

Informationen zu diesem Dokument

Inhalt und Zweck

Der Inhalt dieser Kurzanleitung ist ein Auszug aus der vollständigen Anleitung und beschränkt sich auf wichtige Informationen zum Produkt und dessen Inbetriebnahme. Die vollständige Anleitung ist über den QR-Code abrufbar.



Zielgruppe

Das Dokument richtet sich an Elektrofachkräfte.

Sicherheit

Bestimmungsgemäße Verwendung

Der Sensor ist ausschließlich für die Nutzung an dormakaba Drehflügeltürantrieben ED 100/250-Antrieben (ab Firmware V2.9.) konzipiert.

Personalqualifikation


Die in diesem Dokument beschriebenen Tätigkeiten dürfen nur durch Fachkräfte ausgeführt werden.

Fachkraft ist die Bezeichnung für Personen, die eine geeignete technische Ausbildung besitzen und Erfahrung mit der Technik der Einrichtung haben. Es wird erwartet, dass Fachkräfte ihre Schulung und Erfahrung anwenden, um Gefahren bei Ausführung der Handlungen für sich selbst und andere zu erkennen und möglichst gering zu halten. Es liegt in der Verantwortung der Fachkraft, dass die vom Hersteller genannten Bedingungen sowie geltende Vorschriften und Normen bei Ausführung dieser Handlungen eingehalten werden.

Produktbeschreibung

Der Sensor M A01 ist ein Radarsensor. Der Sensor erfasst Bewegungen von Personen. Die ED-Steuerung legt danach den Öffnungszeitpunkt der Tür, bezogen auf die durchgehende Person, fest. Der Sensor erkennt gezielt Querverkehr, die Steuerung kann diesen Querverkehr ausblenden und die Tür geschlossen halten. Der Sensor erhöht den Komfort für die durchgehenden Personen und verringert den Luftaustausch zwischen beiden Türseiten auf ein Minimum, um Energie zu sparen.

EG-Konformitätserklärung

 Dieses Kapitel ist ein Auszug aus der vollständigen Konformitätserklärung.

dormakaba Deutschland GmbH
DORMA Platz 1
58256 Ennepetal
Deutschland

erklärt hiermit, dass das beschriebene Produkt in Übereinstimmung mit den Bestimmungen der aufgeführten Richtlinie(n) ist und dass die Normen und/oder technischen Spezifikationen zur Anwendung gelangt sind, auf die im Folgenden Bezug genommen werden.

Richtlinien:


| | |
|------------|---------------------|
| 2006/42/EG | Maschinenrichtlinie |
| 2014/30/EU | EMV-Richtlinie |
| 2014/53/EU | Funkanlagen |
| 2011/65/EU | RoHS |

Die technischen Unterlagen sind erhältlich beim Manager Product-compliance unter: product-compliance.dach@dormakaba.com

Harmonisierte europäische Norm, nationale Regel:

EN 16005:2013-01 und Berichtigung 2015-10
EN 300 440 V2.2.1:2018
EN 301 489-1 V 2.2.3:2019
EN 301 489-3 V 2.1.1:2019
EN 62368-1:2014+AC:2015
EN IEC 63000:2018

UKCA-Konformitätserklärung

 Dieses Kapitel ist nur ein Auszug aus der vollständigen Konformitätserklärung.

dormakaba Deutschland GmbH
DORMA Platz 1
58256 Ennepetal
Germany

erklärt hiermit, dass das beschriebene Produkt in Übereinstimmung mit den Bestimmungen der aufgeführten Richtlinie(n) ist und dass die Normen und/oder technischen Spezifikationen zur Anwendung gelangt sind, die im Folgenden in Bezug genommen werden.

