

GUIDE TECHNIQUE

DÉTECTEUR DE MOUVEMENT INFRA-ROUGE SUR SUPPORT ORIENTABLE



Caractéristiques techniques

Matériau	PC-ABS RAL 7010
Protection	IP 55 après pose + Protection UV
Dimensions	55 mm (58 avec vis latérale) x 54 mm x 44.5 mm

Caractéristiques électriques et connectiques

<i>Tension d'alimentation du réseau DALI</i>	
Consommation	< 0.2 W
Câbles	section de 0.08 à 1.3 mm ²

Référence	Depagne
Détecteur de mouvement infra-rouge sur support orientable pour gestion par des ballasts DALI	590 484 00

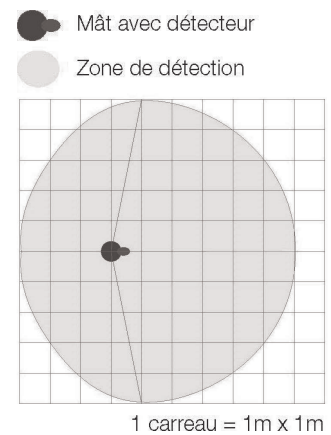
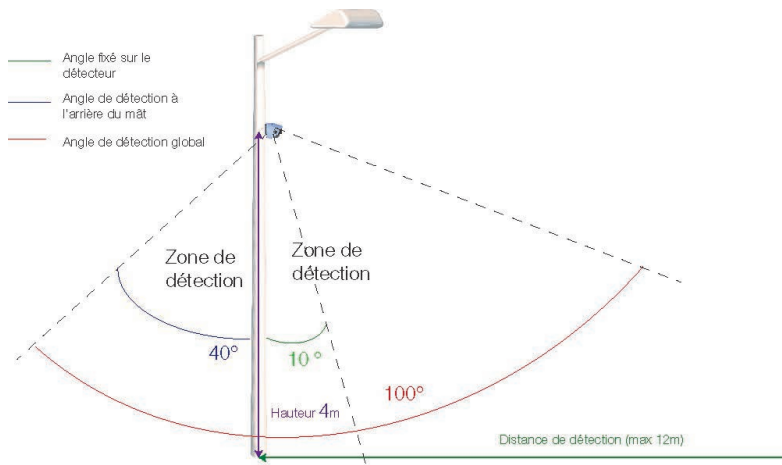
Détecteur	
Réglage d'angle	entre 10° et 40° par rapport à l'axe vertical (précision de 5°)
Distance de détection	12 m maximum
Vitesse de détection	0.5 m/s à 1.5 m/s
Différence de T° entre la cible et l'environnement	4°C

Environnement

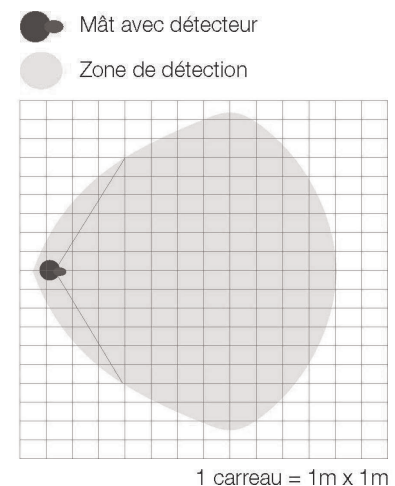
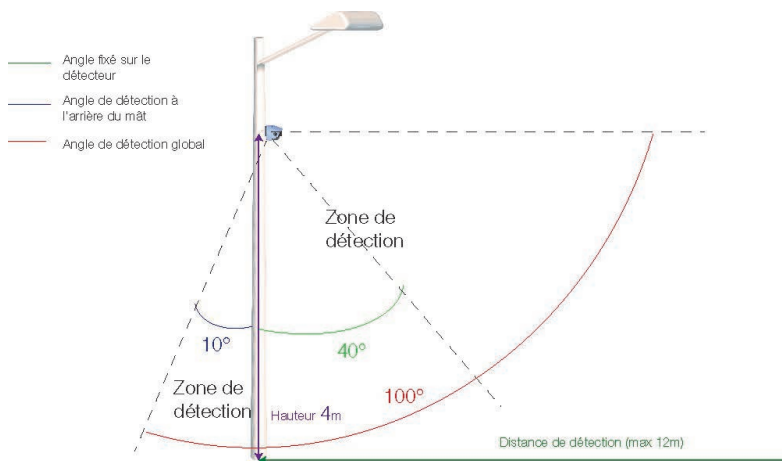
Température stockage	- 20°C à + 70°C
Température utilisation	- 20°C à + 60°C
Humidité	95 %

