

# Jupiter

## Jupiter SE

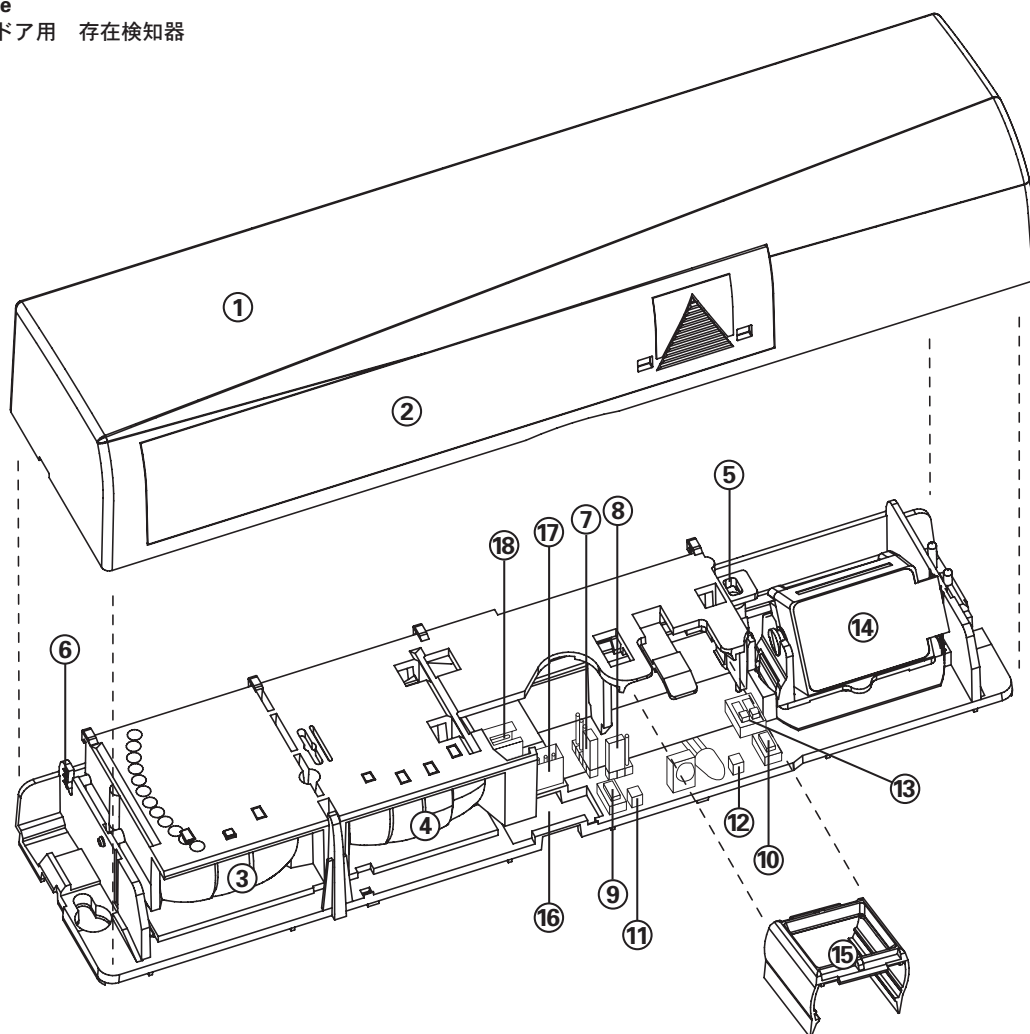
## Jupiter Presence

### 取扱説明書

**Jupiter**  
自動スライド式ドア用動作・存在検知器

**Jupiter SE**  
非常口向け自動スライド式ドア用  
動作・存在検知器

**Jupiter Presence**  
自動スライド式ドア用 存在検知器



- |                                      |   |
|--------------------------------------|---|
| ① カバー                                | ⑩ コントロールボタン <input type="checkbox"/>    |
| ② 光ウィンドウ                             | ⑪ 機能表示、LED 赤色（存在検知器）                    |
| ③ 存在検知器、送信機レンズ                       | ⑫ 機能表示、LED 緑色（動作検知器）                    |
| ④ 存在検知器、受信機レンズ                       | ⑬ アドレス選択スイッチ                            |
| ⑤ 存在検知器、角度調節用ネジ                      | ⑭ レーダー平面モジュール（Jupiter 及び Jupiter SE のみ） |
| ⑥ 存在検知器、角度調節用目盛                      | ⑮ クリップ（Jupiter 及び Jupiter SE のみ）        |
| ⑦ 存在検知器、出力用ジャンパー                     | ⑯ ケーブル差込口                               |
| ⑧ 存在検知器、テスト入力用ジャンパー                  | ⑰ プラグ接続                                 |
| ⑨ コントロールボタン <input type="checkbox"/> | ⑱ プラグ接続補助プリント基板（Jupiter SE/R のみ）        |

## 目次

章	ページ
安全のために	2
機能概要 (リモートコントロールユニット)	3
追加機能概要	4
1 設置	4
2 電気接続	5
3 スイッチオンおよび初期化	6
動作検知器設定	6
4 リモートコントロールによるプログラム設定	6
5 コントロールキー利用によるプログラム設定 (リモートコントロールなしの場合)	7
6 レーダー範囲の機械設定	7
7 テストおよび範囲設定	8
存在検知器の設定	8
8 出力の種類	8
9 テスト入力	8
10 リモートコントロールによるプログラム設定	9
11 コントロールキー利用によるプログラム設定 (リモートコントロールなしの場合)	10
12 赤外線範囲の機械設定	10
13 範囲設定のテスト	10
一般機能	11
14 マニュアル検知	11
15 複合出力	11
16 アクセスコード	11
17 リセット	11
18 自己テスト	11
機能表示概要	11
19 LED 表示	11
Reglobeam リモートコントロール	12
20 機能	12
21 アクセスコード	13
動作検知器/存在検知器の範囲寸法	14
技術データ	15
適合宣言/FCC承認/保証および責任	16

## 安全のために

### 一般



同器は、必ず安全電気分離器付きの保護低電圧で操作して下さい。販売代理店以外の人は修理を行なわないで下さい。センサーの電子及び光学部分には絶対に触らないで下さい。

### 非常口のドア



ドイツにおいて：セルフモニタリング動作検知器である Jupiter SE は非常口のドアへの使用に適しています。この場合、避難方向に設置して下さい。追加要求の“Richtlinie über Türen in Rettungswegen” [非常口指令] を満たしています。(AutSchR: 1997)

## 欧州機器指令に順ずる安全機器としての使用について



全ての Jupiter センサー製品は DIN18650:2005, EN12978:2003 および他の関連する標準を通過しており、ゆえに EC 型式検査欧州機器指令の要求に応じています。(98/37/EG) 付属1。センサーは TÜV により承認されています。従って唯一、自動スライドドアとして使用される時の承認を得ています。ドア側面の開閉する時の危険なエリアを守ることを要求された検知エリアを遵守するのと同様に、リスク評価、正しい設置、付加的な現地標準の検討など自動ドアシステムを設置した者が責任を負います。

## 標準規格の為に関連する設定



いくつかの機能は、prEn 12650:1996/ DIN 18650:2005もしくは AutSchR:1997 (非常口用自動スライドドア指令) に順ずる設定ではないものもあります。

### AutSchR に関して

#### スイッチ出力信号アクティブ/パッシブ/オフ (動作検知器 4.1章)

レベル 1と2 = AutSchR に準ずる (Jupiter SE)  
レベル 3 = AutSchR に準さない

#### prEN 12650/DIN18650 に関して

##### 自己学習時間 (存在検知器 10.5章)

レベル 1, 5, 6, 7, 8, 9 = prEN 12650/DIN18650 に準ずる  
レベル 2, 3, 4 = prEN 12650/DIN18650 に準さない

