



BARRIERA A INFRAROSSO PER PROTEZIONE PERIMETRALE A LUNGA PORTATA

**Art. 30088511-30088512-30088513
e barriere terminali**

**Art. 30008514-30008515-30008516-30008517-
30008518-30008519**



Leggere attentamente il presente manuale prima di utilizzare l'apparecchio e
conservarlo per riferimento futuro



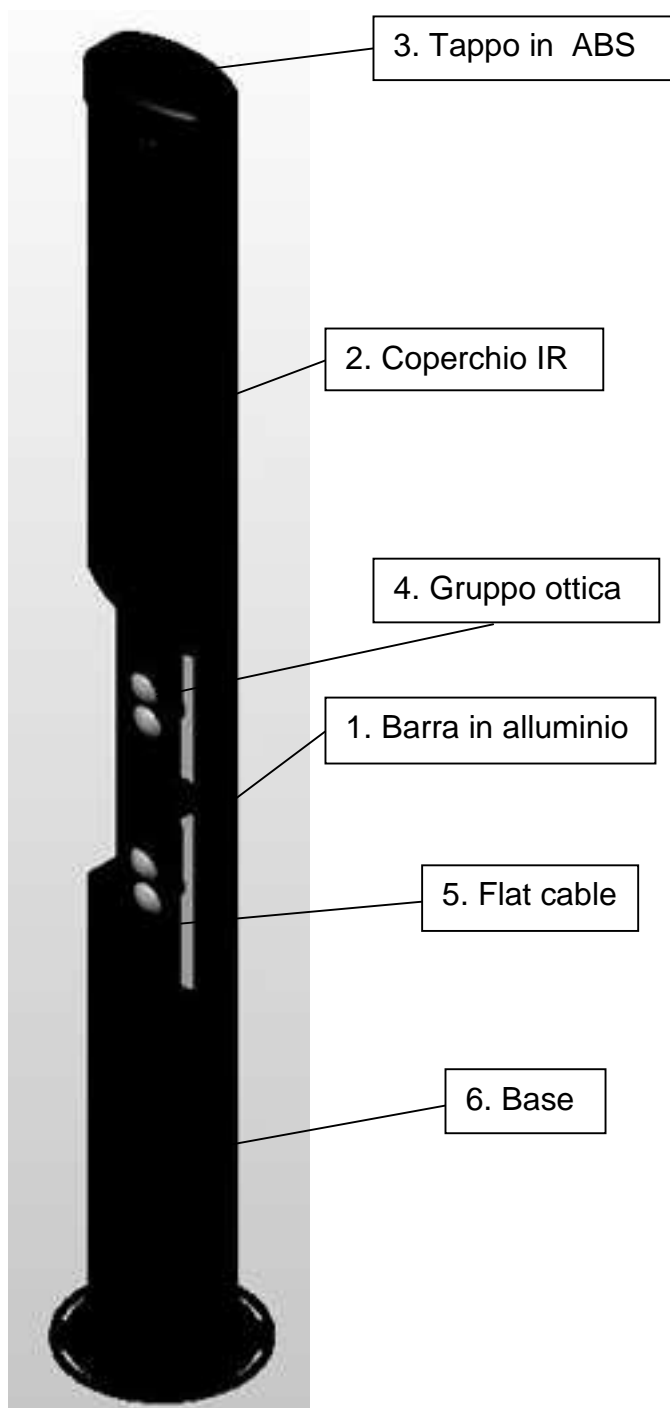
Via Don Arrigoni, 5 24020 Rovetta S. Lorenzo (Bergamo)

<http://www.comelitgroup.com> e-mail: commerciale.italia@comelit.it

Indice

Componenti principali	pag.	3
Assemblaggio del pozzetto art. 30008533	pag.	4
Posizionamento del pozzetto art. 30008533	pag.	5
Allineamento delle barriere	pag.	7
Regolazione dei gruppi ottici	pag.	7
Collegamento dell'alimentazione	pag.	8
Cavi e cablaggi alla morsettiera	pag.	9
Cablaggio dei sincronismi	pag.	10
Taratura attraverso il Test Point	pag.	11
Esempi di taratura	pag.	15
Settaggi e Programmazione della scheda madre	pag.	16
Descrizione funzionamento leds di segnalazione	pag.	17
Descrizione caratteristiche e settaggi jumpers	pag.	18
Caratteristiche tecniche	pag.	20

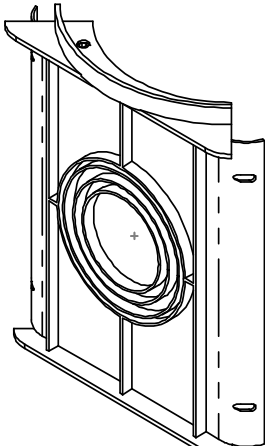
Elenco dei principali componenti



N°	Q. tà	Descrizione
1	1	Barra in alluminio
2	1	Coperchio IR
3	1	Tappo in ABS
4	2	Gruppo ottica ricevitore/trasmittitore
5	1	Flat cable
6	1	Base

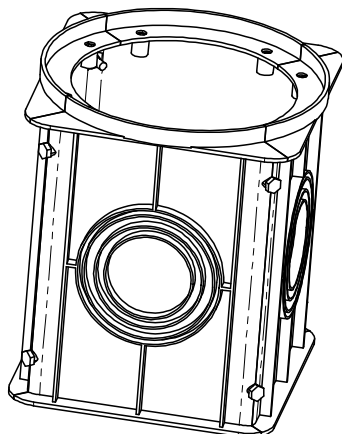
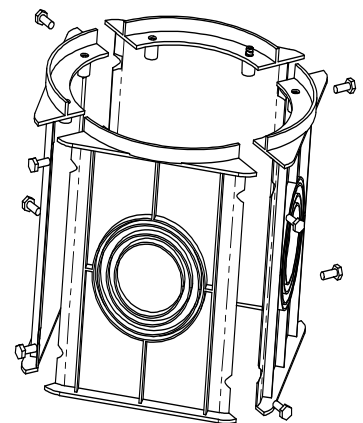
Assemblaggio del pozzetto art. 30008533

Il pozzetto di ancoraggio art. 30008533 viene fornito smontato ed è composto da 4 facce laterali e 8 bulloni con dadi per il fissaggio. Esso va assemblato così come indicato.



