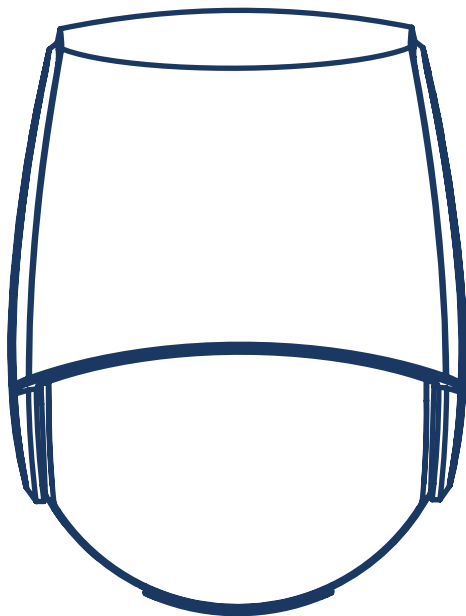


LZR[®]-WIDESCAN

SENSOR DE APERTURA, VIGILANCIA DE ÁREA Y SEGURIDAD*
PARA PUERTAS INDUSTRIALES

ES

¡Descarga la aplicación de
instalación LZR WIDESCAN!



Manual válido para el software a partir de la versión 0400
(consulte la etiqueta de seguimiento en el producto)

*** refiérase a la página 4**

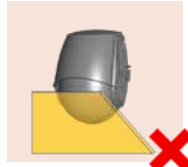
A Halma company



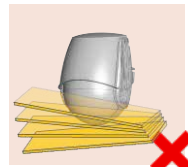
CONSEJOS DE INSTALACIÓN Y MANTENIMIENTO



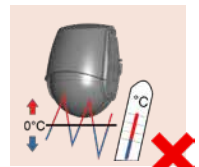
Evitar vibraciones extremas.



No cubrir la ventanilla láser.



Evitar objetos en movimiento en el campo de detección.



Evitar la exposición a cambios de temperatura súbitos y extremos.



No retirar el film de protección durante la instalación del sensor. Retirarlo antes de iniciar el proceso de aprendizaje.



Limpiar la ventana láser con un paño de microfibra suave, limpio y húmedo. Recomendamos utilizar un limpiador de lentes ópticas.



No utilizar productos agresivos ni trapos secos para limpiar los componentes ópticos.



No limpiar directamente con equipos de limpieza a alta presión.

PRECAUCIONES DE SEGURIDAD



El dispositivo contiene diodos láser invisibles (IR) y visibles. Los láseres visibles se pueden activar durante el proceso de instalación para ajustar la posición del campo de detección. Los haces visibles del láser están deshabilitados durante el funcionamiento normal. No mirar directamente al emisor láser ni a los haces visibles del láser.



PRECAUCIÓN

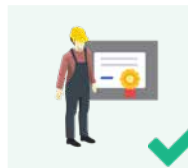
El uso de controles y la realización de ajustes o procedimientos distintos a los indicados en el presente documento puede provocar la exposición a radiaciones peligrosas.



No mirar directamente al emisor láser ni a los haces visibles del láser.



La base metálica en la que va montado el sensor se debe conectar a tierra correctamente.



Solo el personal cualificado y autorizado puede instalar y configurar el detector.



Comprobar siempre el buen funcionamiento de la instalación antes de abandonar el lugar.



La garantía quedará anulada si se realizan o intentan realizar reparaciones no autorizadas por personal no autorizado.

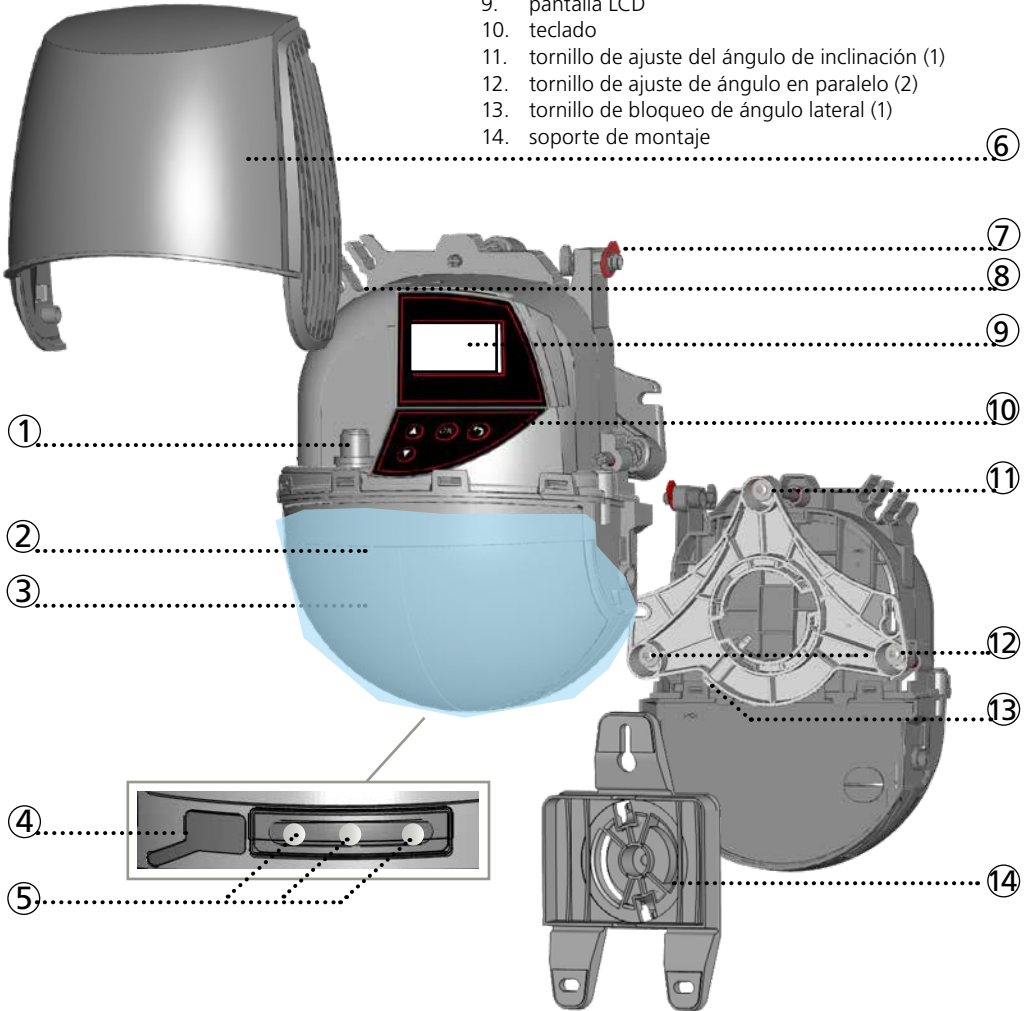


- El sensor no se puede utilizar para fines distintos a los previstos.
- El fabricante del sistema de puerta que incorpora el sensor es responsable de que el sistema cumpla con las normas y estándares de seguridad nacionales e internacionales aplicables.
- El instalador debe leer, comprender y seguir las instrucciones proporcionadas en este manual. Una instalación incorrecta puede resultar en un funcionamiento incorrecto del sensor.
- El fabricante del sensor no se hace responsable de lesiones o daños resultantes de un uso o instalación incorrectos o de un ajuste inadecuado del sensor.

