

DIRRVE-K-DT

SENSORE DOPPIA TECNOLOGIA da ESTERNO
per uso con trasmettitore generico



Manuale di installazione ed uso
Versione 2.0.1

[SMD]
[Revisione HW: MW3]

1. DESCRIZIONE

DIRVE-K-DT è un sensore a doppia tecnologia unico nella categoria dei sensori da esterno.

Questo sensore ha la particolarità di ospitare due "teste" rilevatrici con differente tecnologia di rilevazione: un modulo sensore ad **infrarosso passivo** ed un modulo a **microonda**.

L'allarme viene generato solo quando **entrambe le tecnologie rilevano** in modo concorde, evitando la possibilità di **falsi allarmi**.

DIRVE-K-DT è la versione UNIVERSALE in quanto è una versione a basso assorbimento che può essere interfacciato via filo ad un qualunque trasmettitore radio alloggiato in un apposito vano sul fondo del sensore.

Il sensore è **protetto dal rischio di rimozione**, grazie ad un sistema integrato antistrappo.

TUTTO CIO' SIGNIFICA MAGGIOR SICUREZZA E MINOR RISCHIO DI ALLARMI INDESIDERATI

2. PRECAUZIONI

DIRVE-K-DT È STATO PROGETTATO PER UN'ELEVATA IMMUNITÀ AI DISTURBI CAUSATI DA SORGENTI LUMINOSE, TUTTAVIA LUCI MOLTO INTENSE POSSONO CAUSARE UNA DIMINUIZIONE DELLA PORTATA.

SI RACCOMANDA DI CONSEGUENZA, DI PORRE MOLTA ATTENZIONE ALL'INSTALLAZIONE ED EVITARE, PER QUANTO POSSIBILE, CHE LA LUCE SOLARE DIRETTA O SORGENTI LUMINOSE MOLTO INTENSE INVESTANO IL SENSORE DIRETTAMENTE O PER RIFLESSIONE.

EVITARE DI PUNTARE IL SENSORE VERSO OGGETTI INSTABILI, QUALI CESPUGLI, BANDIERE, FRONDE DI ALBERI, ETC. ONDE EVITARE RILEVAZIONI INDESIDERATE.

IL CORPO PRINCIPALE DEL SENSORE HA UNA PROTEZIONE DI GRADO IP54 CONTRO POLVERE E LIQUIDI. IL FONDO DI ALLOGGIAMENTO PER IL TRASMETTITORE NON HA GRADO IP CERTIFICATO

SE POSSIBILE, TUTTAVIA, SI CONSIGLIA DI NON INSTALLARE IL SENSORE IN ZONE DIRETTAMENTE ESPOSTE A PIOGGIA E/O NEVE, NON SPRUZZARE ACQUA AD ALTA PRESSIONE DIRETTAMENTE SUL SENSORE, PROTEGGERE IL SENSORE DALLE INTEMPERIE INSTALLANDOLO AL COPERTO.

PER IL MANTENIMENTO DEL GRADO IP54 VANNO OBBLIGATORIAMENTE MONTATI GLI O-RING E LE RELATIVE VITI FORNITE IN DOTAZIONE.

IL NON ATTENERSI ALLE PRECAUZIONI SOPRA ELENcate PUO' COMPORTARE UN FUNZIONAMENTO DEL PRODOTTO NON AFFIDABILE. IN TAL CASO IL PRODUTTORE DECLINA OGNI RESPONSABILITA'.

IL SENSORE PUO' RILEVARE LA PRESENZA DI ANIMALI.

3. CARATTERISTICHE TECNICHE

| | | DIRVE-K-DT |
|-------------------------------|------------------------|--|
| Alimentazione | | Batteria al litio 7,2 V |
| Assorbimento | Stand-by | 18 µA |
| | Allarme | 40 mA |
| Autonomia | | Stima media: circa 4 anni / circa 27'000 rilevazioni |
| Frequenza di lavoro microonda | | 24 GHz |
| Area di rilevazione * | | Portata massima: circa 18 m @ 25 °C Portata minima: circa 3 m @ 25 °C Due livelli di regolazione: <ul style="list-style-type: none"> • per applicazioni fino a 12 m (<i>regolabile</i>) • per applicazioni fino a 18 m (<i>regolabile</i>) |
| LED | rilevazione IR | ROSSO (superiore) |
| | rilevazione microonda | ROSSO (inferiore) |
| | allarme | BLU (centrale) |
| Segnalazioni acustiche | | Buzzer (disabilitabile) |
| Uscite filari | | Allarme Tamper Batteria Bassa |
| Caratteristiche uscite filo | | Optomos NC max 40 V $\overline{\text{---}}$ / 100 mA |
| Durata batteria ** | | autonomia media oltre 7 anni |
| Temperatura d'esercizio | | -40 °C ÷ +70 °C |
| Umidità | | 95 % umidità relativa |
| Scocca | materiale | ABS, anti UV |
| | dimensioni (A x L x P) | 190 x 85 x 75 mm |
| | grado di protezione IP | IP54 (solo contenitore principale) |
| | resistenza all'impatto | IK10 (impatto di una massa di 5 kg da 40 cm) |
| | accessori | 1 coprilente effetto tendina per testina IR |

* La portata massima dipende in modo sensibile dalla temperatura ambientale.

** La durata stimata della batteria del sensore è proporzionale al numero di rilevazioni a cui è sottoposto il sensore (indipendentemente se il sistema di allarme è inserito o meno).

Se il sensore è installato in zone ad alta frequenza di passaggio l'autonomia della batteria può ridursi drasticamente.

4. ACCENSIONE DEL SENSORE

Il sensore deve essere alimentato ESCLUSIVAMENTE avendolo impostato nel seguente modo:

- **RV1, RV2 = MAX** (ruotati completamente in senso orario)
- **DIP1, DIP2, DIP5, DIP6 = OFF**
- **DIP3, DIP4 = ON**
- **DIP7 = a scelta**
- **JP1 = APERTO**
- **JP2, JP3 = CHIUSI**

Successivamente è possibile cambiare i settaggi del sensore senza togliere alimentazione.

Ogni volta che il sensore viene alimentato correttamente (vedere sopra) entra nella fase di **"inizializzazione"**.

Si raccomanda di NON far rilevare il sensore durante l'inizializzazione.

Ogni volta che il sensore rileva durante questa fase, il tempo necessario all'inizializzazione verrà prolungato poiché è stata registrata una variazione ambientale.

Per re-inizializzare il sensore togliere la batteria, verificare che il sensore sia impostato come descritto sopra e dare nuovamente alimentazione. A questo punto è possibile modificare le impostazioni del sensore senza togliere la batteria.

*Ogni volta che la batteria viene tolta è necessario – dopo aver tolto e rimesso alimentazione – mettere **DIP3** su **ON**. Dopo questa operazione è possibile modificare le impostazioni del sensore senza togliere la batteria.*

INIZIALIZZAZIONE

Tempo minimo necessario: 30 secondi

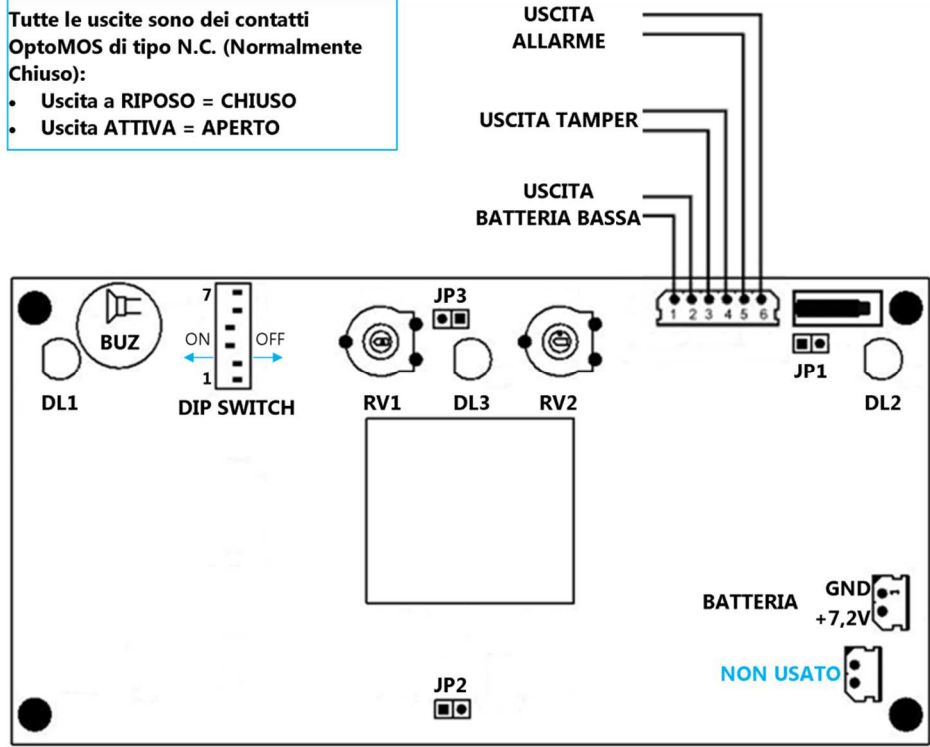
Riscontro dell'inizializzazione:

- al momento dell'alimentazione si accendono fissi i LED **DL1** e **DL2**: il sensore si sta inizializzando
- al termine dei 30 secondi il sensore spegne i LED, emette alcuni "beep" ed esce dall'inizializzazione

5. COMANDI E REGOLAZIONI

Tutte le uscite sono dei contatti OptoMOS di tipo N.C. (Normalmente Chiuso):

- Uscita a RIPOSO = CHIUSO
- Uscita ATTIVA = APERTO



JUMPERS

JP1 Tamper coperchio

| | |
|--------|-----------|
| CHIUSO | Escluso |
| APERTO | Abilitato |

JP2 Tamper antistrappo

| | |
|--------|-----------|
| CHIUSO | Escluso |
| APERTO | Abilitato |

JP3 LED Allarme / trasmissione (BLU)

| | |
|--------|-----------|
| CHIUSO | Abilitato |
| APERTO | Escluso |

TRIMMER REGOLAZIONE PORTATA TESTINE

RV1 Portata Infrarosso

Trimmer di regolazione della profondità di rilevazione della testina superiore infrarosso. Ruotare in senso orario per aumentare la portata.

