



**iJINUS**  
GROUPE CLAIRE

Capteurs

Enregistreurs

Web services

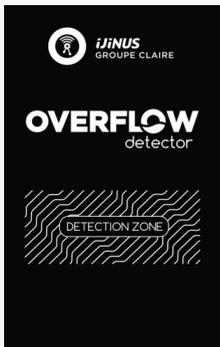


## Guide d'installation rapide du détecteur de Surverse V4 (Se référer au document Mode opératoire pour plus de détails)



## Guide d'installation rapide d'un détecteur de Surverse V4

### Capteur



### Fixation

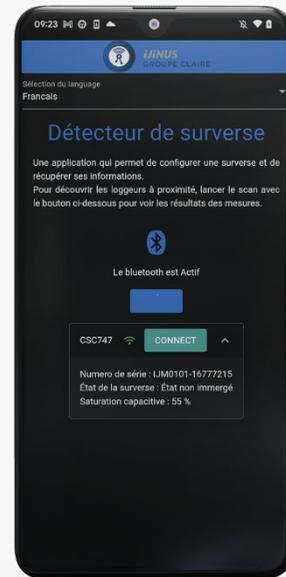


### Smartphone et son App

Disponible sur Play store et sur App Store



App OverFlow



### Accessoires pour vérification



**Voici quelques éléments indispensables à lire et à garder à l'esprit pour les détecteurs de surverse :**

- 1) Le produit est conçu pour déclencher si la zone de surverse **est totalement immergée** dans l'eau. **En conséquence, l'application d'un chiffon mouillé ne fera que varier légèrement la saturation mais ne sera pas suffisant pour activer l'état de surverse.**
- 2) Le détecteur de surverse peut être paramétré pour déclencher l'état de surverse à partir d'un certain nombre de mesure dépassant un seuil prédéfini (temporisation), par conséquent pour une mesure toute les 4 secondes et une temporisation de 4 le détecteur déclenchera au bout de  $4 \times 4 = 16$  secondes. Par défaut la temporisation est fixée à 1 mesure.
- 3) Lors des essais, tests ou vérification sur site du bon fonctionnement du détecteur, celui-ci doit être immergé et « entouré » de **3 cm d'eau autour des parois**. Cette eau doit avoir une conductivité supérieure à **1000 $\mu$ S/cm** . Ainsi l'idéal est d'utiliser de l'eau brute d'assainissement, et sinon de l'eau légèrement salée (à titre d'information une dose approximative de 1 g de sel dans 1 litre d'eau devrait être suffisante).

**De plus, pour se prémunir des difficultés liées au seuil de déclenchement, la visualisation de la valeur de saturation capacitive (en %) via l'app est très largement conseillée.**



Le détecteur V4 contient une pile qui permet au produit, si celui-ci n'est pas connecté à une alimentation de pouvoir mesurer, enregistrer des données et être appairé via BLE avec un smartphone muni de l'App dédiée.



### Veillez à activer le Bluetooth et la localisation.

Pour que la connectivité entre le téléphone et le détecteur soit utilisable, la distance entre les 2 produits, en champ libre (donc sans obstacle) doit être inférieure à 10m et le détecteur immergé sous un niveau maximum de 10 cm.

**La non-activation de l'option de localisation du téléphone rend non visible les détecteurs.**

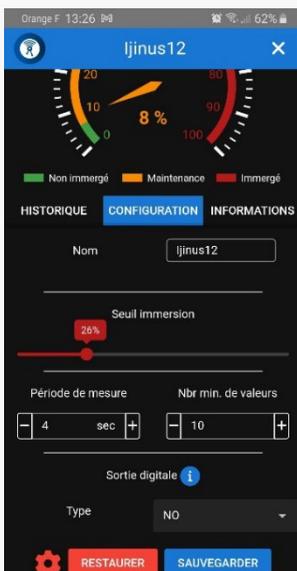
Par clic sur le bouton vert CONNECT l'App se connecte au produit et propose une vue dite en « historique ».

Mot de passe: **ijinus29**



### Cette vue « Historique » « par défaut » propose :

- Un État : Non Immergé ou Immergé ET la sortie par défaut (voir diapo Configuration)
  - Un cadran ou est représenté la saturation actuelle (ici 8%) selon trois couleurs : vert (non immergé), orange (Maintenance), Rouge (Immergé). Le seuil capacitif signifiant l'immersion est ici pour l'exemple d'environ 24% mais peut être modifié
  - La température courante (°C en haut à gauche),
  - L'État de la pile (en haut à droite, en V pour une pile neuve de 3,6V)
  - L'historique des changements d'états du produit
- Enfin la possibilité d'envoyer par mail un fichier csv contenant les données de l'historique ou de télécharger le fichier (si le menu Effacer, Exporter et Télécharger n'est pas visible, scroller l'écran vers le bas.



### La configuration revient à :

- Nommer ou renommer le nom du détecteur,
- Vérifier ou modifier le seuil de saturation capacitive servant à faire passer le produit en état immergé (ici 26% pour l'exemple sur l'app et 80% sur le graphique ci-dessous),
- Saisir la période de mesure (en s), le nombre de valeurs servant à lisser le résultat),
- Et enfin définir le la sortie digitale (NO, NF,...), ici NO.

**Pour plus de détails, comme les informations d'étalonnage (concepts, procédure, ...), autonomie, ... se référer au document Mode opératoire**

### Raccordement de la sortie digitale (drain ouvert)

3 types de pilotage de la sortie digitale sont possibles :

NO (Normalement Ouvert), NF (Normalement Fermé) et pulse.

Le choix du mode de pilotage de la sortie se fait via l'application Smartphone nommée « **Overflow** » et disponible sur le PlayStore. Un mot de passe peut éventuellement être demandé lors de la connexion au détecteur de surverse, celui-ci est: **ijinus29**

Sur un automate, il est nécessaire de raccorder le fil rose (Open-Drain) et le fil marron (V- / Commun)

En fonction du type d'automate une polarisation de l'entrée peut être nécessaire – se référer à la documentation de ce dernier.

Il est recommandé d'alimenter électriquement le détecteur de surverse à une source de tension comprise strictement entre 9 et 26V.

L'alimentation se fait via le fil vert (V+) et le fil marron (V- / Commun).

### Définition des connecteurs

V- : Alimentation Négative, Commun

V+ : Alimentation positive (+9 à +26V)

Modbus High : Modbus RTU RS485 A

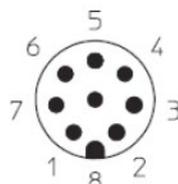
Modbus Low : Modbus RTU RS485 B

OD : Sortie Logique drain ouvert (30V, 2A) - NO, NF ou Pulse selon paramétrage

**Les fils et broches non-cités ne sont pas connectés dans le produit.**

#### Version Fils Nus

Couleur Fil	Affectation
Vert	V+
Marron	V- / Commun
Rose	OD
Jaune	Modbus High
Gris	Modbus Low



#### Version Connectorisée M8 - Mâle

N° Broches	Affectation
3	V+
2	V- / Commun
6	OD
4	Modbus High
5	Modbus Low