

MOUNTING INSTRUCTIONS (FIG. ①)

- Lift off the insert ① as shown in figure ①a or ①b. Apply pressure (A) on insert during sliding (B) or turning (C);
- Open the detector ② & ③ (fig. ②);
- Break out one or both cable entry hole(s) ④ as required (fig. ③);
- The detector should be mounted at a height of 1.8 to 3.0 meters (fig. ① & ②);
- Select mounting holes for corner ⑤ or flat wall ⑥ mounting;
- Use the base as a template for marking screw hole locations on the wall.
- Fasten the base to the wall;
- Strip cable for 5 cm and pull it through the cable entry hole(s) ④ and strain relief ⑦ (fig. ③);
- Wire detector as shown (fig. ④);
- Easier to wire by taking out the connection terminal (fig. ⑤, detail A);
- Optional spare terminal ⑧;
- Mounting hole for swivelbracket SB01 ⑨ (fig. ⑤);
- Place cover ② in base ③, insert screw ⑩ (fig. ⑤); and place insert ① (fig. ①; a & b).

SITING THE DETECTOR (FIG. ④-⑥ & ⑩)

Install the detector so that the expected movement of an intruder will be across the fields of view. This is the direction best detected by PIR detectors.

Avoid possible false alarm sources such as:

- Direct sunlight onto the detector;
- Heat sources in a field of view (heaters, radiators, etc.);
- Strong air draughts onto the detector (fans, air-conditioning etc.);
- Large animals (dogs, cats) in a field of view;

Aritech recommend that the detector is regularly **walk tested** and checked back at the control panel.

LED FUNCTION AND REMOTE CONTROL OF LED (FIG. ⑦)

To walk test the detector make sure the wire jumper (from terminal 1 to 7) is on the connector, or terminal 7 is remotely connected to system ground.

PROGRAMMING THE SENSITIVITY (PROCESS MODE) (FIG. ⑧)

Sensitivity is programmed according to the position of jumper **J1**.

STD. STANDARD SENSITIVITY: Suitable for most wide-angle applications and for single curtain pattern.

Bi-C. BI-CURTAIN MODE: In this setting an extra level of processing is applied to provide enhanced stability in the presence of false alarm hazards in smaller areas. Not suitable for single curtain applications or a range less than 1.5 metres (fig. ⑧ & ⑨) and at high risks.

*Note: Bi-Curtain is used to reduce the possibility of false alarms. It looks for signal verification and requires the intruder to be seen in **two** curtains for an alarm. Not to be used in undercrawl and long range application.*

PROGRAMMING THE RANGE (FIG. ⑨)

Program the range at jumper **J2**.

For range under 6 or 10 meters for *EV100(PI)* and 7 or 12 metres for *EV105*. It is important to program the sensor correctly for optimum sensitivity.

Range reduction will reduce PIR-sensitivity in the undercrawl area

EV100(PI)

PROCESS MODE	PIR RANGE
Program the mode at jumper J1 . STD (Standard).	Program the range at jumper J2 . 10 m = range set to 10 m.
Bi-C (Bi-Curtain).	6 m = range set to 6 m.

EV105

PROCESS MODE	PIR RANGE
Program the range at jumper J1 . STD (Standard).	Program the range at jumper J2 . 12 m = range set to 12 m.
Bi-C (Bi-Curtain).	7 m = range set to 7 m.

Always select the appropriate range setting for the dimensions of the to be protected area.

Verify coverage pattern and adjust if required.

When jumper **J1** or **J2** are not used in a "bridge" situation, the jumpers must be mounted in the upper position.

If not they cause a problem by closing the detector (fig. ⑩)

EV100(PI) ONLY (PI = PET IMMUNITY) (FIG. ⑨)

This detector is designed to be immune up to certain size of pets. Pets up to 20 Kg normally will not cause any problems in standard applications. Advised minimum mounting height in PI-application: 2.2 meter. Larger pets can be allowed for by alternative mounting PI-detector upside down at 90 cm from floor.

WINDOW MASK (FIG. ⑪)

The mask is supplied loose into the housing and can be fitted to the inside of the window as shown and is used to mask objects which are in the presence or close to (within 1.5 m) and directly under the detector.

This disables the part of the curtains looking at the object, whose closeness might otherwise destabilize the detector.

Remove this mask to create undercrawl detection.

TECHNICAL DATA	EV100(PI)	EV105
Input power	9-15 V $\overline{-}$ (12 V nom.)	9-15 V $\overline{-}$ (12 V nom.)
Peak to peak ripple	2 V (at 12 V $\overline{-}$)	2 V (at 12 V $\overline{-}$)
Current consumption		
Normal operation	4.5 mA nom.	4.5 mA nom.
Alarm	10.0 mA max.	10.0 mA max.
Mounting height (for PI only)	min. 1.8 - max. 3.0 m min. 2.2 - max. 3.0 m	min. 1.8 - max. 3.0 m
Target speed range	min. 0.2 - max. 4.0 m/s	min. 0.2 - max. 4.0 m/s
Alarm output	100 mA at 28 V $\overline{-}$	100 mA at 28 V $\overline{-}$
Alarm time	2.5 sec. minimal	2.5 sec. minimal
Tamper output	100 mA at 28 V $\overline{-}$	100 mA at 28 V $\overline{-}$
Walk test	0 V $\overline{-}$ to terminal 7	0 V $\overline{-}$ to terminal 7
Temperature limit	-10 °C to +55 °C	-10 °C to +55 °C
Relative humidity	30 to 95 %	30 to 95 %
Size	98 x 51 x 47.5 mm	98 x 51 x 47.5 mm
Weight	150 g	150 g
Mirror type	5C90D47 (5C90D47PI)	7C90D47
Number of zones	5 at 10 m	7 at 12 m
View angle	86 °	86 °
Housing meets (with sealed cable entry)	IP30 IK02	IP30 IK02

INSTRUCTIONS DE MONTAGE (FIG. ①)

- Retirer le couvercle ① comme montré dans figure ①a ou ①b. Appliquant une pression (A) dans le couvercle pendant le pousser (B) ou rotation (C);
- Ouvrir le détecteur ② & ③ (fig. ②);
- Ouvrir 1 ou 2 des opercules prévues pour les entrées de câbles ④ (fig. ③);
- Utiliser du câble 3 ou 4 paires avec des conducteurs de 0.22 mm² et d'un diamètre extérieur minimum de 4 mm. L'ouverture des opercules doit être réalisées soit à l'aide d'un tournevis ou de manière plus satisfaisante à l'aide d'un forêt de diamètre 6 mm;
- Le détecteur doit être montée à une hauteur comprise entre 1,8 m et 3,0 m (fig. ① & ②);
- Utiliser les trous de fixation appropriés en fonction du type de montage: en angle ⑤ ou conventionnel ⑥;
- Utiliser le boîtier arrière comme gabarit afin de repérer l'emplacement des trous de fixations sur le mur;
- Fixer la base sur le mur;
- Dénuder le câble sur environ 5 cm, puis le faire passer à travers l'entrée ④ prévue à cet effet et le disposer dans le système de retenue ⑦ (fig. ③);
- Connecter le détecteur en suivant le repérage des bornes (fig. ⑦);
- Il est aisé de réaliser les raccordements en ôtant le connecteur de la carte imprimée (fig. ③); détail A);
- Facultatif disponible terminal ⑧;
- Dans le cas d'une utilisation avec rotule SB01, utiliser le trou ⑨ (fig. ③) pour la fixation du détecteur sur cette dernière;
- Replacer le boîtier avant ② sur la base ③, positionner et serrer la vis ⑩ (fig. ③) et enfin replacer le couvercle ① sur le boîtier avant (fig. ①; a & b).

