



NOTICE D'INSTALLATION / INSTALLATION GUIDE

Gamme / Range R-FLEX

RFSV RS485 – RFSV-158

Ref : RF63003A

Le 11/10/2023

1 PRESENTATION

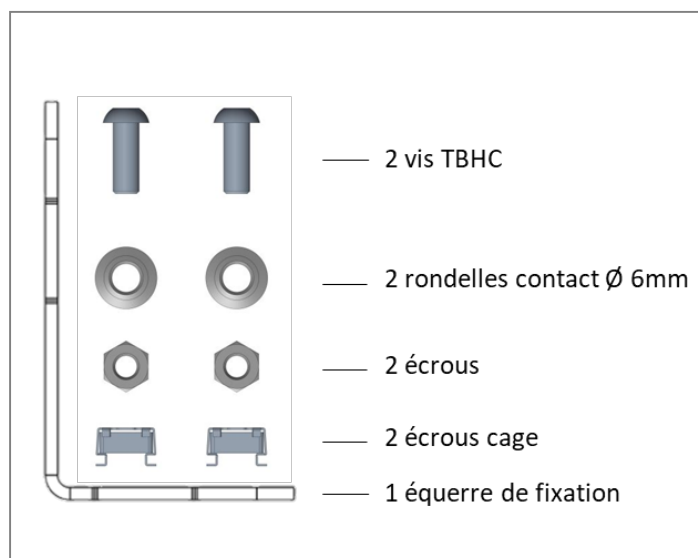
Les radars RFSV de la gamme R-FLEX sont des capteurs hyperfréquences 24GHz à effet doppler. Ils permettent une détection fiable de tous types de véhicules.

Les radars RFS sont conçus pour adresser les applications de priorité aux feux, de gestion de carrefours, de commande de panneau d'alerte, d'éclairage dynamique.

La version abordée dans cette notice est la version RS485 (RFSV-158). Dotée d'une liaison série pour la transmission des vitesses mesurées, elle donne également des informations de détections avec notion de sur/sous vitesse ou direction grâce à sa sortie TOR. Les radars RFSV RS485 sont configurables grâce à l'application Cap'Mobile ou par liaison série.



Accessoires fournis

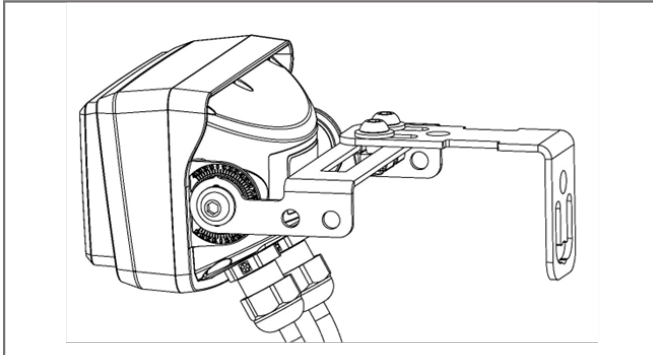


2 INSTALLATION

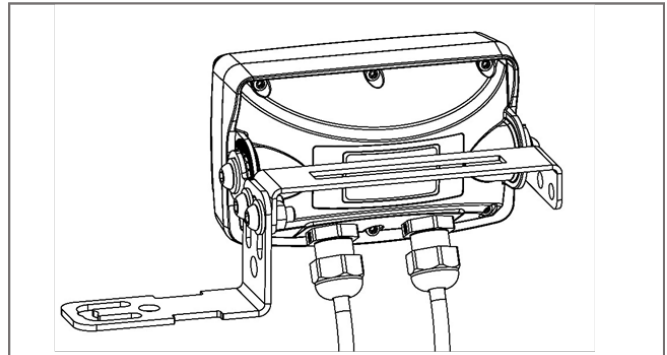
N.B : La configuration peut être réalisée sur site ou en amont de l'installation avec pour seule contrainte d'alimenter le produit

2.1 FIXATION

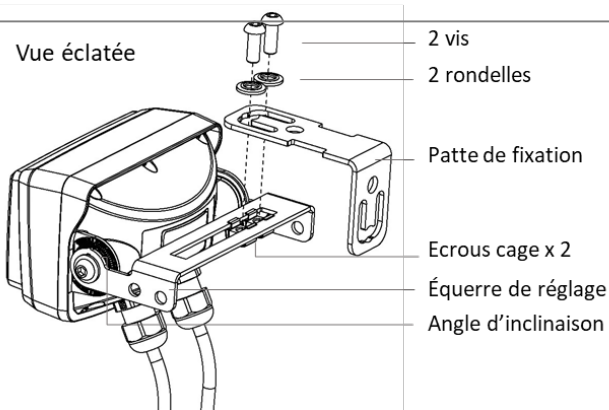
Fixation horizontale (arrière du produit avec réglage horizontal)