DESCRIPCIÓN

El LZR-Widescan es un sensor con funciones de apertura y presencia para puertas industriales

1. conector principal
2. film de protección
3. ventana del láser
4. tapa del conector USB
5. señalización de LED
6. carcasa
7. bloqueo de carcasa
8. paso de cables
9. pantalla LCD
10. teclado
11. tornillo de ajuste del ángulo de inclinación (1)
12. tornillo de ajuste de ángulo en paralelo (2)
13. tornillo de bloqueo de ángulo lateral (1)
14. soporte de montaje

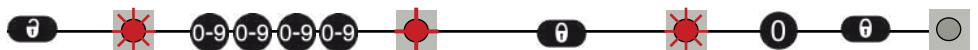


CÓMO UTILIZAR EL MANDO A DISTANCIA

Para guardar un código de acceso con el mando a distancia :



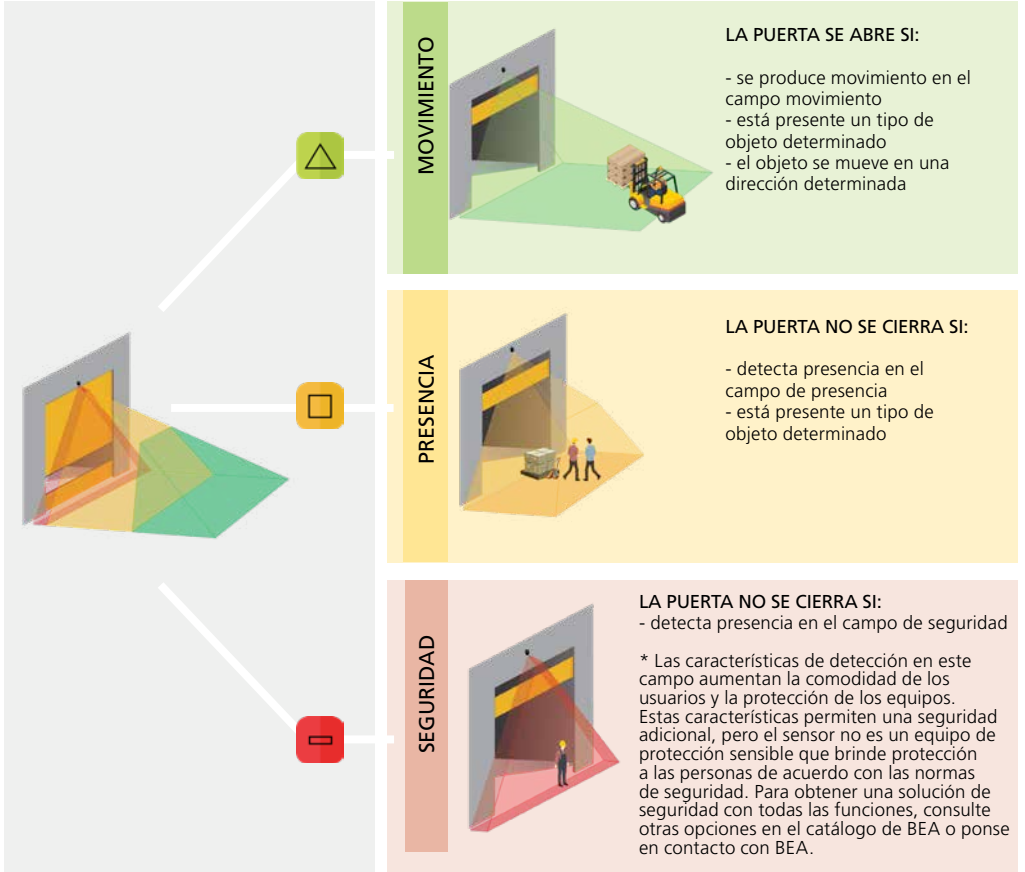
Para borrar un código de acceso con el mando a distancia :



Dar el código existente

PRINCIPIOS BÁSICOS: FUNCIONES Y OBJETO

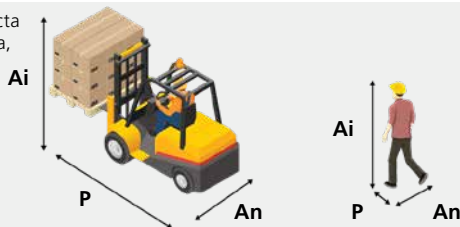
El sensor ofrece 3 funciones principales que crean **3 campos de detección superpuestos** con distintas características de detección:



El sensor ofrece 4 funciones adicionales. Todas las funciones de detección pueden combinarse para activar una salida específica (consultar las funciones de las salidas en la página 16).

- Movimiento +: detección de tipos de objetos en el campo movimiento distintos a los definidos
- Tirador virtual: detección de un objeto inmóvil en una zona de tirador 'aprendida'
- Velocidad: detección de un objeto que se mueve por debajo de una velocidad definida
- Altura: detección de un objeto en movimiento cuya altura es superior a la definida

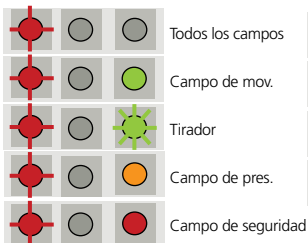
El sensor realiza un análisis de objetos 3D y lo detecta dependiendo de las siguientes características: altura, anchura y profundidad.



