

# Anticollision

X001330 - X001331

Manuel installation, utilisation et  
entretien





## Déclaration de Conformité (DdC)

### Nous

Fabricant: Kiwitron S.R.L.  
Adresse: Via Vizzano 44, 40037  
Sasso Marconi (BO) - Italy

**Nous déclarons que la DdC est délivrée sous notre seule responsabilité et est liée au produit suivant:**

Ancora anticollisione X001330, X101330, X001331, X101331;

KiwiCross UWB X201331;

### Objet de la déclaration:

Dispositif anticollision pour véhicules industriels

### L'objet de la déclaration décrite ci-dessus est conforme aux normes suivantes:

Directive Compatibilité Électromagnétique 2014/30/UE

Directive RED 2014/53/EU

### et donc conforme aux normes / standards suivantes:

UNI EN 12895:2019 Chariots industriels - Compatibilité électromagnétique

et ses normes / normes ETSI

Lieu: Sasso Marconi (BO) - Italy

Valable à partir de: 27/02/2020

Dernière mise à jour: 03/08/2023

Personne autorisée à créer le fichier technique: Daniele Parazza



Signature Représentant: Andrea Filippini



## UKCA Declaration of Conformity - (DoC)

We

Manufacturer: Kiwitron S.R.L.  
Address: Via Vizzano 44, 40037  
Sasso Marconi (BO) - Italy

**Declare that the DoC is issued under our sole responsibility and belongs to the following product:**

Ancora anticollisione X001330, X101330, X001331, X101331

KiwiCross UWB X201331;

**Object of the declaration:**

Anti-collision device for industrial motor vehicles

**The subject of the above declaration is in accordance with the following rules:**

Statutory Instruments: S.I. 2016:1091

Statutory Instruments: S.I. 2017:1206

**and therefore complies with the following norms / standards:**

UNI EN 12895:2019 Industrial trucks - Electromagnetic compatibility

and related standards / ETSI standards

**Place:** Sasso Marconi (BO) - Italy

**Valid from:** 02/27/2020

**Last update:** 08/03/2023

**Person authorized to compile the technical file:**

Daniele Parazza



**Legal representative:**

Andrea Filippini



## Déclaration de Conformité (DdC)

### Nous

Fabricant: Kiwitron S.R.L.  
Adresse: Via Vizzano 44, 40037  
Sasso Marconi (BO) - Italy

Nous déclarons que la DdC est délivrée sous notre seule responsabilité et est liée au produit suivant:

TAG Anticollisione X001340;

### Objet de la déclaration:

Dispositif anti-collision portable

L'objet de la déclaration décrite ci-dessus est conforme aux normes suivantes:

Directive Compatibilité Électromagnétique 2014/30/UE

Directive RED 2014/53/EU

et donc conforme aux normes / standards suivantes:

et ses normes / normes ETSI

Lieu: Sasso Marconi (BO) - Italy

Valable à partir de: 27/02/2020

Dernière mise à jour: 03/08/2023

Personne autorisée à créer le fichier  
technique:

Daniele Parazza



Signature  
Représentant:

Andrea Filippini



## UKCA Declaration of Conformity - (DoC)

We

Manufacturer: Kiwitron S.R.L.  
Address: Via Vizzano 44, 40037  
Sasso Marconi (BO) - Italy

Declare that the DoC is issued under our sole responsibility and belongs to the following product:

TAG Anticollisione X001340;

**Object of the declaration:**

Wearable anti-collision device

**The subject of the above declaration is in accordance with the following rules:**

Statutory Instruments: S.I. 2016:1091

Statutory Instruments: S.I. 2017:1206

**and therefore complies with the following norms / standards:**

and related standards / ETSI standards

**Place:** Sasso Marconi (BO) - Italy

**Valid from:** 02/27/2020

**Last update:** 08/03/2023

**Person authorized to compile the technical file:** Daniele Parazza



**Legal representative:** Andrea Filippini



## Déclaration de Conformité (DdC)

### Nous

Fabricant: Kiwitron S.R.L.  
Adresse: Via Vizzano 44, 40037  
Sasso Marconi (BO) - Italy

Nous déclarons que la DdC est délivrée sous notre seule responsabilité et est liée au produit suivant:

Wireless charger X001350, X001430;

### Objet de la déclaration:

Chargeur sans fil pour étiquettes anti-collision

L'objet de la déclaration décrite ci-dessus est conforme aux normes suivantes:

Directive Compatibilité Électromagnétique 2014/30/UE

Directive RED 2014/53/EU

et donc conforme aux normes / standards suivantes:

et ses normes / normes ETSI

Lieu: Sasso Marconi (BO) - Italy

Valable à partir de: 27/02/2020

Dernière mise à jour: 03/08/2023

Personne autorisée à créer le fichier  
technique:

Daniele Parazza



Signature  
Représentant: Andrea Filippini



## UKCA Declaration of Conformity - (DoC)

We

Manufacturer: Kiwitron S.R.L.  
Address: Via Vizzano 44, 40037  
Sasso Marconi (BO) - Italy

**Declare that the DoC is issued under our sole responsibility and belongs to the following product:**

Wireless charger X001350, X001430;

**Object of the declaration:**

Wireless charger device for anti-collision tags

**The subject of the above declaration is in accordance with the following rules:**

Statutory Instruments: S.I. 2016:1091

Statutory Instruments: S.I. 2017:1206

**and therefore complies with the following norms / standards:**

and related standards / ETSI standards

**Place:** Sasso Marconi (BO) - Italy

**Valid from:** 02/27/2020

**Last update:** 08/03/2023

**Person authorized to compile the technical file:** Daniele Parazza



**Legal representative:** Andrea Filippini



# Table des matières

|   |           |
|---|-----------|
| <b>Révisions</b>                                    | <b>12</b> |
| <b>But et domaine d'application</b>                 | <b>13</b> |
| <b>Légende</b>                                      | <b>14</b> |
| <b>Consignes de sécurité et avertissements</b>      | <b>15</b> |
| Avertissements sur l'émission d'ondes radio         | 17        |
| Utilisation conforme                                | 18        |
| Utilisation non autorisée                           | 18        |
| Évaluation des risques                              | 20        |
| Exclusion de responsabilité                         | 21        |
| Assistance technique et garantie du fabricant       | 23        |
| <b>Description générale</b>                         | <b>25</b> |
| Glossaire   | 26        |
| Description des dispositifs                         | 27        |
| Anticollision (X001330 - X001331)                   | 27        |
| Tag piéton (X001340)                                | 28        |
| Boîte à boutons (X000650)                           | 29        |
| Station de recharge Tag piéton - 1 fente (X001430)  | 30        |
| Station de recharge Tag piéton - 5 fentes (X001350) | 30        |
| Accessoires   | 31        |
| C002080   | 31        |
| C002152   | 31        |
| C002161   | 32        |
| C100301   | 33        |
| Principe de fonctionnement                          | 34        |

|  |           |
|--|-----------|
| Fonctionnalité du dispositif   | 35        |
| Données Techniques Anticollision (X001330 - X001331)                           | 39        |
| Données Techniques Tag piéton (X001340)  | 40        |
| Données techniques station de recharge 1 fente (X001430)                       | 41        |
| Données techniques Station de recharge 5 fentes(X001350)                       | 42        |
| Anticollision autonome: Données techniques anticollision (X001330 - X001331)   | 43        |
| Anticollision autonome: Données techniques unité de contrôle (KeyDN) (X400512) | 44        |
| <b>Installation</b>  | <b>47</b> |
| Installation anticollision avec systèmes Kiwitron                              | 48        |
| Installation avec KiwiSafe   | 48        |
| Installation avec Key  | 49        |
| Installation Autonome avec Boîte à boutons                                     | 49        |
| Connexions anti-collision avec Key ou KiwiSafe                                 | 50        |
| Connexions Anticollision Autonome  | 50        |
| Configuration  | 56        |
| Configuration anticollision Autonome   | 56        |
| Configuration seuils de détection (Distances)                                  | 57        |
| Configuration boîte à boutons (Général)  | 58        |
| Configuration sorties (Output)   | 60        |
| Configuration anticollision intégrée aux systèmes Kiwitron                     | 61        |
| Paramètres configurables   | 61        |
| Vérification installation correcte   | 63        |
| <b>Utilisation et entretien</b>  | <b>64</b> |
| Signalisations visuelles   | 65        |
| Signalisations sonores   | 65        |
| Maintenance  | 66        |

Recharger la batterie de Tag piéton

67

Que faire si

69

## Révisions

| Version | Commentaires   | Chapitres modifiés |
|---------|--|--------------------|
| 00      | Première publication   | Tous               |
| 01      | Mise à jour des données techniques                           | Données Techniques |
| 02      | Mise à jour générale pour le changement de marque du produit | Tous               |
| 03      | Mise à jour du document de format général                    | Tous               |

Tab.1 - Révisions du document

## But et domaine d'application

|                     |   |
|---------------------|---|
| <b>Utilisateurs</b> | Installateur ;<br>Opérateur des moyens sur lesquels il est installé ;<br>Personnel Qualifié habilité à la maintenance du dispositif.  |
| <b>But</b>          | Fournir les informations nécessaires pour : <ul style="list-style-type: none"><li>● L'installation correcte du dispositif ;</li><li>● La sensibilisation adéquate des opérateurs aux problèmes de sécurité ;</li><li>● L'utilisation du dispositif dans des conditions de sécurité.</li></ul> |

Tab.2 - Objectif et champ d'application

## Légende

|   |  |
|---|--|
|  | Avertissement/attention - Informations importantes de sécurité |
|  | Informations et suggestions générales                          |
|  | INTERDICTION : Opérations ou actions NON autorisées.           |
|  | Compatible   |
|  | Incompatible   |

Tab.3 – Légende

## Consignes de sécurité et avertissements



La gestion du dispositif doit être confiée à un personnel convenablement formé et qualifié.