Richtlinien:

Radio Equipment Regulations 2017

RoHS, The Restriction of the Use of Certain Hazardous Substances in Electrical and Electronic Regulation 2012

Die technischen Unterlagen sind erhältlich beim Manager Product-compliance unter: product-compliance.dach@dormakaba.com

Harmonisierte europäische Norm, nationale Regel:

EN 300 440 V2.2.1:2018
EN 301 489-1 V 2.2.3:2019
EN 301 489-3 V 2.1.1:2019
EN 62368-1:2014+AC:2015
EN IEC 63000:2018

Technische Daten

| | |
|---------------------------|-------------------------------|
| Versorgungsspannung | 24 V DC +/- 15 % |
| Leistungsaufnahme | < 2,5 W |
| Betriebstemperatur | -20 °C bis +55 °C |
| Rel. Luftfeuchtigkeit | bis 95 %, nicht kondensierend |
| Schutzart | IP 54 |
| Montagehöhe | 2 m bis 4 m |
| Sendefrequenz | 24,050 GHz bis 24,250 GHz |
| Sendeleistung | < 20 dBm |
| Erfassungsgeschwindigkeit | min. 0,1 m/s |
| Erfassungsbereich | ca. 10 m |

Montage

Montagepositionen ermitteln

1. Die Montagepositionen auf der Band- und Bandgegenseite mittig über der Tür ermitteln.
2. Die Installationshöhen gemäß der Tabelle einhalten.
3. Die Abschattung des Sensors durch den ED-Antrieb vermeiden.

| | Kenngröße | Wert |
|---|---|--|
| 1 | Installationshöhe vom Boden | 2,0 m bis 4,0 m |
| 2 | Installationshöhe über Oberkante des Türflügels, bei mittiger Montage über der Tür (empfohlen) | 0,2 m bis 0,5 m |
| 3 | Montagepositionen (empfohlen) | <ul style="list-style-type: none"> • Verschiebung von maximal 0,8 m aus der Mitte nach rechts und links zulässig • bei 1-flügeligen Türen: optimale Position genau mittig über dem Türflügel • bei 2-flügeligen Türen: optimale Position genau mittig über beiden Türflügeln, |
| 4 | Optionale Montagepositionen ACHTUNG Diese können bei 2-flügeligen Türen vermehrt zu Fehlauflösungen führen. | <ul style="list-style-type: none"> • Optional ist die Montage auf Antriebshöhe über den Bändern erlaubt (gilt für 1- und 2-flügeligen Türen). Bei 2-flügeligen Türen vorzugsweise am Gangflügel. |

DIP-Schalter einstellen

i dormakaba empfiehlt, den DIP-Schalter einzustellen, bevor der Sensor an der Wand montiert wird.

Wenn die Stellung der DIP-Schalter verändert wird, einen CAN-Reset (Cr) durchführen und den Wert auf "1" setzen.

✓ **ACHTUNG ESD-Schutzmaßnahmen beachten.**

1. Am DIP-Schalter (2) auf der Radarplatine (1) die ON- oder OFF-Positionen einstellen. Siehe untere Tabelle.
2. Die Einstellungen für die DIP-Schalter 1 und 2 gemäß Position des Sensors an der Tür ausführen.
3. Bei dem letzten Teilnehmer der Reihe den DIP-Schalter 4 auf ON/"Abschlusswiderstand für CAN aktiv" einstellen.

| DIP | ON | OFF |
|-----|-----------------------------------|-------------------------------------|
| 1 | Außenmelder | Innenmelder |
| 2 | Bandgegenseite | Bandseite |
| 3 | Option | Option |
| 4 | Abschlusswiderstand für CAN aktiv | Abschlusswiderstand für CAN inaktiv |

Sensor montieren

1. An geeigneter Stelle einen Wanddurchbruch setzen, wenn dies erforderlich ist.
2. Das Lochbild für den Sensor setzen.
3. Bei 2-flügeligen Türen den Gangflügel-Antrieb festlegen.
4. Die ED-Anschlussplatine-CAN im Gangflügel-Antrieb montieren.
5. Den Sensor an der Wand montieren.
6. Den Neigungswinkel des Sensors von Hand in 15°- Schritten gemäß der unteren Tabelle einstellen.
7. Den Sensor anschließen. Dabei die Klemmebelegung der ED-Anschlussplatine-CAN beachten.

| Farbcode | Funktion | Anschlussklemmen |
|----------|----------|------------------|
| weiß | +24V DC | |
| grün | CAN-H | |
| gelb | CAN-L | |
| braun | GND | |

