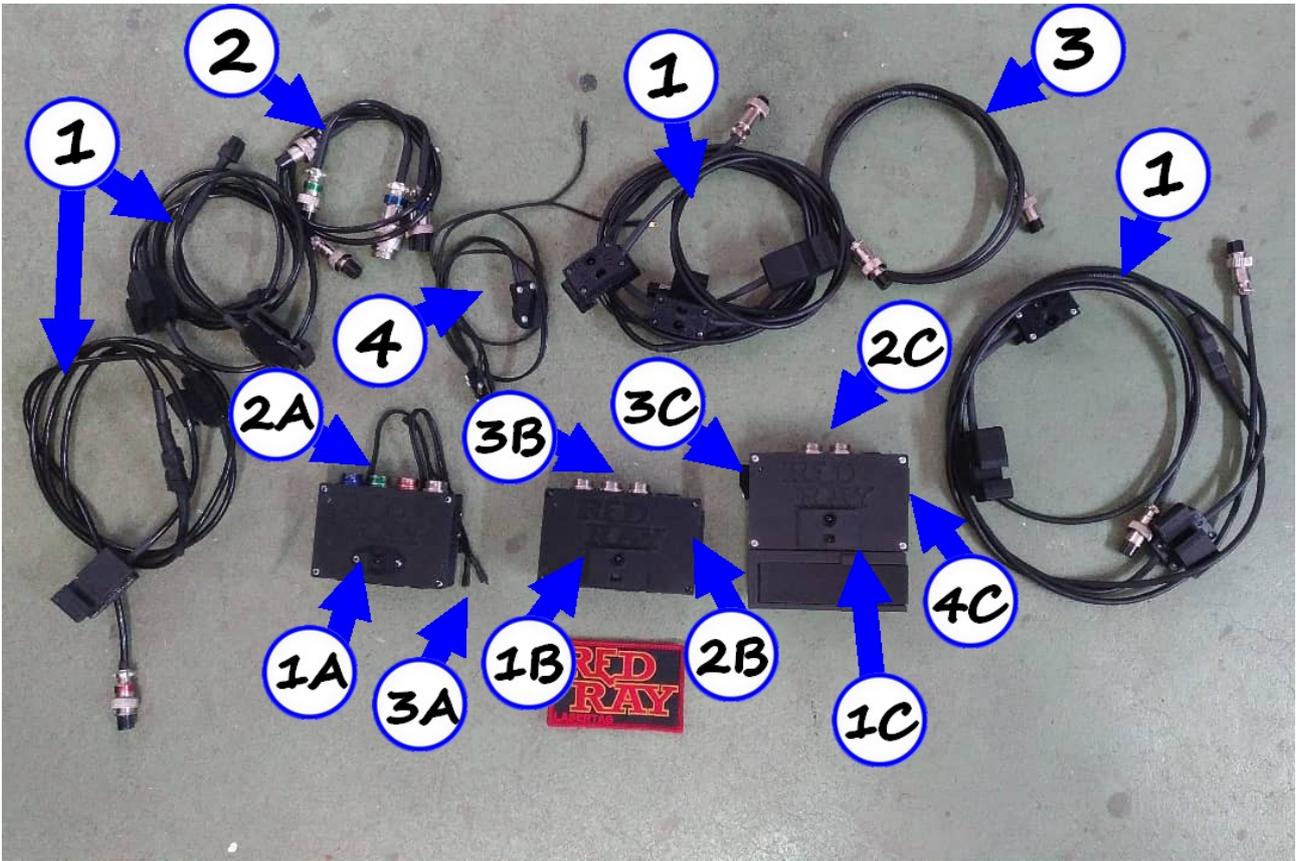


Manuale operativo  
"Sensori Corpo"  
in cavo e wireless  
edizione 2021





1- Sensori Corpo a connessione singola completi di attacco Molle per consentire il facile montaggio su jacket.

2- Adattatore sensori testa per connettere il filare sensori alla scatola principale da Gx14 a Gx12.

3-Connettore Alimentazione scatola principale sensori corpo in cavo

4- Motori a vibrazione per localizzazione colpo a segno

A-Scatola principale sensori corpo in cavo con localizzazione colpo a segno.

1-Primo sensore linea Retro

2-Connettori Gx12 sensori corpo e testa e collegamento a scheda principale.

3-Linea alimentazione motori a vibrazione per la localizzazione del colpo a segno.

4- tasto di registrazione colore e numero giocatore per evitare i colpi a se stesso.

B-Scatola principale sensori corpo in cavo.

1-Primo sensori linea Retro

2-Tasto reset di registrazione colore e numero giocatore per evitare i colpi a se stesso.

3-Connettori Gx12 sensori corpo e collegamento alla scheda principale.

C-Scatola principale sensori corpo wireless completi di vano batteria.