Avant d'installer et de mettre en service le dispositif, lisez attentivement et comprenez ce manuel pour éviter d'endommager le produit et de mettre en danger sa propre sécurité.



Les informations techniques contenues dans ce document ne sont fournies qu'à titre informatif et ne constituent pas un engagement contractuel.

Kiwitron s.r.l. se réserve le droit d'apporter des modifications graphiques ou fonctionnelles aux dispositifs et/ou logiciels sans préavis.



Le dispositif Kiwitron **ne peut pas** remplacer les dispositifs de sécurité du véhicule sur lequel il est installé.



Le dispositif Kiwitron **doit** être installé conformément aux règles générales de sécurité.



Anticollision autonome est capable de détecter la distance entre les véhicules et/ou les opérateurs seulement s'ils sont équipés d'un système compatible.



**Il est interdit** d'installer le dispositif pour inhiber ou altérer le fonctionnement des systèmes de sécurité déjà présents sur le véhicule.



**Il est interdit** d'utiliser le système pour actionner des contacteurs de puissance, car leur ouverture pendant la circulation du courant provoquerait un arc électrique.



**Avertir l'opérateur** du véhicule avant d'effectuer toute opération à distance (cloud web ou connexion à distance via PC) pour prévenir les situations dangereuses.

**Si le dispositif est installé de telle sorte qu'une limite maximale/minimale de performances puisse être activée, la sécurité du véhicule et des opérateurs doit être respectée de manière dynamique. En tout cas, l'arrêt complet du véhicule il est interdit, seulement une réduction de sa vitesse est possible. Toute modification des paramètres de fonctionnement du véhicule ne doit pas créer de situations dangereuses potentielles. En tout cas, les opérations de connexion et de calibration externes aux systèmes fournis par Kiwitron sont responsabilité de l'installateur, y compris toute analyse des risques qui pourrait être nécessaire.**



Ne pas utiliser le dispositif en présence de gaz ou de fumées inflammables, à proximité de stations-service, de dépôts de carburant, d'installations chimiques ou pendant les opérations de combustion. Évitez toute atmosphère potentiellement explosive.



## Avertissements sur l'émission d'ondes radio



Le dispositif reçoit et émet des ondes radio.



La puissance maximale rayonnée par le dispositif est inférieure aux seuils imposés par la réglementation.



Des interférences peuvent être générées lorsqu'il est utilisé à proximité d'appareils tels que la télévision, la radio, l'ordinateur ou tout autre équipement électrique et/ou électronique non protégé.



Respecter les restrictions imposées sur l'utilisation des appareils électroniques si le moyen sur lequel le dispositif est installé est utilisé à l'hôpital (ou dans d'autres établissements de santé) ou près d'un aéroport.

Dans tous les domaines où des restrictions sont imposées en raison de l'utilisation d'appareils électroniques.

## Utilisation conforme

Le dispositif est conçu pour être utilisé uniquement sur des chariots industriels automoteurs ou des véhicules industriels à traction électrique, à moteur endothermique ou hybride conformes à la directive machines 2006/42/CE.

## Utilisation non autorisée

Toute utilisation du dispositif non expressément décrite dans ce manuel n'est pas autorisée.

Et en particulier:



L'installation du dispositif Kiwitron sur des véhicules pouvant circuler sur des routes publiques n'est pas autorisée.



Dans les chariots qui traversent les voies, à moins qu'il n'y ait déjà un système de retenue appliqué sur le consentement de démarrage.



Le dispositif Kiwitron et ses accessoires et capteurs supplémentaires sont des outils d'assistance.



Standalone anticollision et ses accessoires et capteurs supplémentaires sont des outils d'assistance.



Le dispositif Kiwitron et ses accessoires et capteurs supplémentaires ne sont pas des dispositifs de sécurité car ils ne sont pas couverts par l'annexe IV de la Directive 2006/42/CE et ne peuvent donc pas être utilisés pour réduire le risque résiduel.



Le dispositif Kiwitron n'est pas un dispositif antidéflagrant.



Le dispositif Kiwitron ne peut pas être installé sur des véhicules à deux ou plusieurs essieux à traction électrique, à moteur endothermique tels que des voitures, des camions, des cyclomoteurs, des motos, des machines d'exploitation aptes à la circulation publique.

## Évaluation des risques

L'exploitant (propriétaire du moyen) est tenu d'effectuer une analyse environnementale des risques avant d'effectuer l'installation.



Pendant la phase d'installation, il faut contrôler qu'un éventuel mauvais fonctionnement du dispositif ne compromette ni la sécurité ni la productivité des opérateurs et de l'usine.



Il est essentiel d'évaluer la situation dans laquelle le dispositif fonctionne de manière anormale.



Il est possible que le moyen ne soit pas activé suite à une connexion correcte, ou que le ralentissement de la machine soit activé sans qu'un choc ne se soit produit.

## Exclusion de responsabilité

**Kiwitron s.r.l.** se considère dérogée de toute responsabilité pour les dommages causés par :

- Mauvaise utilisation du dispositif.
- Utilisation par un personnel non qualifié et/ou formé.
- Installation incorrecte.
- Défauts d'alimentation.
- Entretien inadéquat.
- Modifications ou interventions non autorisées.
- Manœuvres erronées.
- Utilisation de pièces de rechange non originales.
- Utilisation d'accessoires non prévus ou non autorisés par écrit.
- Non-respect total ou partiel des instructions.
- Évènements exceptionnels.
- Évènements non conformes à la réglementation et la législation en vigueur dans le pays d'installation.



Kiwitron s.r.l. ne connaît pas les modalités spécifiques avec lesquelles son acheteur utilisera le dispositif vendu et n'est donc pas en mesure de savoir si une telle utilisation pourrait porter atteinte aux droits de tiers. De plus, l'appareil vendu n'est pas utilisable en mode unique mais peut être configuré selon les besoins du client. Par conséquent, Kiwitron s.r.l. décline toute responsabilité pour toute utilisation illicite de l'appareil vendu qui viole les droits de tiers découlant des brevets ou d'autres titres de propriété industrielle.



Kiwitron s.r.l. est exonéré de toute responsabilité en cas d'installation de l'appareil sur des véhicules également autorisés à la circulation sur les voies publiques : il est en effet responsabilité du gérant décider l'installation et l'utilisation de l'appareil sur le véhicule.

## Assistance technique et garantie du fabricant

### Assistance technique

En cas de panne, veuillez contacter le service d'assistance technique Kiwitron.

---

Kiwitron s.r.l.

Service assistance clients

Tél. +39 051 1889 3470

Mail : [support@kiwitron.it](mailto:support@kiwitron.it)

Site Web : [www.kiwitron.it](http://www.kiwitron.it)

---

## Garantie

La garantie n'est pas applicable suite à des ruptures et/ou défauts causés par :



- Mauvaise utilisation du dispositif.
- Utilisation par un personnel non qualifié et/ou formé ;
- Installation incorrecte.
- Défauts d'alimentation.
- Entretien inadéquat.
- Modifications ou interventions non autorisées.
- Manœuvres erronées.
- Utilisation de pièces de rechange non originales.
- Utilisation d'accessoires non prévus ou non autorisés par écrit
- Non-respect total ou partiel des instructions
- Évènements exceptionnels
- Évènements non conforme à la réglementation et la législation en vigueur dans le pays d'installation.