Componente laterale
singolo del pozzetto

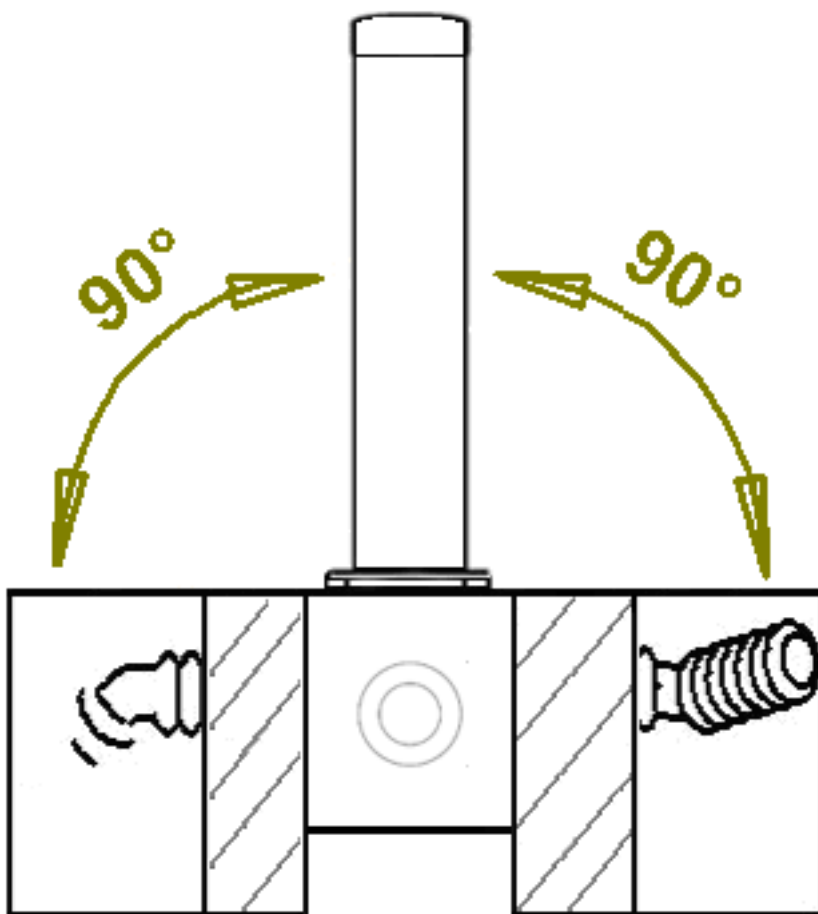
Unire i 4 componenti laterali del pozzetto, utilizzando i dadi e i bulloni in dotazione e sovrapponendo il bordo destro al sinistro di ciascun componente laterale



Una volta
assemblato il
pozzetto,
mantenere la
flangia circolare
verso l'alto

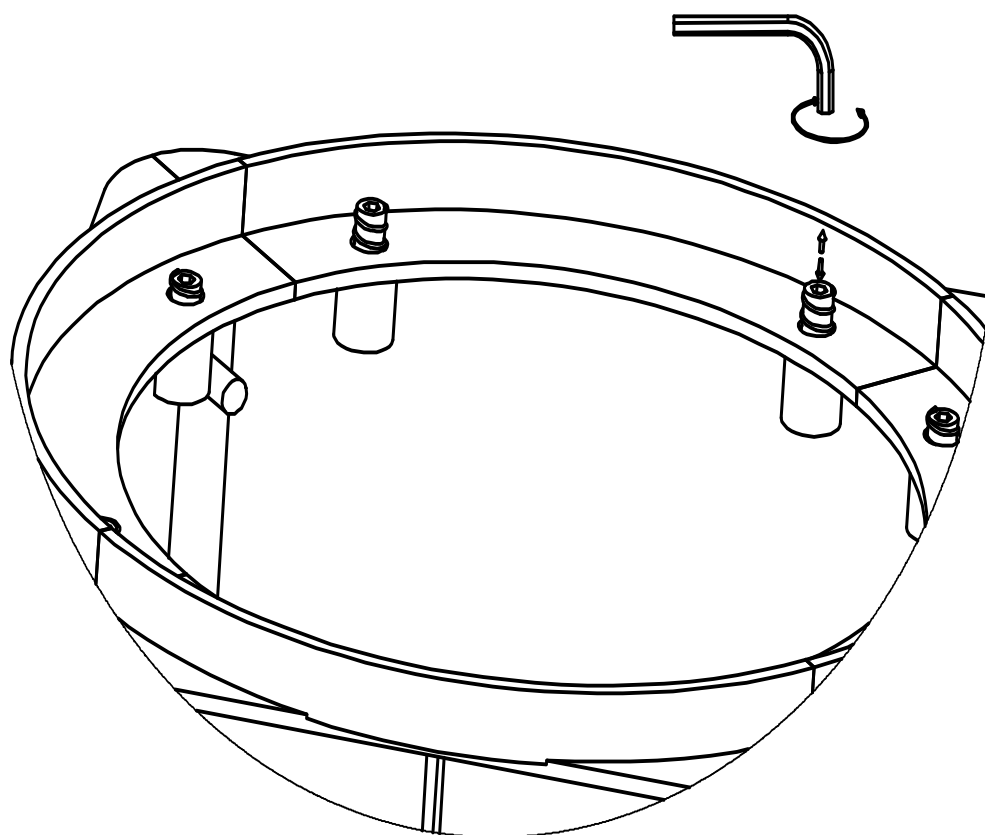
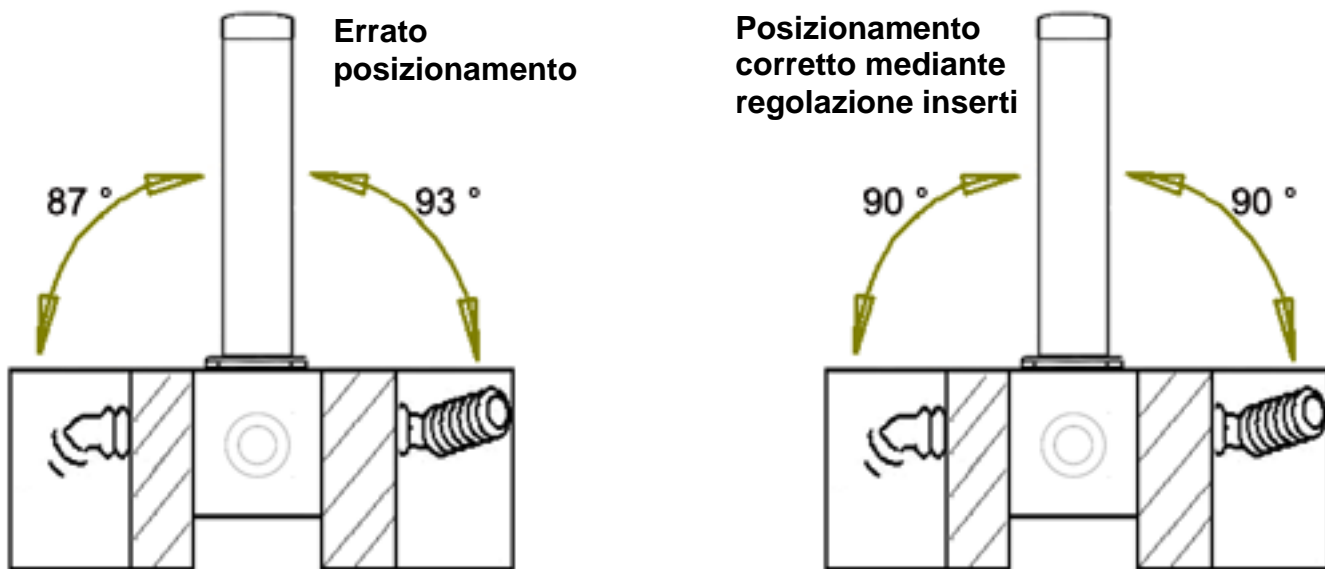
Posizionamento del pozzetto art. 30008533

Il posizionamento del pozzetto, una volta assemblato, avviene tramite muratura mantenendone il bordo superiore dieci centimetri al di sotto del livello del terreno (consigliato) in modo che al completamento del lavoro si possa ricoprire interamente con terra, lasciando visibile solo la barriera.



