

**Capteur de mouvement PIR à encastrer**

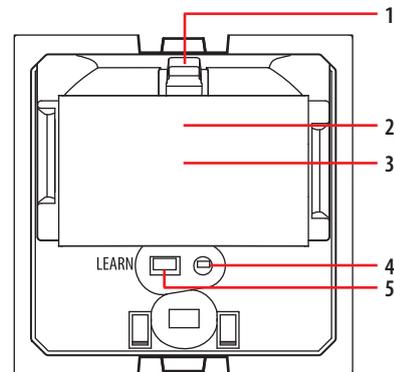
**Description**

Green Switch : capteur de mouvement à deux modules à encastrer, à infrarouges passifs (PIR), adapté à la détection du mouvement sur zones de passage. Modalité de fonctionnement (automatique ou manuelle), temps de retard de 5 sec. à 59 min. et seuil de luminosité de 20 à 1275 lux.

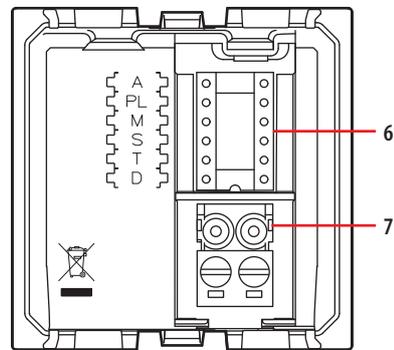
**Caractéristiques techniques**

Tension :	27 Vdc
Consommation maximale :	15 mA
Raccordement entre le détecteur et l'actionneur :	Connecteur bus SCS
Type de détecteur :	détecteur de mouvement PIR avec un angle de détection de 180° et capteur de luminosité
Profondeur de la boîte d'encastrement :	40 mm
Poids :	60 g
Résistance à l'impact :	IK04
Degré de protection contre la pénétration de solides et liquides :	IP20
Temporisation :	5 s – 59 min. 59 s
Luminosité :	20 lux – 1275 lux
Température d'utilisation :	(-5) – (+45) °C
Température de stockage :	(-20) – (+70) °C

Vue frontale



Vue postérieure



**Données dimensionnelles**

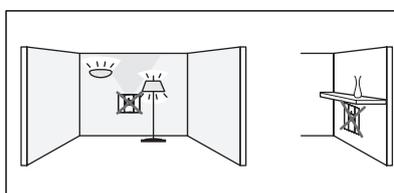
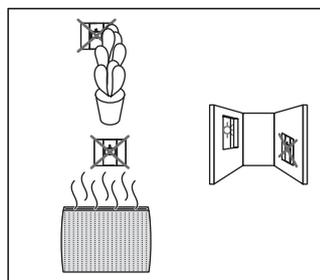
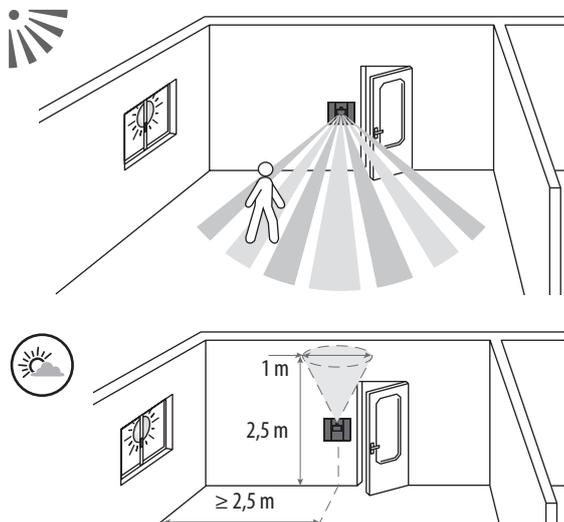
Dimensions : 2 modules encastrés.

