



Aanhangsel tot Gebruiksaanwijzing

MultaRadar CT

Annex 1

Uitrichting voertuig met achterinbouw met SmartCamera III

Impressum

JENOPTIK Robot GmbH
Opladener Str. 202
D-40789 Monheim am Rhein, Duitsland
Duitsland
Telefoon: +49 2173 3940-0
Fax: +49 2173 3940-169
export.ts@jenoptik.com
www.jenoptik.com/ts

Juridische aanwijzingen

Inhoud

De hier verstrekte informatie is gebaseerd op onze kennis en ervaring. De inhoud van dit document is zo zorgvuldig mogelijk samengesteld. Desondanks aanvaarden wij geen aansprakelijkheid, van welke aard dan ook, voor de onjuistheden en onvolkomenheden die mogelijk in de informatie. Wij aanvaarden uitdrukkelijk geen enkele aansprakelijkheid voor schade of gevolgschade, van welke aard dan ook, die voortvloeit uit het gebruik van dit document. Wij behouden ons het recht voor om zonder voorafgaande aankondiging de gedocumenteerde producten en productinformatiebladen te wijzigen.

Privacy van gegevens

De gebruiker is als eigenaar van gegevens geheel verantwoordelijk voor persoonsgegevens die werden aangemaakt met de hier beschreven installatie. Dit geldt vooral voor het opslaan, overdragen, blokkeren en wissen van persoonsgegevens. De gebruiker is ervoor verantwoordelijk de bepalingen van de Wet Verwerking Persoonsgegevens na te leven die in zijn land van toepassing zijn.

JENOPTIK Robot GmbH aanvaardt geen enkele aansprakelijkheid voor de gevolgen van misbruik van gegevens en overtredingen van het geldende recht in verband met de bescherming van persoonsgegevens door de gebruiker.

Auteursrecht/industriële eigendom

Teksten, afbeeldingen, grafieken en dergelijke alsmede de groepering van deze zijn beschermd door het auteursrecht en andere wetten. De verveelvoudiging, wijziging, overdracht of publicatie van delen of de gehele inhoud van dit document, in welke vorm dan ook, is verboden.

Dit document is uitsluitend bestemd voor informatiedoeleinden en voor het doelmatige gebruik en geeft geen recht om de betreffende producten na te bootsen.

Alle markeringen in dit document (beschermd merken, zoals logo's en handelsnamen enz.) zijn eigendom van JENOPTIK Robot GmbH of derden en mogen zonder voorafgaande schriftelijke toestemming niet worden gebruikt, gekopieerd of verspreid.

Inhoud

1	Over dit document	7
1.1	Gebruikte symbolen en tekstconventies	7
1.2	Geldigheid van dit document	7
2	Fundamentele veiligheidsaanwijzingen	8
2.1	Doelmatig gebruik	8
2.2	Kwalificatie van het bedieningspersoneel	8
2.3	Verantwoordelijkheid van de exploitant	8
2.4	Weergave van opmerkingen.....	9
2.5	Bijzondere gevaren	10
3	Informatie over het product	11
3.1	Productbeschrijving	11
3.2	Productweergave	12
3.2.1	Overzicht van de componenten.....	12
4	Informatie omtrent de inbouw.....	13
4.1	Aansluitschema.....	13
5	Installatie bedienen.....	14
5.1	Installatie in-/uitschakelen	14
5.1.1	Hoofdschakelaar	14
5.1.2	SmartCamera III MPU	15
5.1.3	Handbedieningsapparaat HCU	16
6	Installatie in bedrijf stellen.....	17
6.1	Meetvoertuig opstellen	18
6.2	Radarsensor en camera afstellen	23
7	Onderdelen vervangen	24
7.1	Computersysteem MPU	24
8	Onderhoud en afvoer.....	26
8.1	Onderhoud door het bedieningspersoneel.....	26
8.2	Accu's laden	26
8.3	Onderhoud en reparatie door personeel van de fabrikant.....	27
8.4	Reiniging	27
8.5	Afvoer.....	27

1 Over dit document

Dit document bevat belangrijke informatie over het beoogd gebruik van de installatie. Voorwaarde voor een veilige werking is de naleving van alle gespecificeerde veiligheids- en gebruiksinstructies.

Bovendien dienen de plaatselijke ongevalpreventievoorschriften en algemene veiligheidsinstructies voor het geplande toepassingsdoeleinde van de installatie in acht te worden genomen.

Dit document moet zorgvuldig gelezen worden voordat werkzaamheden worden uitgevoerd!

Het document maakt deel uit van het product en moet worden bewaard in de nabijheid van de installatie, zodat het altijd ter beschikking staat voor het personeel.

1.1 Gebruikte symbolen en tekstconventies

Om de inhoud van dit document sneller te kunnen begrijpen, wordt gebruik gemaakt van de volgende symbolen en tekstconventies.

Vette letters De beschrijving van programma-elementen, zoals namen van velden, knoppen of gegroepeerde functionele gebieden zijn in vet weergegeven. Hierbij worden de namen gebruikt die ook op de programma-interface kunnen worden gezien.

► Verwijst naar een gebruiksinstructie

1.2 Geldigheid van dit document

In dit document wordt alleen de aanvullende informatie beschreven over het gebruik van het voertuig voor de mobiele toepassing.

Alle overige informatie over het gebruik van de installatie en de bediening van de installatiesoftware staan beschreven in de handleiding van de MultaRadar CT, statiefmodus met SmartCamera III (documentnummer ROBOT/54/767/04.07.14). Beide documenten daarom altijd samen lezen.

2 Fundamentele veiligheidsaanwijzingen

Dit hoofdstuk geeft een overzicht van alle belangrijke veiligheidsaspecten voor optimale bescherming van het personeel en voor een veilige, professionele en probleemloze werking.

Het niet naleven van de in dit document aangegeven veiligheidsvoorschriften en gebruiksinstructies kan tot groot gevaar leiden.

2.1 Doelmatig gebruik

De installatie is alleen bestemd voor mobiel gebruik in het kader van verkeersbewaking.