EXEMPLES D'ORIENTATION

Orientation avec un angle de 10° :



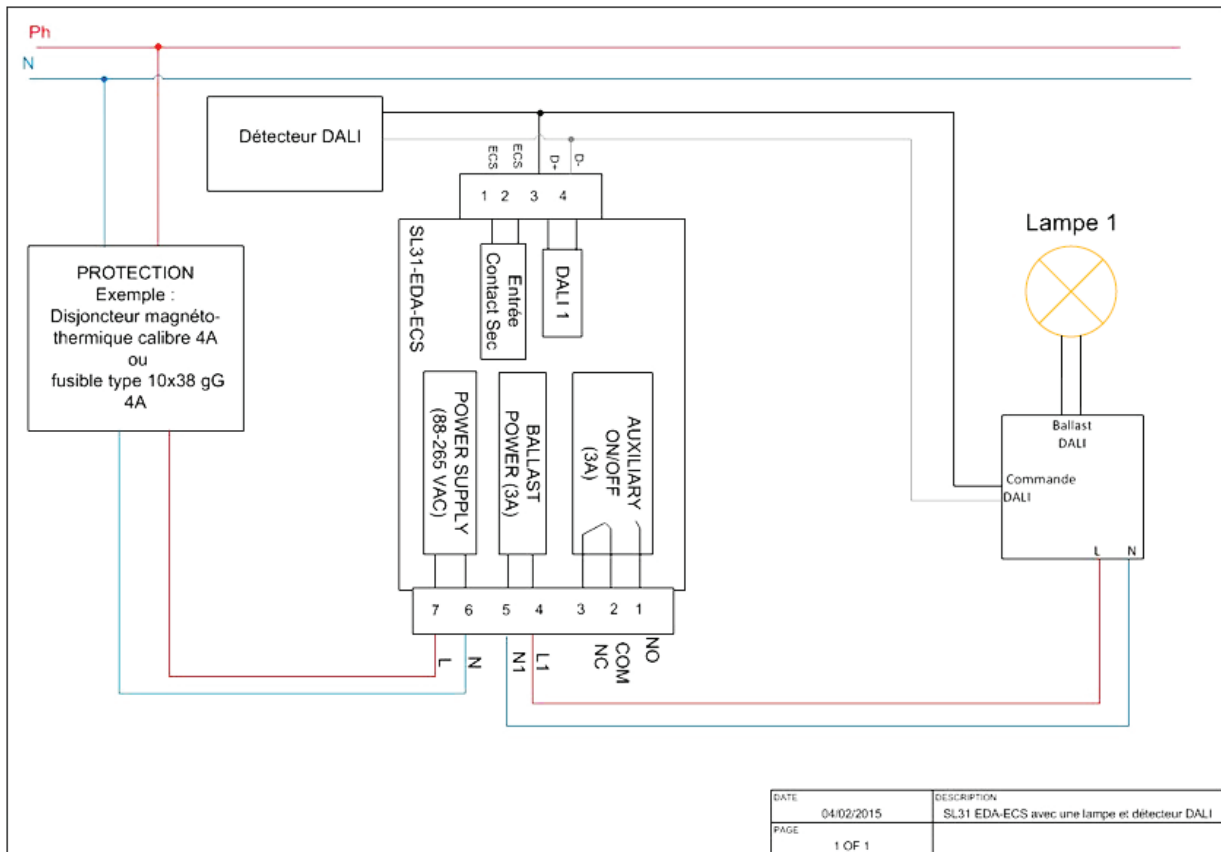
Orientation avec un angle de 40° :



