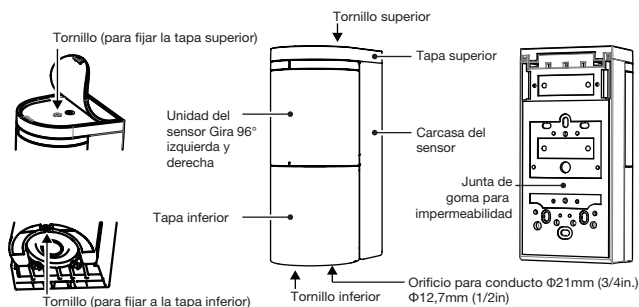


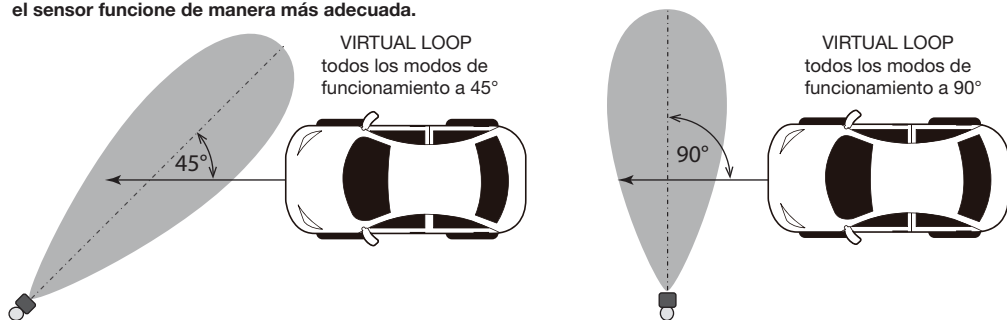
1. Diseño y función

OVS-02GT es un dispositivo basado en tecnología FMCW (24 GHz) y está diseñado para la detección de vehículos, hasta 35km/h y 8m.



2. Cómo funciona

Antes de instalar el sensor, determine el modo de funcionamiento requerido de acuerdo con los dos diagramas a continuación.
NOTA: El ángulo físico de detección y el ángulo seleccionable en "VIRTUAL LOOP" (45 - 90°) deben coincidir. Se permite una tolerancia de $\pm 15^\circ$; si se excede esta tolerancia, verifique qué modo de funcionamiento hace que el sensor funcione de manera más adecuada.



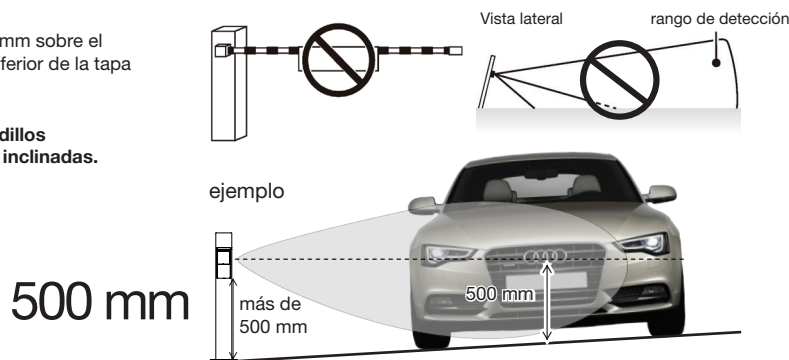
Modo Angular: El sensor debe detectar vehículos que se aproximan en un ángulo de 45° entre la dirección de desplazamiento del vehículo y la dirección de lectura del sensor. En este modo, la detección es unidireccional (solo acercamiento).

Modo Perpendicular: El sensor debe detectar vehículos que se aproximan en un ángulo de 90° entre la dirección de desplazamiento del vehículo y la dirección de lectura del sensor. En este modo, la detección es bidireccional.