Ieder gebruik dat niet beschreven is in de documentatie van de installatie wordt als oneigenlijk gebruik beschouwd.

Bij ondoelmatig gebruik, niet in acht nemen van deze handleiding, het inzetten van onvoldoende gekwalificeerd personeel alsmede bij eigenmachtig uitgevoerde veranderingen van de installatie kan de fabrikant niet aansprakelijk worden gesteld voor hieruit voortvloeiende schade. In deze gevallen vervalt de fabrieksgarantie.

2.2 Kwalificatie van het bedieningspersoneel

Alleen vakbekwame personen die speciaal opgeleid zijn voor deze taak mogen de installatie gebruiken en metingen uitvoeren.

2.3 Verantwoordelijkheid van de exploitant

De exploitant is verplicht het bedieningspersoneel van de installatie te informeren en te instrueren over de bestaande, algemene wetten en voorschriften inzake ongevallenpreventie en de voorzorgsmaatregelen die in acht moeten worden genomen.

2.4 Weergave van opmerkingen

Aanwijzingen en opmerkingen worden in dit document aangegeven zoals in het onderstaande voorbeeld.

GEVAAR

Verwijst naar een onmiddellijk dreigende gevaarlijke situatie.
Als de situatie niet wordt voorkomen kan dodelijk of ernstig (onherstelbaar) letsel het gevolg zijn.

WAARSCHUWING

Verwijst naar een potentieel gevaarlijke situatie.
Als de situatie niet wordt vermeden kan dodelijk of ernstig (onherstelbaar) letsel het gevolg zijn.

OPGELET

Verwijst naar een potentieel gevaarlijke situatie.
Bij het niet in acht nemen van deze aanwijzingen kunnen lichte letsels het gevolg zijn.

LET OP

Wijst op een potentieel schadelijke situatie.
Bij het niet in acht nemen van deze aanwijzingen kan materiële schade het gevolg zijn.



Opmerking

Bevat belangrijke aanwijzingen voor een eenvoudig en beoogd gebruik.

2.5 Bijzondere gevaren

Om gezondheidsgevaren te reduceren en gevaarlijke situaties te vermijden, moeten de in dit document vermelde veiligheids- en waarschuwingen worden opgevolgd.

GEVAAR Vloeiend wegverkeer!

Dodelijk of ernstig lichamelijk letsel.

- ▶ Richtlijnen en voorschriften omtrent werkzaamheden in het wegverkeer naleven.
 - ▶ Veiligheidsmaatregelen nemen.
 - ▶ Goed op het verkeer letten.
 - ▶ Geen andere verkeersdeelnemers in gevaar brengen.
-

GEVAAR Levensgevaar en verbrandingsgevaar bij het vervangen van de flitsbuizen!

Dodelijk of ernstig lichamelijk letsel.

- ▶ Vóór het openen flitslamp van de flitsgenerator loskoppelen.
 - ▶ Neem de instructie "Flitsbuizen vervangen" absoluut in acht.
-

OPGELET Verblinding door flits!

Verwonding van de ogen.

Bij een ingeschakelde installatie kunnen er onverwachte flitsen plaatsvinden, bijv. door een interne zelftest of voorbijrijdende voertuigen.

- ▶ Flits niet direct van dichtbij in het oog.
-

3 Informatie over het product

Dit hoofdstuk informeert u over het product en de werking ervan. Daarnaast bevat het hoofdstuk tekeningen waarmee het product en eventueel de afzonderlijke componenten ervan worden weergegeven.

3.1 Productbeschrijving

De MultaRadar CT is een op RADAR gebaseerd, mobiel snelheidsmeetsysteem. Naast de snelheidsmeting vindt automatisch een rijbaantoewijzing van het gemeten voertuig plaats.

De MultaRadar CT is achteraan in een voertuig gemonteerd. De camera is naar achteren gericht. Er wordt steeds gemeten vanuit het stilstaande voertuig.

De installatie bestaat uit de volgende onderdelen:

- Radarsensor RRS24F-ST3
- SmartCamara III
 - SmartCamera III Head XM6
 - Dualband-doorlaatfilter
 - Computersysteem SmartCamera III MPU mobile
 - Handbedieningsapparaat (HCU)
- Flitsapparaat
- Accu voor de voeding van de installatie en de flitsgenerator.
- Acculaadapparaat Art. 10.1.c /Art. 10.2.d. en/of g. Wob
- WLAN router
- Tablet PC met remote ■■■■-software (aanwezig apparaat van de exploitant van de installatie).

De snelheidsovertredingen worden door de digitale SmartCamera III opgetekend. Om een juiste herkenning van bestuurders en kentekens te waarborgen, is het MultaRadar CT systeem met een aanvullend flitsapparaat uitgerust. Hierdoor is het mogelijk metingen ook s'nachts of bij zwak licht uit te voeren.

De bediening van de software vindt via een tablet pc plaats, die via de WLAN met de installatie is verbonden of via het handbedieningsapparaat (HCU).

De afzonderlijke foto's worden verwerkt in het computersysteem (MPU) van de SmartCamera III.

De overtredingen kunnen rechtstreeks via de installatiesoftware op de pc of via een USB-stick gedownload worden en aansluitend worden beoordeeld.