EMPLACEMENT DU DÉTECTEUR (FIG. ④-⑥ & ⑩)

Installer le détecteur de telle sorte que les mouvements d'un intrus traversent les zones de détection. C'est la direction qui est le mieux détectée par les détecteurs IRP.

Éviter les sources de fausse alarme telles que:

- Lumière solaire directe sur le détecteur;
- Sources de chaleur dans une zone de détection (appareils de chauffage, radiateurs, etc.);
- Courants d'air puissants sur le détecteur (ventilateurs, conditionnement d'air, etc.);
- Grands animaux (chiens, chats) dans une zone de détection.

Aritech préconise d'effectuer régulièrement des **tests de marche** du détecteur et de vérifier son fonctionnement à la centrale de commande.

FONCTION LED ET CONTRÔLE À DISTANCE (FIG. ⑦)

A fin d'activer la LED en mode de test de marche placer un shunt entre les bornes 1 et 7 ou dans le cas d'une activation à distance, connecter la borne 7 au 0 V.

PROGRAMMATION DE LA SENSIBILITÉ (PROCESS MODE) (FIG. ⑧)

La sensibilité peut être programmée en déplaçant le cavalier **J1**.

STD. SENSIBILITÉ STANDARD: Convient à la majorité des applications à grand angle et à toute application à un seul rideau.

Bi-C. ENVIRONNEMENT PERTURBÉ: Un traitement de signaux spécial fournit une résistance plus élevée aux fausses alarmes dans les environnements perturbés et dans les petites pièces (fig. ① & ②).

Remarque: Le mode Bi-rideau est utilisé pour réduire les possibilités de fausse alarme. Il attend une vérification du signal de détection et réclame que l'intrus soit vu successivement dans **deux** rideaux pour passer en alarme.

PROGRAMMATION DE LA PORTÉE (FIG. ⑨)

Programmer la portée au moyen du cavalier **J2**: soit 6 mètres ou 10 mètres pour EV100(PI) et 7 mètres ou 12 mètres pour EV105.

Pour obtenir une sensibilité de détection optimale, il est important de programmer correctement le détecteur.

La réduction de portée atténue la sensibilité dans la zone située sous le détecteur.

EV100(PI)

PROCESS MODE

Ajuster la portée avec **J1**.
STD (Standard).
Bi-C (Bi-rideau).

INFRA ROUGE

Ajuster la portée avec **J2**.
10 m = portée maxi 10 mètres.
6 m = portée maxi 6 mètres.

PROCESS MODE

Ajuster la portée avec **J1**.
STD (Standard).
Bi-C (Bi-rideau).

INFRA ROUGE

Ajuster la portée avec **J2**.
12 m = portée maxi 12 mètres.
7 m = portée maxi 7 mètres.

Toujours choisir une configuration des réglages des portées en adéquation avec les dimensions de la zone à protéger.

Vérifier la couverture de détection et ajuster si nécessaire.

Quand les cavaliers **J1** et **J2** ne sont pas en position de "shuntage", ils doivent être placés en position haute comme l'indique la fig. ③.

Si ce n'est pas le cas, des problèmes peuvent apparaître lors de la fermeture du boîtier.

EV100(PI) SEULEMENT (PI = IMMUNITÉ AUX ANIMAUX DOMESTIQUES) (FIG. ⑨)

Ce détecteur est conçu pour être insensible à la présence d'animaux domestiques d'une certaine taille maximale.

Pour un poids allant jusqu'à 20 kg, un animal ne causera pas de problème particulier dans les utilisations standards.

Ceci en sachant qu'elle est au minimum de 2,2 m.

Pour les animaux de tailles plus importantes, il est possible soit d'installer le détecteur à une hauteur supérieure de telle manière que celle-ci soit égale à la taille de l'animal additionnée de 1,80 m.

MASQUE DE FENÊTRE (FIG. ⑩)

Le masque est monté d'origine à l'intérieur du produit comme le montre la figure. Il est utilisé pour supprimer la détection des objets situés à une distance inférieure à 1.5 m ou placés directement en dessous du détecteur.

Ceci neutralise la partie des faisceaux regardant les objets proches pouvant rendre instable le détecteur.

Retirer ce masque pour effectuer une détection sous le produit afin d'éviter toute possibilité d'intrusion en rapprochement du détecteur.

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES:	EV100(PI)	EV105
Alimentation	9-15 V ⁻⁻⁻ (12 V nom.)	9-15 V ⁻⁻⁻ (12 V nom.)
Ondulation de crête à crête	2 V (à 12 V ⁻⁻⁻)	2 V (à 12 V ⁻⁻⁻)
Consommation Sans alarme	4,5 mA nom.	4,5 mA nom.
Alarme	10,0 mA max.	10,0 mA max.
Hauteur de montage (pour PI seulement)	min. 1,8 - max. 3,0 m min. 2,2 - max. 3,0 m	min. 1,8 - max. 3,0 m
Plage de vitesse de la cible	min. 0,2 - max. 4,0 m/s	min. 0,2 - max. 4,0 m/s
Connexions d'alarme	100 mA à 28 V ⁻⁻⁻	100 mA à 28 V ⁻⁻⁻
Temps en alarme	min 2.5 sec.	min 2.5 sec.
Sortie d'autoprotection	100 mA à 28 V ⁻⁻⁻	100 mA à 28 V ⁻⁻⁻
Mode test (walk test)	0 V ⁻⁻⁻ à terminal 7	0 V ⁻⁻⁻ à terminal 7
Plage de température	-10 °C jusque +55 °C	-10 °C jusque +55 °C
Humidité relative	30 jusque 95 %	30 jusque 95 %
Dimensions	98 x 51 x 47,5 mm	98 x 51 x 47,5 mm
Poids	150 g	150 g
Miroir modèle	5C90D47 (5C90D47PI)	7C90D47
Nombre de zones	5 à 10 m	7 à 12 m
Angle de détection	86 °	86 °
Boîtier conforme à (entrée du câble scellée)	IP30 IK02	IP30 IK02

APPROBATION

EV100-F NF-A2P U.F. 134 N°: 2620001670 Type 2	EV100PI-F NF-A2P U.F. 134 N°: 2620001650 Type 2	EV105-F NF-A2P U.F. 134 N°: 2620001660 Type 2
---	---	---



CNMIS - 16Av Hoche - 75008 Paris - Tel.: 0153 89 00 40

INSTALLATIE-INSTRUCTIES (FIG. 1)

- Verwijder de afdekplaat ① zoals aangegeven in figure 1a of 1b. Een lichte druk (A) uitoefenen op de afdekplaat, tijdens het afschuiven (B) of draaiing (C);
- Open de detector ② & ③ (fig. 2);
- Naargelang de configuratie één (of beide) kabelopening(en) ④ uitbreken (fig. 3);
- De detector dient op een hoogte tussen 1,8 en 3,0 meter gemonteerd te worden (fig. 4 & 5);
- Kies de montage-gaten voor hoekmontage ⑤ of wandmontage ⑥;
- Gebruik de basis als sjabloon om aan te duiden waar de schroefgaten op de wand komen;
- Bevestig de basis aan de wand;
- Strip de kabel(s) ongeveer 5 cm, steek hem door de kabelinvoer ④ en zet hem vast in de trekontlastingsklem ⑦ (fig. 6);
- Sluit detector aan zoals aangegeven (fig. 7);
- Eenvoudigere montage door het uitnemen van de klemmenstrook (fig. 8); detail A);
- Optionele reserve connector ⑩;
- Montagegat voor montagebeugel (SB01) ⑨ (fig. 9);
- Plaats de deksel ② in de basis ③, monteer de schroef ⑧ (fig. 9) en plaats afdekplaat ① (fig. 1; a & b).