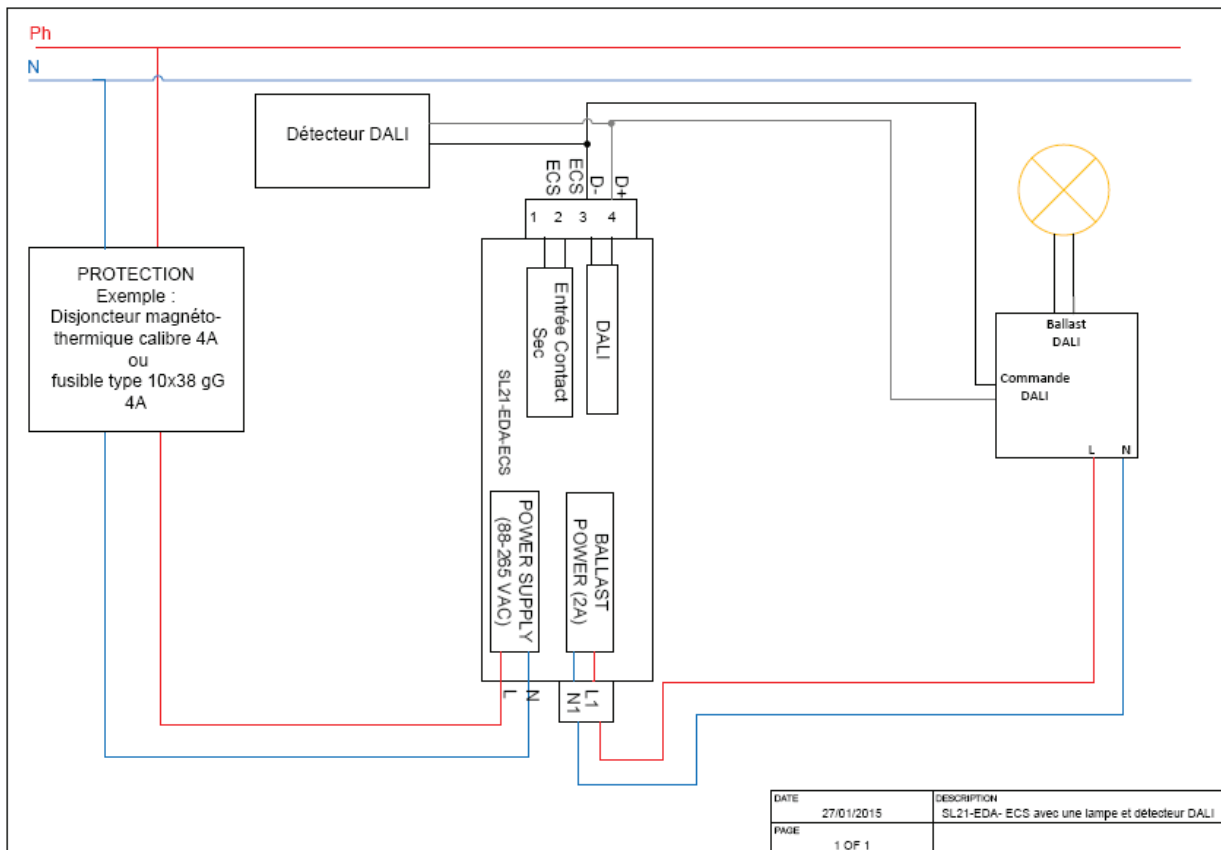
EXEMPLES DE CÂBLAGE

Ces schémas de câblage ne sont que des exemples de ce qu'il est possible de faire et ne correspondent pas forcément à votre installation. Pour toute question, merci de contacter notre support technique.

Exemple 1 :



Exemple 2 :



NOTICE DE POSE

DÉTECTEUR DE MOUVEMENT INFRA-ROUGE SUR SUPPORT ORIENTABLE

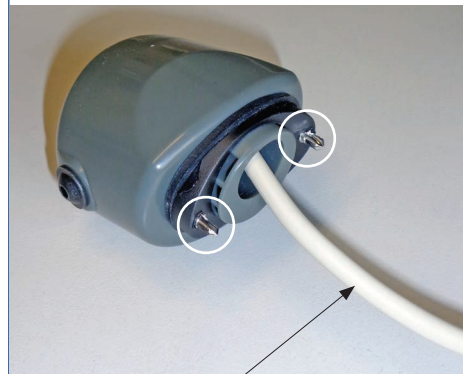


Référence	Depagne
Détecteur de mouvement infra-rouge sur support orientable pour gestion par des ballasts DALI	590 484 00

COMPOSITION

2 vis auto-perceuse INOX
Ø 3.9 mm - longueur 19 mm

Joint d'étanchéité galbé



5 m de câble RoHS 2 x 0.5²

Joint d'étanchéité plat

POSITION DU NIVEAU

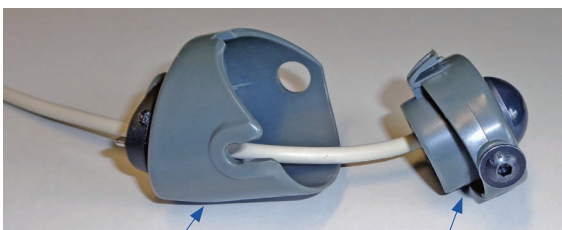
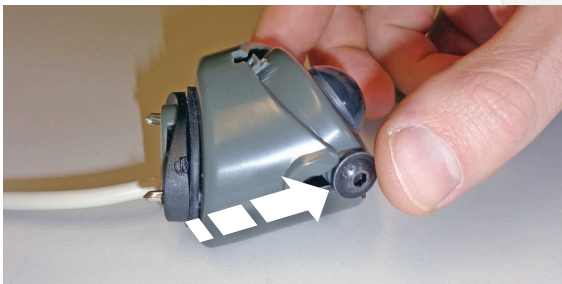
1 x Ø26 mm

