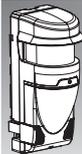


REDWALL[®]
Unrivalled performance

INSTRUCTIONS D'INSTALLATION

REDSAN[®]

Détecteur à balayage laser



RLS-3060L

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	MISE EN MARCHÉ	9
4-4	FONCTIONS DE LA DIODE PHOTOÉMETTRICE	9
4-5	INITIALISATION AVEC LES PARAMÈTRES USINE PAR DÉFAUT.....	9
5	DÉFINITION DES ZONES DE DÉTECTION HORIZONTALE	2
5-1	FONCTIONNEMENT DU SÉLECTEUR	9
5-2	DÉFINITION AJUSTEMENT DE LA ZONE DE DÉTECTION HORIZONTALE.....	10
5-3	DÉFINITION AUTOMATIQUE DE LA ZONE DE DÉTECTION HORIZONTALE.....	10
6	DÉFINITION DE ZONE DE DÉTECTION VERTICALE	
6-1	FONCTIONNEMENT DU SÉLECTEUR	11
6-2	DÉFINITION AJUSTEMENT DE LA ZONE DE DÉTECTION VERTICALE	12
6-3	DÉFINITION AUTOMATIQUE DE LA ZONE DE DÉTECTION VERTICALE	12
7	VÉRIFICATIONS DE ZONES	
7-1	TEST DE MOUVEMENT	13
7-2	FONCTION DU SYSTÈME APRÈS UNE PANNE DE COURANT	13
8	CONNEXION IP AVEC REDSCAN	
8-1	PARAMÈTRES PAR DÉFAUT	13
8-2	REDSAN MANAGER	13
8-3	CODE ÉVÉNEMENT REDWALL	13
9	SPÉCIFICATIONS	
9-1	SPÉCIFICATIONS DE L'UNITÉ PRINCIPALE.....	14
9-2	PLAN EN DEUX DIMENSIONS.....	14
9-3	OPTIONS.....	14

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
- * 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
- * Sortie analogique (contact sec) et connexion IP

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 réfléchés et renvoyés au détecteur.

Il existe 2 modes de détection d'un intrus. 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

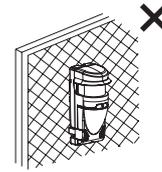
N'utilisez pas le produit dans des buts autres que la détection d'objets en mouvement tels que des personnes et des véhicules. N'utilisez pas le produit pour activer un volet, etc., qui risquerait de provoquer un accident.	⊘
Ne touchez pas la base de l'unité ou les plots d'alimentation du produit avec 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

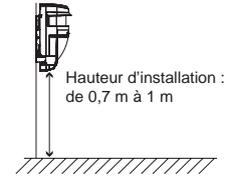
L'utilisation de contrôles, d'ajustements ou de performances de procédures autres que celles spécifiées dans le présent document peuvent entraîner des risques d'exposition aux rayonnements.	!
Nettoyez et contrôlez périodiquement le produit pour une utilisation sûre. Si un problème se produit, n'essayez 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.	!
Cet 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.	

1-2 MESURES DE PRÉCAUTION

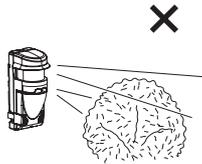
Installez le produit uniquement sur une surface solide.



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.

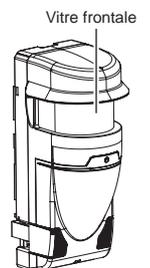
N'utilisez pas le produit dans un environnement où des vapeurs de solvant ou des gaz corrosifs sont présents.

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 "X" indique des actions interdites.

Nettoyage du produit

Nettoyez régulièrement la vitre frontale à l'aide d'un chiffon humide. 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.



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

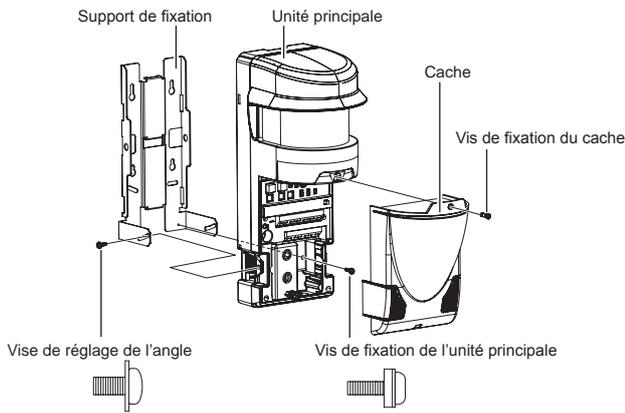
La classe 1 de la norme de sécurité laser signifie que la sécurité des produits laser appartenant à cette classe est garantie dans des conditions de fonctionnement normales (conditions de fonctionnement raisonnablement prévisibles). Le produit est marqué pour indiquer qu'il s'agit d'un équipement laser. 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.

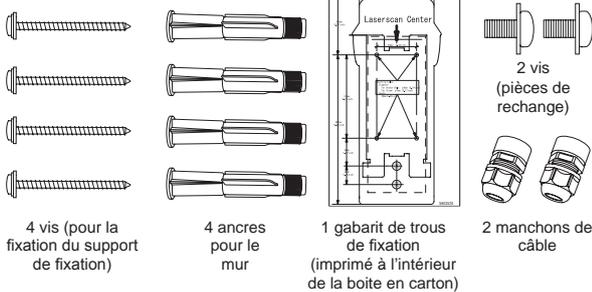
Produit laser de classe 1

N'exposez pas vos yeux directement au faisceau laser.