Fixation latérale (côté du produit)

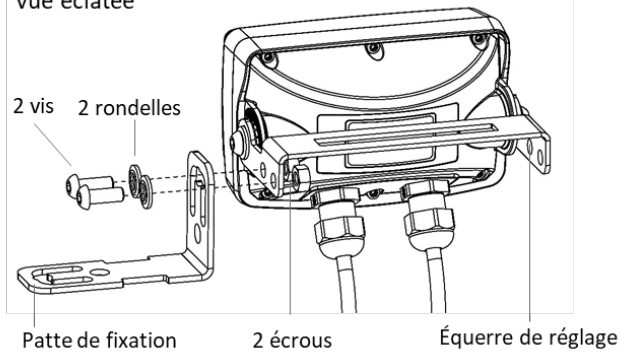


Vue éclatée



1. Fixer la patte de fixation (2x vis M6-M8) sur un support solide, au plus proche de la route et à une hauteur entre 3 et 6m
2. Clipper les 2 écrous cage sur l'équerre de réglage
3. Libérer l'équerre de réglage en desserrant légèrement les vis sur les côtés du radar (clé Allen T4)
4. Positionner le radar dans la position souhaitée en visant la zone de détection cible. (cf. tableau ci-dessous)
5. Verrouiller les 4 vis (clé Allen T4)
6. Relever l'angle d'inclinaison figurant sur le côté du radar. A reporter dans l'apps Cap'Mobile ultérieurement.

Vue éclatée



1. Fixer la patte de fixation (2x vis M6-M8) sur un support solide, au plus proche de la route et à une hauteur entre 3 et 6m
2. Libérer l'équerre de réglage en desserrant légèrement les vis sur les côtés du radar
3. Assembler le radar à l'équerre de fixation à l'aide des 2 vis, des 2 rondelles et des 2 écrous fournis (clé Allen T4)
4. Positionner le radar dans la position souhaitée en visant la zone de détection cible (cf. tableau ci-dessous)
5. Verrouiller les 2 vis latérales (clé Allen T4)
6. Relever l'angle d'inclinaison figurant sur le côté du radar. A reporter dans l'apps Cap'Mobile ultérieurement.

Tableau portée, hauteur d'installation, inclinaison du radar

Tableau à titre indicatif, la technologie Doppler est dépendante du gabarit / typologie des cibles.

Hauteur d'installation	Portée		
	40m - 80m	120m - 160m	200m
3m	5°	0°	0°
4m	10°	5°	0°
6m	10°	5°	5°

Si besoin de déporter le radar, utiliser l'équerre de déport (accessoire WAB-0-073).

2.2 RACCORDEMENT

La version 230VAC a 2 câbles de raccordement : alimentation, sortie et vitesses mesurées.

La version 12-24VAC/DC a un seul câble de raccordement.

Réaliser le raccordement comme suit :

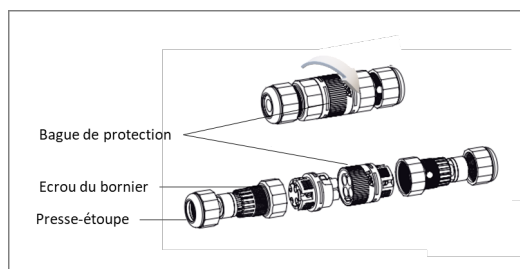
Attention : la tension maximale commutable est de 30VAC / 40VDC et le courant maximal admis est de 50mA.

Tableau de raccordement				
Déclinaison	Câble	Fonction	Couleur	Connecteur
230VAC	2 conducteurs (Alimentation)	Neutre	Bleu	Borne 1
		Phase	Marron	Borne 3
	3 conducteurs (Sorties/liaison série) Tension 30VAC/40VDC	RS485A	Vert	Borne 1
		RS485B	Blanc	Borne 2
		Commun	Gris	Borne 3
		GND	Noir	Borne 4
		TOR 1	Rouge	Borne 5

L'alimentation doit être protégée par un disjoncteur externe de type C de 2A à 20A pour la version 230VAC

Dans le cas de radars avec connecteur étanche,

1. Serrer l'écrou du bornier à 2.5Nm
2. Serrer l'écrou du presse-étoupe à 2.5Nm
3. Après raccordement des 2 fiches du connecteur, serrer à la main la bague de protection assurant l'étanchéité.



4. Alimenter le produit, 3 séquences de clignotements des 3 leds verte, bleue, rouge en face avant

3 CONFIGURATION

Cette version du RFSV RS485 est configurable grâce à l'application Cap'Mobile ou par liaison série.

