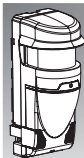


REDWALL[®]
Unrivalled performance
REDSAN[®]

INSTRUCTIONS D'INSTALLATION



Détecteur à balayage laser

RLS-3060SH



TABLE DES MATIÈRES

1	INTRODUCTION	
1-1	AVANT OPÉRATION	1
1-2	MESURES DE PRÉCAUTION	2
1-3	IDENTIFICATION DE PIÈCES DÉTACHÉES	3
1-4	ORGANIGRAMME DE FLUX DE TRAVAIL D'INSTALLATION	3
2	TYPES DE MÉTHODE D'INSTALLATION ET ZONES DE DÉTECTION	
2-1	TYPES DE MÉTHODE D'INSTALLATION	3
2-2	TYPES DE MODE DE DÉTECTION	4
2-3	PROCÉDURE DE DÉFINITION DE LA ZONE	5
3	INSTALLATION ET RÉGLAGE DES ANGLES	
3-1	INSTALLATION SUR UN MUR OU AU PLAFOND	5
3-2	INSTALLATION SUR UN MÂT	7
3-3	INSTALLATION AVEC UN ANGLE PAR RAPPORT AU MUR, AU PLAFOND OU À UN MÂT	7
3-4	CONFIRMATION DE L'EMPLACEMENT DU PLAN DU LASER	7
4	DISPOSITION DES PIÈCES À L'INTÉRIEUR DU CACHE ET LEURS FONCTIONS	
4-1	CÂBLAGE	8
4-2	SORTIE DE SIGNAL	8
4-3	CONNEXION DU TESTEUR DE MOUVEMENT	9
4-4	MISE EN MARCHÉ	9
4-5	ALIMENTATION D'ENTRÉE DU CHAUFFAGE	9
4-6	DISPOSITION DES COMMUTATEURS	9
4-7	FONCTIONS DE LA DIODE PHOTOÉMETTRICE	9
4-8	INITIALISATION AVEC LES PARAMÈTRES USINE PAR DÉFAUT	10
5	DÉFINITION DES ZONES DE DÉTECTION HORIZONTALE 1 ET 2	
5-1	FONCTIONNEMENT DU SÉLECTEUR	10
5-2	DÉFINITION MANUELLE DE LA ZONE DE DÉTECTION HORIZONTALE	10
5-3	DÉMARRAGE DE LA PROTECTION DE SÉCURITÉ EN MODE MANUEL	11
5-4	DÉFINITION AUTOMATIQUE DE LA ZONE DE DÉTECTION HORIZONTALE	11
6	DÉFINITION DE ZONE DE DÉTECTION VERTICALE	
6-1	FONCTIONNEMENT DU SÉLECTEUR	12
6-2	DÉFINITION DE LA ZONE DE DÉTECTION DANS LA ZONE DE DÉTECTION VERTICALE	13
6-3	DÉFINITION AUTOMATIQUE DE LA ZONE DE DÉTECTION VERTICALE	14
7	VÉRIFICATIONS DE ZONES	
7-1	TEST DE MOUVEMENT	14
7-2	MODIFICATION DES PARAMÈTRES DURANT L'INSTALLATION	14
7-3	FONCTION DU SYSTÈME APRÈS UNE PANNE DE COURANT	15
8	CONNEXION IP AVEC REDSCAN	
8-1	PARAMÈTRES PAR DÉFAUT	15
8-2	REDSAN MANAGER	15
8-3	CODE ÉVÉNEMENT REDWALL	15
9	SPÉCIFICATIONS	
9-1	SPÉCIFICATIONS DE L'UNITÉ PRINCIPALE	16
9-2	PLAN EN DEUX DIMENSIONS	16
9-3	OPTIONS	16

FONCTIONNALITÉS

- * La portée de détection est de 30 m de rayon sur un angle de 190 degrés max.
- * Zone de détection horizontale ou verticale sélectionnable
- * Analyse de détection intelligente pour divers types d'application telles que le contrôle de caméra PTZ, la détection de main humaine, le contrôle de direction, la détection de véhicule etc. (*1)
- * Reconnaissance de l'emplacement de l'intrusion pouvant activer 4 sorties indépendantes pour le contrôle PTZ
- * Installation simple et flexible de la zone de détection requise
- * Chauffage intégré (-40 - +60 °C)
- * Sortie analogique (contact sec) et connexion IP
- * Modèles de zone sélectionnables pour le contrôle de caméra PTZ en utilisant la connexion IP (*1)

*1: Le logiciel d'installation en option Redscan Manager fournit ces fonctionnalités.

REDSAN est un capteur de section qui configure une zone de détection en éventail d'un rayon de 30 m sur un arc de 190 degrés à l'aide de faisceaux laser.

REDSAN détecte des objets cible en émettant des faisceaux laser en direction de la cible et en mesurant le temps requis pour que les faisceaux émis soient reflétés et renvoyés au détecteur. Il existe 3 modes de détection d'un intrus. Zone1 de détection horizontale, Zone2 de détection horizontale, Zone de détection verticale. Chacune d'entre elles est configurée par un algorithme de détection indépendant.

1 INTRODUCTION

1-1 AVANT OPÉRATION

- Lisez attentivement ce manuel d'instructions avant l'installation.
 - Ce manuel utilise les indications d'avertissement suivante pour fournir des informations concernant l'usage correct du produit afin de prévenir toute blessure pour vous et d'autres personnes, ainsi que l'endommagement de vos biens. Ces indications d'avertissement sont décrites ci-dessous.
- Veillez à comprendre ces mesures de précaution avant de lire le reste du manuel.

⚠ Avertissement

Le fait de ne pas suivre les instructions fournies par cet avertissement et une manipulation incorrecte peut entraîner la mort ou de graves blessures.

⚠ Attention

Le fait de ne pas suivre les instructions fournies par cet avertissement et une manipulation incorrecte peut entraîner des blessures et/ou l'endommagement des biens.



Ce symbole indique une interdiction.

L'action spécifique interdite est fournie dans et/ou autour de la figure.



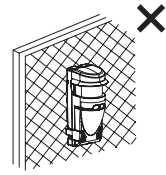
Ce symbole requiert une action ou donne une instruction.

⚠ Avertissement	
N'utilisez pas le produit dans des buts autres que la détection d'objets en mouvement tels que des personnes et des véhicules. N'utilisez pas le produit pour activer un volet, etc., qui risquerait de provoquer un accident.	⊘
Ne touchez pas la base de l'unité ou les plots d'alimentation du produit avec des mains mouillées (ne touchez pas lorsque le produit est mouillé par la pluie, etc.). Ceci peut provoquer un choc électrique.	!
N'essayez jamais de désassembler ou de réparer le produit. Vous risquez de provoquer un incendie ou l'endommagement des appareils.	⊘
Ne dépassez pas la tension ou le courant nominal spécifié sur chacune des bornes ; vous risqueriez de provoquer un incendie ou d'endommager les appareils.	⊘
Veillez à ce que l'alimentation soit coupée avant de brancher le câblage.	!
Vérifiez le nom de signal de chaque borne afin de veiller à ce que le câblage soit effectué correctement.	!
Lorsqu'un régulateur à découpage disponible dans le commerce est utilisé, veillez à connecter la borne de mise à la terre.	!
Sécurisez l'unité principale lors de son installation ou de son entretien. Faites attention à ne pas cogner le produit contre des objets situés à proximité ou à le laisser tomber par inadvertance.	!
Cet produit n'est pas en mesure de détecter des objets dans la zone aveugle du balayage laser. N'utilisez pas cet produit pour une application dans laquelle il n'est pas en mesure de couvrir la zone de détection requise par la tâche.	⊘
Veillez noter que le produit peut subir un dysfonctionnement, comprenant le fait de produire une sortie irrégulière ou de commettre une erreur de détection, s'il est exposé dans des conditions environnementales défavorables telles qu'une lumière ambiante forte, des bruits électroniques ou des vibrations mécaniques.	!
⚠ Attention	
L'utilisation de contrôles, d'ajustements ou de performances de procédures autres que celles spécifiées dans le présent document peuvent entraîner des risques d'exposition aux rayonnements.	!
Nettoyez et contrôlez périodiquement le produit pour une utilisation sûre. Si un problème se produit, n'essayez pas d'utiliser le produit dans l'état.	!
Lorsque vous mettez ce produit au rebut, veillez à suivre les réglementations en vigueur dans le pays ou la région où il est utilisé, en ce qui concerne l'élimination des déchets.	!
Ce produit est destiné à détecter un ou des intrus et il n'est pas conçu pour éviter le vol, les désastres ou les accidents. Le fabricant décline toute responsabilité pour tout dommage occasionné aux biens de l'utilisateur résultant de vols, désastres ou accidents.	

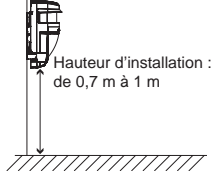
CE Statement
Warning: This is a class A product. In a domestic environment this product may cause radio interference in which case the user may be required to take adequate measures. (EN55022)

1-2 MESURES DE PRÉCAUTION

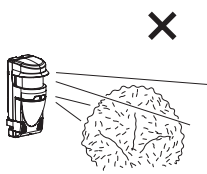
Installez le produit uniquement sur une surface solide.



Dans la zone de détection horizontale, cet produit doit être utilisé normalement dans les limites de la hauteur d'installation recommandée afin de pouvoir détecter un intrus.



Installez le produit de sorte que la zone de détection ne soit pas influencée par des interférences provenant d'herbes hautes ou de branches d'arbres s'agitant dans le vent.

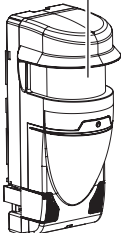


N'installez pas le produit et ne le laissez pas dans un endroit exposé à la chaleur, aux vibrations, aux impacts, au-delà du niveau notifié.

N'utilisez pas le produit dans un environnement où des vapeurs de solvant ou des gaz corrosifs sont présents.

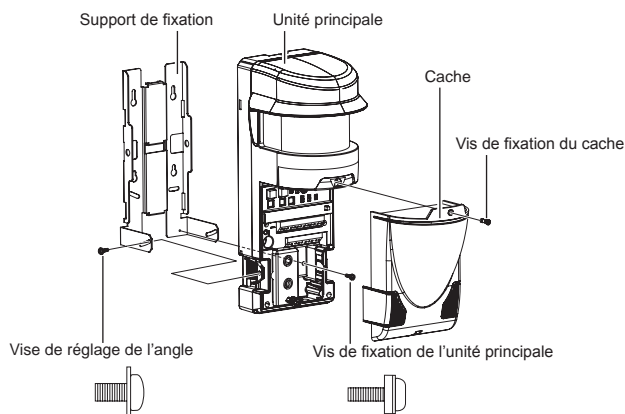
N'utilisez pas ce produit dans des environnements où il pourrait y avoir des particules de vapeur d'huile qui pourraient contaminer la vitre du détecteur et donc provoquer des erreurs de détection et une corrosion potentielle susceptible d'entraîner une panne du produit.