**Légende**

1. Capteur de luminosité
2. Émetteur IR à 2 voies (sous l'objectif)
3. Capteur de mouvement et capteur PIR (sous l'objectif)
4. VOYANT LEARN
5. Bouton LEARN
6. Logement des configureurs
7. Borne BUS

**Installation**

**Positionnement du détecteur**



Placer le détecteur de manière à ne pas l'exposer à la lumière artificielle déjà diffusée dans le local d'installation.

## Capteur de mouvement PIR à encastrer

Paramétrages					
Paramètres du détecteur	Valeur par défaut	Paramètres modifiables	Télécommande de configuration		
			BMS04001	BMS04003	
Temporisation	15 min	3,5,10,15,20 min	–	✓	
		30s - 255 h 59 min 59s	✓	–	
Sensibilité	PIR (très haute)	Basse, moyenne, haute, très haute	✓	✓	
Seuil de luminosité	300 lux	20, 100, 300, 500, 1000 lux	–	✓	
		0 - 1275 lux	✓	–	
Mode de fonctionnement	Auto	Inactif	Activé/Désactivé	✓	✓
	Walkthrough	Activé	Activé/Désactivé	✓	✓
	Eco	Inactif	Activé/Désactivé	✓	✓
Schéma de détection	Initial	PIR	Non modifiable	✓	–
	Maintien	PIR	Non modifiable	✓	–
	Retrigger	PIR	PIR/Désactivé	✓	–
Alarme	Inactif	Activé/Désactivé	✓	–	
Mode avancé	Calibration	–	0 - 99995 lux	✓	–
	Réglage	Inactif	Activé/Désactivé	✓	–
	Apport lumineux	Automatique	Automatique - 1275 lux	✓	–

**Temporisation**

Intervalle de temps qui s'écoule entre le moment de la détection d'une présence et la désactivation de la charge.

L'intervalle recommence chaque fois que le détecteur relève une présence.

**Sensibilité**

Réglage de la sensibilité de la technologie utilisée pour les détections.

**Seuil de luminosité**

Valeur d'éclairement en dessous de laquelle le capteur active la charge et au-dessus de laquelle il la désactive.

**Modes de fonctionnement :****Auto**

L'activation de la charge survient automatiquement :

- en cas de détection de la présence d'une personne, si l'éclairage naturel est insuffisant.

La désactivation de la charge survient automatiquement :

- en cas d'absence de présence à la fin de la temporisation + intervalle de stand-by paramétrés.
- ou si l'éclairage naturel est insuffisant (réglage activé).

Chaque nouvelle détection entraîne une activation automatique en cas de niveau d'éclairement insuffisant.

**Walkthrough**

Si une présence d'une durée inférieure à 20 s a été relevée, le détecteur diminuera la temporisation paramétrée à 3 minutes. Dans le cas où la temporisation paramétrée serait déjà inférieure à ce délai, celle-ci resterait inchangée.

**Eco**

L'activation de la charge a lieu manuellement, tandis que la désactivation se fait automatiquement :

- en cas d'absence de détection de présence à la fin de la temporisation paramétrée.

Si le détecteur relève une présence dans un délai de 30 s après la désactivation de la charge, celle-ci sera automatiquement réactivée (fonction retrigger activée). Une fois cet intervalle écoulé, la charge doit être réactivée manuellement.

**Schéma de détection**

Ensemble des technologies utilisées pour réaliser la détection.

**Initial** : ensemble des technologies utilisées pour la première détection.

**Maintien** : ensemble des technologies utilisées après la première détection.

**Retrigger** : ensemble des technologies utilisées pour réaliser la fonction Retrigger.

Une nouvelle détection éventuelle dans un délai de 30 secondes après l'extinction comporte la réactivation automatique de la charge. Au terme de ce délai (30 secondes), la charge doit être réactivée manuellement. Disponible uniquement en mode Eco.

**Alarme** : le détecteur émet un signal sonore d'avertissement avant la désactivation de la charge. Intervalles : 1 minute, 30 secondes, 10 secondes.

**Mode avancé :****Calibration**

Pour calibrer le détecteur, il faut mesurer l'éclairement présent dans l'environnement à l'aide d'un luxmètre et renvoyer la valeur d'intensité lumineuse au capteur par le biais de la télécommande de configuration (BMS04001).