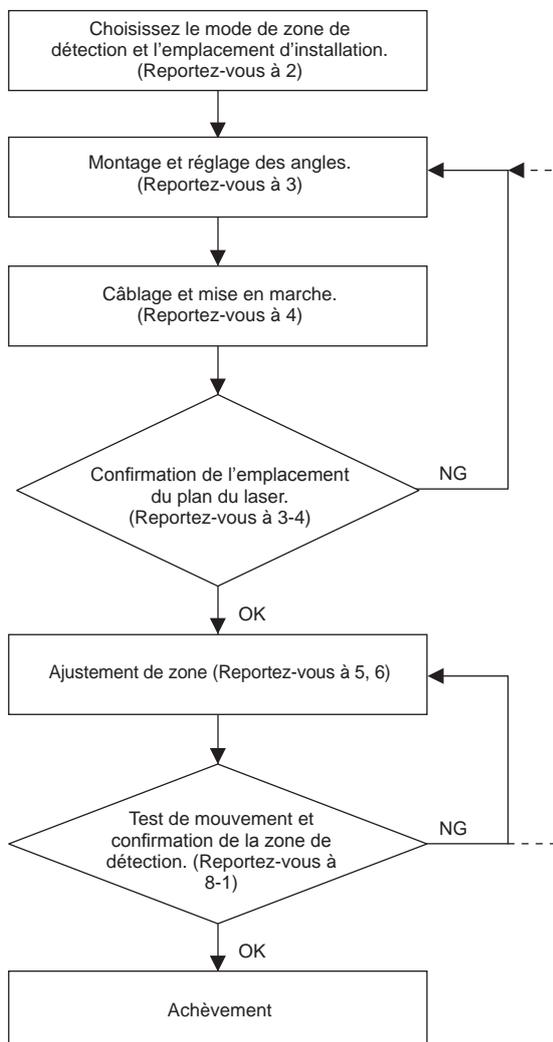
1-3 IDENTIFICATION DE PIÈCES DÉTACHÉES



Accessoires >>



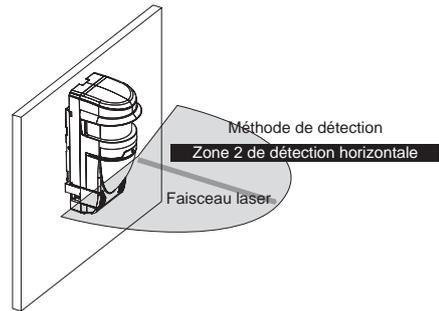
1-4 ORGANIGRAMME DE FLUX DE TRAVAIL D'INSTALLATION



2 TYPES DE MÉTHODE D'INSTALLATION ET ZONES DE DÉTECTION

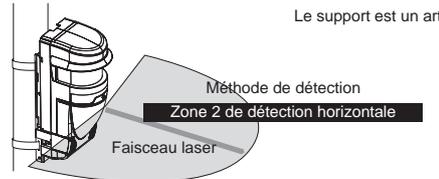
2-1 TYPES DE MÉTHODE D'INSTALLATION

Installation sur un mur



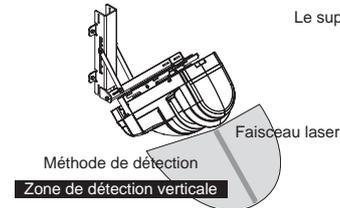
Installation sur un mât

Le support est un article en option.



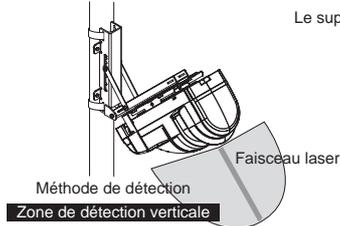
Installation avec un angle par rapport à un mur

Le support est un article en option.

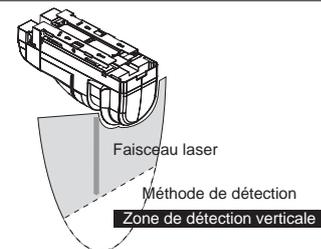


Installation avec un angle par rapport à un mât

Le support est un article en option.

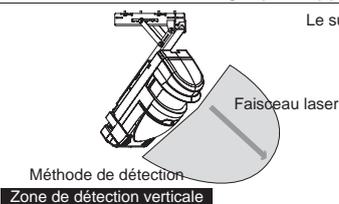


Installation sur un plan de plafond



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

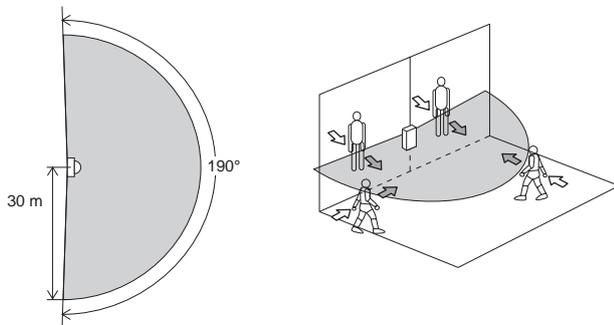
Le mode de détection comprend les deux modes d'opération, la zone 2 de détection horizontale et la zone de détection verticale.

- Zone 2 de détection horizontale 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 pendant 1 minute après la détection initiale et tant que l'objet détecté reste dans la zone de détection.



- Zone de détection verticale H2 V

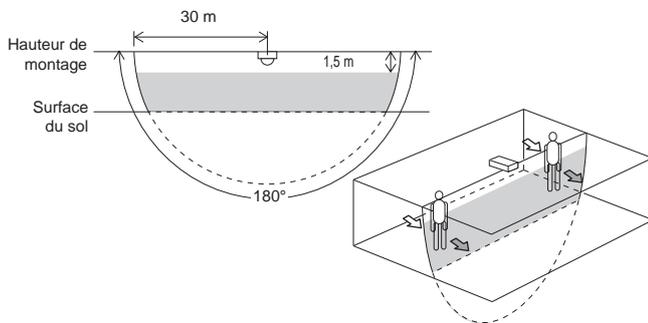
Ce mode permet de définir une zone de détection en éventail dans le sens vertical avec un rayon maximal de 30 m, avec un angle de divergence de 180 degrés.

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 recommandées est de 4 m à 15 m.