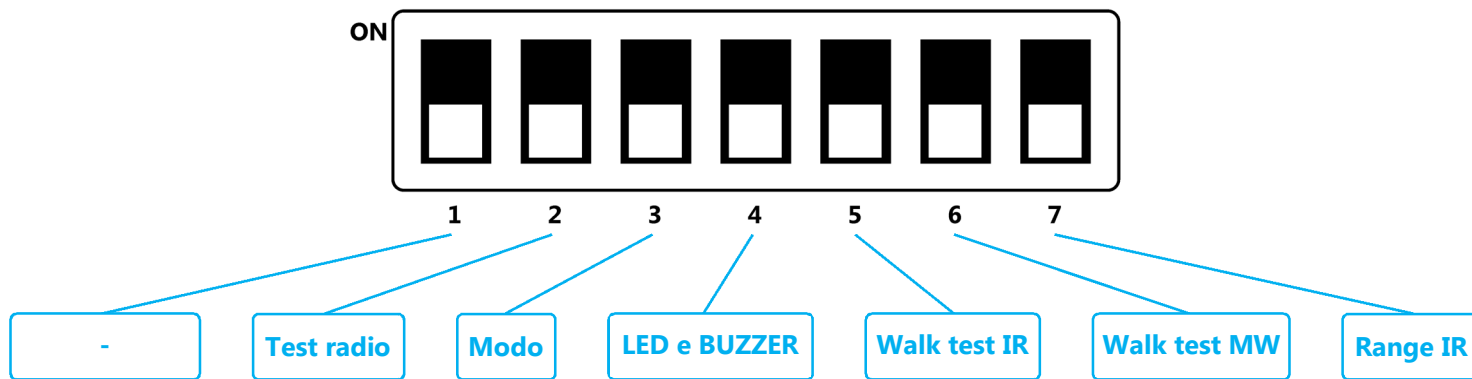
RV2 Portata Microonda

Trimmer di regolazione della profondità di rilevazione della testina inferiore microonda. Ruotare in senso orario per aumentare la portata.

*Al momento di dare alimentazione al sensore accertarsi che **RV1** e **RV2** siano regolati in posizione massima (ruotati completamente in senso orario).*

In caso contrario il sensore potrebbe ricevere un segnale troppo debole oppure non riceverlo affatto: i LED non si accenderanno.

DIP SWITCH



DIP1 -

| | |
|------------|------------------|
| ON | |
| OFF | NON USATO |

DIP2 Test radio

| | |
|------------|--|
| ON | <p>Test attivo</p> <p>Il sensore attiva per qualche secondo l'uscita di allarme ciclicamente: in questo modo il trasmettitore esterno (deve essere attivato) trasmette il segnale radio ed è possibile eseguire prove sulla portata radio</p> |
| OFF | <p>Normale funzionamento</p> <p>Utilizzare questa modalità quando in normale funzionamento</p> |

DIP3 Modo

| | |
|-------------|---|
| ON | <p>TEST</p> <p>Il sensore trasmette allarme ogni volta che determina un'intrusione: questo permette all'installatore una rapida messa a punto.</p> <p>I LED ed il buzzer vengono attivati per segnalare la rilevazione infrarosso e microonda e la trasmissione di allarme.</p> <p>Il sensore esce automaticamente dal modo TEST dopo circa 5 minuti – anche senza mettere DIP3 su OFF. L'uscita viene segnalata dal lampeggio dei LED e un suono dal buzzer.</p> <p>Utilizzare questa modalità solo per effettuare dei test di rilevazione</p> |
| OFF | <p>NORMALE</p> <p>Allarme con tempo di quiete.</p> <p>L'allarme viene trasmesso solo se tra una rilevazione di intrusione e la successiva trascorre un tempo di quiete di almeno 120 secondi:</p> <ul style="list-style-type: none"> • se entro questo tempo avviene un'altra rilevazione, il sensore riparte da zero il conteggio del tempo di quiete • se non ci sono altre rilevazioni, al termine del tempo di quiete il sensore potrà trasmettere un nuovo allarme alla successiva rilevazione <p>Disattivare tramite DIP4 il funzionamento dei LED e del buzzer.</p> <p>Questa modalità prolunga l'autonomia della batteria.</p> |
| Note | <p>Spostare il DIP3 esclusivamente in assenza di rilevazione (se i LED sono abilitati, spostare il DIP quando sono tutti spenti)</p> <p>Il sensore conferma il passaggio al modo TEST oppure NORMALE emettendo:</p> <ul style="list-style-type: none"> • TEST → NORMALE: alcuni "beep" veloci • NORMALE → TEST: "beep" lungo <p>Se non si sente alcun suono significa che il sensore NON è passato al modo scelto: in questo caso ripetere lo spostamento del DIP3</p> |

DIP4 LED e BUZZER

| | |
|-------------|--|
| ON | Abilitati |
| OFF | Disabilitati Utilizzare questa modalità quando in normale funzionamento per risparmiare il consumo della batteria |
| Nota | Questa impostazione riguarda i LED DL1 e DL2 , il LED DL3 (allarme/trasmissione) è gestito dal jumper JP3 Mettendo DIP3 in ON (modo TEST) i LED ed il BUZZER vengono abilitati indipendentemente dall'impostazione di DIP4 |

| DIP5 | DIP6 | Walk test * |
|-------------|-------------|--|
| OFF | OFF | Normale funzionamento * |
| ON | OFF | Walk test IR * |
| OFF | ON | Walk test MW * |
| ON | ON | NON UTILIZZATO |
| | Nota | I walk test permettono la regolazione dell'area di rilevazione del sensore. Le regolazioni di infrarosso e microonda sono indipendenti. In entrambi i casi viene acceso fisso il LED della tecnologia che si sta regolando (DL1 per infrarosso, DL2 per microonda), il LED BLU DL3 segnala la rilevazione. |

DIP7 Range IR *

| | |
|-------------|--|
| ON | Portata massima = circa 18 m Regolazione della portata massima (tramite RV1) = circa 9 ÷ 18 m |
| OFF | Portata massima = circa 12 m Regolazione della portata massima (tramite RV1) = circa 3 ÷ 12 m |
| Nota | Ad ogni spostamento del DIP7 occorre attendere 10 ÷ 20 secondi che il sensore si stabilizzi nella nuova impostazione. |

* Vedere il paragrafo REGOLAZIONE DELLA PORTATA

Le caselle evidenziate indicano le impostazioni consigliate in normale funzionamento

6. MODO TEST E MODO NORMALE

*Per avere il riscontro delle operazioni eseguite è necessario abilitare i LED ed il BUZZER: mettere **DIP4 = ON***

Tramite il **DIP3** è possibile impostare il sensore in modo TEST oppure in modo NORMALE:

- Modo **TEST: DIP3 = ON**

Il sensore trasmette allarme ad ogni rilevazione di movimento.

Questa modalità permette all'installatore una corretta messa a punto del sensore.

Per uscire da questa modalità – e passare quindi al modo NORMALE – mettere **DIP3** su **OFF**: attendere che il sensore segnali l'uscita con un "beep" lungo".

*Il sensore esce automaticamente dal modo TEST dopo circa 5 minuti – anche senza spostare **DIP3** su OFF.*

L'uscita automatica viene segnalata con l'accensione dei LED e una serie di "beep" veloci.

*Se è necessario prolungare la durata del modo TEST, semplicemente spostare **DIP3** su OFF (attendere la conferma) e poi su ON (attendere la conferma).*

- Modo **NORMALE: DIP3 = OFF**

E' il modo in cui il sensore **DEVE** essere impostato per il normale funzionamento.

In questa modalità – dopo una rilevazione e l'invio di un allarme – il sensore attende un "**tempo di quiete**" prima di considerare un nuovo allarme.

Se durante questo intervallo di tempo NON avviene alcuna rilevazione il sensore torna ad essere attivo e pronto per un'altra rilevazione, in caso contrario il conteggio del tempo di quiete viene azzerato.

