

DE	Bedienungsanleitung Scanprotect an BK 150 FUE-1/AK 500 FUE-1
EN	Operating Instructions Scanprotect for BK 150 FUE-1 / AK 500 FUE-1
FR	Instructions d'utilisation Scanprotect sur BK 150 FUE-1/AK 500 FUE-1
NL	Gebruiksaanwijzing Scanprotect op BK 150 FUE-1 / AK 500 FUE-1
NO	Bruksanvisning Scanprotect på BK 150 FU E-1/AK 500 FUE-1



DEUTSCH	. 3
ENGLISH	18
FRANÇAIS	32
NEDERLANDS	47
NORSK	62

SEUSTER

2

Inhaltsverzeichnis

1	A Wichtige Sicherheitsbinweise
1.1	Installation Wartung Sicherheit 3
12	Scanprotect in der Übersicht
1.3	Vorbereiten des Scanprotect vor dem Aufsetzen 4
1.0	Ausrichtung des Halters
1.5	Aufsetzen des Scanprotect
1.5	Anschluss des Scanprotect
1.0	an dia Antriabestauarung
17	Erotinetallation Spreaburgh
1.7	Vergebe der Montagenegition 7
1.0	Freehring Log / interner Feblerensisher
1.9	Ergebrils Log/ Interner Fenierspeicher
1.10	Stromversorgung
1.11	Betriebszeit
1.12	Sprachwani
1.13	Ausrichten des Scanprotect pro Torseite
1.14	Ausrichten von 2 Scanprotect pro Torseite
2	Einstieg in die Programmierebene9
2.1	Parametereinstellung auf Serviceebene
3	Anmelden der Scanprotect in der Steuerung9
3.1	Auswahl des CAN-Abschlusswiderstands9
3.2	Anmelden der Melder9
3.3	Teach-in der Scanprotect-Sensoren
3.4	Red Spots ON 10
4	Eingebe der auszuwertenden Feldgrößen 10
- / 1	Aktivieren hzw. Deaktivieren
4.1	ainzelper Seeppretect
12	Präsenz Tiefe außen 10
4.2	Präsenz Breite außen 10
4.5	Motion Rowogung Tiofo außon 10
4.4	Motion, Dewegung Preite, außen
4.5	Drägenz Tiefe innen
4.0	Prasenz Tiele, Innen
4.7	Prasenz Breite, Innen
4.8	L.820, L.920: Motion, Bewegung Tiefe, Innen 10
4.9	Notion, Bewegung Breite, Innen 10
5	Objektgrößen und Sonderfunktionen 11
5.1	Präsenz Target Type, außen11
5.2	Motion Target Type, außen 11
5.3	Querverkehr bzw. Cross Traffic Detection, außen 11
5.4	Präsenz Target Type, innen 11
5.5	Motion Target Type, innen 11
5.6	Querverkehr bzw. Cross Traffic Detection, innen 11
6	Referenzhöhe 11
7	Virtueller Zugschalter 12
o	Tomporäros Ausblandon
0	von Hindornisson im Präsonzfold 13
-	
9	Sonstiges
9.1	Sensortausch13
9.2	Anbau und Inbetriebnahme neuer Sensoren 13
9.3	Inbetriebnahme eingelernter
	Scanprotect an eine neue Steuerung 14
10	Anzeige und Fehlermeldungen
	der Steuerung FUE-1 14
10.1	Eingangsmeldungen 14
10.2	Informationsmeldungen 15
10.3	Fehlermeldungen
11	Fehlerbehebung Display Scapprotect 15
12	Technische Daten 16
14	Icomisone Daten

\land Wichtige Sicherheitshinweise

1.1 Installation, Wartung, Sicherheit

1

- Montieren Sie den Scanprotect nicht an Orten mit extremen Vibrationen.
- Decken Sie das Laserfenster nicht ab.
- Vermeiden Sie extreme Temperaturschwankungen am Scanprotect.
- Lassen Sie den Scanprotect bei Umgebungstemperaturen < -10° C dauerhaft eingeschaltet.
- Falls erforderlich, reinigen Sie das Laserfenster, mit einem weichen, sauberen und leicht feuchten Microfasertuch. Empfehlenswert sind Reinigungsmitteln für optische Linsen.
- Verwenden Sie weder aggressive Reinigungsmittel noch trockene Tücher zur Reinigung der Geräteoptik.
- Das Reinigen mit Hochdruckreinigern ist verboten.
- Nur unterwiesenes Personal darf den Scanprotect montieren, anschließen und in Betrieb nehmen.
- Überzeugen Sie sich vor dem Verlassen des Installationsorts von der ordnungsgemäßen Funktion des bzw. der Scanprotect.
- Das Öffnen des Geräts sowie Reparaturversuche durch nicht autorisiertes Personal führt zum sofortigen Garantieverlust.

1.2 Scanprotect in der Übersicht



- 1 Abschlusswiderstand
- 2 CAN-Anschlüsse
- 3 Laserfenster
- 4 LED-Fenster
- 5 Abdeckung
- 6 Verriegelungsschraube
- 7 Kabeldurchführung
- 8 LC-Display
- 9 Folientastatur
- 10 Neigungswinkel-Einstellschraube
- 11 Parallelwinkel-Einstellschraube
- 12 Sicherungsschraube
- 13 Montageplatte



LED Anzeigen





Bewegungsfeld Zugschalter Anwesenheitsfeld

 Absicherungsfeld

Erfassung



1.3 Vorbereiten des Scanprotect vor dem Aufsetzen



3

1.4 Ausrichtung des Halters



1.4.1 Montage der Halterung



Montieren Sie den Scanprotect nicht auf Verkleidungen oder Abdeckungen Benutzen Sie geeignete Halter, z B: 1. Halterung Impulsgeber, Art.-Nr.: 120 146 oder 2. Ausleger verstellbar, Art.-Nr.: 800 201

022 547 RE/09.2021

SEUSTER

1.5 Aufsetzen des Scanprotect



1.6 Anschluss des Scanprotect an die Antriebssteuerung

Anschluss des Scanprotect an die Antriebssteuerung für den Einsatz des Lichtgitters *Telco*



Anschluss mit Anschlussleitung Snap 8 an die linke Buchse. Stecken Sie steuerungsseitig nur die 4-polige Klemmleiste X 28 auf. Verlängern Sie ein zu kurzes Kabel auf der Seite des Scanprotect mit einer Verbindungsleitung.

Art-Nr.:	Leitungen	
019309	Anschlussleitung 15 m	
019311	Verbindungsleitung 5 m	
019312	Verbindungsleitung 10 m	

Anschluss des Scanprotect an den Snap-Verteiler für den Einsatz des Lichtgitters Feig





nur bei RTS



Die Verbindung mehrerer Scanprotect erfolgt mit Snap 8-Verbindungsleitungen von Sensor zu Sensor. Entfernen Sie hierzu den bereits aufgesteckten Abschlusswiderstand aus den zu verbindenden Geräten. Der Abschlusswiderstand verbleibt am letzten Scanprotect, aus Sicht der Steuerung.

Art-Nr.:	Leitungen
019311	Verbindungsleitung 5 m
019312	Verbindungsleitung 10 m



alle Tore außer RTS

2

æ



1.8 Vorgabe der Montageposition



Wählen Sie am LC-Display des Scanprotect mit der Folientastatur die Montageposition des Melders im Menü **Sensor pos**.

1.9 Ergebnis Log / interner Fehlerspeicher



1.10 Stromversorgung



1.11 Betriebszeit



1.12 Sprachwahl



1.13 Ausrichten des Scanprotect pro Torseite





Montageposition "C" rechts nur im Ausnahmefall!







HINWEIS:

Zum Einlernen des bzw. der Melder benötigen Sie einen quadratischer Bereich von $2 \times (a + 0,3 \text{ m})$ ohne Hindernisse. Zu den Hindernissen zählen Anfahrschutzpoller, Regale, Kisten etc.



Montageposition "C" rechts nur im Ausnahmefall!

1.14 Ausrichten von 2 Scanprotect pro Torseite





HINWEIS:

Zum Einlernen des bzw. der Melder benötigen Sie einen quadratischer Bereich von $2 \times (a + 0,3 m)$ ohne Hindernisse. Zu den Hindernissen zählen Anfahrschutzpoller, Regale, Kisten etc.

2 Einstieg in die Programmierebene

Die Einstellparameter des Scanprotect liegen in der einfachen Service-Ebene. Es reicht, den Service-Schalter S1300 der Steuerung in Position ON (nach oben) zu stellen.

2.1 Parametereinstellung auf Serviceebene

Die Grunddaten sind werkseitig eingestellt. Eine Änderung ist nicht erforderlich.

Um Parameter zu ändern, gehen Sie folgendermaßen vor:

- 1. Schalten Sie die Steuerung aus.
- 2. Schalten Sie den DIP-Schalter S1300 ein.
- 3. Schalten Sie die Steuerung ein.
- Um in den Parametriermode der Antriebssteuerung zu gelangen, drücken Sie ● und ▲ gleichzeitig für ca. 3 s.
- 5. Ändern Sie die gewünschten Parameter.
- Nach Abschluss der Einstellungen verlassen Sie den Parametriermode durch Drücken von ● für ca. 5 s.
- Schalten Sie nach Abschluss der Arbeiten zwingend S1300 aus. Die Steuerung muss dabei abgeschaltet sein.



- 3 Anmelden der Scanprotect in der Steuerung
- 3.1 Auswahl des CAN-Abschlusswiderstands





3.2 Anmelden der Melder



3.3 Teach-in der Scanprotect-Sensoren

	0	kein Teach-in bzw. Teach-in
L.O I D		abgeschlossen
Position	1	komplettes Teach-in
Außen	2	Walk-Teach-in Motion,
links/Mitte		Bewegungserfassung und
		Präsenzerfassung
L. I I I	3	Walk-Teach-in nur Motion,
Position		Bewegungserfassung
Außen	4	Walk-Teach-in nur Präsenzerfassung
rechts	5	Walk-Teach-in Sicherheitsbereich,
		optional
L.O I D	6	komplettes Teach-in links
Position	7	komplettes Teach-in rechts
innen	8	Teach-in virtueller Zugschalter 1
links/Mitte	9	Teach-in virtueller Zugschalter 2
	10	Teach-in virtueller Zugschalter 3
Position		
innen rechts		

3.4 Re	ed Spots ON
	Ausgewählter Scanprotect: Red Spots ON
	Nach dem Abspeichern des Werts springt die
	Anzeige wieder auf 0. Die roten
	Orientierungspunkte erlöschen nach ca.
	3 Minuten automatisch.

4 Eingabe der auszuwertenden Feldgrößen

Durch den Teach-in-Prozess erlernt jeder Sensor seine Umgebung. Im Hintergrundbild werden feststehende 3-dimensionale Gegenstände erfasst und später nicht ausgewertet. Der Umfang der Erfassungsfelder, abhängig von der Montagehöhe eines Scanprotect, wird folgendermaßen berechnet:

^m Tiefe = 1,2 * ^h Montage

In den folgenden Parametern der Antriebssteuerung werden nach erfolgreichem Teach-in die Maximalwerte der inneren und äußeren Melder getrennt abgelegt.

4.1 Aktivieren bzw. Deaktivieren einzelner Scanprotect

Falls erforderlich, können Sie AUF-Impulse einzelner Melder durch den Wert **0** deaktivieren. Die Präsenzüberwachung ist nicht abschaltbar und deshalb immer aktiv. Wenn die Melder vorher bereits einmal ordnungsgemäß angemeldet waren, aktiviert **1** die Melder wieder in der Auswertung der Antriebssteuerung.

Aul	Ben	Innen		
links, Mitte	rechts	links, Mitte	rechts	
1.502	1.702	L.802	<u> 1902</u>	

4.2 Präsenz Tiefe, außen

L.		Beschreibung, Hinweis
L.525 L.725	0 999	Eingabe der Tiefe des äußeren Präsenzfelds in <i>cm</i> . Vor dem 1. Ändern wird die vom Melder ermit- telte Maximaltiefe angezeigt.

4.3 Präsenz Breite, außen

L.		Beschreibung, Hinweis
1.526	0 999	Eingabe der Breite des äußeren Präsenzfelds in <i>cm</i> . Vor dem 1.
8.726		Andern wird die vom Melder ermit- telte Maximalbreite angezeigt.

4.4 Motion, Bewegung Tiefe, außen

L.		Beschreibung, Hinweis
L.820	0 999	Eingabe der Tiefe des äußeren Motion-Felds bzw. Bewegungs-
L.720		felds in <i>cm</i> . Vor dem 1. Ändern wird die vom Melder ermittelte Maximaltiefe angezeigt.

4.5 Motion, Bewegung Breite, außen

L.		Beschreibung, Hinweis
1.521	0 999	Eingabe der Breite des äußeren Motion-Felds bzw. Bewegungs- felds in <i>cm</i> . Vor dem 1. Ändern wird die vom Melder ermittelte
		Maximalbreite angezeigt.

4.6 Präsenz Tiefe, innen

L.		Beschreibung, Hinweis
1.826	0 999	Eingabe der Tiefe des inneren Prä- senzfelds in <i>cm</i> . Vor dem 1.
£.925		telte Maximaltiefe angezeigt.

4.7 Präsenz Breite, innen

L.		Beschreibung, Hinweis
1.826	0 999	Eingabe der Breite des inneren Präsenzfelds in <i>cm</i> . Vor dem 1.
1.926		telte Maximalbreite angezeigt.

4.8 L.820, L.920: Motion, Bewegung Tiefe, innen

L.		Beschreibung, Hinweis
L.820 L.920	0 999	Eingabe der Tiefe des inneren Motion-Felds bzw. Bewegungs- felds in <i>cm</i> . Vor dem 1. Ändern wird die vom Melder ermittelte Maximaltiefe angezeigt.

4.9 Motion, Bewegung Breite, innen

L.		Beschreibung, Hinweis
L.82 T L.92 T	0 999	Eingabe der Breite des inneren Motion-Felds bzw. Bewegungsfelds in <i>cm</i> . Vor dem 1. Ändern wird die vom Melder ermittelte Maximalbreite angezeigt.

SEUSTER

5 Objektgrößen und Sonderfunktionen

5.1 Präsenz Target Type, außen

Bestimmen der Objektgröße zur Präsenzauslösung

1.820	1	alle Objekte
	2	Personen
656.3	3	nicht festgelegt
	4	nicht festgelegt
	5	Fahrzeuge

5.2 Motion Target Type, außen

Bestimmen der Objektgröße zur Bewegungserkennung

528.1	1	alle Objekte
	2	Personen
6.322	3	nicht festgelegt
	4	nicht festgelegt
	5	Fahrzeuge

5.3 Querverkehr bzw. Cross Traffic Detection, außen

Bestimmen den Grad der Querverkehrunterdrückung.

1.824	1	Querverkehrunterdrückung AUS, alle Bewegungen
<u>L.724</u>	2	parallele Ausblendung, Querver- kehr
	3	unidirektional annähernd, zentriert, schmales Feld
	4	unidirektional annähernd, links
	5	unidirektional annähernd, rechts
	6	unidirektional entfernend
	7	Ausblendung Querverkehr < 1 m
	8	Ausblendung eines schmalen Objekts bei Annäherung
	9	Ausblendung von sich entfer- nenden Bewegungen

5.4 Präsenz Target Type, innen

Bestimmen der Objektgröße zur Präsenzauslösung

L.82d	1	alle Objekte
	2	Personen
6523	3	nicht festgelegt
	4	nicht festgelegt
	5	Fahrzeuge

5.5 Motion Target Type, innen

Bestimmen der Objektgröße zur Bewegungserkennung

£.822	1	alle Objekte
	2	Personen
E.922	3	nicht festgelegt
	4	nicht festgelegt
	5	Fahrzeuge

5.6 Querverkehr bzw. Cross Traffic Detection, innen

Bestimmt den Grad der Querverkehrunterdrückung.

1.824	1	Querverkehrunterdrückung AUS, alle Bewegungen
1.924	2	parallele Ausblendung, Querver- kehr
	3	unidirektional annähernd, zentriert, schmales Feld
	4	unidirektional annähernd, links
	5	unidirektional annähernd, rechts
	6	unidirektional entfernend
	7	Ausblendung Querverkehr < 1 m
	8	Ausblendung eines schmalen Objekts bei Annäherung
	9	Ausblendung von sich entfer- nenden Bewegungen

6 Referenzhöhe

Durch diese Option öffnet sich das Tor vollständig oder teilweise, abhängig von der Höhe des erfassten Objekts.



Das Tor öffnet sich teilweise.



Das Tor öffnet sich vollständig.

	1 – 1,75 m (Default)
	2 – 2,00 m
3 – 2,25 m	
	9 – 3,75 m
	A.240 = 2: Justieren Sie die Zwischenhaltposition auf die gewählte Referenzhöhe + 0,5 m am Tor.

7 Virtueller Zugschalter

Wenn im virtuellen Zugschalterbereich mindestens 3 Sekunden lang ein Objekt erfasst wird, öffnet sich das Tor. Maximal drei virtuelle Zugschalter sind pro Scanprotect unabhängig voneinander einlernbar.

- Um diese Funktion zu verwenden L.x13 = 1, (siehe Kapitel 3.3)
- muss der Sensor vorher seine Umgebung einlernen (Montageeinlernvorgang).

Um einen virtuellen Zugschalter einzulernen:



[1] zu der Position gehen

[2] nicht mehr bewegen

Gehen Sie zu der Position, wo das Tor durch einen virtuellen Zugschalter aktiviert werden soll. Die LED blinkt 5 s lang schnell rotgrün. Der Einlernvorgang startet. Bewegen Sie sich nicht mehr. Die LED blinkt langsam rotgrün.

