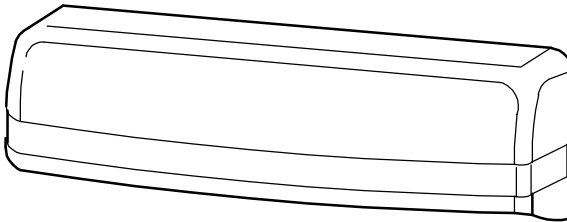


- I** SENSORE DI MOVIMENTO E PRESENZA
- GB** MOTION & PRESENCE SENSOR
- F** DÉTECTEUR DE MOUVEMENTS ET DE PRÉSENCE
- D** BEWEGINGS- EN AANWEZIGHEIDSSENSOR
- E** SENSOR DE MOVIMIENTO Y PRESENCIA
- P** SENSOR DE MOVIMENTO E PRESENÇA



**RIP**

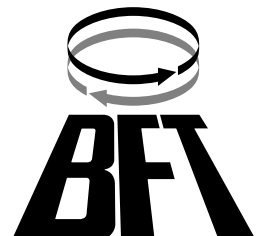


**ISTRUZIONI DI INSTALLAZIONE**  
**INSTALLATION MANUAL**  
**INSTRUCTIONS D'INSTALLATION**  
**MONTAGEANLEITUNG**  
**INSTRUCCIONES DE INSTALACION**  
**INSTRUÇÕES DE INSTALAÇÃO**



**AZIENDA CON SISTEMA QUALITÀ**  
**CERTIFICATO DA DNV**  
**=UNI EN ISO 9001/2000=**

Via Lago di Vico, 44  
36015 Schio (VI)  
Tel.naz. 0445 696511  
Tel.int. +39 0445 696533  
Fax 0445 696522  
Internet: [www.bft.it](http://www.bft.it)  
E-mail: [sales@bft.it](mailto:sales@bft.it)





Nel ringraziarVi per la preferenza accordata a questo prodotto, la ditta è certa che da esso otterrete le prestazioni necessarie al Vostro uso. Leggette attentamente l'opuscolo "Avvertenze" ed il "Libretto istruzioni" che accompagnano questo prodotto in quanto forniscono importanti indicazioni riguardanti la sicurezza, l'installazione, l'uso e la manutenzione. Questo prodotto risponde alle norme riconosciute della tecnica e della disposizioni relative alla sicurezza. Confermiamo che è conforme alle seguenti direttive europee: 89/336/CEE.

### 1) GENERALITA'

Sensore di movimento e presenza a raggi infrarossi attivi per il comando di porte automatiche.

Il RIP è un rilevatore di movimento e presenza a raggi infrarossi attivi controllato da un microprocessore.

Svolge due funzioni: è progettato per attivare qualsiasi porta automatica esistente sul mercato; consente il rilevamento di eventuali presenze in prossimità di porte scorrevoli singole o a due ante.

- Quattro frequenze impostabili.
- Autodiagnosi.
- Possibilità di regolare la superficie controllata dal sensore.
- L'interruttore modalità neve previene il cattivo funzionamento causato da neve, insetti ecc.
- Programmazione del tempo di rilevazione presenza.

### 2) INDIVIDUAZIONE DEI COMPONENTI (Fig.1)

- 1) Connettore
- 2) Fori di montaggio
- 3) Selettori di configurazione
- 4) Regolazione sensibilità
- 5) Regolazione di ampiezza griglia
- 6) Copertura

Accessori:

- 7) Dima di foratura
- 8) Viti di montaggio
- 9) Cavo di collegamento da 1,5 m
- 10) Istruzioni

### 3) DATI TECNICI

Modello	Sensore RIP di mov. e pres.
Metodo di rilevam.	Rilevamento ad infrarossi attivi
Altezza max. di install.	3 m
Regolazione della griglia	Ampiezza Profondità (da 1 a 4 linee) Regol. angolo da 0° a 5° in 3 fasi Sensibilità
Alimentazione	da 12 a 48 Vca o cc +/-10% Cavi rosso e nero (non pol.)
Consumo	24 Vca - 1,3 VA, 12 Vca-1,0VA 24 Vcc - 40 mA, 12 Vcc - 80mA
Contatto uscita	Relè: 50 Vcc 0,1 A (carico resistivo) Cavo giallo: normalmente aperto Cavo verde: normalmente chiuso Cavo bianco: comune
Tempo di tenuta uscita	Circa 0,5 secondi
Timer di ril. presenza	180, 60, 15 e 2 secondi
LED luminoso	ROSSO: attivo, VERDE: standby, ARANCIONE: rileva vicino alla porta Intermittenza tra ROSSO e VERDE: anomalia
Gamma di temperatura	Da -20°C a 60°C
Peso	0,190 kg
Colore	Argento
Accessori	Cavo: 1,5 metri, dima di foratura istruzioni per l'installazione

### 4) ISTRUZIONI DI MONTAGGIO (Fig.2)

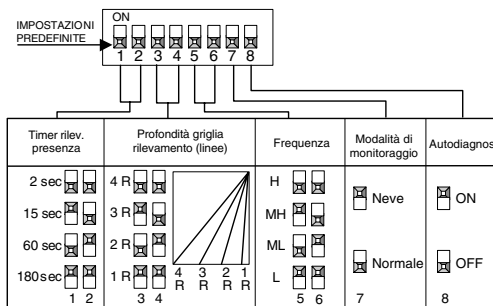
- 1) Non installare il dispositivo ad altezze superiori ai 3 metri.
- 2) Non lasciare alcun oggetto mobile entro l'area di rilevamento.
- 3) Non installare a diretto contatto con pioggia o neve.
- 4) Non installare a diretto contatto con la luce solare.
- 5) Non installare in ambienti umidi o con presenza di vapore.
- 6) Non installare più di quattro dispositivi vicini, in caso di dispositivi vicini utilizzare frequenze alternate come in Fig.2.

### 5) MONTAGGIO E CABLAGGIO (Fig.3)

- 1) Con la dima di foratura, praticare i fori di montaggio e collegamento.
- 2) Rimuovere il coperchio usando ad es. una moneta.
- 3) Fissare l'unità utilizzando le viti fornite.
- 4) Collegare i cavi, Premendo tra di loro i connettori in dotazione.
- 5) Posizionare il connettore nell'alloggiamento.
- 6) Impostare i parametri del sensore come indicato nelle sezioni 6 e 8.
- 7) Posizionare la copertura sul sensore e pulire il sensore.

**NOTA: per ottenere le massime profondità e ampiezza della griglia di rilevamento, montare il RIP il più in alto possibile e utilizzare l'angolo massimo.**

### 6) IMPOSTAZIONI DEL COMMUTATORE



- 1) Timer di rilevamento della presenza: è possibile regolare il timer usando i commutatori 1 e 2. Il RIP rileverà la presenza di un oggetto fisso solo per il periodo di tempo impostato nel timer della presenza. Il timer si azzererà per ripartire in presenza di un qualsiasi movimento.
- 2) Profondità della griglia rilevamento (linee): regolare la profondità della griglia di rilevamento, impostando gli interruttori 3 e 4 come mostrato in figura.
- 3) Frequenza: quando si usano due o più sensori posti a breve distanza tra loro e necessario impostare frequenze alternate per prevenire interferenze. (H + MH + ML + L = massimo 4 sensori) .
- 4) Modalità di monitoraggio: tramite l'interruttore è possibile selezionare la modalità neve. La modalità neve deve essere usata solo in ambienti soggetti a forti nevicate o condizioni climatiche estreme.
- 5) Auto diagnosi "ON": quando viene alimentato per la prima volta, il sensore RIP avvia automaticamente l'auto diagnosi (vedi sezione 10).

### 7) ALIMENTAZIONE

#### PRIMA DI APPLICARE CORRENTE, LEGGERE ATTENTAMENTE E SEGUIRE LE SEGUENTI ISTRUZIONI.

Quando viene fornita corrente, il sensore legge e registra i parametri ottici dell'ambiente. Ciò è necessario affinché il rilevamento della presenza funzioni correttamente.

**RIMUOVERE QUALUNQUE OGGETTO NON NECESSARIO DALL'AREA INTERESSATA.**

Applicare CORRENTE.

Liberare immediatamente l'area della griglia di rilevamento. Se il sensore rileverà QUALSIASI movimenti nella ZONA DI RILEVAMENTO non procederà alla fase successiva.

NON entrare nella GRIGLIA DI RILEVAMENTO per 10 secondi (impostazione del rilevamento della presenza).

VERIFICARE il sistema di rilevamento soprattutto in prossimità della porta.

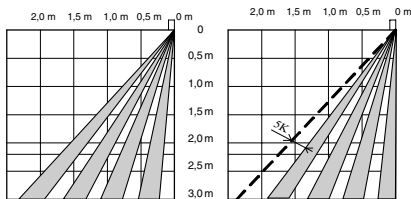
**STACCARE LA CORRENTE:**

1. In caso di modifiche al materiale del pavimento (lana/gomma)
2. Nel regolare la griglia o la sensibilità di rilevamento per permettere al sensore di rilevare nuovamente i parametri ottici dell'ambiente

**8) REGOLAZIONE DELLA GRIGLIA DI RILEVAMENTO**

Procedere alla regolazione della griglia di rilevamento secondo quanto descritto nello schema seguente.

**LA GRIGLIA DI RILEVAMENTO VARIA IN BASE AL TIPO DI OGGETTI, AL MATERIALE, AL COLORE E ALLA VELOCITÀ'.**

**1. Regolazione dell'angolo della griglia**

AREA MASSIMA

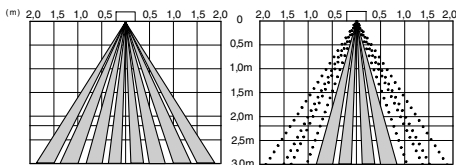
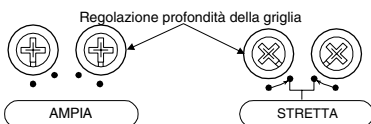
AREA MINIMA

» Il corpo del sensore può essere ruotato da 0° a 5° (3fasi)

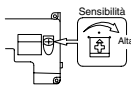
**2. Regolazione della profondità della griglia**

Regolazione delle maschere per porte singole e/o doppie.

