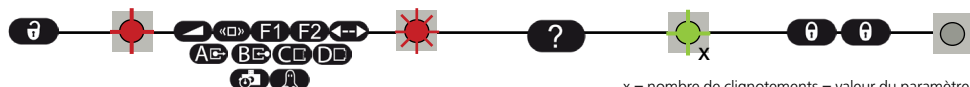


Entrez le code existant

RÉGLER UN OU PLUSIEURS PARAMÈTRES



VÉRIFIER UNE VALEUR

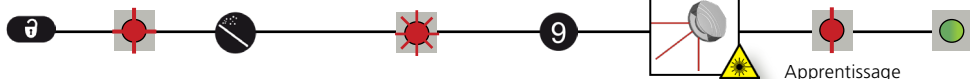


x = nombre de clignotements = valeur du paramètre

4x 1x 2x = largeur du champ: 4.2 m

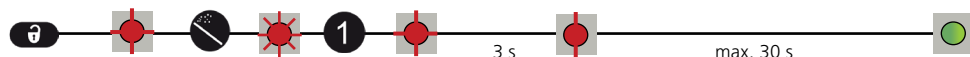
3x = la largeur du champ est déterminée par l'apprentissage

RÉTABLIR LES VALEURS USINE

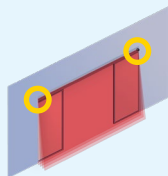


Apprentissage

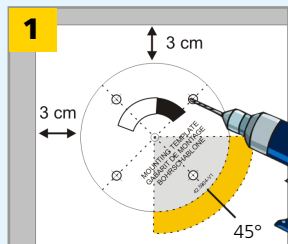
APPRENTISSAGE



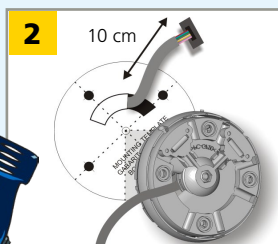
1 MONTAGE



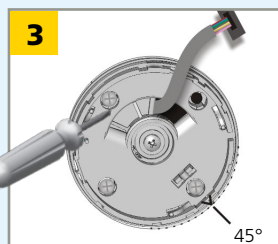
Sur portes coulissantes, le LZR doit être installé sur un des deux coins du cadre de porte.



Utilisez le gabarit de montage pour positionner correctement le détecteur. La zone grise représente l'orientation de la zone de détection. Forez 4 trous et 1 trou pour le câble si possible.



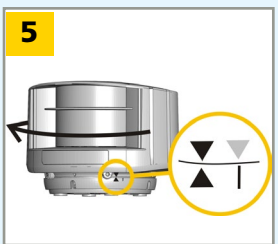
Passez le câble de min. 10 cm à travers l'ouverture. S'il n'y a pas de trou pour passer le câble, utilisez les passages de câble prédécoupés à l'arrière du support.



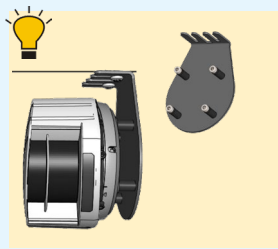
Installez le support de montage et fixez fermement les 4 vis pour éviter toute vibration.



Ouvrez le couvercle de protection, branchez le connecteur et insérez le câble dans la fente. Puis fermez le couvercle de protection et fixez-le fermement.

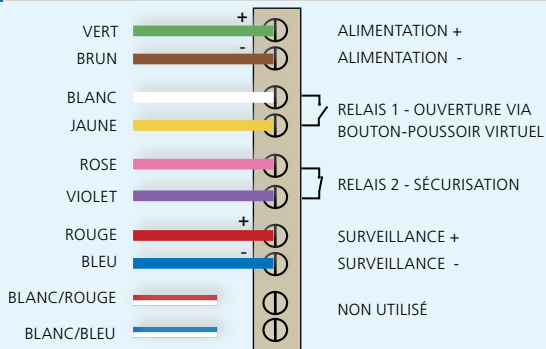


Placez le boîtier sur le support de montage et tournez le détecteur jusqu'à ce que les deux triangles soient face à face.



Utilisez le LBA (accessoire de montage) si nécessaire.

2 CÂBLAGE



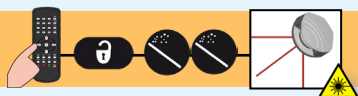
Utilisez le Power Supply Module (24V DC, 0.75 A) si nécessaire.



Opérateur sans surveillance: connectez le fil rouge et le fil bleu à l'alimentation sans polarité.



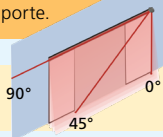
3 POSITIONNEMENT



Déverrouillez le détecteur et activez les spots laser visibles afin de positionner les plans parallèlement à la porte.