	Falls die LED langsam grün
	blinkt, gehen Sie zu einer
	anderen Position. Bewegen
	Sie sich nicht.
	Wenn 2 Personen im Erfas-
	sungsbereich stehen, wird
	der Zugschalter an der Posi-
	tion eingelernt, die dem
	Sensor am nächsten ist.
ist abgosoblo	son Die LED blinkt sehnell grün

 Der Einlernprozess ist abgeschlossen. Die LED blinkt schnell gr
ün oder erlischt.

2) Bei einer orangen LED, siehe Fehlerbehebung.

Der Objekttyp und die Mindestanwesenheitszeit zur Toraktivierung können eingestellt werden:

L.X43	1	alle Objekte
	2	Personen
	3	nicht festgelegt
	4	nicht festgelegt
	5	Fahrzeuge

Mindestanwesenheitszeit

<u>L.X44</u>	0 – 0 s
	1 – 1 s
	2 – 2 s
	3 – 3 s (Default)
	4 – 4 s
	5 – 5 s
	6 – 6 s
	7 – 7 s
	8 – 8 s
	STOP

Um die virtuellen Zugschalter zu löschen, führen Sie ein fullteach-in durch.

 Um die virtuellen Zugschalter zu löschen, führen Sie ein Full-Teach-In durch (L. x13 = 1). Sie können auch den Zugschalter-Einlernvorgang für den zu löschenden Zugschalter mit L. x13 = 8/9/10 erneut starten, ohne sich im Erfassungsbereich aufzuhalten. Nach einer Minute blinkt der Sensor 5× orange.

 Image: Start S



8 Temporäres Ausblenden von Hindernissen im Präsenzfeld

Verhindert ein vorübergehend im Präsenzfeld stillstehendes Objekt die automatische Torschließung, kann es durch Totmann-Zufahrt bis Endlage ZU ausgeblendet werden. Nach dem Erreichen der Endlage ZU wechselt der Scanprotect in den *Teach in*-Modus und ignoriert das Hindernis. Das automatische Schließen ist wieder möglich. Nach dem Entfernen des Objekts aus dem Präsenzfeld wird die freigewordene Fläche innerhalb von 30 s wieder aktiv der Präsenzüberwachung zugeordnet.



9 Sonstiges

9.1 Sensortausch





9.2 Anbau und Inbetriebnahme neuer Sensoren (siehe auch Kapitel 1.5 bis 1.9)



An der Steuerung einstellen:



Die Steuerung überträgt alle vorab eingestellten Scanprotect-Parameter nach erfolgreichem Teach-in automatisch an den neuen Scanprotect.

9.3 Inbetriebnahme eingelernter Scanprotect an eine neue Steuerung

Der Scanprotect überträgt alle parametrierten Werte an die Torsteuerung. Ein erneutes *Teach In* ist **NICHT** erforderlich.



9.3.1 Inbetriebnahme per App LZR Widescan





L.812, L.912 = innen A/B = links/Mitte

Montageposition "C" rechts nur im Ausnahmefall!

10 Anzeige und Fehlermeldungen der Steuerung FUE-1

10.1 Eingangsmeldungen

E.L 6 T	Impuls AUF von Position außen links / Mitte, volle Öffnung
583.3	Präsenzerkennung von Position außen links / Mitte
E.L 63	Impuls AUF von Position außen links / Mitte, Teilöffnung
EL 64	Impuls AUF von Position <i>außen</i> <i>links / Mitte</i> , virtueller Zugtaster 1 – 3
E.E. 7 H	Impuls AUF von Position <i>außen rechts,</i> volle Öffnung
SE 13	Präsenzerkennung von Position außen rechts
E.E. 73	Impuls AUF von Position <i>außen rechts</i> , Teil- öffnung
E.E. 74	Impuls AUF von Position <i>außen rechts</i> , vir- tueller Zugtaster 1 – 3
E.L. 8 T	Impuls AUF von Position <i>innen links / Mitte,</i> volle Öffnung
EL 82	Präsenzerkennung von Position innen links / Mitte



EL 83	Impuls AUF von Position <i>innen links / Mitte,</i> Teilöffnung
<i>EL 8</i> 4	Impuls AUF von Position <i>innen links / Mitte,</i> virtueller Zugtaster 1 – 3
EL 9 1	Impuls AUF von Position <i>innen rechts</i> , volle Öffnung
<u>88 3.3</u>	Präsenzerkennung von Position innen rechts
EL 93	Impuls AUF von Position <i>innen rechts</i> , Teil- öffnung
EL 94	Impuls AUF von Position <i>innen rechts</i> , vir- tueller Zugtaster 1 – 3

10.2 Informationsmeldungen

1.862	Die Inbetriebnahme auf Position <i>außen</i> <i>links / Mitte</i> ist noch nicht abgeschlossen. Der Scanprotect ist noch nicht vollständig in Betrieb.
1.872	Die Inbetriebnahme auf Position außen rechts ist noch nicht abgeschlossen, wie I. A62.
1.882	Die Inbetriebnahme auf Position <i>innen</i> <i>links / Mitte</i> ist noch nicht abgeschlossen, wie I. A62.
1.892	Die Inbetriebnahme auf Position <i>innen</i> <i>rechts</i> ist noch nicht abgeschlossen, wie I. A62.
1.884	Auf Position außen links / Mitte ist das <i>Teach In</i> noch nicht erfolgt.
1.874	Auf Position <i>außen rechts</i> ist das <i>Teach In</i> noch nicht erfolgt.
1.884	Auf Position innen links / Mitte ist das <i>Teach In</i> noch nicht erfolgt.
1.894	Auf Position <i>innen rechts</i> ist das <i>Teach In</i> noch nicht erfolgt.

10.3 Fehlermeldungen

F	Ursache	
F. 10 T	Sensor und Steuerung sind inkompa- tibel.	
5.102	Der CAN-Bus ist gestört.	
F. 103	Der CAN-Bus ist inaktiv.	
F. 104	Am Bus befinden sich mehr als 4 Detektoren.	0
F. 180	Der Detektor auf Montageposition <i>außen links</i> bzw. <i>Mitte</i> ist defekt.	3)
F. 170	Der Detektor auf Montageposition <i>außen rechts</i> defekt	
F. 180	Der Detektor auf Montageposition <i>innen links</i> bzw. <i>Mitte</i> defekt	
F. 190	Der Detektor auf Montageposition <i>innen rechts</i> defekt	

F. 162	Abriss der Kommunikation auf Monta- geposition <i>außen links</i> bzw. <i>Mitte</i>	
5.832	Abriss der Kommunikation auf Monta- geposition <i>außen rechts</i>	
F. 182	Abriss der Kommunikation auf Monta- geposition <i>innen links</i> bzw. <i>Mitte</i>	
F. 192	Abriss der Kommunikation auf Monta- geposition <i>innen rechts</i>	
F. 185	<i>Teach In</i> fehlgeschlagen auf Montage- position außen links bzw. Mitte	
F.175	Teach In fehlgeschlagen auf Montage- position außen rechts	
F. 185	<i>Teach In</i> fehlgeschlagen auf Montage- position <i>innen links</i> bzw. <i>Mitte</i>	
F. 195	Teach In fehlgeschlagen auf Montage- position innen rechts	3)
F. 168	Maskierungsfehler auf Montageposi- tion <i>auBen links / Mitte</i> (durch spie- gelnde Objekte im Erfassungsfeld). Das Tor funktioniert dennoch normal mit Scanprotect. Die Fehlermeldung erscheint, solange der Scanprotect meldet. Selbstverlöschend nach 15 bis 30 s, sonst sind andere Monta- gepositionen erforderlich.	-
F. 178	Maskierungsfehler auf Montageposi- tion <i>außen rechts</i> , wie F16A	
F. 188	Maskierungsfehler auf Montageposi- tion <i>innen links / Mitte,</i> wie F16A	
F. 198	Maskierungsfehler auf Montageposi- tion <i>innen rechts</i> , wie F16A	

3) Die Steuerung aktiviert den Eingang für die Präsenzüberwachung.

11 Fehlerbehebung Display Scanprotect

E1: CPU-XXX interner Fehler
Ersetzen Sie den Sensor.
E2: XXX PWRFehler an der internen StromversorgungErsetzen Sie den Sensor.
 E2: IN SUPPLY Stromversorgung zu niedrig oder zu hoch 1. Prüfen Sie die Stromversorgung → Diagnose LCD.
 E2: TEMP Interne Temperatur zu niedrig oder zu hoch Prüfen Sie die Sensortemperatur → Diagnose LCD. 2. Schützen Sie den Sensor vor direkter Hitze und Kälteeinwirkung.
Der Sensor fordert einen Einlernvorgang: 1. Starten Sie einen Einlernvorgang nach der Winkeleinstellung. Alle Anwesenheitsausgänge und Absicherungsausgänge sind aktiviert.



E5: FLATNESS

	Einlernvorgang fehlerhaft:
	1. Ist das Einlernfeld leer und flach?
	2. Starten Sie das Teach in neu, wenn:
	 das Feld links leer und flach ist oder
	 das Feld rechts leer und flach ist.
	E5: TILT
	Einlernvorgang fehlerhaft wegen Neigungswinkel
	1. Passen Sie den Neigungswinkel an.
	maximal 15° → Diagnose LCD.
	2. Starten Sie den Montageeinlernvorgang
	neu.
	E5: AZIMUTH
	Einlernvorgang fehlerhaft wegen Seitenwinkel
	1. Passen Sie die Seitenwinkel an.
	maximal 45° → Diagnose LCD.
	2. Starten Sie den Montageeinlernvorgang
	neu.
	E5: HEIGHT
	Einlernvorgang fehlerhaft wegen Montagehöhe
	1. Passen Sie die Montagehöhe an.
	maximal 6 m und minimal 2 m
	2. Starten Sie den Montageeinlernvorgang neu.
	E5: TIME-OUT
	Einlernvorgang fehlerhaft
	1. Starten Sie den Montageeinlernvorgang
	neu. Wenn die LED rot-grün blinkt, darf das
	System mindestens 5 s keine Bewegung
	erfassen.
	2. Verändern Sie Ihre Position leicht. Starten
	Sie den Montageeinlernvorgang neu.
	E5: MASKING
	Hindernis in der Hohe oder neben dem Tor
	1. Positionieren Sie den Sensor zentriert über
	dem zu erfassenden Bereich bzw. mittig
	ED: FQ OUT
C-MM O	
	Eo: Fohlor am Erfassungsgoröt:
	1 Warten Sie hei Temperaturen unter 20%
	 Walten Sie bei Temperaturen unter -20 C, bis der Aufwärmvorgang abgeschlossen ist
	 2 Frsetzen Sie sonst den Sensor
	Der Sensor hat ein Speicherproblem
	Ersetzen Sie den Sensor
	LED und LCD-Anzeige ohne Anzeige
	1 Prüfon Sie das Kabel
	Prüfen Sie Pinning und Anschluss auf der
	Steuerungsseite.
	Tor reagiert nicht
	Der Service-Modus ist aktiv.
	1 Deaktivieren Sie den Service-Modus
	(siehe Seite 9).
	Rewegungserfassung startet zu spät
	Der Sensor hat einen großen negativen Winkel.
	1 Vorringern Sie den Senserwinkel

12 Technische Daten

Technologie	Laserscanner, Lichtlauf-Zeitmes- sung, 7 Laservorhänge
Auswertungen	Bewegung und Präsenz
Auswertebereiche	Breite = Montagehöhe Tiefe = 1,2 × Montagehöhe einstellbar und abhängig von den Benutzereinstellungen
Montagehöhe	2 m <mark>8</mark> m
minimaler Reflexi- onsfaktor	> 2 % (von Fußboden und Gegen- stand)
minimale Objekt- größe	15 cm @ 6 m (abhängig von der Objektentfernung)
Emissionen	
nicht sichtbarer Laser	Wellenlänge 905 nm, maxi- male Pulsleistung 75 W, Klasse 1
roter sichtbarer Laser	Wellenlänge 650 nm, maximale Dauerleistung 3 mW, Klasse 3R
Versorgungsspan- nung	12-30 V DC ± 10%
Leistungsaufnahme	< 6 W
Reaktionszeit	Typ. 100 ms, max. 500 ms
Ausgang	CAN-Bus-Kommunikation
LED-Anzeigen	zwei 3-farbige LEDs für Ausgangs- zustände und Fehleranzeige
Abmessungen	H×B×T: ca. 200 × 150 × 100 mm
Material, Farbe	PC/ASA, schwarz
Drehwinkel auf dem Halter	-45° + 45°, per Feststellschraube fixierbar
Bluetooth- Kommunikation	Bandbreite: 2402 – 2480 MHz maximale Sendeleistung 12 dBm
Tilt-Winkel auf dem Halter	-10° - +5°
Schutzklasse	IP65
Temperaturbereiche Lager Betrieb	−10 °C + 60 °C −30 °C + 60 °C
Vibrationen	< 2G

Technische Änderungen vorbehalten. Alle Messwerte unter Laborbedingungen ermittelt.

Alle früheren Ausgaben verlieren mit dieser Ausgabe ihre Gültigkeit.

Die Angaben in diesem Dokument können ohne vorherige Ankündigung geändert werden.

Die in diesem Dokument gemachten Installationsempfehlungen beruhen auf den günstigsten Rahmenbedingungen.

BEA		CE
0	EU DECLARATION OF CONFORMITY	
We, the undersigned,		F
BEA sa Liège Science Park Alèe des Noisetiers, 5 4031 Angleur Belgium		6
declare that this declaration of conform	nity is issued under our sole responsibility and belongs to the fo	lowing product(s):
SCANPROTECT	laser sensor for automatic industrial doors	
The object of the declaration describe	d above is in conformity with the relevant Union harmonisation	legislation
2014/53/EU	Radio Equipment Directive	
2011/65/EU	RoHS 2 Directive	
The following harmonised standards a	ind technical specifications have been applied:	
EN 61000-6-2:2005 +AC:2005	Electromagnetic compatibility (EMC) - Part 6-2: Gen immunity for industrial environments	eric standards -
EN 61000-6-3:2007	Electromagnetic compatibility (EMC) - Part 6-3: Gen	eric standards - Emission
+A1:2011+AC:2012 EN 300 328 V2.2.2	standard for residential, commercial and light-indus Wideband transmission systems; Data transmission	equipment operating in
(N 301 489-1 V2.2.2 (final draft)	ElectroMagnetic Compatibility (EMC) standard for r	adio equipment and
EN 301 489-17 V3.2.0 (draft)	services; Part 1: Common technical requirements ElectroMagnetic Compatibility (EMC) standard for r services; Part 17: Specific conditions for Broadband Systems	adio equipment and Data Transmission
EN 60950-1:2006 +A11-2009+A12:2011+A1:2010 +A2:2013+AC:2011	Information technology equipment - Safety - Part 1	General requirements
EN 62311:2008	Assessment of electronic and electrical equipment i	elated to human
EN 60825-1:2014	Safety of laser products - Part 1: Equipment classific	ation and requirements
	Signed for and on behalf of: BEA sa	
	Place and date of issue:	0000
	Name and function:	2020
	Signature: Estelle GRAAS Product Compliance Manager B.E.A. S.A.	
	Liaas	
	- J.	

Contents

1	▲ Important safety instructions	18
1.1	Installation. maintenance. safety	18
1.2	Scanprotect overview	18
1.3	Preparation of the Scanprotect	
	before positioning	19
1.4	Alignment of the holder	19
1.5	Positioning the Scanprotect	20
1.6	Connecting the Scanprotect	
	to the operator control	20
1.7	Initial installation language selection	22
1.8	Specification of the fitting position	22
1.9	Results log/internal error memory	22
1.10	Power supply	22
1.11	Operating time	22
1.12	Language selection	22
1.13	Positioning the Scanprotect on each door side	22
1.14	Positioning two Scanprotects on each door side	23
2	Accessing the programming level	24
2.1	Setting parameters on the service level	24
3	Registering the Scanprotect in the control	24
3.1	Selecting the CAN terminating resistor	24
3.2	Registering detectors	24
3.3	Teaching in the Scanprotect sensors	25
3.4	Red spots ON	25
4	Entering the field size to be evaluated	25
4.1	Activating/deactivating individual Scanprotects	25
4.2	Presence depth, exterior	25
4.3	Presence width, exterior	25
4.4	Motion depth, exterior	25
4.5	Motion width, exterior	25
4.6	Presence depth, interior	25
4.7	Presence width, interior	25
4.8	L.820, L.920: Motion depth, interior	25
4.9	Motion width, interior	25
5	Object sizes and special functions	26
5.1	Presence target type, exterior	26
5.2	Motion target type, exterior	26
5.3	Cross traffic detection, exterior	26
5.4	Presence target type, interior	26
5.5	Motion target type, interior	26
5.6	Cross traffic detection, interior	26
6	Reference height	26
7	Virtual pull switch	27
o	Tomporary biding obstaclos	
0	in the presence field	28
•		20
9	Miscellaneous	28
9.1	Replacing the sensor	28
9.2	Installing and starting up new sensors	28
9.3	Scapprotect on a new control unit	20
		29
10	Display and error messages	~~
10.1	of the FUE-1 control	29
10.1	Input messages	29
10.2	Information messages	30
10.3	Error messages	30
11	Scanprotect troubleshooting display	30
12	Technical data	31

1 A Important safety instructions

1.1 Installation, maintenance, safety

- Do not fit the Scanprotect in areas with extreme vibrations.
- Do not cover the laser window.
- Avoid extreme fluctuations in temperature near the Scanprotect.
- Leave the Scanprotect on permanently at ambient temperatures < -10° C.
- Clean the laser window with a soft, clean and slightly damp microfibre cloth when necessary. We recommend using cleaning agents for optical lenses.
- Do not use any aggressive cleaning agents or dry cloths to clean the device optics.
- Cleaning with high-pressure cleaners is prohibited.
- Only instructed staff may fit, connect and start up the Scanprotect.
- Before leaving the installation site, ensure that the Scanprotect(s) is (are) working properly.
- Opening the device or repair attempts by unauthorised personnel will immediately render the warranty null and void.