VISTA ANTERIORE/GRIGLIA DI RILEVAMENTO

**9) VERIFICA DI FUNZIONAMENTO**

1. Dopo aver installato l'apparecchiatura, impostato i parametri e fornito corrente, eseguire un test per verificare il funzionamento della griglia di rilevamento.
2. Se il sensore non funziona correttamente, ricontrollare le impostazioni del commutatore e regolare la griglia di rilevamento.
3. Se dopo una nuova verifica vi sono ancora problemi, regolare la sensibilità.



Regolare in senso orario per aumentare la sensibilità.  
Regolare in senso antiorario per diminuire la sensibilità.

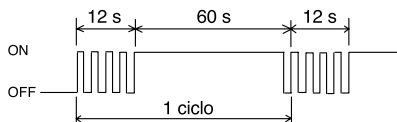
**10) AUTO DIAGNOSI**

Quando il dispositivo di ricezione del sensore RIP riceve i raggi infrarossi, il relè alterna tra ON e OFF per 12 secondi (4 volte in 12 secondi) quindi rimane acceso per 60 secondi e in seguito inizia un nuovo ciclo

Contemporaneamente l'indicatore luminoso alternerà tra ROSSO e VERDE.

Durante tali operazioni la porta rimarrà aperta.

Schema timing output del relè  
(in assenza di riflesso)

**IMPORTANTISSIMO**

A conclusione dell'installazione procedere ad una verifica completa della/e unità per verificare che l'area di rilevamento sia totalmente coperta (verificare larghezza, profondità e posizione della griglia di rilevamento).

**11) DEMOLIZIONE**

**ATTENZIONE: Avvalersi esclusivamente di personale qualificato.**

L'eliminazione dei materiali va fatta rispettando le norme vigenti. Nel caso di demolizione del sistema, non esistono particolari pericoli o rischi derivanti dai componenti stessi. È opportuno, in caso di recupero dei materiali, che vengano separati per tipologia (parti elettriche - rame - alluminio - plastica - ecc.).

Le descrizioni e le illustrazioni del presente manuale non sono impegnative. Lasciando inalterate le caratteristiche essenziali del prodotto, la Ditta si riserva di apportare in qualunque momento le modifiche che essa ritiene convenienti per migliorare tecnicamente, costruttivamente e commercialmente il prodotto, senza impegnarsi ad aggiornare la presente pubblicazione.

## SOLUZIONE DI PROBLEMI

Problema	Causa	Soluzione
La porta non funziona	Connettore del sensore	Serrare il connettore o ricollegarlo
	Alimentazione	Controllare che il cavo di alimentazione sia collegato correttamente
La porta funziona in maniera discontinua	Il sensore presenta polvere, gocce d'acqua, ecc.	Pulire il sensore (non usare solventi o alcol per pulire il sensore)
	La sensibilità è troppo bassa	Alzare il livello di sensibilità
	La griglia di rilevamento non è posizionata correttamente	Modificare la griglia di rilevamento variando l'angolo del sensore, le impostazioni del commutatore e/o la profondità della griglia
La porta funziona senza stimoli	La sensibilità è troppo alta	Abbassare la sensibilità
	Altro sensore troppo vicino	Modificare la frequenza di ciascun sensore
	Il sensore rileva il movimento della porta stessa	Se il LED luminoso è Arancione, regolare l'angolo di profondità della griglia allontanandolo dalla porta
	Nell'area di rilevamento è presente un tappeto	Accendere e spegnere il sensore quindi lasciare passare 10 secondi
	Griglia di rilevamento troppo lontana dalla soglia: rileva chiunque passi davanti	Regolare la griglia di rilevamento spostandola vicino alla porta
Le condizioni dell'area di rilevamento varia no: polvere/sporcizia /neve	Le condizioni dell'area di rilevamento possono variare a causa di polvere, sporcizia, forti neviccate o impronte lasciate sulla neve fresca; ciò può causare l'apertura della porta. Impostare il timer della presenza su brevi intervalli di tempo. Vedere la sezione 6.	

Thank you for buying this product, our company is sure that you will be more than satisfied with the product's performance. The product is supplied with a "Warnings" leaflet and an "Instruction booklet". These should both be read carefully as they provide important information about safety, installation, operation and maintenance. This product complies with the recognised technical standards and safety regulations. We declare that this product is in conformity with the following European Directives: 89/336/EEC.

**1) GENERAL OUTLINE**

Movement and presence sensor with active infrared rays for controlling automatic doors. RIP is a movement and presence detector with active infrared rays controlled by a microprocessor.

It carries out two functions: it is devised to activate any automatic door existing on the market, and it is used to detect the presence of anyone standing in the vicinity of single or double-leaf sliding doors.

- Four frequencies to be set
- Self-diagnosis
- Possible adjustment of the area controlled by the sensor
- Switch for snow mode preventing any malfunction caused by the presence of snow, insects etc.
- Programming of the presence detection time.

**2) PARTS IDENTIFICATION (Fig. 1)**

- 1) Connector
- 2) Fitting holes
- 3) Configuration selectors
- 4) Sensitivity adjustment
- 5) Field width adjustment
- 6) Covering element

Accessories:

- 7) Drilling template
- 8) Fitting screws
- 9) 1.5 m connecting cable
- 10) Instructions

**3) TECHNICAL SPECIFICATIONS**

Model	RIP Motion & Presence Sensor
Detection Method	Active Infrared Detection
Maximum Installed Height	3m
Pattern Adjustments	Pattern Width Pattern Depth (1 to 4 Rows) Angle Adjustment 0 to 5 in 3 steps Sensitivity
Power Supply	12 to 48 Vac or dc +/-10% Red & Black wires (Nonpole)
Power Consumption	24 Vac-1,3 VA, 12 Vac-1.0 VA 24 Vdc-40 mA, 12 Vdc-80 mA
Output Contact	Form C Relay : DC50V 0.1A (Resistor Load) Yellow Wire : Normally Open Green Wire : Normally Close White Wire : Common
Output Holding Time	Approx. 0.5 seconds
Presence Timer	180, 60, 15 and 2 seconds
LED Indication	RED-Detecting , GREEN-Standby, ORANGE-Hunting Door, Switch between RED and GREEN Abnormal
Temperature Range	From -20°C to 60°C
Weight	0.190 kg
Color	Silver
Accessories	Cable : 1.5m, Mounting Template Installation Instructions

**4) FITTING INSTRUCTIONS (Fig. 2)**

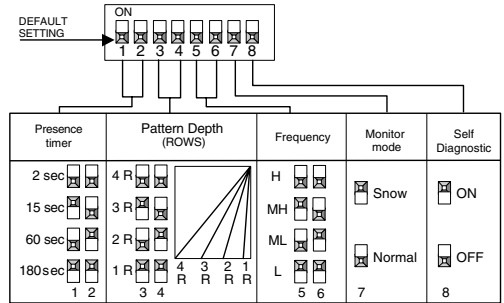
- 1) Do not install the device over 3 metres in height.
- 2) Do not leave any moving object within the detection area.
- 3) Do not install the device in places directly exposed to rain or snow.
- 4) Do not install the device in places directly exposed to sunlight.
- 5) Do not install the device in damp or steamy places.
- 6) Do not install more than four devices near one another, in case of devices installed near one another, use alternating frequencies as in Fig. 2.

**5) FITTING AND WIRING (Fig. 3)**

- 1) Use the drilling template to make the holes for fitting and connection.
- 2) Remove the cover using a coin or a similar object.
- 3) Secure the unit using the screws supplied.
- 4) Connect the cables by pressing together the connectors provided.
- 5) Position the connector in its seat.
- 6) Set the sensor parameters as indicates in sections 6 and 8.
- 7) Position the covering element on the sensor and clean the sensor.

**NOTE: To obtain maximum depth and width for the detection field, fit the RIP device as high as possible and use the maximum angle available.**

**6) DIP SWITCH SETTINGS**



- 1) Presence detection timer. The timer can be set using commutators 1 and 2. The RIP device will detect the presence of a fixed object only for the period of time set in the presence timer. After that the timer will be reset to zero, and then restarted when any movement occurs.
- 2) Detection field depth (lines). Adjust the detection field depth by setting switches 3 and 4 as shown in the figure.
- 3) Frequency. When two or more sensors are found within a short distance, alternating frequencies must be set to prevent any interference. (H + MH + ML + L = maximum 4 sensors) .
- 4) Monitoring modes. The snow mode can be selected by means of the switch. The snow mode must only be used in places subject to heavy snowfalls or very rigid weather conditions.
- 5) Self-diagnosis "ON". When supplied with power for the first time, the RIP sensor automatically starts the self-diagnosis function (see section 10).

**7) POWER**

**BEFORE APPLYING POWER, READ AND FOLLOW THESE INSTRUCTIONS.**

When power is applied, the sensor will read and store the environmental optical parameters. This is necessary for Presence Detection to work properly.

**CLEAR THE AREA OF ANY UNNECESSARY OBJECTS.**

Apply POWER. Vacate the Detection Pattern immediately. While the sensor sees ANY moving objects in its DETECTION PATTERN, it will not proceed to the following step.

DO NOT enter DETECTION PATTERN for 10 seconds (Presence Detection Setting).TEST the presence feature, especially near the door.

When carrying out the following work,

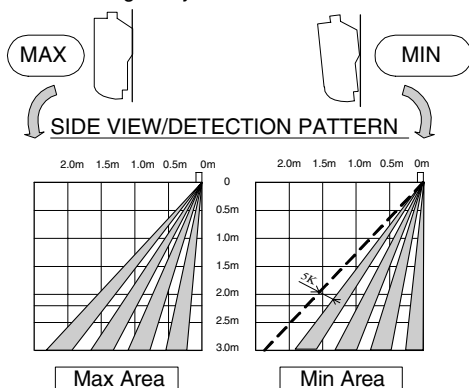
**TURN OFF THE POWER:**

1. in case of any modifications made to the material of the floor (wool / rubber)
2. while adjusting the field or detection sensitivity, in order to allow the sensor to newly detect the environmental optical parameters.

## 8) ADJUSTING DETECTION PATTERN

Adjust the detection pattern according to the following diagrams:  
**The DETECTION FIELD CHANGES DEPENDING ON THE TYPE OF OBJECTS, MATERIAL, COLOUR AND SPEED.**

### 1. Pattern Angle Adjustment.

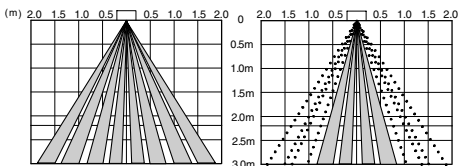
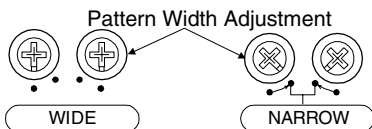


» The body of the sensor can be rotated from 0° to 5° (3 Steps)

### 2. Pattern Width Adjustment

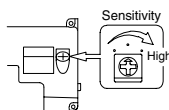
Mask Adjustments for single and/or double doors.