Eventuale correzione dell'errato posizionamento

Il posizionamento delle barriere deve avvenire in modo perpendicolare al terreno. Qualora la base non sia perfettamente livellata è possibile fare piccoli aggiustamenti attraverso la regolazione degli inserti sul pozzetto. Allentando l'inserto sull'opportuno lato da correggere si ottiene l'innalzamento della relativa base fino all'idoneo allineamento.



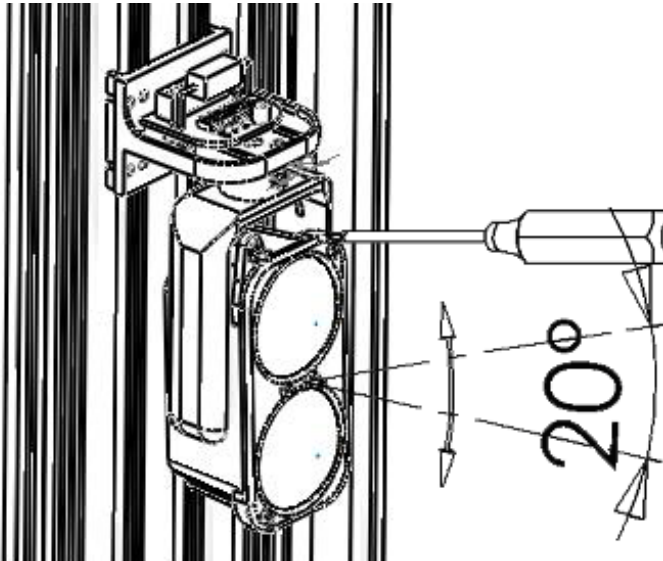
Esempio di regolazione

Allineamento delle barriere

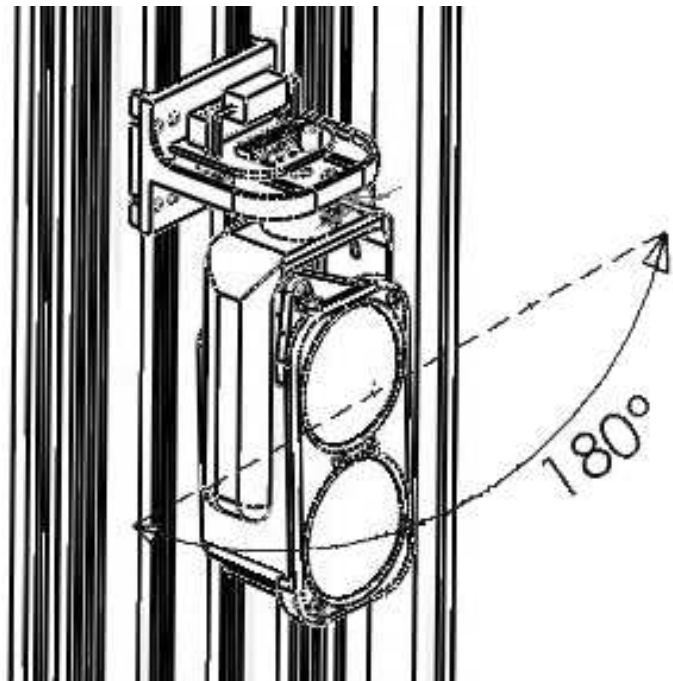
Regolazione dei gruppi ottici

Per un corretto allineamento, una volta installate le barriere, orientare i gruppi ottici dei trasmettitori e i gruppi ottici dei ricevitori gli uni nella direzione degli altri. Regolare il portante in orizzontale attraverso lo spostamento manuale e in verticale attraverso le viti frontali poste al di sopra della lente.