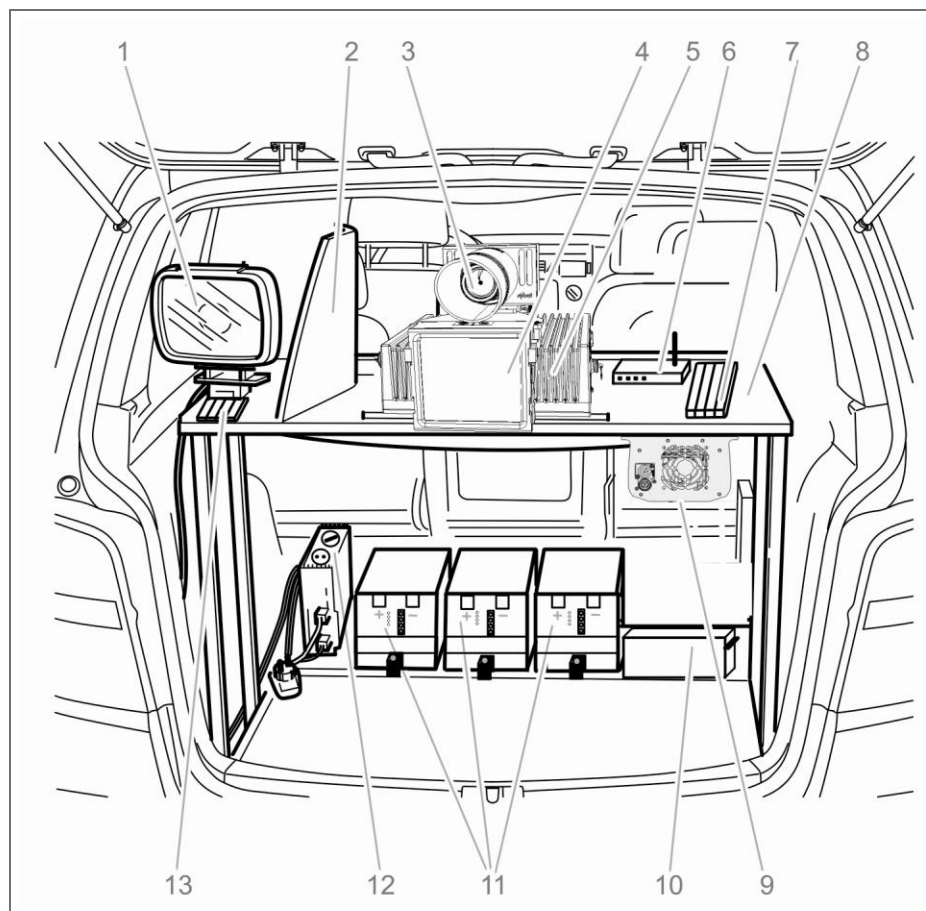
3.2 Productweergave

3.2.1 Overzicht van de componenten



Aanwijzing

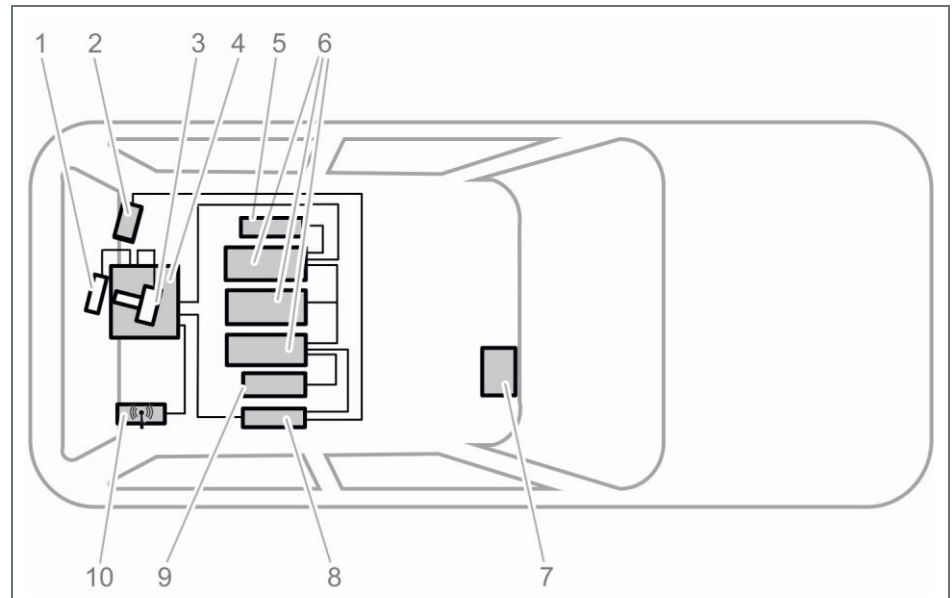
De afbeelding toont ter illustratie het overzicht van de onderdelen in het voertuig. De werkelijke positie van de onderdelen is afhankelijk van het gebruikte type voertuig en kan daarom verschillend zijn.



- | | | | |
|---|--------------------------------------|----|---------------------------------|
| 1 | Flitslamp | 8 | Montageplaat |
| 2 | Diafragma | 9 | Accuadaptaraat |
| 3 | Camerakop, SmartCamera III Head | 10 | Flitsgenerator |
| 4 | Radarsensor | 11 | Accu |
| 5 | Computersysteem, SmartCamera III MPU | 12 | Verdeelkast met hoofdschakelaar |
| 6 | WLAN-router | 13 | Montagerail voor flits links |
| 7 | Montagerail voor flits rechts | | |

4 Informatie omtrent de inbouw

4.1 Aansluitschema



- | | | | |
|---|--------------------------------------|----|------------------|
| 1 | Radarsensor | 6 | Accu |
| 2 | Flitslamp | 7 | Tablet pc |
| 3 | Camerakop, SmartCamera III Head | 8 | Flitsgenerator |
| 4 | Computersysteem, SmartCamera III MPU | 9 | Acculaadapparaat |
| 5 | Verdeelkast met hoofdschakelaar | 10 | WLAN-router |

5 Installatie bedienen

De installatie kan volledig via een netwerk worden bediend. De noodzakelijke software wordt bij de inbedrijfstelling op een of meerdere computers geïnstalleerd, die in het netwerk zijn opgenomen.

In sommige gevallen kan het desondanks nodig zijn de software te installeren, bijv. als nieuwe computers in het netwerk worden opgenomen of als men zich direct ter plaatse op de meetplaats bevindt en de software via een notebook wil bedienen. In het hoofdstuk **Software** **installeren** staat de installatie beschreven.

Art. 10.1.c /Art. 10.2.d. en/of g. Wob

5.1 Installatie in-/uitschakelen

5.1.1 Hoofdschakelaar

De installatie is zo geconstrueerd dat alle onderdelen via een hoofdschakelaar van spanning voorzien kunnen worden.

De hoofdschakelaar bevindt zich dan op de verdeelkast in het onderste deel van de inbouwruimte van het voertuig, naast de accu's.