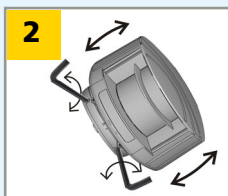
Les spots visibles indiquent aproximativement la position du plan le plus proche de la porte. Les spots resteront actifs pendant 15 minutes ou peuvent être éteints par la même séquence.



cadre de porte

spot laser visible

Ajustez la position latérale du champ de détection.

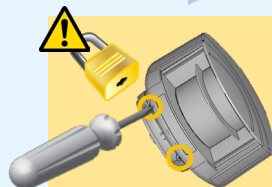


cadre de porte

5 cm

spot laser visible

Ajustez l'angle d'inclinaison du détecteur avec une clé Allen. Le spot laser visible doit être positionné 5 cm devant le cadre de porte.



cadre de porte

spot laser visible

Verrouillez la position du support de montage pour éviter un mauvais fonctionnement causé par des vibrations extrêmes.



Évitez toute réflexion des spots laser visibles sur le cadre de porte.

4 CÔTÉ DE MONTAGE

Vérifiez le côté de montage et sélectionnez la valeur correcte si nécessaire.



Restez en dehors du champ afin d'éviter toute perturbation.



1

gauche

2

droite



3

gauche

4

droite

5

centre



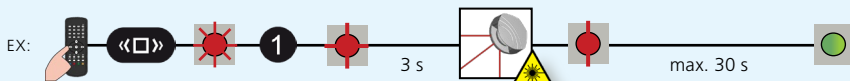
AVEC ARRIÈRE-PLAN

Le détecteur mémorise le sol comme référence et signale une erreur dans le cas où il change de position.

SANS ARRIÈRE-PLAN

Aucune référence

Un apprentissage est lancé : le détecteur apprend son environnement et définit automatiquement son champ de détection. Les deux LEDs rouges clignotent lentement. Les 3 faisceaux laser s'allument automatiquement pendant les 30 secondes de l'apprentissage.



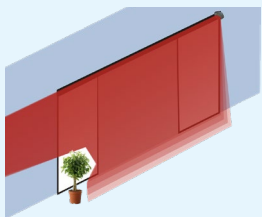
5 CONFIGURATION DU CHAMP DE SÉCURISATION

5.1 APPRENTISSAGE

Lancez un apprentissage après avoir changé la position du détecteur, ou quand on ajoute un objet ou qu'on modifie la position de ce dernier dans la zone de détection. Le détecteur apprend son environnement et adapte la forme du champ de détection à celui-ci. Les objets se trouvant dans le champ de détection seront découpsés.



Évitez toute perturbation dans le champ de détection pendant l'apprentissage: accumulation de neige, forte pluie, brume ou d'autres objets en mouvement.



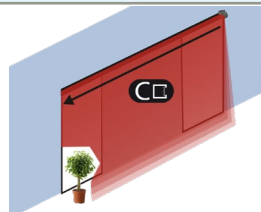
La porte doit finir au moins un cycle complet (ouverture + fermeture) pour que le détecteur apprenne son environnement. Pendant cette opération il n'y a pas de sécurisation sur la porte !

Une fois le cycle terminé, vous pouvez attendre que le détecteur termine l'apprentissage ou vous pouvez le verrouiller par télécommande :



5.2 LARGEUR DU CHAMP

Après l'apprentissage, la largeur doit être diminuée via télécommande.



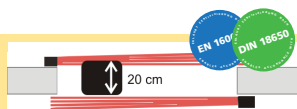
EX:



pour une largeur de 4,2 m



La distance entre les plans intérieurs de 2 détecteurs doit assurer la détection du testbody CA (700 x 300 x 200 mm) conforme à la EN 16005 et la DIN 18650.



VALEURS D'USINE



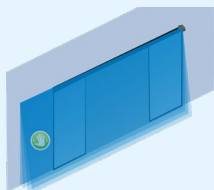
6 CONFIGURATION OPTIONNEL

6.1 BOUTON-POUSSOIR VIRTUEL (BPV)

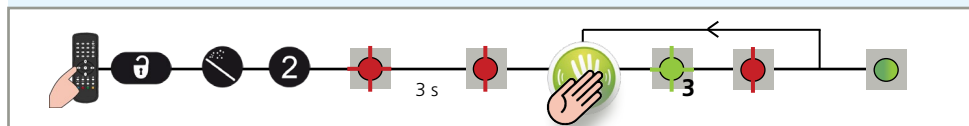


Vérifiez que le fil blanc et le fil jaune sont bien connectés à l'entrée correspondante avant de configurer les boutons-poussoirs.

Installez 1 ou 2 boutons poussoirs virtuels pour ouvrir la porte «manuellement».

