



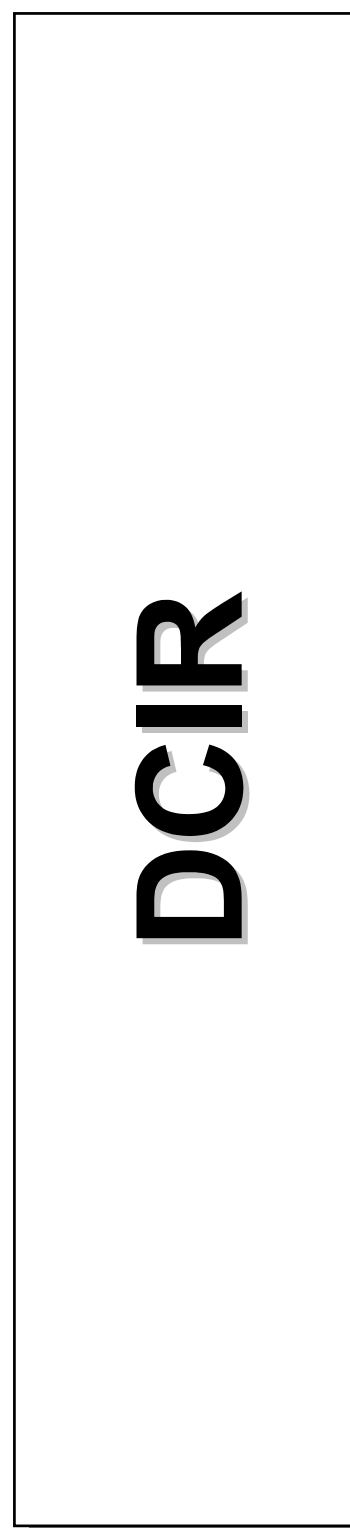
DCIR

MANUALE D'USO

OPERATING INSTRUCTIONS

MANUEL D'INSTRUCTIONS

BEDIENUNGSANWEISUNG



MANUALE D'USO

INDICE

INDICE	1
INTRODUZIONE	2
Contenuto dell'imballaggio	2
Cosa contiene questo Manuale d'Uso.....	2
A chi è rivolto il Manuale d'Uso	2
Cosa leggere.....	2
Convenzioni tipografiche	2
NORME DI SICUREZZA	3
DATI DI MARCATURA	3
DESCRIZIONE DEL TELECOMANDO DCIR	3
Apparecchi controllabili con il telecomando DCIR	4
INSTALLAZIONE	4
Apertura dell'imballaggio	4
Controllo della marcatura	4
Accensione e spegnimento	4
Variazione di protocollo, velocità di comunicazione e indirizzo DCIR.....	5
<i>Telemetria su coassiale</i>	6
COLLEGAMENTI	6
Terminazione della linea di comunicazione RS485 verso il ricevitore	6
<i>Connessione Punto – Punto</i>	6
<i>Connessione Multipunto</i>	6
Come inserire la resistenza di terminazione sulla base del telecomando DCIR.....	7
Collegamento del telecomando DCIR alle periferiche	7
<i>Esempio d'installazione</i>	8
Cavi.....	9
TELECOMANDO E FUNZIONI DI COMMUTAZIONE	10
Tasti di commutazione video	10
Tasti di controllo telemetria	11
<i>Tasti di controllo delle ottiche</i>	11
<i>Tasti di movimento</i>	11
<i>Tasti di controllo delle funzioni avanzate e ausiliari (solo per i ricevitori abilitati)</i>	11
Programmazione delle matrici video	12
Utilizzo delle funzioni avanzate (solo per i ricevitori abilitati)	12
MANUTENZIONE	14
RISOLUZIONE DEI PROBLEMI DI INSTALLAZIONE	14
Test del collegamento Telecomando-matrice,.....	14
CARATTERISTICHE TECNICHE	14

Il produttore declina ogni responsabilità per eventuali danni derivanti da un uso improprio delle apparecchiature menzionate in questo manuale, si riserva inoltre il diritto di modificarne il contenuto senza preavviso. Ogni cura è stata posta nella raccolta e nella verifica della documentazione contenuta in questo manuale: tuttavia il produttore non può assumersi alcuna responsabilità derivante dall'utilizzo della stessa. Lo stesso dicasi per ogni persona o società coinvolta nella creazione e nella produzione di questo manuale.

Introduzione

Contenuto dell'imballaggio

- 1 Telecomando DCIR (senza batterie)
- 1 Base per telecomando con ricevitore a raggi infrarossi
- 1 cavo telefonico 6/6 dritto dritto - Lunghezza ca.150 cm.
- 2 scatole di derivazione RJ jack
- 1 manuale d'uso

Alla consegna del prodotto verificare che l'imballaggio sia integro e non abbia segni evidenti di cadute o abrasioni. In caso di danno all'imballaggio contattare immediatamente il fornitore.

Controllare che il contenuto sia rispondente alla lista del materiale sopra indicata.

Cosa contiene questo Manuale d'Uso

In questo manuale è descritto il telecomando DCIR con le particolari procedure di installazione, configurazione e utilizzo.

E' necessario **leggere attentamente questo manuale**, in particolar modo il capitolo riguardante le norme di sicurezza, **prima di installare ed utilizzare il telecomando**.

A chi è rivolto il Manuale d'Uso

Le diverse parti di questo manuale sono intese a soddisfare due diverse necessità operative: quella del tecnico installatore e quella dell'operatore.

Tecnico installatore: è un tecnico adeguatamente competente che esegue l'installazione dell'impianto di sicurezza e ne verifica la funzionalità.

Dispone delle conoscenze tecniche necessarie a installare, collegare e configurare l'impianto. Solo il tecnico installatore può effettuare quelle operazioni descritte in questo manuale come riservate al "Personale tecnico".

Operatore: è l'utilizzatore finale che opera sul telecomando di controllo per stabilire le modalità di operazione dell'intero sistema. In sistemi multiutente possono essere presenti fino a 4 operatori che operano contemporaneamente sulle risorse disponibili (ingressi video, monitor, ecc.).

Cosa leggere

Le procedure di installazione, prevalentemente rivolte al **tecnico installatore**, sono descritte a partire da pagina 4.

L'**operatore** deve leggere a partire da pagina 10, per la descrizione dell'uso del telecomando e delle funzioni di commutazione.

Convenzioni tipografiche

Nel presente manuale si fa uso di diversi simboli grafici, il cui significato è riassunto di seguito:



Rischio di scosse elettriche; togliere l'alimentazione prima di procedere con le operazioni, se non è espressamente indicato il contrario.



Si prega di leggere attentamente la procedura o le informazioni indicate, ed eventualmente eseguire quanto prescritto secondo le modalità previste. La non corretta esecuzione della procedura può portare a un errato funzionamento del sistema o ad un danneggiamento dello stesso.



Si consiglia di leggere per comprendere il funzionamento del sistema.

Norme di sicurezza



Il telecomando DCIR è conforme alle normative vigenti all'atto della pubblicazione del presente manuale, per quanto concerne la sicurezza elettrica, la compatibilità elettromagnetica ed i requisiti generali. Si desidera tuttavia garantire gli utilizzatori (tecnico installatore e operatore) specificando alcune avvertenze per operare nella massima sicurezza:

- Collegare ad una linea di alimentazione corrispondente a quella indicata sulle etichette di marcatura (vedere il successivo capitolo *Dati di marcatura*)
- L'installazione dell'apparecchio (e dell'intero impianto di cui esso fa parte) deve essere effettuata da personale tecnico adeguatamente qualificato
- Per l'assistenza tecnica rivolgersi esclusivamente al personale tecnico autorizzato.
- La manomissione dell'apparecchio fa decadere i termini di garanzia.
- Prima di spostare o effettuare interventi tecnici sull'apparecchio, rimuovere il cavo di collegamento al sistema.
- Non utilizzare cavi di prolunga con segni di usura o invecchiamento, in quanto rappresentano un grave pericolo per l'incolumità degli utilizzatori
- Evitare di bagnare con qualsiasi liquido o di toccare con le dita bagnate l'apparecchio in funzione
- Non lasciare l'apparecchio esposto ad agenti atmosferici
- Non utilizzare l'apparecchio in presenza di sostanze infiammabili
- Non permettere l'uso dell'apparecchio a bambini o incapaci
- Accertarsi che l'apparecchio poggi sempre su una base sufficientemente larga e solida

Conservare con cura il presente manuale per ogni futura consultazione

Dati di marcatura



Sul retro della base del telecomando DCIR sono riportate due etichette conformi alla marcatura CE.

La prima etichetta contiene il codice di identificazione del modello (Codice a barre EXT3/9).

La seconda etichetta indica il numero di serie del modello (Codice a barre EXT3/9).

All'atto dell'installazione controllare se le caratteristiche di alimentazione della tastiera corrispondono a quelle richieste. L'uso di apparecchi non idonei può portare a gravi pericoli per la sicurezza del personale e dell'impianto.

Descrizione del telecomando DCIR



Il telecomando DCIR è un prodotto professionale per applicazioni nell'ambito della sicurezza e della sorveglianza. In un sistema di sicurezza il telecomando consente il controllo della commutazione video (tramite matrice video tipo SM42A / SM82A / SM84A / SM164A / LXRPS42A / LXRPS82A / LXRPS42TA / LXRPS82TA / LXRPS84A / LXRPS164A) e il controllo di stazioni periferiche (tramite ricevitori DTMRX1, DTRX3).

Caratteristiche:

- Due linee di comunicazione RS485 (linea video e linea telemetria)
- Protocollo linea video selezionabile tra MACRO (per le nuove matrici della serie SM con telemetria su cavo coassiale) e Linxs (matrici della serie LXRPS)
- Protocollo linea telemetria selezionabile tra MACRO e Videotec standard
- Velocità di comunicazione selezionabile (38400, 19200, 9600 o 1200 baud), sia su linea video sia su linea telemetria

Apparecchi controllabili con il telecomando DCIR

Matrici video modello:

- SM42A, SM82A, SM84A, SM164A (che consentono anche di trasmettere la telemetria su cavo coassiale)
- LXRPS42A / LXRPS82A / LXRPS42TA / LXRPS82TA / LXRPS84A / LXRPS164A

Ricevitori di telemetria completamente controllabili:

- MICRODEC485
- DTMRX1
- DTRX3 (controllabile tramite DCIR e matrici della serie SM tramite telemetria su cavo coassiale).

Ricevitori di telemetria controllabili in parte:

- DTRXDC (è controllabile con tutte le sue funzionalità però non è possibile variare la velocità di movimento del brandeggio)

Installazione



Le seguenti procedure sono da effettuare in assenza di alimentazione, se non diversamente indicato.



La fase di installazione deve essere effettuata solo da personale tecnico qualificato.

Apertura dell'imballaggio

Se l'imballaggio non presenta evidenti difetti dovuti a cadute o abrasioni anomale, procedere al controllo del materiale in esso contenuto, secondo la lista fornita al capitolo *Introduzione, Contenuto dell'imballaggio* (pag.2). Sarà cura del tecnico installatore smaltire il materiale d'imballaggio secondo le modalità di raccolta differenziata o comunque secondo le norme vigenti nel Paese di utilizzo.

Controllo della marcatura



Prima di procedere all'installazione controllare se il materiale fornito corrisponde alle specifiche richieste, esaminando le etichette di marcatura, secondo quanto descritto al capitolo *Dati di marcatura* (pag. 3). Non effettuare per nessun motivo alterazioni o collegamenti non previsti in questo manuale: l'uso di apparecchi non idonei può portare a gravi pericoli per la sicurezza del personale e dell'impianto.

Accensione e spegnimento



Prima di fornire alimentazione:

- controllare se il materiale fornito corrisponde alle specifiche richieste, esaminando le etichette di marcatura, secondo quanto descritto al capitolo *Dati di marcatura* (pag.3)
- controllare che il telecomando e gli altri componenti dell'impianto siano chiusi e sia quindi impossibile il contatto diretto con parti in tensione
- la base del telecomando e gli altri apparecchi dell'impianto devono poggiare su una base ampia e solida
- i cavi di alimentazione non devono essere d'intralcio alle normali operazioni del tecnico installatore
- controllare che le fonti di alimentazione ed i cavi di prolunga eventualmente utilizzati siano in grado di sopportare il consumo del sistema.



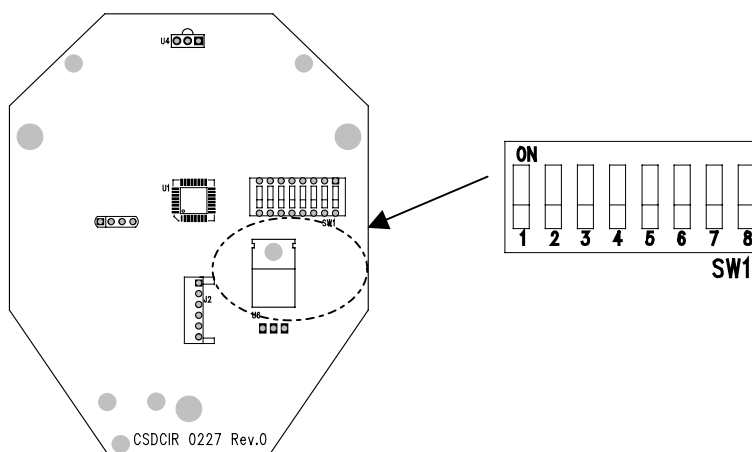
ACCENSIONE: collegare con il cavo telefonico la base del telecomando alla matrice e fornire alimentazione alla matrice. E' inoltre possibile alimentare la base del telecomando tramite un alimentatore 12V $\overline{=}$ esterno (non fornito); vedi pag 8.



SPEGNIMENTO: scollegare la base del telecomando dalla matrice.

Variazione di protocollo, velocità di comunicazione e indirizzo DCIR

Scollegare la base del telecomando dal sistema, togliere il fondo della base svitando le tre viti di chiusura. Dopo aver effettuato quanto descritto sarà individuabile un selettore dip-switch a 8 vie (SW1).



Impostare il selettore SW1 in relazione alla seguente tabella:

Dip	Stato	Funzione	Default
1	OFF	Carico linea telemetria RS485 non inserito	
1	ON	Carico linea telemetria RS485 inserito	X
2	OFF	Protocollo linea video MACRO (matrici della serie SM)	X
2	ON	Protocollo linea matrice Linxs (matrici della serie LXRPS)	
3,4	OFF,OFF	Baud linea video 38400	X
3,4	OFF,ON	Baud linea video 1200	
3,4	ON,OFF	Baud linea video 9600	
3,4	ON,ON	Baud linea video 19200	
5	OFF	Protocollo linea telemetria Videotec (Ricevitori MICRODEC485, DTRXDC, DTRX1 e DTRX3)	X
5	ON	Protocollo linea telemetria MACRO (solo ricevitore DTRX3**)	
6,7	OFF,OFF	Baud linea telemetria 9600	X
6,7	OFF,ON	Baud linea telemetria 1200	
6,7	ON,OFF	Baud linea telemetria 19200	
6,7	ON,ON	Baud linea telemetria 38400	
8	OFF	Indirizzo DCIR 1	X
8	ON	Indirizzo DCIR 2	

(**) Con il telecomando DCIR è possibile, impostando il protocollo su linea telemetria MACRO, memorizzare fino a 40 posizioni di preset nel nuovo ricevitore DTRX3 (quest'ultimo impostato come protocollo MACRO, cioè impostando il dip8 di SW4 nel ricevitore in posizione OFF). Nel caso si utilizzi protocollo videotec è comunque possibile memorizzare fino a 14 posizioni di preset (ricevitore DTRX3 e DTRXDC).



Attenzione! Tanto il telecomando quanto i dispositivi controllati (matrice e ricevitori) devono essere opportunamente configurati alla stessa velocità di comunicazione e con il medesimo protocollo del DCIR. Fare riferimento al rispettivo manuale d'uso.

Possono però essere utilizzati protocolli e velocità di comunicazioni differenti nelle due linee: video e telemetria. Ad esempio è possibile impostare nella linea video un protocollo MACRO a 38400 baud e nella linea telemetria un protocollo videotec a 19200 baud, a patto che la matrice sia impostata con protocollo MACRO a 38400 baud e il ricevitore/i controllati tramite linea telemetria impostata con protocollo videotec a 19200 baud.



Possono essere utilizzati fino a 2 DCIR per controllare la stessa matrice video della serie SM. Nel caso si utilizzino 2 DCIR configurare opportunamente le basi con indirizzi diversi (la prima con dip 8 off: indirizzo 1, la seconda con dip 8 on: indirizzo 2).

Se sono utilizzate altre tastiere per controllare la stessa matrice, impostare gli indirizzi delle tastiere in maniera opportuna (ad esempio 3 o 4), al fine di evitare conflitti di indirizzo con il/i DCIR installati.

Telemetria su coassiale

Il telecomando DCIR consente di trasmettere la telemetria su cavo coassiale tramite matrici di tipo SM42A, SM82A, SM84A, SM164A. Impostare la linea video di tipo MACRO sia nel DCIR sia nella matrice. Cercare di utilizzare un baud rate sufficientemente veloce (si consiglia di impostare un baudrate di 38400). E' necessario utilizzare ricevitori di telemetria adatti allo scopo (come ad esempio DTRX3 dotato di scheda DTCOAX).

Al termine dell'operazione chiudere la base con il fondo e ricollegarla al sistema.

Collegamenti



La procedura d'installazione deve essere effettuata soltanto da personale tecnico qualificato: il collegamento non corretto delle varie periferiche può comportare l'isolamento della tastiera dal resto del sistema.

Terminazione della linea di comunicazione RS485 verso il ricevitore



Il telecomando DCIR utilizza lo standard di comunicazione RS485.

Lo standard RS485 è un aggiornamento dell'RS422-A, del quale utilizza gli stessi livelli dei segnali facilitando nel contempo la messa in opera di comunicazioni half-duplex multi point.

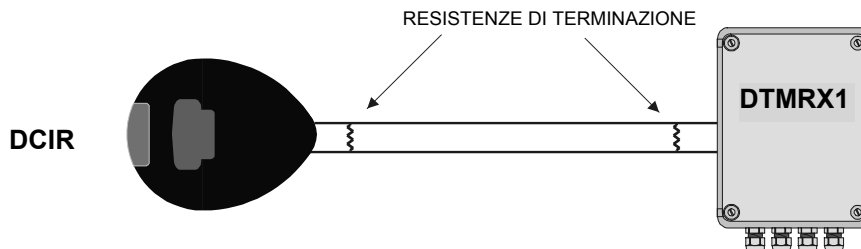
Lo standard è basato su di una trasmissione bilanciata, particolarmente immune ai disturbi elettromagnetici, su due fili, la cui lunghezza massima è pari a 1200 m con cavo 24 AWG con attenuazione di segnale di 6 dB.

Sono possibili le seguenti configurazioni:

- Punto – Punto
- Multipunto

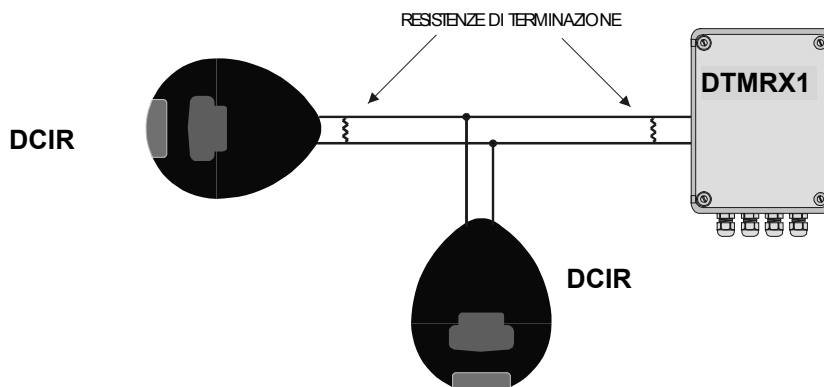
Connessione Punto – Punto

Le resistenze di terminazione delle apparecchiature poste agli estremi della linea RS485 **devono** essere inserite



Connessione Multipunto

Le resistenze di terminazione delle apparecchiature poste agli estremi della linea RS85 **devono** essere inserite. Le resistenze di terminazione delle apparecchiature poste lungo la linea RS485, ma non ai suoi estremi, **non devono** essere inserite.



Come inserire la resistenza di terminazione sulla base del telecomando DCIR

La resistenza di terminazione sulla linea RS485 verso la telemetria è inseribile tramite un dip-switch posto all'interno della base.

Scollegare la base dal sistema, togliere il fondo svitando le tre viti.

Dopo aver effettuato quanto descritto sarà individuabile il selettore dip-switch SW1, agendo sul dip numero 1 è possibile inserire la resistenza di terminazione come da schema:

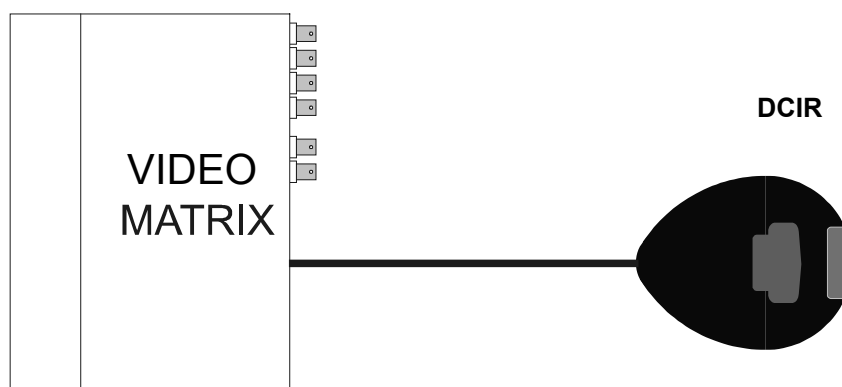
- Dip 1 off: resistenza **non inserita**
- Dip 1 on: resistenza **inserita** (default)

al termine dell'operazione chiudere la base con il fondo e ricollegarla al sistema.

Riferirsi al disegno di pagina 5 per l'individuazione del dip-switch.

Collegamento del telecomando DCIR alle periferiche

La base del telecomando DCIR e la matrice SM42A, SM82A, SM84A, SM164A / LXRPS42A / LXRPS82A / LXRPS42TA / LXRPS82TA / LXRPS84A / LXRPS164A possono essere collegati direttamente tramite il cavo telefonico 6 poli con plug RJ11 collegato alla base per la verifica in laboratorio del funzionamento delle apparecchiature.



Collegamento DCIR - unità SM42A, SM82A, SM84A, SM164A / LXRPS42A / LXRPS82A / LXRPS42TA / LXRPS82TA / LXRPS84A / LXRPS164A.