PLAATSEN VAN DE DETECTOR (FIG. 4-6 & 10)

Installeer de detector zo dat de waarschijnlijke bewegingsrichting van een indringer dwars op de detectievelden verloopt. Deze richting wordt het beste gedetecteerd door PIR-detectoren.

Vermijd mogelijke bronnen van vals alarm, zoals:

- Direct zonlicht op de detector;
- Warmtebronnen binnen het detectiebereik (verwarmingstoestellen, radiatoren enz.);
- Sterke luchtstromen op de detector (ventilatoren, airconditioning enz.);
- Grote dieren (honden, katten) binnen het detectiebereik.

Aritech adviseert om regelmatig een **Looptest** van de detector uit te voeren en het resultaat op het controlepaneel te verifiëren.

LED FUNKTIES EN SCHAKELN VAN DE LED OP AFSTAND (FIG. 7)

Voordat u de detector kunt looptesten, dient u een verbinding (van connectorpunt 1 naar 7) te maken of connectorpunt 7 via het controlepaneel te verbinden met de massa.

INSTELLEN VAN DE GEVOELIGHEID (PROCESS MODE) (FIG. 9)

De gevoeligheid wordt geprogrammeerd met jumper **J1**.

STD. STANDAARD GEVOELIGHEID: Geschikt voor de meeste groothoek en voor alle enkel-gordijn toepassingen.

Bi-C. DUBBELGORDIJN-MODE: Een bijkomende vorm van signaalverwerking wordt hier toegepast om zodoende een verhoogde stabiliteit en immuniteit te verwezenlijken in de tegenwoordigheid van mogelijke stooralarmen in kleinere ruimten.

Niet geschikt voor enkel-gordijn toepassingen of bereik minder dan 1,5 meter (fig. 4 & 5) en bij hoog risico.

Opmerking: De Dubbel gordijn mode wordt gebruikt om de kans op vals alarm situaties te verminderen. In deze mode moet een indringer door twee gordijnen gedetecteerd worden om een alarm te veroorzaken.

INSTELLEN VAN HET BEREIK (FIG. 9)

Programmeer het bereik met jumper **J2**.

Voor bereik tot 6 of 10 meter voor **EV100(PI)** en 7 of 12 meter voor **EV105**. De detector moet correct geprogrammeerd worden voor een optimale gevoeligheid.

Het verkleinen van het bereik zal de PIR-gevoeligheid in het onderdoorkruipgebied vereenvoudigen.

EV100(PI)**PROCESS MODE**

Programmeer de mode met jumper **J1**
STD (Standaard)
Bi-C (Dubbel gordijn)

PIR BEREIK

Programmeer het bereik met jumper **J2**
10 m = bereik tot 10 m.
6 m = bereik tot 6 m.

PROCESS MODE

Programmeer het bereik met jumper **J1**
STD (Standaard)
Bi-C (Dubbel gordijn)

PIR BEREIK

Programmeer het bereik met jumper **J2**
12 m = bereik tot 12 m.
7 m = bereik tot 7 m.

Selecteer altijd het correcte bereik dat nodig is voor het te beveiligen gebied. Verifieer het detectieveld en wijzig indien nodig.

Als de jumper **J1** of **J2** niet worden gebruikt in de "brug" situatie, dan de jumpers in bovenste positie plaatsen, daar dit anders problemen geeft bij het sluiten van de detector (fig. 9).

EV100(PI) ALLEEN (PI = HUISDIER RESISTENT) (FIG. 9)

Deze detector is ontwikkeld om resistent te zijn voor bepaalde grootte van huisdieren.

Huisdieren lichter dan 20 Kg zullen in standaard toepassingen in normale omstandigheden geen problemen veroorzaken. Geadviseerde minimale montagehoogte in PI applicaties: 2,2 meter.

Grotere huisdieren kunnen worden toegelaten indien men de detector ondersteboven bij een hoogte van 90 cm monteert.

VENSTERAFDEKKAPJE (FIG. 10)

Voor mogelijke vals alarm bronnen, binnen het bereik van 1,5 m of onder de detector, kan het afdekkapje, dat los in de behuizing is meegeleverd, aan de binnenkant van het venster bevestigd worden. Hierdoor wordt het deel van het bereik van de gordijnvelden uitgeschakeld, dat anders de detector zou kunnen destabiliseren.

TECHNISCHE GEGEVENS	EV100(PI)	EV105
Aansluitspanning	9-15 V ₋₋₋ (12 V nom.)	9-15 V ₋₋₋ (12 V nom.)
Max.rimpelspanning piek-piek	2 V (bij 12 V ₋₋₋)	2 V (bij 12 V ₋₋₋)
Stroomverbruik		
Normale werking	4,5 mA nom	4,5 mA nom.
Alarm	10,0 mA max.	10,0 mA max.
Montagehoogte (voor PI alleen)	min. 1,8 - max. 3,0 m min. 2,2 - max. 3,0 m	min. 1,8 - max. 3,0 m
Bewegingssnelheid	min. 0,2 - max. 4,0 m/s	min. 0,2 - max. 4,0 m/s
Alarmuitgang	100 mA bij 28 V ₋₋₋	100 mA at 28 V ₋₋₋
Alarm tijd	2,5 sec. minimaal	2,5 sec. minimaal
Sabotageuitgang	100 mA bij 28 V ₋₋₋	100 mA at 28 V ₋₋₋
Looptest	0 V ₋₋₋ bij aansluitklem 7	0 V ₋₋₋ bij aansluitklem 7
Temperatuur	-10 °C tot +55 °C	-10 °C tot +55 °C
Relatieve vochtigheid	30 tot 95 %	30 tot 95 %
Afmetingen	98 x 51 x 47,5 mm	98 x 51 x 47,5 mm
Gewicht	150 g	150 g
Type spiegel	5C90D47 (5C90D47PI)	7C90D47
Aantal zones	5 bij 10 m	7 bij 12 m
Gezichtshoek	86 °	86 °
Behuizing (met afgedichte kabelinvoer)	IP30 IK02	IP30 IK02



GE Interlogix

ARITECH

EV100/EV100PI/EV105 Passive Infrared Detector Installation Manual

(GB)