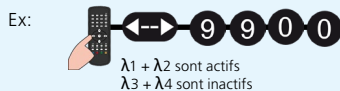
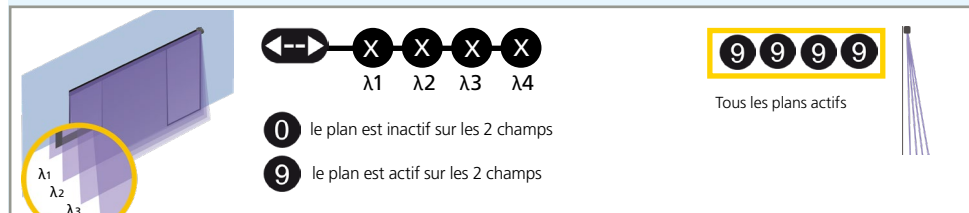


- 1 Apposez l'autocollant bouton-poussoir sur la porte **dans le champ de détection**.
- 2 Lancez un apprentissage BPV pour configurer la (les) zone(s) de détection. Lorsque la LED rouge clignote, maintenez votre main en face de l'autocollant pour définir une zone de détection. La LED verte clignote 3x pour confirmer la sélection. Lorsque la LED rouge clignote à nouveau, faites un 2^{ème} apprentissage (max. 2) ou attendez jusqu'à ce que la LED devienne verte.



6.2 ACTIVER/ DESACTIVER LES PLANS DE DÉTECTION

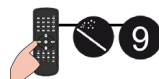
Dépendant de la profondeur du champ nécessaire, activez ou désactivez les plans de détection.



La distance entre les plans dépend de la hauteur et du côté de montage. Lorsque le détecteur est installé à gauche, la distance entre le plan λ1 et le plan λ4 est à peu près de 10 cm pour chaque mètre de hauteur de montage. **Exemple:** à 5 m la distance est de 50 cm.

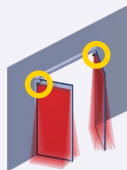


Testez le bon fonctionnement de l'installation avant de quitter les lieux.

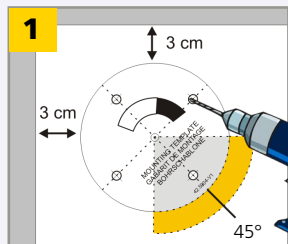




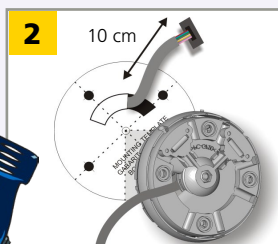
1 MONTAGE



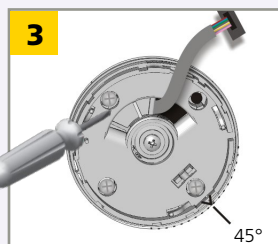
Sur porte battantes, le LZR doit être installé dans le coin supérieur du vantail de porte. Veillez à ce que le détecteur ne touche pas le mur quand la porte est ouverte.



Utilisez le gabarit de montage pour positionner correctement le détecteur. La zone grise représente l'orientation de la zone de détection. Forez 4 trous et 1 trou pour le câble si possible.



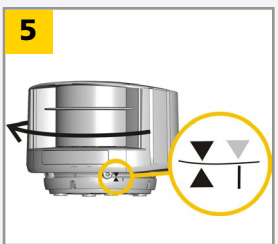
Passez le câble de min. 10 cm à travers l'ouverture. S'il n'y a pas de trou pour passer le câble, utilisez les passages de câble prédécoupés à l'arrière du support.



Installez le support de montage et fixez fermement les 4 vis pour éviter toute vibration.



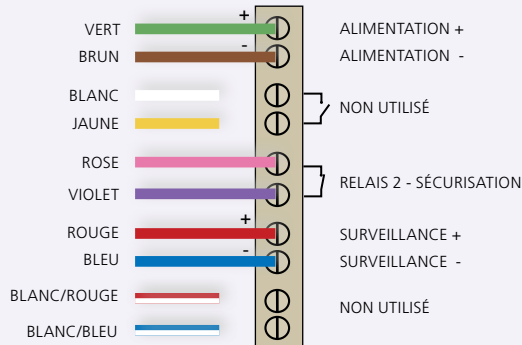
Ouvrez le couvercle de protection, branchez le connecteur et insérez le câble dans la fente. Puis fermez le couvercle de protection et fixez-le fermement.



Placez le boîtier sur le support de montage et tournez le détecteur jusqu'à ce que les deux triangles soient face à face.

