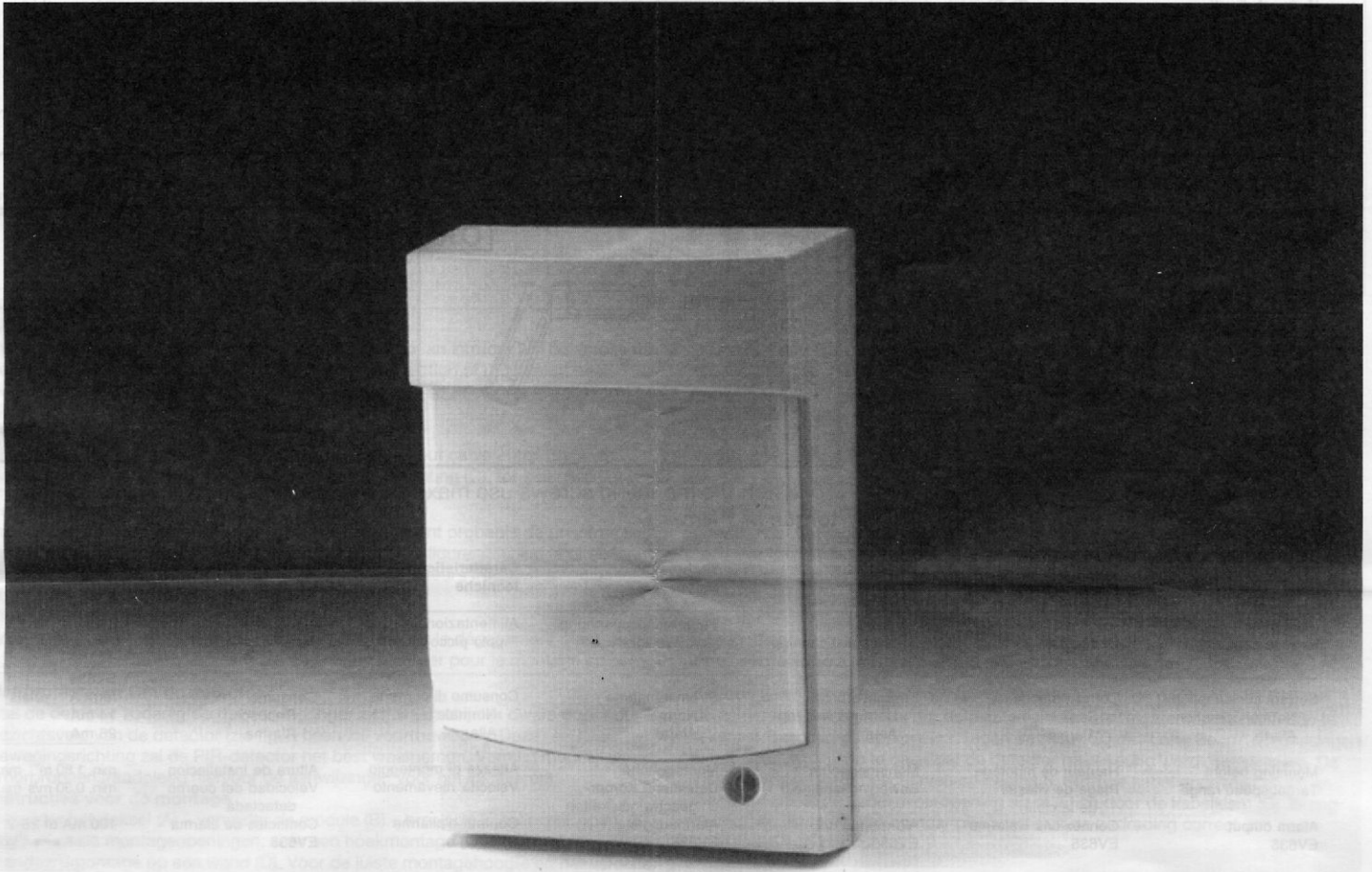


ARITECH VERITRON™ + EV 630 SERIES PASSIVE INFRARED SENSOR

Aritech is an ISO 9001 certified manufacturer

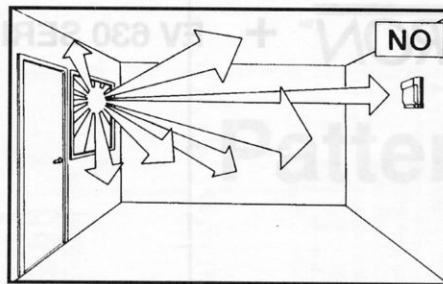
MOUNTING INSTRUCTIONS



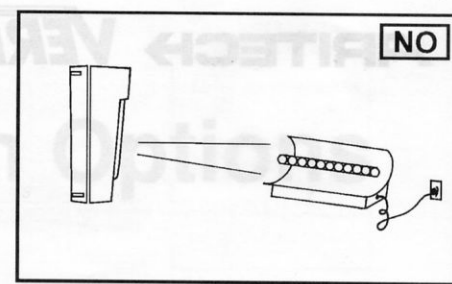
Installation hints



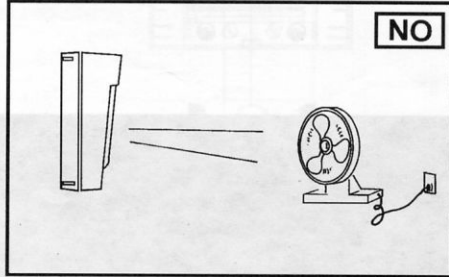
Read manual before installation



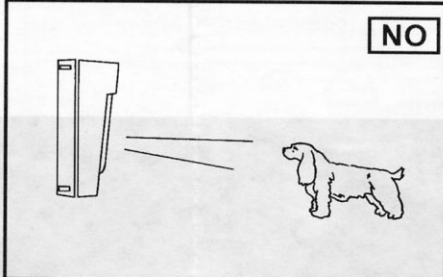
Avoid direct sunlight on the detector



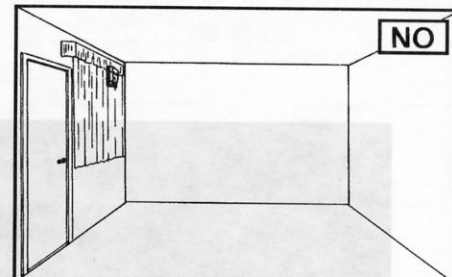
Avoid looking directly at heat sources



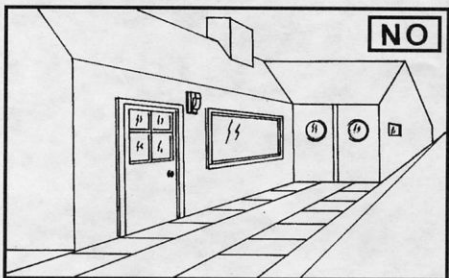
Avoid strong air drafts on to the detector