**La garantie ne s'étend pas aux pièces qui s'usent à la suite d'une utilisation normale, telles que les câbles et les connecteurs électriques.**

---

# Description générale

## Glossaire

| Terme   | Définition  |
|---------|---|
| CAN bus | <p>Le Controller Area Network = Réseau de Zone de Contrôleur, également connu sous le nom de CAN bus, est une norme série pour les bus de terrain (principalement dans l'environnement automobile), de type multicast, introduit dans les années quatre-vingt par Robert Bosch GmbH, pour connecter plusieurs unités de contrôle électronique (ECU). Le CAN a été spécialement conçu pour fonctionner sans problème même dans des environnements fortement perturbés par la présence d'ondes électromagnétiques et peut utiliser comme moyen de transmission une ligne à différence de potentiel équilibré comme le RS-485.</p> |

Tab.4 - Glossaire

## Description des dispositifs

### Anticollision (X001330 - X001331)

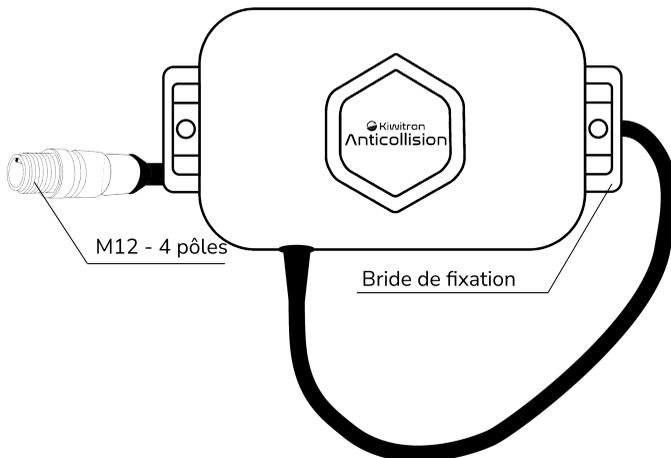


Fig.1 - Panoramique X001330

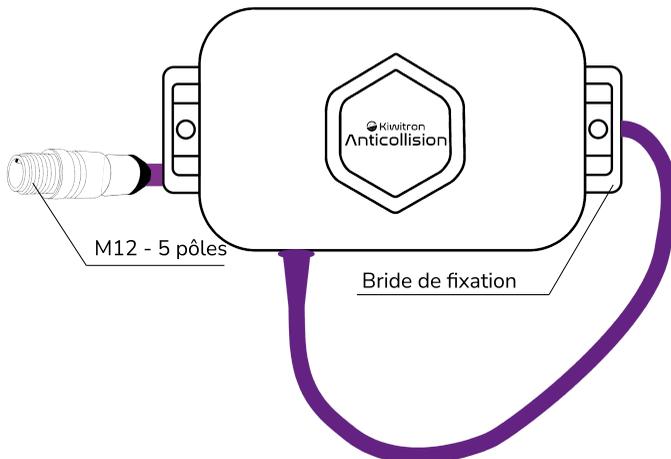


Fig.2 - Panoramique X001331

## Tag piéton (X001340)

Le dispositif est portable et intégrable avec les produits Anticollision (X001330 et X001331)

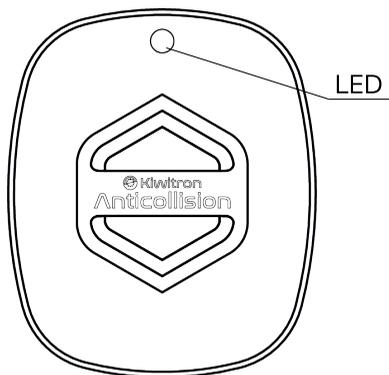


Fig.3 - Panoramique X001340

## Boîte à boutons (X000650)

Le dispositif est généralement utilisé avec le système anticollision en mode autonome.

Il est équipé d'un bipeur intégré et a pour but de signaler qu'il y a un conducteur à l'intérieur de la "zone bleue" ; le dispositif est également équipé d'une touche qui, lorsqu'elle est pressée, vous permet d'enregistrer le conducteur.

Vous pouvez également utiliser le bipeur intégré pour signaler un danger.

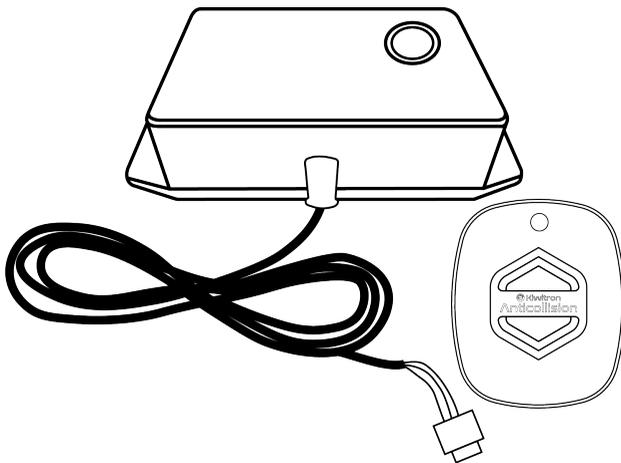


Fig.4 - Panoramique X000650

## Station de recharge Tag piéton - 1 fente (X001430)

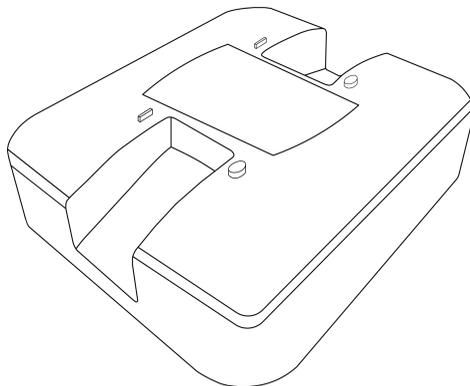


Fig.5 - Panoramique X001430

## Station de recharge Tag piéton - 5 fentes (X001350)

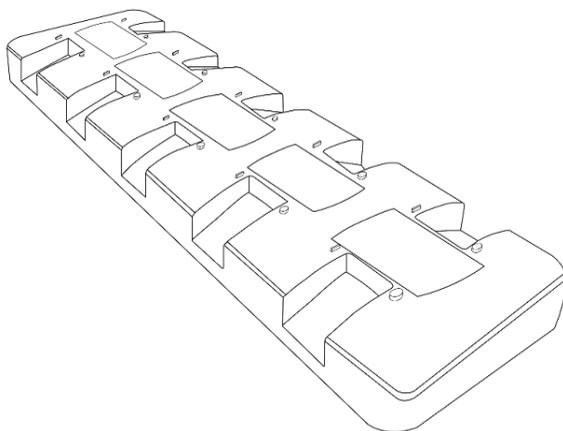


Fig.6 - Panoramique X001350

## Accessoires

### C002080

C'est le câble qui permet de connecter le dispositif anticollision X001330 avec Key.

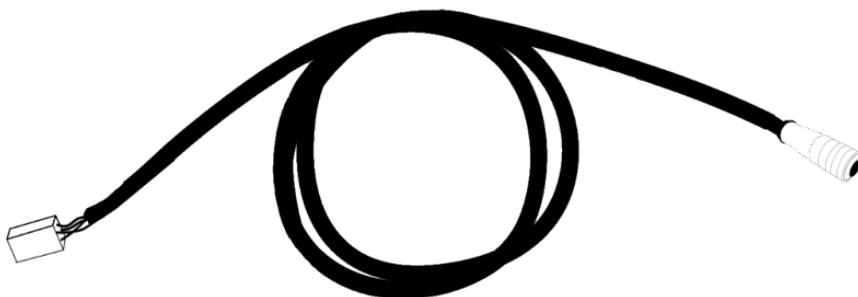


Fig.7 - Câble C002080

### C002152

C'est le câble qui, avec le C002161, permet la connexion du dispositif anticollision X001331 avec Key ou KiwiSafe.

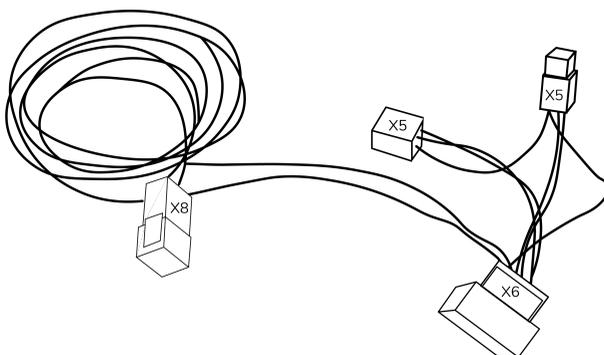


Fig.8 - Câble C002152

## C002161

C'est le câble qui, avec le C002152, permet la connexion du dispositif anticollision X001331 avec Key ou KiwiSafe.

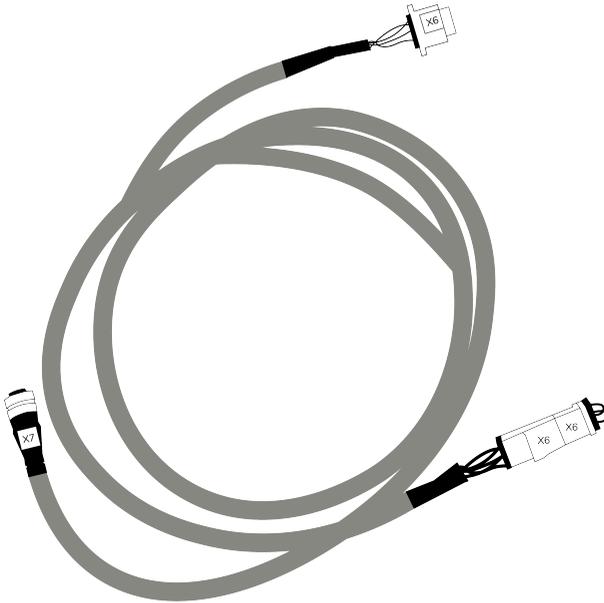


Fig.9 - Câble C002161

## C100301

C'est le câble qui permet la connexion du dispositif anti-collision autonome à l'unité de commande et à la Button Box.

