

Installation des Roboguard

In dieser Gebrauchsanweisung wird davon ausgegangen, dass die Roboguard-Basisstation als Empfänger verwendet wird. Falls andere Empfänger verwendet werden, lesen Sie sich bitte den entsprechenden Abschnitt durch.

- Legen Sie fest, wo Sie Ihre Roboguards installieren möchten.
- Installieren Sie die Roboguards einzeln nacheinander.
- Entfernen Sie die Batteriefachabdeckung und ziehen Sie den Batterieschutzstreifen heraus. (Der integrierte Warnsummer beginnt, im „Gehtest-Modus“ zu piepen, verstummt aber nach ca. 20 Minuten wieder.)
- Warten Sie 5 Minuten, damit das Gerät sich setzen kann.
- Montieren Sie den Roboguard direkt mittels den Montagelöchern oder bringen Sie zunächst eine Montagehalterung an.
- Stellen Sie sicher, dass der Roboguard gerade montiert ist (sofern Sie ihn nicht absichtlich schräg montieren wollen). Nehmen Sie gegebenenfalls eine Wasserwaage zuhilfe.
- Weisen Sie den Roboguard einer Zone auf der Basisstation zu. (Drücken Sie die Tamper-Taste (Manipulations-Taste) auf der Basisstation und halten Sie sie gedrückt. Wählen Sie nach dem Signalton die gewünschte Zone aus und drücken Sie kurz den Tamper-Schalter am Roboguard. Drücken Sie eine beliebige Zonentaste, um die Basisstation zurückzusetzen. Siehe auch die Gebrauchsanweisung der Basisstation).
- Gehen Sie von links nach rechts und von rechts nach links durch den Erkennungsbereich des Roboguard, um sicherzustellen, dass die Basisstation ausgelöst wird.
- Probleme mit dem Abstand? – Lesen Sie sich den Abschnitt „Gehtest-Modus“ durch.
- Setzen Sie die Batteriefachabdeckung wieder ein und machen Sie mit dem nächsten Roboguard weiter.

Vermeiden Sie Folgendes:

- Ihr Roboguard ist zwar witterungsfest, aber Sie sollten ihn nicht direkt mit einem Schlauch oder Rasensprenger begießen. Besprühen Sie ihn keinesfalls horizontal.
- Installieren Sie einen Roboguard nicht in großer Entfernung, ohne vorher zu prüfen, ob die Basisstation das Signal empfängt. Gegebenenfalls benötigen Sie eine Repeaterstation.
- Wählen Sie den Montageort mit Sorgfalt aus. Ein geparktes Auto oder eine offene Tür können den Roboguard behindern.
- Bedenken Sie, dass Hunde auf Treppen oder Bänken beide Detektoren unterbrechen können. Gehen Sie bei der Auswahl des Roboguard mit Bedacht vor (siehe „Ableben von Lichtstrahlen“).

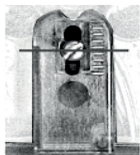
Achten Sie auf Folgendes:

- Stellen Sie sicher, dass der obere Detektor höher ist als der Kopf (und der Schwanz) Ihres Haustiers.
- Stellen Sie sicher, dass ein Eindringling die Detektoren queren muss und nicht auf sie zuläuft.
- Roboguards können überall eingesetzt werden – auf Bäumen, auf dem Dach, schräg zur Überwachung von Dachkanten oder abschüssigem Gelände. Experimentieren Sie!

Gehtest-Modus - Einrichten des Detektors für optimale Leistung

Stellen Sie nach der Montage des Roboguard sicher, dass Eindringlinge erkannt werden. Falls die Reichweite zu gering ausfällt, sind die Detektoren so einzustellen, dass sie parallel zum Boden und parallel zueinander verlaufen. Im „Gehtest“ können Sie die Unterbrechung der Detektoren hören und Änderungen vornehmen.

Bedenken Sie, dass sowohl der obere als auch der untere Detektor unterbrochen werden muss, damit der Roboguard den Eindringling erkennt.

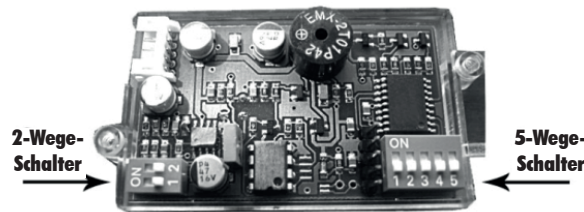


1. Nehmen Sie die Batteriefachabdeckung vom Roboguard oder drücken Sie den Tamper-Schalter und halten Sie ihn gedrückt. Der integrierte Warnsummer gibt für etwa 20 Minuten einen Signalton von sich.