1.2 Scanprotect overview



- 1 Terminating resistor
- 2 CAN connections
- 3 Laser window
- 4 LED window
- 5 Cover
 - 6 Locking screw
 - 7 Cable routing

- 8 LC display
- 9 Keypad
- 10 Angle of inclination adjustment screw
- 11 Parallel angle adjustment screw
- 12 Lock screw
- 13 Mounting plate



LED displays



Settings



Detection



1.3 Preparation of the Scanprotect before positioning





1.4 Alignment of the holder



1.4.1 Fitting of the holder



Do not mount Scanprotect on claddings or covers. Use suitable holders, e.g.: 1. opening device bracket, art. no.: 120 146 or 2. cantilever arm adjustable, art. no.: 800 201





1.6 Connecting the Scanprotect to the operator control

Connection of Scanprotect to the operator control for use of the *Telco* light grille



Connect using connecting lead Snap 8 to the left socket. Only insert the 4-pin terminal strip X 28 on the control side. If the cable is too short, extend it using a connecting cable on the side of the Scanprotect.

Art. no.:	Cables
019309	Connecting lead, 15 m
019311	Connecting cable, 5 m
019312	Connecting cable, 10 m



Connection of Scanprotect to the Snap distributor for use of the Feig light grille





all doors except RTS



only with RTS



Several Scanprotects can be connected using Snap 8 connecting cables from sensor to sensor. To do this, remove the already attached terminating resistor from the devices to be connected. The terminating resistor remains in the last Scanprotect (as viewed from the control).

Art. no.:	Cables
019311	Connecting cable, 5 m
019312	Connecting cable, 10 m



1.7 Initial installation language selection

 Initial installation

 Initial installatin

 Initi

1.8 Specification of the fitting position



On the LC display of the Scanprotect, select the fitting position of the detector in the "Sensor pos" menu using the keypad.

1.9 Results log / internal error memory



1.10 Power supply



1.11 Operating time



1.12 Language selection



1.13 Positioning the Scanprotect on each door side













NOTICE:

To teach in the detector(s), a square area of $2 \times (a + 0.3 \text{ m})$ must be free of obstacles. Obstacles include collision bollards, shelves, boxes etc.



1.14 Positioning two Scanprotects on each door side

Montageposition "C" rechts nur im Ausnahmefall!

14 Depitiening two Cooperatests on each door side



NOTICE:

To teach in the detector(s), a square area of $2 \times (a + 0.3 \text{ m})$ must be free of obstacles. Obstacles include collision bollards, shelves, boxes etc.

2 Accessing the programming level

The adjustment parameters for the Scanprotect are located in the basic service level. You simply have to switch the service switch S1300 of the control to the ON position (up).

2.1 Setting parameters on the service level

The basic data does not have to be changed, as it is set at the factory.

To change parameters, proceed as follows:

- 1. Switch off the control.
- 2. Switch on DIP switch S1300.
- 3. Switch on the control.
- Simultaneously press the and ▲ buttons for approx. 3 s to enter the parameterisation mode of the operator control.
- 5. Change the desired parameters.
- 6. After completing the settings, push the button for approx. 5 s to exit parameterisation mode.
- 7. After completion of work, it is imperative that the S1300 be switched off when the control is off.



Registering the Scanprotect in the control

3.1 Selecting the CAN terminating resistor

3





3.2 Registering detectors

L.X 12 L.x12 = 1

3.3 Teaching in the Scanprotect sensors

0	No teach-in/teach-in completed
1	Full teach-in
2	Walk teach-in motion and presence
	detection
3	Walk teach-in only motion detection
4	Walk teach-in only presence detection
5	Walk teach-in, safety area, optional
6	Full teach-in left
7	Full teach in right
1	Fuil teach-in, right
8	Teach in, virtual pull switch 1
9	Teach in, virtual pull switch 2
10	Teach in, virtual pull switch 3
	0 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10

3.4 Red spots ON

L.X I I	Selected
	Scanprotect: Red spots ON After the value is
	saved, the display goes back to "0". The red
	orientation spots go out automatically after
	approx. 3 minutes.

4 Entering the field size to be evaluated

Each sensor learns its environment through the teach-in process. Fixed, three-dimensional objects are detected in the background and not included in the subsequent evaluation. The scope of the detection fields is calculated as follows depending on the fitting height of the Scanprotect:

m depth= 1.2 * h fitting

After a successful teach-in process, the maximum values for the interior and exterior detectors are saved separately in the following operator control parameters.

4.1 Activating/deactivating individual Scanprotects If necessary, you can deactivate OPEN impulses of individual detectors by setting the value to 0. Presence monitoring cannot be switched off and is therefore always active. If the detectors have already been properly registered, "1" reactivates the detectors during operator control evaluation.

Exte	erior	Inte	rior
Left/centre	Right	Left/centre	Right
1.602	1.702	L.802	£.902

4.2 Presence depth, exterior

L.		Description, note
L.526 L.726	0 999	Enter the depth of the exterior presence field in <i>cm</i> . The maximum depth determined by the detector is shown before it is changed for the first time.

4.3 Presence width, exterior

L.		Description, note
1.52C 1.72C	0 999	Enter the width of the exterior presence field in <i>cm</i> . The maximum width determined by the detector is shown before it is changed for the first time.

4.4 Motion depth, exterior

L.		Description, note
L.520 L.720	0 999	Enter the depth of the exterior motion field in <i>cm</i> . The maximum depth determined by the detector is shown before it is changed for the first time.

4.5 Motion width, exterior

L.		Description, note
1.521	0 999	Enter the width of the exterior motion field in <i>cm</i> . The maximum
L.72 I		width determined by the detector is shown before it is changed for the first time.

4.6 Presence depth, interior

L.		Description, note
L.826	0 999	Enter the depth of the interior presence field in <i>cm</i> . The maximum depth determined by the detector is shown before it is changed for the first time.

4.7 Presence width, interior

L.		Description, note
1582C 1582C	0 999	Enter the width of the interior presence field in <i>cm</i> . The maximum width determined by the detector is shown before it is changed for the first time.

4.8 L.820, L.920: Motion depth, interior

L.		Description, note
L.820	0 999	Enter the depth of the interior motion field in <i>cm</i> . The maximum
L.920		depth determined by the detector is shown before it is changed for the first time.

4.9 Motion width, interior

L.		Description, note
L.82 1 L.92 1	0 999	Enter the width of the interior motion field in <i>cm</i> . The maximum width determined by the detector is shown before it is changed for the first time.

5 Object sizes and special functions

5.1 Presence target type, exterior

Determination of the object size for presence activation

	1	All objects
	2	Persons
6.728	3	Not specified
	4	Not specified
	5	Vehicles

5.2 Motion target type, exterior

Determination of the object size for motion detection

19922	1	All objects
	2	Persons
6.322	3	Not specified
	4	Not specified
	5	Vehicles

5.3 Cross traffic detection, exterior

Determines the degree of cross traffic suppression.

1.524	1	Cross traffic suppression OFF, all motions
<u>DDDD</u>	2	Parallel suppression/cross traffic
	3	Unidirectional approaching, centred, narrow field
	4	Unidirectional approaching, left
	5	Unidirectional approaching, right
	6	Unidirectional moving away
	7	Cross traffic suppression < 1 m
	8	Suppression of a narrow object while approaching
	9	Suppression of moving away

5.4 Presence target type, interior

Determination of the object size for presence activation

1922	1	All objects
	2	Persons
6523	3	Not specified
	4	Not specified
	5	Vehicles

5.5 Motion target type, interior

Determination of the object size for motion detection

1922	1	All objects
	2	Persons
E.922	3	Not specified
	4	Not specified
	5	Vehicles

5.6 Cross traffic detection, interior

Determines the degree of cross traffic suppression.

L.824	1	Cross traffic suppression OFF, all motions
	2	Parallel suppression/cross traffic
	3	Unidirectional approaching, centred, narrow field
	4	Unidirectional approaching, left
	5	Unidirectional approaching, right
	6	Unidirectional moving away
	7	Cross traffic suppression < 1 m
	8	Suppression of a narrow object while approaching
	9	Suppression of moving away

6 Reference height

This option is primarily used to open the door completely or partially depending on the height of the detected object.





The door opens partially.



The door opens completely.

1 – 1.75 m (default)
2 – 2.00 m
3 – 2.25 m
9 – 3.75 m
A.240 = 2: Adjust the intermediate stop position to the selected reference height + 0.5 m at the door.

7 Virtual pull switch

If an object is detected in the virtual pull switch area for at least 3 seconds, the door opens. A maximum of three separate virtual pull switches can be taught in per Scanprotect.

To use this function L.x13 = 1: see section 3.3

• the sensor must have learned its environment (fitting teach-in process).

To teach in a virtual pull switch:



[1] Go to position

Go to the position where the door should be activated by a virtual pull switch. The LED flashes rapidly in red-green for 5 seconds.

[2] Stop moving

The teach-in process starts. Please do not move. The LED flashes slowly in red-green.

If the LED flashes slowly in green, please stand still or go to another position and stand still. If 2 people are in the detection area, the pull switch is taught in at the position closest to the
position closest to the sensor.

1) The teach-in process is complete. The LED flashes quickly in green or goes out.

2) If the LED is orange, see troubleshooting.

The object type and the min. presence time for door activation can be configured:

L.X43	1	All objects
	2	Persons
	3	Not specified
	4	Not specified
	5	Vehicles

Min. presence time

E

Yuu	0 – 0 s
	1 – 1 s
	2 – 2 s
	3 – 3 s (default)
	4 – 4 s
	5 – 5 s
	6 – 6 s
	7 – 7 s
	8 – 8 s
	STOP

To delete the virtual pull switches, perform a full teach-in:





8 Temporary hiding obstacles in the presence field

If an object that is temporarily stationary in the presence field prevents automatic door closing, it can be hidden by pressand-hold CLOSE door travel until reaching the Closed end-oftravel position. After reaching the Closed end-of-travel position, Scanprotect changes to the *Teach-in* mode and ignores the obstacle. Automatic closing is possible again. After removing the object from the presence field, the cleared area is actively assigned to presence monitoring again within 30 s.



9 Miscellaneous

9.1 Replacing the sensor





9.2 Installing and starting up new sensors (See also sections 1.5 to 1.9)





Set on the control:



After a successful teach-in, the control automatically transfers all previously set Scanprotect parameters to the new Scanprotect.

9.3 Initial start-up of the taught-in Scanprotect on a new control unit

Scanprotect transmits all parameterised values to the operator control. It is **NOT** necessary to repeat the *Teach-in*.



9.3.1 Initial start-up per LZR Widescan app





L.812, L.912 = interior A/B = left/centre

Montageposition "C" rechts nur im Ausnahmefall!

10 Display and error messages of the FUE-1 control

10.1 Input messages

EL 6 1	Impulse OPEN from position "exterior left / centre", full opening
6.1.62	Presence detection of position "exterior left / centre"
E.L. 63	Impulse OPEN from position "exterior left / centre", partial opening
E.L 64	Impulse OPEN from position "exterior left / centre" , virtual pull switch 1 - 3
E.E. 7.1	Impulse OPEN from position "exterior right", full opening
56 3.3	Presence detection of position "exterior right"
EE 73	Impulse OPEN from position "exterior right", partial opening
E.L. 74	Impulse OPEN from position "exterior right", virtual pull switch 1 - 3
E.L. 8 1	Impulse OPEN from position <i>"interior left / centre"</i> , full opening



ENGLISH

<i>EL 82</i>	Presence detection of position <i>"interior left / centre"</i>
EL 83	Impulse OPEN from position <i>"interior left / centre"</i> , partial opening
<i>EL 8</i> 4	Impulse OPEN from position <i>"interior left / centre"</i> , virtual pull switch 1 - 3
EL 9 1	Impulse OPEN from position <i>"interior right", full opening</i>
EL 92	Presence detection of position <i>"interior right"</i>
E.L 93	Impulse OPEN from position <i>"interior right"</i> , partial opening
<i>EL 9</i> 4	Impulse OPEN from position "interior right", virtual pull switch 1 - 3

10.2

Information messages

1.862	Initial start-up on position <i>exterior</i> <i>left / centre</i> is not yet completed. Scanprotect is not yet fully operational.
568.1	Initial start-up on position <i>exterior right</i> is not yet completed, like I. A62.
588.1	Initial start-up on position <i>interior</i> <i>left / centre</i> is not yet completed, like I. A62.
528.1	Initial start-up on position <i>interior right</i> is not yet completed, like I. A62.
1.864	The <i>Teach-in</i> has not yet taken place on the <i>exterior left / centre</i> position.
1.874	The <i>Teach-in</i> has not yet taken place on the <i>exterior right</i> position.
1.884	The <i>Teach-in</i> has not yet taken place on the <i>interior left / centre</i> position.
1.894	The <i>Teach-in</i> has not yet taken place on the <i>interior right</i> position.

10.3 Error messages

F	Cause	
F. 10 T	Sensor incompatible with control	
5.102	CAN bus malfunction	
F. 103	CAN bus inactive	
F. 104	More than 4 detectors are on the bus.	2)
F. 160	Detector at exterior left / centre fitting position defective	3)
F.H70	Detector at exterior right fitting position defective	
F. 180	Detector at <i>interior left / centre</i> fitting position defective	
F. 190	Detector at <i>interior right</i> fitting position defective	

F. 104	More than four detectors on bus	
F. 182	Communication interrupted at exterior left/centre fitting position	
F. 172	Communication interrupted at exterior right fitting position	
F. 182	Communication interrupted at <i>interior left/centre</i> fitting position	
F. 192	Communication interrupted at <i>interior right</i> fitting position	
F. 185	<i>Teach-in</i> failed at exterior left / centre fitting position	
F.175	<i>Teach-in</i> failed at exterior right fitting position	
F. 185	<i>Teach-in</i> failed at interior <i>left / centre</i> fitting position	3)
<i>F.</i> 195	<i>Teach-in</i> failed at interior right fitting position	
F. 168	Masking error on fitting position <i>exterior left / centre</i> (due to reflecting objects in the detection field). The door still works normally with Scanprotect. The error message appears as long as Scanprotect sends messages. Self-deleting after 15 to 30 s, otherwise other fitting positions are required.	
F. 178	Masking error on fitting position exterior right, like F16A	
F. 188	Masking error on fitting position <i>interior left / centre</i> , like F16A	
F. 198	Masking error on fitting position <i>interior right</i> , like F16A	

3) Control activates input for presence monitoring

11 Scanprotect troubleshooting display

	E1: CPU-XXX
(white	Internal error
	 Replace the sensor.
	E2: XXX PWR
(F) 2	Fault in the internal power supply.
	Replace the sensor.
	E2: IN SUPPLY
	Insufficient or excessive power supply:
	2. Check the power supply \rightarrow Diagnostic LCD.
	E2: TEMP
	Internal temperature too high or too low:
	1. Check the sensor temperature
	→ Diagnostic LCD.
	2. Keep the sensor away from direct exposure
	to heat and cold.
(05	
	The sensor is prompting a teach-in process:
	 After adjusting the angle, start a teach-in process. All presence outputs and security outputs are activated.

	E5: FLATNESS	12
	Teach-in process failed:	Tech
	1. Is the teach-in field empty and level?	1001
	2. Restart teach-in:	Eval
	 The left field is empty and level or 	Eval
	 The right field is empty and level. 	
	E5: TILT	
	1 Adjust the tilt angle	
	max. $15^{\circ} \rightarrow$ Diagnostic LCD.	Fitti
	2. Restart the fitting teach-in process.	Min.
	E5: AZIMUTH	Min.
	Teach-in process failed due to side angle:	
	1. Adjust the side angles,	Emi
	max. 45° → Diagnostic LCD.	Invis
	2. Restart the fitting teach-in process.	
	E5: HEIGHT	Lase
	Teach-in process failed due to fitting height.	
	1. Adjust the fitting height, max. 6 m and min. 2 m	Sup
	2. Restart the fitting teach-in process.	Pow
	E5: TIME-OUT	Res
	Teach-in process failed:	Out
	1. Restart the fitting teach-in process. If the LED flashes red-green, no motion may be	LED
	detectable for at least 5 s.	Dim
	2. Change your position slightly. Restart the	
	fitting teach-in process.	Mat
	E5: MASKING	Rota
	Obstacle at height or next to the door.	the
	1. Centre the sensor above the area to be detected or centred above the door.	Blue
	E6: FQ OUT	Com
(106	Error on sensor output 1.	Tilt a
	Replace the sensor.	hold
	E8: Error on detector:	Prot
	1. In case of temperatures below -20°C, wait	Van
	until the warm-up process is complete.	Ope
	2. Otherwise, replace the sensor.	Vibr
*	ORANGE LED illuminated:	Subie
	The sensor has a memory problem.	deteri
	Replace the sensor.	
	LED and LCD display off.	
	1. Check the cable.	
	2. Check the pins and connections on the control side.	
	Door unresponsive.	
	Service mode is active.	
	1. Deactivate service mode (see page 24)	
	Motion detection begins too late. The sensor has a large negative angle.	
	1. Set a smaller sensor angle.	