- 1-Primo sensore linea Retro
- 2-Connettori Gx12 sensori corpo
- 3-Tasto accensione sensori wireless
- 4-Tasto reset sensori wireless

## 1 connettori sensori

La serie ed il colore dei connettori sulla parte superiore della scatola principale del sistema sensori corpo, varia in funzione di se il sistema prevede o meno la localizzazione dell'area colpita:

- Sensori corpo con localizzazione (2A)

Connettori sensori

- Blu = Sensori testa
- Verde = Linea sensori corpo fronte
- Rosso = Linea sensori corpo retro
- neutro = Collegamento a scheda principale lasertag

Faston motori vibrazione area colpita

- Verde vibrazione linea sensori frontale
- Rosso vibrazione linea sensori retro

- Sensori corpo senza localizzazione

Connettori sensori (3B) (2C)

- Neutro = non essendoci localizzazione le linee sensori testa, corpo fronte, corpo retro ed il collegamento alla scheda principale possono essere effettuate scegliendo qualsiasi connettore.

Faston motori vibrazione area colpita

- Non ci sono i connettori dei motori a vibrazione

## **2 Sensori corpo in cavo senza localizzazione**

### **2.1 Componenti del kit sensori corpo**

- N.3 sensori singoli:
  - Due con linea a singolo connettore Maschio per le linee secondo sensore corpo fronte (2f) e retro (2r).
  - Uno con linea a doppio connettore Maschio/Femmina per il primo sensore linea corpo fronte (1f).
- N.1 scatola principale (SP) connettori sensori.
  - N.4 connettori del tipo 3B o 2C . Collegamento scheda principale lasertag, Sensori Testa, Sensori frontali corpo, sensore retro corpo.
  - N.1 primo sensore corpo linea retro (1r).
- Adattatore sensori testa Gx14 a Gx12 (AT).
- Connettore Alimentazione scatola principale sensori corpo (CA)

### **2.2 Montaggio sensori corpo, testa e collegamento alla scheda principale**

- Collegare il connettore alimentazione (CA) alla porta sensori del sistema lasertag al quale si vogliono implementare i sensori corpo ad uno dei connettori della scatola principale (SP) .
- Collegare l'adattatore sensori testa (AT) ad uno dei connettori della scatola principale (SP) ed a quest'ultimo collegare il filare sensori testa.
- Collegare il primo sensore (1f) linea sensori frontale corpo ad uno dei connettori della scatola principale (SP) ed a quest'ultimo collegare il secondo sensore (2f) linea frontale corpo.
- Collegare il secondo sensore (2r) linea sensori corpo retro all'ultimo connettore libero rimasto sulla scatola principale (SP).

Per le possibili soluzioni sul posizionamento dei sensori corpo sui jacket fare riferimento al capitolo 5.

## **3 Sensori corpo in cavo con localizzazione area colpita**

### **3.1 Componenti del kit sensori corpo**

- N.3 sensori singoli:
  - Due con linea a singolo connettore Maschio per le linee secondo sensore corpo fronte (2f) e retro (2r).
  - Uno con linea a doppio connettore Maschio/Femmina per il primo sensore linea corpo fronte (1f).
- N.1 scatola principale (SP) connettori sensori e linee motori:
  - N.4 connettori del tipo 2A . Collegamento scheda principale

lasertag, Sensori Testa, Sensori frontali corpo, sensore retro corpo.

- N.2 linee alimentazione motori a vibrazione.
- N.1 Primo sensore retro (1r)
- Adattatore sensori testa Gx14 a Gx12 (AT)
- Connettore Alimentazione scatola principale sensori corpo (CA)
- N.2 motori a vibrazione per localizzazione colpo a segno (MV)

### **3.2 Montaggio sensori corpo, testa e collegamento alla scheda principale lasertag**

- Collegare il connettore alimentazione (CA) alla porta sensori del sistema lasertag al quale si vogliono implementare i sensori corpo al connettore colore neutro della scatola principale (SP) .
- Collegare l'adattatore sensori testa (AT) al connettore colore Blu della scatola principale (SP) ed a quest'ultimo collegare il filare sensori testa.
- Collegare il primo sensore (1f) linea sensori frontale corpo al connettore colore verde della scatola principale (SP) ed a quest'ultimo collegare il secondo sensore (2f) linea frontale corpo.
- Collegare il secondo sensore (2r) linea sensori corpo retro al connettore colore Rosso sulla scatola principale (SP).
- Collegare il motore a vibrazione frontale (MV) colore Verde alla linea motori Verde sulla scatola (SP) e quello retro (MV) colore Rosso alla linea motori Rossa sulla scatola (SP).

Per le possibili soluzioni sul posizionamento dei sensori corpo sui jacket fare riferimento al capitolo 5.