LZR-P110 SUR PORTE BATTANTE

2 CÂBLAGE



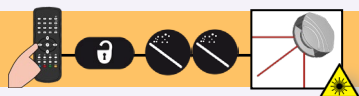
Utilisez le Power Supply Module (24V DC, 0.75 A) si nécessaire.



Opérateur sans surveillance: connectez le fil rouge et le fil bleu à l'alimentation sans polarité.



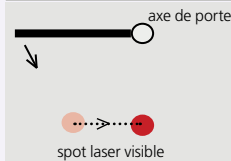
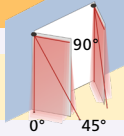
3 POSITIONNEMENT



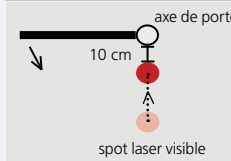
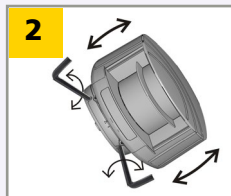
Déverrouillez le détecteur et activez les spots laser visibles afin de positionner les plans parallèlement à la porte.



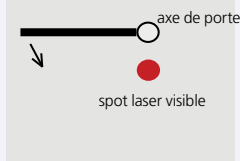
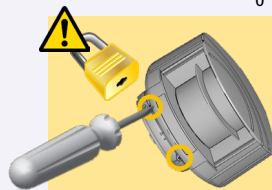
Les spots visibles indiquent approximativement la position du plan le plus proche de la porte. Les spots resteront actifs pendant 15 minutes ou peuvent être éteints par la même séquence.



Ajustez la position latérale du champ de détection.



Ajustez l'angle d'inclinaison du détecteur avec une clé Allen. Le spot laser visible doit être positionné 5 cm devant l'axe de porte.



Verrouillez la position du support de montage pour éviter un mauvais fonctionnement causé par des vibrations extrêmes.



Évitez toute réflexion des spots laser visibles sur le vantail de porte.

4 CÔTÉ DE MONTAGE

Vérifiez le côté de montage et sélectionnez la valeur correcte si nécessaire.



Restez en dehors du champ afin d'éviter toute perturbation.



1

gauche

2

droite



AVEC ARRIÈRE-PLAN

Le détecteur mémorise le sol comme référence et signale une erreur dans le cas où il change de position.

3

gauche

4

droite

5

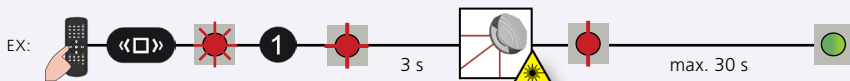
centre



SANS ARRIÈRE-PLAN

Aucune référence

Un apprentissage est lancé : le détecteur apprend son environnement et définit automatiquement son champ de détection. Les deux LEDs rouges clignotent lentement. Les 3 faisceaux laser s'allument automatiquement pendant les 30 secondes de l'apprentissage.



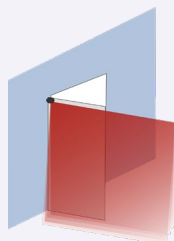
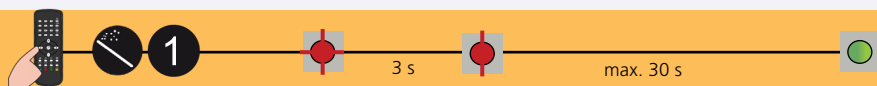
5 CONFIGURATION DU CHAMP DE SÉCURISATION

5.1 APPRENTISSAGE

Lancez un apprentissage après avoir changé la position du détecteur, ou quand on ajoute un objet ou qu'on modifie la position de ce dernier dans la zone de détection. Le détecteur apprend son environnement et adapte la forme du champ de détection à celui-ci. Les objets se trouvant dans le champ de détection seront découpés.



Évitez toute perturbation dans le champ de détection pendant l'apprentissage: accumulation de neige, forte pluie, brume ou d'autres objets en mouvement.



Pendant cette opération il n'y a pas de sécurisation sur la porte !

Une fois le cycle fini, vous pouvez attendre que le détecteur termine l'apprentissage ou vous pouvez le verrouiller par télécommande après min. 3 secondes:



5.2 LARGEUR DU CHAMP

Après l'apprentissage, la largeur doit être diminuée via télécommande.



EX:



pour une largeur de 4,2 m



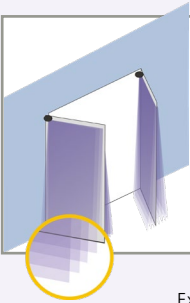
VALEURS D'USINE



6 CONFIGURATION OPTIONNEL

6.1 ACTIVER/ DESACTIVER LES PLANS DE DÉTECTION


Dépendant de la profondeur du champ nécessaire, activez ou désactivez les plans de détection.