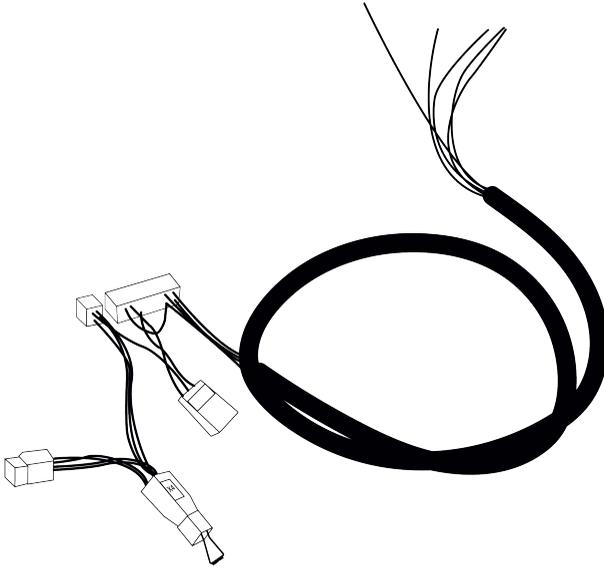


Fig.10 - Câble C100301

## Principe de fonctionnement

Le dispositif anticollision autonome est un dispositif qui, installé sur un véhicule, est capable de détecter la distance à laquelle se trouvent d'autres machines équipées d'un système compatible et la distance à laquelle se trouvent les personnes munies de l'étiquette appropriée.

Le dispositif anticollision autonome peut être configuré pour alerter le conducteur de la présence à proximité immédiate d'une autre machine ou d'un opérateur.

Il est possible d'interfacer le dispositif à la machine par des sorties à contact pour activer des fonctions de limitation de vitesse du véhicule (si prévu par le constructeur de la machine).

## Fonctionnalité du dispositif

Anticollision est un dispositif installable en mode autonome sur le véhicule, ou intégré dans un système composé de :

- véhicule ;
- Key ou KiwiSafe ;
- Anticollision et Tag piéton

En particulier, anticollision remplit les fonctions suivantes :

| Fonction            | Description   |
|---------------------|---|
| Mesure distance     | anticollision mesure, par l'utilisation de signaux radio, la distance entre lui-même et d'autres dispositifs compatibles tels que : autres anticollision Autonome, anticollision combinés à un système Kiwitron Key, Tag piéton.  |
| Seuil de pré-alarme | anticollision est capable de reconnaître la présence d'un système compatible à proximité immédiate à une distance prédéfinie lors de l'installation. Dans ce cas, le système peut déclencher une alerte au conducteur soit par l'intermédiaire de trois issues de contact, soit par l'intermédiaire d'accessoires compatibles connectés au système. |

| Fonction             | Description   |
|----------------------|---|
| Seuil d'alarme       | <p>anticollision est capable de reconnaître la présence d'un système compatible à proximité immédiate à une distance (autre que le seuil de pré-alarme) prédéfinie lors de l'installation. Dans ce cas, le système peut déclencher une alerte au conducteur soit par l'intermédiaire de trois relais configurables soit par l'intermédiaire d'accessoires compatibles connectés au système.</p> |
| Exclusion conducteur | <p>Dans le cas où le conducteur de la machine est équipé de Tag piéton, le système anticollision Autonome est préparé pour l'exclure à la demande du conducteur via l'une des entrées numériques du système, ou au moyen d'accessoires compatibles correctement connectés au système.</p>   |

Tab.5 - Fonctionnalité dispositif

| Fonctions                    | Autonome | Intégré à           |                          |            |
|------------------------------|----------|---------------------|--------------------------|------------|
|                              |          | Anticollision + Key | Anticollision + KiwiSafe | Tag piéton |
| Mesure distance véhicule     | ✓        | ✓                   | ✓                        | ✗          |
| Seuil de pré-alarme véhicule | ✓        | ✓                   | ✓                        | ✗          |
| Seuil d'alarme véhicule      | ✓        | ✓                   | ✓                        | ✗          |
| Mesure distance personne     | ✗        | ✗                   | ✗                        | ✓          |

| Fonctions                    | Autonome | Intégré à           |                          |            |
|------------------------------|----------|---------------------|--------------------------|------------|
|                              |          | Anticollision + Key | Anticollision + KiwiSafe | Tag piéton |
| Seuil de pré-alarme personne | ✗        | ✗                   | ✗                        | ✓          |
| Seuil d'alarme personne      | ✗        | ✗                   | ✗                        | ✓          |
| Exclusion conducteur         | ✗        | ✗                   | ✗                        | ✓          |

Tab.6 - Compatibilité fonctions anticollision

## Données Techniques Anticollision (X001330 - X001331)

### Spécifications mécaniques

|            |                                  |          |     |
|------------|----------------------------------|----------|-----|
| Dimensions | 100x62x26 mm<br>3,9 x 2,4 x 1 in | Matériau | ABS |
| Poids      | 125 g<br>4,2 oz                  |          |     |

### Spécifications électriques

| Alimentation (Vdc)     | min | typ. | max  |                        |  |      |     |
|------------------------|-----|------|------|------------------------|--|------|-----|
|                        | 4,7 | 5-24 | 28   |                        |  |      |     |
| Absorption X001330 (W) |     | typ. | max  | Absorption X001331 (W) |  | typ. | max |
|                        |     | 1    | 1,75 |                        |  | 1,5  | 2   |

### Module UWB

Transceiver Channel 5 (6.5 GHz) / 6.8 Mbps data rate

### Interfaces

CAN bus

USB (Dispositif)

Tab.7 - Données techniques Anticollision

## Données Techniques Tag piéton (X001340)

### Spécifications mécaniques

|            |                                       |          |                |
|------------|---------------------------------------|----------|----------------|
| Dimensions | 55 x 46 x 17 mm<br>2,2 x 1,8 x 0,7 in | Matériau | ASA (UL 94 HB) |
| Poids      | 30 g<br>1 oz                          |          |                |

### Spécifications électriques

| Alimentation<br>(Vdc) | min | typ. | max | Absorption<br>(W) | typ. | max |
|-----------------------|-----|------|-----|-------------------|------|-----|
|                       | 3   | 3,7  | 4,2 |                   | <1   | <1  |

### Batterie interne

|                   |       |          |         |
|-------------------|-------|----------|---------|
| LiPO rechargeable | 3,7 V | Capacité | 400 mAh |
|-------------------|-------|----------|---------|

### Recharge sans fil avec station dédiée

|  |   |
|--|---|
| Station de recharge Tag piéton - 1 fente (K001430) | Station de recharge Tag piéton - 5 fentes (K001350) |
|--|---|

Tab.8 - Données techniques Tag piéton

## Données techniques station de recharge 1 fente (X001430)

### Spécifications mécaniques

|            |  |          |     |
|------------|--|----------|-----|
| Dimensions | 80 x 95 x 35 mm<br>3,15 x 3,7 x 1,4 in | Matériau | ABS |
| Poids      | 100 g<br>3,5 oz                        |          |     |

### Spécifications électriques

| Alimentation (Vdc)                | min | typ. | max | Absorption (W)                        | typ. | max |
|-----------------------------------|-----|------|-----|---------------------------------------|------|-----|
|                                   | 10  | 12   | 14  |                                       | 0,1  | 5   |
| Alimentation électrique (fournie) |     |      |     | Entrée: 100-240 VAC 0,9 A<br>50-60 Hz |      |     |
|                                   |     |      |     | Sortie: 12 VDC 1 A                    |      |     |

Tab.9 - Données techniques station de recharge 1 fente (X001430)

## Données techniques Station de recharge 5 fentes(X001350)

### Spécifications mécaniques

|            |                                       |          |     |
|------------|---------------------------------------|----------|-----|
| Dimensions | 305 x 95 x 35 mm<br>12 x 3,7 x 1,4 in | Matériau | ABS |
| Poids      | 335 g<br>11,8 oz                      |          |     |

### Spécifications électriques

| Alimentation<br>(Vdc) | min | typ. | max | Absorption<br>(W) | typ. | max |
|-----------------------|-----|------|-----|-------------------|------|-----|
|                       | 10  | 12   | 14  |                   | 0,4  | 5   |

Alimentation électrique (fournie)      Entrée: 100-240 VAC 0,9 A  
50-60 Hz

Sortie: 12 VDC 2 A

Tab.10 - Données techniques station de recharge 5 fentes (X001350)

## Anticollision autonome: Données techniques anticollision (X001330 - X001331)

### Spécifications mécaniques

|            |                                  |          |     |
|------------|----------------------------------|----------|-----|
| Dimensions | 100x62x26 mm<br>3,9 x 2,4 x 1 in | Matériau | ABS |
| Poids      | 125 g<br>4,2 oz                  |          |     |