Per distanze maggiori sono utilizzabili scatole a muro RJ jack, collegabili mediante cavo a 4 poli, secondo la tabella (Tabella 1) di seguito riportata:

DCIR (RJ-Jack)		MATRICE
TX-485A Bianco	----	Blu RX-485A
TX-485B Giallo	----	Nero RX-485B
+12V \equiv Verde	----	Rosso +12V \equiv
GND Rosso	----	Verde GND

Tabella 1

N.B: La resistenza di terminazione per la linea RS485 verso la matrice è sempre inserita e non necessita di modifiche. Collegamento RS485: distanza max 1200 m. Collegamento alimentazione (+12V \equiv e GND): distanza massima 700 m. Per distanze superiori si consiglia di utilizzare un alimentatore locale.

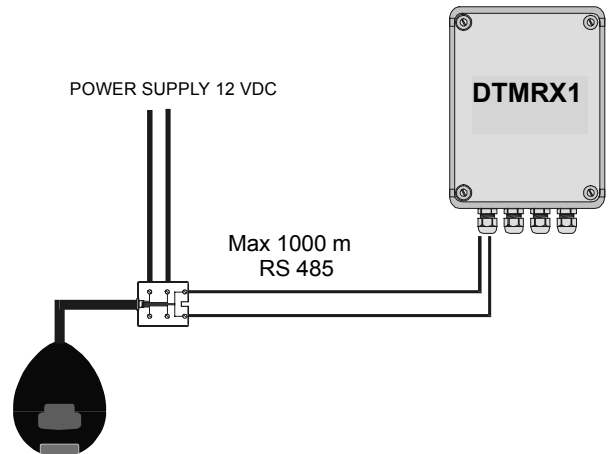


Collegamento DCIR – Ricevitori (MICRODEC485, DTRXDC, DTRX3, DTMRX1)

Fare riferimento alla tabella di seguito riportata (Tabella 2) per il collegamento del DCIR con il ricevitore. Riferirsi alla Tabella 1 sopra riportata per i restanti collegamenti con la matrice (che fornisce alimentazione al DCIR).

DCIR (RJ-Jack)		MICRODEC485, DTRXDC, DTRX3 DTMRX1
TX-485A Nero	----	RX-485A
TX-485B Blu	----	RX-485B

Tabella 2

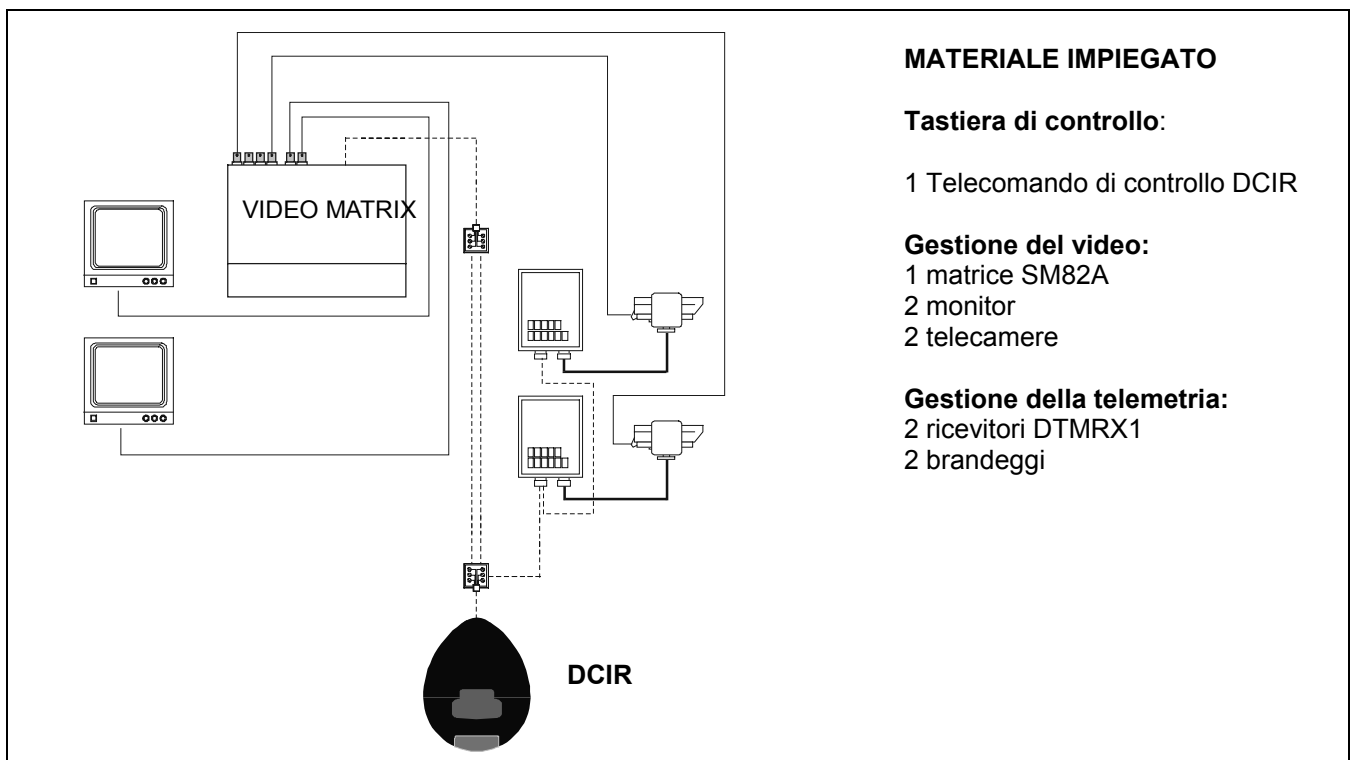


Nel caso il telecomando DCIR venga utilizzato solo per la telemetria (senza la matrice collegata), è necessario fornirgli l'alimentazione (12 V \equiv) attraverso la scatola di derivazione RJ jack nei due morsetti indicati con +12V \equiv e GND nella tabella 1 ed inoltre bisogna impostare il dip2 di SW1 in posizione ON (in questo caso è possibile controllare fino ad un massimo di 16 ricevitori).

Esempio d'installazione



Impianto controllato da un operatore con due monitor: oltre alla commutazione video e gestione dei contatti di allarme, l'operatore controlla un gruppo di ricevitori per la movimentazione dei brandeggi e delle ottiche:



MATERIALE IMPIEGATO

Tastiera di controllo:

1 Telecomando di controllo DCIR

Gestione del video:

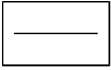
1 matrice SM82A
2 monitor
2 telecamere

Gestione della telemetria:

2 ricevitori DTMRX1
2 brandeggi

Cavi

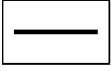
Negli schemi illustrati precedentemente sono stati utilizzati diversi tipi di tratto per indicare cavi con diverse funzioni:



cavo video:

Cavo coassiale RG 59 o cavo equivalente.

Per lunghe distanze si consiglia un sistema di trasmissione video su doppino twistato.



cavo multipolare:

Ogni funzione di controllo del brandeggio viene attivata / disattivata da un relè interno al ricevitore.

Per stabilire il numero dei conduttori del cavo multipolare:

7 fili per la movimentazione del brandeggio (230 V~ o 24 V~): destra, sinistra, alto, basso, autopan, comune, terra (solo 230 V~)

6 fili di controllo ottiche in caso di ottiche a inversione di polarità (zoom wide, zoom tele, focus near, focus far, iris open, iris close)

4 fili di controllo ottiche in caso di ottiche a filo comune (zoom, focus, iris, comune)

Per ulteriori informazioni si faccia riferimento al manuale d'uso DTMRX1.



cavo per la trasmissione digitale dei comandi:

Tre coppie di doppino twistato di diametro minimo 0,6 mm (sez.0,22 mm² AWG 24):

una coppia per la trasmissione in RS485 verso la matrice + una coppia per la trasmissione in RS485 verso il ricevitore di telemetria + una coppia per l'alimentazione della base telecomando dalla matrice (distanza massima 700 m, per distanze maggiori usare un alimentatore esterno a 12V⁼⁼ per alimentare il DCIR).

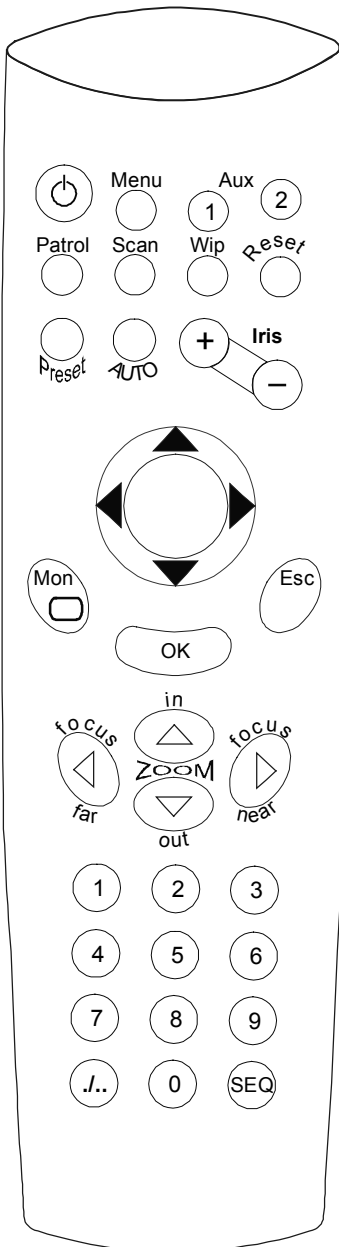
La distanza massima raggiungibile di collegamento tra DCIR e periferiche è di 1200 m in RS485.

Il cavo telefonico fornito è di 1,5 m: per arrivare a distanze maggiori fare uso delle scatole di derivazione RJ jack.

Telecomando e funzioni di commutazione

Tasti di commutazione video

Il telecomando DCIR consente di controllare, fino a 999 ingressi video (o ricevitori di telemetria) e 99 uscite (monitor) nel caso sia impostato il protocollo di comunicazione Macro (matrici della serie SM) nella linea Video. Viceversa è possibile controllare un massimo di 16 ingressi video/ricevitori e 4 uscite video nel caso si utilizzi protocollo video di tipo Linxs (matrici della serie LXRPS). Ovviamente in base al tipo di impianto, fare attenzione a non utilizzare ingressi / uscite video non esistenti.



Tasti numerici **0-9**: permettono la selezione diretta dell'ingresso stesso sul canale abilitato della matrice. Il tasto 0 premuto da solo corrisponde al numero 10.

Tasto **J.** (in aggiunta il tasto **OK**): permette di selezionare le telecamere con numerazione superiore a 9.

Ad esempio, volendo commutare sul canale abilitato della matrice l'ingresso 14:

premere in sequenza: **J. + 1 + 4 + OK**

Volendo invece commutare sul canale abilitato della matrice l'ingresso 107:

premere in sequenza : **J. + 1 + 0 + 7 + OK**

Tasto **Seq**: permette di riportare in modalità di ciclata automatica il canale abilitato. Nelle matrici della serie SM permette di uscire dalle varie schermate del menù di configurazione a video.

Tasto **Esc**: permette di uscire dalle varie schermate del menù di configurazione a video (solo matrici della serie LXRPS). In ogni caso, se si commette un errore durante una sequenza di pressione tasti, premendo il tasto Esc si annulla la funzione che si stava attivando.

Tasto **Mon**: seguito da un numero (da 1 a 9), permette di abilitare il canale di uscita (monitor) su cui agire. Per i monitor superiori al 9 (se presenti) utilizzare i tasti **J.** seguiti da tasti numerici e **OK**.

Ad esempio per selezionare il monitor 27:
premere **Mon + J. + 2 + 7 + OK**

Tasto **Menu**: permette di entrare nella schermata di configurazione del sistema (sul canale di uscita 1)

Tasti **Iris +**, **Iris -**: Contrariamente a quanto indicato corrispondono ai tasti **INC** e **DEC** cioè consentono di incrementare o decrementare l'ingresso video relativo all'uscita attiva, in base alla sequenza di ciclata impostata correntemente nella matrice (diurna o notturna).

Tasto **Reset**: resetta la condizione di allarme. Utilizzato anche nel corso della programmazione on screen delle matrici.

N.B. Il reset da Telecomando è possibile solo nel caso sia stata abilitata la funzione nel setup della matrice.

Tasti di controllo telemetria



Il telecomando DCIR può controllare fino a 16 ricevitori di telemetria (999 ricevitori nel caso si utilizzi una matrice della serie SM con protocollo Macro su linea video). Nel caso la matrice video sia assente o si utilizzi una matrice modello Linxs assicurarsi di impostare il dip switch dip 2 di sw1 ON.

Quando si agisce sui tasti di telemetria, le azioni corrispondenti sono eseguite dal ricevitore identificato dallo stesso numero dell'ingresso visualizzato sul canale abilitato.

Esempio:

- Premendo in sequenza i tasti Mon + 2 + ./.. + 1 + 1 + OK il canale abilitato (n.2) commuta sull'ingresso 11 e tutti i comandi di telemetria sono eseguiti solo dal ricevitore n.11

N.B. Una volta che è stato abilitato un canale di uscita, questo rimane attivo fino a quando non ne viene selezionato un altro.

Esempio:

- Riferendosi all'esempio precedente, per attivare i comandi di telemetria del ricevitore n.5 sul canale di uscita 2 è sufficiente premere il tasto 5.

Tasti di controllo delle ottiche

Tasti **Focus near, Focus far**: attivano le azioni di Focus corrispondenti

Tasti **Zoom in, Zoom out**: attivano le azioni di Zoom corrispondenti

Tasti di movimento

Tasti di **PAN & TILT**: permettono il movimento del brandeggio nelle posizioni Alto, Basso (TILT) e Sinistra, Destra (PAN). Non sono ammessi movimenti diagonali.

Tasto **AUTO**: pone il brandeggio in movimento continuo tra i fine corsa in direzione sinistra-destra e viceversa (AUTOPAN)

Tasti di controllo delle funzioni avanzate e ausiliari (solo per i ricevitori abilitati)

Tasto **Preset**: permette di memorizzare nei ricevitori fino a 99 posizioni del brandeggio e dell'ottica motorizzata (il numero di posizioni memorizzabili dipende dal tipo ricevitore di telemetria utilizzato).

Tasto **Patrol**: permette di muovere in automatico il brandeggio e l'ottica motorizzata tra le posizioni di preset

Tasto **OK**: permette di confermare i dati inseriti nella programmazione della funzione Patrol e durante la programmazione on screen menù delle matrici.

Tasto **Scan**: permette di posizionare il brandeggio e l'ottica sulle posizioni di preset.

Tasto **Wip**: permette di azionare il comando del tergicristallo. Se premuto dopo lo shift (./..) consente di attivare/disattivare la funzione di washer:

Premendo ./.. e poi **Wip**: viene attivata/disattivata la funzione di **Washer**.

Tasti **Aux1/2**: permettono di azionare due contatti ausiliari (Aux1 e Aux2) sul ricevitore di telemetria. Utilizzati in seguito al tasto ./.. permettono di abilitare o disabilitare i tasti Aux3 e Aux4 in particolare:

premendo ./.. e poi **Aux1** si attiva/disattiva la funzione **Aux3**

premendo ./.. e poi **Aux2** si attiva/disattiva la funzione **Aux4**

Programmazione delle matrici video

Il telecomando DCIR permette la programmazione delle matrici video della serie SM e LXRPS.

Per programmare le matrici:

- Premere il tasto **Menù**, se non compare la schermata di programmazione sul canale 1 della matrice significa che la password del sistema è diversa da quella di default
- Digitare, nel caso sia inserita, la password del sistema (4 cifre da 1 a 8 inserite con un tempo massimo di 3 secondi tra una e l'altra)
- Muoversi tra le varie funzioni del menù utilizzando i tasti numerici da 1 a 8
- Uscire dalle varie schermate confermando la funzione "fine configurazione" o premendo il tasto **SEQ**

Nel caso si utilizzino matrici della serie LXRPS utilizzare i seguenti tasti:

8: per spostarsi verso il basso
3: per spostarsi verso l'alto
6: per spostarsi a destra
7: per spostarsi a sinistra
Enter: per confermare
Seq: per menu precedente / uscita menu

Fare riferimento ai rispettivi manuali d'uso delle matrici per i dettagli delle funzioni

Utilizzo delle funzioni avanzate (solo per i ricevitori abilitati)

Il telecomando DCIR permette di definire delle posizioni di preset nei ricevitori che ne sono provvisti e di richiamarle in modo manuale o automatico.

Funzione **Preset**

- Posizionare il brandeggio nella posizione desiderata
- Premere il tasto **Preset** seguito da un numero (da 1 a 99) corrispondente a quella posizione
- La posizione viene memorizzata con il numero assegnatole

Nota: se la posizione di preset è inferiore a 10 (lo 0 premuto da solo corrisponde comunque al numero 10) premere direttamente **Preset** seguito dal numero. Viceversa se la posizione da presetare è superiore a 10 premere **Preset** seguito da **./.** seguito dalle cifre che compongono la posizione da presetare e quindi **OK**

ad esempio, volendo memorizzare la posizione di preset n°5:

premere **Preset** e poi premere **5**

volendo invece presetare la posizione 13:

premere in sequenza i tasti **Preset + ./.** + **1 + 3 + OK**.

Per presetare la posizione 10 e indifferente premere **Preset + 0** oppure **Preset + ./.** + **1 + 0 + OK**

NB: Nei ricevitori attuali, è possibile memorizzare un massimo di 14 posizioni di preset (ricevitori DTRX3 e DTRXDC). Nel caso si utilizzi un ricevitore DTRX3 con protocollo di comunicazione Macro, impostando la linea telemetria del DCIR di tipo Macro è possibile memorizzare (preset) e richiamare (scan) un massimo di 40 posizioni.

Funzione **Scan**

- Premere il tasto **Scan** seguito da un numero (da 1 a 99)
- Il brandeggio si sposterà nella posizione di preset relativa al numero selezionato (se memorizzato)

Valgono le stesse considerazioni fatte per la funzione **Preset**.

Se ad esempio si vuole richiamare la posizione 8:

premere **scan** e poi **8**

Se si vuole richiamare una posizione sopra la 9, ad esempio la 12:

premere in sequenza **scan + ./.** + **1 + 2 + OK**

Per richiamare la posizione 10 e indifferente premere **Scan + 0** oppure **Scan + ./.** + **1 + 0 + OK**

Programmazione della funzione Patrol

E possibile utilizzare due sequenze di patrol differenti:

- Sequenza di patrol standard (14 posizioni), compatibile con tutti i modelli di ricevitore predisposti per tale funzione (DTRX3 e DTRXDC)
- Sequenza di patrol esteso (99 posizioni) compatibile per ora solo con DTRX3 in modalità di protocollo Macro (il ricevitore DTRX3 è comunque limitato a 40 posizioni).

Impostazione sequenza di patrol standard:

- Premere il tasto **Preset** seguito dal tasto **Patrol**
- Premere il tasto **Aux1** (definizione patrol standard)
- Digitare una cifra da 1 a 127 corrispondente al tempo in cui si desidera il brandeggio rimanga fermo in ciascuna posizione di preset (uguale per tutte le posizioni) e confermare con il tasto **OK**
- Digitare tutte le cifre corrispondenti alle posizioni di preset delle quali si desidera effettuare la scansione automatica e confermarle singolarmente con il tasto **OK**
- Uscire dalla programmazione della sequenza di scansione premendo il tasto **Esc**

Esempio:

- Per eseguire la programmazione della scansione automatica (Patrol) tra le posizioni di preset 3, 5 e 10 con un tempo fisso per ciascuna posizione di 12 secondi agire come di seguito:
- Premere in sequenza i tasti **Preset + Patrol +Aux1+ 1 + 2 + OK + 3 + OK + 5 + OK + 1 + 0 + OK + Esc**

N.B. Durante la programmazione della funzione Patrol non utilizzare il tasto shift (./..) per digitare cifre superiori al 9, ma comporre direttamente. Esempio: 1 + 2 per selezionare 12.

Impostazione sequenza di patrol esteso (99 posizioni):

Nota: la funzione di patrol esteso richiama ciclicamente tutte le posizioni memorizzate comprese tra la posizione di partenza e la posizione di arrivo per una durata prefissata.

Ad esempio se si imposta come posizione di partenza la 2, posizione di arrivo la 9 la sequenza di patrol sarà: posizioni eseguite ciclicamente: 2,3,4,5,6,7,8,9 poi ricomincia 2,3,4,5,6,7,8,9 ecc. La pausa eseguita tra una posizione e la successiva è quella impostata durante la sequenza di patrol esteso.

- Premere il tasto **Preset** seguito dal tasto **Patrol**
- Premere il tasto **Aux2** (definizione patrol esteso)
- Digitare una cifra da 1 a 127 corrispondente al tempo in cui si desidera il brandeggio rimanga fermo in ciascuna posizione di preset (uguale per tutte le posizioni) e confermare con il tasto **OK**
- Digitare la posizione di partenza e premere **OK**
- Digitare la posizione di arrivo e premere **OK**

Esempio:

- Per eseguire la programmazione della scansione automatica (Patrol) tra le posizioni di preset 8 e 25 e con un tempo fisso per ciascuna posizione di 34 secondi agire come di seguito:
- Premere in sequenza i tasti **Preset + Patrol +Aux2+ 3 + 4 + OK + 8 + OK + 2 + 5 + OK**

N.B. Durante la programmazione della funzione Patrol non utilizzare il tasto shift (./..) per digitare cifre superiori al 9, ma comporre direttamente. Esempio: 1 + 2 per selezionare 12.

Funzione **Patrol**

- Premere il tasto **Patrol** per far iniziare (o terminare, nel caso sia in corso) la scansione automatica programmata tra le posizioni di preset

NB: A seconda dell'ultima sequenza di Patrol impostata da telecomando, verrà attivata la funzione Patrol standard oppure esteso. Se l'ultima sequenza di patrol impostata da telecomando è stata una sequenza di patrol standard, da ora in avanti il telecomando DCIR eseguirà sequenze di patrol standard su pressione del tasto patrol. Viceversa se si è impostato una sequenza di patrol esteso.

Manutenzione



Il telecomando DCIR non necessita di particolare manutenzione.

Si raccomanda di utilizzare la base poggiata su una base solida, con i cavi di alimentazione e di collegamento in posizione tale da non essere causa di intralcio all'operatore.



La pulizia deve sempre essere effettuata ad apparecchio spento. Pulire la tastiera periodicamente con un panno di cotone asciutto, evitando l'uso di detergenti o di panni bagnati.

Risoluzione dei problemi di installazione

Il telecomando DCIR è caratterizzato da una notevole facilità d'uso, ciononostante possono insorgere dei problemi sia in fase di installazione, di configurazione o durante l'uso.