Tableau des paramètres ajustables

En gras, les réglages usine

CONFIGURATION DU RADAR	Valeurs	Id param ètre	Description
Portée	0 = 40m 1 = 80m 2 = 120m 3 = 160m 4 = 200m	0	Réglage de 40m en 40m. Les portées indiquées sont approximatives
Sensibilité (Temps de réaction)	0 = Haute 1 = Basse	1	Réactivité du radar : permet d'éviter les détections de mouvement brefs (eg. branches en mouvement). Détection confirmée après plusieurs détections successives
Correction angulaire	0 à 60° 0° par défaut	2	Adaptation du calcul de vitesse en fonction de l'inclinaison du radar
Unité de mesure de vitesse	0 = km/h 1 = miles	3	
Vitesse de la liaison série	0 = 4800 baud 1 = 9600 baud 2 = 19200 baud 3 = 38400 baud 4 = 57600 baud 5 = 115200 baud	7	
Sens de détection (Direction)	0 = Arrivant (défaut) 1 = Bidirectionnel 2 = Partant	8	
Utilisation des LED	0 = Inactive 1 = Active	49	

CONFIGURATION DE LA SORTIE	Valeurs	Id param ètre	Description
Utilisation de la sortie TOR	0 = Inactif 1 = Actif	9	
Type de détection	0 = sous vitesse (défaut) 1 = survitesse 2 = passage	10	
Seuil de vitesse	2 à 220 km/h	11	Seuil de déclenchement de la sur/ sous vitesse
Configuration de la sortie TOR	0 = Normalement ouverte 1 = Normalement fermée	12	NO = commutée uniquement durant les détections NF = commutée en permanence sauf durant les détections
Temps de maintien de la sortie TOR	0 = 0s 5 = 5s	13	Maintien de la sortie après disparition de la détection

4 CONFIGURATION PAR CAP'MOBILE

Télécharger l'application Cap'Mobile



Bien valider le compte lors de la réception du mail de création du compte.

Une fois connecté à Cap'Mobile :

1. Sélectionner le radar parmi les produits proposés par l'application Cap'Mobile.
2. Appairer le radar avec l'application en appuyant sur le bouton d'appairage en face avant du produit. Une fois connectée à l'application, la led bleue en face avant clignote pendant toute la durée de la connexion.
N.B : action manuelle requise uniquement à la première connexion.
3. Puis, laissez-vous guider par l'application Cap'Mobile pour configurer le radar et la sortie. Les modifications de paramètres sont faites en temps réel.

5 CONFIGURATION PAR LIAISON SERIE - PROTOCOLE

5.1 GENERALITES - COUCHE TRANSPORT

La couche transport transfère les données applicatives entre 2 équipements via une liaison série en assurant leur intégrité et leur décodage. Ce mode ne garantit pas forcément la continuité des trames lors des transferts et il est donc nécessaire d'encapsuler les données applicatives avec des informations permettant de reconstituer la trame.

On utilise pour cela 3 informations :

- Un octet de début de trame (SOF)
- Un octet de taille
- Un octet CRC permettant d'assurer l'intégrité de la trame

Les trames échangées entre les 2 équipements respectent le formalisme suivant :

Octet 0	Octet 1	Octet 2	...	Octet x
Début de trame (0xB6)	Taille (max 254)	Données	...	CRC 8 octets
- Identifie le premier octet d'une trame - Est fixé à la valeur 0xB6	- Est l'octet suivant l'octet SOF - Définit le nombre de données applicatives plus le CRC (Octet 2... Octet x)	-	-	- Le CRC est calculé uniquement sur les données utiles (à partir de l'octet 2 de la trame) - Algorithme de calcul du CRC dans le §7

5.2 COUCHE APPLICATIVE

5.2.1 PRINCIPES

Pour transférer les informations de mesure périodiquement sans surcharger le lien série, des messages de commande de type « Notification » sont utilisés. Ces messages ne nécessitent aucun acquittement.

Le RFSV est un produit conçu pour la basse consommation. De ce fait, entre chaque mesure, le produit se met en mode power down afin de limiter sa consommation. Pendant ce laps de temps il n'est plus en mesure de recevoir de commandes.

Pour permettre les échanges de données avec un autre équipement, le RFSV reste systématiquement actif durant 20ms après l'envoi d'une trame sur la liaison série (notification ou acquittement). Durant ce laps de temps il est en mesure de recevoir des commandes. Dès que le 1^{er} octet de la trame est reçu le RFSV reste actif pour la recevoir entièrement.

