

Le temps de présence commence au moment de l'engagement de la boucle. Une remise à zéro automatique est effectuée à la mise en marche du détecteur ou en modifiant le réglage du dip "h".

TEMPS DE PRES.	DIP "h"
5 min.	
∞	

2.3. Fonctionnement du Relais 1

Le détecteur est doté de n°2 relais: le Relais 1 fournit un contact de présence, tandis que le Relais 2 donne une impulsion au moment de l'abandon de la boucle. Le fonctionnement du Relais n°1 peut être sélectionné en modifiant le réglage du dip "r".

Fonction. Relais 1	DIP "r"
contact N.F.	
contact N.O.	

2.4. Sélection de la Fréquence

La fréquence de fonctionnement peut être programmée sur deux niveaux en positionnant le connecteur de la boucle. La fréquence dépend par ailleurs de la forme de la boucle, du nombre d'enroulements et de la longueur totale du câble.

Fréquence	Conn. boucle
HAUTE	
BASSE	

3. SORTIES ET LED

3.1. Etat des contacts des relais

Le tableau suivant montre l'état des contacts de sortie, en fonction de la position du dip "r".

Etat de la boucle	Relais 1 (présence)	Relais 2 (impulsion)
libre	fermé	ouvert
engagée	ouvert	ouvert
au désengagement.	fermé	impulsion de 200 ms
en panne	ouvert	fermé
détecteur éteint	fermé	ouvert

3.2. Etat des LED

La LED verte allumée signale que le détecteur est prêt. La détection d'un véhicule est signalée par le changement d'état de la LED rouge.

LED verte	LED rouge	Etat du détecteur
off	off	éteint
clignote	off	auto-tarage
on	off	prêt, boucle libre
on	on	prêt, boucle engagée
off	on	boucle en panne

4. NOTES POUR LA REALISATION DES BOUCLES

La boucle doit être réalisée à 15 cm au moins de tout objet métallique et à 5 cm au maximum de la surface du revêtement définitif, en utilisant un câble unipolaire d'une section de 1,5 mm² (s'il est directement enterré, son isolation doit être double). Réaliser une boucle de préférence carrée ou rectangulaire présentant le nombre d'enroulements indiqué dans le tableau. Les deux extrémités du câble doivent être tressées (20 fois au moins au mètre) de la boucle au détecteur. Eviter de réaliser des jonctions sur le câble et le maintenir à l'écart des lignes d'alimentation du réseau.

Périmètre	n° enroulements
moins de 3 m.	6
de 3 à 4 m.	5
de 4 à 6 m.	4
de 6 à 12 m.	3
au-delà de 12 m.	2

DETEKTOR MIT EINEM KANAL FG1

1. ALLGEMEINES

Anwendungen:

- Kontrolle von Schranken, Toren und Parksystemen

Eigenschaften:

Der Detektor für die magnetische Windung FG1 ist ein System für die induktive Erfassung der Fahrzeuge und besitzt nachstehende Eigenschaften:

- Isoliertransformator zwischen Windung und Detektor
- Selbstheizung des Einschaltsystems
- Selbstausgleich der Frequenzabweichung
- unabhängige Empfindlichkeit der Windungeninduktanz

2. PROGRAMMIERUNG

2.1. Empfindlichkeit

Die Empfindlichkeit des Detektors kann durch Betätigen der zwei ersten oberen Mikroschalter (Neben dem Buchstaben **s**) in vier Stufen eingegeben werden.

EMPFINDLICHKEIT	DIP "s"
1 NIEDRIG	
2 MITTEL-NIEDRIG	
3 MITTEL-HOCH	
4 HOCH	

2.2. Anwesenheitszeit und Reset

Die Anwesenheitszeit kann durch Betätigen des Mikroschalters "h" eingegeben werden. Nach Ablauf der Anwesenheitszeit signalisiert der Detektor der Windung "Windung frei" und führt eine Selbstheizung durch. Die Anwesenheitszeit beginnt, sobald die Windung eingreift. Die automatische Rücksetzung erfolgt beim Einschalten des Detektors oder durch Veränderung der dip-Einstellung "h".

ANWESENHEITSDAUER	DIP "h"
5 min.	
∞	

2.3. Betrieb des Relais 1

Der Detektor ist mit 2 Relais ausgestattet: das Relais Nr. 1 liefert einen Anwesenheits-Kontakt; das Relais Nr. 2 gibt beim Verlassen der Windung einen Impuls. Der Betrieb von Relais 1 kann durch Verändern der dip-Einstellung "r" gewählt werden.

Betrieb Relais 1	DIP "r"
Kontakt N.C.	
Kontakt N.A.	

2.4. Frequenzwahl

Die Betriebsfrequenz des Detektors kann durch Positionieren des Steckverbinders auf der Windung auf zwei Ebenen eingestellt werden. Die Frequenz hängt außerdem von der Form der Windung, der Anzahl der Wicklungen und der Kabellänge ab.

Frequenz	Wicklungsstecker
HOCH	
NIEDRIG	

3. AUSGÄNGE UND LED

3.1. ZUSTAND DER RELAISSKONTAKTE

Nachstehende Tabelle zeigt den Zustand der Ausgangskontakte je nach Position des dip "r" an.