#### FRONTAL VIEW/DETECTION PATTERN



## 9) OPERATION CHECK

- Having installed the appliance, set the parameters and supplied the current, carry out a test to check detection field operation.
- If the sensor does not operate correctly, recheck the commutator settings and adjust the detection field.
- If any problems remain unsolved after a new check, adjust the sensitivity level.



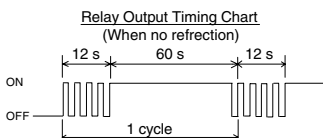
Turn clockwise to increase sensitivity.  
 Turn anticlockwise to decrease sensitivity.

## 10) SELF-DIAGNOSIS

When the RIP sensor reception devices receives the infrared rays, the relay switches between ON and OFF for 12 seconds (4 times in 12 seconds), then it stays on for 60 seconds and subsequently starts a new cycle.

At the same time, the luminous indicator switches between RED and GREEN.

During these operations, the door will stay open.



## EXTREMELY IMPORTANT

**After completing the installation, carry out a thorough check of the unit/s to ensure that the detection area is fully covered (check width, depth and position of the detection field).**

## 11) DISPOSAL

**ATTENTION: disposal should only be carried out by qualified personnel.**

Materials must be disposed of in conformity with the current regulations. In case of disposal, the system components do not entail any particular risks or danger. In case of recovered materials, these should be sorted out by type (electrical components, copper, aluminium, plastic etc.).

**The descriptions and illustrations contained in the present manual are not binding. The Company reserves the right to make any alterations deemed appropriate for the technical, manufacturing and commercial improvement of the product, while leaving its essential features unchanged, at any time and without undertaking to update the present publication.**

**TROUBLESHOOTING**

Problems	Cause	Solution
Door does no operate	Sensor Connector	Tighten connector or reconnect
	Power Supply	Check that the power supply is properly connected.
Door operates intermittently	Sensor is very dusty or covered in water drops, etc.	Clean the sensor (do not use thinner or alcohol to clean sensor)
	Sensitivity too low	Turn up sensitivity
Door operates by itself	Detection pattern in the wrong position	Alter the detection pattern by changing sensor angle, dip switch settings and/or pattern width adjustments
	Sensitivity too high	Turn down Sensitivity.
	Another sensor is too close by	Change the frequency to each sensor.
	Sensor detects the door movement	If the indicator LED is an Orange color, adjust the pattern depth angle away from the door
	There is a cloth mat in the monitored area.	Turn the sensor power off and then on again, and allow it 10 seconds.
	Detection pattern too farin front of the door, detecting people passing by	Adjust the detection pattern - move it closer to the door
The condition of the monitored area is varying. Dusty / Dirty / Snow	The condition of the monitored area can change due to heavy dust or dirty, heavy snow or footprints being left in fresh snow, this will cause the door to open sometimes. Set the Presence Timer to a short times. See Section 6.	



Nous vous remercions pour avoir choisi ce produit. Nous sommes certains qu'il vous offrira les performances que vous souhaitez. Lisez attentivement le RIP est un détecteur de mouvement et de présence à rayons infrarouges actifs contrôlé par un microprocesseur. Il a une double fonction: il est conçu pour activer n'importe quelle porte automatique existant sur le marché; il permet la détection de présences éventuelles à proximité des portes coulissantes simples ou à deux vantaux.

### 1) GÉNÉRALITÉS

Détecteur de mouvement et de présence à rayons infrarouges actifs pour la commande de portes automatiques.

Le RIP est un détecteur de mouvement et de présence à rayons infrarouges actifs contrôlé par un microprocesseur.

Il a une double fonction: il est conçu pour activer n'importe quelle porte automatique existant sur le marché; il permet la détection de présences éventuelles à proximité des portes coulissantes simples ou à deux vantaux.

- Quatre fréquences peuvent être introduites
- Autodiagnostic.
- Possibilité de régler la surface contrôlée par le détecteur.
- L'interrupteur «modalité neige» prévient le mauvais fonctionnement dû à la neige, aux insectes etc.
- Programmation du temps de détection de présence.

### 2) LOCALISATION DES COMPOSANTS (Fig. 1)

- 1) Connecteur
- 2) Trous de montage
- 3) Sélecteurs de configuration
- 4) Réglage de la sensibilité
- 5) Réglage du champ de détection
- 6) Couverture

Accessoires:

- 7) Gabarit de perçage
- 8) Vis de montage
- 9) Cordon de connexion de 1,5 m
- 10) Instructions

### 3) CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

Modèle	RIP Détecteur de mouvement et de présence
Méthode de détection	Détection infrarouge active
Hauteur d'installation max.	3 m
Réglages de champ	Largeur de champ Profondeur de champ (1 à 4 rangées) Réglage de l'angle (0 à 5 en 3 crans) Sensibilité
Alimentation	12 à 48 V c.a. ou c.c. +/-10 % Fils rouge et noir (sans polarité)
Consommation	24 V c.a. - 1,3VA, 12 V c.a. - 1,0 VA 24 V c.c. - 40 mA, 12 V c.c. - 80 mA
Connexion de sortie	Du relais C : 50 V c.c. - 0,1 A (charge résis.) Fil jaune : normalement ouvert Fil vert : normalement fermé Fil blanc : normal
Délai de sortie	Environ 0,5 secondes
Minuterie de présence	180, 60, 15 et 2 secondes
Indication de DEL	ROUGE : détection, VERT : veille, ORANGE : détection de la porte Passage entre ROUGE et VERT anormal
Plage de température	-20 °C à 60 °C
Poids	0,190 kg
Couleur	Argent
Accessoires	Câble : 1,5 m, schéma de montage, Instructions d'installation

### 4) INSTRUCTIONS DE MONTAGE (Fig. 2)

- 1) Le dispositif ne doit pas être installé à une hauteur de plus de 3 mètres.
- 2) Aucun objet mobile ne doit être laissé dans le champ de détection.
- 3) Le dispositif ne doit pas être installé en contact direct avec la pluie ou la neige.
- 4) Le dispositif ne doit pas être installé en contact direct avec la lumière du soleil.
- 5) Le dispositif ne doit pas être installé dans des lieux humides ou avec présence de vapeur.

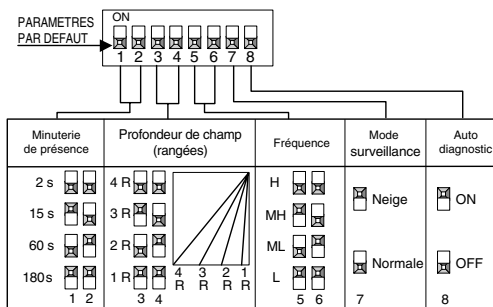
- 6) Ne pas installer plus de quatre dispositifs à proximité l'un de l'autre. En cas de dispositifs installé l'un près de l'autre, utiliser des fréquences alternées comme indiqué à la Fig. 2.

### 5) MONTAGE ET CÂBLAGE (Fig. 3)

- 1) Avec le gabarit de perçage, effectuer les trous de montage et de connexion.
- 2) Enlever le couvercle en utilisant par exemple une pièce de monnaie.
- 3) Fixer l'unité au moyen des vis fournies en dotation.
- 4) Connecter les câbles, en serrant entre eux les connecteurs fournis en dotation.
- 5) Positionner le connecteur dans le boîtier.
- 6) Introduire les paramètres du détecteur comme indiqué aux sections 6 et 8.
- 7) Positionner le couvercle sur le détecteur et nettoyer le détecteur.

**NOTA: pour obtenir la profondeur et la largeur les plus amples du champ de détection, il faut monter le RIP le plus en haut possible et utiliser l'angle maximum.**

### 6) PROGRAMMATION DU COMMUTEUR



- 1) Temporisateur de détection de présence: le temporisateur peut être réglé au moyen des commutateurs 1 et 2. Le RIP ne détectera la présence d'un objet fixe que pour la période de temps programmée dans le temporisateur de présence. Le temporisateur se mettra à zéro, puis il se remettra en route en présence d'un mouvement quelconque.
- 2) Profondeur du champ de détection (lignes): régler la profondeur du champ de détection, en programmant les interrupteurs 3 et 4 comme indiqué à la figure.
- 3) Fréquence: si on utilise deux ou plusieurs détecteurs situés à proximité l'un de l'autre, il faudra programmer des fréquences alternées afin de prévenir des perturbations (H + MH + ML + L = 4 détecteurs maximum).
- 4) Modalité de monitoring: l'interrupteur permet de sélectionner la "modalité neige". La "modalité neige" ne doit être utilisée que dans des lieux exposés à d'abondantes chutes de neige ou à des conditions climatiques extrêmes.
- 5) Autodiagnostic "ON": lorsqu'il est alimenté pour la première fois, le détecteur RIP effectue automatiquement l'autodiagnostic (voir section 10).

### 7) ALIMENTATION

AVANT D'APPLIQUER LE COURANT, IL FAUT LIRE ATTENTIVEMENT ET SUIVRE LES INSTRUCTIONS SUIVANTES.

Quand du courant est appliqué, le détecteur lit et enregistre les paramètres optiques de l'environnement. Cela est nécessaire pour que la détection de la présence fonctionne correctement.

ÉLIMINER DE LA ZONE CONCERNÉE TOUT OBJET NON NÉCESSAIRE. Appliquer le COURANT.

Dégager immédiatement la zone du champ de détection. N'IMPORTE QUEL mouvement détecté par le détecteur dans la ZONE DE DÉTECTION empêchera le passage à la phase suivante.

NE PAS accéder au CHAMP DE DÉTECTION pour 10 secondes (programmation de la détection de présence).

VÉRIFIER le système de détection surtout à proximité de la porte.

COUPER LE COURANT:

1. Si le matériel du plancher (laine/caoutchouc) a été modifié.
2. En cas de réglage du champ de détection ou de la sensibilité de

détection, afin de permettre au détecteur de détecter de nouveau les paramètres optiques de l'environnement.