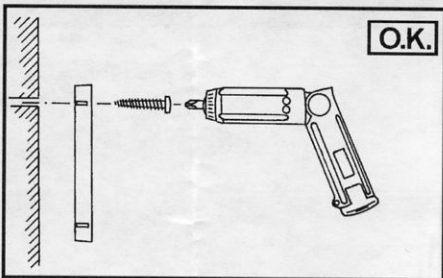
Avoid animals in the field of view



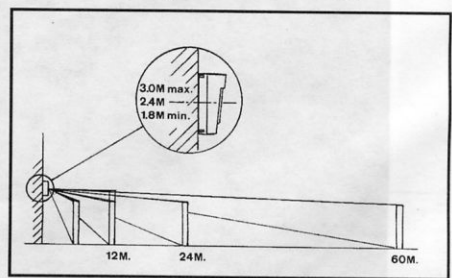
Avoid blocking the fields of view



Do not install outdoors



To fasten the mounting screws use max. torque of 1 Nm



Respect mounting heights for the detector (see p. 5)

Technical data	Caractéristiques techniques	Technische gegevens	Technische Daten:	Caratteristiche tecniche	Especificaciones técnicas									
Input power Peak to peak ripple	Alimentation Ondulation de crête à crête	Aansluitspanning Max. rimpelspanning	Versorgungsspannung Max. Welligkeit (SS)	Alimentazione Riplo piccolo-picco	Alimentación Tensión de rizado	8-15 V $\overline{\text{---}}$ (12 V $\overline{\text{---}}$ nom.) 2V max. (at 12 V $\overline{\text{---}}$ nom.)								
Current consumption Normal operation Alarm	Consommation Sans alarme Alarme	Stroomverbruik Normale werking Alarm	Stromaufnahme Normal Alarm	Consumo di corrente Normale Allarme	Consumo Reposo Alarma	<table border="1"> <thead> <tr> <th>EV635</th> <th>EV636</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>form A</td> <td>relais form C</td> </tr> <tr> <td>14 mA</td> <td>18 mA</td> </tr> <tr> <td>26 mA</td> <td>33 mA</td> </tr> </tbody> </table>	EV635	EV636	form A	relais form C	14 mA	18 mA	26 mA	33 mA
EV635	EV636													
form A	relais form C													
14 mA	18 mA													
26 mA	33 mA													
Mounting height Target speed range	Hauteur de montage Plage de vitesse de la cible	Montagehoogte Bewegingssnelheid	Montagehöhe Detektierte Körper- geschwindigkeiten	Altezza di montaggio Velocità rilevamento	Altura de instalación Velocidad del cuerpo detectada	min. 1.80 m max. 3.0 m min. 0.30 m/s max. 3.0 m/s								
Alarm output EV635	Connexions d'alarme EV635	Alarmuitgang EV635	Alarmausgang EV635	Contatti d'allarme EV635	Contactos de alarma EV635	100 mA at 28 V $\overline{\text{---}}$ 								
EV636	EV636	EV636	EV636	EV636	EV636									
Tamper output	Connexions antisabotage	Sabotageuitgang	Sabotageausgang	Contatti antimanomis	Contactos antisabotaje	100 mA at 28 V $\overline{\text{---}}$								
Temperature limit	Plage de température	Temperatuur	Umgebungstemperatur	Limiti di temperatura	Limites de temperatura	-18° C to +55° C + 5° C to +40° C								
Relative humidity Size Weight Number of zones Housing meets (with sealed cable entry)	Humidité relative Dimensions Poids Nombre de zones Boîtier conforme à (entrée du cable scellée)	Relatieve vochtigheid Afmetingen Gewicht Aantal zones Behuizing (met afgedichte kabelinvoer)	Rel. Luftfeuchtigkeit Abmessungen Gewicht Anzahl Zonen Gehäuse nach (mit versiegelter Kabeleinführung)	Umidità relativa Dimensioni Peso Numero di zone Scatola conforme (con ingresso di cavo suggellato)	Humedad relativa Tamaño Peso Numero de zonas Caja según (con entrada de cable empotrada)	max. 90% 160 x 105 x 75 mm 285 g 17 IP305								
				<u>Prestazione certificata</u> IMQ										
				<u>Prestazione certificata</u> IMQ										
				Omologazione										

Accessories

Pry-off tamper kit

Accessoires

Kit protection contre
l'arrachement

Marque NFA2P
Numero d'attestation: 960716-01
Produit numéro: 3000960/000038P2
Marque commerciale: ARITECH
Référence commerciale: EV635
Union Technique de l'Électricité
Service des Marques - NFA2P
Cedes 64
92052 Paris La Défense. FRANCE
Téléphone: 33 (1) 46 91 11 11
Télécopie: 33 (1) 47 89 45 87

Accessoires

Set voor beveiliging
tegen verwijderen

Zubehör

Abreisskontakt

EV635/EV636
VdS Nr.
G 196523
Klasse B

Accessorii

Protezione antirimozione

Accesorios

Protección contra el
disprendimiento

ST580

IMQ II Livello solo EV635
provvisto di protezione
contro la rimozione ST580

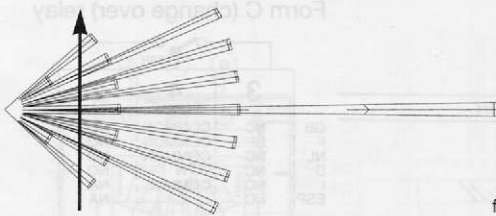
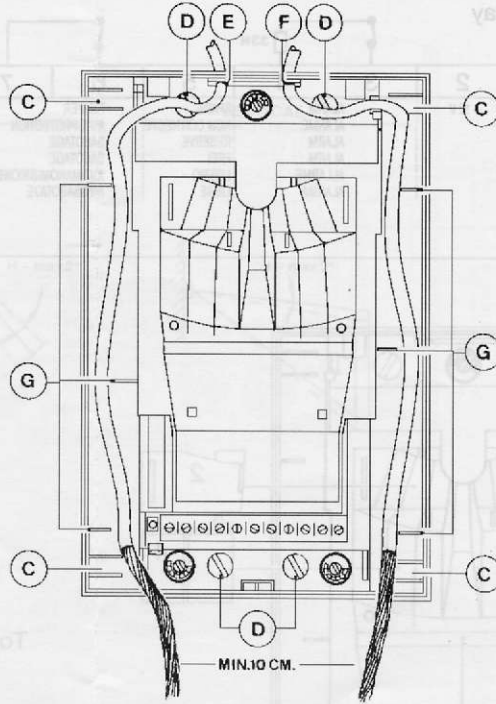
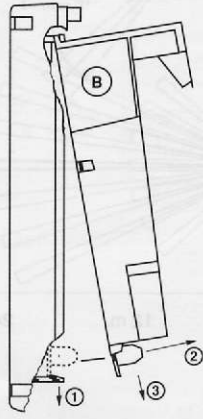
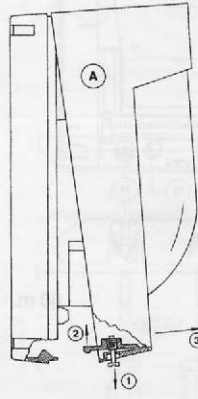


fig. 1.



FÜR Vds INSTALLATIONEN

English

Siting the detector

Install the detector so that the expected movement of an intruder will be across the field of view of the detector (see fig 1). This is the direction of movement best detected by PIR detectors. Avoid possible false alarm sources (see installation hints).