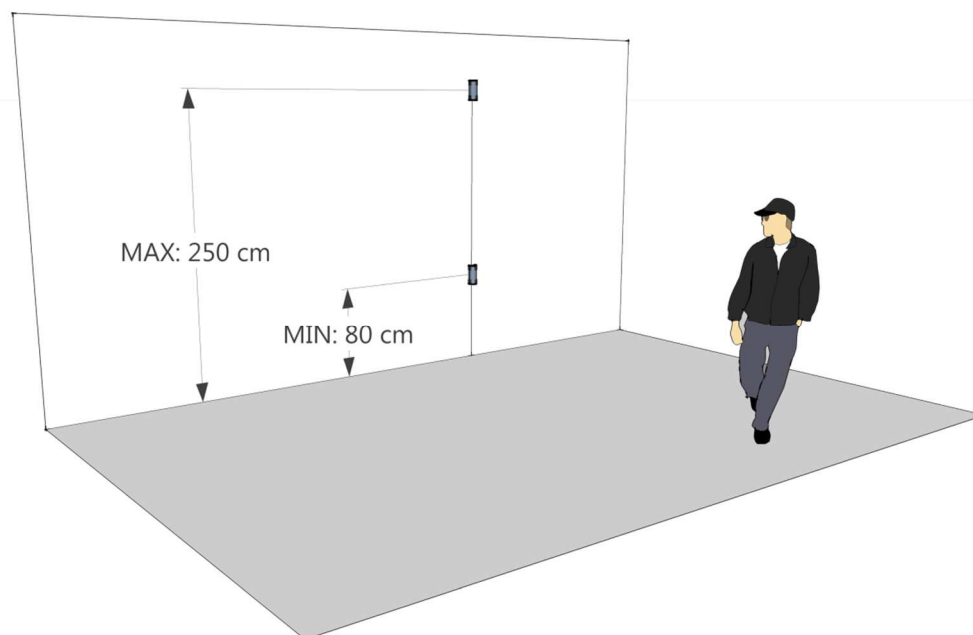
Il tempo di quiete è di 120 secondi circa (non modificabile).

Il modo NORMALE consente un consumo minore e quindi una durata maggiore delle batterie.

Per entrare in modo TEST, mettere **DIP3** su ON: attendere che il sensore segnali l'entrata in modo TEST con una serie di "beep" veloci.

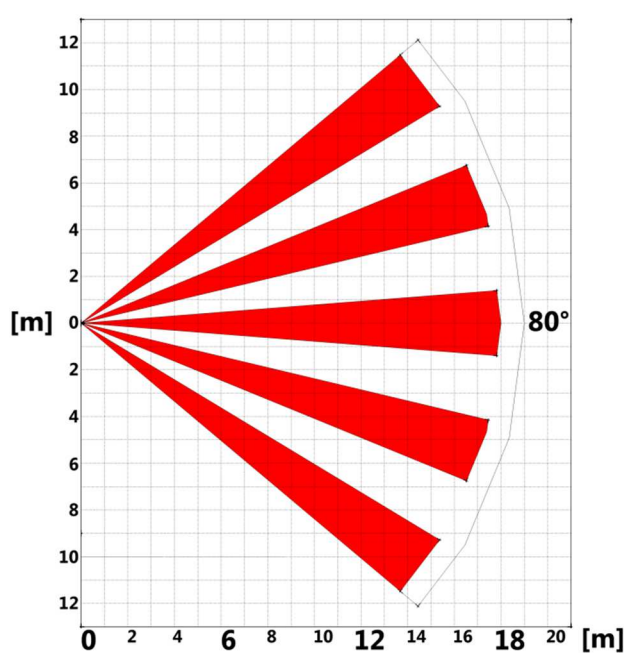
7. ALTEZZA DI INSTALLAZIONE

Il sensore può essere posizionato ad una altezza compresa fra 80 cm e 250 cm dal pavimento, su superfici verticali, muri o pali con l'ausilio della visiera di montaggio e protezione.



8. ORIENTAMENTO

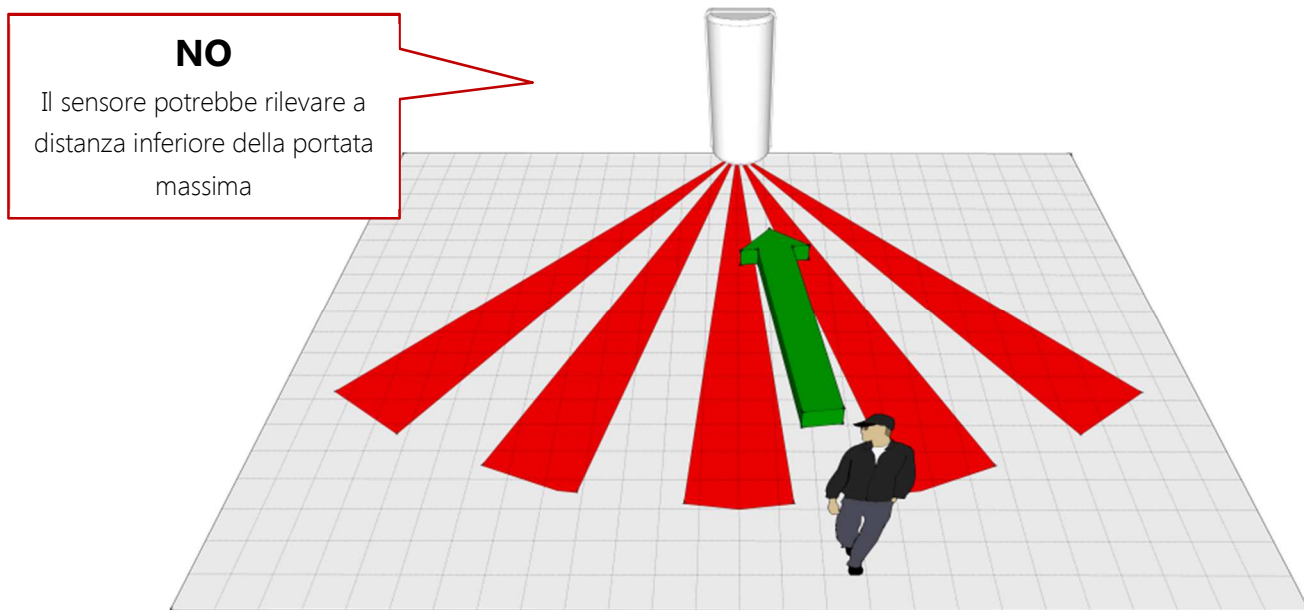
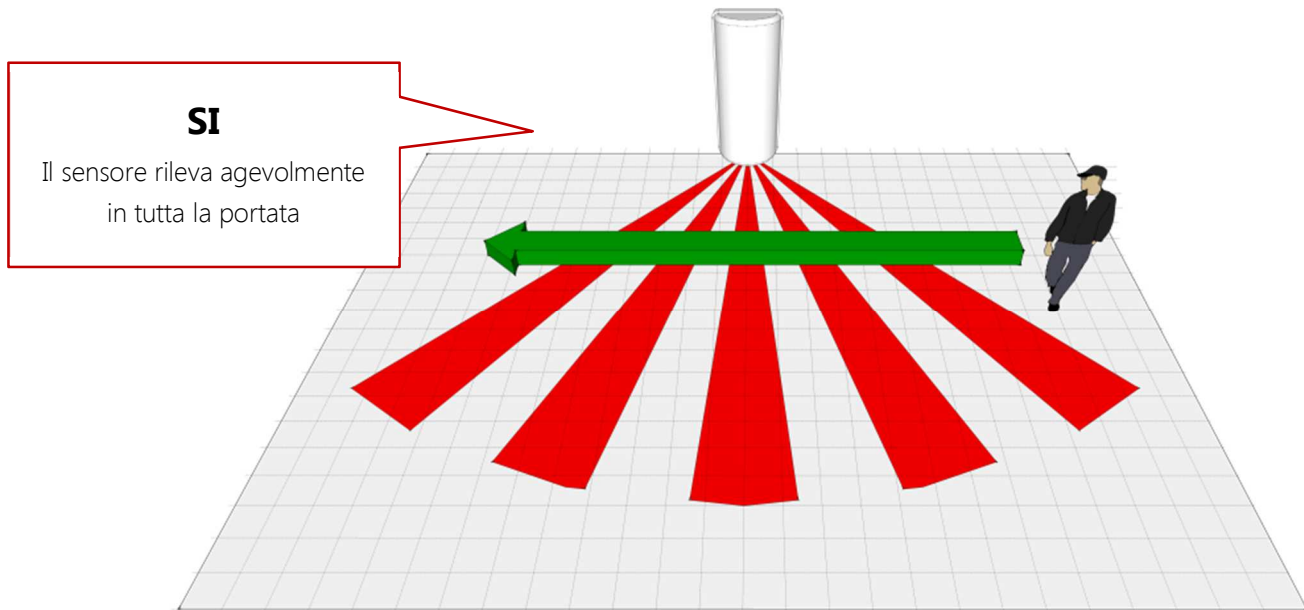
La testa superiore IR è dotata di una lente di Fresnel che genera in senso orizzontale 5 settori orientati a ventaglio su un arco di 80°. Posizionare il sensore considerando la copertura di un'area con profondità massima di 18 m ed apertura angolare di 80°.



Disposizione dei fasci del modulo IR

9. ATTRAVERSAMENTO DELL'AREA DI RILEVAZIONE

E' importante tenere in conto che la rilevazione del sensore è sensibile ad un attraversamento trasversale dell'area, mentre è meno sensibile a movimenti paralleli ai fasci del sensore infrarosso.