Procédure de calibration :

Phase 1 : avec la lumière artificielle seulement.

Activer la charge à l'intensité maximale et fermer les volets (si ce n'est pas possible, attendre le coucher du soleil).

Mesurer l'éclairement et transmettre la valeur d'intensité lumineuse au détecteur par le biais de la télécommande.

Phase 2 : avec la lumière naturelle seulement.

Désactiver la charge et ouvrir les volets.

**Réglage**

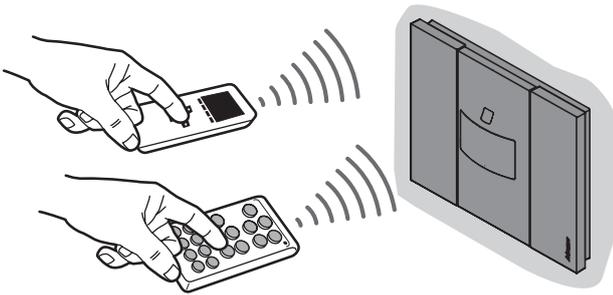
Cette fonction permet au capteur de désactiver la charge après 10 minutes (+ un autre seuil de sécurité pour éviter toute extinction inopinée) pendant lesquels l'éclairement (l'intensité lumineuse) excède le seuil de luminosité en dépit de la détection d'une présence.

**Apport lumineux** : entité de l'éclairement supplémentaire produit par l'activation de la charge.

Lorsque le paramètre apport lumineux est sur "auto", le capteur calcule automatiquement l'apport lumineux.

## Capteur de mouvement PIR à encastrer

### Modification des paramètres par télécommandes de configuration

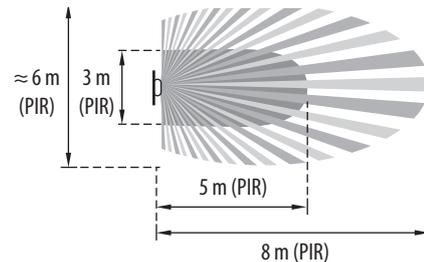
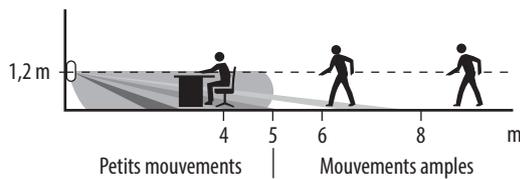


- **BMS04001**: télécommande de configuration évoluée
  - **BMS04003**: télécommande de configuration simplifiée
- Quand il reçoit un ordre IR par le biais d'une télécommande de configuration, le capteur émet un signal sonore (bip) pour confirmer l'acquisition de la modification.  
Pour plus d'informations sur les paramètres, consulter la fiche technique de la télécommande BMS04001.

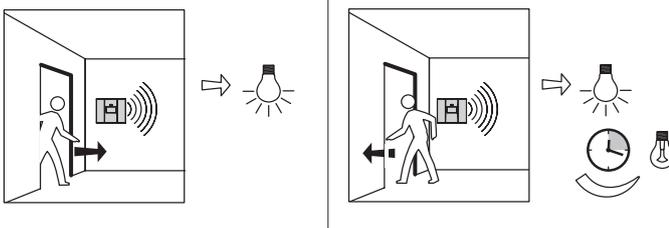
#### Retour aux paramètres d'usine :

Premier appui : appui bref sur la touche APPRENTISSAGE. Le voyant (LED) clignote lentement.  
Deuxième appui : maintenir enfoncée la touche APPRENTISSAGE pendant 10 secondes jusqu'à ce que le voyant (LED) clignote rapidement.