Mounting instructions

Lift off the cover (A) – remove the module (B) – break out cable entry. (E) or (F). Select the mounting holes to be used: for corner mounting (C), for standard flat wall

mounting (D). For correct mounting height and required pattern, see also drawings on page 4 and 8. Use the base as a template for marking screw hole locations on the wall. Fasten the base to the wall. In long range applications, it is essential to verify that the detector is precisely mounted. Steering adjustment is described on page 5. Strip cable for approximately 10 cm and pull it through the cable entry hole (E) or (F) and through the strain relief (G). Replace module (B) and make correct wiring, see page 4.

Français

Emplacement du détecteur

Installez le détecteur de manière telle que le mouvement probable de un intrus soit perpendiculaire au champ de vision du détecteur (voir figure 1). C'est la direction de mouvement qui est le mieux détectée par les détecteurs IRP. Evitez toutes les sources possibles de fausse alarme (voir page 2).

Instruction de montage

Enlevez le couvercle (A), enlevez le module (B), rompez le dégagement d'entrée du câble. (E) ou (F). Choisissez les trous de fixation à utiliser pour le montage en coin

(C) et pour le montage en applique sur un mur (D). Pour déterminer la hauteur correcte de montage et le réglage du diagramme de couverture, voir pages 4 et 8. Se servir de l'embasse pour repérer l'emplacement des vis sur le mur. Fixez le socle sur le mur. Pour les applications à longue portée, il est nécessaire de s'assurer que le détecteur est installé avec précision. L'orientation est décrite à la page 5. Dénudez le câble sur min 10 cms et faites-le passer par l'entrée (E),(F) et (G) le dégagement. Remettez le module (B) et connectez le câble, voir page 4.
Pour conformité à la norme IP305 utiliser un câble Ø6 mm.

Nederlands

Het projecteren van de detector

Stel de detector zodanig op dat een indringer zich waarschijnlijk dwars door het gezichtsveld van de detector (zie fig.1) heen zal voortbewegen. Deze bewegingsrichting zal de PIR-detector het best waarnemen. Vermijd mogelijke stoorbronnen. (raadpleeg hiervoor de aanwijzingen vóór het installeren).

Instructies voor de montage

Verwijder het deksel (A) – verwijder de module (B) – breek de kabelinvoer open. (E) of (F). Kies de montageopeningen: voor een hoekmontage (C), voor een standaardmontage op een wand (D). Voor de juiste montagehoogte en het vereiste

patroon verwijzen wij eveneens naar de tekeningen op de pagina's 4 en 8. Gebruik de achterwand als een mal om de plaats van de schroefgaten op de muur aan te tekenen. Bevestig de achterwand tegen de muur. Bij de "Long Beam" toepassingen is het noodzakelijk na te gaan dat de detector nauwkeurig wordt gemonteerd. De instelbaarheid wordt beschreven op pagina 5. Strip de kabel ongeveer 10 cm en steek hem door de kabelinvoeropening (E) of (F) en door de kabelklem (G). Breng de module (B) terug aan op haar plaats en sluit de bedrading correct aan zoals aangegeven op pagina 4.

Deutsch

Projektierung des Melders

Installieren Sie den Melder so, daß die zu erwartende Eindringrichtung quer zum Erfassungsbereich des Melders verläuft (siehe Bild 1). Dies ist für P.I.R.-Bewegungsmelder die optimalste Möglichkeit, Bewegungen zu erfassen. Vermeiden Sie mögliche Fehlalarmquellen (siehe Installationshinweise auf Seite 2).

Montage-Anleitung

Öffnen Sie den Melderdeckel (A), entfernen Sie das Optikmodul (B) und öffnen Sie die Kabeleinführung (E) oder (F): Wählen Sie die benötigten Montagelöcher, (C) für Eckmontage, (D) für Wandmontage. Für die korrekte Montagehöhe und den erforderlichen Erfassungsbereich siehe Zeichnungen auf den Seiten 4 und 8.

Benutzen Sie den Sockel als Schablone zur Markierung der Befestigungslöcher an der Wand. Montieren Sie den Meldersockel an die Wand. Wird der EV630 als Langstreckenmelder benötigt, ist es unbedingt notwendig den Melder präzise zu montieren. Siehe Seite 5. Das Kabel wird ca. 10 cm abisoliert und durch die Kabeleinführung (E) oder (F) und die Zugentlastung (G) geführt. Setzen Sie das Optikmodul (B) wieder ein und verdrahten Sie wie auf Seite 4 beschrieben.
In Vds Installationen muss das Aritech VOID-Siegel über den Deckel und Sockel geklebt werden (siehe Zeichnung). Die 'VOID-Plombiersiegel' können unter der Bestellnummer: ARITECH VS200 (50 Siegel pro Blatt) bestellt werden.

Italiano

Posizionamento del rilevatore

Installare il rilevatore in modo che il prevedibile passaggio di un intruso attraverso l'area di copertura dell'apparecchio (vedere la fig.1). La direzione indicata è quella che viene meglio registrata dai rilevatori PIR. Evitare le fonti di possibili falsi allarmi (attenersi ai consigli di installazione, p.2).

Istruzione per il montaggio

Estrarre il coperchio (A), rimuovere il modulo (B) e liberare il passaggio di entrata del cavo (E) o (F). Scegliere i fori di montaggio: per un montaggio d'angolo (C) oppure per un montaggio normale a parete (D). I disegni a pagina 4 e 8 indicano l'altezza corretta di montaggio e le configurazioni necessarie. Usare la base come mascherina per marcare sulla parete la posizione dei fori per le viti di montaggio.

Fissare poi la base alla parete; in caso di copertura a lungo raggio è necessario che il rilevatore sia montato con la massima precisione. La regolazione della guida è spiegata a pagina 5. Mettere a nudo all'incirca dieci centimetri di cavo e farlo passare attraverso il foro di entrata (E) oppure (F) e il serrafilo (G). Rimontare il modulo (B) ed effettuare il cablaggio necessario (secondo quanto indicato nella figura a pagina 4).
Per conformità alla norma IP305, utilizzare un cavo Ø6 mm. Completo anti sabotaggio ST580 contra la rimozione della parete, deve essere usato negli impianti per l'omologazione IMQ del rilevatore (da comandare separatamente). (vedere la istruzione di montaggio ST580).

Español

Emplazamiento del detector

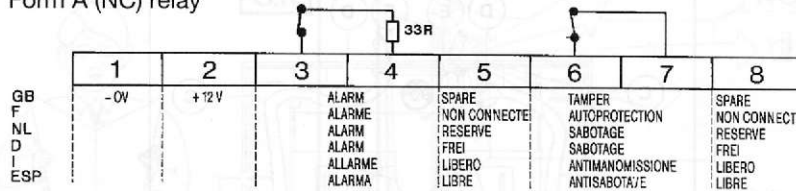
Elegir el lugar apropiado para instalar el detector, para garantizar que el movimiento de un intruso sea cruzando el campo de visión del detector (véase la figura 1). Es la dirección de movimiento detectada más fácilmente por un detector PIR. Evite posibles causas de falsa alarma (atienda a las indicaciones para la instalación pag. 2).