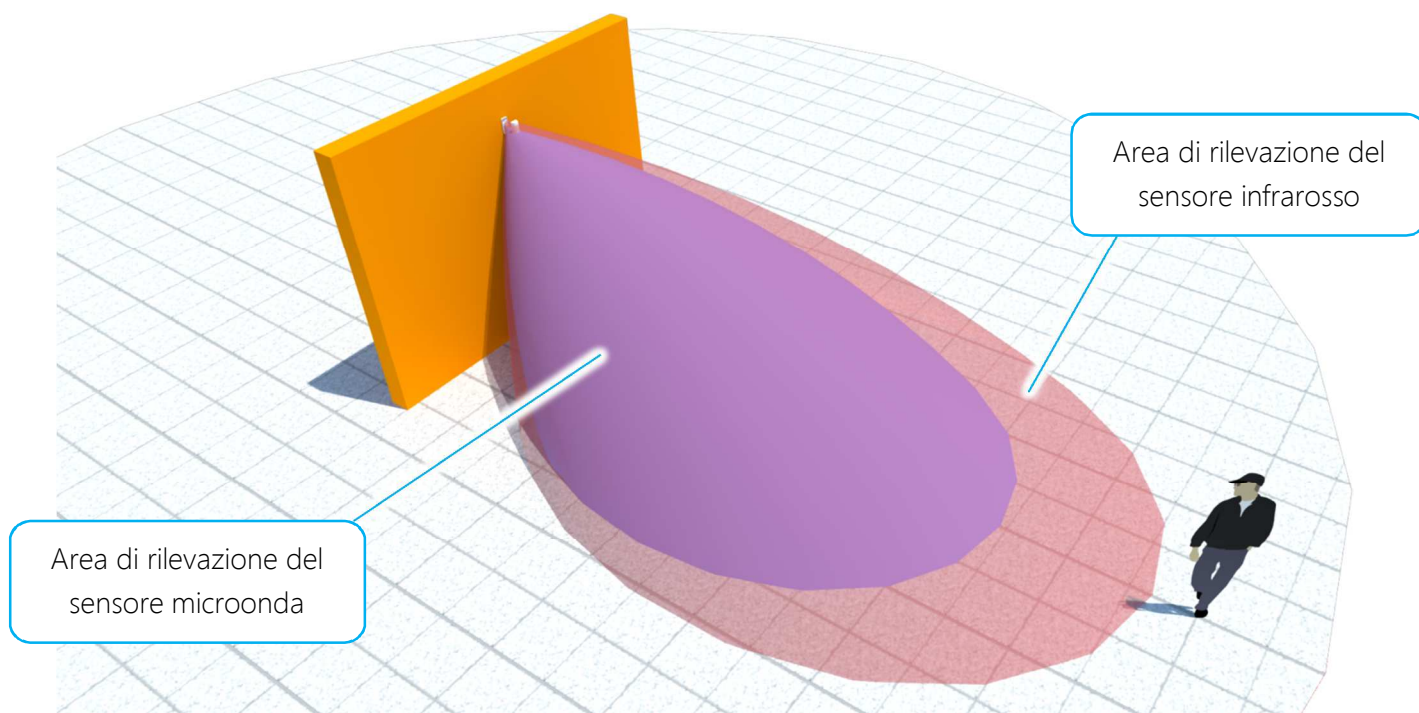


Per avere una rilevazione certa e ripetibile è consigliato montare il sensore in modo che l'intruso attraversi i fasci in modo perpendicolare e non con un avvicinamento frontale.

Una volta fissato il sensore, per orientare le testine è consigliabile allentare leggermente il serraggio delle viti degli snodi.

10. REGOLAZIONE DELLA PORTATA

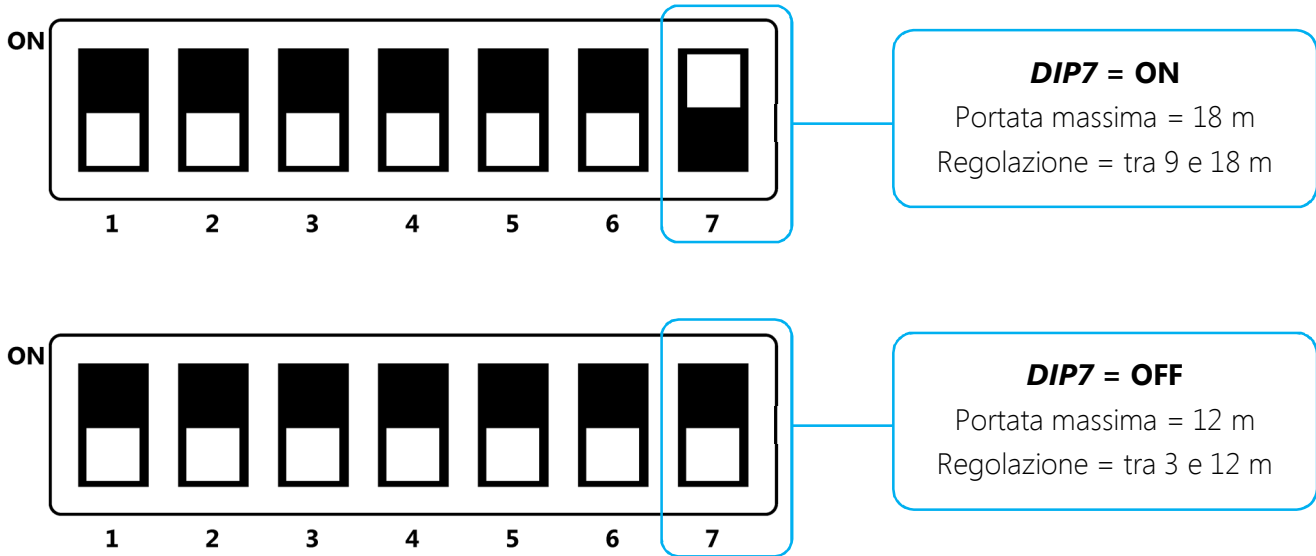
L'area di rilevazione è quella in cui ENTRAMBE le tecnologie (infrarosso e microonda) rilevano. Pertanto è necessario regolare sia l'ORIENTAMENTO che la PORTATA di entrambe le testine in modo che le due aree di rilevazione siano - il più possibile - coincidenti:



Seguire scrupolosamente l'ordine di regolazione indicato di seguito

REGOLAZIONE INFRAROSSO

- 1) Impostare **DIP7** (portata massima dell'infrarosso) a seconda della dimensione dell'area da proteggere:

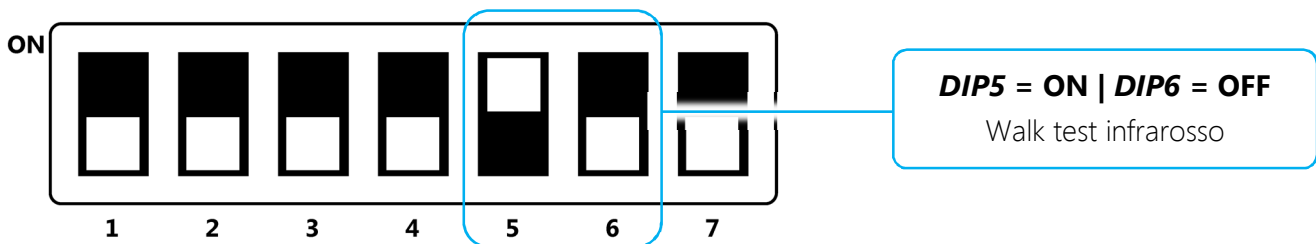


Ogni volta che si agisce sul **DIP7** o su **RV1** è necessario attendere 10/20 secondi per avere la completa stabilizzazione del sensore e poter riprendere la prova

- 2) Mettere **DIP5** su **ON** e **DIP6** su **OFF** (abilita il walk test del solo infrarosso).

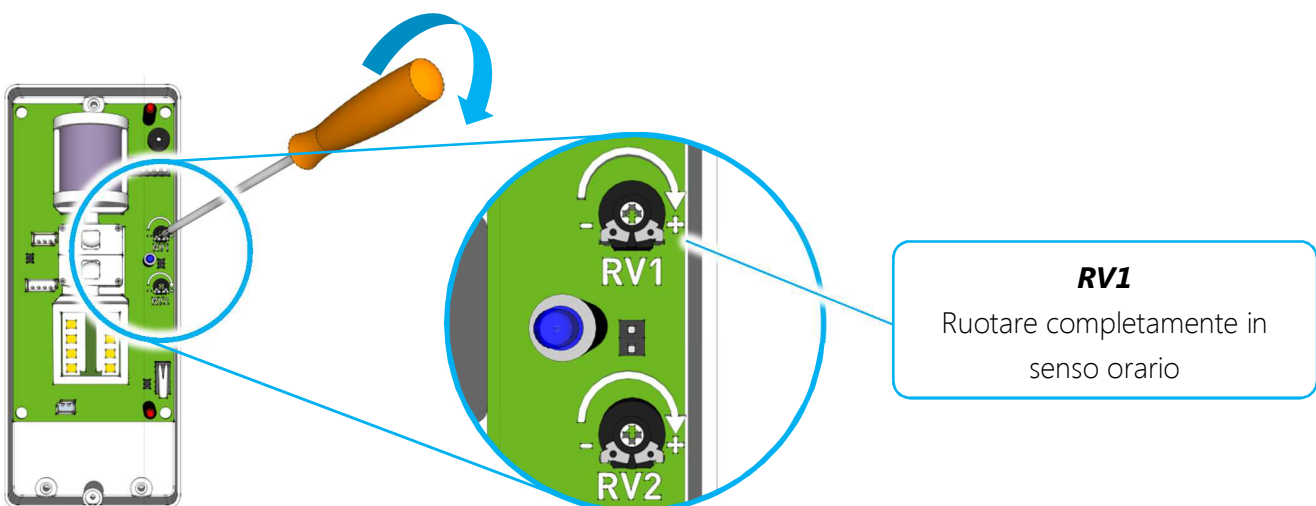
Il LED **DL1** (infrarosso) si accende fisso ad indicare che si sta regolando la portata dell'infrarosso.

Il LED BLU **DL3** (allarme/trasmisione) si accenderà ad ogni rilevazione della testa infrarosso.



DIP7 dipende dall'impostazione assegnata al punto precedente.