3. Altura de instalación

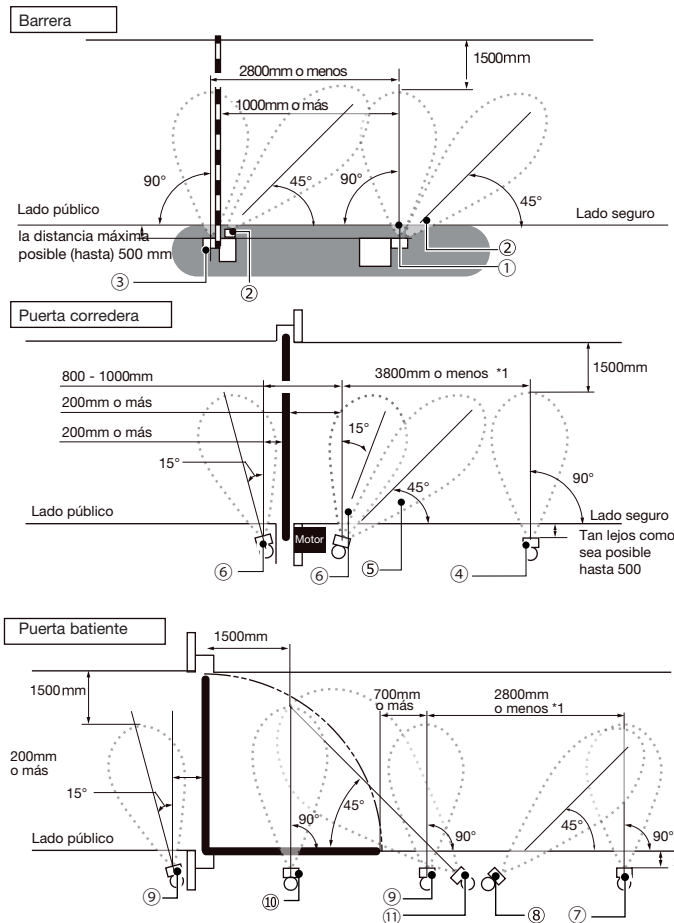
El sensor debe instalarse a 500mm sobre el suelo, medido desde la parte inferior de la tapa del sensor

NOTA: Considere aceras, bordillos y superficies particularmente inclinadas.



4. Ejemplos

A. instale el sensor siguiendo estas instrucciones



LISTA DE APLICACIONES

- ① Barrera - Activación 90°
- ② Barrera - Activación 45° (solo salida libre)
- ③ Barrera - Protección 90°
- ④ Barrera - Protección 90°
- ⑤ Puerta corredera - activación 45°
- ⑥ Puerta corredera - seguridad 90°
- ⑦ Puerta batiente - activación 90°
- ⑧ Puerta batiente - activación 45°
- ⑨ Puerta batiente - seguridad 90°
- ⑩ Puerta batiente - modo sombra bucle 90°
- ⑪ Puerta batiente - modo sombra bucle 45°

RESUMEN DE COLORES LED

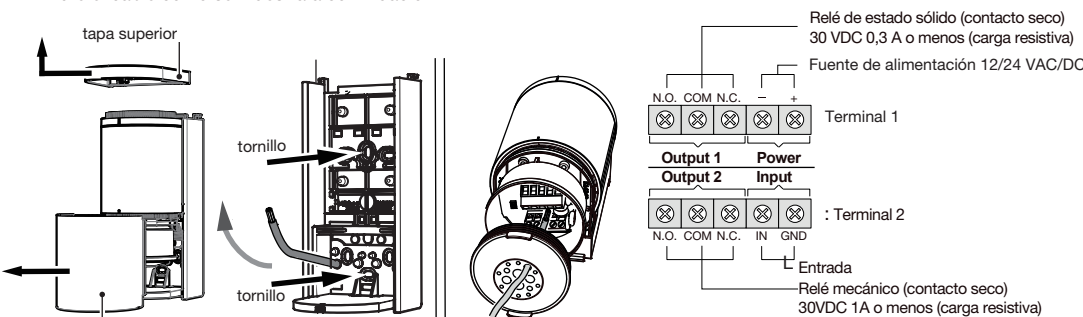
- **Verde:** espera - sin detección
- **Rojo:** detección
- **Amarillo:** pre-detección
- **Azul:** configuración de fábrica
- **Púrpura:** alta reflexión
- **Parpadeo rápido Azul/Verde:** calibración
- **Parpadeo rápido Rojo/Amarillo:** error de calibración (posibles objetos de alta reflexión en el área de detección)
- **Parpadeo rápido Rojo/Azul:** error de calibración (posibles objetos de alta reflexión en el área de detección)

Nota: parpadeo alternado de 1 segundo significa que el sensor está conectado a un dispositivo

5. Instalación y cableado

[1] Instale el sensor usando los tornillos suministrados en la caja. Enrute el cable como se muestra a continuación

[2] diagrama de cableado



6. Configuración vía App “VIRTUAL LOOP”

[1] Descargue la App desde el código 2D o búsquela como “OPTEX Virtual Loop” en AppStore o GooglePlay



[2] Inicie la aplicación y empareje el dispositivo con el sensor vía Bluetooth, selecciónelo desde el menú “lista de sensores”

[3] Establezca la contraseña

[4] Ingrese los datos en el menú “MENÚ INFORMACIÓN”

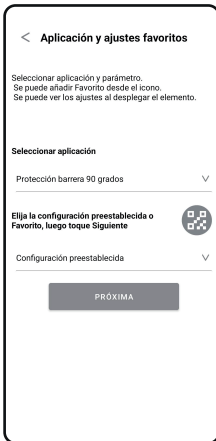
[5] Elija la aplicación correcta entre las disponibles