5.2.2 LISTE DES TRAMES

Type of frame	Command	Sub command	Data 0	Data 1	Data 2	Data 3	Data 4	Data 5	Data 6	Data 7
Product info commands										
GetSerialNumber	0x01	0x01	Serial number							
ReplyGetSerialNumber	0x81	0x01								
GetSoftwareVersion	0x01	0x03								
ReplyGetSoftwareVersion	0x81	0x03	Software version							
GetProductStatistic	0x01	0x05	Stat Id	Statistic value						
ReplyGetProductStatistic	0x81	0x05	Stat Id							
Parameter commands										
GetParameter	0x02	0x01	Param Id							
ReplyGetParameter	0x82	0x01	Param Id							
GetAllParameters	0x02	0x02								
ReplyGetAllParameters	0x82	0x02								
SetParameter	0x02	0x03	Param Id	Param Size	Data					
ReplySetParameter	0x82	0x03	Status							
Installation support commands										
Give telemetry data	0xC6	0x03	0x00	Speed	0x01	Etat TOR	0x03	Direction		

Exemple :

Demande version logiciel

Octet 0	Octet 1	Octet 2	Octet 3	Octet 4
0xB6	0x03	0x01	0x03	0x04

Réponse avec la version 0x11 0x22 0x33

Octet 0	Octet 1	Octet 2	Octet 3	Octet 4	Octet 5	Octet 6	Octet 7
0xB6	0x06	0x81	0x03	0x11	0x22	0x33	0x05

5.2.3 DETAIL DES TRAMES

COMMANDES INFO PRODUIT	Octet 0	Octet 1	Octet 2	Octet 3
Numéro de série	Année	Semaine	Numéro de produit	
	Octet 0	Octet 1	Octet 2	
Version logicielle	Version majeure	Version mineure	Révision	

	Description
Statistique Id 0x01	Nombre de détections de la sortie TOR 1
Statistique Id 0x02	Nombre de détections de la sortie TOR 2

COMMANDES PARAMETRES	Description
Paramètre Id	Numéro du paramètre dans la mémoire du produit
Taille paramètre	Taille du paramètre en octet
Nb total param	Nombre total de paramètres envoyé par le produit

COMMANDE TELEMETRIE	Description (RFSV RS485)
Vitesse	Valeur de la vitesse mesurée
Etat TOR	0 = sortie inactive / 1 = sortie active
Direction	0 = arrivant / 1 = partant

6 ALGORITHME DE CALCUL DU CRC

```

uint8_t CapsysCrc8(const uint8_t pBuffer[], uint32_t pLength)
{
    uint8_t wi;
    uint8_t wBitCnt;
    uint8_t wData;
    uint16_t wCrc;

    // Init CRC with the first data byte
    wCrc = pBuffer[0];

    // For each byte
    for ( wi = 1; wi < pLength; wi++)
    {
        // Get the next data
        wData = pBuffer[wi];

        //Init counter of bit
        wBitCnt = 8;

        // For each bit
        do
        {
            // Shift the MSB of the data in the LSB of the CRC
            wCrc <<= 1;
            if( (wData & 0x80) > 0 )
            {
                wCrc |= 0x0001;
            }
            wData <<= 1;

            // XOR with the le polynomial
            if( (wCrc & 0x0100) > 0 )
            {
                wCrc ^= 0x0007;
            }
        } while( --wBitCnt > 0 );
    }
    // Return the CRC
    return (uint8_t)wCrc;
}

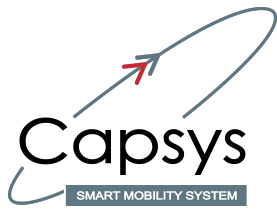
```

7 CARACTERISTIQUES TECHNIQUES

Technologie	Radar 24 GHz à effet Doppler
Portée radar	< 200m
Fréquence d'émission	Bande K : 24,05GHz - 24,25 GHz / Puissance < 10mW
Sens de détection	Arrivant / partant / bidirectionnel
Plage d'utilisation	De 8 à 220km/h
Angle de détection	20° horizontal et 40° vertical
Type de sortie	2 sorties optocoupleurs entièrement paramétrables Max 50mA / 30VAC / 40VDC
Tension d'alimentation nominale	230VAC ou 12-24VAC/DC
Consommation max	1,3W - 17mA @ 230VAC / 500mW - 35mA @ 24VAC / 200mW - 25mA @ 12VDC
Température	
- Utilisation	-40°C à +70°C
- Stockage	-40°C à +85°C
IP	65 – résistant aux UV
Dimension	132 x 78 x 70mm
Poids	500g (version 230VAC avec connecteur + 30cm de câble, patte de réglage et équerre de fixation)
Interface	Paramétrage : application Cap'Mobile Affichage : leds en face avant
Conformité	Directive européenne 2014/53/UE

Ce produit répond aux législations de l'UE et permet sa libre circulation au sein du marché européen.

Ce produit ne doit pas être jeté aux ordures ménagères. En tant qu'appareil électrique et électronique, il doit être recyclé afin de garantir le respect de l'environnement et de la santé humaine, en fonction de la législation du pays.



