

## FRANÇAIS

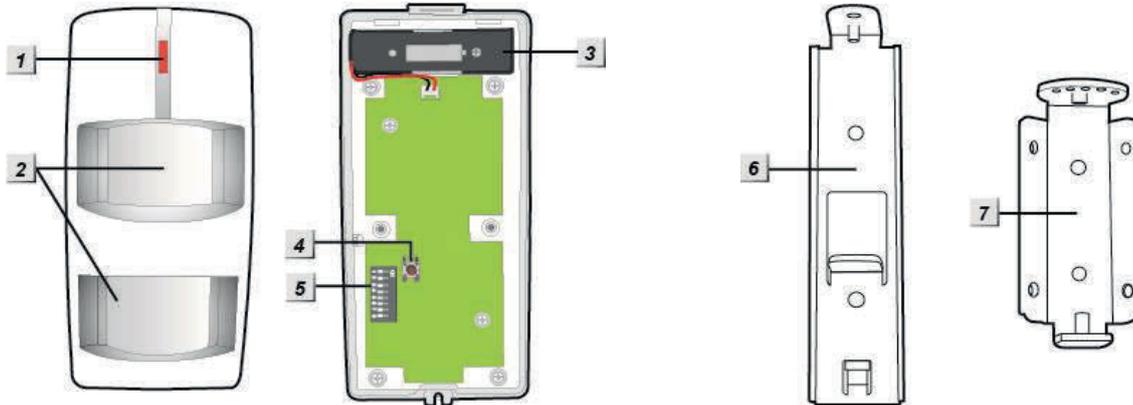
EIR600 est un détecteur pour extérieur avec double capteur de mouvement passif à infrarouge (PIR), qui réduit au minimum les risques de fausses alarmes provoquées par des animaux de petite taille, des voitures ou d'autres causes extérieures.

Le contrôle de la sensibilité et le réglage automatique de la température assurent des performances optimales, indépendamment des changements de l'environnement ou des interférences externes.

En plus, la portée de détection réglable s'adapte à chaque environnement d'installation.

### Identification des pièces

Le détecteur est formé de deux parties : couvercle et base. Le couvercle contient tous les composants électroniques et optiques, tandis que la base permet la fixation. La base est dotée de parties prédécoupées pour les trous qui permettent l'installation sur une surface plane ou dans un angle, grâce à l'étrier pivotant (rotule) fourni.



**Vue de face**

**Vue interne**

#### 1. Touche Test et LED

C'est la touche de Test et l'indicateur LED. Comme touche Test, elle est utilisée pour tester les fonctions radio et pour l'apprentissage de la centrale du système. Comme indicateur LED, elle est utilisée pour montrer l'état du système.

– Pour entrer en mode Test, appuyer une fois sur la touche en mode normal. La LED s'allume pendant deux secondes, indépendamment de la détection d'un mouvement.

#### 2. Double senseur

#### 3. Logement des batteries

Pour deux batteries au lithium AA 3,6 V.

#### 4. Interrupteur tamper anti-sabotage

Le détecteur est protégé contre n'importe quelle tentative d'ouverture du couvercle.

#### 5. Groupe DIP Switch

Il contient 8 DIP Switch pour configurer les niveaux des fonctions et de la sensibilité de détection.

#### 6. Bras de l'étrier

#### 7. Étrier pivotant

### Indicateur LED

En mode de fonctionnement normal, la LED clignote pour indiquer la transmission du signal dans les situations suivantes :

- Quand le mouvement est détecté avec batterie épuisée.
- Quand le couvercle est ouvert et l'interrupteur tamper est activé.
- Quand un mouvement est détecté, si la condition de sabotage persiste.
- Quand un mouvement est détecté en mode Test.
- Quand on appuie sur la touche Test dans des conditions de sabotage ou si la batterie du dispositif est épuisée.

La LED ne clignote pas si le tamper est fermé, la batterie est épuisée et le détecteur n'est pas en mode Test.

La LED clignote pour montrer la transmission d'un signal et clignote vite deux fois quand elle reçoit un signal de confirmation de l'unité.

### Mode Test

En appuyant une fois sur la touche Test le détecteur entre en mode Test. En mode Test, le temps de repos (voir ci-dessous) est exclu et l'indicateur LED s'allume pendant deux secondes, sans tenir compte de la détection d'un mouvement. Le détecteur sort du mode Test de façon automatique trois minutes après et revient en mode normal.