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

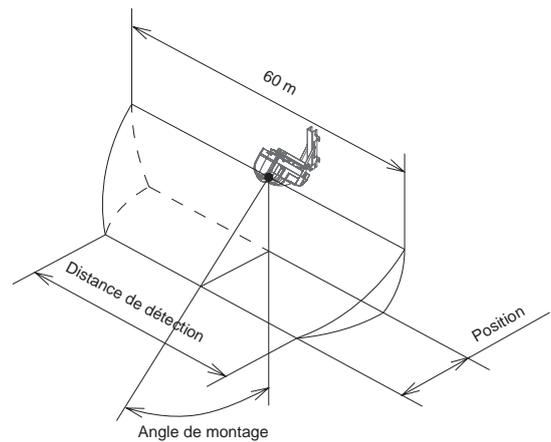
*1: Le logiciel d'installation en option Redscan Manager peut modifier cette valeur ou annuler la "zone de non détection" pour des utilisations spécifiques.



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

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	55	53
	8 m	Position	0	4,6	8,0
		Distance de détection	Marchant	58	57
	Rampant		53	51	48
12 m	Position	0	6,9	12,0	
	Distance de détection	Marchant	55	53	49
Rampant		50	48	46	

Unité : m

Remarque >>

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

2-3 PROCÉDURE DE DÉFINITION DE LA ZONE

La procédure de réglage comprend deux options : P1 et P2.
La procédure de réglage dans chaque mode varie en fonction du mode de détection sélectionné, H2 ou Zone de détection verticale.

- Zone 2 de détection horizontale

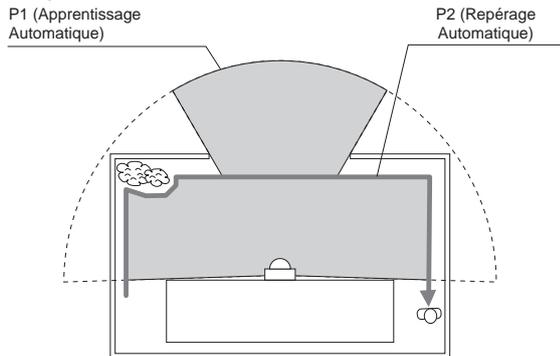
Auto

P1 Apprentissage automatique

La zone apprise automatiquement par le détecteur au sein de la limite est définie par "l'ajustement de la distance de détection".

P2 Repérage automatique

La zone apprise automatiquement en suivant une personne passant une limite au sein de la zone définie est paramétrée par "l'ajustement de la zone de détection".



- Zone de détection verticale

Auto

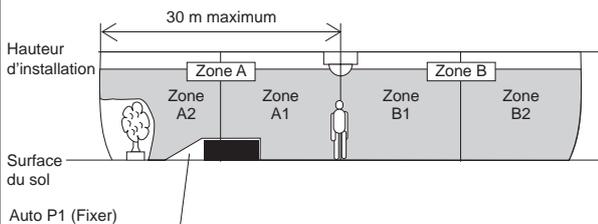
P1 Zone de détection fixée

La zone de détection est fixée par la fonction "Area Set" (réglage 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.

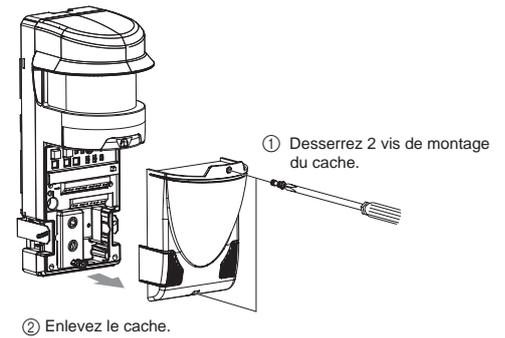
De la même façon, si un trou est créé dans la neige, le Redscan redéfinira la zone de détection pour inclure le trou. La valeur par défaut de cette zone adaptable automatique est de +/- 1 m.



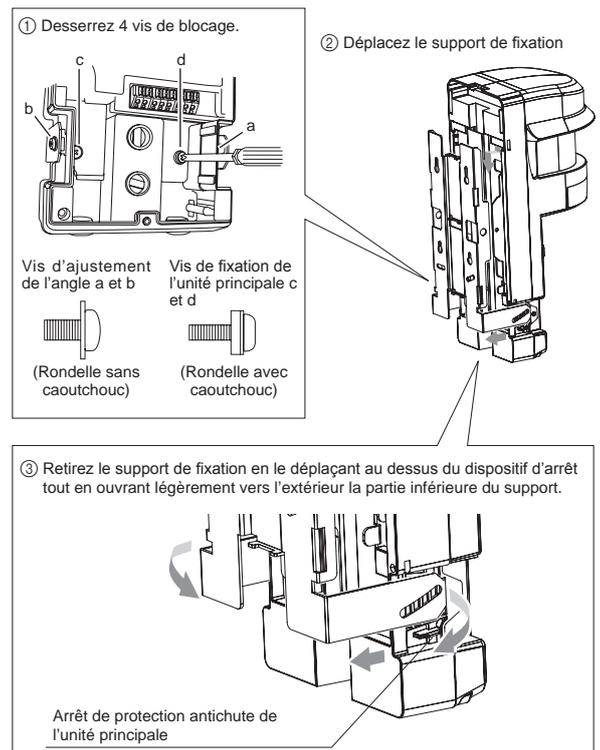
3 INSTALLATION ET RÉGLAGE DES ANGLES

3-1 INSTALLATION SUR UN MUR OU AU PLAFOND

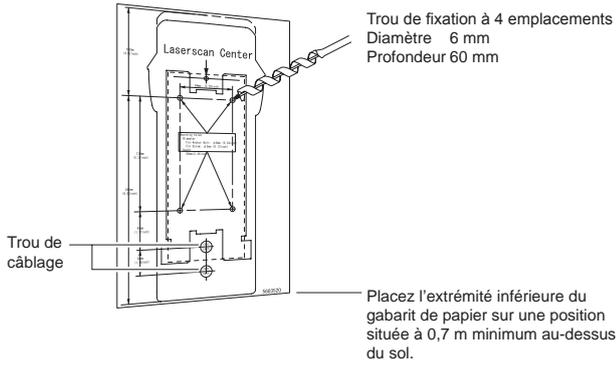
1 Retirez le cache de l'unité principale.