**8) RÉGLAGE DU CHAMP DE DÉTECTION**

Régler le champ de détection selon les indications du schéma suivant. **LE CHAMP DE DÉTECTION VARIE SUIVANT LE TYPE D'OBJETS, LE MATÉRIEL, LA COULEUR ET LA VITESSE.**

**1. Réglage de l'angle du champ.**

**Zone max.** **Zone min.**

Le corps du détecteur peut effectuer une rotation de 0° à 5° (3 crans)

**2. Réglage de la largeur du champ.**

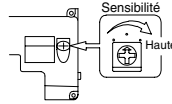
Réglages pour portes simple et/ou doubles.

**VUE DE FACE/CHAMP DE DÉTECTION**  
Réglage de la largeur du champ

**LARGE** **ETROIT**

**9) ESSAI DE FONCTIONNEMENT**

- Après avoir installé l'appareillage, programmé les paramètres et appliqué le courant, effectuer un essai pour vérifier le fonctionnement du champ de détection.
- Si le détecteur ne fonctionne pas correctement, recontrôler la programmation du commutateur et régler le champ de détection.
- Si les problèmes persistent même après une autre vérification, régler la sensibilité.

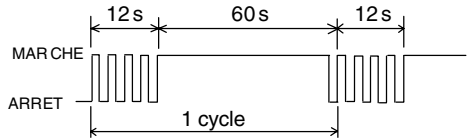


Régler dans le sens des aiguilles d'une montre pour augmenter la sensibilité. Régler dans le sens contraire à celui des aiguilles d'une montre pour réduire la sensibilité.

**10) AUTODIAGNOSTIC**

Lorsque le dispositif de réception du détecteur RIP reçoit les rayons infrarouges, le relais s'alterne entre ON et OFF pendant 12 secondes (4 fois en 12 secondes), puis il reste allumé pendant 60 secondes, après quoi un nouveau cycle commence. En même temps, l'indicateur lumineux s'alternera entre ROUGE et VERT. Pendant ces opérations, la porte restera ouverte.

**Evolution temporelle à la sortie du relais (sans réfraction)**



**TRÈS IMPORTANT**

Une fois l'installation terminée, il faut effectuer une vérification complète de la ou des unités, afin de s'assurer que le champ de détection est totalement couvert (vérifier la largeur, la profondeur et la position du champ de détection).

**11) DÉMOLITION**

**ATTENTION: s'adresser uniquement à du personnel qualifié.** L'élimination des matériaux doit être faite en respectant les normes en vigueur. En cas de démolition du système, il n'existe aucun danger ou risque particulier dérivant de ses composants. En cas de récupération des matériaux, il sera opportun de les trier selon leur genre (parties électriques - cuivre - aluminium - plastique - etc.).

Les descriptions et les figures de ce manuel n'engagent pas le constructeur. En laissant inaitérées les caractéristiques essentielles du produit, la Société se réserve le droit d'apporter à n'importe quel moment les modifications qu'elle juge opportunes pour améliorer le produit du point de vue technique, commercial et de construction, sans s'engager à mettre à jour cette publication.

## SOLUTION DES PROBLÈMES

Problèmes	Cause	Solution
La porte ne fonctionne pas	Connecteur du détecteur	Serrez le connecteur ou rebranchez-le
	Alimentation	Vérifiez que l'alimentation est bien branchée
La porte fonctionne par intermittence	Le détecteur est couvert de poussière ou de gouttes d'eau, etc.	Nettoyez le détecteur (n'utilisez pas de diluant ou d'alcool)
	Sensibilité trop faible	Augmentez la sensibilité
	Champ de détection mal positionné	Modifiez le champ de détection en changeant l'angle du détecteur, le réglage des interrupteurs DIP et/ou ceux de la largeur de champ
La porte s'ouvre seule	Sensibilité trop élevée	Baissez la sensibilité
	Un autre détecteur est trop près	Changez la fréquence de chaque détecteur
	Le détecteur capte les mouvements de la porte	Si la DEL est orange, éloignez l'angle de profondeur de champ de la porte
	Il y a un paillason dans la zone surveillée	Coupez puis rebranchez l'alimentation du détecteur, puis attendez 10 secondes.
	Le champ de détection se situe trop loin de la porte, il détecte les passants	Réglez le champ de détection en le rapprochant de la porte
	L'état de la zone surveillée est variable. Poussières / Impuretés Neige	L'état de la zone surveillée peut changer en raison d'importantes quantités de poussière, d'impuretés, de neige ou d'empreintes de pas dans la neige, ce qui peut parfois provoquer des ouvertures de porte. Raccourcissez le délai de la minuterie de présence. Voir Section 5.

Wir danken Ihnen, daß Sie sich für diese Anlage entschieden haben. Ganz sicher wird sie mit Ihren Leistungen Ihren Ansprüchen vollauf gerecht werden. Lesen Sie aufmerksam die Broschüre "Hinweisen" und die "Gebrauchsanweisung" durch, die dem Produkt beiliegen. Sie enthalten wichtige Hinweise zur Sicherheit, Installation, Bedienung und Wartung der Anlage. Dieses Produkt genügt den anerkannten technischen Regeln und Sicherheitsbestimmungen. Wir bestätigen, daß es mit folgenden Europäischen Richtlinien übereinstimmt: 89/336/EWG.

**1) ÜBERSICHT**

Aktiv-Infrarot Lichttaster zur Bewegungs- und Anwesenheitsdetektion bei der Steuerung von Automatiktüren. RIP ist ein mit Aktiv-Infrarot arbeitender Bewegungs- und Anwesenheitsmelder, der von einem Mikroprozessor gesteuert wird. Er hat zwei Funktionen: Als Öffnungsimpulsgeber für alle auf dem Markt erhältlichen Automatiktüren und als Sensor für die Personenerfassung in der Nähe ein- oder zweiflügeliger Schiebetüren.

- Einstellmöglichkeit von vier Frequenzen.
- Selbstdiagnose.
- Möglichkeit zur Einstellung der vom Sensor überwachten Fläche.
- Bei Umschaltung in den Schneemodus Vermeidung von Störungen durch Schneefall, Insekten etc.
- Programmierung der Detektionszeit.

**2) IDENTIFIZIERUNG DER KOMPONENTEN (Abb. 1)**

- 1) Steckverbinder
- 2) Montageöffnungen
- 3) Konfigurations-Wählschalter
- 4) Empfindlichkeitseinstellung
- 5) Tastweitereinstellung
- 6) Abdeckung

Zubehör:

- 7) Lochschablone
- 8) Montageschrauben
- 9) Anschlusskabel 1,5 m
- 10) Betriebsanleitung

**3) TECHNISCHE DATEN**

Model	Bewegungs- und Anwesenheitsmelder RIP
Detectiemethode	Actieve infrarood detectie
Actieve infrarood detectie	3 meter
Patroonaanpassingen	Breedte detectiegebied Diepte patroon [Rij] (1 tot 4 rijen) Aanpassing hoek 0° tot 5° in drie stappen Gevoeligheid
Stroomtoevoer	12 bis 48 Vca oder cc +/-10% Rotes und schwarzes Kabel (nicht polarisiert)
Stroomverbruik	24 Vca-1,3 VA, 12 Vca-1,0 VA 24 Vcc-40 mA, 12 Vcc-80 mA
Output contact	Relais: 50 Vcc 0,1 A (ohmsche Belastung) Gele kabel: arbeidscontact Groene kabel: rustcontact Witte kabel: algemeen
Output wachttijd	Approx. 0.5 seconds
Aanwezigheidstimer	180, 60, 15 en 2 seconden
LED-indicatie	ROOD = detectie, GROEN = standby ORANGE = bewegende deuren RODE en GROENE lampjes knipperen = storing
Temperatuurbereik	-20°C bis 60°C
Gewicht	0,190 kg
Kleur	Silber
Accessoires	Kabel: 1,5 Meter, Lochschablone Montageschrauben, Installationsanleitung

**4) MONTAGEANLEITUNG (Abb. 2)**

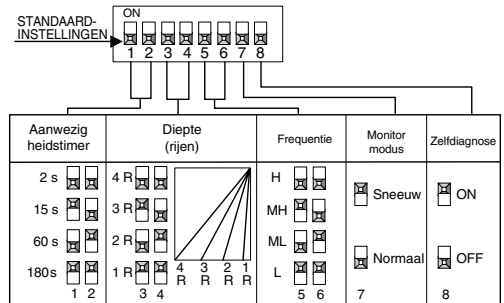
- 1) Das Gerät darf nicht in einer Höhe über 3 Metern installiert werden.
- 2) Im Detektionsbereich darf sich kein bewegliches Objekt befinden.
- 3) Die Anlage darf nicht direkt mit Regen oder Schnee in Berührung kommen.
- 4) Die Anlage darf keiner direkten Sonneneinstrahlung ausgesetzt werden.
- 5) Das Gerät nicht in Umgebungen mit Feuchtigkeit oder Dampf installieren.

- 6) Nicht mehr als vier Geräte in geringer Entfernung zueinander installieren. Bei geringem Montageabstand nutzen Sie alternierende Frequenzen, siehe Abb. 2.

**5) MONTAGE UND VERKABELUNG (Abb. 3)**

- 1) Mit Hilfe der Lochschablone werden die Montage- und Anschlußlöcher gebohrt.
  - 2) Die Abdeckung wird – z. B. mit Hilfe einer Münze - entfernt.
  - 3) Die Einheit mit den beiliegenden Schrauben befestigen.
  - 4) Die Kabel werden durch Verbinden der vorhandenen Stecker angeschlossen.
  - 5) Nun die Steckverbindung in die Halterung einsetzen.
  - 6) Die Parameter des Detektors werden nach den Ausführungen in Abschnitt 6 und 8 eingestellt.
  - 7) Abdeckung auf den Detektor aufsetzen und Reinigung durchführen.
- ANMERKUNG: Um die maximale Tiefe und Weite des Tastbereiches zu erzielen, wird das Gerät RIP mit dem größtmöglichen Winkel und so hoch wie möglich installiert.**

**6) SCHALTEREINSTELLUNGEN**



- 1) Timer für Anwesenheitsdetektion: Das Zeitwerk läßt sich mit den Schaltern 1 und 2 einstellen. Das Gerät RIP meldet die Anwesenheit eines ortsfesten Objektes nur für die Dauer, die mit Hilfe dieses Timers vorgegeben wurde. Der Timer wird bei einer beliebigen Bewegung auf Null zurückgesetzt und zählt von neuem herunter.
- 2) Tiefe des Tastbereiches (Linien): Die Tastbereichstiefe wird durch Setzen der Schalter 3 und 4 eingestellt, siehe Abbildung.
- 3) Frequenz: Wenn zwei oder mehr Sensoren in geringem Abstand zueinander montiert sind, müssen alternierende Frequenzen eingestellt werden, um Interferenzen zu verhindern (H + MH + ML + L = höchstens 4 Sensoren).
- 4) Überwachungsmodus: Mit dem Schalter kann man in die Betriebsart „Schnee“ wechseln. Sie darf nur dort verwendet werden, wo starker Schneefall oder extreme Witterungsbedingungen herrschen.
- 5) Selbstdiagnose "ON": Wenn es zum ersten Mal mit Spannung versorgt wird, führt das Gerät RIP automatisch eine Selbstdiagnose durch (siehe Abschnitt 10).