Instrucciones de instalación

Levante la cubierta (A), retire el módulo óptico (B) y rompa el ojal (E) o (F). El detector será asegurado por los orificios (C) si se instala en una esquina, o los orificios (C) si

se instala en una esquina, o los orificios adosado a la pared (D). En los diagramas de las páginas 4 y 8 se indican la altura y las configuraciones de cobertura apropiadas. Marque la posición de los tornillos en la pared a través de los orificios en la base del detector. Asegure la base a la pared. En aplicaciones de largo alcance es muy importante verificar la exactitud del montaje. Indicaciones para la orientación del aparato en la página 5. Descubra unos 10 cm de cable. Introduzca el cable por la ojal (E) o (F) y por el compensador de tensión (G). Vuelva a instalar el módulo óptico (B) y haga las conexiones apropiadas (véase la página 4).

Form A (NC) relay



Form C (change over) relay

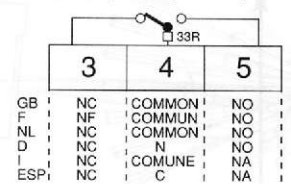
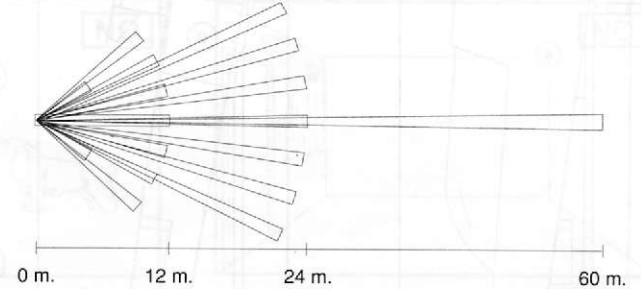
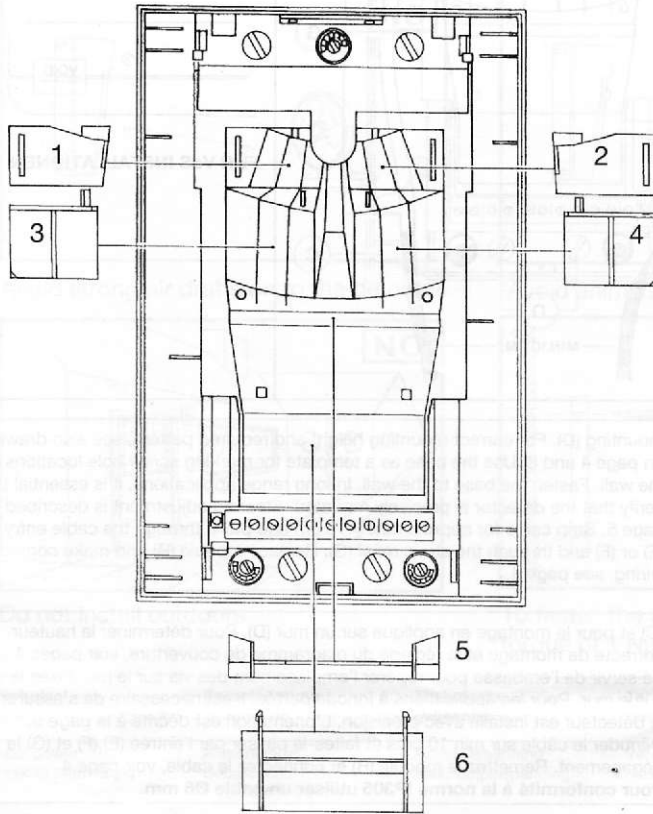
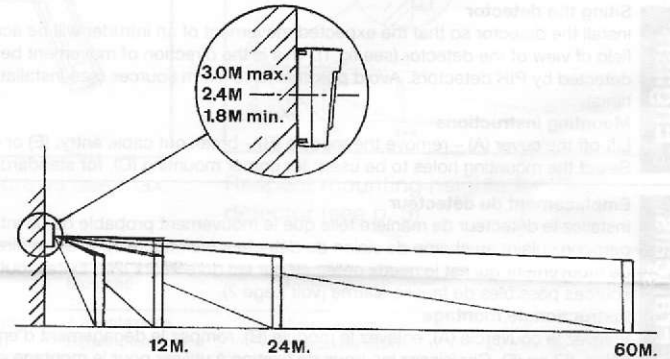


fig. 4



Top view



Side view

fig. 5

English Wiring the detector

Wire the detector as shown above (contact shown with power on, no alarm) (see fig. 4.)

English Selecting the coverage pattern

The complete coverage pattern (no masks on mirror) is shown above (see fig. 5.) This

pattern can be changed to meet your specific requirements: see page 8 for various pattern options. Use correct mirror masks. Do not make patterns which are not indicated. Always walk test the unit to verify the detection characteristics.

Français Câblage du détecteur complet

Raccorder le détecteur comme ci-dessus (contact alimenté, 1 hors alarme) voir figure 4.

Français Réglage du diagramme de couverture complet

Le diagramme de couverture (sans masque sur le miroir) est montrée dans la figure 5.

Cette configuration peut être modifiée aux besoins du montage: voir les différentes options à la page 8. Utilisez des masques de miroir adéquats. N'effectuez pas des configurations qui ne sont pas reprises. Faites toujours un test de marche dans la direction indiquée par la flèche.

Nederlands De bedrading van de detector

Bedraad de detector zoals hierboven (in fig. 4) staat aangegeven (contact getekend, detector op spanning, geen alarm).

Nederlands De keuze van het detectiepatroon

Het volledige detectiepatroon (geen afschermkapjes voor de spiegel) wordt hierboven afgebeeld in fig. 5. Dit patroon kan worden aangepast aan de specifieke

behoefte van de te beveiligen ruimte: op pagina 8 vindt u 12 verschillende patroonopties. Maak gebruik van de juiste afschermkapjes. Zet geen patronen op die niet worden vermeld. Loop de detector om na te gaan dat zijn goede detectie-eigenschappen inderdaad tot hun recht komen.

Deutsch Verdrahtung des Melders

Verdrahten Sie den Melder wie oben abgebildet. (Kontakt-stellung: normal, kein Alarm), siehe Abb.4. In VDS-Anlagen darf nur ein Melder ohne Alarmspeicher pro Meldebereich verwendet werden.

Deutsch Auswahl des Erfassungsbereiches

Die gesamte Erfassungsbereich (keine Abdeckkappe auf den Spiegeln) wird in Bild 5 gezeigt. Dieser kann entsprechend speziellen Installations Anforderungen geändert werden. (s.S.8). Verwenden Sie keine Erfassungsbereiche die nicht auf Seite 8 angegeben sind. Führen Sie immer einen Gehetest durch, um die optimale Detektion zu erreichen.

Der gesamte Erfassungsbereich (keine Abdeckkappe auf den Spiegeln) wird in Bild 5 gezeigt. Dieser kann entsprechend speziellen Installations Anforderungen geändert werden. (s.S.8). Verwenden Sie keine Erfassungsbereiche die nicht auf Seite 8 angegeben sind. Führen Sie immer einen Gehetest durch, um die optimale Detektion zu erreichen.