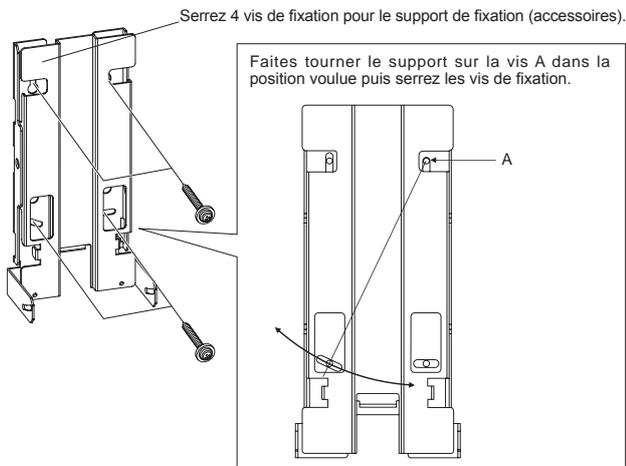
2 Retirez le support de fixation de l'unité principale.



- 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.



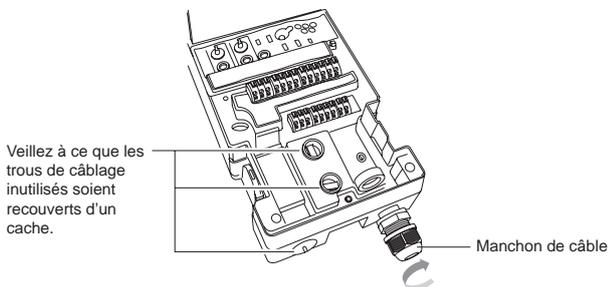
- 4** Fixez le support de fixation sur le mur ou au plafond.



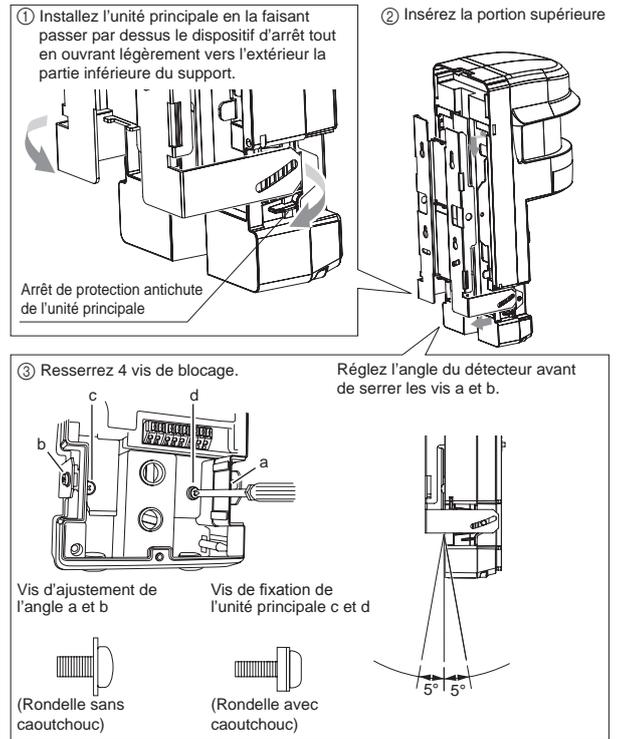
Attention >>

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.

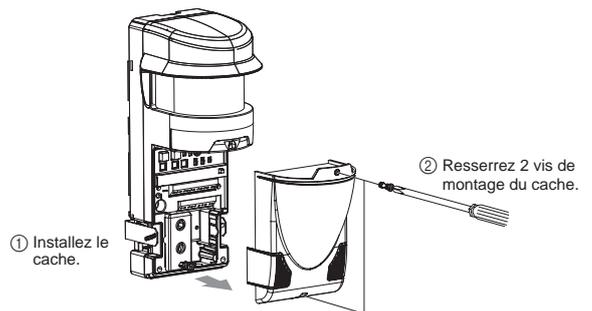


- 7** Reportez-vous à la section " 4-1 " et branchez les câbles sur le bornier.

- 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)

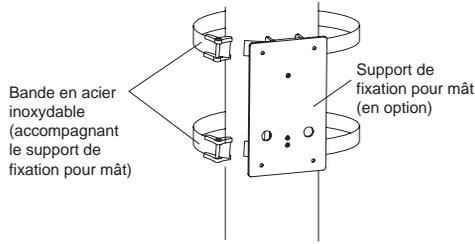
- 9** Reportez-vous aux chapitres 5, 6 et 7, effectuez divers réglages et assurez-vous que l'équipement fonctionne correctement.

- 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.

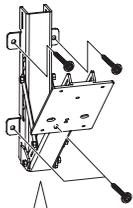
3-3 INSTALLATION AVEC UN ANGLE PAR RAPPORT AU MUR, AU PLAFOND OU À UN MÂT

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).

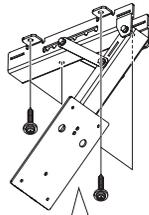
Remarques >>

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.

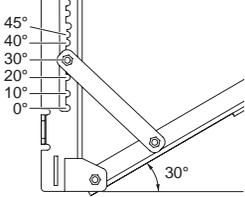
Mur



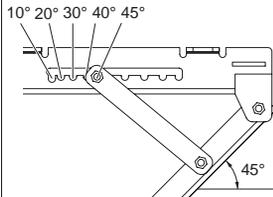
Plan de plafond



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

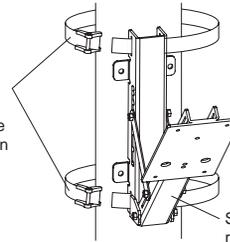


L'angle varie en fonction de la position d'insertion du boulon.



Mât

Bande en acier inoxydable (accompagnant le support de fixation à angle réglable)



Support de fixation à angle réglable

Remarque >>

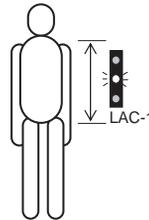
Pour des informations détaillées sur la procédure de manipulation, reportez-vous au manuel accompagnant le support de fixation à angle réglable.

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.

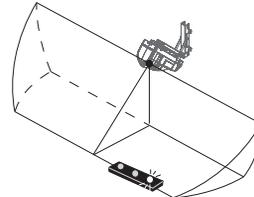
- Zone de détection horizontale

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.