12 Technical data

Technology	Laser scanner, light travel time measurement, 7-laser curtains
Evaluations	Motion and presence
Evaluation areas	Width = fitting height Depth = 1.2 × fitting height Adjustable and depending on the user settings
Fitting height	2 m to 8 m
Min. reflection factor	>2 % (from floor and object)
Min. object size	15 cm @ 6 m (depending on the distance to object)
Emissions	
Invisible laser	Wave length 905 nm; max. pulse power 75 W, class 1
Laser visible in red	Wave length 650 nm, max. continuous power 3 mW, class 3R
Supply voltage	12-30 V DC ± 10%
Power input	< 6 W
Response time	Typ. 100 ms, max. 500 ms
Output	CAN bus communication
LED displays	Two three-colour LEDs for output status and error display
Dimensions	H × W × D: approx. 200 × 150 × 100 mm
Material, colour	PC/ASA, black
Rotation angle on the holder	-45° to +45°, can be fixed using locking screw
Bluetooth communication	Bandwidth: 2402–2480 MHz maximum transmitting power 12 dBm
Tilt angle on the holder	-10° to +5°
Protection category	IP65
Temperature ranges Warehouse Operation	- 10 °C to + 60 °C - 30 °C to + 60 °C
Vibrations	< 2G

Subject to technical changes. All measured values have been determined under laboratory conditions.

All earlier editions are voided with this version.

The information in this document may change without prior notice.

The installation recommendations in this document assume favourable conditions.



Table des matières

^

1	∠ Consignes de sécurité importantes	32
1.1	Installation, maintenance, sécurité	32
1.2	Vue d'ensemble du Scanprotect	32
1.3	Préparation du Scanprotect avant la pose	33
1.4	Orientation du support	33
1.5	Pose du Scanprotect	34
1.6	Raccordement du Scanprotect	
	à la commande de motorisation	34
1.7	Choix de la langue lors de la première installation.	36
1.8	Consigne pour la position de montage	36
1.9	Journal de résultats / Mémoire d'erreurs interne	36
1.10	Alimentation electrique	36
1.11	Durée de fonctionnement	36
1.12	Choix de la langue	36
1.13	Alignement du Scanprotect	~ ~
	sur chaque cote de la porte	36
1.14	Alignement de deux Scanprotect	~7
	sur chaque cote de la porte	37
2	Initiation au niveau de programmation	38
2.1	Réglage des paramètres	
	au niveau de maintenance	38
3	Enregistrement des Scanprotect	
	dans la commande	38
3.1	Sélection de la résistance de terminaison CAN	38
3.2	Enregistrement des détecteurs	38
3.3	Apprentissage des capteurs Scanprotect	39
3.4	Red Spots ON	39
4	Saisie des superficies de champ à évaluer	39
41	Activation et désactivation	
	des différents Scanprotect	39
4.2	Profondeur de présence, extérieur	39
4.3	Largeur de présence, extérieur	39
4.4	Profondeur de mouvement, extérieur	39
4.5	Largeur de mouvement, extérieur	39
4.6	Profondeur de présence, intérieur	39
4.7	Largeur de présence. intérieur	39
4.8	L.820, L.920 : profondeur	
	de mouvement, intérieur	39
4.9	Largeur de mouvement, intérieur	40
5	Tailles des objets et fonctions snéciales	40
51	Type de cible en présence extérieur	40
5.2	Type de cible en mouvement extérieur	40
5.3	Détection du trafic transversal, extérieur	40
5.4	Type de cible en présence, intérieur	40
5.5	Type de cible en mouvement, intérieur	40
5.6	Détection du trafic transversal, intérieur	40
6	Hautour do référence	11
-	Hauteur de reference	
7	Interrupteur à tirette virtuel	41
8	Masquage temporaire	
	d'obstacles dans le champ de présence	42
9	Divers	42
9.1	Remplacement du capteur	42
9.2	Montage et mise en service	
	de nouveaux capteurs	43
9.3	Mise en service du Scanprotect	
	appris sur une nouvelle commande	43
10	Affichage et messages	
	d'erreur de la commande ELIE-1	41
10.1	Messages en entrée	44
10.2	Messages d'information	44
10.3	Messages d'erreur	44
	Péoplution d'arrour our	
	nesolution a energi sur	AF
		-+0
12	Donnees techniques	46

1.1 Installation, maintenance, sécurité

- Ne montez pas le Scanprotect dans des endroits soumis à de fortes vibrations.
- Ne recouvrez pas la fenêtre laser.
- Evitez toutes variations extrêmes de température sur le Scanprotect.
- Laissez le Scanprotect allumé en permanence à des températures ambiantes < -10 °C.
- En cas de besoin, nettoyez la fenêtre laser avec un chiffon microfibre doux, propre et légèrement humidifié. Il est recommandé d'utiliser des produits nettoyants pour les lentilles optiques.
- N'utilisez pas de produits nettoyants agressifs ni de chiffons secs pour nettoyer l'optique de l'appareil.
- Le nettoyage avec des nettoyeurs haute pression est interdit.
- Seul le personnel formé est autorisé à monter, connecter et mettre en service le Scanprotect.
- Avant de quitter le lieu d'installation, assurez-vous que le(s) Scanprotect fonctionne(nt) correctement.
- L'ouverture de l'appareil ainsi que les tentatives de réparation par un personnel non autorisé entraînent la perte immédiate de la garantie.

1.2 Vue d'ensemble du Scanprotect



- 1 Résistance de terminaison
- 2 Connecteurs CAN
- 3 Fenêtre laser
- 4 Fenêtre LED
- 5 Capot de protection
- 6 Vis de verrouillage
- 7 Traversée de câbles

- 8 Ecran LCD
- 9 Clavier à effleurement
- 10 Vis de réglage de l'angle d'inclinaison
- 11 Vis de réglage de l'angle de parallélisme
- 12 Vis de blocage
- 13 Plaque de montage



Affichages à LED





Détection



1.3 Préparation du Scanprotect avant la pose





1.4 Orientation du support



1.4.1 Montage du support



Ne montez pas le Scanprotect sur des revêtements ou des capots. Utilisez des supports appropriés, p. ex. : 1. Support pour commande d'ouverture (n° d'art. : 120146) ou 2. Console réglable (n° d'art. : 800 201)

1.5 Pose du Scanprotect 8 0 F 1 Ø 6 3

1.6 Raccordement du Scanprotect à la commande de motorisation

Raccordement du Scanprotect à la commande de motorisation pour l'utilisation de la barrière photoélectrique *Telco*



Raccordez avec le câble de raccordement Snap 8 sur la douille gauche. Côté commande, ne raccordez que le listel de serrage 4 pôles X 28. Si le câble est trop court, vous devez le rallonger à l'aide d'un câble de raccordement sur le côté du Scanprotect.

N° d'art. :	Câbles
019309	Câble de raccordement, 15 m
019311	Câble de raccordement, 5 m
019312	Câble de raccordement, 10 m





Raccordement du Scanprotect au distributeur Snap pour l'utilisation de la barrière photoélectrique *Feig*

Uniquement pour RTS



Le raccordement de plusieurs Scanprotect est réalisé de capteur à capteur à l'aide de câbles de raccordement Snap 8. A cette fin, retirez la résistance de terminaison déjà branchée sur les appareils à raccorder. La résistance de terminaison reste sur le dernier Scanprotect du point de vue de la commande.

N° d'art. :	Câbles
019311	Câble de raccordement, 5 m
019312	Câble de raccordement, 10 m



Toutes les portes sauf RTS

2

æ

1.7 Choix de la langue lors de la première installation



1.8 Consigne pour la position de montage



Sélectionnez la position de montage du détecteur sur l'écran LCD du Scanprotect avec le clavier à effleurement dans le menu « Capteur pos ».

1.9 Journal de résultats / Mémoire d'erreurs interne



1.10 Alimentation électrique



1.11 Durée de fonctionnement



1.12 Choix de la langue



1.13 Alignement du Scanprotect sur chaque côté de la porte



Montageposition "C" rechts nur im Ausnahmefall!



2

RD






AVIS :

Pour l'apprentissage du ou des détecteur(s), une surface carrée de $2 \times (a + 0,3 m)$ doit être exempte d'obstacles. Les obstacles comprennent les bornes de protection, les étagères, les caisses, etc.



1.14 Alignement de deux Scanprotect sur chaque côté de la porte

Montageposition "C" rechts nur im Ausnahmefall!

022 547 RE/09.2021



AVIS :

Pour l'apprentissage du ou des détecteur(s), une surface carrée de $2 \times (a + 0, 3 m)$ doit être exempte d'obstacles. Les obstacles comprennent les bornes de protection, les étagères, les caisses, etc.

2 Initiation au niveau de programmation

Les paramètres de réglage du Scanprotect se situent à un niveau simple de maintenance. Il suffit de placer l'interrupteur de maintenance S1300 de la commande en position ON (vers le haut).

2.1 Réglage des paramètres au niveau de maintenance

Il n'est pas nécessaire de modifier les données de base car elles ont été réglées en usine.

- Pour modifier des paramètres, procédez comme suit :
- 1. Eteignez la commande.
- 2. Positionnez le commutateur DIP S1300 sur ON.
- 3. Allumez la commande.
- Pour passer au mode paramétrage de la commande de motorisation, appuyez simultanément sur les touches ● et ▲ pendant environ 3 s.
- 5. Modifiez les paramètres souhaités.
- Au terme des réglages, quittez le mode paramétrage en appuyant sur la touche ● pendant environ 5 s.
- Au terme des travaux, placez impérativement le commutateur S1300 sur OFF tandis que la commande est éteinte.



Enregistrement des Scanprotect dans la commande

3

3.1 Sélection de la résistance de terminaison CAN





3.2 Enregistrement des détecteurs



3.3 Apprentissage des capteurs Scanprotect

1.6 13	0	Aucun apprentissage ou apprentissage terminé
Position	1	Apprentissage complet
extérieure à	2	Walk-Teach-in détection de mouvement
aauche/au		et détection de présence
milieu	3	Walk-Teach-in uniquement détection de
		mouvement
	4	Walk-Teach-in uniquement détection de
Position		présence
extérieure à	5	Walk-Teach-in zone de sécurité, en
droite		option
	6	Apprentissage complet à gauche
Position	7	Apprentissage complet à droite
	8	Apprentissage d'interrupteur à tirette
intérieure à		virtuel 1
gauche/au	9	Apprentissage d'interrupteur à tirette
milieu		virtuel 2
	10	Apprentissage d'interrupteur à tirette
		virtuel 3
Position		
intérieure à		
droite		

3.4 Red Spots ON

élection
canprotect : Red Spots ON Après
enregistrement de la valeur, l'affichage
evient à « 0 ». Les points d'orientation
ouges s'éteignent automatiquement au bout
e 3 minutes environ.

4 Saisie des superficies de champ à évaluer

Grâce au processus d'apprentissage, chaque capteur apprend son environnement. Dans l'image d'arrière-plan, les objets fixes tridimensionnels sont détectés et ne sont pas évalués ultérieurement. L'étendue des champs de détection, en fonction de la hauteur de montage d'un Scanprotect, est calculée comme suit :

^m profondeur = 1,2 * ^h montage

Après un apprentissage réussi, les valeurs maximales des détecteurs intérieurs et extérieurs sont mémorisées séparément dans les paramètres de la commande de motorisation suivants.

4.1 Activation et désactivation des différents Scanprotect

Si nécessaire, vous pouvez désactiver les impulsions Ouvert de différents détecteurs avec la valeur **0**. La détection de présence ne peut pas être désactivée ; par conséquent, elle est toujours active. Si les détecteurs ont déjà été correctement enregistrés une fois au préalable, la valeur « 1 » active à nouveau les détecteurs dans l'évaluation de la commande de motorisation.

Exté	rieur	Intérieur		
A gauche/au milieu	A droite	A gauche/au milieu	A droite	
L.602	1.702	L.802	508.3	

4.2 Profondeur de présence, extérieur

L.		Description, avis
1.525	0 999	Saisie de la profondeur du champ de présence extérieur en <i>cm</i> . La
L.726		détecteur est affichée avant la première modification.

4.3 Largeur de présence, extérieur

L.		Description, avis
1.626	0 999	Saisie de la largeur du champ de présence extérieur en <i>cm</i> . La largeur maximale calculée par le détecteur
L.72E		est affichée avant la première modification.

4.4 Profondeur de mouvement, extérieur

L.		Description, avis
L.620	0 999	Saisie de la profondeur du champ de mouvement extérieur en <i>cm</i> . La profondeur maximale calculée par le
L.720		détecteur est affichée avant la première modification.

4.5 Largeur de mouvement, extérieur

L.		Description, avis
1.521	0 999	Saisie de la largeur du champ de mouvement extérieur en <i>cm</i> . La largeur movimele calculée par la
1.721		détecteur est affichée avant la première modification.

4.6 Profondeur de présence, intérieur

L.		Description, avis
<i>L.825</i>	0 999	Saisie de la profondeur du champ de présence intérieur en <i>cm</i> . La profondeur maximale calculée par le
L.926		détecteur est affichée avant la première modification.

4.7 Largeur de présence, intérieur

L.		Description, avis
1.820	0 999	Saisie de la largeur du champ de présence intérieur en <i>cm</i> . La largeur maximale calculée par le
1.926		détecteur est affichée avant la première modification.

4.8 L.820, L.920 : profondeur de mouvement, intérieur

L.		Description, avis
L.820 L.920	0 999	Saisie de la profondeur du champ de mouvement intérieur en <i>cm</i> . La profondeur maximale calculée par le détecteur est affichée avant la première modification.



4	9	

Largeur de mouvement, intérieur

L.		Description, avis
1.82 I 1.92 I	0 999	Saisie de la largeur du champ de mouvement intérieur en <i>cm</i> . La largeur maximale calculée par le détecteur est affichée avant la première modification.

5 Tailles des objets et fonctions spéciales

5.1 Type de cible en présence, extérieur

Détermination de la taille de l'objet pour le déclenchement de présence

1928	1	Tous les objets
	2	Personnes
656.3	3	Non défini
	4	Non défini
	5	Véhicules

5.2 Type de cible en mouvement, extérieur

Détermination de la taille de l'objet pour la détection de mouvement

	1	Tous les objets
	2	Personnes
1.722	3	Non défini
	4	Non défini
	5	Véhicules

5.3 Détection du trafic transversal, extérieur

Détermine le degré de suppression du trafic transversal.

1.624	1	Suppression du trafic transversal OFF, tous les mouvements
	2	Masquage parallèle, trafic transversal
	3	Unidirectionnel s'approchant, centré, champ étroit
	4	Unidirectionnel s'approchant, à gauche
	5	Unidirectionnel s'approchant, à droite
	6	Unidirectionnel s'éloignant
	7	Masquage du trafic transversal < 1 m
	8	Masquage d'un objet étroit s'approchant
	9	Masquage de mouvements s'éloignant

5.4 Type de cible en présence, intérieur

Détermination de la taille de l'objet pour le déclenchement de présence

1929	1	Tous les objets
	2	Personnes
6523	3	Non défini
()	4	Non défini
	5	Véhicules

5.5 Type de cible en mouvement, intérieur

Détermination de la taille de l'objet pour la détection de mouvement

558.1	1	Tous les objets
	2	Personnes
1.922	3	Non défini
	4	Non défini
	5	Véhicules

5.6 Détection du trafic transversal, intérieur

Détermine le degré de suppression du trafic transversal.

	1	Suppression du trafic transversal OFF, tous les mouvements
QDQ	2	Masquage parallèle, trafic transversal
!!!!	3	Unidirectionnel s'approchant, centré, champ étroit
	4	Unidirectionnel s'approchant, à gauche
	5	Unidirectionnel s'approchant, à droite
	6	Unidirectionnel s'éloignant
	7	Masquage du trafic transversal < 1 m
	8	Masquage d'un objet étroit s'approchant
	9	Masquage de mouvements s'éloignant



6 Hauteur de référence

Cette option est principalement utilisée pour ouvrir complètement ou partiellement la porte, en fonction de la hauteur de l'objet détecté.



La porte s'ouvre partiellement.



La porte s'ouvre intégralement.

1 – 1,75 m (par défaut)
2 – 2,00 m
3 – 2,25 m
9 – 3,75 m
A.240 = 2 : Réglez la position d'arrêt intermédiaire à la hauteur de référence sélectionnée + 0,5 m sur la porte.

7 Interrupteur à tirette virtuel

Si un objet est détecté pendant au moins 3 secondes dans la zone de l'interrupteur à tirette virtuel, la porte s'ouvre. Un maximum de trois interrupteurs à tirette virtuels par Scanprotect peut être appris indépendamment l'un de l'autre.

Pour utiliser cette fonction L.x13 = 1 : voir chapitre 3.3
Le capteur doit avoir appris son environnement (processus d'apprentissage de montage).

Pour l'apprentissage d'un interrupteur à tirette virtuel :



[1] Prendre position

Déplacez-vous à la position où la porte doit être activée par un interrupteur à tirette virtuel. La LED clignote rapidement au vert et rouge pendant 5 secondes.

[2] Ne plus bouger

Le processus

d'apprentissage commence, ne bougez plus. La LED clignote lentement au vert et rouge.

Si la LED clignote lentement au vert, restez immobile ou déplacez-vous vers une autre position et restez immobile. Si 2 personnes se trouvent dans la zone de détection, l'interrupteur à tirette est appris dans la position la plus proche du capteur.