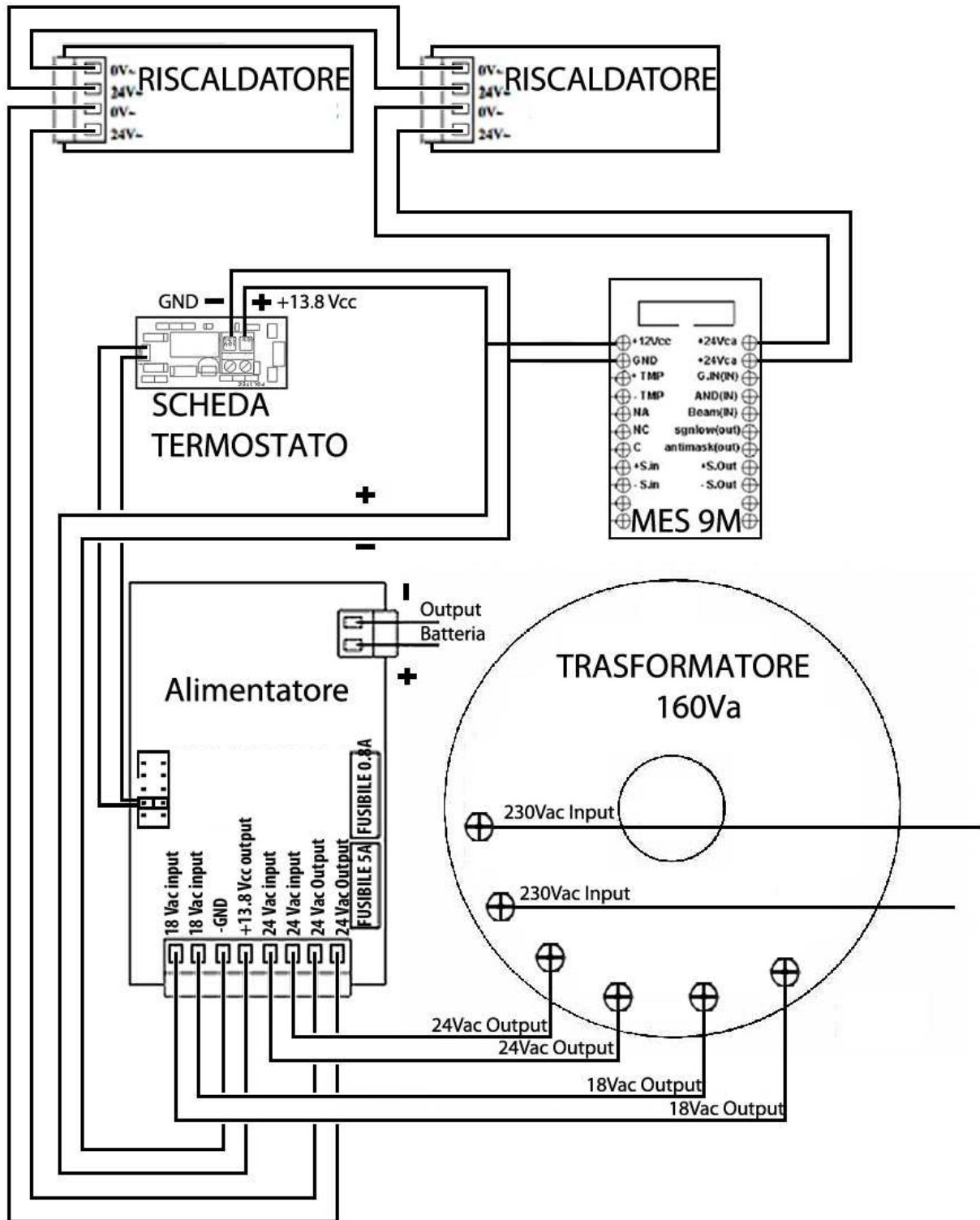
Orientamento verticale



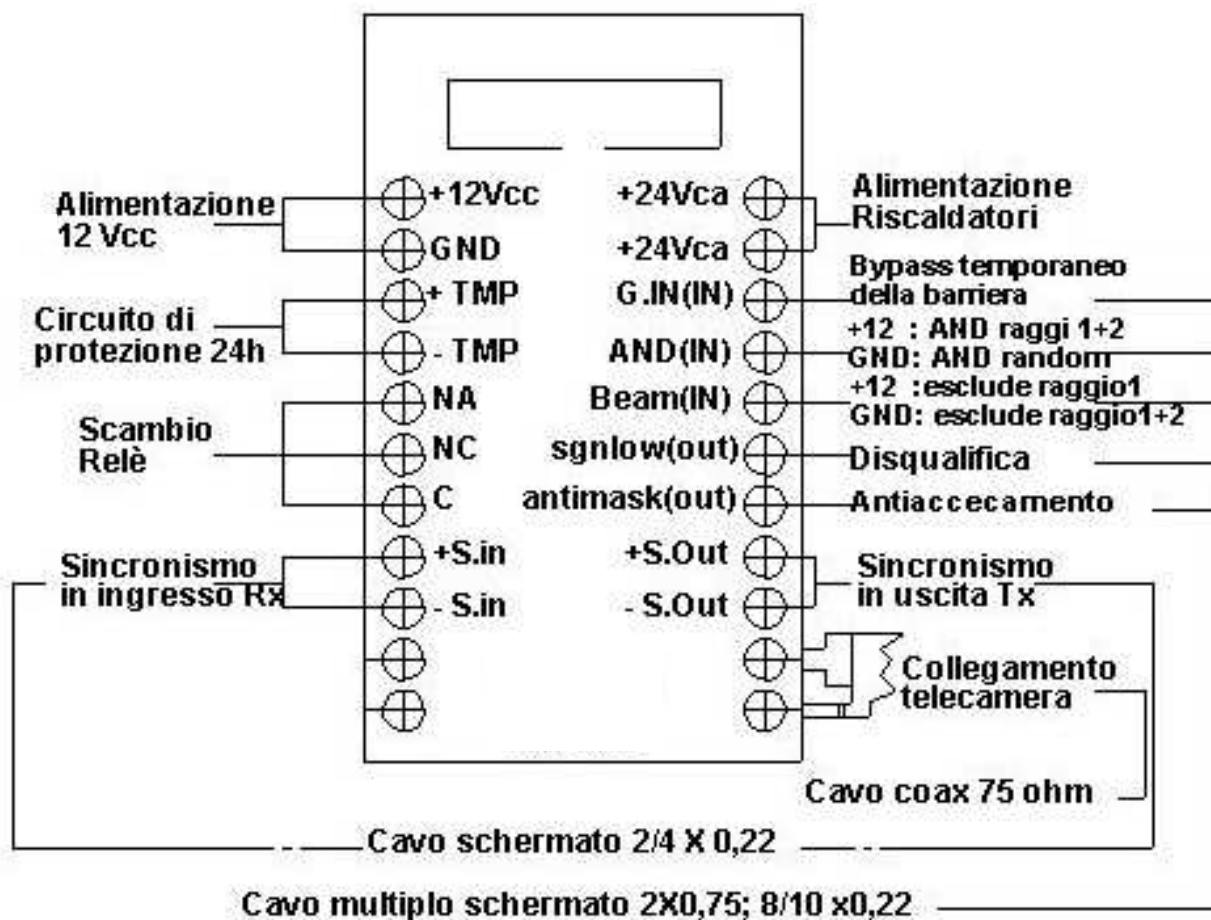
Orientamento orizzontale



Collegamento dell'alimentazione



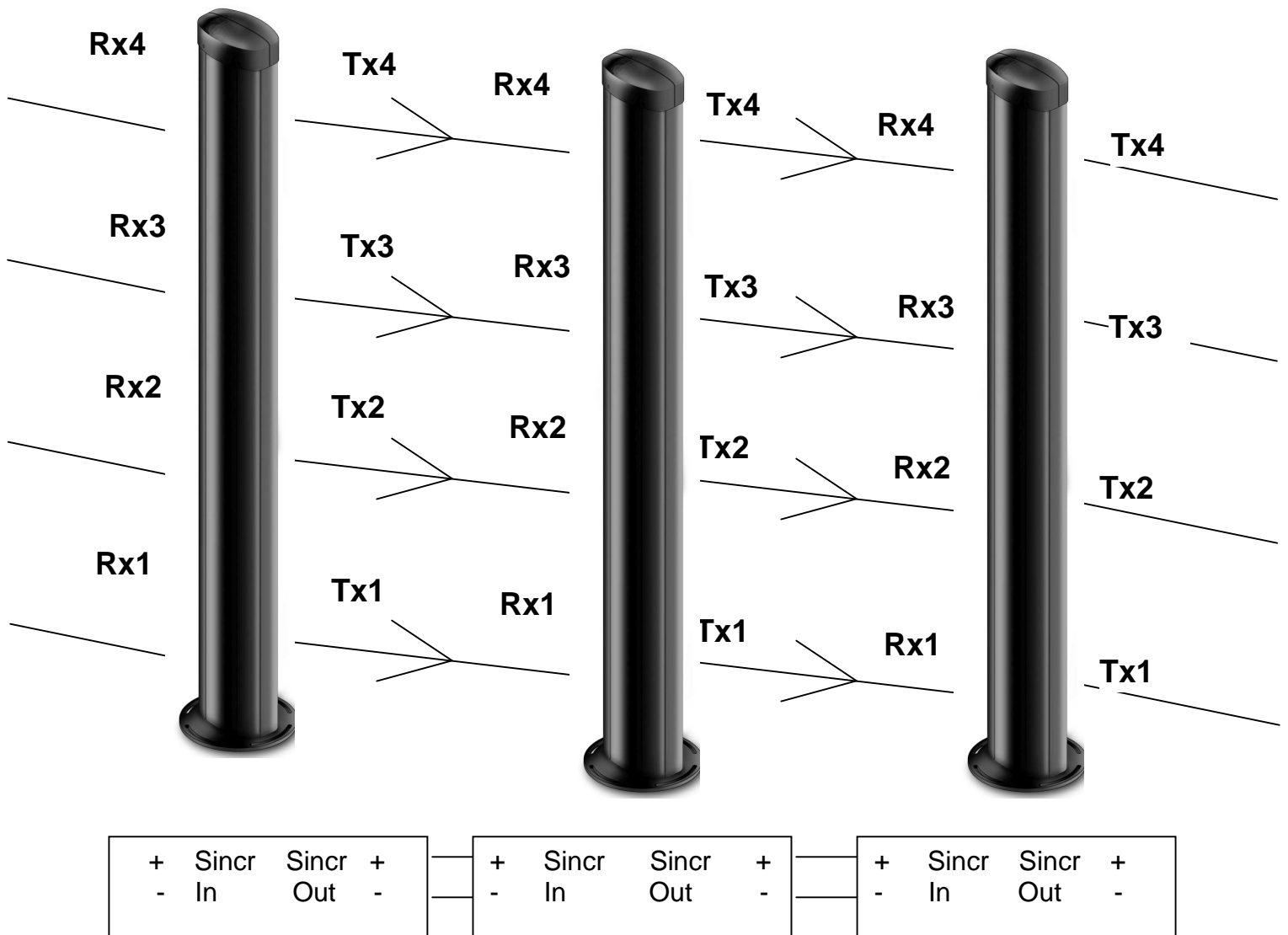
Cavi e cablaggi alla morsettiera



N.B.: SGNLOW e ANTIMASK sono 2 uscite OPEN COLLECTOR negative

Cablaggio dei sincronismi

Disposizione Tx/Rx per il collegamento dei sincronismi.