Problema	Possibile causa	Soluzione
<i>Premendo i tasti la matrice non risponde</i>	<ul style="list-style-type: none">• Errata impostazione protocollo o baudrate• Cablaggio errato	<ul style="list-style-type: none">• Controllare il tipo di protocollo ed il baudrate impostati. Devono essere identici a quelli impostati nella matrice.• Controllare i cavi e le connessioni effettuate.
<i>Premendo i tasti il ricevitore non risponde</i>	<ul style="list-style-type: none">• Errata impostazione protocollo o baudrate• Matrice assente• Numero ricevitore sbagliato	<ul style="list-style-type: none">• Controllare il tipo di protocollo ed il baudrate impostati. Devono essere identici a quelli impostati nel ricevitore.• Impostare il dip2 di SW1 ON. Alimentare il DCIR tramite alimentatore esterno 12VDC.• Accertarsi di controllare il ricevitore corretto.

Test del collegamento Telecomando-matrice,

Per identificare le cause della mancata comunicazione tra la base telecomando e matrice, si consiglia di procedere effettuando le seguenti prove:

- test del collegamento diretto tra base e matrice
- test delle tratte di cavo di collegamento.

Collegamento diretto tra base e matrice:

- collegare base telecomando e matrice tramite il cavo telefonico diretto applicato alla base

Se il test ha successo il problema risiede nei cavi di collegamento: controllare le connessioni alle scatole RJ jack secondo gli schemi indicati nella sezione *Collegamenti*.

Se i problemi di comunicazione persistono, contattare il fornitore

Caratteristiche tecniche

Dimensioni:	102 x 130 x 180 mm
Peso:	0,45 Kg
Tensione di alimentazione:	12 V --- 1 VA



DCIR

OPERATING INSTRUCTIONS

INDEX

INDEX	1
INTRODUCTION	2
Packing contents	2
Contents of this Instruction Manual	2
Addressee of the Instruction Manual	2
What to read	2
Typographic conventions	2
SAFETY RULES	3
IDENTIFICATION DATA	3
DESCRIPTION OF THE REMOTE CONTROL DCIR	3
Devices controlled by the DCIR remote control	4
INSTALLATION	4
Unpacking	4
Check of identification data	4
Switching on and off	4
Changing the DCIR protocol, communication rate and address	5
<i>Telemetry via coaxial cable</i>	6
CONNECTIONS	6
RS485 communication line termination to receiver	6
<i>Point - point connection</i>	6
<i>Multipoint connection</i>	6
How to insert the termination resistance in the DCIR remote control base	7
DCIR connection to peripheral units	7
<i>Installation example</i>	8
Cables	9
REMOTE CONTROL AND SWITCHING FUNCTIONS	10
VIDEO SWITCHING KEYS	10
Telemetry control keys	11
<i>Lens control keys</i>	11
<i>Movement keys</i>	11
<i>Control keys for advanced and auxiliary functions (only for enabled receivers)</i>	11
Programming the video matrixes	12
Using the advanced functions (only for enabled receivers)	12
MAINTENANCE	14
SOLUTION OF INSTALLATION PROBLEMS	14
Remote control-matrix connection test	14
SPECIFICATIONS	14

The manufacturer declines all responsibility for any damage caused by an improper use of the appliances mentioned in this manual; furthermore, the manufacturer reserves the right to modify its contents without any prior notice. The documentation contained in this manual has been collected with great care: the manufacturer, however, cannot take any liability for its use. The same thing can be said for any person or company involved in the creation and production of this manual.

Introduction

Packing contents

- 1 remote control DCIR (without batteries)
- 1 remote control base with infrared receiver
- 1 telephone cable 6/6 right - right - Length about 150 cm.
- 2 RJ jack boxes
- 1 instruction manual

After the delivery, check that the packing is not damaged and shows no evident signs of falls or abrasion. Should this be so, contact immediately the supplier. Check that the contents correspond to the above-mentioned list of materials.

Contents of this Instruction Manual

This manual describes the DCIR control remote control, together with its specific procedures of installation, configuration and use.

Read carefully this manual, in particular the chapter concerning the safety rules, before **the remote control installation and use**.

Addressee of the Instruction Manual

The different parts of this manual are meant to satisfy two operative requirements, those of the installer technician and those of the operator.

Installer technician: skilled technician able to carry out the safety system installation and to verify its functionality.

He has the necessary technical knowledge to install, connect and configure the system. Only the installer technician is allowed to carry out the operations reserved to "Technical staff".

Operator: end user who operates on the control remote control to set up the operating modes of the whole system. In case of multi-user systems, up to 4 operators can work at the same time on the available resources (video inputs, monitors, etc.).

What to read

The installation procedures, mainly addressed to the **installer technician** are described from page 4.

The **operator** is supposed to read from page 10, for the use of the remote control and switching functions.

Typographic conventions

Different graphic symbols are used in this manual, the meaning of which is here described:



Hazard of electric shock; disconnect the power supply before proceeding, if not otherwise specified.



Read carefully the procedures or information indicated, and if necessary carry out what is prescribed according to the required modalities. An incorrect procedure may compromise the system operation or damage it.



Read carefully to understand the system operation.

Safety rules



The remote control DCIR complies with the normative laws in force at the time of editing of this manual, concerning electric safety, electromagnetic compatibility and general requirements. Anyway, in order to ensure the users (installer technician and operator), the following warnings are specified for safety's sake:

- Connect to a feeder corresponding to the specifications indicated on the data plate (see next chapter *Identification data*)
- The appliance (and the complete system, which it belongs to) must be installed only by a qualified technician
- For after-sale service call only authorized technical staff.
- The tampering of the appliance may void the guarantee terms.
- Before any shifting or technical operations on the appliance, unplug it from the mains: the appliance is completely off-line only when the plug is disconnected and the cables connected to other appliances have been removed
- Do not use extensions showing wear or aging, since they may seriously compromise the users' safety
- Avoid wetting the appliance or touching it with wet hands, while it is in operation
- Do not leave the appliance exposed to atmospheric agents
- Do not use the appliance in the presence of inflammable substances
- Do not allow children or people not familiar with the appliance to use it
- Make sure the appliance always rests on a solid and large enough base

Keep this manual close to hand for any future reference.

Identification data



On the rear side of the DCIR remote control there are two plates complying with EC specifications.

The first plate shows model identification code (Bar code EXT3/9).

The second plate shows the model serial number (Bar code EXT3/9).

On the external power supply a plate shows the electrical specifications.

When installing the appliance, check that the power supply specifications of the remote control correspond to those required. The use of improper appliances may seriously compromise the safety of the personnel and the installation.

Description of the remote control DCIR



The DCIR remote control is a professional product for applications within the sphere of safety and surveillance. In a safety system, it allows the video switching control (via SM42A / SM82A / SM84A / SM164A / LXRPS42A / LXRPS82A / LXRPS42TA / LXRPS82TA / LXRPS84A / LXRPS164A video matrix) and the peripheral stations control (via DTMRX1, DTRX3 receivers).

Features:

- Two RS485 communication lines (video line and telemetry line)
- Choice of video line protocol, between MACRO (for the new SM series matrixes with telemetry via coaxial cable) and Linxs (LXRPS series matrixes)
- Choice of telemetry line protocol, between MACRO and standard Videotec
- Choice of communication rates (38400, 19200, 9600 or 1200 baud), on both video and telemetry lines

Devices controlled by the DCIR remote control

Video matrix models:

- SM42A, SM82A, SM84A, SM164A (which also allow telemetry transmission via coaxial cable)
- LXRPS42A / LXRPS82A / LXRPS42TA / LXRPS82TA / LXRPS84A / LXRPS164A

Completely controllable telemetry receivers:

- MICRODEC485
- DTMRX1
- DTRX3 (controllable by DCIR and SM series matrixes using telemetry over the coax).

Partly controllable telemetry receivers:

- DTRXDC (all functions can be controlled but speed of pan & tilt movements cannot be varied)

Installation



The following procedures must be carried out with power supply off, if not otherwise specified.



The installation must be carried out only by qualified technical staff.

Unpacking

If the packing shows no relevant defects due to falls or anomalous abrasions, check the material contained, according to the list given at chapter *Introduction, Packing contents* (page 2).

The installer technician is required to dispose of the packing material according to the differentiated collecting modalities or, anyway, according to the normative laws in force in the Country of use.

Check of identification data



Before installing the appliance, check that the material supplied corresponds to the specifications indicated on the data plate, following the chapter *Identification data* (page 3). Do not carry out any modification or connections, which are not provided for in this manual: the use of improper appliances may seriously compromise the safety of the personnel and the installation.

Switching on and off



Before connecting the appliance:

- check that the material supplied corresponds to the specifications indicated on the data plate, following the chapter *Identification data* (page 3)
- check that the remote control and the other components of the installation are closed in order to avoid a direct contact with energized parts
- the remote control base and the other appliances of the installation must rest on a large and solid base
- the power supply cables do not have to hinder the common operations of the installer technician
- check that the electrical capacity and the extensions eventually used will support the power consumption of the system.



SWITCHING ON: connect via telephone cable the remote control base to the matrix; supply power to the matrix. It is also possible to power the remote control base using an external 12V $\overline{\text{DC}}$ power supply (not equipped); see page 8.

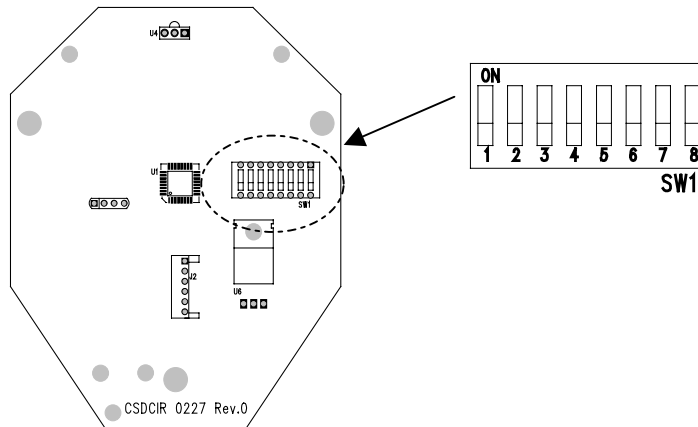


SWITCHING OFF: disconnect the remote control base from the matrix.

Changing the DCIR protocol, communication rate and address

Disconnect the remote control base from the system, remove the bottom of the base by undoing the three screws closing it.

After carrying out these operations, an 8-way dip-switch (SW1) will be visible.



Make the SW1 selector settings according to the following table:

Dip	Status	Function	Default
1	OFF	RS485 telemetry line load not inserted	
1	ON	RS485 telemetry line load inserted	X
2	OFF	MACRO video line protocol (SM series matrixes)	X
2	ON	Linxs video line protocol (LXRPS series matrixes)	
3,4	OFF, OFF	Video line baud rate 38400	X
3,4	OFF, ON	Video line baud rate 1200	
3,4	ON, OFF	Video line baud rate 9600	
3,4	ON, ON	Video line baud rate 19200	
5	OFF	Videotec telemetry line protocol (MICRODEC485, DTRXDC, DTRX1 and DTRX3 Receivers)	X
5	ON	MACRO telemetry line protocol (only DTRX3 receiver**)	
6,7	OFF, OFF	Telemetry line baud rate 9600	X
6,7	OFF, ON	Telemetry line baud rate 1200	
6,7	ON, OFF	Telemetry line baud rate 19200	
6,7	ON, ON	Telemetry line baud rate 38400	
8	OFF	Address of DCIR 1	X
8	ON	Address of DCIR 2	

(**) The DCIR remote control can be used, setting the protocol on MACRO telemetry line, to store up to 40 preset positions in the new DTRX3 receiver (which should be set up with the MACRO protocol i.e. dip 8 of SW4 in the receiver will be switched to OFF). If the Videotec protocol is used, however, it is possible to store up to 14 preset positions (DTRX3 and DTRXDC receivers).



Important note! Both the remote control and the controlled devices (matrix and receivers) should be set up appropriately with the same communication rate and the same protocol as the DCIR. See the respective instruction manuals.

It is, however, possible to use different protocols and communication rates in the two lines: video and telemetry. For example, it is possible to set the MACRO protocol at 38400 baud in the video line and the Videotec protocol at 19200 baud in the telemetry line, as long as the matrix is set up with the MACRO protocol at 38400 baud and the receiver/s are controlled by the telemetry line set up with the Videotec protocol at 19200 baud.



Up to 2 DCIR's can be used to control the same SM series video matrix. If 2 DCIR's are used the bases should be appropriately configured with different addresses (the first with dip 8 off: address 1, the second with dip 8 on: address 2). If other keyboards are used to control the same matrix, make the keyboard address settings appropriately (e.g. 3 or 4) so as to avoid addresses that conflict with the installed DCIR/s.

Telemetry via coaxial cable

The DCIR can be used for telemetry transmission via coaxial cable using matrixes of the type SM42A, SM82A, SM84A, SM164A. Set up the MACRO type video line in both the DCIR and the matrix. It is important to use a sufficiently fast baud rate (we recommend a baud rate setting of 38400). Telemetry receivers suitable for this purpose should be used (such as the DTRX3 fitted with the DTCOAX board).

After completing the operation, close the bottom of the base and reconnect the base to the system.

Connections



The installation must be carried out only by qualified technical staff: an improper connection of the peripheral units may cause the remote control to be isolated from the rest of the system.

RS485 communication line termination to receiver



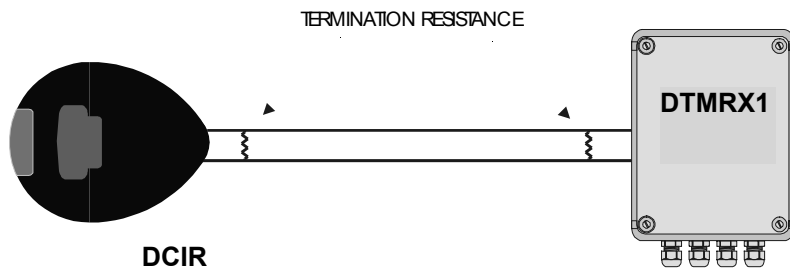
The DCIR remote control uses the communication standard RS485. The RS485 standard is an updating of RS422-A, the same signals level of which are used to make the half-duplex multi point communications easier. The standard, particularly immune to electromagnetic noises, consists of a balanced transmission on two wires, 1200m max length, with 24 AWG cable, signal generation 6 dB.

The following configurations are possible:

- Point – point
- Multipoint

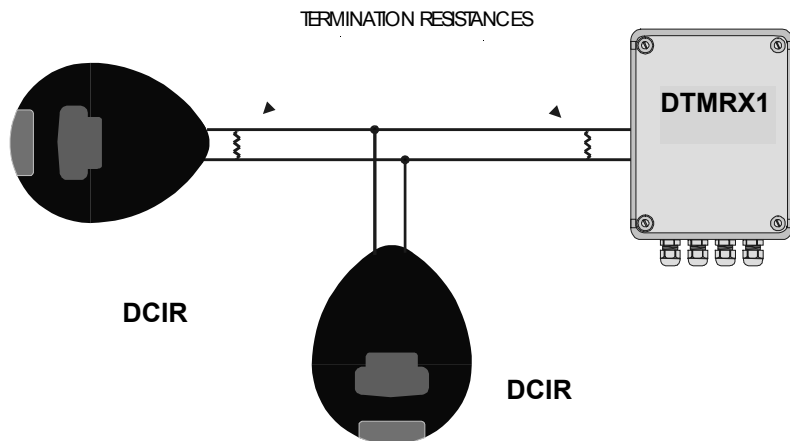
Point - point connection

The termination resistances of the appliances placed to the ends of the RS485 line **must** be connected



Multipoint connection

The termination resistances of the appliances placed to the ends of the RS485 line **must** be connected. The termination resistances of the appliances placed along the RS485 line, not at its ends, have to be **not** connected.



How to insert the termination resistance in the DCIR remote control base

The termination resistance on the RS485 to the telemetry can be connected via a dip-switch placed inside the base.

Disconnect the base from the system; remove the bottom side by unscrewing the three screws.

Operating on the dip no.1 of the SW1 dip-switch, it is possible to connect the termination resistance as the following scheme:

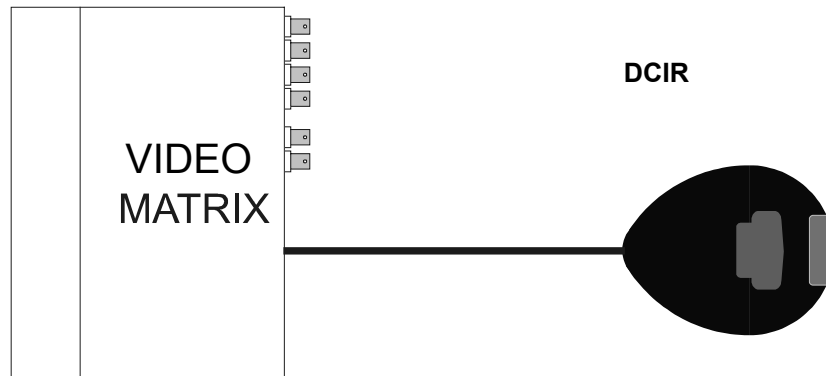
- Dip 1 off: resistance **not connected**
- Dip 1 on: resistance **connected** (default)

After these operations close the base and connect it to the system.

Refer to the scheme at page 5 for the dip-switch identification.

DCIR connection to peripheral units

The DCIR remote control base and the SM42A / SM82A / SM84A / SM164A / LXRPS42A / LXRPS82A / LXRPS42TA / LXRPS82TA / LXRPS84A / LXRPS164A matrix can be connected together by 6-pole telephone cable with RJ11 plug, for a laboratory check of the devices functioning.



Connection DCIR - SM42A / SM82A / SM84A / SM164A / LXRPS42A / LXRPS82A / LXRPS42TA / LXRPS82TA / LXRPS84A / LXRPS164A unit

For longer distances, RJ wall connector boxes are used; these can be connected by 4-pole cable, according to the following table (Table 1):

DCIR (RJ-Jack)		MATRIX
TX-485A White	----	Blue RX-485A
TX-485B Yellow	----	Black RX-485B
+12V \equiv Green	----	Red +12V \equiv
GND Red	----	Green GND

Table 1

Note: The termination resistance for the RS485 line to the matrix is always inserted and does not need modifications. Connection RS485: max. distance 1200m. Power supply connection (+12V \equiv and GND): max. distance 700 m. For longer distances the use of a local power supply is recommended.

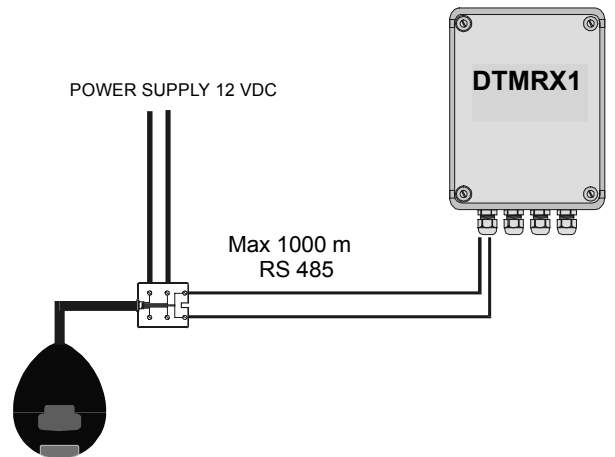


Connecting: DCIR – Receivers (MICRODEC485, DTRXDC, DTRX3, DTMRX1)

See the table below (Table 2) for connecting the DCIR with the receiver. See Table 1 above for the other connections with the matrix (which powers the DCIR).

DCIR (RJ-Jack)		MICRODEC485, DTRXDC, DTRX3 DTMRX1
TX-485A Black	----	RX-485A
TX-485B Blue	----	RX-485B

Table 2

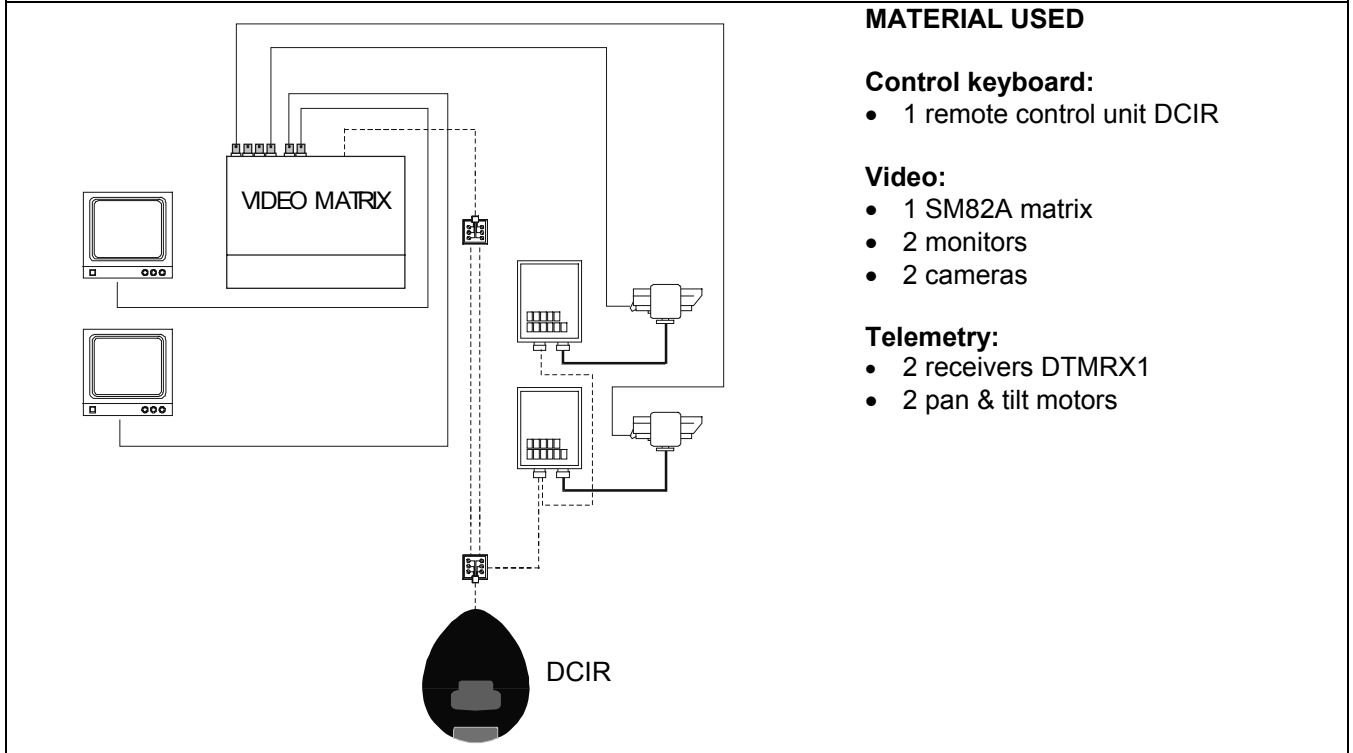


If the DCIR remote control is only used for telemetry (with no matrix connected) it will need a power supply (12 V \Rightarrow) using the RJ jack shunt box in the two terminals shown as +12V \Rightarrow and GND in the table 1. It will also be necessary to set dip2 of SW1 to ON position (in this case it is possible to control up to a maximum of 16 receivers).