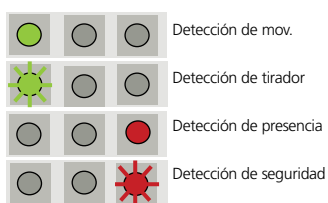
SEÑAL LED



AJUSTES en la sesión remota de IR



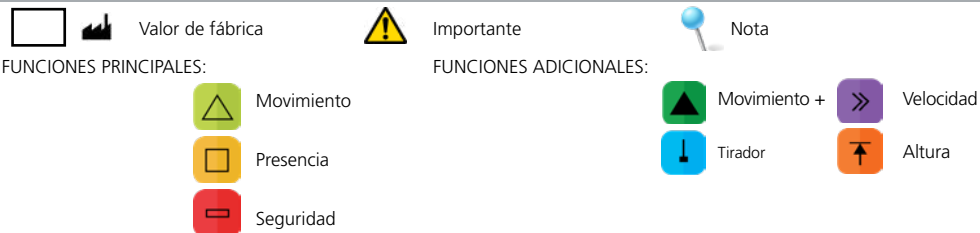
DETECCIÓN



GENERAL

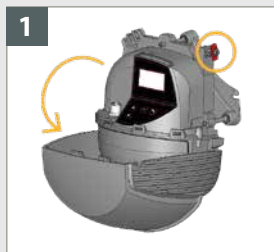


SÍMBOLOS

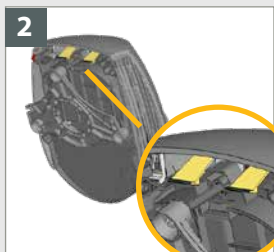


ABRIR Y CERRAR EL SENSOR

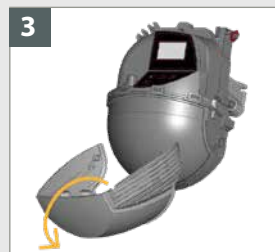
ABRIR EL SENSOR



Antes de abrir el sensor, asegurarse de que la carcasa **no está bloqueada** (bloqueo de carcasa de color rojo).

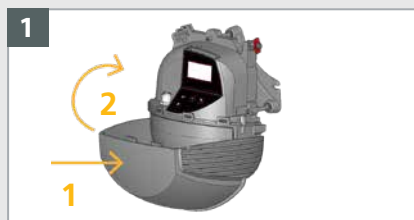


Tirar de las dos patillas que hay en la parte superior para abrir la carcasa.



Si es necesario, retirar la carcasa completamente antes de instalar el sensor.

CERRAR EL SENSOR



1. Separar ligeramente la carcasa y encajar el sensor **horizontalmente** con un clic.
2. Cerrar la carcasa.



Bloquear la carcasa girando el tornillo de bloqueo a la derecha.

CÓMO CONFIGURAR EL SENSOR CON LA APLICACIÓN MÓVIL

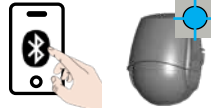
1. Descargue la aplicación de instalación LZR WIDESCAN.



2. Active Bluetooth (BLE)



Al encender o después de un ciclo de encendido (ON->OFF->ON), el bluetooth se activa durante 30 minutos y el LED del BLE parpadea en azul.



Asegúrese de que el bluetooth de su teléfono está activado y de que el LED del BLE parpadea en azul.



Abra la aplicación móvil Widescan y conéctese al sensor. Una vez emparejado, el LED del BLE se vuelve azul fijo.

Existen diferentes formas de activar el BLE. Consulte el anexo de la caja o llame al servicio de asistencia técnica de BEA.

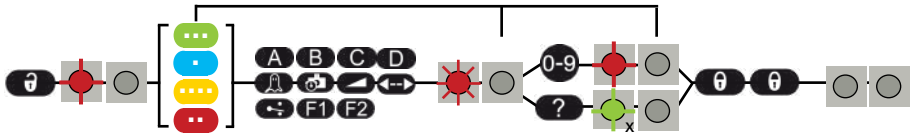
AJUSTE DEL SENSOR POR MANDO A DISTANCIA



Tras el desbloqueo, el LED rojo parpadea y es posible ajustar el sensor por mando a distancia.

Si el LED rojo parpadea rápidamente tras el desbloqueo, será necesario introducir un código de acceso de 1 a 4 dígitos. Si el operario no conoce el código, **interrumpir y restablecer el suministro eléctrico**. Durante 1 minuto será posible acceder al sensor sin necesidad de introducir ningún código.

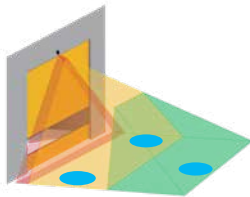
Para finalizar la sesión de ajuste, bloquear siempre el sensor.



Si es necesario, seleccionar primero el campo de detección correspondiente antes de ajustar el parámetro y cambiar el valor. El segundo LED indica el campo de detección.

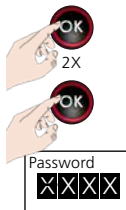
x = cuantas veces parpadea= valor del ajuste
= anchura del campo 2.35 m

- ... MOVIMIENTO
- TIRADOR
- PRESENCIA
- .. SEGURIDAD



Activar haces visibles	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Aprendizaje: instalar	<input type="checkbox"/>	0
Aprendizaje: tirador	<input checked="" type="checkbox"/>	1/2/3
Preajustes	<input type="checkbox"/>	3/4/5
Restablecimiento de los valores de fábrica	<input type="checkbox"/>	8/9

AJUSTE DEL SENSOR A TRAVÉS DE LA PANTALLA LCD



Activar haces visibles en el suelo

Iniciar la HERRAMIENTA DE CENTRADO para posicionar correctamente el campo de detección (consultar la pág. 8).

Introducir una **contraseña**, si es necesario. Contraseña del "specific menu": 1234

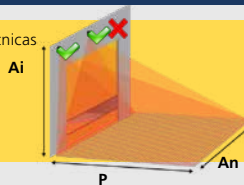


1a MONTAJE Y CABLEADO

Altura de montaje: **lo más alto posible** de acuerdo con los límites de las especificaciones técnicas. El tamaño del campo de detección depende de la altura de montaje.

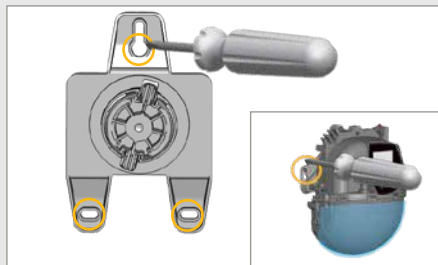


Posición de montaje: **centro de la puerta o esquina izquierda.**
Evitar montar el sensor en el lado derecho de la puerta.

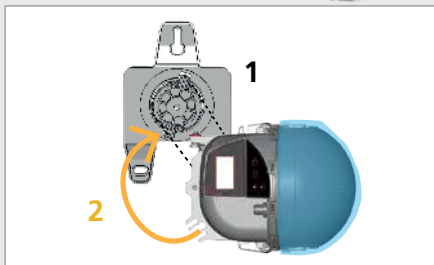


Monte el sensor de tal forma que quede bien fijado.

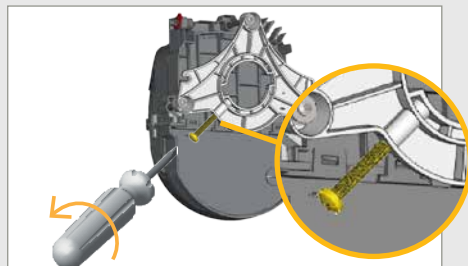
El SOPORTE DE MONTAJE UNIVERSAL se puede utilizar si el entorno lo requiere.