##### 検知範囲の幅 (存在検知器 10.7章)

→ ドアの開閉幅による

##### 感度 (存在検知器 10.8章)

レベル 1と2 = prEN 12650/DIN18650 に準ずる  
レベル 3と4 = prEN 12650/DIN18650 に準さない

##### 自己テスト (一般機能 18章)

レベル 1と2 = AutSchR に準ずる  
レベル 3と4 = AutSchR に準さない

##### スイッチ出力信号アクティブ/パッシブ/オフ (10.1章)

レベル 1と2 = prEN 12650/DIN18650 に準ずる  
レベル 3 = prEN 12650/DIN18650 に準さない

##### 検知範囲の奥行き (存在検知 10.10章)

レベル 1 = prEN 12650/DIN18650 に準ずる  
レベル 2と3 = prEN 12650/DIN18650 に準さない

##### 自己テスト (一般機能 18章)

レベル 1と3 = prEN 12650/DIN18650 に準ずる  
レベル 2と4 = prEN 12650/DIN18650 に準さない

### シグナル伝達-リモートコントロールを使つてのプログラミング時の2つのLED (緑と赤) のステータス表示

LED 緑=全ての設定が AutSchR および prEN 12650/DIN18650 に準ずる。

緑+LED 赤 同時=いくつかの設定は AutSchR もしくは prEN 12650/DIN18650 に準じない。

コントロールキーを使用してのプログラミング (リモートコントロール未使用) でも LED 表示に違いはありません。

# 機能概要（リモートコントロール）

	章	機能	ボタンの組み合わせ	レベル		
動作検知器	41	出力信号 アクティブ/パッシブ/オフ	F + ② + ① ... ③	① *アクティブ ② パッシブ ③ オフ		
	42	快適機能	C + ① ... ⑤	6 ページ 参照		
	4.3	方向認識	F + ⑧ + ① ... ②	①* オン ② オフ		
	4.4	範囲（感度）	D + ① ... ⑨	①, ②, ③ 小 ④, ⑤, ⑥* 中 ⑦, ⑧, ⑨ 大		
	4.5	追加出力待機時間	F + ① + ① ... ⑥	① 0.2 秒 短 ② 0.5 秒 短 ③ *1.0 秒 中 ④ 2.0 秒 中 ⑤ 3.0 秒 長 ⑥ 5.0 秒 長		
	4.6	通過交通最適化	F + ⑤ + ① ... ⑨	①* オフ ②, ③ 低 ④, ⑤, ⑥ 中 ⑦, ⑧, ⑨ 高		
	4.7	スローモーション検知（SMD）	F + ③ + ① ... ⑨	① ... オフ SMD なし ②* ... ③ 短、減少 ④ ... ⑤ 長、減少 ⑥ ... ⑦ 短、一定 ⑧ ... ⑨ 長、一定		
	4.8	SMD の検知範囲	F + ⑦ + ① ... ⑨	①, ②, ③ 小 ④, ⑤*, ⑥ 中 ⑦, ⑧, ⑨ 大		
	4.9	デジタルフィルター機能	F + ⑥ + ① ... ④	① 妨害抑制フィルター オン ②* オフ ③ ドアフィルター オン ④ 妨害抑制+ドアフィルターオン		
	存在検知器	10.1	出力信号 アクティブ/パッシブ/オフ	E + ② + ① ... ③	①* アクティブ ② パッシブ ③ オフ	
10.2		テスト入力（極性）	E + ③ + ① ... ②	①* 高起動 ② 低起動		
10.3		遅延テスト入力 （テスト周波による） 仕様±10% パルス・ブレイク比 1:1		10 Hz	50 Hz	100 Hz
			E + ④ + ①*	4 秒	3.7 秒	3 秒
			E + ④ + ②	6 秒	5 秒	4 秒
			E + ④ + ③	8 秒	6 秒	4.6 秒
			E + ④ + ④	10 秒	7 秒	—
			E + ④ + ⑤	12 秒	8 秒	—
			E + ④ + ⑥	14 秒	9 秒	—
			E + ④ + ⑦	16 秒	—	—
			E + ④ + ⑧	18 秒	—	—
E + ④ + ⑨	20 秒	—	—			
10.4	手動背景自己学習	A + ③	背景の自己学習			
10.5	自己学習時間	E + ⑥ + ① ... ⑨	①* 1 分、中 ② 8 秒、短 ③ 15 秒、短 ④ 30 秒、短 ⑤ 2 分、中 ⑥ 5 分、中 ⑦ 15 分、長 ⑧ 30 分、長 ⑨ 無限			
10.6	自己学習	E + ⑤ + ① ... ②	① 固定 ②* 適応			
10.7	検知範囲の幅	B + ① ... ⑨	10.7 章参照			
10.8	感度	E + ① + ① ... ④	① 高 1 ② *高 2 ③ 低 1 ④ 低 2			
10.9	一時的存在検知器非作動	A + ① + ② A + ②	① + ② 非作動 ②* アクティブ（自動モード）			
10.10	検知範囲の奥行き	E + ⑦ + ① ... ③	10.10 章参照			
一般機能	20.2 21.3	設定モード	A + ① + ③ C + ⑨ + «コード» + C	非作動設定モード アクティブ設定モード		
	14	マニュアル検知（15 分）	A + ① + ① A + ②	① + ① マニュアル検知作動 ②* 自動モード		
	15	複合出力	E + ⑨ + ① ... ②	①** オン ②* オフ		
	16 (21)	アクセスコード	C + ⑨ + X X X X + C	11 11*-9998 保存 / スイッチオン 9999 削除		
	17	リセット	A + ⑨	初期設定		
	18	自己テスト	A + ④ + ① ... ④	① * 全て自己テストオン ② 地上自己テストオフ、モジュール自己テストオン ③ 地上自己テストオン、モジュール自己テストオフ ④ 全て自己テストオフ		

\*\* 初期設定 Jupiter Presence  
\* 初期設定

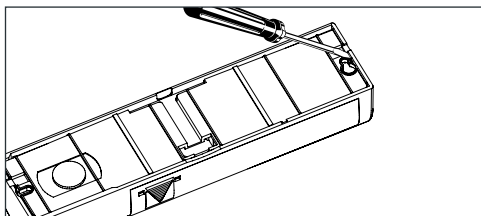
# 追加機能（概要）

	ボタンの組み合わせ	標準ドア C+①*	歩道 C+②	老人ホーム C+③	幅広ドア C+④	幅狭ドア C+⑤
動作検知器	方向認識	オン	オン	オフ	オン	オン
	検知範囲（感度）	中	中	中	大	中
	追加出力待機時間	中	短	中	中	中
	双方向交通最適化	オフ	中	オフ	低	低
	スローモーション検知（SMD）	短い、減少	オフ	長い、減少	短い、減少	長い、減少
	SMD 範囲	中	-	大	大	中
	デジタルフィルター機能	オフ	オフ	オフ	オフ	オフ
存在検知器	自己学習時間	短い	短い	短い	短い	短い
	自己学習モード	適応	適応	適応	適応	適応
	検知範囲の幅	最大	最大	最大	最大	最大
	感度	高 2	高 2	高 2	高 2	高 2
	検知範囲の奥行き	最大	最大	最大	最大	最大

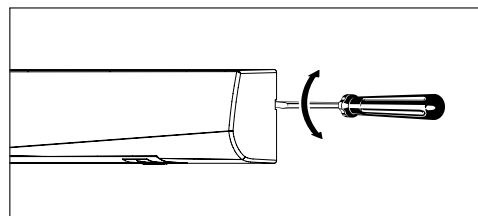
\*初期設定

## 1 設置

### 1.1 ユニットを開ける



設置前にユニットを開ける場合

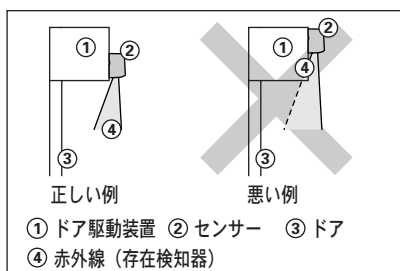


設置後にユニットを開ける場合

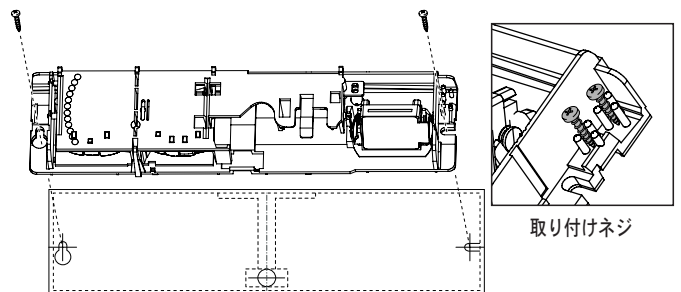
### 1.2 壁に設置する



Jupiter はドアの静止部（不可動部）に水平に取り付けて下さい。水や湿気から保護して下さい。カバーの後ろにセンサーを取り付けしないで下さい。センサーの電子及び光学部分は絶対に触らないで下さい。



横

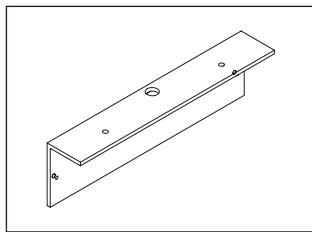


ドリルジグでの設置

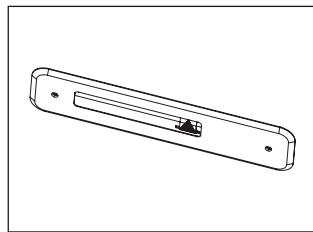
1.1を参照してカバーを開ける。赤外線（存在検知器）への損傷を防ぐため、センサーをできるだけ平らにドア駆動装置の下端に設置する。取り付け用ネジおよび接着性ドリル型も商品に含まれています。

### 1.3 付属品

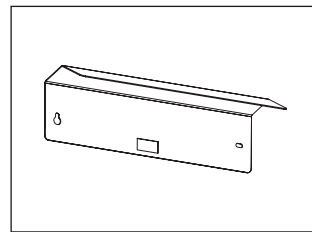
もし壁に設置が不可能だったら、Bircher Reglomat のオリジナルの設置部品を使用してください:



JCM: 天井設置用



JIS: 天井内設置用



JCAP: 雨などの天候からの保護のない外壁や外観用

## 2 電気接続

### 2.1 ピン配列

2.2 の接続原則もご覧ください。

#### Jupiter 及び Jupiter Presence

白	-	} 12-36 V DC 電圧供給
茶	+	
緑	なし	
黄	} 48 V AC/DC } <sup>3)</sup> 中継接触レーダー	} 60 VA / 30 W
灰		
桃	テスト入力 AIR 0-36 V DC	
青	PNP 出力 AIR 最大 36 V DC / 100 mA	
赤	NPN 出力 AIR 最大 36 V DC / 100 mA	

#### Jupiter SE /F

白	-	} 12-36 V DC 電圧供給
茶	+	
緑	<sup>1)</sup> Uイン	} 100 Hz 周波出力
黄	Fアウト	
灰	<sup>1)</sup> Uイン	} レーダー (12 - 36V DC)
桃	テスト入力 AIR 0-36 V DC	
青	PNP 出力 AIR 最大 36 V DC / 100 mA	
赤	NPN 出力 AIR 最大 36 V DC / 100 mA	

<sup>1)</sup>周波出力 12 - 36 V DC の外部電圧供給

<sup>2)</sup>追加接続ケーブル

#### Jupiter SE /R

白	-	} 12-36V DC 電圧供給
茶	+	
緑	なし	
黄	} 48 V AC/DC } 中継接触 1レーダー	} 60 VA / 30W
灰		
桃	テスト入力 AIR 0-36 V DC	
青	PNP 出力 AIR 最大 36 V DC / 100 mA	
赤	NPN 出力 AIR 最大 36 V DC / 100 mA	
白	48 V AC/DC	} 中継接触 2 レーダー
茶	60 VA / 30 W	