INSTALLATION GUIDE

Range R-FLEX

RFSV RS485 – RFSV-158

Ref : RF63003A
10/11/2023

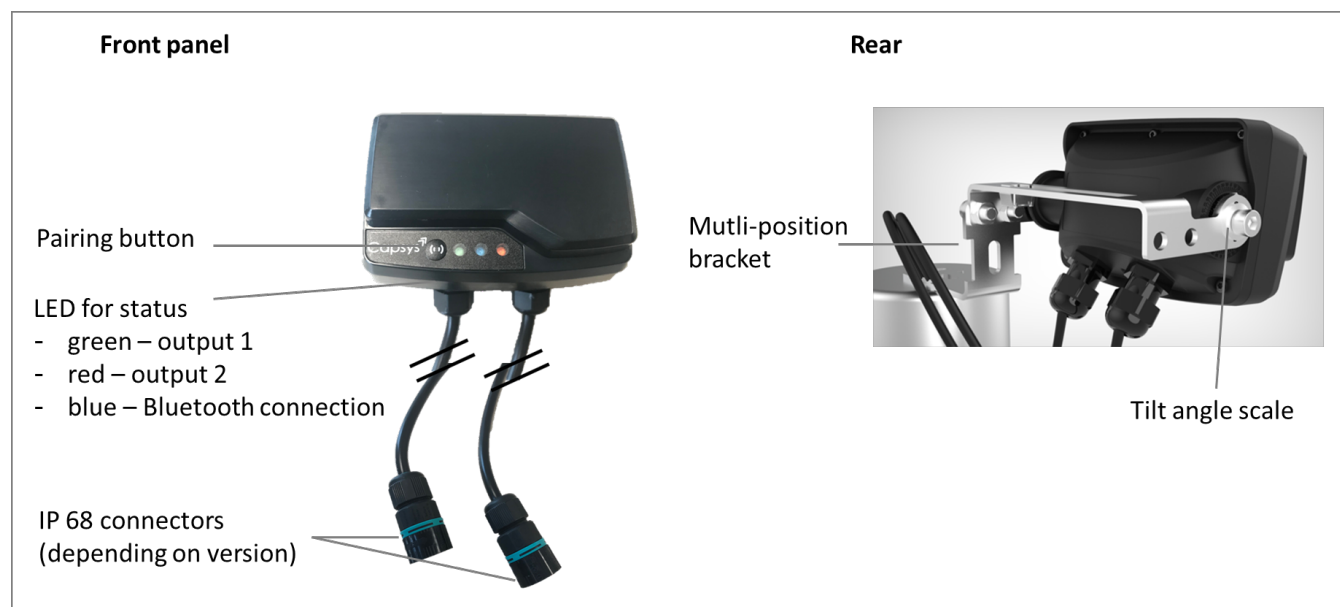
1 INTRODUCTION

The RFS radars are part of the R-FLEX range. They are 24GHz doppler-effect microwave sensors and allow reliable detection of all types of vehicles. RFS radars are designed to address applications of priority to lights, management of crossroads, warning panel, smart public lighting.

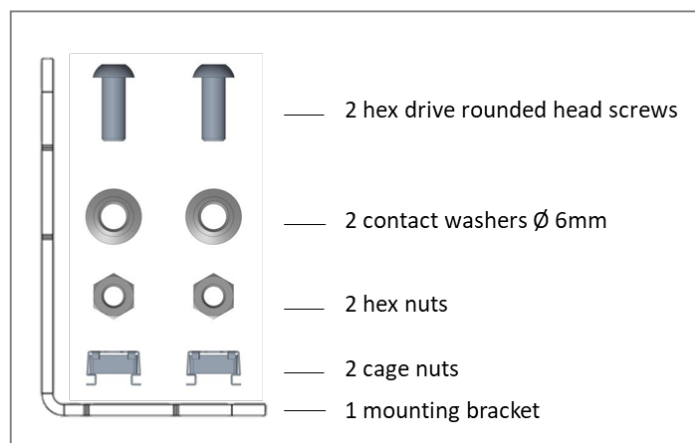
The version of the RFSV detailed into this manual is the RS485 version (RFSV-158).

Equipped with a serial link for the transmission of the measured speeds, it also gives the information of detection with or without over/under speed threshold using its output.

The RFSV RS485 can be set up with to the Cap'Mobile Apps.