Installation example



Installation controlled by one operator with two monitors: the operator controls the video switching, the alarm contacts handling, a group of receivers for the movement of the pan & tilt motors and zoom lenses.



Cables

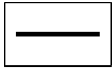
In the above schemes, different lines have been used to show different types of functions:



video cable:

coaxial RG 59 or equivalent cable.

For longer distances it is advisable to use a video transmission system via twisted pair cable.



multipolar cable:

each pan & tilt function is enabled / disabled by a relay inside the receiver.

Define the number of wires in the multipolar cable:

7 wires for pan & tilt movement (230 V~ or 24 V~): right, left, high, low, autopan, common, ground (only 230 V~)

6 control wires for reverse polarity zoom lenses (zoom wide, zoom tele, focus near, focus far, iris open, iris close)

4 control wires for common ground zoom lenses (zoom, focus, iris, common)

For further information, refer to DTMRX1 instruction manual.



cable for control digital transmission:

Three couples of twisted pair cable, minimum diameter 0,6 mm (section 0,22 mm.² AWG 24):

a couple for RS485 transmission to the matrix + a couple for RS485 transmission to the telemetry receiver + a

couple for the remote control base power supply from the matrix (max. distance 700m, for longer distances use

a 12 V \equiv external power supply to power the DCIR.

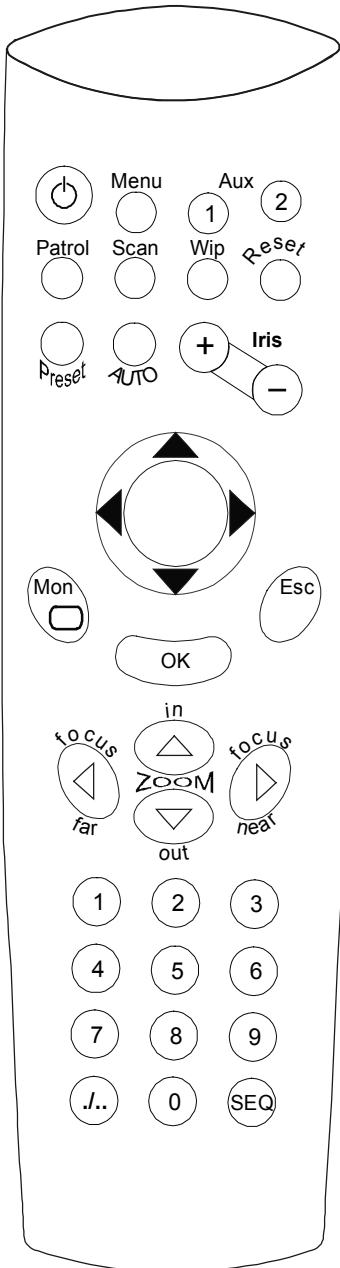
The maximum connection distance between the DCIR and the peripheral units is about 1200m in RS485.

The telephone cable supplied is 1,5 m long: for longer distances use RJ jack boxes.

Remote control and switching functions

Video switching keys

The **DCIR** remote control can be used to control up to 999 input videos (or telemetry receivers) and 99 output devices (monitors) if the Macro communication protocol setting (SM series matrixes) is used for the video line. On the other hand, it is possible to control a maximum of 16 input videos/receivers and 4 output videos if the Linx type video protocol is used (LXRPS series matrixes). Obviously, depending on the type of system, care must be taken not to use non-existent input /output videos.



Numeric keys 0-9: used for direct selection of the input itself on the enabled matrix channel. If the 0 key is pressed alone this corresponds to the number 10.

./.. Key (with the OK key): used to select camera numbers greater than 9.

For example, to switch input 14 to the enabled matrix channel:
press, in sequence: **./.. + 1 + 4 + OK**

On the other hand, to switch input 107 to the enabled matrix channel:
press, in sequence: **./.. + 1 + 0 + 7 + OK**

Seq key: used to return the enabled channel to automatic switching sequence mode. For SM series matrixes it can be used to exit the various displays of the on screen configuration menus.

Esc key: used to exit the various displays of the on screen configuration menu (only LXRPS series matrixes). In any case, if an error is made while pressing a sequence of keys, pressing the Esc key will cancel the function being activated.

Mon key: followed by a number (from 1 to 9), used to enable the output channel (monitor) on which to operate. For monitor numbers greater than 9 (if present) use the./.. key followed by the numeric keys and **OK**.

For example, to select monitor 27:
press **Mon + ./.. + 2 + 7 + OK**

Menu key: used to enter the system configuration display (on output channel 1)

Iris +, Iris - keys: contrary to appearances, they correspond to **INC** and **DEC** keys i.e. they are used to increase or decrease the input video relative to the active output, according to the current matrix setting for the switching sequence in the matrix (day or night).

Reset key: resets alarm conditions. Also used during on screen matrix set up.

N.B. Reset by the Remote Control is only possible if the function has been enabled during matrix set up.

Telemetry control keys



The DCIR remote control is able to control up to 16 telemetry receivers (999 receivers if using an SM series matrix with the Macro protocol on the video line). If there is no video matrix or a Linxs model matrix is used, make sure dip-switch dip 2 on SW1 is switched to ON.

When the telemetry keys are pressed, the corresponding operations are carried out by the receiver identified with the same number as the input displayed on the enabled channel.

Example:

- Pressing, in sequence, the keys Mon + 2 + ./.. + 1 + 1 + OK the enabled channel (No.2) will switch to input 11 and only receiver No. 11 will carry out all telemetry controls.

N.B. Once an output channel has been enabled, this will remain active until another is selected.

Example:

- Referring to the previous example, to activate the telemetry controls of receiver No. 5 on output channel 2, just press key 5.

Lens control keys

Focus near, Focus far keys: activate the corresponding Focus operations

Zoom in, Zoom out keys: activate the corresponding Zoom operations

Movement keys

PAN & TILT keys: used for pan and tilt movements to the positions Up, Down (TILT) and Left, Right (PAN). Diagonal movements cannot be made.

AUTO key: sets pan and tilt in continuous movement between the left-right direction limit switches and vice versa (AUTOPAN)

Control keys for advanced and auxiliary functions (only for enabled receivers)

Preset key: used to store, in the receivers, up to 99 pan & tilt and motorised lens positions (the actual maximum number of stored positions depends on the telemetry receiver used).

Patrol key: used to move the pan & tilt and the motorised lens automatically between the preset positions

OK key: used to confirm the data inserted when programming the Patrol function and during on screen menu matrix programming.

Scan key: used to position pan & tilt and the lens on the preset positions.

Wip key: used to operate the wiper control. If pressed after the shift key (./..) it is used to switch on/off the washer function:

Pressing ./.. and then **Wip**: will switch on/off the **Washer** function.

Aux1/2 keys: used to operate two auxiliary contacts (Aux1 and Aux2) on the telemetry receiver. When used after the ./.. key, they allow the enabling or disabling of Aux3 and Aux4 keys in particular:

pressing ./.. and then **Aux1** will activate/deactivate function **Aux3**

pressing ./.. and then **Aux2** will activate/deactivate function **Aux4**

Programming the video matrixes

The DCIR remote control can be used to program the SM and LXRPS series video matrixes.

To program the matrixes:

- Press the **Menu** key, if the programming display does not appear on matrix channel 1 this means the system password has been changed from the default value
- If a system password has been inserted, key it in (4 digits from 1 to 8 inserted with a maximum of 3 seconds between the insertion of successive digits)
- Move between the various menu functions using the numeric keys from 1 to 8
- Exit the various displays by confirming the function "end of configuration" or by pressing the **SEQ** key

If LXRPS series matrixes are used, utilise the following keys:

8: to shift down

3: to shift up

6: to shift to the right

7: to shift to the left

Enter: to confirm

Seq: for previous menu / to exit menu

See the respective matrix instruction manuals for details about the functions

Using the advanced functions (only for enabled receivers)

The DCIR remote control can be used to define preset positions in those receivers that allow them, and to recall them manually or automatically.

Preset function

- Position the pan & tilt at the desired position
- Press the **Preset** key followed by a number (from 1 to 99) corresponding to that position
- The position will be stored with the number assigned to it

Note: if the preset position is less than 10 (pressing 0 alone corresponds to number 10 however) press **Preset** directly followed by the number. If, instead, the preset position is greater than 10 press **Preset**, followed by **./.**, followed by the digits composing the preset position and then **OK**

for example, to store preset position No. 5:

press **Preset** and then press **5**

to preset position 13, instead:

press, in sequence, the keys **Preset + ./. + 1 + 3 + OK**.

To preset position 10, pressing **Preset + 0** or **Preset + ./. + 1 + 0 + OK** will give the same result

NB: In current receivers, it is possible to store a maximum of 14 preset positions (DTRX3 and DTRXDC receivers). If a DTRX3 receiver is used with the Macro communication protocol and the DCIR telemetry line is set up for Macro, it is possible to store (preset) and recall (scan) a maximum of 40 positions.

Scan Function:

- Press the **Scan** key followed by a number (from 1 to 99)
- The pan & tilt will shift to the preset position for the number selected (if stored)

The same remarks hold as those for the **Preset** function.

For example, to recall position 8:

press **scan** and then **8**

To recall a position greater than 9, for example 12:

press, in sequence, **scan + ./. + 1 + 2 + OK**

To recall position 10, pressing **Scan + 0** or **Scan + ./. + 1 + 0 + OK** will achieve the same result

Programming the **Patrol** function:

It is possible to use two different patrol sequences:

- **Standard patrol sequence (14 positions), compatible with all models of receivers provided with this function (DTRX3 and DTRXDC)**
- **Extended patrol sequence (99 positions) only compatible, for the moment, with DTRX3 in Macro protocol mode (the DTRX3 receiver is limited to 40 positions however).**

Setting up the standard patrol sequence

- Press the **Preset** key followed by the **Patrol** key
- Press the **Aux1** key (define standard patrol)
- Key in a number from 1 to 127, corresponding to the time for which the pan & tilt is to remain stationary in each preset position (the same for all positions) and confirm using the **OK** key
- Key in all the numbers corresponding to the preset positions for which automatic scanning (patrol) is to be carried out and confirm each one individually using the **OK** key
- Exit patrol sequence programming by pressing the **Esc** key

Example:

- To program automatic scanning (Patrol) between preset positions 3, 5 and 10 with a fixed time of 12 seconds for each position proceed as follows:
- Press, in sequence, the keys **Preset + Patrol + Aux1 + 1 + 2 + OK + 3 + OK + 5 + OK + 1 + 0 + OK + Esc**

N.B. When programming the Patrol function do not use the shift key (./..) to enter numbers greater than 9, but key them directly. e.g. 1 + 2 to select 12.

Setting up the extended patrol sequence (99 positions)

Note: the extended patrol function recalls, cyclically, all the stored positions between the start and arrival positions for a preset length of time.

For example, setting the start position at 2 and the arrival position at 9, the patrol sequence will be: positions switched between: 2,3,4,5,6,7,8,9 and then again from the start 2,3,4,5,6,7,8,9 etc. The pause between one position and the next will be the setting made for the extended patrol sequence.

- Press the **Preset** key followed by the **Patrol** key
- Press the **Aux2** key (define extended patrol)
- Key in a number from 1 to 127, corresponding to the time for which the pan & tilt is to remain stationary in each preset position (the same for all positions) and confirm using the **OK** key
- Key in the start position and press **OK**
- Key in the arrival position and press **OK**

Example:

- To program automatic scanning (Patrol) between preset positions 8 and 25 with a fixed time of 34 seconds for each position proceed as follows:
- Press, in sequence, the keys **Preset + Patrol + Aux2 + 3 + 4 + OK + 8 + OK + 2 + 5 + OK**

N.B. When programming the Patrol function do not use the shift key (./..) to enter numbers greater than 9, but key them in directly. e.g. 1 + 2 to select 12.

Patrol function

- Press the **Patrol** key to start (or end, if already in progress) automatic scanning between the preset positions

NB: Depending on the last Patrol sequence setting made by the remote control, the standard or extended Patrol function will be activated. If the last Patrol sequence setting made by the remote control was a standard patrol sequence, from then on the DCIR remote control will carry out the standard patrol sequence when the patrol key is pressed. And vice versa if an extended patrol sequence setting has been made.

Maintenance



The DCIR remote control does not need a special maintenance. Make sure it always rests on a solid base, and that the power supply and connection cables do not hinder the operator.



Switch off the appliance to clean it. Clean the remote control at regular intervals with a cotton dry cloth, avoiding the use of detergents or wet cloths.

Solution of installation problems

Even if the remote control DCIR is easy to use, some problems may arise during installation, configuration or use.

Problem	Possible cause	Solution
<i>The matrix does not respond when the keys are pressed</i>	<ul style="list-style-type: none">• Error in protocol or baud rate setting• Wiring error	<ul style="list-style-type: none">• Check settings for protocol type and baud rate. They should be the same as those for the matrix.• Check the cables and connections.
<i>The receiver does not respond when the keys are pressed</i>	<ul style="list-style-type: none">• Error in protocol or baud rate setting• No matrix• Receiver number error	<ul style="list-style-type: none">• Check settings for protocol type and baud rate. They should be the same as those for the receiver.• Set dip2 of SW1 to ON. Power the DCIR using an external 12V$\overline{=}$ power supply.• Make sure the correct receiver is being controlled.

Remote control-matrix connection test

To identify the causes of the wrong communication between the remote control and the matrix carry out the following tests:

- test of direct connection between the remote control basis and the matrix
- test of connection cable.

Direct connection between remote control basis and matrix:

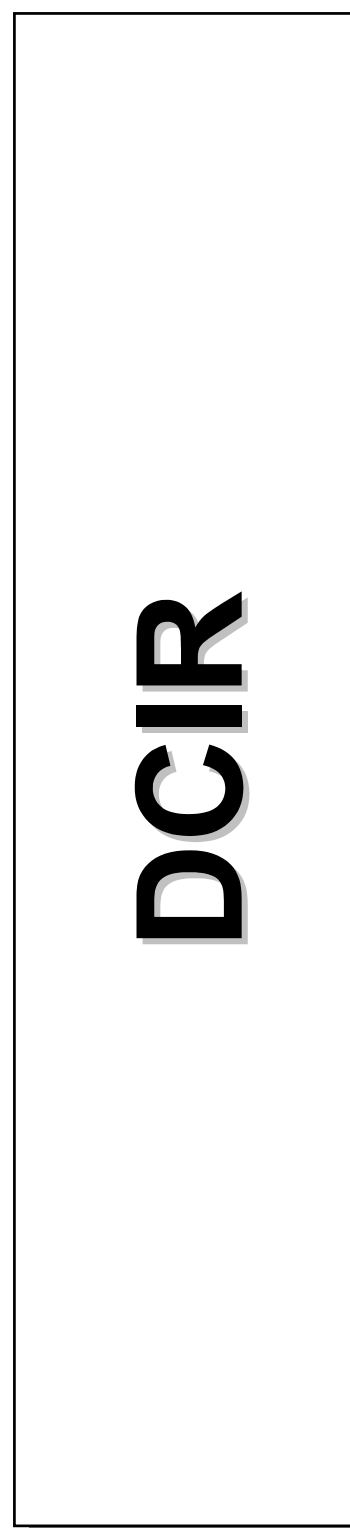
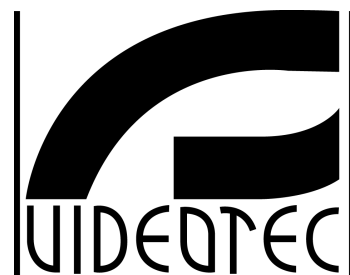
- connect the remote control and the matrix via direct telephone cable

If the test is successful, the problem concerns the connection cables: check the connections to the RJ jack connector box, according to the schemes in the chapter *Connections*.

If the communication problems persist, contact the supplier.

Specifications

Dimensions:	102 x 130 x 180 mm
Weight:	0,45 Kg
Power supply:	12 V $\overline{=}$ 1 VA



MANUEL D'INSTRUCTIONS

INDEX

INDEX	1
INTRODUCTION	2
Contenu de l'emballage	2
Contenu du Manuel d'Emploi	2
Destinataire du Manuel d'Emploi	2
Ce qu'on doit lire	2
Conventions typographiques	2
NORMES DE SÉCURITÉ	3
CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES	3
DESCRIPTION DE LA TÉLÉCOMMANDE DCIR	3
Appareils pouvant être contrôlés au moyen de la télécommande DCIR	4
INSTALLATION	4
Déballage	4
Contrôle des caractéristiques techniques	4
Allumage et coupure	4
Variation de protocole, vitesse de communication et adresse DCIR	5
<i>Téléométrie sur coaxial</i>	6
BRANCHEMENTS	6
Terminaison de la ligne de communication RS485 vers le récepteur	6
<i>Connexion Point – Point</i>	6
<i>Connexion Multipoint</i>	6
Comment insérer la résistance de terminaison sur la base de la télécommande DCIR	7
Branchement de la télécommande DCIR aux périphériques	7
<i>Exemple d'installation</i>	8
Câblage	9
TÉLÉCOMMANDE ET FONCTIONS DE COMMUTATION	10
TOUCHES DE COMMUTATION VIDÉO	10
Touches de contrôle téléométrie	11
<i>Touches de contrôle optique</i>	11
<i>Touches de déplacement</i>	11
<i>Touches de contrôle des fonctions avancées et auxiliaires (récepteurs validés uniquement)</i>	11
Programmation des matrices vidéo	12
Utilisation des fonctions avancées (récepteurs validés uniquement)	12
ENTRETIEN	14
RÉSOLUTION DES PROBLÈMES D'INSTALLATION	14
Test du raccordement télécommande-matrice	14
<i>Raccordement direct entre la base de la télécommande et matrice:</i>	14
CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES	14

Le producteur décline toute responsabilité pour les dommages éventuels dus à une utilisation non appropriée des appareils mentionnés dans ce manuel; il se réserve en outre le droit d'en modifier le contenu sans préavis. La documentation contenue dans ce manuel a été étudiée et vérifiée avec le plus grand soin: cependant, le producteur décline toute responsabilité sur son emploi. La même chose vaut pour chaque personne ou société impliquées dans la création et la production de ce manuel.

Introduction

Contenu de l'emballage

- 1 télécommande DCIR (sans batteries)
- 1 base pour télécommande avec récepteur à rayons infrarouges
- 1 câble téléphonique 6/6 droit droit - Longueur d'environ 150 cm.
- 2 boîtes de dérivation RJ jack
- 1 manuel d'utilisation

Lors de la livraison du produit, vérifier si l'emballage est correct et s'il ne présente aucune trace de chutes ou de chocs. Si l'emballage présente des signes évidents de dommage, contacter immédiatement le fournisseur. Vérifier que le contenu correspond à la liste du matériel indiqué ci-dessus.

Contenu du Manuel d'Emploi

Dans ce manuel on décrit la télécommande DCIR et les procédures particulières d'installation, configuration et emploi.

Il est nécessaire de **lire attentivement ce manuel**, surtout le chapitre concernant les normes de sécurité, **avant d'installer et d'employer la télécommande**.

Destinataire du Manuel d'Emploi

Les différentes parties de ce manuel veulent satisfaire deux exigences opérationnelles: celle du technicien installateur et celle de l'opérateur.

Technicien installateur: c'est le technicien qualifié qui effectue l'installation de sécurité et en vérifie le caractère fonctionnel.

Il a les connaissances techniques nécessaires pour installer, raccorder et configurer l'installation. Seulement le technicien installateur peut effectuer les opérations contenues dans ce manuel réservées au "Personnel technique".

Opérateur: c'est l'utilisateur final qui emploie la télécommande pour établir le fonctionnement de tout le système. Dans le cas de systèmes pour plusieurs utilisateurs, jusqu'à 4 opérateurs peuvent employer les ressources disponibles en même temps (entrées vidéo, moniteurs, etc.).

Ce qu'on doit lire

Les procédures d'installation, adressées principalement au **technicien installateur**, sont décrites à partir de la page 4.

L'**opérateur** doit lire à partir de la page 10, pour la description de l'emploi de la télécommande et les fonctions de commutation.

Conventions typographiques

Dans ce manuel on emploie des symboles graphiques différents, dont le sens est résumé ci-dessous:



Risque de décharge électrique; couper l'alimentation avant de procéder à toute opération, si le contraire n'est pas expressément indiqué.



Lire attentivement la procédure ou les renseignements indiqués, et éventuellement les exécuter suivant les modalités prévues. Une exécution incorrecte de la procédure peut entraîner un fonctionnement erroné du système ou un endommagement du produit.



Lire attentivement pour comprendre le fonctionnement du système.

Normes de sécurité



La télécommande DCIR est conforme aux normes en vigueur au moment de la publication de ce manuel pour ce qui concerne la sécurité électrique et la compatibilité électromagnétique. Nous tenons cependant préciser certaines instructions afin que les techniciens et opérateurs puissent opérer en toute sécurité.

- Raccorder l'alimentation suivant les indications des plaques des caractéristiques techniques (voir le chapitre suivant *Caractéristiques techniques*)
- L'installation de l'appareil (et du système complet dont il fait partie) doit être effectuée par une personne qualifiée du point de vue technique.
- Pour le service après-vente s'adresser exclusivement à personnel technique autorisé.
- L'appareil ne doit jamais être ouvert.
- L'ouverture de l'appareil fait déchoir les termes de garantie.
- La prise d'alimentation doit être raccordée à la terre conformément aux normes en vigueur.
- Ne pas tirer le cordon d'alimentation pour débrancher la fiche de la prise.
- Avant de déplacer ou effectuer des interventions techniques sur l'appareil, débrancher la prise d'alimentation: l'appareil est désactivé seulement quand la prise d'alimentation est débranchée et les câbles de raccordement avec d'autres dispositifs ont été enlevés.
- Ne pas employer de rallonges avec signes d'usure ou vieillissement, parce qu'ils peuvent compromettre sérieusement la sécurité des utilisateurs.
- Éviter d'exposer l'appareil en fonction à tout liquide ou de le toucher avec les mains mouillées.
- Ne pas laisser l'appareil exposé aux agents atmosphériques
- Ne pas employer l'appareil en présence de substances inflammables
- Ne pas laisser que des enfants ou des personnes non qualifiées utilisant l'appareil
- Vérifier si l'appareil est appuyé sur une base suffisamment large et solide

Conserver soigneusement ce manuel pour toute consultation ultérieure

Caractéristiques techniques



Derrière la télécommande DCIR il y a deux plaques conformes aux caractéristiques techniques CE. La première plaque contient le code d'identification du modèle (Code à barres EXT 3/9). La deuxième plaque indique le numéro de série du modèle (Code à barres EXT 3/9). Sur l'alimentateur fourni, on rapporte une plaque avec les données d'alimentation de la télécommande. À l'installation, contrôler si les données d'alimentation de la télécommande correspondent aux caractéristiques requises. L'emploi d'appareils non appropriés peut compromettre sérieusement la sécurité du personnel et de l'installation.