Pour mettre le détecteur en mode Test constant, positionner le DIP switch 1 ; consulter la *Table des positions des DIP switch*.

#### <NOTE>

En cas de rayonnement solaire directe, la LED allumée pourrait être peu visible. Dans ces cas il est conseillé d'utiliser la fonction Walk Test, détectant les alarmes arrivées dans la centrale ou sur la APP Installateur.

### Batterie

- Le détecteur est alimenté par deux batteries au lithium AA 3,6 V.
- Le détecteur peut détecter si la tension des batteries est faible. Dans ce cas, un signal de batterie épuisée est envoyé à la centrale avec les autres données, afin que la centrale affiche l'état relatif.

#### Pour remplacer les batteries :

**I<sup>ère</sup> étape** : Exclure provisoirement l'alarme tamper avec les interfaces de programmation (portail, APP ou panneau de contrôle local).

**II<sup>ème</sup> étape** : Enlever le détecteur de sa position d'installation et dévisser les vis pour ouvrir le couvercle supérieur.

**III<sup>ème</sup> étape** : Enlever les batteries épuisées et appuyer sur la touche Tamper pendant quelques secondes pour décharger complètement le dispositif.

**IV<sup>ème</sup> étape** : Insérer deux nouvelles batteries au lithium AA 3,6 V.

**V<sup>ème</sup> étape** : Revisser le couvercle.

**VI<sup>ème</sup> étape** : Installer de nouveau le détecteur.

**VII<sup>ème</sup> étape** : Activer de nouveau l'alarme tamper. La procédure est terminée.

#### <NOTE>

☞ Pendant le remplacement, il faut éviter d'endommager les contacts du logement des batteries.

### Signal de supervision

- Après l'installation, le détecteur transmet à la centrale de façon automatique les signaux de supervision à intervalles réguliers.
- Si la centrale ne reçoit pas de signal dans un temps déterminé, elle activera une alarme de supervision.

### Sleep Time (temps de repos)

- Le détecteur de mouvement possède un **mode "repos"** d'environ 1 minute pour économiser l'énergie de la pile. Après avoir transmis une première détection de mouvement, le détecteur arrête de transmettre les suivantes pendant 1 minute. Tout mouvement supplémentaire pendant cette période de repos augmente la durée de repos d'une minute. De cette façon, un mouvement continu devant le détecteur de mouvement n'épuisera pas la pile inutilement.

### Fonction double détection

Le détecteur est doté d'une fonction de double détection. Si cette fonction est activée, le détecteur transmet une alarme à la centrale seulement si deux mouvements sont détectés pendant 10 secondes. Si cette fonction est exclue, le détecteur transmet une alarme à la centrale chaque fois qu'un mouvement est détecté.

### Table des positions des DIP Switch

La table suivante montre la fonction de chaque DIP switch. Celui-ci peut être en position ON ou OFF. La position en haut indique ON, la position en bas OFF.

DIP	Position	Fonction
Switch1	ON	Mode Test
	OFF	Mode normal (par défaut)
Switch2	ON	Supervision exclue
	OFF	Supervision activée (par défaut)
Switch3	ON	Détecteur tourné vers le mur
	OFF	Détecteur tourné vers un espace ouvert (aucun mur à 10 m de distance) (par défaut)
Switch4	ON	Détecteur tourné vers un pré (par défaut)
	OFF	Détecteur tourné vers le sol en béton/pierre

DIP		Niveau de sensibilité
Switch5	Switch6	
ON	ON	Bas ; pour animaux de 75 cm / 60 kg
ON	OFF	Moyen ; pour animaux de 60 cm / 40 kg
OFF	ON	Haut ; pour animaux de 45 cm / 30 kg
OFF	OFF	Supérieur; pour animaux de 30 cm / 20 kg
DIP	Position	Fonction
Switch7	ON	Double détection activée (par défaut)
	OFF	Double détection exclue
Switch8	ON	Réservé
	OFF	

