

A3116 SENSORE MB IP54
A3117 SENSORE CORR IP54
A3118 SENSORE HB IP54
 Multisensore wireless per applicazioni industriali



Sensore di movimento e luce con rete mesh wireless a 2,4 GHz per applicazioni industriali. Può essere utilizzato in modalità autonoma o collegato via cavo a un massimo di 32 driver DALI.

Caratteristiche principali

- Alimentazione da rete 110-240 V CA
- Rete mesh wireless a 2,4 GHz, compatibile con Bluetooth LE e Zigbee 3.0
- Uscita DALI per un massimo di 32 driver, broadcast o indirizzata
- A3116: sensore di movimento per aree aperte a media altezza (Hmax 10 m - FOV 102°)
- A3117: sensore di movimento per corridoi di magazzino (Hmax 15 m - FOV 92°x45°)
- A3118: sensore di movimento per aree aperte a soffitto alto (Hmax 17 m - FOV 62°)
- Sensore di luce ambientale
- Montaggio a soffitto
- Grado di protezione IP54

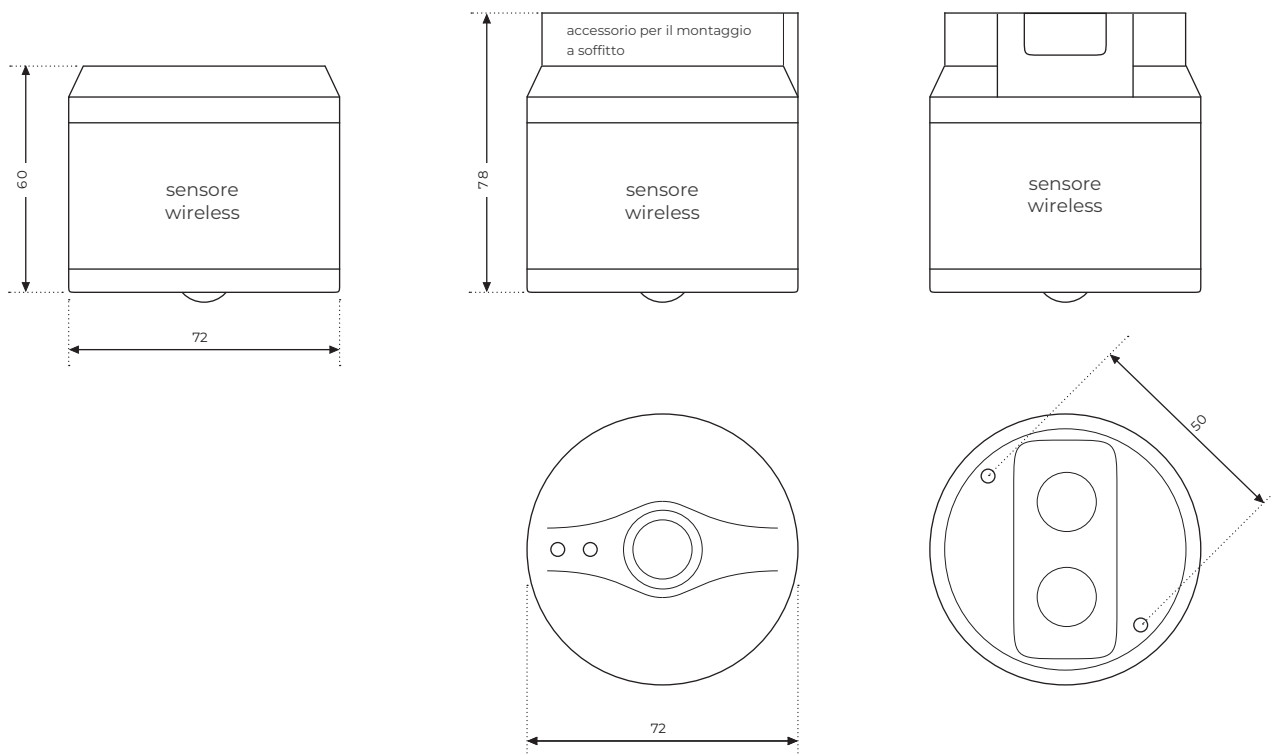
Modelli

CODICE	DESCRIZIONE
A3116	SENSORE MB IP54
A3117	SENSORE CORR IP54
A3118	SENSORE HB IP54

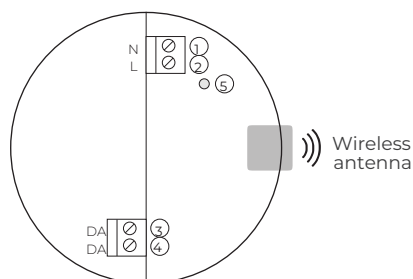
Specifiche tecniche

Potenza in ingresso	Alimentazione: 110-240 V CA, 50/60 Hz, max 2 W
Ricetrasmittitore radio	Frequenze operative: 2,402 GHz – 2,480 GHz Potenza di uscita massima: +10 dBm
Protocolli radio	Bluetooth LE e Zigbee per la domotica, attivi contemporaneamente
Interfaccia DALI	Controllo fino a 32 driver DALI: • Livello di illuminazione: trasmissione o indirizzata; • Diagnostica: indirizzata
Sensore di movimento A3116	Infrarossi passivi, Hmax 10 m - FOV 102° - 92 zone di rilevamento
Sensore di movimento A3117	Infrarossi passivi, Hmax 15 m - FOV 92°x45° - 176 zone di rilevamento
