



VIPER es un innovador sensor de infrarrojos pasivos para exterior, cuya peculiaridad es tener dos cabezales detectores completamente independientes y regulables individualmente. Esto permite obtener una gran versatilidad de funcionamiento y, al mismo tiempo, si bien instalado, una gran reducción de las alarmas no deseadas.

El sensor opera en modo AND de los cabezales: se genera una alarma sólo cuando ambos cabezales detectan intrusión. Existe la posibilidad de seleccionar la prioridad del cabezal que determina la alarma.

VIPER admite el innovador Sistema de Walk-Test y Programación Inalámbricas, compuesto por el software VIEW SENSOR y el módulo mod. BT-LINK-S (se suministra por separado). Además de la adaptación paramétrica a la temperatura exterior, el sensor tiene una protección completa anti manipulación: anti-apertura, anti-remoción y anti-enmascaramiento. Las diversas versiones son idénticas en funcionalidad y ajustes ópticos. Se diferencian por como transmiten la alarma:

- VIPER-R: versión radio (con el transmisor DUEVI incorporado)
- VIPER-F: versión cableada con salidas OptoMOS (relés electrónicos NC)
- VIPER-K: versión UNIVERSAL de bajo consumo, puede ser conectado a través de cable a un cualquier transmisor radio situado en un compartimento especial en la parte posterior del sensor.

ANTES DE INSTALAR EL SISTEMA POR FAVOR LEA CON ATENCIÓN TODAS LAS PARTES DE ESTE MANUAL.

CONSERVE ESTE MANUAL PARA CONSULTACIONES FUTURAS.

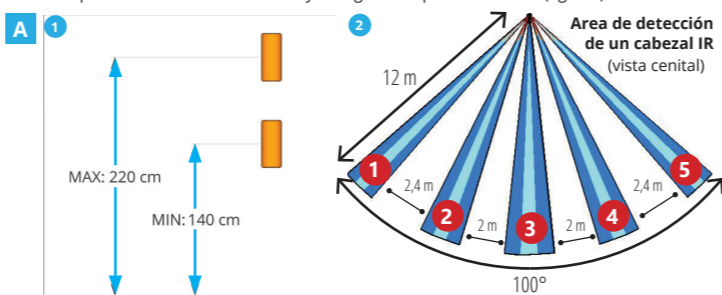
LA INSTALACION DEL PRODUCTO DEBE REALIZARLA PERSONAL TECNICO CALIFICADO.

EL INSTALADOR TIENE QUE SEGUIR LAS NORMAS EN VIGOR.

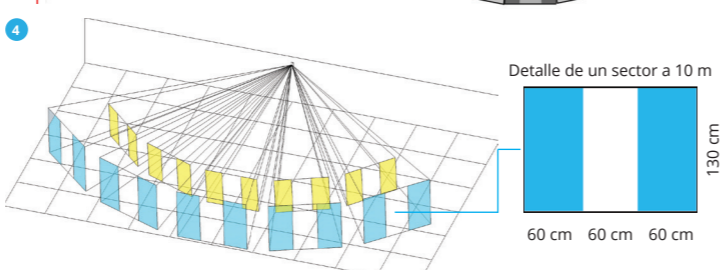
EL FABRICANTE NO ES RESPONSABLE EN CASO DE UN USO INADECUADO DEL PRODUCTO, DE UNA INSTALACION INCORRECTA O DE LA INOBSERVANCIA DE LAS INDICACIONES DE ESTE MANUAL O EL NO SEGUIMIENTO DE LAS LEGISLACION RELACIONADA CON LAS INSTALACIONES ELECTRICAS.

AREA DE DETECCION

La altura de instalación del sensor debe estar entre 140 cm y 220 cm (fig. A-1). El área cubierta tiene una profundidad máxima de 12 m y el ángulo de apertura de 100° (fig. A-2).



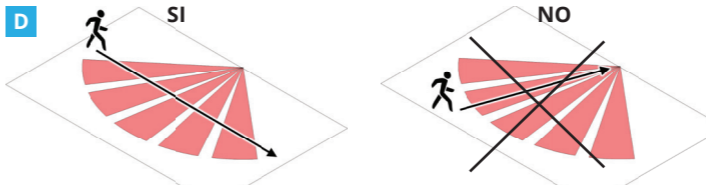
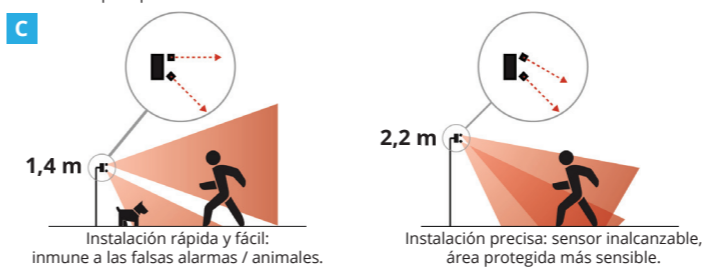
Se recomienda orientar los dos cabezales hacia la misma zona, pero de manera desfasada (11° aproximadamente, a fin de alternar los haces del cabezal superior con el inferior) para evitar detección fallidas (Fig. A-3).



Cada cabezal está equipado con una lente de Fresnel que genera horizontalmente 5 pares de sectores orientados como un abanico (fig. A-4).

