

Indice

INFORMAZIONI PER I CONTATTI	2
1. INSTALLAZIONE/FUNZIONAMENTO DEL DECODER	3
1.1 Installazione del decoder	3
1.2 Funzionamento del decoder	5
1.2.1 Livello di rumore	5
1.2.2 Forza del segnale	5
1.2.3 Numero di battute del trasponder	5
1.2.4 Aggiornamento del firmware	6
1.3 Display e Opzioni Menù Principale	6
1.3.1 MENU: Timeline	9
1.3.2 MENU: General	11
1.3.3 MENU: Network (Rete)	12
1.3.4 MENU: Dataserver	13

Appendici

APPENDICE A - CASISTICA ANOMALIE	14
APPENDICE B - NORMATIVE CE e FCC	17
APPENDICE C - CARATTERISTICHE TECNICHE	18
APPENDICE D - CONNESSIONI AUSILIARIE	19

Figure

Figura 1.1 Panoramica del sistema	3
Figura 1.2 Connessioni del decoder	4
Figura 1.3 Visualizzazioni di stato sul display	6
Figura 1.4 Decoder con il display di stato	7
Figura 1.5 Menù	9
Figura 1.6 Tempo di soppressione	10
Figura 1.7 Connessioni ausiliarie, impostazione della connessione	19
Figura 1.8 Connessione delle fotocellule, impostazione della connessione	20

Informazioni per i contatti

MYLAPS EMEA Ufficio di Haarlem

Haarlem
Olanda
Tel: +31 23 529 1893
E-mail: info@mylaps.com

MYLAPS Americhe Ufficio Atlanta

Stati Uniti
Tel: +1 (678) 8164000
E-mail: info.americas@mylaps.com

MYLAPS Giappone Ufficio Tokyo

Giappone
Tel: +81 3 52754600
E-mail: info.japan@mylaps.com

MYLAPS Asia Pacifico Ufficio di Sidney

Australia
Tel: +61 (0) 2 9546 2606
E-mail: info.asia. pacific@mylaps.com

www.mylaps.com

CE: FC

Tutti i diritti riservati

Copyright © 2005-2009 MYLAPS (ex AMB i.t.)

Questo manuale è stata scritto con grande cura. Tuttavia l'autore non può essere ritenuto responsabile per eventuali errori che dovessero verificarsi in questa pubblicazione né per le loro conseguenze.

La vendita di prodotti, servizi o merci, regolata dalla presente pubblicazione è coperta dai Termini e Condizioni di vendita della MYLAPS.

Il manuale di questo prodotto è fornito esclusivamente a uso informativo e deve essere utilizzato per il modello standard del decoder illustrato sulla pagina di copertina.