Description de la télécommande DCIR



La télécommande DCIR est un produit professionnel pour le domaine de la sécurité et de la surveillance. Dans un système de sécurité, la télécommande permet le contrôle de la commutation vidéo (par matrices SM42A / SM82A / SM84A / SM164A / LXRPS42A / LXRPS82A / LXRPS42TA / LXRPS82TA / LXRPS84A / LXRPS164A) et le contrôle de stations périphériques (par récepteurs DTMRX1, DTRX3).

Caractéristiques:

- Deux lignes de communication RS485 (ligne vidéo et ligne télémétrie)
- Protocole ligne vidéo sélectionnable entre MACRO (pour les nouvelles matrices de la série SM avec télémétrie sur câble coaxial) et Linxs (matrices de la série LXRPS)
- Protocole ligne télémétrie sélectionnable entre MACRO et Videotec standard
- Vitesse de communication sélectionnable (38400, 19200, 9600 ou 1200 bauds), tant sur ligne vidéo que sur ligne télémétrie.

Appareils pouvant être contrôlés au moyen de la télécommande DCIR

Matrices vidéo modèle:

- SM42A, SM82A, SM84A, SM164A (permettent également de transmettre la télémétrie sur câble coaxial)
- LXRPS42A / LXRPS82A / LXRPS42TA / LXRPS82TA / LXRPS84A / LXRPS164A

Récepteurs de télémétrie entièrement contrôlables:

- MICRODEC485
- DTMRX1
- DTRX3 (contrôlable par DCIR et par matrices de la série SM au moyen de télémétrie sur câble coaxial).

Récepteurs de télémétrie partiellement contrôlables:

- DTRXDC (totalité des fonctions contrôlables, mais vitesse fixe du mouvement de tourelle).

Installation



Les procédures suivantes sont effectuées hors tension, sauf avis contraire indiqué dans la notice.



L'installation doit être effectuée seulement par un technicien qualifié.

Déballage

Si l'emballage ne présente pas d'évidents défauts dus à des chutes ou à des chocs, procéder au contrôle du matériel contenu, suivant la liste fournie au chapitre *Introduction, Contenu de l'emballage* (page 2).

Le technicien installateur devra éliminer l'emballage selon les modalités de recolte diversifiée ou en tout cas suivant les normes en vigueur dans le Pays d'emploi.

Contrôle des caractéristiques techniques



Avant d'installer l'appareil, vérifier si les caractéristiques techniques du matériel fourni, figurant sur les plaques, correspondent aux spécifications requises, en se rapportant au chapitre *Caractéristiques techniques* (page 3). Ne jamais effectuer de modifications ou de raccordements non prévus dans ce manuel: l'emploi d'appareils non appropriés peut compromettre sérieusement la sécurité des personnes et de l'installation.

Allumage et coupure



Avant d'alimenter l'appareil:

- vérifier si le matériel fourni correspond aux spécifications requises, suivant les plaques des caractéristiques techniques, en se rapportant au chapitre *Caractéristiques techniques* (page 3)
- vérifier si la télécommande et les composantes de l'installation sont fermés afin d'éviter le contact direct avec parties sous tension
- la base de la télécommande et les autres appareils de l'installation doivent être appuyés sur une base large et solide
- les câbles d'alimentation ne doivent pas gêner les normales opérations du technicien installateur
- vérifier si les sources d'alimentation et les rallonges éventuellement employés sont aptes à supporter la consommation du système.



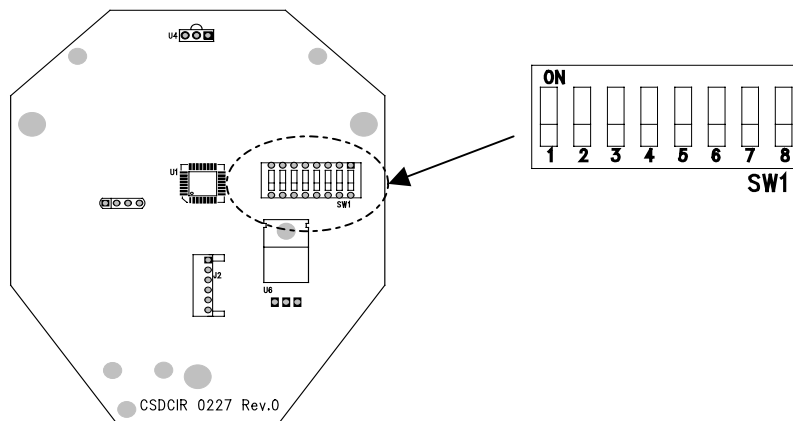
ALLUMAGE: raccorder, par le câble téléphonique, la base de la télécommande à la matrice et donner l'alimentation à la matrice. La base de la télécommande peut également être alimentée au moyen d'une alimentation 12V⁻⁻⁻ externe (non fournie); voir page 8.



COUPURE: débrancher la base de la télécommande de la matrice.

Variation de protocole, vitesse de communication et adresse DCIR

Déconnecter la base de la télécommande du système, et retirer le fond de la base en dévissant les trois vis de fixation afin d'accéder au sélecteur Dip-switch à 8 voies (SW1).



Configurer le sélecteur SW1 en fonction du tableau suivant:

Dip	État	Fonction	Défaut
1	OFF	Charge ligne télémétrie RS485 non introduite	
1	ON	Charge ligne télémétrie RS485 introduite	X
2	OFF	Protocole ligne vidéo MACRO (matrices série SM)	X
2	ON	Protocole ligne matrice Linxs (matrices série LXRPS)	
3,4	OFF,OFF	Bauds ligne vidéo 38400	X
3,4	OFF,ON	Bauds ligne vidéo 1200	
3,4	ON,OFF	Bauds ligne vidéo 9600	
3,4	ON,ON	Bauds ligne vidéo 19200	
5	OFF	Protocole ligne télémétrie Videotec (récepteurs MICRODEC485, DTRXDC, DTMRX1 et DTRX3)	X
5	ON	Protocole ligne télémétrie MACRO (récepteur DTRX3 uniquement**)	
6,7	OFF,OFF	Bauds ligne télémétrie 9600	X
6,7	OFF,ON	Bauds ligne télémétrie 1200	
6,7	ON,OFF	Bauds ligne télémétrie 19200	
6,7	ON,ON	Bauds ligne télémétrie 38400	
8	OFF	Adresse DCIR 1	X
8	ON	Adresse DCIR 2	

(**) La télécommande DCIR permet, en configurant le protocole sur la ligne télémétrie MACRO, de mémoriser un maximum de 40 positions de pré-réglage sur le nouveau récepteur DTRX3 (ce dernier défini comme protocole MACRO, c'est-à-dire en définissant le dip8 de SW4 du récepteur en position OFF). En cas d'utilisation du protocole videotec, il est possible de mémoriser un maximum de 14 positions de pré-réglage (récepteur DTRX3 et DTRXDC).



Attention! La télécommande et les dispositifs contrôlés (matrice et récepteurs) doivent être configurés de façon adéquate avec la même vitesse de communication et le même protocole que le DCIR. Se reporter au manuel d'utilisation correspondant.

Il est cependant possible d'utiliser des protocoles et des vitesses de communication différents pour chacune des deux lignes de vidéo et de télémétrie. Par exemple, il est possible de définir pour la ligne vidéo un protocole MACRO à 38400 bauds, et pour la ligne de télémétrie un protocole videotec à 19200 bauds, à condition que la matrice soit définie avec protocole MACRO à 38400 bauds et que le ou les récepteur(s) soient contrôlés au moyen de la ligne de télémétrie définie avec protocole videotec à 19200 bauds.



Un maximum de 2 DCIR peut être utilisé pour contrôler la même matrice vidéo de la série SM. En cas d'utilisation de 2 DCIR, configurer de façon adéquate les bases avec des adresses différentes (la première avec dip 8 off: adresse 1, la seconde avec dip 8 on: adresse 2). Si d'autres pupitres sont utilisés pour contrôler la même matrice, définir les adresses des pupitres de façon adéquate (par exemple 3 ou 4) afin d'éviter tout conflit d'adresse avec le/les DCIR installés.

Télémetrie sur coaxial

La télécommande DCIR permet de transmettre la télémétrie sur câble coaxial au moyen de matrices du type SM42A, SM82A, SM84A et SM164A. Définir la ligne vidéo de type MACRO sur le DCIR et sur la matrice. Utiliser de préférence une vitesse de transmission en bauds suffisamment rapide (vitesse de transmission conseillée: 38400). Il est nécessaire d'utiliser des récepteurs de télémétrie adaptés à cette fonction (par exemple, DTRX3 équipé de carte DTCOAX).

Une fois l'opération terminée, assembler la base et le fond et reconnecter le tout au système.

Branchements



La procédure d'installation doit être effectuée uniquement par du personnel technique qualifié: un mauvais branchement des différentes périphériques peut provoquer l'isolement du pupitre du reste du système.

Terminaison de la ligne de communication RS485 vers le récepteur



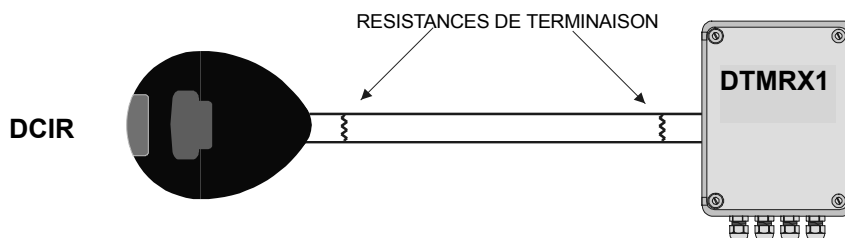
La télécommande DCIR utilise le standard de communication RS485. Le standard RS485 est une mise à jour du RS422-A duquel il utilise les mêmes niveaux de signaux facilitant en même temps la mise en oeuvre de communications half-duplex multipoint. Le standard est basé sur une transmission équilibrée, particulièrement immunisée contre les perturbations électromagnétiques, sur deux fils dont la longueur maximale est égale à 1200 m avec câble 24 AWG et réalisation d'un signal de 6 dB.

On peut avoir les configurations suivantes:

- Point – Point
- Multipoint

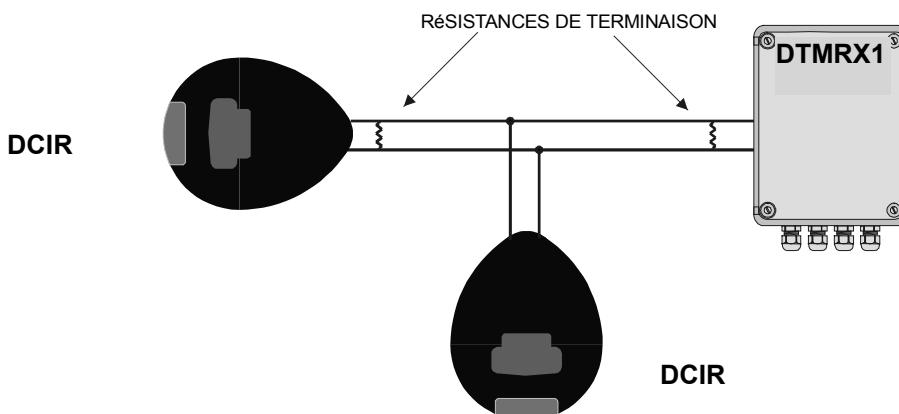
Connexion Point – Point

Les résistances de terminaison des appareils placés aux extrémités de la ligne RS485 **doivent** être insérées



Connexion Multipoint

Les résistances de terminaison des appareils placés aux extrémités de la ligne RS85 **doivent** être insérées. Les résistances de terminaison des appareils placés le long de la ligne RS485, mais pas à ses extrémités, **ne doivent pas** être insérées.



Comment insérer la résistance de terminaison sur la base de la télécommande DCIR

La résistance de terminaison sur la ligne RS485 vers la télémétrie peut être insérée par un dip-switch placé à l'intérieur de la base.

Débrancher la base du système, enlever le fond en dévissant les trois vis.

Après avoir effectué ces opérations on pourra identifier le commutateur SW1; en agissant sur le commutateur numéro 1 on pourra insérer la résistance de terminaison comme sur le schéma:

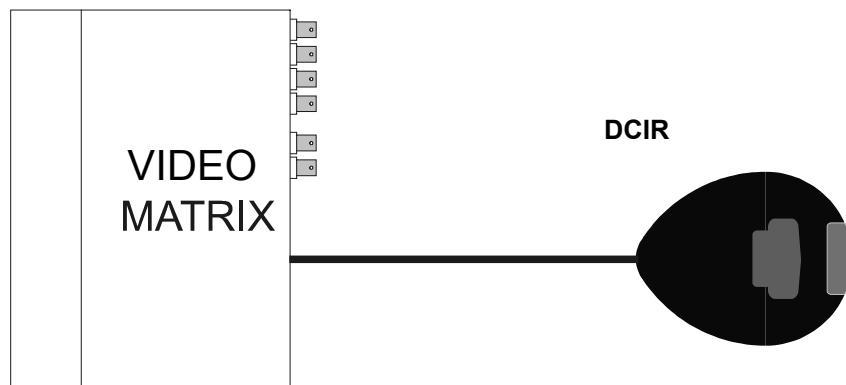
- Commutateur 1 off: résistance **non insérée**
- Commutateur 1 on: résistance **insérée** (standard)

Au terme de l'opération fermer la base avec le fond et la brancher à nouveau au système.

Se référer au dessin page 5 pour identifier le dip-switch.

Branchement de la télécommande DCIR aux périphériques

La base de la télécommande DCIR et la matrice SM42A / SM82A / SM84A / SM164A / LXRPS42A/LXRPS82A / LXRPS42TA / LXRPS82TA / LXRPS84A / LXRPS164A peuvent être branchées directement à l'aide du câble téléphonique 6 pôles avec fiche RJ11 branché à la base pour la vérification en laboratoire du fonctionnement des appareils.



Branchement DCIR – unité SM42A / SM82A / SM84A / SM164A / LXRPS42A / LXRPS82A / LXRPS42TA / LXRPS82TA / LXRPS84A / LXRPS164A

Pour des distances plus grandes on peut utiliser des boîtes murales RJ jack qui peuvent être branchées à l'aide d'un câble à 4 pôles, selon le tableau suivant:

DCIR (RJ-Jack)		MATRICE
TX-485A Blanc	----	Bleu RX-485A
TX-485B Jaune	----	Noir RX-485B
+12V== Vert	----	Rouge +12V==
GND Rouge	----	Vert GND

Tableau 1

N.B. La résistance de terminaison pour la ligne RS485 vers la matrice est toujours insérée et n'a pas besoin de modifications. Branchement RS485: distance max. 1200m. Branchement alimentation (+12V== et GND): distance max.700m. Pour des distances plus grandes on conseille d'utiliser une alimentation locale.

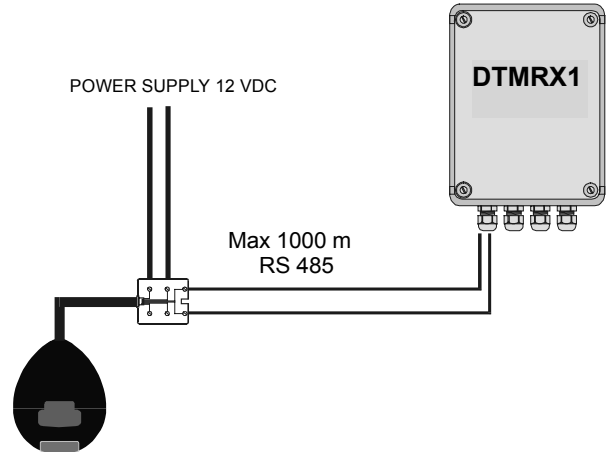


Connexion DCIR – Récepteurs (MICRODEC485, DTRXDC, DTRX3, DTMRX1)

Se reporter au tableau ci-dessous (Tableau 2) pour la connexion du DCIR avec le récepteur. Se reporter au Tableau 1 ci-dessus pour le reste des connexions avec la matrice (fournissant l'alimentation au DCIR).

DCIR (RJ-Jack)		MICRODEC485, DTRXDC, DTRX3, DTMRX1	
TX-485A Noir	----	RX-485A	
TX-485B Bleu	----	RX-485B	

Tableau 2

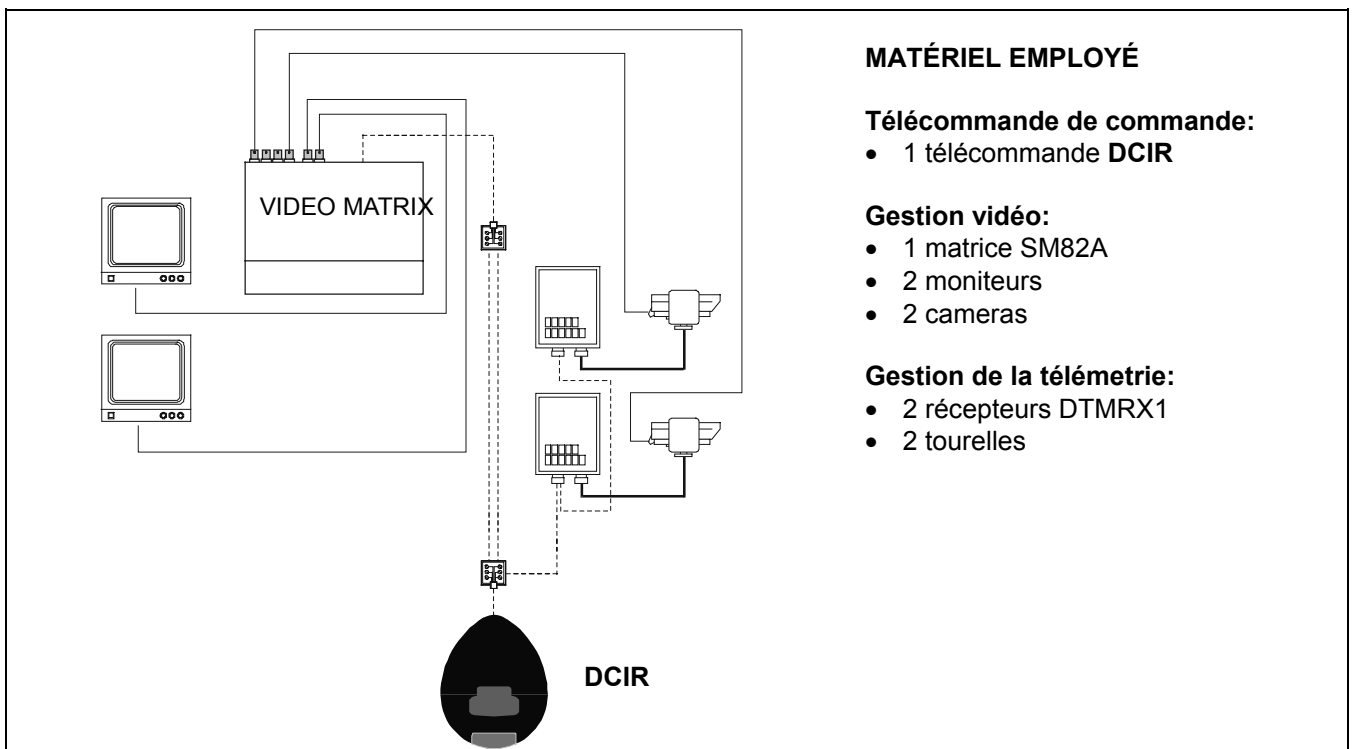


Si la télécommande DCIR est uniquement utilisée pour la télémétrie (sans matrice connectée), il est nécessaire de l'alimenter (12 V $\overline{\text{DC}}$) par l'intermédiaire de la boîte de dérivation RJ jack dans les deux bornes indiquant +12V $\overline{\text{DC}}$ et GND au tableau 1, ainsi que de définir le Dip2 de SW1 en position ON (il est ainsi possible de contrôler un maximum de 16 récepteurs).

Exemple d'installation

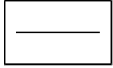


Installation contrôlée par un opérateur avec deux moniteurs: en plus de la commutation vidéo et la gestion des contacts d'alarme, l'opérateur contrôle un groupe de récepteurs pour le mouvement des tourelles et des objectifs:



Câblage

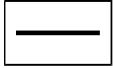
Dans les schémas ci-dessus des traits différents ont été employés pour indiquer des câbles à fonctions diversifiées:



câble vidéo:

Câble coaxial RG 59 ou câble équivalent.

Pour longues distances employer un système de transmission vidéo à boucle.



câble multipolaire:

chaque fonction de commande tourelle est activée / désactivée par un relais à l'intérieur du récepteur.

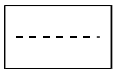
Déterminer le nombre final de câbles, suivant les indications ci-dessous:

7 fils pour le mouvement de la tourelle (230V~ ou 24V~) : droite, gauche, haut, bas, autopan, commun, terre (230V~)

6 fils de commande pour objectif fonctionnant par inversion de polarité (objectif, focus, iris)

4 fils de commande pour objectif fonctionnant par fil commun (objectif, focus, iris)

Pour de plus amples informations se référer au manuel d'utilisation DTMRX1.



câble pour la transmission digitale des commandes:

Trois paires de boucle bifilaire d'un diamètre minimum de 0,6 mm (sect.0,22 mm² AWG 24):

une paire pour la transmission en RS485 vers la matrice + une paire pour la transmission en RS485 vers le récepteur de télémétrie + une paire pour l'alimentation de la base télécommande à partir de la matrice (distance max. 700m, pour des distances plus grandes utiliser une alimentation extérieure de 12V⁼⁼ pour fournir alimentation au DCIR).