Neigungswinkel in Abhängigkeit zur Montagehöhe

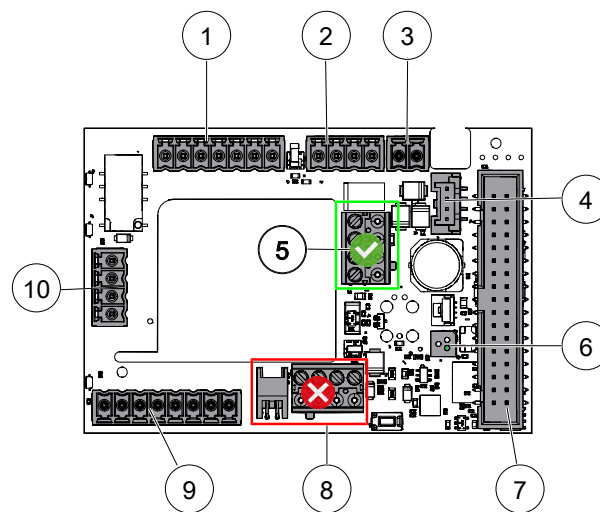
| | Montagehöhen | | | | |
|----------------|--------------|-----|-----|-----|-----|
| Neigungswinkel | 2,0 | 2,5 | 3,0 | 3,5 | 4,0 |
| 30° | x | x | | | |
| 45° | | | x | x | x |

(x = Kombination empfohlen)

i Für Zwischenhöhen an dem Neigungswinkel aus der nächsthöheren oder tieferen Montagehöhe in der Tabelle orientieren.

In Sonderfällen kann von der empfohlenen Winkeleinstellung abgewichen werden (z. B. Wand im Erfassungsbereich).

Anschluss



| Position | Belegung |
|----------|--|
| 1 | Verriegelung |
| 2 | Brandschutz |
| 3 | Anschluss Antriebsabschaltung |
| 4 | Anschlussbuchse RS232-Schnittstelle |
| 5 | Anschlussklemme CAN 1 (M A01) |
| 6 | RGB-LED-Funktionsanzeige |
| 7 | Anschlussbuchse Flachbandkabel |
| 8 | Anschlussklemme CAN 2 ACHTUNG Diese Klemmen sind nicht mit dem Radarsensor M A01 kompatibel. |
| 9 | Sicherheitssensoren |

| Position | Belegung |
|----------|--|
| 10 | Signaleingänge für Nacht/Bank, Impuls außen und Impuls innen |

ACHTUNG Anschlussklemme CAN 1 und 2 sind nicht kompatibel!

ED-Parameter für Betrieb mit Radarsensoren einstellen

Die Parameter über das Handheld oder über die Bedienschnittstelle des EDs einstellen. Im Handheld sind die Parameter im Menü "Sonderfunktionen" zu finden.

i Die Sensorparameter inklusive CAN-Reset sind erst nach erfolgreicher Inbetriebnahme der ED Anschlussplatine CAN in der Bedienschnittstelle des EDs sichtbar. Siehe auch Fehler Nr. 1 (Fehler auswerten und Störung beheben [► 4])

Parameter dd

Mit dem CAN-Reset wird die Offenhaltezeit automatisch auf "0" gesetzt, wenn mindestens 1 Radarsensor M A01 angeschlossen ist. Wenn gewünscht, kann der Parameter nach dem CAN-Reset verändert werden.

Parameter lh und Ah

Die Montagehöhen lh und Ah einstellen.

Parameter IT und AT

Wenn die Parameter kleiner gewählt werden, den negativen Einfluss auf die Ausblendung von Querverkehr beachten. Das Türöffnungsverhalten wird generell empfindlicher.