POSICION DEL SENSOR

Montar el sensor verticalmente, sin inclinación frontal y lateral: será la articulación de los cabezales IR para permitir la orientación del sensor.



Para tener una detección fiable y repetible se recomienda montar el sensor de manera que el intruso atraviese los sectores de manera perpendicular y no con un acercamiento frontal (fig. D).

El sensor NUNCA debe apuntar directamente hacia superficies reflectantes para evitar detecciones no deseadas. Superficies típicamente reflectantes: ventanas, vitrinas, charcos, carreteras mojadas, microrrelieve y suelos asfaltados. Estas superficies pueden reflejar suficiente cantidad de calor (fuente muy fuertes) o de infrarrojo (otros sistemas de seguridad, fotocélulas...) y causar una alarma.



No oriente los cabezales de manera paralela al suelo. Los haces deben terminar siempre en contra una superficie (pared, suelo) para que la zona de detección se limita. No apunte hacia un espacio abierto.

INDICACIONES PARA LA INSTALACION

! EL DETECTOR ES OPERATIVO SOLO CON LA CARCASA FRONTAL CERRADA !

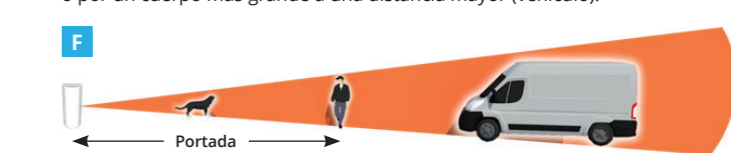
- DESPUES DE CUALQUIER AJUSTE DE LOS DIP-SWITCH Y POTENCIOMETROS:
- ESPERAR UNOS 3 SEGUNDOS (EL DETECTOR LEE LAS IMPOSTACIONES)
- CERRAR OBLIGATORIAMENTE LA CARCASA Y EFECTUAR LAS PRUEBAS

El sensor tiene una protección IP54 contra el polvo y líquidos. Para el mantenimiento del IP54 deben montarse las juntas tóricas suministradas. Si es posible, sin embargo, se recomienda instalar el sensor al reparo de la lluvia y/o nieve y proteger el sensor contra las intemperias; no rocíe agua a alta presión directamente al sensor.

El sensor está diseñado para una alta inmunidad a la interferencia de fuentes luminosas, sin embargo luces muy intensas pueden causar una reducción de portada.

Se recomienda evitar la luz directa del sol u otras fuentes de luz muy intensa que deslumbren directamente o por reflexión los dos elementos sensibles (ejemplo: faros de los coches, los reflejos de las superficies cercanas, sol...).

El sensor de infrarrojos es sensible a la "cantidad de calor" emitida por un cuerpo en movimiento. La portada máxima del sensor (en metros) se refiere a un cuerpo humano. La misma "cantidad de calor", sin embargo, puede ser también emitida por un cuerpo más pequeño a una distancia menor (perro) o por un cuerpo más grande a una distancia mayor (vehículo).



- Después de fijar el detector, para posicionar los cabezales, es aconsejable aflojar un poco el cierre de los tornillos de las articulaciones.
- No apunte el sensor hacia objetos inestables, tales como arbustos, banderas, frondas de árboles, etc. para evitar detecciones no deseadas.
- Durante el ajuste deberá llevar a cabo ensayos de detección para verificar el correcto funcionamiento del sensor.
- El sensor se activa sólo cuando se cierra la tapa!
- Para la "calibración" de la sensibilidad de los cabezales, se debe empezar configurando la sensibilidad al mínimo (gire el potenciómetro en sentido anti horario) y orientar los cabezales hacia abajo. Gradualmente aumentar la sensibilidad y cambiar la orientación de los cabezales para obtener una detección sólo en el área que se quiere proteger y no fuera de la área protegida. Una vez terminada la operación de orientación, apretar los tornillos de las articulaciones.
- El sensor puede detectar la presencia de animales.