Sensore di movimento A3118	Infrarossi passivi, Hmax 17 m - FOV 62° - 128 zone di rilevamento
Sensore di luce	Intervallo da 5 lux a 500 lux (diretto). Altezza massima consigliata per il controllo a "circuitto chiuso" 10-12 m
LED di diagnostica	Alimentazione/Attività di movimento Lampeggiante verde: • il dispositivo non è collegato a nessuna rete Zigbee Lampeggiante blu: • il dispositivo è collegato a una rete Zigbee
Morsettiera	Morsetti a vite. Sezione del cavo 0,5-2,5 mm ² (AWG 13-20)
Condizioni ambientali di funzionamento	Temperatura ambiente (ta) da -10 °C a +55 °C. Umidità relativa dal 10% al 90% Temperatura massima dell'involucro (tc) 65 °C. Stoccaggio da -20 °C a +70 °C
Alloggiamento	Plastica IP54
Dimensioni	Ø72, H60 mm (H78 con accessorio per montaggio a soffitto)
Peso	100 g
Norme e legislazione	RADIO (RED - 2014/53/UE): EN 300328, EN 62311 SICUREZZA (LVD - 2014/35/UE): EN 61347-1, EN61347-2-11 EMC: EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 55015, EN 61547, EN 301489-1, EN 301489-17 Ambiente: direttive RAEE e RoHS

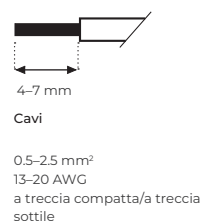
Dimensioni (mm)



Schema elettrico



1	L	Line
2	N	Neutral
3	DA	DALI (-)
4	DA	DALI (+)
5	RST	Zigbee reset



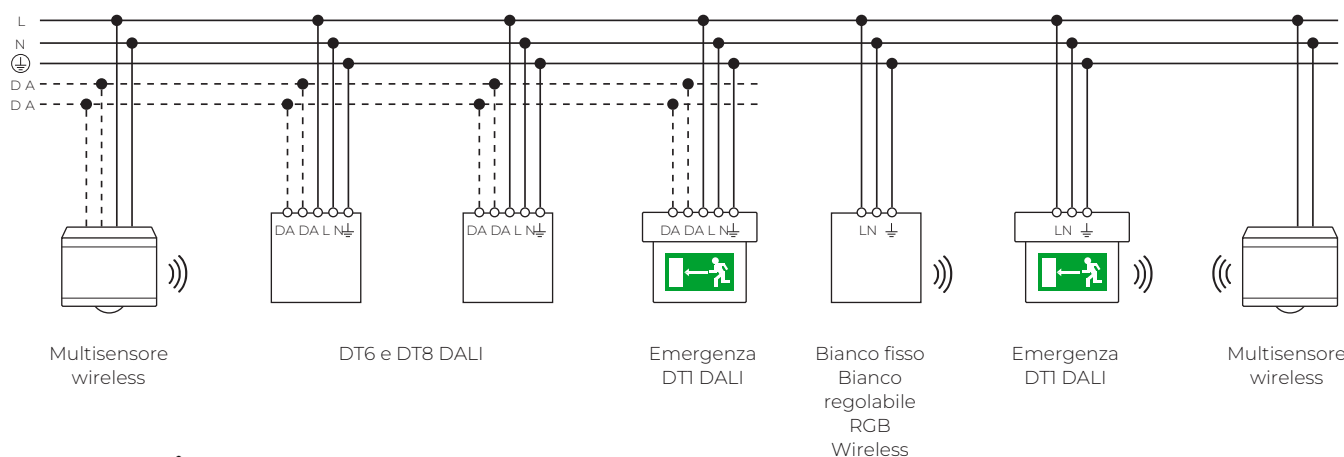
Specifiche del cavo bus DALI

Utilizzare un cavo non schermato e non intrecciato (adatto alla rete elettrica)

Sezione Ø 0,50 mm²	Lmax ≤ 100 m
Sezione Ø 0,75 mm²	Lmax ≤ 150 m
Sezione Ø 1,50 mm²	Lmax ≤ 300 m

Pulsante di reset Zigbee (RST)

Tenere premuto per 10 secondi per disconnettere il sensore dalla rete Zigbee



È possibile collegare un solo sensore a un singolo bus DALI, in grado di gestire un massimo di 32 driver.

