



## Détecteurs de présence pirios 360P

44360P 2R (relais 2 canaux)  
4360P SLA (slave)

### Notice d'installation

#### Domaine d'utilisation

Les détecteurs de présence à infrarouge passifs pirios s'utilisent pour la commutation d'un ou plusieurs consommateurs (p.ex. éclairages ou ventilateurs) sur détection d'un mouvement et de lumière. Ils détectent des personnes présentes dans des bureaux, des salles de classe, des toilettes, etc.

Les pirios 360P ont un angle de détection de 360° et se montent au plafond.

Tous les appareils de la famille pirios se composent d'un capteur et d'un actionneur. Ils sont compatibles entre eux et s'utilisent seuls ou en association.

Le pirios SLA (Slave) sert à étendre le champ de détection du pirios Master (association simple). Il signale un mouvement et la luminosité ambiante au Master, mais ne commute lui-même aucune charge. Le Master décide en fonction de la luminosité ambiante qu'il mesure lui-même et du seuil de luminosité si la charge doit être commutée.



Les appareils pirios – à l'exception des exécutions étanch – s'utilisent exclusivement en intérieur (IP20). Les exécutions étanch (versions NAP et NUP) sont aussi autorisées pour l'extérieur (IP55).

Les appareils pirios ne sont **pas** utilisables pour des applications de sécurité.

#### Accessoires recommandés:

Set de réduction champ de détection (44360.SET);

Boîtier AP version rond (2101-44360.O...);

Cadre de montage NUP (923-NUP...);

Fond de boîtier NAP (902-NAP...).

#### Prescriptions de sécurité



Seul du personnel qualifié est habilité à connecter les appareils pirios au secteur domestique (230 V AC) et à les déconnecter de celui-ci. Danger de mort!

Avant d'intervenir sur des appareils pirios ou sur des consommateurs connectés, la ligne d'alimentation doit être coupée par le fusible monté en amont.

Les consignes et données de cette notice doivent être strictement observées.

La présente notice fait partie du produit et doit être remis au client final.

#### Données techniques

##### Généralités

##### Conditions d'environnement:

- Type de protection (CEI 60529) IP20, montage sec  
IP55, exécutions étanch service;

- Température ambiante IP20: -5 °C à +45 °C  
IP55: -20 °C à +50 °C  
stockage: -25 °C à +70 °C

Fusible aucun, protection de ligne 16 A max.

##### Capteur 44360P 2R/UNI

Angle de détection 360°  
Type de montage au plafond  
Hauteur de montage 2,5 m recommandée  
Critères de commutation  
- éclairage mouvement et luminosité  
- CVC (HLK) mouvement

##### Réglages:

- SENS (sensibilité) - / +  
- FUNC off / test  
- LUX 10–2000 Lux / LUX > ☼  
(seuil de luminosité) = indépendant de la luminosité  
- TIME ☼ 10 s à 40 min /  $\int$  IMPULSION  
(temporisation) on= 500 ms / off= 30 s  
- HLK ☼ 1–90 min /  $\int$  IMPULSION  
(temporisation) on= 500 ms / off= 30 s  
A partir de 5 min, un retard à l'enclenchement est actif

##### Dimensions:

- IP20 rond Ø 111 mm  
à partir du crépi 30 mm (ENC), 80 mm (AP)  
- IP20 carré 100 x 100 mm  
à partir du crépi 30 mm (ENC)  
- IP55 carré 88 x 88 mm  
à partir du crépi 40 mm (NUP), 85 mm (NAP)

##### Actionneur 44000 2R (relais 2 canaux)

Particularités ON/OFF /  $\int$  IMPULSION  
Profondeur d'encastrement 23 mm  
Tension nominale 230 V AC, 50 Hz  
Entrées 7 mA, 230 V AC  
Courant nominal de la sortie 10 A  
Puissance absorbée 0,4 W  
Types de charges  
- Lampes LED 450 W/WA  
- Lampes halogène HT 2300 W  
- Lampes halogène BT avec transfo conv. 1500 VA  
avec transfo électr. 600 W/WA  
- Lampes à économie d'énergie 600 W/WA  
- Ballasts électroniques (BE) 600 W/WA

##### Capteur 44360P SLA

Identiques au capteur 44360P 2R/UNI à l'exception des données suivantes:

Détection mouvement / en fonction de la luminosité

##### Réglages:

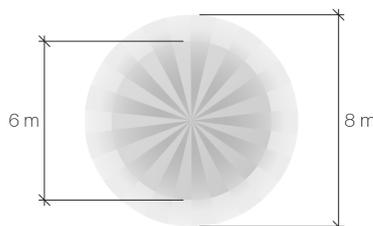
- SENS - / +  
- FUNC off / auto / test  
- LUX 10–2000 Lux / LUX > ☼  
(seuil de luminosité) = indépendant de la luminosité

##### Actionneur 44000 SLA (slave)

Particularités extension sans fonction de commutation  
Profondeur d'encastrement 23 mm  
Tension nominale 230 V AC, 50 Hz  
Puissance absorbée 0,4 W

##### Champ de détection

Hauteur de montage	Champ de détection		
	présence	mouvement	avec réduction
2 m	Ø 5 m	Ø 7 m	Ø 3,2 m
2,5 m	Ø 6 m	Ø 8 m	Ø 4 m
3 m	Ø 7 m	Ø 10 m	Ø 4,8 m



#### Installation

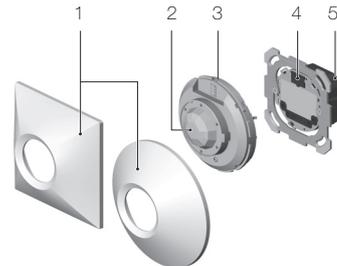


Attention, n'entreprendre l'installation que si les appareils sont hors tension (vérifier au moyen d'un multimètre). Étant donné qu'il faut systématiquement considérer les connexions des appareils pirios comme étant sous tension, il convient de respecter la norme sur les installations basse tension (NIN) SEV 1000 concernant la déconnexion des charges.

Tous les appareils pirios associés doivent être alimentés par la même phase et protégés par le même groupe de fusibles.

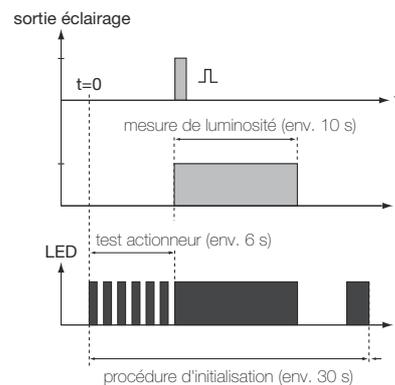
#### Procédure de montage

1. Contrôlez la puissance absorbée du consommateur à connecter (voir caractéristiques techniques sur le consommateur et les données relatives à l'actionneur). Les puissances nominales indiquées ne doivent pas être dépassées.



- Connectez l'actionneur (5) selon le schéma (page suivante ou manuel système).
- Montez l'actionneur.
- Respectez les indications concernant l'évacuation d'eau pour les applications IP55 (NAP/NUP) (notice séparée).
- Enlevez la feuille de protection de la fiche femelle (4).
- Placez le capteur (2) sur l'actionneur (5) de telle manière que les contacts mâles à 8 pôles (3) s'engagent dans la fiche femelle (4) de l'actionneur.
- Insérez le capteur jusqu'à l'enclenchement des ressorts de maintien.
- Mettez le détecteur sous tension. La procédure d'initialisation d'environ 30 s commence.
- Exécutez le test de mouvement (voir le manuel système) et procédez aux réglages fins éventuellement souhaités.
- Montez la couverture (1) (IP20: en tournant dans le sens horaire jusqu'au verrouillage de la fermeture à baïonnette).

#### Procédure d'initialisation



Pendant la procédure d'initialisation, les fonctions de pousoir sont **inactives**.

## Réglages

### Commutateurs DIP (uniquement 2R/UNI)



Position **MASTER** (= configuration usine):

Le détecteur est employé comme Master et dans l'association de zones comme appareil principal. Il reçoit l'information 'mouvement' des Slaves et appareils secondaires connectés ainsi que les commandes des poussoirs connectés (230 V, zeprtron).

Position **SLAVE**:

Le détecteur fonctionne comme appareil secondaire. En cas de détection de mouvement, il commande l'éclairage (avec temporisation) en fonction de la luminosité ambiante qu'il mesure dans la zone secondaire et signale le 'mouvement' à l'appareil principal.