CARACTERÍSTICAS

| | VIPER-R | VIPER-F | VIPER-K |
|--|---|---|--|
| Alimentación | No. 2 baterías de litio de 3 V, tipo CR123A | 12 V _{dc} | No. 2 baterías de litio de 3 V, tipo CR123A |
| Consumo * | Stand-by: aprox. 14 µA Alarma: aprox. 8 mA | Stand-by: aprox. 14 mA Alarma: aprox. 12 mA | Stand-by: aprox. 15 µA Alarma: aprox. 5 mA |
| Duración de la batería ** | Aprox. 2 años | - | Aprox. 2 años |
| Tiempo de estabilización al encendido | Aprox. 30 segundos (con parpadeo LED) | Aprox. 30 segundos (con parpadeo LED) | Aprox. 30 segundos (con parpadeo LED) |
| Tiempo reposo entre dos mediciones | Aprox. 30 segundos | - | Aprox. 30 segundos |
| Tecnología sensor | Infrarrojos (doble cabezal con articulación) Compensación térmica automática | Infrarrojos (doble cabezal con articulación) Compensación térmica automática | Infrarrojos (doble cabezal con articulación) Compensación térmica automática |
| Altura de instalación | 140 + 220 cm | 140 + 220 cm | 140 + 220 cm |
| Área de detección * | Max 12 m lineales 100° apertura por cada cabezal | Max 12 m lineales 100° apertura por cada cabezal | Max 12 m lineales 100° apertura por cada cabezal |
| Orientación cabezales | Ajuste completamente independiente (vertical y horizontal) | Ajuste completamente independiente (vertical y horizontal) | Ajuste completamente independiente (vertical y horizontal) |
| Ajuste de sensibilidad | Ajuste para los dos cabezales (potenciómetro) de 30% (min) a 100% (max) | Ajuste para los dos cabezales (potenciómetro) de 30% (min) a 100% (max) | Ajuste para los dos cabezales (potenciómetro) de 30% (min) a 100% (max) |
| Lógicas de detección | AND, AND direccional | AND, AND direccional | AND, AND direccional |
| Frecuencia radio / portada | 433,92 MHz / 100 m (zona abierta) | - | - |
| Anti-enmascaramiento | Infrarrojos activos | Infrarrojos activos | Infrarrojos activos |
| Notificaciones radio | Alarma Batería baja (LWB) Supervisión | Antisabotaje Programación Enmascaramiento | - |
| Salidas cableadas | - | OptoMOS tipo N. C. <i>(las salidas se abren en caso alarma y fallo de potencia)</i> Max 40 V _{dc} / 100 mA | OptoMOS tipo N.C. <i>(las salidas se abren en caso alarma)</i> Max 40 V / 100 mA |
| Señalizaciones LED | 2 LEDs rojos (cabezales de detección IR) 1 LED azul de alarma | 2 LEDs rojos (cabezales de detección IR) 1 LED azul de alarma | 2 LEDs rojos (cabezales de detección IR) 1 LED azul de alarma |
| Temperatura / Humedad de funcionamiento | -40 + +70 °C / 95 % (relativa) | -40 + +70 °C / 95 % (relativa) | -40 + +70 °C / 95 % (relativa) |
| Carcasa / Grado IP / Grado IK | ABS antiUV / IP54 / IK10 | ABS antiUV / IP54 / IK10 | ABS antiUV / IP54 (cuerpo principal) / IK10 |
| Dimensiones (H x W x D) / Peso | 190 x 85 x 75 mm / 328 g | 190 x 85 x 75 mm / 410 g | 190 x 85 x 113 mm 20 x 70 x 30 mm |
| Espacio interior para transmisor (H x W x D) | - | - | - |
| Accesorios incluidos | n. 2 cubre lentes a efecto cortina n. 2 máscaras adhesivas pre-cortadas | n. 2 cubre lentes a efecto cortina n. 2 máscaras adhesivas pre-cortadas | n. 2 cubre lentes a efecto cortina n. 2 máscaras adhesivas pre-cortadas |

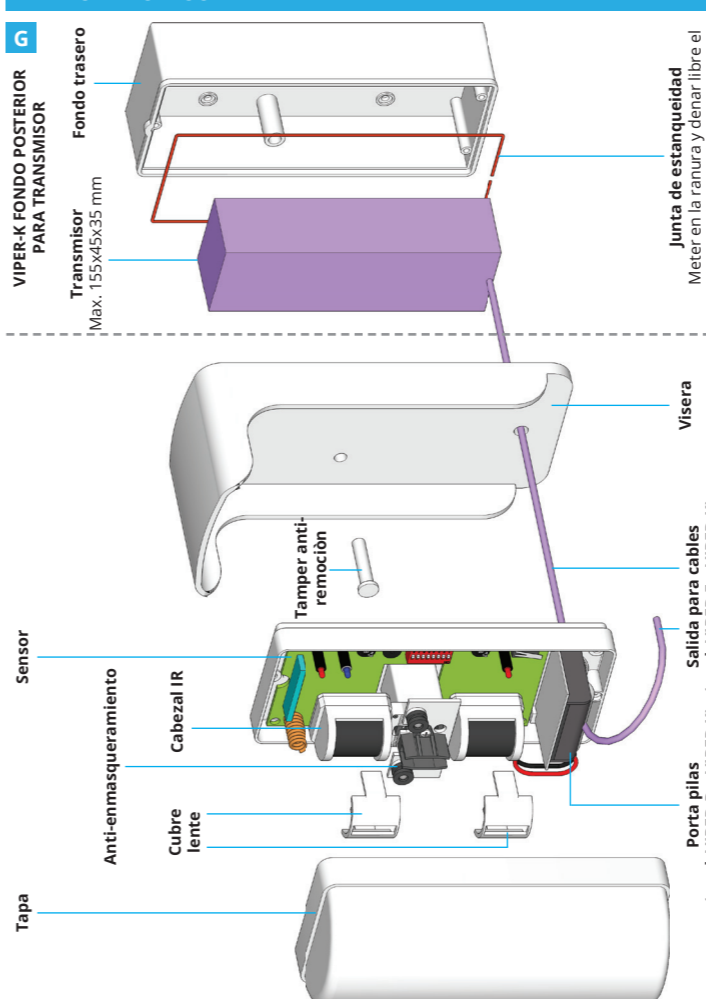
* Todos los datos son indicativos para el sensor en modo NORMAL y a la temperatura de funcionamiento de 21 ° C. LA PORTADA MÁXIMA DEPENDE DE MANERA SENSIBLE DE LA TEMPERATURA.

