

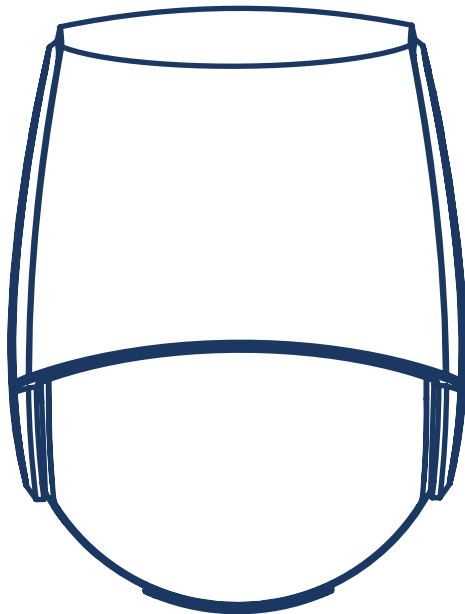
LZR®-WIDESCAN

工业门开启，存在检测和安全*保护传感器

2

下载安装

LZR WIDESCAN app!



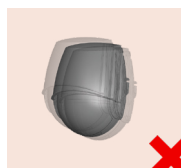
用户手册适用于SW 0400及更高版本
参见产品标签查询序列号

*参考第4页

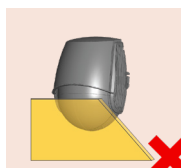
A Halma company



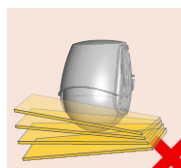
安装 & 维护注意事项



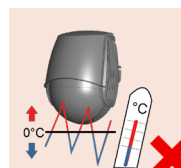
避免剧烈的振动



禁止遮挡激光透镜



检测区域内, 避免存在移动的物体



避免暴露在骤变或极端的温度环境中



传感器安装完毕后, 进行自学习前, 请揭掉保护膜



用质地柔软、干净潮湿的微纤维布擦拭激光透镜, 建议使用光学镜头清洁剂



禁止使用破坏性的工具或干毛巾擦拭光学部件



避免直接进行高压清洗

安全须知

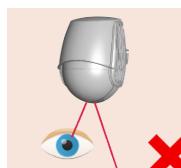


设备包含不可见激光光幕和可视激光光点。
可打开可视光点辅助安装调试过程中精准定位检测区域。
调试结束正常运行时关闭可视光点。
请勿直视可视激光束。



小心!

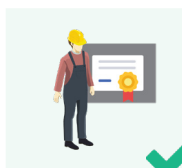
超出此用户手册以外的其他控制、调整以及操作流程有可能导致辐照伤害。



请勿直视激光发射器或可见激光束



安装传感器的金属底座必须正确接地



只有受过培训的合格人员才能安装和设置传感器



测试传感器功能良好后方可离开安装现场



如非授权人员进行非授权的维修或尝试维修, 则保修失效

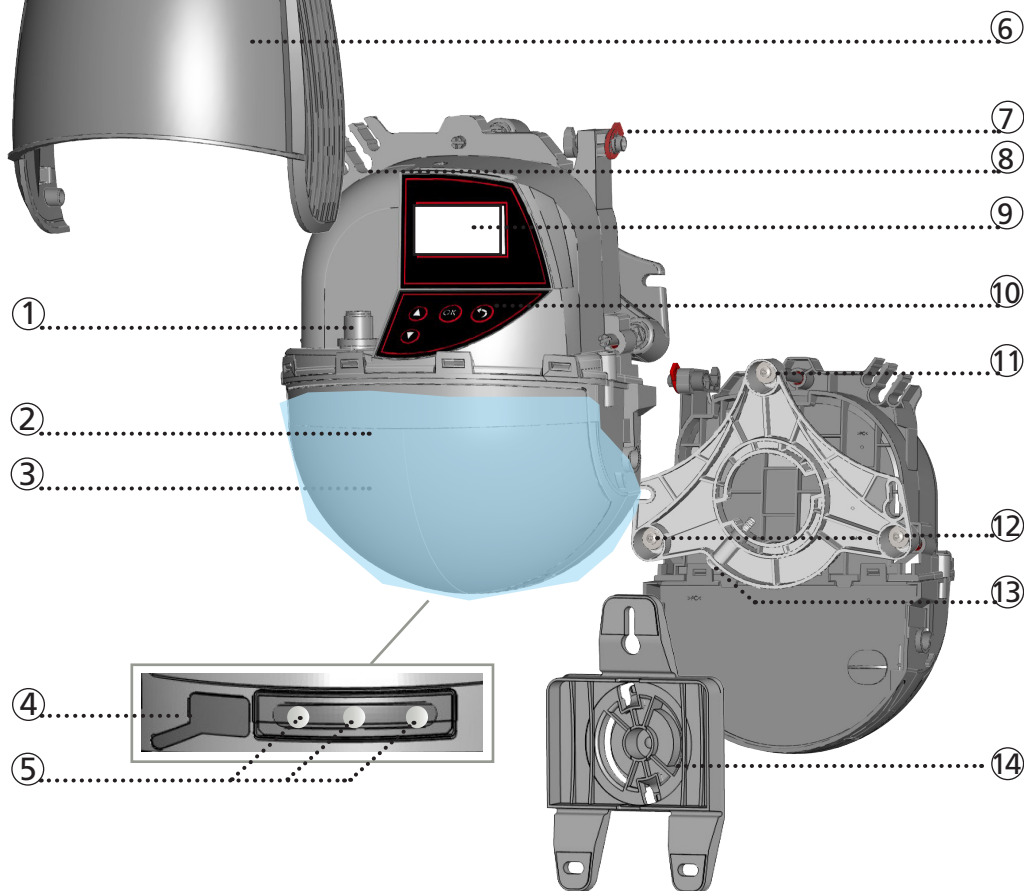


- 设备不得用于指定用途外的其他途径, 否则传感器制造商将不对传感器提供保障。
- 门系统制造商要负责实施风险评估, 且传感器安装和门机系统需符合国家和国际法规以及门类安全性的标准。
- 由于不当安装或不当调试而产生的故障, 传感器制造商将不承担责任。
- 由于不正确使用、安装或不当调整传感器而造成的伤害或损坏, 传感器制造商不承担责任。