### Préparation – Apprentissage du détecteur par la centrale

- Desserrer les vis de fixation et enlever le couvercle.
- Selon les besoins, configurer l'interrupteur de sensibilité comme illustré dans la *Table des positions des DIP Switch*.
- Insérer deux batteries au lithium AA 3,6 V dans le logement des batteries, respectant la polarité.
- La LED clignotera pendant 30 secondes. Le détecteur est en phase d'initialisation. Pendant l'initialisation, le détecteur n'est pas activé. Il est conseillé de ne pas déclencher d'alarmes pendant cette période. Une fois terminée la période d'initialisation, la LED s'éteint et le détecteur est prêt à fonctionner.
- Mettre la centrale en mode d'apprentissage ; pour les détails, consulter le manuel d'instructions de la centrale.
- Appuyer pendant quelques secondes sur la touche Test sur le couvercle frontal.
- Si la centrale reçoit le signal, les informations relatives sont affichées. Pour compléter la procédure d'apprentissage, consulter le manuel d'instructions de la centrale.
- Quand le détecteur a été acquis, mettre la centrale en mode Walk Test (Test mouvement). Maintenir la position choisie du détecteur, appuyer sur la touche Test pour vérifier si cette position est comprise dans le champ de couverture.
- Après avoir vérifié que le contact fonctionne dans la position choisie, procéder avec l'installation.

### Restauration des valeurs d'usine

Si le détecteur n'a pas été acquis correctement par la centrale ou s'il faut l'enlever et l'associer à une autre centrale, il faut utiliser la fonction de restauration des paramètres d'usine pour éliminer les configurations et les données mémorisées dans le détecteur, avant de pouvoir l'associer à une autre centrale.

Pour restaurer les valeurs d'usine :

- Enlever et insérer de nouveau les batteries. **ATTENTION:** la réinitialisation du détecteur doit se réaliser **dans 3 minutes** à partir de l'allumage.
- **L'interrupteur tamper doit être ouvert (débloqué).**
- Rester appuyé sur la touche de fonction pendant 10 secondes et la relâcher quand la caméra émet un signal lumineux.
- Le détecteur a été restauré aux configurations d'usine et toutes les informations précédentes ont été effacées. Le détecteur n'apparaît plus dans la page-écran « Dispositifs ».

**<NOTE>**

Si après une restaurations aux paramètres d'usine le détecteur doit être acquis de nouveau par une centrale, il faut suivre toutes les étapes illustrées dans le paragraphe « Connexion au système », à partir de l'enlèvement des batteries de leur logement.

## Méthode de montage et d'installation

**I<sup>ère</sup> étape :** Effectuer le Walk Test pour vérifier si le détecteur est compris dans la portée et choisir l'installation en angle ou sur une surface plane.

**II<sup>ème</sup> étape :** Desserrer les vis de fixation et enlever le couvercle.

**III<sup>ème</sup> étape :** Installer le détecteur suivant la préférence de l'utilisateur, avec ou sans l'étrier pivotant.

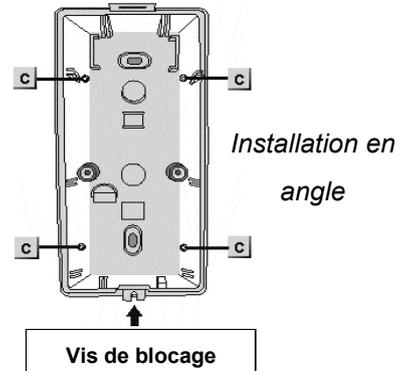
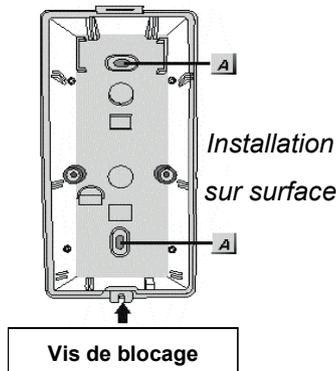
### ● Installation sans étrier pivotant

La base derrière du détecteur est dotée de parties prédécoupées, où la plastique est plus mince, pour permettre le montage. Deux trous prédécoupés (A) sont utilisés pour l'installation murale, tandis que les quatre trous (C) pour l'installation en angle, comme illustré dans la figure suivante.

**<NOTE>**

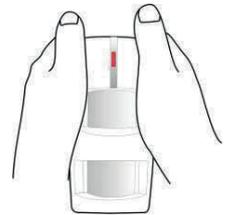
Après avoir percé le trous, vérifier si le dispositif est encore imperméable et si nécessaire remplir les trous avec du silicone, par exemple.