←-- X X X X
λ1 λ2 λ3 λ4

9 9 9 9
Tous les plans actifs

0 le plan est inactif
9 le plan est actif

Ex:  ←-- 9 9 0 0
λ1 + λ2 sont actifs
λ3 + λ4 sont inactifs



La distance entre les plans dépend de la hauteur et du côté de montage. Lorsque le détecteur est installé à gauche, la distance entre le plan $\lambda 1$ et le plan $\lambda 4$ est à peu près de 10 cm pour chaque mètre de hauteur de montage. **Exemple:** à 5 m la distance est de 50 cm.



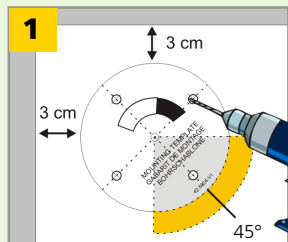
Testez le bon fonctionnement de l'installation avant de quitter les lieux.



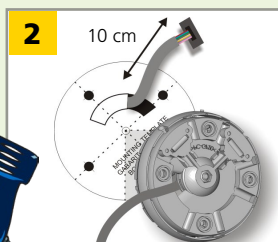
1 MONTAGE



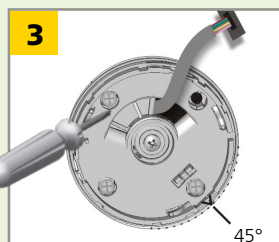
Sur porte tournantes, le LZR doit être installé dans le coin supérieur du vantail de porte.



Utilisez le gabarit de montage pour positionner correctement le détecteur. La zone grise représente l'orientation de la zone de détection. Forez 4 trous et 1 trou pour le câble si possible.



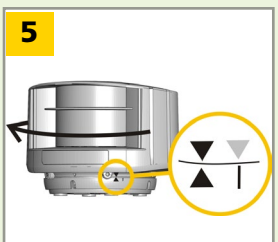
Passez le câble de min. 10 cm à travers l'ouverture. S'il n'y a pas de trou pour passer le câble, utilisez les passages de câble prédécoupés à l'arrière du support.



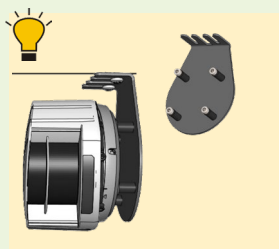
Installez le support de montage et fixez fermement les 4 vis pour éviter toute vibration.



Ouvrez le couvercle de protection, branchez le connecteur et insérez le câble dans la fente. Puis fermez le couvercle de protection et fixez-le fermement.

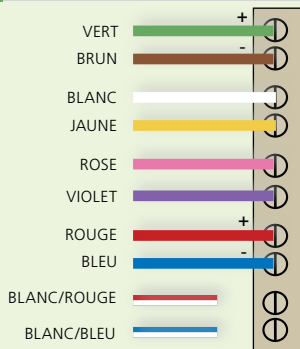


Placez le boîtier sur le support de montage et tournez le détecteur jusqu'à ce que les deux triangles soient face à face.



Utilisez le LBA (accessoire de montage) si nécessaire.

2 CÂBLAGE



Utilisez le Power Supply Module (24V DC, 0.75 A) si nécessaire.



Opérateur sans surveillance: connectez le fil rouge et le fil bleu à l'alimentation sans polarité.



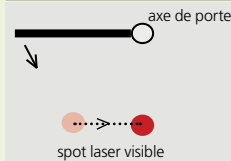
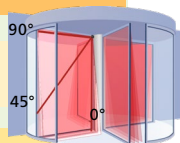
3 POSITIONNEMENT



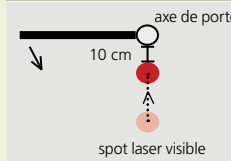
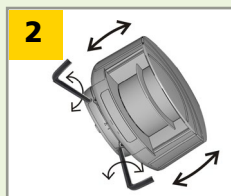
Déverrouillez le détecteur et activez les spots laser visibles afin de positionner les plans parallèlement à la porte.



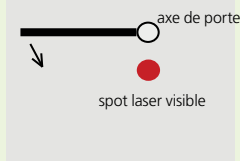
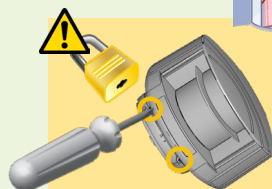
Les spots visibles indiquent approximativement la position du plan le plus proche de la porte. Les spots resteront actifs pendant 15 minutes ou peuvent être éteints par la même séquence.



Ajustez la position latérale du champ de détection.



Ajustez l'angle d'inclinaison du détecteur avec une clé Allen. Le spot laser visible doit être positionné 5 cm devant l'axe de porte.



