

## CAPTEUR RADAR NRV 4-20

### 1. CARACTERISTIQUES

#### Caractéristiques mécaniques :

Matière du boîtier	ABS
Dimensions / Poids	121 x 121 x 45 mm / 450 gr
Câble	2 fils blindé section 0.5mm <sup>2</sup> , Ø5.5mm, 50Ω/Km Longueur 2m (autres longueurs sur demande)

#### Caractéristiques électriques :

Technologie	Radar à impulsions
Fréquence de mesure	24,05 à 26,5 GHz
Fréquence de répétition	3,57 MHz
Durée des impulsions	1,2 ns
Puissance rayonnée	<20 dBm
Ouverture de l'antenne à -3dB	+/-4° par +/-6° (8°/12°)
Tension d'alimentation	10 à 33V continu
Signal de sortie	4/20mA
Tirant d'air (*)	NRV420-3 : 0,3 à 3m - NRV420-8 : 0,3 à 8m - NRV420-12: 0,3 à 12m
Signal de défaut	Paramétrable de 4 à 22 mA (22 mA par défaut)
Temporisation de défaut	Paramétrable de 10 à 250 s (240 s par défaut)
Profondeur de lissage	Paramétrable de 2 à 60 s (30 s par défaut)
Temps de chauffe minimum	Cas où la sensibilité est paramétrée à 0 et le signal de défaut à 22 mA : 2 s (+ profondeur de lissage)
Temps de chauffe maximum	Cas où la sensibilité est paramétrée à 7 et le signal de défaut à 22 mA: 16 s (+ profondeur de lissage) Cas où la sensibilité est paramétrée à 7 et le signal de défaut à 4 mA: 19 s (+ profondeur de lissage)
Résolution	1 mm ou 2 µA (1 mm pour une pleine échelle de 1 à 8 m et 2 µA pour une pleine échelle de 8 à 12 m)
Précision, hors dérive en température (**)	Tirant d'air de 30 cm à 50 cm : +/-20 mm Tirant d'air de 50 cm à 12 m : +/-5 mm (CEM +/-10 mm)
Dérive en température	< 0,2 µA/°C (de -20 °C à +60 °C)

(\*) Distance entre la surface de l'eau et la partie plane à l'avant du radar. Pour un NRV420-12, les logiciels de paramétrage permettent d'entrer un tirant d'air de 0 à 12000. Avec le paramétrage usine (0-12000), le courant ne descend pas jusqu'à 4 mA.

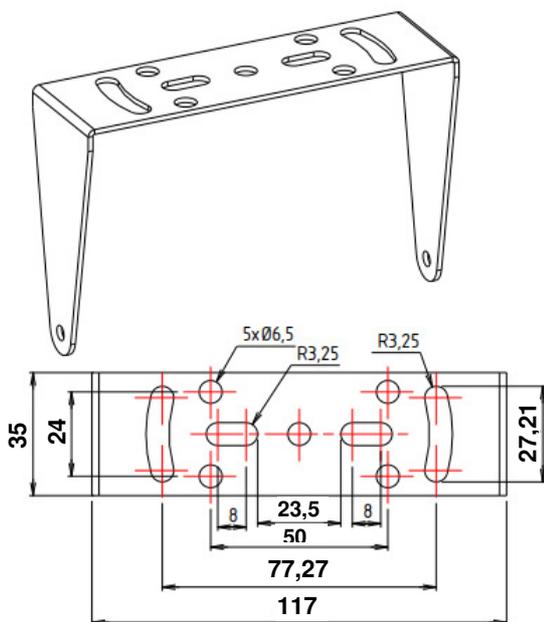
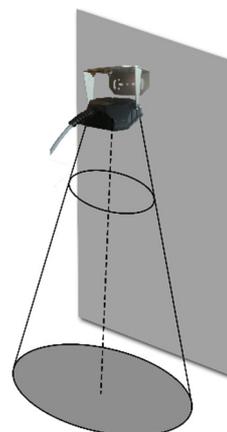
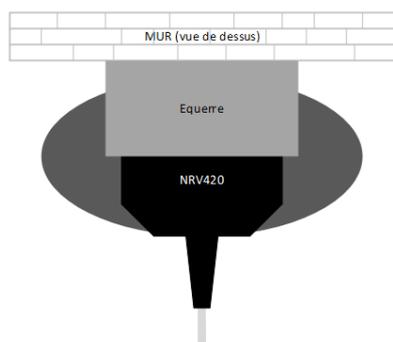
(\*\*) Avec un écho sur une surface métallique plane et un radome propre.