Le symbole "⊘" indique des actions interdites.

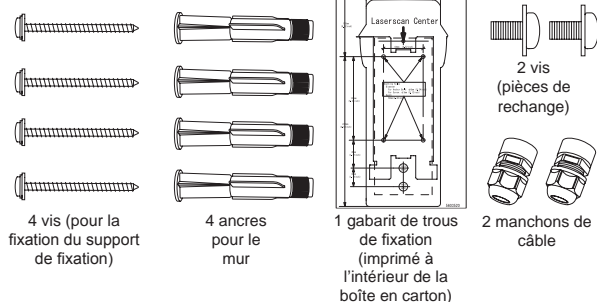
Nettoyage du produit	
<p>Nettoyez régulièrement la vitre frontale à l'aide d'un chiffon humide.</p> <p>Une vitre frontale maculée peut limiter la zone de détection en raison d'une sensibilité réduite du laser. De plus, un encrassement important de la vitre peut entraîner des erreurs de détection.</p>	<p>Vitre frontale</p> 

De la sécurité du laser
Ce produit est catégorisé en tant que produit de classe 1 en termes de norme de sécurité.
Puissance moyenne : Max. 0,015 mW (AEL) Longueur d'onde : 905 nm Largeur d'impulsion : 4 ns Période d'émission : 36 μs Norme : IEC60825-1
La classe 1 de la norme de sécurité laser signifie que la sécurité des produits laser appartenant à cette classe est garantie dans des conditions de fonctionnement normales (conditions de fonctionnement raisonnablement prévisibles). Le produit est marqué pour indiquer qu'il s'agit d'un équipement laser. Aucune mesure de sécurité supplémentaire n'est nécessaire.
Complies with 21 CFR 1040.10 and 1040.11 except for deviations pursuant to Laser Notice No.50, dated June 24, 2007.
Produit laser de classe 1
N'exposez pas vos yeux directement au faisceau laser.

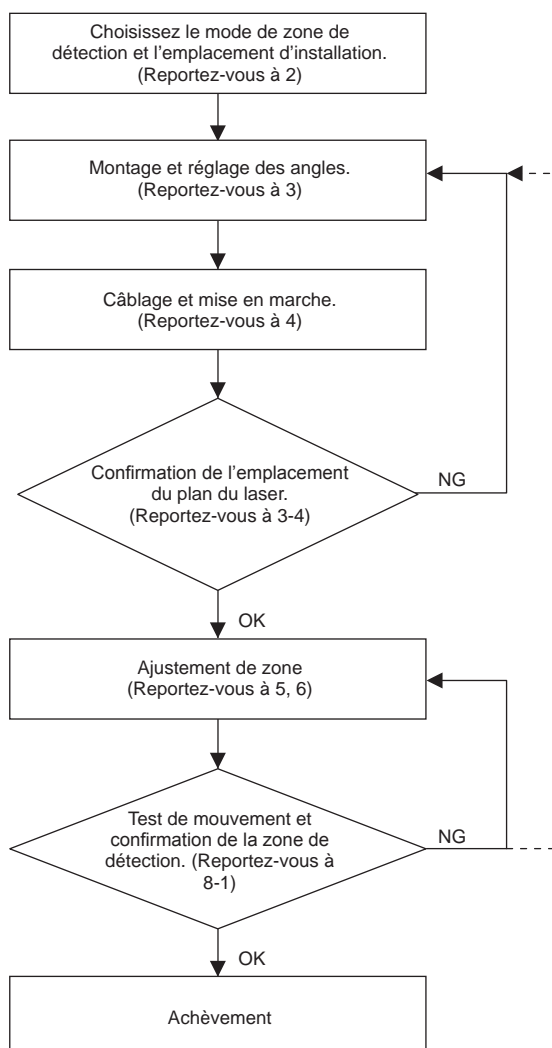
1-3 IDENTIFICATION DE PIÈCES DÉTACHÉES



Accessoires>>



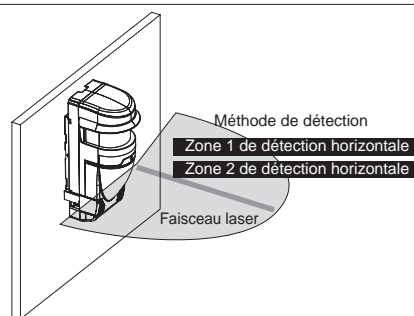
1-4 ORGANIGRAMME DE FLUX DE TRAVAIL D'INSTALLATION



2 TYPES DE MÉTHODE D'INSTALLATION ET ZONES DE DÉTECTION

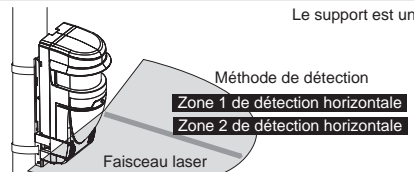
2-1 TYPES DE MÉTHODE D'INSTALLATION

Installation sur un mur



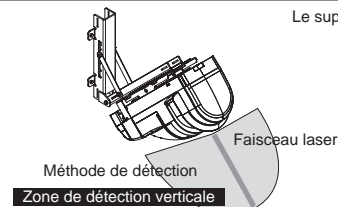
Installation sur un mât

Le support est un article en option.



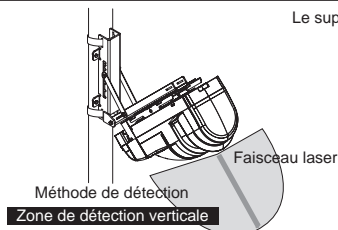
Installation avec un angle par rapport à un mur

Le support est un article en option.

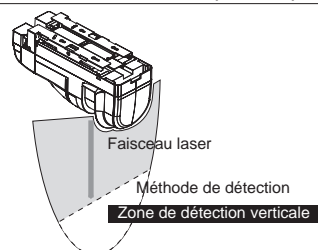


Installation avec un angle par rapport à un mât

Le support est un article en option.

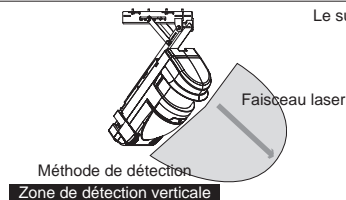


Installation sur un plan de plafond



Installation avec un angle par rapport à un plan de plafond

Le support est un article en option.



2-2 TYPES DE MODE DE DÉTECTION

La méthode de détection comprend les trois modes de fonctionnement, zone 1 de détection horizontale, zone 2 de détection horizontale et zone de détection verticale.

- Zone 1 de détection horizontale H1 H2 V

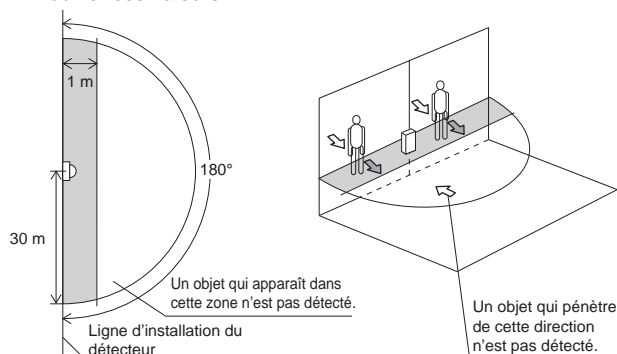
Ce mode permet de définir une zone de détection en éventail dans le sens horizontal avec un rayon maximal de 30 m, avec un angle de divergence de 180 degrés et une largeur de 1 m (*1). Ce mode permet de détecter l'intrusion d'un objet qui apparaît à partir de l'arrière du détecteur ou d'une position située à 1 m (*1) maximum de la ligne d'installation du détecteur et qui se dirige vers l'avant du détecteur.

Le Redscan déclenchera la sortie d'alarme 1 minute (*1) après la détection initiale et tant que l'objet détecté reste dans la zone de détection.

Attention>>

Ce mode ne permet pas de détecter un objet qui apparaît à une position distante de plus d'1 m par rapport à la ligne d'installation du détecteur.

*1: Le logiciel d'installation en option Redscan Manager peut modifier ces valeurs.



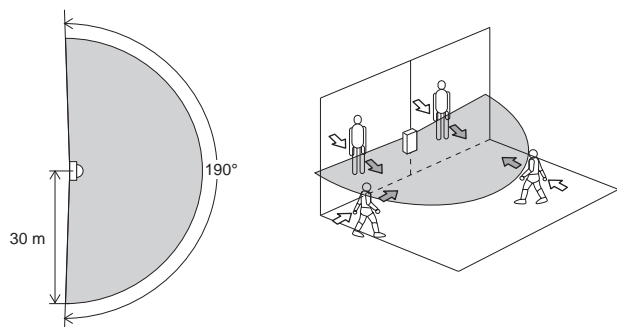
- Zone 2 de détection horizontale H1 H2 V

Ce mode permet de définir une zone de détection en éventail dans le sens horizontal avec un rayon maximal de 30 m, avec un angle de divergence de 190 degrés.

Ce mode permet de détecter une intrusion dans la zone de détection à partir de n'importe quelle direction.

Le Redscan déclenchera la sortie d'alarme 1 minute (*1) après la détection initiale et tant que l'objet détecté reste dans la zone de détection.

*1: Le logiciel d'installation en option Redscan Manager peut modifier cette valeur.



- Zone de détection verticale H1 H2 V

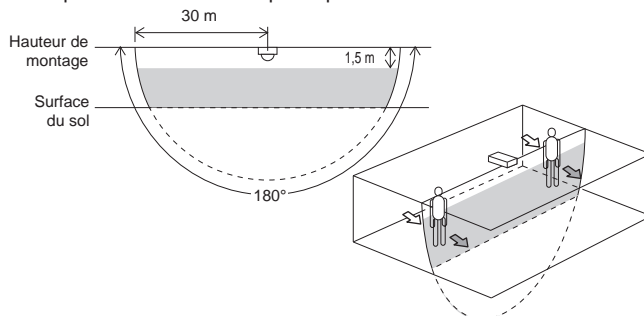
Ce mode permet de définir une zone de détection en éventail dans le sens vertical avec un rayon maximal de 30 m, avec un angle de divergence de 180 degrés.

Ce mode crée une zone de non détection de 1,5 m (*1) juste devant l'unité afin d'éviter de possibles fausses alarmes causées par des oiseaux ou des obstacles proches de l'unité.

La hauteur d'installation recommandée est de 4 m à 15 m.

