

***Digitaler Radar-Bewegungsmelder  
MWD BPC-H / MWD BPC-HU***

*Digital Radar Motion Detector  
MWD BPC-H / MWD BPC-HU*

*Détecteur radar de mouvement  
MWD BPC-H / MWD BPC-HU*



© Copyright 2019 by  
FEIG ELECTRONIC GmbH  
Lange Straße 4  
35781 Weilburg  
Germany

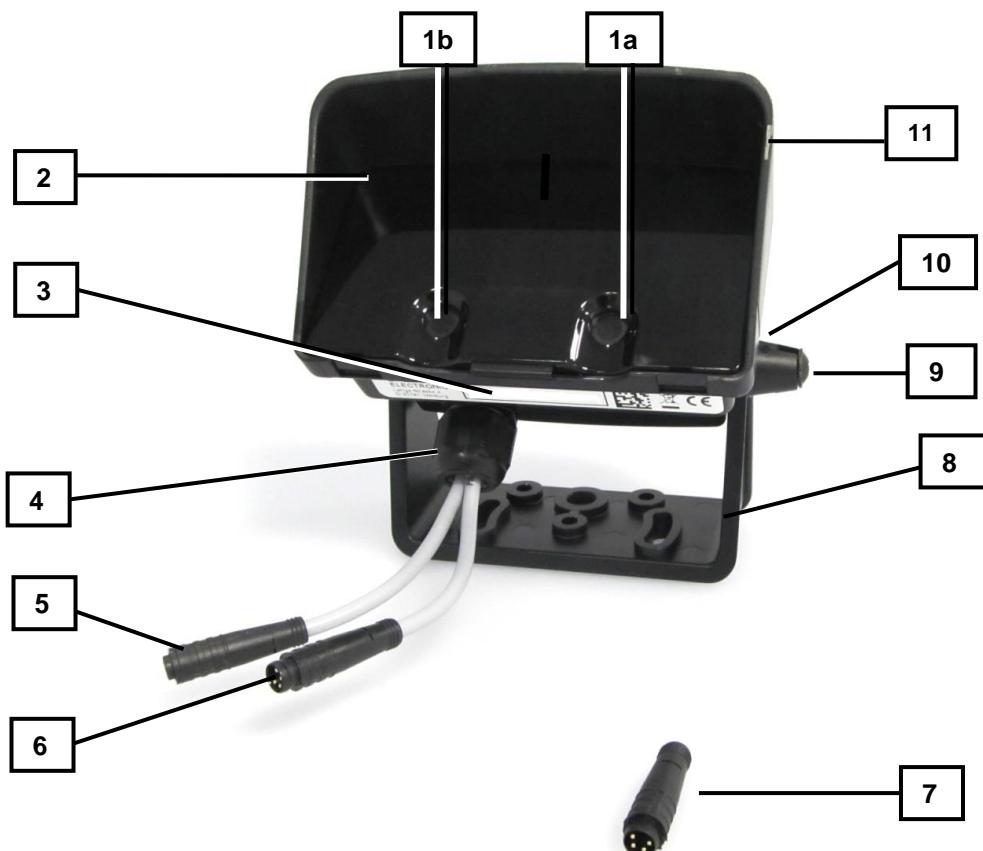
Tel.: +49 6471 3109-0  
<http://www.feig.de>

Alle früheren Ausgaben verlieren mit dieser Ausgabe ihre Gültigkeit.  
Die Angaben in diesem Dokument können ohne vorherige Ankündigung geändert werden.

This manual invalidates all previous versions.  
The information in this document can be modified without prior notice.

Toutes indications antérieures perdent leur validité dans ce manuel.  
Les indications de ce manuel peuvent être modifiées sans faire de publication au préalable.

**Deutsche Version ab Seite****8****English version from page****30****Version francais de page****52**

**Geräteansicht / device view / vue de l'appareil****Abb./Fig. 1: Geräteansicht / device view / vue de l'appareil****DE**

<b>1a</b>	LED rot
<b>1b</b>	LED gelb
<b>2</b>	Gehäusedeckel
<b>3</b>	Typenschild
<b>4</b>	Kabelverschraubung
<b>5</b>	M8-Snap-In-Buchse
<b>6</b>	M8-Snap-In-Stecker
<b>7</b>	M8-Snap-In-Stecker mit Abschlusswiderstand
<b>8</b>	Haltewinkel
<b>9</b>	Befestigungsschraube
<b>10</b>	Halterung
<b>11</b>	Gehäuse

**EN**

<b>1a</b>	LED red
<b>1b</b>	LED yellow
<b>2</b>	Case cover
<b>3</b>	Type plate
<b>4</b>	Cable gland
<b>5</b>	M8-Snap-In-Socket
<b>6</b>	M8-Snap-In-Plug
<b>7</b>	M8-Snap-In-Plug with termination resistor
<b>8</b>	Retaining bracket
<b>9</b>	Fixing screw
<b>10</b>	Mounting bracket
<b>11</b>	Case

**FR**

<b>1a</b>	LED rouge
<b>1b</b>	LED jaune
<b>2</b>	Couvercle de boîtier
<b>3</b>	Plaque signalétique
<b>4</b>	Presse-étoupe
<b>5</b>	Douille snap-in M8
<b>6</b>	Prises snap-in M8
<b>7</b>	Prises snap-in M8 avec résistance de terminaison
<b>8</b>	L'équerre de fixation
<b>9</b>	Vis de fixation
<b>10</b>	Équerre de fixation
<b>11</b>	Boîtier

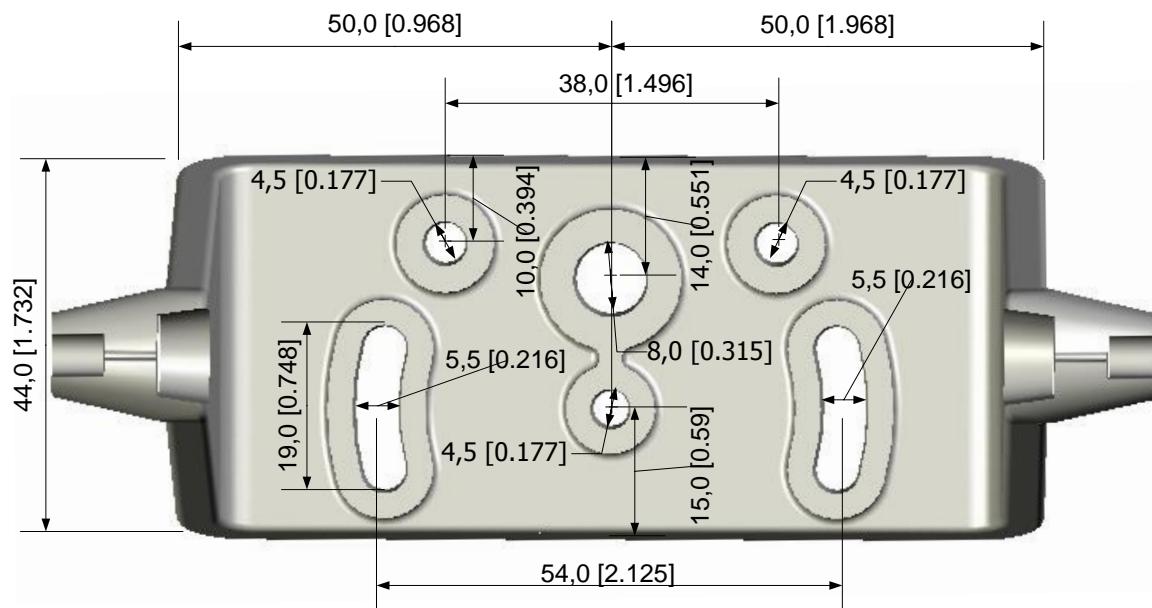
**Abmaße Haltewinkel / Dimensions retaining bracket / Dimensions l'équerre de fixation**

Abb./Fig. 2: mm [inch]

**Europa (CE) / Schweiz (BAKOM): MWD BPC-H**

Gerät darf in der Schweiz betrieben werden.

The device may be operated in Switzerland.

L'équipement peut être utilisé en Suisse

**Declaration of Conformity**

in accordance with the  
**Electromagnetic Compatibility (EMC)**  
 Directive 2014/30/EU,  
**RoHS 2 Directive 2011/65/EU,**  
**Radio Equipment Directive (RED) 2014/53/EU**  
 and  
**Low Voltage Directive (LVD) 2014/35/EC**

Product Manufacturer

: **FEIG ELECTRONIC GmbH**  
 Lange Strasse 4  
 D-35781 Weilburg  
 Germany  
 Phone +49 6471 3109 0

Product Designation

: **MWD BPC-H**

Product Description

: 24 GHz Radar Motion Detector

Radio equipment, Equipment class  
 (RED)

Class 3: (ERC/REC 70-03, Annex 6 – Equipment for  
 Detecting Movement and Alert)

FEIG ELECTRONIC GmbH herewith declares the conformity of the product with applicable regulations below.

**Standards applied:**

Generic Standards - Immunity for industrial environments

**EN 61000-6-2:2005**

Information technology equipment – Safety – Part 1:  
 General requirements

**EN 60950-1:2006 + A11:2009 + A1:2010 +  
 A12:2011 + AC:2011 + A2:2013**  
**IEC 60950-1:2005 + A1:2009 + A2:2013**

Short Range Devices (SRD);  
 essential requirements of article 3.2/(RED)

**ETSI EN 300 440 V2.1.1**

ElectroMagnetic Compatibility (EMC)

**ETSI EN 301 489-1 V2.1.1 (2017-02)**

Standard for radio equipment and services, Part 1; essential  
 requirements of article 3.1(b)/(RED) and of article 6/(EMC)

**ETSI EN 301 489-3 V2.1.0 (2016-09)**

ElectroMagnetic Compatibility (EMC)  
 Standard for radio equipment and services, Part 3; essential  
 requirements of article 3.1(b)/(RED)

Weilburg-Waldhausen, 09/03/2017

Place & date of issue

  
 Dirk Schäfer (Technical Director)  
 CONTROLLER & SENSORS

This declaration attests to conformity with the named Directives but does not represent assurance of properties. The safety guidelines in the accompanying product documentation must be observed.

**USA (FCC) / Canada (IC): MWD BPC-HU**

**FCC ID: PJMMWDBPC  
IC: 6633A-MWDBPC**

This device complies with Industry Canada licence-exempt RSS standard(s) and part 15 of the FCC Rules.

Operation is subject to the following two conditions:

- (1) this device may not cause interference, and
- (2) this device must accept any interference, including interference that may cause undesired operation of the device.

Warning: Changes or modifications not expressly approved by the party responsible for compliance could void the user's authority to operate the equipment.

*Le présent appareil est conforme aux CNR d'Industrie Canada applicables aux appareils radio exempts de licence.*

*L'exploitation est autorisée aux deux conditions suivantes:*

- (1) l'appareil ne doit pas produire de brouillage, et*
- (2) l'appareil doit accepter tout brouillage radioélectrique subi, même si le brouillage est susceptible d'en compromettre le fonctionnement*

This equipment has been tested and found to comply with the limits for a Class B digital device, pursuant to Part 15 of the FCC Rules. These limits are designed to provide reasonable protection against harmful interference in a residential installation. This equipment generates, uses and can radiate radio frequency energy and, if not installed and used in accordance with the instructions, may cause harmful interference to radio communications. However, there is no guarantee that interference will not occur in a particular installation. If this equipment does cause harmful interference to radio or television reception, which can be determined by turning the equipment off and on, the user is encouraged to try to correct the interference by one or more of the following measures:

- Reorient or relocate the receiving antenna.
- Increase the separation between the equipment and receiver.
- Connect the equipment into an outlet on a circuit different from that to which the receiver is connected.
- Consult the dealer or an experienced radio/TV technician for help.

## Inhalt

<b>1</b>	<b>Allgemeines</b>	<b>9</b>
1.1	Gültigkeit .....	9
1.2	Lieferumfang .....	9
1.3	Typenschild .....	9
1.4	Gewährleistung und Haftungsausschluss .....	9
<b>2</b>	<b>Sicherheit</b>	<b>10</b>
2.1	Zielgruppe .....	10
2.2	Allgemeine Hinweise zu diesem Dokument .....	10
2.3	Sicherheitshinweise .....	11
<b>3</b>	<b>Technische Beschreibung</b>	<b>12</b>
3.1	Leistungsbeschreibung .....	12
3.2	Technische Daten .....	12
<b>4</b>	<b>Montage</b>	<b>13</b>
4.1	Vor der Montage .....	13
4.2	Anforderungen an den Aufstellort .....	13
4.3	Bewegungsmelder montieren .....	13
<b>5</b>	<b>Inbetriebnahme</b>	<b>14</b>
5.1	Bewegungsmelder verbinden .....	14
5.2	An Torsteuerung anschließen .....	14
5.3	Anzeige während des Betriebs .....	15
5.4	Parameter einstellen .....	16
<b>6</b>	<b>Komfortprofile</b>	<b>18</b>
<b>7</b>	<b>Parameterliste</b>	<b>19</b>
7.1	Bewegungsmelder .....	19
<b>8</b>	<b>Ursachen von Störungen</b>	<b>25</b>
8.1	Informationsmeldungen .....	25
8.2	Fehlermeldungen .....	25
<b>9</b>	<b>Betrieb an älteren Torsteuerungen</b>	<b>26</b>
9.1	Parameter einstellen .....	26
9.2	Parameterliste .....	28

## 1 Allgemeines

Weitergabe sowie Vervielfältigung dieses Dokuments, Verwertung und Mitteilung des Inhalts sind nicht gestattet, soweit nicht ausdrücklich zugestanden. Zu widerhandlung verpflichtet zu Schadenersatz. Alle Rechte für den Fall der Patenterteilung oder Gebrauchsmuster-Eintragung vorbehalten.

### 1.1 Gültigkeit

Dieses Handbuch ist gültig ab der **Gerätesoftwareversion TST FUxH-SE V03-03.22** und bezieht sich auf folgende Varianten:

- MWD BPC-H (darf nicht in USA und Kanada betrieben werden)
- MWD BPC-HU (darf nur in USA und Kanada betrieben werden)

### 1.2 Lieferumfang

1x Handbuch  
1x Bewegungsmelder  
1x Haltewinkel  
2x Kreuzschlitzschraube  
1x M8-Snap-In-Stecker mit Abschlusswiderstand

### 1.3 Typenschild

Das Typenschild befindet sich auf der Unterseite des Gehäuses (Abb./Fig. 1, Pos.3). Dort finden Sie Angaben zur Typenbezeichnung, Seriennummer, Herstellerangaben, Produktionsjahr und Kennzeichnung.



*Entsorgen Sie das Produkt am Ende seiner Lebensdauer  
gemäß den geltenden gesetzlichen Bestimmungen!*

### 1.4 Gewährleistung und Haftungsausschluss

Die Zusammenstellung der Informationen in diesem Dokument erfolgt nach bestem Wissen und Gewissen. FEIG ELECTRONIC GmbH übernimmt keine Gewährleistung für die Richtigkeit und Vollständigkeit der Angaben in diesem Dokument. Insbesondere kann FEIG ELECTRONIC GmbH nicht für Folgeschäden auf Grund fehlerhafter oder unvollständiger Angaben haftbar gemacht werden.

Da sich Fehler, trotz aller Bemühungen nie vollständig vermeiden lassen, sind wir für Hinweise jederzeit dankbar.

Die in diesem Dokument gemachten Installationsempfehlungen gehen von günstigsten Rahmenbedingungen aus. FEIG ELECTRONIC GmbH übernimmt keine Gewähr für die einwandfreie Funktion in systemfremden Umgebungen.

FEIG ELECTRONIC GmbH übernimmt keine Gewährleistung dafür, dass die in diesem Dokument enthaltenen Informationen frei von fremden Schutzrechten sind. FEIG ELECTRONIC GmbH erteilt mit diesem Dokument keine Lizenzen auf eigene oder fremde Patente oder andere Schutzrechte.

Gewährleistungsansprüche gegen FEIG ELECTRONIC GmbH stehen nur dem unmittelbaren Vertragspartner zu und sind nicht übertragbar. Es wird nur die Gewährleistung für die von FEIG ELECTRONIC GmbH gelieferten Produkte übernommen. Eine Haftung für das Gesamtsystem ist ausgeschlossen.

Die Beschreibung der Produkte, deren Einsatz, Möglichkeiten und Leistungsdaten gelten nicht als zugesicherte Eigenschaften und stehen unter dem Vorbehalt technischer Änderungen.

## 2 Sicherheit

---

### 2.1 Zielgruppe

---

Dieses Handbuch richtet sich speziell an den Inbetriebnehmer des Bewegungsmelders MWD BPC-H/-HU von FEIG ELECTRONIC GmbH.

Die Inbetriebnahme des Bewegungsmelders darf nur von anerkannt ausgebildeten Elektrofachkräften, die mit den Sicherheitsstandards der elektrischen Automatisierungstechnik vertraut sind, erfolgen.

Für die Vollständigkeit des Handbuchs ist ausschließlich der Inverkehrbringer des Bewegungsmelders MWD BPC-H/-HU verantwortlich.

### 2.2 Allgemeine Hinweise zu diesem Dokument

---

 **Lesen Sie unbedingt dieses Handbuch, bevor Sie das Gerät betreiben, anschließen oder in Betrieb setzen.**

In diesem Handbuch werden folgende Zeichen benutzt, um Leser auf verschiedene Gefahrenpunkte und nützliche Tipps hinzuweisen.

 **WARNUNG** weist auf eine mögliche Gefährdung von Personen hin, wenn die Prozedur nicht wie beschrieben durchgeführt wird.

 **ACHTUNG** weist auf eine Gefährdung des Bewegungsmelders hin.

 weist auf Informationen hin, die wichtig für die Funktion des Bewegungsmelders sind.

 weist auf Informationen hin, die für den Gebrauch des Bewegungsmelders nützlich, aber nicht unbedingt notwendig sind

## 2.3 Sicherheitshinweise

### **[WARNING] Wichtig Sicherheitshinweise!**

- Für die Sicherheit von Personen ist es wichtig, diesen Anweisungen Folge zu leisten.
- Ein Missachten der Sicherheitshinweise kann zur gesundheitlichen Gefährdung oder zu Beschädigungen des Bewegungsmelders führen.
- Bewahren Sie das Benutzerhandbuch immer griffbereit in der Nähe des Geräts auf!