Installatie inschakelen

- ▶ De voeding van de installatie met de hoofdschakelaar inschakelen.
- ▶ Computersysteem inschakelen.
- ▶ Tablet-pc inschakelen met de bediening via WLAN.
- ▶ Daarnaast HCU inschakelen.

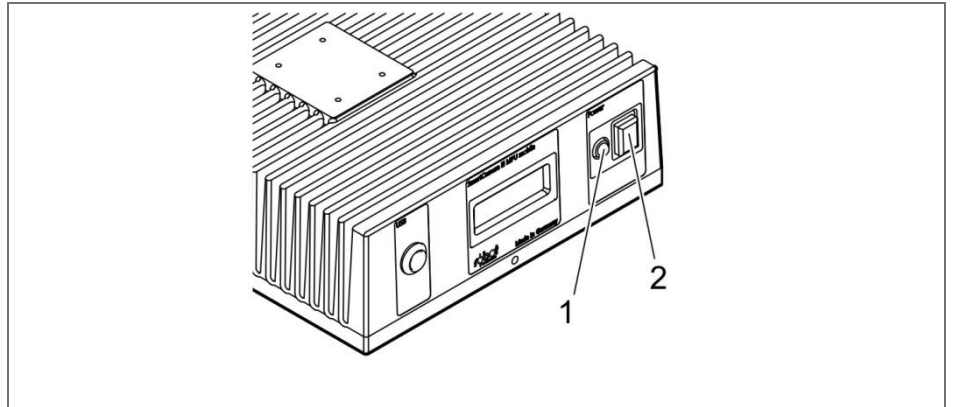
Het apparaat start en geeft na korte tijd het startbeeldscherm met de remote weer. Art. 10.1.c /Art. 10.2.d. en/of g. Wob

Installatie uitschakelen

Vóór het uitschakelen van de installatie wordt aanbevolen de dossiergegevens te downloaden. Zie hoofdstuk **Geldigheid van dit document** op pagina 7.

- ▶ Dossiergegevens downloaden
- ▶ Computersysteem via de in- of uitschakelknop afzonderlijk uitschakelen Zie hoofdstuk **Installatie in-/uitschakelen** op pagina 14.
- ▶ Tablet pc uitschakelen.
- ▶ De voeding van de installatie met de hoofdschakelaar uitschakelen.

5.1.2 SmartCamera III MPU



Inschakelen

- ▶ Schakelaar **Power (2)** van het computersysteem - SmartCamera III MPU op stand **I** zetten.

Het indicatielampje **Power (1)** brandt.

Uitschakelen

- ▶ Schakelaar **Power (2)** van het computersysteem - SmartCamera III MPU op de stand **0** zetten.

Het indicatielampje **Power (1)** knippert. De installatie begint met uitschakelen. Na het volledig uitschakelen gaat de indicator **Power (1)**.uit.

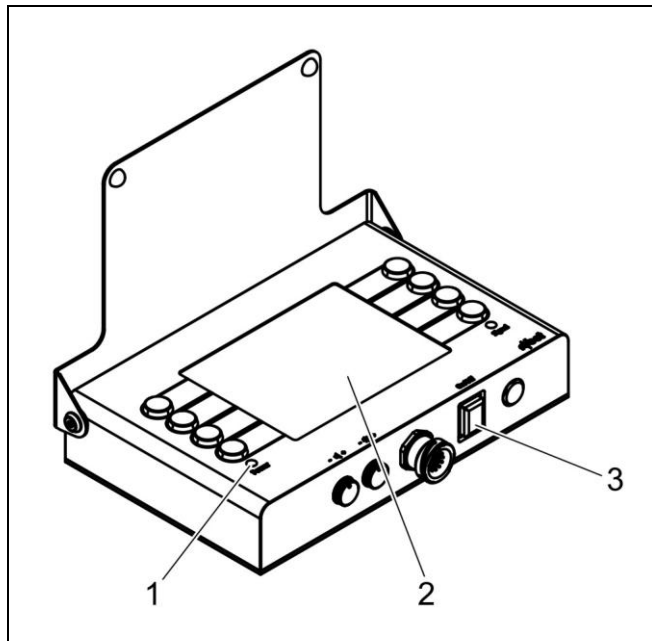
5.1.3 Handbedieningsapparaat HCU



Opmerking

Na het inschakelen van het computersysteem kan de gehele installatie d.m.v. de hoofdschakelaar op het handbedieningsapparaat HCU worden in- en uitgeschakeld.

Als de installatie met een handbedieningsapparaat HCU wordt bediend, wordt het ingeschakeld zoals hieronder beschreven.



- ▶ Zet de schakelaar **ON/OFF (3)** op het handbedieningsapparaat op de stand I.

De indicator **Power** begint te branden op het computersysteem MPU en op het handbedieningsapparaat **(1)**. De systeemstart van de installatie begint. Na het opstarten van het systeem toont het display **(2)** het **startmenu**.

6 Installatie in bedrijf stellen

 **GEVAAR** Vloeiend wegverkeer!

Dodelijk of ernstig lichamelijk letsel.

- ▶ Richtlijnen en voorschriften omtrent werkzaamheden in het wegverkeer naleven.
 - ▶ Veiligheidsmaatregelen nemen.
 - ▶ Goed op het verkeer letten.
 - ▶ Geen andere verkeersdeelnemers in gevaar brengen.
-