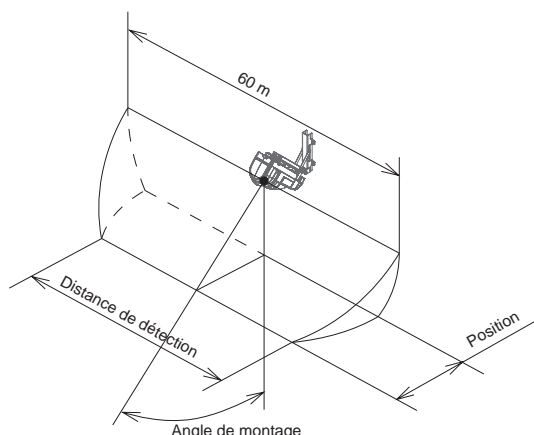
Ce mode détectera un objet qui traverse la zone de détection.

*1: Le logiciel d'installation en option Redscan Manager peut modifier cette valeur ou annuler la "zone de non détection" pour des utilisations spécifiques.



- Zone de détection verticale lorsque le produit est installé avec un angle H1 H2 V

Lorsque vous avez installé cet produit avec un angle à l'aide du support de fixation en angle réglable en option, la zone de détection varie comme indiqué ci-dessous en fonction de la hauteur et de l'angle d'installation.



Relation entre la "distance de détection" et la hauteur et l'angle de montage. Voir le diagramme ci-dessus.

			Angle de montage		
			0°	30°	45°
Hauteur d'installation	4 m	Position	0	2,3	4,0
		Distance de détection	Marchant	59	59
			Rampant	57	53
	8 m	Position	0	4,6	8,0
		Distance de détection	Marchant	58	57
			Rampant	53	48
	12 m	Position	0	6,9	12,0
		Distance de détection	Marchant	55	53
			Rampant	50	46

Unité : m

Remarque>>

Une personne qui court peut ne pas être détectée si l'angle de montage est de 0 degré.

PROCÉDURE DE DÉFINITION DE LA ZONE

Les modes manuel et automatique peuvent être utilisés pour définir la zone.

La procédure de définition automatique comprend deux options : P1 et P2.

La procédure de définition dans chaque mode varie en fonction de la mode de détection sélectionné, H1, H2 ou Zone de détection verticale.

- Zone 1 de détection horizontale/Zone 2 de détection horizontale


Manuel

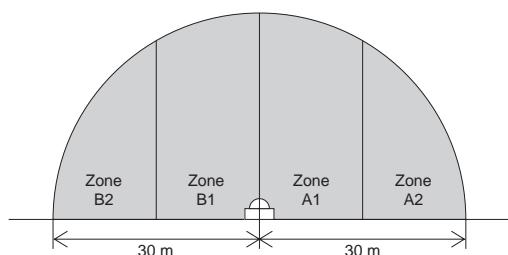
Dans ce mode, la zone de détection en éventail est spécifiée par les commutateurs rotatifs suivants.

Le commutateur rotatif d'alignement grossier permet de spécifier le rayon dans une portée de 0 à 30 m par paliers de 2 m.

À l'aide du potentiomètre de réglage fin, la définition de la zone peut être augmentée ou diminuée de +/- 1 m.

La zone de détection est divisée en Zone A et Zone B ; vous pouvez spécifier un rayon différent pour chaque zone. Chacune des zones A et B est divisée en zones A1, A2, B1 et B2.

 : Zone de détection



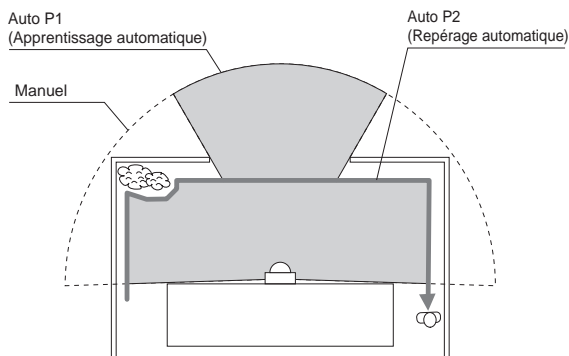
Auto

P1 Apprentissage automatique

La zone est apprise automatiquement par le détecteur dans les limites définies par les commutateurs d'alignement grossier et les potentiomètres de réglage fin.

P2 Repérage automatique

La zone est apprise automatiquement en suivant une personne passant une limite au sein de la zone définie par les commutateurs rotatifs d'alignement grossier et les potentiomètres de réglage fin.



- Zone de détection verticale

Manuel

La zone de détection verticale n'est pas disponible en mode manuel. Activez le mode Auto pour l'utiliser.

Auto

P1 Zone de détection fixée

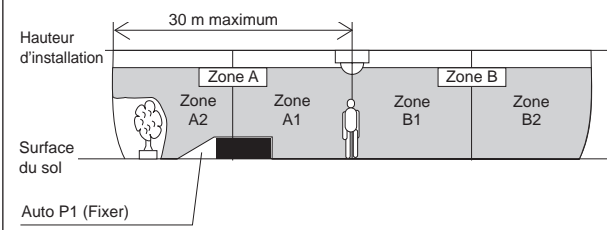
La zone de détection est fixée par la fonction "SET" de la zone et par les valeurs des paramètres Taille et Déport. Le Redscan ignorera le "bruit" au niveau du sol causé par l'herbe ou par de légères variations de la forme du sol.

P2 Zone de détection adaptable

Quand un objet, comme un tas de neige, se trouve dans la zone de détection, le Redscan redéfinira la zone de détection autour de l'objet.

De la même façon, si un trou est créé dans la neige, le Redscan redéfinira la zone de détection pour inclure le trou. La valeur par défaut de cette zone adaptable automatique est de +/- 1 m. (*1)

*1: Le logiciel d'installation en option Redscan Manager peut modifier cette valeur.



3

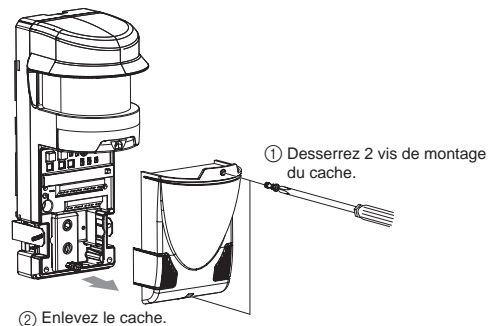
INSTALLATION ET RÉGLAGE DES ANGLES

3-1

INSTALLATION SUR UN MUR OU AU PLAFOND

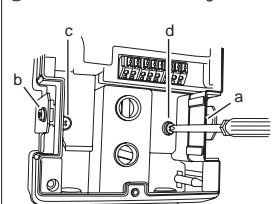
1

Retirez le cache de l'unité principale.



2 Retirez le support de fixation de l'unité principale.

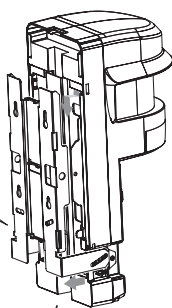
① Desserrez 4 vis de blocage.



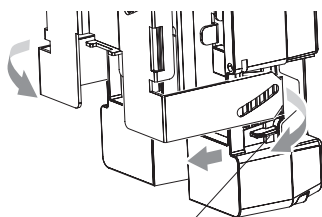
Vis d'ajustement de l'angle a et b
(Rondelle sans caoutchouc)

Vis de fixation de l'unité principale c et d
(Rondelle avec caoutchouc)

② Déplacez le support de fixation.

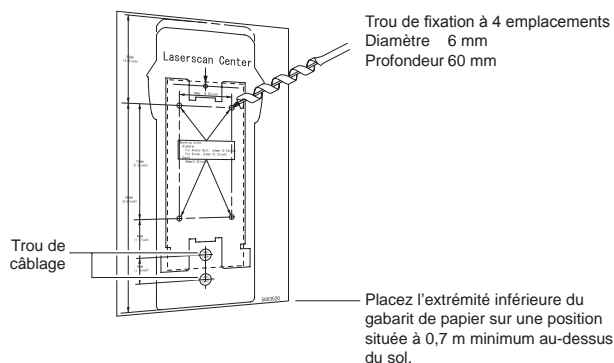


③ Retirez le support de fixation en le déplaçant au dessus du dispositif d'arrêt tout en ouvrant légèrement vers l'extérieur la partie inférieure du support.

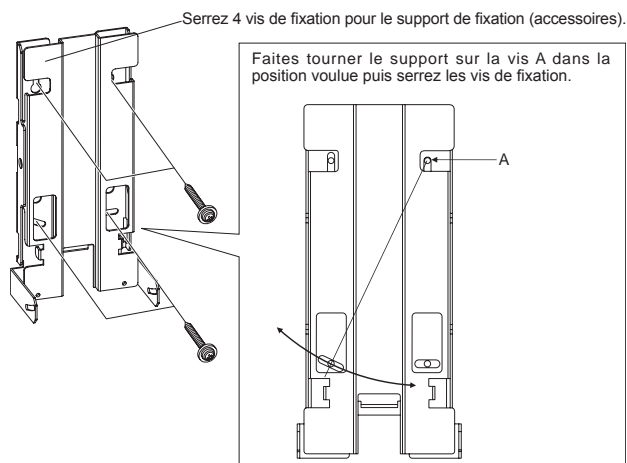


Arrêt de protection antichute de l'unité principale

3 Fixez le gabarit de trous de fixation (accessoire) sur le mur ou le plafond et percez-y 4 trous de fixation. Percez 2 trous de câblage selon les besoins. Insérez le boulon d'ancrage (accessoire) dans les trous de montage.



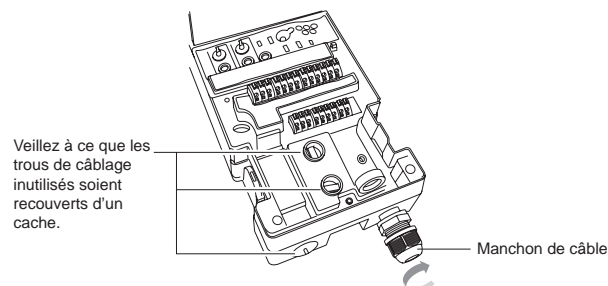
4 Fixez le support de fixation sur le mur ou au plafond.



Attention>>

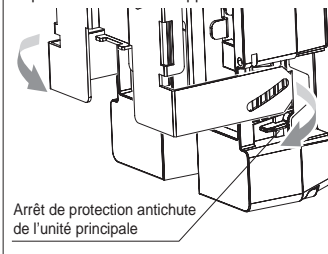
Lorsque vous installez le produit sur le mur, fixez le support de fixation parallèlement au sol. Si le support de fixation est placé avec un angle, le faisceau laser ne sera pas émis parallèlement au sol, ce qui peut entraîner la non-détection d'un intrus. Une inclinaison de 1 degré modifie d'environ 0,5 m la forme de la zone de détection de 30 m.

