

PT
MR65
Manual de utilizador



AVISO

Desrespeitar os avisos pode resultar em ferimentos graves ou morte.



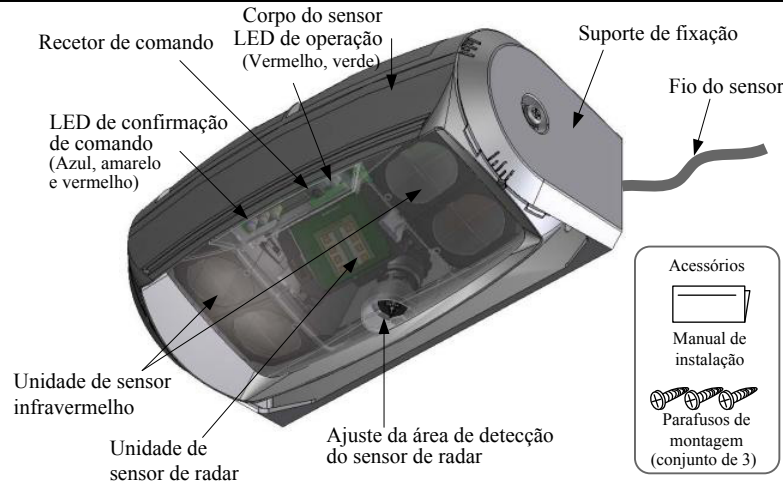
AVISO

Desrespeitar os avisos pode resultar em ferimentos graves ou danos no equipamento.

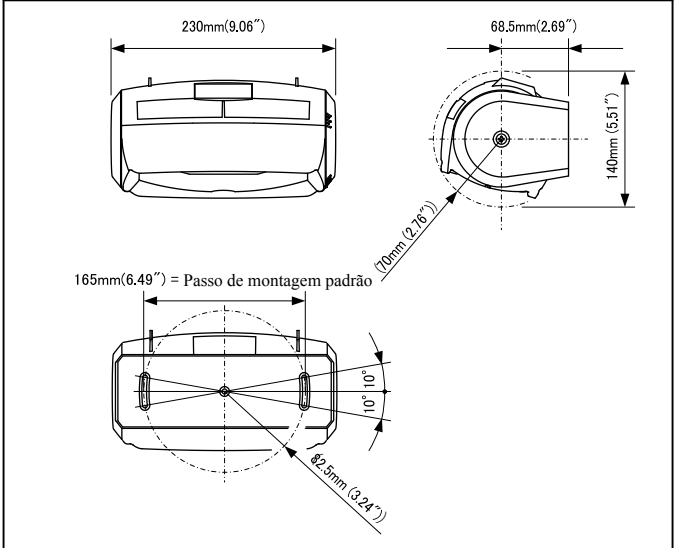


Nota É necessária uma atenção especial quando este símbolo é mostrado.

1. DESCRIÇÃO



2. DIMENSÕES



3. INDICADORES LED (funcionamento dos LEDs)

Verde	Em espera
Verde a piscar	Sensor a iniciar
Vermelho	Infravermelho detetado / RADAR e infravermelho detetado RADAR
Vermelho a piscar	Detetado
Amarelo	Deteção interna "Linha 1" está a detetar a porta em movimento
Verde/Vermelho a piscar (rápido)	Erro interno do sensor

4. PRECAUÇÕES NA INSTALAÇÃO

<p>Altura de montagem de 6,5 m ou inferior.</p>	<p>Ajuste o corpo do sensor para que este não detete a porta.</p> <p>Vista lateral</p>	<p>Verifique se não há objetos em movimento na zona de deteção.</p>	<p>Verifique se não há condensação na frente do sensor.</p>
<p>Se possível, verifique se há acúmulo de neve ou água no chão.</p>	<p>Garanta o mínimo de luz solar refletida do chão.</p>	<p>Use configurações de frequência diferentes para sensores próximos.</p>	<p>A parte Radar do sensor pode ser influenciada negativamente pela presença de metal, próximo ou no campo de deteção.</p>

5. CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS

Caraterísticas comuns	
Altura de instalação	3.5-6.5[m] (11.5-21.3 [ft])
Alimentação	AC/DC 12 to 24 [V] ±10% 50/60Hz
Consumo	AC12V-2.5 [VA] (Máx) AC24V-3.3 [VA] (Máx) DC12V-150 [mA] (Máx) DC24V-80 [mA] (Máx)
Saída	Saída1 (IR.Saída) Relé óptico não polarizado Voltagem: 48 [VDC] Máx. Corrente: 300 [mA] Máx. (Carga de resistência)
	Saída2 (Saída Radar) Relé óptico não polarizado Voltagem: 48 [VDC] Máx. Corrente: 300 [mA] Máx. (Carga de resistência)
Temperatura de funcionamento	-20 to +60 [graus.C], (-4 to 140 graus.F)
Humidade de funcionamento	Abaixo 80%
IP	IP65
Peso	2.87 [lb.] (1.3 [kg])
Cor	Preto
Cabo	10[m] ☒ Diretamente do sensor.
Accessórios	Parafusos de montagem 3pcs., Instruções de instalação Comando vendido separadamente
Caraterísticas do sensor de reflexão	
Método de deteção	Refletor infravermelho ativo
Tempo de espera da saída	0.5 [segundos] Aprox.
Tempo de resposta	0.25 [segundos] Aprox.
Temporizador de presença	30 [segundos], 1,2,5,10,20[minutos], 1,2 [horas] or ∞
Caraterísticas do sensor de radar	
Método de deteção	Método Doppler : (deteção do corpo em movimento)
Frequência de transmissão	24.15 [GHz]
Tempo de espera da saída	0.5 [segundos] Aprox.
Tempo de resposta	0.1 [segundos] Aprox.
Nota: As caraterísticas podem ser alteradas sem aviso prévio.	

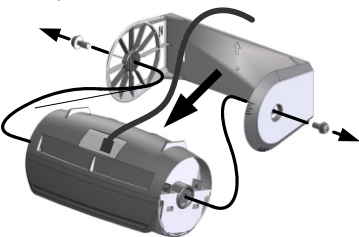
6. INSTALAÇÃO E LIGAÇÕES ELÉTRICAS



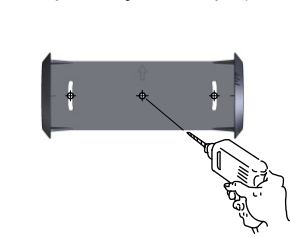
AVISO

A furação de um fio pode causar choque elétrico. Cuidado com os fios que se encontram dentro da tampa do motor.

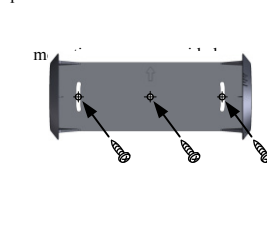
① Remova o corpo do sensor do suporte de fixação.



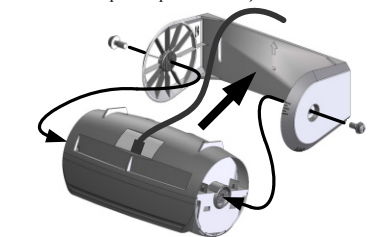
② Faça os furos de acordo com as marcações do suporte de fixação (3,5 mmφ).



③ Prenda o suporte de fixação com os parafusos fornecidos.

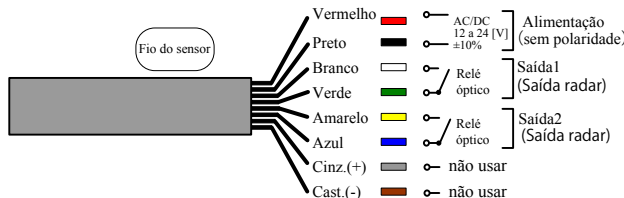


④ Prenda o corpo do sensor no suporte de fixação. Passe o cabo pelo suporte de fixação.



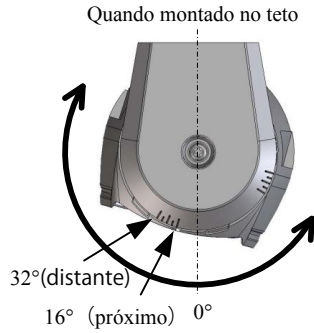
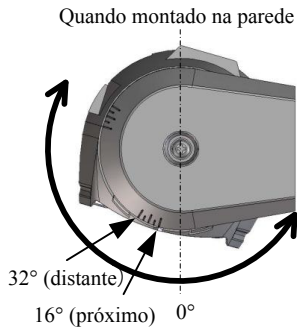
Torque de aperto recomendado: 5.2N·m

⑤ Esquema de ligações.