**7) SPANNUNGSVERSORGUNG**

BEVOR DAS GERÄT MIT STROM VERSORGT WIRD, MÜSSEN DIE FOLGENDEN ANWEISUNGEN SORGFÄLTIG GELESEN UND BEFOLGT WERDEN.

Sobald die Stromversorgung hergestellt wird, erfaßt und registriert das Gerät selbsttätig die optischen Umgebungsparameter. Dieses Einlernen ist notwendig, damit die Anwesenheitsdetektion korrekt funktioniert.

**JEDES ÜBERFLÜSSIGE OBJEKT IST AUS DEM ERFASSUNGSBEREICH ZU ENTFERNEN.**

Stellen Sie die STROMVERSORGUNG her.

Räumen Sie sofort den Tastbereich. Wenn der Sensor JEDE Bewegung innerhalb des DETEKTIONSFELDES meldet, wird die nachfolgende Phase nicht eröffnet.

Der DETEKTIONSBEREICH darf 10 Sekunden lang NICHT betreten werden (Einlernen der Anwesenheitsdetektion).

PRÜFEN Sie das Detektionssystem vor allem in Türrähe.

**STROMVERSORGUNG UNTERBRECHEN:**

1. Falls Änderungen am Bodenbelag vorgenommen werden müssen (Wolle/Gummi)

2. Während der Einstellung des Tastbereiches oder der Tastempfindlichkeit, so kann der Sensor erneut die optischen Umgebungsparameter lernen.

**8) EINSTELLUNG DES TASTBEREICHES**

Der Tastbereich wird gemäß dem folgenden Schaubild eingestellt.  
**DER TASTBEREICH ORIENTIERT SICH AN DER ART, DEM MATERIAL, DER FARBE UND DER GESCHWINDIGKEIT DES OBJEKTES.**

**1. Aanpassen hoek detectiegebied**

**Max. Berek**      **Min. Berek**

» De unit van de sensor kan worden gedraaid van 0° naar 5° (3 stappen)

**2. Aanpassen breedte detectiegebied**

Tekening aanpassingen voor enkele en/of dubbele deuren.

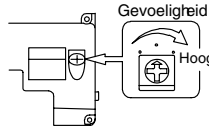
**VOORAANZICHT/DETECTIEGEBIED**

Aanpassen breedte detectiegebied

**BREED**      **SMAL**

**9) FUNKTIONSKONTROLLE**

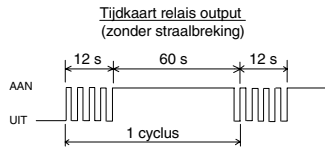
1. Nach der Installation des Gerätes, der Parametrierung und der Herstellung der Stromversorgung wird getestet, ob der Melder innerhalb des Tastbereiches richtig funktioniert.
2. Funktioniert der Sensor nicht einwandfrei, müssen die Schalterstellungen überprüft und der Tastbereich verstellt werden.
3. Treten auch nach einer erneuten Prüfung noch Probleme auf, ist die Empfindlichkeit zu verändern.



Durch Drehen im Uhrzeigersinn wird die Empfindlichkeit erhöht.  
 Durch Drehen entgegen dem Uhrzeigersinn wird die Empfindlichkeit verringert.

**10) SELBSTDIAGNOSE**

Wenn die Empfangseinrichtung des Sensors RIP die Infrarotstrahlen aufnimmt, ändert das Relais 12 Sekunden lang seinen Zustand von ON auf OFF (4 Mal innerhalb von 12 Sekunden), dann bleibt sie für 60 Sekunden geschaltet und beginnt danach einen neuen Zyklus. Gleichzeitig schaltet die Funktionsanzeige von ROT auf GRÜN um. Währenddessen bleibt die Tür geöffnet.



**ÄUSSERST WICHTIG:**

Nach Beendigung der Installation muß die Einheit noch einmal umfassend getestet werden daraufhin, ob das Detektionsfeld vollständig abgedeckt wird (also Prüfung der Breite, Tiefe und Position des Tastbereiches).

**11) ENTSORGUNG**

**ACHTUNG: Diese Tätigkeit ist fachkundigen Personen vorbehalten.**  
 Die Materialien sind unter Beachtung der geltenden Vorschriften zu entsorgen. Bei der Entsorgung des Systems bestehen keine besonderen, von den Komponenten ausgehenden Gefahren oder Risiken.  
 Es ist sinnvoll, nach Materialarten zu sortieren und die Stoffe einer getrennten Entsorgung zuzuführen (Elektrische Komponenten - Kupfer - Aluminium - Plastik - usw.).

Die Beschreibungen und Abbildungen dieser Betriebsanleitung sind unverbindlich. Der Hersteller behält sich jederzeit das Recht vor, unter Beibehaltung der wesentlichen Produkteigenschaften jene Änderungen vorzunehmen, die er hinsichtlich technischer und baulicher Verbesserungen sowie zur Erhöhung der Marktchancen als geboten ansieht. Dabei ist er nicht verpflichtet, auch diese Ausgabe auf den neuesten Stand zu bringen.

## PROBLEEM OPLOSSEN

Probleem	Oorzaak	Oplossing
Deur functioneert niet	Connectoren van de sensor	Druk de connectoren steviger aan of verbind ze opnieuw.
	Geen stroom	Controleer of de stroomkabel goed is aangesloten.
Deur functioneert niet altijd	Sensor is stoffig of bedekt met druppels water, enz.	Maak de sensor schoon (gebruik geen verdunningsmiddel of alcohol).
	Gevoeligheid is te laag	Verhoog de gevoeligheid.
	Detectiegebied heeft de verkeerde positie	Wijzig het detectiegebied door de hoek van de sensor, DIP schakelaar en/of patroonbreedte aan te passen
Deur gaat uit zichzelf open en dicht	Gevoeligheid is te hoog	Verhoog de gevoeligheid.
	Een andere sensor is te dichtbij gemonteerd	Wijzig de frequentie van iedere sensor.
	Sensor detecteert de deur bewegingen	Wijzig het detectiegebied door de hoek van de sensor, DIP-schakelaar en/of patroonbreedte aan te passen.
	Er ligt een mat in het bewaakte gebied.	Als de LED-indicator oranje is, stel de sensor dan in op een hoek weg van de deur.
	Detectiegebied ligt te ver voorde deur waardoor voorbij lopende mensen worden gedetecteerd	Pas het detectiegebied aan, dichterbij de deur.
	De omstandigheden van het bewaakte gebied variëren; stoffig/smerige/sneeuw	De omstandigheden van het bewaaktegebied kunnen veranderen als gevolg van stof of smerige, hevige sneeuwval of voetafdrukken die in de verse sneeuw achterblijven. Hierdoor kan de deur soms open gaan. Stel de aanwezigheidstimer in op een korte tijd. Zie hoofdstuk 6.

Al agradecerle la preferencia que ha manifestado por este producto, la empresa está segura de que de él obtendrá las prestaciones necesarias para sus exigencias. Lea atentamente el folleto "**Advertencias**" y el "**Manual de instrucciones**" que acompañan a este producto, pues proporcionan importantes indicaciones referentes a la seguridad, la instalación, el uso y el mantenimiento del mismo.

Este producto cumple los requisitos establecidos por las normas reconocidas de la técnica y las disposiciones relativas a la seguridad. Confirmamos su conformidad con las siguientes directivas europeas: 89/336/CEE.

### 1) DATOS GENERALES

Sensor de movimiento y presencia de rayos infrarrojos activos para el control de puertas automáticas.

El RIP es un detector de movimiento y presencia de rayos infrarrojos activos controlado por un microprocesador.

Desarrolla dos funciones: está proyectado para activar cualquier puerta automática existente en el mercado y permite la detección de eventuales presencias en las proximidades de puertas corredizas de una o de dos hojas.

- Posibilidad de configurar cuatro frecuencias.
- Autodiagnóstico.
- Posibilidad de regular la superficie controlada por el sensor.
- El interruptor de la "modalidad nieve" previene el mal funcionamiento causado por nieve, insectos, etc.
- Programación del tiempo de detección de la presencia.

### 2) IDENTIFICACION DE LOS COMPONENTES (Fig. 1)

- 1) Conector
- 2) Agujeros de montaje
- 3) Selectores de configuración
- 4) Regulación de la sensibilidad
- 5) Regulación de la amplitud del área de detección
- 6) Tapa

Accesorios:

- 7) Plantilla de perforación
- 8) Tornillos de montaje
- 9) Cable de conexión de 1,5 m
- 10) Instrucciones

### 3) DATOS TECNICOS

Modelo	Sensor RIP de movimiento y presencia
Método de detección	Detección con rayos infrarrojos activos
Altura máx. de instalación	3 m
Regulación del área de detección	Anchura Profundidad (de 1 a 4 líneas) Regulación del ángulo de 0° a 5° en 3 fases Sensibilidad
Alimentación	De 12 a 48 V c.a. o c.c. +/-10% Cables rojo y negro (no polarizados)
Consumo	24 Vca - 1,3 VA, 12 Vca-1,0VA 24 Vcc - 40 mA, 12 Vcc - 80mA
Contacto salida	Relé: 50 V c.c. - 0,1 A (carga resistiva) Cable amarillo: normalmente abierto Cable verde: normalmente cerrado Cable blanco: común
Tiempo de mantenimiento de la salida	Aprox. 0,5 segundos
Temporizador de detección de la presencia	180, 60, 15 y 2 segundos
LED luminoso	ROJO: activo, VERDE: standby, NARANJA: detecta cerca de la puerta Intermitencia entre ROJO y VERDE: anomalía
Gama de temperatura	De -20°C a 60°C
Peso	0,190 kg
Color	Plateado
Accesorios	Cable: 1,5 metros, plantilla de perforación

### 4) INSTRUCCIONES DE MONTAJE (Fig. 2)

- 1) No instalar el dispositivo a alturas superiores a los 3 metros.
- 2) No dejar ningún objeto móvil dentro del área de detección.
- 3) No instalar a directo contacto con lluvia o nieve.

