

4.6 Übersicht Einstellungen	DIP	OFF (Standard)	ON
Gehelst-Unscharf (Eingänge unverdichtet)	1	ein	aus
Eingangspolarität am Gehelst-Unscharf zu aktivieren		high (+12 V)	low (0 V)
PIR-Empfindlichkeit	2		→Kapitel 5.3
	3		

6. Inbetriebnahme

1. Stromversorgung einschalten.
2. 30 s warten bis der Melder bereit ist (→LED-Signalisierung während Startup-Phase: Abb. 8/A oder 8/E abhängig von der Eingangsspannung an U und WT und DIP1). In den Betriebszuständen entsprechend Abb. 8/E ist der Melder nach Startup-Phase für 3 Minuten im Autowalktest (→Alarm-Signalisierung: Abb. 8/F anstatt 8/B).

- Für längere Gehelstzeilen Unscharf- und Gehelstmodus aktivieren (→Kapitel 5.1 und 5.2).

- Zum Ausschalten der LED-Signalisierung während Startup- und Autowalktestphase nach dem Einschalten des Melders entweder U- oder WT-Stromeingang hin- und herschalten.

3. Gehelst auf Normalauslösung im ganzen Wirkbereich des Melders (Abb. 1, 2, 12, 13) durchführen. Der Melder muss auch beim Durchqueren der Randzone Alarm auslösen (Abb. 8/B bzw. 8/F).

- LED-Signalisierungen für die unterschiedlichen Ereignisse beachten (→Abb. 8).

7. Betrieb und Wartung

7.1 Funktionsüberwachung (Selbsttest)

Ein Selbsttest wird während der Startup-Phase durchgeführt. Bei einer Fehlfunktion wird das Alarm-Relais offen gehalten. Falls Unscharf- und Gehelstmodus aktiviert sind, wird die Fehlfunktion entsprechend Abb. 8 signalisiert.

7.2 Speicher-Anzeigen

Ein in der letzten Scharfperiode erzeugter Alarm wird gespeichert. Bei darauf aktiviertem Unscharf und deaktiviertem Gehelstmodus wird ein gespeicherter Alarm angezeigt (Abb. 8/G). Mit der nächsten Scharfschaltung wird der Alarm-Speicher zurückgesetzt.

7.4 Plombieren des Melders
Wenn das Plombieren des Melders vorgeschrieben ist, auf der Oberseite des Melders Klebefolien über der Fuge zwischen Melderboden und Deckel anbringen.

7.5 Wartung
Melder regelmäßig (min. einmal pro Jahr) auf Funktion (Gehelst durchführen) und Verschmutzung sowie Befestigung prüfen. Melder gegebenenfalls reinigen bzw. befestigen.
Bei Störungen: <http://www.service.vanderbiltindustries.com/>.

9. Optionen
9.1 Vorhang-Spiegel PO-C20/30
Vorhang-Spiegel bilden mit ihren überlappenden Wirkzonen einen durchsteig sicheren Überwachungsbereich.
1. Melder öffnen (→Kapitel 3).
2. Weitwinkel-Spiegel an der Vorrichtung (Abb. 11/0) aus dem Deckel drehen (gegebenenfalls unterhalb der Vorrichtung mit einem Schraubendreher aushebeln) und durch einen Vorhang-Spiegel ersetzen.
3. Gehelst durchführen (→Kapitel 6).

9.2 Pet Clip PO-CL (nur PDM-H12)
Durch das Installieren eines Pet-Clips kann die Erkennung von Kleintieren unterdrückt werden (→Anleitung „Pet-Clip“). Bei Verwendung des Pet-Clip verliert der Melder seine Konformität mit EN50131-2-2 Grad 2. Soll die Anlage nach VdS errichtet werden, so darf der Pet-Clip nicht verwendet werden. Der Detektorbereich wird durch Verwendung des Pet-Clips nicht verändert (siehe Abb. 1).
Bei Verwendung eines Vorhang-Spiegels ist der Pet-Clip nicht geeignet.