** Promedio estimado con 10 activaciones de alarma/día + supervisión

EL TIEMPO ESTIMADO DE LA BATERIA DEL SENSOR ES PROPORCIONAL A:

- CICLOS DE CALENTAMIENTO Y ENFRIAMIENTO DE LA BATERIA QUE ALTERAN LA CAPACIDAD DE CARGA Y AUTONOMIA
- TEMPERATURA DE TRABAJO DE LA BATERIA (ES: A TEMPERATURAS INFERIORES A 0°C LA AUTONOMIA DE LA BATERIA PUEDE REDUCIRSE HASTA EN UN 50%)
- NUMERO DE DETECCIONES DEL SENSOR: SI EL SENSOR SE INSTALA EN ZONA DE ALTA FRECUENCIA DE PASO LA AUTONOMIA DE LA BATERIA SE REDUCE DRÁSTICAMENTE

PARTES DEL SENSOR

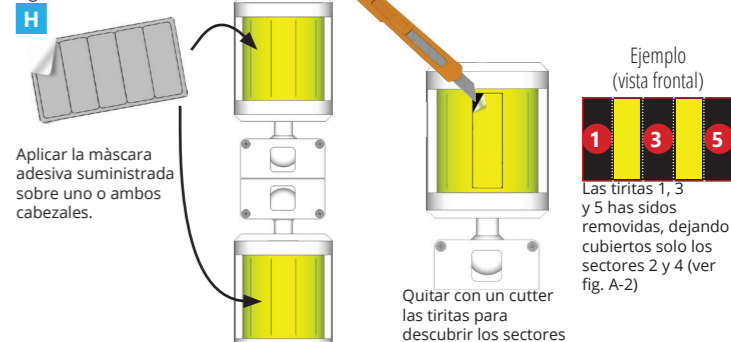


ACCESORIOS

En algunas situaciones, la zona de detección puede ser demasiado extendida, convirtiéndose en una fuente potencial de problemas si en el área a proteger están presentes ramas de los árboles, cortinas, ventanas, etc. Es posible reducir el área de detección mediante el enmascaramiento de los haces de forma apropiada con los accesorios suministrados, dejando sólo detectar los haces orientados en las zonas estables de la zona a proteger.