#### Jupiter SE /V

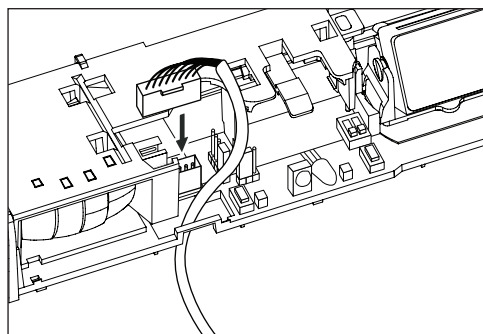
白	-	} 12-36V DC 電圧供給
茶	+	
緑	なし	
黄	Uアウト	} レーダー電圧出力
灰	Uアウト	} ≥10 mA @ 3.2 V DC
桃	テスト入力 AIR 0-36 V DC	
青	PNP 出力 AIR 最大 36 V DC / 100 mA	
赤	NPN 出力 AIR 最大 36 V DC / 100 mA	

<sup>3)</sup>Jupiter Presence に関しては《複合出力》機能 (第 18 章) を使う車により、中継接触も可能です。

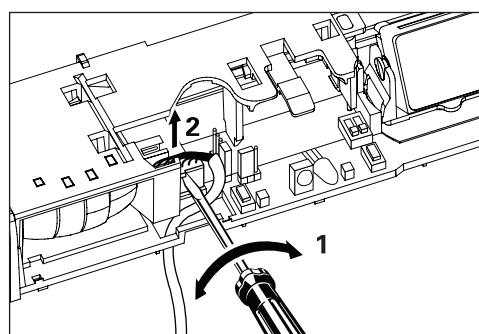


#### Jupiter SE/R タイプに関する備考

2つの中継接触は絶縁しています。安全上の理由から、2つを直列または並列に接触することは認められていません。両方の接触は、ドア制御装置により個別に評価されるようにして下さい。両方の中継接触が同じ状態の場合のみ、出力が正確になります。



ケーブルの接続



ケーブルの非接続

### 2.2 ドア制御装置への接続

下の図は 2つの Jupiter (内側用と外側用) のドア制御装置接続図です。非常口の自動ドア用 Jupiter SE は避難方向に使用されなければなりません。不使用の接続線には適切な絶縁処理を行って下さい。2.1 のピン配列もご覧ください。

ドア制御装置																	
供給電力	レーダー検知器				テスト出力		信号入力		レーダー検知器	供給電力	レーダー検知器		テスト出力		信号入力		
12-36V DC	入力 (内側)				安全センサー-1		安全センサー-1		入力2 (内側)	12-36 V DC	入力 (外側)		安全センサー-2		安全センサー-2		
-	+						PNP	NPN		-	+				PNP	NPN	
白	茶	緑 <sup>1)</sup>	黄	灰	桃	青 <sup>2)</sup>	赤 <sup>2)</sup>	白 <sup>3)</sup>	茶 <sup>3)</sup>	白	茶	黄	灰	桃	青 <sup>2)</sup>	赤 <sup>2)</sup>	
Jupiter 内側										SE /R		Jupiter 外側					

接続原則

<sup>1)</sup>Jupiter SE/F のみ

<sup>2)</sup>青または赤 (PNP または NPN) で代替

<sup>3)</sup>追加接続ケーブル (Jupiter SE /R のみ)

### 3 スイッチオンおよび初期化

電力に接続後、ユニットのスイッチが入り、センサーが環境を自己学習する初期化が開始されます。この時点でセンサーは背景情報を学習します。この学習フェーズでは赤色 LED が特定間隔で点滅します（この時、緑色 LED については関係ありません。）まず、最初の 8 秒間ゆっくりと点滅し、その後4秒間早く点滅します。このフェーズが終了すると、使用が開始できます。



#### 注意

ユニットのスイッチを入れる前にドア付近から通常的环境にはない物を取り除き、自己学習時間中にはドア付近に人がいないようにして下さい。

下記の機能は、ドアシステムと簡易スタートアップの便利な設定を提示しています。

- 背景の自己学習マニュアル (存在検知 10.4 章)
- 自己学習時間 (存在検知 10.5 章)
- 存在検知の一時的非作動 (存在検知 10.9 章)
- マニュアル検知 (存在検知 14 章)

## 動作検知器設定

下記の機能は Jupiter 及び Jupiter SE のみになります。Jupiter Presence 及び“存在検知の設定”の存在検知設定モード情報に関しては 8 ページを参照下さい。

### 4 リモートコントロールを利用したプログラム設定

3 ページの表で全ての機能の概要と設定値および初期設定をご覧頂けます。

#### 注意

- リモートコントロール：Reglobeam の機能については第20章をご参照下さい。
- プログラム設定は 40 秒以内に行ってください。40 秒を過ぎると、再度設定し直す必要があります。
- 動作検知器が動作を検知した場合、緑色 LED が点灯します。

#### 4.1 スイッチ出力信号 アクティブ/パッシブ/オフ

- ⓕ + ② + ① = オン、アクティブ (検知時に中継が起動)
- ⓕ + ② + ② = オン、パッシブ (検知時に中継が解除)
- ⓕ + ② + ③ = オフ

この機能を使用することにより、動作検知の出力信号を反転させることができます。Jupiter SE において、レベル1(アクティブスイッチ)は安全上の理由から不可能です。もしレベル1がプログラムされていても、出力はパッシブです。同様に、この機能のレベル3は、動作検知器と出力時の信号を完全に非作動にすることが出来ます。



この機能を調整後 (スイッチオンもしくはオフ)、一時的にセンサーを非作動にする必要があります、そして再スタートします。レベル3は基準に準じたドア開閉システムが出来ません、ゆえに AutSchr (指示的統制非常口用自動スライドドア)に相当しません。

LED 表示の情報を含むこの件に関しては、安全取り扱い説明書の 2 ページの 19 章を参照してください。

#### 4.2 快適機能

この設定済みプログラムを利用すると、標準用途向けの設定を簡単に行うことができます。動作検知器および存在検知器の機能が設定されます。一般機能およびインターフェース信号の設定は変わりません。

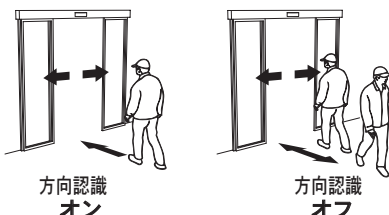
- ⓕ + ① = 標準ドア用
- ⓕ + ② = 歩道用
- ⓕ + ③ = 老人ホーム用
- ⓕ + ④ = 幅広ドア用
- ⓕ + ⑤ = 幅狭ドア用

全ての設定値がプログラムされた設定値と対応する場合のみ、リモートコントロールは快適機能を正確に表示します。個々の機能調節を行う場合、ⓕ が点灯します。

事前にプログラムされた追加機能の値は、4 ページの“追加機能”の表に示してあります。

#### 4.3 方向認識

- ⓕ + ⑧ + ① = オン
- ⓕ + ⑧ + ② = オフ



方向認識機能のスイッチが入っている場合、センサー方向の動きだけが検知されます。機能のスイッチが入っていない場合、すべての方向の動作が検知されます。

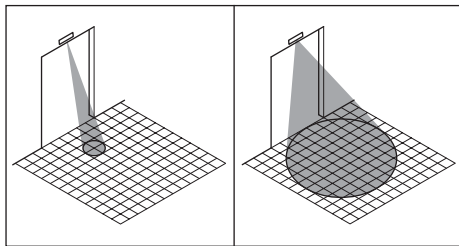
#### 4.4 範囲 (感度)

- ⓕ + ①...⑨ (1~9 段階)

動作検知器の範囲については、14 ページをご参照下さい。



Jupiter SE (非常口用) : <非常用自動スライド式ドア>指令に従い、最小範囲は 1.5m となっています。



#### 4.5 追加出力遅延機能

- ⓕ + ① + ①...⑥ (1~6 段階)

信号出力の遅延はいくつかの機能で設定することができます。追加出力遅延時間は他の遅延機能が終了した後に開始します。

#### 4.6 通過交通最適化

- ⓕ + ⑤ + ① = オフ
- ⓕ + ⑤ + ②...⑨ (2~9 段階)



通過する交通に対して 前方および側方ドアは閉まっている。

通過交通最適化では最適なレーダーの傾斜角度は 30° ~ 45° です (6.1 参照)。通過交通機能はクリップなしでご利用頂くことを推奨いたします (6.3 参照)。

#### 4.7 スローモーション検知 (SMD)

- ⓕ + ③ + ① = オフ
- ⓕ + ③ + ②...⑤ = 感度減少
- ⓕ + ③ + ⑥...⑨ = 感度一定



追加 SMD 範囲は、検知が行われた場合のみ起動し、ドアで立ち止まった人を検知します。SMD 機能は非常に小さい動作も検知するため、ドア付近での快適度を高めます。SMD 感度に関しての追加:SMD エリアのサイズは9つの違うレベルにより調整されます。(4.8 章参照)



## 4.8 SMD 範囲

⑥+⑦+①…⑨ (1~9 段階)

同機能は SMD 範囲の設定に使用します。

1. <追加遅延時間>機能を最小値 (F+1+1) に設定する (4.5 参照)。
2. SMD 機能を最高値 (F+3+9) に設定する (4.7 参照)。
3. 検知範囲内に行き (検知を作動するため)、SMD 範囲を設定したいドアの前面に留まる。その際に緑色 LED に注意を払う。

a) 緑色 LED がすぐに消えた場合、SMD 範囲で検知が行われていません。SMD 範囲を上げるために設定レベルを 1 段階上げて下さい。希望の SMD 範囲が設定されるまで、上記 3. を繰り返します。

b) 緑色 LED が点灯したままの場合、SMD 範囲で検知が行われていません。SMD 範囲を下げるために、設定値を 1 段階下げてください。希望の SMD 範囲が設定されるまで、上記 3. を繰り返します。