Position **AUTO** ⚙️ (= configuration usine):

Enclenchement et déclenchement automatiques d'éclairage en fonction des informations de mouvement et de luminosité.

Position **MAN** ⚙️:

Le détecteur ne répond pas automatiquement au mouvement et à la luminosité, il doit être obligatoirement activé avec le poussoir. Le déclenchement est automatique après absence de mouvement et expiration de la temporisation. Cette fonction est souvent prescrite et utilisée pour économiser de l'énergie.

Position **M-LUX** (= configuration usine):

Dans une association, seule la mesure de luminosité du Master est prise en compte.

Position **M/S-LUX**:

La mesure de luminosité est réalisée dans toute l'association (association de luminosité). Dès qu'un mouvement est détecté dans une partie de l'association et que la luminosité ambiante est insuffisante, l'éclairage est enclenché.

Position **LUX → ON** (= configuration usine):

Le détecteur enclenche l'éclairage si la luminosité ambiante est insuffisante et qu'il détecte un mouvement. L'éclairage reste enclenché tant qu'un mouvement est détecté, puis pendant la temporisation réglée. La mesure de luminosité n'est pas prise en compte pendant la durée d'enclenchement d'éclairage.

Position **LUX → ON/OFF**:

Le détecteur enclenche l'éclairage si la luminosité ambiante est insuffisante et s'il détecte un mouvement. L'éclairage reste enclenché tant qu'un mouvement est détecté, puis pendant la temporisation réglée, ou jusqu'à ce que la luminosité ambiante devienne suffisante. Dès que la luminosité ambiante devient suffisante, l'éclairage déclenche même si un mouvement est détecté.

### Potentiomètres

Les potentiomètres disposent d'un cran au niveau des butées droite et gauche ainsi qu'à mi-chemin. La position médiane ou HLK off (configuration usine) couvre la plupart des besoins. Régler les potentiomètres au moyen d'un tournevis équipé d'une lame n° 2.

### Potentiomètre SENS



Le potentiomètre SENS sert à régler la **sensibilité** de la détection de mouvement.

La position médiane est la position recommandée. Si l'éclairage s'enclenche fréquemment, (p.ex. des courants d'air ou la chaleur de lampes déclenchent inopinément le capteur), diminuer la sensibilité en tournant le potentiomètre vers le "-". Si le détecteur commute trop peu ou trop tard, augmenter la sensibilité en tournant le potentiomètre vers le "+". Un réglage trop sensible peut toutefois conduire à des commutations erronées.

Avec une sensibilité plus faible, la portée diminue et le nombre de commutations indésirables diminue.

### Potentiomètre FUNC / LUX



Le potentiomètre FUNC / LUX sert à régler le **seuil de luminosité**, à **désactiver** le détecteur ou à **tester** le champ de détection.

**Seuil de luminosité LUX:** Pour une luminosité ambiante **inférieure** à la valeur du réglage de seuil, le détecteur enclenche la sortie éclairage dès qu'il détecte un mouvement. La position médiane (●) (crêpuscule) correspond à la luminosité ambiante habituellement nécessaire dans la zone d'utilisation de ces détecteurs.

Si le seuil de luminosité est décalé dans la direction ● (lune), le détecteur commute pour une luminosité ambiante plus faible.

Si le seuil de luminosité est décalé dans le sens ⚙️ (soleil), le détecteur commute pour une luminosité ambiante plus élevée.

Si le potentiomètre est positionné entre ⚙️ (soleil) et **test**, le détecteur de mouvement commute sur détection d'un mouvement **indépendamment de la luminosité**.

**off:** La détection de luminosité et de mouvement est désactivée, ce qui signifie que le détecteur est désactivé. Une temporisation éventuellement en cours est interrompue, le détecteur coupe le courant. Toute action sur un poussoir est répercutée.

**test:** Cette fonction sert à contrôler le champ de détection.

La lumière artificielle et la LED (sous la lentille) sont enclenchées à chaque détection de mouvement. Le réglage LUX n'est alors pas pris en compte. La lumière artificielle et la LED sont de nouveau déclenchées après 10 s.

