

## SEEN SAFETY • Zona de Detecção IRIS 860

A definição de uma zona de detecção apropriada é fundamental para o sucesso do uso dos sensores IRIS 860. A área de detecção deve representar um equilíbrio criterioso entre baixa detecção – que resulta em um efeito de segurança reduzido – e alta detecção, que resulta em alertas irrelevantes .

Aqui estão cinco aspectos a serem considerados ao definir a zona de detecção do IRIS 860.

### 1. Para onde a detecção deve ser direcionada ao redor da máquina?

Para evitar alertas excessivos, os sensores IRIS 860 são projetados para atingir especificamente apenas as zonas críticas de risco. Cada sensor possui um campo de visão de 60° x 45°, podendo ser fixados em qualquer lugar da máquina. Lembre-se de que o sensor requer linha de visão para a fita refletiva, portanto, certifique-se de que ele tenha uma visão desobstruída.

A configuração mais comum é com um ou dois sensores montados na parte traseira da máquina para monitorar a zona de risco crítica atrás da máquina enquanto ela dá marcha à ré.



Cada sensor tem um campo de visão de 60° x 45°

### 2. A que distância deve ser definida a zona de detecção?

Não há resposta certa ou errada, o tamanho ideal dependerá de suas condições únicas. Considerar:

- O quanto de separação que você gostaria de manter entre os pedestres e as máquinas
- A velocidade das máquinas e seus tempos de parada

Tornar a zona de detecção muito grande pode resultar em alertas desnecessários, mas se muito pequena o motorista pode não ter tempo de reagir.

O alcance máximo de detecção do sensor é de 8 metros/26 pés

Lembre-se de levar em consideração a distância entre o sensor e a extremidade da máquina.



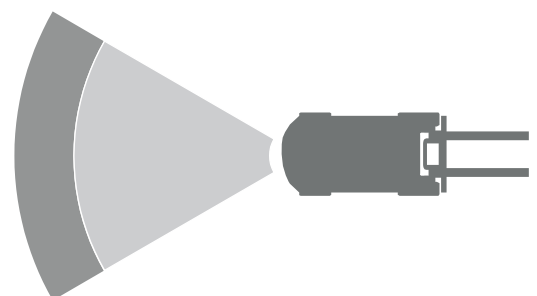
A distância de detecção pode ser pré-definida até 8m/26 pés

### 3. Zona de pré-alerta

A área de detecção pode ser configurada com duas zonas de alerta:

- A zona de risco crítica (alerta sonoro contínuo)
- A zona de pré-alerta (opcional - alerta sonoro de bipe)

Adicionar uma zona de pré-alerta dá ao motorista e ao pedestre tempo para modificar seu comportamento antes de entrar na zona de risco crítico.



- Zona de alerta crítico = alerta sonoro contínuo
- Pré-alerta = alerta sonoro de bipe

## 4. Qual deve ser o formato da zona de detecção?

- A forma padrão em leque de detecção de 60° é adequada para a maioria das aplicações.
- Vários sensores podem ser usados juntos para obter um campo de visão mais amplo.
- É possível personalizar o formato da zona de detecção. Mais informações sobre isso podem ser encontradas no Guia de instalação do IRIS 860.

## 5. Quando o sensor deve alertar?

Os sensores IRIS 860 podem ser predefinidos para alertar apenas quando a máquina está em marcha à ré. Essa configuração que depende da direção é usada para minimizar detecções não críticas e irritantes. Por exemplo, impede uma detecção se alguém anda atrás de uma máquina quando ela está avançando.

## Exemplos típicos de configuração

### Empilhadeira

- 1 ou 2 sensores na parte superior traseira da máquina
- Zona de alerta crítica de 3 m/10 pés
- Zona de pré-alerta de 1 m/3,3 pés
- Sensor configurado para alertar apenas em marcha à ré.

### Retroescavadeira

- 1 ou 2 sensores na parte traseira da máquina montados acima do radiador
- Uma Caixa de Cabine dentro da cabine com cabos conectados de volta a cada sensor
- Zona de alerta crítica de 5 m/16 pés
- Zona de pré-alerta de 1,5 m/5 pés
- Sensor configurado para alerta somente em marcha à ré.

**IMPORTANTE.** Os sensores SEEN IRIS 860 podem fornecer assistência de alerta de colisão ao operador, mas não substituem a necessidade de treinamento adequado do operador nem as boas práticas de procedimento seguro de operação. Embora os sensores IRIS 860 possam alertar o operador da máquina sobre uma possível colisão, o operador é sempre totalmente responsável pela operação segura do equipamento. Os sensores IRIS 860 não cumprem as normas regulamentares exigidas para dispositivos destinados a controlar diretamente as funções de segurança do veículo ou da máquina. O uso da porta acessória do sensor para controlar uma função de veículo ou máquina é de sua inteira responsabilidade.

Neste exemplo, 2 sensores foram usados para obter um campo de visão de 120°. As bordas da zona de detecção foram personalizadas para que a largura total da zona de detecção não seja muito grande.