4. <追加遅延時間> (4.5 参照) および <SMD> (4.7 参照) の両方の機能を前の値にリセットする。

SMD 範囲はレーダーモジュールの傾斜角度および回転角度の影響を受けることを考慮に入れてください (6.1 および 6.2 参照)。

## 4.9 デジタルフィルター機能

- ⑥+⑥+① = 妨害抑制フィルターオン
- ⑥+⑥+② = オフ (フィルターなし)
- ⑥+⑥+③ = ドアフィルターオン
- ⑥+⑥+④ = 妨害抑制フィルター+ドアフィルターオン

Jupiter および Jupiter SE は異なる環境下で数多くの用途にご利用いただけます。ある特定の環境下では<フィルター>と呼ばれる機能を使用する必要があります。2 種類のフィルターがご利用いただけます。

### a) 妨害抑制フィルター (または免疫フィルター)

Jupiter および Jupiter SE は基本的に外部妨害 (振動、蛍光灯など) に耐性があります。しかし、非常に強い妨害源や、非常に近くの妨害源により誤作動が起こる場合があります。これらの妨害を防ぐためにデジタル妨害抑制フィルターのスイッチが入ります。

### b) ドアフィルター

ドアフィルターは、ドア開閉時にドアが逆になることを防止します。設置位置や、検知範囲、レーダーモジュールの傾斜角度、双方向交通最適化などのセンサーの設定値に応じて動作検知器はドアが閉まるのを対象物と認識し、ドア制御システムに新しい開扉信号を送ります。これによりドアが逆に作動します。

ドアフィルターのスイッチが入っている場合、ドアが閉まる時にフィルター機能が作動します。これにはドアが「無視される」効果があります。このフィルター機能により検知範囲が一時的に減少する可能性があります。

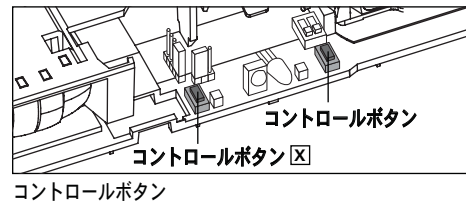
このドアフィルターは、もし遅延時間がドアコントローラーにより閉まる手順を設定されていても影響はありません。

推奨: 遅延後にドアを閉めるセンサーの「追加遅延時間」機能 (4.5 章) を使うかわりに、ドアコントローラーで一番短い遅延を設定して下さい。

## 5 コントロールキーを使用したプログラミング (リモートコントロール未使用)

いくつかの動作検知器の機能 (フィールド範囲および方向認識) はリモートコントロールなしで設定できます。例: センサーのコントロールキーを直接使用する。(非常設定)

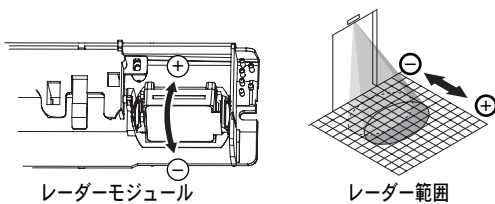
しかし、自動ドアにとって完全な用途および最適な運転の為にはリモートコントロールを使用するのプログラム設定が勧められます。リモートコントロールを使用しないでのプログラミングに関しては製作元のホームページおよび担当者にお問い合わせ下さい。



## 6 レーダー範囲の機械設定

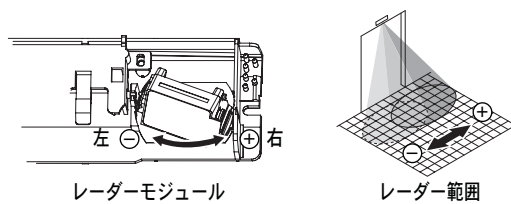
### 6.1 レーダーモジュールの傾斜

角度: 0° ~ 45°、5° ごとに調節可能  
初期設定: 約 30°



### 6.2 レーダーモジュールの回転

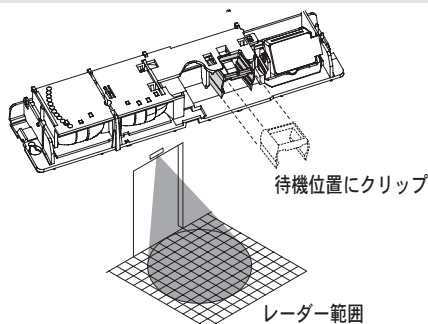
角度: -20° ~ 20°、5° ごとに調節可能  
初期設定: 0°



### 6.3 レーダー範囲の測定 (クリップ)

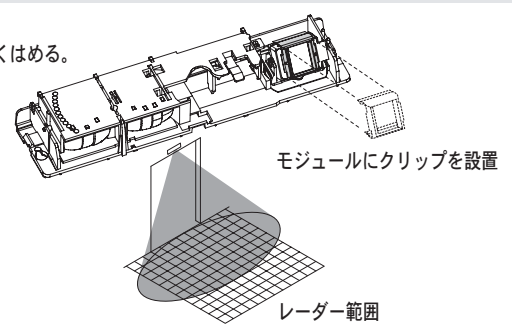
⚠ 範囲の測定はクリップを使用して変更できます。クリップをはめたり外したりした後は、そのつど電源を最低 5 秒間切って下さい。

#### クリップなしの場合



#### クリップありの場合

重要:  
クリップを正しくはめる。



## 7 範囲設定のテスト

### 検知範囲の歩測

→ 検知時にはセンサーの緑色 LED（レーダー機能表示器）が点灯します。範囲に死角がないよう確認して下さい。



Jupiter SE（非常口用）：＜非常用自動スライド式ドア＞指令に準じて、最小範囲は1.5mとして下さい。



良い例

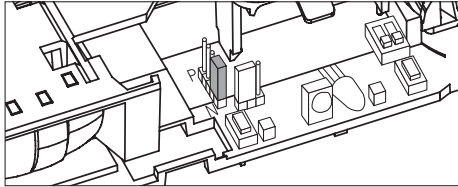


悪い例：避けることができる

## 存在検知器の設定

## 8 出力の種類

出力の種類はジャンパーを利用して選択できます。その際に NPN または PNP から選択できます。



ジャンパー出力種類 AIR

出力の種類	NPN*	PNP
ジャンパーの位置		
PCB 値	N	P
出力レベル図		

出力種類 AIR の概要

\*初期設定

## 9 テスト入力



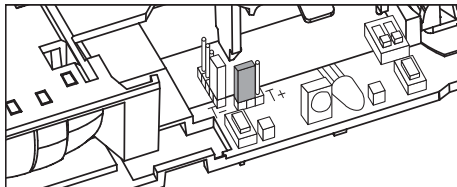
ドア制御システムは、標準用途に従い存在検知器の正確な機能および接続を確認するテストを最低1回行って下さい。

Jupiter、Jupiter SE 及び Jupiter Presence のテスト入力は各種ドア制御テスト信号を処理します。テスト入力はテスト信号の種類に応じてセンサーで構成されなければなりません。この間にテスト入力の機能および極性が設定されます。以下の表は設定およびそれぞれの起動または非起動状態を示します。機能および極性の設定については 9.1 および 9.2 をご参照下さい。

機能 (9.1)	極性 (9.2)	高起動	低起動
ブルダウン		テスト起動 : $\geq 4.5V$ DC テスト非起動 : $< 1.5V$ DCまたはオープン	テスト起動 : $< 1.5V$ DCまたはオープン テスト非起動 : $\geq 4.5V$ DC
ブルアップ		テスト起動 : $\geq 4.5V$ DCまたはオープン テスト非起動 : $< 1.5V$ DC	テスト起動 : $< 1.5V$ DC テスト非起動 : $\geq 4.5V$ DCまたはオープン

テスト入力 AIR の概要

### 9.1 機能



ジャンパーテスト入力 AIR

テスト入力機能はジャンパーで設選択できます。「ブルダウン」または「ブルアップ」から選択できます。

機能	ブルダウン*	ブルアップ
ジャンパーの位置		
回路の指定	T-	T+

テスト入力 AIR の概要（機能）

\*初期設定

### 9.2 極性

テスト入力の極性はリモートコントロールまたはコントロールボタンで設定できます。極性の設定については 10.2 をご参照下さい。「高起動」および「低起動」から選択できます。

## 10 リモートコントロールを利用したプログラム設定

全ての機能概要の値および初期設定は3ページの表を参照してください。

### 注意

- リモートコントロール：Reglobeam の機能については第 20 章をご参照下さい。
- プログラム設定は40秒以内に行ってください。40 秒を過ぎると再設定する必要があります。
- 存在検知器が動作を検知した場合、赤色 LED が点灯します。

### 10.1 スイッチ出力信号 アクティブ/パッシブ/オフ

- ⑥ + ② + ① = オン、アクティブ
- ⑥ + ② + ② = オン
- ⑥ + ② + ③ = オフ

この機能を使用することにより、存在検知の出力信号を反転させることが出来ます。

同様にレベル 3 は、存在検知器と出力時の信号を完全に非作動にすることが出来ます。

### 10.2 テスト入力（極性）

- ⑥ + ③ + ① = 高起動
- ⑥ + ③ + ② = 低起動

テスト入力設定の詳細については 9 章をご参照下さい。



この機能を調整後（スイッチオンもしくはオフ）、一時的にセンサーを非作動にする必要があります。そして再スタートします。

レベル 3 は開閉サイクルのいかなるドア保護システムが可能でありませんが、ゆえに prEN12650 / DIN 18650 に相当しません。

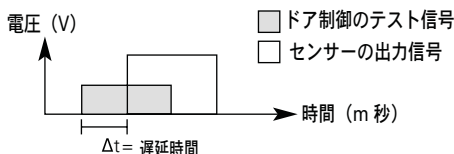
LED 表示の情報を含むこの件に関しては、安全取り扱い説明書の2ページの 19 章を参照してください。



### 10.3 テスト入力遅延

この機能は、存在検知器出力がテスト信号用に遅れてドア制御に伝達する必要がある場合にご利用いただけます。この間、テストが行われる周波数に応じてレベルが設定できます（パルス-ブレイク比率は 1:1）。