5 Installez le manchon de câble.

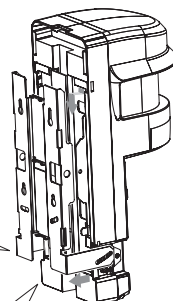


6 Installez l'unité principale et fixez-la sur le support de fixation.

① Installez l'unité principale en la faisant passer par dessus le dispositif d'arrêt tout en ouvrant légèrement vers l'extérieur la partie inférieure du support.

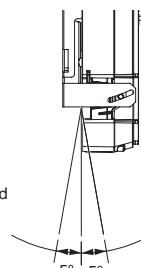
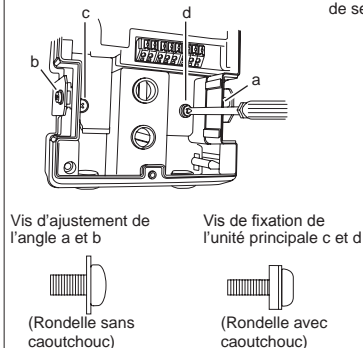


② Insérez la portion supérieure.



③ Resserrez 4 vis de blocage.

Réglez l'angle du détecteur avant de serrer les vis a et b.

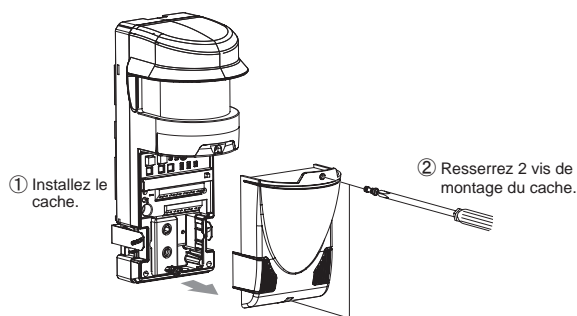


7 Reportez-vous à la section "4-1" et branchez les câbles sur le bornier.

8 Il est recommandé d'utiliser le contrôleur de zone laser en option (Laser Area Checker, LAC-1) pour ajuster l'angle de montage afin d'obtenir la zone de détection souhaitée. (Reportez-vous à 3-4)

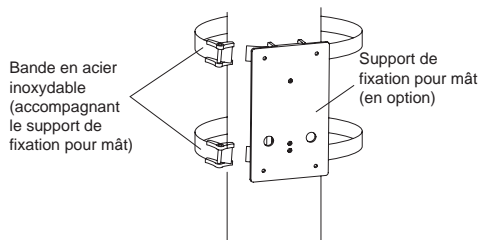
9 Reportez-vous aux chapitres [5], [6] et [7], effectuez divers réglages et assurez-vous que l'équipement fonctionne correctement.

- 10** Le travail d'installation s'achève lorsque les divers réglages et l'essai de fonctionnement sont achevés. Installez le cache.



3-2 INSTALLATION SUR UN MÂT

Lorsque vous installez le produit sur un mât utilisez le support de fixation pour mât en option (RLS-PB).



Remarque>>

Pour des informations détaillées sur la procédure de manipulation, reportez-vous au manuel accompagnant le support de fixation pour mât.

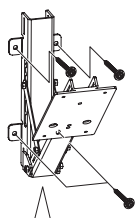
3-3 INSTALLATION AVEC UN ANGLE PAR RAPPORT AU MUR, AU PLAFOND OU À UN MÂT

Lorsque vous installez le produit avec un angle par rapport à un mur, un plan de plafond ou un mât, utilisez le support de fixation à angle réglable en option (RLS-SB).

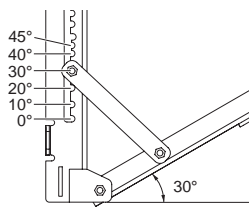
Remarques>>

Les trous de fixation pour le support de fixation à angle réglable s'alignent avec les trous similaires de montage de l'unité principale sur le gabarit de trous de fixation.

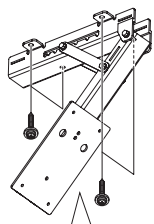
Mur



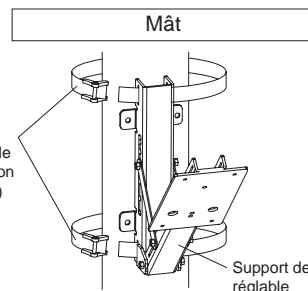
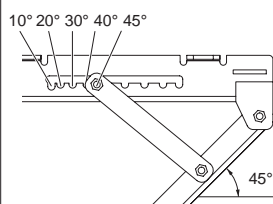
L'angle varie en fonction de la position d'insertion du boulon.



Plan de plafond



L'angle varie en fonction de la position d'insertion du boulon.



Remarque>>

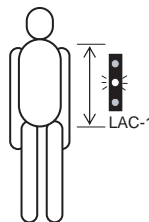
Pour des informations détaillées sur la procédure de manipulation, reportez-vous au manuel accompagnant le support de fixation à angle réglable.

3-4 CONFIRMATION DE L'EMPLACEMENT DU PLAN DU LASER

Il est recommandé d'utiliser le contrôleur de zone laser en option (Laser Area Checker, LAC-1) pour confirmer l'emplacement du plan du laser.

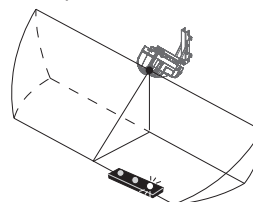
- Zone de détection horizontale

Assurez-vous que le faisceau laser touche la cible humaine entre les épaules et les hanches dans toute la zone de détection en prenant en considération la possibilité que le sol ne soit pas plat.



- Zone de détection verticale

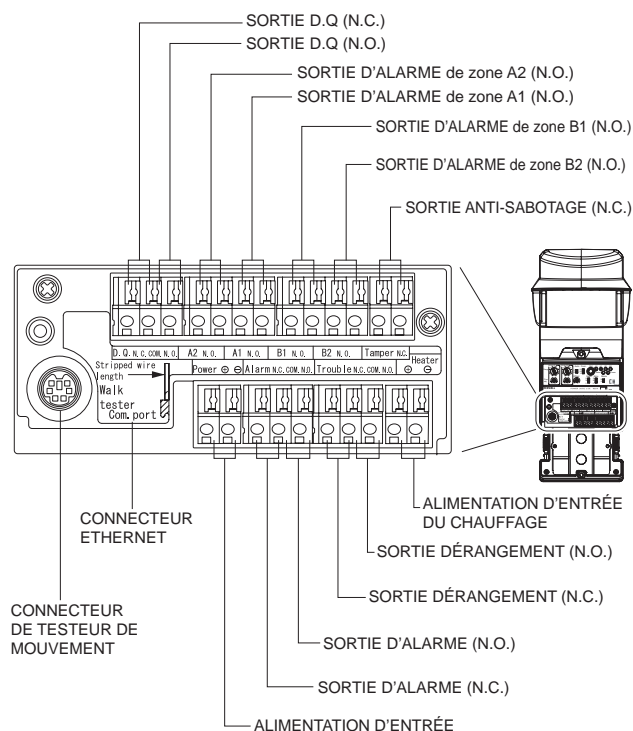
Ajustez l'angle de montage de telle manière que le faisceau laser touche le sol à l'emplacement souhaité.



Remarque>>

Pour des instructions détaillées, consultez le manuel d'instructions du LAC-1.

4-1 CÂBLAGE

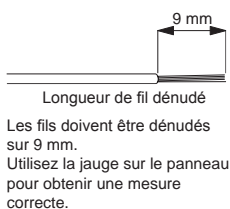


*1: bornes anti-sabotage à connecter à une boucle de supervision 24/24.

Les câbles électriques ne doivent pas dépasser les longueurs suivantes.

DIMENSION DE CÂBLE	Détecteur		Chauffage
	24 V CC	24 V CA	24 V CA/CC
AWG20 (0,52 mm ²)	120	60	80
AWG18 (0,83 mm ²)	200	100	130

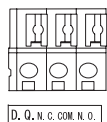
m

**Attention>>**

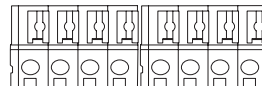
L'alimentation du chauffage est séparée de l'alimentation du Redscan.

Si l'alimentation du Redscan et du chauffage sont fournis par la même source, assurez-vous que la puissance fournie est suffisante pour les deux. Reportez-vous aux 9-1 spécifications pour les besoins en alimentation.

4-2 SORTIE DE SIGNAL

- Sortie D.Q.

L'algorithme spécifique du REDSCAN permet la détection dans des conditions de brouillard. Cependant, dans des conditions extrêmes telles qu'une forte pluie, un brouillard dense ou une tempête de neige, la sortie de détection dans le brouillard (EDQ ou Environmental DisQualification) est activée. Veuillez consulter la fin de ce manuel pour l'exemple de connexion.

- Sortie d'alarme

Lorsqu'un intrus est détecté, ce produit émet l'alarme spécifique à la zone générale (Zone A1, Zone A2, Zone B1 ou Zone B2) dans laquelle se produit l'intrusion.

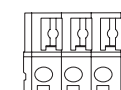
Lorsqu'il est combiné avec un système de surveillance à caméra de télévision en circuit fermé utilisant PTZ, ce produit fonctionne de manière efficace pour fournir une détection précoce d'intrus.

- Sortie anti-sabotage

Cette sortie est activée lorsque le cache du bornier est retiré.

- Sortie de dérangement

Trouble N.C. COM. N.O.

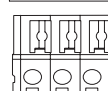


Cette sortie est générée lorsqu'une erreur s'est produite au niveau du détecteur.

Nom	Fonction
Anti-masquage	Est activé lorsqu'un obstacle a été placé devant le détecteur afin de bloquer la zone de détection. Elle est réinitialisée dès que de tels obstacles sont retirés.
Anti-rotation	Est activé lorsque la zone balayée change de manière significative du fait que l'unité est en train de pivoter par rapport à sa position initiale. Non applicable en mode manuel.
Encrassement de la vitre	Est activé lorsque la vitre frontale est fortement encrassée, ce qui peut induire des erreurs de détection. Nettoyez la vitre frontale à l'aide d'un chiffon humide.
Erreur de détecteur	Est activé lorsque le détecteur a détecté une erreur de vérification interne.