 Le processus d'apprentissage est terminé. La LED clignote rapidement au vert ou s'éteint.

2) Si la LED orange s'allume, voir Résolution d'erreur.

Le type d'objet et le temps de présence minimum pour l'activation de la porte peuvent être définis :

1	Tous les objets
2	Personnes
3	Non défini
4	Non défini
5	Véhicules



Temps de présence min.

I YYY	0 – 0 s
	1 – 1 s
	2 – 2 s
	3 – 3 s (par défaut)
	4 – 4 s
	5 – 5 s
	6 – 6 s
	7 – 7 s
	8 – 8 s
	STOP

Un « *apprentissage complet* » doit être effectué pour supprimer les interrupteurs à tirette virtuels :



Pour supprimer les interrupteurs à tirette virtuels, il faut soit effectuer un « apprentissage complet » (L.x13 = 1), soit relancer le processus d'apprentissage de l'interrupteur à tirette avec L.x13 = 8/9/10 pour l'interrupteur à tirette à supprimer sans se trouver dans la plage de détection. Au bout d'une minute, le capteur clignote cinq fois à l'orange.

8 Masquage temporaire d'obstacles dans le champ de présence

Si un objet se trouvant temporairement dans le champ de présence empêche la fermeture automatique de la porte, celui-ci peut être masqué par un mouvement de fermeture en pression maintenue en position finale Fermé. Une fois la position finale Fermé atteinte, le Scanprotect passe en mode *apprentissage* et ignore l'obstacle. Une fermeture automatique est à nouveau possible. Après avoir retiré l'objet du champ de présence, la zone dégagée est à nouveau activement affectée à la détection de présence dans les 30 s.





9 Divers

9.1 Remplacement du capteur



9.2 Montage et mise en service de nouveaux capteurs

(voir également chapitres 1.5 à 1.9)



Réglages à effectuer sur la commande :

Enregistrement	Enregistrement du détecteur		
Mise en service du nouveau détecteur			
Extérieur	Intérieur		
L.S 13 L.7 13	L.8 13 L.9 13		
Apprentissage			

Après un apprentissage réussi, la commande transfère automatiquement tous les paramètres du Scanprotect prédéfinis au nouveau Scanprotect.

9.3 Mise en service du Scanprotect appris sur une nouvelle commande

Le Scanprotect transmet toutes les valeurs paramétrées à la commande de motorisation. Il n'est **PAS** nécessaire de procéder à un nouvel *apprentissage*.







Montageposition "C" rechts nur im Ausnahmefall!

10 Affichage et messages d'erreur de la commande FUE-1

10.1 Messages en entrée

E.L. 6. 1	Impulsion OUVERT de la position « extérieure gauche / milieu », ouverture totale
EL 62	Détection de présence de la position « extérieure gauche / milieu »
E.L 6 3	Impulsion OUVERT de la position « extérieure gauche / milieu », ouverture partielle
E.L 6 4	Impulsion OUVERT de la position « extérieure gauche / milieu », interrupteur à tirette virtuel 1 – 3
E.E. 7.1	Impulsion OUVERT de la position « <i>extérieure droite</i> », ouverture totale
56 3.3	Détection de présence de la position « extérieure droite »
E.E. 73	Impulsion OUVERT de la position « extérieure droite », ouverture partielle
E.L 74	Impulsion OUVERT de la position « extérieure droite », interrupteur à tirette virtuel 1 – 3
E.L.8 1	Impulsion OUVERT de la position « <i>intérieure gauche / milieu</i> », ouverture totale
EL 82	Détection de présence de la position « <i>intérieure gauche / milieu</i> »
E.L. 83	Impulsion OUVERT de la position « <i>intérieure gauche / milieu</i> », ouverture partielle
E.L 84	Impulsion OUVERT de la position « <i>intérieure gauche / milieu</i> », interrupteur à tirette virtuel 1 – 3
EL 9 1	Impulsion OUVERT de la position « <i>intérieure droite</i> », ouverture totale
EL 92	Détection de présence de la position « <i>intérieure droite</i> »
EL 93	Impulsion OUVERT de la position « <i>intérieure droite</i> », ouverture partielle
E.L 94	Impulsion OUVERT de la position « <i>intérieure droite</i> », interrupteur à tirette virtuel 1 – 3

10.2 Messages d'information

1.862	La mise en service sur la position extérieure à gauche / au milieu n'est pas encore terminée. Le Scanprotect n'est pas encore totalement opérationnel.
1.872	La mise en service sur la position extérieure à droite n'est pas encore terminée, cf. I. A62.
1.882	La mise en service sur la position intérieure à gauche / au milieu n'est pas encore terminée, cf. I. A62.

1.892	La mise en service sur la position <i>intérieure</i> <i>à droite</i> n'est pas encore terminée, cf. I. A62.
1.854	L' <i>apprentissage</i> n'a pas encore été effectué sur la position extérieure à gauche / au <i>milieu</i> .
1.874	L'apprentissage n'a pas encore été effectué sur la position extérieure à droite .
1.884	L' <i>apprentissage</i> n'a pas encore été effectué sur la position intérieure à gauche / au milieu .
1.894	L'apprentissage n'a pas encore été effectué sur la position intérieure à droite.

10.3 Messages d'erreur

F	Cause	
F. 10 1	Le capteur et la commande sont incompatibles	
5.002	Bus CAN défectueux	
F. 103	Bus CAN inactif	
F. 104	Il y a plus de 4 détecteurs sur le bus.	
F. 160	Détecteur sur position de montage <i>extérieure gauche</i> ou milieu défectueux	
F. 170	Détecteur sur position de montage <i>extérieure droite</i> défectueux	
F. 180	Détecteur sur position de montage <i>intérieure gauche</i> ou milieu défectueux	
F. 190	Détecteur sur position de montage <i>intérieure droite</i> défectueux	
F. 104	Plus de 4 détecteurs sur le bus	3)
F. 162	Rupture de communication sur position de montage extérieure gauche ou milieu	
5.832	Rupture de communication sur position de montage extérieure droite	
F. 182	Rupture de communication sur position de montage intérieure gauche ou milieu	
5.892	Rupture de communication sur position de montage <i>intérieure droite</i>	
<i>F.</i> 165	<i>Echec de</i> l'apprentissage sur position de montage extérieure gauche ou milieu	
8.835	<i>Echec de</i> l'apprentissage sur position de montage extérieure droite	
<i>F.1</i> 85	<i>Echec de</i> l'apprentissage sur position de montage <i>intérieure gauche</i> ou milieu	
F. 195	<i>Echec de</i> l'apprentissage sur position de montage <i>intérieure droite</i>	



F. 168	Erreur de masquage sur la position de montage extérieure à gauche / au milieu (due à des objets réfléchissants dans le champ de détection). La porte fonctionne tout de même normalement avec Scanprotect. Le message d'erreur s'affiche tant que le Scanprotect émet un signal. S'efface automatiquement après 15 à 30 s, sinon d'autres positions de montage sont nécessaires.	3)
F. 178	Erreur de masquage sur la position de montage extérieure à droite , cf. F16A	
F. 188	Erreur de masquage sur la position de montage <i>intérieure à gauche / au</i> <i>milieu</i> , cf. F16A	
F. 198	Erreur de masquage sur la position de montage <i>intérieure à droite</i> , cf. F16A	

3) La commande active l'entrée pour la surveillance de présence

11 Résolution d'erreur sur l'écran du Scanprotect

	E1 : CPU-XXX			
	Bomplacez le capteur			
	E2: XXX PWR			
Cobble Z	Erreur d'alimentation electrique interne.			
	Remplacez le capteur.			
	E2 : IN SUPPLY			
	L'alimentation électrique est trop faible ou trop			
	elevee :			
	2. Vérifiez l'alimentation électrique			
	→ Diagnostic LCD.			
	E2:TEMP			
	La température interne est trop basse ou trop			
	elevee :			
	1. Vérifiez la température du capteur			
	→ Diagnostic LCD.			
	2. Protégez le capteur contre les sources			
	directes de chaleur et de froid.			
(05				
	Le capteur demande un processus			
	d'apprentissage :			
	1. Après avoir réglé l'angle, lancez un			
	processus d'apprentissage. Toutes les			
	sorties de présence et de sécurité sont			
	activées.			
	E5 : FLATNESS			
	Processus d'apprentissage défectueux :			
	 Le champ d'apprentissage est-il vide et plat ? 			
	2. Redémarrez l'apprentissage :			
	 le champ de gauche est vide et plat, ou 			
	 le champ de droite est vide et plat. 			
1				

E5	5	тι	LT

Processus d'apprentissage défectueux en raison de l'angle d'inclinaison.

- 1. Ajustez l'angle d'inclinaison, maximum $15^{\circ} \rightarrow$ Diagnostic LCD.
- 2. Redémarrez le processus d'apprentissage de montage.

E5 : AZIMUTH

Processus d'apprentissage défectueux en raison de l'angle latéral :

- 1. Ajustez l'angle latéral, maximum 45° → Diagnostic LCD.
- 2. Redémarrez le processus d'apprentissage de montage.

E5 : HEIGHT

Processus d'apprentissage défectueux en raison de la hauteur de montage.

- 1. Ajustez la hauteur de montage, maximum 6 m et minimum 2 m.
- 2. Redémarrez le processus d'apprentissage de montage.

E5 : TIME-OUT

Processus d'apprentissage défectueux :

		coorde a appronticoage acrossacari	
	1. 2.	Redémarrez le processus d'apprentissage de montage. Si la LED clignote au rouge/vert, aucun mouvement ne doit être détecté pendant au moins 5 secondes. Changez légèrement de position. Redémarrez le processus d'apprentissage de montage.	
	E 5	MASKING	
	Ob	struction en hauteur ou à côté de la porte.	
	1.	Positionnez le capteur centré au-dessus de la zone à détecter ou centré au-dessus de la porte.	
(1)M(1)	E6	: FQ OUT	
6	Erre	eur à la sortie du capteur 1.	
	•	Remplacez le capteur.	
8	E8 : Détecteur défectueux :		
	1.	A des températures inférieures à -20 °C, attendez que le processus de préchauffage soit terminé.	
	2.	Sinon, remplacez le capteur.	
NM	LE	D ORANGE allumée :	
	Le	capteur a un problème de mémoire.	
	•	Remplacez le capteur.	
	Les	s affichages LED et LCD sont éteints.	
	1.	Vérifiez le câble.	
	2.	Vérifiez le brochage et le raccordement côté	
		commande.	
	La	porte ne réagit pas.	
	Le	mode de maintenance est actif.	
	1.	Désactivez le mode de maintenance	
		(voir page 38)	
	La	détection de mouvement commence trop	
	tar	d	

Le capteur a un grand angle négatif.

Réduisez l'angle du capteur.

1.

(60

(0

12 Données techniques

Technologie	Scanner laser, mesure du temps de vol de la lumière, rideaux 7 lasers
Evaluations	Mouvement et présence
Plages d'évaluation	Largeur = hauteur de montage Profondeur = 1,2 × hauteur de montage Réglable en fonction des réglages de l'utilisateur
Hauteur de montage	2 m 8 m
Facteur de réflexion minimum	> 2 % (du sol et de l'objet)
Taille minimum de l'objet	15 cm @ 6 m (en fonction de l'éloignement de l'objet)
Emissions	
Laser non visible	Longueur d'onde 905 nm ; puissance pulsée maximum 75 W, classe 1
Laser rouge visible	Longueur d'onde 650 nm ; puissance constante maximum 3 mW, classe 3R
Tension d'alimentation	12-30 V CC ± 10%
Puissance absorbée	< 6 W
Temps de réaction	Nominal 100 ms, max. 500 ms
Sortie	Communication par bus CAN
Affichages à LED	Deux LED tricolores pour états de sortie et affichage des erreurs
Dimensions	H×I×P : env. 200 × 150 × 100 mm
Matériau, coloris	PC/ASA, noir
Angle de rotation du support	-45° + 45°, verrouillable par vis de blocage
Communication Bluetooth	Bande passante : 2402 – 2480 MHz, puissance d'émission maximale 12 dBm
Angle d'inclinaison du support	-10° - +5°
Classe de protection	IP 65
Plages de températures Stockage Fonctionnement	– 10 °C + 60 °C – 30 °C + 60 °C
Vibrations	< 2G

Sous réserve de modifications techniques. Valeurs de mesure établies dans des conditions de laboratoire.

La présente version remplace et annule toutes les précédentes.

Les informations contenues dans le présent document peuvent être modifiées sans préavis.

Les recommandations relatives à l'installation formulées dans ce document partent de l'hypothèse que l'installation est mise en œuvre dans des conditions d'ensemble favorables.

Inhoudsopgave

1	A Belangrijke veiligheidsinstructies
1.1	Installatie onderhoud veiligheid 47
1.2	Fen overzicht van de Scanprotect 47
1.3	Scanprotect voorbereiden vóór plaatsing 48
1.4	Afstelling van de houder 48
1.5	Scanprotect plaatsen 49
16	Aansluiten van de Scanprotect
	on de deurbesturing 49
17	Ferste installatie taalkeuze 51
1.8	Montagepositie vastleggen 51
1.9	Resultaat log / intern foutenregister 51
1 10	Stroomyoorziening 51
1 11	Gebruikstiid 51
1 12	Taalkeuze 51
1 13	Afstellen van de Scanprotect per deurziide 51
1.14	Afstellen van twee Scanprotects per deurzijde
•	Instan in het programmeerniveeu
2	Instap in net programmeerniveau
2.1	Parameterinstelling op serviceniveau
3	Scanprotect aanmelden in de besturing 53
3.1	Selectie van de CAN-afsluitweerstand 53
3.2	Aanmelden van de melder 53
3.3	Teach-in van de Scanprotect-sensoren 54
3.4	Red Spots ON54
4	Te beoordelen veldgroottes invoeren 54
4.1	Afzonderlijke Scanprotects activeren resp.
	deactiveren
4.2	Aanwezigheid diepte, buiten54
4.3	Aanwezigheid breedte, buiten 54
4.4	Motion / beweging diepte, buiten
4.5	Motion, beweging breedte, buiten
4.6	Aanwezigheid diepte, binnen54
4.7	Aanwezigheid breedte, binnen
4.8	L 820, L 920: motion, beweging diepte, binnen 54
4.9	Motion, beweging breedte, binnen
5	Objectgroottes en speciale functies 55
51	Aanwezigheid target type buiten 55
5.2	Motion target type, builten 55
53	Dwarsverkeer resp. Cross Traffic
0.0	Detection builten 55
54	Aanwezigheid target type binnen 55
55	Motion target type, binnen 55
5.6	Dwarsverkeer resp
0.0	Cross Traffic Detection binnen 55
<u>^</u>	Defenential a seta
6	Referentienoogte 56
7	Virtuele trekschakelaar 56
8	Tijdelijk verbergen
	van hindernissen in het detectieveld 57
9	Overige 57
91	Sensor vervangen 57
9.2	Montage en ingebruikname
J.L	van nieuwe sensoren 58
93	Ingestelde Scanprotect op een
0.0	njeuwe besturing in gebruik nemen 52
10	Weenseye on fourmelding
10	weergave en toutmelaingen
10.1	van de desturing FUE-1
10.1	Ingangsmeidingen
10.2	Fourtmallemeiningen
10.3	Fourneidingen
11	Fouten verhelpen display Scanprotect 60
12	Technische gegevens

▲ Belangrijke veiligheidsinstructies

1.1 Installatie, onderhoud, veiligheid

- Monteer de Scanprotect niet op plaatsen met extreme trillingen.
- Dek het laservenster niet af.

1

- Vermijd extreme temperatuurschommelingen rond de Scanprotect.
- Laat de Scanprotect permanent ingeschakeld blijven bij omgevingstemperaturen < -- 10 °C.
- Reinig het laservenster, indien nodig, met een zachte, schone en iets vochtige microvezeldoek. Wij adviseren het gebruik van reinigingsmiddelen voor optische lenzen.
- Gebruik noch agressieve reinigingsmiddelen noch droge doeken om de optiek van het apparaat schoon te maken.
- Het reinigen met hogedrukreinigers is verboden.
- Alleen geïnstrueerd personeel mag de Scanprotect installeren, aansluiten en in gebruik nemen.
- Overtuig u voor dat u de installatieplaats verlaat van de correcte werking van de Scanprotect.
- Het openen van het apparaat en reparatiepogingen door onbevoegd personeel leiden tot direct verlies van de garantie.



1.2 Een overzicht van de Scanprotect

- 1 Afsluitweerstand
- 2 CAN-aansluitingen
- 3 Laservenster
- 4 LED-venster
- 5 Afdekking
- Vergrendelingsschroef 6
- Kabeldoorvoer 7
- 8 LC-display
- 9 Folietoetsenveld
- 10 Instelschroef hellingshoek
- 11 Instelschroef parallele hoek
- 12 Borgschroef
- 13 Montageplaat



NEDERLANDS

LED-displays



Instellingen



o((o))

0 0

Beveiligingsveld

Aanwezigheidsveld

Detectie



1.3 Scanprotect voorbereiden vóór plaatsing





1.4 Afstelling van de houder



1.4.1 Montage van de houder



Monteer de Scanprotect niet op bekledingen of afdekkingen Gebruik geschikte houders, bijv.: 1. Houder impulsgever art. nr.: 120 146 of 2. Verstelbaar console, art. nr.: 800 201

SEUSTER



1.6 Aansluiten van de Scanprotect op de deurbesturing

Aansluiting van de Scanprotect op de aandrijfbesturing voor het gebruik van het lichtrooster *Telco*



Aansluiting met aansluitkabel Snap 8 op de linkerbus. Aan besturingszijde alleen de 4-polige klemlijst X 28 opsteken. Wanneer de kabel te kort is, moet u deze aan de kant van de Scanprotect verlengen m.b.v. een verbindingskabel.