9.3 Montagehalter PZ-MBG2
Bei Verwendung des PZ-MBG2 verliert der Melder seine Konformität mit EN50131-2-2 Grad 2. Soll die Anlage nach VdS errichtet werden, so darf der Montagehalter nicht verwendet werden.
10. Technische Daten

Anschlüsse	→ Abb. 7
Energieversorgung	DC 9...16 V (DC 12 V nominal)
Max. Welligkeit	1 V _{SS}
Stromaufnahme	
Ruhezustand	2,5 mA (rms), 2,8 mA (max peak)
LED an	4,4 mA (rms), 4,7 mA (max peak)
Anlaufzeit	30 s
Betriebstemperatur	-10 °C...+55 °C
Lagertemperatur	-20 °C...+60 °C
Luftfeuchtigkeit	< 95 %rF, nicht betauend
Gehäuseschutzart	IP41/IK02
Steuereingänge	V _{max,max} = 1,5 V V _{Vpp,max} = 3,5 V R _{Ein,ext} (intern) = 470 kΩ
Belastbarkeit Ausgänge	30 V DC/0,1 A
Widerstände	R _i 4,7 kΩ ±5%, 250 mW R _{Ext} 4,7 kΩ ±5%, 250 mW
Zulassung EN50131-2-2	Grade 2
Umweltklasse EN50130-5	Klasse II
VdS 2312	Klasse B
VdS 2110	Klasse II

NF 4337	
--------------------------	--

Weitere Anforderungen von NF & A2P

NF & A2P Zertifikat 2 Schilde Nr. 2622200002B0, 2622200002A0
Repository NF324-H58

EN50131-2-2 Grade 2
Class II-Umgebung
Zertifizierungsstelle:
CNPP Cert.: www.cnpp.com
AFNOR Certification: www.afnor.org

4.5 Overview of settings	DIP	OFF (default)	ON
Walk test/unset (non-wired inputs)	1	On	Off
Input polarity to activate Walk test /unset		High (+12 V)	Low (0 V)
PIR sensitivity	2		→Chapter 5.3
	3		

6. Commissioning

1. Switch on the power supply.
2. Wait 30 s until the detector is ready (→LED signals during start-up phase: Fig. 8/A or 8/E depending on the input voltage at U and WT and DIP1). In the operating states shown in Fig. 8/E, the detector performs the autowalk test for 3 minutes at the end of the start-up phase (→alarm signaling: Fig. 8/F instead of 8/B).

- For longer walk test times, activate the unset and walk test modes (→Sections 5.1 and 5.2).

- To deactivate LED signalling during the start-up and autowalk test phases, switch either the U or WT control input back and forth after switching on the detector.

3. Carry out a walk test to check that an alarm is triggered throughout the entire effective range of the detector (Fig. 1, 2, 12, 13). The detector must also trigger an alarm when the peripheral zones are crossed (Fig. 8/B and 8/F).

- Pay attention to the LED signals for the various events (→Fig. 8).

7. Operation and maintenance

7.1 Function monitoring (selftest)

A selftest is performed during the start-up phase. In the event of a malfunction, the alarm relay is kept open. If the unset and walk test modes are activated, the malfunction is signalled as shown in Fig. 8.

7.2 Memory displays

An alarm that was generated during the last set period is stored in the memory. A stored alarm is then displayed when unset mode is activated and walk test mode is deactivated (Fig. 8/G). The next time the status of the system changes to "set", the alarm memory is reset.

7.4 Sealing the detector

If there is a requirement for the detector to be sealed, stick the adhesive seal over the joint between the detector base and the cover on the top of the detector.

7.5 Maintenance

Check the detector regularly (at least once a year) to ensure that it is functioning correctly (by carrying out a walk test), that it is free of dirt and that it is securely attached. If necessary, clean and/or secure the detector.

8. Faults

In case of faults: <http://www.service.vanderbiltindustries.com/>.

9. Options

9.1 Curtain Mirror PO-C20/30

With their overlapping effective zones, curtain mirrors create a secure coverage area.
1. Open the detector (→ Section 3).
2. Twist the wide-angle mirror located on the device (Fig. 11/0) to remove it from the cover (if necessary, lever it out from under the device using a screwdriver) and replace it with a curtain mirror.

3. Carry out a walk test (→ Section 6).

9.2 Pet Clip PO-CL (PDM-H12 only)

Pet immunity (i.e. the ability of the equipment to ignore small animals) can be enabled by installing a pet clip (→ "Pet clip" instructions.). If pet-clip is used the motion detector is no longer EN50131-2-2 grade 2 compliant. The application of the pet-clip does not change the detection area (see Fig. 1).

