

E cont.

El detector de lazo se calibrará automáticamente al accionarse el botón de restablecimiento, lo cual se indicará con un LED rojo intermitente. A continuación, puede comprobar su funcionamiento activando el lazo con el objeto actual. Ahora el LED amarillo se activará. J la salida de relé se activará de acuerdo con la selección de los dip-switch.

Si el detector de lazo no reacciona, debe ajustarse manualmente la sensibilidad mediante los interruptores DIP.

Importante: restablezca el sistema después de cambiar el ajuste de los interruptores DIP.

Compensación de temperatura
La frecuencia aumentará con un descenso de la temperatura y viceversa. Para compensar esto, o cualquier otra situación que provoque un lento cambio de frecuencia, el LD se reajusta constantemente de forma automática. Esto significa que si la frecuencia cambia poco a poco, no habrá detección. La función de reajuste automático compensa tanto el aumento como la reducción de frecuencia.

Detección de fallos
Esta función resulta útil si se desconecta el cable. Se indicará la alarma mediante el LED rojo de la parte frontal de la caja. Este LED se enciende de forma fija cuando el lazo está abierto o es demasiado grande, y parpadea cuando se produce un cortocircuito o un lazo es demasiado pequeño.

Sensibilidad
Hay disponibles 8 parámetros de sensibilidad en los interruptores DIP en la parte frontal del módulo para permitir la flexibilidad de configuración y aplicación (compensación de variación en construcción del lazo).

Interruptor de restablecimiento
El interruptor de restablecimiento permite restablecer manualmente el detector mientras se pone en servicio y se prueba. El detector reajustará el lazo sensor y estará listo para la detección de vehículos.

Salida de relé
El detector de un solo lazo tiene dos relés unipolares bidireccionales, uno para salida de impulso y otro para salida de presencia.

El detector de doble lazo tiene dos relés unipolares de una dirección, uno para cada lazo.

Salida de impulso (una operación) Es posible seleccionar la longitud de un período de salida de 0,2 a 1 segundo. La salida de impulso puede configurarse para que se active al detectar un vehículo o cuando el vehículo salga del lazo.

Salida de presencia: La salida se activará siempre que haya un vehículo estacionado en el lazo. Será posible activar un filtro (retardo a la conexión de 2 segundos) que impide una falsa detección de un objeto pequeño o veloz.

Modo de salida de impulso
El relé se activa sólo durante un breve período de tiempo cuando el vehículo entra o sale del lazo.

Modo de salida permanente
El relé permanecerá activo siempre que haya un vehículo estacionado en el lazo.

Longitud del impulso
Amplía la longitud del impulso de 0,2 a 1 segundos.

Retardo a la conexión
Impide falsas detecciones de objetos pequeños o veloces.

Refuerzo de detección
Esta característica determina el nivel no detectado de máxima sensibilidad y sirve para evitar la pérdida de detección de vehículos con plataforma alta.

Frecuencia seleccionable
La frecuencia del lazo viene determinada por el ajuste del interruptor de frecuencia y la inductancia del lazo. Si el interruptor de frecuencia está activado, la frecuencia reduce. Tal vez haya que cambiar la frecuencia para evitar interferencias entre lazos contiguos.

La función de frecuencia sólo cambiará la frecuencia de un canal del detector de doble lazo.

Importante: Tenga cuidado al instalar el detector cerca de otra carga inductiva, ya que esto puede afectar al detector y provocar falsas detecciones.

Diagrama de lazo

Instalación del lazo
La geometría del lazo debe adaptarse a su respectiva aplicación. La configuración será óptima si el lazo tiene el mismo tamaño que el objeto que se vaya a detectar.

Tras determinar la geometría del lazo, debe hacerse un surco en el suelo para instalar el lazo.

Haga un surco inclinado en un ángulo de 45° en las esquinas del lazo, lo que lo protegerá de un desgaste excesivo.

Limpie la humedad de la ranura y coloque el hilo lo más apretado posible a lo largo del botón del surco.

Antes de tapar el surco, es recomendable comprobar la inductancia del lazo con la ayuda de un aparato de medición. Valor óptimo: 80-300 µH.

Al tapar el surco, asegúrese de que la temperatura de la pasta de sellado no supera la temperatura máxima de aislamiento del lazo, ya que esto podría provocar un defecto a tierra.