6.1 Meetvoertuig opstellen



Aanwijzing

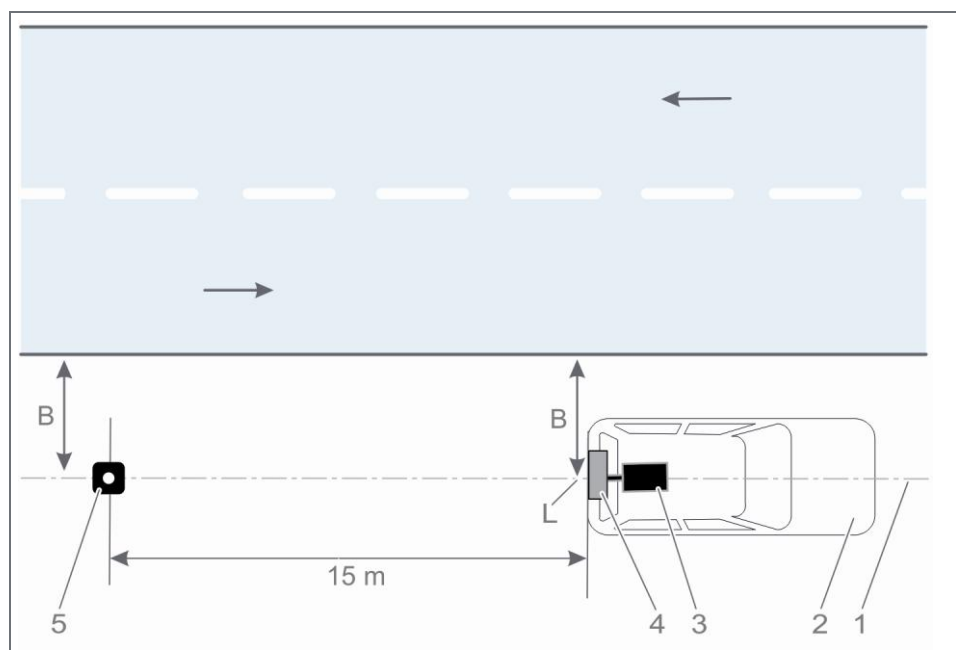
Het meetvoertuig moet horizontaal en zoveel mogelijk parallel t.o.v. de rijbaan worden uitgelijnd.

Meetvoertuig uitlijnen

- Meetvoertuig horizontaal en parallel t.o.v. de rijbaan opstellen.

Radarsensor parallel t.o.v. de rijbaan uitlijnen

De radarsensor moet parallel t.o.v. de rijbaan worden uitgelijnd.



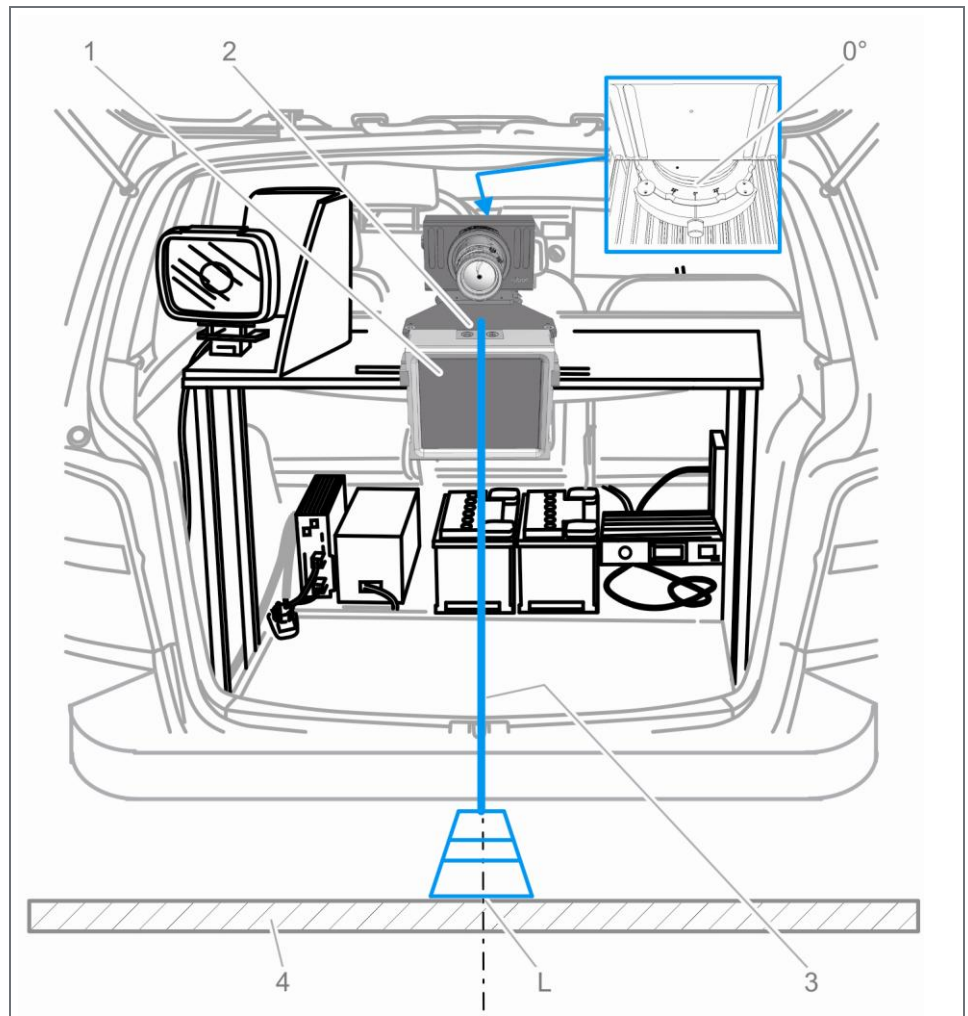
- 1 Midden radarsensor
- 2 Meetvoertuig
- 3 Camera (SmartCamera III)
- 4 Radarsensor
- 5 Peilstok (uitlijnhulpstuk)
- L Meetpunt voor het bepalen van afstand B
- B Afstand midden radarsensor naar rijbaankant

Om de afstand (**B**) te kunnen berekenen, moet eerst het meetpunt (**L**) worden bepaald.