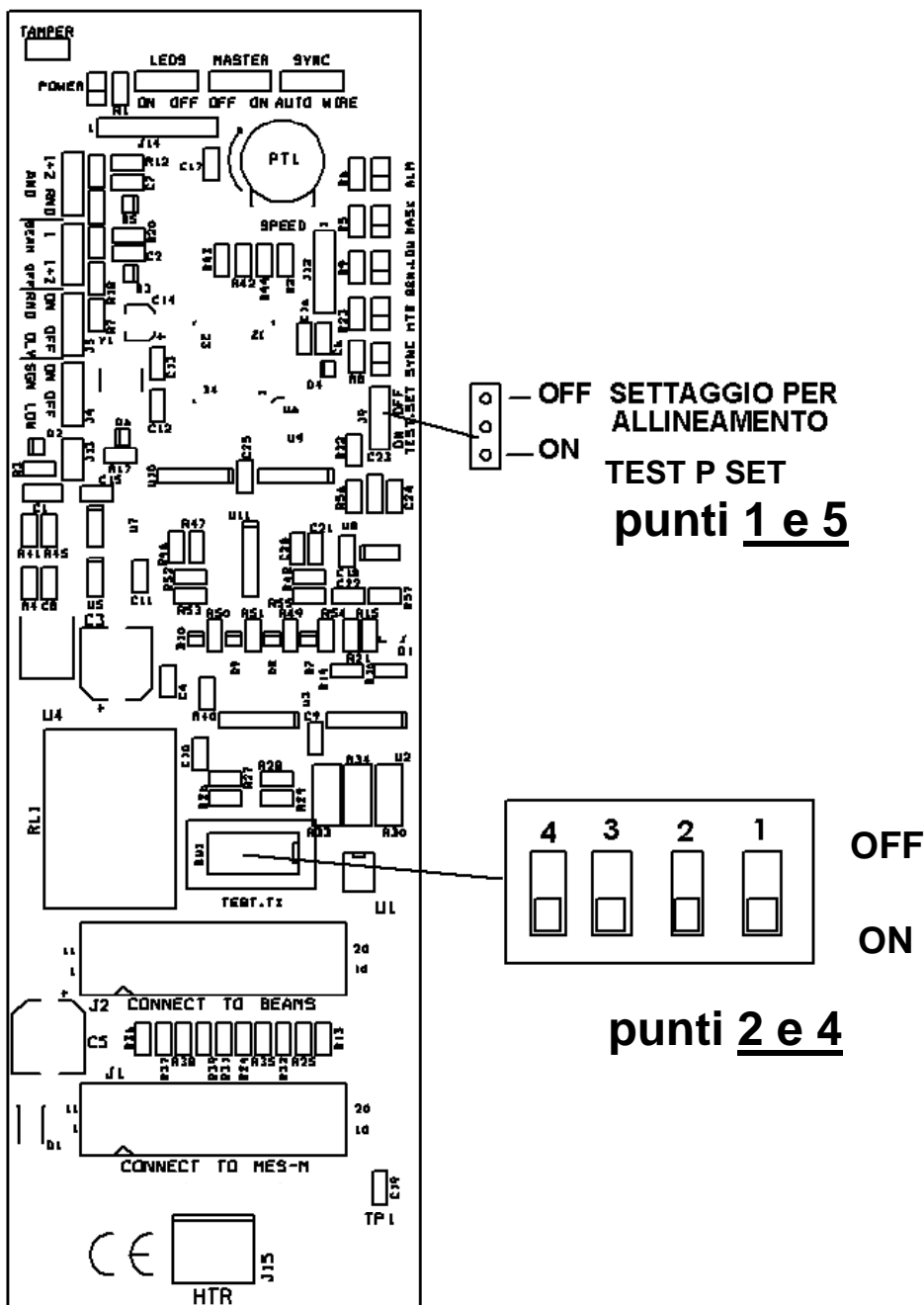
Sincr Out sono i sincronismi del trasmettitore e vanno collegati ai morsetti Sincr In del ricevitore.

N.B.: tutti i negativi delle barriere devono essere collegati in comune tra di loro.

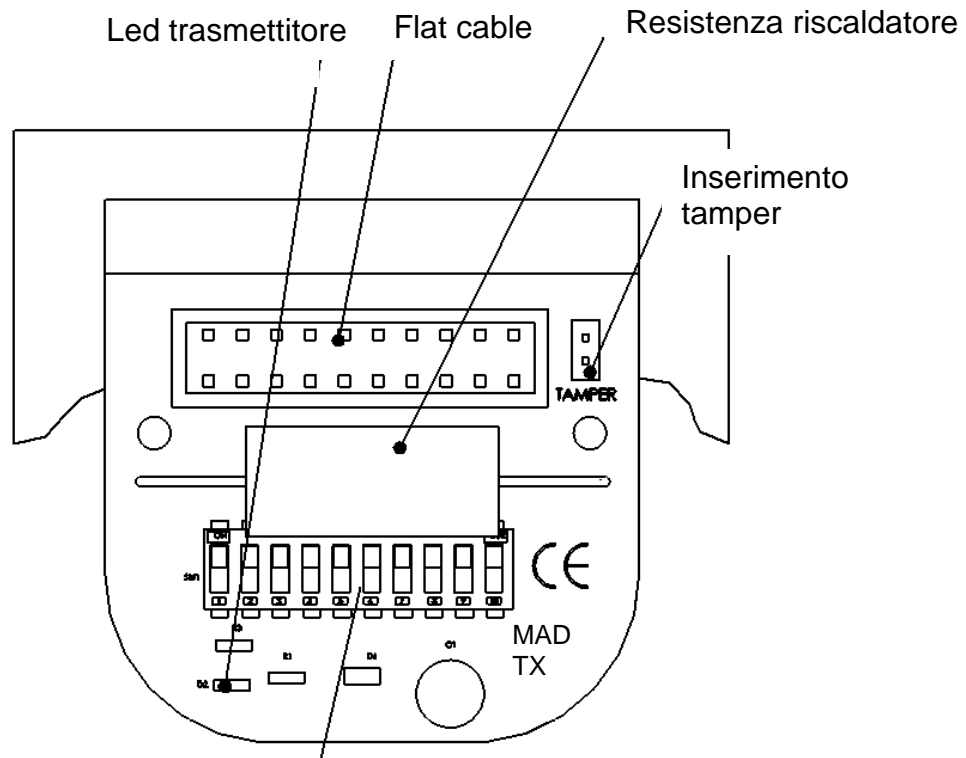
Taratura attraverso il Test Point

Per la taratura completa del dispositivo occorre porre la scheda dei trasmettitori in modalità di "Test".