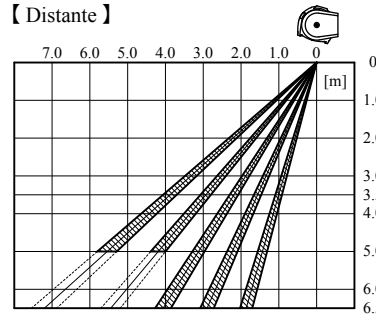


7. AJUSTE DE LARGURA E PROFUNDIDADE DA ÁREA DE DETECÇÃO

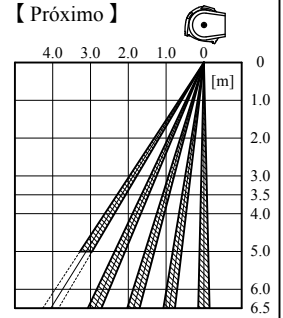
Ajuste da profundidade da área de detecção: infravermelho-IR (5 linhas)



【 Distante 】



【 Próximo 】

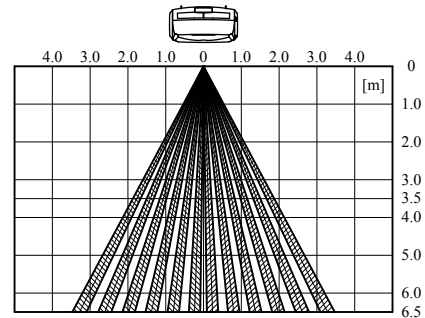
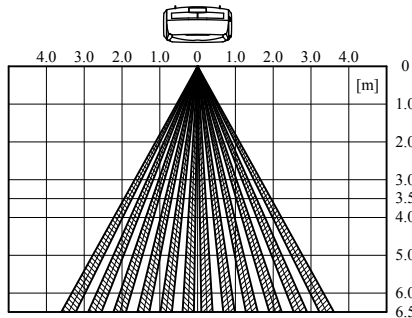


Largura da área de detecção: Infravermelho (5 linhas)

Quando o ângulo do corpo do sensor é definido com 32° (distante)

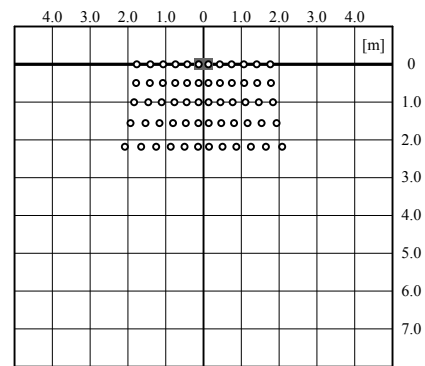
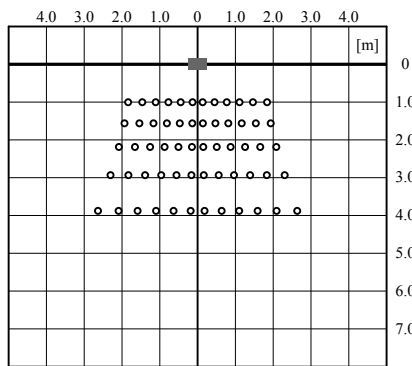
Quando o ângulo do corpo do sensor é definido como 16° (próximo)

Posições de viga na linha 1

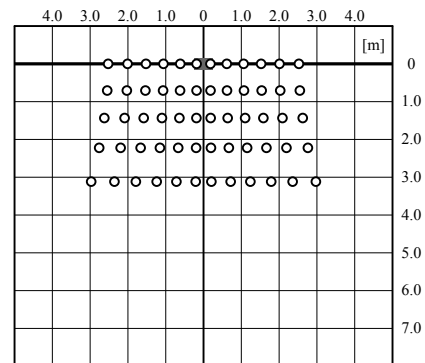
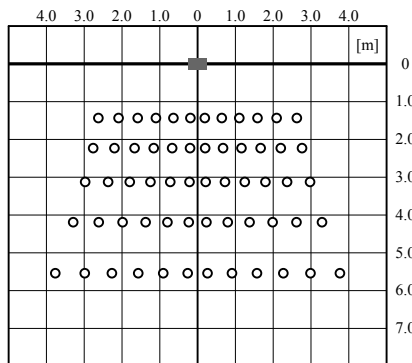