#### Environnement, normes :

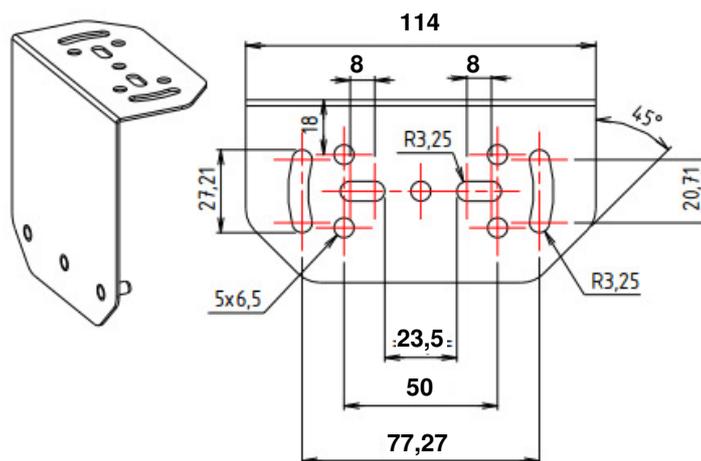
Indice de protection	IP68, 100 jours sous 1 mètre d'eau
Tenue au feu	UL94-V2
Température de stockage	-20 à 60 °C
Température de fonctionnement	-20 à 60 °C
Altitude	0 à 2000 m
Marquage CE :	EN 302729-1/2(2011-05) - EN 60950-1(2006-09)+ Av A1,A2,A11,A12 EN 61326-1 (2013-05) - EN 62479 (2010-11) - EN 50581 (2013-01)
Transitoires rapides	Niveau 4
Protection foudre, onde 1,2/50 - 8/20	2 Kv
Selon norme ISO 4373	Principe physique de l'appareil : écholocalisation à radar Vitesse maximale de variation : sans objet Temps de réponse (avec lissage 2s) : 4 s Classe de performance (tirant d'air > 50cm) : 1 Classe de température : 2 Classe d'humidité relative : 1 Classification IP : IP68 Compatibilité avec l'eau potable : non applicable Compatibilité avec un environnement explosif : non

## 2. INSTALLATION

- Le capteur radar NRV se fixe directement à l'aide de la suspente fournie (ou à l'aide de l'équerre de renvoi optionnelle).  
Le positionnement et le serrage sont assurés par deux vis M4 (clef 6 pans de 3 mm).
- Pour que la mesure puisse se réaliser, il est impératif que le radome (antenne du radar) soit parallèle au niveau d'eau à mesurer (horizontal).
- Le cône de mesure étant de forme ovale, la zone où se réalise la mesure et la présence éventuelle d'obstacle dans le cône dépendent directement de l'orientation du capteur (voir schéma ci-dessous).  
L'angle d'ouverture étant de +/- 4° par +/- 6° par rapport à la verticale, il est nécessaire de prévoir un déport des parois de minimum 10 cm (20 cm conseillé) par mètre de tirant d'air.
- Afin d'éviter d'éventuelles interférences lorsque l'on souhaite faire fonctionner simultanément 2 radars, il est recommandé de ne pas les installer à proximité immédiate l'un de l'autre. La distance minimale dépend des turbulences du plan d'eau et des surfaces réfléchissantes situées au-dessus (le dessous d'un pont par exemple, le plafond du poste, etc...), ce qui pourra nécessiter des essais. Dans tous les cas, la distance de séparation de 2 radars sera au minimum équivalente à la valeur du tirant d'air.

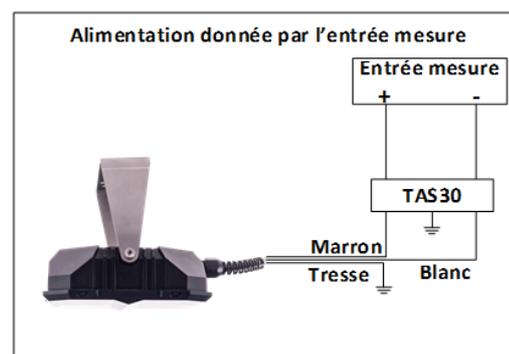
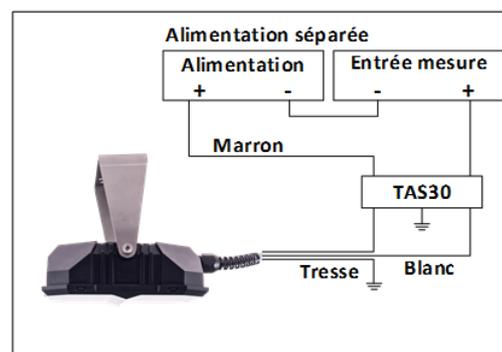
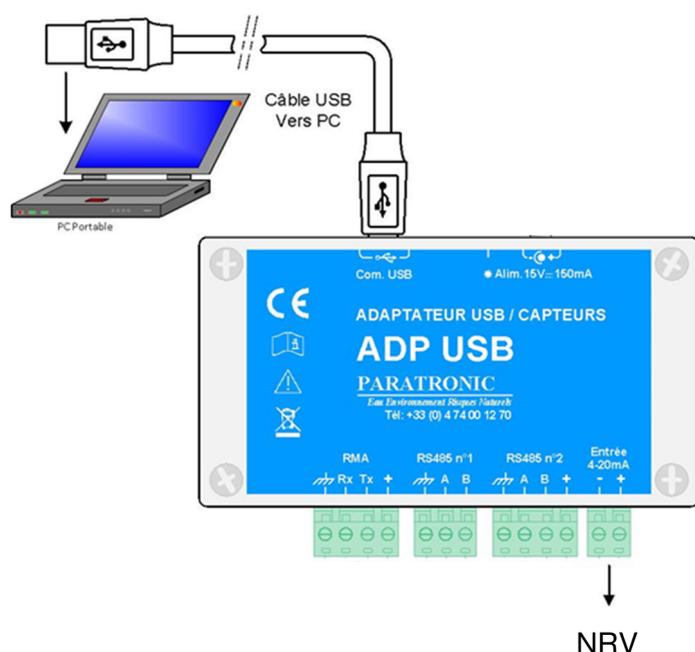