Vueltas de lazo

El número de vueltas depende estrechamente de la circunferencia del lazo. Cuanto más pequeño sea el lazo, más vueltas hacen falta.

Recomendaciones de cables

- Usar un cable cuadrado de 1,5 mm. Usar cable revestido de silicona si se coloca directamente en el suelo
- Dejar 2 m de separación entre dos lazos contiguos.
- Usar cable alimentador apantallado en entornos con perturbaciones eléctricas o donde el alimentador vaya paralelo a los cables de alimentación.

Circunferencia de lazo	Nº de vueltas
(m)	
>10	2
6-10	3
<6	4

Compensación térmica

- **Enkeltslojeafastaster**
Automatisk justering af aftastningsniveau
- **Manuel følsomhedsindstilling til kompensation for udsving**
Let installation via rundt 11-bens stik
- **Nominell spændingsområde: 24 V AC/DC, 115 V AC eller 230 V AC**
- **Impuls- eller tilstedeværelsesrelæudgang**
- **Udgang: 1 A/250 V AC, 1-pølet relæ (SPST)**
- **Lysdiodeindikation for forsynig, relæstatus og sløjfefejl**
- **Følsomhedsforstærkning**
- **Valgbar frekvens - forhindrer krydstale**

Rilevamento guasti

Si tratta di una funzione utile nel caso che il cavo sia scollato. L'indicazione di allarme avviene mediante il LED rosso sulla parte anteriore della custodia. Questo LED è costantemente acceso se la spira è aperta o troppo ampia e lampeggia in caso di corto circuito o se la spira è troppo piccola.

Sensibilità

8 settaggi di sensibilità sono disponibili sui microinterruttori (DIP) sulla parte anteriore del modulo, per consentire maggiore flessibilità nella configurazione ed applicazione (compensazione per variazioni nella costruzione della spira).

Switch di resettaggio

Lo switch di resettaggio consente di resettare manualmente il rilevatore durante la preparazione e verifica. Il rilevatore risintonizzerà la spira di attivazione rendendosi pronto per il rilevamento del veicolo.

Uscita a relè

Il rilevatore di loop singolo ha due relé SPDT – uno per uscita a impulso ed uno per uscita a presenza. Il rilevatore di loop doppia spira ha due relé SPST – uno per ciascuna spira.

Uscita a impulso (un solo impulso): È possibile selezionare la lunghezza del periodo di uscita a 0,2s o 1 secondo. L'uscita per impulso può essere impostata in modo da attivarsi al rilevamento del veicolo o quando il veicolo oltrepassa la spira.

Uscita a presenza: L'uscita resta attivata per tutto il tempo in cui il veicolo si trova sopra la spira. È possibile attivare un filtro (con ritardo all'accensione di 2 secondi) così da evitare un falso rilevamento dovuto ad oggetti piccoli o in rapido movimento.

Modalità dell'uscita per impulso

Il relé si attiva solo per un breve periodo, quando il veicolo entra o lascia la spira.

Modalità dell'uscita permanente

Il relé resta attivato per tutto il tempo in cui il veicolo si trova sopra la spira.

Lunghezza dell'impulso

Estende la lunghezza dell'impulso da 0,2 a 1 secondo.

Ritardo all'accensione

Consente di evitare falsi rilevamenti dovuti ad oggetti piccoli o in rapido movimento.

Amplificatore di sensibilità

Questa funzione impedisce il rilevamento alla massima sensibilità, e viene usato per evitare il mancato rilevamento di veicoli con maggiore altezza libera dal fondo stradale.

Frequenza selezionabile

La frequenza della spira è determinata dall'induttanza della spira e dal settaggio del commutatore di frequenza. Se il commutatore di frequenza è attivato, la frequenza viene ridotta. Può essere necessario cambiare frequenza per prevenire interferenze fra spire adiacenti.

Questa funzione cambia la frequenza di un solo canale del rilevatore di loop doppia spira.

Importante: Fare attenzione quando si installa il rilevatore vicino ad un altro carico inductive, dato che questo potrebbe influenzare il rilevatore e dare luogo a dei falsi rilevamenti.

Schema relativo alla spira**Installazione della spira**

La forma della spira deve corrispondere all'applicazione in questione. L'impostazione sarà ottimale dando alla spira la stessa dimensione dell'oggetto da rilevare. Dopo aver determinato la forma della spira, andrà effettuata la scanalatura per il posizionamento della spira. La scanalatura dovrà essere inclinata con un angolo di 45° all'estremità della spira, così da proteggerla dall'eccessivo logoramento.