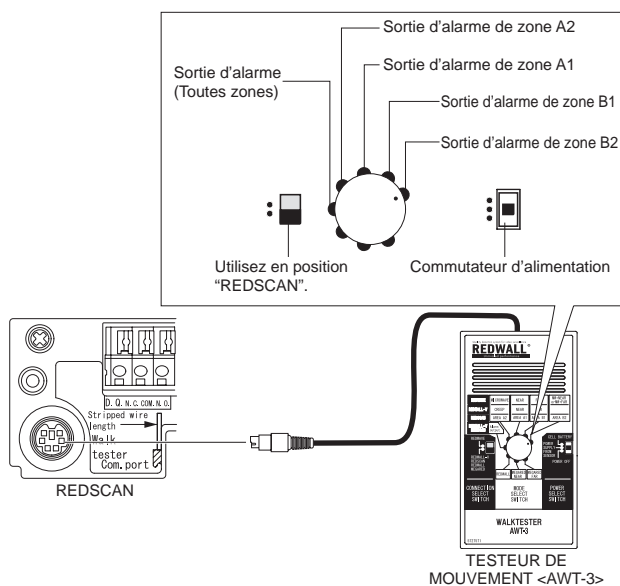
- Sortie d'alarme

Alarm N.C. COM. N.O.



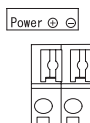
La sortie d'alarme est générée lorsqu'un intrus est détecté dans une ou plusieurs des zones divisées (Zone A1, Zone A2, Zone B1 et Zone B2).

4-3 CONNEXION DU TESTEUR DE MOUVEMENT



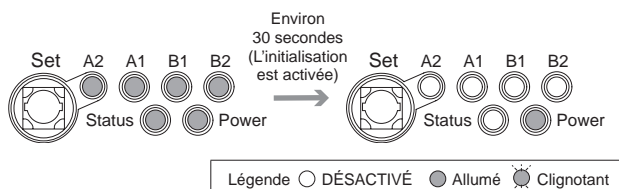
- ① Lorsque que vous mettez le testeur sous tension à l'aide du commutateur d'alimentation, après avoir branché le câble sur le connecteur du testeur de mouvement, un signal sonore continu d'un niveau constant est généré.
- ② Le signal sonore devient plus puissant et se poursuit pendant une période plus longue lorsqu'un objet est détecté.

4-4 MISE EN MARCHÉ

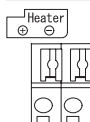


Branchez une alimentation 24 V CA/CC sur la borne d'entrée d'alimentation pour mettre l'appareil sous tension.

Une fois l'appareil sous tension, les témoins (A1, A2, B1, B2, Statut et Alimentation) s'allument pendant environ 30 secondes puis s'éteignent. Durant cette période, REDSCAN s'initialise. Le témoin d'alimentation reste allumé tant que l'appareil est sous tension.



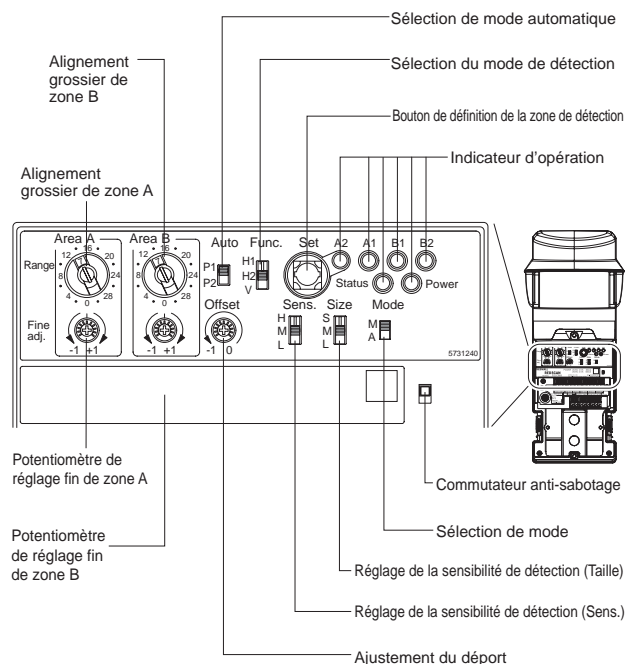
4-5 ALIMENTATION D'ENTRÉE DU CHAUFFAGE



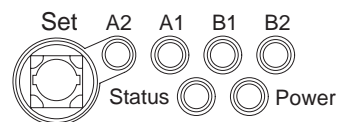
Branchez une alimentation 24 V CA/CC sur les bornes d'entrée d'alimentation du chauffage pour utiliser le chauffage.

Le chauffage est contrôlé par un commutateur thermostatique qui se met en route quand la température descend à environ 5 °C et s'arrête quand la température atteint environ 18 °C.

4-6 DISPOSITION DES COMMUTATEURS



4-7 FONCTIONS DE LA DIODE PHOTOÉMETTRICE



- En mode de fonctionnement normal

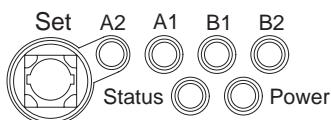
Symbole	Couleur	STATUT DU DÉTECTEUR
A2	Rouge	Sortie d'alarme de zone A2
A1	Rouge	Sortie d'alarme de zone A1
B1	Rouge	Sortie d'alarme de zone B1
B2	Rouge	Sortie d'alarme de zone B2
Statut	Jaune	Allumé durant la configuration automatique de l'unité. (Éteint durant le fonctionnement normal.)
Alimentation	Vert	Allumé lorsque l'appareil est sous tension

- Lorsqu'une anomalie intervient

Statut	A2	A1	B1	B2	Statut	Alimentation
D.Q.	☼	☼	☼	☼	○	☼
Anti-masquage	○	☼	☼	☼	○	☼
Anti-rotation	☼	☼	☼	○	○	☼
Encrassement de la vitre	☼	☼	☼	☼	○	☼
Erreur de détecteur	Erreur 1	○	○	☼	○	☼
	Erreur 2	○	☼	○	○	☼
	Erreur 3	☼	○	☼	○	☼
	Erreur 4	○	☼	☼	○	☼
	Erreur 5	☼	☼	☼	○	☼

Légende ○ DÉSACTIVÉ ● Allumé ☼ Clignotant

INITIALISATION AVEC LES PARAMÈTRES USINE PAR DÉFAUT



Vous pouvez restaurer le détecteur à ses paramètres d'usine par défaut (ADDR IP 192.168.0.126) en suivant la procédure suivante.

- Mettez l'appareil sous tension puis poussez et maintenez le bouton "Set" pendant 20 secondes.
- Maintenez le bouton enfoncé jusqu'à ce que le témoin d'alimentation vert soit éteint.
- Seul le témoin "Status" est allumé pendant l'initialisation.
- Quand TOUS les indicateurs sont éteints, éteignez et rallumez le Redscan.

5 DÉFINITION DES ZONES DE DÉTECTION HORIZONTALE 1 ET 2

5-1 FONCTIONNEMENT DU SÉLECTEUR

- Sélection du mode de détection

H1 manuel | H1 auto | H2 manuel | H2 auto | V auto

Sélectionnez la méthode souhaitée à l'aide du sélecteur de mode de détection.

Fonc.	POSITION DU SÉLECTEUR	FONCTION
H1	H1	Sélectionne la zone 1 de détection horizontale.
H2	H2	Sélectionne la zone 2 de détection horizontale. (Paramètre usine par défaut)
V	V	—

- Sélection de la méthode de définition de zone

H1 manuel | H1 auto | H2 manuel | H2 auto | V auto

Sélectionnez la méthode souhaitée à l'aide du sélecteur de mode.

Mode	POSITION DU SÉLECTEUR	FONCTION
M	M	Sélectionne le mode manuel.
A	A	Sélectionne le mode automatique. (Paramètre usine par défaut)

- Sélection du mode automatique

H1 manuel | H1 auto | H2 manuel | H2 auto | V auto

Sélectionnez-le à l'aide du sélecteur de mode automatique.

Auto	POSITION DU SÉLECTEUR	FONCTION
P1	P1	Permet d'activer l'apprentissage automatique. (Paramètre usine par défaut)
P2	P2	Permet d'activer le repérage automatique.

- Sélection de la sensibilité de détection

H1 manuel | H1 auto | H2 manuel | H2 auto | V auto

Définissez la sensibilité de la détection à l'aide des sélecteurs SIZE (taille) et SENS (sensibilité) comme décrit dans le tableau suivant.

	POSITION DU SÉLECTEUR	FONCTION
Size S M L	S	Environ 150 mm ou plus
	M	Environ 300 mm ou plus (Paramètre usine par défaut)
	L	Environ 1 000 mm ou plus
Sens. H M L	H	Environ 500 mm ou plus
	M	Environ 1 000 mm ou plus (Paramètre usine par défaut)
	L	Environ 2 000 mm ou plus

5-2 DÉFINITION MANUELLE DE LA ZONE DE DÉTECTION HORIZONTALE

H1 manuel | H1 auto | H2 manuel | H2 auto | V auto

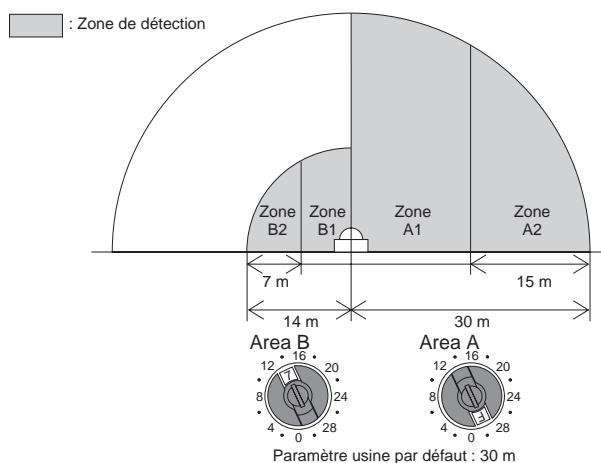
Définissez une zone de détection en éventail à l'aide du commutateur rotatif d'alignement grossier et du potentiomètre de réglage fin.

- Commutateur rotatif d'alignement grossier

Vous pouvez spécifier le rayon dans une plage de 0 à 30 m par paliers de 2 m.

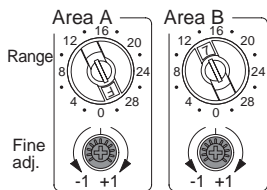
Le fait de placer sur 0 m le commutateur rotatif d'alignement supprime la zone de détection.

Exemple : Si vous spécifiez "Distance de détection en zone A : 30 m" et "Distance de détection en zone B : 14 m" dans un endroit où le rayon est de 30 m ou plus sans obstacle dans la zone de détection, vous obtiendrez les zones de détection suivantes.



- Potentiomètre de réglage fin

Ce potentiomètre permet d'effectuer un réglage fin de +/- 1 m de la valeur définie à l'aide du commutateur rotatif d'alignement grossier, dans les limites de la plage de 0 m minimum et 30 m maximum.