- 1) Percer les trous prédécoupés sur la couverture de la base. Pour l'installation sur surface, utiliser les trous « A ». Pour l'installation en angle, utiliser les trous « C ».
- 2) Utiliser le gabarit pour percer deux trous sur la surface plane ou quatre trous sur la surface de l'angle.
- 3) Insérer les chevilles si l'installation est effectuée dans du plâtre ou des briques.
- 4) Installer la couverture de la base dans les chevilles avec la vis de montage fournie.
- 5) Mettre le couvercle sur la base et enfoncer jusqu'au déclic (comme illustré à droite).
- 6) Serrer la vis de blocage.

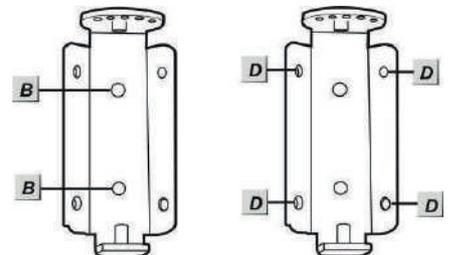


### ● Montage avec étrier pivotant

Un étrier pivotant est fourni avec le dispositif pour rendre l'installation plus flexible. L'étrier pivotant doit être fixé à une surface/un angle et à un bras de l'étrier qui sera fixé au détecteur. Une fois installé, le détecteur peut être séparé facilement de l'étrier, pour remplacer les batteries, par exemple, et puis fixé de nouveau aussi facilement. Il permet aussi de régler le détecteur horizontalement, pour améliorer la couverture.



- 1) Utiliser l'étrier pivotant comme gabarit, percer les trous où nécessaire, selon le type d'installation : 2 trous en position B pour l'installation sur surface, 4 trous en position D pour l'installation en angle.
- 2) Insérer les chevilles si l'installation est effectuée dans du plâtre ou des briques.
- 3) Visser l'étrier pivotant dans les chevilles avec le côté plat contre le mur. Le bras de l'étrier doit être tourné vers l'installateur, avec la rotule en haut.
- 4) Serrer le bras de l'étrier au couvercle de la base du détecteur avec les côtés pointus en direction opposée par rapport au détecteur, avec la rotule en haut.
- 5) Fixer le détecteur aux crochets de l'étrier pivotant.
- 6) Régler l'angle de détection en positionnant le bras de l'étrier sur l'un des deux trous au sommet de l'étrier pivotant et serrer la vis supérieure, comme illustré dans la figure.

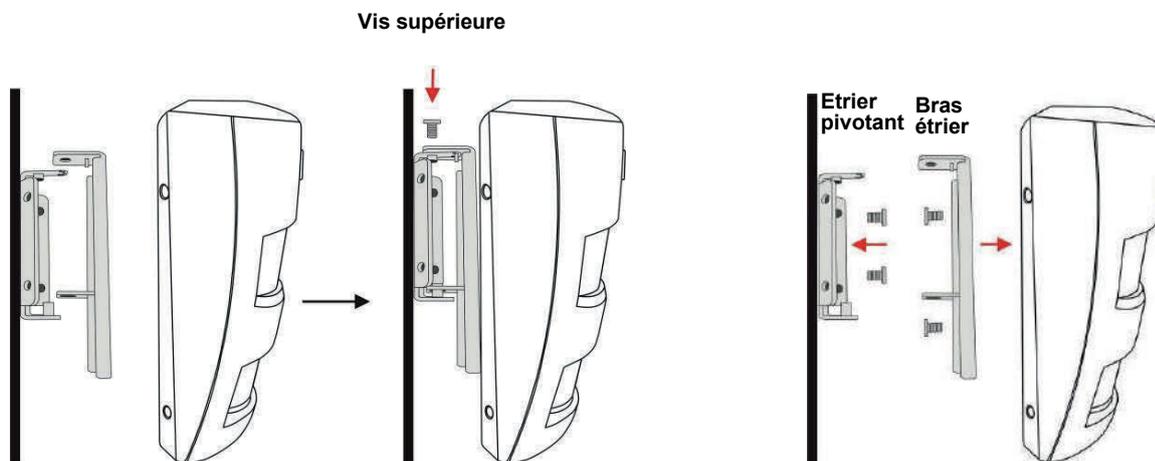


**IV<sup>ème</sup> étape :** Appuyer une fois sur la touche Test pour entrer en mode Test. Se déplacer à l'intérieur de la zone à protéger pour vérifier si la couverture est appropriée. Chaque fois qu'un mouvement est détecté la LED s'allumera pendant deux secondes pour confirmer.