ED-Parameter So

Der Parameter So Öffnungsgeschwindigkeit der Tür hat Auswirkungen auf den generellen Öffnungszeitpunkt der Tür. Führt die Tür nur langsam auf, dann öffnet sie eher. Führt sie schneller auf, dann öffnet sie später.

| Parameter (Handheld Klartext) | Anzeige | min. Wert | max. Wert | Standard | Bemerkungen |
|---|---------|-----------|-----------|----------|--|
| CAN-Reset | | 0 | 1 | 0 | 1 - CAN-Reset |
| Reserve | | - | - | - | Reserveparameter |
| Reserve | | - | - | - | Reserveparameter |
| Innenmelder Querverkehr-Mode (MA01 IM QV) | | 0 | 3 | 0 | 0 - Querverkehr links und rechts ausblenden (Standard) 1 - Querverkehr rechts erfassen 2 - Querverkehr links erfassen 3 - Beide Seiten erfassen |
| Außenmelder Querverkehr-Mode (MA01 AM QV) | | 0 | 3 | 0 | 0 - Querverkehr links und rechts ausblenden (Standard) 1 - Querverkehr rechts erfassen 2 - Querverkehr links erfassen 3 - Beide Seiten erfassen |
| Innenmelder Montagehöhe (MA01 IM Height) | | 20 | 40 | 25 | Montagehöhe des Innenmelders Die Montagehöhe wird in 100-mm-Schritten angegeben |

Inbetriebnahme

i Nach einem Werksreset am ED muss die Inbetriebnahme erneut erfolgen. Dabei müssen auch die Sensoren erneut parametrieren werden.

| Parameter (Handheld Klartext) | Anzeige | min. Wert | max. Wert | Standard | Bemerkungen |
|---|---------|-----------|-----------|----------|--|
| Außenmelder Montagehöhe (MA01 AM Height) | | 20 | 40 | 25 | Montagehöhe des Außenmelders Die Montagehöhe wird in 100-mm-Schritten angegeben |
| Innenmelder Türöffnungszeitpunkt (MA01 IM Timing) | | 0 | 6 | 3 | 0 - sehr früh 1 - früh 2 - etwas früher 3 - Standard 4 - etwas später 5 - spät 6 - sehr spät |
| Außenmelder Türöffnungszeitpunkt (MA01 AM Timing) | | 0 | 6 | 3 | 0 - sehr früh 1 - früh 2 - etwas früher 3 - Standard 4 - etwas später 5 - spät 6 - sehr spät |

Der Parameter CAN-Reset ist im Handheld nicht verfügbar, sondern muss über die Bedienschnittstelle des EDs ausgelöst werden.

Den Parameter „Cr -> CAN-Reset“ in folgenden Situationen auslösen und den Wert auf "1" setzen:

- Wenn die Erstinbetriebnahme durchgeführt wird, nachdem alle Geräte angeschlossen wurden.
- Wenn ein Gerät am Bus zugefügt wurde.
- Wenn ein Gerät am Bus getauscht wurde.
- Wenn die DIP-Schalter an dem Sensor/den Sensoren verstellt wurden.
- Wenn die Steuerung die CAN-Geräte nicht mehr erkennt.

Der Parameter CAN-Reset setzt sich selbst auf den Wert "0" zurück.

Störungsbehebung

Fehler auswerten und Störung beheben

i Die Fehlernummer wird durch die **Anzahl des Blinkens** angezeigt. Es wird die Meldung mit der höchsten Priorität angezeigt. Prozessdaten zwischen der ED-Steuerung und dem Radarsensor werden nicht ausgetauscht.

Die RGB-LED-Funktionsanzeige 6 (siehe "Aufbau der ED-Anschlussplatine-CAN") auf der ED-Anschlussplatine-CAN zeigt die folgenden Fehler an.

Fehler-Nr. 1

| | |
|---------------------|--|
| Name | Fehler TMS-Kommunikation |
| Beschreibung | Die Kommunikation zwischen der ED-Steuerung und der ED-Anschlussplatine-CAN ist unterbrochen. |
| Behebung | Die Einstellung Parameter C1 an der ED-Steuerung prüfen, das Verbindungskabel zwischen der ED-Steuerung und der ED-Anschlussplatine-CAN prüfen. Ggf. Netzreset des ED-Antriebs durchführen. ACHTUNG Nach einem Werksreset am ED müssen alle Parameter neu eingestellt werden (inkl. C1 und Sensorparameter). |