结构描述

LZR®-Widescan是一款具有开启和存在检测功能的工业门用传感器。

- | | |
|-------------|------------------|
| 1. 接线端子 | 8. 电缆走线槽 |
| 2. 保护膜 | 9. LCD显示屏 |
| 3. 激光透镜 | 10. 按键 |
| 4. USB接口保护盖 | 11. 倾斜角度调节螺钉 (1) |
| 5. LED指示灯 | 12. 平行角度调节螺钉 (2) |
| 6. 外壳 | 13. 侧角锁紧螺钉 (1) |
| 7. 外壳锁 | 14. 安装支架 |



如何使用遥控器

通过遥控器设置访问密码:



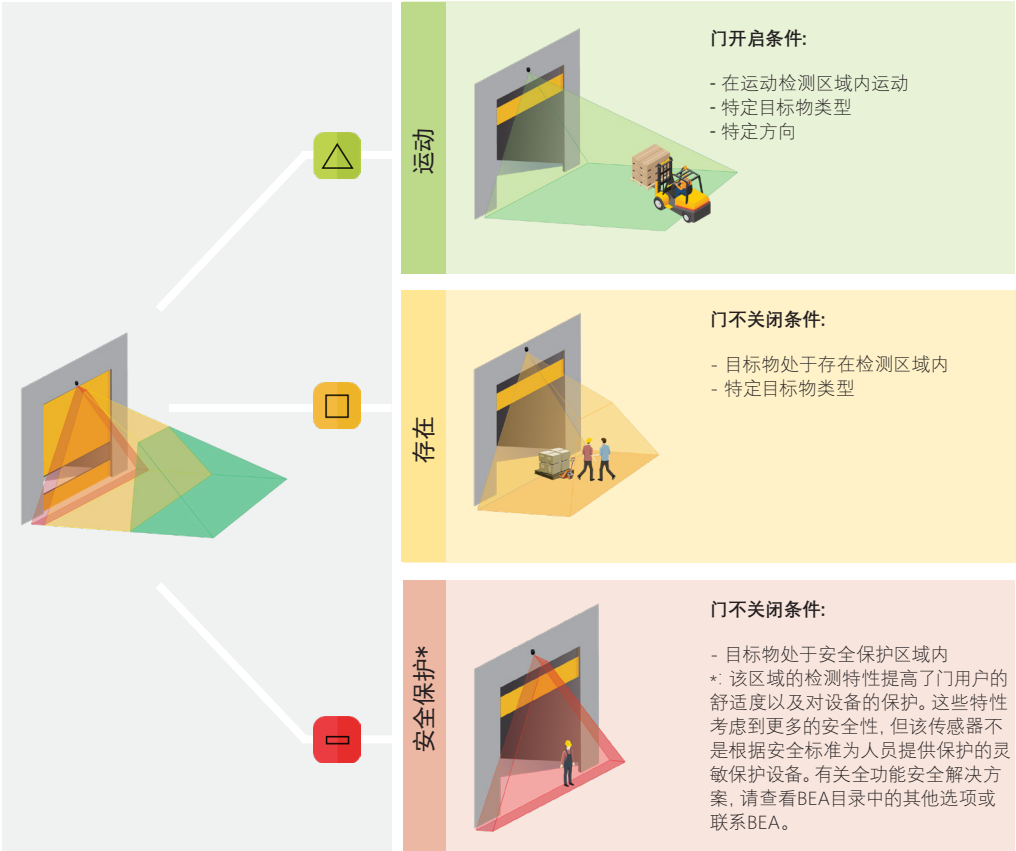
通过遥控器删除访问密码:



输入访问密码

基本原理: 功能&目标物

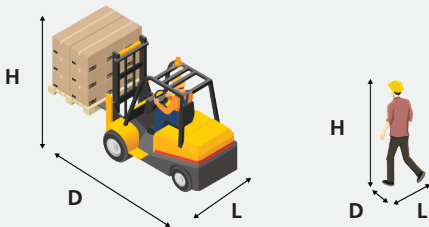
3个主要功能, 可以分别创建3个具有特定检测特征的重叠检测区域:



4个附加功能。所有检测功能都可以组合使用触发特定输出 (输出功能说明参见16页)。

- 运动 +: 检测运动检测区域内已设定的其他类型运动目标物
- 虚拟拉绳: 检测已完成学习的拉绳检测区域内的静止目标物
- 速度: 检测低于设定速度的目标物
- 高度: 检测高于设定高度的目标物

传感器根据目标物的高度, 宽度和深度特征进行三维分析检测。

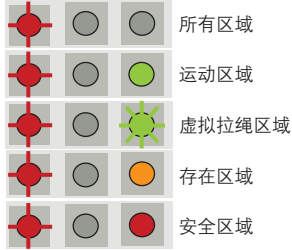


LED-信号

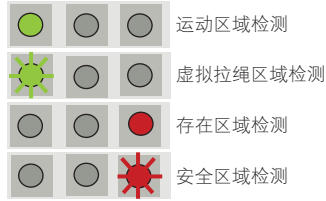


设置

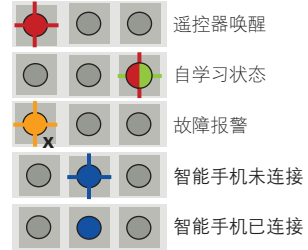
红外遥控模块



检测



通用



标识解释



出厂值



注意!