1. Inserire il jumper TEST P SET sulla scheda madre in posizione ON.
2. Spostare in OFF il dip switch riferito all'ottica che si intende allineare.
3. Inserire il tester sul Test Point del ricevitore corrispondente e verificare quindi attraverso piccoli spostamenti del trasmettitore e del ricevitore la massima tensione ottenibile.
4. Ottenuto l'allineamento riposizionare il dip switch in ON.
5. Ripetere questa operazione su tutti i trasmettitori e ricevitori, quindi riposizionare il jumper TEST P SET in posizione OFF.



Gruppo ottico del trasmettitore



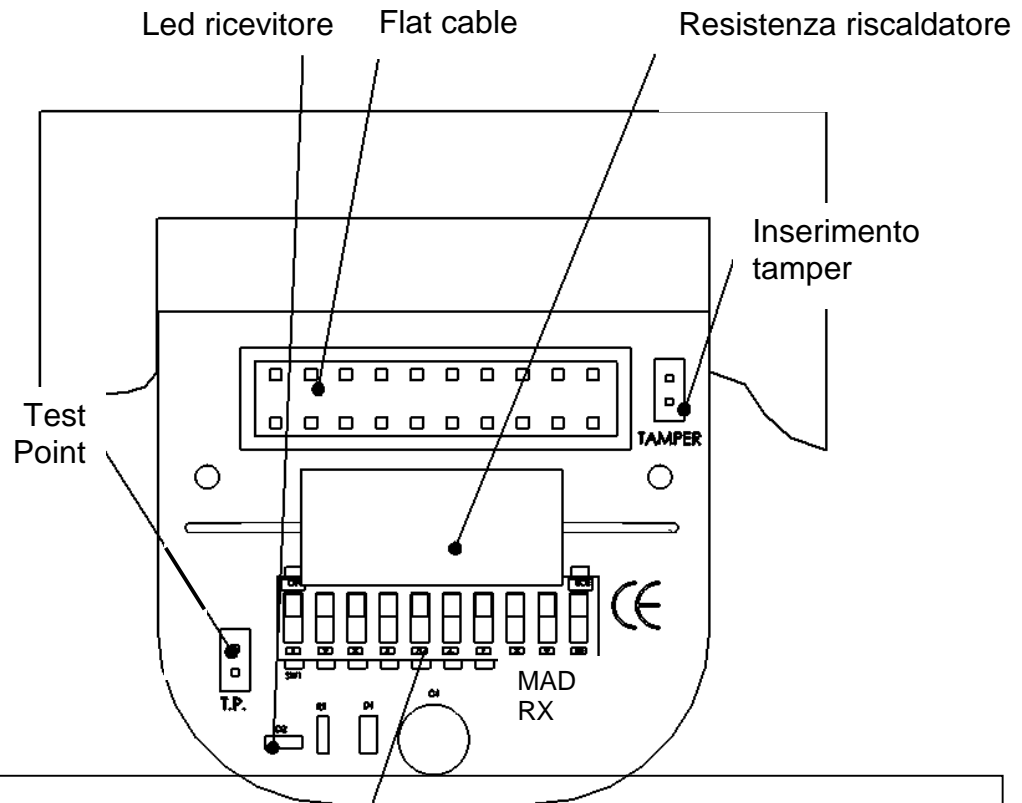
MAD TX

dip switch da 1 a 5 → OFF
dip switch da 6 a 9 → ON (un indirizzo per volta)
dip switch 10 → ON per test (con accensione led)

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	TX1	TX2	TX3	TX4	TEST

N.B.: i settaggi relativi agli indirizzamenti sono già impostati di default.

Gruppo ottico del ricevitore



MAD TX dip switch da 1 a 4 → ON (un indirizzo per volta)
 dip switch da 5 a 6 → OFF
 dip switch da 7 a 10 → ON un indirizzo per volta
 (disqualifica)

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
RX1	RX2	RX3	RX4	OFF	OFF	DSC1	DSC2	DSC3	DSC4

N.B.: i settaggi relativi agli indirizzamenti sono già impostati di default.

Taratura attraverso il Test Point – esempio pratico

Per la taratura completa del dispositivo occorre porre la scheda dei trasmettitori in test

1. Inserire il jumper TEST P SET sulla scheda madre in posizione ON.
2. Spostare in OFF il dip switch riferito all'ottica che si intende allineare.
3. Inserire il tester sul Test Point del ricevitore corrispondente e verificare quindi attraverso piccoli spostamenti del trasmettitore e del ricevitore la massima tensione ottenibile.
4. Ottenuto l'allineamento riposizionare il dip switch in ON.
5. Ripetere questa operazione su tutti i trasmettitori e ricevitori, quindi riposizionare il jumper TEST P SET in posizione OFF.

Attenzione

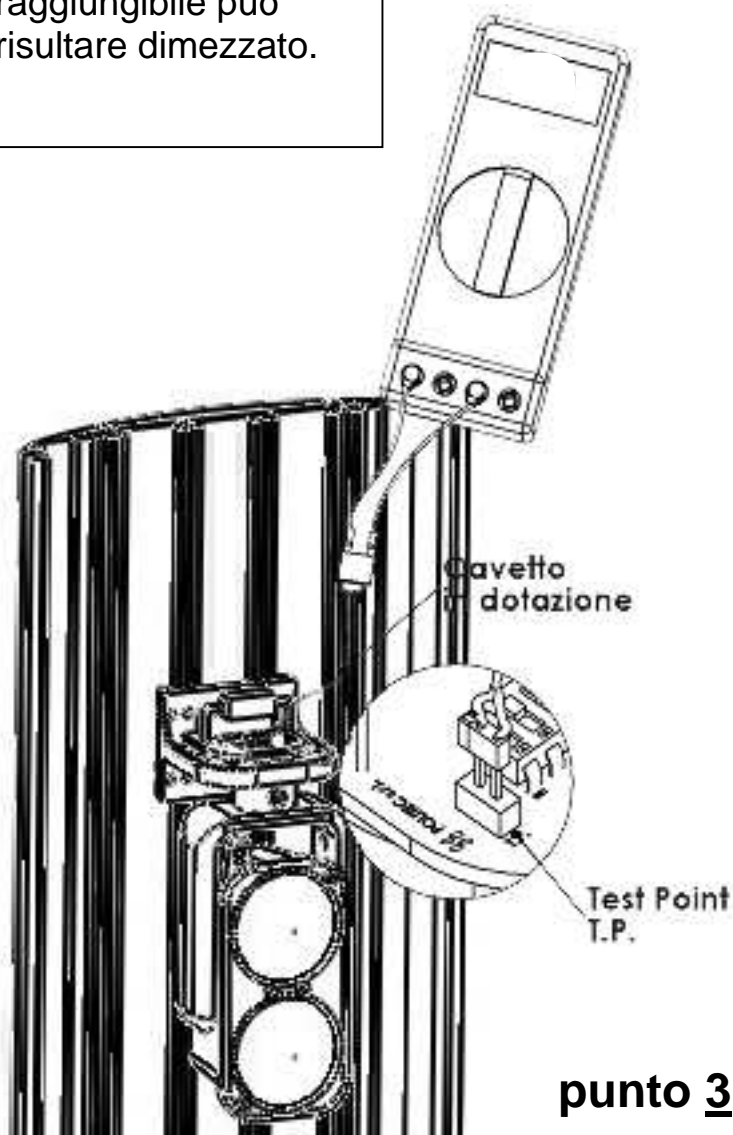
Per alcuni tipi di tester il voltaggio massimo raggiungibile può risultare dimezzato.