Réglage effectué en alignement grossier	Plage disponible pour l'alignement fin
Lorsque 0 m est défini	De 0 à +1 m (La valeur de -1 à +0 m sur l'échelle n'est pas utilisable)
Lorsque la valeur est définie entre 2 et 28 m	±1 m
Lorsque 30 m est défini	De -1 à 0 m (La valeur de 0 à +1 m sur l'échelle n'est pas utilisable)

- Ajustement du déport

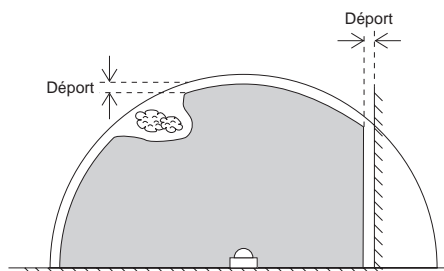
Vous pouvez réduire une zone de détection définie à l'aide du potentiomètre de déport. Utilisez cette fonction d'ajustement lorsque de l'herbe ou des branches d'arbre s'agitant dans le vent interfèrent avec la zone de détection définie actuellement.

Vous pouvez ajuster les limites d'une zone de détection donnée vers l'intérieur (en direction du détecteur) dans une plage de 0 à -1 m.

Le paramètre minimum recommandé est 10 cm.

Offset

Paramètre usine par défaut : Environ -0,5 m



5-3 DÉMARRAGE DE LA PROTECTION DE SÉCURITÉ EN MODE MANUEL

H1 manuel | H1 auto | H2 manuel | H2 auto | V auto

Lorsque vous choisissez "Manuel" à l'aide du sélecteur de mode, le fait de mettre l'appareil sous tension démarre la protection de sécurité en mode manuel.

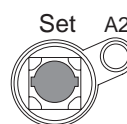
Attention>>

En mode "Manuel", des obstacles dans la zone de détection peuvent causer des fausses alarmes. Utilisez toujours le mode "Auto" en cas de présence d'obstacles dans la zone de détection.

5-4 DÉFINITION AUTOMATIQUE DE LA ZONE DE DÉTECTION HORIZONTALE

- Fonction du bouton de définition de la zone de détection

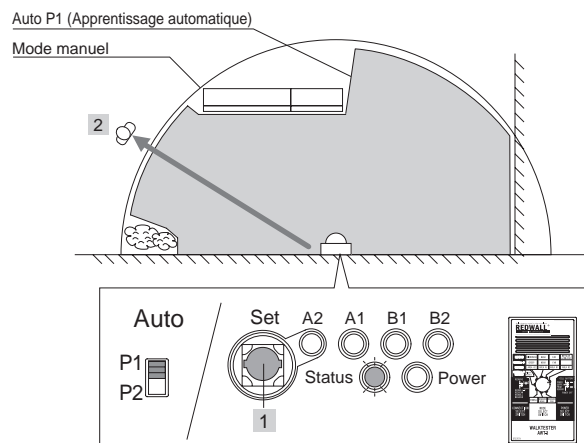
H1 manuel | H1 auto | H2 manuel | H2 auto | V auto



Ce bouton permet de démarrer la fonction automatique de P1 ou de P2, selon la fonction qui a été sélectionnée.

- Définition de P1 (Apprentissage automatique)

H1 manuel | H1 auto | H2 manuel | H2 auto | V auto



Séquence d'opération	Indicateur de statut	Durée	Action de REDSCAN/ Réponse du testeur de mouvement
1 Maintenez le bouton de définition de zone de détection enfoncé pendant 1 seconde.	Le clignotement commence	Pendant 1 seconde	La tonalité du son du testeur de mouvement change durant 2 secondes
2 Évacuation de la zone	Clignotement (*1)	Pendant 15 secondes	—
—	Clignotement rapide (*2)	Pendant 10 secondes	Le balayage de la zone de détection est exécuté
—	ON	Pendant 15 secondes	Le balayage de la zone de détection est achevé et les données sont enregistrées
—	Clignotement	Pendant 3 secondes	—
—	OFF	—	La protection de sécurité de la zone de détection est démarrée

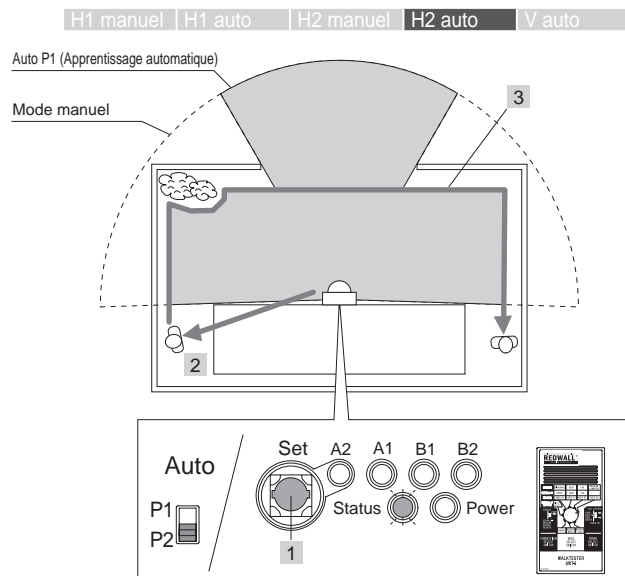
*1: Clignote 1 fois par seconde

*2: Clignote 2 fois par seconde

Attention>>

Ne pénétrez pas dans la zone lorsque le balayage de la zone est en cours d'exécution. Un objet indésirable dans la zone interfère avec le balayage adéquat de la zone cible.

- Définition de P2 (Repérage automatique)



Séquence d'opération	Indicateur de statut	Durée	Action de REDSCAN/Réponse du testeur de mouvement
1 Maintenez le bouton de définition de zone de détection enfoncé pendant 1 seconde.	Le clignotement commence	Pendant 1 seconde	La tonalité du son du testeur de mouvement change durant 2 secondes
2 Évacuation de la zone	Clignotement (*2)	Pendant 15 secondes	—
—	Clignotement rapide (*3)	Pendant 10 secondes	Le balayage de la zone de détection est exécuté
3 Marcher le long des limites de la zone (*1)	Clignotement (*4)	Pendant 5 minutes	Repérage démarré La tonalité du son du testeur de mouvement change dans par cycles- de 3 secondes
		(Les dernières 30 secondes)	La tonalité du son du testeur de mouvement change dans par cycles- de 1 seconde
—	ON	Pendant 15 secondes	Le repérage est terminé et les données sont enregistrées
—	Clignotement	Pendant 3 secondes	—
—	OFF	—	La protection de sécurité de la zone de détection est démarrée

*1: Le repérage se termine automatiquement au bout de 5 minutes. Lorsque le mouvement de l'objet cible le long des limites de la zone se termine avant ce délai, vous pouvez terminer le repérage sans attendre les 5 minutes en appuyant pendant 3 secondes sur le bouton de définition de la zone de détection.

*2: Clignote 1 fois par seconde

*3: Clignote 2 fois par seconde

*4: Une séquence de deux clignotements par seconde et de non clignotement pendant une seconde est répétée.

Attention>>

Ne pénétrez pas dans la zone lorsque le balayage de la zone est en cours d'exécution. Un objet indésirable dans la zone interfère avec le balayage adéquat de la zone cible.

Remarque>>

Toute zone non repérée reprendra les paramètres de zone de l'apprentissage automatique.

6 DÉFINITION DE ZONE DE DÉTECTION VERTICALE

6-1 FONCTIONNEMENT DU SÉLECTEUR

- Sélection du mode de détection

H1 manuel | H1 auto | H2 manuel | H2 auto | V auto

Sélectionnez la méthode souhaitée à l'aide du sélecteur de mode de détection.

Fonc.

H1
H2
V

POSITION DU SÉLECTEUR	FONCTION
H1	—
H2	—
V	Sélectionne la zone de détection verticale.

- Sélection de la méthode de définition de zone

H1 manuel | H1 auto | H2 manuel | H2 auto | V auto

Sélectionnez la méthode souhaitée à l'aide du sélecteur de mode.

Mode

M
A

POSITION DU SÉLECTEUR	FONCTION
M	SANS OBJET
A	Sélectionne le mode automatique. (Paramètre usine par défaut)

- Sélection du mode automatique

H1 manuel | H1 auto | H2 manuel | H2 auto | V auto

Sélectionnez-le à l'aide du sélecteur de mode automatique.

Auto



P1
P2

POSITION DU SÉLECTEUR	FONCTION
P1	Zone de détection fixée. (Paramètre usine par défaut)
P2	Zone de détection adaptable.

- Définition de la sensibilité de détection

H1 manuel | H1 auto | H2 manuel | H2 auto | V auto

Définissez la sensibilité de la détection à l'aide des sélecteurs SIZE (taille) et SENS (sensibilité) comme décrit dans le tableau suivant.

	POSITION DU SÉLECTEUR	FONCTION
Size 	S	Environ 250 mm ou plus
	M	Environ 350 mm ou plus (Paramètre usine par défaut)
	L	Environ 500 mm ou plus
Sens. 	H	100 ms ou plus long. Ce paramètre est recommandé lorsque l'objet cible peut courir au travers de la zone de détection.
	M	150 ms ou plus long (Paramètre usine par défaut)
	L	200 ms ou plus long.
		Ce sélecteur permet de spécifier la hauteur à partir de la position de départ de l'objet cible devant être détecté.
		Ce commutateur permet de spécifier la durée pendant laquelle l'objet cible reste dans la zone de détection.

6-2 DÉFINITION DE LA ZONE DE DÉTECTION DANS LA ZONE DE DÉTECTION VERTICALE

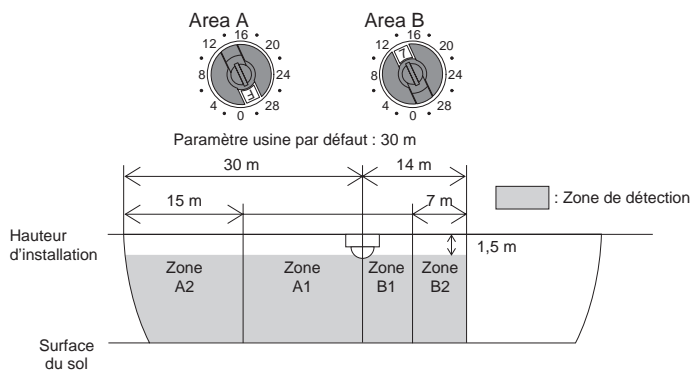
H1 manuel | H1 auto | H2 manuel | H2 auto | V auto

Définissez une zone de détection en éventail à l'aide du commutateur rotatif d'alignement grossier et du potentiomètre de réglage fin.

- Commutateur rotatif d'alignement grossier

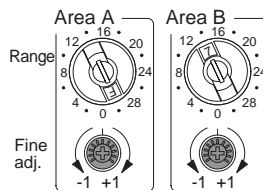
Ce commutateur permet de spécifier le rayon dans une plage de 0 à 30 m par paliers de 2 m.

Le fait de placer sur 0 m le commutateur rotatif d'alignement supprime la zone.