注释

主要功能:

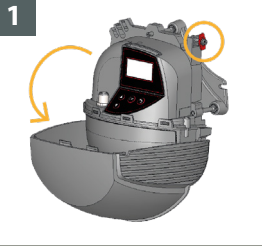


附加功能:

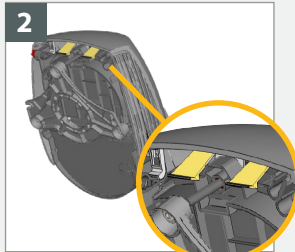


打开传感器

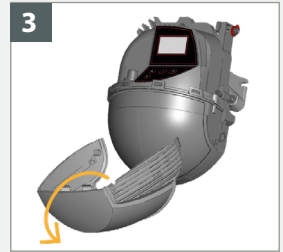
打开传感器



打开传感器之前, 确保外壳已解锁 (红色外壳锁)

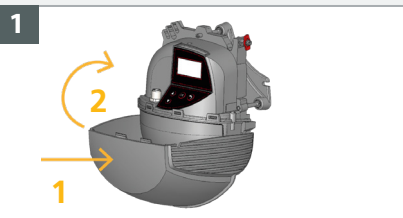


拉出顶部2个卡扣并倾斜打开上盖

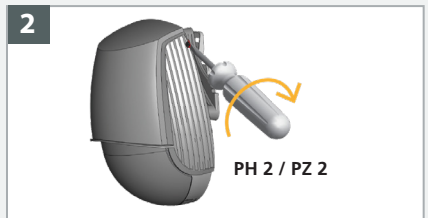


如有需要, 安装传感器前将外壳完全拆卸

关闭传感器



1. 稍微展开盖子, 水平夹住。
2. 盖上盖子。

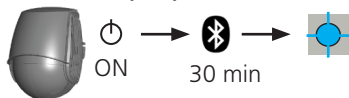


顺时针旋转螺丝, 锁住盖子。

1. 下载LZR-WIDESCAN安装应用程序。



2. 激活蓝牙 (BLE)