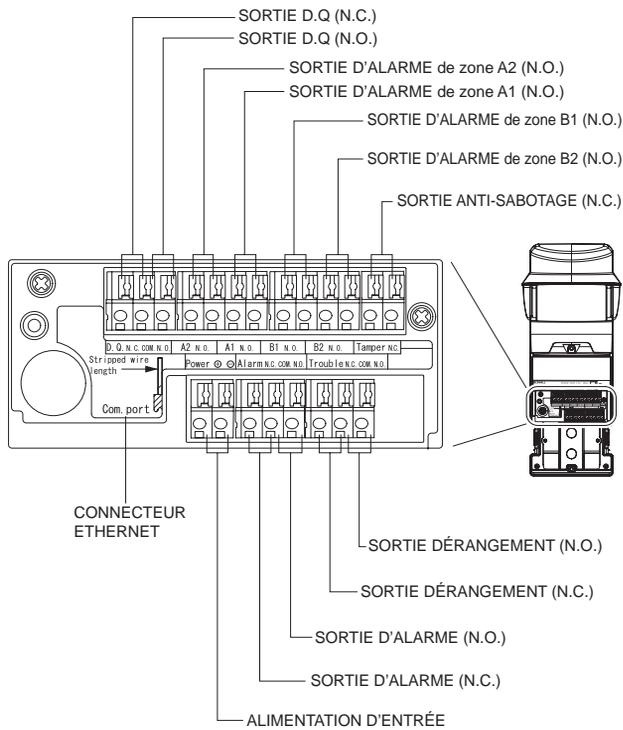


Remarque >>

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

4 DISPOSITION DES PIÈCES À L'INTÉRIEUR DU CACHE ET LEURS FONCTIONS

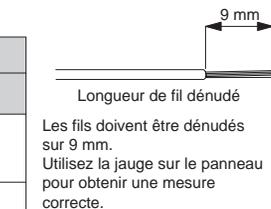
4-1 CÂBLAGE



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

Les câbles électriques ne doivent pas dépasser les longueurs suivantes.

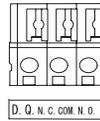
DIMENSION DE CÂBLE	Détecteur	
	24 V CC	24 V CA
AWG20 (0,52 mm ²)	120	60
AWG18 (0,83 mm ²)	200	100



m

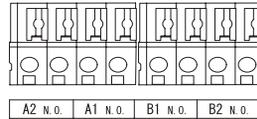
4-2 SORTIE DE SIGNAL

- Sortie D.Q.



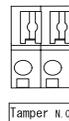
L'algorithme spécifique du REDSCAN permet la détection dans des conditions de brouillard. Cependant, dans des conditions extrêmes telles qu'une forte pluie, un brouillard dense ou une tempête de neige, la sortie de détection dans le brouillard (EDQ ou Environmental DisQualification) est activée. Veuillez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

- Sortie d'alarme



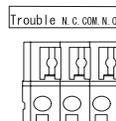
Lorsqu'un intrus est détecté, ce produit émet l'alarme spécifique à la zone générale (Zone A1, Zone A2, Zone B1 ou Zone B2) dans laquelle se produit l'intrusion. Lorsqu'il est combiné avec un système de surveillance à caméra de télévision en circuit fermé utilisant PTZ, ce produit fonctionne de manière efficace pour fournir une détection précoce d'intrus.

- Sortie anti-sabotage



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

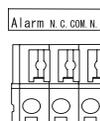
- Sortie de dérangement



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.
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



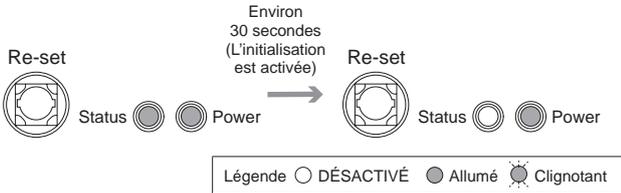
La sortie d'alarme est générée lorsqu'un intrus est détecté dans une ou plusieurs des zones divisées (Zone A1, Zone A2, Zone B1 et Zone B2).

4-3 MISE EN MARCHÉ

Power



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 (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.



4-4 FONCTIONS DE LA DIODE PHOTOÉMETTRICE



-En mode de fonctionnement normal

Symbole	Couleur	STATUT DU DÉTECTEUR
Statut	Jaune	Allumé durant la configuration automatique de l'unité. (Éteint durant le fonctionnement normal.)
Alimentation	Vert	Allumé lorsque l'appareil est sous tension

4-5 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 "Re-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 2

Remarque >>

Les réglages de commutateur du RLS-3060L suivants ne peuvent être modifiés qu'en utilisant le logiciel Redscan manager. Reportez-vous à [8] pour la connexion IP et au menu d'aide du logiciel Redscan Manager pour de plus amples informations.

5-1 FONCTIONNEMENT DU SÉLECTEUR

- Sélection du mode de détection H2 V

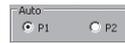
Sélectionnez le mode H2 en utilisant le Redscan Manager.

POSITION DU SÉLECTEUR	FONCTION
H1	Non applicable pour ce modèle.
H2	Sélectionne la zone 2 de détection horizontale. (Paramètre usine par défaut)
V	—



- Sélection du mode automatique H2 V

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



- Sélection de la sensibilité de détection H2 V

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
S	Environ 150 mm ou plus
M	Environ 300 mm ou plus (Paramètre usine par défaut)
L	Environ 1 000 mm ou plus
H	Environ 500 mm ou plus
M	Environ 1 000 mm ou plus (Paramètre usine par défaut)
L	Environ 2 000 mm ou plus

Ce sélecteur permet de spécifier la largeur de l'objet cible devant être détecté.

Ce sélecteur spécifie la distance qu'un objet doit parcourir avant d'être considéré comme un intrus.