Eliminare eventuale umidità dalla scanalatura ed aggiungere il cauro per bene sul fondo di essa.

Prima di eseguire i lavori di muratura, si consiglia di controllare l'induttanza della spira per mezzo di uno strumento di misurazione. Valore ottimale: 80-300 µH.

Durante il lavoro di richiusura della scanalatura assicurarsi che la temperatura del materiale di sigillatura non superi il valore massimo di temperatura per l'isolamento della spira, per evitare il rischio di un guasto a terra.

Vigil: Systemet skal nulstilles efter ændring af DIP-switch-indstillingerne.

Numeri di giri della spira

Il numero di giri dipende in gran parte dal perimetro della spira. Più piccola è la spira, un maggior numero di giri si rende necessario.

Applicazioni

Alla base del rilevatore di loop per veicoli LDP c'è la tecnologia a microprocessori, che consente l'implementazione di un gran numero di funzioni. Tali funzioni concernono principalmente applicazioni di controllo di parcheggi e del traffico d'accesso di veicoli mediante il controllo di cancelli, barriere, recinti, ecc. Fra le funzioni standard implementate c'è un'opzione programmabile per impulso e presenza.

Principio di funzionamento

Il rilevatore di loop per veicoli è basato sul principio inductive, ed adopera una bobina interrata nella via di accesso e collegata al rilevatore di loop.

La variazione dell'induttanza verrà misurata in quanto variazione di frequenza.

I relé d'uscita si attivano all'attivazione della spira e si disattivano quando la spira ritorna ad essere disattivata.

Impostazione

Il loop dev'essere in condizione passiva (senza alcun oggetto nell'area al di sopra della spira) durante l'avvio e la regolazione. Il rilevatore di loop verrà calibrato automaticamente attraverso il pulsante Reset, azione indicata dal LED rosso che lampeggia. Il funzionamento potrà ora essere verificato attivando la spira con un oggetto. Ora il LED giallo si accenderà, e l'uscita a relé sarà attivata secondo il settaggio dei dip-switch relativi.

Se il rilevatore di loop non reagisce, sarà necessario regolare manualmente la sensibilità per mezzo dei microinterruttori (DIP).

Importante: Resetare il sistema dopo aver modificato il settaggio dei microinterruttori (DIP).

DK**Relæstyrer udgang**

Enkeltslojeafastaster har to 1-polede relæer (SPDT) – et til impulsudgang og et til tilstedeværelsesudgang.

Dobbeltlojeafastaster har to 1-polede relæer (SPST) – et til hver slojef.

Impulsudgang (én impuls): Det er muligt at vælge udgangsperioden længde mellem 0,2 sek. eller 1 sek. Impulsudgangen kan indstilles til aktivering, når der aktiveres et kører, eller når køreret forlader slojen.

Tilstedeværelsesudgang: Udgangen er aktiveret, så længe der er et køreret parkeret i slojen. Det er muligt at aktiver et filter (aktiviseringsforsinkelse: 2 sek.), som forhindrer falsk aktivering af en lille eller hurtig genstand.

Impulsudgangsfunktion

Relæet aktiveres kun i et kort tidrum, når køreret kører ind i eller forlader slojen.

Permanent udgangsfunktion

Udgangen forbliver aktiveret, så længe der er et køreret parkeret i slojen.

Impulslængde

Forlænger impulslængden fra 0,2 sek. til 1 sek.

Forsinket aktivering

Forhinder falsk aktivering af små eller hurtige genstande.

Følsomhedsforstærkning

Denne funktion indstiller det ikke-aktiverede niveau til maksimal følsomhed og anvendes til at forhindre manglende aktivering af køreret med stor frihøjde.

Valgbar frekvens

Slojefasteterne bestemmes af slojens induktans og frekvensomskifterens indstilling. Hvis frekvensomskifteren er aktiveret, reduceres frekvensen. Det kan være nødvendigt at ændre frekvensen for at forhindre krydstale mellem tilstødende slojer.

Frekvensfunktionen ændrer krydstale med forstørrelse af kanal i dobbeltslojefasteterne.

Vigtigt: Det skal udvides forsigtigt ved installation af fasteterne ved siden af en anden induktiv belastning, effersom dette kan have en indvirking på fasteterne og forårsage falske aktivering.