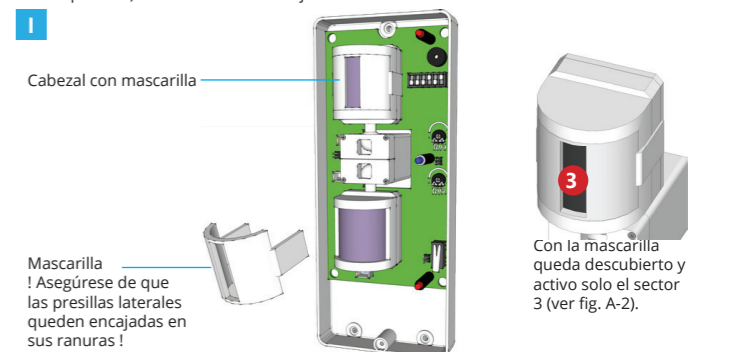
MASCARA ADESIVA

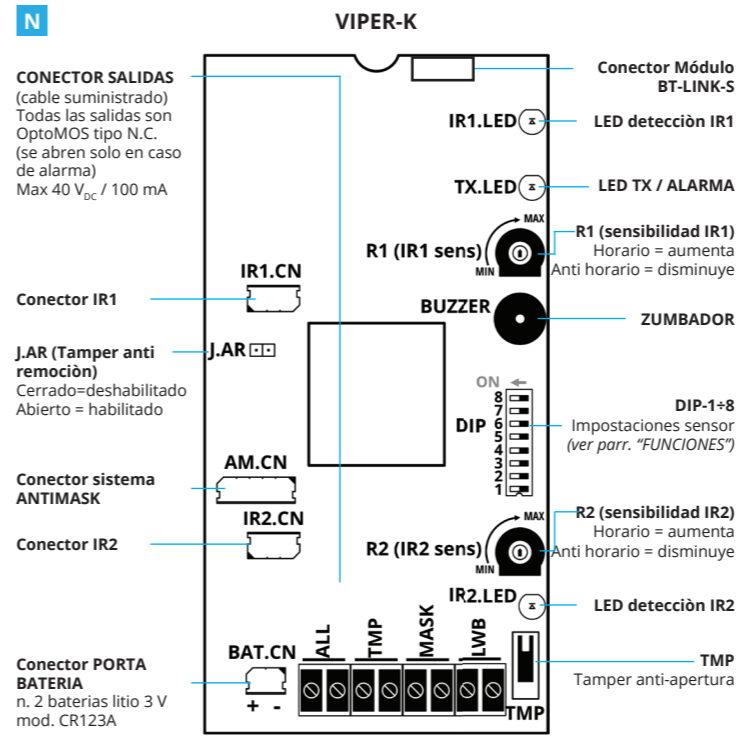
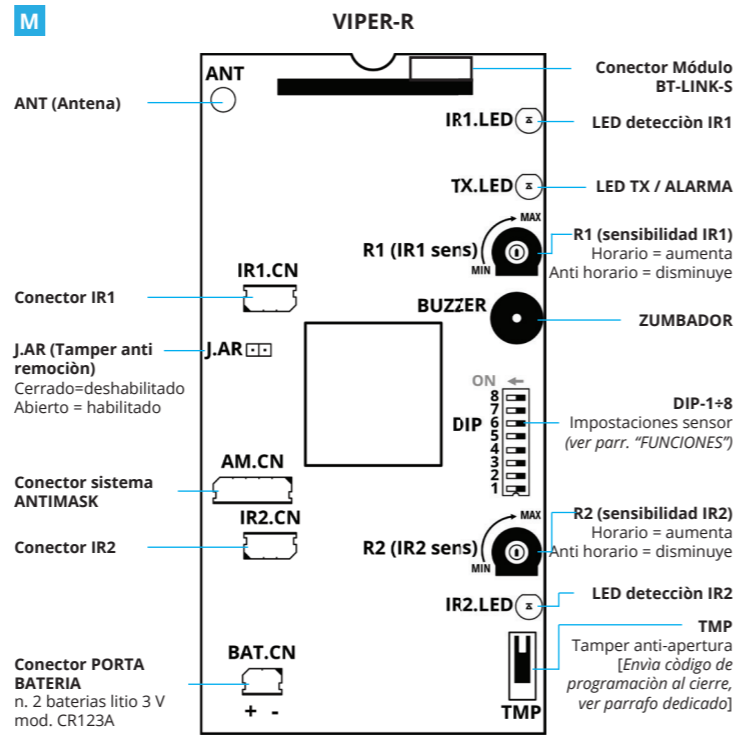
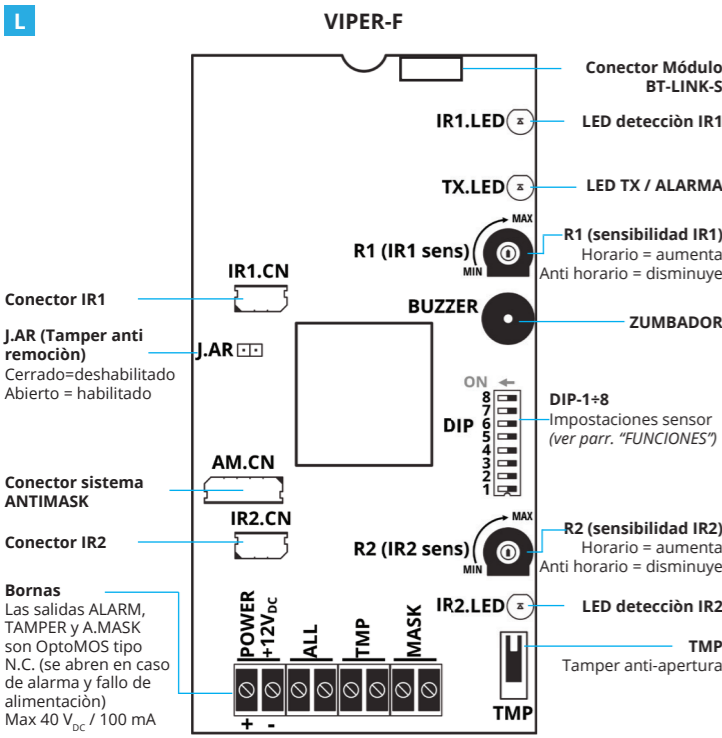
Esta máscara permite la selección eficaz de los sectores de detección: se pueden dejar enmascaradas las zonas donde hay movimiento no deseado o limitar la detección sólo en algunos sectores.



MASCARILLA CUBRELENTE

La mascarilla de la lente de plástico - cuando se aplica sobre los cabezales - crea un efecto de detección a EFECTO CORTINA. Gracias a la mascarilla, la apertura del haz de detección de la lente se reduce a un solo sector central del cabezal con una apertura de sólo 20° (mantiene la misma portada). La mascarilla se encaja en el cabezal.





ENCENDIDO DEL SENSOR

Si el sensor ya está alimentado, antes de proceder es necesario desconectar la fuente de alimentación y mantener pulsado el botón de tamper durante unos 3 segundos: de este modo será descargado por completo el circuito y se puede encender el sensor correctamente.

- Dar alimentación: el sensor entra en la fase de "inicialización". Los LED de detección (IR1.LED y IR2.LED) parpadean alternativamente durante 30 segundos. Es importante dejar el sensor "en reposo" (sin detección), por ejemplo, almacenándolo en el paquete. Después de la estabilización, los LEDs se apagan y el sensor se puede configurar.
- Configurar el sensor dependiendo de la zona a proteger. Para ajustar, actuar sobre: DIP-SWITCH, orientación de los cabezales, puente y potenciómetros de sensibilidad.
- Cierre la tapa y ejecutar las pruebas de detección.

Para volver a inicializar el sensor, quitar la alimentación y repetir el procedimiento descrito.

WALK-TEST - DIP1 + DIP2

La prueba de caminata en el área de detección se puede realizar con los cabezales IR individualmente (sólo área de detección) o simultáneamente en ambos (utilizando el modo de trabajo: AND normal/direccional, anti-sombras on/off).