Suspente (Fournie)



Equerre de renvoi (Option)

### 3. RACCORDEMENTS



### 4. PARAMETRAGE

➤ Le capteur NRV ne nécessite aucun paramétrage. En effet, les «paramètres usine» permettent son utilisation directe dans la plupart des cas d'utilisation. Dans les cas spécifiques où l'on souhaite modifier la configuration, le logiciel «IHM capteur» permet d'accéder à certains paramètres du radar :

Au besoin, utiliser le logiciel « IHM capteur» avec un adaptateur paratronic « ADP USB » pour accéder aux paramètres suivants :

- Temporisation de défaut (par défaut 240 sec.),
- Courant de défaut (par défaut 22 mA.),
- Profondeur de lissage (par défaut 30 sec.),
- sensibilité entre 0 et 7 (par défaut 4 = normal),
- La sensibilité en procédant à un réglage automatique
- Plage de mesure utile (tirant d'air) : permet d'éliminer des échos « parasites » en définissant une valeur de tirant d'air minimum et une valeur de tirant d'air maximum (par défaut = portée du radar),
- Mesure de Niveau ou de Rabattement (par défaut Rabattement),
- Tirant d'air à 4 et 20 mA (par défaut 0 – portée du radar),
- Saisie de la «Côte actuelle» (application d'une correction ou d'un décalage d'échelle).

En cas d'obstacles réfléchissants situés en dehors de la zone de mesure utile ou de risque de réflexions multiples, il est recommandé de réduire la plage de mesure au strict nécessaire.

En cas de risque de condensation sur le radome ou de mauvaises conditions de réflexion (par exemple la présence de mousse), procéder à un réglage automatique de sensibilité. Lancer le réglage dans de bonnes conditions de réflexion (radôme propre, surface de réflexion normale), et après avoir vérifié que le tirant d'air indiqué correspond à l'écho recherché.

➤ Le paramétrage du capteur radar peut se modifier avec :

- L'adaptateur « ADPUSB » pour vous connecter à votre capteur. (Se reporter à la notice dédiée I157F).  
ET
- Le « logiciel IHM » capteur pour le paramétrage de votre capteur. (Se reporter à la notice dédiée I158F).

Nota :

La première utilisation nécessitera l'installation du logiciel et de son Driver :

L'installation du logiciel PARATRONIC « IHM capteur » requiert d'être Administrateur de l'ordinateur.

Télécharger la dernière version du logiciel sur [www.paratronic.fr/catalogue](http://www.paratronic.fr/catalogue) sur les pages des capteurs compatibles. Lancer, en tant qu'administrateur, l'application « setup.exe » pour installer le logiciel. Suivre les instructions à l'écran et se reporter à la documentation I158F « IHM Capteur »

Après avoir installé « IHM capteurs », il est également nécessaire d'installer les drivers pour le port USB. Pour cela, utiliser (en tant qu'administrateur) l'exécutable « Paratronic\_drivers\_USB.exe » contenu dans le dossier « IHM capteurs ». Suivre les instructions à l'écran et se reporter à la documentation I158F « IHM Capteur »

## 5. SYMBOLES ET MARQUAGES DE SECURITE

-  : Risque de danger. Informations importantes. Se reporter au mode d'emploi.
-  : Lire le mode d'emploi.
-  : Conforme aux directives de l'union européenne et de l'AELE.
-  : La directive européenne 2002/96/CE du 27 janvier 2003, relative aux déchets d'équipements électriques et électroniques (Directive DEEE) a été transposée en France par le Décret n°2005-289 du 20 juillet 2005. Les appareils électriques ou électroniques, ainsi que leurs pièces détachées et consommables ne doivent en aucun cas être jetés dans les ordures ménagères. La société **PARATRONIC** s'est engagée à mettre en place un Système Individuel de Collecte. Les déchets d'équipements électriques et électroniques de la société **PARATRONIC** sont à retourner au siège de notre société, par les clients (Utilisateurs finaux), à l'adresse suivante:

**PARATRONIC** - Zone Industrielle - Rue des Genêts, 01600 REYRIEUX, France.  
**Service Recyclage DEEE**

## 6. CONSIGNES DE SECURITE

-  : AVERTISSEMENT : Si cet appareil est utilisé d'une façon qui n'est pas spécifiée, la protection qu'il assure peut être compromise.

Les caractéristiques décrites dans ce document peuvent être modifiées sans préavis par le constructeur.