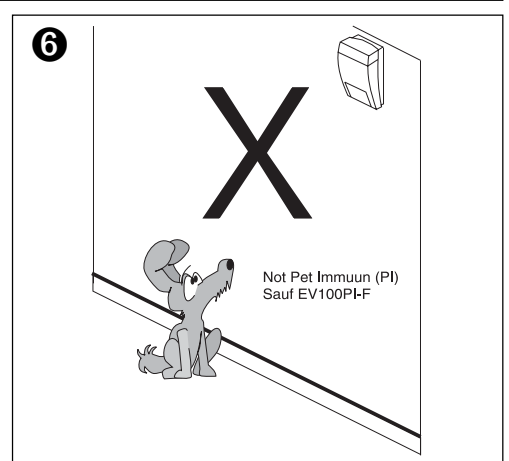
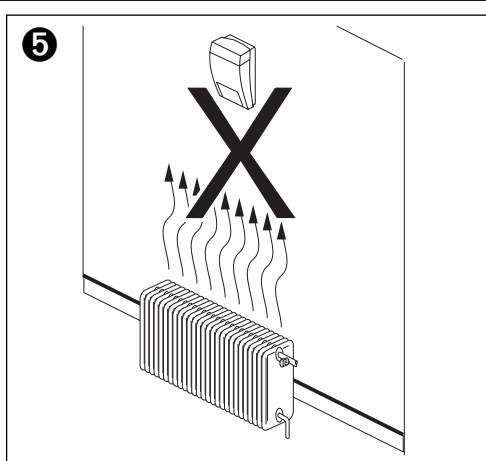
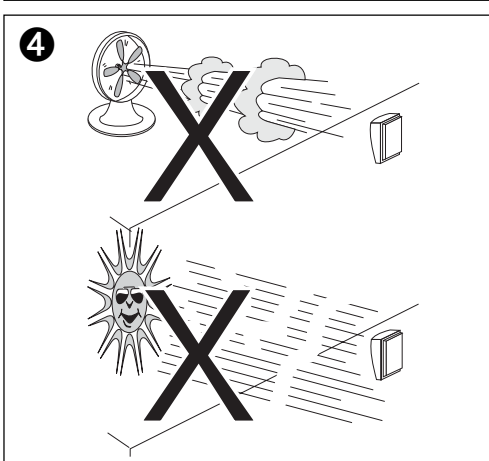
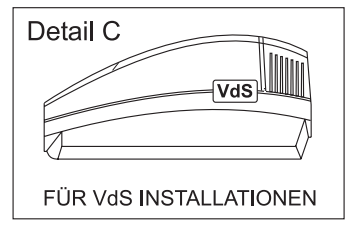
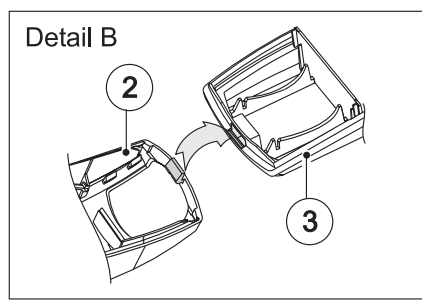
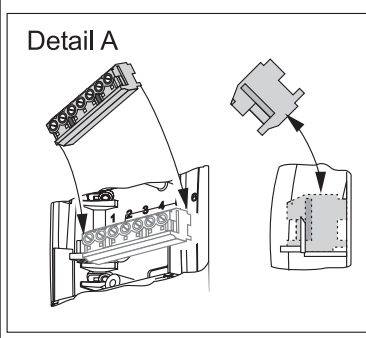
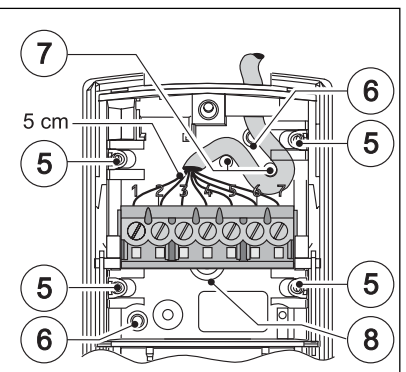
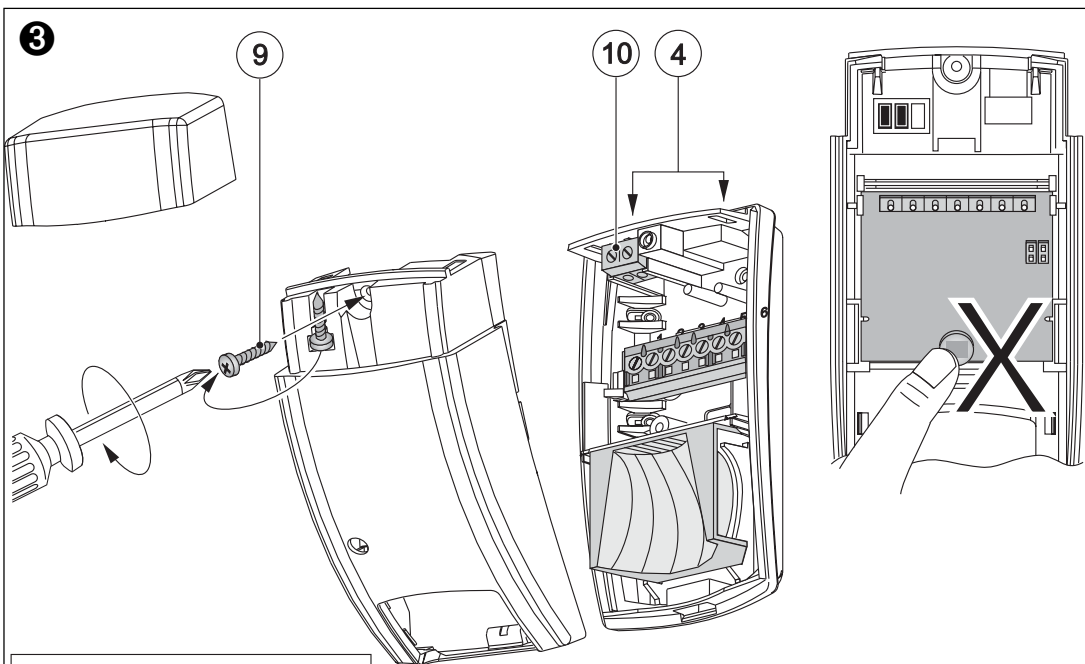
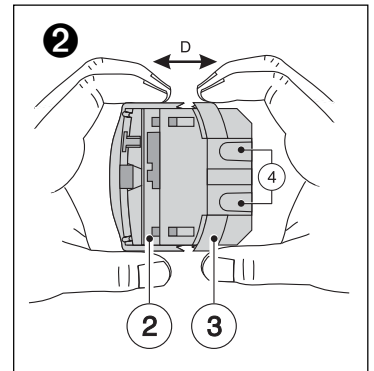
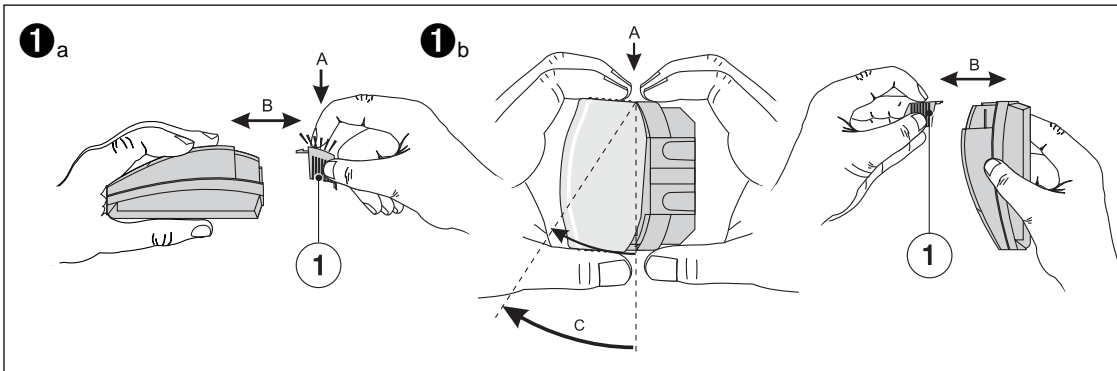
(F)

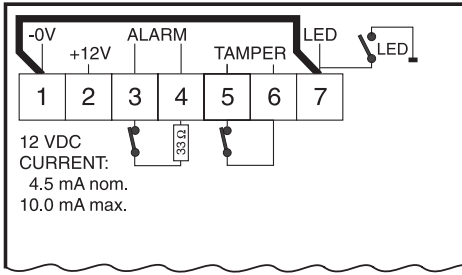
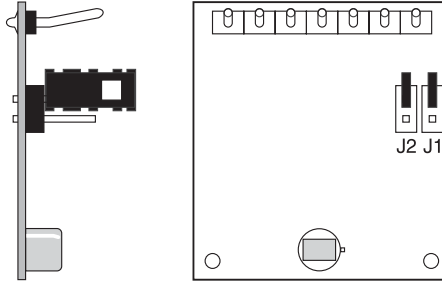
(NL)

(D)