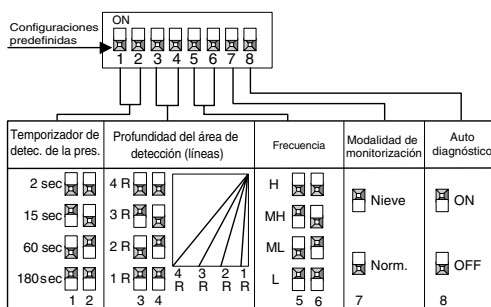
- 4) No instalar a directo contacto con la luz solar.
- 5) No instalar en ambientes húmedos o con presencia de vapor.
- 6) No instalar más de cuatro dispositivos cercanos; en caso de dispositivos cercanos, utilizar frecuencias alternas, como se ilustra en la Fig. 2.

### 5) MONTAJE Y CABLEADO (Fig. 3)

- 1) Con la plantilla de perforación, realizar los agujeros de montaje y conexión.
- 2) Quitar la tapa utilizando, por ejemplo, una moneda.
- 3) Fijar la unidad utilizando los tornillos suministrados.
- 4) Conectar los cables, apretando entre sí los conectores asignados.
- 5) Colocar el conector en el alojamiento previsto.
- 6) Configurar los parámetros del sensor como se indica en las secciones 6 y 8.
- 7) Colocar la tapa sobre el sensor y limpiarla.

**NOTA: Para obtener la máxima profundidad y anchura del área de detección, hay que montar el RIP lo más arriba posible y utilizar el ángulo máximo.**

### 6) CONFIGURACIONES DEL CONMUTADOR



- 1) Temporizador de detección de la presencia: Es posible regular el temporizador utilizando los conmutadores 1 y 2. El RIP detectará la presencia de un objeto fijo únicamente durante el período de tiempo configurado en el temporizador de la presencia. El temporizador se pondrá a cero, activándose de nuevo en presencia de un movimiento cualquiera.
- 2) Profundidad del área de detección (líneas): Hay que regular la profundidad del área de detección, configurando los interruptores 3 y 4 como se muestra en la figura.
- 3) Frecuencia: Cuando se utilizan dos o más sensores colocados a breve distancia entre sí, es necesario configurar frecuencias alternas para evitar interferencias. (H + MH + ML + L = máximo 4 sensores).
- 4) Modalidad de monitorización: Mediante el interruptor, es posible seleccionar la "modalidad nieve". La "modalidad nieve" debe utilizarse únicamente en ambientes sometidos a fuertes nevadas o condiciones climáticas extremas.
- 5) Autodiagnóstico "ON": Cuando es alimentado por primera vez, el sensor RIP inicia automáticamente el autodiagnóstico (véase la sección 10).

### 7) ALIMENTACION

ANTES DE SUMINISTRAR CORRIENTE, LEA ATENTAMENTE Y SIGA LAS INSTRUCCIONES SIGUIENTES:

Cuando se suministra corriente, el sensor lee y registra los parámetros ópticos del ambiente. Esto es necesario para que la detección de la presencia funcione correctamente.

Es necesario: APARTAR DEL AREA INTERESADA TODO OBJETO QUE RESULTE INNECESARIO.

Suministrar CORRIENTE.

Dejar libre, inmediatamente, el área de detección. Si el sensor detecta un movimiento CUALQUIERA en la ZONA DE DETECCION, no procederá a la fase sucesiva. NO entrar en el AREA DE DETECCION durante 10 segundos (configuración de la detección de la presencia).

VERIFICAR el sistema de detección, sobre todo en las proximidades de la puerta.

CORTAR LA CORRIENTE:

1. En caso de modificaciones en el material del suelo (lana/goma)

2. Al regular el área o la sensibilidad de detección para hacer posible que el sensor detecte de nuevo los parámetros ópticos del ambiente.

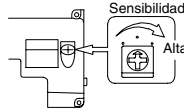
**8) REGULACION DEL AREA DE DETECCION**

El área de detección ha de regularse según lo descrito en el esquema siguiente.

**EL AREA DE DETECCION VARIA EN BASE AL TIPO DE OBJETO, AL MATERIAL, AL COLOR Y A LA VELOCIDAD.**

**9) CONTROL DEL FUNCIONAMIENTO**

1. Tras haber instalado el equipo, configurado los parámetros y suministrado corriente, hay que ejecutar un test para controlar el funcionamiento del área de detección.
2. Si el sensor no funciona correctamente, es necesario volver a controlar las configuraciones del conmutador y regular el área de detección.
3. Si, después de un nuevo control, todavía hay problemas, es preciso regular la sensibilidad.



Para aumentar la sensibilidad, se regulará en el sentido de las agujas del reloj.

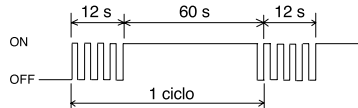
Para disminuir la sensibilidad, se regulará en sentido contrario a las agujas del reloj.

**10) AUTODIAGNOSTICO**

Cuando el dispositivo de recepción del sensor RIP recibe los rayos infrarrojos, el relé alterna entre ON y OFF durante 12 segundos (4 veces en 12 segundos), después permanece activado durante 60 segundos y, a continuación, empieza un nuevo ciclo.

Al mismo tiempo, el indicador luminoso alternará entre ROJO y VERDE. Durante dichas operaciones, la puerta permanecerá abierta.

Esquema Timing output del relé (en ausencia de reflejo)



**MUY IMPORTANTE:**

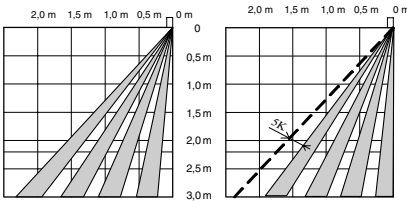
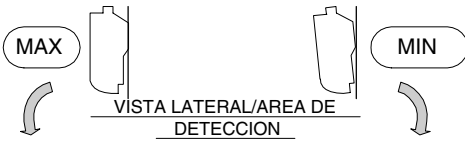
Una vez terminada la instalación, hay que efectuar un control completo de la/s unidad/es para verificar que el área de detección resulte totalmente cubierta (se controlará la anchura, la profundidad y la posición del área de detección).

**11) DEMOLICION**

**ATENCION: Hay que servirse exclusivamente de personal cualificado.** La eliminación de los materiales debe hacerse respetando las normas vigentes. En el caso de demolición del sistema, no existen particulares peligros o riesgos que deriven de los componentes. Es conveniente, en caso de recuperación de los materiales, que éstos se separen por tipos (partes eléctricas, cobre, aluminio, plástico, etc.).

Las descripciones y las ilustraciones del presente manual tienen un carácter puramente indicativo. Dejando inalteradas las características esenciales del producto, la Empresa se reserva la posibilidad de aportar en cualquier momento las modificaciones que considere más convenientes para mejorar técnica, constructiva y comercialmente el producto, sin comprometerse a actualizar la presente publicación.

**1. Regulación del ángulo del área de detección**



Área máxima

Área mínima

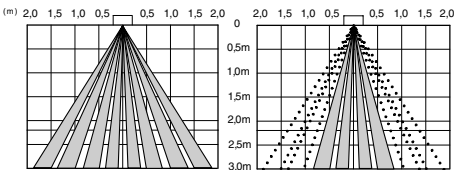
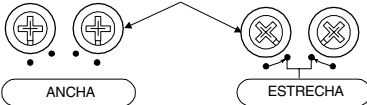
» El cuerpo del sensor se puede girar de 0° a 5° (3 fases)

**2. Regulación de la profundidad del área de detección**

Regulación de la profundidad para puertas sencillas y/o dobles

VISTA DELANTERA/AREA DE DETECCION

Regulación de la profundidad del área de detección





## SOLUCION DE PROBLEMAS

PROBLEMA	CAUSA	SOLUCION
La puerta no funciona	Conector del sensor	Apretar el conector o conectarlo de nuevo.
	Alimentación	Controlar que el cable de alimentación esté conectado correctamente.
La puerta funciona de manera discontinua	El sensor presenta polvo, gotas de agua, etc.	Limpiar el sensor (no utilizar disolventes o alcohol).
	La sensibilidad es demasiado baja	Aumentar el nivel de sensibilidad.
La puerta funciona sin estímulos	El área de detección no está colocada correctamente.	Modificar el área de detección variando el ángulo del sensor, las configuraciones del conmutador y/o la profundidad del área.
	La sensibilidad es demasiado alta	Bajar la sensibilidad.
	Hay otro sensor demasiado cerca	Modificar la frecuencia de cada sensor.
	El sensor detecta el movimiento de la puerta.	Si el LED luminoso está Naranja, regular el ángulo de profundidad del área de detección alejándolo de la puerta.
	En el área de detección se encuentra una alfombra.	Conectar y desconectar el sensor y, a continuación, dejar pasar 10 segundos.
	Área de detección ubicada demasiado lejos del umbral: detecta cualquier persona que pase por delante.	Regular el área de detección ubicándola cerca de la puerta.
Las condiciones del área de detección varían: polvo/suciedad/nieve	Las condiciones del área de detección pueden variar a causa de: polvo, suciedad, fuertes nevadas o huellas dejadas en la nieve fresca; esto puede causar la apertura de la puerta. Configurar el temporizador de la presencia estableciendo breves intervalos de tiempo. Véase la sección 6.	

Agradecemos pela preferência dada a este produto, a Empresa tem a certeza que do mesmo obterá as prestações necessárias para o uso que entende fazer. Leia atentamente o opúsculo "**Recomendações**" e o "**Manual de instruções**" que o acompanham, pois que esses fornecem indicações importantes respeitantes a segurança, a instalação, o uso e a manutenção. Este produto está em conformidade com as normas reconhecidas pela técnica e pelas disposições relativas à segurança. Confirmamos que o mesmo está em conformidade com as seguintes directivas europeias: 89/336/CEE.

**1) GENERALIDADES**

Sensor de movimento e presença de raios infravermelhos activos, para o comando de portas automáticas. O RIP, é um detector de movimento e presença de raios infravermelhos activos controlado por um microprocessador. Desenvolve duas funções: foi projectado para activar todos os tipos de portas automáticas existentes no mercado; consente de detectar a eventual presença de pessoas nas proximidades de portas de correr de uma ou de duas folhas.

- Quatro frequências configuráveis.
- Autodiagnóstico.
- Possibilidade de regular a superfície controlada pelo sensor.
- O interruptor modo neve previne o mau funcionamento provocado por neve, insectos etc.
- Programação do tempo de detecção da presença.