Art.nr.:	Kabels	
019309	Aansluitkabel, 15 m	
019311	Verbindingskabel, 5 m	
019312	Verbindingskabel, 10 m	

gebruik van het lichtrooster Feig 1 b а X28 X22 BU VT **BN WH** ΒK

Aansluiting van de Scanprotect op de Snap-verdeler voor het



alle deuren behalve RTS



alleen bij RTS



Verbinden van meerdere Scanprotects gebeurt d.m.v. Snap 8-verbindingskabels van sensor naar sensor. Verwijder hiervoor de reeds opgestoken afsluitweerstand uit de apparaten die met elkaar moeten worden verbonden. De afsluitweerstand blijft op de laatste Scanprotect, vanuit de besturing gezien.

Art.nr.:	Kabels
019311	Verbindungsleitung 5 m
019312	Verbindungsleitung 10 m





1.8 Montagepositie vastleggen



Kies op het LC-display van de Scanprotect met het folietoetsenveld de montagepositie van de melder in het menu "Sensor pos".

1.9 Resultaat log / intern foutenregister



1.10 Stroomvoorziening



1.11 Gebruikstijd



1.12 Taalkeuze



1.13 Afstellen van de Scanprotect per deurzijde





Montageposition "C" rechts nur im Ausnahmefall!







LET OP:

Voor het aanleren van de melder(s) moet een vierkant gebied van 2 \times (a + 0,3 m) vrij zijn van hindernissen. Hindernissen zijn meerpalen, kasten, kisten, enz.





Montageposition "C" rechts nur im Ausnahmefall!





LET OP:

Voor het aanleren van de melder(s) moet een vierkant gebied van 2 \times (a + 0,3 m) vrij zijn van hindernissen. Hindernissen zijn meerpalen, kasten, kisten, enz.

2 Instap in het programmeerniveau

De instelparameters van de Scanprotect liggen in het eenvoudige serviceniveau. Het volstaat om de serviceschakelaar S1300 van de besturing op de positie ON (naar boven) te zetten.

2.1 Parameterinstelling op serviceniveau

Een wijziging van de basisgegevens is niet nodig, omdat deze af fabriek van tevoren werden ingesteld.

- Om parameters te wijzigen handelt u als volgt:
- 1. Schakel de besturing uit.
- 2. Schakel de DIP-schakelaar S1300 in.
- 3. Schakel de besturing in.
- Druk gedurende ca. 3 sec. gelijktijdig op en ▲ om in de parametreermodus van de deurbesturing te gaan.
- 5. Wijzig de gewenste parameters.
- Na beëindiging van de instellingen verlaat u de parametreermodus door gedurende ca. 5 sec op ● te drukken.
- 7. Na beëindiging van de werkzaamheden absoluut S1300 bij uitgeschakelde besturing uitschakelen.



3 Scanprotect aanmelden in de besturing

3.1 Selectie van de CAN-afsluitweerstand





3.2 Aanmelden van de melder

L.X 12

Teach-in van de Scanprotect-sensoren

3.3 Teach-in van de Scanprotect-sensoren				
	0	Geen teach-in resp. teach-in voltooid		
L.O I D	1	complete teach-in		
Positie	2	Walk-teach-in		
buiten links/		motion, bewegingsdetectie en		
midden		aanwezigheidsdetectie		
	3	Walk-teach-in alleen		
		motion, bewegingsdetectie		
Positie	4	Walk-teach-in alleen		
buiten		aanwezigheidsdetectie		
rechts	5	Walk-teach-in veiligheidsbereik,		
L.8 13		optioneel		
	6	complete teach-in links		
	7	complete teach-in rechts		
binnen links/	8	Teach-in virtuele trekschakelaar 1		
midden	9	Teach-in virtuele trekschakelaar 2		
L.9 13	10	Teach-in virtuele trekschakelaar 3		
Positie				
binnen				
rechts				

3.4 Red Spote ON

Geselecteerde
Scanprotect rode stippen AAN Na het
opslaan van de waarde springt het display
direct weer terug naar "0". De rode
oriëntatiestippen schakelen na ca. 3 minuten
automatisch uit.

Te beoordelen veldgroottes invoeren 4

Door het teach-in-proces leert iedere sensor zijn omgeving kennen. In het achtergrondbeeld worden vaststaande driedimensionale voorwerpen gedetecteerd en later niet beoordeeld. De omvang van de detectievelden, die afhankelijk si van de montagehoogte van een Scanprotect, wordt als volgt berekend:

^m diepte = 1,2 * ^h montage

In de volgende parameters van de deurbesturing worden na een succesvolle teach-in de maximumwaarden van de binnenste en buitenste melders gescheiden opgeslagen.

Afzonderlijke Scanprotects activeren resp. 4.1 deactiveren

Indien nodig, kunt u OPEN-impulsen van afzonderlijke melders deactiveren met de waarde 0. De aanwezigheidsbewaking kan niet worden uitgeschakeld en is dus altijd actief. Als de melders vooraf al een keer correct waren aangemeld, activeert "1" de melders weer in de beoordeling van de deurbesturing.

Bui	ten	Bin	nen
links/midden	rechts	links/midden	rechts
1.502	L.702	L.802	508.3

4.2 Aanwezigheid diepte, buiten

L		Beschrijving, opmerking
L.526 L.726	0 999	Invoer van de diepte van het bui- tenste aanwezigheidsveld in <i>cm</i> . Voor de eerste wijziging wordt de door de melder bepaalde maxi- male diepte getoond.

4.3 Aanwezigheid breedte, buiten

L		Beschrijving, opmerking
<u>1.820</u> 1.720	0 999	Invoer van de breedte van het bui- tenste aanwezigheidsveld in <i>cm</i> . Voor de eerste wijziging wordt de door de melder bepaalde maxi- male breedte getoond.

4.4 Motion / beweging diepte, buiten

L		Beschrijving, opmerking
L.520	0 999	Invoer van de diepte van het bui- tenste motionveld resp. bewe- gingsveld in <i>cm</i> . Voor de eerste wijziging wordt de door de melder bepaalde maximale diepte getoond.

4.5 Motion, beweging breedte, buiten

L		Beschrijving, opmerking
L.82 T L.72 T	0 999	Invoer van de breedte van het bui- tenste motionveld resp. bewe- gingsveld in <i>cm</i> . Voor de eerste wijziging wordt de door de melder

4.6 Aanwezigheid diepte, binnen

L		Beschrijving, opmerking
L.826 L.926	0 999	Invoer van de diepte van het bin- nenste aanwezigheidsveld in <i>cm</i> . Voor de eerste wijziging wordt de door de melder bepaalde maxi- male diepte getoond.

4.7 Aanwezigheid breedte, binnen

L		Beschrijving, opmerking
1.82C 1.92C	0 999	Invoer van de breedte van het bin- nenste aanwezigheidsveld in <i>cm</i> . Voor de eerste wijziging wordt de door de melder bepaalde maxi- male breedte getoond.

4.8 L 820, L 920: motion, beweging diepte, binnen

L		Beschrijving, opmerking
L.820 L.920	0 999	Invoer van de diepte van het bin- nenste motionveld resp. bewe- gingsveld in <i>cm</i> . Voor de eerste wijziging wordt de door de melder bepaalde maximale diepte getoond.



4.9 Motion, beweging breedte, binnen

L		Beschrijving / opmerking
l.82 1 L.92 1	0 999	Invoer van de breedte van het binnenste motionveld resp. bewegingsveld in <i>cm</i> . Voor de eerste wijziging wordt de door de melder bepaalde maximale breedte getoond.

5 Objectgroottes en speciale functies

5.1 Aanwezigheid target type, buiten

Bepaling van de objectgrootte om aanwezigheid te activeren.

	1	Alle objecten
<u>L.UL U</u>	2	Personen
6.728	3	Niet vastgelegd
	4	Niet vastgelegd
	5	Voertuigen

5.2 Motion target type, buiten

Bepaling van de objectgrootte om beweging te detecteren.

	1	Alle objecten
	2	Personen
8322	3	Niet vastgelegd
	4	Niet vastgelegd
	5	Voertuigen

5.3 Dwarsverkeer resp. Cross Traffic Detection, buiten

Bepaalt de mate van dwarsverkeeronderdrukking.

1.524	1	Dwarsverkeeronderdrukking UIT, alle bewegingen
1.724	2	Parallelle onderdrukking dwarsver- keer
	3	Unidirectioneel naderend, gecen- treerd, smal veld
	4	Unidirectioneel naderend, links
	5	Unidirectioneel naderend, rechts
	6	Unidirectioneel verwijderend
	7	Onderdrukking dwarsverkeer < 1 m
	8	Onderdrukking van een smal object bij nadering
	9	Onderdrukking van bewegingen

die zich verwijderen

5.4 Aanwezigheid target type, binnen

Bepaling van de objectgrootte om aanwezigheid te activeren.

	1	Alle objecten
	2	Personen
6523	3	Niet vastgelegd
	4	Niet vastgelegd
	5	Voertuigen

5.5 Motion target type, binnen

Bepaling van de objectgrootte om beweging te detecteren.

19922	1	Alle objecten
	2	Personen
3 Niet vastgelegd		Niet vastgelegd
	4	Niet vastgelegd
	5	Voertuigen

5.6 Dwarsverkeer resp. Cross Traffic Detection, binnen

Bepaalt de mate van dwarsverkeeronderdrukking.

1.824	1	Dwarsverkeeronderdrukking UIT, alle bewegingen
1.924	2	Parallelle onderdrukking dwarsver- keer
	3	Unidirectioneel naderend, gecen- treerd, smal veld
	4	Unidirectioneel naderend, links
	5	Unidirectioneel naderend, rechts
	6	Unidirectioneel verwijderend
	7	Onderdrukking dwarsverkeer < 1 m
	8	Onderdrukking van een smal object bij nadering
	9	Onderdrukking van bewegingen die zich verwijderen

6 Referentiehoogte

Deze optie wordt vooral gebruikt om afhankelijk van de hoogte van het gedetecteerde object de deur volledig of gedeeltelijk te openen.



De deur wordt gedeeltelijk geopend.



De deur wordt volledig geopend.

1 – 1,75 m (standaard)		
2 – 2,00 m		
3 – 2,25 m		
9 – 3,75 m		
A.240 = 2: Stel de tussenstoppositie op de geselec- teerde referentiehoogte + 0,5 m op de deur af.		

7 Virtuele trekschakelaar

Als in het gebied van de virtuele trekschakelaar minimaal 3 seconden een object wordt gedetecteerd, opent de deur. Per Scanprotect kunnen maximaal drie virtuele trekschakelaars onafhankelijk van elkaar worden aangeleerd.

Om deze functie te gebruiken L.x13 = 1: zie hoofdstuk 3.3

 moet de sensor zijn omgeving hebben geprogrammeerd (montage-aanleerproces).

Om een virtuele trekschakelaar te programmeren:



[1] naar de positie gaan

Ga naar de positie waar de deur door een virtuele trekschakelaar moet worden geactiveerd. De LED knippert 5 seconden snel rood-groen.

[2] niet meer bewegen

Het aanleerproces start, beweeg niet meer. De LED knippert langzaam roodgroen.

Stop als de LED langzaam groen knippert of ga naar een andere positie en blijf stil staan. Als er 2 personen in het
detectiebereik staan, wordt de trekschakelaar gepro- grammeerd op de positie die het dichtst bij de sensor is.

 Het aanleerproces is afgesloten. De LED knippert snel groen of gaat uit.

2) Bij een oranje LED, zie Fouten verhelpen.

Het objecttype en de minimale aanwezigheidsperiode voor de deuractivering kunnen worden ingesteld.

1	Alle objecten
2	Personen
3	Niet vastgelegd
4	Niet vastgelegd
5	Voertuigen



Minimale aanwezigheidsperiode

0 - 0 sec
1 – 1 sec
2 – 2 sec
3 – 3 sec (standaard)
4 - 4 sec
5 – 5 sec
6 – 6 sec
7 – 7 sec
8 - 8 sec
STOP

Om de virtuele trekschakelaar te wissen, moet een "volledige teach-in" worden uitgevoerd.

<u>L.X 13</u>	Om de virtuele trekschakelaar te wissen, moet ofwel een "volledige teach-in" worden uitgevoerd (L.x13 = 1). Of met trekscha- kelaaraanleerproces moet opnieuw worden opgestart met L.x13 = 8/9/10 voor de te wissen trekschakelaar, zonder dat zich iemand in het detectiebereik bevindt. Na één minuut knippert de sensor vijf maal oranje.
	L.X 13

8 Tijdelijk verbergen van hindernissen in het detectieveld

Als een tijdelijk in het detectieveld stilstaand object de automatische deursluiting verhindert, kan dit door de deurdicht-beweging in dodemansmodus tot de eindpositie DICHT worden verborgen. Nadat de eindpositie DICHT is bereikt, gaat de Scanprotect naar de *Teach in-modus* en negeert de hindernis. De automatische sluiting is weer mogelijk. Nadat het object uit het detectieveld is verwijderd, wordt het vrijgekomen oppervlak binnen 30 s weer actief aan de aanwezigheidsbewaking toegewezen.



9 Overige

9.1 Sensor vervangen





9.2 Montage en ingebruikname van nieuwe sensoren

(zie ook hoofdstuk 1.5 tot 1.9)



Aan de besturing instellen

Aanmelden var	n de melder	
Nieuwe in bedrijf nemen		
Buiten	Binnen	
L.S 13 L.7 13	L.8 13 L.9 13	
Teach-in		

De besturing overdraagt alle vooraf ingevoerde Scanprotectparameters na een succesvolle teach-in automatisch naar de nieuwe Scanprotect.

9.3 Ingestelde Scanprotect op een nieuwe besturing in gebruik nemen

De Scanprotect draagt alle parameterwaarden over aan de deurbesturing. Teach In hoeft **NIET** opnieuw plaats te vinden.



9.3.1 Ingebruikname met de app LZR Widescan





L.712, L.612 = buiten L.812, L.912 = binnen C = rechts A/B = links/midden

Montageposition "C" rechts nur im Ausnahmefall!

10 Weergave en foutmeldingen van de besturing FUE-1

10.1 Ingangsmeldingen

EL 8 1	Impuls OPEN van positie "buiten links/ midden", volledige opening
6.1.62	Aanwezigheidsdetectie van positie "buiten links/midden"
EL 63	Impuls OPEN van positie "buiten links/ midden", gedeeltelijke opening
EL 64	Impuls OPEN van positie "buiten links/ midden", virtuele trekschakelaars 1 – 3
E.E.7.1	Impuls OPEN van positie "buiten rechts" , volledige opening
<u>8833</u>	Aanwezigheidsdetectie van positie "buiten rechts"
E.E. 73	Impuls OPEN van positie "buiten rechts" , gedeeltelijke opening
<u>E.E. 74</u>	Impuls OPEN van positie "buiten rechts" , virtuele trekschakelaars 1 – 3
EL 8 1	Impuls OPEN van positie "binnen links/ midden", volledige opening
583.3	Aanwezigheidsdetectie van positie "binnen links/midden"

EL 83	Impuls OPEN van positie "binnen links/ midden", gedeeltelijke opening
<i>EL8</i> 4	Impuls OPEN van positie "binnen links/ midden", virtuele trekschakelaars 1 – 3
EL 9 1	Impuls OPEN van positie "binnen rechts", volledige opening
EL 92	Aanwezigheidsdetectie van positie "binnen rechts"
EL 93	Impuls OPEN van positie "binnen rechts" , gedeeltelijke opening
EL 94	Impuls OPEN van positie "binnen rechts" , virtuele trekschakelaars 1 – 3

10.2 Informatiemeldingen

1.862	De ingebruikname op de positie <i>"buiten links/midden"</i> is nog niet afgesloten. De Scanprotect is nog niet volledig in gebruik.			
1.872	De ingebruikname op de positie "buiten rechts" is nog niet afgesloten, zoals I. A62.			
1.882	De ingebruikname op de positie "binnen <i>links/midden"</i> is nog niet afgesloten, zoals I. A62.			
1.892	De ingebruikname op de positie "binnen rechts" is nog niet afgesloten, zoals I. A62.			
1.864	Teach In heeft nog niet plaatsgevonden op de positie " <i>buiten links/midden</i> ".			
1.874	Teach In heeft nog niet plaatsgevonden op de positie " <i>buiten rechts</i> ".			
1.884	Teach In heeft nog niet plaatsgevonden op de positie "binnen links/midden".			
1,894	Teach In heeft nog niet plaatsgevonden op de positie "binnen rechts".			