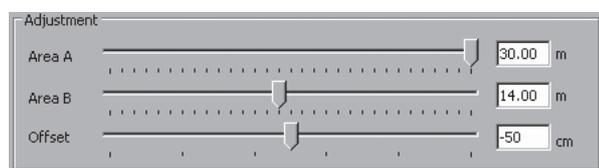
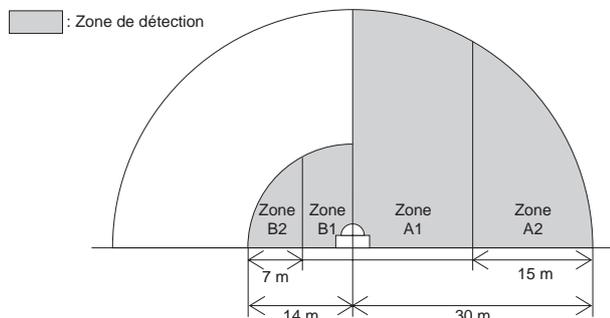


5-2 DÉFINITION AJUSTEMENT DE LA ZONE DE DÉTECTION HORIZONTALE

- Ajustement de la distance de détection H2 V

Vous pouvez spécifier le rayon dans une plage de 0 à 30 m. Régler la distance de détection à 0 m pour supprimer 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.

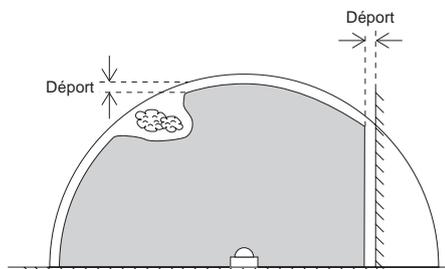


Paramètre usine par défaut : 30 m

- Ajustement du déport

Vous pouvez réduire la limite de la zone de détection en utilisant le paramètre offset (décalage). Utiliser cet ajustement si le mouvement de l'herbe ou des buissons peut provoquer une fausse détection à la limite de la zone de détection.

Vous pouvez réduire la limite de la zone de détection (en direction du détecteur) jusqu'à 1 m. Le paramètre minimum recommandé est 10 cm.



5-3 DÉFINITION AUTOMATIQUE DE LA ZONE DE DÉTECTION HORIZONTALE

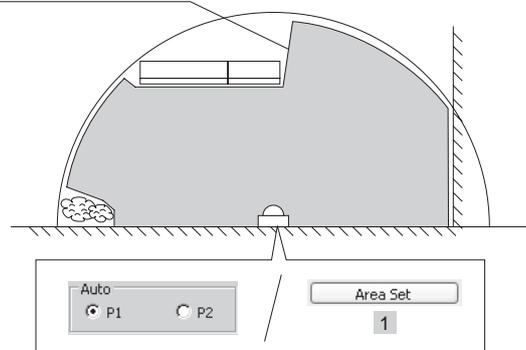
- Fonction du bouton de définition de la zone de détection H2 V

Area Set

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) H2 V

Auto P1 (Apprentissage automatique)

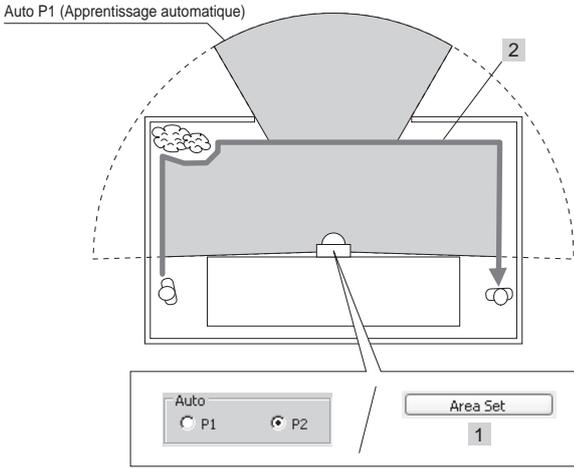


Séquence d'opération	Indicateur de statut	Durée	Action du REDSCAN
1 Cliquer sur le bouton "Area Set" (réglage de la zone) via le logiciel Redscan Manager.	Le clignotement commence	Pendant 1 seconde	—
—	Clignotement rapide	Pendant 10 secondes	Le balayage de la zone de détection est exécuté
—	ON	Pendant 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

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.



Séquence d'opération	Indicateur de statut	Durée	Action du REDSCAN
1 Cliquer sur le bouton "Area Set" (réglage de la zone) via le logiciel Redscan Manager.	Le clignotement commence	Pendant 1 seconde	—
—	Clignotement rapide (*2)	Pendant 10 secondes	Le balayage de la zone de détection est exécuté
2 Marcher le long des limites de la zone (*1)	Clignotement (*3)	Pendant 5 minutes (Les dernières 30 secondes)	Repérage démarré
—	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 sur le bouton "terminate" (terminer) sur le logiciel Redscan Manager.

*2: Clignote 2 fois par seconde

*3: 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

Remarque >>

Les réglages de commutateur du RLS-3060L suivants ne peuvent être modifiés qu'en utilisant le logiciel Redscan manager. Reportez-vous à [8] pour la connexion IP et au menu d'aide du logiciel Redscan Manager pour de plus amples informations.

6-1 FONCTIONNEMENT DU SÉLECTEUR

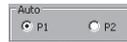
- Sélection du mode de détection H2 V

Sélectionnez le mode V en utilisant le Redscan Manager.



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

- Sélection du mode automatique H2 V



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

- Définition de la sensibilité de détection H2 V

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

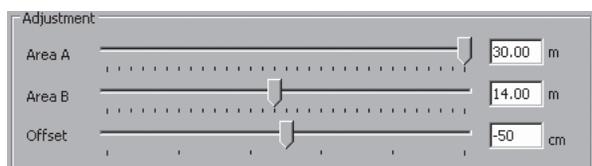


POSITION DU SÉLECTEUR	FONCTION	
S	Environ 250 mm ou plus	Ce sélecteur permet de spécifier la hauteur à partir de la position de départ de l'objet cible devant être détecté.
M	Environ 350 mm ou plus (Paramètre usine par défaut)	
L	Environ 500 mm ou plus	
H	100 ms ou plus long. Ce paramètre est recommandé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

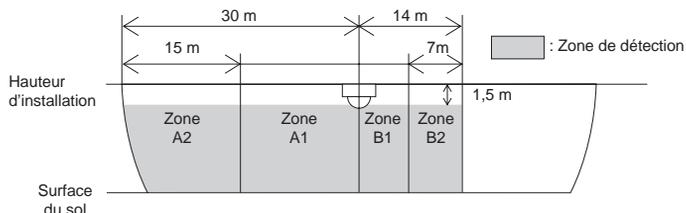
6-2 DÉFINITION AJUSTEMENT DE LA ZONE DE DÉTECTION VERTICALE

- Ajustement de la distance de détection H2 V

Vous pouvez spécifier le rayon dans une plage de 0 à 30 m. Régler la distance de détection à 0 m pour supprimer la zone.