**V<sup>ème</sup> étape :** Quand le champ de couverture de détection est considéré comme suffisant, l'installation est complétée.

**<NOTE>**

Le détecteur est doté d'un logement pivotant externe qui peut être réglé horizontalement ; sa couverture de 110° peut donc changer de 0° à 180°.

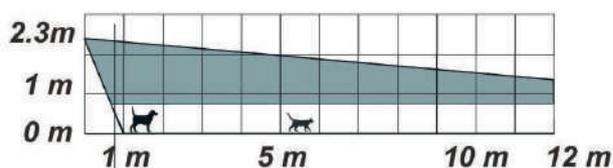


## Recommandations pour l'installation

Installer le détecteur dans les positions suivantes :

- 2,3 m (mesurés à partir du fond du dispositif) du sol, pour obtenir les meilleures performances.
- Dans un angle, pour élargir le champ visuel.
- Positionnez le détecteur de manière à contrôler la zone de passage d'un éventuel intrus.
- Une surface ou un angle inaccessible aux animaux.
- Si installé à 2,3 m du sol le détecteur a une portée de 12 mètres.

**Diagramme de couverture**



## Limitations :

- Ne pas installer le détecteur à un endroit directement exposé à la lumière du soleil.
- Éviter d'installer le détecteur à des endroits sujets à de brusques changements de température, par exemple climatiseurs et radiateurs.
- Éviter les obstacles de taille importante dans la zone de détection.
- Ne pas diriger directement le détecteur vers des sources de chaleur (feux ou chaudières) ou au dessus de radiateurs.
- Enlever de la zone de détection toutes les surfaces qui réfléchissent la lumière et toutes les étendues d'eau.
- Ne pas essayer de démonter ou modifier l'unité.

## <NOTES IMPORTANTES>

- ☞ Régler les dip switch en fonction de la position d'installation du détecteur pour optimiser ses performances. Si les configurations des Dip Switch ne sont pas appropriées pour l'installation, les fonctions du détecteur seront altérées, de fausses alarmes pourraient se déclencher ou le mouvement pourrait ne pas être détecté.
- ☞ Le détecteur est directif et résulte plus efficace dans la détection d'intrus qui traversent la zone de détection. Il est moins sensible pour les mouvements dirigés vers le détecteur.
- ☞ Pour optimiser les performances, ajuster la hauteur d'installation du détecteur en fonction de la taille de l'animal le plus grand de la maison. Dans le cas de chiens de taille supérieure à la moyenne, monter le détecteur plus haut.
- ☞ Si installé à une hauteur de 2,3 m, sous le détecteur il y a un angle mort d'1 m environ ; cet angle mort augmente si le détecteur est installé plus haut que 2,3 m ; il se réduit s'il est monté plus bas que 2,3 m.
- ☞ Il est conseillé de monter le détecteur à la hauteur de 2,3 m, pour optimiser ses performances. En cas de changement de la hauteur, effectuer un test de détection pour vérifier si le détecteur réussit à détecter les intrus à la hauteur désirée.

## Caractéristiques techniques

- Alimentation : 2 batteries au lithium AA 3,6 V
- Autonomie batteries : 3 ans (valeur typique qui peut changer en fonction de l'utilisation)
- Fréquence radio bidirectionnelle : 868 MHz
- Température de fonctionnement : de -10°C à +45°C
- Dimensions : 68 X 148 X 50 mm
- Degré de protection : IP66
- Poids : 400g

## DECLARATION UE DE CONFORMITE SIMPLIFIEE

Le soussigné, URMET S.p.A., déclare que l'équipement radioélectrique du type DÉTECTEUR INFRAROUGE POUR EXTÉRIEUR AVEC FONCTION PET EIR600 est conforme à la directive 2014/53/UE. Le texte complet de la déclaration UE de conformité est disponible à l'adresse internet suivante: [www.elkron.com](http://www.elkron.com)



**ELKRON**  
Tel. +39 011.3986711 - Fax +39 011.3986703  
[www.elkron.com](http://www.elkron.com) – mail to: [info@elkron.it](mailto:info@elkron.it)

ELKRON est une marque commerciale de **URMET S.p.A.** Via Bologna 188/C – 10154 Torino (TO) Italy  
[www.urmet.com](http://www.urmet.com)