10.3 Foutmeldingen

F	Oorzaak				
F. 10 1	Sensor is niet compatibel met de besturing				
5.102	Storing in CAN-bus				
F. 103	CAN-bus is inactief				
F. 104	Er bevinden zich meer dan 4 detec- toren op de bus.				
F. 180	Detector op montagepositie <i>buiten links</i> resp. midden defect	3)			
F. 170	Detector op montagepositie <i>buiten rechts</i> defect				
F. 180	Detector op montagepositie binnen links resp. midden defect				
F. 190	Detector op montagepositie binnen rechts defect				



F. 104	Meer dan vier detectoren op een bus			
F. 162	Afbreken van de communicatie op montagepositie buiten links resp. midden			
5.172	Afbreken van de communicatie op montagepositie <i>buiten rechts</i>			
F. 182	Afbreken van de communicatie op montagepositie binnen links resp. midden			
F. 192	Afbreken van de communicatie op montagepositie <i>binnen rechts</i>			
F. 185	<i>each-in</i> mislukt op montagepositie puiten links resp. midden			
F. 175	Teach-in mislukt op montagepositie buiten rechts			
F. 185	<i>Teach-in</i> mislukt op montagepositie binnen links resp. midden			
F. 195	<i>Teach-in</i> mislukt op montagepositie <i>binnen rechts</i>			
F. 168	Maskeringsfout op montagepositie buiten links/midden (door spiege- lende objecten in het detectieveld). De deur functioneert echter normaal met Scanprotect. De foutmelding verschijnt zolang de Scanprotect meldt. Na 15 tot 30 s verdwijnt de melding vanzelf, anders zijn er andere montageposities nodig.			
8.178	Maskeringsfout op montagepositie <i>buiten rechts</i> , zoals F16A			
F. 188	Maskeringsfout op montagepositie <i>binnen links/midden</i> , zoals F16A			
F. 198	Maskeringsfout op montagepositie <i>binnen rechts</i> , zoals F16A			

3) Besturing activeert de ingang voor de aanwezigheidsbewaking

Fouten verhelpen display 11 Scanprotect

	E1: CPU-XXX					
	Interne fout					
	Vervang de sensor.					
(0)40)	E2: XXX PWR					
(2	Storing in interne stroomvoorziening.					
	Vervang de sensor.					
	E2: IN SUPPLY					
	De stroomvoorziening is te laag of te hoog:					
	2. Controleer de stroomvoorziening					
	→ Diagnose LCD.					
	E2: TEMP					
	De interne temperatuur is te laag of te hoog:					
	1. Controleer de sensortemperatuur					
	→ Diagnose LCD.					
	2. Bescherm de sensor tegen direct hitte-					
	inwerking en koude-inwerking.					

(0 ⁵					
	De sensor heeft een aanleerproces nodig:				
	1. Start na instellen van de hoek een				
	aanleerproces. Alle aanwezigheidsuitgangen				
	En bevenigingsungangen zijn geachveerd.				
	Storing in aanleerproces:				
	1. Is het aanleerveld leeg en vlak?				
	2. Start de teach-in opnieuw op:				
	 het veld links is leeg en vlak, of 				
	 het veld rechts is leeg en vlak. 				
	E5: TILT Storing in aanleerproces door hellingsboek				
	1 Pas de hellingshoek aan				
	maximaal 15° → Diagnose LCD.				
	2. Start het montage-aanleerproces opnieuw				
	op.				
	E5: AZIMUTH Storing in agnleerproces door zijhoek:				
	1 Pas de zijhoek aan				
	maximaal 45° → Diagnose LCD.				
	2. Start het montage-aanleerproces opnieuw				
	op.				
	E5: HEIGHT				
	1 Pas de montageboogte aan maximaal 6 m				
	en minimaal 2 m				
	2. Start het montage-aanleerproces opnieuw				
	op.				
	E5: TIME-OUT				
	1 Start bet montage-aanleerproces opnieuw				
	op. Als de LED rood-groen knippert, mag				
	gedurende minimaal 5 sec. geen beweging				
	worden gedetecteerd.				
	montage-aanleerproces opnieuw op.				
	E5: MASKING				
	Hindernis in de hoogte of naast de deur.				
	1. Positioneer de sensor gecentreerd boven				
	het te detecteren bereik resp. midden boven de deur				
(a)Ma)	E6: FQ OUT				
(06	Fout op sensoruitgang 1.				
	Vervang de sensor.				
	E8: Fout on detectionnerect:				
(. Mr. O	1 Wacht bij temperaturen onder -20°C tot bet				
	opwarmproces is afgesloten.				
	2. Vervang anders de sensor.				
***	Oranjegekleurde LED brandt:				
**	De sensor heeft een opslagprobleem.				
	vervang de sensor.				
	1 Test de kabel				
	2. Test de pinnen en aansluiting op de				
	besturingszijde.				
	De deur reageert niet.				
	De servicemodus is actief.				
	 Deactiveer de servicemodus (zie pagina 53) 				

De bewegingsdetectie start te laat.

- De sensor heeft een grote negatieve hoek.
- 1. Verklein de sensorhoek.

12 Technische gegevens

Technologie	Laserscanner, lichtlooptijdmeting, 7 lasergordijnen		
Beoordelingen	Beweging en aanwezigheid		
Beoordelingszones	Breedte = montagehoogte Diepte = 1,2 × montagehoogte Instelbaar en afhankelijk van de gebruikersinstellingen		
Montagehoogte	2 m 8 m		
Minimale reflectie- factor	>2% (vanaf vloer en voorwerp)		
Minimale object- grootte	15 cm op een afstand van 6 m (afhankelijk van de afstand tot het object)		
Emissies			
Niet-zichtbare laser	Golflengte 905 nm; maximaal pulsvermogen 75 W, klasse 1		
Rode zichtbare laser	Golflengte 650 nm, maximaal continuvermogen 3 mW, klasse 3R		
Voedingsspanning	12 - 30 V DC ± 10%		
Opgenomen ver- mogen	< 6 W		
Reactietijd	Typ. 100 ms, max. 500 ms		
Uitgang	CAN-bus-communicatie		
LED-displays	Twee driekleurige LEDs voor uit- gangstoestanden en foutweer- gave		
Afmetingen	H × B × D: ca. 200 × 150 × 100 mm		
Materiaal, kleur	PC/ASA, zwart		
Draaihoek op de houder	-45° + 45°, met vergrendelings- schroef vast te zetten		
Bluetooth- communicatie	Bandbreedte: 2402–2480 MHz maximaal zendvermogen 12 dBm		
Kantelhoek op de houder	- 10° - + 5°		
Beschermklasse	IP65		
Temperatuurbereiken Magazijn Bediening	- 10 °C + 60 °C - 30 °C + 60 °C		
Trillingen	< 2G		

Technische wijzigingen voorbehouden. Alle meetwaarden zijn onder laboratoriumomstandigheden vastgesteld.

Alle eerdere uitgaven verliezen door deze uitgave hun geldigheid.

De gegevens in dit document kunnen zonder aankondiging vooraf worden gewijzigd.

De in dit document gemaakte installatie-adviezen gaan uit van gunstige raamvoorwaarden.



Innhold

1	▲ Viktige sikkerhetsmerknader	62
1.1	Installasjon, vedlikehold, sikkerhet	62
1.2	Scanprotect i oversikten	62
1.3	Klargjøring av Scanprotect før monteringen	63
1.4	Justering av holderen	63
1.5	Montering av Scanprotect	64
1.6	Tilkopling av Scanprotect til portstyringen	64
1./	Pørstegangsinstallasjon sprakvalg	60
1.0	Resultat logg / internt feilminne	66
1.10	Strømforsvning	66
1.11	Driftstid	66
1.12	Språkvalg	66
1.13	Justering av Scanprotect per portside	66
1.14	Justering av to Scanprotect per portside	67
2	Åpne programmeringsnivået	68
2.1	Parameterinnstilling på servicenivå	68
3	Registrere Scanprotect i styringen	68
3.1	Valg av CAN-endemotstand	68
3.2	Registrering av sensorene	68
3.3	Lære inn Scanprotect-sensorene	69
3.4		69
4	Registrering av teltstørrelsene	60
41	Aktivering / deaktivering av enkelte Scanprotect	69
4.2	Nærvær dybde ute	69
4.3	Nærvær bredde, ute	69
4.4	Motion, bevegelse dybde, ute	69
4.5	Motion, bevegelse bredde, ute	69
4.6	Nærvær dybde, inne	69
4.7	Nærvær bredde, inne	69
4.8	L.820, L.920: Motion, bevegelse dybde, inne	69
4.9	Motion, bevegelse bredde, inne	69
5	Objektstørrelser og spesialfunksjoner	70
5.1	Nærvær larget lype, ute	70
5.2	Krysende trafikk dys	10
0.0	Cross Traffic Detection ute	70
5.4	Nærvær Target Type, inne	70
5.5	Motion Target Type, inne	70
5.6	Kryssende trafikk dvs. Cross	
	Traffic Detection, inne	70
6	Referansehøyde	70
7	Virtuelt snortrekk	71
8	Midlertidig skjuling av hindringer	
	i nærværsfeltet	72
9	Annet	72
9.1	Sensorbytte	72
9.2	Installering og igangsetting av nye sensorer	72
9.3	Igangsetting av den programmerte	
	Scanprotect på en ny styring	73
10	Display og feilmeldinger av styringen FUE-1	73
10.1	Inngangsmeldinger	73
10.2	Informasjonsmeldinger	/4 74
10.3		74
11	Utbearing av tell, display Scanprotect	/4
12	Tekniske data	75

${igt \Delta}$ Viktige sikkerhetsmerknader

1.1 Installasjon, vedlikehold, sikkerhet

- Ikke installer Scanprotect på steder med ekstrem vibrasjon.
- Ikke dekk til laser-vinduet.

1

- Unngå ekstreme temperatursvingninger på Scanprotect.
- La Scanprotect forbli permanent slått på ved omgivelsestemperaturer < -10 °C.
- Rengjør laservinduet ved behov med en myk, ren og litt fuktig mikrofiberklut. Vi anbefaler bruk av rengjøringsmidler for optiske linser.
- Bruk hverken aggressive rengjøringsmidler eller tørre kluter til rengjøring av sensoroptikken.
- Rengjøring med høytrykksspylere er ikke tillatt.
- Scanprotect skal kun monteres, tilkobles og tas i drift av opplært personell.
- Før du forlater installasjonsstedet, må du forsikre deg om at Scanprotect virker som den skal.
- Åpning av enheten og reparasjoner foretatt av uautorisert personell, fører til umiddelbart tap av garantien.

1.2 Scanprotect i oversikten



- 1 Endemotstand
 - CAN-tilkoplinger
- 3 Laservindu
- 4 LED-vindu

2

- 5 Deksel
- 6 Låseskrue
- 7 Kabelgjennomføring
- 8 LC-display
- 9 Folietastatur
- 10 Hellingsvinkel-justeringsskrue
- 11 Parallellvinkel-justeringsskrue
- 12 Sikringsskrue
- 13 Monteringsplate



LED-visninger



Nærværsfelt

Sikringsfelt

Innstillinger



Registrering



1.3 Klargjøring av Scanprotect før monteringen





1.4 Justering av holderen



1.4.1 Montering av holderen



Ikke monter Scanprotect på kledning eller deksler. Bruk egnede holdere, f.eks.: 1. holder for impulsgiver, artikkelnr.: 120146 eller 2. justerbar arm, artikkelnr.: 800201





1.6 Tilkopling av Scanprotect til portstyringen Tilkobling av Scanprotect til portstyringen til bruk av lysgitteret *Telco*



Tilkopling med tilslutningsledning Snap 8 på venstre kontakt. På styringssiden settes bare den 4-polede klemlisten X 28 på. Er kabelen for kort, må du forlenge den på Scanprotect-siden med en forbindelsesledning.

Artikkelnr.:	Ledninger		
019309	Tilslutningsledning, 15 m		
019311	Forbindelsesledning, 5 m		
019312	Forbindelsesledning, 10 m		

Tilkobling av Scanprotect snap-fordeleren til **bruk av** lysgitteret *Feig*





alle porter unntatt RTS



bare for RTS



Sammenkopling av flere Scanprotect-sensorer skjer med Snap 8 forbindelsesledninger fra sensor til sensor. For å gjøre dette, må du fjerne den allerede tilkoplede endemotstanden fra enhetene som skal sammenkoples. Endemotstanden forblir på siste Scanprotect, sett fra styringssiden.

Artikkelnr.:	Ledninger		
019311	Forbindelsesledning, 5 m		
019312	Forbindelsesledning, 10 m		





1.8 Opplysning om monteringsposisjon



Velg sensorens monteringsposisjon på LC-displayet til Scanprotect ved hjelp av folietastatur i menyen "Sensor pos".

1.9 Resultat logg / internt feilminne



1.10 Strømforsyning



1.11 Driftstid



1.12 Språkvalg



1.13 Justering av Scanprotect per portside















LES DETTE:

For innlæring av sensoren(e) må et kvadratisk areal på 2× (a + 0,3 m) være helt fri for hindringer. Som hindring regnes påkjøringsvernstolper, reoler, kasser osv.





Montageposition "C" rechts nur im Ausnahmefall!



LES DETTE:

For innlæring av sensoren(e) må et kvadratisk areal på 2× (a + 0,3 m) være helt fri for hindringer. Som hindring regnes påkjøringsvernstolper, reoler, kasser osv.

2 Åpne programmeringsnivået

Scanprotects innstillingsparametre ligger på det enkle servicenivået. Det holder med å sette styringens servicebryter S1300 til posisjon ON (oppover).

2.1 Parameterinnstilling på servicenivå

Det er ikke nødvendig å endre basisdataene. De har allerede blitt innstilt på fabrikken.

For å endre parametre, går du frem som i det følgende:

- 1. Kople ut styringen.
- 2. Kople inn DIP-bryteren S1300.
- 3. Kople inn styringen.
- 4. Trykk samtidig på og ▲ i ca. 3 s for å komme inn i portstyringens konfigureringsmodus.
- 5. Endre de ønskede parametrene.
- Når innstillingen av avsluttet, forlater du konfigureringsmodusen ved å trykke på ● i ca. 5 s.
- 7. Når arbeidene er avsluttet, skal du slå av S1300 ved utkoplet styring. Viktig!



Registrere Scanprotect i styringen

3.1 Valg av CAN-endemotstand

3





3.2 Registrering av sensorene



3.3 Lære inn Scanprotect-sensorene

	0	Ingen Teach-in eller Teach-in avsluttet		
L.O ID	1	Komplett Teach-in		
Posision Ute	2	Walk-Teach-in Motion, registrering av		
venstre/		bevegelser og nærvær		
midte	3	Walk-Teach-in, kun registering av		
		motion/bevegelser		
	4	Walk-Teach-in kun registrering av		
Posision Ute		nærvær		
høvre	5	Walk-Teach-in sikkerhetsområde,		
		opsjonelt		
L.O ID	6	Komplett Teach-in venstre		
Posision	7	Komplett Teach-in høyre		
Inne	8	Teach-in virtuelt snortrekk 1		
venstre/	9	Teach-in virtuelt snortrekk 2		
midte	10	Teach-in virtuelt snortrekk 3		
1.913				
Posisjon				
Inne høyre				

3.4 Red Spots ON

VII	Den valgte
	Scanprotect: Red Spots ON. Etter lagring av verdien veksler displayet tilbake til "0" igjen.
	De røde orienteringspunktene slukner
	automatisk etter ca. 3 minutter.

4 Registrering av feltstørrelsene som skal analyseres

Gjennom Teach-in-prosessen (innlæring) blir hver sensor kjent med sin omgivelse. I bakgrunnsbildet registreres ubevegelige 3-dimensjonale objekter, som ikke trenger analyseres senere. Størrelsen på registreringsfeltene er avhengig av Scanprotect sin monteringshøyde og beregnes som følger:

^m dybde= 1,2 * ^h montering

De følgende portstyringsparametrene lagrer, etter vellykket Teach-in, maksimumsverdiene for de innvendige og utvendige sensorene hver for seg.

4.1 Aktivering / deaktivering av enkelte Scanprotect

Om nødvendig kan du deaktivere ÅPEN-impulser til enkelte sensorer med verdien **0**. Overvåkingen av tilstedeværelse kan ikke slås av og er derfor alltid aktiv. Hvis sensorene har vært korrekt registrert allerede før, kan du aktivere dem igjen med "1" for at de skal bli med i portstyringens analyse.

Ute		Inne	
Venstre/ Høyre midte		Venstre/ Høyre midte	
1.602	1.702	1.802	L.902

4.2 Nærvær dybde, ute

L.		Beskrivelse, anmerkning
1.826	0 999	Inntasting av dybden til det utven- dige nærværsfeltet i cm. Før før-
1.725		stegangs endring vises maksimal- dybden beregnet av sensoren.

4.3 Nærvær bredde, ute

L.		Beskrivelse, anmerkning
1.526	0 999	Inntasting av bredden til det utven- dige nærværsfeltet i <i>cm</i> . Før før-
E.72E		stegangs endring vises maksi- malbredden beregnet av sensoren.

4.4 Motion, bevegelse dybde, ute

L.		Beskrivelse, anmerkning
E.620	0 999	Inntasting av dybden til det utven- dige motion- dvs. bevegelsesfeltet
L.720		i <i>cm</i> . Før førstegangs endring vises maksimaldybden beregnet av sensoren.

4.5 Motion, bevegelse bredde, ute

L.		Beskrivelse, anmerkning
1.521	0 999	Inntasting av bredden til det utven- dige motion- dvs. bevegelsesfeltet
L.72 I		i <i>cm</i> . Før førstegangs endring vises maksimalbredden beregnet av sensoren.

4.6 Nærvær dybde, inne

L.		Beskrivelse, anmerkning
1.825	0 999	Inntasting av dybden til det innven- dige nærværsfeltet i <i>cm</i> . Før før-
L.926		stegangs endring vises maksimal- dybden beregnet av sensoren.

4.7 Nærvær bredde, inne

L.		Beskrivelse, anmerkning
1.826	0 999	Inntasting av bredden til det inn- vendige nærværsfeltet i <i>cm</i> . Før
1.926		førstegangs endring vises maksi- malbredden beregnet av sensoren.