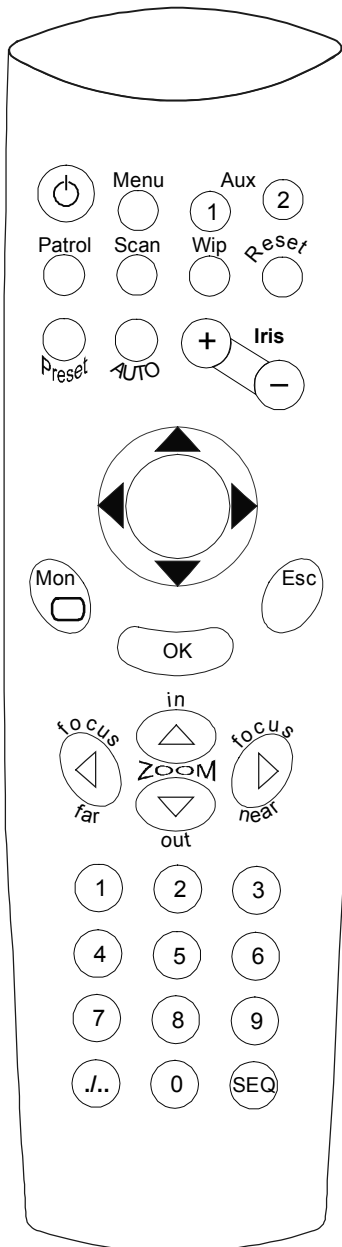
La distance maximale pouvant être atteinte pour la connexion entre télécommande DCIR et périphériques est de 1200m en RS485.

Le câble téléphonique fourni est de 1,5 m: pour arriver à des distances supérieures, utiliser les boîtes de dérivation RJ jack.

Télécommande et fonctions de commutation

Touches de commutation vidéo

La télécommande DCIR permet de contrôler un maximum de 999 entrées vidéo (ou récepteurs de télémétrie) et 99 sorties (moniteur) en cas de protocole de communication Macro (matrices de la série SM) sur la ligne Vidéo. Il est au contraire possible de contrôler un maximum de 16 entrées vidéo/récepteurs et 4 sorties vidéo en cas d'utilisation d'un protocole vidéo de type Linxs (matrices de la série LXRPS). Bien entendu, en fonction du type d'installation, ne pas utiliser d'entrées/sorties vidéo inexistantes.



Touches numériques **0-9**: permettent la sélection directe de l'entrée sur le canal validé de la matrice. La touche 0 pressée seule correspond au numéro 10.

Touche **./.** (en supplément de la touche **OK**): permet de sélectionner les caméras d'un numéro supérieur à 9.

Par exemple, pour commuter l'entrée 14 sur le canal validé de la matrice: presser en séquence: **./. + 1 + 4 + OK**

Pour commuter l'entrée 107 sur le canal validé de la matrice: presser en séquence: **./. + 1 + 0 + 7 + OK**

Touche **Seq**: permette de replacer le canal validé en mode de cycle automatique. Dans les matrices de la série SM, permet de sortir des différentes pages écran du menu de configuration sur écran.

Touche **Esc**: permet de sortir des différentes pages écran du menu de configuration sur écran (matrices de la série LXRPS uniquement). Dans tous les cas, en cas d'erreur durant la pression d'une séquence de touches, presser la touche Esc pour annuler la fonction en cours d'activation.

Touche **Mon**: suivie d'un numéro (de 1 à 9), permet de valider le canal de sortie (moniteur) à utiliser. Pour les moniteurs supérieurs à 9 (si prévus), utiliser les touches **./.** suivies de touches numériques et de **OK**.

Pour sélectionner par exemple le moniteur 27: presser **Mon + ./. + 2 + 7 + OK**

Touche **Menu**: permet d'entrer dans la page-écran de configuration du système (sur le canal de sortie 1).

Touches **Iris +**, **Iris -** : correspondent en réalité aux touches **INC** et **DEC**, c'est-à-dire permettent d'incrémenter ou de décrémenter l'entrée vidéo correspondant à la sortie active en fonction de la séquence de cycle définie actuellement dans la matrice (diurne ou nocturne).

Touche **Reset**: réinitialise la condition d'alarme. Utilisée également durant la programmation sur écran des matrices.

N.B. La réinitialisation au moyen de la télécommande n'est possible qu'en cas de validation de la fonction de setup de la matrice.

Touches de contrôle télémétrie



La télécommande DCIR peut contrôler un maximum de 16 récepteurs de télémétrie (999 récepteurs en cas d'utilisation d'une matrice de la série SM avec protocole Macro sur la ligne vidéo). En cas d'absence de matrice vidéo ou d'utilisation d'une matrice modèle Linxs, s'assurer de définir le Dip switch dip 2 de sw1 sur ON. Les touches de télémétrie entraînent des actions effectuées par le récepteur identifié par le même numéro que l'entrée affichée sur le canal validé.

Exemple:

- Presser en séquence les touches Mon + 2 + ./.. + 1 + 1 + OK
le canal validé (n.2) commute sur l'entrée 11, et toutes les commandes de télémétrie sont effectuées par le récepteur n.11 uniquement.

N.B. Le canal de sortie validé reste activé jusqu'à sélection d'un nouveau canal.

Exemple:

- En faisant référence à l'exemple précédent, presser la touche 5 pour activer les commandes de télémétrie du récepteur n.5 sur le canal de sortie 2.

Touches de contrôle optique

Touches **Focus near**, **Focus far**: activation des actions de Focus correspondantes

Touches **Zoom in**, **Zoom out**: activation des actions de Zoom correspondantes

Touches de déplacement

Touches **PAN & TILT**: permettent le mouvement de tourelle dans les positions Haut, Bas (TILT) et Gauche, Droite (PAN). Les mouvements en diagonale ne sont pas autorisés.

Touche **AUTO**: démarre un mouvement de tourelle continu entre les fins de course en direction gauche-droite et vice-versa (AUTOPAN)

Touches de contrôle des fonctions avancées et auxiliaires (récepteurs validés uniquement)

Touche **Preset**: permet de mémoriser un maximum de 99 positions de tourelle et de l'optique motorisée dans les récepteurs (le nombre de positions pouvant être mémorisées dépend du type de récepteur de télémétrie utilisé).

Touche **Patrol**: permet le mouvement tourelle en automatique et l'optique motorisée entre les positions de préréglage.

Touche **OK**: permet de confirmer les données saisies dans la programmation de la fonction Patrol et durant la programmation sur menu sur écran des matrices.

Touche **Scan**: permet de positionner la tourelle et l'optique sur les positions de préréglage.

Touche **Wip**: permet d'actionner la commande du lave-glace. Enfoncée après le shift (./..), permet d'activer/désactiver la fonction de washer:

Pression de ./.. puis de **Wip**: permet d'activer/désactiver la fonction de **Washer**.

Touches **Aux1/2**: permettent d'actionner deux contacts auxiliaires (Aux1 et Aux2) sur le récepteur de télémétrie. Utilisées après la touche ./.. permettent de valider ou d'invalider les touches Aux3 e Aux4 et en particulier:

Pression de ./.. puis d'**Aux1**: activation/désactivation de la fonction **Aux3**

Pression de ./.. puis d'**Aux2** activation/désactivation de la fonction **Aux4**

Programmation des matrices vidéo

La télécommande DCIR permet la programmation des matrices vidéo de la série SM et LXRPS.

Pour programmer les matrices:

- Presser la touche **Menu**; si la page-écran par défaut n'apparaît pas sur le canal 1 de la matrice, cela signifie que le mot de passe de système est différent de celui par défaut;
- Taper le mot de passe de système si ce dernier est introduit (4 chiffres de 1 à 8 introduits avec un délai maximum de 3 secondes entre l'un et l'autre);
- Se déplacer entre les différentes fonctions du menu au moyen des touches numériques de 1 à 8;
- Sortir des différentes pages-écrans en confirmant la fonction "fin de la configuration" ou en pressant la touche **SEQ**.

En cas d'utilisation de matrices de la série LXRPS, utiliser les touches suivantes:

- 8: déplacement vers le bas
- 3: déplacement vers le haut
- 6: déplacement vers la droite
- 7: déplacement vers la gauche
- Enter: confirmation
- Seq: menu précédent / sortie du menu

Se reporter aux manuels d'utilisation des matrices pour davantage de détails concernant les fonctions.

Utilisation des fonctions avancées (récepteurs validés uniquement)

La télécommande DCIR permet de définir des positions de préréglage sur les récepteurs en étant dépourvus et de les rappeler en mode manuel ou automatique.

Fonction **Preset**

- Positionner la tourelle dans la position désirée;
- Presser la touche **Preset** suivie du numéro (de 1 à 99) correspondant à la position;
- La position est mémorisée avec le numéro qui lui est attribué.

Remarque: si la position de préréglage est inférieure à 10 (0 pressé seul correspond dans tous les cas au nombre 10), presser directement **Preset** suivi du numéro. Si la position à préréglage est en revanche supérieure à 10, presser **Preset** suivi de **./...**, puis des chiffres composant la position de préréglage nécessaire et d'**OK**.

Par exemple, pour mémoriser la position de préréglage n°5: presser **Preset** puis **5**.

Pour préréglage la position 13: presser en séquence les touches **Preset + ./.. + 1 + 3 + OK**.

Pour préréglage la position 10, presser **Preset + 0** ou **Preset + ./.. + 1 + 0 + OK**.

NB: Sur les récepteurs actuels, il est possible de mémoriser un maximum de 14 positions de préréglage (récepteurs DTRX3 et DTRXDC). En cas d'utilisation d'un récepteur DTRX3 avec protocole de communication Macro, définir la ligne télémétrie du DCIR de type Macro afin de mémoriser (preset) et de rappeler (scan) un maximum de 40 positions.

Fonction **Scan**

- Presser la touche **Scan** suivie d'un numéro (de 1 à 99);
- La tourelle se déplacera dans la position de préréglage correspondant au numéro désiré (si mémorisé).

Procéder comme pour la fonction **Preset**.

Pour rappeler par ex. la position 8: presser **scan** puis **8**

Pour rappeler une position supérieure à 9, par ex. la 12: presser en séquence **scan + ./.. + 1 + 2 + OK**

Pour rappeler la position 10, presser **Scan + 0** ou **Scan + ./.. + 1 + 0 + OK**.

Programmation de la fonction de **Patrouille**

Il est possible d'utiliser deux séquences différentes de patrouille:

- **Séquence de patrouille standard (14 positions), compatible avec tous les modèles de récepteurs prévus pour cette fonction (DTRX3 et DTRXDC).**
- **Séquence de patrouille étendue (99 positions), uniquement compatible pour le moment avec DTRX3 en mode de protocole Macro (le récepteur DTRX3 est limité à 40 positions).**

Définition séquence de patrouille standard

- Presser la touche **Preset** suivie de la touche **Patrol**;
- Presser la touche **Aux1** (définition patrouille standard);
- Taper un chiffre de 1 à 127 correspondant au temps d'arrêt nécessaire de la tourelle dans chaque position de pré réglage (identique pour toutes les positions), et confirmer avec la touche **OK**;
- Taper tous les chiffres correspondant aux positions de pré réglage dont on désire effectuer le balayage automatique, et confirmer chacun avec la touche **OK**;
- Sortir de la programmation de la séquence de balayage en pressant la touche **Esc**.

Exemple:

- Pour effectuer la programmation du balayage automatique (Patrouille) entre les positions de pré réglage 3, 5 et 10 avec un délai fixe pour chaque position de 12 secondes, procéder comme suit:
- Presser en séquence les touches **Preset + Patrol +Aux1+ 1 + 2 + OK + 3 + OK + 5 + OK + 1 + 0 + OK + Esc**

N.B. Durant la programmation de la fonction Patrouille, ne pas utiliser la touche shift (./..) pour taper des nombres supérieurs à 9, mais les composer directement. Exemple: 1 + 2 pour sélectionner 12.

Définition séquence de patrouille étendue (99 positions)

Remarque: la fonction de patrouille étendue rappelle de façon cyclique toutes les positions mémorisées comprises entre la position de départ et la position d'arrivée pour une durée prédéfinie.

Par exemple, si la position 2 est définie comme position de départ et la position 9 comme position d'arrivée, la séquence de patrouille sera la suivante:

positions effectuées de façon cyclique: 2,3,4,5,6,7,8,9 reprend ensuite: 2,3,4,5,6,7,8,9, etc. La pause effectuée entre deux positions est celle définie durant la séquence de patrouille étendue.

- Presser la touche **Preset** puis la touche **Patrol**;
- Presser la touche **Aux2** (définition patrouille étendue);
- Taper un nombre de 1 à 127 correspondant au temps d'arrêt nécessaire de la tourelle dans chaque position de pré réglage (identique pour toutes les positions) et confirmer avec la touche **OK**;
- Taper la position de départ et presser **OK**;
- Taper la position d'arrivée et presser **OK**.

Exemple:

- Pour procéder à la programmation du balayage automatique (Patrouille) entre les positions de pré réglage 8 et 25 avec un délai fixe pour chaque position de 34 secondes, procéder comme suit:
- Presser en séquence les touches **Preset + Patrol +Aux2+ 3 + 4 + OK + 8 + OK + 2 + 5 + OK**.

N.B. Durant la programmation de la fonction Patrouille, ne pas utiliser la touche shift (./..) pour taper des nombres supérieurs à 9, mais les composer directement. Exemple: 1 + 2 pour sélectionner 12.

Fonction **Patrol**

- Presser la touche **Patrol** pour débiter (ou terminer si en cours) le balayage automatique programmé entre les positions de pré réglage.

NB: En fonction de la dernière séquence de Patrouille définie au moyen de la télécommande, la fonction Patrouille standard ou étendue sera activée. Si la dernière séquence de patrouille définie au moyen de la télécommande était de type standard, la télécommande DCIR effectuera désormais des séquences de patrouille standard sur pression de la touche Patrol, et vice-versa si une séquence de patrouille étendue a été définie.

Entretien



Le télécommande DCIR n'a pas besoin d'un entretien particulier.
On recommande de l'appuyer sur une base solide, en faisant attention que les câbles d'alimentation et de raccordement ne gênent pas l'opérateur.



Le nettoyage doit toujours être effectué l'appareil éteint. Nettoyer la télécommande périodiquement avec un chiffon de coton sec, en évitant l'emploi de détergents ou de chiffons mouillés.

Résolution des problèmes d'installation

Bien que la télécommande DCIR se caractérise par une excellente fiabilité d'emploi, des problèmes peuvent se produire en phase d'installation, de configuration ou pendant l'emploi.

Problème	Cause possible	Solution
<i>La matrice ne répond pas aux pressions des touches</i>	<ul style="list-style-type: none">• Définition protocole ou vitesse de transmission en bauds incorrecte• Câblage erroné	<ul style="list-style-type: none">• Contrôler le type de protocole et la vitesse de transmission en bauds définis. Ces derniers doivent être identiques à ceux définis dans la matrice.• Contrôler les câbles et les connexions effectuées.
<i>Le récepteur ne répond pas aux pressions des touches</i>	<ul style="list-style-type: none">• Définition protocole ou vitesse de transmission en bauds incorrect• Matrice absente• Numéro récepteur erroné	<ul style="list-style-type: none">• Contrôler le type de protocole et la vitesse de transmission en bauds définis. Ces derniers doivent être identiques à ceux définis dans le récepteur.• Placer le dip2 de SW1 sur ON. Alimenter le DCIR au moyen de l'alimentation externe 12VCC.• S'assurer de contrôler le récepteur correct.

Test du raccordement télécommande-matrice

Pour identifier les causes de la communication manquée entre télécommande et matrice, effectuer les tests suivants:

- test du raccordement direct entre la base de la télécommande et matrice
- test du câble de raccordement.

Raccordement direct entre la base de la télécommande et matrice:

- raccorder la base de la télécommande et matrice par un câble téléphonique direct (qui se trouve dans la base)

Si le test a succès, le problème concerne les câbles de raccordement: contrôler les raccordements aux boîtes Rjjack suivant les schémas du chapitre *Raccordements*.

Si les problèmes de communication persistent, contacter le fournisseur.

Caractéristiques techniques

Dimensions:	102 x 130 x 180 mm
Poids:	0,45 Kg
Tension d'alimentation:	12 V \Rightarrow 1 VA



DCIR

BEDIENUNGSANWEISUNG

INHALT

INHALT	1
EINLEITUNG	2
Verpackungsinhalt	2
Inhalt dieses Bedienungshandbuches	2
Für wen ist das Bedienungshandbuch bestimmt?	2
Wie ist das Handbuch zu benutzen?	2
Typographische Symbole	2
SICHERHEITSBESTIMMUNGEN	3
BETRIEBSEIGENSCHAFTEN AUF DEN DATENSCHILDERN	3
BESCHREIBUNG DER FERNBEDIENUNG DCIR	3
Mit der Fernsteuerung DCIR bedienbare Geräte	4
INSTALLATION	4
Öffnen der Verpackung	4
Überprüfung der Betriebseigenschaften	4
Ein- und Ausschalten	4
Änderung des Protokolls, der Übertragungsgeschwindigkeit und der Adresse DCIR	5
<i>Übertragung von Telemetriedaten über Koaxialkabel</i>	6
ANSCHLÜSSE	6
Abschluß der Kommunikationsleitung RS485 zum Empfänger	6
<i>Punkt-zu-Punkt-Verbindung</i>	6
<i>Mehrpunktverbindung</i>	6
Einschalten des Abschlußwiderstandes an der Basis der Fernbedienung DCIR	7
Anschluß der Fernbedienung DCIR an die Peripheriegeräte	7
<i>Installationsbeispiel</i>	8
Kabel	9
FERNSTEUERUNG UND UMSCHALTFUNKTIONEN	10
VIDEOUMSCHALTTASTEN	10
Tasten für die Telemetriesteuerung	11
<i>Steuertasten der Optiken</i>	11
<i>Bewegungstasten</i>	11
<i>Steuerungstasten für die fortgeschrittenen und Hilfsfunktionen (nur für Empfänger mit entsprechendem Funktionsumfang)</i>	11
Programmierung der Videomatrix	12
Benutzung der fortgeschrittenen Funktionen (nur bei Empfängern mit entsprechendem Funktionsumfang)	12
WARTUNG	14
LÖSUNG VON INSTALLATIONSPROBLEMEN	14
Test des Anschlusses zwischen Fernbedienung und Matrix	14
<i>Direkter Anschluß zwischen Basis und Matrix</i>	14
TECHNISCHE EIGENSCHAFTEN	14

Der Hersteller lehnt jede Haftung für eventuelle Schäden ab, die aufgrund unsachgemäßer Anwendung der in diesem Handbuch erwähnten Geräte entstanden ist. Ferner behält er sich das Recht vor, den Inhalt ohne Vorankündigung abzuändern. Die Dokumentation in diesem Handbuch wurde sorgfältig ausgeführt und überprüft, dennoch kann der Hersteller keine Haftung für die Verwendung übernehmen. Dasselbe gilt für jede Person oder Gesellschaft, die bei der Schaffung oder Produktion von diesem Handbuch miteinbezogen ist.

Einleitung

Verpackungsinhalt

- 1 Fernbedienung DCIR (ohne Batterien)
- 1 Basis für Fernbedienung mit Infrarotempfänger
- 1 Telefonkabel 6/6 gerade gerade- Länge ca.150 cm.
- 2 Abzweigdosen RJ jack
- 1 Betriebsanleitung

Bei der Lieferung des Produktes ist der einwandfreie Zustand der Verpackung sowie auch das Vorhandensein von Beschädigungen durch Fall oder Abnützungen zu prüfen. Sollte die Verpackung beschädigt sein, dann ist der Hersteller sofort zu kontaktieren.

Kontrollieren Sie, daß der Inhalt mit der oben angeführten Materialliste übereinstimmt.

Inhalt dieses Bedienungshandbuches

In diesem Handbuch ist die Fernbedienung DCIR beschrieben sowie die jeweiligen Vorgangsweisen zur Installation, Konfiguration und Verwendung.

Es ist notwendig das Handbuch und insbesondere das Kapitel in Bezug auf die Sicherheitsbestimmungen **vor der Installation und Verwendung der Fernbedienung aufmerksam zu lesen.**

Für wen ist das Bedienungshandbuch bestimmt?

Die verschiedenen Teile dieses Handbuches verfolgen die Absicht, den unterschiedlichen Arbeitserfordernissen zu entsprechen: jenen des Installationstechnikers und jenen des Operators.

Installationstechniker: ist ein entsprechend geschulter Techniker, der die Installation der Sicherheitsanlage durchführt und ihre Funktionstüchtigkeit überprüft.

Er verfügt über jene technischen Kenntnisse, die für die Installation, den Anschluß und die Konfiguration der Anlage erforderlich sind. Nur der Installationstechniker darf die in diesem Handbuch beschriebenen und dem „technischen Personal“ vorbehaltenen Arbeitsschritte durchführen.

Operator: er ist der Endbenutzer, der die Bedienungstastatur bedient, um die Arbeitsmodalitäten des gesamten Systems festzulegen. In Multi-User-Systemen können bis zu 4 Operator sein, die gleichzeitig auf den verfügbaren Betriebsmitteln arbeiten (Videoeingänge, Monitor, ecc.).

Wie ist das Handbuch zu benützen?

Die in erster Linie an den **Installationstechniker** gerichteten Vorgangsweisen zur Installation sind ab Seite 4 beschrieben.

Der **Operator** muß ab Seite 10 für die Beschreibung der Verwendung der Fernbedienung und der Umschaltung-Funktionen lesen.

Typographische Symbole

Im vorliegenden Handbuch werden verschiedene graphische Symbole verwendet, deren Bedeutung hier in der Folge angeführt sind:



Gefahr von elektrischen Schlägen; die Versorgung vor dem Durchführen der Arbeitsschritte, sofern nicht ausdrücklich Gegenteiliges angegeben ist, unterbrechen.



Es wird empfohlen, aufmerksam die angegebenen Vorgangsweisen und Informationen zu lesen, und eventuell entsprechend den vorgesehenen Modalitäten durchzuführen. Die unkorrekte Ausführung der Vorgangsweise kann zu einem falschen Betrieb des Systems führen oder sogar zu ihrer Beschädigung führen.



Es ist ratsam, dies aufmerksam zu lesen, um den Betrieb des Systemes zu verstehen.

Sicherheitsbestimmungen



Die Fernbedienung DCIR entspricht den bei Erscheinen des vorliegenden Handbuches gültigen Vorschriften in Bezug auf die elektrische Sicherheit, die elektromagnetische Kompatibilität und die allgemeinen Forderungen.