- 3) Posizionare al MASSIMO il trimmer **RV1** (ruotare completamente in senso orario).



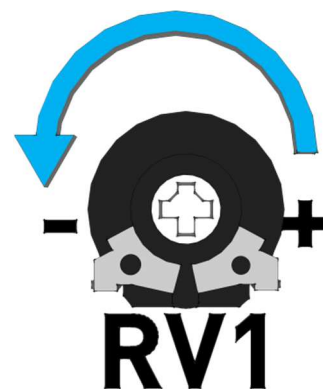
4) Orientare la testa infrarosso in direzione dell'area da coprire



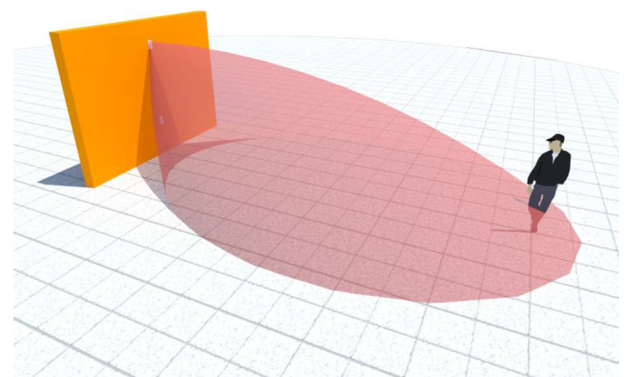
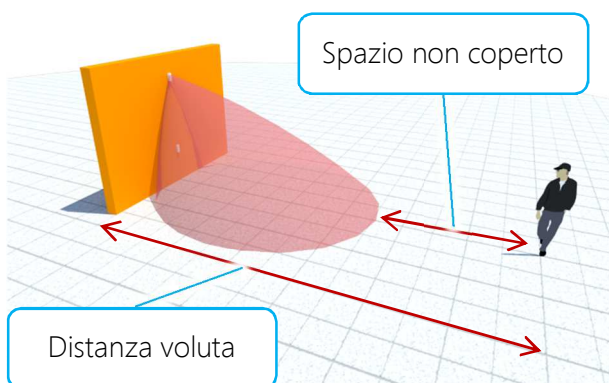
5) Regolare il sensore infrarosso.

Eeguire un test, muovendosi all'interno dell'area di rilevazione, ed osservare il LED **DL3** (allarme/trasmisione): il LED BLU si accende quando l'infrarosso rileva il passaggio.

Se la portata non è quella desiderata agire su una o entrambe le seguenti regolazioni:

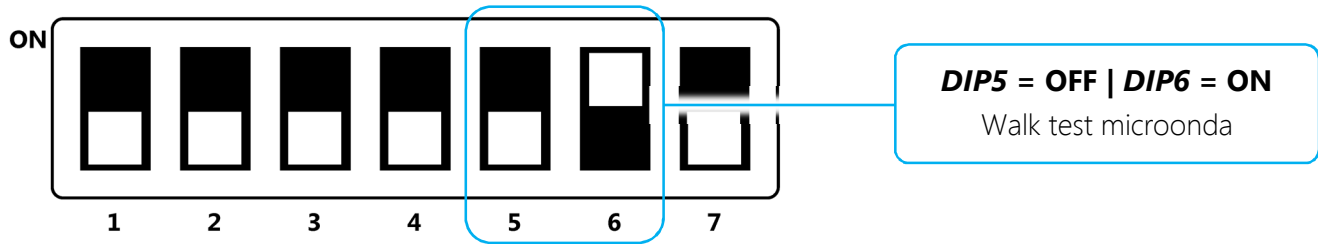


Ripetere i test di attraversamento e la regolazione del sensore infrarosso fino a raggiungere la portata desiderata.



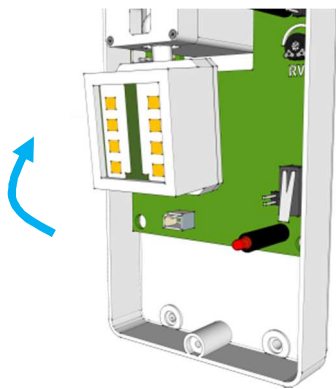
REGOLAZIONE MICROONDA

- 1) Mettere **DIP5** su **OFF** e **DIP6** su **ON** (abilita il walk test della sola microonda).
Il LED **DL2** (microonda) si accende fisso ad indicare che si sta regolando la portata della microonda.
Il LED BLU **DL3** (allarme/trasmisione) si accenderà ad ogni rilevazione della testa microonda.



*La regolazione della microonda è indipendente da quella infrarosso.
Inoltre la posizione di **DIP7** non interviene sulla regolazione della microonda.*

- 2) Regolare il sensore microonda muovendosi all'interno dell'area di rilevazione, ed osservare il LED **DL3** (allarme/trasmisione): il LED BLU si accende quando la microonda rileva il passaggio.
Se la portata non è quella desiderata agire su una o entrambe le seguenti regolazioni:

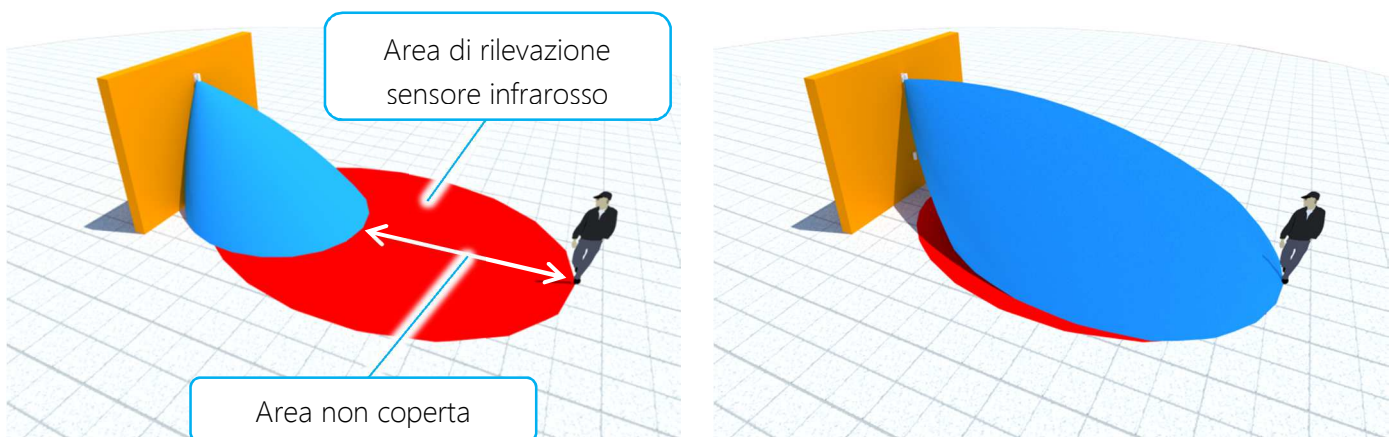


Alzare gradualmente
la testa microonda



Diminuire gradualmente (in senso anti-
orario) la regolazione **RV2** (microonda)

Ripetere i test di attraversamento e la regolazione del sensore microonda fino a raggiungere la portata desiderata.



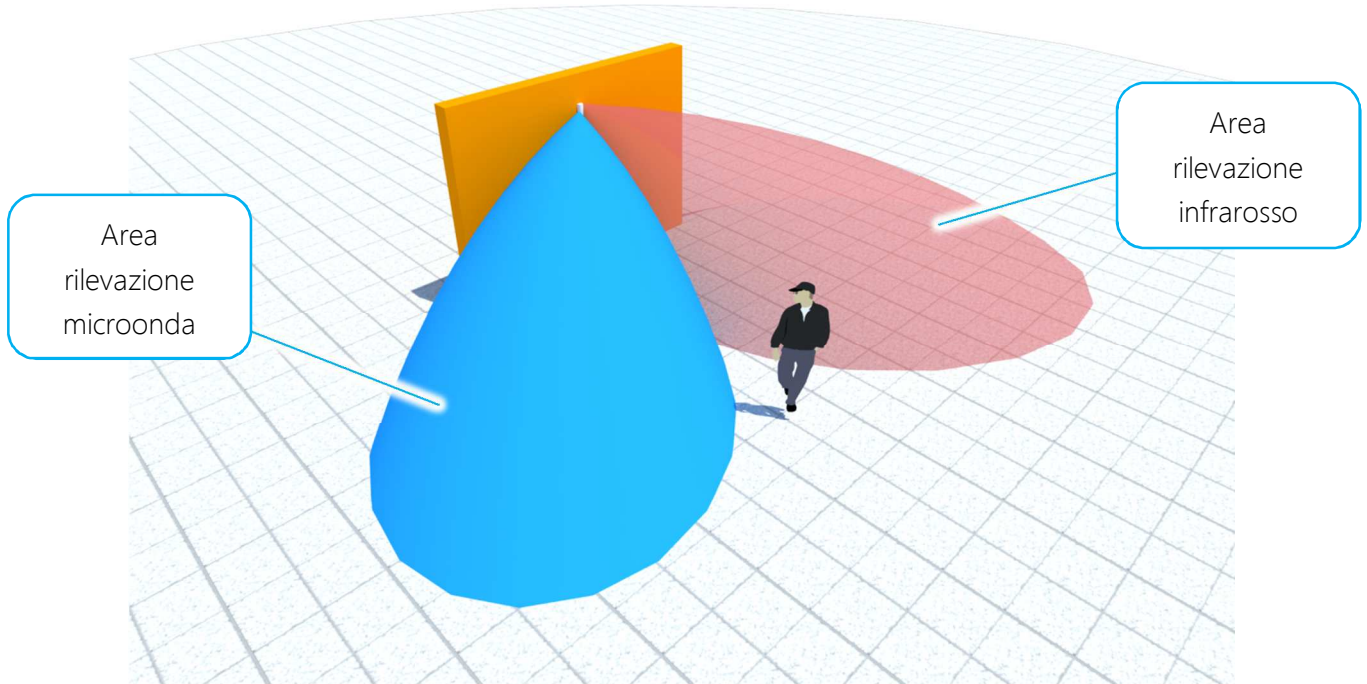
Quando l'area di rilevazione è quella desiderata la regolazione è finita.