F = 10 Hz: ⑥ + ④ + ① ... ⑨ (1~9 段階)  
 F = 50 Hz: ⑥ + ④ + ① ... ⑥ (1~6 段階)  
 F = 100 Hz: ⑥ + ④ + ① ... ③ (1~3 段階)



機能図テスト

各レベルの遅延時間 (Δt) は 3 ページの表に記されています。

### 10.4 マニュアル自己学習

④ + ③ = 背景の自己学習

この機能を利用すると、背景情報の自己学習をいつでも行うことができます。

### 10.5 自己学習時間

⑥ + ⑥ + ① ... ⑨

対象が非作動もしくは背景が変化する度に、存在検知器の自動自己学習段階は稼働します、そしてゆえに自己学習時間も稼働します。この場合、背景情報は設定された自己学習時間を経過するたびに再び学習されます。これはシステムに、修正された状況を適応させることが出来ます。初期操作過程を単純化するため、スイッチがオンになった後の最初の 3 分間の間の 10 秒間は自己学習時間です。これに続いて、プログラムされたレベルは自動的に稼働します。

もし最初の 3 分間でプログラムされたレベルが変更されたら、そのレベルがすぐに起動します。

### 10.7 検知範囲の幅

外部の可動物が存在検知器の範囲内で不必要な検知を引き起す場合や、存在検知器で部分的な保護が必要な場合など、この機能を使用する場所は制限されます。検知範囲内の静止物は自動的に学習され、センサーの機能を損なうことはありません。

**重要:**  
 この機能を使用する場合、受信機および/または送信機レンズの対応する部分を接着片でカバーすることが必須です:

その場合の下記手順:  
 ステップ 1: リモートコントロールで、要求されるレベルにプログラムして下さい。  
 ステップ 2: レンズ部分を下記の表にしたがって覆って下さい。

- レベル 1 = 1分
- レベル 2 = 8秒
- レベル 3 = 15秒
- レベル 4 = 30秒
- レベル 5 = 2分
- レベル 6 = 5分
- レベル 7 = 15分
- レベル 8 = 30分
- レベル 9 = 無限

レベル 9 では、自己学習時間は「無限」に設定されます。背景情報は決して自動的に学習されなくなります

⚠️ 下記レベルは prEN 12650 / DIN 18650 に準じます:  
 1, 5, 6, 7, 8, 9  
 下記レベルは prEN 12650 / DIN 18650 に準じません:  
 2, 3, 4

マニュアル背景自己学習も、いつでも可能です。(10.4 章)

LED 表示の情報を含むこの件に関しては、安全取り扱い説明書の 2 ページの 19 章を参照してください。

### 10.6 自己学習

④ + ⑤ + ① = 固定      ④ + ⑤ + ② = 適応

レベル 1 「固定」、自己学習時間の背景の変更に限りなく、背景情報はいつでも設定された時間の後に再び学習されます。(10.5 章参照)  
 固定された自己学習モードは最多人物交差であることが勧められます。  
 レベル 2 「適応」、また一方、もしセンサーが自己学習時間の前の 5 秒間に背景に変更を感じなかった時のみ背景情報は再び学習されます。そうしないと新しい自己学習フェイズが起動されます。

#### “スーツケース機能”

いわゆる参照されるイメージを通して、存在検知器のオリジナル背景認識は、追加の自己学習フェイズを避ける必要があります。

例: 歩行者のスーツケースが自動ドアの存在検知器の範囲にあるとき、検知器は、対象物を認識して、自己学習時間の設定の間、検知モードのままです。(例: 1 分) 1 分後スーツケースは新たな環境とみなされ、検知が終わり、ドアが閉まります。もしスーツケースが動かされたら、次の 1 分間の自己学習フェイズは“スーツケース機能”なしを要求されます。しかし存在検知器がオリジナルの背景を認識すると、(スーツケースのない最初のイメージ) 検知は即止まります。(3 秒後) そしてドアは即座に閉まります。“スーツケース機能”はセンサーのソフトウェアに統合されたパートで、かつ無効にされたり変更することは出来ません。

- レンズを指で触らないように気をつけて下さい。
- 設定範囲をテストして安全基準を満たすことを確認するまで接着片を強く押さえないで下さい。
- 範囲が必要条件を満たさない場合、接着片は取り付け後約 10 分間は簡単に取り外せます。
- この過程を終えた後で、背景自己学習を再度行って下さい。④ + ③ (10.4 参照)

接着片には 3 種類の大きさがあります。

- S = 小 (20 x 10 mm)
- M = 中 (20 x 14 mm)
- L = 大 (20 x 18 mm)

リモートコントロール	レンズ部分のカバー		範囲  検知範囲の上からの表示: 塗りつぶした丸はドア前部の起動範囲を表します。
	送信レンズ	受信レンズ	
④ + ①			
④ + ②			
④ + ③			
④ + ④			
④ + ⑤*			
④ + ⑥			
④ + ⑦			
④ + ⑧			
④ + ⑨			

\*初期設定値

存在検知器のフィールド寸法の為の様々な設置高-14 ページ参照



設定の選択にかかわらず、範囲設定が適応基準を満たしているか確認して下さい (1 章および 13 章参照)。

## 10.8 感度

- Ⓔ + ① + ① = 高 1
- Ⓔ + ① + ② = 高 2
- Ⓔ + ① + ③ = 低 1
- Ⓔ + ① + ④ = 低 2

レベル 1 が感知感度最高で、レベル 4 が最低です。

- ⚠ レベル 1 と 2 は prEN 12650 / DIN 18650 に準じます。
- ⚠ レベル 3 と 4 は prEN 12650 / DIN 18650 に準じません。

レベル 3 と 4 は周囲の状況が常に変化する場合（落葉、雨、雪など）に適しています。

- ⚠ 設定の選択にかかわらず、範囲設定が適応基準を満たしているか常に確認して下さい（1 章および 16 章参照）。

この件に関しては、LED 表示情報の含まれた 1.4 章及び 22.2 章を参照下さい。

## 10.9 一時的な存在検知器非作動

- Ⓐ + ① + ② = 存在検知器非作動（15 分間）
- Ⓐ + ②\* = 存在検知器アクティブ（自動モード）

大半の場合センサーは、起動や設定モードの試行為、接続されている必要があります。しかし、いわゆる異物による不要な頻繁な検知、ドアの作動によって、ドア起動手順はアクティブ存在検知により大幅に損なわれます。

この機能は存在検知器の出力信号を最大 15 分間非作動にします。これにより、機能は再設定され、存在検知器は自動モードで再作動します。

この存在検知器は Ⓐ + ② でいつでも再作動されます。マニュアル検知機能は同時に再設定されます（14 章参照）

## 10.10 検知範囲の奥行き

存在検知器の AIR 範囲は、奥行き 2 列の光の点に分かれています。この機能は隣接した表に準じて一つまたはもう一つの列の非作動に使われます。

- ⚠ レベル 1 は prEN 12650 / DIN 18650 に準じます。
- ⚠ レベル 2 と 3 は prEN 12650 / DIN 18650 に準じません。

LED 表示の情報を含むこの件に関しては、安全取り扱い説明書の 2 ページの 19 章を参照してください。

### 注意：

検知範囲の奥行きは、検知範囲の幅と複合されます。（10.7 章参照）。下記の図はいつでも最大幅を表しています（B + 5）。

リモートコントロール	範囲 上記検知範囲表示：埋められた丸はドア前部の作動範囲を表示しています。	設置高 2.2 m の奥行き範囲（およそ）
Ⓔ + ⑦ + ①*		0.2 m, 列 1 と 2
Ⓔ + ⑦ + ②		0.1 m, 列 1
Ⓔ + ⑦ + ③		0.1 m, 列 2

\*初期設定

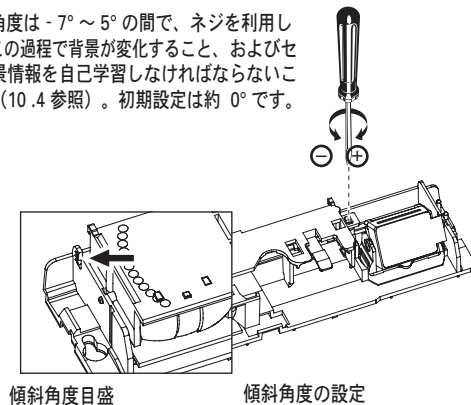
## 11 コントロールキーを使用したプログラミング（リモートコントロール未使用）

いくつかの動作検知器の機能（フィールド範囲、感度およびテスト入力の極性）はリモートコントロールなしで設定できます。例：センサーのコントロールキーを直接使用する。（非常時設定）しかし、自動ドアにとって完全な用途および最適な運転の為にはリモートコントロールを使用してのプログラム設定が勧められます。リモートコントロールを使用しないでのプログラミングに関しては製作元のホームページおよび担当者にお問い合わせ下さい。

## 12 赤外線範囲の機械設定

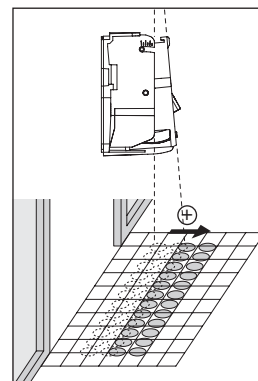
### 12.1 光システムの角度設定

AIR レンズの傾斜角度は -7° ~ 5° の間で、ネジを利用して設定できます。この過程で背景が変化すること、およびセンサーは新しい背景情報を自己学習しなければならないことにご注意下さい（10.4 参照）。初期設定は約 0° です。