**2) IDENTIFICAÇÃO DOS COMPONENTES (Fig.1)**

- 1) Conector
- 2) Furos de montagem
- 3) Selectores de configuração
- 4) Regulação da sensibilidade
- 5) Regulação da amplitude do campo de actuação do sensor (grelha)
- 6) Tampa

Accessórios:

- 7) Gabarito de perfuração
- 8) Parafusos de montagem
- 9) Cabo de conexão de 1,5 m
- 10) Instrukções

**3) DADOS TÉCNICOS**

Modelo	Sensor RIP de mov. e pres.
Método de detec.	Deteção a infravermelhos activos
Altura max. de instal.	3 m
Regulação da grelha	Amplitude Profundidade (de 1 a 4 linhas) Regul. ângulo de 0º a 5º em 3 fases Sensibilidade
Alimentação	de 12 a 48 Vca o cc +/-10% Cabos vermelho e preto (não polar.)
Consumo	24 Vca - 1,3 VA, 12 Vca-1,0 VA 24 Vcc - 40 mA, 12 Vcc - 80 mA
Contacto saída	Relé: 50 Vcc 0,1 A (carga resistiva) Cabo amarelo: normalmente aberto Cabo verde: normalmente fechado Cabo branco: comum
Tempo de retenção s ajuda	Aprox. 0,5 segundos
Timer de det. presença	180, 60, 15 e 2 segundos
LED luminoso	VERMELHO: activo, VERDE: standby, COR-DE-LARANJA: detecta perto da porta. Intermitência entre VERMELHO e verde: anomalia
Gama de temperatura	De -20°C a 60°C
Peso	0,190 kg
Cor	Prata
Accessórios	Cabo: 1,5 metros, gabarito de perfuração furos de montagem, instruções para a instalação

**4) INSTRUÇÕES DE MONTAGEM (Fig.2)**

- 1) Não instalar o dispositivo a alturas superiores aos 3 metros.
- 2) Não deixar nenhum objecto móvel dentro da área de detecção.

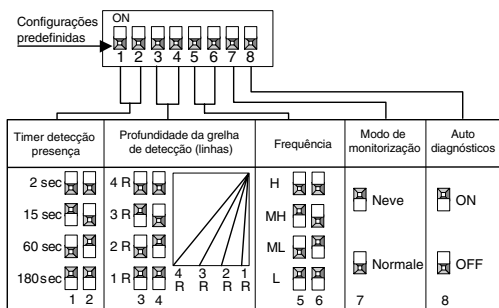
- 3) Não instalar o dispositivo em contacto directo com chuva ou neve.
- 4) Não instalar o dispositivo em contacto directo com a luz solar.
- 5) Não instalar o dispositivo em ambientes húmidos ou com presença de vapor.
- 6) Não instalar mais de quatro dispositivos um perto do outro; caso os dispositivos estejam muito perto uns dos outros, utilizar frequências alternadas, tal como ilustrado na Fig.2.

**5) MONTAGEM E CABLAGEM (Fig.3)**

- 1) Com o gabarito de perfuração, efectuar os furos de montagem e conexão.
- 2) Remover a tampa utilizando por ex. uma moeda.
- 3) Fixar a unidade utilizando os parafusos fornecidos.
- 4) Coligar os cabos, pressionando entre eles os conectores fornecidos de série.
- 5) Colocar o conector no seu alojamento.
- 6) Configurar os parâmetros do sensor tal como indicado nas secções 6 e 8.
- 7) Colocar a tampa sobre o sensor e limpar o sensor.

**NOTA: para obter as máximas profundidades e amplitude da grelha de detecção, montar o RIP o mais em cima possível e utilizar o ângulo máximo.**

**6) CONFIGURAÇÕES DO COMPUTADOR**



- 1) Timer de detecção de presença: é possível regular o timer usando os comutadores 1 e 2. O RIP detectará a presença de um objecto fixo unicamente pelo período pelo período definido no timer de presença. O timer irá ajustar-se a zero para partir de novo em presença de qualquer tipo de movimento.
- 2) Profundidade da grelha de detecção (linhas): regular a profundidade da grelha de detecção, configurando os interruptores 3 e 4 tal como mostrado na figura.
- 3) Frequência: quando se utilizam dois ou mais sensores colocados a pouca distância entre eles é necessário configurar frequências alternadas para prevenir interferências. (H + MH + ML + L = máximo 4 sensores)
- 4) Modo de monitorização: por meio do interruptor é possível seleccionar o modo neve. O modo neve deve ser utilizado somente em ambientes sujeitos a fortes nevasdas ou condições climáticas extremas.
- 5) Autodiagnóstico "ON": quando é alimentado pela primeira vez, o sensor RIP inicia automaticamente o autodiagnóstico (ver secção 10).

**7) ALIMENTAÇÃO**

**ANTES DE DAR CORRENTE, LER COM ATENÇÃO E SEGUIR AS SEGUINTES INSTRUÇÕES.**

Quando é fornecida corrente, o sensor lê e regista os parâmetros ópticos do ambiente. Isso é necessário para consentir que o detector de presença funcione correctamente.

REMOVER TODOS OS OBJECTOS NÃO NECESSÁRIOS DA ÁREA ABRANGIDA.

Dar CORRENTE.

Livrar imediatamente a área da grelha de detecção. Se o sensor detectar QUALQUER movimento na ZONA DE DETECÇÃO não executará a fase sucessiva.

NÃO entrar na GRELHA DE DETECÇÃO por 10 segundos (configuração da detecção de presença).

VERIFICAR o sistema de detecção sobretudo perto da porta.

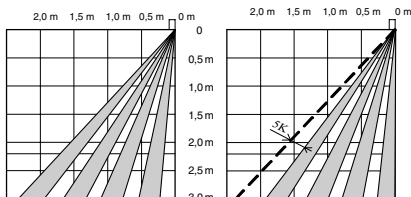
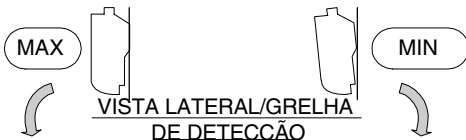
**CORTAR A CORRENTE:**

1. No caso de modificações do material do pavimento (lã/borracha)
2. Não regular a grelha ou a sensibilidade de detecção para consentir ao sensor de detectar novamente os parâmetros ópticos do ambiente

**8) REGULAÇÃO DA GRELHA DE DETECÇÃO**

Executar a regulação da grelha de detecção de acordo com o descrito no esquema seguinte.

**A GRELHA DE DETECÇÃO VARIA CONFORME O TIPO DE OBJECTOS, MATERIAL, COR E DA VELOCIDADE.**

**1. Regulação do ângulo da grelha**

Área máxima

Área máxima

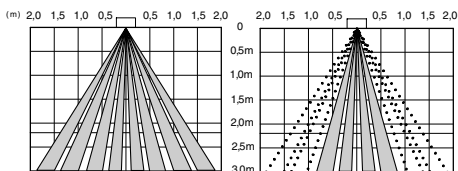
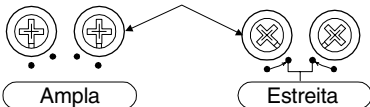
» Área máxima O corpo do sensor poder ser rodado de 0º a 5º (3 fases)

**2. Regulação da profundidade da grelha**

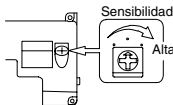
Regulação das máscaras para portas simples e/ou duplas

**VISTA ANTERIOR/GRELHA DE DETECÇÃO**

Regulação da profundidade da grelha

**9) VERIFICAÇÃO DO FUNCIONAMENTO**

1. Depois de ter instalado o equipamento, configurado os parâmetros e fornecido corrente, executar um teste para verificar o funcionamento da grelha de detecção.
2. Se o sensor não funciona correctamente, controlar de novo as configurações do comutador e regular a grelha de detecção.
3. Se após uma nova verificação, ainda há problemas, regular a sensibilidade.



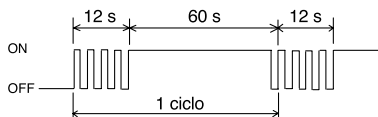
Regular no sentido horário para aumentar a sensibilidade.  
Regular no sentido anti-horário para diminuir a sensibilidade.

**10) AUTODIAGNÓSTICO**

Quando o dispositivo de recepção do sensor RIP recebe os raios infravermelhos, o relé alterna entre ON e OFF por 12 segundos (4 vezes em 12 segundos) e, em seguida, fica aceso por 60 segundos; sucessivamente, inicia um novo ciclo.

Contemporaneamente o indicador luminoso irá alternar-se entre VERMELHO e VERDE.

Durante tais operações a porta ficará aberta.

**Esquema timing output do relé (na ausência de reflexo)****IMPORTANTÍSSIMO**

Quando se termina a instalação, efectuar uma verificação completa da/s unidades para controlar que a área de detecção esteja completamente coberta (verificar a largura, profundidade e posição da grelha de detecção).

**11) DEMOLICION**

**ATENCIÓN:** Hay que servirse exclusivamente de personal cualificado. La eliminación de los materiales debe hacerse respetando las normas vigentes. En el caso de demolición del sistema, no existen particulares peligros o riesgos que deriven de los componentes. Es conveniente, en caso de recuperación de los materiales, que éstos se separen por tipos (partes eléctricas, cobre, aluminio, plástico, etc.).

Las descripciones y las ilustraciones del presente manual tienen un carácter puramente indicativo. Dejando inalteradas las características esenciales del producto, la Empresa se reserva la posibilidad de aportar en cualquier momento las modificaciones que considere más convenientes para mejorar técnica, constructiva y comercialmente el producto, sin comprometerse a actualizar la presente publicación.