Sensore di movimento PIR

Le prestazioni del sensore riportate nella tabella dell'area di rilevamento del movimento si riferiscono a una temperatura ambiente di 25 °C e a oggetti di dimensioni 70x25 cm (corpo umano) che si muovono a una velocità di 1,0 m/s.

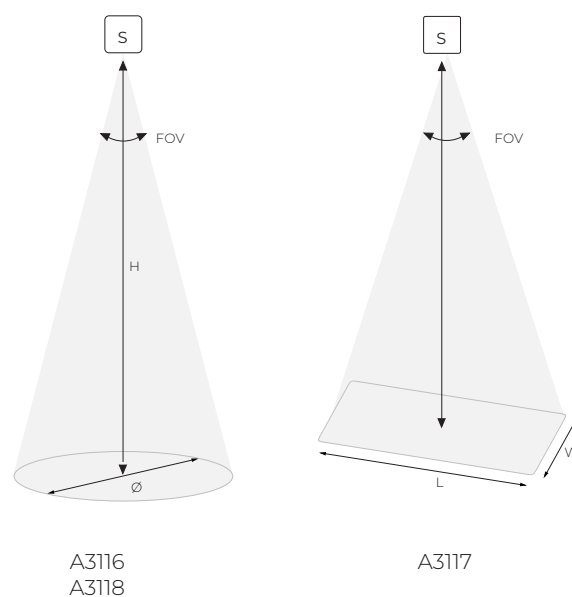
Note:

- Temperatura ambiente di funzionamento: da -20 °C a +60 °C (non utilizzare in presenza di ghiaccio o condensa).
- Tempo necessario per la stabilizzazione del segnale dall'avvio: max 30 sec.
- Il sensore non deve essere posizionato nelle immediate vicinanze di una corrente d'aria calda, poiché ciò potrebbe attivare il rilevamento del movimento.

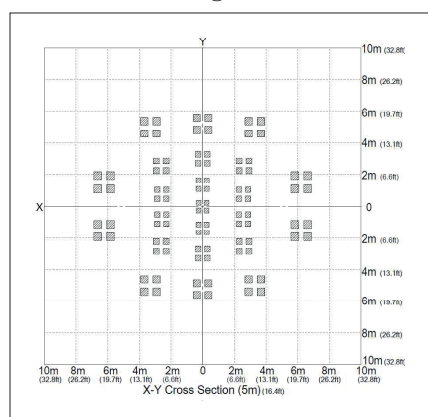
	A3116	A3117	A3118
Area di rilevamento (FOV - Campo visivo)	102°x92°	92°x45°	62°x62°
Zone di rilevamento all'interno del campo visivo	92	176	128
Altezza massima con una differenza di temperatura tra il bersaglio e lo sfondo di almeno 2 °C	-	10 m	12 m
Altezza massima con una differenza di temperatura tra il bersaglio e lo sfondo di almeno 4 °C	12 m	15 m	17 m
Altezza massima con una differenza di temperatura tra il bersaglio e lo sfondo di almeno 8 °C	17 m	-	-

H	A3116 Ø FOV 102°	A3117 LxW FOV 92°x45°	A3118 Ø FOV 62°
3 m	7,4 m	6,2 x 2,5 m	3,6 m
4 m	9,9 m	8,3 x 3,3 m	4,8 m
5 m	12,3 m	10,4 x 4,1 m	6,0 m
6 m	14,8 m	12,4 x 5,0 m	7,2 m
7 m	17,3 m	14,5 x 5,8 m	8,4 m
8 m	19,8 m	16,6 x 6,6 m	9,6 m
9 m	22,2 m	18,6 x 7,5 m	10,8 m
10 m	24,7 m	20,7 x 8,3 m	12,0 m
11 m		22,8 x 9,1 m	13,2 m
12 m		24,9 x 9,9 m	14,4 m
13 m		26,9 x 10,8 m	15,6 m
14 m		29,0 x 11,6 m	16,8 m
15 m		31,1 x 12,4 m	18,0 m
16 m			19,2 m
17 m			20,4 m

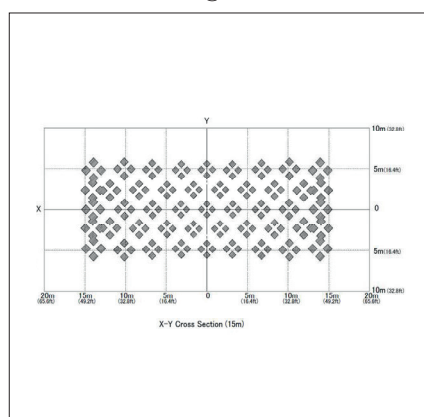
Area di rilevamento del movimento



A3116 @ H=5m



A3117 @ H=15m



A3118 @ H=12m

