

CONDOR / -XL

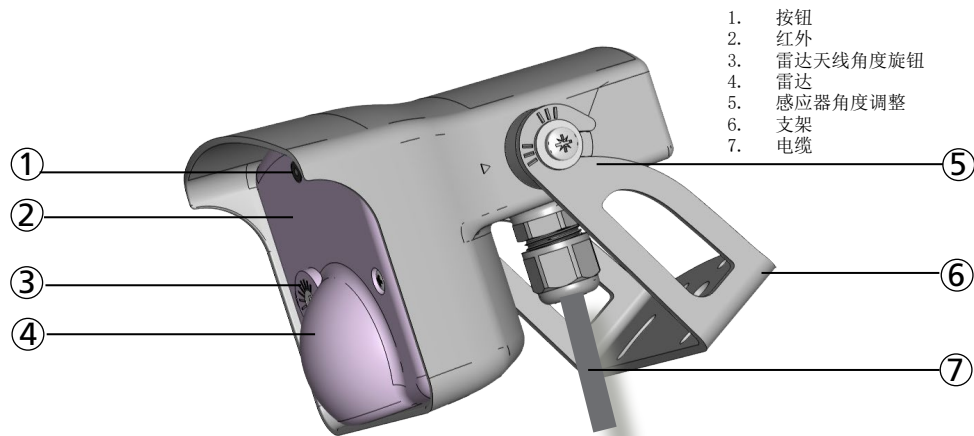
如把感应器用于其他用途, 感应器制造商将不承担因此带来的各种后果。
如因不正确的安装和设置导致感应器异常, 感应器制造商将不承担责任。

工业门运动和存在检测感应器

CONDOR: 正常和高安装高度 (3.5-6m)

CONDOR XL: 底安装高度 (2 - 3.5 m)

描述



技术参数

| | |
|---------|---|
| 供电电压: | 12V to 24V AC \pm 10%; 12V to 24V DC +10% / -3% |
| 功耗: | < 3.5 W / VA |
| 频率: | 50 to 60 Hz |
| 输出: | 2 个继电器 (干触点) |
| 最大触点电压: | 42 V AC/DC |
| 最大触点电流: | 1 A (阻性) |
| 最大转换功率: | 30 W (DC) / 42 VA (AC) |
| 输出保持时间: | 0.5 s |
| 安装高度: | CONDOR: 3.5 m - 6 m; CONDOR XL: 2 m - 3.5 m* |
| 温度范围: | 从 -30 °C 至 + 60 °C (冷藏除外) |
| 湿度: | 0 - 95% 无凝露 |
| 防护等级: | IP65 |
| 尺寸: | 127 mm (L) x 102 mm (H) x 96 mm (W) |
| 材料: | ABS and 聚碳酸酯 |
| 重量: | 400 g |
| 电缆长度: | 10 m |

| | | |
|----------|---|---|
| |   |   |
| 采用技术: | 微波多普勒雷达 | 主动红外 |
| 发射频率/波长: | 24.150 GHz | 875 nm |
| 发射功率密度: | < 5 mW/cm ² | < 250 mW/m ² |
| 检测模式: | 运动 | 运动和存在 |
| 检测区域: | CONDOR: 4 x 5 m ; CONDOR XL: 4 x 2 m** | 4 m x 4 m (发射光点***) |
| 最小检测速度: | 5 cm/s | 运动检测时 5 cm/s |
| 响应时间: | 100 ms | 250 ms |
| 倾斜角度: | -8° - 22° (与前面板有关) | 15° - 45° |

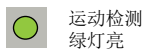
参数如有变更, 恕不另行通知。

* 取决于物体大小和材质

** 测试条件: 30° 时, 检测区域 9, 安装高度: Condor 5 m, Condor XL: 3.5 m

*** 用红外光点查找器测的区域略大于实际的检测区域

LED- 信号



运动检测
绿灯亮



LED 闪烁



存在检测
红灯亮



LED 快速闪烁

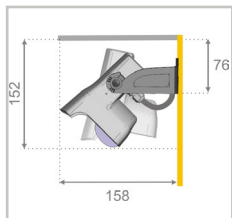


设置参数

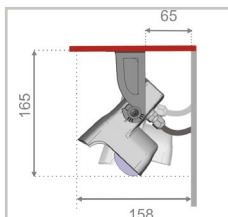


LED 灯灭

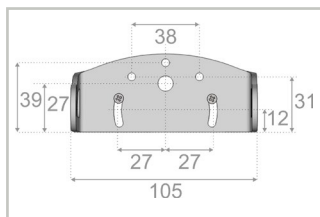
尺寸 (mm)