### **3.3 Colpi da se stesso e modo di funzionamento sensori in cavo con localizzazione**

Per non ricevere colpi da "se stessi" memorizzare il colore ed il numero del sistema lasertag principale al quale sono collegati i sensori corpo. Per svolgere questa operazione tenere premuto il tasto di reset (2B) sulla scatola principale (SP) e sparare un colpo in direzione dei sensori. I led sensori emetteranno tre lampeggi ad indicare la memorizzazione del numero e del colore. Rilasciare il tasto reset (2B). All'accensione della scheda principale il numero di lampeggi dei led sensori corpo della linea Retro emetterà un numero di lampeggi ad indicare la modalità di funzionamento della scheda principale interna alla scatola (SP):

- Un Lampeggio modalità 32/64
- Due Lampeggi modalità 200 giocatori
- Tre Lampeggi modalità 200 giocatori torneo.

Per come cambiare la modalità di funzionamento della scheda

principale fare riferimento al manuale della Numero1

## **4 Sensori corpo wireless con o senza localizzazione area colpita**

### **4.1 Componenti del kit sensori corpo wireless**

- N.3 sensori singoli:
  - Due con linea a singolo connettore Maschio per le linee secondo sensore corpo fronte (2f) e retro (2r).
  - Uno con linea a doppio connettore Maschio/Femmina per il primo sensore linea corpo fronte (1f).
- N.1 scatola principale (SP) connettori sensori e linee motori:
  - N.2 connettori del tipo 2A sistemi con localizzazione o N.2 connettori tipo 2C per i sistemi senza localizzazione. Sensori frontali corpo, sensore retro corpo.
  - N.2 Linee alimentazione motori. -Solo i sistemi con localizzazione-
  - N.1 Primo sensore retro (1r).
- Adattatore sensori testa Gx14 a Gx12 (AT)
- N.2 motori a vibrazione per localizzazione colpo a segno (MV) -solo per i sistemi con localizzazione-

### **4.2 Montaggio sensori corpo con e senza localizzazione area di impatto.**

Sistemi senza localizzazione (connettori tipo 2C):

- Collegare il primo sensore (1f) linea sensori frontale corpo ad uno dei connettori della scatola principale (SP) ed a quest'ultimo collegare il secondo sensore (2f) linea frontale corpo.
- Collegare il secondo sensore (2r) linea sensori corpo retro all'ultimo connettore libero rimasto sulla scatola principale (SP).

Sistemi con localizzazione (connettori tipo 2A):

- Collegare il primo sensore (1f) linea sensori frontale corpo al connettore colore verde della scatola principale (SP) ed a quest'ultimo collegare il secondo sensore (2f) linea frontale corpo.
- Collegare il secondo sensore (2r) linea sensori corpo retro al connettore colore Rosso sulla scatola principale (SP).
- Collegare il motore a vibrazione frontale (MV) colore Verde alla linea motori Verde sulla scatola (SP) e quello retro (MV) colore Rosso alla linea motori Rossa sulla scatola (SP).

Per le possibili soluzioni sul posizionamento dei sensori corpo sui jacket fare riferimento al capitolo 5

### **4.3 Accensione sensori corpo ed alimentazione**

I sistemi sensori corpo wireless sono alimentati da una batteria 18650 lipo ricaricabile non inserita nel kit sensori. Aprire il vano batteria inserire la batteria 18650 ed accendere il circuito tramite il tasto di accensione (4c). All'accensione i led sensori del sistema sensori corpo wireless emetteranno un numero di lampeggi ad indicare la modalità di funzionamento del sistema:

- Un Lampeggio modalità 32/64
- Due Lampeggi modalità 200 giocatori
- Tre Lampeggi modalità 200 giocatori torneo.

Se dopo la segnalazione del modo di funzionamento i led sensori rimarranno accesi indicherà che il sistema sensori corpo wireless è resettato e pronto ad essere agganciato sistema lasertag principale wireless.

Per come cambiare la modalità di funzionamento della scheda sensori corpo fare riferimento al manuale della Numero1

### **4.4 Connessione wireless alla scheda principale lasertag**

Per come connettere il sistema sensori corpo ai sistemi lasertag wireless fare riferimento al manuale dei sistemi lasertag wireless connessione e resett sensori.

Nota: nel caso in cui al sistema principale lasertag wireless sono già connessi altri sensori wireless ad esempio quelli testa, nel momento in cui andremo ad effettuare l'accoppiamento con questo secondo sistema wireless il sistema principale non emetterà i soliti due lampeggi di conferma accoppiamento, ma avremo solo i tre lampeggi di segnalazione memorizzazione codice del sistema sensori corpo wireless.

## 5 Posizionamento dei sensori corpo

posizionamento ad X dei sensori



*Posizione ad X dei sensori corpo*



posizionamento ad T dei sensori



*Posizione a T dei sensori corpo*



connettori sensori	3
Sensori corpo in cavo senza localizzazione	4
Sensori corpo in cavo con localizzazione area colpita	4
Sensori corpo wireless con o senza localizzazione area colpita	6
Posizionamento dei sensori corpo	8