GABARIT DE PERÇAGE éch. 1:1

2 x Ø2,5 mm (entraxe 35 mm)

01 PRÉPARATION DE L'EMBASE

Déclipser la partie mobile de la partie fixe :
POUSSER la vis pour la sortir du logement.



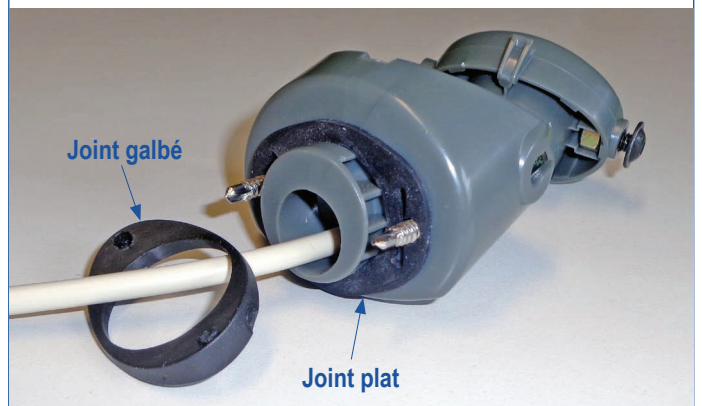
PARTIE FIXE

PARTIE MOBILE

02 CHOIX DU JOINT (PLAT OU GALBÉ)

SURFACE PLANE :

Retirez le joint d'étanchéité galbé
(le couper ou le faire coulisser le long du câble)



SURFACE COURBÉE :

Conserver les 2 joints

03 PRÉPARATION DE LA SURFACE DE POSE

1. Perçer le trou Ø26 et les 2 trous Ø2,5

UTILISER LE GABARIT DE PERÇAGE échelle 1:1 RECTO/VERSO AU CENTRE DE CETTE NOTICE

2. Passer les 5 m de câble par le trou Ø26

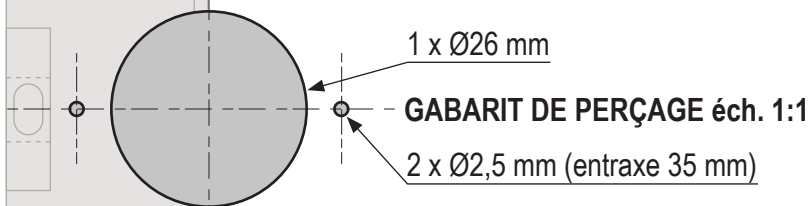


04 FIXATION DE LA PARTIE FIXE

Positionner la partie fixe avec les 2 vis auto-perçuse puis serrer les vis.



POSITION DU NIVEAU

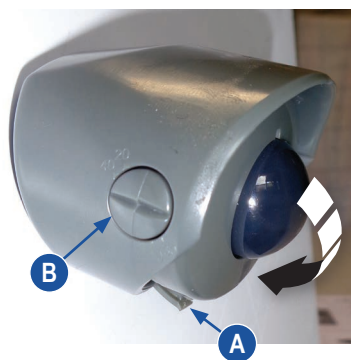


05 REMISE EN PLACE DE LA PARTIE MOBILE

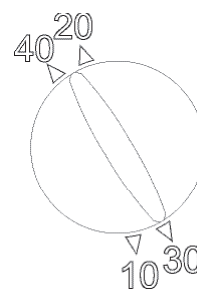
1. Remettre en place la partie mobile
2. Clipser au niveau de la vis



06 RÉGLAGES D'ORIENTATION



Axe gradué pour une orientation comprise entre 10° et 40°



1. Régler l'orientation en faisant pivoter la partie mobile.
2. Verrouiller la position en serrant la vis latérale droite.

ASTUCES !

- A. Retour en position initiale : actionner la languette à l'aide d'un tournevis plat.
- B. Pour reproduire le réglage sur d'autres détecteurs, lire la position sur l'axe gradué.