Padrão de piso infravermelho

Altura de instalação: 3500mm

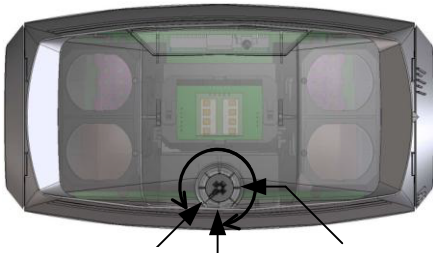


Altura de instalação: 5000mm



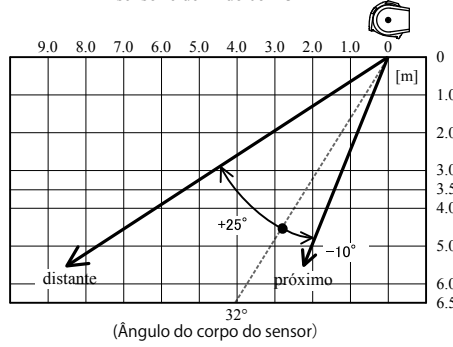
Ajuste da profundidade da área de detecção: RADAR

A área de detecção varia de acordo com o tamanho do objeto e a velocidade de aproximação. O Radar é projetado para detectar apenas objetos grandes e não pessoas.

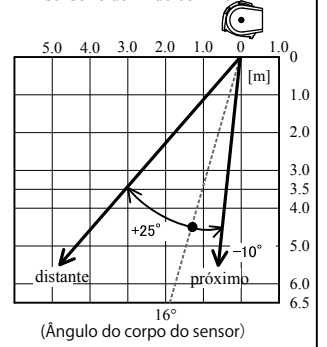


25°(distante) -10° (próximo) 0° (IR. linha 3)
Vire à esquerda ou à direita

Quando o ângulo do corpo do sensor é definido com 32°



Quando o ângulo do corpo do sensor é definido com 16°

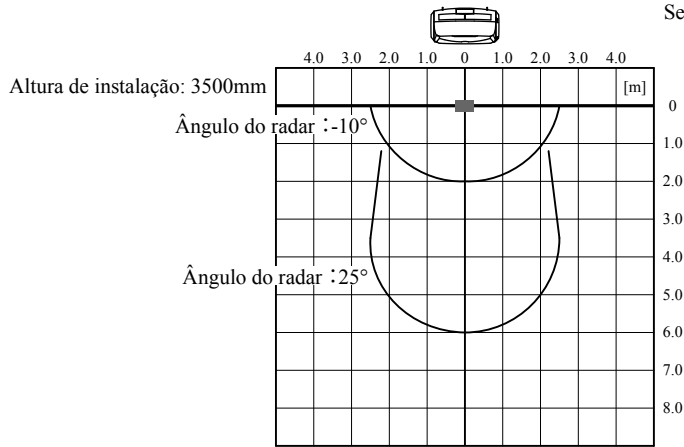


O radar oscila da terceira linha de pontos de detecção de infravermelho como ponto base.