NOTE SULLA REGOLAZIONE

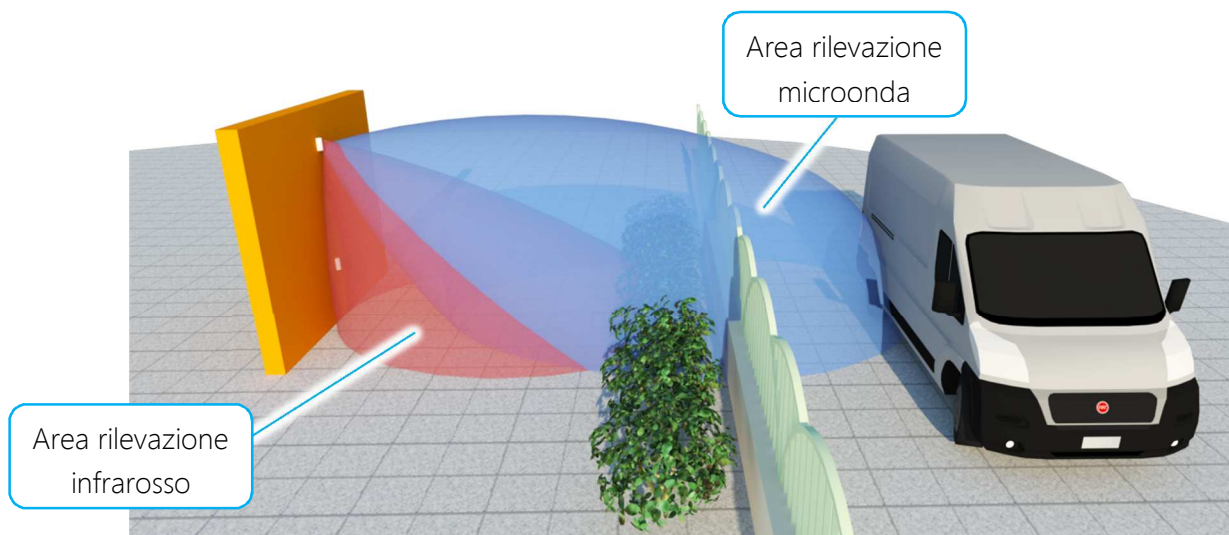
| A parità di portata delle due tecnologie, la posizione dei trimmer **RV1** e **RV2** può essere differente.

ERRORI NELLA REGOLAZIONE DEL SENSORE

NO Il soggetto può attraversare le aree senza provocare allarme perché non viene rilevato da entrambe le tecnologie contemporaneamente.



NO L'area di rilevazione della microonda è più grande di quella infrarosso. Si può avere falso allarme a causa dell'attivazione non voluta dell'infrarosso (ad esempio dal movimento di foglie) e della microonda che rileva oltre l'area desiderata (ad esempio dal furgone oltre la recinzione).

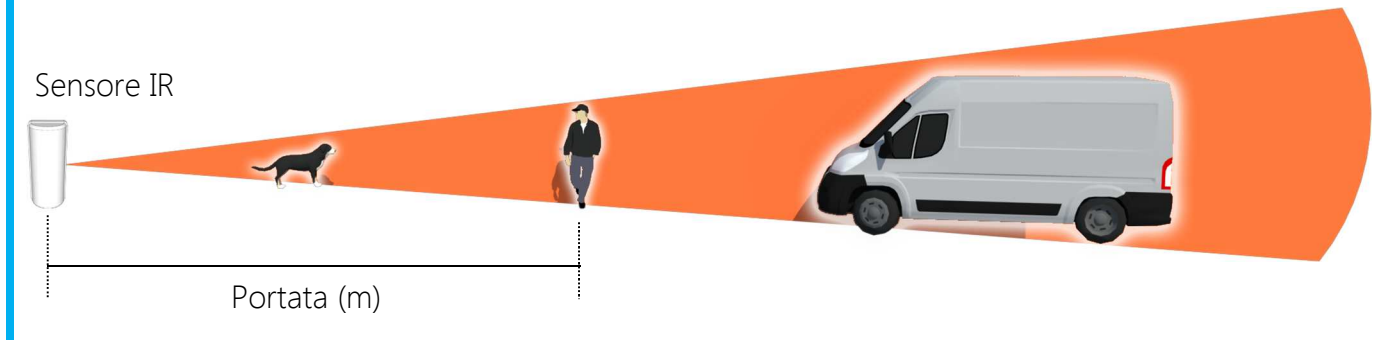


11. INSTALLAZIONE DEL SENSORE

IL SENSORE INFRAROSSO È SENSIBILE ALLA "QUANTITÀ DI CALORE" EMESSA DA UN CORPO IN MOVIMENTO.

LA PORTATA MASSIMA DEL SENSORE (ESPRESSA IN METRI) È RIFERITA AD UN CORPO UMANO. LA STESSA "QUANTITÀ DI CALORE" TUTTAVIA PUÒ ESSERE EMESSA ANCHE DA UN CORPO PIÙ PICCOLO AD UNA DISTANZA MINORE, OPPURE DA UN CORPO PIÙ GRANDE AD UNA DISTANZA MAGGIORE.

SI TENGA DUNQUE PRESENTE CHE LA PORTATA DI UN SENSORE INFRAROSSO PASSIVO È UNA MISURA RELATIVA (AD UN CORPO UMANO) E NON VALE MAI IN ASSOLUTO.



Regolazione della sensibilità

Procedere nella "taratura" della sensibilità dei rilevatori, iniziando da una condizione di alta sensibilità (ovvero trimmer di regolazione ruotati completamente in senso orario) e le testine orientate il più possibile verso il basso. Diminuire progressivamente la sensibilità e aumentare l'orientamento delle testine fino ad ottenere una rilevazione solo nell'area che si intende proteggere e nessun allarme al di fuori dall'area protetta.

Una volta terminata l'operazione di orientamento, serrare a fondo le viti degli snodi.

IL COPERCHIO DEL SENSORE PROCURA UNA ATTENUAZIONE DI CIRCA IL 30% DELLA LUNGHEZZA DEL FASCIO IR, COSA CHE DEVE ESSERE TENUTA IN CONSIDERAZIONE DURANTE LE OPERAZIONI DI TARATURA.

LA PORTATA MASSIMA DICHIARATA DEL SENSORE E' COMPRESIVA DI QUESTA ATTENUAZIONE.

IL SENSORE SARA' ATTIVO E CORRETTAMENTE FUNZIONANTE SOLO DOPO LA FASE DI STABILIZZAZIONE DALL'ACCENSIONE.

DURANTE LA STABILIZZAZIONE NON SOSTARE O MUOVERSI ENTRO L'AREA DI RILEVAZIONE.

12. INDICAZIONI PER USO ALL'ESTERNO

La testa di rilevazione IR **DEVE** essere orientata in modo che il fascio sia orientato verso il basso o al massimo parallelo al pavimento, ma **MAI** verso l'alto. Questo per evitare che, durante il giorno, i raggi solari diretti accechino il modulo di rilevazione IR, compromettendo il buon funzionamento del sensore.

Le due teste (IR e microonda) **DEVONO** essere orientate in modo da formare due fasci sovrapposti.

Il sensore va in allarme solo in presenza di un intruso con sagoma di tipo umana che intercetta entrambi i fasci. L'allarme invece non viene generato se solo uno dei due fasci viene sollecitato, ad esempio da animali o oggetti che non devono essere considerati intrusi.

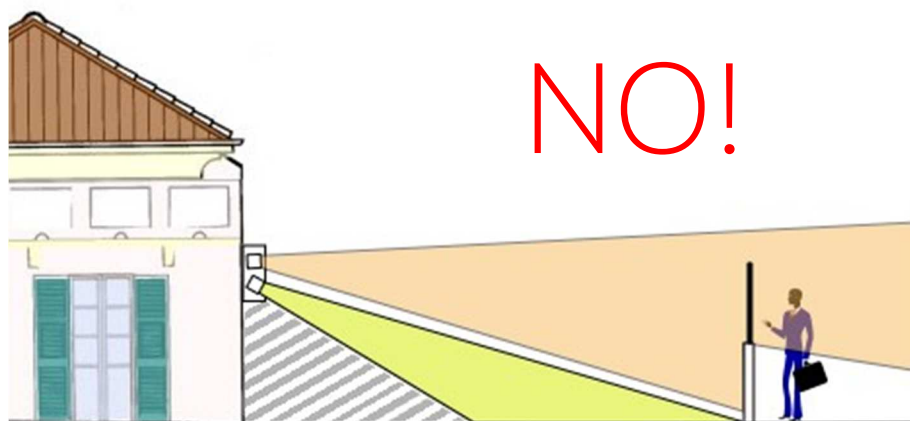
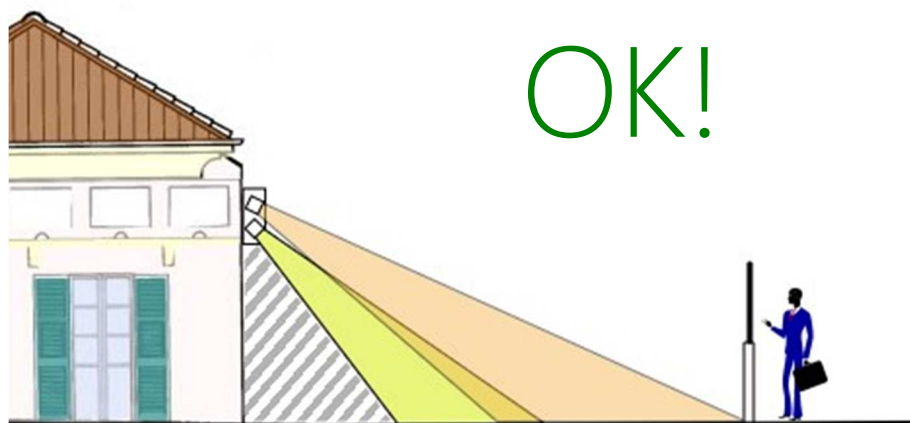
TENERE IN CONSIDERAZIONE CHE PICCOLE VARIAZIONI NELLA POSIZIONE DELLE TESTINE CORRISPONDONO A NOTEVOLI VARIAZIONI (A DISTANZA DI 18 M) DELLE AREE DI RILEVAZIONE DEI FASCI.