- The pet clip is not suitable if you are using a curtain mirror.

9.3 Mounting Bracket PZ-MBG2
If PZ-MBG2 is used the motion detector is no longer EN50131-2-2 grade 2 compliant.
10. Technical data

Connections	→Fig. 7
Power supply	DC 9...16 V (DC 12 V nominal)
Max. ripple	1 V _{SS}
Current consumption	
Idle state	2,5 mA (rms), 2,8 mA (max peak)
LED ON	3,4 mA (rms), 4,7 mA (max peak)
Start-up time	30 s
Operating temperature	-10 °C...+55 °C
Storage temperature	-20 °C...+60 °C
Air humidity	< 95 %RH, non-condensing
Housing protection category	IP41/IK02
Control inputs	IP41/IK02* V _{max,max} = 1,5 V V _{Vpp,max} = 3,5 V R _{Ext,ext} (internal) = 470 kΩ
Load rating of outputs	DC 30 V/0,1 A
Resistors	R _i 4,7 kΩ ±5%, 250 mW R _{Ext} 4,7 kΩ ±5%, 250 mW
EN50131-2-2 approval	Grade 2
EN50130-5 environmental class	Class II
VdS 2312	Class B
VdS 2110	Class II

NF 4337	
--------------------------	--

Further requirements of NF&A2P

NF & A2P certificate 2 shields No. 2622200002B0, 2622200002A0
Repository NF324-H58

EN50131-2-2 Grade 2
Class II environment
Certifying body:
CNPP Cert.: www.cnpp.com
AFNOR Certification: www.afnor.org

4.4 Vue d'ensemble des paramètres	DIP	OFF (Standard)	ON
Test de marche/Hors surveillance (entrées non câblées)	1	Fonctions acti-ves	Fonctions inactives
Polarité d'entrée pour activer Test de marche/Hors surveillance		high (+12 V)	low (0 V)
Sensibilité PIR	2		→ Chapitre 5.3
	3		

6. Mise en service

1. Mettre sous tension.
2. Attendre 30 s que le détecteur soit prêt (→ indication LED pendant la phase de démarrage : fig. 8/A ou 8/E selon la tension d'entrée sur U et WT et DIP1). Dans les modes de fonctionnement indiqués sur la fig. 8/E, le détecteur est en mode Test de marche pendant 3 minutes après la phase de démarrage (→signalisation d'alarme : fig. 8/F au lieu de 8/B).

- Pour des temps de Test de marche plus longs, activer le mode Hors surveillance (U) et Test de marche (WT) (→ chapitres 5.1 et 5.2).

- Pour désactiver l'indicateur LED pendant les phases de démarrage et de test de marche automatique après la mise en route du détecteur, activer ou désactiver l'entrée de commande U ou WT.

3. Réaliser un test de marche vérifiant que l'alarme se déclenche dans toute la zone de couverture périphérique (fig. 1, 2, 12, 13). Le détecteur doit aussi déclencher une alarme lors du franchissement des zones limitrophes (fig. 8/B ou 8/F).

- Observer les indicateurs à LED pour les différents événements (→fig. 8).

7. Utilisation et maintenance

7.1 Surveillance avec l'autotest

Un autotest est effectué pendant la phase de démarrage. En cas de dysfonctionnement, le relais d'alarme reste ouvert. Si les modes Hors surveillance (U) et Test de marche (WT) sont activés, le dysfonctionnement est signalé conformément à la fig. 8.

7.2 Attelage de la mémoire

Une alarme déclenchée lors de la dernière période en mode "En surveillance" est mémorisée. Si par la suite le mode "Hors surveillance" est activé et le mode "Test de marche" désactivé, une alarme mémorisée s'affiche (fig. 8/G). La commutation suivante en mode "En surveillance" réinitialise la mémoire d'alarme.

7.4 Pose de scellé sur le détecteur

Si la pose de scellé sur le détecteur est obligatoire, apposer le scellé sur la partie supérieure du détecteur au-dessus du joint entre le fond du détecteur et le couvercle.

8. Dépannement

7.5. Entretien
Contrôler régulièrement (au moins une fois par an) le fonctionnement du détecteur (effectuer un test de marche), son état de propreté et sa fixation. Si nécessaire, nettoyer ou refixer le détecteur.