### Spécifications électriques

| Alimentation (Vdc)     | min         | typ.       | max |                        |             |            |
|------------------------|-------------|------------|-----|------------------------|-------------|------------|
|                        | 4,7         | 5-24       | 28  |                        |             |            |
| Absorption X001330 (W) | <b>typ.</b> | <b>max</b> |     | Absorption X001331 (W) | <b>typ.</b> | <b>max</b> |
|                        | 1           | 1,75       |     |                        | 1,5         | 2          |

### Module UWB

Transceiver Channel 5 (6.5 GHz) / 6.8 Mbps data rate

### Interfaces

CAN bus

USB (Dispositif)

Tab.11 - Anticollision autonome: données techniques Anticollision

## Anticollision autonome: Données techniques unité de contrôle (KeyDN) (X400512)

### Spécifications mécaniques

|            |   |          |     |
|------------|---|----------|-----|
| Dimensions | 85/110 x 56 x 21 mm<br>3,3/4,3 x 2,2 x 0,8 in | Matériau | ABS |
| Poids      | 210 g<br>7,4 oz                               |          |     |

### Spécifications électriques

| Alimentation<br>(Vdc) | min | typ. | max | Absorption<br>(W) | typ. | max |
|-----------------------|-----|------|-----|-------------------|------|-----|
|                       | 10  | 24   | 160 |                   | 3    | 12  |

### MTTFd

Valeurs indiquées par appareil et par système (KeyAdvanced/KeyTouch et KeyDN)

|                   |        |                                   |          |
|-------------------|--------|-----------------------------------|----------|
| MTTFd<br>Appareil | 26 ans | MTTFd<br>Système<br>(KeyAdvanced) | 15,5 ans |
|                   |        | MTTFd<br>Système<br>(KeyTouch)    | 15 ans   |

## Anticollision autonome: Données techniques unité de contrôle (KeyDN) (X400512)

### Entrées/Sorties

- 2 x Entrées positives (Seuil activation > 1,7 V, Max 150 V)
  - 1 x Entrée positive (0 - 5 V)
  - 1 x Entrée positive (0 - 10 V)
- 2 x Entrées négatives (Seuil activation < 0,5 V, Max 150 V)
  - 3 x Relais NO (Max 10 W)

### Mémoire / Processeur

|        |        |                      |                 |
|--------|--------|----------------------|-----------------|
| Flash  | 256 KB | RAM                  | 64 KB           |
| Eeprom | 128 KB | Fréquence processeur | 0,032 à 120 MHz |

Tab.12 - Anticollision autonome: données techniques unité de contrôle

## Anticollision autonome: Données techniques Boîte à boutons - X000650

### Spécifications mécaniques

|            |                                   |          |     |
|------------|-----------------------------------|----------|-----|
| Dimensions | 60x35x20 mm<br>2,4 x 1,4 x 0,8 in | Matériau | ABS |
| Poids      | 25 g<br>0,9 oz                    |          |     |

### Spécifications électriques

|                    |               |
|--------------------|---------------|
| Alimentation (Vdc) | de 4,75 à 5 V |
|--------------------|---------------|

Tab.13 - Anticollision autonome: données techniques bouton box

# Installation

# Installation anticollision avec systèmes Kiwitron

Les diagrammes suivants illustrent l'installation d'Anticollision pour l'intégration avec les systèmes Kiwitron.

## Installation avec KiwiSafe

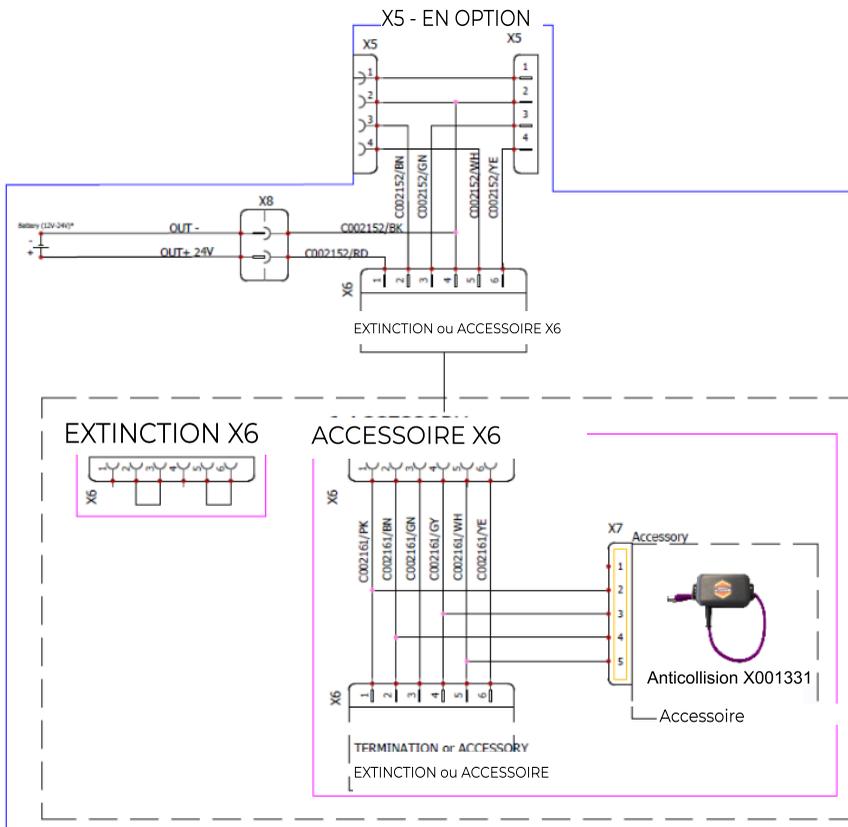


Fig.11 - Installation anticollision avec système Kiwitron KiwiSafe

## Installation avec Key

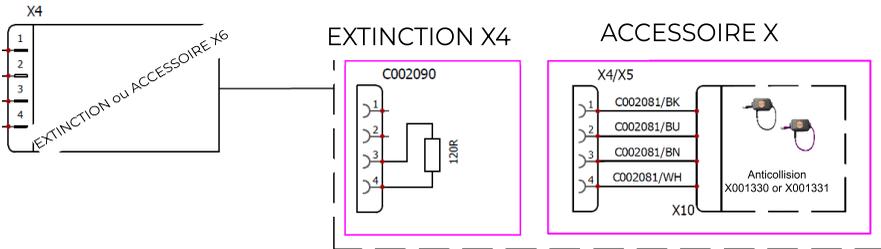


Fig.12 - Installation anticollision avec système Kiwitron Key

## Installation Autonome avec Boîte à boutons

KeyDN - X400512

Chariot élévateur

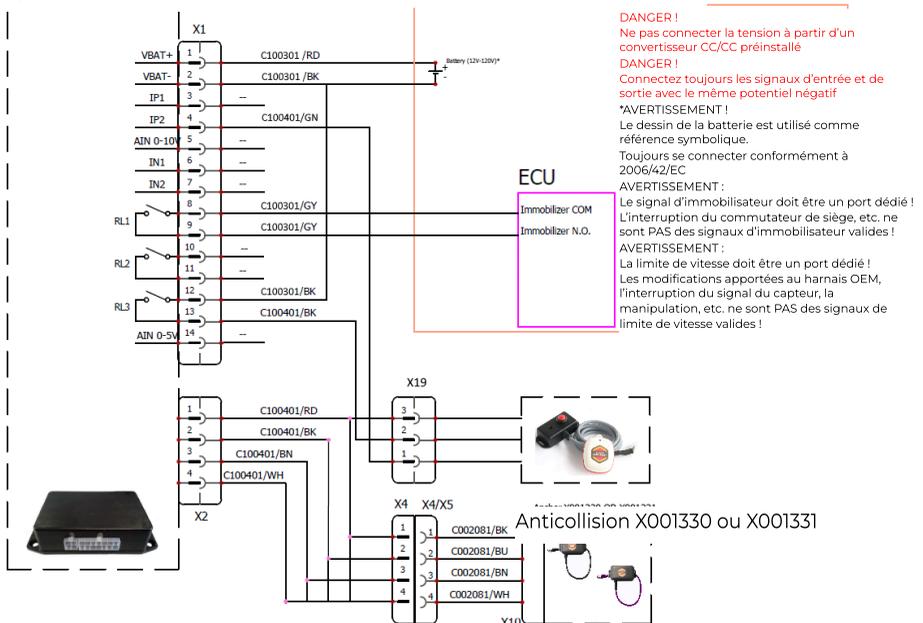


Fig.13 - Installation Autonome avec Boîte à boutons

## Connexions anti-collision avec Key ou KiwiSafe

Pour plus de détails sur le schéma d'installation complet et les connexions à effectuer, veuillez consulter le manuel et la procédure d'installation des accessoires du système d'intérêt.

### Connexions Anticollision Autonome



Assurez-vous d'être en l'absence de tension électrique avant d'effectuer les étapes de montage.



Le système anticollision mesure la distance entre le récepteur et le Tag piéton (ou un autre anticollision) il est donc très important que la distance mesurée soit celle **du centre du chariot**.

Installez le dispositif anticollision au centre (dans tous les sens) du chariot.

La position d'installation idéale est, normalement, dans la zone haute de la vitre avant.