WALK-TEST (TEST DE PASO) CABEZAL IR INDIVIDUALMENTE (SUPERIOR O INFERIOR)

Coloque DIP1 y DIP2 como se muestra en la tabla para realizar el test de paso por el cabezal IR elegido:

| | | | |
|------------|-------------|------------|-------------|
| DIP1 = ON | IR superior | DIP1 = OFF | IR inferior |
| DIP2 = OFF | | DIP2 = ON | |

Después de ajustar el DIP, espere dos "bip" de confirmación. Efectuar los ajustes necesarios (orientación del cabezal, sensibilidad ...). Cierre la cubierta: el sensor emite un "bip" y flash alternativamente IR1.LED y IR2.LED. Cuando está iluminado cabezal de impresión LED rojo solamente seleccionado, el sensor está listo para realizar la prueba de paseo. Prueba de paso: moviéndose delante del sensor, se enciende TX.LED y se emite un "bip" cuando el cabezal detecta. Durante las señalizaciones de detección el sensor envía el código radio (mod. VIPER-R) o activa la salida ALL (mod. VIPER-K y VIPER-F). No está activo el tiempo de «reposo».

TEST DE PASO SIMULTANEO DE AMBOS CABEZALES IR

Coloque DIP1 y DIP2 en ON. Después de ajustar los DIP, espere dos "bip" de confirmación. Efectuar los ajustes necesarios (orientación del cabezal, sensibilidad, tipo de AND ...). Cierre la tapa: el sensor emite un "bip" y luego parpadean alternativamente IR1.LED y IR2.LED. Cuando se apaguen ambos LED rojos, el sensor está listo para realizar la prueba de paso. Prueba de paso: moviéndose delante del sensor, se enciende IR1.LED y/o IR2.LED para señalar la detección del cabezal correspondiente. Se enciende TX.LED y se escucha un "bip" cuando la detección de ambos cabezales causa una alarma. Durante las señalizaciones de alarma el sensor envía el código radio (mod. VIPER-R) o activa la salida ALL (mod. VIPER-K y VIPER-F). Está activo el tiempo de AND. Es posible verificar el funcionamiento del AND direccional. Es posible verificar el funcionamiento del Anti-sombra. No está activo el tiempo de «reposo».

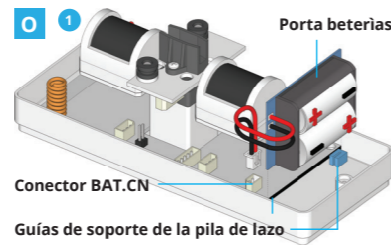
SALIDA AUTOMÁTICA DEL MODO TEST

Después de unos 15 minutos, el sensor sale automáticamente del modo de prueba de paso (singulo cabezal o simultaneo). A la salida de la prueba de paso se encienden los LEDs rojos y se escucha un "bip".

TX.LED ACTIVO EN MODO NORMAL

- Para activar el TX.LED incluso en funcionamiento normal:
 - poner el DIP1 = ON y DIP2 = ON y cierre la tapa
 - la espera de la salida automática por walk-prueba (15 min): el sensor vuelve al modo normal
 - Ahora, el TX.LED está encendido, señalización de eventos de alarma que se producen durante las encuestas

BATERIA (MOD. VIPER-R / VIPER-K)



BATERÍA BAJA

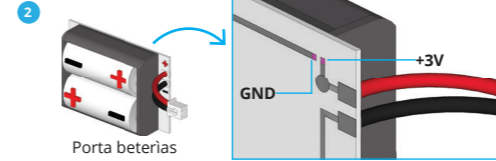
Cuando la batería se está descargando, el sensor envía un código de batería baja LWB (mod. VIPER-R) o activa la salida LWB (mod. VIPER-K). La señalación se envía después de cada transmisión de alarma o de supervisión. En función del modelo de central o receptor, aparece la advertencia en la pantalla o por LEDs. Además, si habilitado, un mensaje SMS se envía a los números en agenda. Nota: los avisos de batería baja continúan hasta que la batería se sustituye.

SUSTITUCIÓN DE LA BATERIA

- Desconectar la batería descargada
- Presionar el interruptor tamper durante unos 3 segundos (descarga del circuito)
- Conecte la nueva batería

ALIMENTACION 3V PARA TRANSMISOR (mod. VIPER-K)

Se puede usar la alimentación 3 V para el transmisor, conectando los terminales de alimentación a los puntos indicados en la parte posterior del soporte de la batería (fig. O-2)



PROGRAMACION (SOLO MOD. VIPER-R)

MEMORIZACION MODO AN

- Encender el sensor y esperar hasta el final de la fase de inicialización (aproximadamente 30 segundos) hasta que todos los LED se apaguen.
- En la central/receptor: entrar en memorización de las zonas de radio (modo "memorización por Tamper "o" AN").
- Presionar el interruptor del tamper anti-apertura TMP:
 - el sensor transmite el código de memorización
 - verificar que la central haya memorizado el código (repetir en caso de error)

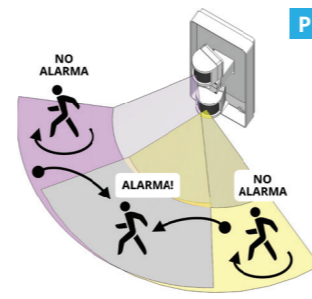
MEMORIZACION POR DETECCIÓN

- Encender el sensor y esperar hasta el final de la fase de inicialización (aproximadamente 30 segundos) hasta que todos los LED se apaguen.
- Cierre la tapa del sensor.
- En la central/receptor: entrar en memorización de las zonas de radio (modo "memorización por detección").
- Hacer detectar el sensor:
 - el sensor transmite el código de alarma
 - verificar que la central haya memorizado el código (repetir en caso de error)