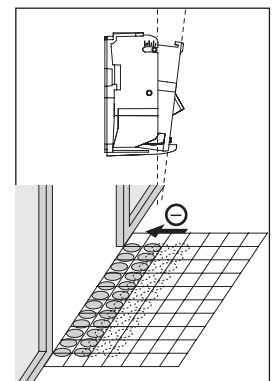


傾斜角度目盛

傾斜角度の設定



ドアから離れる時の範囲を削る



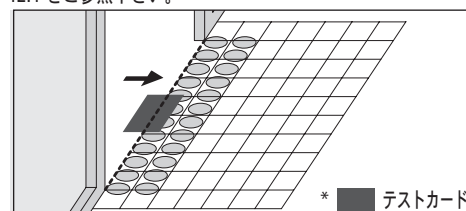
ドアに近くづく時の範囲

## 13 設定範囲のテスト

検知範囲の位置設定はテストカード\*を利用して行うのが最適です。白い紙（A4サイズ横向き）をテストカードとしてご利用いただけます。背景（床）とはっきりとした対比ができるものをテストカードとして使用して下さい。

### 13.1 検知範囲とドアの距離

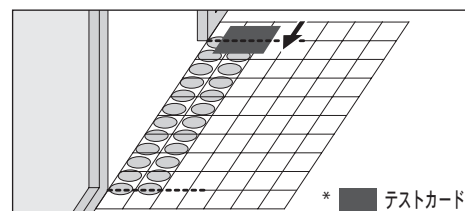
存在検知器の角度は、AIR 範囲がドアの可動パネルにできるだけ近づくよう調節して下さい。開いたドアの地面にテストカードを置いて範囲を確認して下さい。テストカードを床上で開いたドア方向に動かして検知範囲とドアパネルの距離を決定します。この時、赤色 LED に注目して下さい。角度調節については 12.1 をご参照下さい。



検知範囲とドアの距離をテスト

### 13.2 メインドア開閉部分の安全管理

ドアの開閉幅全体を監視できるように検知範囲を調節して下さい。テストカードを利用して、ドアの両側の幅を確認します。この時、赤色 LED に注目して下さい。検知幅の設定については 10.7 および 14.1 をご参照下さい。



検知範囲の幅をテスト

# 一般機能

## 14 マニュアル検知

- Ⓐ + ① + ① = 動作検知器を 15 分間検知モード  
Ⓐ + ②\* = 自動モード

マニュアル検知はスイッチを切らない限り、最大 15 分間機能します。この場合、動作検知器の出力は作動します。15 分経過後、マニュアル検知は再設定され、自動モードは非作動になります。自動モードは A + 2 でいつでも再作動されます。存在検知器の一時非作動機能は同時に再設定されます (10.9 章参照)。  
Jupiter Presence A+1+1は、もし“複合出力”機能 (15 章) が、スイッチオン (E + 9 + 1) の時のみ可能です。

## 15 複合出力

- Ⓔ + ⑨ + ①\*\* = オン \*初期設定 Jupiter/ Jupiter SE  
Ⓔ + ⑨ + ②\* = オフ \*\*初期設定 Jupiter Presence

この機能のスイッチがオンになった場合、出力は複合されます。つまり、両方 (レーダーおよび AIR) の信号出力は、動作検知器または存在検知器が検知を行った場合にスイッチが入ります。



### Jupiter/ Jupiter Presence

prEN 12650 / DIN18650 に定められた基準に従った安全のため、存在検知器の出力信号のみが使用される場合があります。

### Jupiter SE:

開閉パルス送信機の基準に従うため、動作検知器の出力信号のみが使われる場合があります。

## 16 アクセスコード

第 21 章をご覧ください。

## 17 リセット

この機能は、センサーのすべての設定値をリセットして初期設定値に戻します (3 ページ<リモートコントロール機能の概要>参照)。その後、スイッチを入れると新しく初期化を開始します (3 章参照)。システムがリセットされた場合、アクセスコード (21 章参照) も削除されます。

リセットは以下の 2 つの方法で行えます。

- a) リモートコントロールを使用する方法  
Ⓐ + ⑨ = リセット

または

- b) コントロールボタンを使用する方法

ボタンと  ボタンを同時に 8 秒間押す。  
両方の LED が短く 2 秒ごとに点灯する。

## 18 自己テスト

- Ⓐ + ④ + ① = 全て自己テストオン  
Ⓐ + ④ + ② = 地上自己テスト存在検知器オフ、モジュール自己テスト動作検知器オン  
Ⓐ + ④ + ③ = 地上自己テスト存在検知器オン、モジュール自己テスト動作検知器オフ  
Ⓐ + ④ + ④ = 全て自己テストオフ

センサーのソフトウェアは、動作・存在両検知器の機能上の性能を自己テストとして周期的にモニターされることに使われます。特別なセンサーの設置位置により、これらの自己テストが不注意に引き起こされたら、これらのテストのスイッチをオフにする必要があります。

設置高 3m 以上は、存在検知器の地上自己テストを引き起こします。これは、赤色の LED の標準点滅パターンにより表示されます。この件に関して 19.4 章の故障修理を参照して、そこに書かれている段階を通読してください。もしその指標が要求された結果を導かなかつたら、地上存在検知器は、最後の手段としてレベル 2 と 4 でスイッチオフとなります。

センサーの近くに取り付けられた蛍光灯は、動作検知器のモジュール自己テストを引き起こします (例：非常口の明かり)。これは、緑色の LED の標準点滅パターンにより表示されます。この件に関して 19.4 章の故障修理を参照してそこに書かれている段階を通読してください。もしその指標が、要求された結果に導かなかつたら、モジュール存在検知器は、最後の手段としてレベル 3 と 4 でスイッチオフとなります。もしセンサーが標準 (AutSchr に準ずる) に準ずる自動ドア開閉の為に使われたら、この動作検知器の自己テストはスイッチオンでしかありません。



レベル 1 は prEN 12650 / DIN18650 と AutSchr に準じます。

レベル 2 と 4 は prEN 12650 / DIN18650 に準じません。

レベル 3 と 4 は AutSchr に準じません。

LED 表示の情報を含むこの件に関しては、安全取り扱い説明書の 2 ページの 19 章を参照してください。

# 表示機能概要

## 19 LED 表示

### 19.1 スイッチオン及び初期化

赤 LED 表示	手順/説明
1. ゆっくり 8 秒点滅 2. 早く 4 秒点滅 3a. 消灯 3b. 点灯	装置は電源に接続され、背景自己学習段階は進行中。  装置は初期化され、準備中、検知なし。 装置は初期化され、準備中、検知あり。   修正：マニュアル背景自己学習は A+③ (10.4 章)

緑色の LED はスイッチオン及び初期化の間は関係なく、注意を払う必要はありません。全ての初期化手順の間は誰もセンサー範囲に入ってはいけないことは絶対必須です。さらなる情報は第 3 章を参照下さい。

### 19.2 リモートコントロールによるプログラム

表示		手順/説明
赤色 LED	緑色 LED	
-	点滅 1 x	prEN 12650 / DIN18650 及び AutSchr (FRW / 非常口) に準ずるレベルでのプログラム
点滅 1 x	点滅 1 x	prEN 12650 / DIN18650 及び AutSchr に準さないレベルでのプログラム。この赤色と緑色の同時点滅が設定する限り、装置は prEN 12650 / DIN18650 及び AutSchr に準さないプログラムがされています。

## 19.3 検知

表示		手順/説明
赤色 LED	緑色 LED	
点滅	-	存在検知器による検知、出力交換
-	点滅	動作検知器による検知、出力交換
点滅	点滅	動作・存在検知器による検知、ともに出力交換

## 19.4 故障修理

エラーメッセージは、二つの表示要素（緑と赤のLED）によって表示されます。この文章は、可能な原因と対応する故障修理対策について説明しています。

表示		考えられる原因	修正/故障修理
赤色 LED	緑色 LED		
標準点滅パターン	-	<b>光学装置エラー 1:</b> 検知範囲の幅	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 装置の電源を落とす</li> <li>2. 装置を再起動させる</li> <li>3. “スイッチオン及び初期化”の点滅を待つ</li> <li>4. 10.7章を参照して、適合するレンズ部分がカバーが覆われているか設定をチェックする。</li> <li>5. もし違ったら、正して再起動をする（1-3参照）</li> <li>6. もし標準点滅パターンが再発したら、 →<b>光学装置エラー 2へ続いて下さい。</b></li> </ol>
標準点滅パターン	-	<b>光学装置エラー 2:</b> 光学装置の汚れや覆い	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 装置の電源を落とす</li> <li>2. センサーの前と下の外部カバーを可能な限り外す</li> <li>3. 光学装置窓の内側と外側を注意深く掃除をする</li> <li>4. 保護カバーをとりつけ、再起動をする</li> <li>5. “スイッチオン及び初期化”の点滅を待つ</li> <li>6. さらに3分待つ</li> <li>7. もし標準点滅パターンが再発したら、 →<b>光学装置エラー 3へ続いて下さい。</b></li> </ol>
標準点滅パターン	-	<b>光学装置エラー 3:</b> 最高設置位置 (3m) 超え	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 装置の電源を落とす</li> <li>2. 存在検知器の傾斜角度を減らす（ドアに近づける）→ 12.1章</li> <li>3. 保護カバーをとりつけ、再起動をする</li> <li>4. “スイッチオン及び初期化”の点滅を待つ</li> <li>5. さらに3分待つ</li> <li>6. もし標準点滅パターンが再発したら、 →<b>設置高を3m以下に減らす</b> もしくは →<b>存在検知器の地上自己テストをオフにする</b>（18章参照） もしくは →<b>装置を新しくする</b></li> </ol>
-	標準点滅パターン	<b>モジュール自己テスト動作検知器</b>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 装置の電源を落とす</li> <li>2. センサーの前と下の外部カバーを可能な限り外す</li> <li>3. 装置を再起動させる</li> <li>4. “スイッチオン及び初期化”の点滅を待つ</li> <li>5. さらに30秒待つ</li> <li>6. もし標準点滅パターンが再発したら、 →<b>動作検知器のモジュール自己テストをオフにする</b>（18章参照） もしくは →<b>接近している蛍光灯管を取り外す(例：非常口の明かり)</b> もしくは →<b>装置を新しくする</b></li> </ol>