墙面安装



天花板安装

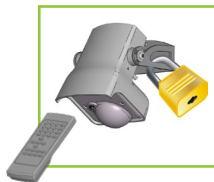


支架尺寸

SAFETY INSTRUCTIONS



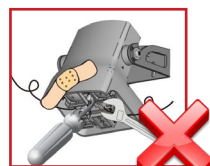
只有接受过专业训练的人员方可安装调试感应器。



建议安装完毕后, 设置密码以锁定感应器。



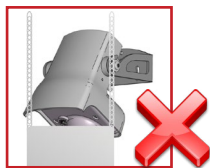
安装完毕后测试好产品性能以达到最佳效果。



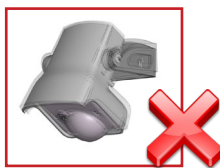
如果感应器被未经授权的人士拆开维修, 厂家将不负责任。

门控系统的制造商对安装感应器的风险评估和遵守相关国家和国际自动门安全标准负责。

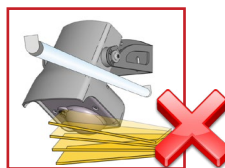
安装注意事项



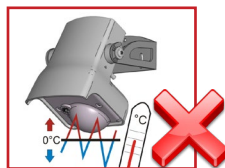
不要遮挡传感器。



避免剧烈震动。



不要靠近荧光灯和运动的物体。



避免感应器温度剧烈变化。*

*在冷藏室中 (<0o), 红外功能会受到冷凝, 结霜, 雾气等影响。雷达功能正常。

遥控器的使用方法

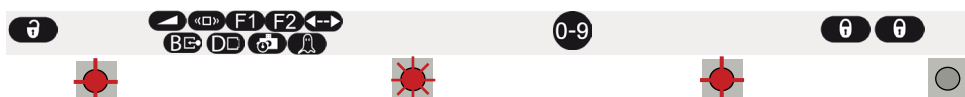


解锁后,红色LED慢闪,可以用遥控器设置参数。

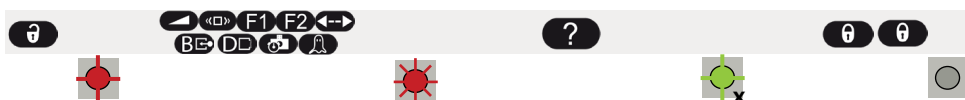


如果按了解锁键后红色LED快闪,需要输入4位密码.如果不知道密码,则对感应器断电后重新上电,1分钟内不需要密码就可以设置参数。

设置一个或多个参数



查询参数值



绿灯闪烁次数代表参数值。

恢复出厂设置



设置密码

建议两只感应器安装位置很近时设置密码。

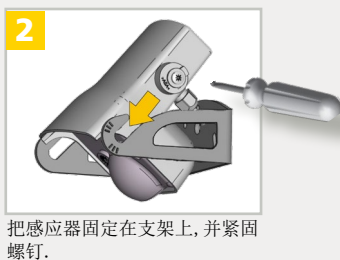
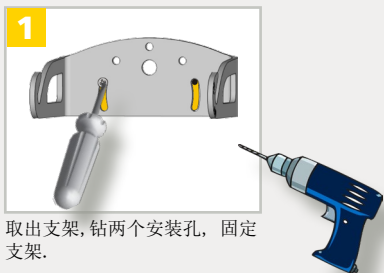


删除密码



如果不知道密码,对感应器断电并重新上电,1分钟内不需要密码就可以设置参数。

1 安装



2 接线

| | | | |
|----|--|---------|--------------|
| GN | | 12-24 V | 电源 |
| BN | | AC-DC | |
| WH | | COM | 雷达输出 运动信号 |
| YE | | NO | |
| GY | | NC | |
| PK | | COM | 红外输出 存在信号 |
| VT | | NC | |
| BK | | NO | |

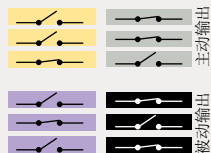
根据门机对NO或NC的需求选择接线。



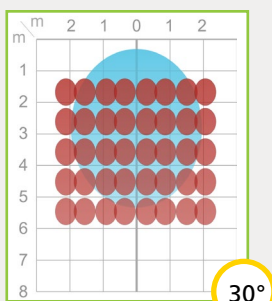
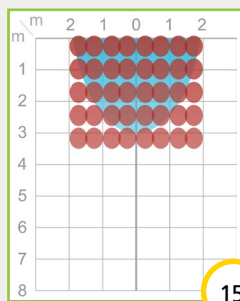
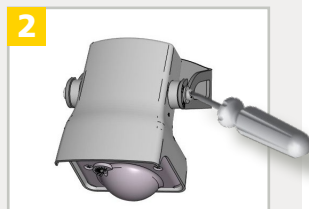
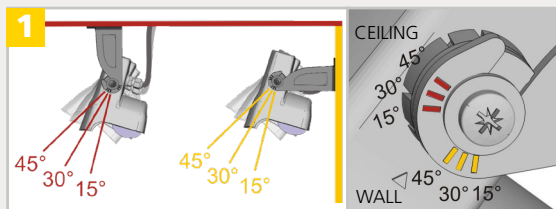
断电时
无检测时
检测时