Italiano Cablaggio del rilevatore

Effettuare i collegamenti elettrici attenendosi allo schema di cablaggio indicato più sopra (vedere la fig. 4). La posizione dei contatti è quella dell'apparecchio alimentato e in assenza di segnali di allarme.

Italiano Scelta della configurazione di copertura

La figura 5 (più sopra) mostra la configurazione di copertura massima, cioè in

assenza di maschere sullo specchio. La configurazione può essere modificata per adattarsi alle esigenze specifiche dell'utilizzatore: i diagrammi a pagina 8 mostrano le varie possibilità. Usare sempre le maschere adatte ed evitare le configurazioni non indicate. Effettuare sempre un test di movimento per controllare che le caratteristiche di rilevamento dell'unità siano soddisfacenti.

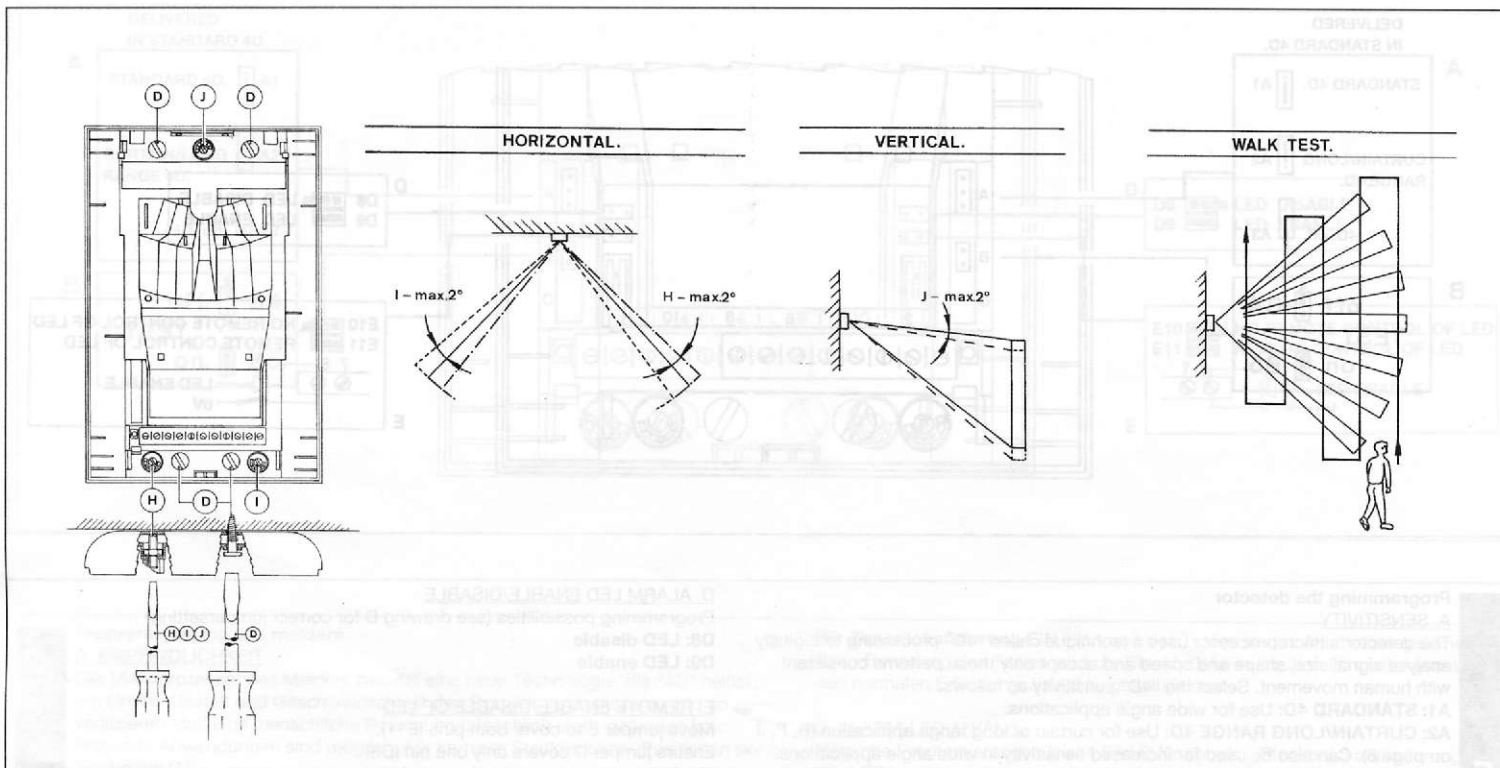
Español Conexiones del detector

Haga las conexiones del detector indicadas (se ilustra el contacto con corriente, en estado de 'no alarma').

Español Elección de la configuración de cobertura

La figura 5 representa la configuración de cobertura máximo (sin ocultadores sobre

los espejos). Los ocultadores permiten adaptar el campo a las condiciones particulares (diferentes opciones de configuración en las figuras p. 8). Utilice los ocultadores apropiados y no haga configuraciones diferentes de las indicadas. Haga en cada instalación una prueba de detección de movimiento para verificar el funcionamiento.



English

Steering adjustment

1. Put the detector in TEST/ZONE LOCATION mode, see page 6 (B5).
2. Walk test the detector to determine its zone locations. If zone location is not correct, perform steering adjustment as follows:
3. Loosen mounting screws (D) a little.
4. Perform horizontal steering using H and I.
5. Repeat steps 2, 3 and 4 until horizontal alignment is o.k..

6. Perform vertical steering using J. Verify the height of the zones by walktesting.
- Note:** If vertical adjustment cannot be achieved by adjusting screw J, further adjustment is possible by using H and I simultaneously.
7. Finally tighten the mounting screws D gently. Do not force mounting screws to avoid unnecessary stress on housing and steering.
8. Perform a final walk test and reprogram the detector to TEST/ZONE LOCATION: OFF (page 6,B4)

Français

Procédé d'alignement

1. Positionner le détecteur en mode "TEST", voir page 6 (B5).
2. Activer le détecteur afin de déterminer l'emplacement des zones. Si l'emplacement n'est pas correct, procéder à l'ajustement comme suivant:
3. Desserrer légèrement les vis D.
4. Procéder à l'ajustement horizontal avec H et I.
5. Répéter les opérations 2, 3, 4 jusqu'à l'alignement horizontal optimal.
6. Procéder à l'alignement vertical en utilisant J. Vérifier la hauteur des zones par

- test de marche.
- Note:** Si l'ajustement vertical ne peut pas être obtenu par J, un ajustement supplémentaire est possible en utilisant H et J simultanément.
7. Resserrer les vis D sans forcer. Ne pas forcer sur le serrage des vis afin d'éviter une pression inutile sur le boîtier.
8. Procéder à un test de marche final et repositionner le détecteur en mode "TEST": OFF (page 6,B4).