Sløjfediagram**Wiring Diagram Schaltbild / Schéma de câblage /****Diagrama de Conexiones / Collegamenti elettrici /****Forbindelsesdiagram****Funktionsbeskrivelse****Anvendelse**

Køreretslojeafastasteren LDP er baseret på mikroprocessorteknologi, som har muliggjort implementeringen af et stort antal funktioner. Funktionerne anvendes i forbindelse med parkerings- og adgangskontrolapplikationer, såsom kontrol til porte, lager, heg osv.

Der er implementeret standardfunktioner, herunder muligheden for programmerbar impuls eller tilstedeværelse.

Princip



- Single loop detector
- Automatic adjustment of detection level
- Manual sensitivity for compensations of variations
- Easy installation via 11 pin circular plug
- Rated operational voltage: 24 VAC/DC, 115 VAC or 230 VAC
- Pulse or presence relay output
- Output 1A/250 VAC SPST relay
- LED indication for power, relay status and loop fault
- Sensitivity boost
- Selectable frequency – prevents cross-talk

GB

sioning and testing. The detector will re-tune the sensing loop and becoming ready for vehicle detection.

Relay output

The single loop detector has two SPDT relays – one for pulse output and one for presence output.
The dual loop detector has two SPST relays – one for each loop.
Pulse output (one shot): It is possible to select the length of the output period to 0.2s or 1 second. The pulse output can be setup to activate on detection of a vehicle or when the vehicle leaves the loop.

Presence output: The output will be activated as long as there is a vehicle parked in the loop. It will be possible to activate a filter (ON-delay of 2 seconds), which prevents a false detection from a small or fast moving object.

Pulse output mode

The relay activates only for a short period when the vehicle enters or leaves the loop.

Permanent output mode

The relay will remain active as long as there is a vehicle parked in the loop.

Pulse length

Extends the pulse length from 0.2 sec to 1 sec.

On-delay

Prevents false detections of small or fast moving objects.

Outputs

Minimum switching current 10 mA @ 12 V
Rated insulation voltage 250 VAC (rms) (cont./elec.)

Relay Rating (AgNi 90/10)

Resistive loads	AC1	μ (micro gap)
	DC1	1 A / 250 VAC (250 VA)
Mechanical life (typical)		1 A / 30 VDC (30 W)
		≥ 15 × 10 ⁶ operations

Electrical life (typical) AC1 > 250'000 operations

Frequency range

13 - 120 kHz

Loop inductance

15 - 1500 μH

Operating frequency (f)

Relay output 1 Hz

Response time

400 mS

Environment

Degree of protection IP 20 / IEC 60529, 60947-1

Temperature

Operating -20° to +70°C (-4° to +122°F)

Storage -50° to +85°C (-58° to +185°F)

Approvals

UL508, CSA

CE marking

Yes

Product Description

Loop detectors for detection of vehicles. The vehicle loop detector is designed to handle all parking, drive-through and access control applications for controlling doors, gates, barriers or fences.

The principle is based on a change in the inductance within the loop when a metallic object (vehicles) is passing. The microprocessor evaluates the changes.

Specifications

Rated operational power

AC supply	3 VA
AC/DC supply	1.5 VA / 1.5 W

Delay on operate (t_y)

< 10 S Typ. 4 S

Outputs

Minimum switching current 10 mA @ 12 V

Rated insulation voltage 250 VAC (rms) (cont./elec.)

Relay Rating (AgNi 90/10)

Resistive loads	AC1	1 A / 250 VAC (250 VA)
	DC1	1 A / 30 VDC (30 W)
Mechanical life (typical)		≥ 15 × 10 ⁶ operations

Electrical life (typical) AC1 > 250'000 operations

Frequency range

13 - 120 kHz

Loop inductance

15 - 1500 μH

Operating frequency (f)

Relay output 1 Hz

Response time

400 mS

Environment

Degree of protection IP 20 / IEC 60529, 60947-1

Temperature

Operating -20° to +70°C (-4° to +122°F)

Storage -50° to +85°C (-58° to +185°F)

Approvals

UL508, CSA

CE marking

Yes

Mode of Operations

Application

The LDP Vehicle Loop Detector is based on microprocessor technology, which has enable a large number of functions to be implemented. The functions is primarily for use in the Parking/Access Control Industry like control for gates, barriers, fence,s etc.
Standard operations is implemented including programmable pulse and presence option.