AND / AND DIRECCIONAL - DIPS

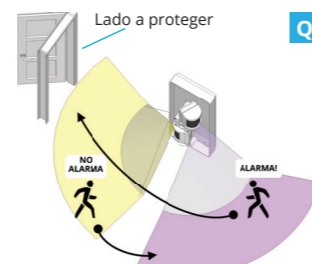
AND NORMAL (DIPS = OFF)

El sensor dispara una alarma sólo cuando AMBOS cabezales IR detectan el movimiento dentro de un plazo de tiempo de "AND". Tras la detección del primer cabezal IR comienza el tiempo de "AND"; si el segundo cabezal IR detecta después de este tiempo, el sensor vuelve a descansar sin alarma. La detección de un solo cabezal no genera alarma. Los cabezales IR deben estar orientados en la misma dirección (ligeramente fuera de fase con el fin de alternar los haces superiores con los inferiores). El tiempo de "AND" no se puede modificar.



AND DIRECCIONAL (DIPS = ON)

Se trata de un "AND" como el anterior, pero con un orden de cruce de las áreas. El sensor dispara una alarma solo si detecta primero el cabezal superior (área remota) y después (dentro de la zona de "AND") el cabezal inferior (área cercana). De esta manera se le da una "direccionalidad" de detección: el sensor distingue el acercamiento al área protegida (alarma) pero ignora el alejamiento.



TIEMPO DE REPOSO (MOD. VIPER-R / VIPER-K) - DIP6

A través de DIP6 puede activar el TIEMPO DE REPOSO entre dos detecciones:

- TIEMPO DE REPOSO = OFF DIP6 = OFF**
El sensor transmite/señala alarma en cada detección. Este es el modo por defecto de fábrica.
- TIEMPO DE REPOSO = ON DIP6 = ON**
Después de una detección y señalización de alarma - el sensor suspende el envío de alarmas para un "tiempo de reposo". ADVERTENCIA: durante el tiempo de reposo NO debe ocurrir ninguna detección, de lo contrario el conteo reiniciará! Si el tiempo de reposos termina sin detecciones el sensor reactiva el envío de las alarmas. El tiempo de reposos es de aprox. **30 segundos** (fijo). Es el modo en que sensor DEBE estar configurado para un funcionamiento normal, porque permite una duración mayor de la batería.

ANTI-MASKING - DIPS

El dispositivo anti-enmascaramiento (anti-masking) - cuando activo - protege 24h / 24 el sensor en el caso en que un intruso quiere sabotear el sensor cubriéndolo con el fin de evitar la detección. En caso de enmascaramiento que dura durante al menos **2 minutos** se envía el código radio "masking" (hasta cuando sigue habiendo un enmascaramiento, mod. VIPER-R) o se activa una vez la salida MASK (mod. VIPER-F y VIPER-K).

Para activar/desactivar el anti-enmascaramiento:

- DIP3 = OFF → EXCLUIDOS
- DIP3 = ON → ACTIVO

! ANTI-MASKING FUNCIÓN NO ESTÁ ACTIVA EN MODO DE PRUEBA !

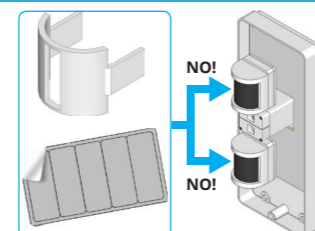
SUPERVISION (MOD. VIPER-R)

El sensor envía periódicamente un código de "presencia". La central y/o el receptor (si están habilitados) verifican constantemente la "presencia" del sensor: en caso de que no reciban el código activarán las alertas de "fallo de supervisión". El código de supervisión se envía desde el sensor alrededor de 1 hora después de la última transmisión. La transmisión de alarma por parte del sensor es también una señal de "presencia". La supervisión está siempre activada.

ANTI-SOMBRA - DIP4

Esta función - cuando activa - aumenta la inmunidad a falsas alarmas en ambientes exteriores particularmente difíciles debido a reflejos brillantes repentinos, variaciones la exposición al sol, sombras (por ejemplo árboles).

Cuando se utiliza esta función NO se aplica el cubre lente o las mascarillas adhesivas en los cabezales!



! ADVERTENCIA !

! EL SENSOR ES OPERATIVO SOLO CON LA TAPA CERRADA !

- DESPUES DE CADA MODIFICACION DE LOS DIP Y POTENCIOMETROS:
 - ESPERAR POR LO MENOS 3 SEGUNDOS (EL SENSOR LEE LAS IMPOSTACIONES)
 - CERRAR OBLIGATORIAMENTE LA TAPA Y EFECTUAR LAS PRUEBAS. EL EQUIPO FUNCIONA SÓLO SI LA CUBIERTA ESTÁ CERRADA!

CADA DESPLAZAMIENTO DE DIP SE INDICA MEDIANTE UN "BEEP"

EL ZUMBADOR, IR1.LED Y IR2.LED SON ACTIVOS SOLO SI ES ACTIVO EL WALK-TEST (DIP1 Y/O DIP2 = ON). ACTIVAR EL LED TAMBIEN EN FUNCIONAMIENTO NORMAL, PON DIP1 = ON Y DIP2 = ON Y CIERRE LA CUBIERTA: DESPUES DE LA SALIDA AUTOMÁTICAS DE WALK-TEST (UNOS 15 MINUTOS) EL SENSOR VOLVER AL MODO NORMAL CON ACTIVE TX.LED.