Verrouillez la position du support de montage pour éviter un mauvais fonctionnement causé par des vibrations extrêmes.



Évitez toute réflexion des spots laser visibles sur le vantail de porte.

4 CÔTÉ DE MONTAGE

Vérifiez le côté de montage et sélectionnez la valeur correcte si nécessaire.



Restez en dehors du champ afin d'éviter toute perturbation.



1

gauche

2

droite



3

gauche

4

droite

5

centre



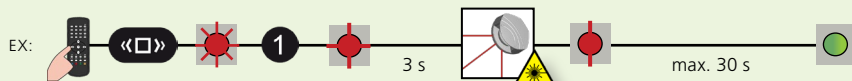
AVEC ARRIÈRE-PLAN

Le détecteur mémorise le sol comme référence et signale une erreur dans le cas où il change de position.

SANS ARRIÈRE-PLAN

Aucune référence

Un apprentissage est lancé : le détecteur apprend son environnement et définit automatiquement son champ de détection. Les deux LEDs rouges clignotent lentement. Les 3 faisceaux laser s'allument automatiquement pendant les 30 secondes de l'apprentissage.



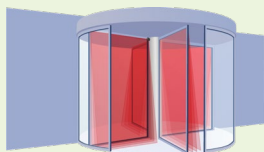
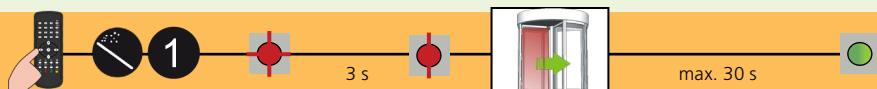
5 CONFIGURATION DU CHAMP DE SÉCURISATION

5.1 APPRENTISSAGE

Lancez un apprentissage après avoir changé la position du détecteur, ou quand on ajoute un objet ou qu'on modifie la position de ce dernier dans la zone de détection. Le détecteur apprend son environnement et adapte la forme du champ de détection à celui-ci. Les objets se trouvant dans le champ de détection seront découpés.



Évitez toute perturbation dans le champ de détection pendant l'apprentissage: accumulation de neige, brume ou d'autres objets en mouvement.



La porte doit finir au moins un cycle complet (tour complet) pour que le détecteur apprenne son environnement. Pendant cette opération il n'y a pas de sécurisation sur la porte !

Une fois le cycle terminé, vous pouvez attendre que le détecteur termine l'apprentissage ou vous pouvez le verrouiller par télécommande:



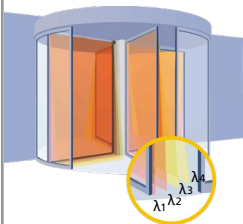
VALEURS D'USINE

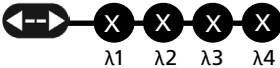



6 CONFIGURATION OPTIONNELLE

6.1 FONCTION VITESSE LENTE

Le champ optionnel peut être utilisé pour ralentir la porte.



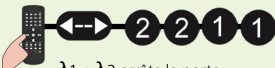




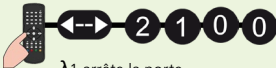
Tous les plans actifs sur les 2 champs

- 0 le plan est inactif sur les 2 champs
- 1 le plan est actif sur le champ optionnel et ralentit la porte (R1)
- 2 le plan est actif sur le champ de sécurisation et arrête la porte (R2)
- 9 le plan est actif sur les 2 champs

Ex:



λ1 + λ2 arrête la porte
λ3 + λ4 ralentit la porte



λ1 arrête la porte
λ2 ralentit la porte
λ3 + λ4 sont inactifs



La distance entre les plans dépend de la hauteur et du côté de montage. Lorsque le détecteur est installé à gauche, la distance entre le plan λ1 et le plan λ4 est à peu près de 10 cm pour chaque mètre de hauteur de montage. **Exemple:** à 5 m la distance est de 50 cm.



Testez le bon fonctionnement de l'installation avant de quitter les lieux.



RÉGLAGES PAR TÉLÉCOMMANDE (OPTIONNELS)

DIMENSIONS DU CHAMP

OPTIONNEL

A ↔ 00 05 - 50
R1 idem champ de sécurisation 0,5 m 5,0 m

B ↕ 00 05 - 50
R1 pas de champs 0,5 m 5,0 m

SÉCURISATION

C ↔ 00 05 - 50
R2 pas de champs 0,5 m 5,0 m

D ↕ 05 - 50
R2 0,5 m 5,0 m

Pour ajuster les dimensions du champ optionnel, annulez la fonction du bouton-poussoir virtuel en lançant un nouvel apprentissage BPV sans aucun mouvement dans le champ de détection.