#### **Normen und Richtlinien**

- Alle Installations-, Inbetriebnahme-, und Instandhaltungsarbeiten sind ausschließlich von qualifiziertem Fachpersonal durchzuführen.
- Es müssen insbesondere die folgenden Vorschriften beachtet werden: VDE 0100, VDE 0550/0551, EN 60335 (VDE 0700), EN 60598 (VDE 0711), EN 60065 (VDE 0860), EN 50110 (VDE 0105) sowie die Brand- und Unfallverhütungsvorschriften DGUV Vorschrift 3.
- Der Benutzer ist dafür verantwortlich, dass das Gerät nach den anerkannten technischen Regeln im Aufstellungsland sowie anderen regionalen gültigen Vorschriften aufgestellt und angeschlossen wird. Dabei sind Kabeldimensionierung, Absicherung, Erdung, Abschaltung, Trennung, Isolationsüberwachung und Überstromschutz besonders zu berücksichtigen.
- Das Gerät darf nicht als Sicherheitsbauteil im Sinne der Maschinenrichtlinie 2006/42/EG, der Bauproduktenverordnung 305/2011/EU oder anderer Sicherheitsvorschriften verwendet werden. In Anlagen mit Gefährdungspotential sind zusätzliche Sicherheitseinrichtungen erforderlich!
- Bei einem dauerhaften Abstand von mindestens 3 cm zwischen Körper und Planarantenne wird eine Gesundheitsgefährdung durch Elektromagnetische Felder (EMF) nach 1999/519/EG vermieden!

#### **Betrieb**

- Das Gerät darf nur für den vom Hersteller vorgesehenen Zweck verwendet werden.
- Die Bedienungsanleitung ist jedem Benutzer auszuhändigen.
- Ein Öffnen des Bewegungsmelders ist nicht zulässig.
- Es muss sichergestellt werden, dass beim Betrieb des Bewegungsmelders die zulässige Betriebstemperatur eingehalten wird.
- Ein Betreiben des Bewegungsmelders mit beschädigtem Gehäuse ist verboten. Ein beschädigter Bewegungsmelder ist auszutauschen.
- Das Verlöschen einer Betriebsanzeige ist kein Indikator dafür, dass das Gerät vom Netz getrennt und spannungslos ist.

#### **Parameter**

- Das Einstellen und Prüfen der Parameter darf nur von unterwiesenen Personal durchgeführt werden.

#### **Reparatur und Gewährleistung**

- Beschädigte Verbindungsleitungen dürfen nur durch qualifizierte Personen ersetzt werden.
- Reparaturen dürfen nur vom Hersteller durchgeführt werden.
- Unzulässige Veränderungen und die Verwendung von Ersatzteilen und Zusatzeinrichtungen, die nicht vom Hersteller des Gerätes verkauft oder empfohlen werden, können Brände, elektrische Schläge und Verletzungen verursachen. Solche Maßnahmen führen daher zu einem Ausschluss der Haftung und der Hersteller übernimmt keine Gewährleistung.
- Für das Gerät gelten die Gewährleistungsbestimmungen des Herstellers in der zum Zeitpunkt des Kaufs gültigen Fassung. Für eine ungeeignete, falsche manuelle oder automatische Einstellung von Parametern für ein Gerät bzw. ungeeignete Verwendung eines Gerätes wird keine Haftung übernommen.
- Beim Betrieb in unmittelbarer Nähe von Folientoren sind geeignete Maßnahmen an der Toranlage zu ergreifen, um statische Aufladungen der Torfolie abzuführen.

Mit diesen Sicherheitshinweisen wird kein Anspruch auf Vollständigkeit erhoben. Bei Fragen zu dem Produkt sprechen Sie bitte Ihren Lieferanten an.

Der Hersteller hat die Gerätehardware und -software sowie die Produktdokumentation sorgfältig geprüft, kann aber keine Gewährleistung über völlige Fehlerfreiheit übernehmen.

### 3 Technische Beschreibung

#### 3.1 Leistungsbeschreibung

Der Radar-Bewegungsmelder MWD BPC-H/-HU arbeitet mit einer Planar-Mikrowellen-Antenne und dient zur Zufahrts- und Zugangserkennung an Industrietoren.

Das Gerät ist für die Montage im Außen- und Innenbereich vorgesehen und voreingestellt für typische Toranwendungen.

Die Bedienung und Parameterwahl erfolgt über die Anzeige der verbundenen Torsteuerung. Die zwei Kanäle des Bewegungsmelders sind getrennt einstellbar. Es können die Ansprechempfindlichkeit und die Richtungslogik eingestellt werden. Außerdem kann der Melder zwischen Personen und Fahrzeugen unterscheiden und Querverkehr ausblenden.

#### 3.2 Technische Daten

**Tabelle 1: Technische Daten**

<b>Abmessungen Gehäuse (BxHxT)</b>	135 x 65 x 130 mm	
<b>Material</b>	Gehäuse und Haltewinkel: ASA Gehäusedeckel: PC	
<b>Gewicht mit Haltewinkel</b>	160 g	
<b>Schutzart</b>	IP65	
<b>Versorgungsspannung</b>	12-27 V AC, 50 – 60 Hz 12-30 V DC, GND muss mit PE verbunden sein SELV, Stromquelle begrenzter Leistung nach EN 60950-1	
<b>Leistungsaufnahme</b>	typ. 0,8 W max. 1,2 W	
<b>Zulässige Betriebstemperatur</b>	-20 °C bis +55 °C	
<b>Lagertemperatur</b>	-30 °C bis +75 °C	
<b>Luftfeuchtigkeit</b>	< 95% nicht betäuend	
<b>Frequenz</b>	<b>MWD BPC-H</b>	<b>MWD BPC-HU</b>
	24,150 – 24,250 GHz	24,075 – 24,175 GHz
<b>Sendeleistung</b>	typ. 16 dBm max. 20 dBm	
<b>Maximale Montagehöhe</b>	7 m	
<b>Schnittstelle</b>	CAN, 125 kBaud	
<b>Anschlüsse</b>	M8-Snap-In-Stecker (4-polig) M8-Snap-In-Buchse (4-polig)	

## 4 Montage

### 4.1 Vor der Montage



**ACHTUNG** Prüfen Sie den Bewegungsmelder auf Transportschäden oder sonstige Beschädigungen. Tauschen Sie einen beschädigten Bewegungsmelder aus.

- Ein beschädigter Bewegungsmelder kann unter Umständen zur Gesundheitsgefährdung des Anwenders führen.
- Elektrostatische Entladung kann zu Schäden oder Zerstörungen führen.

### 4.2 Anforderungen an den Aufstellort

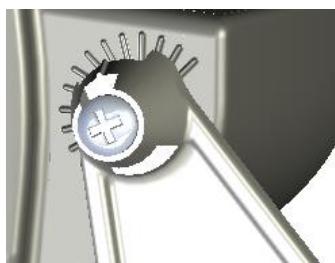
Das Gerät wird oberhalb des zu überwachenden Bereichs montiert. Dabei ist Wand- und Deckenmontage möglich. Die maximale Montagehöhe beträgt 7 m.

**Bitte beachten Sie für die Montage Folgendes:**

- Das Gerät ist vibrationsfrei zu montieren.
- Um Fehlauslösungen zu vermeiden dürfen sich im Strahlungsfeld des Gerätes keine bewegenden Gegenstände befinden.
- Es dürfen keine Leuchtstoffröhren im Strahlungsfeld des Melders hängen.
- Die Strahlungsfelder zweier Bewegungsmelder dürfen sich nicht kreuzen, da dies zu Fehlauslösungen führen kann.
- Das Gerät darf nicht hinter Gegenständen, Gebäudeelementen oder Abdeckungen montiert werden.
- Ist der Bewegungsmelder Regen oder Schnee ausgesetzt, sollte die Erfassung auf annähernde Richtung eingestellt werden, da sich Niederschlag typischerweise vom Gerät entfernt und somit keine Fehlauslösung verursacht.
- Durch leitfähige Fußböden können bei nahezu senkrechter Abstrahlrichtung Fehlauslösungen durch Reflexionen auftreten.

### 4.3 Bewegungsmelder montieren

1. Bohrlöcher gemäß den Abmessungen auf Seite 5 bohren und den Haltewinkel mit Schrauben befestigen.
2. Das Gehäuse in die Aufnahmen der Halterung am Haltewinkel stecken.
3. Das Gehäuse mit den Befestigungsschrauben am Haltewinkel fixieren.



Am Gehäuse des Bewegungsmelders befindet sich eine Winkelteilung. Diese ist in 15°-Schritte eingeteilt und hilft bei der genauen Ausrichtung des Bewegungsmelders. Maximal kann der Winkel um 180° gedreht werden.

Abbildung 1: Befestigungsschraube und Winkelteilung

## 5 Inbetriebnahme

Es können bis zu vier Bewegungsmelder angeschlossen werden.

**⚠️ Vorgaben zur CAN-Schnittstelle (max. Kabellänge, Kabelspezifikation, usw.) sind der Anleitung der verwendeten Torsteuerung zu entnehmen!**

### 5.1 Bewegungsmelder verbinden

Das folgende Beispiel zeigt eine Busverbindung mit vier Bewegungsmeldern.

1. Bewegungsmelder über das Kabel mit Snap-In Stecker untereinander verbinden (Abbildung 2, Pos. 1-4).
2. An der offenen Snap-In Buchse des letzten Bewegungsmelders (Abbildung 2, Pos. 4) den beigefügten Stecker mit Abschlusswiderstand anbringen.

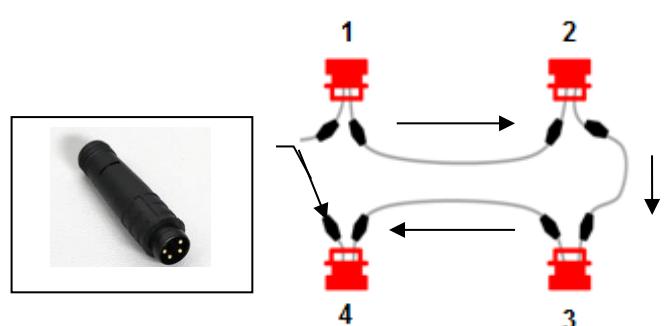


Abbildung 2: Busverbindung

### 5.2 An Torsteuerung anschließen



Schalten Sie die Torsteuerung spannungsfrei, bevor Sie die Bewegungsmelder anschließen.

#### 5.2.1 Bewegungsmelder an Torsteuerung anschließen

1. Die Adern des CAN-Anschlusskabels wie folgt an die Steckblockklemme X28B anschließen:
 

G	->	blau
CL	->	schwarz
CH	->	weiß
+	->	braun

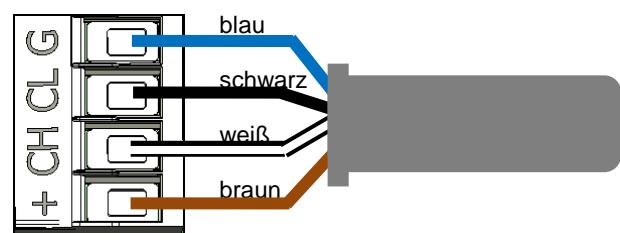


Abbildung 3: Steckblockklemme X28B

2. Den ersten Bewegungsmelder (Abbildung 4, Pos.1) mit der Torsteuerung verbinden.
3. Die Torsteuerung einschalten und die Betriebsbereitschaft der Bewegungsmelder gemäß Tabelle 2 prüfen.

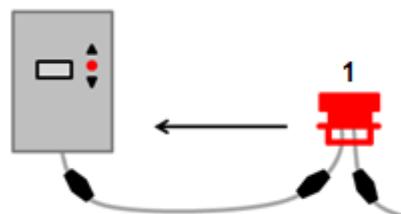


Abbildung 4: Anschluss an Torsteuerung

## 5.2.2 Bewegungsmelder an Torsteuerung mit Bedieneinheit TST UTH anschließen

**⚠️** Ist zusätzlich die Bedieneinheit TST UTH an der Torsteuerung angeschlossen, muss der gelbe Schalter auf der Platine der Torsteuerung umgestellt werden. Der Abschlusswiderstand in der Bedieneinheit TST UTH ist fest eingebaut.

1. Gelben Schalter nach unten schieben (siehe Abbildung 5).



In Stellung ON wird die TST UTH nicht verwendet (Werkseinstellung).

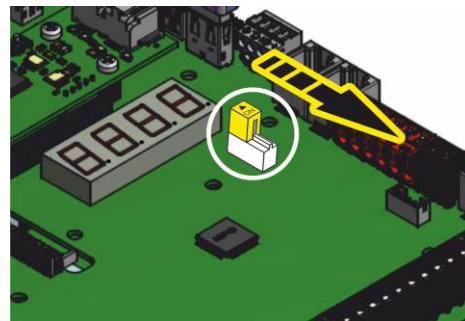


Abbildung 5: Umschalten auf Bedieneinheit TST UTH

2. Den ersten Bewegungsmelder und die TST UTH mit der Torsteuerung verbinden (Abbildung 6).
3. Die Betriebsbereitschaft des Bewegungsmelders und der Bedieneinheit TST UTH prüfen.

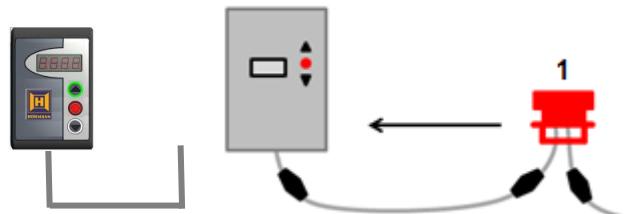


Abbildung 6: Anschluss an Torsteuerung mit Bedieneinheit TST UTH

## 5.3 Anzeige während des Betriebs

Der Bewegungsmelder besitzt zwei LEDs die den aktuellen Zustand des Bewegungsmelders anzeigen. Folgende LED-Signale sind möglich:

Tabelle 2: LED-Anzeige während des Betriebs

Zustand LED		Beschreibung
gelb	rot	
AUS	AUS	Keine Spannungsversorgung
Blinkt 1x/Sek.	AUS	Betriebsbereit/keine Objekterfassung
AN	AN	Kanal 1 und 2: Objekt erkannt
AN	X	Kanal 1: Objekt erkannt
X	AN	Kanal 2: Objekt erkannt
AUS	Blinkt 4 x/Sek.	Busverbindung ist fehlerhaft oder keine Kommunikation zur Torsteuerung
Blinkt 2x/Sekunde synchron		Bewegungsmelder zur Konfiguration angewählt

## 5.4 Parameter einstellen

Die Einstellung des Bewegungsmelders erfolgt über die angeschlossene Torsteuerung. Die Inbetriebnahme der Torsteuerung und die Konfiguration der Parameter ist der Montageanleitung der verwendeten Torsteuerung zu entnehmen!

Die einstellbaren Parameter in der Torsteuerung werden nachfolgend erläutert.

### 5.4.1 Parameterzuordnung für die einzelnen Bewegungsmelder

Folgende Parameterbereiche gelten für den jeweiligen Bewegungsmelder:

Parameterbereich L.600-L.6xx = Bewegungsmelder 1

Parameterbereich L.700-L.7xx = Bewegungsmelder 2

Parameterbereich L.800-L.8xx = Bewegungsmelder 3

Parameterbereich L.900-L.9xx = Bewegungsmelder 4

### 5.4.2 Unterstützung für Bewegungsmelder in der Torsteuerung aktivieren

Um einen Bewegungsmelder mit angeschlossener Torsteuerung verwenden zu können, muss die Schnittstelle zum Bewegungsmelder in der Torsteuerung aktiviert werden. Die Aktivierung funktioniert ab Werk automatisch. Hierfür muss der jeweilige Parameter L.602, L.702, L.802 oder L.902 auf 1 stehen.

**Tabelle 3: Unterstützung an Torsteuerung aktivieren**

P.	[Einheit] Stellbereich	Funktion	Beschreibung/ Hinweise
L.602 L.702 L.802 L.902	0 ... 1	Deaktivierung Bewegungsmelder	Über diese Parameter kann der jeweilige Bewegungsmelder temporär deaktiviert werden.  0: Bewegungsmelder inaktiv 1: Bewegungsmelder aktiv

### 5.4.3 Position festlegen, Seriennummer auslesen, Komfortprofile aktivieren

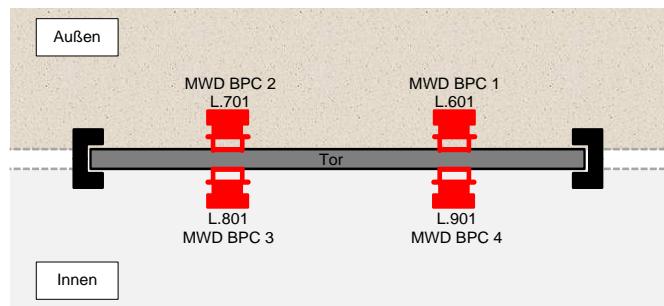
Jedem angeschlossenen Bewegungsmelder muss in der Torsteuerung eine Position zugewiesen werden (im Beispiel sind dies MWD BPC 1-4). Dies geschieht über die Parameter L.601, L.701, L.801, L.901 und mit Hilfe der Seriennummer des Bewegungsmelders. Bei Anwahl des jeweiligen Parameters werden die letzten vier Stellen der Seriennummer des Bewegungsmelders angezeigt und am angewählten Bewegungsmelder blinken beide LEDs.