2. Stellen Sie sicher, dass sich die Befestigungsschrauben sowohl der oberen als auch der unteren Sensorbox oberhalb der Mittellinie des zur Ausrichtung vorgesehenen Langlochs befinden (siehe Abbildung).
3. Der Roboguard gibt jetzt einen Signalton von sich, wenn der obere Sensor auslöst, und zwei Signaltöne, wenn der untere Sensor auslöst. Wenn Sie drei Signaltöne hören, lösen beide Sensoren aus.
4. Gehen Sie von links nach rechts durch die Detektoren und wieder zurück. Nehmen Sie immer mehr Abstand zum Roboguard ein. Wenn Sie direkt auf den Roboguard zugehen, löst er nur im Nahbereich aus.
5. Wenn Sie nur 1 Signalton hören, wird nur der untere Sensor ausgelöst. Den oberen Detektor ist wahrscheinlich zu hoch eingestellt.
6. Oberer Sensor: Lösen Sie die Halteschraube. Indem Sie die Box nach oben schieben, wird der Detektor gesenkt. Wird die Box nach unten geschoben, wird der Detektor gehoben (Schaukeleffekt). Das Verschieben der Box um 1 mm bewegt den Detektor auf eine Entfernung von 10 Metern um 1 Meter nach oben oder unten. Gehen Sie also in kleinen Schritten vor, bis der Detektor Sie erfasst. Ziehen Sie die Halteschraube wieder fest.
7. Falls Sie nur vom oberen Sensor erkannt werden, führen Sie den gleichen Vorgang mit der unteren Sensorbox durch.
8. Arbeiten Sie sich langsam und methodisch vor und prüfen Sie jeden Detektorstrahl in dem Detektor. Warten Sie nach einem Signalton 2 Sekunden, bis der nächste Detektorstrahl ausgesendet wird.
9. Hinweis: Bewegen Sie sich langsam. Wenn Sie nur von 1 Sensor erfasst werden, braucht der Roboguard länger, um zu reagieren (er wartet darauf, dass der andere Sensor ebenfalls ausgelöst wird).

Roboguard-Konfiguration

Jeder Roboguard kann mittels verschiedener Modi perfekt an die jeweilige Umgebung angepasst werden. Die Standardeinstellung ist Schalter 1 ON (EIN), alle anderen Schalter OFF (AUS). Die Modusschalter befinden sich auf der Platine in der unteren Sensorbox. Entfernen Sie die Schraube des unteren Sensors und ziehen Sie die Box mit Daumen und Zeigefinger aus der Linienhalterung. Öffnen Sie Sensorbox, um an die Schalter zu gelangen (siehe unten). Es ist nicht nötig, die Box vom Strom zu trennen. Der 5-Wege-Schalter ist folgendermaßen programmiert:



SCHALTER 1: SOFORT-/VERZÖGERUNGS-MODUS

OFF (AUS) = Der Roboguard erfasst drei aufeinanderfolgende Eindringlingssignale und schaltet sich ab, bis er für etwa 30 Sekunden keine Bewegung registriert hat und wieder aktiv wird. Dies ist gut geeignet für stark frequentierte Bereiche. Dieser Modus ist sehr zu empfehlen, da er Strom spart und die Roboguards nicht so häufig abgeschaltet werden müssen. Sie können die Roboguards dauerhaft eingeschaltet lassen, ohne gestört zu werden.

ON (EIN) = Der Roboguard sendet sofort ein Signal, wenn ein Eindringling erkannt wird.

SCHALTER 2: MODUS DOPPELTE ERKENNUNG

OFF (AUS) = Normal

ON (EIN) = Der Roboguard verifiziert den Eindringling, indem er vor dem Senden eines Signals eine zweite Erkennung abwartet. Gut geeignet für Bereiche mit Pflanzen mit großem Blattwerk.

SCHALTER 2 UND 3 AUF ON (EIN): MODUS V-ERKENNUNG

Der Roboguard verifiziert den Eindringling, indem er vor dem Senden eines Signals eine zweite Erkennung von einem Sensor und eine weitere Erkennung vom anderen Sensor abwartet.

SCHALTER 4: MODUS ENGES FENSTER

OFF (AUS) = Der Roboguard reagiert auf vertikale Bewegung durch die Detektor. Bei der Eindringlingserkennung wird zwischen der Unterbrechung der oberen und der unteren Detektor eine halbe Sekunde gewartet.

ON (EIN) = In diesem Modus wird die Wartezeit auf eine Viertelsekunde verringert, so dass sich langsam bewegende Zweige beide Detektoren unterbrechen können, ohne einen Alarm auszulösen. Nicht geeignet bei Reichweiten von über 10 Metern.