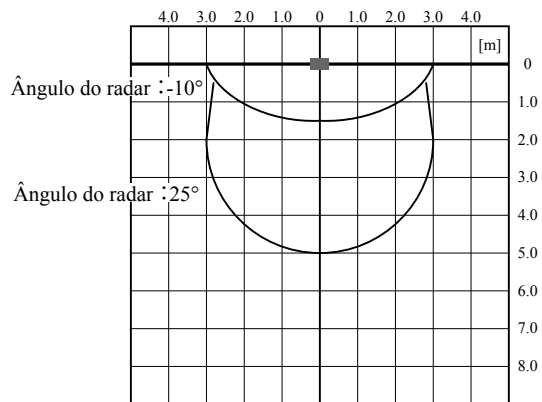
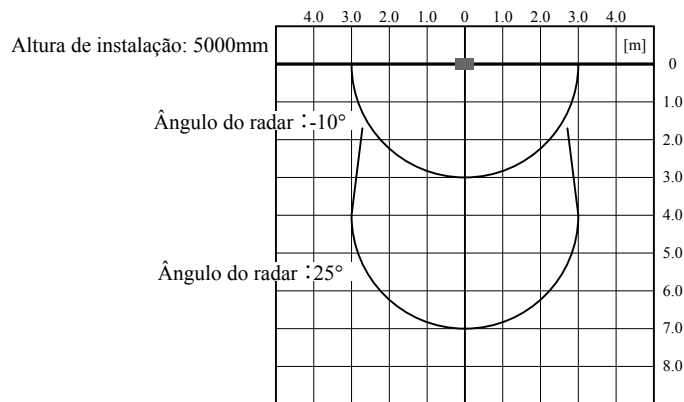
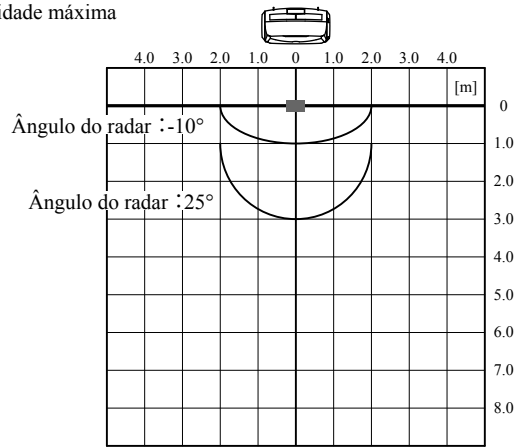
Largura da área de detecção: RADAR

Quando o ângulo do corpo do sensor é definido com 32°

Quando o ângulo do corpo do sensor é definido com 16°



Sensibilidade máxima



Se o RADAR detectar pessoas, diminua a configuração de sensibilidade.



AVISO As áreas de detecção ilustradas acima representam a posição real dos feixes de infravermelho e radar. A área de detecção real observada variará dependendo do ambiente de instalação do sensor, objetos detectados e configurações do sensor.

8. RESOLUÇÃO DE AVARIAS

Problema	LED	Causa possível	Solução
A porta não abre quando o objeto entra na área de detecção	Desligado	Tensão de alimentação incorreta	Aplice a voltagem adequada ao sensor. (AC/DC 12-24V)
		Ligações elétricas do sensor estão incorretas	Verifique as ligações do sensor
A porta abre e fecha sem motivo aparente	Porta abre vermelho ou vermelho a piscar	Objeto em movimento na área de detecção	Remova o objeto em movimento da área de detecção.
		Sensibilidade muito alta para o ambiente de instalação	Reduza a sensibilidade do sensor
	Porta fecha verde	Poeira, geada ou gotículas de água na lente do sensor	Limpe a lente do sensor
		A área de detecção sobrepõe-se à de outro sensor	Garanta diferentes configurações de frequência para cada sensor. Ajuste as áreas de detecção para que não se sobreponham.
		Detecção de queda de neve	Defina o modo Ambiente (neve) de acordo com a quantidade de neve.
Detecção de insetos voadores	Defina o modo Inseto como "ON".		
Quando a porta abre ou fecha o LED fica amarelo	Amarelo	A linha de detecção "Linha 1" está a detetar muito perto da porta.	Ajuste a área de detecção de infravermelho para longe da porta.
A porta abre e permanece na posição aberta	Vermelho	A área de detecção mudou, enquanto a configuração do temporizador de presença ∞ (infinito) está em uso	Ligue novamente o sensor ou altere as configurações do timer de presença para algo diferente de ∞ .
		Ligações incorretas do sensor	Verifique as ligações do sensor.
		Saturação de reflexões do sinal IR	Remova objetos refletivos da área de detecção ou diminua a configuração de sensibilidade do infravermelho.
	A piscar vermelho	Movimento de objetos na área de detecção de radar	Remova objetos em movimento da área de detecção.
Verde/vermelho pisca rápido	Verde/vermelho pisca rápido	Erro interno do sensor	Substitua o sensor.

<Isenção de responsabilidade> O fabricante não pode ser responsabilizado por:

1. Interpretação incorreta das instruções de instalação, falta de conexão, negligência, modificação do sensor e instalação inadequada.
2. Danos causados por transporte inadequado.
3. Acidentes ou danos causados por incêndio, poluição, voltagem anormal, terremoto, tempestade, vento, inundações e outros atos de providência.
4. Perdas nos lucros, interrupções nos negócios, perda de informações comerciais e outras perdas financeiras causadas pelo uso do sensor ou mau funcionamento do sensor.
5. Valor da compensação além do preço de venda em todos os casos.