Verifica riferimenti del proprio tester su Test Point Rx

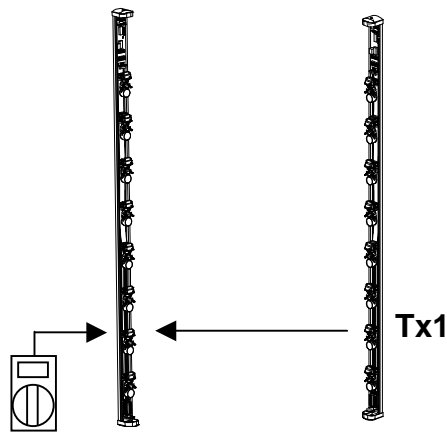
Letture in assenza di segnale - Led Rx acceso	0,20V	0,40V
Letture corrispondente in taratura	da 3 a 4V	da 6 a 7V

Attenzione

In taratura raggiungere comunque il massimo valore di tensione ottenibile!

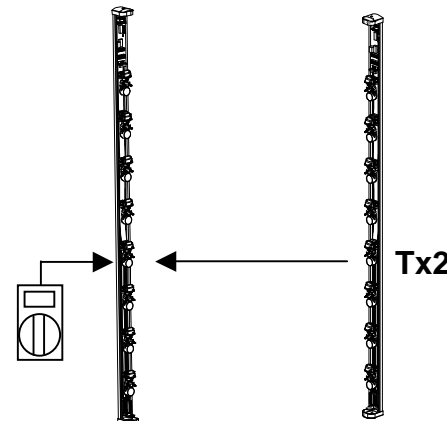


Esempi di taratura

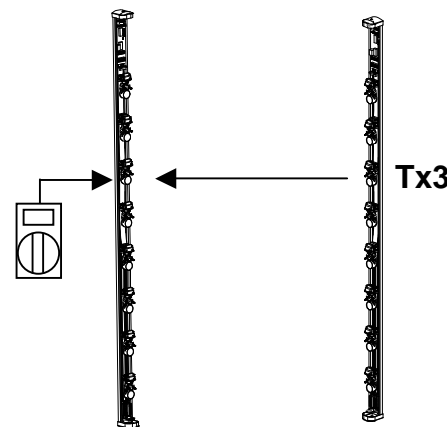


Inserire il jumper TEST P SET sulla scheda madre in posizione ON

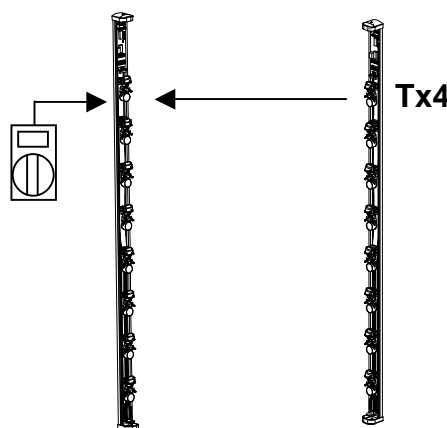
Spostare dip switch 1 in OFF
Riposizionare in ON dopo la taratura.



Spostare dip switch 2 in OFF
Riposizionare in ON dopo la taratura.



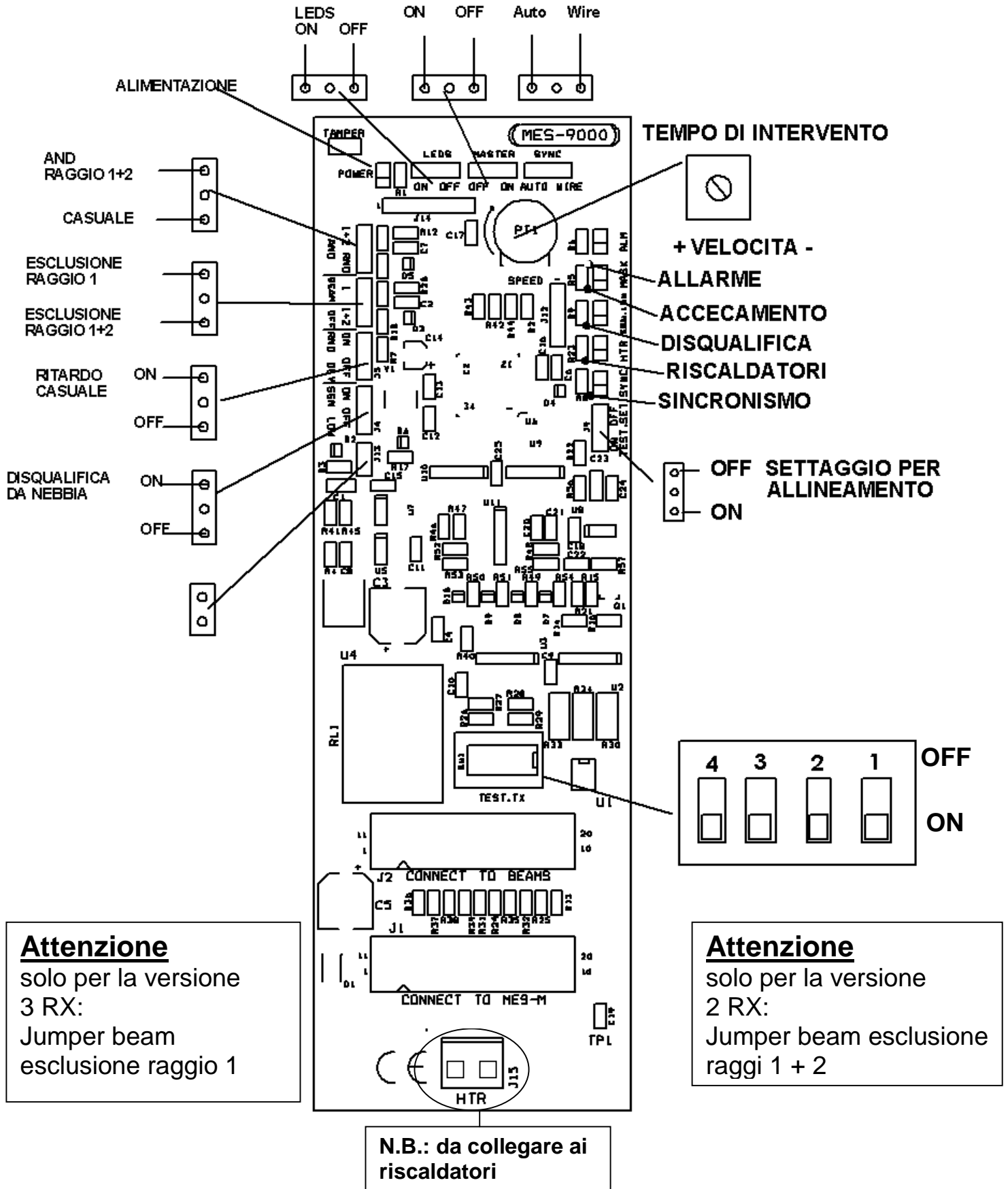
Spostare dip switch 3 in OFF
Riposizionare in ON dopo la taratura.