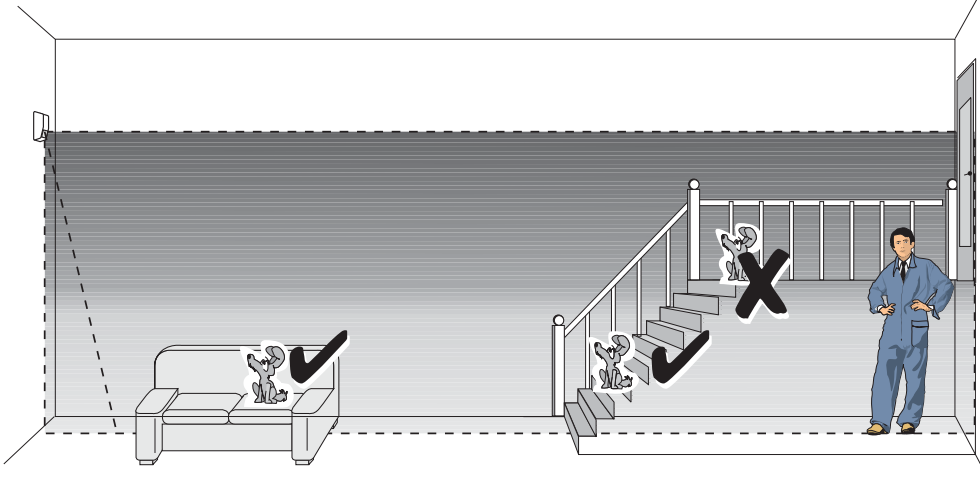
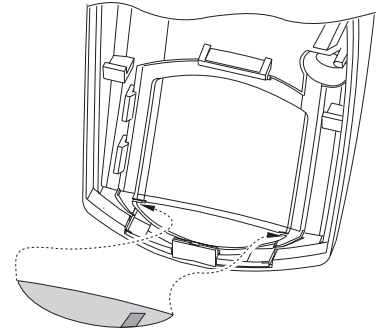
(I)

(E)



7**8****J1 Process Mode**
 STD

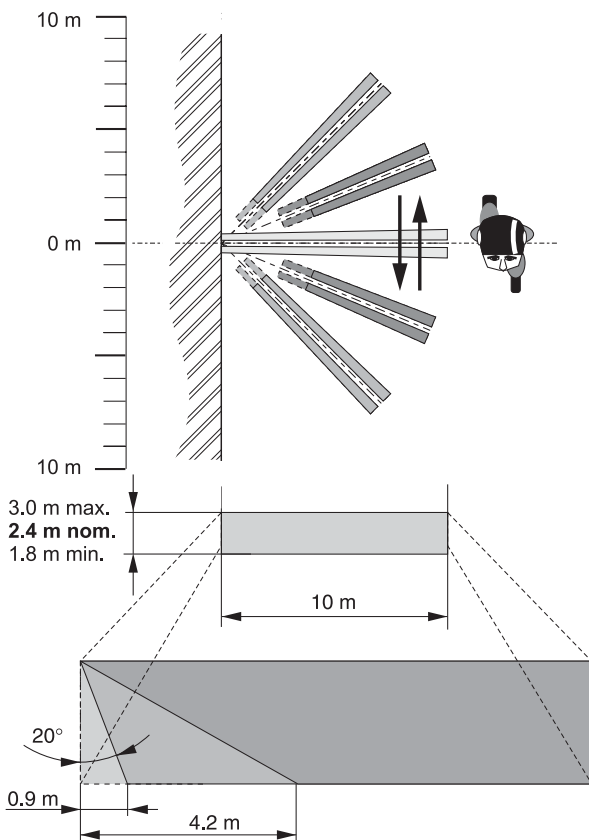
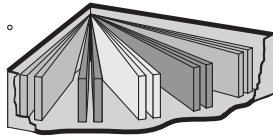
 Bi-C
J2 PIR range
 6 / 7 m

 10 / 12 m
9**10****11****EV100**

NF-A2P

Angle max.: 82 ° à 4 m

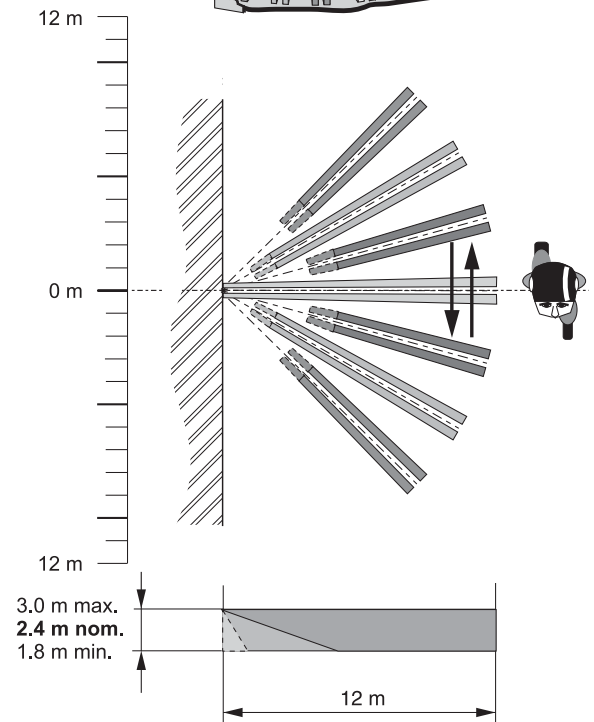
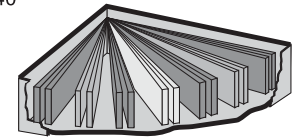
Portée max.: 10 m pour 68 °

**EV100PI ONLY****12****EV105**

NF-A2P

Angle max.: 73 ° à 4 m

Portée max.: 12 m pour 40 °

**EV100PI ONLY**

MONTAGE ANLEITUNG (ABB. ①)

- Entfernen Sie die Abdeckung ① wie abgebildet in Abb. ①a oder ①b. Üben Sie auf die Abdeckung einen Druck (A) oder Drehung (C) aus während des Schieben (B);
- Öffnen Sie das Gehäuse ② & ③ (Abb. ②);
- Brechen Sie die erforderliche(n) Kabeleinführung(en) auf ④ (Abb. ③);
- Der Melder kann in einer Höhe von 1,8 bis 3,0 Meter montiert werden (Abb. ① & ②);
- Wählen Sie die Montagelöcher für Eck- ⑤ oder Wand ⑥ Montage aus);
- Benutzen Sie die Gehäuserückseite als Bohrschablone um die Bohrlöcher auf der Wand zu markieren;
- Befestigen Sie die Gehäuserückseite an der Wand;
- Mantel Sie das Kabel ca. 5 cm ab und führen es durch die Kabeleinführung(en) ④ und die Zugentlastung ⑦ (Abb. ③) ein;
- Schließen Sie den Melder wie in Abb. ⑦ dargestellt an;
- Die Anschaltung des Melders kann durch Herausnehmen des Anschlußklemmenblocks einfach vorgenommen werden (Abb. ③; Detail A);
- Wahlweise freigestelltes Ersatzterminal ⑧;
- Öffnen Sie bei Verwendung des optionalen Montagebügels SB01 die Öffnung ⑨ (Abb. ③);
- Setzen Sie das Gehäuseoberteil wie in Abb. 9 ② & ③ dargestellt ein, setzen Sie die Schraube ⑩ (Abb. ③) und die Abdeckung ① (Abb. ①; a & b) ein.

AUSRICHTEN DES MELDERS (ABB. ④-⑥ & ⑩)

Richten Sie den Melder so aus, daß die erwartete Bewegung einer eindringenden Person quer zum Erfassungsbereich des Melders erfolgt. In dieser Ausrichtung erfolgt die optimale PIR-Erfassung.