*Falls kein Bewegungsmelder der Position L.601, L.701, L.801, L.901 zugewiesen wurde, muss der jeweilige Parameter auf „0“ gesetzt werden. Alle zugewiesenen Bewegungsmelder werden in der Torsteuerung automatisch aktiviert (L.602, L.702, L.802 oder L.902 auf „1“).*

**Tabelle 4: Parameter für Positionszuordnung**

MWD BPC	Positionszuordnung	Seriennr. anzeigen	Softwareversion anzeigen	Komfortprofile aktivieren
1	L.601	L.660	L.662	L.61F
2	L.701	L.760	L.762	L.71F
3	L.801	L.860	L.862	L.81F
4	L.901	L.960	L.962	L.91F



Außen		Innen	
Links/Mitte	Rechts	Links/Mitte	Rechts
L.601	L.701	L.801	L.901

**Abbildung 7: Beispiel der Positionszuordnung mit Bewegungsmeldern**

#### 5.4.4 Bewegungsmelder konfigurieren

Sie können für beide Kanäle des Bewegungsmelders die Ansprechempfindlichkeit und Richtungslogik einstellen sowie den Filter für die Ausblendung von Personen-, Fahrzeug- und Querverkehr anpassen.

**Tabelle 5: Parameter für Bewegungsmelder MWD BPC-H-HU**

MWD BPC	Kanal	Empfindlichkeit	Erfassungsrichtung	Personenfilter	Fahrzeugfilter	Querverkehr-ausblendung	Objektverfolgung
1	1	L.620	L.621	L.622	L.623	L.624	L.625
	2	L.62B	L.62C	L.62D	L.62E	L.62F	L.630
2	1	L.720	L.721	L.722	L.723	L.724	L.725
	2	L.72B	L.82C	L.72D	L.72E	L.72F	L.730
3	1	L.820	L.821	L.822	L.823	L.824	L.825
	2	L.82B	L.82C	L.82D	L.82E	L.82F	L.830
4	1	L.920	L.921	L.922	L.923	L.924	L.925
	2	L.92B	L.92C	L.92D	L.92E	L.92F	L.930

## 6 Komfortprofile

Es stehen sogenannte Komfortprofile zu Verfügung. Dabei handelt es sich um Schnelleinstellungen, die durch einen Parameter aktiviert werden können und gleichzeitig Einstellungen für mehrere Parameter vornehmen.

Folgende Komfortprofile für die voreingestellten Parameter L.61F, L.71F, L.81F, L.91F können eingestellt werden (siehe dazu auch Tabelle 4 auf Seite 17).

**Tabelle 6: Komfortprofile einstellen**

Profil Nr.	Kanal	Empfindlichkeit	Erfassungsrichtung	Personenfilter	Fahrzeugfilter	Querverkehr	Objektverfolgung	Anmerkungen
1	1	9	1	0	0	0	0	Werkseinstellungen
	2							
2	1	9	1	0	0	0	0	Kanal 2: deaktiviert
	2							
4	1	9	1	3	0	0	0	Kanal 1: nur Personen (mittel)
	2			0	4			Kanal 2: nur Kfz (mittel)
5	1	9	1	0	0	0	0	Kanal 1: alle Objekte
	2							Kanal 2: ohne Querverkehr (mittel)
6	1	9	1	0	0	0	0	Kanal 1: alle Objekte
	2							Kanal 2: mit Objektverfolgung (mittel)

## 7 Parameterliste

Beim Öffnen des Parametrierbetriebs muss zuerst der Kanal ausgewählt werden, der bearbeitet bzw. parametriert werden soll (vgl. Tabelle 5 auf Seite 17). Beachten Sie für die Einstellung der Komfortprofile bitte auch die Tabelle 6 auf Seite 18.

**i** Für das Auslesen der Seriennummer und Einstellen der Komfortprofile muss kein Kanal ausgewählt werden.

### 7.1 Bewegungsmelder

Tabelle 7: Parameter Bewegungsmelder

P.	[Einheit] Stellbereich	Funktion	Beschreibung/ Hinweise
L.600 L.700 L.800 L.900	0 ... 4	Aktivierung Bewegungsmelder	Über diesen Parameter wird der Bewegungsmelder aktiviert bzw. deaktiviert.  3: MWD BPC
L.601 L.701 L.801 L.901		MWD BPC Bewegungsmelder Zuordnung	Mit diesem Parameter wird explizit eine Seriennummer eines angeschlossenen Bewegungsmelders dem MWD BPC Bewegungsmelder 1,2,3 oder 4 zugeordnet. Es werden die untersten vier Stellen der Seriennummer angezeigt und der momentan ausgewählte Sensor blinkt mit seinen LEDs
L.602 L.702 L.802 L.902	0 ... 1	Deaktivierung Bewegungsmelder	Über diesen Parameter kann der Bewegungsmelder temporär deaktiviert werden.  0: Bewegungsmelder inaktiv 1: Bewegungsmelder aktiv
L.606 L.706 L.806 L.906	0 ... 1	Verhalten bei fehlendem Gerät	Mit diesem Parameter wird das Verhalten bei einem fehlenden Bewegungsmelder eingestellt.  0: Ein fehlender Bewegungsmelder führt zum Fehler 1: Ein fehlender Bewegungsmelder führt nicht zum Fehler. Wenn ein Melder angeschlossen wird, wird dieser automatisch eingelernt.
L.61F L.71F L.81F L.91F	0001 ... 0006	Profil für Bewegungsmelder	Dieses Profil stellt alle zugehörigen Parameter des Bewegungsmelders ein.  0001: Standardwerte für Bewegungsmelder 1 0002: Kanal 1 alles, Kanal 2 deaktiviert 0003: Kanal 1 alles, Kanal 2 deaktiviert, Empfindlichkeitswert=6 0004: Kanal 1 nur Personen (mittel), Kanal 2 nur Fahrzeuge (mittel) 0005: Kanal 1 alles, Kanal 2 ohne Querverkehr (mittel) 0006: Kanal 1 alles, Kanal 2 mit Verfolgung langsamer Objekte (mittel)

P.	[Einheit] Stellbereich	Funktion	Beschreibung/ Hinweise
L.660 L.760 L.860 L.960		Seriennummer Bewegungsmelder	Dieser Parameter zeigt die Seriennummer des Bewegungsmelders an.
L.662 L.762 L.862 L.962		Softwareversion Bewegungsmelder	Dieser Parameter zeigt die Softwareversion des Bewegungsmelders an.
L.664 L.764 L.864 L.964		Hardwareversion des Bewegungsmelder	Dieser Parameter zeigt die Hardwareversion des Bewegungsmelders an.
L.66A L.76A L.86A L.96A	0 ... 1	Verhalten im Fehlerfall Bewegungsmelder	Mit diesen Parameter wird das Verhalten des Eingangs der Steuerung konfiguriert an den der Kanal 1 des Bewegungsmelders angeschlossen ist, wenn diese einen Fehler im Bewegungsmelder feststellt.  0: Eingang wird aktiv 1: Eingang beibt inaktiv
L.66B L.76B L.86B L.96B	0 ... 1	Verhalten im Fehlerfall Bewegungsmelder	Mit diesen Parameter wird das Verhalten des Eingangs der Steuerung konfiguriert an den der Kanal 2 des Bewegungsmelders angeschlossen ist, wenn diese einen Fehler im Bewegungsmelder feststellt.  0: Eingang wird aktiv 1: Eingang beibt inaktiv

### 7.1.1 Bewegungsmelder, Kanal 1

Tabelle 8: Parameter Bewegungsmelder, Kanal 1

P.	[Einheit] Stellbereich	Funktion	Beschreibung/ Hinweise
L.620 L.720 L.820 L.920	1 ... F	Empfindlichkeit	Mit diesem Parameter wird die Empfindlichkeit des zu parametrierenden Kanals eingestellt.  1: niedrig ... F: hoch

P.	[Einheit] Stellbereich	Funktion	Beschreibung/ Hinweise
L.621 L.721 L.821 L.921	0 ... 2	Erfassungsrichtung	<p>Mit diesem Parameter wird bestimmt, ob der Bewegungsmelder auf annähernde oder entfernende Objekte reagiert.</p> <p>0: deaktiviert 1: annähernd 2: entfernend</p> <p></p> <p><b>Ist der Fahrzeug- oder Personenfilter aktiviert, ist nur annähernde Erfassungsrichtung erlaubt! Änderungen in der Einstellung "Erfassungsrichtung" werden dann blockiert.</b></p>
L.622 L.722 L.822 L.922	0 ... 6	Personenfilter	<p>Der Parameter legt die Wahrscheinlichkeit fest, mit der ausschließlich Personen und keine Fahrzeuge erkannt werden.</p> <p>0: deaktiviert 1: niedrig (Personen und Fahrzeuge) .. 4: mittel .. 6: hoch (nur sicher erkannte Personen)</p> <p> <i>Da viele unterschiedliche Objekte mit komplexen Bewegungen detektiert werden, kann es in einigen Fällen zu Fehlfunktionen des Personenfilters kommen.</i></p> <p></p> <p><b>Der Personenfilter lässt sich nur aktivieren, wenn eine annähernde Erfassungsrichtung eingestellt wurde.</b></p>
L.623 L.723 L.823 L.923	0 ... 6	Fahrzeugfilter	<p>Der Parameter legt die Wahrscheinlichkeit fest, mit der ausschließlich Fahrzeuge und keine Personen erkannt werden.</p> <p>0: deaktiviert 1: niedrig (Fahrzeuge und Personen) .. 4: mittel .. 6: hoch (nur sicher erkannte Fahrzeuge)</p> <p> <i>Da viele unterschiedliche Objekte mit komplexen Bewegungen detektiert werden, kann es in einigen Fällen zu Fehlfunktionen des Fahrzeugfilters kommen.</i></p> <p></p> <p><b>Der Fahrzeugfilter lässt sich nur aktivieren, wenn eine annähernde Erfassungsrichtung eingestellt wurde.</b></p>

P.	[Einheit] Stellbereich	Funktion	Beschreibung/ Hinweise
L.624 L.724 L.824 L.924	0 ... 3	Querverkehrs-ausblendung	<p>Der Parameter legt fest wie genau die Querverkehrsausblendung erkannt werden soll. Verkehr, der sich quer zum Bewegungsmelder bewegt, kann ausgeblendet werden.</p> <p>0: deaktiviert 1: niedrig 2: mittel 3: hoch</p> <p><b>i</b> <i>Da viele unterschiedliche Objekte mit komplexen Bewegungen detektiert werden, kann es in einigen Fällen zu Fehlfunktionen der Querverkehrsausblendung kommen.</i></p>
L.625 L.725 L.825 L.925	0 ... 3	Objektverfolgung	<p>Ein erfasstes Objekt kann vom Bewegungsmelder erfasst und verfolgt werden, auch wenn es sich sehr langsam bewegt. Dieser Parameter bestimmt die Empfindlichkeit der Objektverfolgung.</p> <p>0: aus 1: niedrig 2: mittel 3: hoch</p> <p><b>!</b> <b>Ist diese Funktion aktiviert, können kleine Bewegungen wie z. B. Blätter, Regen oder Schnee eine dauerhafte Auslösung bewirken.</b></p>

### 7.1.2 Bewegungsmelder, Kanal 2

Tabelle 9: Parameter Bewegungsmelder, Kanal 2

P.	[Einheit] Stellbereich	Funktion	Beschreibung/ Hinweise
L.62B L.72B L.82B L.92B	1 ... F	Empfindlichkeit	<p>Mit diesem Parameter wird die Empfindlichkeit des zu parametrierenden Kanals eingestellt.</p> <p>1: niedrig ... F: hoch</p>

P.	[Einheit] Stellbereich	Funktion	Beschreibung/ Hinweise
L.62C L.72C L.82C L.92C	0 ... 2	Erfassungsrichtung	<p>Mit diesem Parameter wird bestimmt, ob der Bewegungsmelder auf annähernde oder entfernende Objekte reagiert.</p> <p>0: deaktiviert 1: annähernd 2: entfernd</p> <p><b>!</b> <b>Ist der Fahrzeug- oder Personenfilter aktiviert, ist nur annähernde Erfassungsrichtung erlaubt! Änderungen in der Einstellung "Erfassungsrichtung" werden dann blockiert.</b></p>
L.62D L.72D L.82D L.92D	0 ... 6	Personenfilter	<p>Der Parameter legt die Wahrscheinlichkeit fest, mit der ausschließlich Personen und keine Fahrzeuge erkannt werden.</p> <p>0: deaktiviert 1: niedrig (Personen und Fahrzeuge) .. 4: mittel .. 6: hoch (nur sicher erkannte Personen)</p> <p><b>i</b> <i>Da viele unterschiedliche Objekte mit komplexen Bewegungen detektiert werden, kann es in einigen Fällen zu Fehlfunktionen des Personenfilters kommen.</i></p> <p><b>!</b> <b>Der Personenfilter lässt sich nur aktivieren, wenn eine annähernde Erfassungsrichtung eingestellt wurde.</b></p>
L.62E L.72E L.82E L.92E	0 ... 6	Fahrzeugfilter	<p>Der Parameter legt die Wahrscheinlichkeit fest, mit der ausschließlich Fahrzeuge und keine Personen erkannt werden.</p> <p>0: deaktiviert 1: niedrig (Fahrzeuge und Personen) .. 4: mittel .. 6: hoch (nur sicher erkannte Fahrzeuge)</p> <p><b>i</b> <i>Da viele unterschiedliche Objekte mit komplexen Bewegungen detektiert werden, kann es in einigen Fällen zu Fehlfunktionen des Fahrzeugfilters kommen.</i></p> <p><b>!</b> <b>Der Fahrzeugfilter lässt sich nur aktivieren, wenn eine annähernde Erfassungsrichtung eingestellt wurde.</b></p>

P.	[Einheit] Stellbereich	Funktion	Beschreibung/ Hinweise
L.62F L.72F L.82F L.92F	0 ... 3	Querverkehrs-ausblendung	<p>Der Parameter legt fest wie genau die Querverkehrsausblendung erkannt werden soll. Verkehr, der sich quer zum Bewegungsmelder bewegt, kann ausgeblendet werden.</p> <p>0: deaktiviert 1: niedrig 2: mittel 3: hoch</p> <p> <i>Da viele unterschiedliche Objekte mit komplexen Bewegungen detektiert werden, kann es in einigen Fällen zu Fehlfunktionen der Querverkehrsausblendung kommen.</i></p>
L.630 L.730 L.830 L.930	0 ... 3	Objektverfolgung	<p>Ein erfasstes Objekt kann vom Bewegungsmelder erfasst und verfolgt werden, auch wenn es sich sehr langsam bewegt. Dieser Parameter bestimmt die Empfindlichkeit der Objektverfolgung.</p> <p>0: aus 1: niedrig 2: mittel 3: hoch</p> <p> <b>Ist diese Funktion aktiviert, können kleine Bewegungen wie z. B. Blätter, Regen oder Schnee eine dauerhafte Auslösung bewirken.</b></p>

## 8 Ursachen von Störungen

Bei Fehlreaktionen des Bewegungsmelders können:

- bewegende Teile im Umfeld,
- Vibrationen, die sich über den Montagebügel auf das Gerät übertragen,
- elektrische Störungen über das Anschlusskabel,
- elektrische Felder (Funk),
- Leuchtstoff- oder Gasentladungslampen im Erfassungsfeld,
- Reflexion der Radar-Strahlen an leitenden Böden oder Wänden

Störungsursachen sein.

### 8.1 Informationsmeldungen

*Tabelle 10: Informationsmeldungen*

Nr.	Beschreibung	Verhalten/Mögliche Ursache
I.6A5	Neuer oder unkonfigurierter Bewegungsmelder am Bus	Steuerung aktiviert Eingang für die Präsenzüberwachung, wenn es sich um einen Laserscanner handelt.

### 8.2 Fehlermeldungen

Ausführliche Angaben zum Umgang mit Fehlermeldungen finden Sie in der Montageanleitung der verwendeten Torsteuerung.

*Tabelle 11: Fehlermeldungen*

Nr.	Beschreibung	Verhalten/Mögliche Ursache	Abhilfe
F.6A6	Ein Bewegungsmelder ist auf mehrere Positionen parametriert	Alle angeschlossenen Bewegungsmelder zeigen normale Betriebsbereitschaft an.	Parametrierung prüfen und die Position der Bewegungsmelder neu festlegen.
F.6A7	Mehr als vier Bewegungsmelder sind angeschlossen	Torsteuerung aktiviert Eingang für die Präsenzüberwachung.	Überprüfen, ob maximal vier Bewegungsmelder angeschlossen sind und ggf. reduzieren.
F.6AA	Kommunikationsabriss Bewegungsmelder 1		
F.6AB	Kommunikationsabriss Bewegungsmelder 2		<ul style="list-style-type: none"> <li>• Die gelbe LED ist aus und die rote LED blinkt 4x/Sekunde.</li> <li>• Busverbindung ist fehlerhaft.</li> </ul> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Busverbindung überprüfen</li> <li>• Wenn Busverbindung in Ordnung, den Bewegungsmelder austauschen</li> <li>• Abschlusswiderstand überprüfen</li> </ul>
F.6AC	Kommunikationsabriss Bewegungsmelder 3		
F.6AD	Kommunikationsabriss Bewegungsmelder 4		

## 9 Betrieb an älteren Torsteuerungen

Falls der Bewegungsmelder an einem Tor verbaut wird, welches mit einer Torsteuerung mit Softwareversion V03-03.18 oder niedriger betrieben wird, müssen zur Einstellung des Bewegungsmelders die in diesem Kapitel genannten Parameter verwendet werden.

### 9.1 Parameter einstellen

Die Einstellung des Bewegungsmelders erfolgt über die angeschlossene Torsteuerung. Die Inbetriebnahme der Torsteuerung und die Konfiguration der Parameter ist der Montageanleitung der verwendeten Torsteuerung zu entnehmen!

Die einstellbaren Parameter in der Torsteuerung werden nachfolgend erläutert.

#### 9.1.1 Unterstützung für Bewegungsmelder in der Torsteuerung aktivieren

Um einen Bewegungsmelder mit angeschlossener Torsteuerung verwenden zu können, muss grundsätzlich die Unterstützung für Bewegungsmelder in der Torsteuerung aktiviert werden. Diese ist ab Werk ausgeschaltet. Setzen Sie dazu den Parameter P.B00 „Schnittstelle Bewegungsmelder“ auf 1.