Fehler-Nr. 2

| | |
|---------------------|---|
| Name | Fehler CAN-Initialisierung |
| Beschreibung | Bei der Adressvergabe für den Radarsensor über das CAN-Protokoll ist ein Fehler aufgetreten, da erwartete Antworten ausgeblieben sind. Dies betrifft die Bus-Kommunikation mit Radarsensor. |
| Behebung | Das CAN-Anschlusskabel und die Bus-Terminierung prüfen, d. h. der DIP-Schalter muss an Pos. 4 auf ON /"Abschlusswiderstand für CAN aktiv" stehen. CAN-Reset ausführen (siehe 4.6 Montagehinweise für die Türen). |

Fehler-Nr. 3

| | |
|---------------------|---|
| Name | Fehler unbekannter CAN-Bus-Teilnehmer |
| Beschreibung | Bei der Gerätezuordnung wurden unbekannte CAN-Geräte erkannt oder die maximal definierte Teilnehmerzahl überschritten. Dies betrifft die Bus-Kommunikation mit Radarsensor. |
| Behebung | Angeschlossene Geräte auf Richtigkeit prüfen und ggf. vom Bus entfernen. CAN-Reset ausführen. |

Fehler-Nr. 4

| | |
|---------------------|---|
| Name | Fehler Gerätezuordnung |
| Beschreibung | Bei der Gerätezuordnung kommen Gerätepositionen doppelt vor. Dies betrifft die Bus-Kommunikation mit Radarsensor. |

| | |
|-----------------|--|
| Behebung | Die Einstellung der DIP-Schalter an den Radarsensoren prüfen. CAN-Reset ausführen. |
|-----------------|--|

Fehler-Nr. 5

| | |
|---------------------|---|
| Name | Fehler fehlendes Gerät |
| Beschreibung | Ein angelerntes Gerät (Radarsensor) ist nach dem Einschalten des Systems nicht mehr vorhanden. Dies betrifft die Bus-Kommunikation mit dem Radarsensor. |
| Behebung | Das CAN-Anschlusskabel und das Gerät prüfen. Ggf. Netzreset des ED-Antriebs durchführen. |

Fehler-Nr. 6

| | |
|---------------------|--|
| Name | Fehler CAN-Kommunikation |
| Beschreibung | Die Kommunikation zwischen dem Radarsensor und der ED-Anschlussplatine-CAN ist unterbrochen. |
| Behebung | Das CAN-Anschlusskabel prüfen. Ggf. Netzreset des ED-Antriebs durchführen. |

Fehler-Nr. 7

| | |
|---------------------|---|
| Name | Fehler Radar-Sensor |
| Beschreibung | Ein Gerät (Radarsensor) sendet eine Emergency-Botschaft aufgrund eines internen Fehlers. Dies betrifft die Bus-Kommunikation mit Radarsensor. |
| Behebung | Netzreset des ED-Antriebs durchführen. |

Information about this document

Contents and purpose

This Quick Start Guide's contents are an excerpt from the complete manual limited to important information about the product and its commissioning. The complete manual can be accessed using the QR code.



Target group

The document is aimed at qualified electricians.

Safety

Intended use

The sensor is designed exclusively for use with dormakaba swing door operators ED 100/250 (firmware V2.9 or higher).

Personnel qualification


The activities described in this document may only be carried out by professionals.

A professional means someone who has had suitable technical training and has experience of the device's technology. Professionals are expected to use their training and experience to identify risks and minimize them as far as possible when carrying out the actions for themselves and others. It is the professional's responsibility to ensure that the conditions set out by the manufacturer as well as applicable regulations and standards are complied with when carrying out these actions.

Product description

Sensor M A01 is a radar sensor. The sensor detects movements of people. The ED control unit then determines the opening time of the door based on the person passing through. The sensor detects cross-traffic in a targeted manner, the control unit can hide this cross-traffic and keep the door closed. The sensor increases comfort for people passing through and reduces air exchange between both sides of the door to a minimum to save energy.

EC declaration of conformity

 This chapter is an extract from the full declaration of conformity.

dormakaba Deutschland GmbH
DORMA Platz 1
58256 Ennepetal
Germany

hereby declares that the product described complies with the provisions of the listed directive(s) and that the standards and/or technical specifications referred to below have been applied.