Vermeiden Sie mögliche Quellen für Fehlalarmauslösungen, wie:

- Direkte Sonnenlichteinstrahlung auf den Melder;
- Wärmequellen (Heizungskörper, offenes Feuer usw.) innerhalb des Erfassungsbereichs des Melders;
- Starke Luftumwälzungen in unmittelbarer Nähe des Melders (Gebläse, Ventilatoren, Klimaanlage usw.);
- Größere Tiere (wie Hunde und Katzen), die sich in dem Erfassungsbereich bewegen.

Aritech empfiehlt einen regelmäßigen **Gehtest** mit diesem Melder und dessen Anschaltung an die Alarmzentrale regelmäßig zu überprüfen.

LED-FUNKTION UND FERNSTEUERUNG DER ALARM-LED (ABB. ⑦)

Um einen Gehtest auszuführen, beachten Sie daß die Drahtbrücke zwischen der Klemme 1 und 7 vorhanden ist oder die Klemme 7 des Melders an der Zentrale bei Gehtest gegen (-) geschaltet wird.

EMPFINDLICHKEITSEINSTELLUNG (PROCES MODE) (ABB. ⑧)

Die gewünschte Empfindlichkeit kann mittels der Steckbrücke **J1** eingestellt werden.

Bi-C. DOPPELVORHANGZONEN FUNKTION: Eine spezielle Signalverarbeitung liefert eine erhöhte Immunität gegenüber Fehlalarmen besonders in kleineren Räumen. Diese Betriebsart ist nicht bei Einzelvorhangerkennung zu empfehlen (Abb. ① & ②).

Anmerkung: Durch die Doppelvorhangzonen Funktion können Falschmeldungen vermieden werden. In dieser Betriebsart muß eine eindringende Person von **zwei** Vorhängen detektiert werden um einen Alarm zu verursachen.

STD. STANDARD EMPFINDLICHKEIT: Für Weitwinkelerfassung in normalen Umgebungsbedingungen sowie Einzelvorhangerkennung in allen Umgebungen.

EINSTELLEN DER ERFASSUNGSREICHWEITE (ABB. ⑨)

Stellen Sie die gewünschte Erfassungsreichweite mit der Steckbrücke **J2** auf 6 oder 10 Meter für **EV100(PI)** und 7 oder 12 Meter für **EV105** ein.

Führen Sie einen Gehtest durch, indem Sie sich in dem Erfassungsbereich bewegen und kontrollieren Sie, ob die LED aufleuchtet und die Zentrale die Störung der Meldegruppe erkennt.

Hinweis: 1. Die Erfassungsreichweite des Melders kann unter optimalen Umgebungsbedingungen bis zu 100% überschritten werden.

2. Eine Reduzierung der Reichweite bewirkt eine niedrigere Empfindlichkeit der Unterkriecherkennung.

EV100(PI)

PROCESS MODE

Einstellung erfolgt durch Steckbrücke **J1**
STD (Standard)
Bi-C (Doppelvorhang)

PIR-REICHWEITE

Einstellung erfolgt durch Steckbrücke **J2**
10 m = Reichweite beträgt 10 m
6 m = Reichweite beträgt 6 m

EV105

PROCESS MODE

Einstellung erfolgt durch Steckbrücke **J1**
STD (Standard)
Bi-C (Doppelvorhang)

PIR-REICHWEITE

Einstellung erfolgt durch Steckbrücke **J2**
12 m = Reichweite beträgt 12 m
7 m = Reichweite beträgt 7 m

Stellen Sie immer die Reichweite entsprechend der Größe des zu überwachten Sicherungsbereiches ein.

Überprüfen Sie den Erfassungsbereich mit einem Gehtest nach der Installation und Einstellung des Melders.

Wenn die Steckbrücken J1 oder J2 nicht in Position Bi-C bzw. 10/12 m gesteckt werden, sind diese wie in Abb. ⑨ dargestellt auf den oberen PIN aufzustecken. Andersfalls können beim Schließen des Melders Probleme auftreten.

NUR EV100(PI) (PI = KLEINTIER RESISTENT) (ABB. ⑩)

Diese Ausführung des Melders wurde entwickelt um Haustiere innerhalb des Erfassungsbereiches bis zu einer bestimmten Größe zu ignorieren. Haustiere bis zu einem Körpergewicht von bis zu 20 Kg werden normalerweise von diesem Melder in Standard Anwendungen nicht detektiert.

Die empfohlene Montagehöhe bei kleinen Haustieren beträgt 2,2 Meter.

Größere Haustiere können sich bei Installation des Melders "auf Kopf" bei einer Montagehöhe von 90 cm über dem Boden ebenfalls innerhalb des Erfassungsbereiches frei bewegen.

FENSTERMASKE (ABB. ⑪)

Werkseitig ist eine Fensterabdeckung innerhalb des Melderfensters wie dargestellt eingesetzt, welche Objekte im Nahbereich (bis 1,5 m) und direkt unterhalb des Melders ausblendet.

Somit wird der Nahbereich des zentralen, mittleren Erfassungsvorhangs ausgeblendet und mögliche Störquellen die den Melder destabilisieren können nicht detektiert.

Entfernen Sie die Fensterabdeckung wenn keine Störquellen unterhalb des Melders vorhanden sind um eine Unterkriechdetektion zu ermöglichen.

Anmerkung: Diese Fensterabdeckung darf in VdS-Installationen nicht verwendet werden.

HINWEISE FÜR VDS-INSTALLATIONEN

In VdS-Installationen muß ein VdS-Plombiersiegel über den Deckel und den Meldersockel geklebt werden (Abb. ⑩, Detail C). Die VdS-Plombiersiegel können unter der Bestellnummer Aritech VS200 (50 Siegel pro Blatt) bestellt werden. Es darf nur ein Melder aus der EV100(PI)-D/105-D Baureihe ohne Alarm-speicher an eine Meldegruppe angeschaltet werden. Der EV100PI-D darf nur als Fallen-melder benutzt werden. Die Verwendung der in (Abb. ⑪) dargestellte Fenstermaske ist in VdS-Installationen nicht zulässig. Die Verwendung des Montage-bügels SB01 ist in VdS-Installationen nicht zulässig.

TECHNISCHE DATEN	EV100(PI)-D	EV105-D
Versorgungsspannung	9-15 V $\overline{---}$ (12 V nom.)	9-15 V $\overline{---}$ (12 V nom.)
Max. Welligkeit (SS)	Max. 2V \overline{ss} (bei 12 V $\overline{---}$)	Max. 2V \overline{ss} (bei 12 V $\overline{---}$)
Stromaufnahme		
Normal	4,5 mA nom.	4,5 mA nom.
Alarm	10,0 mA nom.	10,0 mA nom.
Montagehöhe	Min. 1,8 - max. 3,0 m	Min. 1,8 - max. 3,0 m
(nur für EV100PI)	Min. 2,2 - max. 3,0 m	
Detektierte Körpergeschwindigkeit	Min. 0,2 - max. 4,0 m/s	Min. 0,2 - max. 4,0 m/s
Alarmausgang	100 mA bei 28 V $\overline{---}$	100 mA bei 28 V $\overline{---}$
Alarmdauer	2,5 Sekunden minimal	2,5 Sekunden minimal
Sabotageausgang	100 mA bei 28 V $\overline{---}$	100 mA bei 28 V $\overline{---}$
Gehtest	0 V $\overline{---}$ an Klemme 7	0 V $\overline{---}$ an Klemme 7
Temperaturbereich VdS	-10 °C bis +55 °C	-10 °C bis +55 °C
Rel. Luftfeuchtigkeit	30 bis 95 %	30 bis 95 %
Abmessungen	98 x 51 x 47,5 mm	98 x 51 x 47,5 mm
Gewicht	150 g	150 g
Spiegel Modell	5C90D47 (5C90D47PI)	7C90D47
Anzahl Zonen	5	7
Erfassungswinkel	86°	86°
Gehäuse nach (mit versiegelter Kabeleinführung)	IP30 IK02	IP30 IK02

ANERKENNUNG

EV100-D	EV100PI-D	EV105-D
Vds Nr: G101533	Vds Nr: G101534	Vds Nr: G101535
Klasse B	Klasse B	Klasse B

UMWELTKASSE

Dieser Melder ist nach VdS-Umweltklasse 2 geprüft. Die Montage ist nur in Innenräumen zulässig.