FILTRE D'IMMUNITÉ

POUR ENVIRONNEMENTS CRITIQUES (PLUIE, NEIGE, BRUILLARD)

POUR OBJETS CRITIQUES

intérieur	extérieur bas	extérieur med	extérieur haut	intérieur	extérieur bas	extérieur med	extérieur haut
1	2	3	4	5	6	7	8

Choisissez entre environnements critiques ou objets critiques.

ZONE NON COUVERTE



F2 0 1 2 3 4
5 10 15 20 25 cm

Augmentez-la en cas de neige, feuilles mortes, etc.

TAILLE D'OBJET MIN.

(valeurs approximatives)

0 1 2 3 4
off 5 10 15 20 cm

TEMPORISATION DE L'ACTIVATION DES SORTIES

(valeurs approximatives)

0 1 2 3 4 5 6 7 8 9
off 100 200 300 400 500 600 700 800 900 ms

Les sorties sont activées si la durée de détection \geq temps sélectionné.

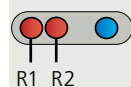
Valeurs 1-9: testez l'impact sur le temps de réaction du système de porte.

REDIRECTION DU CHAMP DE DÉTECTION

F1 0 1

R1	optionnel	optionnel ou sécurisation
R2	sécurisation	sécurisation

CONFIGURATION DE SORTIE



TESTE LA RÉPONSE SUR R1 + R2

TESTE LA RÉPONSE SUR R2

R1	A - NO	P - NC	P - NC	A - NO	A - NO	P - NC	P - NC	A - NO
R2	P - NC	A - NO	P - NC	A - NO	P - NC	A - NO	P - NC	A - NO

1 2 3 4 5 6 7 8










R1 = relais 1
R2 = relais 2

A = actif
P = passif

NO = normalement ouvert
NC = normalement fermé



FONCTIONNEMENTS INCORRECTS

	Pas de LED bleue.	Il n'y a pas d'alimentation. La polarité de l'alimentation est inversée.	<ol style="list-style-type: none"> 1 Vérifiez le câble et la connexion. 1 Vérifiez la polarité de l'alimentation.
	Seule la LED bleue est allumée.	Toutes les LED ont été désactivées par télécommande. L'entrée de surveillance n'est pas connectée.	<ol style="list-style-type: none"> 1 Activez les LED par télécommande. 1 Vérifiez le câblage. Le fil rouge et le fil bleu doivent être connectés à l'entrée de surveillance ou à l'alimentation.
	La LED de la zone de détection reste verte.	Le champ de détection est trop petit ou il est désactivé. La taille de l'objet est trop petite.	<ol style="list-style-type: none"> 1 Vérifiez la taille des champs de détection. 2 Lancez un apprentissage. 1 Diminuez la taille d'objet min.
	La LED de la zone de détection reste rouge.	Quelqu'un ou quelque chose se trouve dans le champ. Le champ touche le sol, le mur ou la porte, ce qui déclenche une détection.	<ol style="list-style-type: none"> 1 Sortez de la zone et enlevez tout objet qui s'y trouve. 1 Activez les 3 faisceaux visibles et assurez-vous que la position du détecteur est correcte. Si non, ajustez les vis hexagonales. 2 Vérifiez la taille du champ. 3 Lancez un apprentissage.
	La LED orange clignote et les LEDs de détection sont rouges.	Le détecteur ne trouve pas d'arrière-plan.	<ol style="list-style-type: none"> 1 Vérifiez la position du détecteur. 2 Vérifiez le paramètre côté de montage. S'il n'y a pas d'arrière-plan, choisissez une valeur de 3 à 5 pour le paramètre côté de montage. 3 Lancez un apprentissage.
	La LED orange est allumée.	Le détecteur est masqué. Le courant d'alimentation dépasse les limites acceptables. Le détecteur dépasse les limites de température conseillées. Erreur interne.	<ol style="list-style-type: none"> 1 Vérifiez et nettoyez la face-avant. 1 Vérifiez l'alimentation. 1 Vérifiez la température extérieure sur le lieu d'installation du détecteur. Protégez le détecteur de l'ensoleillement. 1 Attendez quelques secondes. Si la LED reste allumée, restaurez l'alimentation. Si la LED s'allume à nouveau, remplacez le détecteur.
	Le bouton-poussoir virtuel ne fonctionne pas.	La position du détecteur a été changée.	<ol style="list-style-type: none"> 1 Vérifiez la position du détecteur. 2 Lancez un nouvel apprentissage BP.
	Le détecteur ne répond pas à la télécommande.	Le détecteur bloque l'accès à la session par télécommande 4 h après chaque utilisation. Les piles de la télécommande ne sont pas installées correctement ou sont faibles. La télécommande n'est pas orientée correctement. Un objet réfléchissant se trouve à proximité du détecteur.	<ol style="list-style-type: none"> 1 Coupez l'alimentation et restaurez-la. La session par télécommande est à nouveau accessible durant 4 heures. 1 Vérifiez l'état des piles et remplacez-les si nécessaire. 1 Pointez la télécommande en direction du détecteur de façon inclinée. 1 Evitez tout matériau réfléchissant à proximité du détecteur.
	Le détecteur ne se déverrouille pas.	Vous devez entrer un code d'accès ou le code entré est erroné.	<ol style="list-style-type: none"> 1 Coupez l'alimentation et restaurez-la. Aucun code n'est nécessaire pour déverrouiller le détecteur durant la 1^{re} minute après la mise sous tension.