En cas de problèmes: <http://www.service.vanderbiltindustries.com/>.

9. Options

9.1 Miroir Rideau PO-C20/30

Grâce à leurs zones de couverture qui se chevauchent, les miroirs en rideau offrent une zone de surveillance plus fiable.
1. Ouvrir le détecteur (→ chapitre 3).
2. Faire pivoter le miroir grand angle sur le support (fig. 11/0) pour le retirer du couvercle (en faisant lever si nécessaire sous le support à l'aide d'un tournevis) et le remplacer par un miroir rideau.

3. Effectuer un test de marche (→ chapitre 6).

9.2 Pet Clip PO-CL (seulement sur PDM-H12)

Avec l'installation d'un Pet-Clip, il est possible de s'immuniser contre la détection d'animaux de petite taille (→ Instruction "Pet-Clip"). Lorsque le Pet-Clip est utilisé, il n'est alors plus conforme au grade 2 de la norme EN50131-2-2. La mise en place du clip anti-animaux ne change pas la couverture de détection (voir Fig. 1).

- Le Pet-Clip ne convient pas en présence d'un miroir rideau.

9.3 Route de fixation PZ-MBG2
Grâce à la rotule PZ-MBG2 est utilisée pour fixer le détecteur, il n'est alors plus conforme au grade 2 de la norme EN50131-2-2.
10. Données techniques

Connexions	→ Fig. 7
Alimentation	DC 9...16 V (DC 12 V nominal)
Max. ondulation	1 V _{SS}
Consommation	
Au repos	2,5 mA (rms), 2,8 mA (pointe maxi)
LED allumées	3,4 mA (rms), 4,7 mA (pointe maxi)
Durée de mise en service	30 s
Température de service	-10 °C...+55 °C
Température de stockage	-20 °C...+60 °C
Humidité de l'air	< 95 % rel., sans condensation
Classe de protection du boîtier	IP41/IK02*
Entrées de commande	V _{max,max} = 1,5 V V _{Vpp,max} = 3,5 V R _{Ext,ext} (interne) = 470 kΩ
Capacité de charge des sorties	30 V DC/0,1 A
Résistances	R _i 4,7 kΩ ±5 %, 250 mW R _{Ext} 4,7 kΩ ±5 %, 250 mW
Homologation EN50131-2-2	Grade 2
Classe d'environnement EN50130-5	Classe II
VdS 2312	Classe B
VdS 2110	Classe II

NF 4337	
--------------------------	--

Exigences supplémentaires de NF&A2P

Certificat NF&A2P 2 boucliers n° 2622200002B0, 2622200002A0

Référentiel NF324-H58
EN50131-2-2 Grade 2, Classe d'environnement II
Organisme certificateur:
CNPP Cert.: www.cnpp.com
AFNOR Certification: www.afnor.org

4.4 Panoramica delle impostazioni	DIP	OFF (Standard)	ON
Walk test/dismarmo (ingressi non cablati)	1	ON	OFF
Polarità d'ingresso per attivare walk test/dismarmo		high (+12 V)	low (0 V)
Sensibilità PIR	2		→Capitolo 5.3
	3		

6. Messa in servizio

1. Accendere l'alimentatore.
2. Attendere 30 s finché il rivelatore è pronto (→segnalazione LED nel corso della fase di start-up: fig. 8/A o 8/E. In funzione della tensione in ingresso su modo disarmato e WT e DIP1). Negli stati operativi corrispondenti alla fig. 8/E, dopo la fase di start-up il rivelatore è per 3 minuti in fase di autowalktest (→segnalazione di allarme: fig. 8/F invece di 8/B).

- Per tempi di walk test più lunghi attivare modo disarmato e walk test (→capitolo 5.1 e 5.2).

- Per disattivare la segnalazione LED nel corso della fase di start-up e autowalktest dopo l'accensione del rivelatore, commutare l'ingresso di controllo modo disarmato o WT.

3. Eseguire i walk test per controllare che l'allarme scatti nell'intera area effettiva del rivelatore (fig. 1, 2, 12, 13). Il rivelatore deve far scattare l'allarme anche all'attraversamento delle zone periferiche (fig. 8/B ovv. 8/F).

- Prestare attenzione alle segnalazioni LED per i diversi eventi (→fig. 8).