*Tabelle 12: Unterstützung an Torsteuerung aktivieren*

P.	[Einheit] Stellbereich	Funktion	Beschreibung/ Hinweise
P.B00	0 ... 1	Schnittstelle Bewegungsmelder	Mit diesem Parameter lässt sich die Schnittstelle zum Bewegungsmelder ein- und ausschalten. 0: deaktiviert 1: aktiviert

#### 9.1.2 Position festlegen, Seriennummer auslesen, Komfortprofile aktivieren

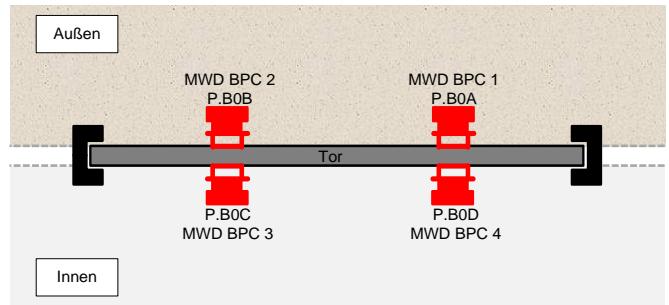
Jedem angeschlossenen Bewegungsmelder muss in der Torsteuerung eine Position zugewiesen werden (im Beispiel sind dies MWD BPC 1-4). Dies geschieht über die Parameter P.B0A, P.B0B, P.B0C, P.B0D und mit Hilfe der Seriennummer des Bewegungsmelders. Bei Anwahl des jeweiligen Parameters werden die letzten vier Stellen der Seriennummer des Bewegungsmelders angezeigt und am angewählten Bewegungsmelder blinken beide LEDs.



*Falls kein Bewegungsmelder der Position P.B0A, P.B0B, P.B0C, P.B0D zugewiesen wurde, muss der jeweilige Parameter auf „0“ gesetzt werden. Alle zugewiesenen Bewegungsmelder werden in der Torsteuerung automatisch aktiviert (P.B01, P.B02, P.B03 oder P.B04 auf „1“).*

**Tabelle 13: Parameter für Positionszuordnung**

MWD BPC	Positionszuordnung	Seriennr. anzeigen	Softwareversion anzeigen	Komfortprofile aktivieren
1	P.B0A	P.B3A	P.B35	P.B40
2	P.B0B	P.B3B	P.B36	P.B50
3	P.B0C	P.B3C	P.B37	P.B80
4	P.B0D	P.B3D	P.B38	P.B90



Außen		Innen	
Links/Mitte	Rechts	Links/Mitte	Rechts
P.B0A	P.B0B	P.B0C	P.B0D

**Abbildung 8: Beispiel der Positionszuordnung mit Bewegungsmeldern**

### 9.1.3 Bewegungsmelder konfigurieren

Sie können für beide Kanäle des Bewegungsmelders die Ansprechempfindlichkeit und Richtungslogik einstellen sowie den Filter für die Ausblendung von Personen-, Fahrzeug- und Querverkehr anpassen.

**Tabelle 14: Parameter für Bewegungsmelder MWD BPC-H/HU**

MWD BPC	Kanal	Empfindlichkeit	Erfassungsrichtung	Personenfilter	Fahrzeugfilter	Querverkehr	Objektverfolgung
1	1	P.B41	P.B42	P.B43	P.B44	P.B45	P.B46
	2	P.B48	P.B49	P.B4A	P.B4B	P.B4C	P.B4D
2	1	P.B51	P.B52	P.B53	P.B54	P.B55	P.B56
	2	P.B58	P.B59	P.B5A	P.B5B	P.B5C	P.B5D
3	1	P.B81	P.B82	P.B83	P.B84	P.B85	P.B86
	2	P.B88	P.B89	P.B8A	P.B8B	P.B8C	P.B8D
4	1	P.B91	P.B92	P.B93	P.B94	P.B95	P.B96
	2	P.B98	P.B99	P.B9A	P.B9B	P.B9C	P.B9D

## 9.2 Parameterliste

Beim Öffnen des Parametrierbetriebs muss zuerst der Kanal ausgewählt werden, der bearbeitet bzw. parametert werden soll (vgl. Tabelle 5 auf Seite 17). Beachten Sie für die Einstellung der Komfortprofile bitte auch die Tabelle 6 auf Seite 18.

**i** Für das Auslesen der Seriennummer und Einstellen der Komfortprofile muss kein Kanal ausgewählt werden.

**Tabelle 15: Parameter**

P.	[Einheit] Stellbereich	Funktion	Beschreibung/ Hinweise
P.B41 P.B48 P.B51 P.B58 P.B81 P.B88 P.B91 P.B98	1 ... F	Empfindlichkeit	Mit diesem Parameter wird die Empfindlichkeit des zu parametrierenden Kanals eingestellt.  1: niedrig ... F: hoch
P.B42 P.B49 P.B52 P.B59 P.B82 P.B89 P.B92 P.B99	0 ... 2	Erfassungsrichtung	Mit diesem Parameter wird bestimmt, ob der Bewegungsmelder auf annähernde oder entfernende Objekte reagiert.  0: beide Richtungen 1: annähernd 2: entfernd  <b>⚠ Ist der Fahrzeug- oder Personenfilter aktiviert, kann nur die annähernde Erfassungsrichtung eingestellt werden! Änderungen der Erfassungsrichtung werden dann blockiert.</b>
P.B43 P.B4A P.B53 P.B5A P.B83 P.B8A P.B93 P.B9A	0 ... 6	Personenfilter	Der Parameter legt die Wahrscheinlichkeit fest, mit der ausschließlich Personen und keine Fahrzeuge erkannt werden.  0: deaktiviert 1: niedrig (Personen und Fahrzeuge) ... 4: mittel ... 6: hoch (nur sicher erkannte Personen)  <b>⚠ Der Personenfilter lässt sich nur aktivieren, wenn eine annähernde Erfassungsrichtung eingestellt wurde.</b> <b>i</b> Da viele unterschiedliche Objekte mit komplexen Bewegungen detektiert werden, kann es in einigen Fällen zu Fehlfunktionen des Personenfilters kommen.
P.B44 P.B4B P.B54 P.B5B	0 ... 6	Fahrzeugfilter	Der Parameter legt die Wahrscheinlichkeit fest, mit der ausschließlich Fahrzeuge und keine Personen erkannt werden.

P.	[Einheit] Stellbereich	Funktion	Beschreibung/ Hinweise
P.B84 P.B8B P.B94 P.B9B			<p>0: deaktiviert 1: niedrig (Fahrzeuge und Personen) ... 4: mittel ... 6: hoch (nur sicher erkannte Fahrzeuge)</p> <p><b>⚠ Der Fahrzeugfilter lässt sich nur aktivieren, wenn eine annähernde Erfassungsrichtung eingestellt wurde.</b></p> <p><b>i</b> Da viele unterschiedliche Objekte mit komplexen Bewegungen detektiert werden, kann es in einigen Fällen zu Fehlfunktionen des Fahrzeugfilters kommen.</p>
P.B45 P.B4C P.B55 P.B5C P.B85 P.B8C P.B95 P.B9C	0 ... 3	Querverkehrsausblendung	<p>Der Parameter legt fest, wie genau die Querverkehrsausblendung erkannt werden soll. Verkehr, der sich quer zum Bewegungsmelder bewegt, kann ausgebendet werden.</p> <p>0: deaktiviert 1: niedrig 2: mittel 3: hoch</p> <p><b>i</b> Da viele unterschiedliche Objekte mit komplexen Bewegungen detektiert werden, kann es in einigen Fällen zu Fehlfunktionen der Querverkehrsausblendung kommen.</p>
P.B46 P.B4D P.B56 P.B5D P.B86 P.B8D P.B96 P.B9D	0 ... 3	Objektverfolgung	<p>Dieser Parameter bestimmt die Empfindlichkeit der Objektverfolgung. Ein erfasstes Objekt kann vom Bewegungsmelder erfasst und verfolgt werden, auch wenn es sich sehr langsam bewegt.</p> <p>0: deaktiviert 1: niedrig 2: mittel 3: hoch</p> <p><b>⚠ Ist diese Funktion aktiviert, können kleine Bewegungen wie z. B. Blätter, Regen oder Schnee eine dauerhafte Auslösung bewirken.</b></p>
P.B3A P.B3B P.B3C P.B3D		Seriennummer Bewegungsmelder 1, 2, 3 oder 4	Mit diesem Parameter lässt sich die Seriennummer des Bewegungsmelders an der Position 1, 2, 3 oder 4 auslesen.
P.B35 P.B36 P.B37 B.B38		Softwareversion Bewegungsmelder 1, 2, 3 oder 4	Mit diesem Parameter lässt sich die Softwareversion des Bewegungsmelders an der Position 1, 2, 3 oder 4 auslesen.
P.B40 P.B50 P.B80 P.B90	1, 2, 4, 5, 6	MWD Komfortprofil	Mit Komfortprofilen werden mehrere Parameter gleichzeitig auf häufig vorkommende Funktionen eingestellt.

## Contents

<b>1</b>	<b>General</b>	<b>31</b>
1.1	Validity	31
1.2	Delivery	31
1.3	Type plate	31
1.4	Warranty and Disclaimer	31
<b>2</b>	<b>Safety</b>	<b>32</b>
2.1	Target group	32
2.2	General information about this document	32
2.3	Safety information	33
<b>3</b>	<b>Technical description</b>	<b>34</b>
3.1	Specifications	34
3.2	Technical Data	34
<b>4</b>	<b>Installation</b>	<b>35</b>
4.1	Before installation	35
4.2	Ambient conditions	35
4.3	Mounting the motion detector	35
<b>5</b>	<b>Commissioning</b>	<b>36</b>
5.1	Connecting the motion detector	36
5.2	Connecting to the door controller	36
5.3	Display during operation	37
5.4	Changing parameters	38
<b>6</b>	<b>Convenience profiles</b>	<b>41</b>
<b>7</b>	<b>List of the service parameters</b>	<b>42</b>
7.1	Motion detector	42
<b>8</b>	<b>Causes of faults</b>	<b>47</b>
8.1	Information message	47
8.2	Error messages	47
<b>9</b>	<b>Use with older controllers</b>	<b>48</b>
9.1	Changing parameters	48
9.2	List of the service parameters	50

## 1 General

The transfer or reproduction of this document, as well as the assessment and dissemination of its content are prohibited unless expressly permitted. Offenders shall be held liable for damages. All patent rights and utility patent registration rights reserved.

### 1.1 Validity

This manual is valid as of **device software version TST FUxH-SE V03-03.22** and applies to the following variants:

- MWD BPC-H (must **not** be operated in USA and Canada)
- MWD BPC-HU (must **only** be operated in USA and Canada)

### 1.2 Delivery

1x Manual  
1x Motion detector  
1x Bracket  
2x Phillips screw  
1x Plug M8-Snap-In with termination resistor

### 1.3 Type plate

Located on the bottom side of the housing (Abb./Fig. 1, Pos.3) is a label that contains information about the type name, serial number, manufacturer's information, year of production and label.



If the device becomes unusable, dispose it in accordance with the current statutory regulations!

### 1.4 Warranty and Disclaimer

The information in this document has been compiled according to the best of our knowledge and belief. FEIG ELECTRONIC GmbH makes no guarantee for the correctness and completeness of the information in this document. In particular, FEIG ELECTRONIC GmbH cannot be made liable for consequential damages due to erroneous or incomplete information.

As errors can never be totally avoided despite all efforts, we are always grateful for any information you could give us.

The installation recommendations made in this document are based on the most favourable conditions. FEIG ELECTRONIC GmbH accepts no guarantee for faultless operation in extraneous environments.

FEIG ELECTRONIC GmbH makes no guarantee that the information contained in this document is not subject to foreign property rights. FEIG ELECTRONIC GmbH does not assign any licences to its own or third-party patents or other property rights with this document.

Guarantee claims against FEIG ELECTRONIC GmbH can only be made by the direct contracting party and are not transferable. Any guarantee only applies to the products supplied by FEIG ELECTRONIC GmbH. Any liability for the complete system is excluded.

The specification of the products, their use, features and performance data do not count as guaranteed properties and are subject to technical changes.

## 2 Safety

---

### 2.1 Target group

---

This manual is specifically addressed to the commissioning technicians of the MWD BPC-H/-HU Motion Detector from FEIG ELECTRONIC GmbH.

The commissioning of the motion detector must only be performed by qualified electricians who are familiar with the safety standards of electrical automation technology.

The supplier of the MWD BPC-H/-HU Motion Detector is exclusively responsible for the completeness of the manual.

### 2.2 General information about this document

---

 **Be sure to read this manual before operating, connecting, or operating the unit.**

The following symbols are used in this function description to alert the user to various hazards and useful tips.

 **WARNING** alerts to a possible hazard to persons if the procedure is not performed as described.

 alerts to information which is important to the function of the device.

 **CAUTION** alerts to possible damage to the device.

 refers to useful information which is useful but not absolutely necessary for using the device.

## 2.3 Safety information

### **WARNING** Important safety instructions!

- It is important for the safety of persons to observe these instructions.
- Non-observance of the safety instructions can result in danger to health or damage to the motion detector.
- These instructions must always be kept in the near of the motion detector!

#### **Standards and regulations**

- All work concerning installation, set-up and maintenance must be carried out exclusively by qualified staff. The following regulations must be specifically observed: VDE0100, VDE 0550/0551, EN 60335 (VDE0700), EN 60598 (VDE0711), EN 60065 (VDE 0860), EN 50110 (VDE 0105) and fire prevention regulations and accident prevention regulations (ASR A 1.7, EN 12453, EN 12978).
- Therefore, the user is responsible that the device is installed and connected according to the recognised technical regulations in the country of installation and in accordance with other regional applicable regulations. Thereby, cable dimensioning, fusing, earthing, switching off, disconnection, insulation monitoring and surge protection must be particularly considered.
- The device must not be used as a safety component according to the Machinery Directive 2006/42/EC, the Construction Product Regulation 305/2011/EU or other safety rules. Systems where additional risks may appear require further safety devices!
- With a constant distance of at least 3 cm between the human body and the planar antenna, a health hazard due to electromagnetic fields (EMF) according to 1999/519 EC is avoided.

#### **Operation**

- The device must only be used for the purpose intended by the manufacturer.
- The operating instructions must be given to every user.
- Never open the motion detector.
- The specified operating temperature range must be maintained when switching on the power supply and during the operation of the motion detector.
- Operating the motion detector with damaged device housing is prohibited. Damaged device panes must be replaced.
- The extinguishing of an operating indicator lamp does not mean that the device is disconnected from the mains and de-energised.

#### **Parameter**

- Adjusting and checking of the parameter settings and other operating elements must only be carried out by qualified persons.

#### **Repair and warranty**

- Damaged cables may only be replaced by qualified persons.
- Repairs must only be carried out by the manufacturer.
- Unauthorised modifications and the use of replacement parts and additional equipment not sold or recommended by the manufacturer of the device can cause fires, electric shocks and injuries. Such actions therefore result in an exclusion of liability and the manufacturer accepts no guarantee claims.
- The manufacturer's guarantee conditions in force at the time of purchase of the device are applicable. No liability is accepted for an unsuitable, incorrect manual or automatic parameter setting for a device or for improper use of a device.
- During operation in the immediate vicinity of foil door, suitable actions on the door system must be taken in order to draw off static charges from the foil.

These safety notes make no claims for completeness. Please contact your supplier for any questions about the product.

The manufacturer has carefully tested the device hardware and software and the product documentation, however cannot guarantee complete absence of errors.

### 3 Technical description

#### 3.1 Specifications

The MWD BPC-H/-HU Radar Motion Detector operates with a planar microwave antenna and is used on industrial gates for entry and access recognition.

The device is intended for installation indoors and outdoors and is preset for typical gate applications.

The operation and parameter selection are made via the display of the connected door controller. The two channels of the motion detector can be adjusted separately. The approach sensitivity and the direction logic can be adjusted. The detector can also distinguish between people and vehicles and suppress cross-traffic.

#### 3.2 Technical Data

*Table 1: Technical Data*

<b>Case dimensions (W x H x D)</b>	135 x 65 x 130 mm [5.315 x 2.559 x 5.118 inch]	
<b>Material</b>	Case and retaining bracket: ASA Cover: PC	
<b>Weight with retaining bracket</b>	160 g	
<b>Protection class</b>	IP65	
<b>Supply voltage</b>	12-27 V AC, 50 – 60 Hz 12-30 V DC, GND must be connected to PE. SELV, limited capacity power source according to EN 60950-1	
<b>Power consumption</b>	typ. 0.8 W max. 1.2 W	
<b>Permissible operating temperature</b>	-20 °C up to +55 °C [-4 °F up to +131 °F]	
<b>Storage temperature</b>	-30 °C up to +75 °C [-22 °F up to +167 °F]	
<b>Relative humidity</b>	< 95% non-condensing	
<b>Frequency</b>	<b>MWD BPC-H</b>	<b>MWD BPC-HU</b>
	24.150 – 24.250 GHz	24.075 – 24.175 GHz
<b>Transmission power</b>	typ. 16 dBm max. 20 dBm	
<b>Maximum mounting height</b>	7 m	
<b>Interface</b>	CAN, 125 kBaud	
<b>Connection cable</b>	M8-Snap-In-Plug (4-pole) M8-Snap-In-Socket (4-pole)	

## 4 Installation

### 4.1 Before installation



**The motion detector must be inspected for possible transport or other damage before installation. Replace a damaged motion detector.**

- Under certain circumstances damages to the motion detector can result a danger to health for the user.
- Electrostatic discharging can result in damage or destruction.

### 4.2 Ambient conditions

The device is mounted in the centre above the area to be monitored. In doing so, wall and ceiling mounting are possible. The maximum installation height is 7 m.

**Please observe the following before installation:**

- The device must be mounted so that it is vibration free.
- There must be no moving objects in the radiation field in order to avoid spurious detection.
- There must not be any fluorescent tubes within the radiation field of the detector.
- The radiation fields of two motion detectors must not overlap as this can result in spurious detections.
- Do not install behind objects, building elements or covers.
- If the motion detector is exposed to rain or snow, it should be set to directional recognition as precipitation usually falls away from the device and thus does not trigger spurious detection.
- If conductive floors are used and the radiation direction is almost vertical, spurious detection can occur due to reflections.