Si la position interfère avec la vision du conducteur, le dispositif peut être installé derrière le rétroviseur ou devant la direction.

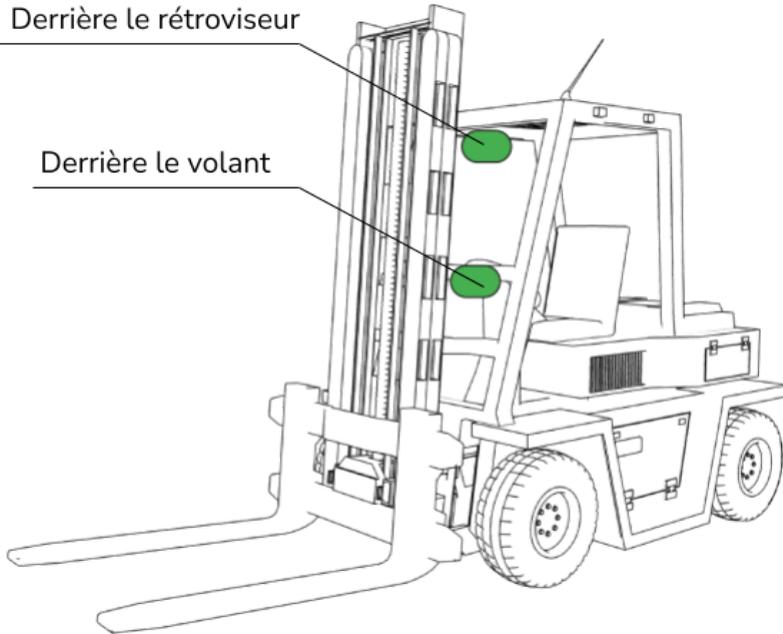


Fig.14 - Installation anticollision



Il est interdit d'installer anticollision dans des endroits qui affectent ou limitent la sécurité et la visibilité du conducteur.



Ne placez pas l'antenne trop près des pièces métalliques car cela pourrait nuire au système.

Après avoir fixé mécaniquement le dispositif anticollision au véhicule, procéder comme suit.

1. Connectez l'unité de contrôle au connecteur X1 e X2 du câble C100301 :

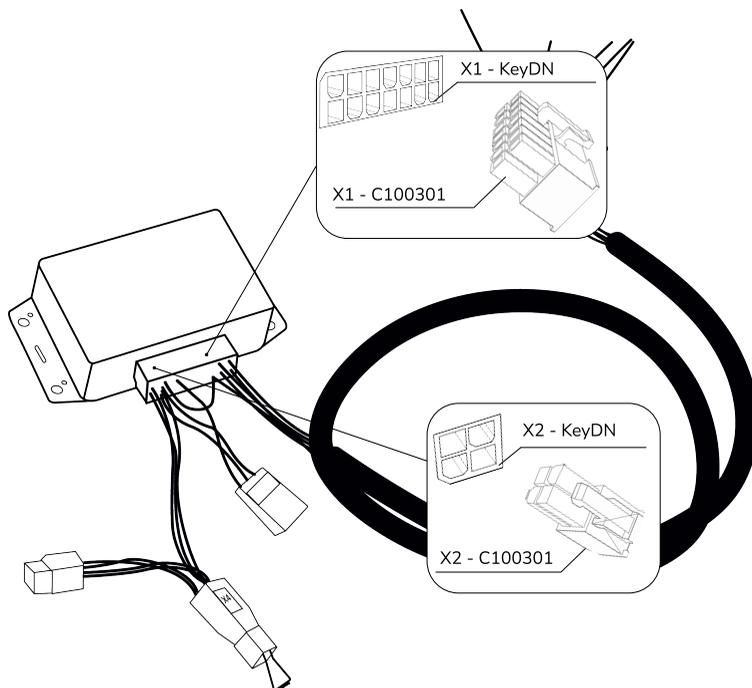


Fig.15 - Connexion unité de contrôle - C100301

2. Brancher, s'il n'est pas présent, le connecteur X4 du câble C100301 au connecteur de fermeture (C002090) :

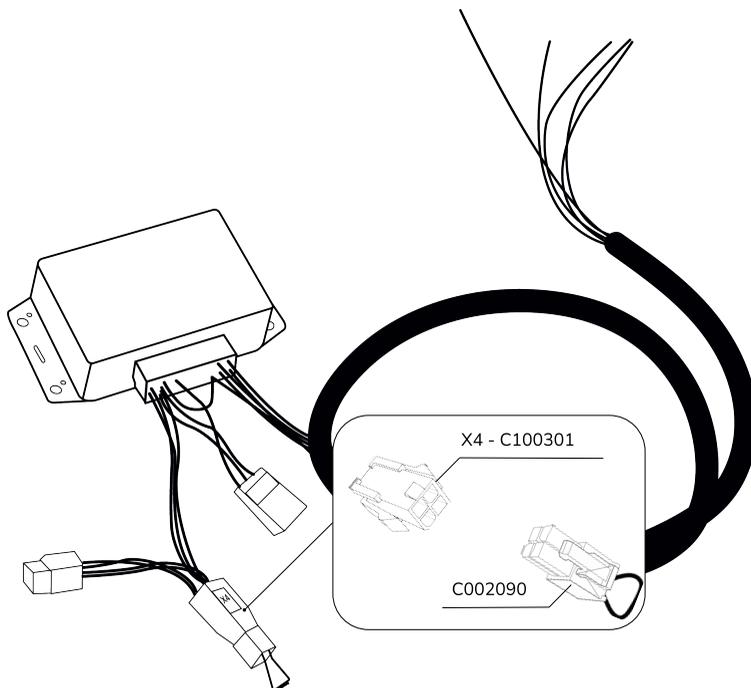


Fig.16 - Connexion connecteur de fermeture

3. Connecter le connecteur X4/X5 du câble C002080 au connecteur X4 du câble C100301 :

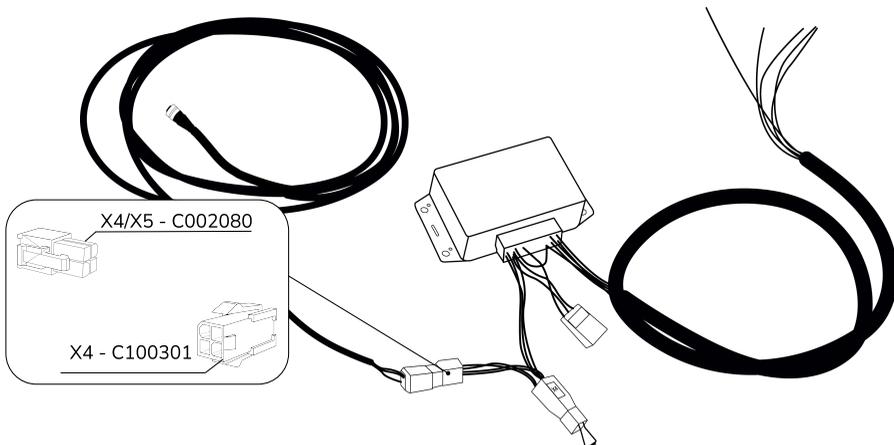


Fig.17 - Connexion C002080

4. Connecter le dispositif anticollision au connecteur X10 du câble C002080 :

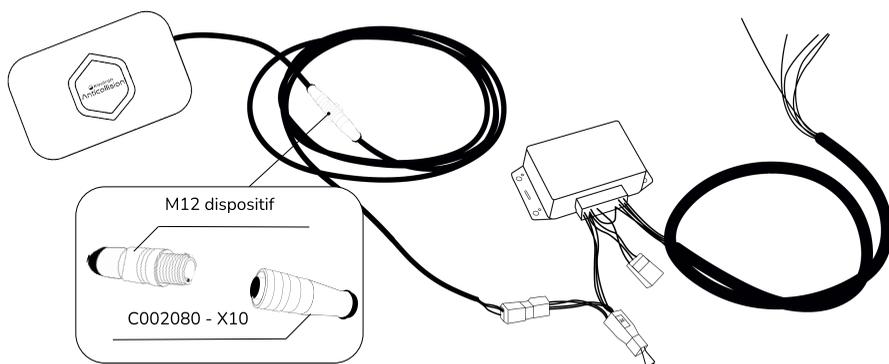


Fig.18 - Connexion Anticollision

5. Connecter le connecteur X3 du boîte à boutons au connecteur à trois pôles du câble C100301 :

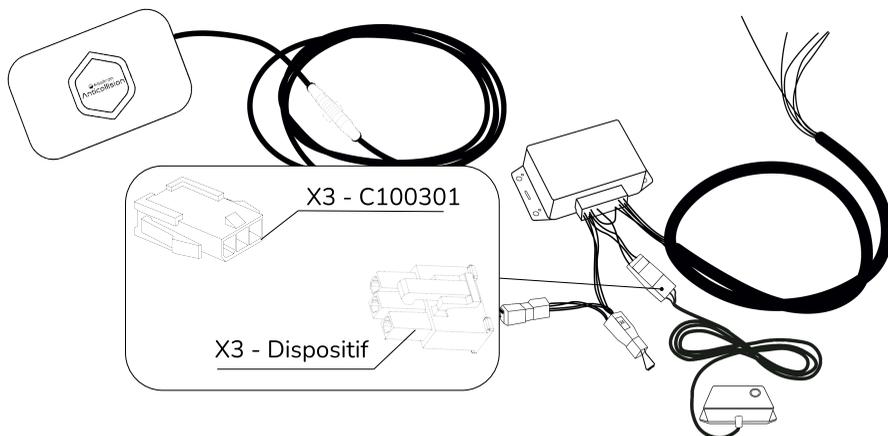


Fig.19 - Connexion boîte à boutons

Dans l'ensemble, vous aurez le câblage suivant :