SCHALTER 5: DSP-MODUS

AUS = Normal

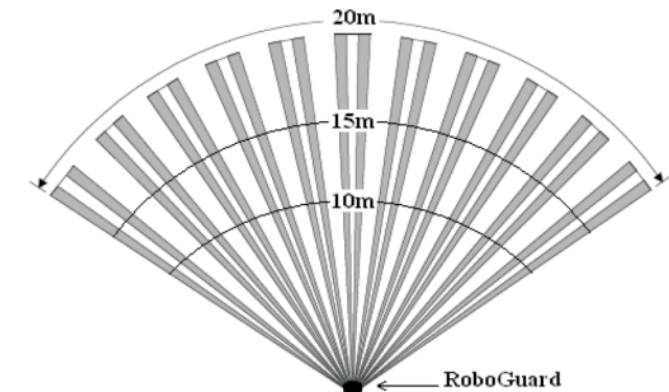
EIN = Der Roboguard verwendet einen mathematischen Algorithmus, um zu bestimmen, ob ein Eindringling erkannt wurde. Damit lassen sich Fehlalarme minimieren. Dieser Modus wird in der Regel bei industriellen Anwendungen verwendet, um elektromagnetische Effekte von elektronischen Geräten/Funkgeräten herauszufiltern.

Reichweite des Detektors

Über den Zweiwegeschalter (siehe Abbildung oben) wird die Reichweite des Detektors festgelegt. Sie kann folgendermaßen eingestellt werden:

- Volle Reichweite (Standardeinstellung) Schalter 1: AUS, Schalter 2: AUS
- Reichweite 15-20 Meter Schalter 1: EIN, Schalter 2: AUS
- Reichweite 10-15 Meter Schalter 1: EIN, Schalter 2: EIN

HINWEIS: Bei voller Reichweite in kleinen Bereichen können Fehlalarme ausgelöst werden. Die Einstellungen müssen sowohl an der oberen als auch an der unteren Sensorbox vorgenommen werden.



Minimierung von Fehlalarmen

Der Roboguard verwendet zwei pyroelektrische Zellen, um Bewegungs-, Licht- und Temperaturänderungen in seinem Erkennungsfeld wahrzunehmen. Es ist deshalb besonders wichtig, dass der Roboguard in einer Position installiert wird, in der er nicht irrtümlich Änderungen erkennt, die als Fehlalarme gemeldet werden könnten.

Potenzielle Fehlalarme:

1. Situationen, in denen der Roboguard den Reflexionen von Sonnenlicht auf Wasser oder Glas ausgesetzt ist.
2. Situationen, in denen der Roboguard Thermiken (Aufwinde aufgrund der Erwärmung der Luft am Boden) ausgesetzt ist, z. B. geteerte Einfahrten.
3. Bewegung der Bauwerke, an denen der Roboguard befestigt ist.
4. Pflanzen, die sich zwischen dem Gerät und einer erheblichen Wärmequelle (wie beispielsweise der Sonne) bewegen.
5. Schlechte Ausrichtung der Sensorlichtschranken (siehe „Einrichten des Detektor für optimale Leistung“).

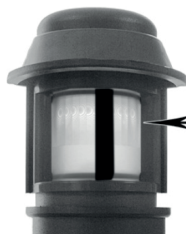
Schritte zur Behebung von wiederholten Fehlalarmen:

1. Stellen Sie fest, wodurch die Fehlalarme ausgelöst werden.
2. Versetzen Sie den Roboguard so, dass das Problemobjekt/der Problembereich ausgeschlossen wird. Bedenken Sie, dass nicht der gesamte Bereich abgedeckt sein muss, sondern nur der Bereich, für den Sie alarmiert werden möchten, wenn er betreten wird.
3. Kleben Sie einzelne Lichtstrahlen ab, um Problemobjekte wie beispielsweise großes, sich stark bewegendes Blattwerk, auszuschließen.
4. Die Sensorboxen können während des Transports verrutscht sein und müssen möglicherweise wieder in die Mittelstellung gebracht werden. (Siehe „Einrichten der Detektor für optimale Leistung“).
5. In einigen Fällen kann es vorkommen, dass das Problem mit diesen Vorschlägen nicht gelöst werden kann und der Roboguard neu konfiguriert werden muss (siehe Abschnitt „Roboguard-Konfiguration“).
6. Locken Sie Hunde mit Leckerli durch den Detektor, um im Gehtest-Modus zu prüfen, ob die Detektoren korrekt eingestellt sind.
7. Bitte wenden Sie sich an Ihren lokalen Roboguard-Händler, wenn Sie das Problem nicht lösen können.

Ableben von Detektorstrahlen

Durch das Ableben von Detektorstrahlen kann der Winkel des Überwachungsbereichs verkleinert werden oder es können sich bewegende Objekte - wie sich bewegende Zweige - ausgeschlossen werden, um Fehlalarme zu verhindern. Um Detektorlichtstrahlen abzukleben, muss zuerst der Haltering nach unten geschoben und die UV-stabile Linse herausgenommen werden. Mit schwarzem Isolierband lässt sich dann der gewünschte Bereich auf der Hauptlinse abkleben.