### 4.3 Mounting the motion detector

1. Drill holes according to the dimensions on page 5, and attach the bracket with screws.
2. Insert the housing into the mounts on the bracket.
3. Tighten the housing with the screws on the bracket.



*The angle scale, in 15° divisions, marked on the case of the motion detector helps with precise alignment of the device. The maximum angle is 180°.*

*Figure 1: Fixing bolt and angle spacing*

## 5 Comissioning

Up to four motion detectors may be connected.

**⚠ For specifications of the CAN interface (max. cable length, cable specification, etc.), refer to the instructions of the door controller used!**

### 5.1 Connecting the motion detector

The following example shows a bus with four motion detectors.

1. Connect the motion detector cable with one another using the snap-in connectors (Figure 2, Pos. 1-4).
2. Attach the accompanying plug on the open snap-in connector of the last motion detector (Figure 2, Pos. 4) with terminator.

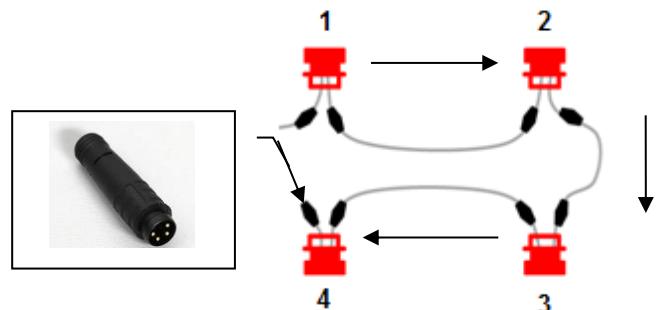


Figure 2: Bus connection

### 5.2 Connecting to the door controller

**⚠ CAUTION** The system must be disconnected from the power supply during the installation.

#### 5.2.1 Connect motion detector to door controller

1. Connect the wires of the CAN connection cable to the terminal X28B as follows:

G → blue

CL → black

CH → white

+ → brown

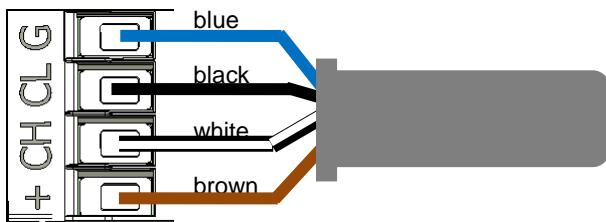


Figure 3: Terminal X28B

2. Connect the first motion detector to the door controller (Figure 4, Pos. 1).
3. Switch on the door controller and test the operational readiness of the motion detector according to Table 2.

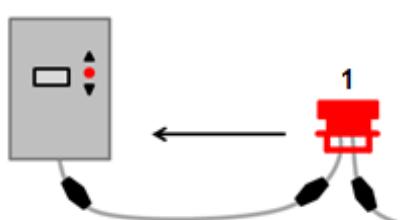


Figure 4: Connecting to the door controller

### 5.2.2 Connect motion detector to door controller with the control unit TST UTH

**⚠ If the TST UTH control unit is also connected to the door controller, the yellow switch on the door controller board must be changed. The terminating resistor in the TST UTH control unit is permanently installed.**

- Pull down the yellow switch (Figure 5).



In position ON no TST UTH is used (factory setting).

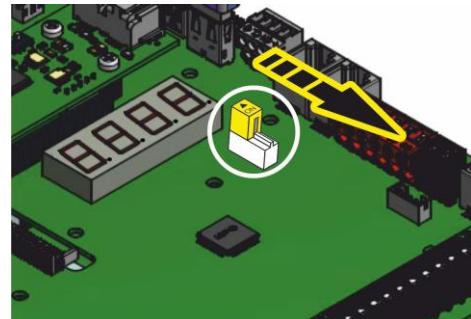


Figure 5: Switch to control unit TST UTH

- Connect the first motion detector and the TST UTH to the door controller (Figure 6).
- Test the operational readiness of the motion detector and the control unit TST UTH.

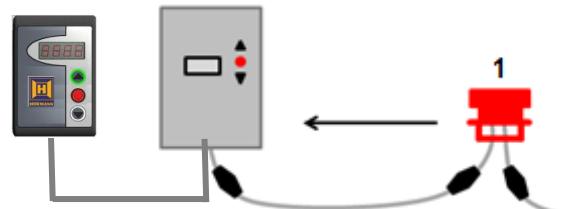


Figure 6: Connecting to the door controller with control unit TST UTH

### 5.3 Display during operation

The motion detector has two LEDs that indicate the current status of the motion detector. The following LED signals are possible:

Table 2: LED display during operation

State of LED		Description
yellow	red	
OFF		No power supply
Flashes 1x/sec.	OFF	Ready / no object detected
ON	ON	Channel 1 and 2: object detected
ON	X	Channel 1: object detected
X	ON	Channel 2: object detected
OFF	flashes 4 x/sec.	Bus connection is incorrect or no communication to the door controller
Flashes 2x/second synchronously		Motion detector activated for configuration

## 5.4 Changing parameters

The adjustment of the motion detector takes place via the connected door controller. The commissioning of the door controller and the configuration of the parameters can be found in the assembly instructions of the door controller being used!

The adjustable parameters of the door controller are explained below.

### 5.4.1 Parameter assignment for the individual motion detectors

The following parameter areas apply to the respective motion detector:

Parameter area L.600-L.6xx = motion detector 1

Parameter area L.700-L.7xx = motion detector 2

Parameter area L.800-L.8xx = motion detector 3

Parameter area L.900-L.9xx = Motion detector 4

### 5.4.2 Activate support for the motion detectors in the door controller

To be able to use a motion detector with a gate control connected, the interface to the motion detector must be activated in the gate control. The activation works automatically with factory settings. For this, the respective parameter L.602, L.702, L.802 or L.902 must be set to 1.

*Table 3: Activate support in the door controller*

P.	[Setting] range	Function	Description>Note
L.602 L702 L.802 L.902	0 ... 1	Deactivation Motion detector	This parameter can be used to temporarily deactivate motion detector.  0: Motion detector inactive 1: Activated

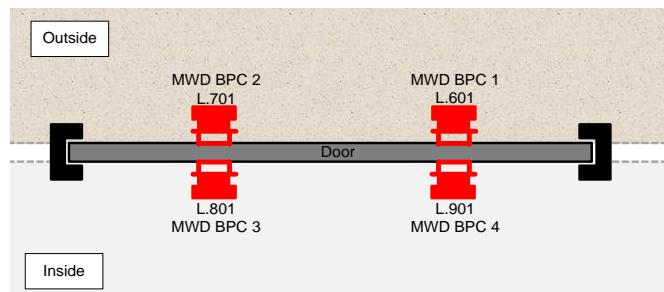
### 5.4.3 Set position, read out serial number, activate convenience profiles

Each connected motion detector must be assigned to a position in the door controller (see Figure 7, MWD BPC 1-4). This is done via the parameter L.601, L.701, L.801 or L.901 and using the serial number of the motion detector. When selecting the parameter, the last four digits of the serial number of the motion detector are displayed and both LEDs of the selected motion detector flash.

**i** If no motion detector is assigned to parameter L.601, L.701, L.801 or L.901, the respective parameters must be set to "0". All assigned motion detectors in the door controller are automatically activated (L.602, L.702, L.802 or L.902 set to "1").

Table 4: Parameter for position assignment

MWD BPC	Position assignment	Display serial number	Display software version	Activate convenience profiles
1	L.601	L.660	L.662	L.61F
2	L.701	L.760	L.762	L.71F
3	L.801	L.860	L.862	L.81F
4	L.901	L.960	L.962	L.91F



Outside		Inside	
Left/Middle	Right	Left/Middle	Right
L.601	L.701	L.801	L.901

Figure 7: Example for position assignment with motion detectors

#### **5.4.4 Configuring motion detector**

You can adjust the sensitivity, the directional logic and the filter for the suppression of human, vehicle and cross traffic for both channels of the motion detector.

*Table 5: Parameter for motion detector MWD BPC-H-HU*

MWD BPC	Channel	Sensitivity	Detection direction	Human filter	Vehicle filter	Cross traffic suppression	Object tracking
<b>1</b>	1	L.620	L.621	L.622	L.623	L.624	L.625
	2	L.62B	L.62C	L.62D	L.62E	L.62F	L.630
<b>2</b>	1	L.720	L.721	L.722	L.723	L.724	L.725
	2	L.72B	L.82C	L.72D	L.72E	L.72F	L.730
<b>3</b>	1	L.820	L.821	L.822	L.823	L.824	L.825
	2	L.82B	L.82C	L.82D	L.82E	L.82F	L.830
<b>4</b>	1	L.920	L.921	L.922	L.923	L.924	L.925
	2	L.92B	L.92C	L.92D	L.92E	L.92F	L.930

## 6 Convenience profiles

There are so-called convenience profiles available. These are quick settings, which can be activated by a parameter and can edit simultaneously several parameters.

The following convenience profiles for the pre-installed parameters L.61F, L.71F, L.81F, L.91F may be set (see also Table 4 on page 39).

**Table 6: Setting convenience profiles**

Profil No.	Channel	Sensitivity	Detection direction	Human filter	Vehicle filter	Cross traffic	Object tracking	Notes
1	1	9	1	0	0	0	0	Factory setting
	2							
2	1	9	1	0	0	0	0	Channel 2: deactivated
	2							
4	1	9	1	3	0	0	0	Channel 1: only persons (medium)
	2			0	4			Channel 2: only vehicles (medium)
5	1	9	1	0	0	0	0	Channel 1: every object
	2					2		Channel 2: without cross traffic (medium)
6	1	9	1	0	0	0	0	Channel 1: every object
	2					0		Channel 2: with object tracking (medium)

## 7 List of the service parameters

When starting parameter mode, the channel to be edited or parameterized must first be selected (see Table 5 on page 40). For editing the convenience profiles see also Table 6 on page 41.

**i** No channel needs to be selected for reading the serial number and setting the comfort profiles.

### 7.1 Motion detector

*Table 7: Motion detector parameters*

P.	[Unit] Range	Function	Description/ Note
L.600 L.700 L.800 L.900	0 ... 4	Activation Motion detector	This parameter is used to activate motion detector.  3: MWD BPC
L.601 L.701 L.801 L.901		MWD BPC Motion detector Assignment	This parameter explicitly assigns a serial number of a connected motion detector to the MWD BPC motion detector 1,2,3 or 4.  The lowest four digits of the serial number are displayed and the currently selected sensor flashes with its LEDs.
L.602 L.702 L.802 L.902	0 ... 1	Deactivation Motion detector	This parameter can be used to temporarily deactivate motion detector.  0: Motion detector inactive 1: Activated
L.606 L.706 L.806 L.906	0 ... 1	Behaviour in case of missing device	This parameter is used to set the behaviour when a motion detector is missing.  0: Error message if detector is not available 1: No error messages. Motion detectors will be taught-in when they are connected.
L.61F L.71F L.81F L.91F	0001 ... 0006	Profile for Motion detector	This profile sets all associated parameters of motion detector.  0001: Default values for motion detector 1 0002: Channel 1 all settings, channel 2 deactivated 0003: Channel 1 all, channel 2 deactivated, sensitivity value=6 0004: Channel 1 persons only (medium), channel 2 vehicles only (medium) 0005: Channel 1 all settings, channel 2 without cross traffic (medium) 0006: Channel 1 all settings, channel 2 with detecting slowly moving objects
L.660 L.760 L.860 L.960		Serial number Motion detector	This Parameter shows the serial number of the Motion detector.

P.	[Unit] Range	Function	Description/ Note
L.662 L.762 L.862 L.962		Software version Motion detector	This Parameter shows the software version of Motion detector.
L.664 L.764 L.864 L.964		Hardware version of Motion detector	This Parameter shows the Hardware version of Motion detector.
L.66A L.76A L.86A L.96A	0 ... 1	Behaviour in case of error Motion detector	This parameter is used to configure the behaviour of the control input to which channel 1 of the motion detector is connected when it detects an error in the motion detector.  0: Input is activated 1: Input remains inactive
L.66B L.76B L.86B L.96B	0 ... 1	Behaviour in case of error Motion detector	This parameter is used to configure the behaviour of the control input to which channel 2 of the motion detector is connected when it detects an error in the motion detector.  0: Input is activated 1: Input remains inactive

### 7.1.1 Motion detector, channel 1

*Table 8: Motion detector, channel 1*

P.	[Unit] Range	Function	Description/ Note
L.620 L.720 L.820 L.920	1 ... F	Sensitivity	This parameter defines the sensitivity for the channel to be parameterized.  1: low ... F: high
L.621 L.721 L.821 L.921	0 ... 2	Direction detection	This parameter specifies whether the motion detector reacts to approaching or departing objects.  0: deactivated 1: approaching 2: departing   <b>If the vehicle or human filter is activated, only directional detection direction is permitted. Changes to the setting "detection direction" will be blocked.</b>

P.	[Unit] Range	Function	Description/ Note
L.622 L.722 L.822 L.922	0 ... 6	Human filter	<p>This parameter specifies the probability with which exclusively persons and not vehicles are detected.</p> <p>0: deactivated 1: low (persons and vehicles) ... 4: medium ... 6: high (only certainly detected humans)</p> <p><b>i</b> Because there are many different objects with complex movements detected, there can appear in some cases dysfunctions in the human filter.</p> <p><b>!</b> The human filter can only be activated if the approaching detection direction has been set.</p>
L.623 L.723 L.823 L.923	0 ... 6	Vehicle filter	<p>This parameter specifies the probability with which exclusively vehicles and not persons are detected.</p> <p>0: deactivated 1: low (vehicles and persons) ... 4: medium ... 6: high (only certainly detected vehicles)</p> <p><b>i</b> Because there are many different objects with complex movements detected, there can appear in some cases dysfunctions in the vehicle filter.</p> <p><b>!</b> The vehicle filter can only be activated if the approaching detection direction has been set.</p>
L.624 L.724 L.824 L.924	0 ... 3	Cross-traffic suppression	<p>Cross traffic to the motion detector can be suppressed. This parameter specifies the cross traffic suppression detection accuracy.</p> <p>0: off 1: low 2: medium 3: high</p> <p><b>i</b> Because there are many different objects with complex movements detected, there can appear in some cases dysfunctions in cross traffic suppression.</p>

P.	[Unit] Range	Function	Description/ Note
L.625 L.725 L.825 L.925	0 ... 3	Object tracking	<p>A detected object can be tracked by the motion detector even if it is moving very slowly. The sensitivity is specified with this parameter.</p> <p>0: off 1: low 2: medium 3: high</p> <p><b>⚠ If this function is activated, small movements such as leaves, rain or snow can cause continuous activation.</b></p>

## 7.1.2 Motion detector, channel 2

Table 9: Motion detector, channel 2

P.	[Unit] Range	Function	Description/ Note
L.62B L.72B L.82B L.92B	1 ... F	Sensitivity	<p>This parameter defines the sensitivity for the channel to be parameterized.</p> <p>1: low ... F: high</p>
L.62C L.72C L.82C L.92C	0 ... 2	Direction detection	<p>This parameter specifies whether the motion detector reacts to approaching or departing objects.</p> <p>0: deactivated 1: approaching 2: departing</p> <p><b>⚠ If the vehicle or human filter is activated, only directional detection direction is permitted. Changes to the setting "detection direction" will be blocked.</b></p>
L.62D L.72D L.82D L.92D	0 ... 6	Human filter	<p>This parameter specifies the probability with which exclusively persons and not vehicles are detected.</p> <p>0: deactivated 1: low (persons and vehicles) .... 4: medium .... 6: high (only certainly detected humans)</p> <p><b>i Because there are many different objects with complex movements detected, there can appear in some cases dysfunctions in the human filter.</b></p> <p><b>⚠ The human filter can only be activated if the approaching detection direction has been set.</b></p>

P.	[Unit] Range	Function	Description/ Note
L.62E L.72E L.82E L.92E	0 ... 6	Vehicle filter	<p>This parameter specifies the probability with which exclusively vehicles and not persons are detected.</p> <p>0: deactivated 1: low (vehicles and persons) .... 4: medium .... 6: high (only certainly detected vehicles)</p> <p><b>i</b> Because there are many different objects with complex movements detected, there can appear in some cases dysfunctions in the vehicle filter.</p> <p><b>!</b> The vehicle filter can only be activated if the approaching detection direction has been set.</p>
L.62F L.72F L.82F L.92F	0 ... 3	Cross-traffic suppression	<p>Cross traffic to the motion detector can be suppressed. This parameter specifies the cross traffic suppression detection accuracy.</p> <p>0: off 1: low 2: medium 3: high</p> <p><b>i</b> Because there are many different objects with complex movements detected, there can appear in some cases dysfunctions in cross traffic suppression.</p>
L.630 L.730 L.830 L.930	0 ... 3	Object tracking	<p>A detected object can be tracked by the motion detector even if it is moving very slowly. The sensitivity is specified with this parameter.</p> <p>0: off 1: low 2: medium 3: high</p> <p><b>!</b> If this function is activated, small movements such as leaves, rain or snow can cause continuous activation.</p>

## 8 Causes of faults

The following points can be the causes of faults for incorrect reactions of the motion detector:

- moving parts in the sector,
- vibrations which are transferred to the device via the mounting bracket,
- electrical faults via the connection cable,
- electric fields (radio),
- fluorescent or gas discharge lamps in the detection area,
- reflection of the radar rays on conductive floors or walls.

### 8.1 Information message

*Table 10: Information message*

No.	Description	Behavior/possible cause
I.6A5	New or unconfigured motion detector on the CAN bus	Controller activates input for the presence monitoring, if it is a laser scanner.

### 8.2 Error messages

For detailed information on the handling of fault messages, please refer to the assembly instructions for the respective door controller.