ISTRUZIONI PER IL MONTAGGIO (FIG. 1)

- Sollevare la calotta di copertura ① come indicato in figura ①a ed ①b. Applicare il presure (A) su sulla calotta mentre la si solleva, durante fare scorrere (B) o girare (C);
- Aprire il rivelatore ② & ③ (fig. ②);
- Liberare uno dei fori passacavo o entrambi ④ secondo necessità (fig. ③);
- Il sensore dovrebbe essere montato ad una altezza compresa tra 1,8 e 3,0 metri (fig. ① & ②);
- Scegliere i fori di fissaggio per il montaggio ad angolo ⑤ o su parete piana ⑥ (fig. ④);
- Utilizzare la base come sagoma per contrassegnare sulla parete i fori per le viti di fissaggio. (Per la conformità alle norme CEI 79.2 II° Livello è necessario l'utilizzo del Kit antirimozione ST400);
- Fissare la base sulla parete;
- Spelare il cavo per 5 cm e introdurlo attraverso il foro (o i fori) passacavo ④ e e i perni di ancoraggio ⑦ (fig. ③);
- Collegare il sensore come da illustrazione (fig. ⑦);
- Il cablaggio risulta più facile estraendo la morsettiera (fig. ④ dettaglio A).
- Morsetti opzionali di appoggio ⑧;
- Foro di fissaggio per snodo ⑨ (fig. ④);
- Riposizionare il copercchio ②, avvitare la vite ⑩ (fig. ④), e inserire la calotta ① (fig. ①; a & b).

POSIZIONAMENTO DEL RILEVATORE (FIG. 4-6 & 10)

Installare il rivelatore in modo che gli spostamenti probabili di un intruso attraversino il suo campo visivo. Questa è la direzione più favorevole al rilevamento da parte dei rivelatori PIR.

Prevenire eventuali cause di falso allarme, quali ad esempio:

- Luce solare diretta sul rivelatore;
- Fonti di calore all'interno del campo visivo (stufe, caloriferi, ecc.);
- Forti correnti d'aria contro il rivelatore (ventilatori, condizionatori, ecc.);
- Animali di una certa taglia (cani, gatti) all'interno del campo visivo.

Aritech raccomanda di sottoporre regolarmente il sensore al **test di copertura** ed eseguire il controllo sulla centrale di allarme.

FUNZIONAMENTO E ABILITAZIONE REMOTA DEL LED (FIG. 7)

Per la verifica di copertura del sensore assicuratevi che il ponticello **J2** sia posizionato su ON o se in posizione di OFF, che il led sia abilitato da comando remoto

REGOLAZIONE DELLA SENSIBILITÀ (FIG. 8)

L'elaborazione del segnale del sensore viene regolata tramite il ponticello **J1**.

STD. SENSIBILITÀ STANDARD: Adatto per la maggior parte delle protezioni ad ampio raggio e per le protezioni con fascio a tenda.

Bi-C. AMBIENTI INSTABILI: Con questa programmazione viene introdotto un ulteriore livello di elaborazione per fornire maggiore stabilità in presenza di possibili fonti di falsi allarmi, nelle applicazioni in piccoli ambienti. Non adatto per applicazioni a singola tenda e ad alto rischio o per portate inferiori a 1.5 metri (Fig. ① & ②).

Nota: La funzione Bi-curtain è studiata per ridurre la possibilità di falsi allarmi. Il sensore deve avere una verifica del segnale di allarme, l'intruso deve interessare **due** campi visivi del sensore (tende).

PROGRAMMARE IL RAGGIO D'AZIONE (FIG. 9)

Programmare il raggio d'azione mediante la regolazione del ponticello **J2**, per un raggio d'azione al di sotto dei 6 o 7 metri per EV100(PI) e dei 10 o 12 metri per EV105.

Collaudare il funzionamento del sensore camminando attraverso il campo visivo, accertandosi che il LED di allarme si illumini e che l'allarme venga indicato sulla centrale di controllo.

Regolando la portata, riducendola, s'influirà anche sulla tenda antistrisciamento, diminuendo la sua sensibilità.

EV100(PI)

TIPO ELABORAZIONE	PORTATA PIR
Programmare il modo tramite il ponticello J1	Programmare la portata tramite il ponticello J2
STD (Standard)	10 m = portata impostata a 10 m
Bi-C(Doppia Tenda)	6 m = portata impostata a 6 m

TIPO ELABORAZIONE	PORTATA PIR
Programmare il modo tramite il ponticello J1	Programmare la portata tramite il ponticello J2
STD (Standard)	12 m = portata impostata a 12 m
Bi-C(Doppia Tenda)	7 m = portata impostata a 7 m

Selezionate sempre la portata opportuna per le dimensioni dell'area da proteggere. Verificate la copertura del sensore e modificate la se necessario.

Quando i jumper **J1** o **J2** non sono usati in posizione di chiusura, devono essere posizionati verso l'alto. Diversamente creano ostacolo alla chiusura del sensore (Fig. ⑧).

SOLO PER EV100(PI), (PI = IMMUNE AD ANIMALI) (FIG. 9)

Questo rilevatore è stato progettato per non rilevare animali di una specifica taglia. Animali sino ai 20 Kg normalmente non causeranno alcun tipo di problema in applicazioni standard.

Si raccomanda di installare il sensore per applicazioni PI ad una altezza di 2,2 m. Animali di taglia più grossa possono essere permessi con un installazione alternativa del sensore montato sottosopra a 90 cm dal pavimento.

MASCHERINA PER COPERTURA FINESTRELLA (FIG. 10)

La mascherina di copertura è inserita di fabbrica all'interno della finestrella come mostrato ed è utilizzata per mascherare gli oggetti molto vicini (entro 1,5 m) e posti direttamente sotto il sensore.

Ciò serve a disabilitare la tendina rivolta verso l'oggetto, la cui vicinanza potrebbe altrimenti destabilizzare il rivelatore.

Rimuovere questa maschera per la rivelazione sotto il sensore.

CARATTERISTICHE TECNICHE	EV100(PI)	EV105
Alimentazione	9-15 V $\overline{\text{---}}$ (12 V nom.)	9-15 V $\overline{\text{---}}$ (12 V nom.)
Ripple picco-picco	2 V (a 12 V $\overline{\text{---}}$)	2 V (a 12 V $\overline{\text{---}}$)
Consumo di corrente Normale	4,5 mA nom.	4,5 mA nom.
Allarme	10,0 mA max.	10,0 mA max.
Altezza di montaggio (solo per PI)	min. 1,8 - max. 3,0 m min. 2,2 - max. 3,0 m	min. 1,8 - max. 3,0 m
Velocità rilevamento	min. 0,2 - max. 4,0 m/s	min. 0,2 - max. 4,0 m/s
Contatti di allarme	100 mA a 28 V $\overline{\text{---}}$	100 mA a 28 V $\overline{\text{---}}$
Tempo in allarme	2,5 sec. minimo	2,5 sec. minimo
Contatti antimanom. s.	100 mA a 28 V $\overline{\text{---}}$	100 mA a 28 V $\overline{\text{---}}$
Test di copertura (abilitare il led)	0 V $\overline{\text{---}}$ al morsetto 7	0 V $\overline{\text{---}}$ al morsetto 7
Limiti di Temperatura Certificato da +5 °C a +40 °C	-10 °C a +55 °C	-10 °C a +55 °C
Umidità Relativa	30 a 95 %	30 a 95 %
Dimensioni	98 x 51 x 47,5 mm	98 x 51 x 47,5 mm
Peso	150 g	150 g
Modello specchio	5C90D47 (5C90D47PI)	7C90D47
Numero di zone	5 da 10 m	7 da 12 m
Visione angolare	86 °	86 °
Scatola conforme a (con ingressi cavo sigillato)	IP30 IK02	IP30 IK02
Doppio Bilanciamento	No	Si
Immunità animali	Si	No