给传感器上电或者断电后重新上电来激活蓝牙功能，30分钟内蓝牙功能会一直保持开启，激活蓝牙功能后传感器的蓝牙指示灯闪烁蓝色。



确保您的智能手机上的蓝牙已激活，并且传感器的蓝牙指示灯闪烁蓝色。



打开LZR®-WIDESCAN移动应用程序并连接到传感器。蓝牙配对成功后，蓝牙功能指示灯变成蓝色常亮状态。

激活蓝牙功能有不同方法，详情请参考产品包装盒内说明书或者联系比业电子获取技术支持。

遥控器设置参数



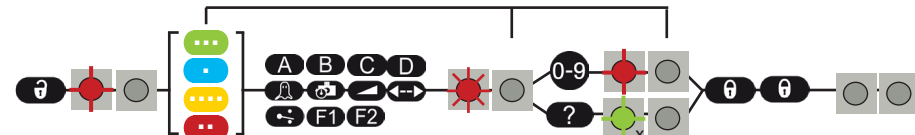
解锁后，红色LED指示灯闪烁，此时，传感器可通过遥控器进行参数调整。



若解锁后红色LED灯快速闪烁，则需输入1-4个数字访问密码，若不知道访问密码，**切断并重启电源**。在1分钟内，可以无需密码访问传感器。



调整过程结束后，需锁定传感器。

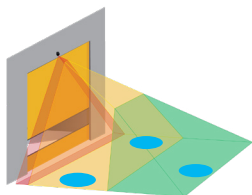


如有需要，请先选择对应的检测区域（此时右侧相应的LED指示灯亮起），接着输入参数再调整数值。

x = 闪烁的次数 = 参数值

2x 1x 3x 1x 5x = 检测区域宽度: 2.35 m

- 运动
- 拉绳
- 存在
- 安全



打开可视光点	
自学习: 安装	0
自学习: 拉绳	1/2/3
预设值	3/4/5
恢复出厂值	8/9

LCD设置参数值



开启可视光点

双击



开启 CENTRE TOOL 校正定位检测区域中心

长按



如有需要输入密码
«Specific» 菜单密码: 1234

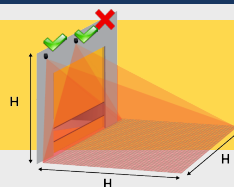


1a 安装 & 接线



安装高度: 在技术参数描述范围内越高越好
检测区域尺寸取决于安装高度

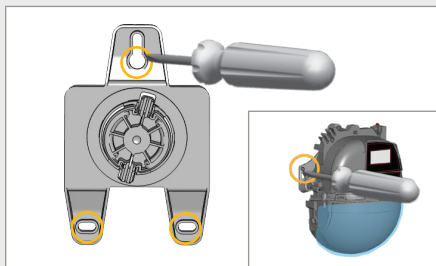
安装位置: 门中心或左上角位置
避免安装在门右侧



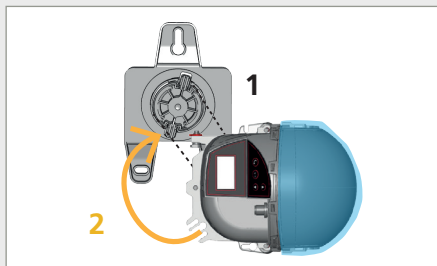
安全地安装传感器。电缆必须按照良好的规范安装, 以防止机械损伤。



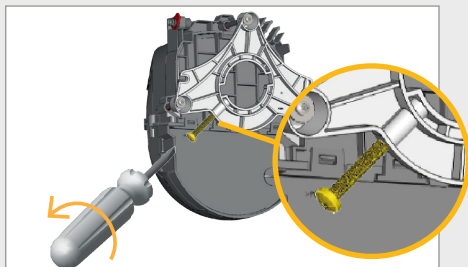
根据环境需求可使用通用支架附件



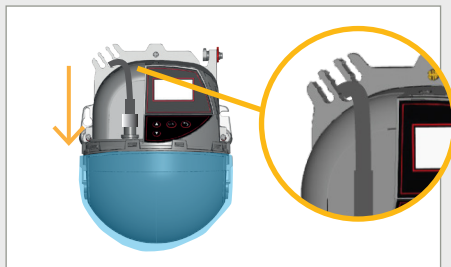
将安装支架固定在墙上。也可以不使用支架, 直接将传感器安装在墙上。



将传感器固定在安装支架上, 如图所示进行旋转, 直至完全吻合。



如需调节角度, 旋开角度锁紧螺钉。



电缆插入连接器, 经走线槽穿出, 无需盘线 (如图示)。

传感器	门控制器
	红色 黑色 电源
* {	黄色 黄色 输出 1**
* {	粉色 粉色 输出 2**
* { COM	绿色 继电器**
NO	白-绿
NC	绿-灰
测试	蓝色 蓝色

接线:

* 无检测时的输出状态

** 如果需要, 可以配置输出功能 参见16页。

1b 检测区域定位

首先, 移去激光透镜表面的蓝色保护膜。



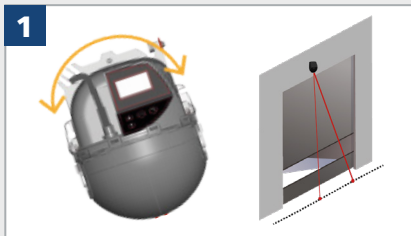
根据传感器安装在门上的方式, 执行以下步骤:

- A. 如果传感器安装在门的中央
- B. 如果传感器安装在门的左侧或右侧*

*注意, 右侧安装可能会改变运动检测的性能。

A. 如果传感器安装在门的中央

平行角度

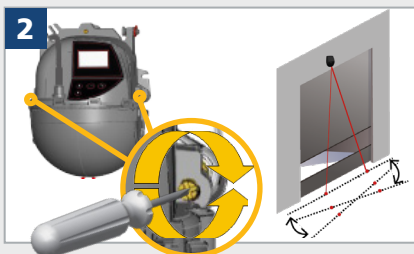


旋转传感器, 使红点的中心与门的中心对齐。

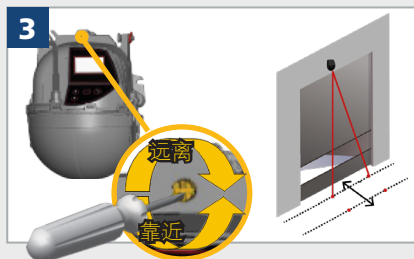
激活红点:

- 按2x键  (产品按键)
- 按2x  (红外遥控)
- 移动应用程序。

倾角

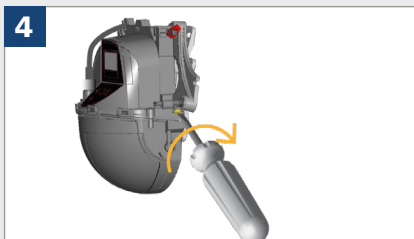


通过调整一侧的一个或两个螺丝, 确保激光光幕与门平行。



转动激光光幕顶部的螺丝, 使激光光幕靠近或远离门。

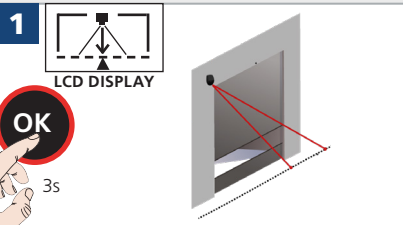
关闭传感器



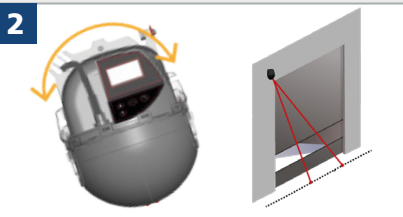
小心地拧紧角度锁附螺丝, 锁定传感器位置。确保红点没有移动。

B. 如果传感器安装在左侧(或右侧)

平行角度

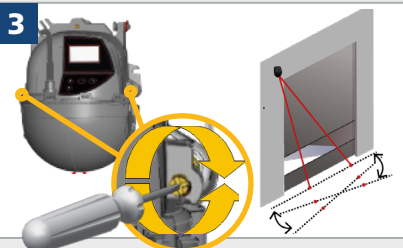


长按确定唤出状态指示功能, 双击“OK”按键激活可视光点。

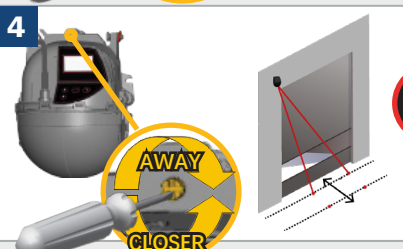


旋转传感器, 使可视光点的中心与门的中心对齐。

倾角



通过调整一侧或者两侧的螺丝, 确保激光光幕与门平行。

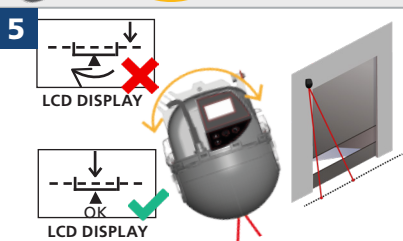


调整传感器上方的螺丝, 使激光光幕靠近或者远离门至合适位置。

按“OK”确认。



外倾角

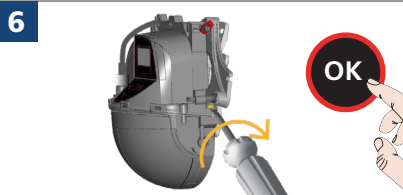


查看LCD显示屏上的居中工具。

旋转传感器, 直到两个箭头在LCD屏幕上对齐。

可视光点必须偏离门中心位置, 确保传感器检测区域对称地覆盖门前区域。

关闭传感器

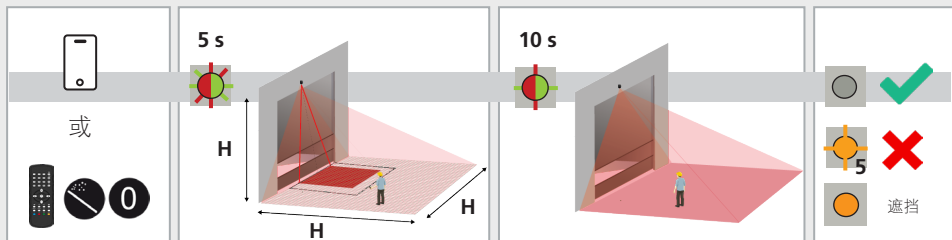
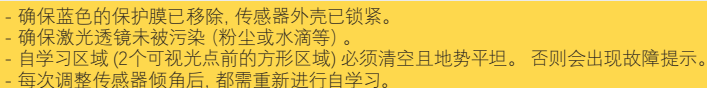


小心地拧紧角锁附螺丝, 锁定传感器位置。确保红点没有移动。

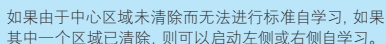
按OK退出并关闭可视光点。

2a 自学习: 安装

自学习可以通过智能手机或遥控器启动。

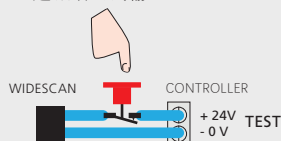


自学习完成。如未完成, 参见故障提示。



2b 自学习: 背景

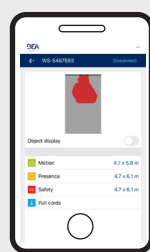
通过激活测试输入



提示:在测试线(24VDC)上添加一个按钮。在3秒内按下此按钮(切断输入)启动后台自学习。

2c 自学习: 检测范围自定义

检测范围自学习允许用户自己定义全部功能的检测区域范围或者某一项功能的检测区域。



如果可能的话, 通过使用移动应用程序查看自定义检测范围是否正确完成。

3 预设定

用户可以选择以下任一预设定模式。可根据实际应用自动调整若干参数。
如有需要,也可通过遥控器手动调整参数(参见 p. 12)。

(加粗字体= 不同于出厂值)

标准模式



- 开放空间
- 多方向交通
- 右侧和/或左侧有储物区



- 区域宽度: 最大, 区域止于: 最大
- 目标物类型: **车辆**
- 方向: **单向CTR +**



- 区域宽度: 最大, 区域止于: 3m
- 目标物类型: **车辆**
- 最长存在时间: 30分钟



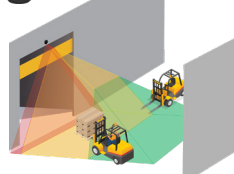
- 区域宽度: 最大, 区域止于: 0.4m
(始终检测区域内大于25cm的目标物)

输出1 - 运动或拉绳

输出2 - 存在或安全

继电器 - 存在 + 高度

走廊模式



- 有限空间
- 多方向交通
- 无储物区



- 区域宽度: 最大, 区域止于: 最大
- 目标物类型: **车辆**
- 方向: 单向CTR



- 区域宽度: 最大, 区域止于: 2m
- 目标物类型: **车辆**
- 最长存在时间: **无限**



- 区域宽度: 最大, 区域止于: 0.4m
(始终检测区域内大于25cm的目标物)

输出1 - 运动或拉绳或安全

输出2 - 存在或安全

继电器 - **速度触发**

角落模式



- 角落
- 无横向交通
- 右侧和/或左侧有储物区



- 区域宽度: 最大, 区域止于: 最大
- 目标物类型: **车辆**
- 方向: **单向**



- 区域宽度: 最大, 区域止于: 3m
- 目标物类型: **车辆**
- 最长存在时间: 30分钟



- 区域宽度: 最大, 区域止于: 0.4m
(始终检测区域内大于25cm的目标物)

输出1 - 运动或拉绳或**存在**

输出2 - 存在或安全

继电器 - 存在 + 高度

遥控器设置概述 (可选)