- Potentiomètre de réglage fin

Ce potentiomètre permet d'effectuer un réglage fin de +/- 1 m de la valeur définie à l'aide du commutateur rotatif d'alignement grossier, dans les limites de la plage de 0 m minimum et 30 m maximum.

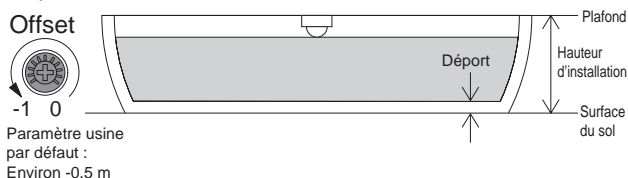


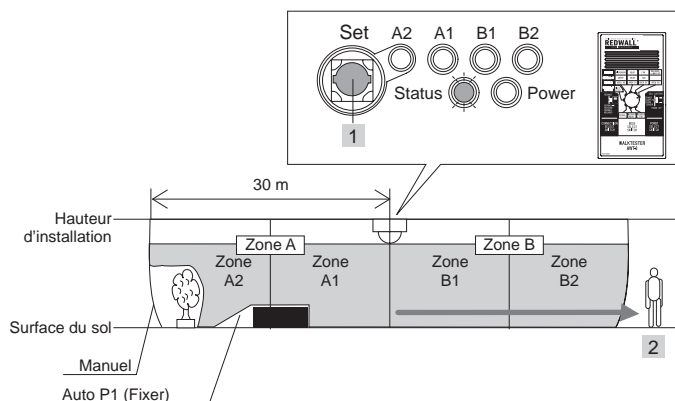
Définition exécutée par alignement grossier	Plage disponible pour l'alignement fin
Lorsque 0 m est défini	De 0 à +1 m (La valeur de -1 à 0 m sur l'échelle n'est pas utilisable)
Lorsque la valeur est définie entre 2 et 28 m	±1 m
Lorsque 30 m est défini	De -1 à 0 m (La valeur de 0 à +1 m sur l'échelle n'est pas utilisable)

- Ajustement du départ

Vous pouvez réduire une zone de détection définie à l'aide du potentiomètre de départ. Utilisez cette fonction d'ajustement lorsque de l'herbe ou des branches d'arbre s'agitant dans le vent interfèrent avec la zone de détection définie actuellement. Vous pouvez ajuster la zone aveugle à partir du sol dans une plage de 0 à -1 m.

Le paramètre minimum recommandé est 10 cm.





Séquence d'opération	Indicateur de statut	Durée	Action de REDSCAN/ Réponse du testeur de mouvement
1 Maintenez le bouton de définition de zone de détection enfoncé pendant 1 seconde.	Le clignotement commence	Pendant 1 seconde	La tonalité du son du testeur de mouvement change durant 2 secondes
2 Évacuation de la zone	Clignotement (*1)	Pendant 15 secondes	—
—	Clignotement rapide (*2)	Pendant 10 secondes	Le balayage de la zone de détection est exécuté
—	ON	Pendant 15 secondes	Le balayage de la zone de détection est achevé et les données sont enregistrées
—	Clignotement	Pendant 3 secondes	—
—	OFF	—	La protection de sécurité de la zone de détection est démarrée

*1: Clignote 1 fois par seconde

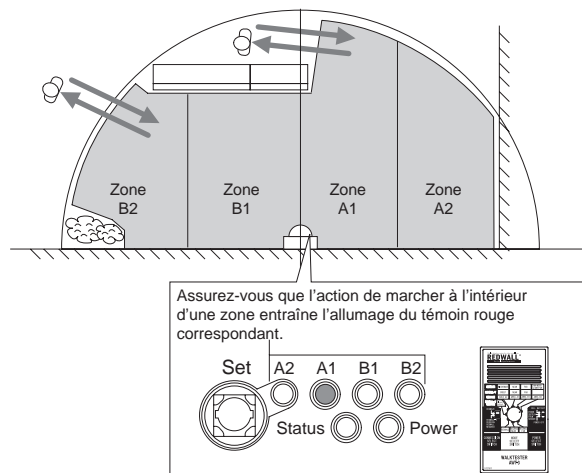
*2: Clignote 2 fois par seconde

Attention>>

Ne pénétrez pas dans la zone lorsque le balayage de la zone est en cours d'exécution. Un objet indésirable dans la zone interfère avec le balayage adéquat de la zone cible.

7-1 TEST DE MOUVEMENT

Assurez-vous que la zone de détection a été définie correctement en observant les témoins à DEL rouges ou le changement de tonalité du son du testeur de mouvement.



- Lorsqu'une zone de détection n'a pas été correctement définie

- 1 Avant d'appuyer sur le bouton de définition de la zone de détection, assurez-vous que le commutateur de mode de détection et le commutateur de mode de détection sont définis sur la bonne position, respectivement.
- 2 Définissez à nouveau la détection avec une référence au paragraphe "5-4" pour la zone de détection horizontale et au paragraphe "6-3" pour la zone de détection verticale.

7-2 MODIFICATION DES PARAMÈTRES DURANT L'INSTALLATION

Vous pouvez modifier les paramètres au besoin pendant l'installation sans avoir à appuyer sur le bouton de paramétrage de zone après chaque modification.

Si vous déplacez le sélecteur de mode de manuel (M) vers Auto (A), la zone qui a été spécifiée précédemment dans Auto (A) est sélectionné en tant que zone de détection. Lorsque la zone n'est pas définie dans Auto, définissez-la en vous référant à la procédure décrite dans le paragraphe "5-4" ou "6-3".

Résumé des paramètres de commutateur de zone de détection

Fonction	MODE AUTOMATIQUE (Appuyez sur le bouton de définition de zone de détection pour initier)		MODE MANUEL
	P1	P2	
H1	Apprend automatiquement la zone de détection dans les limites de 1 m (*1) x la zone définie par les commutateurs rotatifs d'alignement grossier et les potentiomètres de réglage fin.	Sans objet	La zone de détection est 1 m (*1) x la zone défini par les commutateurs rotatifs d'alignement rotatif et les potentiomètres de réglage fin.
H2	Apprend automatiquement la zone de détection dans les limites de la zone définie par les commutateurs rotatifs d'alignement grossier et les potentiomètres de réglage fin.	Apprend automatiquement la zone de détection en suivant une personne passant une limite au sein de la zone définie par les commutateurs rotatifs d'alignement grossier et les potentiomètres de réglage fin.	La zone de détection est la zone définie par les commutateurs rotatifs d'alignement rotatif et les potentiomètres de réglage fin.
V	Apprend automatiquement la zone de détection dans les limites de la zone définie par les commutateurs rotatifs d'alignement grossier et les potentiomètres de réglage fin.	S'adapte automatiquement à la forme changeante de la zone au sol sous le REDSCAN	Sans objet

*1: Le logiciel d'installation en option Redscan Manager peut modifier cette valeur.

7-3

FONCTION DU SYSTÈME APRÈS UNE PANNE DE COURANT

H1 manuel | H1 auto | H2 manuel | H2 auto | V auto

Le paramétrage du REDSCAN n'est pas perdu après une interruption d'alimentation.

8

CONNEXION IP AVEC REDSCAN

8-1 PARAMÈTRES PAR DÉFAUT

- Adresse IP : 192.168.0.126 (peut être modifiée)
- Masque de sous-réseau : 255.255.255.0 (peut être modifié)

8-2 REDSCAN MANAGER

(Logiciel d'installation optionnel accompagnant le RLS-AT)

REDFSCAN Manager est un programme logiciel qui vous permet de configurer facilement divers paramètres via un réseau local lors de l'installation de l'unité REDSCAN ou d'un travail d'entretien. REDSCAN Manager peut enregistrer et gérer l'unité REDSCAN située à l'intérieur du réseau local et afficher les informations de zone et les paramètres des commutateurs obtenus à partir de l'unité REDSCAN. Il vous permet également de modifier la zone de détection obtenue et les paramètres des commutateurs et de les repositionner sur l'unité REDSCAN.

Le REDSCAN Manager fournit également les fonctionnalités utiles suivantes.

Modèle d'application sélectionnable

- *Extérieur (Par défaut)
- *Intérieur
- *Protection de plafond / mur intérieur
- *Détection de véhicule

Motif de zone de détection sélectionnable

- *4 zones / 8 zones
- *Modèle de zone variée

Fonctions activées / désactivées

- *Fonction de résistance à l'environnement
- *Fonction de maintien d'alarme
- *Fonction anti-masquage
- *Fonction anti-rotation
- *Fonction encrassement de la vitre
- *Fonction D.Q.

Paramètres personnalisés

- *Ajustement de la largeur de détection en mode H1
- *Ajustement auto de la largeur en mode V
- *Ajustement de la zone de non détection en mode V

Paramétrage de code d'événement Redwall

- *Protocole
- *Adresse IP destinataire

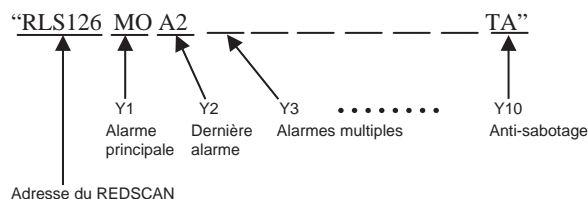
Remarque>>

Pour des informations détaillées sur les fonctionnalités et l'exploitation, reportez-vous à l'aide accompagnant le REDSCAN Manager.

8-3 CODE ÉVÉNEMENT REDWALL

REDFSCAN génère des codes d'événement qui peuvent être utilisés par un logiciel NVR ou VMS pour contrôler des caméras PTZ ou d'autres périphériques. Les codes événement Redwall peuvent être envoyés par le port assigné en utilisant le protocole UDP ou TCP. Le numéro de port par défaut est "1234".