Manuale: MYLAPS Decoder/10-2009

Traduzione italiana a cura di Camol Sante e Conte Sergio

1: INSTALLAZIONE e FUNZIONAMENTO DEL DECODER

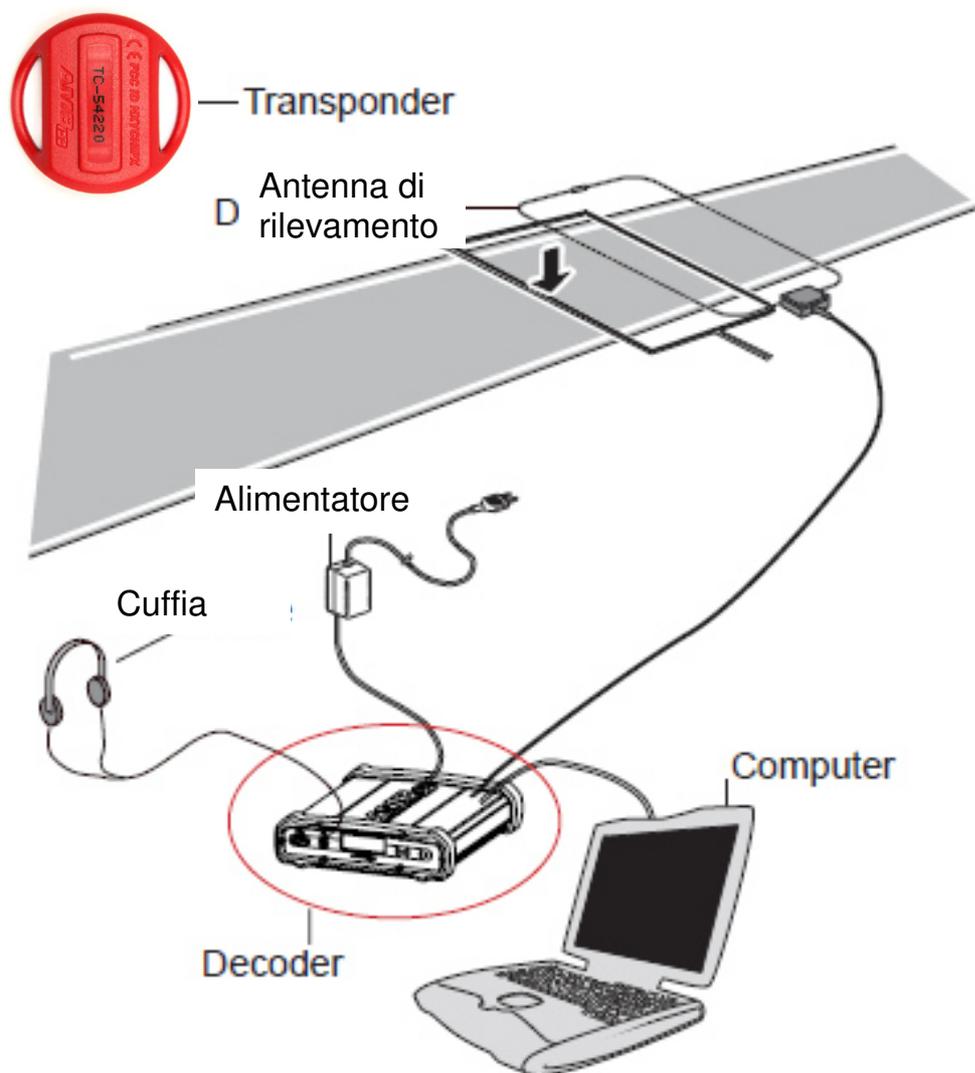


Figura 1.1 Panoramica del sistema

1.1 Installazione del decoder

Il decoder MYLAPS è uno strumento di precisione. Pertanto va maneggiato con cura, non va esposto alla luce diretta del sole e vanno evitati luoghi con elevata umidità.

Adottare particolari precauzioni, in caso di temporali scollegando tutti i cavi dal decoder (coassiale, rete Ethernet e di alimentazione), poiché i fulmini nelle vicinanze possono danneggiare l'apparecchio quando questi cavi sono collegati.

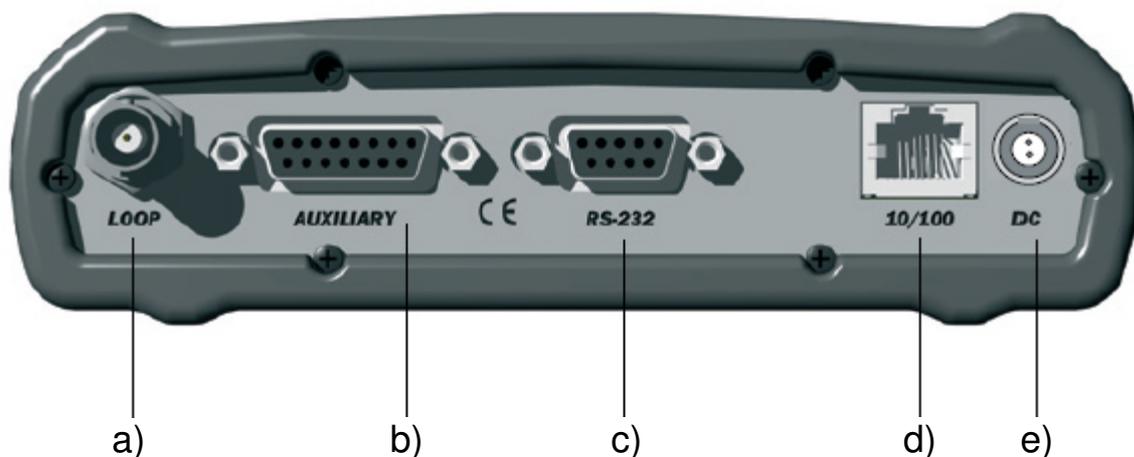


Figura 1.2 Connessioni del decoder (lato posteriore)