	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	
	0 1 2 3 4 5 6 7 8 9										
	自学习	安装	检测范围 自定义								
	预设定			标准 模式	走廊 模式	角落 模式					
	维护模式	维护模式可将3路输出信号功能关闭15分钟, 以便于安装过程, 门自学习或维护工作。重复该操作以退出维护模式。									
	恢复出厂设置	全部: 所有数值恢复到出厂值 部分: 除输入和输出外, 所有数值恢复到出厂值							全部	部分	
	可视光点	开启可视光点 (15分钟内有效), 重复该操作可关闭。									
	安全	0 1 2 3 4 5 6 7 8 9									
	自学习		检测范围 自定义								
	检测区域宽度	0 0 0 - 9 9 9	000 - 999 cm	999 cm							
	检测区域止于 (深度)	0 0 0 - 9 9 9	000 - 999 cm	040 cm							
	抗干扰度		1	2	3	4	5				
	盲区		5 cm	10 cm	15 cm	25 cm	35 cm	50 cm	75 cm	100 cm	125 cm
	拉绳开关	0 1 2 3 4 5 6 7 8 9									
	自学习		# 1	# 2	# 3						
	目标物类型		行人					车辆 XL (VH)	车辆	任何	
	最短存在时间	0 s	1 s	2 s	3 s	4 s	5 s	6 s	7 s	8 s	停止
	最长存在时间		30 s	1 min	2 min	5 min	10 min	30 min	60 min	120 min	无限
	存在	0 1 2 3 4 5 6 7 8 9									
	自学习		检测范围 自定义								
	检测区域宽度	0 0 0 - 9 9 9	000 - 999 cm	999 cm							
	检测区域止于 (深度)	0 0 0 - 9 9 9	000 - 999 cm	300 cm							
	检测区域始于	0 0 0 - 9 9 9	000 - 999 cm	000 cm							
	目标物类型	车辆XL (VH): 可检测大型车辆, 不检测自行车和小叉车 车辆: 可检测所有车型, 不检测行人 任何: 可检测所有目标物						车辆 XL (VH)	车辆	任何	
	抗干扰度		1	2	3	4	5				
	最长存在时间		30 s	1 min	2 min	5 min	10 min	30 min	60 min	120 min	无限
	运动	0 1 2 3 4 5 6 7 8 9									
	自学习		检测范围 自定义								
	检测区域宽度	0 0 0 - 9 9 9	000 - 999 cm	999 cm							
	检测区域止于 (深度)	0 0 0 - 9 9 9	000 - 999 cm	999 cm							
	检测区域始于	0 0 0 - 9 9 9	000 - 999 cm	000 cm							
	目标物类型	车辆XL (VH): 可检测大型车辆, 不检测自行车和小叉车 车辆: 可检测所有车型, 不检测行人 任何: 可检测所有目标物						车辆 XL (VH)	车辆	任何	
	运动方向		任何	单向 CTR			远离	单向 CTR+		单向	
	抗干扰度		1	2	3	4					

运动方向

...

◀--▶

1

2

6

7

9

双向

单向 CTR

单向 INV

单向 CTR+

单向

1

任何

双向检测
靠近和远离门的运动

2

单向 CTR
(100%)

单向检测
靠近门的运动, 过滤平行于门的运动

6

远离

单向检测
远离门的运动

7

单向 CTR +
(100% +)

单向检测
靠近门的运动, 过滤平行于门的运动
+ 距离门前1m: 双向检测, 不过滤平行于门的运动

9

单向

单向检测
任意方向靠近门的运动
(目标和传感器之间的距离越来越近)

遥控器设置概述 (可选)

	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	
🔑 🔴 ⬤ ⬤											
F1 输出 1 功能	无变化	运动	运动/ 拉绳	运动/拉 绳/安全	运动/拉 绳/存在	拉绳	运动+	运动+ & 高度	运动+ & 速度		⚠️ F1 输出1 输出2 继电器
F1 输出 2 功能	无变化	存在	安全	存在/ 安全	存在& 高度						🔢 1 0 6
F1 继电器功能	无变化	运动	拉绳	存在	安全	运动+	高度	速度	存在/ 高度	存在/ 安全	🔢 4 0 1
	输入0时, 数值无变化。										🔢 1 1 3
🔢 输出 1 逻辑*	无变化			NO	NC	频率100 Hz**					📝 每次都需要输入3个数值作 为输出参数值。
🔢 输出 2 逻辑*	无变化			NO	NC	PWM					📝 - 第1个数值得对应输出1 - 第2个数值得对应输出2 - 第3个数值得对应继电器
🔢 继电器 逻辑*	无变化	被动	主动								📝 更多关于输出功能信息 参见16页
⌚ 输出 1 保持时间	100 ms	1 s	3 s	5 s	10 s	30 s	1 min	5 min	10 min	计数	计数: 400 ms
⌚ 输出 2 保持时间	100 ms	1 s	3 s	5 s	10 s	30 s	1 min	5 min	10 min	计数	
⌚ 继电器 保持时间	100 ms	1 s	3 s	5 s	10 s	30 s	1 min	5 min	10 min	计数	

出厂值

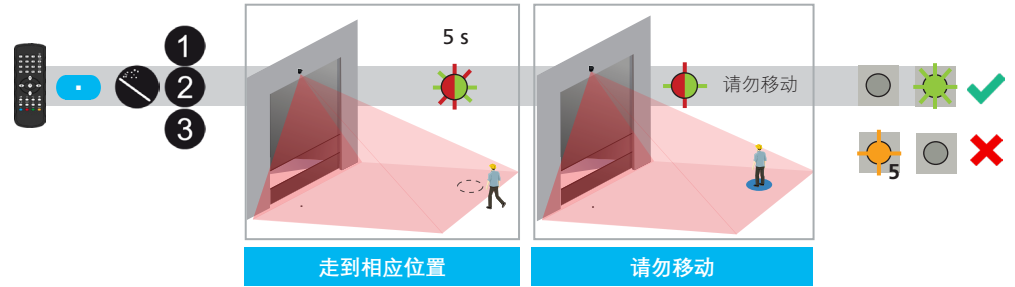
* 无检测时的输出状态
** 无检测期间



目标物停留在虚拟拉绳区域至少2s (出厂值), 门才会打开。

- 使用此功能需确保:
- 传感器已学习环境: 自学习完成
 - 相应的接线必须已连接至门机触发输入 (默认输出 1)
 - 输出或继电器功能必须设置为运动或拉绳模式 (出厂值) 或拉绳模式