Supplied accessories:

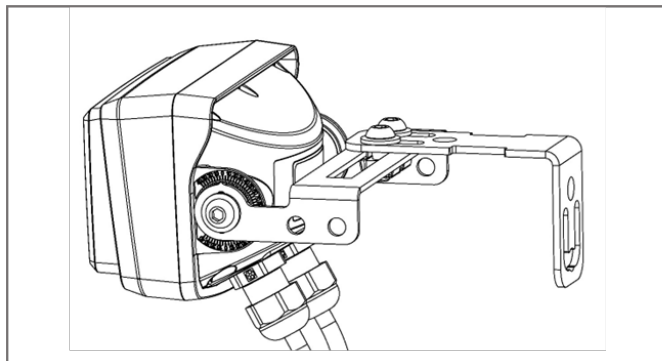


2 INSTALLATION

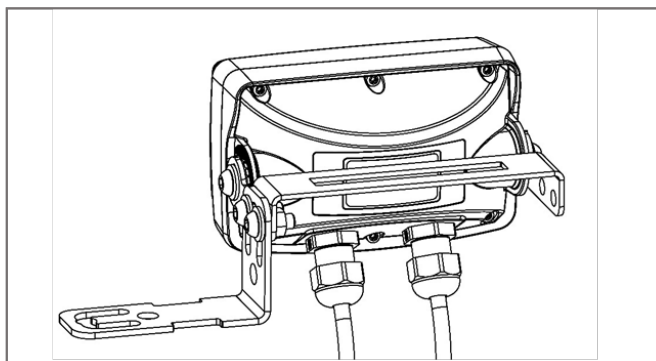
N.B : The radar set-up can be done on site or upstream of the installation with the only constraint to supply the product.

2.1 MOUNTING

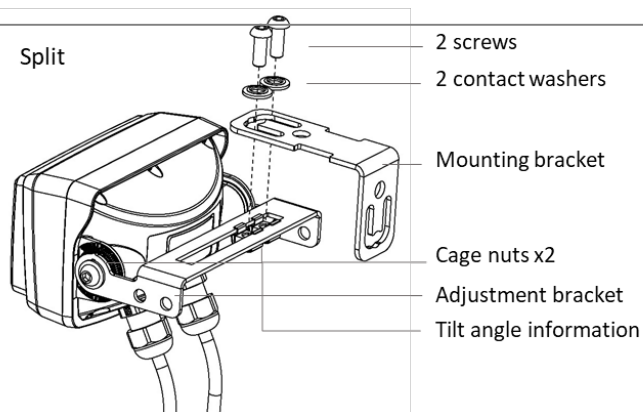
Horizontal fixing (on back side of the product)



Lateral fixing (on product side)

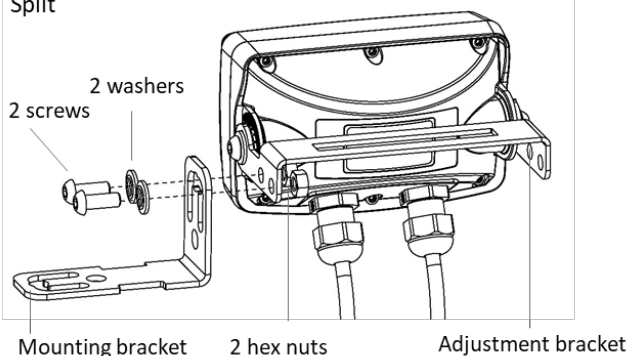


Split



1. Attach the mounting bracket (2x M6-M8 screws) to a solid pole, closest to the road and at a height between 3 and 6m
2. Clip the 2 cage nuts onto the adjustment bracket
3. Release the adjustment bracket by slightly loosening the screws on the sides of the radar (T4 allen wrench)
4. Place the radar in the desired position by aiming at the target detection area. (see table below)
5. Tighten the 4 screws (T4 allen wrench)
6. Note the tilt angle on the side of the radar. It will be entered into the Cap'Mobile apps later.

Split



1. Attach the mounting bracket (2x M6-M8 screws) to a solid pole, closest to the road and at a height between 3 and 6m
2. Release the adjustment bracket by slightly loosening the screws on the sides of the radar
3. Assemble the radar to the mounting bracket using the 2 screws, 2 washers and 2 nuts provided (T4 allen wrench)
4. Place the radar in the desired position by aiming at the target detection area (see table below)
5. Lock the 2 side screws (T4 allen wrench)
6. Note the tilt angle on the side of the radar. It will be entered into the Cap'Mobile apps later.

Table Range / Installation height and tilt angle

This table is only indicative: the Doppler technology used is dependent of the size and type of the targets.

Installation height	Range		
	40m - 80m	120m - 160m	200m
3m	5°	0°	0°
4m	10°	5°	0°
6m	10°	5°	5°

If any need to offset the radar, use the offset bracket in option (WAB-0-073).

2.2 CABLING

The 230VAC version has 2 connecting cables: one for power supply, other for output and serial link.

Follow the below instructions for cabling:

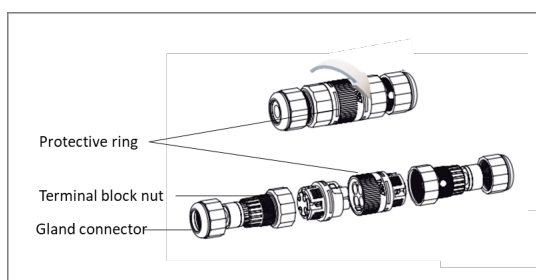
Warning: maximum switchable voltage is 30VAC / 40VDC and maximum current is 50mA.