EL MODELO VIPER-F FUNCIONA SIEMPRE SIN TIEMPO DE REPOSO (DEJAR DIP6=OFF)

SENSIBILIDAD (R1 / R2)

Para ajustar la sensibilidad de los cabezales IR, actuar sobre los potenciómetros R1 (cabezal superior) y R2 (cabezal inferior). El rango de ajuste es : 30% (mínimo, sentido anti horario) - 100% (máximo, sentido horario).

FUNCIONES (DIP-SWITCH)

| DIP | | OFF | ON |
|-----|---|---------------------------------------|--------------------------------|
| 1 | PRUEBA DE PASO CABEZAL IR SUPERIOR Habilita la prueba de paso. (ver el parrafo "PRUEBA DE PASO") | DESHABILITADO (funcionamiento normal) | ACTIVO |
| 2 | PRUEBA DE PASO CABEZAL IR INFERIOR Habilita la prueba de paso. (ver el parrafo "PRUEBA DE PASO") | DESHABILITADO (funcionamiento normal) | ACTIVO |
| 3 | ANTI-MASKING Protección Enmascaramiento. (consulte el par. "ANTI-MASKING") | DESHABILITADO | ACTIVO |
| 4 | ANTI-SOMBRA (consulte el par. "ANTI-SOMBRA") | DESHABILITADO | ACTIVO |
| 5 | LÓGICA AND (consulte parrafo "LOGICA AND") | NORMAL | DIRECCIONAL |
| 6 | PAUSA ENTRE DETECCIONES (consulte el par. "TIEMPO DE REPOSO") | ALARMAS SIN PAUSA | TIEMPO DE REPOSO (30 SEGUNDOS) |
| 7 | MODO DE CONFIGURACIÓN Y WALK TEST | MANUAL EN EL SENSOR | A TRAVÉS DE SOFTWARE |
| 8 | NO SE UTILIZA | | |

MODO DE CONFIGURACIÓN Y WALK TEST - DIP7

A través del DIP7 es posible seleccionar la configuración y WALK TEST del sensor.

- DIP7 = ON CONFIGURACIÓN Y WALK TEST A TRAVÉS DE SOFTWARE**
En este modo, el sensor solo utiliza la configuración enviada a través del software VIEW SENSOR y el módulo inalámbrico BT-LINK-S (para más detalles, consulte el manual correspondiente). La configuración de los trimmers R1, R2 y DIP se ignora por completo.
- DIP7 = OFF CONFIGURACIÓN Y WALK TEST MANUAL**
En este modo, el sensor se puede configurar a través de la configuración manual de R1, R2 y DIP de 1 a 6.

! UNA VEZ QUE UTILICE LA CONFIGURACIÓN DEL SOFTWARE, DEJE EL DIP7 = ON, DE LO CONTRARIO EL SENSOR REGRESA A LA CONFIGURACIÓN MANUAL ! SI NO UTILIZA EL SISTEMA DE CONFIGURACIÓN DEL SOFTWARE, SIEMPRE ABANDONE EL DIP7 EN LA POSICIÓN DE OFF

PROTECCION CONTRA SABOTAJES (TAMPER)

El sensor está protegido contra la manipulación (tamper) por tres controles: anti-apertura de la tapa, anti-remoción y anti-enmascaramiento. En el caso de un evento de manipulación indebida (anti-apertura o anti-remoción) se envía el código radio "tamper" (por tres veces consecutivas, mod. VIPER-R) o se activa una vez la salida TMP (mod. VIPER-F y VIPER-K).

ANTI-APERTURA

Protección contra la apertura de la tapa del detector. Se genera una alarma cuando el interruptor manipulaciones TMP está abierto (al cierre se envía al código de memorización). Este tamper está siempre activo.

ANTI-REMOCION

Protección contra la remoción de la posición de montaje: controla la apertura del interruptor posterior (normalmente cerrado debido a que el sensor está apoyado contra la pared). Es controlado por medio del puente J.AR:

- J.AR = CERRADO → EXCLUIDO
- J.AR = ABIERTO → ACTIVO

Este tamper solo se puede activar en el funcionamiento normal (cuando el sensor está en walk test siempre está desactivado).

DUEVI s.r.l. - Via Bard 12/A, 10142 TORINO - ITALY

Made in Italy

El presente manual puede estar sujeto a modificaciones sin previo aviso

Declaración UE de conformidad

- Por la presente, DUEVI declara que:
 - el tipo de equipo radioeléctrico sensor de exterior mod. VIPER-R es conforme con la Directiva RED 2014/53/UE.
 - el tipo de equipo sensor de exterior mod. VIPER-K y mod. VIPER-F son conforme con la Directiva EMC 2014/30/UE.

El texto completo de la declaración está disponible en la dirección internet www.duevi.eu

De acuerdo con el Decreto Legislativo N° 49 de 14 de marzo 2014 "Aplicación de la Directiva 2012/19 / UE sobre residuos eléctricos y electrónicos (WEEE)". El símbolo del contenedor cruzado en el equipo indica que el producto al final de su vida útil debe ser recogido separadamente de los demás residuos y entregado en un centros de recogida diferenciada de residuos electrónica y electrotécnica. La eliminación inadecuada del producto por parte del usuario implica la aplicación las sanciones administrativas que se refiere el Decreto Legislativo n. 49 de 03.14.2014.