### Couverture volumétrique



### Fonction Auto ON/OFF (par défaut)



Pour d'autres configurations, utiliser la télécommande réf. BMS04001 – BMS04003, voir [www.legrandoc.com](http://www.legrandoc.com)

### Configuration

#### 1. Système Lighting Management

Si les interrupteurs écologiques (Green Switch) sont installés dans un système Lighting Management, leur configuration peut se faire dans les modes suivants :

- Plug & Go : procédure automatique d'association des interrupteurs écologiques (Green Switch) aux entrées et aux sorties. La procédure s'active à la mise sous tension des interrupteurs. Cette procédure n'est disponible que pour les systèmes de contrôle et de surveillance spécifiques "Room controller" ou, dans le cas d'autres appareils, en combinaison avec les systèmes de contrôle et de surveillance spécifiques "Room controller".
- Push & Learn : procédure de création des combinaisons entre les différents appareils raccordés ou de modification des combinaisons définies automatiquement par la procédure Plug & Go. Pour plus de détails, consulter la notice spécifique.
- Configuration logicielle : via le logiciel "Virtual Configurator" ; pour plus de détails, consulter la notice spécifique.

#### 2. Installation domotique MyHOME

Le dispositif peut être configuré au moyen de l'appli MyHOME\_Up avec versions firmware postérieures à la version 2.1 et avec versions postérieures à la version 2.2 (pour l'utilisation, se reporter à la documentation correspondante).

Comme alternative, il est possible d'utiliser le logiciel de configuration MyHOME\_Suite (avec version supérieure à la version 03.03.73) ou des configurateurs physiques mis en place dans les logements prévus à cet effet.

#### 3. Configuration physique

Les paramètres du détecteur sont définis par 6 emplacements du cavalier de configuration, et les fonctions dépendent du mode de fonctionnement :