# Reglobeam リモートコントロール

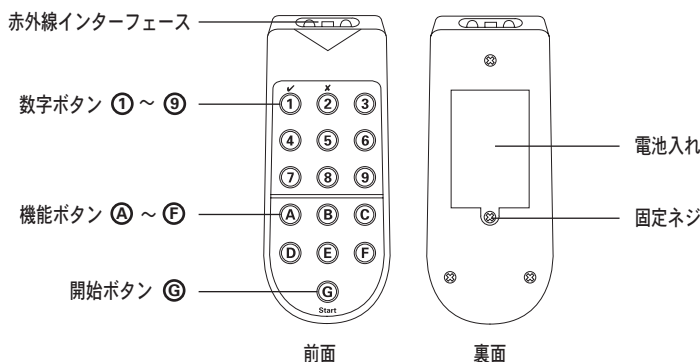
Reglobeam リモートコントロールをご利用頂くと、Jupiter、Jupiter SE 及び Jupiter Presence を地上から簡単に便利にプログラム設定することができます。Reglobeam とセンサーのデータ通信の間は、赤外線インターフェースによる確実な双方向通信です。Reglobeam による設定値はプログラム後直ちに表示されるため、確認を行うことができます。これにより、安全で正確なプログラム設定が可能となります。

## 20 機能

Reglobeam は、機能ボタンと数字ボタンの組み合わせで操作します。

Reglobeam のボタンが点滅している場合は、完全に送信できなかった場合を示します。赤外線インターフェースは直射日光や直接光源のもとにさらさないで下さい。

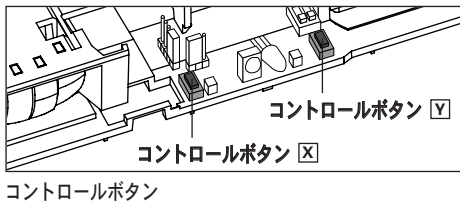
### 20.1 レイアウト





## 20.2 設定モード

Reglobeam とセンサー間の通信は、センサーが設定モードの場合にのみ行えます。センサーのスイッチを入れると設定モードが起動します。安全上の理由から、設定モードは、最後の設定が行われた後 30 分後に自動的に非作動となります。



設定モードは下記機能時いつでも非作動となります:

Ⓐ + ① + ③ = 非作動設定モード

設定モードは以下の 3 通りのいずれかの方法で起動することができます。

- センサーの **X** または **Y** ボタンのどちらかを押す。  
または
- センサーを再起動する (電源を外す)。  
または
- アクセスコードを利用して設定モードにアクセスする (21 参照)。

## 20.3 接続

Reglobeam の開始ボタン ⑥ を押す。

→ 接続が正しく行われた場合、⑥ および ①~④ のどれか一つが点灯します (20.4 参照)。

→ ⑥ が点滅している場合、接続は確立されていません。

→ リモートコントロールをセンサーに近づけて、センサーの方を向けて操作してください。

→ Reglobeam の電池を確認して下さい。

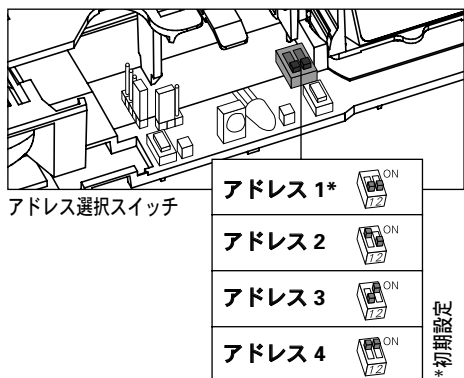
→ Reglobeam のどのボタンも点灯していない場合は、電池を交換して下さい。

→ ⑥ および ①~④ のどれか一つが点灯しているのに、設定が行えない場合は、設定モードが起動していません。

→ 設定モードを起動して下さい (20.2 参照)。

## 20.4 センサーのアドレス

Reglobeam との通信に 4 種の異なるアドレスを選択することができます。



センサーのアドレスは、以下の二通りの場合にご利用頂けます。

- リモートコントロールの範囲内に複数のセンサーが設置されている。センサーが隣合わせ、または向かい合わせに設置されている場合 (例: すきま風防止用など)  
→ 異なるアドレスを選択する。  
→ センサーとリモコン間の通信を 20.5 に従って確立する。
- 複数のセンサーが隣同士に設置されており、AIR の検知範囲が重なっている。  
→ センサーのアドレスを選択する際に、奇数 (1 または 3) のアドレスの隣は偶数 (2 または 4) のアドレスを選択する。そうしないと AIR 検知範囲間で妨害が起きる。  
→ 20.5 に従ってセンサーとリモコン間の通信を確立する。

## 20.5 接続の確立およびアドレスの選択

1. Reglobeam の赤外線インターフェースを手で覆う。

2. ⑥ を押す。

→ ⑥ が点滅する

3. 赤外線インターフェースの覆いをとり、①~④ のうち一つ (希望のセンサーのアドレス) を押す。

→ 通信が確立されると、⑥ および ①~④ のどれかが点灯します。

→ ⑥ および ①~④ の一つが点灯しているが、設定が行えない場合、設定モードが非作動となっています。

→ 設定モードを起動する (20.2 参照)。

→ ⑥ が点滅している場合は、通信が確立されていません。

→ 正確なアドレスが設定および選択されているか確認する。

→ リモコンをセンサーに近づけて、センサーの方に向けて操作してください。

→ Reglobeam の電池を確認して下さい。

→ Reglobeam のどのボタンも点灯していない場合、電池を交換して下さい。

注意:

⑥ を押して新たに接続を設定しない限り、選択したセンサーへの接続は確立されます。

## 21 アクセスコード

Jupiter, Jupiter SE 及び Jupiter Presence は、4 桁のアクセスコードにより第三者による望まれない誤作動から守られています。このアクセスコードを利用して、リモートコントロールから設定モードをいつでも再起動することができます。初期設定ではアクセスモード機能はオンになっています。(コード 1111)

### 21.1 アクセスコード機能のスイッチオン (コードの記憶)

センサーが設定モードになっている時、コードを記憶することができます (20.2 参照)。

1. 開始ボタン ⑥ を押す。

→ ⑥ および ①~④ のどれか一つが点灯する。

2. ⑥ を押して、次に ⑨ を押す。

→ ⑥ および ② が点灯する。

→ アクセスコード機能がオフする。(コードは記憶されない。)

3. 4 桁のコードを入力する。

(1111~9998 までの数字)

4. ⑥ を押す。

→ ⑥ および ① が点灯する。

→ 「アクセスコード」機能がオンする。(コードが記憶される。)

→ 設定モードが非作動になる。(ユニットが保護される。)

### 21.2 アクセスコード機能のスイッチオフ (コードの解除)

センサーが設定モードになっている場合のみ、コードを解除することができます (20.2 参照)。

1. 開始ボタン ⑥ を押す。

→ ⑥ および ①~④ のどれか一つが点灯する。

2. ⑥ を押して、⑨ を押す。

→ ⑥ および ① が点灯する。

→ アクセスコード機能のスイッチが入る。

3. ⑨ を 4 回押して、⑥ を押す。

→ ⑥ および ② が点灯する。

→ アクセスコード機能のスイッチが解除される。

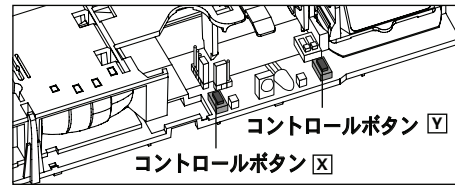


### 21.3 設定モードの起動

設定モードはコードがすでに記憶されている場合のみ、リモートコントロールで起動することができます。(21.1 参照)

1. 開始ボタン **ⓐ** を押す。  
→ **ⓐ** および **①**~**④** のどれか一つが点灯する。
2. **ⓐ** を押して、次に **ⓑ** を押す。  
→ **ⓐ** および **①** が点灯する。  
→ アクセスコード機能のスイッチが入る。
3. 4桁のコードを入力する。
4. **ⓐ** を押す。  
→ **ⓐ** および **①** が点灯する。  
→ 設定モードが起動される。  
→ センサーがプログラム設定可能になる。  
→ **ⓐ** および **②** が点灯している場合、コードが不正確である。  
→ 上記 1. から再び行う。

### 21.4 リモートコントロールなしのアクセスコード機能のスイッチ解除 (コード解除)



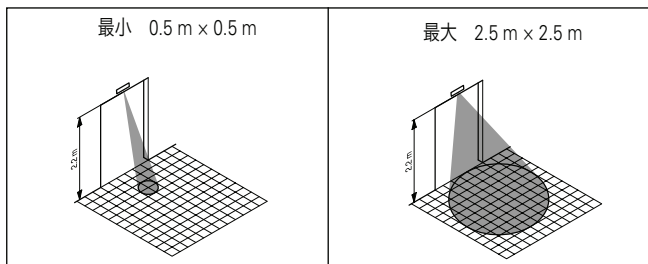
コントロールボタン

**重要：全てのユニットパラメーターは出荷時設定**  
コントロールボタン **X** および **Y** を同時に 8 秒間押す。  
両方の LED が 2 秒ごとに短く点滅する。  
→ ユニットが初期設定にリセットされる。  
→ アクセスコード機能が解除される。(コードが解除される。)  
→ 初期化され、自己学習時間を開始する。(第 3 章参照)