Directives:

| | |
|------------|---------------------|
| 2006/42/EC | Machinery directive |
| 2014/30/EU | EMC Directive |
| 2014/53/EU | Radio equipment |
| 2011/65/EU | RoHS |

The technical documentation is available from the Product Compliance Manager at: product-compliance.dach@dormakaba.com

Harmonized European standard, national rule:

EN 16005:2013-01 and Corrigendum 2015-10
EN 300 440 V2.2.1:2018
EN 301 489-1 V 2.2.3:2019
EN 301 489-3 V 2.1.1:2019
EN 62368-1:2014+AC:2015
EN IEC 63000:2018

UKCA Declaration of Conformity

 This chapter is only an extract from the full declaration of conformity.

dormakaba Deutschland GmbH
DORMA Platz 1
58256 Ennepetal
Germany

hereby declares that the product described complies with the provisions of the listed Directive(s) and that the standards and/or technical specifications referred to below have been applied.

Directives:

Radio Equipment Regulations 2017
RoHS, The Restriction of the Use of Certain Hazardous Substances in Electrical and Electronic Regulation 2012
The technical documentation is available from the Product Compliance Manager at: product-compliance.dach@dormakaba.com

Harmonized European standard, national rule:

EN 300 440 V2.2.1:2018
EN 301 489-1 V 2.2.3:2019
EN 301 489-3 V 2.1.1:2019
EN 62368-1:2014+AC:2015
EN IEC 63000:2018

Technical data

| | |
|------------------------|---------------------------|
| Supply voltage | 24 V DC +/- 15% |
| Power consumption | < 2.5W |
| Operating temperature | -20°C to +55°C |
| Rel. humidity | up to 95%, non-condensing |
| Protection class | IP 54 |
| Mounting height | 2 m to 4 m |
| Transmission frequency | 24,050 GHz to 24,250 GHz |
| Transmission power | < 20 dBm |
| Detection speed | min. 0.1 m/s |
| Detection area | approx. 10 m |

Mounting

Determine mounting positions

1. Determine the mounting positions on the hinge side and the opposite side to the hinge centrally above the door.
2. Comply with the installation heights according to the table.
3. Avoid letting the ED operator shadow the sensor.

| | Parameter | Value |
|---|---|---|
| 1 | Installation height from the floor | 2.0 m to 4.0 m |
| 2 | Installation height above the door leaf upper edge, with central mounting above the door (recommended) | 0.2 m to 0.5 m |
| 3 | Mounting positions (recommended) | <ul style="list-style-type: none"> • Displacement of a maximum of 0.8 m from the center to the right and left is permitted • for 1-leaf doors: optimum position exactly in the center above the door leaf • for 2-leaf doors: optimal position exactly in the center above both door leaves, |
| 4 | Optional mounting positions NOTICE! With 2-leaf doors, these can increasingly lead to false alarms. | <ul style="list-style-type: none"> • Mounting at operator height above the hinges is optionally permitted (applies to 1- and 2-leaf doors). Preferably on the active door leaf for 2-leaf doors. |

Set the DIP switches

i dormakaba recommends setting the DIP switch before the sensor is mounted on the wall.

If the position of the DIP switches is changed, carry out a CAN reset (Cr) and set the value to "1".

✓ **NOTICE! Observe ESD protective measures.**

1. Set the DIP switch (2) on the radar circuit board (1) to the ON or OFF positions. See table below.
2. Make the settings for DIP switches 1 and 2 according to the position of the sensor on the door.
3. Set DIP switch 4 on the last participant in the series to ON/"Terminating resistor for CAN active".

| DIP | ON | OFF |
|-----|-------------------------------------|---------------------------------------|
| 1 | Outside detector | Inside detector |
| 2 | Opposite side to the hinge | Hinge side |
| 3 | Option | Option |
| 4 | Terminating resistor for CAN active | Terminating resistor for CAN inactive |

Mounting the sensor

1. Make a wall opening at a suitable point if this is necessary.
2. Set the hole pattern for the sensor.
3. For 2-leaf doors, define the active door leaf operator.
4. Mount the ED connection board CAN in the active door leaf operator.
5. Mount the sensor on the wall.
6. Set the sensor's tilt angle by hand in 15° steps according to the table below.