**i** Pendant ce temps, les fonctions de poussoir sont **inactives**.

**auto** (uniquement SLA): Le Slave fonctionne normalement en extension de champ. Il reçoit des commandes des poussoirs connectés et envoie l'information 'mouvement' au Master.

### Potentiomètre TIME ⚙️ (uniquement 2R/UNI)



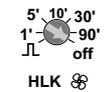
Le potentiomètre TIME ⚙️ sert à régler la **temporisation** ou à activer la fonction **IMPULSION**.

**Temporisation:** Après la dernière détection de mouvement, le déclenchement intervient après la temporisation réglée (entre 10 secondes et 40 minutes). Le réglage entre deux graduations est linéaire.

**IMPULSION:** Le détecteur génère une impulsion toutes les 30 s tant qu'il détecte un mouvement. Cette fonction peut être utilisée par exemple pour réarmer une minuterie externe (minuterie pour cage d'escalier).

**i** La **minuterie pour cage d'escalier commandée** (raccordement ⚙️) doit être redéclenchable. Ne pas utiliser de commutateur pas à pas! La temporisation doit être supérieure à 30 secondes.

### Potentiomètre HLK ⚙️ (uniquement 2R/UNI)



Le potentiomètre HLK ⚙️ sert à régler la **temporisation** pour la sortie CVC (⚙️), à activer la fonction **IMPULSION** ou à **désactiver** la sortie CVC (⚙️).

**Temporisation:** Après la dernière détection de mouvement, le déclenchement intervient au bout de la temporisation réglée (entre 1 et 90 minutes). Le réglage entre deux graduations est linéaire. A partir de 5 min, un retard à l'enclenchement égal à la temporisation divisée par 8 est actif en plus.

**IMPULSION:** Le détecteur génère une impulsion toutes les 30 s tant qu'il détecte un mouvement.

**off:** La sortie CVC (⚙️) est inactive, toute action sur un poussoir est retransmise (configuration usine).

### Légende du schéma

- N Conducteur neutre
- L Conducteur de phase (230 V AC, 50 Hz)
- ⚙️ Sortie éclairage commutée
- ⚙️ Sortie CVC (HLK) commutée
- T/K Entrée poussoir pour Encl./Eco-Décl. (⚙️) ainsi que connexion de communication pour l'appareil secondaire ou le Slave
- Z Master: entrée poussoir pour le redéclenchement Appareil secondaire: entrée poussoir pour la fonction Encl./Eco-Décl. (⚙️) pour zone secondaire Slave: réservé
- K2 Entrée poussoir pour Encl./Eco-Décl. (⚙️)

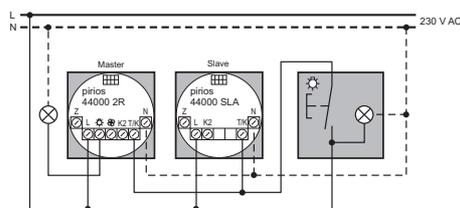
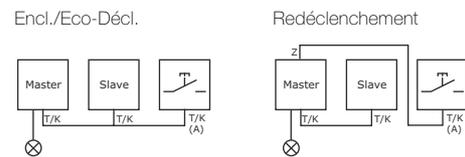


fig. 1 Fonction de poussoir Encl./Eco-Décl.

Il est possible de raccorder jusqu'à 10 appareils au Master (p.ex. 3 Slaves et 7 poussoirs zeprtron)! Le nombre de poussoirs classiques est illimité.

La longueur de la liaison aux poussoirs ne doit pas dépasser 100 m.



**Note:**

En cas d'utilisation d'une minuterie de cage d'escalier: Raccordement à ⚙️

Exemples de poussoirs:

Conventionnel: 7563.AR...  
Si lumineux: 7563.ARK...  
Electronique: 3320... (zeprtron)

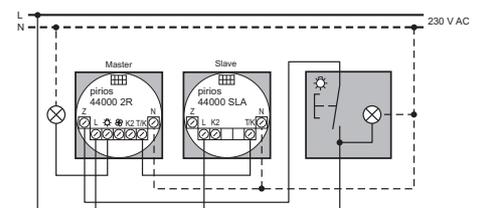


fig. 2 Fonction de poussoir Redéclenchement

Tous les appareils pirios associés doivent être alimentés par le même conducteur de phase et protégés par le même groupe de fusibles.