## 動作検知器の範囲

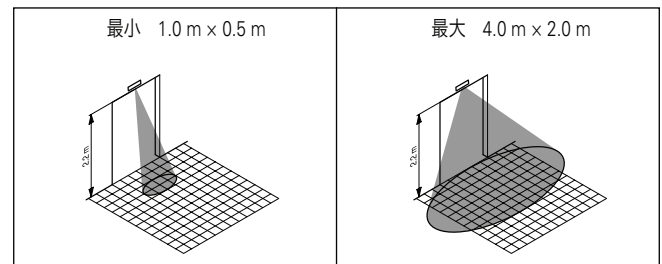
### クリップなしの範囲

サイズ 地上 2.2 m に設置した場合。この全てのデータは概算です。



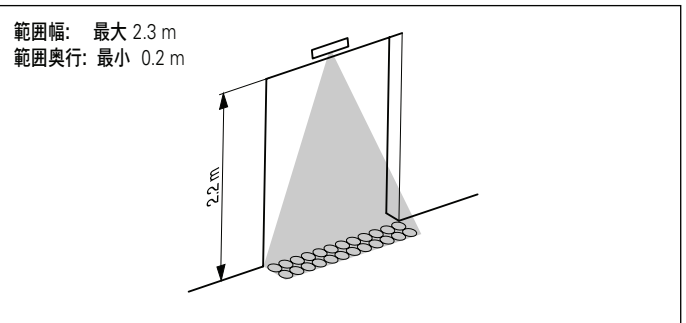
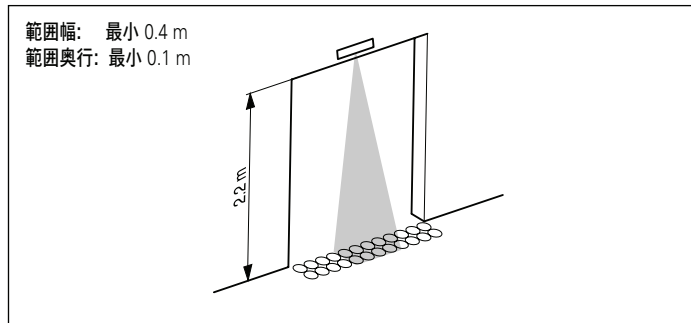
### クリップ付きの範囲

サイズ 地上 2.2 m に設置した場合。この全てのデータは概算です。



## 存在検知器の範囲

サイズ 地上 2.2 m に設置した場合。この全てのデータは概算です。



### アクティブ赤外線フィールド：幅

存在検知器のフィールドは光学レンズの部分隠すことにより、9のレベルに調整することが可能です。

フィールド幅	設置高 (m)			
	1.80	2.20	2.60	3.00
○○○○●●●●○○○○ ○○○○●●●●○○○○	0.65	0.80	0.95	1.10
○○○○●●●●○○○○ ○○○○●●●●○○○○	1.00	1.20	1.40	1.65
○○○○●●●●○○○○ ○○○○●●●●○○○○	0.35	0.40	0.45	0.55
○○○○●●●●○○○○ ○○○○●●●●○○○○	0.35	0.40	0.45	0.55
●●●●●●●●●●●● ●●●●●●●●●●●●	1.90	2.30	2.70	3.15
●●●●●●●●●●●● ●●●●●●●●●●●●	1.40	1.70	2.00	2.30
●●●●●●●●●●●● ●●●●●●●●●●●●	1.25	1.50	1.75	2.05
○○○○●●●●●●●● ○○○○●●●●●●●●	1.40	1.70	2.00	2.30
○○○○●●●●●●●● ○○○○●●●●●●●●	1.25	1.50	1.75	2.05

### アクティブ赤外線フィールド：奥行き

検知エリアの奥行きは設定されます。一番目、2番目、もしくは両方の列は作動になります。

検知エリアの奥行き (m)	
●●●●●●●●●●●● ●●●●●●●●●●●●	0.2
●●●●●●●●●●●● ○○○○○○○○○○○○○○	0.1
○○○○○○○○○○○○○○ ●●●●●●●●●●●●	0.1

# 技術データ

動作検知器		
技術	平面モジュール付ドップラーレーダー	周波数 = 24.05...24.25 GHz
出力	<b>Jupiter</b> <b>中継出力：1 接触、無電位</b> - アクティブ/パッシブをスイッチ切替可能 - 出力保持時間を 6 段階で調節可能	最大スイッチ電圧 48 V AC / DC 最大スイッチ電流 0.5 A AC / 1.0A DC 最大スイッチ容量 60 VA / 30 W 存在検知器の出力の複合的出力
	<b>Jupiter SE /R</b> <b>中継出力：2 接触、無電位</b> - 検地時又は内部エラー時に接触は開いている - 出力保持時間を 6 段階で調節可能	最大スイッチ電圧 48 V AC / DC 最大スイッチ電流 0.5 A AC / 1.0A DC 最大スイッチ容量 60 VA / 30 W 存在検知器の出力の複合的出力
	<b>Jupiter SE /F</b> <b>周波出力</b> - 長方形 NPN-PNP - プッシュプル/パワーステージ - 出力保持時間 6 段階で調節可能	外部電力供給 12-36V DC 最大出力電流 50 mA 最大残余電圧 2 V 出力周波数 100 Hz、負荷サイクル 1:1 (乖離率最大 10% の場合) 存在検知器の出力の複合的出力
	<b>Jupiter SE /V</b> <b>電圧出力</b> - 光電子連結器への直接接続用 - 出力保持時間 6 段階で調節可能	出力電圧 ≤ 10 V DC 出力電力 ≥ 10 mA (3.2 V DC の場合) 存在検知器の出力の複合的出力

存在検知器		
技術	アクティブ方式赤外線 (AIR)	光線の種類：赤外線、波長 = 870nm
反応時間	通常 400 m秒	最大 600 m秒
出力保持時間	通常 400 m秒	最大 600 m秒
出力	<b>トランジスタ出力</b> - NPN 又は PNP (ジャンパー) を設定可能 - 光ビーム PLP6/5 および PLP8/5 と共用可能 - 短回路保護	最大出力電圧 40V DC 最大出力電流 100 mA 最大残余電圧 1V (最大出力電流の場合) 存在検知器の出力の複合的出力
	<b>テスト入力</b> 4 つのバリエーションが可能 - 光ビーム PLP6/5 および PLP8/5 と共用可能	最大入力電流 10 mA 最大テスト周波数 150 Hz 負荷サイクル 1:1 の場合

一般情報		
設置位置	1.5 m (最低) / 3.0 m (最高)	
接続ケーブル	8×0.14 mm <sup>2</sup> 、長さ 3 m (プラグ付き)	Jupiter SE /R には追加で 2×0.14 mm <sup>2</sup> 長さ 3 m プラグ付き
操作電圧	12-36 V DC	
操作電流	最大 200 mA	24 V DC で +20 °C の場合
製造時電流	最大 1A	パルス幅 > 20 μs
材質	カバー：ABS、基板：ABS/PC	色：黒、光表面：PC
サイズ (ケース)	250 × 62 × 47 mm	幅 × 高さ × 奥行
耐水性	IP54 のアプリケーションに適する	
操作温度	- 20°C ~ +60°C	
湿度	0% ~ 90% (相対)、結露不可	
電磁適合性	- 電磁波耐性は以下に順ずる: EN61000-6-1 および EN 61000-6-2 - 放出エミッションは以下に順ずる: EN61000-6-3 および EN 61000-6-4	- 89/336/EEC 指令の EEC に順ずる
許認可	- DIN 18650, 2005 年版 - EN 12978, 2003 年版 - EN 61508, 2001 年版 - EN 954-1, 1996 年版 - EN 61496-2, 2002 年版 - 非常口の自動スライド式ドア推奨、1997 年版 (Jupiter SE のみ)	- EC 型式検査は欧州機器指令 (98/37/EC) 付属 1 に順ずる - 1999/5/EC 指令の R&TTE に順ずる

FCC / IC

CE 0682 ①



## EC 適合宣言

Bircher Reglomat AG は Jupiter および Jupiter SE が 1999/5/EG 指令に含まれる通り、基本的な要件および関連した規制に適合していることをここに宣言します。

適合宣言の全文は以下のウェブサイトでご覧頂けます。

[www.bircher-reglomat.com](http://www.bircher-reglomat.com)

## FCC 認可

この装置は、FCC規定のパート15とカナダ産業の RSS-210 に応じています。

以下の二つの状態を条件として、作動されます。

- この装置は、有害な妨害を引き起こさないでしよう、そして
- この装置は、受け付けたいかなる妨害も受け入れなければなりません。望まれない操作を引き起こす妨害も含まれます。

この機器は、FCC規定のパート15に準じ、デジタル装置のクラスB制限に応じてテストされてきました。これらの制限は、居住に適した設置の中で、有害な妨害に対して適応した保護を供給するために設計されました。本機は電磁波を発生し外部に放射することがあります、そしてもし説明に準じて、取り付けられなかったり、使われなかったりしたら、無線通信に有害な妨害を引き起こすかもしれません。しかしながら、特殊な設置による妨害を引き起こされないという保障はありません。もしこの機器が付いたり消したりすることによって、ラジオやテレビの電波受信状態に有害な妨害を引き起こすならば、使用者は、一つもしくは幾つかの下記の目安で妨害を正すように推奨されます。

- 受信アンテナを再設置もしくは再設定します。
- 機器と受信機の距離を離します。
- 受信器が接続されているコンセント回路と機器が接続されている回路を変えて接続します。
- 販売者に相談する、もしくは経験のあるはラジオ／テレビ技術者に助力を求めます。



**警告:** Bircher Reglomat AG による、明確に承認されていない変更もしくは修正を行った場合、この機器の FCC 承認による操作は無効になります。

## 保証および責任

1. Bircher Asia Pacific Sdn. Bhd. の保証および責任は販売契約に基づきます。
2. お客様または第 3 者が取扱説明書に従わずに操作を行った場合、不適当な改造や修理を行った場合、また、故障の際にお客様が損害を最小限にするための必要な全ての手順を踏まず、当社に改善の機会が与えられなかった場合には、保証および責任は早期に失効。
3. 保証および責任は、材質、製造、技術の不良が確認されない場合の損害、当社が責任を負えない理由による損害には適応されません。
4. 製造物責任法が適応されない場合、重大な損害の責任は負いかねます。
5. 販売契約に基づいて販売者に対して請求される保証は、これらの法規の影響をうけません。
6. Bircher Asia Pacific はお客様のため製品の改良を常時行います。当社はこれらの書類に記載された製品に対し、事前の通知なしに変更する権利を有します。