Cabling table				
Product versions	Cable	Function	Color	Pin
230VAC	2 conductors (power supply)	Neutral	Blue	Pin 1
		Phase	Brown	Pin 3
	3 conductors (output and serial link) Voltage 30VAC / 40VDC	RS485A	Green	Pin 1
		RS485B	White	Pin 2
		Commun	Grey	Pin 3
		GND	Black	Pin 4
		TOR 1	Red	Pin 5

For 230VAC, protection to make by an external circuit breaker type C from 2A to 20A.

In case of use of the radar with connectors,

1. Tighten the terminal block nut to 2.5Nm
2. Tighten the gland nut to 2.5Nm
3. After connecting the 2 connector plugs, hand tighten the sealing protective ring.



4. When powering the radar, 3 flashing sequences of the 3 LEDs green, blue, red on the front panel occur.

3 CONFIGURATION

The radar set-up must be done with the Cap'Mobile apps or via serial link.

Table of adjustable settings (Cap'Mobile or serial link set-up)

In bold, factory settings

RADAR SET-UP	Values	Parameter Id	Description
Range	0 = 40m 1 = 80m 2 = 120m 3 = 160m 4 = 200m	0	Scale of 40m by 40m
Sensitivity (reaction time)	High or low	1	Adjust radar reactivity to avoid detections on short movements (e.g. moving branches). For this the radar requires several successive detections before confirming the detection.
Tilt correction	0- 60° 0° as default	2	Speed calculation adjustment according to the radar tilt angle.
Unit of speed measurement	0 = km/h 1 = miles	3	
Serial link speed	0 = 4800 baud 1 = 9600 baud 2 = 19200 baud 3 = 38400 baud 4 = 57600 baud 5 = 115200 baud	7	
Direction	0 = Upcoming 1 = Bidirectional 2 = Leaving	8	
LED use	0 = Inactive 1 = Active	49	

Output use	Values	Parameter Id	Description
Output use	0 = Inactive 1 = Active	9	
Detection type	0 = under speed 1 = overspeed 2 = crossing	10	
Speed threshold	2 -220 km/h (not active)	11	
Output : NO or NC	0 = Normally open 1 = Normally closed fermée	12	NO = switched on only during detection NC = permanently switched on except during detections
Detection holding time	0 = 0s 5 = 5s	13	Output hold after the end of detection from 0s to 5s

4 CONFIGURATION BY CAP'MOBILE

Download the Cap'Mobile application:



Make sure to validate your email when receiving the mail of account creation.

When connected to the Cap'Mobile apps :

1. Select the radar among the products listed in the apps.
2. Pair the radar to the apps by pressing on the pairing button on the front panel of the radar. When connected to the apps, the blue LED on the front panel will flash during the whole connection period.

N.B : manual action only required at first connection.

3. Then let the Cap'Mobile app guide you through the setup of the radar and the output. All setting changes are made in real time.

5 CONFIGURATION BY SERIAL LINK - PROTOCOLE

5.1 GENERALITITES – TRANSPORT LAYER

The role of the transport layer is to transfer the application data through a serial link between 2 devices ensuring its integrity and its decoding. This mode does not necessarily guarantee the continuity of the frames during transfers and it is therefore necessary to encapsulate the application data with information to enable the frame reconstruction.

We use 3 pieces of information for this:

- One byte to detect the beginning of the frame (SOF)
- One size byte
- A CRC byte to ensure the integrity of the frame

The exchanged frames between the 2 devices comply with the following :

Byte 0	Byte 1	Byte 2	...	Byte x
Start of frame (0xB6)	Size (max 254)	Datas	...	CRC 8 bits
- Identifies the first byte of a frame - Is set to 0xB6	- Is the byte following the SOF byte - Defines the number of applicative data plus the CRC (byte 2... Byte x)	-	-	- Is the last byte of the frame Est le dernier octet de la trame - The CRC is calculated only on useful data (from frame byte 2) - CRC calculation algorithm in §6

5.2 APPLICATIVE LAYER

5.2.1 PRINCIPLES

To transfer the information of measurement regularly without overloading the serial link, "Notification" command messages are used. These messages do not require any acknowledgment.

RFSV is a product designed for low consumption. Thus, between each measurement the product goes into power down mode to limit its consumption. During this time, it is no longer able to receive orders.

To allow data exchanges with other equipment, the RFSV remains systematically active for 20ms after sending a frame on the serial link (notification or acknowledgement). During this time, it is able to receive orders. As soon as the 1st byte of the frame is received the RFSV remains active to receive it entirely.