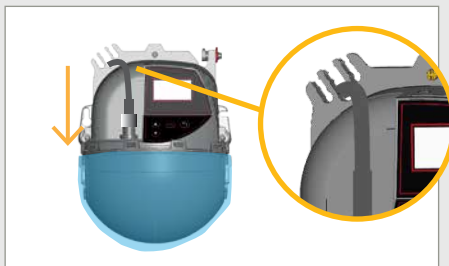
Atornillar el soporte de montaje en la pared. El sensor también se puede instalar directamente sin utilizar el soporte de montaje.



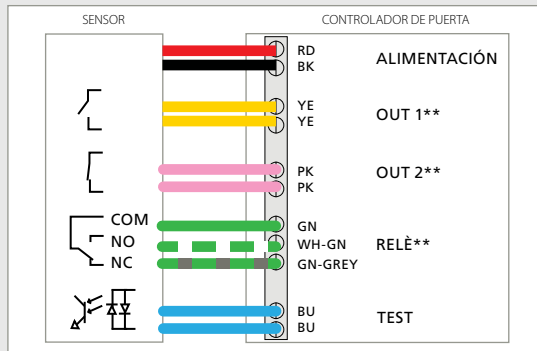
Colocar el sensor en el soporte de montaje y girarlo, tal y como se muestra, para fijarlo en su posición con un clic.



Desatornillar el tornillo de bloqueo de ángulo, si es necesario.



Conectar el conector y pasar el cable a través del paso de cables sin retorcerlo.



Conectar los cables.

* Según los ajustes de CONFIGURACIÓN DE SALIDA.

** La lógica de salida y las funciones se pueden configurar si es necesario; consulte la página 16.

1b POSICIONAMIENTO DEL CAMPO DE DETECCIÓN

Retirar el film de protección de color azul de la ventana del láser.



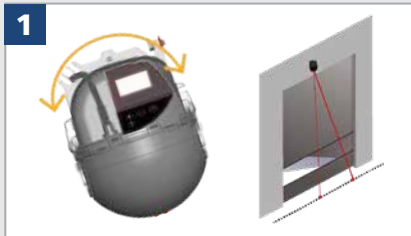
Siga los pasos que se indican a continuación para saber cómo se monta el sensor en la puerta:

- A. Si el sensor está montado en el centro de la puerta
- B. Si el sensor está montado en el lado izquierdo o derecho de la puerta *

*Tenga en cuenta que montar el sensor en el lado derecho podría alterar el rendimiento de la detección de movimiento.



A. SI EL SENSOR ESTÁ MONTADO EN EL CENTRO DE LA PUERTA

ANGULO PARALELO

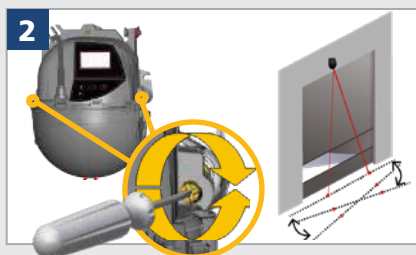


Girar el sensor para alinear el centro de los haces visibles con el centro de la puerta.

Para activar los haces visibles:

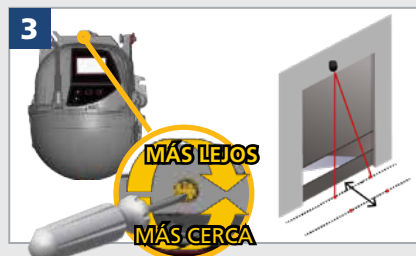
- Pulse 2 veces el  (teclado del producto)
- Pulse 2 veces el  (control remoto IR)
- Aplicación móvil

ANGULO DE INCLINACION

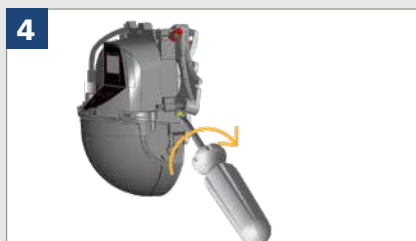


Asegurarse de que la cortina queda en **paralelo** a la puerta ajustando uno o ambos tornillos laterales.

BLOQUEAR EL SENSOR



Posicionar la cortina **más cerca o más lejos** de la puerta girando el tornillo que hay en la parte superior.

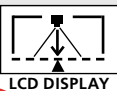


Bloquear con cuidado la posición del sensor apretando completamente el tornillo de bloqueo de ángulo. Asegurarse de que la haces visibles no se han movido.

B. SI EL SENSOR ESTÁ MONTADO EN EL LADO IZQUIERDO (O DERECHO)

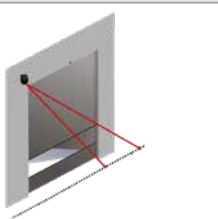
ANGULO PARALELO

1



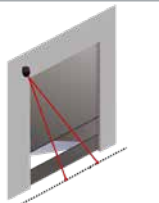
OK

3s



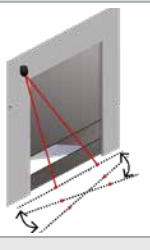
Mantener pulsado OK para acceder a la HERRAMIENTA DE CENTRADO y activar los haces visibles.

2



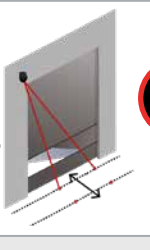
Girar el sensor para alinear el centro de los haces visibles con el centro de la puerta.

3



Asegurarse de que la cortina queda en **paralelo** a la puerta ajustando uno o ambos tornillos laterales.

4

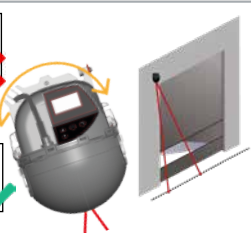
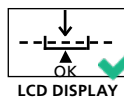


OK

Posicionar la cortina **más cerca o más lejos** de la puerta girando el tornillo que hay en la parte superior. Pulsar OK para confirmar.

ANGULO DE INCLINACION

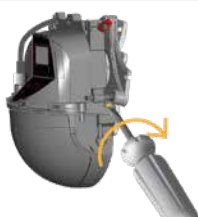
5



Girar el sensor para alinear el centro del campo de detección con el centro de la puerta desde la pantalla LCD. **Los haces visibles tienen que estar descentrados para que el campo de detección cubra toda la puerta simétricamente !**

ANGULO LATERAL

6



OK

Bloquear con cuidado la posición del sensor apretando completamente el tornillo de bloqueo de ángulo. Asegurarse de que la haces visibles no se han movido. Pulsar OK para salir y desactivar los haces visibles.