Man möchte den Anwendern (Installationstechniker und Operator) durch einige Hinweise maximale Sicherheit bei der Anwendung garantieren:

- An eine Versorgungsleitung anschließen, die den Angaben auf den Datenschildern entspricht (siehe Folgekapitel *Betriebseigenschaften auf den Datenschildern*)
 - Die Installation des Gerätes (und der gesamten Anlage zu der es zählt) muß von entsprechend geschultem Personal durchgeführt werden
 - Sich für den technischen Kundendienst ausschließlich an autorisiertes Fachpersonal wenden.
 - Die Verletzung des Gerätes verfällt die Garantie.
 - Vor dem Verschieben des Gerätes oder der Durchführung von technischen Arbeiten am Gerät, den Stromstecker deaktivieren.
 - Keine Verlängerungskabel verwenden, die Abnützungen und Alterungserscheinungen aufweisen, da diese eine große Gefahr für die Anwender darstellen.
 - Es darauf zu achten, daß das in Betrieb befindliche Gerät nicht mit Flüssigkeiten in Berührung kommt oder mit nassen Fingern berührt wird.
 - Das Gerät darf Witterungseinflüssen nicht ausgesetzt werden.
 - Das Gerät nicht bei Vorhandesein entzündbarer Substanzen verwenden.
 - Das Gerät darf von Kindern oder Unbefugten nicht verwendet werden.
 - Sich vergewissern, daß sich das Gerät auf einer ausreichend breiten und festen Unterlage aufliegt.
- Das vorliegende Handbuch ist sorgfältig aufzubewahren.

Betriebseigenschaften auf den Datenschildern



Auf der Rückseite der Fernbedienung DCIR sind 2 Etiketten entsprechend der CE-Markierung angeführt.

Die erste Etikette enthält den Identifikationscode des Modells (Barrencode EXT 3/9)

Die zweite Etikette zeigt die Serie-Nr. Des Modells (Barrencode EXT 3/9).

Bei der Montage ist zu kontrollieren, ob die Speisungseigenschaften der Tastatur den angeforderten Eigenschaften entsprechen. Die Anwendung unzureichender Geräte kann die Sicherheit des Personals und der Anlage gefährden.

Beschreibung der Fernbedienung DCIR



Die DCIR ist ein professionelles Produkt zur Anwendung im Sicherheits- und Überwachungsbereich. In einem Sicherheitssystem ermöglicht die Fernbedienung die Bedienung der Videoumschaltung (mittels Matrix SM42A / SM82A / SM84A / SM164A / LXRPS42A / LXRPS82A / LXRPS42TA / LXRPS82TA / LXRPS84A / LXRPS164A) und die Bedienung der Peripheriestationen (mittels Empfänger DTMRX1, DTRX3).

Eigenschaften:

- Zwei Verbindungsleitungen RS485 (Video- und Telemetrieleitung)
- Für die Videoleitung stehen die Protokolle MACRO (für neue Matrix der Serie SM mit Übertragung der Telemetriedaten über Koax-Kabel) und Linx (Matrix der Serie LXRPS) zur Auswahl.
- Als Protokolle für die Telemetrieleitung stehen MACRO und Videotec zur Auswahl.
- Übertragungsgeschwindigkeit (38400, 19200, 9600 oder 1200 baud) sowohl für die Videoleitung, als auch für die Telemetrieleitung einstellbar

Mit der Fernsteuerung DCIR bedienbare Geräte

Videomatrix der Modelle:

- SM42A, SM82A, SM84A, SM164A (mit denen sich auch Telemetriedaten über Koax-Kabel übertragen lassen)
- LXRPS42A / LXRPS82A / LXRPS42TA / LXRPS82TA / LXRPS84A / LXRPS164A

Vollständig steuerbare Telemetrieempfänger:

- MICRODEC485
- DTMRX1
- DTRX3 (steuerbar mit DCIR und Matrix der Serie SM mit Telemetriedatenübertragung über Koax-Kabel).

Teilweise steuerbare Telemetrieempfänger:

DTRXDC (sämtliche Funktionen lassen sich steuern; es ist allerdings nicht möglich, die Bewegungsgeschwindigkeit der Schwenkkopf zu ändern)

Installation



Die folgenden Arbeitsschritte sind, sofern nicht anders vermerkt, ohne Stromversorgung durchzuführen.



Die Installationsphase darf ausschließlich von qualifiziertem technischen Personal durchgeführt werden.

Öffnen der Verpackung

Wenn die Verpackung keine offensichtlichen Fehler aufgrund von Fall oder Abnützungen aufweist, ist die Kontrolle des Materials mit der unter dem Kapitel *Einleitung, Verpackungsinhalt* (S. 2) mitgelieferten Liste vorzunehmen.

Es ist die Aufgabe des Installationstechnikers, das Verpackungsmaterial entsprechend den Modalitäten der Mülltrennung oder entsprechend den, im jeweiligen Einsatzland gültigen Vorschriften, zu entsorgen.

Überprüfung der Betriebseigenschaften



Vor der Installation ist zu kontrollieren, ob das Material den gewünschten Eigenschaften entspricht, indem die Etiketten mit den Betriebseigenschaften laut Beschreibung unter dem Kapitel *Betriebseigenschaften auf den Datenschildern* (Seite 3). geprüft werden. Es dürfen keinesfalls Änderungen oder in diesem Handbuch nicht vorgesehene Anschlüsse vorgenommen werden: die Verwendung ungeeigneter Geräte kann zu großer Gefahr für die Sicherheit des Personals und der Anlage führen.

Ein- und Ausschalten



Vor der Stromversorgung:

- ist zu kontrollieren, ob das gelieferte Material den gewünschten Erfordernissen entspricht, indem die Etiketten mit den Betriebsdaten laut der Beschreibung unter dem Kapitel *Betriebseigenschaften auf den Datenschildern* (Seite 3) überprüft werden.
- kontrollieren, ob die Fernbedienung und andere Komponenten der Anlage geschlossen sind und daher der direkte Kontakt mit unter Spannung stehenden Teilen unmöglich ist.
- die Fernbedienungsbasis und die anderen Geräte der Anlage müssen auf einer breiten und festen Unterlage aufliegen
- die Stromkabel dürfen den Installationstechniker bei seinen normalen Arbeitsschritten nicht behindern.
- es ist zu kontrollieren, daß die Stromquellen und die eventuell verwendeten Verlängerungskabel dem Systemverbrauch standhalten können.



EINSCHALTEN: die Fernbedienungsbasis an die Matrix durch das telefonische Kabel anschließen und die Matrix speisen. Die Fernbenienungsbasis kann auch durch einen äußeren 12V⁻⁻⁻ - Speiser (nicht mitgeliefert) gespeist werden; siehe Seite 8.

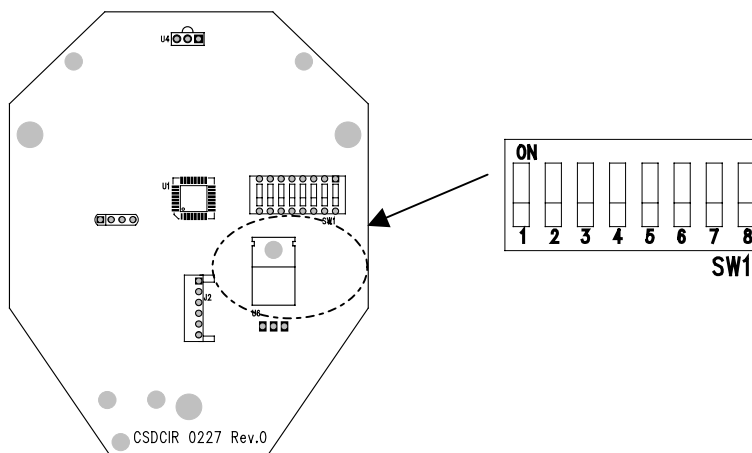


AUSSCHALTEN: die Verbindung zwischen der Fernbedienungsbasis und der Matrix unterbrechen.

Änderung des Protokolls, der Übertragungsgeschwindigkeit und der Adresse DCIR

Trennen Sie die Verbindung der Fernsteuerungsbasis vom System, entfernen Sie den Boden der Basis durch Lösen der drei Verschlussschrauben.

Danach läßt sich ein 8-Wege-Dip-Switch erkennen (SW1).



Der Wählschalter SW1 wird anhand der folgenden Tabelle eingestellt:

Dip	Status	Funktion	Default
1	OFF	Belastungswiderstand Telemetrieleitung RS485 nicht eingeschaltet	
1	ON	Belastungswiderstand Telemetrieleitung RS485 eingeschaltet	X
2	OFF	Protokoll Videoleitung MACRO (Matrix der Serie SM)	X
2	ON	Protokoll Matrix-Leitung Linxs (Matrix der Serie LXRPS)	
3,4	OFF,OFF	Baud Videoleitung 38400	X
3,4	OFF,ON	Baud Videoleitung 1200	
3,4	ON,OFF	Baud Videoleitung 9600	
3,4	ON,ON	Baud Videoleitung 19200	
5	OFF	Protokoll Telemetrieleitung Videotec (Empfänger MICRODEC485, DTRXDC, DTMRX1 und DTRX3)	X
5	ON	Protokoll Telemetrieleitung MACRO (nur Empfänger DTRX3**)	
6,7	OFF,OFF	Baud Telemetrieleitung 9600	X
6,7	OFF,ON	Baud Telemetrieleitung 1200	
6,7	ON,OFF	Baud Telemetrieleitung 19200	
6,7	ON,ON	Baud Telemetrieleitung 38400	
8	OFF	Adresse DCIR 1	X
8	ON	Adresse DCIR 2	

(**) Wird MACRO als Protokoll für die Telemetrieleitung benutzt, so lassen sich mit der Fernsteuerung DCIR bis zu 40 Preset-Positionen im neuen Empfänger DTRX3 speichern (in letzterem muß ebenfalls das Protokoll MACRO eingestellt sein, also dip8 von SW4 des Empfängers muß sich in Stellung OFF befinden). Falls man mit dem Protokoll Videotec arbeitet, lassen sich immer noch bis zu 14 Preset-Positionen speichern (Empfänger DTRX3 und DTRXDC).



Achtung! Die Fernsteuerung ebenso wie die gesteuerten Einrichtungen (Matrix und Empfänger) müssen mit derselben Übertragungsgeschwindigkeit und demselben Protokoll wie die Einrichtung DCIR eingerichtet sein. Siehe hierzu das zugehörigen Bedienungshandbuch.

Für die Video- und die Telemetrieleitungen können jedoch unterschiedliche Übertragungsprotokolle und –geschwindigkeiten benutzt werden. Zum Beispiel kann man für die Videoleitung das Protokoll MACRO mit 38400 baud vorgeben und für die Telemetrieleitung das Protokoll Videotec mit 19200 baud. Voraussetzung ist, daß die Matrix mit dem Protokoll MACRO bei 38400 baud und der / die mit Telemetrieleitung gesteuerte(n) Empfänger mit dem Protokoll Videotec bei 19200 baud arbeiten.



Zur Steuerung ein und derselben Videomatrix der Serie SM können bis zu 2 DCIR benutzt werden. Falls 2 DCIR eingesetzt werden, sind die Basen mit unterschiedlichen Adressen zu konfigurieren (die erste mit dip 8 off: Adresse 1, die zweite mit dip 8 on: Adresse 2). Werden weitere Tastaturen zur Steuerung derselben Matrix benutzt, müssen deren Adressen so eingerichtet werden (z. B. 3 oder 4), daß Adressenkonflikte mit der / den installierten Einrichtung(en) DCIR ausgeschlossen sind.

Übertragung von Telemetriedaten über Koaxialkabel

Die Fernsteuerung DCIR gestattet die Übertragung von Telemetriedaten durch Koax-Kabel über Matrix des Typs SM42A, SM82A, SM84A, SM164A. Für die Videoleitung wird sowohl in der Einrichtung DCIR, als auch in der Matrix das Protokoll MACRO eingestellt. Es sollte versucht werden, mit einer ausreichend schnellen Übertragungsrate zu arbeiten (empfohlen wird eine Baudrate von 38400). Zu benutzen sind Telemetrieempfänger, die für diesen Zweck geeignet sind (wie etwa DTRX3 mit Karte DTCOAX).

Nach Beendigung der Arbeiten wird die Basis mit dem Boden verschlossen und wieder an das System angeschlossen.

Anschlüsse



Die Installation darf nur von technisch qualifiziertem Personal vorgenommen werden: der fehlerhafte Anschluß der diversen Peripheriegeräte könnte dazu führen, daß die Tastatur vom restlichen System getrennt wird.

Abschluß der Kommunikationsleitung RS485 zum Empfänger



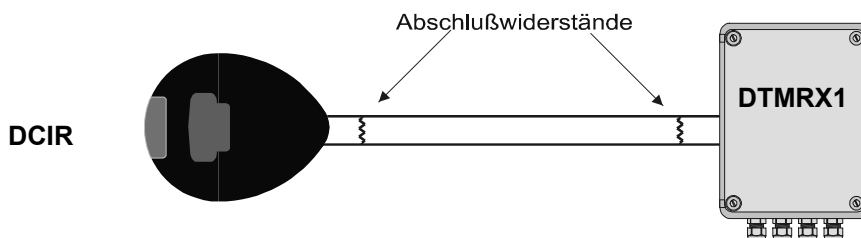
Die Fernbedienung DCIR arbeitet mit dem Kommunikationsstandard RS485. Der Standard RS485 ist eine Fortentwicklung von RS422-A. Er benutzt dieselben Signalpegel wie dieser und erleichtert gleichzeitig die Installation von Halb-Duplex Mehrpunkt-Verbindungen. Der Standard basiert auf einer symmetrischen Übertragung, die besonders immun gegen elektromagnetische Störungen ist, über 2 Drähte, die bis zu 1.200 m lang sein können mit Kabel 24 AWG mit Signaldämpfung 6 dB.

Folgende Konfigurationen sind möglich:

- Punkt-zu-Punkt
- Mehrpunkt

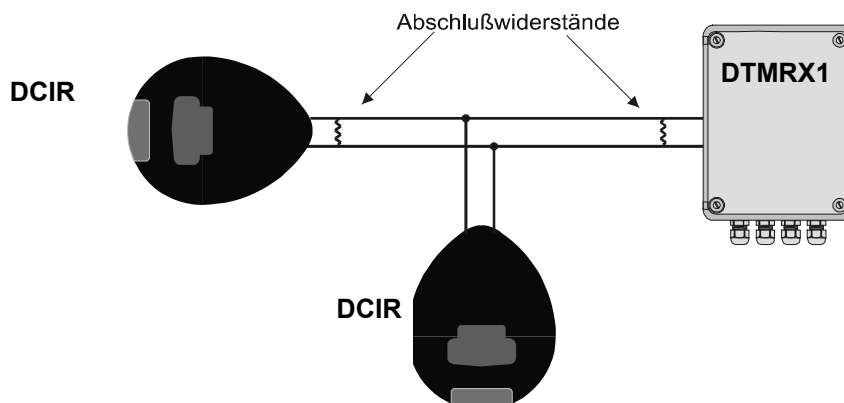
Punkt-zu-Punkt-Verbindung

Die Abschlußwiderstände der Geräte an den Endpunkten der Leitung RS485 **müssen** eingeschaltet sein



Mehrpunktverbindung

Die Abschlußwiderstände der Geräte an den Endpunkten der Leitung RS85 **müssen** eingeschaltet sein. Die Abschlußwiderstände der Geräte entlang der Leitung RS485, also nicht an den Endpunkten, **müssen nicht** eingeschaltet sein.



Einschalten des Abschlußwiderstandes an der Basis der Fernbedienung DCIR

Der Abschlußwiderstand der Leitung RS485 zur Fernmesseinrichtung kann mit einem Dip-Switch im Innern der Basis eingeschaltet werden.

Unterbrechen Sie die Verbindung der Basis zum System, danach die drei Schrauben lösen und den Boden entfernen.

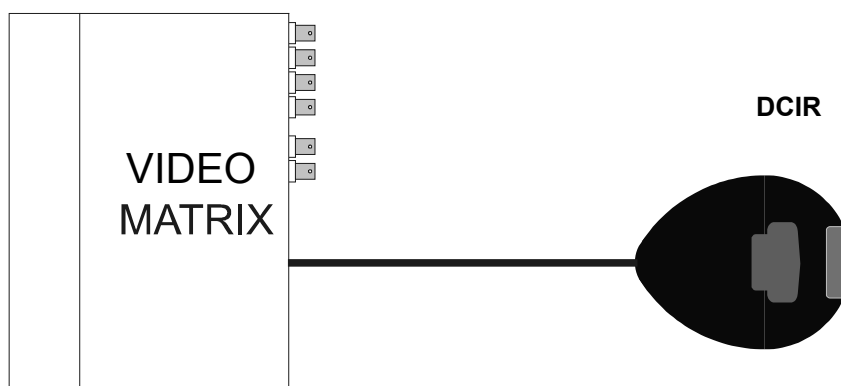
Nun ist ein SW1-Dip-Schalter zu erkennen; mit Nummer 1 kann der Abschlußwiderstand eingeschaltet werden, wie aus dem Schema ersichtlich.

- Dip 1 off: Widerstand **nicht eingeschaltet**
- Dip 1 on: Widerstand **eingeschaltet** (Default)

Nach diesem Vorgang die Basis wieder mit dem Boden verschließen und an das System anschließen.
Zum Auffinden des Dip-Schalters siehe die Zeichnung auf Seite 5.

Anschluß der Fernbedienung DCIR an die Peripheriegeräte

Die Basis der Fernbedienung LXRPRC36 und die Matrix SM42A / SM82A / SM84A / SM164A / LXRPS42A / LXRPS82A / LXRPS42TA / LXRPS82TA / LXRPS84A / LXRPS164A können direkt über ein 6-poliges Telefonkabel mit Plug RJ11 verbunden werden, das zur Überprüfung des Gerätebetriebes in der Werkstatt in die Basis integriert wurde.



Verbindung DCIR - Einheit SM42A / SM82A / SM84A / SM164A / LXRPS42A / LXRPS82A / LXRPS42TA / LXRPS82TA / LXRPS84A / LXRPS164A

Für größere Entfernungen können Mauerkästen RJ jack benutzt werden, anschließbar nach die folgende Tabelle über ein 4-poliges Kabel:

DCIR (RJ-Jack)		MATRIX	
TX-485A Weiß	----	Blau RX-485A	
TX-485B Gelb	----	Schwarz RX-485B	
+12V= Grün	----	Rot +12V=	
GND Rot	----	Grün GND	

Tabelle 1

N.B: der Abschlußwiderstand der Leitung RS485 zur Matrix ist immer eingeschaltet und bedarf keiner Änderung. Verbindung RS485: max. Entfernung 1200 m. Speisungsverbindung (+12V= und GND): Max. Entfernung 700 m. Für größere Entfernungen ist es empfohlen, einen Lokalen Speiser zu benutzen.

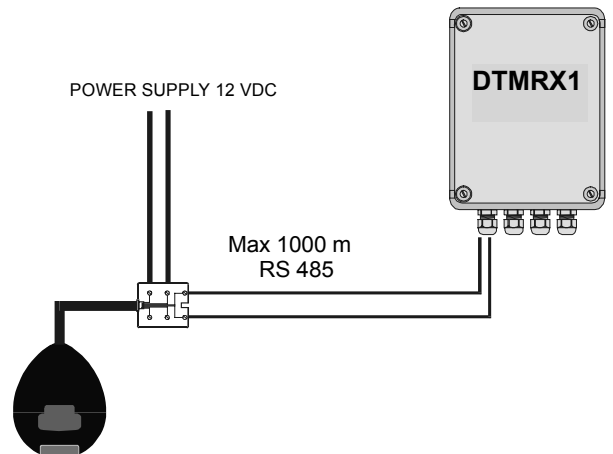


Verbindung DCIR – Empfänger (MICRODEC485, DTRXDC, DTRX3, DTMRX1)

Auskunft über die Verbindung der Fernsteuerung DCIR mit dem Empfänger gibt die folgende Tabelle (Tabelle 2). In der obigen Tabelle 1 sind die verbleibenden Anschlußmöglichkeiten mit der Matrix genannt (welche die Fernsteuerung DCIR mit Strom versorgt).

DCIR (RJ-Jack)		MICRODEC485, DTRXDC, DTRX3 DTMRX1
TX-485A Schwarz	----	RX-485A
TX-485B Blau	----	RX-485B

Tabelle 2

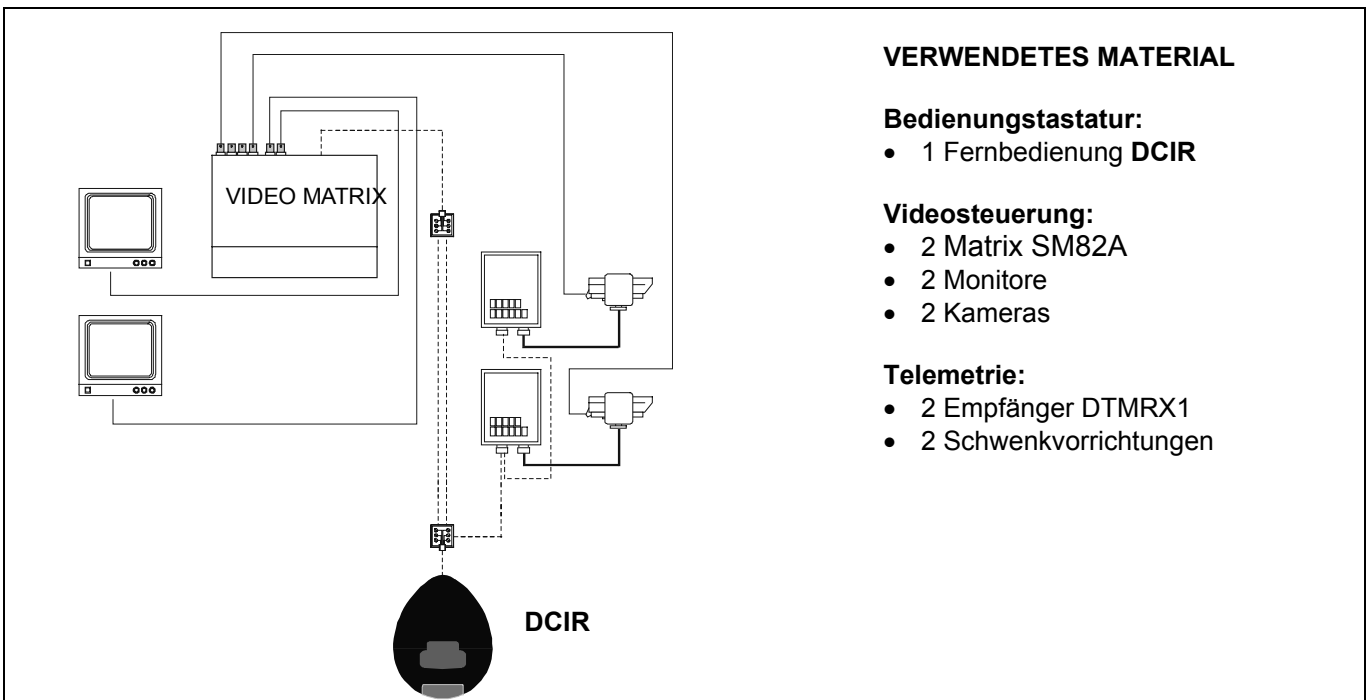


Wird die Fernsteuerung DCIR ausschließlich für die Telemetrie benutzt (ohne angeschlossene Matrix), muß sie mit der Abzweigdose RJ jack gespeist werden (12 V \equiv), und zwar über die beiden mit +12V \equiv und GND in Tabelle 1 gekennzeichneten Klemmen. Ferner muß dip2 des Wählers SW1 auf ON gesetzt werden (in diesem Fall sind bis zu 16 Empfänger steuerbar).