5.2.2 FRAME LIST

Type of frame	Command	Sub command	Data 0	Data 1	Data 2	Data 3	Data 4	Data 5	Data 6	Data 7
Product info commands										
GetSerialNumber	0x01	0x01	Serial number							
ReplyGetSerialNumber	0x81	0x01								
GetSoftwareVersion	0x01	0x03	Software version							
ReplyGetSoftwareVersion	0x81	0x03								
GetProductStatistic	0x01	0x05	Stat Id	Statistic value						
ReplyGetProductStatistic	0x81	0x05	Stat Id							
Parameter commands										
GetParameter	0x02	0x01	Param Id	Param SizeData 1						
ReplyGetParameter	0x82	0x01	Param Id							
GetAllParameters	0x02	0x02	Nb Total paramParam Id (0)0x01Data 0Param Id (1)0x01Data 1...							
ReplyGetAllParameters	0x82	0x02								
SetParameter	0x02	0x03	Param Id	Param Size	Data					
ReplySetParameter	0x82	0x03	Status							
Installation support commands										
Give telemetry data	0xC6	0x03	0x00	Speed	0x01	Etat TOR	0x03	Direction		

Example

Request software version

Byte 0	Byte 1	Byte 2	Byte 3	Byte 4
0xB6	0x03	0x01	0x03	0x04

Answer with the version 0x11 0x22 0x33

Byte 0	Byte 1	Byte 2	Byte 3	Byte 4	Byte 5	Byte 6	Byte 7
0xB6	0x06	0x81	0x03	0x11	0x22	0x33	0x05

5.2.3 FRAME DETAILS

PRODUCT INFO COMMANDS	Byte 0	Byte 1	Byte 2	Byte 3
Serial number	Year	Week	Product number	
	Byte 0	Byte 1	Byte 2	
Software version	Major version	Minor version	Revision	

	Description
Statistics Id 0x01	TOR 1 number of detections
Statistics Id 0x02	TOR 2 number of detections

PARAMETER COMMANDS	Description
Parameter Id	Number of the parameters in the product memory
Parameter size	Size of the parameter in bytes
Total number of parameters	Total number of parameters sent by the product

TELEMETRY COMMANDS	Description
Speed	Measured speed value
Output status	0 = inactive output / 1 = active output
Direction	0 = upcoming / 1 = Leaving

6 ALGORITHM

```

uint8_t CapsysCrc8(const uint8_t pBuffer[], uint32_t pLength)
{
    uint8_t wi;
    uint8_t wBitCnt;
    uint8_t wData;
    uint16_t wCrc;

    // Init CRC with the first data byte
    wCrc = pBuffer[0];

    // For each byte
    for ( wi = 1; wi < pLength; wi++)
    {
        // Get the next data
        wData = pBuffer[wi];

        //Init counter of bit
        wBitCnt = 8;

        // For each bit
        do
        {
            // Shift the MSB of the data in the LSB of the CRC
            wCrc <<= 1;
            if( (wData & 0x80) > 0 )
            {
                wCrc |= 0x0001;
            }
            wData <<= 1;

            // XOR with the le polynomial
            if( (wCrc & 0x0100) > 0 )
            {
                wCrc ^= 0x0007;
            }
        } while( --wBitCnt > 0 );
    }
    // Return the CRC
    return (uint8_t)wCrc;
}

```

7 TECHNICAL CHARACTERISTICS

Technology	24GHz doppler radar
Radar range	< 200m
Frequency	Bande K : 24,05GHz - 24,25 GHz / Puissance < 10mW
Direction detection	Coming / leaving / bidirectional
Tilt angle	20° horizontal and 40° vertical
Output type	2 optocoupler outputs fully adjustable Max 50mA / 30VAC / 40VDC
Power supply Un	230VAC or 12-24VAC/DC
Max consumption	1.3W - 17mA @ 230VAC / 500mW - 35mA @ 24VAC / 200mW - 25mA @ 12VDC
Temperature range	
- Operating	-40°C à +70°C
- Storage	-40°C à +85°C
IP	IP65 – UV resistant
Dimension	132 x 78 x 70mm
Weight	500g (230VAC version with connectors + 30cm cable, with adjusting and mounting brackets)
Interface	Settings : Cap'Mobile application Display : leds on front panel
Standards	European directive 2014/53/UE

This product complies with EU legislation and allows its free movement within the European market.

This product should not be disposed of in the garbage. As an electrical and electronic device, it must be recycled to ensure respect for the environment and human health, depending on the country's legislation.



Capsys France
Parc Technologique des Fontaines
F - 38190 BERNIN
Tél. : +33 (0)4 76 08 90 75 - Fax: +33 (0)4 76 08 89 85
Web: <http://www.capsys.eu>
E-mail : contact.capsys@capsys.eu