Nederlands

Instellen van spiegeloptiek

1. Zet de detector in de TEST (zone-locatie)-stand, zie pagina 6 (B5).
2. Loop de detector uit om de plaats van de diverse zones te bepalen. Als deze niet korrekt zijn, dan kunt u deze als volgt bijstellen.
3. Draai de bevestigingsschroeven (D) enigszins los.
4. Voor horizontale bijstelling gebruikt u de schroeven H en I.
5. Herhaal de stappen 2, 3 en 4 totdat de horizontale instelling korrekt is
6. Voor verticale bijstelling gebruikt u schroef J. Controleer de hoogte-instelling van

- de zones door de detector uit te lopen.
- Opmerking:** Als de verticale instelling niet verkregen kan worden met schroef J, dan is verdere bijstelling mogelijk door het gebruik van de schroeven H en I tegelijk.
7. Draai tenslotte de montageschroeven D zacht aan. Draai de montageschroeven niet te vast aan. U voorkomt hiermee onnodige spanning in de behuizing en de instelling blijft korrekt.
8. Voer een laatste looptest uit en programmeer de detector weer in de stand TEST: OFF ("zone lokatie" uitgeschakeld)(pagina 6 en B4)

Deutsch

Einstellung der Spiegeloptik

1. Setzen Sie den Melder in den Zonenlokalisierungsmodus (TEST: ON) (s.S.7-B5).
2. Führen Sie einen Gehstest durch und überzeugen Sie sich von der Einstellung des Melders. Falls nötig korrigieren Sie den Erfassungsbereich wie folgt:
3. Lösen Sie die Befestigungsschrauben (D) ein wenig.
4. Um den gewünschten horizontalen Erfassungsbereich einzustellen, benutzen Sie H und I.
5. Wiederholen Sie die Schritte 2, 3 und 4 bis der Erfassungsbereich horizontal eingestellt ist.

6. Führen Sie die vertikale Einstellung des Erfassungsbereiches durch, indem Sie J benutzen. Überprüfen Sie durch einen Gehstest die Lage der Zonen.
- Beachte:** Wenn die vertikale Einstellung nicht mittels der Schraube J erreicht werden kann, wird mittels H und I die Feineinstellung erreicht.
7. Abschliessend ziehen Sie die Schrauben D vorsichtig an. Die Befestigungsschrauben sind behutsam anzuziehen!
8. Führen Sie letztmalig einen Gehstest zur Überprüfung durch und beenden Sie den Test (s.S.7-B4)

Italiano

Guide alla regolazione

1. Mettere il sensore nel modo di "Test: ON" vedere a pa.7 (B5).
2. Fare il walk test del sensore per determinare la posizione della zona. Se posizione della zona non è corretta, compiere la regolazione nel modo seguente:
3. Allentare un pò le viti di fissaggio (D).
4. Compiere la regolazione orizzontale usando H e I.
5. Ripetere i passi 2, 3 e 4 fino a quando l'allineamento orizzontale è O.K..
6. Compiere la regolazione verticale usando J. Verificare l'altezza della zona dal

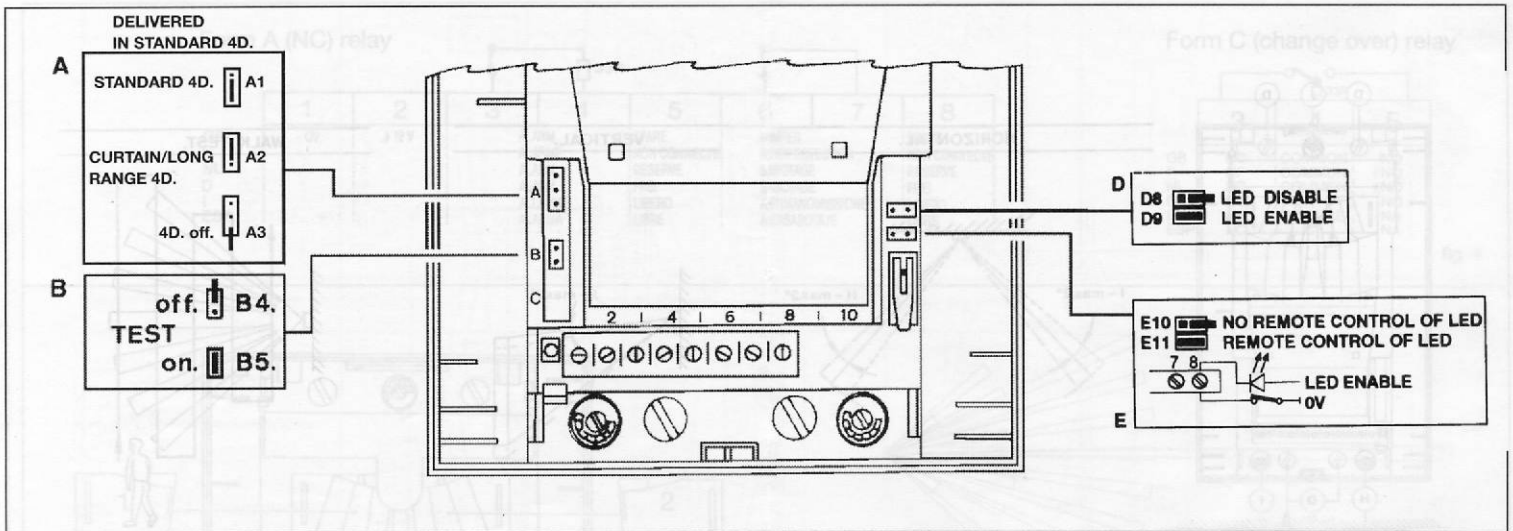
- walk test.
- Note:** Se la regolazione verticale non può essere ultimata dalla regolazione della vite J, una ulteriore regolazione è possibile usando E e I contemporaneamente.
7. Infine serrare delicatamente le viti di montaggio D; non forzare le viti di fissaggio per evitare danneggiamenti dell'apparecchiatura.
8. Compiere un ultimo walk test e togliere il sensore dal modo di "TEST" (Pa.7,B4).

Español

Ajuste de la orientación

1. Poner el detector en el modo de LOCALIZACION DE ZONE, ver página 7 (B5).
2. Muevase del detector para localizar las zonas. Si la localización de zona no es correcta, realice el ajuste de la siguiente forma.
3. Afloje un poco los tornillos de montaje (D).
4. Ajuste horizontalmente usando H e I.
5. Realice los pasos 2, 3 e 4 hasta que el ajuste horizontal esté realizado.
6. Realice el ajuste vertical usando (J). Verifique las zonas moviéndose delante de

- alcance del detector.
- Nota:** Si el ajuste vertical no se consigue con el tornillo J, es posible ajustarlo usando H e I simultáneamente.
7. Finalmente apriete los tornillos D suavemente. No apriete excesivamente los tornillos de montaje para evitar tensiones innecesarias en la carcasa y en el ajuste.
8. Realice una prueba final, moviéndose delante del detector y reprogramelo, anulando la PRUEBA DE LOCALIZACION DE ZONE (p 7, B4).



English

Programming the detector

A. SENSITIVITY

The detector's microprocessor uses a technique called "4D" processing to digitally analyse signal size, shape and speed and accept only those patterns consistent with human movement. Select the "4D" sensitivity as follows.