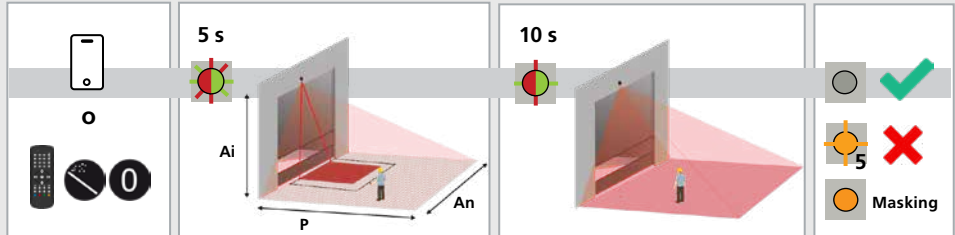
BLOQUEAR EL SENSOR

2a APRENDIZAJE: INSTALAR

El aprendizaje obligatorio se utiliza para que el sensor aprenda su ubicación espacial. El aprendizaje se puede iniciar con un teléfono o con un mando a distancia.



- ¡Asegúrese de que la película protectora ha sido retirada y el sensor cerrado!
- Asegúrese de que no haya polvo y/o gotas de agua en la ventana láser.
- La zona de aprendizaje (el cuadrado frente de los dos haces visibles) debe estar vacía y nivelada. Si no, consulte la sección de resolución de problemas.
- Se debe lanzar este aprendizaje cada vez que se cambie la posición/orientación del sensor.



Inicie el aprendizaje con un teléfono o con un mando a distancia.

El aprendizaje se inicia transcurridos 5 segundos. El zona de aprendizaje debe estar vacía y nivelada.

Esperar mientras el sensor aprende la posición, ángulo y altura, y analiza el fondo.

El aprendizaje ha terminado. Si no funciona, consulte la nota siguiente.



Aprendizaje izquierdo y derecho (avanzado)



F1 Izquierdo
F2 Derecho

Si no se puede realizar el aprendizaje estándar porque el área objetivo no está vacía, se puede iniciar el aprendizaje izquierdo o derecho si una de estas áreas está vacía.

2b APRENDIZAJE: FONDO

Se puede iniciar el aprendizaje de entorno:

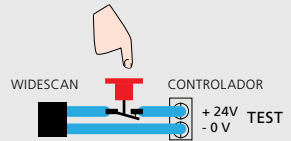
usando la pantalla LCD

activando la entrada de prueba

Durante el aprendizaje del entorno se toma una nueva referencia para asegurar que se adapte a un nuevo entorno si las condiciones han cambiado.



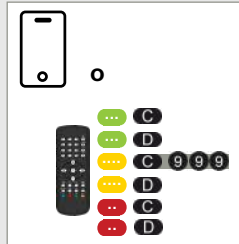
Inicio rápido -> Aprendizaje -> Entorno



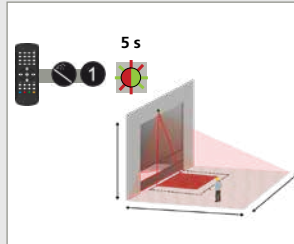
CONSEJO: Añada un pulsador en serie con la línea de prueba (24 V CC). Al pulsar este botón durante 3 segundos (interrumpe el suministro de entrada) se inicia un aprendizaje de entorno.

2c APRENDIZAJE: MOVIMIENTO

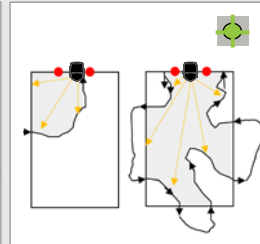
El aprendizaje en movimiento se utiliza para volver a dar forma a todo el campo de detección o a una sección determinada.



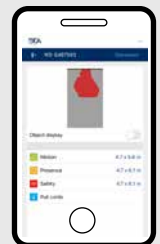
Para obtener la máxima eficiencia en el «aprendizaje en movimiento», se recomienda maximizar los campos de detección utilizando la aplicación o el control remoto.



Inicielo con el control remoto o el LCD. El aprendizaje se inicia pasados 5 segundos desde que se haya llevado a cabo en el control remoto (60 s si se realiza en el LCD). Idealmente, y cuando sea posible, comience fuera del área de escaneado.



Algunos ejemplos de «aprendizaje en movimiento». CONSEJOS: Inicie el «aprendizaje en movimiento» cuando el LED parpadee en verde. Camine lentamente. No empiece a caminar ni camine demasiado cerca del centro de la puerta. Termine el trazado fuera del área de escaneado.



Si es posible, compruebe que la modificación del campo se ha realizado correctamente mediante el visor de la aplicación móvil.

3 PREAJUSTES

Seleccionar uno de los siguientes preajustes. Estos ajustan automáticamente una serie de parámetros dependiendo de la aplicación. Si es necesario, también es posible ajustar un parámetro independientemente con el mando a distancia (pág. 12).
(**Palabras en negrita** = difiere de los valores de fábrica)

ESTÁNDAR



- espacio abierto
- tráfico desde y hacia todas las direcciones
- almacenamiento derecho o izquierdo



- anchura de campo: máx.; parada de campo: máx.
- tipo de objeto: **vehículo**
- dirección: **CTR +** (CTR: única/rechaza tráfico paralelo)



- anchura del campo: máx.; parada de campo: 3 m
- tipo de objeto: **vehículo**
- tiempo de presencia máx.: 30 min



- anchura del campo: máx.; parada de campo: 0,4 m (detección infinita para objetos > 25 cm)

- | | |
|------|-----------------------|
| OUT1 | movimiento o tirador |
| OUT2 | presencia o seguridad |
| REL | presencia + altura |

PASILLO



- espacio cerrado
- tráfico desde y hacia todas las direcciones
- no hay bienes almacenados



- anchura de campo: máx.; parada de campo: máx.
- tipo de objeto: **vehículo**
- dirección: única/rechaza tráfico paralelo



- anchura de campo: máx.; parada de campo: **2 m**.
- tipo de objeto: **vehículo**
- tiempo de presencia máx.: **infinito**



- anchura de campo: máx.; parada de campo: 0,4 m. (detección infinita de objetos > 25 cm.)

- | | |
|------|---|
| OUT1 | movimiento o tirador o seguridad |
| OUT2 | presencia o seguridad |
| REL | activador de velocidad |

ESQUINA



- esquina
- no hay tráfico en paralelo
- productos almacenados a derecha y/o izquierda



- anchura de campo: máx.; parada de campo: máx.
- tipo de objeto: **vehículo**
- dirección: **única**



- anchura de campo: máx.; parada de campo: 3 m.
- tipo de objeto: **vehículo**
- tiempo de presencia máx.: 30 min.



- anchura de campo: máx.; parada de campo: 0,4 m. (detección infinita de objetos > 25 cm.)