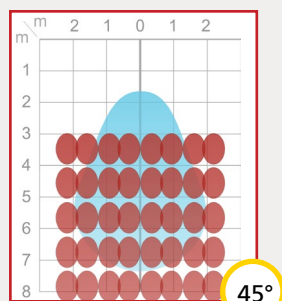
断电时
无检测时
检测时



3 红外检测角度 (感应器角度)

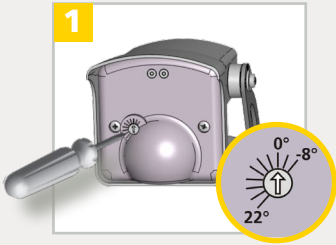


推荐

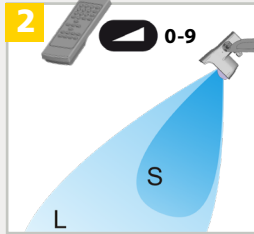


不推荐

4 雷达检测区域

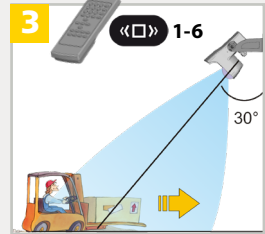


旋转旋钮，可以增大或减小雷达天线角度（从 -8° 至 $+22^\circ$ ）。



用遥控器调整检测区域大小

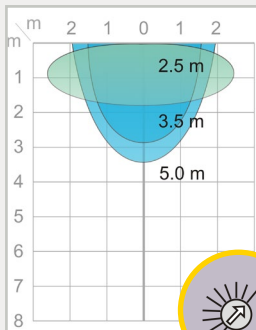
p. 6



根据您的需求选择正确的人车分离设置。

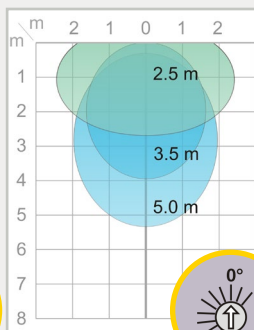
p. 6

雷达的检测角度是感应器角度（红外检测角度）和雷达天线角度之和



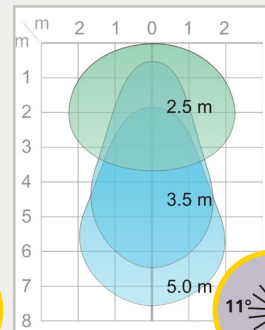
感应器角度: 30°
 雷达天线角度: -8°
 雷达检测角度: 22°

检测区域尺寸测得于灵敏度为 9时。



感应器角度: 30°
 雷达天线角度: 0°
 雷达监测角度: 30°
 雷达检测角度=传感器角度

CONDOR CONDOR XL



感应器角度: 30°
 雷达天线角度: $+11^\circ$
 雷达检测角度: 41°

5 学习背景



15-20 s



3 s



启动设定学习一次背景。
 启动设定时人和工具要离开检测区域。

第一次上电时，感应器自动学习背景，每次断电重新上电后，自动快速学习一次背景。

注意：安装完成后检查感应器是否在最佳性能状态。

遥控器设置参数



| | | | | | | | | | | | |
|--------|--|-----|----------|---|---|---|---|---|----------|----|-----|
| 检测区域大小 | | XXS | XS | S | > | > | > | > | L | XL | XXL |
| 人车识别设置 | | | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | | | |

检测所有物体
(行人和平行运动的车辆也能被检测到)

1 检测所有物体
2 检测所有物体，抗干扰能力增强
(建议在震动或雨雪较大时选用.)

只检测朝向门运动的车辆
(行人和平行运动的车辆不检测 +抗干扰能力增强)

3 如总角度是 $\pm 15^\circ$
4 如总角度是 $\pm 30^\circ$
5 如总角度是 $\pm 45^\circ$
6 如总角度 $> 45^\circ$