Het meetpunt (**L**) kan door twee methoden worden bepaald, die navolgend worden beschreven:

Methode 1

Afstand midden radarsensor naar rijbaankant met peilstok bepalen



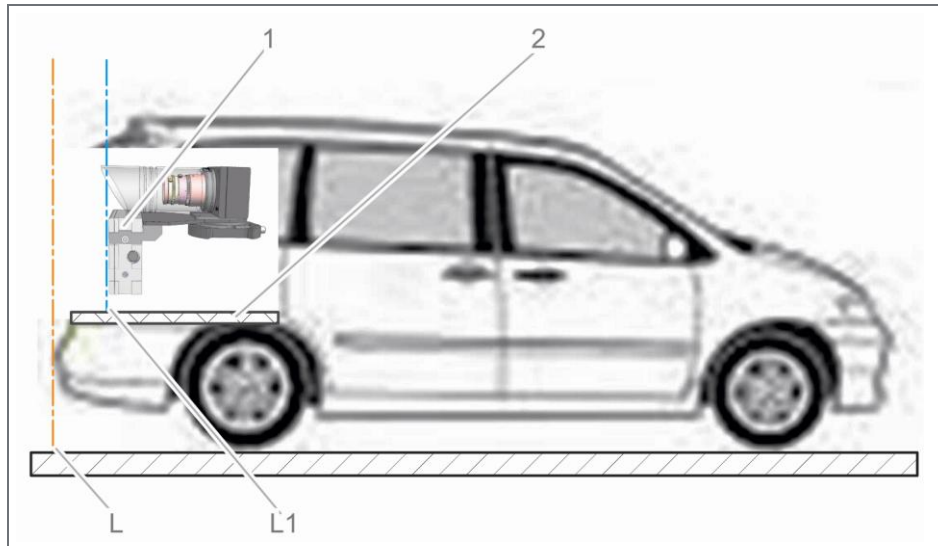
- 1 Radarsensor
- 2 Markering midden radarsensor
- 3 Peilstok
- 4 Platform voertuig
- L Meetpunt midden radarsensor

- ▶ Radarsensor op de (**0°**) markering instellen.
- ▶ Peilstok (**3**) loodrecht in de richting van het midden van de radarsensor (**2**), achter de bumper van het voertuig, opstellen.
Daaruit volgt het meetpunt (**L**).
- ▶ Vanaf meetpunt (**L**) de afstand (**B**) naar de rijbaankant bepalen.
- ▶ Peilstok (**3**) op een afstand van minimaal 15 m verticaal ten opzichte van de rijbaan opstellen, die op dezelfde afstand (**B**) staat ten opzichte van de rijbaankant.
- ▶ Gebruik voor de verticale uitlijning van de peilstok de eraan gemonteerde waterpas en de in hoogte verstelbare voet.

Op de peilstok is aanvullend een lamp aangebracht. Daardoor wordt de afstelling bij slechte lichtomstandigheden vergemakkelijkt.

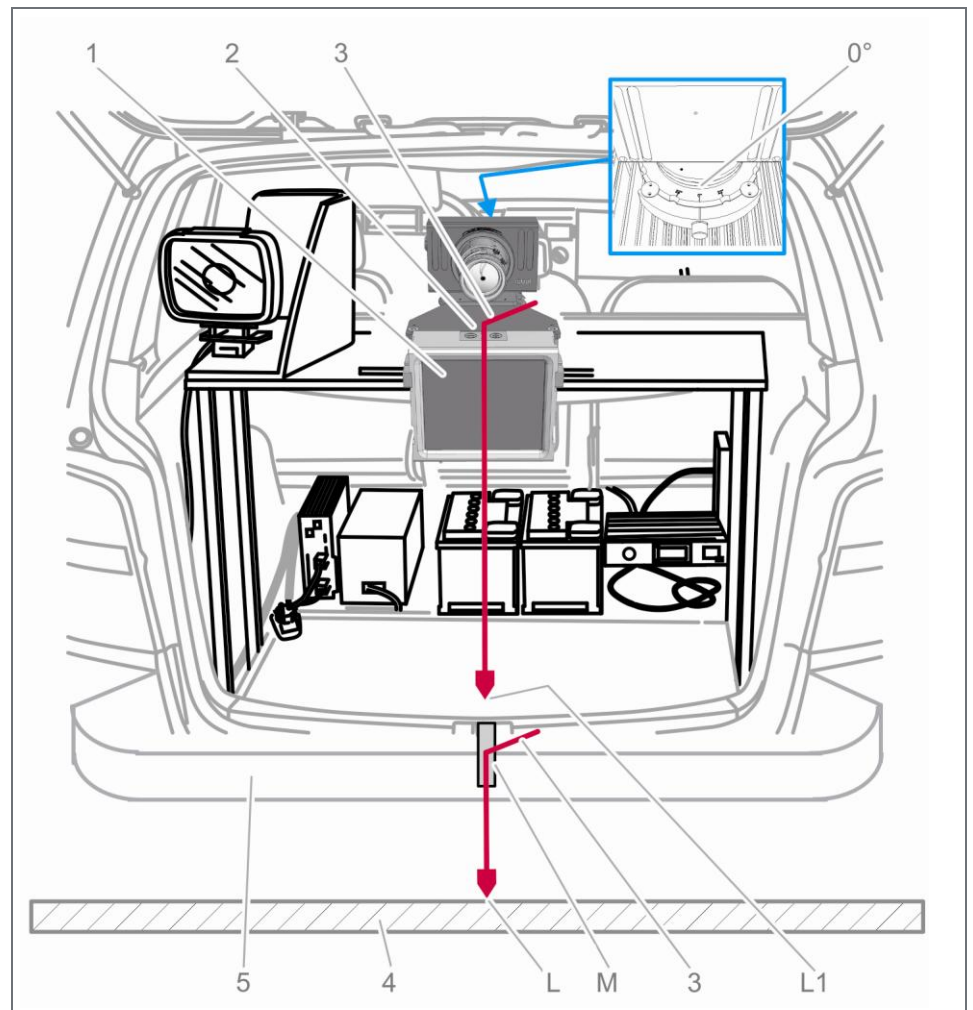
Methode 2

Door de positionering van het meetsysteem in de achterkant van het voertuig, is het niet direct mogelijk het meetpunt (**L**) met een peillood vanuit het midden van de radarsensor te bepalen. De bumper van het voertuig bevindt zich voor de verticale lijn (**L1**).