Format de code



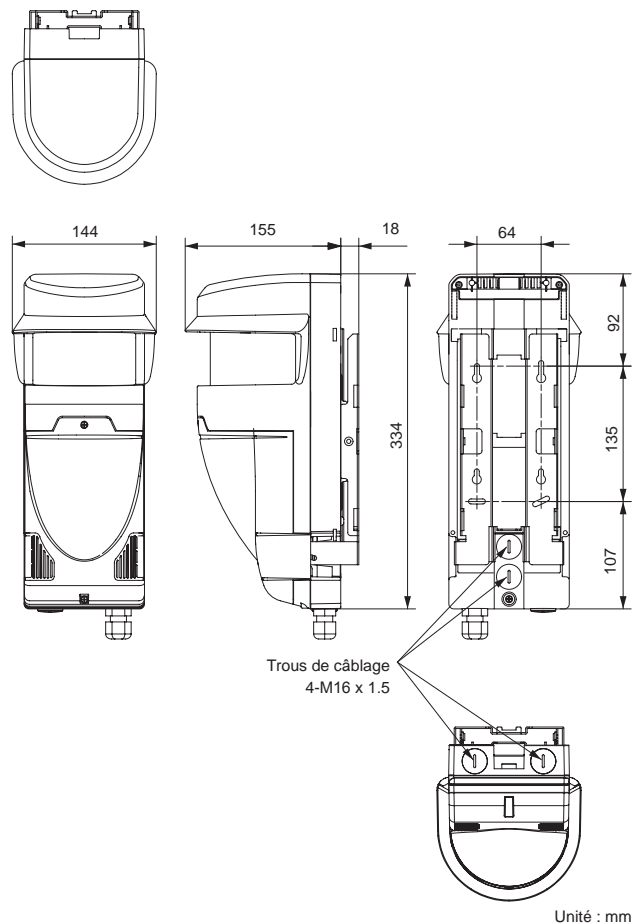
	Code de statut	Statut
Y1	MO	Alarme principale
Y2	A1-B2	Dernière alarme
Y3	AA-AB	Alarmes multiples
Y4	CC	Alarmes multiples
Y5	DQ	Détection de brouillard
Y6	AR	Anti-rotation
Y7	AM	Anti-masquage
Y8	TR	Dérangement
Y9	SO	Encrassement de la vitre
Y10	TA	Anti-sabotage

9-1 SPÉCIFICATIONS DE L'UNITÉ PRINCIPALE

Modèle	RLS-3060SH
Méthode de détection	Balayage laser infrarouge
Classe de protection laser	Classe 1 IEC / EN60825-1 Seconde édition 2007 Classe I FDA 21CFR 1040.10,1040.11 (Laser Notice No.50)
Longueur d'onde de l'émission laser	905 nm (laser infrarouge)
Couverture pour montage vertical	Rayon : 30 m, Arc : 180°
Couverture pour montage horizontal	MAX. 60 m
Résolution de la détection	0,25°
Alimentation d'entrée	24 V CA/CC $\pm 10\%$
Puissance absorbée	400 mA (24 V CC) 600 mA (24 V CA)
Alimentation d'entrée du chauffage	24 V CA/CC $\pm 10\%$
Puissance absorbée du chauffage	400 mA (24 V CA/CC)
Hauteur de montage vertical	De 4 m à 15 m (recommandé)
Hauteur de fixation horizontale	0,7 m (recommandé)
Port de communication	Ethernet, RJ-45, 10BASE-T/100BASE-TX
Protocole	UDP, TCP/IP *Code événement Redwall
Port de com. du testeur de mouvement	Terminal spécial pour le testeur de mouvement optionnel, AWT-3
Sortie d'alarme de zone	N.O. 28 V CC, 0,2A \times 4 sorties
Sortie d'alarme principale	Form C, 28 V CC, 0,2 A max.
Sortie de dérangement	Form C, 28 V CC, 0,2 A max.
Sortie anti-sabotage	N.C. 28 V CC, 0,1 A max.
Circuit de détection de brouillard	Form C, 28 V CC, 0,2 A max.
Période d'alarme	Minuterie de délai OFF environ 2 sec.
Période de réchauffement	Environ 30 sec
Température de fonctionnement	-20 - +60 °C
Température de fonctionnement avec chauffage	-40 - +60 °C
Notation IP	IP66
Dimensions (H \times L \times P)	334 \times 144 \times 155 mm
Poids	2,5 kg
Accessoires	Vis de fixation, boulon d'ancrage pour mur, gabarit de trous de montage et manchon de câble.

* Les spécifications et le concept peuvent être modifiés sans préavis.

9-2 PLAN EN DEUX DIMENSIONS



9-3 OPTIONS

- AWT-3 : Testeur de mouvement audio
 RLS-PB : Support de fixation sur mât
 RLS-SB : Support de fixation à angle réglable
 LAC-1 : Contrôleur de zone laser
 RLS-AT : Outils d'ajustement REDSCAN
 (Contrôleur de zone laser et logiciel REDSCAN Manager)

**OPTEX CO., LTD. (JAPAN)**

(ISO 9001 Certified)
 (ISO 14001 Certified)
 5-8-12 Ogoto Otsu
 Shiga 520-0101
 JAPAN
 TEL:+81-77-579-8670
 FAX:+81-77-579-8190
 URL:<http://www.optex.co.jp/e/>

OPTEX INCORPORATED (USA)

TEL:+1-909-993-5770
 Tech:(800)966-7839
 URL:<http://www.optexamerica.com/>

OPTEX (EUROPE) LTD. (UK)

TEL:+44-1628-631000
 URL:<http://www.optex-europe.com/>

OPTEX SECURITY SAS (FRANCE)

TEL:+33-437-55-50-50
 URL:<http://www.optex-security.com/>

OPTEX SECURITY Sp. z o. o. (POLAND)

TEL:+48-22-598-06-55
 URL:<http://www.optex.com.pl/>

OPTEX KOREA CO., LTD. (KOREA)

TEL:+82-2-719-5971
 URL:<http://www.optexkorea.com/>

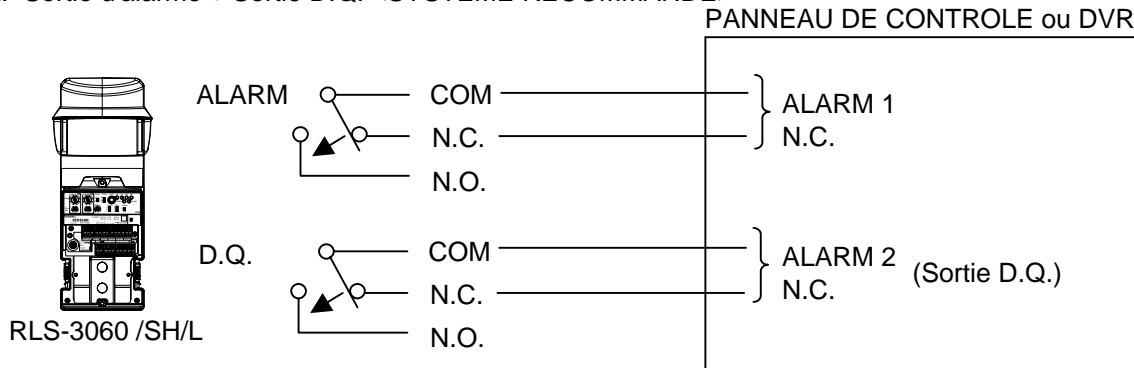
OPTEX (DONGGUAN) CO., LTD. SHANGHAI OFFICE (CHINA)

TEL:+86-21-34600673/34606166
 URL:<http://www.optexchina.com/>

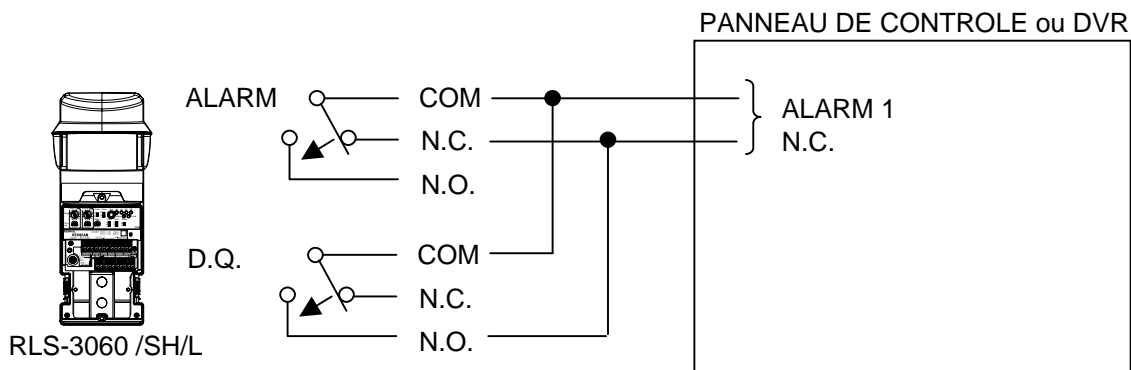
SORTIE D.Q. (DETECTION DE BROUILLARD)

L'algorithme spécifique du REDSCAN permet la detection d'un intrus pendant un periode de brouillard. Cependant, durant des conditions severes telles que de fortes pluies, un brouillard dense ou une tempete de neige, la capacite de detection du REDSCAN peut etre reduite. Durant de telles conditions, la sortie de detection de brouillard (D.Q.) sera activee. Quand cette sortie est activee, d'autres solutions sont exigees pour securiser la zone.

A. Sortie d'alarme + Sortie D.Q. <SYSTEME RECOMMANDE>

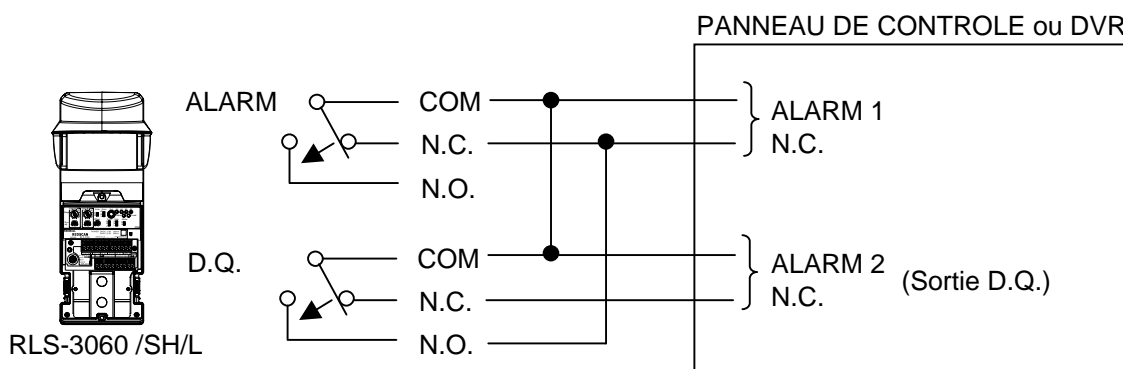


B. Alarme Bypass quand DQ est activee



Remarque : Avec cette connexion, quand la D.Q. sortie est activee, le circuit d'alarme est maintenu ferme.

C. Alarme Bypass quand DQ est activee + Sortie D.Q.



Remarque : Avec cette connexion, quand la D.Q. sortie est activee, le circuit d'alarme est maintenu ferme. Dans ce cas, le panneau de controle ou le terminal d'entree DVR (Enregistreur Video Digital) partage le meme terminal COM, l'alarme de sortie et le DQ peuvent etre declenches simultanement.

REMARQUES : Les options B et C ci-dessus, doivent etre seulement utilisees dans les cas ou le nombre eleve de fausses alarmes sont rencontrees pendant des conditions meteorologiques defavorables.