注意：一定要检查所选的参数是否最佳应用！
安装高度和物体大小及材质会对检测有影响。抗干扰能力增强会延长感应器的响应时间。

| | | | | | | | | | | | |
|--------|--|----|-----------|----------|--|--|--|--|--|--|---|
| 运动检测方式 | | 双向 | 单向 | 单向 反向 | | | | | | | 双向 = 朝向和远离门都有检测 单向 = 只检测朝向门运动的物体 单向反向 = 只检测远离门运动的物体 |
|--------|--|----|-----------|----------|--|--|--|--|--|--|---|

| | | | | | | | | | | |
|------|-----------|-------------|-------------------|-------------------|-------------------------|-------------------------|-------------|------------|---------|------------------------|
| 输出设置 | F1 | 运动检测 | 微波区不检测，进入红外区只检测1次 | 微波区不检测，离开红外区只检测1次 | 微波区不检测，进入最外侧一排红外光点只检测1次 | 微波区不检测，离开最外侧一排红外光点只检测1次 | 微波区运动检测存在检测 | 微波区不检测存在检测 | RELAY 1 | 详细说明请见Application Note |
| | | 存在检测 | 存在检测 | 存在检测 | 存在检测 | 存在检测 | 存在检测 | 存在检测 | RELAY 2 | |

| | | | | | | | | | | | |
|---------|-----------|----------|----------|-----|-----|------|------|-----|-------|------------|------------------|
| 频率 | D0 | A | B | | | | | | | | |
| 最长存在时间 | | 30秒 | 1分钟 | 2分钟 | 5分钟 | 10分钟 | 20分钟 | 1小时 | 1h 30 | 2小时 | ∞ * 不承担责任 |
| 红外抗干扰能力 | | 低 | 中 | 高 | | | | | | | |
| 最小可检测物体 | F2 | | | | | | | | | | 物体在检测区域中的位置是随机的。 |
| 红外检测区域 | B0 | | | | | | | | | | |

 出厂设置










恢复出厂设置方法:



注意：设置完参数后要重新学习背景。



故障排除

| | | | | |
|--|-----------------------|----------------------------|---|--|
|  | 门保持关闭，LED灯不亮。 | 感应器没电。 | <ol style="list-style-type: none"> 1 检查接线和电源。 | |
|  | 红外检测不起作用。 | 安装高度较高，红外发射功率太低 | <ol style="list-style-type: none"> 1 重新学习背景。 人离开检测区域! | |
|  | 门不明原因的开合。 | 感应器受到了雨雪或震动的影 响。 | <ol style="list-style-type: none"> 1 确保运动检测方式是单向检测。 2 增加抗干扰能力。 | |
| | | 感应器安装不正确。 | <ol style="list-style-type: none"> 1 紧固感应器。 | |
| | | 在强反射背景下, 感应器检测到了检测区域以外的物体。 | <ol style="list-style-type: none"> 1 改变天线角度。 2 减小检测区域面积。 3 增加抗干扰能力。 | |
|  | 选择了只检测车辆功能，但依然对行人有检测。 | 所选项不是最佳值。 | <ol style="list-style-type: none"> 1 增大人车识别参数值。 2 减小天线角度。 3 增大安装高度。 | |
|   | 门不停的开合。 | 感应器检测到了门扇的运动或者是受到了震动的影 响 | <ol style="list-style-type: none"> 1 确保感应器安装正确。 2 确保运动检测方式是单向检测。 3 增大感应器角度或者天线角度。 4 增大人车识别参数值。 5 减小检测区域面积。 | |
| | | 偶尔出现红外误检测。 | 红外检测受到了雨雪或灯的影响。 | <ol style="list-style-type: none"> 1 设置红外抗干扰能力参数为3。 |
|  | 学习完背景以后LED灯常亮 | 感应器安装不正确。 | <ol style="list-style-type: none"> 1 紧固传感器。 | |
| | | 感应器学习背景失败。 | <ol style="list-style-type: none"> 1 重新学习背景。 人站在检测区域以外! | |
|  | 学习背景的时间超过了30 秒。 | 学习背景过程受到了干扰。 | <ol style="list-style-type: none"> 1 确保检测区域内没有运动的物体，重新学习背景。 | |
| | | 受到了另外一只感应器的影响。 | <ol style="list-style-type: none"> 1 两只感应器选择不同的频率。 | |
|  | 感应器不能解锁, 红色LED灯快速 闪烁。 | 需要输入密码。 | <ol style="list-style-type: none"> 1 输入正确的密码。 2 如果不知道密码，断电重新上电，可以设置感应器参数并且可以更改或删除密码。 | |
| | | 遥控器不起作用。。 | 遥控器电池没电。 | <ol style="list-style-type: none"> 1 更换电池。 |
| | | 遥控器指向偏离。 | <ol style="list-style-type: none"> 1 遥控器正对感应器。 | |
| | | 感应器没电。 | <ol style="list-style-type: none"> 1 检查感应器接线和电源。 | |



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.BEASENSORS.COM



BEA 在此声明: CONDOR 2014/53/EU and 2011/65/EU 的相关规定和要求

详细认证信息请参阅我公司网站.



符合 2012/19/EU 对电子废弃物的规定 (WEEE)