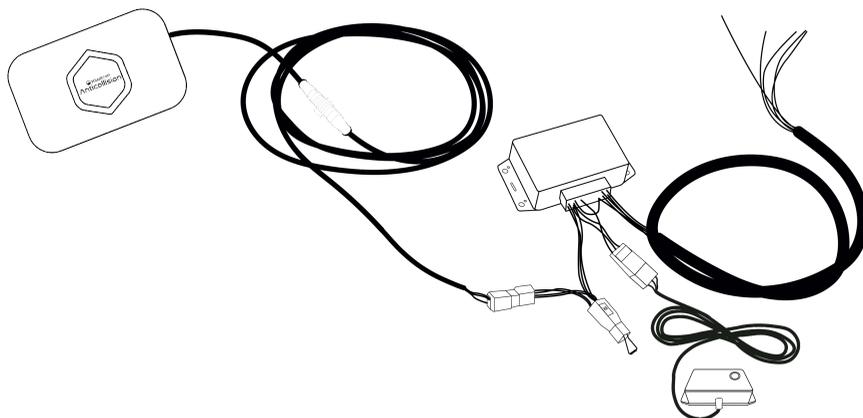


Fig.20 - Connexion complet

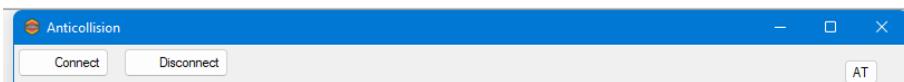
Connecter les câbles libres à l'alimentation, comme indiqué dans la section [Installation Autonome avec Boîte à boutons](#).

## Configuration

### Configuration anticollision Autonome

Pour configurer le dispositif anticollision en mode Autonome, vous devez :

1. Télécharger le logiciel de configuration anticollision Client à partir du site <https://www.kiwitron.it/it/download/>, section anticollision
2. Lancez l'exécutable et suivez les étapes indiquées
3. Lancez le programme anticollision Client
4. Ouvrez le dispositif anticollision en dévissant les 4 vis situées à l'arrière
5. Connectez le dispositif anticollision au PC via un câble USB-Mini B
6. Cliquez sur la touche "Connect"



## Configuration seuils de détection (Distances)

Dans le Tab “Distances” :

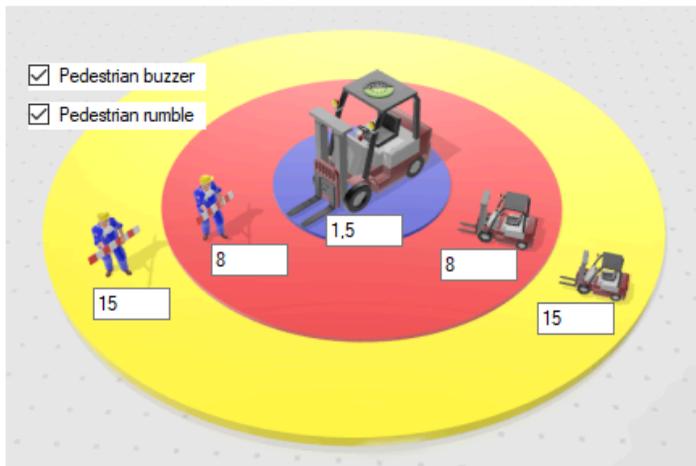
1. Indiquer en mètres les seuils de détection souhaités
2. Cocher (si nécessaire) “Pedestrian buzzer” et “Pedestrian rumble” pour activer, lors de la détection d’une Tag piéton, le son et la vibration de celui-ci.

 Anticollision

Connect
Disconnect

**Status:** Connected UWHFM|1.6.0|4294967295

Distances
General
Input Output Status
Output



**Driver zone**  
In meters

**Red zone pedestrian**  
In meters

**Yellow zone pedestrians**  
In meters

**Red zone trucks**  
In meters

**Yellow zone trucks**  
In meters

Fig.21 - Exemple configuration seuils de détection anticollision

3. Cliquer sur la touche “Save” pour enregistrer la configuration

## Configuration boîte à boutons (Général)

Dans le Tab “Général” vous pouvez configurer un bouton pour la reconnaissance du pilote portant le dispositif Tag piéton.

Si vous possédez la Boîte à boutons Kiwitron (X000650) :

1. Cochez la case “Mode autonome”
2. Cliquez sur le bouton “Configuration automatique Boîte à boutons” :

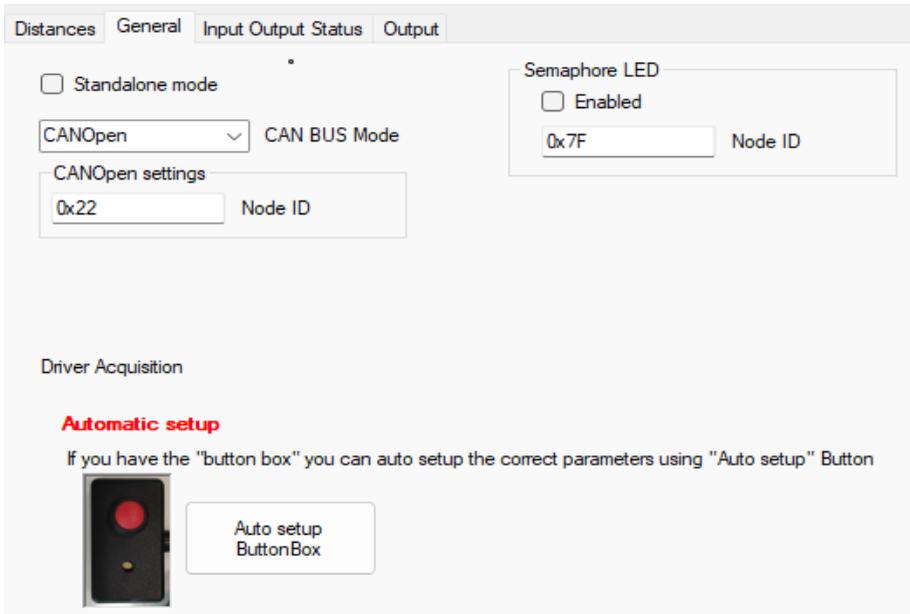


Fig.22 Configuration Boîte à boutons

3. Cliquer sur la touche “Save” pour enregistrer la configuration

Si le bouton que vous souhaitez configurer est externe (ce n'est pas le modèle ci-dessus) :

1. Connectez le bouton à l'un des signaux d'entrée (IP1, IP2 ou IN1)
2. Appuyez sur le bouton pendant 5 secondes pour enregistrer le Tag piéton le plus proche comme "pilote".
3. Veuillez remplir la section "Configuration manuelle" conformément à la connexion effectuée :

**Manual setup**

Select an input ( Positive or Negative ) and the nearest tag will be registered as driver if the selected signal becomes true for ~5 seconds  
I.E : Plug a button to IP1 and press the button for 5 seconds to register the nearest tag as driver

- IP1
- IP2
- IN1

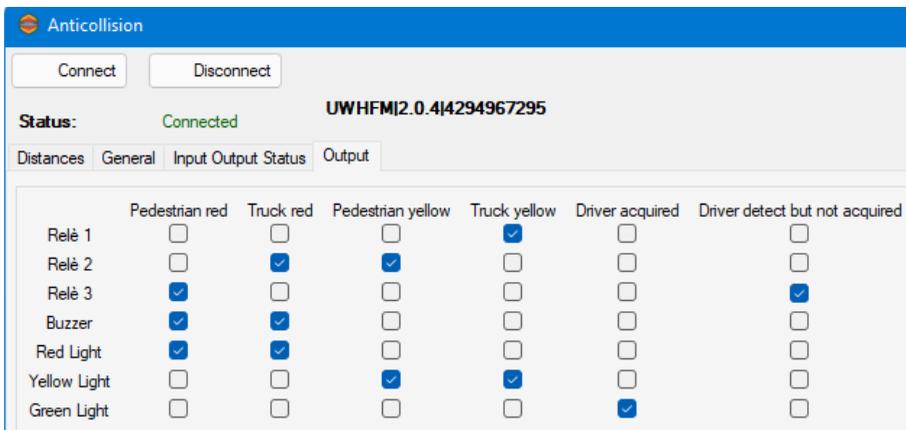
Fig.23 - Configuration bouton externe

4. Cliquer sur la touche "Save" pour enregistrer la configuration

## Configuration sorties (Output)

Dans le “Sortie”, vous pouvez configurer l’activation des relais, l’éclairage et le bipueur de la petite tourelle lumineuse (le cas échéant) :