7. Esercizio e manutenzione

7.1 Controllo del funzionamento (autotest)

Nel corso della fase di start-up viene eseguito un autotest. In caso di disfunzione il relè di allarme rimane aperto. Se sono attivi i modi disarmato e walk test, la disfunzione viene segnalata conformemente alla fig. 8.

7.2 Visualizzazioni della memoria

Un allarme generato nell'ultimo periodo di inserimento viene memorizzato. Un allarme memorizzato viene poi visualizzato con il modo disarmato attivato e il modo walk test disattivato (fig. 8/G). La memoria di allarme viene razzettata quando il sistema viene armato nuovamente.

7.4 Piombatura del rivelatore

Se è prescritta la piombatura del rivelatore, applicare un piombino adesivo sul lato superiore del rivelatore, sulla fessura tra base del rivelatore e copercchio.

7.5 Manutenzione

Controllare il funzionamento del rivelatore a intervalli di tempo regolari (eseguire un walk test come minimo una volta all'anno), verificarne il fissaggio e l'eventuale imbrattamento. Eventualmente pulire ovv. fissare il rivelatore.

8. Guasti

In caso di guasti: <http://www.service.vanderbiltindustries.com/>.

9. Opzioni

9.1 Specchio a tenda PO-C20/30

Grazie alle zone effettive sovrapposte, gli specchi a tenda consentono di ottenere un'area di copertura sicura.
1. Aprire il rivelatore (→ capitolo 3).
2. Estrarre dal copercchio lo specchio grandangolare ruotandolo in corrispondenza del dispositivo (fig. 11/0) (eventualmente fare leva con un cacciavite sotto al dispositivo) e sostituirlo con uno specchio a tenda.

3. Eseguire un walk test (→ capitolo 6).

9.2 Pet Clip PO-CL (solo PDM-H12)

Installando un Pet-Clip è possibile sopprimere l'individuazione di animali di piccola taglia (→ istruzioni "Pet-Clip"). Se viene utilizzato il Pet-Clip il rivelatore non è più a norma con EN50131-2-2 grado 2. L'applicazione della Pet-Clip non modifica l'area di rilevamento (vedi fig. 1).

- Il Pet-Clip non è idoneo in caso di impiego di uno specchio a tenda.

9.3 Supporto di montaggio PZ-MBG2
Se viene utilizzato il PZ-MBG2 il rivelatore non è più a norma con EN50131-2-2 grado 2.
10. Scheda tecnica

Allacciamenti	→Fig. 7
Alimentazione elettrica	DC 9...16 V (DC 12 V nominale)
Massima ondulazione	1 V _{SS}
Absorbimento di corrente	
Stato di riposo	2,5 mA (rms), 2,8 mA (picco max)
LED ON	3,4 mA (rms), 4,7 mA (picco max)
Tempo di avviamento	30 s
Temperatura di esercizio	-10 °C...+55 °C
Temperatura di stoccaggio	-20 °C...+60 °C
Umidità dell'aria	< 95 % rF, senza condensazione
Protezione dell'alloggiamento	IP41/IK02*
Ingressi di controllo	V _{max,max} = 1,5 V V _{Vpp,max} = 3,5 V R _{Ext,ext} (interno) = 470 kΩ
Carico ammissibile uscite	DC 30 V/0,1 A
Resistenze	R _i 4,7 kΩ ±5 %, 250 mW R _{Ext} 4,7 kΩ ±5 %, 250 mW
Omologazione EN50131-2-2	Grade 2
Classe ambientale EN50130-5	Classe II
VdS 2312	Classe B
VdS 2110	Classe II

* Classe di protezione dell'alloggiamento in installazioni IMQ: IP40/IK04.

NF 4337	
--------------------------	--

Ulteriori requisiti di NF & A2P

Certificato NF & A2P 2 crudi n° 2622200002B0, 2622200002A0
Repository NF324-H58

EN50131-2-2 Grade 2, Classe II
Organismo di certificazione:
CNPP Cert.: www.cnpp.com
AFNOR Certification: www.afnor.org

5.4 Visión general ajustes	DIP	OFF (estándar)	ON
Test de paseo/desarmado (entradas no cableadas)	1	Encendido	Apagado
Polaridad de la entrada para activar test de paseodesarmado		Alto (+12 V)	Bajo (0 V)
Sensibilidad PIR	2		→Apartado 5.3
	3		