**SOLUÇÃO DE PROBLEMAS**

PROBLEMA	CAUSA	SOLUCION
La puerta no funciona	Conector del sensor	Apretar el conector o conectarlo de nuevo.
	Alimentación	Controlar que el cable de alimentación esté conectado correctamente.
La puerta funciona de manera discontinua	El sensor presenta polvo, gotas de agua, etc.	Limpiar el sensor (no utilizar disolventes o alcohol).
	La sensibilidad es demasiado baja	Aumentar el nivel de sensibilidad.
	El área de detección no está colocada correctamente.	Modificar el área de detección variando el ángulo del sensor, las configuraciones del conmutador y/o la profundidad del área.
La puerta funciona sin estímulos	La sensibilidad es demasiado alta	Bajar la sensibilidad.
	Hay otro sensor demasiado cerca	Modificar la frecuencia de cada sensor.
	El sensor detecta el movimiento de la puerta.	Si el LED luminoso está Naranja, regular el ángulo de profundidad del área de detección alejándolo de la puerta.
	En el área de detección se encuentra una alfombra.	Conectar y desconectar el sensor y, a continuación, dejar pasar 10 segundos.
	Área de detección ubicada demasiado lejos del umbral: detecta cualquier persona que pase por delante.	Regular el área de detección ubicándola cerca de la puerta.
	Las condiciones del área de detección varían: polvo/suciedad/nieve	Las condiciones del área de detección pueden variar a causa de: polvo, suciedad, fuertes nevadas o huellas dejadas en la nieve fresca; esto puede causar la apertura de la puerta. Configurar el temporizador de la presencia estableciendo breves intervalos de tiempo. Véase la sección 6.

Fig.1

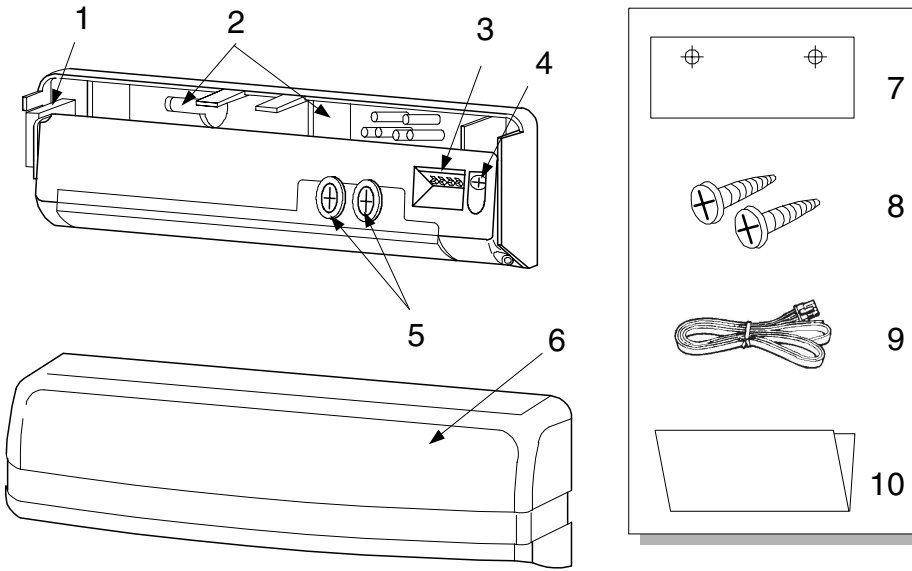
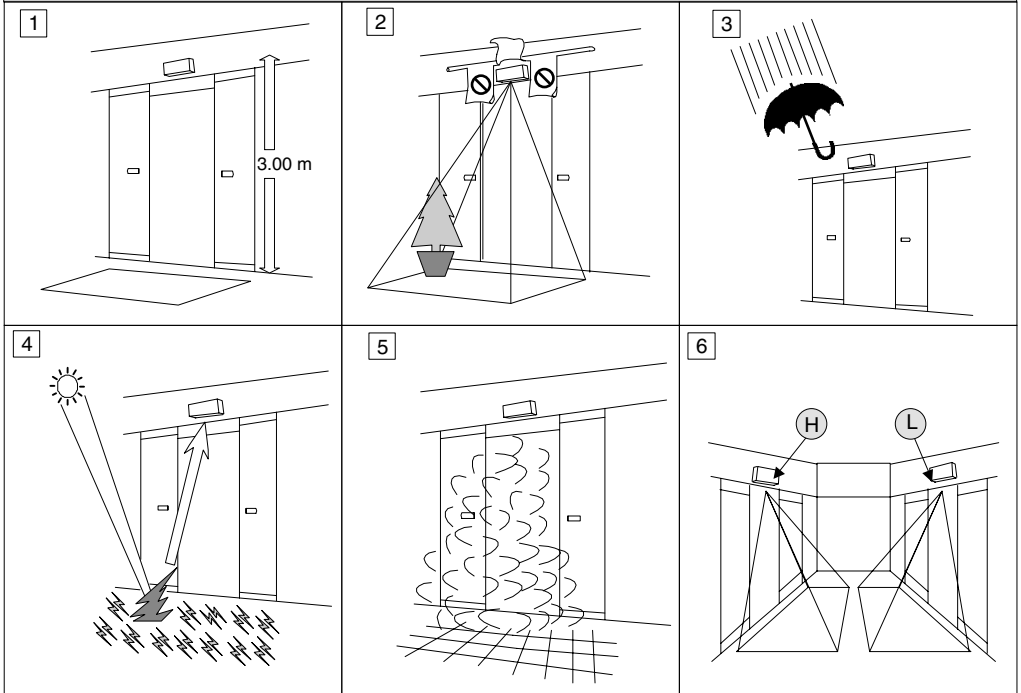
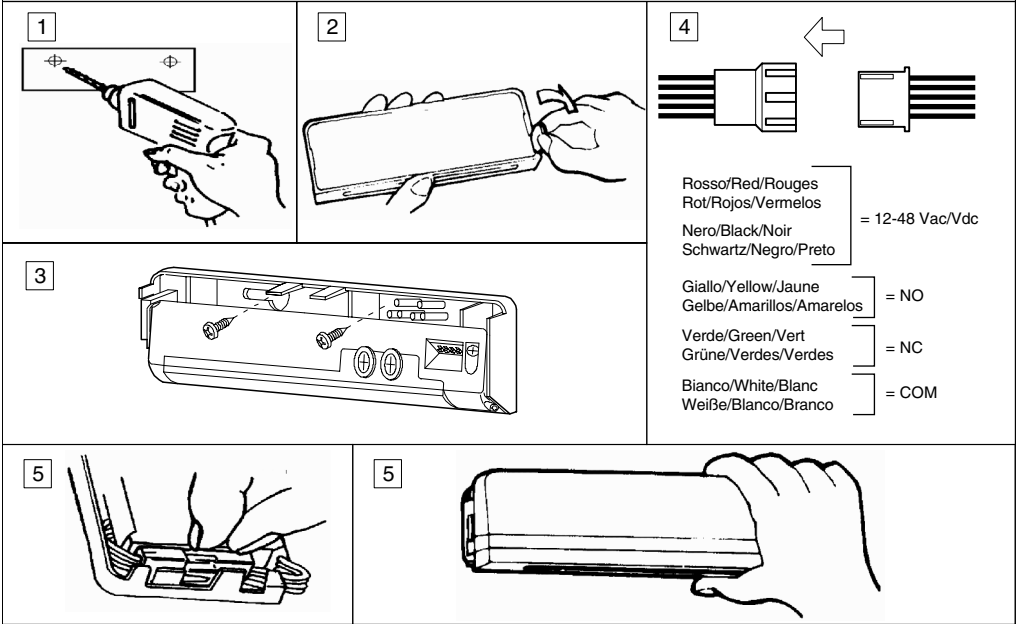


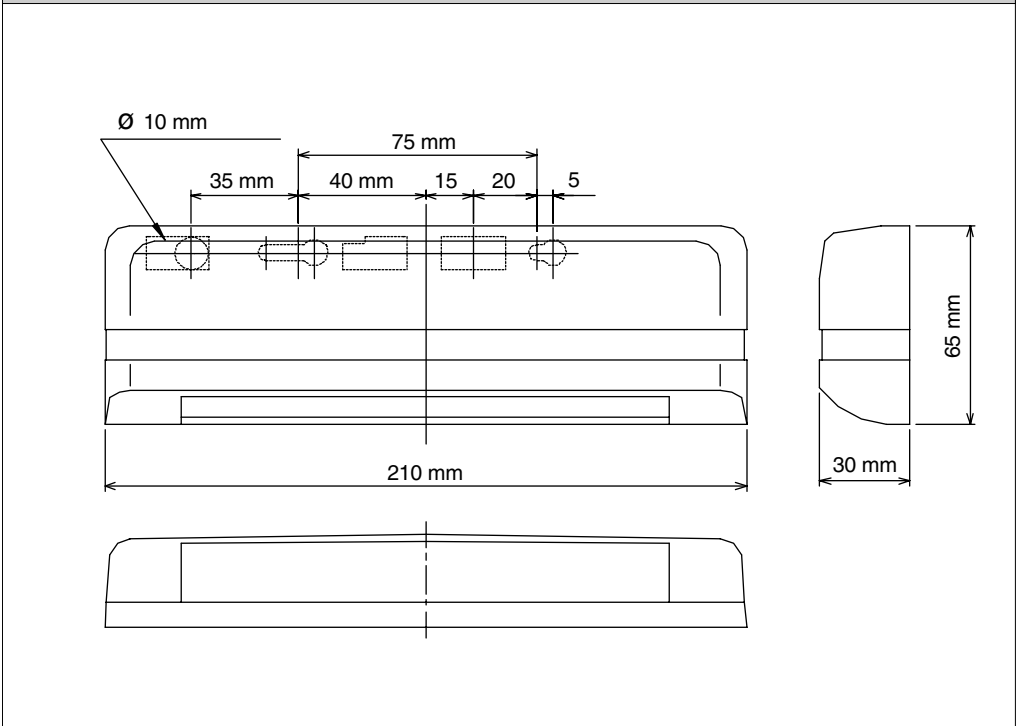
Fig.2



**Fig.3**



**Fig.4**





**BFT** **FRANCE**

Parc Club des Ayalades  
35 bd capitaine GEZE  
13333 MARSEILLE Cedex 14

Tel. 0491101860  
Fax 0491101866

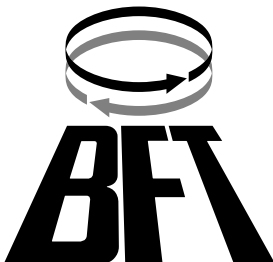
**BFT** **DEUTSCHLAND**

BFT Torantriebssysteme GmbH  
Hintere Str. 100, 90768 Fürth  
<http://www.bft-torantriebe.de>

Tel. 0911-7660090  
Fax 0911-7660099

**BFT S.p.a.**

**ITALIA**



Via Lago di Vico, 44  
36015 Schio (VI)  
Tel.naz. 0445 696511  
Tel.int. +39 0445 696533  
Fax 0445 696522  
Internet: [www.bft.it](http://www.bft.it)  
E-mail: [sales@bft.it](mailto:sales@bft.it)