*Table 11: Malfunctions*

No.	Description	Behavior/possible cause	Remedy
F.6A6	A motion detector is parameterized at several positions	All connected motion detectors indicate normal operational readiness.	Check configuration and redefine the position of the motion detector.
F.6A7	More than four motion detectors are connected	Controller activates input for the presence monitoring.	Verify that a maximum of four motion detectors are connected and reduce if necessary.
F.6AA	Break in communication motion detector 1		
F.6AB	Break in communication motion detector 2	<ul style="list-style-type: none"> <li>• The yellow LED is turned off and the red LED flashes 4x/second</li> <li>• Bus connection is incorrect</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Check bus connection</li> <li>• If the bus connection is ok, change the motion detector</li> <li>• Check the terminating resistor</li> </ul>
F.6AC	Break in communication motion detector 3		
F.6AD	Break in communication motion detector 4		

## 9 Use with older controllers

If the motion detector is installed on a gate which is operated with a door controller with software version V03-03.18 or lower, the parameters specified in this chapter must be used to set the motion detector.

### 9.1 Changing parameters

The adjustment of the motion detector takes place via the connected door controller. The commissioning of the door controller and the configuration of the parameters can be found in the assembly instructions of the door controller being used!

The adjustable parameters of the door controller are explained below.

#### 9.1.1 Activate support for the motion detectors in the door controller

To use a motion detector with connected door controller, support for motion controllers must in principle be activated in the door controller. This is turned off at the factory. Turn the parameter P.B00 "interface motion detector" to 1 for this purpose.

*Table 12: Activate support in the door controller*

P.	[Setting] range	Function	Description>Note
P.B00	0 ... 1	Interface Motion detector	This parameter is used to switch the interface to the motion detector on and off 0: deactivated 1: activated

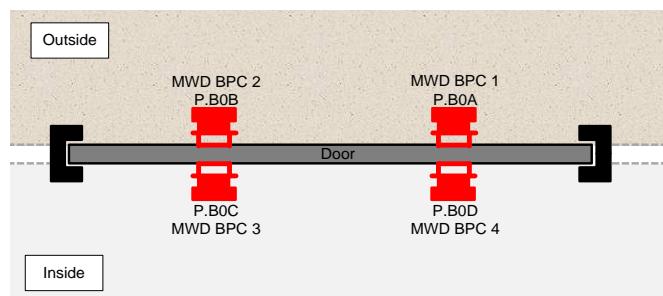
#### 9.1.2 Set position, read out serial number, activate convenience profiles

Each connected motion detector must be assigned to a position in the door controller (see Figure 7, MWD BPC 1-4). This is done via the parameter P.B0A, P.B0B, P.B0C or P.B0D and using the serial number of the motion detector. When selecting the parameter, the last four digits of the serial number of the motion detector are displayed and both LEDs of the selected motion detector flash.

**i** If no motion detector is assigned to a special position, the respective parameters must be set to "0". All assigned motion detectors in the door controller are automatically activated (P.B01, P.B02, P.B03 or P.B04 set to "1").

**Table 13: Parameter for position assignment**

MWD BPC	Position assignment	Display serial number	Display software version	Activate convenience profiles
1	P.B0A	P.B3A	P.B35	P.B40
2	P.B0B	P.B3B	P.B36	P.B50
3	P.B0C	P.B3C	P.B37	P.B80
4	P.B0D	P.B3D	P.B38	P.B90



Outside		Inside	
Left/Middle	Right	Left/Middle	Right
P.B0A	P.B0B	P.B0C	P.B0D

**Figure 8: Example for position assignment with motion detectors**

### 9.1.3 Configuring motion detector

You can adjust the sensitivity, the directional logic and the filter for the suppression of human, vehicle and cross traffic for both channels of the motion detector.

**Table 14: Parameter for motion detector MWD BPC-H/HU**

MWD BPC	Channel	Sensitivity	Detection direction	Human filter	Vehicle filter	Cross traffic	Object tracking
1	1	P.B41	P.B42	P.B43	P.B44	P.B45	P.B46
	2	P.B48	P.B49	P.B4A	P.B4B	P.B4C	P.B4D
2	1	P.B51	P.B52	P.B53	P.B54	P.B55	P.B56
	2	P.B58	P.B59	P.B5A	P.B5B	P.B5C	P.B5D
3	1	P.B81	P.B82	P.B83	P.B84	P.B85	P.B86
	2	P.B88	P.B89	P.B8A	P.B8B	P.B8C	P.B8D
4	1	P.B91	P.B92	P.B93	P.B94	P.B95	P.B96
	2	P.B98	P.B99	P.B9A	P.B9B	P.B9C	P.B9D

## 9.2 List of the service parameters

When starting parameter mode, the channel to be edited or parameterized must first be selected (see Table 5 on page 40). For editing the convenience profiles see also Table 6 on page 41.

**i** No channel needs to be selected for reading the serial number and setting the comfort profiles.

**Table 15: Parameters**

P.	[Unit] Range	Function	Description>Note
P.B41 P.B48 P.B51 P.B58 P.B81 P.B88 P.B91 P.B98	1 ... F	Sensitivity	This parameter defines the sensitivity of the channel to be parameterized.  1: low ... F: high
P.B42 P.B49 P.B52 P.B59 P.B82 P.B89 P.B92 P.B99	0 ... 2	Detection direction	This parameter specifies whether the motion detector reacts to approaching or departing objects.  0: both directions 1: approaching 2: departing  <b>⚠ If the vehicle or human filter is activated, only the approaching detection direction is allowed! Modifications to the detection direction setting will then be blocked.</b>
P.B43 P.B4A P.B53 P.B5A P.B83 P.B8A P.B93 P.B9A	0 ... 6	Human filter	This parameter specifies the probability with which exclusively persons and not vehicles are detected.  0: deactivated 1: low (persons and vehicles) ... 4: medium ... 6: high (only certainly detected humans)  <b>⚠ The human filter can only be activated if the approaching detection direction has been set.</b> <b>i Because there are many different objects with complex movements detected, there can appear in some cases dysfunctions in the human filter.</b>
P.B44 P.B4B P.B54 P.B5B P.B84 P.B8B P.B94 P.B9B	0 ... 6	Vehicle filter	This parameter specifies the probability with which exclusively vehicles and not persons are detected.  0: deactivated 1: low (vehicles and persons) ... 4: medium ... 6: high (only certainly detected vehicles)  <b>⚠ The vehicle filter can only be activated if the approaching detection direction has been set.</b> <b>i Because there are many different objects with complex movements detected, there can appear in some cases dysfunctions in the vehicle filter.</b>

P.	[Unit] Range	Function	Description>Note
P.B45 P.B4C P.B55 P.B5C P.B85 P.B8C P.B95 P.B9C	0 ... 3	Cross traffic suppression	<p>Cross traffic to the motion detector can be suppressed. This parameter specifies the cross traffic suppression detection accuracy.</p> <p>0: deactivated 1: low 2: medium 3: high</p> <p><b>i</b> Because there are many different objects with complex movements detected, there can appear in some cases dysfunctions in cross traffic suppression.</p>
P.B46 P.B4D P.B56 P.B5D P.B86 P.B8D P.B96 P.B9D	0 ... 3	Object tracking	<p>A detected object can be tracked by the motion detector even if it is moving very slowly. The sensitivity is specified with this parameter.</p> <p>0: deactivated 1: low 2: medium 3: high</p> <p><b>!</b> If this function is activated, minor movements such as, e.g. leaves, rain or snow can cause continuous activation.</p>
P.B3A P.B3B P.B3C P.B3D		Serial number motion detector 1, 2, 3 or 4	This parameter displays the serial number of the motion detector 1, 2, 3 or 4.
P.B35 P.B36 P.B37 B.B38		Software version motion detector 1, 2, 3 or 4	This parameter displays the software version of the motion detector at the position 1, 2, 3 or 4.
P.B40 P.B50 P.B80 P.B90	1, 2, 4, 5, 6	MWD convenience profiles	Several parameters are set simultaneously to frequently occurring convenience functions with profiles.

## Contenu

<b>1 Généralités.....</b>	<b>53</b>
1.1 Validité .....	53
1.2 Périmètre de livraison .....	53
1.3 Plaque signalétique.....	53
1.4 Exclusion de responsabilité et de garantie .....	53
<b>2 Sécurité.....</b>	<b>54</b>
2.1 Groupe cible.....	54
2.2 Information en général concernant ce document .....	54
2.3 Indications de sécurité.....	55
<b>3 Description technique.....</b>	<b>56</b>
3.1 Description des caractéristiques.....	56
3.2 Données techniques .....	56
<b>4 Le montage.....</b>	<b>57</b>
4.1 Avant le montage.....	57
4.2 Conditions à respecter concernant le lieu du montage.....	57
4.3 Montage du détecteur de mouvement .....	57
<b>5 La mise en service.....</b>	<b>58</b>
5.1 Raccorder les détecteurs de mouvement.....	58
5.2 Raccorder à la commande de portail .....	58
5.3 Affichage pendant le fonctionnement.....	59
5.4 Modifier paramètres .....	60
5.4.3 Définir .....	60
<b>6 Profils de confort.....</b>	<b>62</b>
<b>7 Liste de paramètres.....</b>	<b>63</b>
7.1 Détecteur de mouvement .....	63
<b>8 Causes de perturbations .....</b>	<b>69</b>
8.1 Message d'information .....	69
8.2 Messages d'erreur.....	69
<b>9 Fonctionnement avec des commandes plus anciennes.....</b>	<b>70</b>
9.1 Modifier paramètres .....	70
9.1.2 Définir .....	70
9.2 Liste de paramètres.....	72

## 1 Généralités

La transmission et la reproduction du présent document, de même que son exploitation et la communication des éléments qu'il contient, ne sont pas autorisés, sauf autorisation expresse. Toute infraction à cette interdiction expose à des poursuites en vue de dommages-intérêts. Tous droits réservés pour le cas de délivrance de brevet ou d'inscription au registre des modèles déposés.

### 1.1 Validité

Le présent manuel est valide à partir de la **version de logiciel de l'appareil TST FUxH-SE V03-03.22** et réfère aux variantes suivantes:

- MWD BPC-H (ne doit pas fonctionner aux États-Unis et au Canada)
- MWD BPC-HU (ne doit fonctionner aux États-Unis et au Canada)

### 1.2 Périmètre de livraison

1 x Manuel d'utilisation  
1 x DéTECTEUR de mouvement  
1 x Équerre de maintien  
2 x Vis cruciformes  
1 x Fiche M8-Snap-In avec résistance terminale

### 1.3 Plaque signalétique

La plaque signalétique est située sur la partie inférieure du boîtier (Abb./Fig. 1, Pos.3). Vous y trouverez des informations sur la désignation, le numéro de série, les instructions du fabricant, l'année de production et le marquage.



*Veuillez effectuer l'élimination du produit, à la fin de sa durée de vie, selon les prescriptions réglementaires valides.*

### 1.4 Exclusion de responsabilité et de garantie

La composition des informations dans ce manuel est donnée en toute conscience et honnêteté.

FEIG ELECTRONIC GmbH ne garantit pas la véracité des indications de ce manuel.

FEIG ELECTRONIC GmbH ne peut surtout pas être rendu responsable des dommages consécutifs à une installation incorrecte.

Comme il est impossible d'écartier tout défaut malgré tous nos efforts, nous sommes à tout moment reconnaissants de vos suggestions.

Les recommandations d'installation décrites dans ce manuel visent de bonnes conditions d'exploitation.

FEIG ELECTRONIC GmbH ne se porte pas garant de la fonction exempte de tout défaut hors de son propre système.

FEIG ELECTRONIC GmbH ne donne aucune garantie que les informations contenues dans ce document soient exemptes de droits de protection étrangers. FEIG ELECTRONIC GmbH ne donne avec ce document aucune licence pour des patentés propres ou étrangères ou autres droits de protection.

Les droits de prestations de garantie contre FEIG ELECTRONIC GmbH appartiennent seulement au client et ne sont pas transmissibles. La prestation de garantie est seulement valable sur les produits livrés par FEIG ELECTRONIC GmbH.

Une responsabilité sur l'ensemble du système y est exclue.

## 2 Sécurité

---

### 2.1 Groupe cible

---

Ce mode d'emploi s'adresse plus particulièrement au projecteur du détecteur radar de mouvement MWD BPC-H/-HU de FEIG ELECTRONIC GmbH.

La mise en service du détecteur radar de mouvement ne doit être effectuée que par des électriciens formés et reconnus, familiarisés avec les standards de sécurité de la technique d'automation électrique.

Le producteur du détecteur radar de mouvement MWD BPC-H/-HU est responsable de l'intégrité du livret de mise en service.

### 2.2 Information en général concernant ce document

---

 **Veuillez lire avec attention, avant la mise de l'appareil, le manuel et les prescriptions de sécurité.**

Dans cette description de fonction, les symboles suivants seront utilisés pour informer le lecteur des différents points de danger, et donner des conseils utiles.



**SEMONCE** signifie un risque potentiel pour les personnes, si la procédure n'est pas effectuée comme décrit.



**vous donne des informations importantes pour la fonction du détecteur radar de mouvement**



**ATTENTION** signifie un danger venant du détecteur radar de mouvement.



*vous donne des informations pour l'utilisation du détecteur radar de mouvement, mais pas particulièrement importantes*

## 2.3 Indications de sécurité

### **⚠ SEMONCE Instructions de sécurité importantes!**

- Pour la sécurité de personnes, il est important de suivre ces instructions.
- Une non-application des indications de sécurité peut conduire à des dangers pour la santé ou à des endommages au détecteur radar de mouvement.
- Conserver toujours le présent Manuel d'instruction à portée de main.

### **Normes et directives**

- Tous les travaux d'installation, de mise en service et de maintenance doivent être exécutés exclusivement par du personnel spécialisé.
- Il doit, en particulier, les règles suivantes sont respectées: VDE0100, VDE 0550/50551, EN 60335 (VDE 0700), EN 60598 (VDE 0711), EN 60065 (VDE 0860), EN 50110 (VDE 0105) prescriptions de prévention des incendies, prescriptions de prévention des accidents.
- L'utilisateur est responsable de l'installation et du raccordement de l'appareil selon les règles nationales reconnues ainsi que selon les autres directives régionales en vigueur. Le dimensionnement de câbles, la protection par fusible, la mise à la terre, le débranchement, l'isolation, le contrôle de l'isolation et la protection contre la sur-intensité de courant sont à prendre particulièrement en considération.
- L'appareil ne doit pas être utilisé comme élément de sécurité au sens de la directive machines 2006/42/CE, de la réglementation des produits de construction 305/2011/EU ou d'autres normes de sécurité. Dans les installations avec potentiel de danger augmenté, des dispositifs de sécurité supplémentaires sont nécessaires!
- Pour une distance permanente d'au moins 3 cm entre les corps et l'antenne planaire, un danger pour la santé dû aux champs électromagnétiques (EMF) selon 1999/519/CE est évité.

### **L'exploitation**

- L'appareil ne doit être utilisé que pour le but prévu par le fabricant.
- Le mode d'emploi doit être conservé à portée de la main et mis à la disposition de chaque opérateur.
- N'ouvrir le détecteur radar de mouvement.
- Le détecteur de mouvement ne doit être utilisé qu'à la condition que la température d'utilisation prévue soit respectée.
- Ne jamais utiliser le détecteur de mouvement avec un boîtier détérioré. Un détecteur de mouvement détérioré doit être remplacé.
- Un affichage de service éteint n'est pas nécessairement l'indication que l'appareil est séparé du réseau et hors tension.

### **Paramètre**

- Le réglage des paramètres, ponts et autres éléments de commande ne doit être effectué que par du personnel autorisé.

### **Réparation et garantie**

- Si la conduite de raccordement de cet appareil est endommagée, elle doit être remplacée par une personne.
- Les réparations ne doivent être effectuées uniquement par le fabricant.
- Des modifications inadmissibles et l'utilisation de pièces détachées et de dispositifs auxiliaires qui ne sont pas vendues ou conseillées par le fabricant de l'appareil peuvent être la cause d'incendies, de décharges électriques et d'accidents. Dans de tels cas, le fabricant décline toute responsabilité et la garantie du fabricant est exclue.
- Les règlements de garantie du fabricant étant valables au moment de l'achat restent en vigueur. Le fabricant décline toute responsabilité pour un réglage manuel ou automatique impropre et incorrect des paramètres pour un appareil ou une utilisation non-conforme d'un appareil, dans ce cas la garantie est exclue.
- Lors de fonctionnements près de portails lamelle, il faut prendre des précautions adéquates à l'installation de portail, pour éliminer la charge statique de lamelle de portail.

Avec ces indications de sécurité aucune garantie ne sera donnée sur l'intégralité. En cas de questions concernant ce produit, prenez contact avec vos fournisseurs. Le producteur a contrôlé soigneusement le matériel dur de l'appareil et le logiciel, ainsi que la documentation du produit, néanmoins il ne peut pas en garantir la perfection.

### 3 Description technique

#### 3.1 Description des caractéristiques

Le détecteur radar de mouvement MWD BPC-H/-HU fonctionne avec une antenne planaire à micro-ondes. Domaine d'application: détection d'approche et d'accès de portes et de barrières industrielles. L'appareil est prévu pour le montage à l'intérieur et l'extérieur et est pré-réglé pour les utilisations des types de portail. Le guidage de l'opérateur et la sélection de paramètres s'effectue par l'affichage de la commande de portail. Les deux canaux du détecteur radar de mouvement peuvent être réglés indépendamment l'un de l'autre de plusieurs manières. Il peut réduire la sensibilité et la logique directionnelle sont définies. Le détecteur peut distinguer entre personnes et véhicules et supprimer le trafic transversal.