Principle

The Vehicle Loop Detector is based on the inductive principle, using a coil of wire buried in the driveway and connected to the loop detector.

The change in inductance will be measured as a change in frequency.

The output relay activates, when the loop is activated and releases again when the loop returns to a non-activated condition.

Setup

The loop has to be in a passive condition (no object in the loop area) during start-up and adjustment.

The loop detector will automatically calibrate when the reset button has been activated, which will be indicated by the red LED flashing.

The functioning can now be checked by activating the loop with the actual object. Now the yellow LED will go on, and the output relay will be activated according to the dip-switch settings. If the loop detector does not react, the sensitivity must be manual adjusted by means of the dip-switches.

Important: reset the system after changing the Dip-switch settings.

Temperature compensation

The frequency will increase as a result of decreasing temperatures and vice versa. To compensate for this, or any other situation that causes slowly change in frequency, the LU auto tunes constantly. That means if the frequency slowly there will be no detection. The auto tune function compensates for both increasing or decreasing in frequency.

Fault detection

This function is useful if the cable disconnects.
The alarm will be indicated via the red LED in front of the housing. This LED is constantly lighting when the loop is open or to large and flashing when a short circuit occurs or a loop is to small.

Sensitivity

8 sensitivity settings are available on the dip-switches in front of the module, to allow flexibility in configuration and application (Compensation for variation in loop construction).

Reset switch

The reset switch enables the detector to be manually reset during commis-

GB

sioning and testing. The detector will re-tune the sensing loop and becoming ready for vehicle detection.

Relay output

The single loop detector has two SPDT relays – one for pulse output and one for presence output.
The dual loop detector has two SPST relays – one for each loop.
Pulse output (one shot): It is possible to select the length of the output period to 0.2s or 1 second. The pulse output can be setup to activate on detection of a vehicle or when the vehicle leaves the loop.

Presence output: The output will be activated as long as there is a vehicle parked in the loop. It will be possible to activate a filter (ON-delay of 2 seconds), which prevents a false detection from a small or fast moving object.

Pulse output mode

The relay activates only for a short period when the vehicle enters or leaves the loop.

Permanent output mode

The relay will remain active as long as there is a vehicle parked in the loop.

Pulse length

Extends the pulse length from 0.2 sec to 1 sec.

On-delay

Prevents false detections of small or fast moving objects.

Outputs

Minimum switching current 10 mA @ 12 V

Rated insulation voltage 250 VAC (rms) (cont./elec.)

Relay Rating (AgNi 90/10)

Resistive loads	AC1	μ (micro gap)
	DC1	1 A / 250 VAC (250 VA)
Mechanical life (typical)		1 A / 30 VDC (30 W)
		≥ 15 × 10 ⁶ operations

Electrical life (typical) AC1 > 250'000 operations

Frequency range

13 - 120 kHz

Loop inductance

15 - 1500 μH

Operating frequency (f)

Relay output 1 Hz

Response time

400 mS

Environment

Degree of protection IP 20 / IEC 60529, 60947-1

Temperature

Operating -20° to +70°C (-4° to +122°F)

Storage -50° to +85°C (-58° to +185°F)

Approvals

UL508, CSA

CE marking

Yes

Product Description

Loop detectors for detection of vehicles. The vehicle loop detector is designed to handle all parking, drive-through and access control applications for controlling doors, gates, barriers or fences.

The principle is based on a change in the inductance within the loop when a metallic object (vehicles) is passing. The microprocessor evaluates the changes.

Specifications

Rated operational power

AC supply	3 VA
AC/DC supply	1.5 VA / 1.5 W

Delay on operate (t_y)

< 10 S Typ. 4 S

Outputs

Minimum switching current 10 mA @ 12 V

Rated insulation voltage 250 VAC (rms) (cont./elec.)

Relay Rating (AgNi 90/10)

Resistive loads	AC1	μ (micro gap)
	DC1	1 A / 250 VAC (250 VA)
Mechanical life (typical)		1 A / 30 VDC (30 W)
		≥ 15 × 10 ⁶ operations

Electrical life (typical) AC1 > 250'000 operations

Frequency range

13 - 120 kHz

Loop inductance

15 - 1500 μH

Operating frequency (f)

Relay output 1 Hz

Response time

400 mS

Environment

Degree of protection IP 20 / IEC 60529, 6