SI CONSIDERI CHE UNO SPOSTAMENTO LATERALE DI 1° DELLA TESTINA CORRISPONDE ALLO SPOSTAMENTO DEI FASCI DI CIRCA 30 CM A 18 M.

OCCORRE QUINDI EFFETTUARE UNA MINUZIOSA REGOLAZIONE E DIVERSI TEST PER OTTENERE IL RISULTATO DESIDERATO.

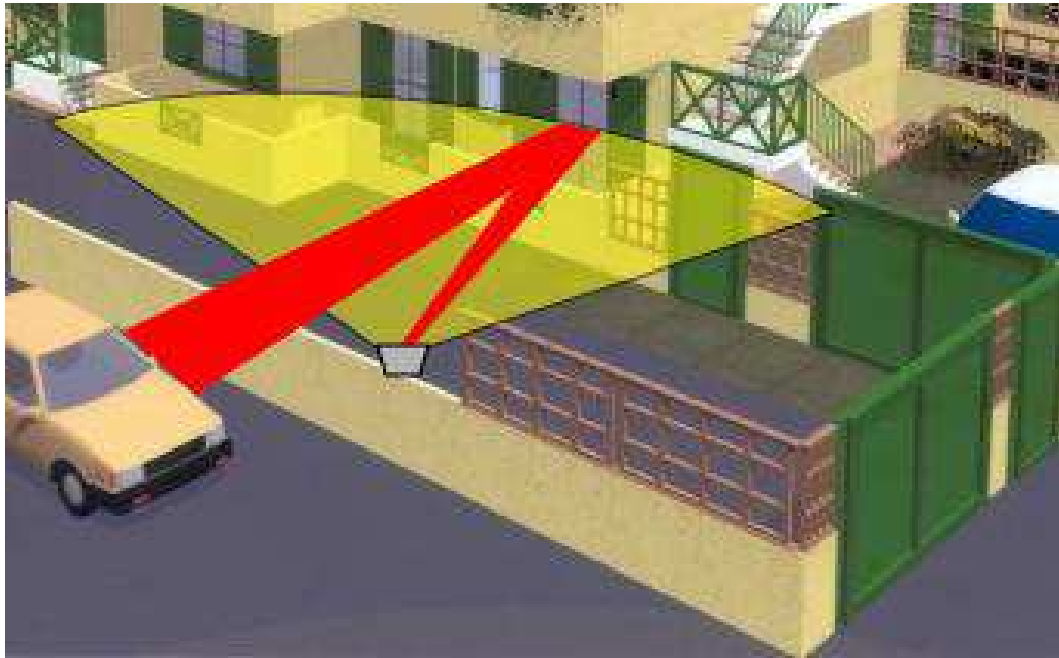
EVITARE SEMPRE DI ORIENTARE LE TESTINE IN MODO DA AVERE I FASCI PARALLELI AL TERRENO, PER EVITARE DI OTTENERE RILEVAZIONI INDESIDERATE.

I FASCI DOVREBBERO SEMPRE TERMINARE CONTRO QUALCHE SUPERFICIE (MURO, TERRENO) IN MODO DA AVERE UN AREA DI RILEVAZIONE BEN DEFINITA E NON PUNTATA VERSO UNO SPAZIO INFINITO.



EVITARE DI PUNTARE IL SENSORE VERSO OGGETTI INSTABILI, QUALI CESPUGLI, BANDIERE, FRONDE DI ALBERI, ERBA ALTA, ETC. ONDE EVITARE RILEVAZIONI INDESIDERATE (AD ESEMPIO A CAUSA DI MOVIMENTO PER VENTO).

NON ORIENTARE I FASCI VERSO SUPERFICI RIFLETTENTI (FINESTRE, VETRATE, ETC).



13. OSCURAMENTO PARZIALE DELL'INFRAROSSO

In alcune situazioni l'area di rilevazione della testa IR può risultare troppo estesa ed essere una potenziale fonte di problemi se nell'area da proteggere sono presenti rami d'albero, tende, vetrate, etc.

In queste condizioni è possibile ridurre l'area di rilevazione mascherando opportunamente la parte laterale del fascio lasciando liberi di rilevare solo la parte orientata verso zone stabili dell'area da proteggere.

Nella confezione del sensore è incluso un coprilente in plastica da applicare sulla testa IR per ottenere una rilevazione ad EFFETTO TENDA. Con tale coprilente, la apertura del fascio di rilevazione della lente viene ridotto a soli 20°, mantenendo la stessa portata.

Il coprilente va inserito ad incastro sulla testina come indicato nelle figure seguenti, facendo attenzione che le due bandelle laterali siano correttamente incastrate nelle due scanalature della testina e che il coprilente rimanga ben saldo alla testina.