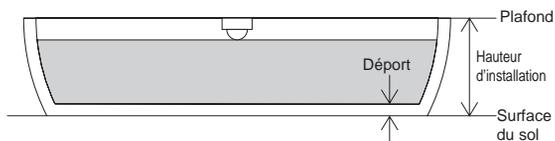
Paramètre usine par défaut : 30 m



- Ajustement du déport

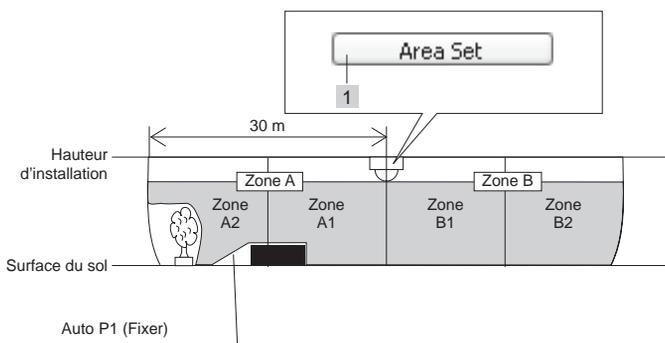
Vous pouvez réduire la limite de la zone de détection en utilisant le paramètre offset (décalage). Utiliser cet ajustement si le mouvement de l'herbe ou des buissons peut provoquer une fausse détection à la limite de la zone de détection. Vous pouvez réduire la limite de la zone de détection (en direction du détecteur) jusqu'à 1 m.

Le paramètre minimum recommandé est 10 cm.



6-3 DÉFINITION AUTOMATIQUE DE LA ZONE DE DÉTECTION VERTICALE

H2 V



Auto P1 (Fixer)

Séquence d'opération	Indicateur de statut	Durée	Action du REDSCAN
1 Cliquer sur le bouton "Area Set" (réglage de la zone) via le logiciel Redscan Manager.	Le clignotement commence	Pendant 1 seconde	—
—	Clignotement rapide	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

Attention >>

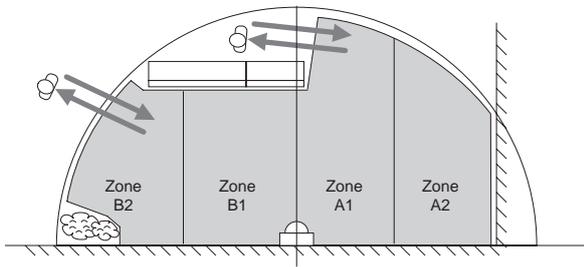
Ne pénétrez pas dans la zone lorsque le balayage de la zone est en cours d'exécution. Un objet indésirable dans la zone interfère avec le balayage adéquat de la zone cible.

7 VÉRIFICATIONS DE ZONES

7-1 TEST DE MOUVEMENT

H2 | V

Assurez-vous que la zone de détection ait été définie correctement en observant les témoins ou les cercles de détection sur le logiciel Redscan Manager.



- 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 "5-3" pour la zone de détection horizontale et au paragraphe "6-3" pour la zone de détection verticale.

Résumé des paramètres de commutateur de zone de détection

Fonction	P1	P2
H2	Laisser la zone de détection apprendre automatiquement la zone de détection au sein de la zone définie par "l'ajustement de la distance de détection".	Laisser la zone de détection apprendre automatiquement la zone de détection en suivant une personne passant une limite au sein de la zone définie est paramétrée par "l'ajustement de la distance de détection".
V	Laisser la zone de détection apprendre automatiquement la zone de détection au sein de la zone définie par "l'ajustement de la distance de détection".	S'adapte automatiquement à la forme changeante de la zone au sol sous le REDSCAN