#### 3.2 Données techniques

*Tableau 1: Données techniques*

<b>Dimensions boîtier (L x l x P)</b>	135 x 65 x 130 mm	
<b>Matériel</b>	Boîte et étrier de retenue: ASA Couvercle de boîtier: PC	
<b>Poids avec étrier de retenue</b>	160 g	
<b>Mode de protection</b>	IP65	
<b>Tension alimentation</b>	12-27 V AC, 50 – 60 Hz 12-30 V DC, Ground doit être relié avec PE. SELV, puissance limitée source de courant selon EN 60950-1	
<b>Consommation</b>	typ. 0,8 W max. 1,2 W	
<b>Température fonction. autorisée</b>	-20 °C à +55 °C	
<b>Température stockage</b>	-30 °C à +75 °C	
<b>Humidité air</b>	< 95% sans condensation	
<b>Fréquence</b>	<b>MWD BPC-H</b>	<b>MWD BPC-HU</b>
	24,150 – 24,250 GHz	24,075 – 24,175 GHz
<b>Puissance émission</b>	typ. 40 mW EIRP max. 100 mW EIRP	
<b>Haut Montage max</b>	7 m	
<b>Interface</b>	CAN, 125 kBaud	
<b>Connexions</b>	Prises snap-in M8 (quadri-polaires) Douille snap-in M8 (quadri-polaires)	

## 4 Le montage

### 4.1 Avant le montage



**Contrôlez les dommages éventuels de transport ou autres. Remplacez tout détecteur de mouvement détérioré**

- Des dommages du détecteur de mouvement peuvent conduire à des dommages considérables jusqu'aux dangers pour la santé de l'utilisateur.
- La décharge électrostatique peut causer dommages ou destructions.

### 4.2 Conditions à respecter concernant le lieu du montage

L'appareil doit être fixé centré au-dessus de la zone à surveiller. Le boîtier permet un montage mural ou sur plafond. La hauteur max de montage est de 7 m env.

#### Respecter les instructions suivantes en vue du montage:

- L'appareil doit être installé sur un lieu sans vibration.
- Pour éviter de faux déclenchements, aucun objet mouvant ne doit se trouver dans le champ de rayonnement de l'appareil.
- Des tubes fluorescents ne doivent pas être suspendus dans le champ de rayonnement du détecteur.
- Les champs de rayonnement de deux détecteurs de mouvement ne doivent pas se croiser, car un tel croisement peut mener à de faux déclenchements.
- Ne pas installer derrière des objets, des éléments de bâtiment risquant de masquer le champ de détection.
- Si le détecteur de mouvement est exposé à la pluie ou à la neige, il devra être paramétré sur un enregistrement directionnel du mouvement.
- Des planchers conducteurs et une direction de rayonnement presque verticale peuvent causer de faux déclenchements à cause des réflexions.

### 4.3 Montage du détecteur de mouvement

1. Les trous de perçage doivent correspondre aux dimensions de la page 5 et les équerres doivent être fixées par vis et chevilles.
2. Le boîtier doit être inséré dans les logements de s'équerres de fixation.
3. Le boîtier est ensuite fixé au moyen des vis prévues à cet effet à l'équerre de fixation.



*Le pas angulaire, dans 15° divisions, placé sur le boîtier du détecteur de mouvement, précise l'alignement exact de l'appareil. Angle maximum est 180°.*

Figure: 1 Vis de fixation et graduation angulaire

## 5 La mise en service

Il est possible de raccorder jusqu'à quatre détecteurs de mouvement.

**⚠️ Les spécifications relatives à l'interface CAN (longueur de câble, caractéristiques du câble, etc.) doivent être recherchées dans la notice d'utilisation de la commande de portail en cours d'utilisation.**

### 5.1 Raccorder les détecteurs de mouvement

L'exemple suivant porte sur un raccordement de bus avec quatre détecteurs de mouvement.

1. Raccorder ensemble les détecteurs de mouvement par câble avec prise snap-in (Figure: 2, Pos.1-4)
2. Raccorder la prise prévue avec sa résistance terminale à la douille snap-in du dernier détecteur de mouvement (Figure: 2, Pos.4).

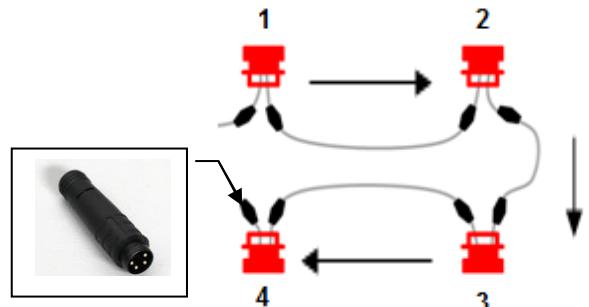


Figure: 2 Raccordement Bus

### 5.2 Raccorder à la commande de portail



**ATTENTION** La commande de portail doit être débranchée avant que le détecteur de mouvement soit raccordé.

#### 5.2.1 Raccorder le détecteur de mouvement à la commande de portail

1. Les bornes des raccordements CAN doivent être reliées à la borne X28B comme suit:  
G → bleu  
CL → noir  
CH → blanc  
+ → brun

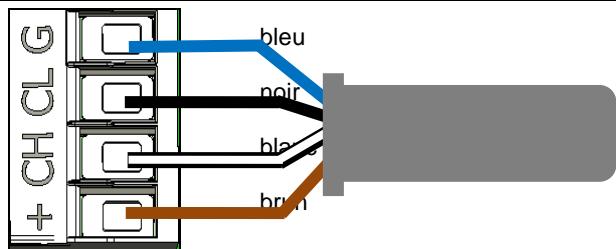


Figure: 3 Borne X28B

2. Raccorder le premier détecteur de mouvement (Figure: 4, Pos.1) à la commande de portail.
3. Activer la commande de portail et s'assurer que le détecteur de mouvement est en état de fonctionner selon le Tableau .

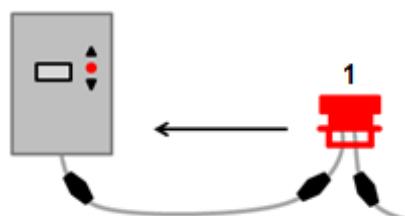


Figure: 4 Raccordement à la commande de portail

### 5.2.2 Raccorder le détecteur de mouvement avec l'unité de commande TST UTH sur la commande de portail

**⚠ Si en outre l'unité de commande TST UTH est raccordée à la commande de portail, l'interrupteur jaune sur la carte de commande de portail doit être remplacé. La résistance terminale dans l'unité de commande TST UTH est incorporée de façon fixe.**

1. Tirez l'interrupteur jaune vers le bas (Figure 5).



En position ON, aucun TST UTH n'est utilisé (réglage d'usine).

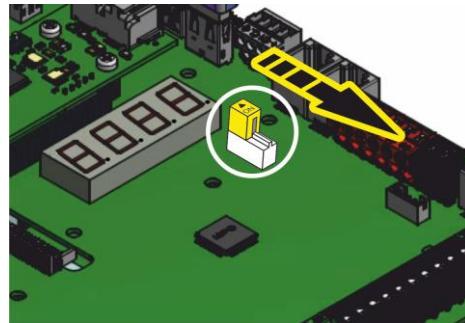


Figure: 5 Commutateur sur l'unité de commande TST UTH

2. Relier le premier détecteur de mouvement et la TST UTH à la commande de portail (Figure: 6).
3. Vérifier la disponibilité au service du détecteur de mouvement et de l'unité de commande TST UTH.

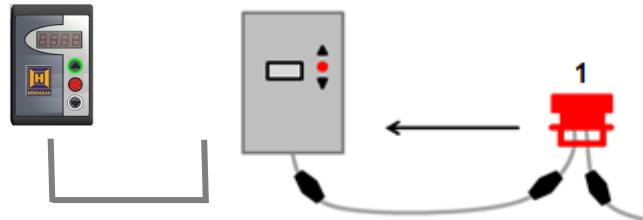


Figure: 6 Raccordement à la commande de portail avec unité de commande TST UTH

### 5.3 Affichage pendant le fonctionnement

Le détecteur de mouvement possède deux LED qui indiquent son statut actuel. Les signaux suivants sont possibles:

Tableau 2: LED- Affichage pendant le fonctionnement

Etat de la LED		Description
jaune	rouge	
OFF		Pas d'alimentation électrique
Clignote 1x/sec.	OFF	Prêt à fonctionner / pas de saisie d'objet
ON	ON	Canal 1 et 2: objet identifié
ON	X	Canal 1: objet identifié
X	ON	Canal 2: objet identifié
OFF	Clignote 4x/sec.	La liaison au Bus est défectueuse/plus aucune communication avec la commande de portail
Clignote 2x/sec.		Détecteur de mouvement synchrone sélectionné pour la configuration

## 5.4 Modifier paramètres

Le réglage du détecteur de mouvement s'effectue par l'intermédiaire de la commande de portail raccordée. La mise en service de la commande de portail et la configuration des paramètres peut être recherchée dans la notice de montage de la commande utilisée!

Les paramètres réglables dans la commande de portail sont expliqués ci-après.

### 5.4.1 Affectation des paramètres pour les différents détecteurs de mouvement

Les zones de paramètres suivantes s'appliquent au détecteur de mouvement correspondant :

Zone de paramètres L.600-L.6xx = détecteur de mouvement 1

Zone de paramètres L.700-L.7xx = détecteur de mouvement 2

Zone de paramètres L.800-L.8xx = détecteur de mouvement 3

Zone de paramètres L.900-L.9xx = Détecteur de mouvement 4

### 5.4.2 Activate support for the motion detectors in the door controller

Pour pouvoir utiliser un détecteur de mouvement avec une commande de portail raccordée, l'interface avec le détecteur de mouvement doit être activée dans la commande de portail. L'activation fonctionne automatiquement avec les réglages d'usine. Pour cela, le paramètre correspondant L.602, L.702, L.802 ou L.902 doit être réglé sur 1.

*Tableau 3: Activer le support à la commande de portail*

P.	[Unité] Zone réglage	Fonction	Description/information
L.602 L.702 L.802 L.902	0 ... 1	Désactivation du détecteur de mouvement	Ce paramètre commut l'interface par le détecteur de mouvement on ou off.  0 : DéTECTEUR de mouvement inactif 1 : DéTECTEUR de mouvement actif

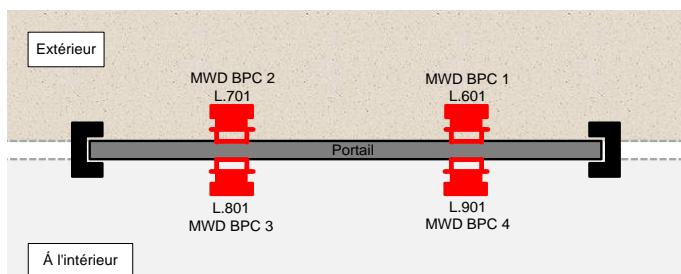
### 5.4.3 Définir la position/afficher le numéro de série/activer les profils de confort

Une position doit être affectée dans la commande de portail à chaque détecteur de mouvement (dans l'exemple c'est le MWD BPC 1-4). Cela s'opère au moyen des paramètres L.601, L.701, L.801, L.901 et à l'aide du numéro de série du détecteur de mouvement. Lors de la sélection de chaque paramètre, les quatre premiers chiffres du numéro de série du détecteur de mouvement sont affichés et les deux LED clignotent sur le détecteur de mouvement sélectionné.

- i** Si aucun détecteur de mouvement n'a été assigné aux positions L.601, L.701, L.801, L.901, le paramètre correspondant doit être positionné sur 0. Tous les détecteurs de mouvement affectés sont automatiquement activés dans la commande de portail (L.602, L.702, L.802 ou L.902 sur « 1 »).

**Tableau 4: Paramètre pour direction**

MWD BPC	Affectation de position	Afficher le numéro de série	Afficher la version de logiciel	Activer le profils de confort
1	L.601	L.660	L.662	L.61F
2	L.701	L.760	L.762	L.71F
3	L.801	L.860	L.862	L.81F
4	L.901	L.960	L.962	L.91F



Extérieur		À l'intérieur	
à gauche/ centre	à droite	à gauche/ centre	à droite
L.601	L.701	L.801	L.901

**Figure: 7 Exemple pour affectation de position avec détecteur de mouvement**

#### 5.4.4 Configurer le détecteur de mouvement

Vous pouvez régler la sensibilité de réponse et la logique de direction ainsi que le filtre destiné à masquer la circulation des personnes, des véhicules et de trafic transversal pour les deux canaux du détecteur de mouvement.

**Tableau 5: Paramètre pour détecteur de mouvement MWD BPC-H-HU**

MWD BPC	Canal	Sensibilité	Direction détection	Filtre de personnes	Filtre de véhicules	Suppression du trafic transversal	Poursuite objet
1	1	L.620	L.621	L.622	L.623	L.624	L.625
	2	L.62B	L.62C	L.62D	L.62E	L.62F	L.630
2	1	L.720	L.721	L.722	L.723	L.724	L.725
	2	L.72B	L.82C	L.72D	L.72E	L.72F	L.730
3	1	L.820	L.821	L.822	L.823	L.824	L.825
	2	L.82B	L.82C	L.82D	L.82E	L.82F	L.830
4	1	L.920	L.921	L.922	L.923	L.924	L.925
	2	L.92B	L.92C	L.92D	L.92E	L.92F	L.930

## 6 Profils de confort

Des profils dits de confort sont disponibles. On entend par là des raccourcis de réglage qui peuvent être activés par l'intermédiaire de paramètres et simultanément activent de réglage pour plusieurs paramètres.

Les profils de confort avec les paramètres L.61F, L.71F, L.81F, L.91F préréglés suivants peuvent être activés (voir le Tableau en page 61).

*Tableau 6 : Régler les profils de confort*

Profil n°	Canal	Sensibilité	Direction détection	Filtre de personnes	Filtre de véhicules	Suppression du trafic transversal	Poursuite objet	Remarque
1	1	9	1	0	0	0	0	Réglage usine
	2			0	0	0	0	Canal 2: désactiver
2	1	9	1	3	0	0	0	Canal 1: seulement personnes (moyen)
	2			0	4			Canal 2: seulement véhicule (moyen)
4	1	9	1	0	0	0	0	Canal 1: toutes objets
	2			0	0			Canal 2: sans trafic transversal (moyen)
5	1	9	1	0	0	0	0	Canal 1: toutes objets
	2			0	0			Canal 2: sans trafic transversal (moyen)
6	1	9	1	0	0	0	0	Canal 1: toutes objets
	2			0	0			Canal 2: avec poursuite objet (moyen)

## 7 Liste de paramètres

A l'ouverture du mode paramétrage, le canal qui doit être traité ou paramétré doit être d'abord sélectionné (voir le Tableau en page 61).

Veuillez noter pour configurer les profils de confort le Tableau en page 62.

**i** Aucun canal ne doit être choisi pour la lecture du numéro de série et le réglage des profils de confort.

### 7.1 DéTECTEUR DE MOUVEMENT

Tableau 7: Paramètres du détecteur de mouvement

P.	[Unité] Zone de réglage	Fonction	Description/Information
L.600 L.700 L.800 L.900	0 ... 4	Activation du détecteur de mouvement	Le détecteur de mouvement peut être activé ou désactivé via ce paramètre.  3: MWD BPC
L.601 L.701 L.801 L.901		MWD BPC détecteur de mouvement attribution	Ce paramètre attribue explicitement le numéro de série d'un détecteur de mouvement raccordé au détecteur de mouvement MWD BPC 1,2,3 ou 4. Les quatre chiffres les plus bas du numéro de série sont affichés et le détecteur momentanément sélectionné clignote avec ses LED.
L.602 L.702 L.802 L.902	0 ... 1	Désactivation détecteur de mouvement	Le détecteur de mouvement peut être temporairement désactivé via ce paramètre.  0: Détecteur de mouvement est inactif 1: Détecteur de mouvement est actif
L.606 L.706 L.806 L.906	0 ... 1	Comportement en l'absence d'appareil	Ce paramètre règle le comportement en l'absence d'un détecteur de mouvement.  0: Un détecteur de mouvement manquant entraîne une erreur. 1: Un détecteur de mouvement manquant n'entraîne pas d'erreur. Si un détecteur est raccordé, il est appris automatiquement.
L.61F L.71F L.81F L.91F	0001 ... 0006	Profil pour détecteur de mouvement	Ce profil règle les paramètres correspondants du détecteur de mouvement.  0001: Valeurs par défaut pour le détecteur 1 0002: Canal 1, tout, canal 2 désactivé 0003: Canal 1, tout, canal 2 désactivé, valeur de sensibilité = 6 0004: Canal 1 seulement pour des personnes (sensibilité moyenne), canal 2 seulement pour véhicules 0005: Canal 1, tout, canal 2 sans trafic transversal (sensibilité moyenne) 0006: Canal 1, tout, canal 2 avec poursuite des objets lents (sensibilité moyenne)

P.	[Unité] Zone de réglage	Fonction	Description/Information
L.660 L.760 L.860 L.960		Numéro de série détecteur de mouvement	Ce paramètre affiche le numéro de série du détecteur de mouvement.
L.662 L.762 L.862 L.962		Version de logiciel détecteur de mouvement	Ce paramètre affiche la version de logiciel du détecteur de mouvement.
L.664 L.764 L.864 L.964		Version de matériel du détecteur de mouvement	Ce paramètre affiche la version de matériel du détecteur de mouvement.
L.66A L.76A L.86A L.96A	0 ... 1	Comportement en cas d'erreur détecteur de mouvement	Ce paramètre permet de configurer le comportement de l'entrée à laquelle le canal 1 du détecteur de mouvement est connecté lorsque la commande de portail détecte une erreur dans ce détecteur.  0: L'entrée est activée 1: L'entrée reste inactive
L.66B L.76B L.86B L.96B	0 ... 1	Comportement en cas d'erreur détecteur de mouvement	Ce paramètre permet de configurer le comportement de l'entrée à laquelle le canal 2 du détecteur de mouvement est connecté lorsque la commande de portail détecte une erreur dans ce détecteur.  0: L'entrée est activée 1: L'entrée reste inactive

### 7.1.1 DéTECTEUR de mouvement, Canal 1

Tableau 8: Paramètres du détecteur de mouvement, Canal 1

P.	[Unité] Zone de réglage	Fonction	Description/ Information
L.620 L.720 L.820 L.920	1 ... F	Sensibilité	La sensibilité du canal à paramétrier est réglée avec ce paramètre.  1: faible ... F: élevée