- A1: STANDARD 4D:** Use for wide angle applications.
- A2: CURTAIN/LONG RANGE 4D:** Use for curtain or long range application (B, F, J on page 8). Can also be used for increased sensitivity in wide angle applications.
- A3: 4D OFF:** High sensitivity setting. Do not use in hostile environments.

B. TEST ZONE LOCATION (TEST: ON)

For precise location of zones, walk without stopping across the zones as far from the detector as space allows. Each time the green LED goes on, you enter a zone. If the green LED goes out, you are in the centre of a zone (between two elements) or between two zones. Programming possibilities (see drawing B for correct jumper setting).

- B4: Test zone location: OFF**
- B5: Test zone location: ON** (NOTE: DURING TEST ALARM RELAY IS OPEN LOOP) After testing replace jumper in pos. B4 to guarantee normal detector operation.

D. ALARM LED ENABLE/DISABLE

Programming possibilities (see drawing D for correct jumper setting)

- D8: LED disable**
- D9: LED enable**

E. REMOTE ENABLE/DISABLE OF LED

Move jumper E to cover both pins (E11). Ensure jumper D covers only one pin (D8). The led may now be enabled remotely by applying a 0V potential to terminal 8.

Français

Programmation du détecteur

A. SENSIBILITE

Le microprocesseur du détecteur emploie un traitement de signaux nommé "4D" pour analyser un signal selon sa taille, sa vitesse et sa forme. Seuls les signaux qui correspondent au mouvement d'un être humain sont acceptés par le détecteur. Sélectionnez la sensibilité du "4D" comme suit:

- A1: 4D STANDARD:** A utiliser pour les applications standard à grand angle.
- A2: 4D RIDEAU/LONGUE PORTEE:** A utiliser pour les application en rideau ou à longue portée (B,F,J à la page 8). Peut-être utilisé dans les applications à grand angle pour une sensibilité élevée dans un environnement normal.
- A3: 4D HORS SERVICE:** Programmation de haute sécurité. Ne pas utiliser dans les environnements présentant de grands risques de fausses alarmes.

B. LOCALISATION DE ZONES (TEST: ON) Pour localiser précisément les zones, les traversez sans vous arrêter aussi loin du détecteur que possible. Chaque fois que la LED verte s'allume, vous entrez dans une zone. Si la LED verte s'éteint, vous êtes au centre d'une zone (entre deux éléments) ou entre deux zones. Possibilités de programmation (voir dessin B pour placement correct du cavalier).

- B4: Localisation de zones: HORS service**
- B5: Localisation de zones: EN service** (NB: pendant le relais d'alarme est une boucle ouverte) Après le contrôle, remplacez le cavalier en position B4 pour garantir le fonctionnement normal du détecteur.

D. ARRET/MARCHE DU VOYANT LED.

Possibilités de programmation (voir dessin D pour placement correct du cavalier).

- D8: Arrêt LED**
- D9: Marche LED**

E. CONTROLE A DISTANCE DU VOYANT LED

Placez le cavalier E en position E11. Placez le cavalier D en position D8. Le voyant LED peut être mis en marche en connectant 0V à la borne 8.

Nederlands

Het programmeren van de detector

A. GEVOELIGHEID

De microprocessor van de detector benut een techniek, "4D" genaamd, om de grootte, de snelheid en de vorm van het signaal te analyseren. Alleen de signalen die overeenkomen met menselijke bewegingen worden geaccepteerd. De volgende standen zijn mogelijk (in tekening A vindt u de korrekte posities van de jumper).

- A1. Standaard 4D:** Aanbevolen voor de standaard groothoektoepassingen.
- A2. Gordijn/"Long Beam" 4D:** Aanbevolen voor een gordijn-of een "long beam"-toepassing. (B, F, J op pag.8). In een rustige omgeving kunnen eveneens groothoektoepassingen zo geprogrammeerd worden.
- A3. 4D UIT:** Aanbevolen voor "high security" toepassingen. In deze stand werkt de detector met de hoogste gevoeligheid.

B. TEST VOOR DE ZONELOCALISATIE (TEST: ON)

Om de zones precies te localiseren, loopt u zonder stil te staan door de zones heen, zover mogelijk weg van de detector als de ruimte het toestaan. Telkens als de groene LED oplicht, komt u binnen in een zone. Wanneer deze LED uitgaat, bevindt u zich in het midden van een zone (tussen twee elementen in) of tussen twee zones in. De programmeermogelijkheden zijn (in tekening B vindt U de juiste plaatsing van de jumper).

- B4: Test voor de zonelocalisatie UIT**
- B5: Test voor de zonelocalisatie AAN** (opmerking: tijdens de test bevindt het

alarmrelais zich in een open lus). Na de test moet u de jumper terug in de stand B4 plaatsen om de normale werking van de detector te verzekeren.

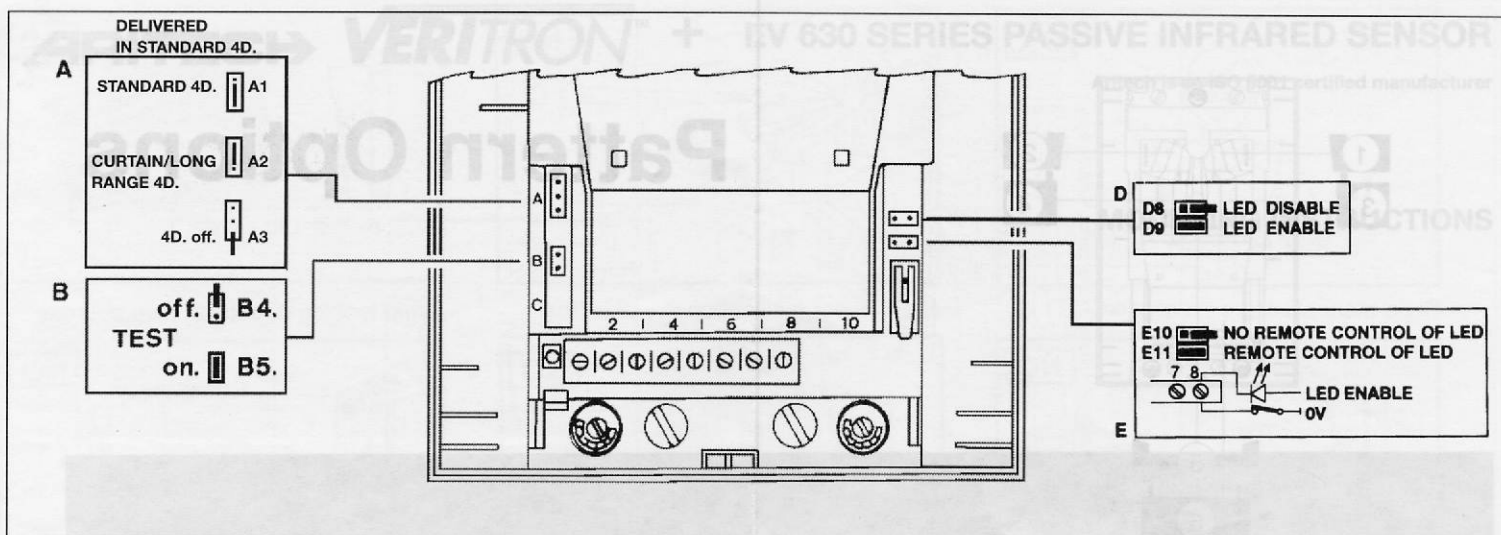
D. ALARM LED IN-/UITGESCHAKELD

De programmeermogelijkheden zijn (in tekening D vindt u de juiste plaatsing van de jumper).