7. Connect the sensor. Note the ED connection board CAN's terminal layout.

| Color code | Function | Connection terminals |
|------------|----------|----------------------|
| White | +24V DC | |
| green | CAN-H | |
| yellow | CAN L | |
| brown | GND | |

The tilt angle depends on the mounting height

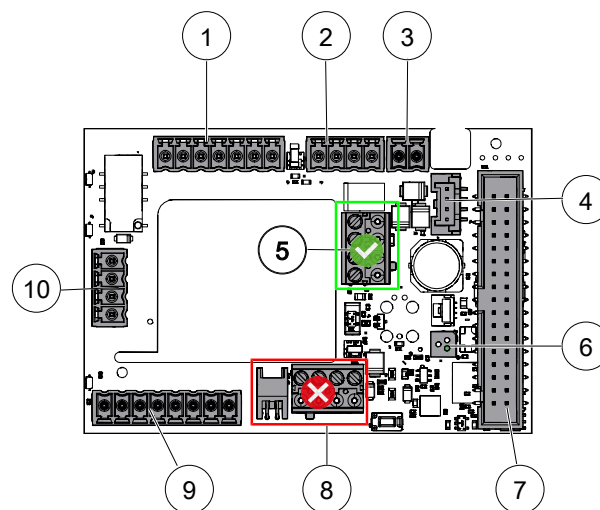
| | Mounting heights | | | | |
|------------|------------------|-----|-----|-----|-----|
| Tilt angle | 2.0 | 2.5 | 3.0 | 3.5 | 4.0 |
| 30° | X | X | | | |
| 45° | | | X | X | X |

(x = Recommended combination)

i For intermediate heights, use the tilt angle from the next higher or lower mounting height in the table.

In special cases it is possible to deviate from the recommended angle setting (e.g. wall in the detection area).

Connection



| Position | Layout |
|----------|---|
| 1 | Locking device |
| 2 | Fire protection |
| 3 | Operator shutdown connection |
| 4 | RS232 interface connection socket |
| 5 | Connection terminal CAN 1 (M A01) |
| 6 | RGB LED function display |
| 7 | Ribbon cable connection socket |
| 8 | Connection terminal CAN 2 NOTICE! These terminals are not compatible with the radar sensor M A01. |

| Position | Layout |
|----------|--|
| 9 | Safety sensors |
| 10 | Signal inputs for night/bank, impulse outside and impulse inside |

NOTICE! CAN 1 and 2 connection terminals are not compatible!

Commissioning

i After a factory reset on the ED, commissioning must take place again. The sensors must also be parameterized again.

Setting ED parameters for operation with radar sensors

Set the parameters via the handheld device or via the ED's user interface. The parameters can be found in the "Special functions" menu in the handheld device.

i The sensor parameters including CAN reset are only visible in the ED's user interface after successful commissioning of the ED CAN connection board. See also Error no 1 (Evaluate errors and rectify faults ▶ 10)

dd parameter

With the CAN reset, the hold-open time is automatically set to "0" if at least 1 radar sensor M A01 is connected. If desired, the parameter can be changed after the CAN reset.

Ih and Ah parameters

Set the mounting heights Ih and Ah.

IT and AT parameters

If the parameters are selected smaller, note the negative influence on the suppression of cross-traffic. The door opening behavior is generally more sensitive.

So ED parameter

The So door opening speed parameter affects the general opening time of the door. If the door opens slowly, it opens sooner. If it opens faster, it opens later.

| Parameter (handheld plain text) | Display | Min. value | Max. value | Default | Remarks |
|---|---------|------------|------------|---------|--|
| CAN reset | | 0 | 1 | 0 | 1 – Can reset |
| Reserve | | - | - | - | Reserve parameter |
| Reserve | | - | - | - | Reserve parameter |
| Inside detector cross-traffic mode (MA01 IM QV) | | 0 | 3 | 0 | 0 – Hide cross traffic left and right (default) 1 – Capture cross traffic on the right 2 – Capture cross traffic on the left 3 – Capture both sides |
| Outside detector cross-traffic mode (MA01 AM QV) | | 0 | 3 | 0 | 0 – Hide cross traffic left and right (default) 1 – Capture cross traffic on the right 2 – Capture cross traffic on the left 3 – Capture both sides |
| Inside detector mounting height (MA01 indoor detector height) | | 20 | 40 | 25 | Mounting height of the inside detector The mounting height is specified in 100 mm increments. |