- | | | |
|----|------------------------|---|
| 1 | Radarsensor | |
| 2 | Laadoppervlak voertuig | |
| L1 | | Voorkant radarsensor tot laadoppervlak voertuig (loodpunt L1) |
| L | Verticale lijn | Bumper naar contactoppervlak voertuig (meetpunt L) |

Meetpunt midden van de radarsensor met peillood bepalen



- 1 Radarsensor
- 2 Markering midden radarsensor
- 3 Peillood
- 4 Platform voertuig
- 5 Bumper achter
- L1 Laadoppervlak voertuig
- L Loodpunt
- M Markering op de bumper van het voertuig

- ▶ Radarsensor op de (0°) markering draaien.
- ▶ Peillood (3) op de middelste markering van de radarsensor (2) houden en loodpunt (L1) bepalen
- ▶ Loodpunt (L1) op het laadoppervlak van het voertuig tijdelijk met een krijtje markeren.
- ▶ Een verdere markering (M) in de richting naar (L1) op de achterste bumper van het voertuig aanbrengen.

- Wij adviseren de markering **(M)** op de bumper eventueel permanent met tape aan te brengen.
Deze kan zo voor verdere meettoepassingen worden gebruikt.



Aanwijzing

Als het meetsysteem uit het voertuig is verwijderd of vervangen, moet de markering **(M)** opnieuw worden bepaald.

- ▶ Peillood op de markering **(M)** op de bumper houden en meetpunt **(L)** bepalen en markeren.
Van meetpunt **(L)** kan nu de afstand **(B)** tot de rijbaanmarkering worden gemeten.

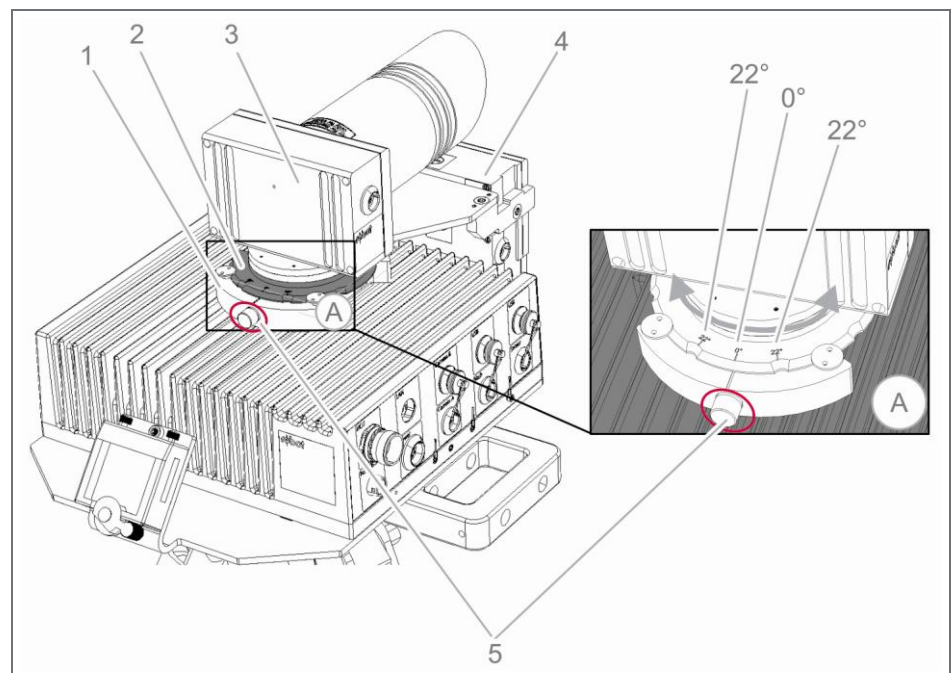
Installatie met behulp van de installatiesoftware afstellen

- ▶ De basisplaat van de camera op de markering 0° instellen.
- ▶ De installatie met behulp van de installatiesoftware afstellen Zie hoofdstuk **Geldigheid van diet dokument** op pagina 7.
- ▶ De peilstok via de indraaihoek met het dradenkruis peilen en instellen.
- ▶ Na de afstelling de basisplaat voor de camera en de radarsensor instellen op 22°-markering in de richting van de rijbaan en bevestigen.
- ▶ Lood weer verwijderen.

6.2 Radarsensor en camera afstellen

Radarsensor en camerakop (SmartCamera III) zijn op een gezamenlijke zwenkeenheid gemonteerd. De zwenkeenheid wordt via een vaste basisplaat op het computersysteem van de SmartCamera III gemonteerd.

De zwenkeenheid is horizontaal zwenkbaar en kan in drie standen worden vastgezet. De stand 0° dient voor afstelling van de installatie op de straatkant. De stand 22° links of rechts dient voor de correcte afstelling van de camera en de sensor t.o.v. de rijbaan.



- | | | | |
|---|--------------------------------------|-----|--|
| 1 | Basisplaat | 5 | Drukknop voor de ontgrendeling van de zwenkeenheid |
| 2 | Zwenkeenheid (camera en radarsensor) | 22° | 22°-stand rechts en links |
| 3 | Camerakop SmartCamera III | 0° | 0°-stand |
| 4 | Radarsensor | | |

Radarsensor en camera horizontaal afstellen

De ontgrendelingsknop (5) is veerbelast en springt na het indrukken weer in de oorspronkelijke stand terug

- ▶ Ontgrendelingsknop (5) indrukken en ingedrukt houden.

De zwenkeenheid is nu ontgrendeld.