7-2 FONCTION DU SYSTÈME APRÈS UNE PANNE DE COURANT

H2 | V

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

Fonctions activées / désactivées

- *Fonction de résistance à l'environnement

Paramètres personnalisés

- *Ajustement de la zone de non détection en mode V

Paramétrage de code d'événement Redwall

- *Protocole
- *Adresse IP destinataire

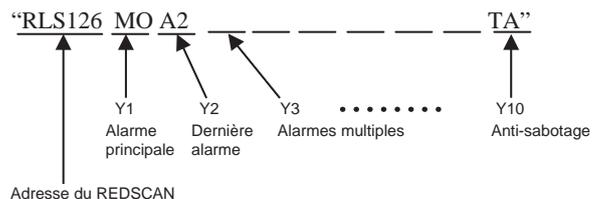
Remarque >>

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

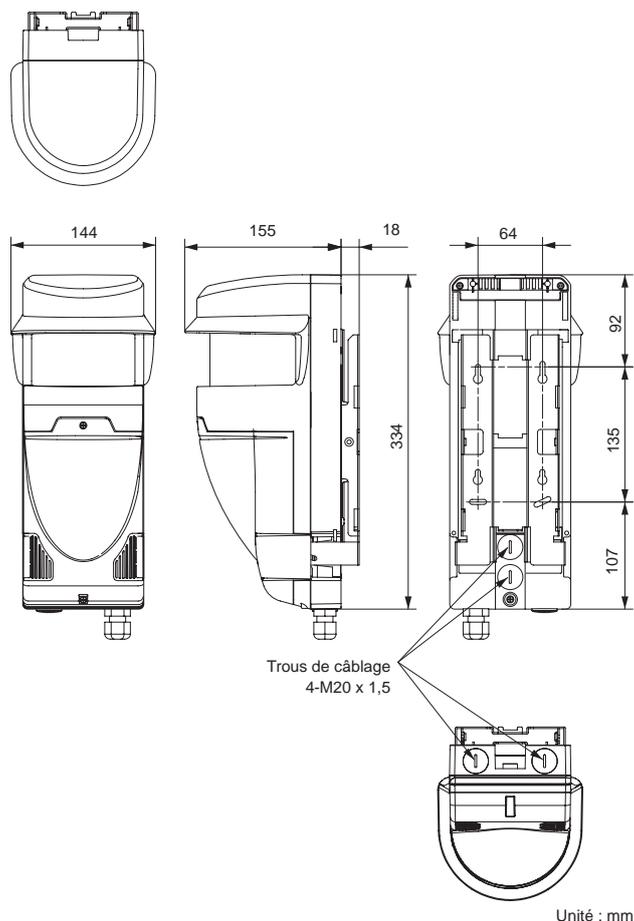
9 SPÉCIFICATIONS

9-1 SPÉCIFICATIONS DE L'UNITÉ PRINCIPALE

Modèle	RLS-3060L
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 ±10%
Puissance absorbée	400 mA (24 V CC) 600 mA (24 V CA)
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
Sortie d'alarme de zone	N.O. 28 V CC, 0,2A x 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
Notation IP	IP66
Dimensions (H x L x P)	334 x 144 x 155 mm
Poids	2,4 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

- 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 R00U00E (Contrôleur de zone laser et logiciel R00U00E 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/>

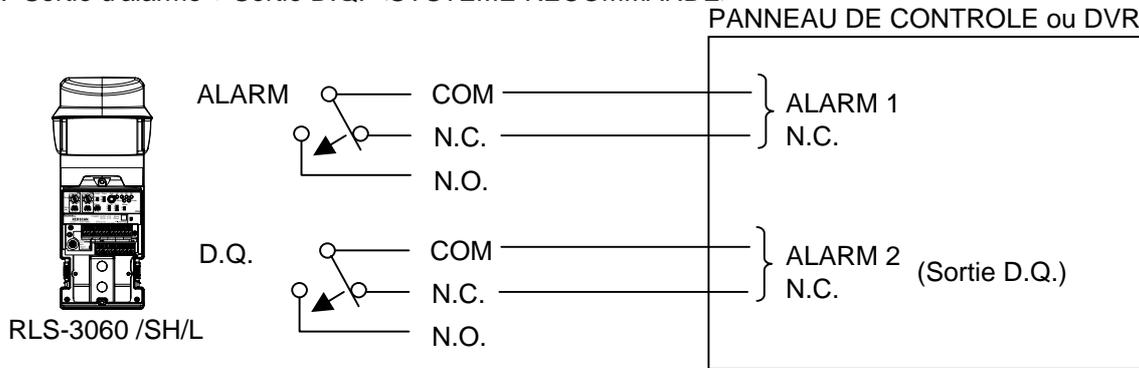
OPTEX (DONGGUAN) CO., LTD. SHANGHAI OFFICE (CHINA)

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

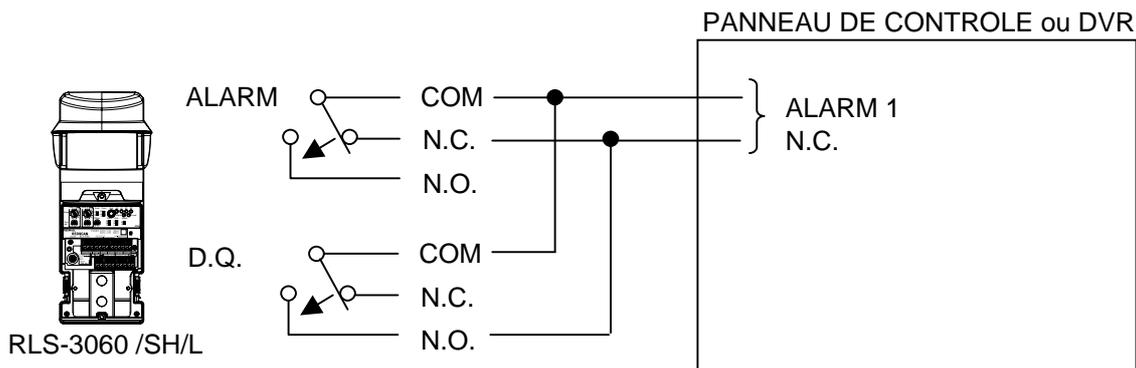
SORTIE D.Q. (DETECTION DE BROUILLARD)

L'algorithme spécifique du REDSCAN permet la détection d'un intrus pendant un période de brouillard. Cependant, durant des conditions severs 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>

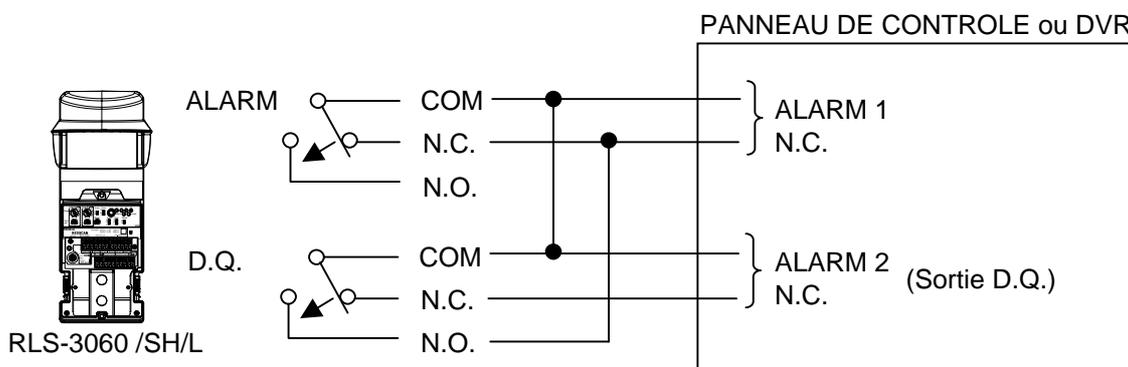


B. Alarme Bypass quand DQ est activee



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