Zustand der Windung	Relais 1 (Anwesenheit)	Relais 2 (Impuls)
frei	geschlossen	offen
bedeckt	offen	geschlossen
bei Freigabe	geschlossen	offen
defekt	offen	geschlossen
Detektor ausgeschaltet	geschlossen	geschlossen
	geschlossen	offen

3.2. Zustand der LEDs

Die eingeschaltete grüne LED zeigt an, dass der Detektor bereit ist. Die Erfassung eines Fahrzeugs wird durch Umschalten der LED auf rot angezeigt.

grüne LED	rote LED	Zustand des Detektors
off	off	ausgeschaltet
blinkt	off	Selbstheizung
on	off	bereit, Windung frei
on	on	bereit, Windung belegt
off	on	Windung defekt

4. HINWEISE FÜR DIE VERWIRKLICHUNG DER WINDUNGEN

Die Windung ist unter Verwendung eines einpoligen Kabels mit Querschnitt 1,5 mm² (wenn unterirdisch verlegt, muss es doppelt isoliert sein) in einem Mindestabstand von 15 cm

von Metallgegenständen und nicht mehr als 5 cm Abstand von der endgültigen Bodenfläche zu bewerkstelligen. Vorzugsweise sollte eine quadratische oder rechteckige Windung mit der in der Tabelle angegebenen Anzahl Wicklungen vorgenommen werden. Die zwei Kabelenden von der Windung bis zum Detektor müssen verflochten werden (mindestens 20 mal pro Meter).

Am Kabel sollten keine Verbindungen vorgenommen werden und es ist getrennt von der Netzleitung zu halten.

Umfang d. Windung	Anzahl der Wicklungen
weniger als 3 m.	6
von 3 bis 4 m.	5
von 4 bis 6 m.	4
von 6 bis 12 m.	3
über 12 m.	2

DETECTOR MONOCANAL FG1

1. GENERALIDADES

Aplicaciones:

- control de las barreras, verjas y sistemas de parking

Características:

El detector por espira magnética FG1 es un sistema para la detección inductiva de los vehículos y tiene las siguientes características:

- transformador de aislamiento entre la espira y el detector
- auto-tarado del sistema de encendido
- auto-compensación de la deriva de frecuencia
- sensibilidad independiente de la inductancia de la espira

2. PROGRAMACIÓN

2.1. Sensibilidad

La sensibilidad del detector puede configurarse en cuatro niveles diferentes mediante los dos primeros microinterruptores superiores (junto a la letra **s**).

SENSIBILIDAD	DIP "s"
1 BAJA	
2 MEDIO BAJA	
3 MEDIO ALTA	
4 ALTA	

2.2. Tiempo de presencia y Reset

El tiempo de presencia puede programarse mediante el micro-interruptor "h". Transcurrido el tiempo de presencia, el detector señala "espira libre" y se autotara. El tiempo de presencia inicia cuando la espira es ocupada. Cuando se enciende el detector o bien al cambiar la configuración del dip "h" se efectúa un reset automático.

TIEMPO DE PRES.	DIP "h"
5 min.	
∞	

2.3. Funcionamiento del Relé 1

El detector está provisto de n°2 relés: el Relé 1 proporciona un contacto de presencia, mientras que el Relé 2 da un impulso cuando la espira es desocupada. El funcionamiento del Relé 1 puede seleccionarse cambiando la configuración del dip "r".

Funcion. Relais 1	DIP "r"
contacto N.C.	
contacto N.A.	

2.4. Selección de la Frecuencia

La frecuencia de trabajo del detector puede programarse en dos niveles mediante el posicionamiento del conector de la espira. La frecuencia también depende de la forma de la espira, del número de devanados y de la longitud total del cable.

Frecuencia	Con. espira
ALTA	
BAJA	

3. SALIDAS Y DIODOS

3.1. Estado de los contactos de los relés

La siguiente tabla muestra el estado de los contactos de salida, en función de la posición del dip "r".

Estado de la espira	Relais 1 (presencia)	Relais 2 (impulso)
libre	cerrado	abierto
ocupada	abierto	cerrado
al desocuparse	cerrado	abierto
averiada	abierto	cerrado
détector apagado	cerrado	cerrado

3.2. Estado de los DIODOS

El DIODO verde encendido indica que el detector está listo. La detección de un vehículo está indicada por el cambio de estado del DIODO rojo.

DIODO verde	DIODO rojo	Estado del detector
off	off	apagado
destella	off	autotarado
on	off	listo, espira libre
on	on	listo, espira ocupada
off	on	espira averiada

4. NOTAS PARA LA REALIZACIÓN DE LAS ESPIRAS

La espira debe realizarse a por lo menos 15 cm. de distancia de objetos metálicos y a no más de 5 cm. de la superficie del pavimento definitivo, utilizando un cable unipolar de 1,5 mm² de sección (si está soterrado directamente, debe tener doble aislamiento). Realicen una espira preferiblemente cuadrada o rectangular, con el número de bobinados indicado en la tabla. Los dos extremos del cable deben estar trenzados entre sí (por lo menos 20 vueltas por metro) desde la espira hasta el detector. Eviten realizar empalmes en el cable y manténganlo separado de las líneas de alimentación de red.

Périmetro espira	n° bobinados
menos de 3 m.	6
de 3 a 4 m.	5
de 4 a 6 m.	4
de 6 a 12 m.	3
más de 12 m.	2