4.8 L.820, L.920: Motion, bevegelse dybde, inne

L.		Beskrivelse, anmerkning
L.820	0 999	Inntasting av dybden til det innven- dige motion- dvs. bevegelsesfeltet
L.920		i <i>cm</i> . Før førstegangs endring vises maksimaldybden beregnet av sensoren.

4.9 Motion, bevegelse bredde, inne

L.		Beskrivelse, anmerkning
L.82 1 L.92 1	0 999	Inntasting av bredden til det innvendige motion- dvs. bevegelsesfeltet i <i>cm</i> . Før førstegangs endring vises maksimalbredden beregnet av sensoren.



5 Objektstørrelser og spesialfunksjoner

5.1 Nærvær Target Type, ute

Fastsettelse av objektstørrelsen for nærværsmelding

	1	Alle objekter
<u>L.UL U</u>	2	Personer
6.728	3	Ikke spesifisert
	4	Ikke spesifisert
	5	Kjøretøy

5.2 Motion Target Type, ute

Fastsettelse av objektstørrelsen for bevegelsesmelding

[[[]]	1	Alle objekter
	2	Personer
6.322	3	Ikke spesifisert
	4	Ikke spesifisert
	5	Kjøretøy

5.3 Kryssende trafikk dvs. Cross Traffic Detection, ute

Fastlegger omfanget av krysstrafikk-undertrykking.

1.524	1	Krysstrafikk-undertrykking AV, alle bevegelser
	2	Parallell utblending, krysstrafikk
<u>L. L </u>	3	Enveis tilnærmende, sentrert, smalt felt
	4	Enveis tilnærmende, venstre
	5	Enveis tilnærmende, høyre
	6	Enveis tilbaketrekkende
	7	Utblending krysstrafikk, < 1 m
	8	Utblending av et smalt objekt ved tilnærming
	9	Utblending av bevegelser som fjerner seg

5.4 Nærvær Target Type, inne

Fastsettelse av objektstørrelsen for nærværsmelding

1928	1	Alle objekter
	2	Personer
6523	3	Ikke spesifisert
	4	Ikke spesifisert
	5	Kjøretøy

5.5 Motion Target Type, inne

Fastsettelse av objektstørrelsen for bevegelsesmelding

558.1	1	Alle objekter
	2	Personer
E.922	3	Ikke spesifisert
	4	Ikke spesifisert
	5	Kjøretøy

5.6 Kryssende trafikk dvs. Cross Traffic Detection, inne

Fastlegger omfanget av krysstrafikk-undertrykking.

1.824	1	Krysstrafikk-undertrykking AV, alle bevegelser
1.924	2	Parallell utblending, krysstrafikk
	3	Enveis tilnærmende, sentrert, smalt felt
	4	Enveis tilnærmende, venstre
	5	Enveis tilnærmende, høyre
	6	Enveis tilbaketrekkende
	7	Utblending krysstrafikk, < 1 m
	8	Utblending av et smalt objekt ved tilnærming
	9	Utblending av bevegelser som fjerner seg

6 Referansehøyde

Dette alternativet brukes hovedsakelig for å åpne porten helt eller bare delvis basert på høyden til det registrerte objektet.





Porten åpnes delvis.



Porten åpnes helt.

1 – 1,75 m (standard)
2 – 2,00 m
3 – 2,25 m
9 – 3,75 m
A.240 = 2: Juster mellomstopposisjonen på porten på valgt referansehøyde + 0,5 m.

7 Virtuelt snortrekk

Hvis det registreres et objekt i det virtuelle snortrekkområdet i minst 3 sekunder, så åpnes porten. Inntil tre virtuelle snortrekk kan innlæres i pro Scanprotect uavhengig av hverandre.

For å bruke denne funksjonen L.x13 = 1, se kapittel 3.3

 må sensoren ha lært om omgivelsen (monteringsinnlæring).

For å lære inn et virtuelt snortrekk:



[1] gå til posisjonen

Gå til posisjonen der porten skal aktiveres av det virtuelle snortrekket. LED-en blinker raskt rødt-grønt i 5 sekunder.

[2] stå stille

Innlæringen starter, vennligst stå stille nå. LED-en blinker langsomt rødt-grønt.

Hvis LED-en blinker langsomt grønt, stå stille eller gå til en annen posisjon og stå stille der. Hvis 2 personer står i registreringsområdet, læres snortrekket inn på posisjonen nærmest sensoren.

 Innlæringsprosessen er avsluttet. LED-en blinker raskt grønt eller slukner.

2) Ved orange LED, se Utbedring av feil.

Objekttypen og den minimale nærværstiden inntil portaktivering kan stilles inn:

L.X43	1	Alle objekter
	2	Personer
	3	Ikke spesifisert
	4	Ikke spesifisert
	5	Kjøretøy

min. nærværstid

<u>L.X44</u>	0 – 0 s
	1 – 1 s
	2 – 2 s
	3 – 3 s (standard)
	4 – 4 s
	5 – 5 s
	6 – 6 s
	7 – 7 s
	8 – 8 s
	STOPP

For å slette de virtuelle snortrekkene må det gjøres en "full teach-in":



L.X 13

8 Midlertidig skjuling av hindringer i nærværsfeltet

Hvis et objekt midlertidig står stille i nærværsfeltet og forhindrer automatisk portlukking, kan det skjules gjennom bevegelsen lukk port i dødmannsstyring til endeposisjon LUKKET. Etter å ha nådd endeposisjonen LUKKET, bytter Scanprotect til *Teach in*-modus og ignorerer hindringen. Automatisk lukking er mulig igjen. Etter at objektet er fjernet fra nærværsfeltet, blir det frigjorte området aktivt tildelt overvåkingen av tilstedeværelse igjen innen 30 sekunder.



9 Annet

9.1 Sensorbytte





9.2 Installering og igangsetting av nye sensorer (se også kapittel 1.5 til 1.9)




Still inn på styringen:



Styringen overfører alle forhåndsinnstilte Scanprotectparametre etter vellykket Teach-in automatisk til den nye Scanprotect.

9.3 Igangsetting av den programmerte Scanprotect på en ny styring

Scanprotect overfører alle parametriserte verdier til portstyringen. En ny *Teach In* er **IKKE** nødvendig.



9.3.1 Igangsetting via app LZR Widescan





L.712, L.612	= utvendig	С	= høyre
L.812, L.912	= innvendig	A/B	= venstre / i midten

Montageposition "C" rechts nur im Ausnahmefall!

10 Display og feilmeldinger av styringen FUE-1

10.1 Inngangsmeldinger

E.L. 6 T	Impuls OPP fra posisjon " <i>ute venstre/</i> <i>midte</i> ", full åpning
533.3	Nærvær registrert på posisjon "ute venstre/midte "
E.L 63	Impuls OPP fra posisjon "ute venstre/ midte", delåpning
EL 64	Impuls OPP fra posisjon "ute venstre/ midte", virtuelt snortrekk 1 – 3
E.L 7 1	Impuls OPP fra posisjon "ute høyre" , full åpning
55 3.3	Nærvær registrert på posisjon "ute høyre"
E.E. 73	Impuls OPP fra posisjon "ute høyre ", delåpning
E.L 74	Impuls OPP fra posisjon "ute høyre" , virtuelt snortrekk 1 – 3
E.L 8 1	Impuls OPP fra posisjon " inne venstre/midte ", full åpning
EL 82	Nærvær registrert på posisjon "inne venstre/midte"

EL 83	Impuls OPP fra posisjon " inne venstre/midte ", delåpning
E.L 84	Impuls OPP fra posisjon "inne venstre/midte", virtuelt snortrekk 1 – 3
EL 9 1	Impuls OPP fra posisjon "inne høyre" , full åpning
EL 92	Nærvær registrert på posisjon " inne høyre "
EL 93	Impuls OPP fra posisjon " <i>inne høyre</i> ", delåpning
EL 94	Impuls OPP fra posisjon " inne høyre ", virtuelt snortrekk 1 – 3

10.2 Informasjonsmeldinger

1.862	lgangsetting på posisjon utvendig venstre / i midten er ennå ikke avsluttet. Scanprotect er ennå ikke helt i drift.
578.1	lgangsetting på posisjon utvendig høyre er ennå ikke avsluttet, som I. A62.
1.882	Igangsetting på posisjon <i>innvendig</i> <i>venstre / i midten</i> er ennå ikke avsluttet, som I. A62.
1.892	Igangsetting på posisjon innvendig høyre er ennå ikke avsluttet, som I. A62.
1.854	På posisjon utvendig venstre / i midten har <i>Teach In</i> ennå ikke skjedd.
1.874	På posisjon utvendig høyre har Teach In ennå ikke skjedd.
1.884	På posisjon innvendig venstre / i midten har <i>Teach In</i> ennå ikke skjedd.
1,894	På posisjon <i>innvendig høyre</i> har <i>Teach In</i> ennå ikke skjedd.

10.3 Feilmeldinger

F	Årsak	
F. 10 1	Sensoren er ikke kompatibel med styringen	
<i>5.102</i>	CAN-buss, feil	
F. 103	CAN-buss er inaktiv	
F. 104	Det er mer enn 4 detektorer på bussen.	2)
F. 180	Detektor på monteringsposisjon ute venstre / midte defekt	3)
F. 170	Detektor på monteringsposisjon ute høyre defekt	
F. 180	Detektor på monteringsposisjon <i>inne venstre / midte</i> defekt	
F. 190	Detektor på monteringsposisjon <i>inne høyre</i> defekt	

F. 104	Mer enn 4 detektorer på bussen	
F. 182	Kommunikasjonsbrudd på monte- ringsposisjon Ute venstre / midte	
8.172	Kommunikasjonsbrudd på monte- ringsposisjon Ute høyre	
F. 182	Kommunikasjonsbrudd på monte- ringsposisjon <i>inne venstre / midte</i>	
F. 192	Kommunikasjonsbrudd på monte- ringsposisjon <i>inne høyre</i>	
<i>F.</i> 185	<i>Teach-in</i> mislyktes på monteringspo- sisjon Ute venstre / midte	
<i>F.</i> 175	<i>Teach-in</i> mislyktes på monteringspo- sisjon Ute høyre	
F. 185	<i>Teach-in</i> mislyktes på monteringspo- sisjon <i>inne venstre / midte</i>	3)
F. 195	<i>Teach-in</i> mislyktes på monteringspo- sisjon Inne høyre	-,
F. 168	Maskeringsfeil på monteringsposisjon <i>utvendig venstre / i midten</i> (på grunn av reflekterende objekter i registre- ringsfeltet). Porten fungerer likevel nor- malt med Scanprotect. Feilmeldingen vises, så lenge Scanprotect rapport- erer. Selvslukkende etter 15 til 30 s, ellers kreves andre monteringsposis- joner.	
F. 178	Maskeringsfeil på monteringsposisjon utvendig høyre , som F16A	
F. 188	Maskeringsfeil på monteringsposisjon <i>utvendig venstre / i midten,</i> som F16A	
F. 198	Maskeringsfeil på monteringsposisjon <i>innvendig høyre</i> , som F16A	

3) Styring aktiverer inngangen for nærværsovervåking

11 Utbedring av feil, display Scanprotect

	E1: CPU-XXX Intern feil		
	Skift ut sensoren.		
	E2: XXX PWR		
(while 5	Feil på den interne strømforsyningen.		
	Skift ut sensoren.		
	E2: IN SUPPLY		
	Strømforsyningen er for lav eller for høy:		
	2. Kontroller strømforsyningen		
	→ Diagnose LCD.		
	E2: TEMP		
	Den interne temperaturen er for lav eller for høy:		
	1. Kontroller sensortemperaturen		
	→ Diagnose LCD.		
	 Beskytt sensoren mot direkte varme- eller kuldepåvirkning. 		



(05		
	Sensoren krever en innlæringsprosess:	
	1. Start innlæringen etter vinkelinnstillingen. Alle nærværs- og sikringsutganger er	
	aktivert.	
	E5: FLATNESS	
	Innlæring mislykket:	
	1. Er innlæringsfeltet tomt og jevnt?	
	2. Start leach-in pa nytt:	
	 nar venstre felt er tomt og jevnt eller 	
	E5: TILT	
	1 Juster helpingevinkelen	
	 Juster heiningsvinkelen, maksimalt 15° → Diagnose I CD 	
	2 Start monterings-innlæringen på nytt	
	E5: AZIMI ITH	
	Innlæring mislykket pga, sidevinkel:	
	1 Juster sidevinklene	
	maksimalt 45° → Diagnose LCD.	
	2. Start monterings-innlæringen på nytt.	
	E5: HEIGHT	
	Innlæring mislykket pga. monteringshøyden.	
	1. Juster monteringshøyden, maks. 6 m og	
	min. 2 m	
	2. Start monterings-innlæringen på nytt.	
	E5: TIME-OUT	
	Innlæring mislykket:	
	1. Start monterings-innlæringen på nytt. Når	
	LED-en blinker rødt-grønt, skal det i minst	
	5 sek. ikke registreres noe bevegelse.	
	 Endre din posisjon litt. Start monterings- innlegringen på putt. 	
	ES: MASKING Hinder i høyden eller ved siden av porten.	
	1. Plasser sensoren sentrert over	
	registreringsområdet eller sentrert over porten.	
	E6: FQ OUT	
(~~6	Feil på sensorutgang 1.	
	Skift ut sensoren.	
	E8:	
C.MML, 8	rell pa registreringsenneten:	
	 Ved en temperatur under -20 °C ma du vente til eppvermingen er eveluttet 	
	2 Ellers skift ut sensoren	
<u></u>	Sensoren har et lagringsproblem	
<u> </u>	Skift ut sensoren.	
	LED og LCD-visning er av	
	1 Siekk kabelen	
	2 Kontroller ninnetilordningen og tilkoplingen	
	på stvringssiden.	
	Porten reagerer ikke. Service-modus er aktiv.	
	Bevegelsesregistering starter for sent	
	Sensoren har en stor negativ vinkel.	
	1. Reduser sensorvinkelen.	
	i	

12 Tekniske data

Teknologi	Laserskanner, tidsmåling for laser- strålen, 7 laser-gardiner
Evalueringer	Bevegelse og nærvær
Evalueringsområder	Bredde = monteringshøyde Dybde = 1,2 × monteringshøyde Justerbar og avhengig av bruke- rinnstillingene
Monteringshøyde	2 m 8 m
Minimal refleksjons- faktor	> 2 % (fra gulv og objekt)
Minimal objektstør- relse	15 cm @ 6 m (avhengig av objek- tavstanden)
Emisjon	
ikke synlig laser	Bølgelengde 905 nm; maksimal pulseffekt 75 W, klasse 1
rød synlig laser	Bølgelengde 650 nm, mak- simal langtidseffekt 3 mW, klasse 3R
Forsyningsspenning	12-30 V DC ± 10%
Effektopptak	< 6 W
Reaksjonstid	Typ. 100 ms, maks. 500 ms
Utgang	CAN-buss-kommunikasjon
LED-visninger	To 3-fargede lysdioder for utgang- stilstander og feilmelding
Mål	H × B × D: ca. 200 × 150 × 100 mm
Material, farge	PC/ASA, svart
Dreievinkel på hol- deren	−45° + 45°, kan fikseres med låseskruen
Bluetooth-	Båndbredde: 2402 – 2480 MHz
kommunikasjon	maksimal sendeeffekt 12 dBm
Tiltvinkel på holderen	-10° - +5°
Kapslingsgrad	IP65
Temperaturområder Lager Drift	-10 °C + 60 °C -30 °C + 60 °C
Vibrasjoner	< 2G

Med forbehold om tekniske endringer. Alle måleverdier er beregnet under laboratorieforhold.

Alle tidligere utgaver blir ugyldige med denne utgaven. Angivelsene i dette dokumentet kan bli endret uten forvarsel. Installasjonsanbefalingene i dette dokumentet forutsetter best mulige rammebetingelser.



Weitergabe sowie Vervielfältigung dieses Dokuments, Verwertung und Mitteilung seines Inhalts sind verboten, soweit nicht ausdrücklich gestattet. Zuwiderhandlungen verpflichten zu Schadenersatz. Alle Rechte für den Fall der Patent-, Gebrauchsmuster- oder Geschmacksmustereintragung vorbehalten. Änderungen vorbehalten.

Dissemination as well as duplication of this document and the use and communication of its content are prohibited unless explicitly permitted. Noncompliance will result in damage compensation obligations. All rights reserved in the event of patent, utility model or design model registration. Subject to changes.

Toute transmission ou reproduction de ce document, toute exploitation ou communication de son contenu sont interdites, sauf autorisation expresse. Tout manquement à cette règle est illicite et expose son auteur au versement de dommages et intérêts. Tous droits réservés en cas de dépôt d'un brevet, d'un modèle d'utilité ou d'agrément. Sous réserve de modifications.

Doorgeven of kopiëren van dit document, gebruik en mededeling van de inhoud ervan zijn verboden indien niet uitdrukkelijk toegestaan. Overtredingen verplichten tot schadevergoeding. Alle rechten voor het inschrijven van een patent, een gebruiksmodel of een monster voorbehouden. Wijzigingen onder voorbehoud.

Videreformidling og distribusjon av dette dokumentet samt anvendelse og spredning av innholdet er ikke tillatt, med mindre det foreligger uttrykkelig tillatelse. Krenkelse av denne bestemmelsen medfører skadeerstatningsansvar. Alle rettigheter forbeholdes mht. patent- design- og mønsterbeskyttelse. Med forbehold om endringer.

SEUSTER KG Tietmecker Weg 1 58513 Lüdenscheid, Deutschland www.seuster.de