Installationsbeispiel



Durch einen Operator mit vier Monitoren kontrollierte Anlage: neben der Video-Umschaltung und der Verwaltung der Alarmkontakte kontrolliert der Operator eine Empfängergruppe zur Bewegung der Schwenkvorrichtungen und der Linsen:



VERWENDETES MATERIAL

Bedienungstastatur:

- 1 Fernbedienung DCIR

Videosteuerung:

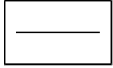
- 2 Matrix SM82A
- 2 Monitore
- 2 Kameras

Telemetrie:

- 2 Empfänger DTMRX1
- 2 Schwenkvorrichtungen

Kabel

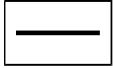
In den zuvor abgebildeten Schemas wurden verschiedenartige Linien verwendet, um die Kabel mit den unterschiedlichen Funktionen anzugeben:



Videokabel:

Koaxialkabel RG 59 oder gleichwertiges Kabel.

Bei großen Entfernungen empfiehlt sich ein Video-Übertragungssystem auf abgeschirmter Doppelschnur.



mehradriges Kabel:

Jede Kontrollfunktion der Schwenkvorrichtung wird durch ein internes Relais beim Empfänger aktiviert /deaktiviert.

Zur Stabilisierung der Anzahl der Leiter des mehradrigen Kabels:

- 7 Drähte zur Bewegung der Schwenkvorrichtung (230 V~ oder 24 V~): rechts, links, oben, unten, autopan, gemeinsam, Erdung (nur 230 V~)
- 6 Drähte zur Kontrolle der Linsen bei Umpolungslinsen (Zoom wide, Zoom tele, Focus near, Focus far, Iris open, Iris close)
- 4 Drähte zur Kontrolle der Linsen bei Linsen mit gemeinsamem Draht (Zoom, Focus, Iris, gemeinsam)

Für weitere Informationen ist das DTMRX1-Bedienungshandbuch zu benützen.



Kabel zur digitalen Übertragung der Befehle:

Drei Paare verdrehter zweiadriger Kabel mit Mindestdurchmesser 0,6 mm (Querschnitt 0,22 mm² AWG 24): ein Paar für die Übertragung im Standard RS485 zur Matrix + ein Paar für die Übertragung in RS485 zum Telemetrie-Empfänger + ein Paar für die Speisung der Fernbedienungsbasis von der Matrix (max. Entfernung 700 m; für größeren Entfernungen muß man einen äußeren 12V⁼⁼ Speiser benutzen, um die DCIR zu speisen.)

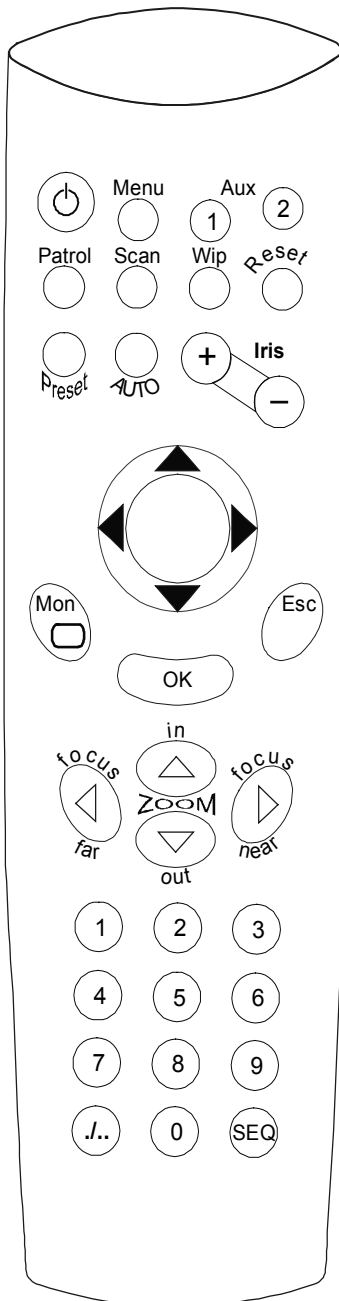
Die maximal erreichbare Entfernung der Verbindung zwischen DCIR und Peripheriegeräten beträgt im RS485 1.200 m.

Das mitgelieferte Telefonkabel ist 1,5 m lang: Für längere Distanzen benutzen Sie die Abzweigdose RJ jack.

Fernsteuerung und Umschaltfunktionen

Videoumschalttasten

Die Fernsteuerung DCIR gestattet es, bis zu 999 Videoeingänge (oder Telemetrieempfänger) und 99 Ausgänge (Monitor) zu steuern, falls das Übertragungsprotokoll Macro für die Videoleitung benutzt wird (Matrix der Serie SM). Umgekehrt lassen sich maximal 16 Video-/Empfängereingänge und 4 Videoausgänge steuern, falls das Videoprotokoll des Typs Linxs benutzt wird (Matrix der Serie LXRPS). Je nach Ausgestaltung der Anlage ist natürlich darauf zu achten, daß keine inexistenten Videoeingänge /-ausgänge benutzt werden.



Zifferntasten **0-9**: Sie ermöglichen die direkte Ansteuerung des gleichlautenden Einganges auf dem aktiven Matrixkanal. Die einzeln gedrückte Taste 0 entspricht der Zahl 10.

Taste **./.** (mit der Taste **OK**): Gestattet die Ansteuerung von Videokameras mit einer Nummer über 9.

Soll zum Beispiel auf dem aktiven Matrix-Kanal der Eingang 14 umgeschaltet werden,

drückt man nacheinander: **./.** + **1** + **4** + **OK**

Soll auf dem aktiven Kanal der Matrix hingegen der Eingang 107 umgeschaltet werden,

betätigt man nacheinander: **./.** + **1** + **0** + **7** + **OK**

Taste **Seq**: Mit dieser Taste kann der aktive Kanal in den automatischen Umschaltmodus versetzt werden. Bei den Matrix der Serie SM ermöglicht die Taste das Verlassen der einzelnen Bildschirmkonfigurationsmenüs.

Taste **Esc**: Mit ihr verläßt man die einzelnen Menüs der Bildschirmkonfiguration (nur Matrix der Serie LXRPS). Begeht man bei der Reihenfolge der betätigten Tasten einen Fehler, kann mit der Taste Esc die versehentlich aktivierte Funktion abgebrochen werden.

Taste **Mon**: Drückt man nach dieser Taste eine Ziffer (von 1 bis 9), so läßt sich der Ausgangskanal (Monitor) aktivieren, der benutzt werden soll. Für Monitore mit einer Nummer über 9 (falls vorhanden) verwendet man die Tasten **./.**, danach Zifferntasten und **OK**.

Beispiel: Für die Anwahl von Monitor 27 drückt man **Mon** + **./.** + **2** + **7** + **OK**

Taste **Menu**: Sie gestattet den Aufruf des Bildschirms zur Systemkonfiguration (auf Ausgangskanal 1)

Tasten **Iris +**, **Iris -**: Entgegen ihrer Bezeichnung entsprechen sie den Tasten **INC** und **DEC**, gestatten also das Herauf- oder Herunterzählen des Videoeinganges auf dem aktiven Ausgang, abhängig von der derzeit eingestellten Umschaltsequenz in der Matrix (Tag oder Nacht).

Taste **Reset**: Hebt den Alarmzustand auf. Die Taste wird auch in der Bildschirmprogrammierung der Matrix benutzt.

Zur Beachtung. Das Reset von der Fernsteuerung aus ist nur möglich, wenn die Funktion bei der Einrichtung der Matrix aktiviert wurde.

Tasten für die Telemetriesteuerung



Die Fernsteuerung DCIR ist in der Lage, bis zu 16 Telemetrieempfänger zu steuern (999 Empfänger, wenn eine Matrix der Serie SM mit Protokoll Macro auf der Videoleitung benutzt wird). Falls keine Videomatrix vorhanden ist oder falls eine Matrix des Modells Linxs benutzt wird, muß der Dip switch dip 2 des Auswahlschalters sw1 auf ON gesetzt werden.

Bei der Betätigung von Telemetrietasten werden die zugehörigen Aktionen von dem Empfänger ausgeführt, der mit der betreffenden, auf dem aktiven Kanal angezeigten Eingangsnummer gekennzeichnet ist.

Beispiel:

- Drückt man nacheinander die Tasten Mon + 2 + ./.. + 1 + 1 + OK, schaltet der aktivierte Kanal (Nr. 2) auf Eingang 11 um und sämtliche Telemetriebefehle werden nur vom Empfänger Nr. 11 ausgeführt.

Zur Beachtung: ein einmal aktivierter Ausgangskanal bleibt solange aktiv, bis ein anderer Kanal angesteuert wird.

Beispiel:

- Mit Bezug auf das vorstehende Beispiel gilt: Um die Telemetriebefehle des Empfängers Nr. 5 auf dem Ausgangskanal 2 zu aktivieren, reicht die Betätigung von Taste 5 aus.

Steuertasten der Optiken

Tasten **Focus near, Focus far**: Aktiviert werden die entsprechenden Fokussierungsfunktionen.

Tasten **Zoom in, Zoom out**: Aktiviert werden die entsprechenden Zoomfunktionen.

Bewegungstasten

Tasten **PAN & TILT**: Sie gestatten die Bewegung des Schwenkkopfes in die Stellungen Aufwärts, Abwärts (Kameraneigung - TILT) und Links, Rechts (Kameraschwenk - PAN). Diagonalbewegungen sind unzulässig.

Taste **AUTO**: Diese Taste versetzt den Schwenkkopf in eine kontinuierliche Bewegung zwischen den Endschaltern im Rechts-Links-Schwenk und umgekehrt (AUTOPAN)

Steuerungstasten für die fortgeschrittenen und Hilfsfunktionen (nur für Empfänger mit entsprechendem Funktionsumfang)

Taste **Preset**: In den Empfängern lassen sich bis zu 99 Stellungen des Schwenkkopfes und der motorisierten Optik speichern (die Anzahl der speicherbaren Positionen hängt davon ab, welcher Telemetrieempfänger benutzt wird).

Taste **Patrol**: Gestattet die automatische Bewegung des Schwenkkopfes und der motorisierten Optik zwischen den Preset-Positionen.

Taste **OK**: Mit dieser Taste werden Dateneingaben bestätigt, die während der Programmierung der Patrol-Funktion und während der Bildschirmprogrammierung der Matrix getätigt werden.

Taste **Scan**: Gestattet die Positionierung des Schwenkkopfes und der Optik auf den Preset-Positionen.

Taste **Wip**: Gestattet die Ansteuerung des Scheibenwischers. Wird die Taste nach Shift (./..) gedrückt, so aktiviert / deaktiviert dies die Washer-Funktion (Scheibenwaschanlage):

Drückt man also ./.. und anschließend **Wip**, so wird die Funktion **Washer** ein- / ausgeschaltet.

Tasten **Aux1/2**: Mit ihnen lassen sich die beiden Hilfskontakte des Telemetrieempfängers ansprechen (Aux1 und Aux2). Werden Sie nach der Taste ./.. gedrückt, so werden speziell die Tasten Aux3 und Aux4 aktiviert / deaktiviert:

Drückt man ./.. und anschließend **Aux1**, so wird die Funktion **Aux3** aktiviert / deaktiviert

Drückt man ./.. und anschließend **Aux2**, so wird die Funktion **Aux4** aktiviert / deaktiviert.

Programmierung der Videomatrix

Die Fernsteuerung DCIR gestattet die Programmierung von Videomatrix der Serie SM und LXRPS.

Vorgehensweise:

- Taste **Menü** drücken: Falls der Programmierbildschirm auf Kanal 1 der Matrix nicht erscheint, bedeutet dies, daß ein anderes Systempaßwort als die Werkseinstellung gewählt wurde.
- Bei Bedarf wird das Systempaßwort eingegeben (4 Ziffern von 1 bis 8 jeweils innerhalb einer Maximaldauer von 3 Sekunden)
- Mit den Zifferntasten 1 bis 8 bewegt man sich zwischen den verschiedenen Menüfunktionen.
- Durch Bestätigung der Funktion "Ende Konfiguration" oder mit der Taste **SEQ** werden die Bildschirmhalte verlassen.

Benutzt man Matrix der Serie LXRPS, so gelten folgende Tasten:

- 8: Bewegung abwärts
- 3: Bewegung aufwärts
- 6: Bewegung nach rechts
- 7: Bewegung nach links
- Enter: Bestätigung
- Seq: vorhergehendes Menü / Menü verlassen

Detaillierte Informationen zu den Funktionen entnehmen Sie bitte den jeweiligen Betriebshandbüchern.

Benutzung der fortgeschrittenen Funktionen (nur bei Empfängern mit entsprechendem Funktionsumfang)

Mit der Fernsteuerung DCIR kann man Preset-Positionen in den entsprechend ausgerüsteten Empfängern festlegen und diese anschließend manuell oder automatisch aufrufen.

Funktion **Preset**

- Der Schwenkkopf wird in die gewünschte Position geführt
- Nun erst die Taste **Preset** betätigen, dann eine Nummer (1 bis 99) für die Position
- Die Position wird unter der zugewiesenen Nummer gespeichert

Anmerkung: Wenn die Preset-Position unter 10 liegt (die 0, allein gedrückt, entspricht der Nummer 10), wird direkt Preset, dann die Nummer gedrückt. Liegt die Preposition über 10, drückt man zunächst **Preset**, dann **./.** und danach die Ziffern für die Positionsvorgabe, abschließend wird mit **OK** bestätigt.

Soll beispielsweise die Preset-Position Nr. 5 abgespeichert werden: **Preset** und anschließend **5** drücken
Soll die Position 13 vorgegeben werden: Nacheinander die Tasten drücken: **Preset + ./.** + **1 + 3 + OK**.
Für Position 10 lautet die Tastenfolge wahlweise **Preset + 0** oder **Preset + ./.** + **1 + 0 + OK**.

Zur Beachtung: Bei den aktuellen Empfängern können bis zu 14 Preset-Positionen gespeichert werden (Empfänger DTRX3 und DTRXDC). Falls ein Empfänger des Modells DTRX3 mit Übertragungsprotokoll Macro benutzt wird und man die Telemetrieleitung der Einrichtung DCIR mit dem Protokolltyp Macro einrichtet, können bis zu 40 Positionen gespeichert (preset) und aufgerufen (scan) werden.

Funktion **Scan**

- Gedrückt wird die Taste **Scan**, dann eine Nummer (von 1 bis 99)
- Der Schwenkkopf bewegt sich in die Preset-Position der aufgerufenen Nummer (falls sie gespeichert ist)

Für diese Funktionen gelten dieselben Betrachtungen wie für die Preset-Funktion.

Soll etwa die Position 8 aufgerufen werden:

scan und anschließend **8** drücken

Soll eine Position oberhalb von 9 aufgerufen werden, etwa 12:

Die Tastenfolge lautet **scan + ./.** + **1 + 2 + OK**

Um die Position 10 aufzurufen, können wahlweise die Tasten **Scan + 0** oder **Scan + ./.** + **1 + 0 + OK** benutzt werden.

Programmierung der Funktion Patrol:

Es können zwei unterschiedliche Patrolsequenzen benutzt werden:

- **Standard-Patrolsequenz (14 Positionen)**, kompatibel mit allen Empfängermodellen, welche diese Funktion unterstützen (DTRX3 und DTRXDC).
- **Erweiterte Patrolsequenz (99 Positionen)**, kompatibel vorläufig nur mit DTRX3 im Protokollmodus Macro (der Empfänger DTRX3 ist auf 40 Positionen begrenzt).

Einrichtung einer Standard-Patrolsequenz

- Erst die Taste **Preset**, dann die Taste **Patrol** drücken
- Nun die Taste **Aux1** betätigen (Auswahl einer Standard-Patrouille)
- Nun wird mit Hilfe einer Zahl zwischen 1 und 127 festgelegt, wie lange der Schwenkkopf in jeder Preset-Position verweilen soll (die Dauer ist für alle Positionen gleich), dann mit **OK** bestätigen.
- Jetzt werden sämtliche Zahlen für die Preset-Positionen eingetippt, die Bestandteil der automatischen Abtastfunktion sein sollen, anschließend werden diese Punkte einzeln mit der Taste **OK** bestätigt.
- Nun wird die Programmierung der Abtastsequenz mit der Taste **Esc** verlassen.

Beispiel:

- Die automatische Abtastfunktion (Patrol) zwischen den Presetpositionen 3, 5 und 10 mit einer festen Haltedauer in jeder Position von jeweils 12 Sekunden wird folgendermaßen programmiert:
- Die Tastenfolge lautet: **Preset+Patrol+Aux1+ 1 + 2 + OK + 3 + OK + 5 + OK + 1 + 0 +**

OK+Esc

Zur Beachtung: während der Programmierung der Funktion Patrol nicht die Shifttaste (/..) benutzen, um Zahlen über 9 einzutippen. In diesem Fall werden die Zahlen direkt eingegeben. Beispiel: 1 + 2 für 12.

Einrichtung einer erweiterten Patrolsequenz (99 Positionen)

Anmerkung: In der erweiterten Patrolfunktion werden zyklisch für eine bestimmte Dauer sämtliche gespeicherte Positionen aufgerufen, die zwischen der Ausgangs- und der Endposition liegen.

Gibt man etwa Ausgangsposition 2 und Endposition 9 vor, lautet die Patrolsequenz:

Zyklisch angefahrne Positionen: 2,3,4,5,6,7,8,9 anschließend von vorne 2,3,4,5,6,7,8,9 etc. Die

Pausendauer zwischen den einzelnen Positionen der erweiterten Patrolsequenz wird ebenfalls programmiert.

- Zunächst die Taste **Preset**, dann die Taste **Patrol** drücken
- Taste **Aux2** drücken (Definition erweiterte Patrouille)
- Nun wird mit Hilfe einer Zahl zwischen 1 und 127 festgelegt, wie lange der Schwenkkopf in jeder Preset-Position verweilen soll (die Dauer ist für alle Positionen gleich), dann mit **OK** bestätigen.
- Nun die Ausgangsposition eingeben und mit **OK** bestätigen.
- Endposition eingeben und mit **OK** bestätigen.

Beispiel:

- Die automatische Abtastfunktion (Patrol) zwischen den Presetpositionen 8 und 25 mit fester Verweildauer in jeder Position von jeweils 34 Sekunden wird folgendermaßen programmiert:
- Die Tastenfolge lautet: **Preset + Patrol +Aux2+ 3 + 4 + OK + 8 + OK + 2 + 5 + OK**

Zur Beachtung: Während der Programmierung der Funktion Patrol nicht die Shifttaste (/..) benutzen, um Zahlen über 9 einzutippen. In diesem Fall werden die Zahlen direkt eingegeben. Beispiel: 1 + 2 für 12.

Funktion **Patrol**

- Mit der Taste **Patrol** wird die programmierte automatische Abtastsequenz zwischen den Preset-Positionen gestartet (oder beendet, falls sie gerade läuft).

Zur Beachtung: Je nachdem, welche Patrolsequenz zuletzt von der Fernsteuerung eingestellt worden ist, wird die standardmäßige oder die erweiterte Patrolfunktion aufgerufen: War zuletzt von der Fernsteuerung eine Standard-Patrolsequenz eingestellt worden, so führt die Fernsteuerung DCIR ab diesem Zeitpunkt auf Druck der Taste Patrol Standard-Patrolsequenzen aus. Für die erweiterte Patrolsequenz gilt Entsprechendes.

Wartung



Die Fernbedienung DCIR benötigt keine besondere Wartung.

Es ist ratsam, sie auf einer festen Unterlage aufgestellt zu verwenden, mit den Strom- und Anschlußkabel in einer Lage, in der sie den Operator nicht behindern können.



Die Reinigung muß immer bei ausgeschaltetem Gerät durchgeführt werden. Die Tastatur regelmäßig mit einem trockenen Baumwolltuch reinigen und auf Reinigungsmittel und nasse Tücher verzichten.

Lösung von Installationsproblemen

Der Fernbedienung DCIR zeichnet sich durch eine extrem einfache Anwendung aus. Trotzdem können während der Installation, Konfiguration und während der Anwendung Probleme auftreten.

Problem	Mögliche Ursache	Abhilfe
<i>Die Matrix reagiert nicht auf Tastendruck</i>	<ul style="list-style-type: none">• Fehlerhafte Einstellung von Protokoll oder Baudrate• Fehlerhafte Verkabelung	<ul style="list-style-type: none">• Prüfung der Einstellungen für das Protokoll und die Baudrate. Sie müssen mit den Matrixeinstellungen übereinstimmen.• Prüfung der Kabel und der Anschlüsse.
<i>Der Empfänger reagiert nicht auf Tastendruck</i>	<ul style="list-style-type: none">• Fehlerhafte Einstellung von Protokoll oder Baudrate• Keine Matrix• Falsche Empfängernummer	<ul style="list-style-type: none">• Prüfung der Einstellungen für das Protokoll und die Baudrate. Sie müssen mit den Matrixeinstellungen übereinstimmen.• Dip2 von SW1 auf ON setzen. DCIR mit externem Netzteil 12VDC speisen.• Es ist sicherzustellen, daß der richtige Empfänger angesteuert wird.

Test des Anschlusses zwischen Fernbedienung und Matrix

Um die Ursachen der fehlenden Kommunikation zwischen Fernbedienung und Matrix festzustellen, ist es ratsam, die folgenden Prüfungen vorzunehmen:

- Test des direkten Anschlusses zwischen Fernbedienungsbasis und Matrix
- Test der Anschlußkabelstränge.

Direkter Anschluß zwischen Basis und Matrix:

- die Fernbedienungsbasis und das Matrix mittels direktem Telephonkabel anschließen.

Ist der Test erfolgreich, so besteht das Problem in den Anschlußkabeln: die Verbindungen mit den Rjjack-Anschlüssen entsprechend den in Abschnitt *Anschlüsse* angegebenen Plänen kontrollieren.

Sollten die Probleme andauern, ist der Lieferant zu kontaktieren.

Technische Eigenschaften

Abmessungen:	102 x 130 x 180 mm
Gewicht:	0,45 Kg
Spannung:	12 V \approx 1 VA