- | | |
|------|---|
| OUT1 | movimiento o tirador o presencia |
| OUT2 | presencia o seguridad |
| REL | presencia + altura |

RESUMEN DE AJUSTES DEL MANDO A DISTANCIA (OPCIONAL)

0 1 2 3 4 5 6 7 8 9

Aprendizaje Instalar walk teach-in

Preajustes estándar pasillo esquina

Modo de servicio El modo de servicio desactiva la detección de presencia y seguridad durante 15 minutos y puede resultar útil durante la instalación, el aprendizaje mecánico de la puerta o para realizar trabajos de mantenimiento. Salir del modo de servicio utilizando la misma secuencia.

Restablecer valor de fábrica **completo:** restablecimiento de todos los valores
Parcial: restablecimiento de todos los valores excepto ENT/SAL **completo parcial**

Haces visibles Activa las haces visibles en el suelo Las marcas permanecen activas durante 15 minutos o se pueden desactivar del mismo modo.

SEGURIDAD

Aprendizaje walk teach-in

Anchura de campo 000 - 999 000 - 999 cm 999 cm

Profundidad de campo (parada) 000 - 999 000 - 999 cm 040 cm

Inmunidad 1 2 3 4 5

F2 Fuera 5 cm 10 cm 15 cm 25 cm 35 cm 50 cm 75 cm 100 cm 125 cm

999 cm = tamaño máx. de campo, dependiendo de aprendizaje y altura de montaje

PUERTA
SENSOR
C
D
DETENER

El valor <5 cm solo debe utilizarse en un entorno totalmente vacío.

TIRADOR

Aprendizaje # 1 # 2 # 3

Tipo de objeto peatón vehículo XL (WH) vehículo cualquiera

Tiempo mín. de presencia 0 s 1 s 2 s 3 s 4 s 5 s 6 s 7 s 8 s stop

Tiempo máx. de presencia 30 s 1 min 2 min 5 min 10 min 30 min 60 min 120 min infinite

peatón: solo detecta peatones
vehículo XL (WH): detecta grandes vehículos; rechaza bicicletas y carretillas elevadoras pequeñas
vehículo: detecta todos los tipos de vehículos; rechaza peatones
cualquiera: detecta todos los objetos

PRESENCIA

Aprendizaje walk teach-in

Anchura de campo 000 - 999 000 - 999 cm 999 cm

Parada de campo 000 - 999 000 - 999 cm 300 cm

Inicio de campo 000 - 999 000 - 999 cm 000 cm

Tipo de objeto vehículo XL (WH): detecta grandes vehículos; rechaza bicicletas y carretillas elevadoras pequeñas
vehículo: detecta todos los tipos de vehículos; rechaza peatones
cualquiera: detecta todos los objetos

Inmunidad 1 2 3 4 5

Tiempo máx. de presencia 30 s 1 min 2 min 5 min 10 min 30 min 60 min 120 min infinite

999 cm = tamaño máx. de campo, dependiendo de aprendizaje y altura de montaje
000 cm = posición de los haces visibles

PUERTA
SENSOR
B
C
D
DETENER
INICIAR

MOVIMIENTO

Aprendizaje walk teach-in

Anchura de campo 000 - 999 000 - 999 cm 999 cm

Parada de campo 000 - 999 000 - 999 cm 999 cm

Inicio de campo 000 - 999 000 - 999 cm 000 cm

Tipo de objeto vehículo XL (WH): detecta grandes vehículos; rechaza bicicletas y carretillas elevadoras pequeñas
vehículo: detecta todos los tipos de vehículos; rechaza peatones
cualquiera: detecta todos los objetos

Dirección bi unidirec. CTR away unidirec. CTR+ uni

Inmunidad 1 2 3 4

999 cm = tamaño máx. de campo, dependiendo de aprendizaje y altura de montaje
000 cm = posición de los haces visibles

PUERTA
SENSOR
B
C
D
DETENER
INICIAR
CTR: rechaza tráfico paralelo

MOVIMIENTO (CONFIGURACIÓN AVANZADA)

DIRECCIÓN	...	←→	1	2	6	7	9
			bi	uni CTR	uni INV	uni CTR+	uni
1	BI		detección bidireccional aproximación y alejamiento				
2	UNI CTR (100%)		detección unidireccional aproximación desde cualquier dirección (Disminuye la distancia entre objeto y sensor)				
6	AWAY		detección unidireccional aproximación con rechazo de tráfico paralelo				
7	UNI CTR + (100% +)		detección unidireccional aproximación con rechazo de tráfico paralelo + 1 m frente a la puerta : detección bidireccional sin rechazo de tráfico paralelo				
9	UNI		detección unidireccional con inversión solo alejamiento				

RESUMEN DE AJUSTES DEL MANDO A DISTANCIA (OPCIONAL)

	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
F1 Función de Salida 1	sin cambios	movimiento	mov. o cable	mov./cable/seg.	mov./cable/pres.	cable de apertura	movimiento+	movimiento+ y altura	movimiento+ y velocidad	
F1 Función de Salida 2	sin cambios	presencia	seguridad	pres./seguridad	presencia y altura					
F1 Función de Relé	sin cambios	movimiento	tirador	presencia	seguridad	movimiento+	altura	velocidad	pres. y altura	
Si se introduce 0 se mantiene el valor invariable.										
Lógica de Salida 1*	sin cambios		NA	NC	frec. 100 Hz**					
Lógica de Salida 2*	sin cambios		NA	NC	PWM	PWM : Pulse Width Modulation				
Lógica de Relé*	sin cambios	pasiva	activa		NC (normalmente cerrado)					
Salida 1, tiempo de mantenimiento	100 ms	1 s	3 s	5 s	10 s	30 s	1 min	5 min	10 min	20 min
Salida 2, tiempo de mantenimiento	100 ms	1 s	3 s	5 s	10 s	30 s	1 min	5 min	10 min	20 min
Relé, tiempo de mantenimiento	100 ms	1 s	3 s	5 s	10 s	30 s	1 min	5 min	10 min	20 min

⚠ SAL. 1 SAL. 2 REL

F1 1 0 6

←→ 4 0 1

⏸ 1 1 3

Introducir siempre 3 dígitos para los parámetros de salida:

- El 1er. dígito corresponde a salida 1
- El 2º dígito corresponde a salida 2
- El 3er. dígito corresponde al relé

Consultar las págs. 16 donde se proporciona más información sobre las funciones de salida.

VALORES DE FÁBRICA

* estado de salida durante no detección

** durante no detección

TIRADOR VIRTUAL

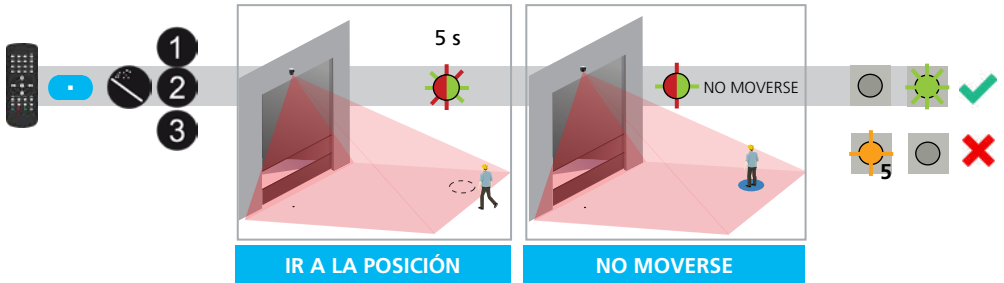


La puerta se abre solo cuando se detecta un objeto virtual en la zona del tirador virtual al menos durante 2 segundos (valor de fábrica).