Local : A = 1 – 9

Point lumineux : PL = 1 – 9

Mode : M = 0 – 4

Sensibilité du détecteur de mouvement PIR : S = 0 – 3

Minuterie de contrôle : T = 0 – 9

Sensibilité du capteur de luminosité : D = 0 – 5

Attention : les adresses A = 0 et PL = 0 n'existent pas

## Capteur de mouvement PIR à encastrer

Fonctions disponibles	Mode cavalier de configuration
Le détecteur contrôle l'unité de commande éclairage, dont l'adresse est définie en A et PL. Quand une présence est relevée, et si la luminosité mesurée est inférieure à la valeur paramétrée, le système allume l'unité de commande éclairage spécifiée et la maintient allumée jusqu'au terme de la durée paramétrée avec le cavalier de configuration en T (mode automatique). La sensibilité du détecteur de mouvement PIR est configurée avec le cavalier de configuration en S. Pour fonctionner adéquatement, la sensibilité du capteur de luminosité doit être paramétrée avec le cavalier de configuration en D. En cas de commande manuelle d'extinction de l'éclairage, le détecteur de présence, à la suite d'une action de contrôle, se désactivera jusqu'à détection d'une présence pour une durée définie par T.	0
Dans ce mode, le capteur fonctionne seulement selon les conditions d'éclairage et le détecteur de mouvement est désactivé. Quand la luminosité descend en dessous du seuil configuré, le système allume l'unité de commande éclairage et l'éteint à nouveau dès que la luminosité a atteint le seuil configuré (mode automatique). Configurer A = 1 - 9 et PL = 1 - 9, impossible d'insérer les cavaliers de configuration GEN, AMB et GR. Dans ce mode, les cavaliers de configuration S et T ne sont pas insérés.	1
Dans ce mode, le capteur ne gère pas directement l'éclairage, mais envoie les signaux de mouvement et luminosité au programmeur de scénarios MH200N. Dans ce cas, l'adresse du détecteur est insérée en A et PL et doit être unique au sein du système. Par conséquent, les cavaliers de configuration GEN, AMB et GR ne peuvent pas être insérés. Dans ce mode, les cavaliers de configuration S et T ne sont pas insérés, car ces paramètres sont directement gérés par le programmeur de scénarios.	2
Dans ce mode, le système gère directement une unité de commande éclairage en maintenant une luminosité constante dans le local (ce mode n'est efficace que si le détecteur gère un variateur). Le système allume l'éclairage quand une présence a été relevée et le maintient allumé en fonction de la présence de personnes et du seuil d'éclairage configuré (mode automatique). Quand une présence est relevée, et si la luminosité mesurée est inférieure au seuil configuré, le détecteur allume l'unité de commande éclairage spécifiée et la maintient allumée jusqu'au terme de la durée paramétrée avec le cavalier de configuration en T. Pendant le fonctionnement, le détecteur maintient une luminosité constante en fonction du cavalier de configuration en D. Par exemple, quand la lumière naturelle augmente, le capteur diminue l'intensité de luminosité de l'unité de commande éclairage pilotée. Pour fonctionner adéquatement, le seuil de sensibilité à la luminosité du capteur doit être paramétré avec le cavalier de configuration en D. La valeur de seuil peut être modifiée au moyen d'un contrôle de luminosité. Par conséquent, la nouvelle valeur est configurée comme nouveau seuil par le capteur jusqu'à l'activation suivante.	3
Dans ce mode, le capteur fonctionne seulement selon les conditions d'éclairage et gère directement une unité de commande éclairage en maintenant une luminosité constante dans le local (ce mode n'est efficace que si le détecteur gère un variateur). Le détecteur de présence est désactivé. L'éclairage est allumé manuellement et éteint automatiquement par le détecteur, suivant le seuil de luminosité configuré (mode eco). En conséquence, quand l'éclairage est éteint, le détecteur ne l'allume pas, mais attend jusqu'à une commande manuelle d'allumage. Pendant le fonctionnement, le détecteur maintient une valeur de luminosité constante en fonction du cavalier de configuration inséré en D. Par exemple, quand la lumière naturelle augmente, le capteur diminue l'intensité de luminosité de l'unité de commande éclairage pilotée. Quand l'éclairage est éteint, si l'intensité de la lumière naturelle diminue, le capteur ne l'allume pas, mais attend jusqu'à une commande manuelle d'allumage. Pour fonctionner adéquatement, le seuil de sensibilité à la luminosité du capteur doit être paramétré avec le cavalier de configuration en D. La valeur de seuil peut être modifiée au moyen d'un contrôle de luminosité. Par conséquent, la nouvelle valeur est configurée comme nouveau seuil par le capteur jusqu'à l'activation suivante.	4

**Attention :** pour gérer les scénarios en utilisant les signaux du détecteur par le programmeur de scénarios MH200N, le détecteur doit être configuré en mode 2.

### 1) Durée de la minuterie de l'éclairage en fonction du cavalier de configuration en T :

Cavalier de configuration en T	Minuterie de l'éclairage réglée en minutes
Absence de cavalier de configuration	15
1	0,5
2	1
3	2
4	5
5	10
6	15
7	20
8	30
9	40

### 2) Sensibilité du détecteur de mouvement PIR et US en fonction du cavalier de configuration en S :

Cavalier de configuration en S	Sensibilité
Absence de cavalier de configuration	Basse
1	Moyenne
2	Haute
3	Très haute

En utilisant les cavaliers de configuration, il n'est pas possible de distinguer la sensibilité des technologies de détection, car la valeur de toutes les deux sera paramétrée avec le cavalier de configuration S.

### 3) Sensibilité du capteur de luminosité en fonction du cavalier de configuration en D :

Cavalier de configuration en D	Sensibilité en lux
Absence de cavalier de configuration	300
1	20
2	100
3	300
4	500
5	1000

## Capteur de mouvement PIR à encastrer

### Entretien

Maintenir propres les lentilles.

Nettoyer la surface avec un chiffon propre.

Ne pas utiliser : acétone, détergents pour éliminer les taches de goudron ou trichloréthylène.

Entretien à effectuer avec les produits suivants : - hexane (NF EN 60669-1)

- alcool dénaturé
- eau savonneuse
- ammoniaque diluée
- eau de Javel diluée à 10 %
- détergents pour vitres

### Schémas de branchement