Spostare dip switch 4 in OFF
Riposizionare in ON dopo la taratura.

Finita la taratura
riposizionare il jumper
TEST P SET in
posizione OFF.

Settaggi e Programmazione della scheda madre



Descrizione funzionamento leds di segnalazione

La scheda madre presenta cinque leds di segnalazione per controllo, i quali possono essere attivati posizionando il ponticello (jumper) in posizione ON sul connettore a tre piedini contrassegnato con la scritta LEDS.

Si consiglia alla fine del collaudo di posizionare il jumper in posizione OFF, sia per evitare di intravedere le segnalazioni, sia per ridurre i consumi dell'impianto.

led MASK **ACCECAMENTO.** L'accensione del led MASK indica la presenza di un segnale infrarosso modulato non desiderato. Sulla morsettiera, in presenza di un tentativo di accecamento, si può avere la segnalazione di **ANTIMASK** (uscita *Open Collector* negativa).

N.B.: in condizioni di funzionamento normale il led deve rimanere spento.

Nel caso in cui rimanesse acceso o lampeggiante, verificare il corretto settaggio dei jumpers di selezione del fascio sui vari trasmettitori.

led SIG LOW **SEGNALE BASSO (DISQUALIFICA).** L'accensione del led SIG LOW indica la presenza di NEBBIA INTENSA. In presenza di nebbia intensa, prima di avere una condizione di allarme per mancanza di segnale, il led SIG LOW si accende e sulla morsettiera si può avere la segnalazione di **DISQUALIFICA** (uscita *Open Collector* negativa).

N.B.: inserendo il jumper SIG LOW in posizione ON, con l'intervento della disqualifica, si ottiene l'esclusione della barriera che tornerà a funzionare non appena la nebbia si sarà diradata.

led ALM **ALLARME.** Normalmente spento, in caso di accensione indica lo stato di allarme. La condizione di allarme dipenderà dal settaggio dei jumpers componenti la scheda e dal ritardo di intervento impostato sul trimmer SPEED che sarà regolabile da un minimo di 50 mSec a 500 mSec (aumenta girando il trimmer in senso orario).

led HTR **ACCENSIONE RISCALDAMENTO.** Il sistema di riscaldamento automatico è controllato elettronicamente per garantire in ogni condizione climatica una temperatura interna compresa tra i 17°C e i 22°C. Normalmente spento, quando acceso il riscaldamento è attivo.

led POWER **ALIMENTAZIONE.** Il led di alimentazione è l'unico ad essere sempre acceso in condizioni di normale funzionamento. Conferma che la scheda è alimentata correttamente.

led SINC **SINCRONISMO.** Il led SINC indica, con il continuo lampeggiamento, il corretto funzionamento e cablaggio dei sincronismi sia in uscita che in entrata.

Descrizione caratteristiche e settaggi jumpers

La scheda madre presenta diverse configurazioni programmabili tramite jumpers.

LEDS	Questo jumper in <u>ON</u> attiva i leds.
AND 1 + 2	Funzione AND dei primi due ricevitori. Dovranno essere interrotti entrambi per generare la condizione di allarme, mentre i rimanenti Rx restano allarmabili singolarmente. Questa configurazione può essere utile in presenza di erba alta o piccoli animali. La funzione è programmabile anche da remoto generando una tensione di +12V sul morsetto contrassegnato AND della morsettiera.
AND RND	Funzione AND casuale tra due Rx. Per avere la condizione di allarme dovranno sempre e comunque essere allarmati almeno due Rx tra tutti quelli utilizzati. La funzione è programmabile anche da remoto generando una tensione di -12V sul morsetto contrassegnato AND della morsettiera.
BEAM OFF 1	Si ottiene l'esclusione del primo fascio in basso, mentre i rimanenti continuano a funzionare. La funzione è programmabile anche da remoto generando una tensione di +12V sul morsetto contrassegnato BEAM della morsettiera.
BEAM OFF 1 + 2	Si ottiene l'esclusione dei primi due fasci in basso mentre i rimanenti fasci continuano a funzionare. La funzione è programmabile anche da remoto generando una tensione di -12V sul morsetto contrassegnato BEAM della morsettiera.
RND DLY ON	L'allarme, di volta in volta, viene generato con un ritardo casuale variabile da 0 a 1 sec. Questa funzione serve per disorientare e mettere fuori strada l'intruso che vuole identificare il sistema di rilevamento.
RND DLY OFF	L'uscita del comando di allarme viene generato in tempo reale.
TEST P. SET	In fase di allineamento il ponticello dovrà essere posizionato in <u>ON</u> al fine di bloccare la sequenza di trasmissione per non generare segnali che possono disturbare la lettura dei valori di allineamento. Alla fine dell'operazione di allineamento dei singoli fasci il ponticello dovrà tornare nella condizione normale di funzionamento <u>OFF</u> .

SINC ON : **WIRE.** Si programma il funzionamento in sincronismo filare (tenere sempre in questa posizione).

G.IN **COMANDO DI BLOCCO TEMPORANEO.**
Un impulso negativo provvede a bloccare l'uscita di allarme della barriera per un tempo di circa 60 sec.
Questo comando si utilizza quando si devono attraversare i fasci per entrare o uscire senza che l'impianto vada in allarme e senza dover disinserire per poi reinserire l'impianto stesso evitando di portare tastiere o chiavi fuori dall'ambito protetto.

Settaggio modelli 3 RX

Il settaggio dei jumpers sulle ottiche va così modificato:
ottica Rx → la numerazione parte da 2 - 3 - 4
ottica Tx → la numerazione parte da 7 - 8 - 9
Il Jumper beam sulla scheda madre in esclusione 1

Settaggio modelli 2 RX

Il settaggio dei jumpers sulle ottiche va così modificato:
ottica Rx → la numerazione parte da 3 - 4
ottica Tx → la numerazione parte da 8 - 9
Il Jumper beam sulla scheda madre in esclusione 1 + 2

Caratteristiche tecniche

Portata max in interno	450 m		
Portata max in esterno	250 m		
Sincronizzazione	filare		
Fotodispositivi	a raggi sincronizzati collegati con due fili		
Disqualifica	automatica con segnalazione verso l'esterno, uscita open collector negativa.		
Accecamento	rivelazione dell'accecamento con altro segnale infrarosso con segnalazione verso l'esterno, uscita open collector negativa.		
Temperatura funzionamento	da - 25°C a + 65°C.		
Angoli di allineamento	± 10° Verticale – 180° orizzontale		
Sistema di rilevazione	And/Or su Rx / AND 1° e 2°		
Rilevazione	Random inseribile		
Pilotaggio	AND remoto / AND 1° e 2° raggio		
Rivestimento esterno	Infrarosso con filtro HUV		
Coperchio	con Tamper		
Grado di protezione	IP 54		
Alimentazione	220 Vca di rete		
Dimensioni (cm):	Altezza 100: * 150: ** 200: ***	Larghezza 25	Profondità 20

* : art. 30088511-30008514-30008517

** : art. 30088512-30008515-30008518

*** : art. 30088513-30008516-30008519



Via Don Arrigoni, 5 24020 Rovetta S. Lorenzo (Bergamo)

<http://www.comelitgroup.com> e-mail: commerciale.italia@comelit.it