1. Cochez la case “Mode autonome”
2. Cochez l’état d’activation des relais souhaité
3. Cochez (le cas échéant) l’état d’éclairage de la petite tourelle lumineuse souhaitée



|              | Pedestrian red                      | Truck red                           | Pedestrian yellow                   | Truck yellow                        | Driver acquired                     | Driver detect but not acquired      |
|--------------|-------------------------------------|-------------------------------------|-------------------------------------|-------------------------------------|-------------------------------------|-------------------------------------|
| Relè 1       | <input type="checkbox"/>            | <input type="checkbox"/>            | <input type="checkbox"/>            | <input checked="" type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/>            | <input type="checkbox"/>            |
| Relè 2       | <input type="checkbox"/>            | <input checked="" type="checkbox"/> | <input checked="" type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/>            | <input type="checkbox"/>            | <input type="checkbox"/>            |
| Relè 3       | <input checked="" type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/>            | <input type="checkbox"/>            | <input type="checkbox"/>            | <input type="checkbox"/>            | <input checked="" type="checkbox"/> |
| Buzzer       | <input checked="" type="checkbox"/> | <input checked="" type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/>            | <input type="checkbox"/>            | <input type="checkbox"/>            | <input type="checkbox"/>            |
| Red Light    | <input checked="" type="checkbox"/> | <input checked="" type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/>            | <input type="checkbox"/>            | <input type="checkbox"/>            | <input type="checkbox"/>            |
| Yellow Light | <input type="checkbox"/>            | <input type="checkbox"/>            | <input checked="" type="checkbox"/> | <input checked="" type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/>            | <input type="checkbox"/>            |
| Green Light  | <input type="checkbox"/>            | <input type="checkbox"/>            | <input type="checkbox"/>            | <input type="checkbox"/>            | <input checked="" type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/>            |

4. Sélectionnez pour chaque relais l’état au repos (“Normalement ouvert” ou “Normalement fermé”)

|  |  |  |
|--|--|--|
| <input checked="" type="radio"/> Relay 1 Normally Open | <input checked="" type="radio"/> Relay 2 Normally Open | <input checked="" type="radio"/> Relay 3 Normally Open |
| <input type="radio"/> Relay 1 Normally Closed          | <input type="radio"/> Relay 2 Normally Closed          | <input type="radio"/> Relay 3 Normally Closed          |

5. Cliquer sur la touche “Save” pour enregistrer la configuration

## Configuration anticollision intégrée aux systèmes Kiwitron

Pour ajuster les seuils d'activation du dispositif anticollision, reportez-vous aux procédures de configuration logiciel des systèmes de référence (Key ou KiwiSafe).

### Paramètres configurables

| Paramètre  | Description  |
|--|--|
| Distance d'exclusion véhicule conducteur                       | Distance, exprimée en mètres, entre conducteur et conducteur (Zone bleue) Le conducteur doit se trouver à une distance inférieure ou égale à cette valeur pour pouvoir activer la fonction d'exclusion conducteur. |
| Distance d'alarme pour les autres machines rouge ou alarme)    | Distance, exprimée en mètres, en dessous de (Zone laquelle si un véhicule anticollision est détecté, il est identifié comme véhicule en zone rouge.  |
| Distance de pré-alarme pour les autres machines avertissement) | Distance, exprimée en mètres, en dessous de laquelle si un véhicule anticollision est détecté, il (zone jaune ou Zone est identifié comme véhicule en zone jaune.  |
| Distance d'alarme pour opérateurs                              | Distance, exprimée en mètres, en dessous de laquelle si un opérateur avec Tag piéton est (Zone rouge ou Zone détecté, il est identifié comme opérateur en zone   |

| Paramètre   | Description   |
|---|---|
| alarme)   | rouge.  |
| Distance de pré-alarme pour opérateurs (zone jaune ou zone avertissement) | Distance, exprimée en mètres, en dessous de laquelle si un opérateur avec Tag piéton est détecté, il est identifié comme opérateur en zone jaune. |
| Action d'exclusion conducteur   | Sélectionnez l'action que le dispositif prend lorsqu'un conducteur est détecté.   |
| Action en pré-alarme  | Sélectionnez l'action que le dispositif prend lorsqu'il est en pré-alarme.  |
| Action en alarme  | Sélectionnez l'action que le dispositif prend lorsqu'il est en alarme   |

Tab.14 - Paramètres configurables

## Vérification installation correcte

Après avoir installé et configuré le dispositif, pour vérifier son bon fonctionnement, il faut :

- allumer le véhicule
- placer un véhicule (avec anticollision installé) ou un piéton portant le Tag piéton) à des distances différentes du moyen et vérifier que la machine a le comportement attendu.



Il est interdit d'effectuer les essais en actionnant la fonction de translation de la machine.

Toujours respecter les normes générales de sécurité.

# Utilisation et entretien

## Signalisations visuelles

Les signalisations visuelles d'anticollision varient en fonction du système avec lequel elles sont intégrées.

Pour plus de détails, reportez-vous au manuel Installation, Utilisation et Maintenance du système de référence.

## Signalisations sonores

anticollision capable d'émettre une signalisation acoustique (bipeur) lorsqu'il détecte un obstacle situé en dessous d'un certain seuil.

## Maintenance

Il est conseillé de nettoyer les dispositifs anticollision et/ou Tag piéton périodiquement, à l'aide d'un chiffon doux et sans peluche.



Il est conseillé de vérifier périodiquement l'état physique des différents composants tels que les unités de commande, les câbles de connexion et les capteurs externes.



N'utilisez pas de chiffons abrasifs, de serviettes, de lingettes en papier ou similaires.



Ne frottez pas trop les surfaces.



N'utilisez pas d'alcool, de solvants ou de produits chimiques.



Ne pas vaporiser de détergents directement sur le produit.



Ne pas laisser pénétrer l'humidité dans les ouvertures.



Ne pas laver avec des jets d'eau ou avec des jets d'eau sous pression.

## Recharger la batterie de Tag piéton



Tag piéton est livré avec une batterie rechargeable non amovible.  
N'essayez pas de remplacer la batterie de Tag piéton.



La recharge sans fil doit être effectuée exclusivement à l'aide des stations de recharge sans fil Kiwitron fournies.



La connexion de la station de recharge à l'alimentation doit se faire via le dispositif d'alimentation Kiwitron fournie avec Tag piéton



Ne pas interposer quoi que ce soit entre Tag piéton et la station de recharge

Pour recharger la batterie de Tag piéton:

1. Connectez la station de recharge au dispositif d'alimentation fourni
2. Placez la station de recharge sur une surface plane
3. Placez le Tag piéton sur la station de recharge avec le voyant pointant vers le haut.



Assurez-vous de placer Tag piéton dans la bonne position sur les 4 pieds

Tag piéton devrait commencer à se recharger quelques secondes après avoir été placée sur la station de recharge sans fil.

Lorsque Tag piéton est sur la station de recharge, le voyant s'allume en rouge ou en vert en fonction de l'état de charge de la batterie.



Tag piéton peut se réchauffer légèrement pendant la recharge.

Si la batterie chauffe trop, le logiciel pourrait la protéger en empêchant toute recharge supplémentaire.



Tag piéton continuera à se recharger lorsque la température sera réduite. Essayez de déplacer le Tag piéton et la station de recharge dans un endroit plus frais.



Les batteries rechargeables ont un nombre limité de cycles de charge et peuvent nécessiter un remplacement. Le remplacement ne peut être effectué que par le service d'assistance Kiwitron.



N'essayez pas de remplacer la batterie de Tag piéton

## Que faire si

Étant donné que ces systèmes sont entièrement personnalisables (personnalisés), il peut y avoir des problèmes actuellement non signalés dans cette version du document.

Pour plus de détails, veuillez contacter le support technique de Kiwitron.

### Assistance technique

En cas de panne, veuillez contacter le service d'assistance technique Kiwitron.

---

Kiwitron s.r.l.

Service assistance clients

Tél. +39 051 1889 3470

Mail : [support@kiwitron.it](mailto:support@kiwitron.it)

Site Web : [www.kiwitron.it](http://www.kiwitron.it)

---

| <b>Problème</b>                                 | <b>Que faire?</b>  |
|---|--|
| Le dispositif ne se met pas en marche           | <ul style="list-style-type: none"><li>• Vérifier s'il y a de l'alimentation</li><li>• Vérifier les connexions du système</li></ul> |
| Le dispositif ne limite pas la vitesse du moyen | <ul style="list-style-type: none"><li>• Vérifier l'exactitude de la connexion du/des relais selon le pinout.</li></ul>             |

Tab.15 - Pannes possibles





Via Vizzano 44 - 40037

Sasso Marconi (BO)

+39 05118893470

[info@kiwitron.it](mailto:info@kiwitron.it)

[www.kiwitron.it](http://www.kiwitron.it)