Para poder utilizar esta función:

- el sensor debe conocer su entorno: aprendizaje de instalación correcto.
- los cables correspondientes deben conectarse a la entrada de activación de puerta (Salida 1 de manera predeterminada)
- la función de salida o relé debe ajustarse en movimiento o tirador (valor de fábrica) o tirador.

Para crear un tirador:



Iniciar el aprendizaje del tirador por mando a distancia. Es posible crear 3 tiradores diferentes.

Situarse en la posición donde se desea activar la puerta con un tirador virtual. El LED parpadea rápidamente alternando los colores rojo-verde durante 5 segundos.

El proceso de aprendizaje comienza, no moverse. El LED parpadea lentamente en colores rojo-verde.

El proceso de aprendizaje ha finalizado. El LED parpadea rápidamente en color verde o está apagado.

Si parpadea en color naranja, consultar la sección 'Funcionamientos incorrectos'.

¡Asegúrese de que no haya nada en la zona escaneada!

Si el LED parpadea lentamente en color verde, no moverse

Es posible elegir el tipo de objeto y su tiempo mínimo de presencia para activar la puerta desde el mando a distancia:

TIPO DE OBJETO

1	7	8	9
peatón	vehículo XL (WH)	vehículo	cualquiera

peatón: solo detecta peatones
 vehículo XL (WH): detecta grandes vehículos; rechaza bicicletas y carretillas elevadoras pequeñas
 vehículo: detecta todos los tipos de vehículos; rechaza peatones
 cualquiera: detecta todos los objetos

MÍN. PRESENCIA TIEMPO

0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
0 s	1 s	2 s	3 s	4 s	5 s	6 s	7 s	8 s	stop

* Antes de activarlo, debe permanecer un mínimo de tiempo de presencia seleccionado (predeterminado: 2 segundos).

0 s.: activación inmediata
 parada: solo una parada completa activa la puerta

El tiempo de presencia máximo para la función de tirador es el mismo que el que se ha definido para la función de presencia.

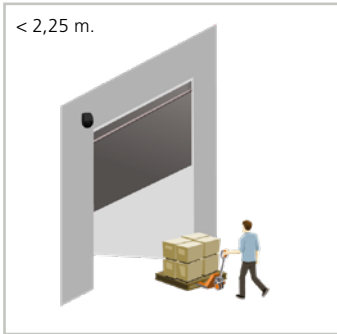
Para eliminar la zona del tirador virtual, basta con reiniciar el aprendizaje del tirador (paso 1) sin que haya nadie en la zona de análisis. Transcurrido 1 minuto, el sensor parpadea 5 veces en color naranja. Pulsar los botones desbloqueo + bloqueo para salir del modo de ajuste:

ACTIVADOR DE ALTURA

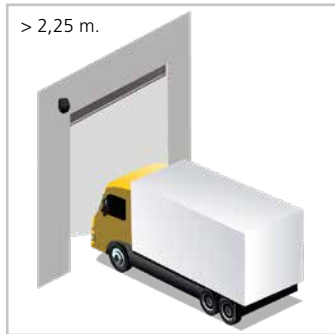
Todos los objetos de altura superior a 2,25 m. activarán la salida seleccionada.



Esta opción se suele usar para abrir la puerta completa o parcialmente, dependiendo de la altura del objeto. El cableado y la lógica de la configuración de la salida dependen del controlador de la puerta.



La puerta se abre parcialmente (detección de movimiento - salida 1)



La puerta se abre completamente (detección de altura - relé)

Es posible ajustar el límite de altura mínima en la pantalla LCD: Otros > Altura mín. (1,75 - 4 m.)

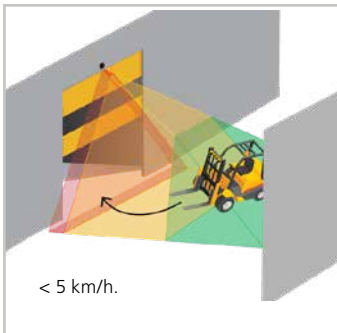
El tiempo de presencia máximo para la función de altura es el mismo que el que se ha definido para la función de presencia.

ACTIVADOR DE VELOCIDAD

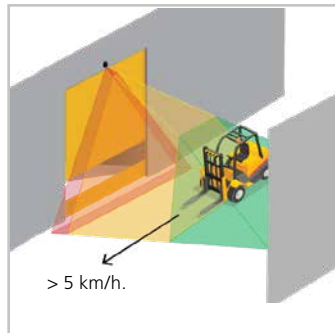
Todos los objetos que se mueven a una velocidad inferior a 5 km/h activarán la salida seleccionada.



Esta opción se suele utilizar en espacios cerrados sin tráfico frontal y está incluida en el preajuste «corridor» (pasillo).



La puerta se abre.



La puerta permanece cerrada.

Es posible ajustar el límite de velocidad máxima en la pantalla LCD: Otros > Velocidad máx. (5 - 50 km/h.)

FUNCIONES DE SALIDA

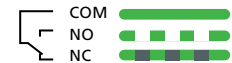
SALIDA 1 FUNCIONES DE ACTIVACIÓN DE LA PUERTA

	1	Movimiento			
	2	Movimiento o tirador			
	3	Movimiento o tirador o seguridad			
	4	Movimiento o tirador o presencia			
	5	Tirador			
	6	Movimiento +			
	7	Movimiento + y altura			
	8	Movimiento + y velocidad			

SALIDA 2 FUNCIONES DE PROTECCIÓN

	1	Presencia			
	2	Seguridad			
	3	Presencia o seguridad			
	4	Presencia y altura			

RELÉ FUNCIONES ADICIONALES (OPCIONAL)



	1	Movimiento			
	2	Tirador			
	3	Presencia			
	4	Seguridad			
	5	Movimiento +			
	6	Altura			
	7	Velocidad			
	8	Presencia y altura			
	9	Presencia o seguridad			