| Parameter (handheld plain text) | Display | Min. value | Max. value | Default | Remarks |
|--|---------|------------|------------|---------|---|
| Outside detector mounting height (MA01 external detector height) | | 20 | 40 | 25 | Mounting height of the outside detector The mounting height is specified in 100 mm increments. |
| Internal detector door opening time (MA01 IM Timing) | | 0 | 6 | 3 | 0 – very early 1 – early 2 – a little earlier 3 – default 4 – a little later 5 – late 6 – very late |
| External detector door opening time (MA01 AM Timing) | | 0 | 6 | 3 | 0 – very early 1 – early 2 – a little earlier 3 – default 4 – a little later 5 – late 6 – very late |

The CAN reset parameter is not available in the handheld device, but must be triggered via the ED's user interface.

Trigger the "Cr -> CAN reset" parameter in the following situations and set the value to "1":

- If the initial commissioning is performed after all devices have been connected.
- When a device has been added to the bus.
- If a device on the bus has been replaced.
- If the DIP switches on the sensor(s) have been adjusted.
- If the control unit no longer recognizes the CAN devices.

The CAN reset parameter resets itself to the value "0".

Troubleshooting

Evaluate errors and rectify faults

i The error number is indicated by the **number of flashes**. The message with the highest priority is displayed.

Process data between the ED control unit and the radar sensor are not exchanged.

The RGB LED function display 6 (see "Structure of the ED connection board CAN") on the ED connection board CAN shows the following errors.

Error no. 1

| | |
|--------------------|---|
| Name | TMS communication error |
| Description | The communication between the ED control unit and the ED connection board CAN is interrupted. |
| Fix | Check the C1 parameter setting on the ED control unit, check the connection cable between the ED control unit and the ED connection board CAN. If applicable, reset the ED operator power supply. NOTICE! After a factory reset on the ED, all parameters must be reset (incl. C1 and sensor parameters). |

Error no. 2

| | |
|--------------------|---|
| Name | CAN initialization error |
| Description | An error occurred when assigning the address for the radar sensor via the CAN protocol because the expected responses were not received. This affects the bus communication with the radar sensor. |
| Fix | Check the CAN connection cable and the bus termination, i.e. the DIP switch must be at position 4 set to ON / "CAN terminating resistor active". Perform CAN reset (see 4.6 Mounting information for the doors). |

Error no. 3

| | |
|--------------------|--|
| Name | Unknown CAN bus participant error |
| Description | Unknown CAN devices were detected during device assignment or the maximum defined number of participants was exceeded. This affects the bus communication with the radar sensor. |
| Fix | Check connected devices for correctness and, if necessary, remove them from the bus. Execute CAN reset. |

Error no. 4

| | |
|--------------------|---|
| Name | Device assignment error |
| Description | Device positions appear twice in the device assignment. This affects the bus communication with the radar sensor. |
| Fix | Check the setting of the DIP switches on the radar sensors. Execute CAN reset. |

Error no. 5

| | |
|--------------------|---|
| Name | Missing device error |
| Description | A trained device (radar sensor) is no longer available after switching on the system. This affects the bus communication with the radar sensor. |
| Fix | Check the CAN connection cable and the device. If applicable, reset the ED operator power supply. |

Error no. 6

| | |
|--------------------|--|
| Name | CAN communication error |
| Description | The communication between the radar sensor and the ED connection board CAN is interrupted. |
| Fix | Check the CAN connection cable. If applicable, reset the ED operator power supply. |

Error no. 7

| | |
|--------------------|--|
| Name | Radarsensor error |
| Description | A device (radar sensor) sends an emergency message due to an internal error. This affects the bus communication with the radar sensor. |
| Fix | Reset the ED operator power supply. |

Notes

Lined area for notes, consisting of multiple horizontal lines for writing.