- D8: LED uitgeschakeld**
- D9: LED ingeschakeld**

E. IN- EN UITSCHAKELLEN LED VAN OP AFSTAND

Plaats jumper E over de twee pennen (E11). Zorg ervoor dat jumper D maar op één pen geplaatst is (D8). De LED kan nu van op afstand ingeschakeld worden door 0V op klem 8 aan te sluiten.



Deutsch

Programmierung des Melders

A. EMPFINDLICHKEIT

Der Mikroprozessor des Melders benutzt eine neue Technologie, die "4D" heißt, um Größe, Gestalt und Geschwindigkeit des Signales zu analysieren und so zu verifizieren, daß eine menschliche Bewegung tatsächlich stattgefunden ist. Folgende Anwendungen sind möglich. Für korrekte Steckbrücken-Positionen siehe Zeichnung (A).

- A1. STANDARD 4D:** Für Standardanwendungen im Weitwinkelbereich. Diese Betriebsart ist nicht bei Vorhang- und Langstreckenerfassung zu empfehlen.
A2. VORHANG/LANGSTRECK 4D: Für Vorhang- und Langstreckenerfassung (B, F, J auf der Seite 8), sowie bei normalen Umgebungsbedingungen im Weitwinkelbereich.
A3. 4D AUS: Für Objekte mit hoher Sicherheitsanforderung. In dieser Position erreicht der Melder seine größte Empfindlichkeit.

B. ZONENLOKALISIERUNG (TEST: ON)

Um die einzelnen Zonen präzise zu lokalisieren, gehen Sie, ohne anzuhalten, durch die Erfassungsbereiche des Melders. Bei Aufleuchten der grünen LED befinden Sie sich in einer Zone; geht die LED aus, befinden Sie sich in der Mitte oder außerhalb der Zone. Mögliche Programmierungen siehe Zeichnung B:

B4: Zonenlokalisierung AUS

B5: Zonenlokalisierung EIN (während des Testes ist das Alarmrelais geöffnet) Nach Beendigung des Testes wird die Steckbrücke in Position B4 zurückgesetzt, um den normalen Erfassungsablauf zu gewährleisten.

D. ALARM-LED AN/AUS

Mögliche Programmierungen (siehe Bild D für korrekte Steckbrückenplatzierung)

D8: LED aus

D9: LED ein

E. FERNSTEUERUNG DER ALARM-LED

Steckbrücke E muss in Position E11 sein.

Steckbrücke D muss in Position D8 sein.

Die LED wird durch Anschließen von 0V an Klemme 8 aktiviert.

Italiano

Programmazione del rilevatore

A. SENSIBILITÀ

Il microprocessore del rilevatore usa una nuova tecnologia ("4D") per controllare l'allarme. È possibile impostare le seguenti opzioni (per il corretto posizionamento del ponticello vedere lo schema A).

- A1: 4D STANDARD:** Opzione consigliabile nelle applicazioni con ampiezza di copertura standard grand-angolo. Da non usare nelle applicazioni a tendina o a lunga portata.
A2: 4D TENDINA/LUNGA PORTATA: Opzione consigliabile nelle applicazioni a tendina o a lunga portata. In caso di ambiente favorevole può essere usata anche nelle applicazioni grand-angolo.
A3: 4D OFF: Consigliabile per applicazioni di massima sicurezza e solo in caso di ambiente favorevole. In questa posizione la sensibilità del rilevatore è massima.

B. TEST DI POSIZIONE DELLA ZONA (TEST: ON)

Per un preciso posizionamento delle zone, camminare senza fermarsi tra le zone quanto più lontano possibile dal rilevatore. Ogni volta che si entra in una zona l'indicatore verde si accende. L'indicatore verde si spegne quando ci si trova al centro di una zona (tra due elementi) o tra due zone. È possibile impostare le seguenti opzioni (per il corretto posizionamento del ponticello vedere lo schema B):

B4: Test di posizione delle zone OFF

B5: Test di posizione delle zone ON (nota: durante il test il relè d'allarme è in loop aperto). Dopo aver effettuato il test collocare nuovamente il ponticello nella posizione B4, in modo da permettere il funzionamento normale del rilevatore.

D. INDICATORE DI ALLARME INSERTO/DESINSERTO

È possibile impostare le seguenti opzioni (per il corretto posizionamento del ponticello vedere lo schema D)

D8: LED desinserto

D9: LED inserito

E. CONTROLLO A DISTANZA DEL INDICATORE DI ALLARME

Il ponticello E deve essere nella posizione E11.

Il ponticello D deve essere nella posizione D8.

Per attivare l'indicatore, collegare 0V alla morsetta 8.

Español

Programación del detector

A. SENSIBILIDAD

El microprocesador del detector verifica la alarma con una nueva tecnología basada en una análisis del tamaño, de la forma y de la velocidad de las señales. Esta tecnología se llama "4D". Puede instalar el detector en cualquiera de las siguientes posiciones (véase la posición correcta del puente eléctrico en el diagrama A).

- A1. 4D NORMAL:** Apropriada en aplicaciones normales de ángulo abierto. No la utilice en aplicaciones en cortina o largo alcance.
A2. 4D CORTINA/LARGO ALCANCE: Apropriada en aplicaciones con cortina o largo alcance (B, F, J a página 8). También se aconseja para aplicaciones de ángulo abierto en entornos favorables.
A3. 4D INVALIDADA: Apropriada en aplicaciones de gran seguridad, únicamente en entornos favorables. En esta posición, el detector funciona con el máximo de sensibilidad.

B. DEFINICION DE DELIMITACION DE ZONAS (TEST: ON)

Para definir exactamente las zonas, camine a través de ellas sin detenerse a la mayor distancia posible del detector. El LED verde se encenderá cada vez que usted entre en una zona. Cuando el LED verde se apaga, está en el centro de una zona (entre dos elementos) o entre dos zonas. Puede elegir entre las siguientes posibilidades (véase la posición correcta del puente eléctrico en el diagrama B):

B4: Definición de delimitación de zonas invalidada.

B5: Definición de delimitación de zonas validada (el relé de alarma está en circuito abierto durante la prueba).

D. VALIDACIÓN/INVALIDACIÓN DE LA SEÑAL DE LED

Posibilidades de programación (véase la posición correcta del puente eléctrico en el diagrama D)

D8: LED invalidado

D9: LED validado

E. VALIDACIÓN A DISTANCIA DEL LED

El puente eléctrico E debe estar en la posición E11.

El puente eléctrico D debe estar en la posición D8.

Para validar el LED conecte 0V al borne 8.

Pattern Options