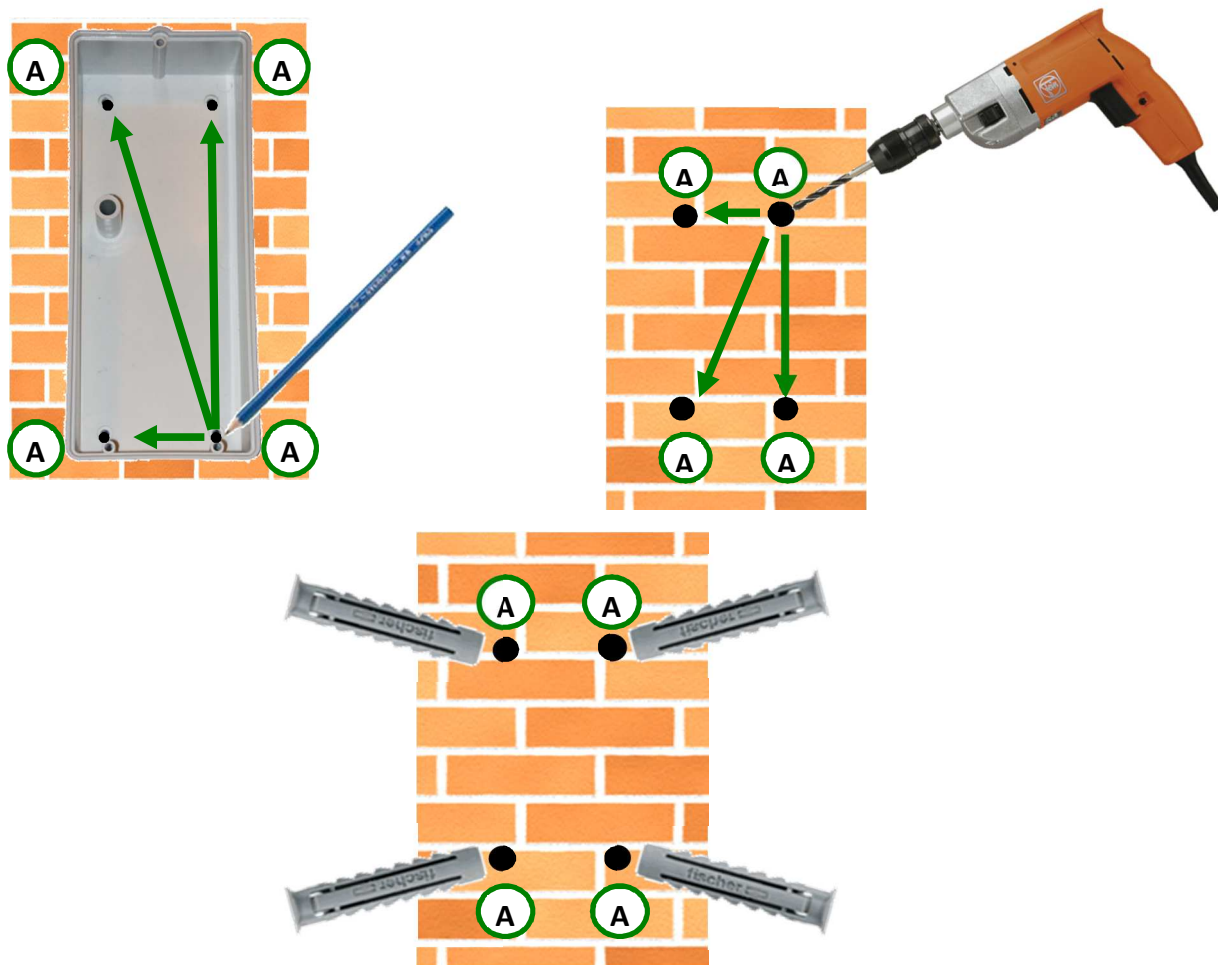
**VERIFICARE CHE LE BANDELLE
SIANO BEN INCASTRATE NELLE
LORO SEDI**



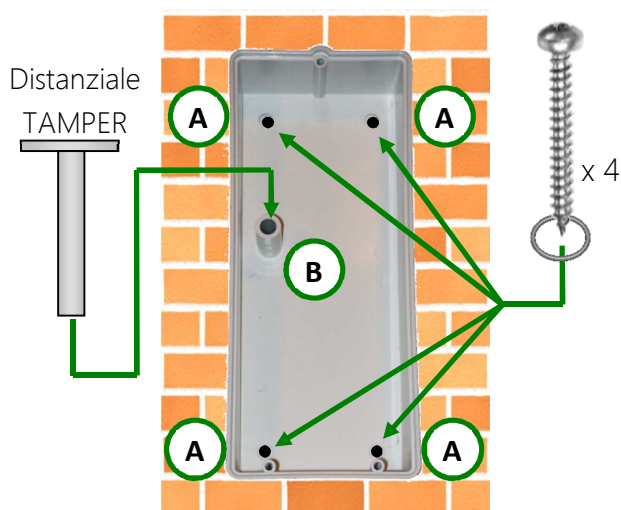
**TESTINA SUPERIORE
CON COPRILENTE A
TENDA**

14. MONTAGGIO A MURO

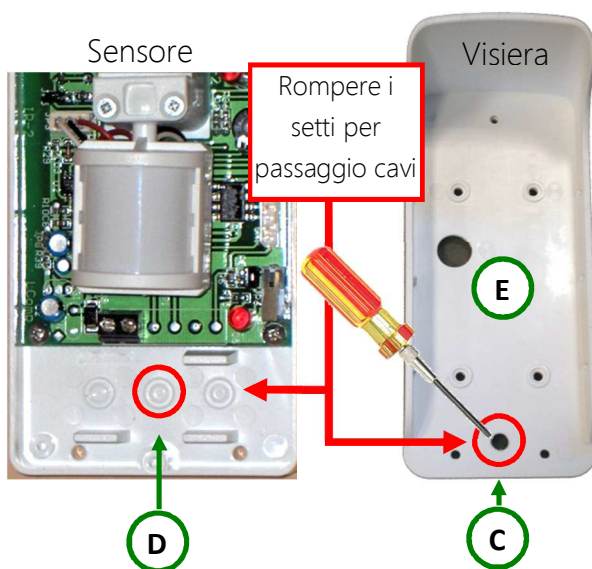
1. Utilizzare il doppiofondo come dima per segnare la posizione dei fori a muro, poi forare ed inserire i tasselli forniti:



2. Posizionare il doppiofondo e fissarlo utilizzando le 4 apposite viti avendo cura di aggiungere gli **o-ring NERI** su ciascuna. Inserire il **distanziale** per il tamper in posizione (B)



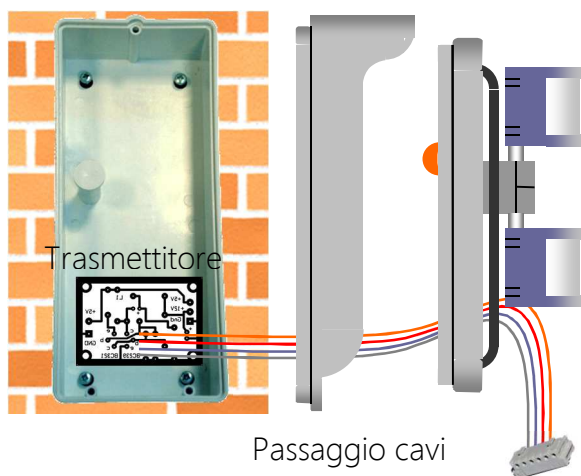
3. Rompere con un utensile l'anello per il passaggio del distanziale tamper (E) (sul tettuccio) ed i setti di passaggio cavi (C e D) su visiera e supporto sensore:



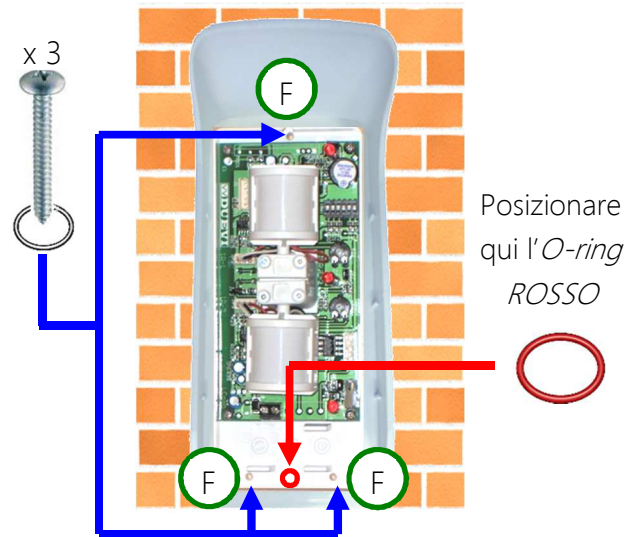
4. Inserire con cura la **guarnizione a filo** nella scanalatura sul retro della visiera, seguendone il percorso e tagliando la parte in eccesso (lasciare libera la scanalatura di drenaggio acqua):



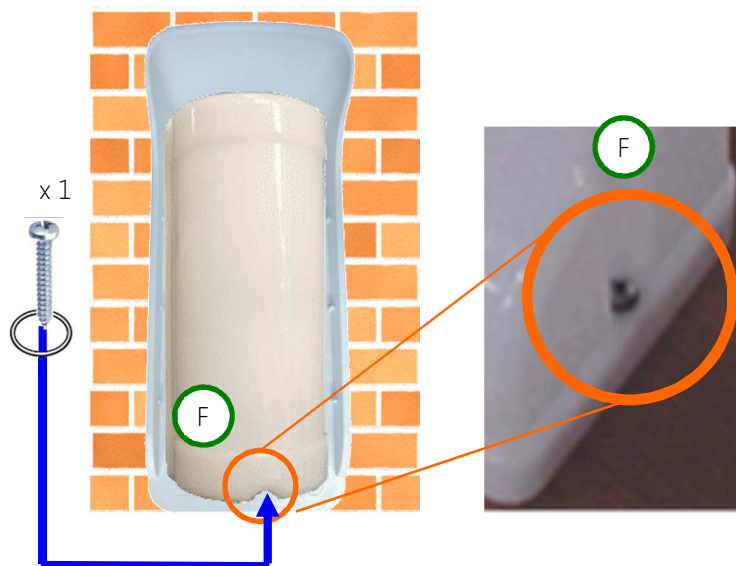
5. Inserire il proprio trasmettitore all'interno del doppiofondo, far passare i cavi in dotazione attraverso i fori D e C, poi collegare i cavi al trasmettitore:



6. Fissare sensore e visiera (punti F) con le tre viti apposite avendo cura di aggiungere gli **o-ring NERI** su ciascuna, e posizionare l'**o-ring ROSSO** nella sede apposita:



7. Inserire il coperchio sulla base del sensore iniziando prima con la parte superiore (agganciare i due incastri). Fissare (G) il coperchio con l'apposita vite avendo cura di inserire l'**o-ring NERO**:



15. AVVERTENZE E PRECAUZIONI

L'installatore è tenuto a seguire le norme vigenti.

Il produttore declina ogni responsabilità in caso di uso improprio da parte dell'utente o di un'errata installazione da parte dell'installatore.

Attenzione, l'apparecchio funziona con pila al litio.

Maneggiare con cura. Pericolo di esplosione e incendio.

Non gettare la batteria nel fuoco, non saldare o danneggiare la batteria.

Sostituire la batteria solo ed esclusivamente con una uguale.

Rispettare la polarità indicata nelle istruzioni.

Far sostituire la batteria da un TECNICO SPECIALIZZATO.

Il produttore non si assume alcuna responsabilità per guasti all'apparecchiatura, derivanti da un'errata installazione o uso improprio della stessa.

Smaltire le pile esauste secondo le norme vigenti, anche nel caso di messa in disuso delle apparecchiature.

In caso di fuoriuscita di liquido, proteggere le mani con appositi guanti.



Dichiarazione di Conformità Declaration of Conformity

La società:
The company:

DUEVI S.n.c. di Mora e Santese
Via Bard, 4 - 10142 Torino – ITALY

in qualità di produttore, dichiara sotto la propria responsabilità che i seguenti prodotti:
in quality of manufacturer, declares under its responsibility that the following products:

Outdoor Double Technology Low Power Wired Detector (mod. DIRVE-K-DT)

se installati in accordo alle istruzioni del produttore, sono in conformità con quanto previsto dalle direttive comunitarie riguardanti la normativa CE.
if installed in accordance with the manufacturer instructions, are in conformity with what provided by European Directives regarding the CE rules.

In particolare sono state applicate le seguenti norme:
In particular there have been applied the following standards:

EN 50130-4 + A1 + A2
EN 301 489-1 V1.8.1
EN 301 489-3 V1.4.1
EN 60950-1 +A11

Torino - ITALIA, 30 luglio 2011
Turin - ITALY, July 30, 2011

Mr. Ciro Santese
Production Manager