🔒 F1 SALIDA 1 SALIDA 2 RELÉ

5 tirador 2 seguridad 0 sin cambios

1 movimiento 0 sin cambios 7 velocidad

VALORES DE FÁBRICA

FUNCIONAMIENTOS INCORRECTOS

E1		E1: CPU-XXX	El sensor detecta un problema interno.	!	Sustituir el sensor.
E2		E2: XXX PWR	La fuente de alimentación interna falla.	!	Sustituir el sensor.
		E2: IN SUPPLY	La fuente de alimentación es excesiva o deficiente.	1	Comprobar la fuente de alimentación > Diagnostics - LCD.
E4		E2: TEMP	La temperatura interior es excesiva o deficiente.	1	Comprobar la temperatura del sensor > Diagnostics - LCD.
		FRONT MASKING la puerta permanece abierta por 5 min. en cada apertura	El sensor puede estar cegado	1	limpiar la cara frontal
E5			El sensor solicita un aprendizaje.	1	Iniciar el aprendizaje después del ajuste del ángulo.
		E5: FLATNESS	Fallo de aprendizaje.	2	Todas las salidas de presencia/seguridad se activan.
				1	Asegurarse de que la zona de aprendizaje está vacía y es uniforme.
				2	Iniciar el aprendizaje de instalación:
				3	Si la zona está vacía a la izquierda: Si la zona está vacía a la derecha:
		E5: TILT	Fallo de aprendizaje debido al ángulo de inclinación.	1	Ajustar el ángulo de inclinación (máx. 15° > Diagnostics (Diagnósticos) - LCD).
				2	Iniciar el aprendizaje de instalación.
		E5: AZIMUTH	Fallo de aprendizaje debido al ángulo lateral.	1	Ajustar el ángulo latera (máx. 45° > Diagnostics (Diagnósticos) - LCD).
				2	Iniciar el aprendizaje de instalación.
		E5: HEIGHT	Fallo de aprendizaje debido a la altura de montaje.	1	Ajustar la altura de montaje (6 m. máx./2 m. mín.)
		2	Iniciar el aprendizaje de instalación.		
		E5: TIME-OUT	Fallo de aprendizaje debido a movimientos en el campo de detección.	1	Iniciar el aprendizaje de instalación. Asegurarse de que no se detecta movimiento durante al menos 5 segundos cuando el LED empieza a parpadear en colores rojo-verde.
				2	Cambiar ligeramente de posición y reiniciar el aprendizaje de instalación.
		E5: TEACH-IN REMINDER		1	Pulse OK (LCD) para volver a la pantalla de detección.
E6		E6: FQ OUT	Fallo de sensor, salida 1.	!	Sustituir el sensor.
E8		E8: ERROR NAME	Error crítico	!	El sensor debe repararse.
		E8: MOTOR		1	Si la temperatura es negativa, ajuste el calentamiento a «AUTO».
		El LED de color NARANJA está encendido.	El sensor detecta un problema de memoria.	!	Sustituir el sensor.
		El LED de color NARANJA está encendido durante 5 sec.	Sensor colocado en una esquina y perpendicular a una pared. Masking: obstáculo de gran altura en la parte delantera de la puerta	1	Incline el sensor para cambiar el campo de detección
				2	Reducir el número de cortinas en la pantalla LCD (Quick start > More > Nb curtains).
		El LED y la pantalla LCD están apagados.		1	Comprobar el cableado. Comprobar las patillas y la conexión en el lado del sensor.
		La puerta no reacciona.	El modo de servicio está activado.	1	Salir del modo de servicio (consultar la pág. 12)
		El producto no responde al mando a distancia.	El sensor está protegido por contraseña.	1	Introducir la contraseña correcta. Si no se recuerda el código, interrumpir y reanudar el suministro eléctrico del sensor sin introducir una contraseña durante 1min.
		La detección de movimiento se inicia demasiado tarde.	El sensor está inclinado en un ángulo negativo excesivo.	1	Reducir el ángulo del sensor.



A series of horizontal lines for writing, consisting of 25 evenly spaced lines.

ESPECIFICACIONES TÉCNICAS

Tecnología	Escáner láser, medición de tiempo de vuelo (time of flight) (7 cortinas láser)
Modo de detección	Movimiento, presencia, altura y velocidad
Campo de detección:	Anchura 1 x altura de montaje / Profundidad: 1 x altura de montaje (mínimo)
Anchura de la primera cortina	0.5 cm/m. (altura de montaje)
Altura de montaje	2 a 10 m.
Factor mín. de reflectividad	> 2 % (del suelo y objeto) (medido en a 6 m. como máx. en el campo de seguridad)
Tamaño mínimo del objeto	70 cm x 30 cm x 20 cm
Características ópticas IEC/EN 60825-1:2014	LÁSER IR: longitud de onda = 905 nm / potencia máx. de impulso de salida <0.1 mW (clase 1) LÁSER visible: longitud de onda = 650 nm / potencia máx. de salida de onda continua <1 mW (clase 2)
Comunicación bluetooth	Ancho de banda operativo: 2402 MHz - 2480 MHz Potencia transmitida máx.: 12 dBm
Tensión de suministro*	12 V - 24 V CA -10%/+20% ; 12 V - 30 V CC -10%/+20% en terminal de sensor
Consumo de energía	Calefacción apagada: < 2,5 W calefacción automática: típ.. < 10 W, máx. 15 W
Tiempo de respuesta	típ. 230 ms. / máx. 800 ms. (según la inmunidad)
Salida*	2 relés de estado sólido (aislamiento galvánico - sin polaridad) de 24 V CA/ 30 V CC (tensión máx. de conmutación) - 100 mA (corriente máx. de conmutación) - en modo de conmutación: NA/NC - en modo de frecuencia: señal pulsada (f= 100 Hz +/- 10%) 1 relé electromecánico (aislamiento galvánico - sin polaridad) 42 V DC/AC Pico de voltaje (tensión máx. de conmutación) - 500 mA (corriente máx. de conmutación)
Entrada de supervisión*	30 V CC (tensión máx. de conmutación) - baja < 1 V, alta > 10 V (umbral de tensión)
Señales LED	3 LED de color
Dimensiones	200 mm (Al.) x 150 mm (An.) x 100 mm (Pr.)
Material / Color	PC / ASA / negro
Ángulos de giro en soporte	45° a la derecha, 15° a la izquierda (bloqueable)
Ángulos de inclinación en soporte	-10° a +5°
Índice de protección	IP65
Gama de temperaturas	-30 °C a +60 °C

*Las especificaciones están sujetas a cambios sin previo aviso.
Todos los valores se han medido en condiciones específicas.*

* Las fuentes eléctricas externas deben estar dentro de los voltajes especificados, máximo de 15 W, y garantizar el doble aislamiento de los voltajes primarios.

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-eu@beasensors.com | www.beasensors.com



Por medio de la presente BEA declara que el LZR®-WIDESCAN cumple con las directivas europeas: RED 2014/53/EU - RoHS2 2011/65/EU. La declaración de conformidad completa está disponible en nuestra página web.



Este producto se debe tirar separadamente del resto de sus residuos domésticos