设置虚拟拉绳检测区域:



- 使用遥控器进行拉绳区域自学习。可以创建3个不同的拉绳区域。
- 进入你想用虚拟拉绳开门的位置。红-绿LED指示灯在5s内快速闪烁。
- 自学习过程开启, 请勿移动。红-绿LED指示灯慢闪
- 当绿色LED指示灯快速闪烁或LED指示灯关闭时, 自学习完成。
- 若橙色LED指示灯闪烁, 参见故障处理。

确保检测区域内无异物!

绿色 LED 指示灯闪烁时, 停止移动

使用遥控器选择目标物类型和最短存在时间以开启门:

目标物类型

行人	车辆 XL (WH)	车辆	任何
----	------------	----	----

行人: 仅检测行人
车辆 XL (WH): 可检测大型车辆; 过滤自行车和小叉车
车辆: 可检测所有车型; 过滤行人
任何: 检测区域内所有目标物均可被检测

最短存在时间*

0 s	1 s	2 s	3 s	4 s	5 s	6 s	7 s	8 s	停止
-----	-----	-----	-----	-----	-----	-----	-----	-----	----

0 s: 立即开启
停止: 仅目标物完全静止时, 门才会开启

虚拟拉伸功能的最长存在时间和存在检测功能的最长检测时间功能一样。

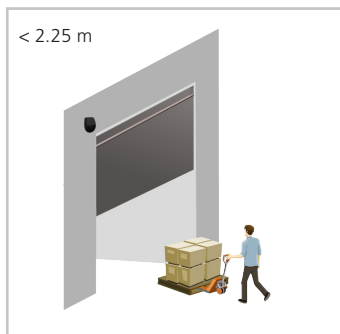
如需删除虚拟拉绳区域, 先站到检测区域外, 再重新进行拉绳区域自学习 (步骤1)。1分钟后, 传感器橙色LED指示灯闪烁5次。按解锁和锁定键退出调整模式:

高度触发模式

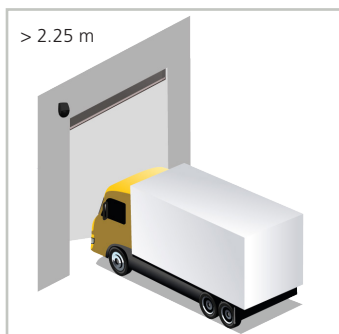
所有高于2.25m的目标物都会触发已选输出。



此模式通常用于门根据目标物高度进行全部或部分打开的场景。
接线和输出设置逻辑与门控单元有关。



门部分开启
(运动检测 - 输出 1)



门全部开启
(高度检测 - 继电器)

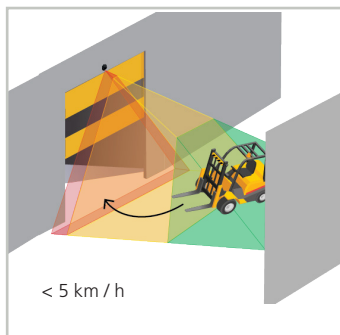
最小高度限值可通过LCD调整: Others > Height min. (1.75 ~ 4 m)

速度触发

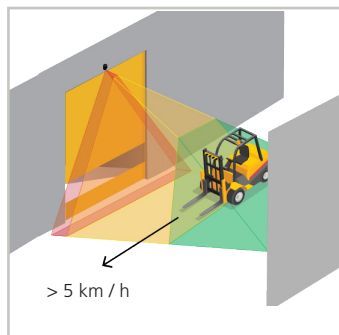
所有运动速度低于5km/h的目标物都会触发已选输出。



此模式通常用于没有正向运动车辆的狭窄区域 (已包含在“走廊模式”中)。



门开启



门不开

最大速度限值可通过LCD调整: Others > Speed max. (5 - 50km/h)

输出 1

门开启功能



1	运动			
2	运动/拉绳			
3	运动/拉绳/安全			
4	运动/拉绳/存在			
5	拉绳			
6	运动 +			
7	运动 + 和高度			
8	运动 + 和速度			
9	存在和运动+			

输出 2

安全保护功能



1	存在		
2	安全		
3	存在/安全		
4	存在和高度		
5	存在和运动+		

继电器

附加功能 (可选)