P.	[Unité] Zone de réglage	Fonction	Description/ Information
L.621 L.721 L.821 L.921	0 ... 2	Sens de saisie	<p>Ce paramètre définit si le détecteur de mouvement réagit aux objets s'approchant ou s'éloignant.</p> <p>0: Désactivé 1: À l'approche 2: En cours d'éloignement</p> <p><b>!</b> <b>Si le filtre personnes ou véhicules est activé, le seul sens de saisie autorisé est « à l'approche » ! Toutes les modifications du réglage du sens de saisie sont alors bloquées.</b></p>
L.622 L.722 L.822 L.922	0 ... 6	Filtre « personnes »	<p>Le paramètre définit la possibilité, avec laquelle exclusivement des personnes et non des véhicules sont détectées.</p> <p>0: déactivé 1: faible (personnes et véhicules) .... 4: moyenne .... 6: élevée (seulement détection sûre de personne)</p> <p><b>i</b> <i>Du fait que de nombreux objets différents présentant des mouvement complexes sont détectés, des défaillances dans le fonctionnement du filtre personnes peuvent se produire occasionnellement.</i></p> <p><b>!</b> <b>Le filtre de personnes se laisse seulement activé lorsque, approchant a été réglé, pour la direction détection.</b></p>

P.	[Unité] Zone de réglage	Fonction	Description/ Information
L.623 L.723 L.823 L.923	0 ... 6	Filtre « véhicules »	<p>Ce paramètre établit la plausibilité avec laquelle des véhicules peuvent être détectés, et non des personnes.</p> <p>0: désactivé 1: faible (personnes et véhicules) ... 4: moyenne ... 6: élevée (seuls des véhicules peuvent être détectés à coup sûr)</p> <p><b>i</b> <i>Du fait que de nombreux objets différents présentant des mouvement complexes sont détectés, des défaillances dans le fonctionnement du filtre véhicules peuvent se produire occasionnellement.</i></p> <p><b>!</b> <b>Le filtre de véhicules se laisse seulement activé lorsque, approchant a été réglé, pour la direction détection.</b></p>
L.624 L.724 L.824 L.924	0 ... 3	Suppression trafic transversal	<p>Ce paramètre établit la précision avec laquelle la désactivation du trafic transversal peut être reconnue. Le trafic qui se déplace transversalement par rapport au détecteur de mouvement peut être désactivé.</p> <p>0: désactivation 1: faible 2: moyenne 3: élevée</p> <p><b>i</b> <i>Du fait que de nombreux objets différents présentant des mouvement complexes sont détectés, des défaillances dans le fonctionnement dans la désactivation du trafic transversal peuvent se produire occasionnellement.</i></p>
L.625 L.725 L.825 L.925	0 ... 3	Poursuite d'objet	<p>Ce paramètre détermine la sensibilité de la poursuite d'objets. Un objet saisi peut être repris et poursuivi par le détecteur de mouvement, même lorsqu'il se déplace très lentement.</p> <p>0: désactivation 1: faible 2: moyenne 3: élevée</p> <p><b>!</b> <b>Lorsque cette fonction est activée, de petits mouvement comme par exemple des feuilles, la pluie ou la neige peuvent provoquer un déclenchement permanent.</b></p>

## 7.1.2 DéTECTEUR de mouvement, Canal 2

Tableau 9: Paramètres du détecteur de mouvement, Canal 2

P.	[Unité] Zone de réglage	Fonction	Description/ Information
L.62B L.72B L.82B L.92B	1 ... F	Sensibilité	<p>La sensibilité du canal à paramétrier est réglée avec ce paramètre.</p> <p>1: faible ... F: élevée</p>
L.62C L.72C L.82C L.92C	0 ... 2	Sens de saisie	<p>Ce paramètre définit si le détecteur de mouvement réagit aux objets s'approchant ou s'éloignant.</p> <p>0: désactivé 1: à l'approche 2: en cours d'éloignement</p> <p><b>!</b> <b>Si le filtre personnes ou véhicules est activé, le seul sens de saisie autorisé est « à l'approche » ! Toutes les modifications du réglage du sens de saisie sont alors bloquées.</b></p>
L.62D L.72D L.82D L.92D	0 ... 6	Filtre « personnes »	<p>Le paramètre définit la possibilité, avec laquelle exclusivement des personnes et non des véhicules sont détectées.</p> <p>0: déactivé 1: faible (personnes et véhicules) ... 4: moyenne ... 6: élevée (seulement détection sûre de personne)</p> <p><b>i</b> <i>Du fait que de nombreux objets différents présentant des mouvements complexes sont détectés, des défaillances dans le fonctionnement du filtre personnes peuvent se produire occasionnellement.</i></p> <p><b>!</b> <b>Le filtre de personnes se laisse seulement activé lorsque, approchant a été réglé, pour la direction détection.</b></p>

P.	[Unité] Zone de réglage	Fonction	Description/ Information
L.62E L.72E L.82E L.92E	0 ... 6	Filtre « véhicules »	<p>Ce paramètre établit la plausibilité avec laquelle des véhicules peuvent être détectés, et non des personnes.</p> <p>0: désactivé 1: faible (personnes et véhicules) ... 4: moyenne ... 6: élevée (seuls des véhicules peuvent être détectés à coup sûr)</p> <p><b>i</b> <i>Du fait que de nombreux objets différents présentant des mouvement complexes sont détectés, des défaillances dans le fonctionnement du filtre véhicules peuvent se produire occasionnellement.</i></p> <p><b>!</b> <b>Le filtre de véhicules se laisse seulement activé lorsque, approchant a été réglé, pour la direction détection.</b></p>
L.62F L.72F L.82F L.92F	0 ... 3	Suppression trafic transversal	<p>Ce paramètre établit la précision avec laquelle la désactivation du trafic transversal peut être reconnue. Le trafic qui se déplace transversalement par rapport au détecteur de mouvement peut être désactivé.</p> <p>0: désactivation 1: faible 2: moyenne 3: élevée</p> <p><b>i</b> <i>Du fait que de nombreux objets différents présentant des mouvement complexes sont détectés, des défaillances dans le fonctionnement dans la désactivation du trafic transversal peuvent se produire occasionnellement.</i></p>
L.630 L.730 L.830 L.930	0 ... 3	Poursuite d'objet	<p>Ce paramètre détermine la sensibilité de la poursuite d'objets. Un objet saisi peut être repris et poursuivi par le détecteur de mouvement, même lorsqu'il se déplace très lentement.</p> <p>0: désactivation 1: faible 2: moyenne 3: élevée</p> <p><b>!</b> <b>Lorsque cette fonction est activée, de petits mouvement comme par exemple des feuilles, la pluie ou la neige peuvent provoquer un déclenchement permanent.</b></p>

## 8 Causes de perturbations

De faux déclenchements du détecteur pourraient être causés par les facteurs suivants

- Objets mouvants dans le champ périphérique,
- Vibrations qui se transforment à l'appareil par l'équerre de fixation,
- Perturbations électriques causées par le câble,
- Champ électrique (radio),
- Lampes fluorescentes ou à décharge dans le champ périphérique
- Réflexion de rayons radar sur les sols conducteurs ou murs

### 8.1 Message d'information

*Tableau 10: Message d'information*

No.	Description	Comportement / Cause
I.6A5	Nouveau détecteur de mouvement ou détecteur de mouvement non configuré au Bus.	La commande active l'entrée pour la détection de présence, s'il s'agit d'un scanner par laser.

### 8.2 Messages d'erreur

Vous trouverez toutes les indications permettant un traitement correct des messages d'erreur dans la notice de montage de la commande de portail correspondante.

*Tableau 11: Message d'erreur*

No.	Description	Comportement/Cause	Remède
F.6A6	Un détecteur de mouvement est paramétré sur plusieurs positions	Tous les détecteurs de mouvement connectés indiquent le mode de veille normal.	Contrôler le paramétrage et redéfinir la position du détecteur de mouvement
F.6A7	Plus de quatre détecteurs de mouvement sont raccordés	La commande active l'entrée pour la détection de présence.	Vérifier que le nombre maximum de détecteurs de mouvement n'excède pas 4 et réduire ce nombre le cas échéant.
F.6AA	Rupture de la communication sur le détecteur de mouvement 1		
F.6AB	Rupture de la communication sur le détecteur de mouvement 2		<ul style="list-style-type: none"> <li>• Contrôler le raccordement Bus</li> <li>• Si ce raccordement est correct, remplacer le détecteur de mouvement</li> <li>• Contrôler la résistance terminale</li> </ul>
F.6AC	Rupture de la communication sur le détecteur de mouvement 3		
F.6AD	Rupture de la communication sur le détecteur de mouvement 4		

## 9 Fonctionnement avec des commandes plus anciennes

Si le détecteur de mouvement est installé sur un portail commandé par une commande de portail avec la version logicielle V03-03.18 ou inférieure, les paramètres spécifiés dans ce chapitre doivent être utilisés pour régler le détecteur de mouvement.

### 9.1 Modifier paramètres

Le réglage du détecteur de mouvements s'effectue par l'intermédiaire de la commande de portière raccordée. La mise en service de la commande de portière et la configuration des paramètres peut être recherchée dans la notice de montage de la commande utilisée!

Les paramètres réglables dans la commande de portière sont expliqués ci-après.

#### 9.1.1 Activer le support pour les détecteurs de mouvements dans la commande de protière

Pour pouvoir utiliser un détecteur de mouvements avec commande de portière raccordée, le support pour détecteur de mouvements dans la commande de portière doit être activé. Ce support est désactivé au départ de l'usine. Placer pour ce faire le paramètre P.B00 "Interface détecteur de mouvements" sur 1.

*Tableau 12: Activer le support à la commande de portière*

P.	[Zone] réglage	Fonction	Description/information
P.B00	0 ... 1	Interface détecteur de mouvements	Ce paramètre commut l'interface par le détecteur de mouvements on ou off.  0: désactiver 1: activer

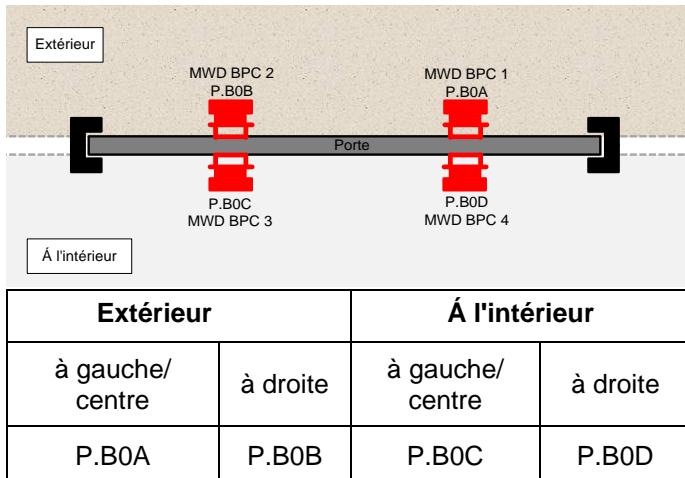
#### 9.1.2 Définir la position/afficher le numéro de série/activer les profils de confort

Une position doit être affectée dans la commande de portière à chaque détecteur de mouvements (dans l'exemple c'est le MWD BPC 1-4). Cela s'opère au moyen des paramètres P.B0A, P.B0B, P.B0C ou P.B0D et à l'aide du numéro de série du détecteur de mouvements. Lors de la sélection de chaque paramètre, les quatre premiers chiffres du numéro de série du détecteur de mouvement sont affichés et les deux LED clignotent sur le détecteur de mouvement sélectionné.

- i** *Dans le cas où aucun détecteur de mouvements n'est pas assigné à une position définie, le paramètre correspondant doit être positionné sur 0. Tous les détecteurs de mouvements affectés sont automatiquement activés dans la commande de portière (P. B01, P. B02, P. B03 ou P. B04 sur « 1 »).*

**Tableau 13: Paramètre pour direction**

MWD BPC	Affectation de position	Afficher le numéro de série	Afficher la version de logiciel	Activer le profils de confort
1	P.B0A	P.B3A	P.B35	P.B40
2	P.B0B	P.B3B	P.B36	P.B50
3	P.B0C	P.B3C	P.B37	P.B80
4	P.B0D	P.B3D	P.B38	P.B90

**Figure: 8 Exemple pour affectation de position avec détecteur de mouvements**

### 9.1.3 Configurer le détecteur de mouvements

Vous pouvez régler la sensibilité de réponse et la logique de direction ainsi que le filtre destiné à masquer la circulation des personnes, des véhicules et de trafic transversal pour les deux canaux du détecteur de mouvement.

**Tableau 14: Paramètre pour détecteur de mouvements MWD BPC-H/HU**

MWD BPC	Canal	Sensibilité	Direction détection	Filtre de personnes	Filtre de véhicules	Trafic latéral	Poursuite objet
1	1	P.B41	P.B42	P.B43	P.B44	P.B45	P.B46
	2	P.B48	P.B49	P.B4A	P.B4B	P.B4C	P.B4D
2	1	P.B51	P.B52	P.B53	P.B54	P.B55	P.B56
	2	P.B58	P.B59	P.B5A	P.B5B	P.B5C	P.B5D
3	1	P.B81	P.B82	P.B83	P.B84	P.B85	P.B86
	2	P.B88	P.B89	P.B8A	P.B8B	P.B8C	P.B8D
4	1	P.B91	P.B92	P.B93	P.B94	P.B95	P.B96
	2	P.B98	P.B99	P.B9A	P.B9B	P.B9C	P.B9D

## 9.2 Liste de paramètres

A l'ouverture du mode paramétrage, le canal qui doit être traité ou paramétré doit être d'abord sélectionné (voir le Tableau en page 61).

Veuillez noter pour configurer les profils de confort le Tableau en page 62.

**i** Aucun canal ne doit être choisi pour la lecture du numéro de série et le réglage des profils de confort.

Tableau 15: Liste de paramètres

P.	[Zone] réglage	Fonction	Description/Information
P.B41 P.B48 P.B51 P.B58 P.B81 P.B88 P.B91 P.B98	1 ... F	Sensibilité	<p>La sensibilité du canal à paramétrier est réglée avec ce paramètre.</p> <p>1: bas ... F: haut</p>
P.B42 P.B49 P.B52 P.B59 P.B82 P.B89 P.B92 P.B99	0 ... 2	Direction détection	<p>Ce paramètre définit si le détecteur de mouvements réagit aux objets s'approchant ou s'éloignant.</p> <p>0: deux sens 1: approchant 2: s'éloignant</p> <p><b>⚠ Si le filtre de personnes ou de véhicules est activé, seulement la direction détection approchant est autorisée! Les modifications dans le réglage direction de détection seront ainsi bloquées.</b></p>
P.B43 P.B4A P.B53 P.B5A P.B83 P.B8A P.B93 P.B9A	0 ... 6	Filtre de personnes	<p>Le paramètre définit la possibilité, avec laquelle exclusivement des personnes et non des véhicules sont détectées.</p> <p>0: désactivé 1: basse (personnes et véhicules) ... 4: moyenne ... 6: élevée (seulement détection sûre de personne)</p> <p><b>⚠ Le filtre de personnes se laisse seulement activé lorsque, approchant a été réglé, pour la direction détection.</b></p> <p><b>i</b> Du fait que de nombreux objets différents présentant des mouvements complexes sont détectés, des défaiillances dans le fonctionnement du filtre personnes peuvent se produire occasionnellement.</p>

P.	[Zone] réglage	Fonction	Description/Information
P.B44 P.B4B P.B54 P.B5B P.B84 P.B8B P.B94 P.B9B	0 ... 6	Filtre véhicules	<p>Ce paramètre établit la plausibilité avec laquelle des véhicules peuvent être détectés, et non des personnes</p> <p>0: désactivé 1: plausibilité faible (personnes et véhicules) 4: plausibilité moyenne 6: plausibilité élevée (seuls des véhicules peuvent être détectés à coup sûr)</p> <p><b>⚠ Le filtre de véhicules se laisse seulement activé lorsque, approchant a été réglé, pour la direction détection.</b></p> <p><b>i</b> <i>Du fait que de nombreux objets différents présentant des mouvements complexes sont détectés, des défaiillances dans le fonctionnement du filtre véhicules peuvent se produire occasionnellement.</i></p>
P.B45 P.B4C P.B55 P.B5C P.B85 P.B8C P.B95 P.B9C	0 ... 3	Suppression trafic latéral	<p>Ce paramètre établit la précision avec laquelle la désactivation du trafic transversal peut être reconnue. Le trafic qui se déplace transversalement par rapport au détecteur de mouvements peut être désactivé.</p> <p>0: désactivation 1: détection faible 2: détection moyenne 3: détection élevée</p> <p><b>i</b> <i>Du fait que de nombreux objets différents présentant des mouvements complexes sont détectés, des défaiillances dans le fonctionnement dans la désactivation du trafic transversal peuvent se produire occasionnellement.</i></p>
P.B46 P.B4D P.B56 P.B5D P.B86 P.B8D P.B96 P.B9D	0 ... 3	Poursuite objet	<p>Ce paramètre détermine la sensibilité de la poursuite d'objets. Un objet saisi peut être repris et poursuivi par le détecteur de mouvements, même lorsqu'il se déplace très lentement.</p> <p>0: désactivation 1: sensibilité faible 2: sensibilité moyenne 3: sensibilité élevée</p> <p><b>⚠ Lorsque cette fonction est activée, de petits mouvements comme par exemple des feuilles qui tombent, la pluie ou la neige peuvent provoquer un déclenchement continu.</b></p>
P.B3A P.B3B P.B3C P.B3D		Numéro de série détecteur de mouvement 1, 2, 3 ou 4	Avec ce paramètre le numéro de série du détecteur de mouvements peut être lu à la position 1, 2, 3 ou 4.
P.B35 P.B36 P.B37 B.B38		Version de logiciel détecteur de mouvement 1, 2, 3 ou 4	Ce paramètre permet de lire la version de logiciel du détecteur de mouvement sur la position 1, 2, 3 ou 4.

P.	[Zone] réglage	Fonction	Description/Information
P.B40 P.B50 P.B80 P.B90	1, 2, 4, 5, 6	MWD Profil de confort	Avec les profils de confort, plusieurs paramètres peuvent être réglés en même temps pour les fonctions fréquemment sollicitées.