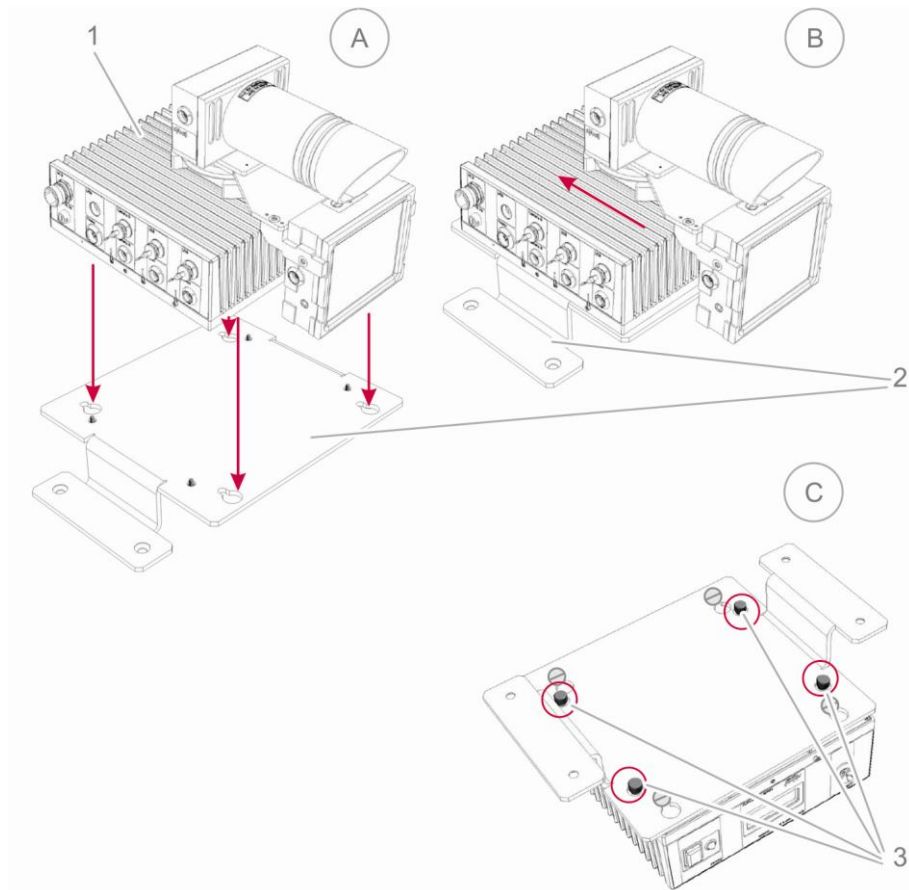
- ▶ Camera met zwenkeenheid een beetje in de richting van het objectief schuiven en in de gewenste stand (22° of 0°) zetten.

- ▶ Ontgrendelingsknop (5) loslaten.

De zwenkeenheid is vergrendeld.

7 Onderdelen vervangen

7.1 Computersysteem MPU



- 1 Computersysteem (MPU) met camerakop SmartCamera III en radar-sensor
- 2 Basisplaat
- 3 Kartelschroef
- A
- B Werkstap
- C

MPU monteren

- ▶ MPU (1) met het display naar rechts gericht op de basisplaat (2) aanbrengen.
- ▶ De vier geleideschroeven aan de onderkant van de MPU in de slobgaten van de basisplaat (2) voeren.
- ▶ MPU in de richting van de pijl tot aan de aanslag in de rijrichting van het voertuig schuiven.

- ▶ De vier kartelschroeven **(3)** onder de basisplaat, voor de bevestiging van de MPU, aandraaien.

MPU bekabelen

- ▶ De volgende kabelstekkers in de aansluitdozen van de MPU steken.
 - Camerakop
 - LAN-kabel naar de WLAN-router
 - Radarsensor
 - Flitsgenerator
 - Voedingskabel
 - HCU (alleen bij bediening zonder WLAN nodig)



Aanwijzing

Vóór elke meting of na elke demontage van het computersysteem dienen de volgende punten te worden gecontroleerd:

- Correcte positie van het computersysteem. De behuizingskant van de computereenheid moet gelijk liggen met de aanslagkant van de basisplaat.
 - De schroeven voor het bevestigen van het computersysteem moeten stevig aangedraaid zijn.
 - Correcte aansluiting van alle kabelstekkers.
-

MPU demonteren

- ▶ Alle kabelstekkers van de MPU verwijderen.
- ▶ De vier kartelschroeven onder de basisplaat, voor de bevestiging van de MPU, losdraaien.
- ▶ De MPU tegen de rijrichting van het voertuig tot aan de aanslag naar binnen trekken.
- ▶ MPU van de basisplaat heffen.

8 Onderhoud en afvoer

8.1 Onderhoud door het bedieningspersoneel

8.2 Accu's laden



Aanwijzing

De accu's moeten na beëindiging van de metingen en de terugkeer naar het depot geladen worden, om de toepassingsmogelijkheid te waarborgen.

- ▶ Accu's tijdens de stilstandtijd in het depot laden.

- ▶ Laadklep van het meetvoertuig openen.
- ▶ Accu's met het acculaadapparaat verbinden
- ▶ Voeding naar het acculaadapparaat aansluiten.
- ▶ Acculaadapparaat inschakelen.

8.3 Onderhoud en reparatie door personeel van de fabrikant

Mocht er onderhoud of reparatie nodig zijn, neem a.u.b. contact op met de klantenservice onder het volgende adres:

Technische klantenservice

JENOPTIK | Verkeersveiligheid

Technische hotline

voor klanten in Duitsland:

+49

voor internationale klanten:

+49

Art. 10.2.e Wob

E-mail: support.ts@jenoptik.com

Bereikbaarheid: 08:00-16:00 ma-vr

* 9 cent/min via het vaste Duitse net. Mobiel verschillend tot max. 42 cent/min.
De hoogte van de tarieven vanuit het buitenland is afhankelijk van de prijzen van de desbetreffende provider/netwerkeexploitant.

8.4 Reiniging

► Voorafgaand aan het reinigen de installatie uitschakelen.

Gebruik bij het schoonmaken uitsluitend een zachte, droge doek.

De sensor (CCD) in de camera mag niet worden gereinigd. Bij verontreiniging van de sensor (CCD) graag contact opnemen met de klantendienst.

8.5 Afvoer



Verwijder apparaten, accessoires, accu's en verpakkingsmateriaal op een milieuvriendelijke manier.

Neem de in uw land toepasselijke wettelijke regelgeving met betrekking tot verwijdering in acht.

Index

Afstand tot de rijbaankant	22
Handbedieningsapparaat HCU	
inschakelen.....	16
Veiligheidsinstructies.....	10
Waarschuwingen.....	10