Omologato IMQ II° Livello (per la conformità alle norme CEI 79-2 necessario l'utilizzo del kit antirimozione ST400)

INSTRUCCIONES DE MONTAJE (FIG. ①)

- Retire la tapa ① tal como se muestra en la figura ①a y ①b. Aplique el presure (A) en la tapa durante resbalar (B) o el dar vuelta (C);
- Abra el detector ② & ③ (fig. ②);
- Perfore uno o ambos agujeros de entrada de cable(s) ④ según sea necesario (fig. ③);
- El detector debe instalarse a una altura de 1,8 a 3,0 metros (fig. ① & ②);
- Seleccione los orificios de montaje en esquina ⑤ o montaje sobre pared ⑥;
- Use la base como plantilla para marcar la situación de los agujeros de los tornillos en la pared;
- Sujete la base a la pared;
- Despoje la cubierta de la manguera de cable 5 cm e insértelo a través del agujero hecho para la entrada de cable (s) ④ y estírelo en su alojamiento ⑦ (fig. ③);
- Conecte el detector tal como se muestra (fig. ④);
- Le resultara mucho mas fácil de conectar sacando los terminales de conexión (fig. ⑤; detalle A);
- Opcional de repuesto terminal ⑧;
- Utilice el agujero de montaje ⑨ (fig. ③) si la instalación requiere la rotula SB01;
- Vuelva a colocar el detector ② en su base ③, inserte el tornillo ⑩ (fig. ③) y coloque la tapa ① (fig. ①; a & b).

COLOCACION DEL DETECTOR (FIG. ④-⑥ & ⑩)

Instale el detector de tal manera que la dirección de movimiento previsto de cualquier intruso cruce el campo protegido. Esta es la mejor dirección de detección de los detectores PIR.

Evite fuentes de falsas alarmas tales como:

- Rayos solares directos sobre el detector;
- Fuentes de calor en el campo de proteccion (estufas, radiadores, etc.);
- Fuertes corrientes de aire sobre el detector (acondicionadores de aire, ventiladores, etc.);
- Animales en el campo de proteccion (perros, gatos).

Aritech recomienda que se efectúe periódicamente un **prueba de condición** con el detector, comprobándolo al mismo tiempo en el panel de control.

FUNCIONAMIENTO E ACTIVACION REMOTA DEL LED (FIG. ⑦)

Para realizar la prueba de andado, debemos conectar un puente desde el terminal 1 al 7, para poner el terminal 7 a tierra del sistema.

PROGRAMACIÓN DE SENSIBILIDAD (PROCESS MODE) (FIG. ⑧)

Se programa sensibilidad según la posición de puente de conexión **J1**.

STD. ESTANDARD - APLICABLE EN GENERAL: para abanico y cortinas.

Bi-C. AMBIENTE DIFICIL: En este modo, se incluye un nivel extra de procesado que proporciona un incremento de estabilidad para su empleo en áreas de protección reducidas con posibilidad de falsas alarmas.

No conveniente para aplicaciones donde se requiera monocortina o para distancias inferiores a 1,5 metros (Fig. ① & ②) y a los riesgos de intrusión en altura.

Nota: Bi-cortina se utiliza para reducir las falsas alarmas. El detector requiere que el intruso atraviese **dos** cortinas para que se produzca una alarma.

PROGRAMACION DE LA COBERTURA (FIG. ⑨)

Programa la deteccion mediante el puente **J2**.

Para un el alcance inferior a 6 o 10 metros en el *EV100(PI)* y hasta 7 o 12 metros para el *EV105*.

Es importante programar el sensor correctamente para sensibilidad óptima.

La reducción de alcance producirá disminución de sensibilidad del PIR en el area de reptado.

EV100(PI)

MODO DE PROCESAMIENTO	ALCANCE IR
Programa el modo con el puente J1 . STD (Normal)	Programa el alcance con el puente J2 . 10 m = alcance a 10 m
Bi-C (Bi-Cortina)	6 m = alcance a 6 m

EV105

MODO DE PROCESAMIENTO	ALCANCE IR
Programa el modo con el puente J1 . STD (Normal)	Programa el alcance con el puente J2 . 12 m = alcance a 12 m
Bi-C (Bi-Cortina)	7 m = alcance a 7 m

Seleccione siempre el alcance adecuado para cada área a proteger. Verifique los patrones de cobertura y ajústelos si fuese necesario. Cuando los puentes de conexión **J1** o **J2** no se usan, la pieza puente debe alojarse en el pin superior para poder permitir el cierre del detector (Fig. ⑧).

EV100PI (PI = INMUNE A MASCOTAS) (FIG. ⑨)

Este detector ha sido diseñado para ser inmune a cierto tamaño de mascotas. Pequeños animales, normalmente de hasta 20 kg, no causarán ningún problema en aplicaciones estándar.

MASCARA DE LA VENTANA (FIG. ⑩)

La máscara se suministra suelta en la caja del detector y puede ajustar en el de la ventana como se muestra en la figura usándose para enmascarar objetos que estén dentro de una cobertura cercana (dentro de 1,5 m) directamente bajo el detector. Esto desactiva parte de las cortinas que miran al objeto cuyo proximidad puede desestabilizar el detector.

No utilice la mascara para detectar intrusiones que puedan producirse reptando.

ESPECIFICACIONES TÉCNICAS	EV100(PI)	EV105
Alimentación	9-15 V ₋₋₋ (12 V nom.)	9-15 V ₋₋₋ (12 V nom.)
Tensión de rizado	2V (a 12 V ₋₋₋)	2V (a 12 V ₋₋₋)
Consumo Reposo Alarma	4,5 mA nom. 10,0 mA máx.	4,5 mA nom. 10,0 mA máx.
Altura de instalación	Mín. 1,8 - el max. 3,0 m	Mín. 1,8 - el max. 3,0 m
Dimensiones	Mín. 2,2 - el max. 3,0 m	
Velocidad del cuerpo detectada	Mín. 0,2 - el max. 4,0 m/s	Mín. 0,2 - el max. 4,0 m/s
Contactos de alarma	100 mA a 28 V ₋₋₋	100 mA a 28 V ₋₋₋
Tiempo en alarma	min. 2,5 sec.	min. 2,5 sec.
Contactos antisabotaje	100 mA a 28 V ₋₋₋	100 mA a 28 V ₋₋₋
Prueba de condición (per qualificare condotto)	0 V ₋₋₋ en terminal 7	0 V ₋₋₋ en terminal 7
Límite temperatura	-10 °C a +55 °C	-10 °C a +55 °C
Humedad relativa	30 a 95%	30 a 95%
Tamaño	98 x 51 x 47,5 mm	98 x 51 x 47,5 mm
Peso	150 g	150 g
Tipo de espejo	5C90D47 (5C90D47PI)	7C90D47
Numero de cortinas	5 a 10 m	7 a 12 m
Angulo de visión	86 °	86 °
Caja según (con entrada de cable sellada)	IP30 IK02	IP30 IK02