SPÉCIFICATIONS TECHNIQUES

Technologie:	laser scanner, mesure du temps de vol
Mode de détection:	mouvement et présence
Distance de détection max.:	5,0 m x 5,0 m
Zone non couverte:	5 - 25 cm (ajustable)
Facteur de rémission :	> 2 %
Résolution angulaire:	0,3516 °
Taille min. d'objet détectée (typ.): (par rapport à la distance de l'objet)	2,1 cm @ 3 m ; 3,5 cm @ 5 m
Testbody:	700 mm x 300 mm x 200 mm (testbody CA selon EN 16005/DIN18650)
Caractéristiques d'émission	(IEC/EN 60825-1)
Laser infrarouge (CLASS 1):	longueur d'onde 905 nm; puissance de sortie 0.10 mW; Classe 1
Laser visible (CLASS 3R):	longueur d'onde 635 nm; puissance de sortie 0.95 mW ; Classe 2
Alimentation:	10-35 V DC coté détecteur (La tension fournie par l'opérateur doit être de type SELV)
Consommation:	< 5 W
Appel de courant à la mise sous tension:	1,8 A (max. 80 ms @ 35 V)
Longueur de câble:	5 m
Temps de réponse:	typ 20 ms; max. 80 ms (+ temporisation de l'activation des sorties)
Sortie	2 relais électroniques (isolation galvanisée - libre de polarité)
Tension de commutation max.:	35 V DC / 24 V AC
Courant max. commutable:	80 mA (résistif)
Temps de commutation du contact:	$t_{ON}=5$ ms; $t_{OFF}=5$ ms
Résistance interne de la sortie:	typ. 30 Ω
Tension résiduelle:	< 0,7 V @ 20 mA
Courant de fuite:	< 10 μ A
Entrée	2 optocoupleurs (isolation galvanisée - libre de polarité)
Tension de contact max.:	30 V DC (protection contre les surtensions)
Seuil de tension:	Log. H: >8 V DC; Log. L: <3 V DC
Temps de réponse de l'entrée de test:	< 5 ms
Indicateurs LED:	1 LED bleue: statut "sous tension" 1 LED orange : statut "erreur" 2 LEDs bicolores: état de la détection/sortie (verte : pas de détection; rouge: détection)
Dimensions:	125 mm (P) x 93 mm (L) x 70 mm (H) (support de montage + 14 mm)
Matériaux:	PC/ASA
Couleur:	noir ou blanc
Angles de montage du support:	-45 °, 0 °, 45 °
Angles de rotation du support:	-5 ° à +5 ° (verrouillable)
Angles d'ajustement du support:	-3 ° à +3 °
Degré de protection:	IP65
Gamme de température:	-30 °C à +60 °C sous tension; -10 °C à +60 °C hors tension
Humidité:	0-95 % non-condensant
Vibrations:	< 2 G
Pollution sur les fenêtres faciales:	max. 30 %; homogène
Conformité:	EN 12978; EN ISO 13849-1 CAT2, PI "d"; IEC 60825-1; IEC/EN 61496-1; IEC/EN 61496-3 ESPE Type 2; EN 62061 SIL 2; EN 16005 DIN 18650-1



BEA SA | LIEGE SCIENCE PARK | ALLÉE DES NOISETIERS 5 - 4031 ANGLEUR [BELGIUM] | T +32 4 361 65 65 | F +32 4 361 28 58 | INFO@BEA.BE | WWW.BEA-SENSORS.COM

Par la présente, BEA déclare que le LZR®-P110 est conforme aux directives européennes 2011/65/EU, 2014/30/EU et 2006/42/EC.

Agence de certification pour inspection EC: 0044 - TÜV NORD CERT GmbH, Langemarkstr. 20, D-45141 Essen

Numéro de certificat de contrôle de modèle type CE: 44 205 13089626

Angleur, June 2018

Pierre Gardier

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

Ce produit doit être éliminé séparément des ordures ménagères