[6] Seleccione el rango de detección requerido en el menú “MENÚ DE PARÁMETROS”

[7] Retire objetos, vehículos y personas del área de detección y realice la calibración

[8] Ajuste los parámetros según sea necesario, enviándolos y confirmando cada cambio mediante el icono de punto rojo en la esquina superior derecha

LISTA DE APLICACIONES



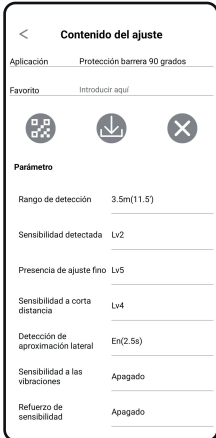
MENÚ PRINCIPAL



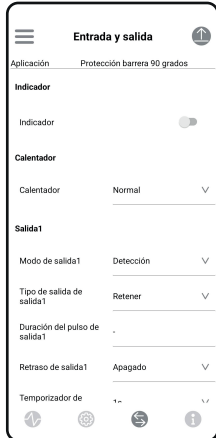
MENÚ DIAGNÓSTICO



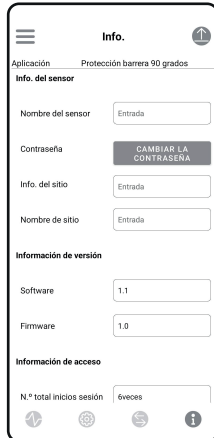
MENÚ DE PARÁMETROS



MENÚ ENTRADA-SALIDA

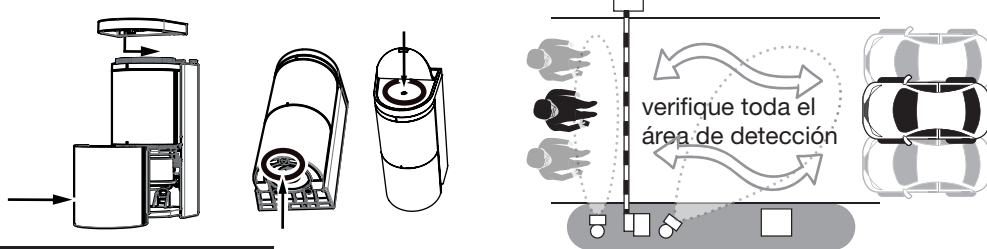


MENÚ INFORMACIÓN



7. Montaje del sensor

[1] Antes de montar el sensor, realice una comprobación operativa final con un vehículo o en “modo de verificación de área”



8. Especificaciones Técnicas

Método de detección	Microondas (FMCW)
Frecuencia	Microondas: 24GHz, Comunicación BLE: 2,4GHz
Respuesta	MIN 500ms
Tensión de alimentación	12 to 24V AC/DC
Consumo eléctrico	Calefactor activado: hasta 300 mA, Calefactor desactivado: hasta 90 mA (a 24 V)
Especificaciones	1 Salida de relé de estado sólido sin voltaje 30 VDC 0,3 A o menos (carga resistiva) (N.O./N.C.)
	2 Salida de relé mecánico sin voltaje 30 VDC 1 A o menos (carga resistiva) (N.O./N.C.)
Salida	Retardo (s)
	Hold timer (s)
	Modo
	Tipo
Entrada	Duración del pulso
	Especificación
	Modo
Aplicación	
Velocidad detectable del vehículo	
Configuración del dispositivo	Rango de detección
	Sensibilidad principal
	Ajuste fino
	Sensibilidad de corto alcance
	Detección de aproximación lateral [s]
	Sensibilidad a vibración
	Incremento de sensibilidad
	Temporizador de incremento de sensibilidad [s]
	Tiempo de respuesta del relé
	Temporizador de detección de presencia [min]
	Cancelación de puerta corredera
	On / Off
Indicador	Modo de operación estándar
	Modo conexión App smartphone
	Calibración
	Temperatura ambiente
Humedad ambiente de funcionamiento	
Grado de protección	
Ubicación de instalación	
Altura de instalación	
Ajuste de ángulo del sensor	
Peso	
Accesorios	

Las especificaciones están sujetas a cambios sin previo aviso para su mejora.

9. Información del fabricante



OPTEX EUROPE B.V. | EMEA HQ
Henricuskade 17, 2497 NB The Hague, NL
TEL.: +31 (0)70 4194 100 E-MAIL: info@optex.nl
WEB: www.optex-europe.com

GLOBAL HEADQUARTERS
5-8-12 Ogoto Otsu Shiga 520-0101, Japan
TEL.: +81-77-579-8360 FAX. +81-77-579-8190
WEBSITE: www.optex.co.jp/