Überprüfen Sie mit dem Gehtest, ob der gewünschte Bereich korrekt abgeklebt wurde.



Isolierband zum
Abkleben einzelner
Detektorstrahlen

Setzen Sie die äußere Linse wieder ein.

Wartung

Roboguards erfordern einige grundlegende Wartungsarbeiten, um die optimale Funktion des Systems sicherzustellen.

- Sie sollten das Schutzgehäuse in regelmäßigen Abständen prüfen und etwaigen Befall durch Spinnen, Ameisen und dergleichen entfernen. Ameisen sind besonders schädlich.
- Stellen Sie sicher, dass keine Pflanzen in den Überwachungsbereich hineinwachsen.
- Einmal im Jahr sollten die Linsen des Schutzgehäuses gereinigt werden.

Entfernen Sie alle Insekten und reiben Sie die Linsen mit einem trockenen Tuch ab. Reinigen Sie die äußeren und inneren Fresnel-Linsen mit warmem Seifenwasser. Reinigen Sie die pyroelektrischen Zellen mit einem Wattestäbchen. Achten Sie darauf, diese nicht mit den Fingern zu berühren. Falls Sie in einer Küstenregion leben, sollten die oberen und unteren Platinen (in den Sensorboxen) alle 3 Jahre mit Verdünnung gereinigt und neu mit Tectyl eingesprüht werden. Es wird außerdem empfohlen, Silikondichtmittel um die Stecker der oberen und unteren Sensorboxen aufzutragen, um die Feuchtigkeitsbeständigkeit zu verbessern.

Batterielebensdauer

Die Batterien des Roboguard sollten bei Verwendung von Alkalibatterien mindestens drei Jahre und bei Verwendung von Trockenbatterien mindestens ein Jahr halten. Die Basisstation wird Sie auf durch ein Blinken der Status-Leuchte (Störungsleuchte) auf den niedrigen Batteriestand hinweisen. Bedenken Sie, dass der Roboguard auch mit schwachen Batterien noch monatelang normal und zuverlässig funktioniert. Wenn die Batterien wirklich schwach sind, wird der Roboguard instabil und löst häufig Fehlalarme aus. Lassen Sie sich Zeit und geraten Sie nicht in Panik. Die Warnleuchte wird weit im Voraus ausgelöst. Wechseln Sie die Batterien einfach, sobald Sie Zeit finden (siehe „Trouble (Störungen)“ in der Gebrauchsanweisung der Basisstation). Zum Wechseln der Batterie, die Verschlusschraube lösen, die Batteriefachabdeckung abnehmen, die Batterien herausnehmen und mit 8 Batterien der Größe C (vorzugsweise Alkalibatterien) ersetzen. Achten Sie auf die richtige Polarität der Batterien. Neben der Batteriefachfeder ist ein Polaritätsschema (+, -) eingezeichnet.

Zusätzliche Informationen:

- Für eine maximale Reichweite der Detektoren: Entfernen Sie die äußere Linse. Dies beeinträchtigt jedoch die Wasserdichtigkeit. Bohren Sie ein Loch in den Boden des Roboguard, damit etwaiges eindringendes Wasser abfließen kann.
- Geben Sie Mottenkugeln in das Gehäuse, um Ameisen und andere Insekten fernzuhalten.
- Dichten Sie die Montagelöcher mit Silikon ab, um das Eindringen von Insekten zu verhindern, oder verwenden Sie die Montagehalterung und sprühen Sie diese mit Insektenschutzmittel ein.
- Für eine maximale Lebensdauer der PIR-Sensoren sollten Sie die Kunststoffboxen der Sensoren um den 5-poligen Stecker und die Kabel mit Silikon abdichten, nachdem Sie alle zur Konfiguration erforderlichen Einstellungen vorgenommen haben.
- Falls Sie Probleme damit haben, die Reichweite einzelner kritischer Detektorstrahlenpaare einzustellen, z. B. wenn ein einzelnes Detektorstrahlenpaar eine Gasse überwacht, richten Sie die weißen inneren Linsen aus, indem Sie sie seitlich verschieben (etwa 1 mm Spiel).
- Für eine bessere Reichweite können Sie Ihren Roboguard schräg montieren, um Dachkanten oder abschüssiges Gelände zu überwachen.
- Führen Sie stets einen funktionsfähigen Roboguard mit sich, um Probleme feststellen zu können. So können Sie TX (Sender) und CPU PIRs (Sensoren) austauschen, um deren Funktion zu prüfen und etwaige Fehlfunktionen bestätigen.



Roboguard V

Benutzer Handbuch

ISO 9000:2000 Approved