1	运动		
2	拉绳		
3	存在		
4	安全		
5	运动 +		
6	高度		
7	速度		
8	存在和高度		
9	存在或安全		

例如：

	输出 1	输出 2	继电器
	拉绳	安全	无变化
	运动	无变化	速度

出厂值

故障排查

E1		E1: CPU-XXX	传感器内部元件故障。	!	更换传感器。
E2		E2: XXX PWR	内部电源故障。	!	更换传感器。
		E2: IN SUPPLY	电源电压过高或过低。	1	检查电源电压 > Diagnostics - LCD。
		E2: TEMP	内部温度过低或过高。	1 2	检查传感器温度 > Diagnostics - LCD。 避免传感器直接暴露过冷过热的环境中。
E4		E4: FRONT MASKING 每次开启，门常开5分钟	传感器镜头被遮挡。	1 2	清洁透镜。 移除遮挡物。
E5			传感器应进行自学习。	1	角度调节后进行自学习。 所有的存在/安全输出都打开。
		E5: FLATNESS	自学习错误。	1 2 3	确保自学习区域清空且平坦。 进行安装自学习： 若区域左边清晰，选择： 若区域右边清晰，选择：
		E5: TILT	倾斜角度问题引发自学习错误。	1 2	调整倾斜角度（最大 15° > Diagnostics - LCD）。 进行安装自学习。
		E5: AZIMUTH	外侧角度问题引发自学习错误。	1 2	调整倾斜角度（最大 45° > Diagnostics - LCD）。 进行安装自学习。
		E5: HEIGHT	安装高度问题引发自学习错误。	1 2	调整安装高度（最高 6m，最低 2m）。 进行安装自学习。
		E5: TIME-OUT	检测区域内出现运动物体引发自学习错误。	1 2	进行安装自学习。确保LED红绿指示灯闪烁的5s时间内没有运动检测。 略微调整站立位置，重新进行安装自学习。
		E5: TEACH-IN REMINDER		1	按OK (LCD)返回检测显示。
E6		E6: FQ OUT	传感器输出1错误。	!	更换传感器
E8		E8: ERROR NAME	严重错误。	1	传感器必须要维修。
		E8: MOTOR		1 2 3	如果温度为负值，将加热设置为“AUTO”。 重新启动传感器。 自动预热将正确启动。
		LED橙色指示灯开启。	传感器存储元器件错误。	!	更换传感器。
		LED橙色指示灯3s内开启 (masking)。	传感器安装在墙角，并垂直于墙。	1	调整传感器倾角，切换检测区域。
			Masking: 障碍物高于门。	2	通过LCD减少光幕数量 (Quick start > More > Nb curtains)。
		LED指示灯和LCD显示器关闭。		1 2	检查接线。 检查传感器的定位和连接状态。
		门无反应。	维护模式被激活。	1	退出维护模式（参见12页）。
		无法通过遥控器调整设置。	传感器有密码保护。	1	输入正确的密码，如果忘记密码，切断并重启电源，可在1分钟内无密码访问传感器。
		运动检测开始太晚。	传感器负角过大。	1	调小传感器角度。



This image shows a single sheet of white paper with horizontal ruling lines. The lines are evenly spaced and run across the width of the page. There are no margins, text, or other markings on the paper.

This image shows a single sheet of white paper with horizontal ruling lines. The lines are evenly spaced and run across the width of the page. There are no margins, text, or other markings on the paper.

©BEA | Original Instructions | 69.1197.03 - 2023.11

技术参数	
技术	激光扫描器, 飞行时间测量方式 (7道激光光幕)
检测模式	运动, 存在, 高度和速度
最大检测范围	宽度: 1倍于安装高度; 深度: 1倍于安装高度
第一道光幕厚度	0.5 cm / m (安装高度)
标准安装高度	2 m ~ 10 m
最小反射率	>2% (地板和物体) (在安全区域内最远处-6m测得)
标准最小检测物尺寸	70cm x 30cm x 20cm
发射源特性 (IEC 60825-1)	红外激光: 波长 905 nm; 输出功率 <0.1 mW; 1级 可视激光: 波长 635 nm; 输出功率 <1 mW; 2级
蓝牙通信	工作带宽: 2402 MHz ~ 2480 MHz 最大传输功率: 12 dBm
供电电压 *	12 V AC (-10%) - 24 V AC (+10%) (50-60 Hz); 12 V DC (-10%) - 30 V DC @ 传感器终端 (电源电流最大不超过 1.5 A)
功耗	加热关闭: < 2.5 W; 自动加热: 标准功耗 < 10 W, 最大功耗 15 W
响应时间	标准时间 230 ms; 最长时间 800 ms (取决于抗干扰时间)
输出	2个固态继电器 (隔离 - 无极性) 24 V AC / 30 V DC (最大转换电压) - 100 mA (最大转换电流) - 开关模式: NO/NC - 频率模式: 脉冲信号 (f = 100 Hz +/- 10%) 1个电子继电器 (隔离 - 无极性) 30 V AC / 42 V DC (最大转换电压) - 500 mA (最大转换电流)
测试输入	30 V DC (最大转换电压) - 低电平 > 1 V, 高电平 > 10 V (电压阈值)
LED-信号	三色LED
尺寸	159 mm (H) x 208 mm (W) x 127 mm (D) (近似值)
材料 / 颜色	PC/ASA / 黑色
安装支架旋转角度调节	可向右侧旋转45°, 可向左侧旋转15° (可锁定)
安装支架倾斜角度调节	-10° ~ +5°
防护等级	IP65 (IEC/EN 60529)
温度范围	-30 °C ~ +60 °C

参数若有变化, 恕不另行通知。所有数值均为特定条件下测得。

*外部电源必须确保与初级电压的双重绝缘。

Bluetooth®名称和logo是来自Bluetooth SIG, Inc.拥有的注册商标, BEA对其的任何使用均经许可。
其他商标和商标名称为其各自所有者。

比业电子 (北京) 有限公司 / 北京市经济技术开发区兴海路5号1幢三层A-B区 / 中国
T +86 10 57761630 / F +86 10 62628775 / E info-as@beasensors.com / W asia.beasensors.com



BEA 特此声明, LZR®-WIDESCAN符合欧盟RED 2014/53/EU及RoHS2 2011/65/EU指令。

相关声明文件详见我司网站。



本产品应予未分类的城市垃圾分开处理。