Connessioni

- a) **Loop** “Antenna di rilevazione” : Collegare al decoder il cavo coassiale da 75 Ohm a doppia schermatura.
- b) **Auxiliary** “Porta Ausiliaria” : Questa porta può essere utilizzata per connettersi a una fotocellula, per un impulso esterno di start o un impulso di sincronizzazione. Per maggiori informazioni su come connettersi a questi dispositivi, vedere **l'Appendice D**.
- c) **RS232** “Porta Seriale” : Questa porta può essere utilizzata per connettere il decoder con il computer attraverso un cavo seriale RS232.
- d) **Rete** “Ehternet” : Questa porta è utilizzata per collegare il cavo di rete tra il decoder e la porta di connessione del computer.
- e) **DC** “Alimentazione” : collegare alla rete 220VAC l'adattatore VDC in dotazione. Si consiglia di collegare l'adattatore VDC alla rete attraverso un UPS (Gruppo di continuità) per evitare qualsiasi interruzione di alimentazione al decoder.
- f) **Cuffia** : (presa sul **lato anteriore** del decoder): Ad ogni passaggio del transponder il Decoder emette in cuffia un segnale acustico che permette un facile controllo del corretto funzionamento sia del decoder che del transponder in transito.

1.2 Funzionamento del decoder MYLAPS

Il decoder non è dotato di un interruttore on/off (acceso/ spento), quindi si accende quando il decoder viene collegato alla rete elettrica. Ciò consentirà di rilevare i tempi di passaggio dei transponder dopo circa 15 secondi. Ad ogni rilevamento del transponder, sarà emesso un bip in cuffia e le informazioni ricevute dal transponder vengono visualizzate sul display del decoder.

1.2.1 Livello di rumore

Il decoder misura il livello medio del rumore di fondo. Il rumore (interferenze di disturbo) varia 0 a 255 punti. Il livello di rumore viene visualizzato oltre che dal software di cronometraggio anche sul display del decoder, e non deve superare i 40 punti. Se il livello di rumore è maggiore, per assicurare il corretto funzionamento del sistema la forza del segnale trasmesso dal transponder dovrebbe essere 60 punti sopra. Quindi, se la forza del segnale ricevuto dal transponder è di 120 punti, il rumore non dovrebbe superare i 60 punti.

1.2.2 Forza del segnale

La forza o potenza del segnale del transponder, deve essere preferibilmente sopra i 100 punti e come già detto dovrebbe essere almeno di 60 punti superiore al livello di rumore di fondo indicato. Quanto più il transponder è vicino all'antenna, maggiore sarà la potenza del segnale ricevuto. Una maggiore potenza del segnale dovrebbe consentire una maggiore immunità contro le interferenze esterne.

1.2.3 Numero di battute del transponder

Questo numero indica quante "battute", vale a dire quanti segnali emette il transponder durante il suo passaggio sull'antenna. Esso dipende dalla velocità di passaggio del transponder, per cui a passaggi più lenti corrispondono maggiori battute. Di solito questo numero è maggiore di 10.

1.2.4 Aggiornamento del Firmware

Siamo costantemente impegnati a migliorare tutti i nostri prodotti. Per le nuove funzionalità e modifiche di lieve entità si può controllare il nostro sito web per trovare gli aggiornamenti del firmware del decoder MYLAPS. Vi preghiamo di andare nella sezione di supporto del sito web www.mylaps.com e seguire le istruzioni riportate per scaricare ed installare il firmware aggiornato a seconda del caso.

1.3 Display e Opzioni del Menù Principale

Display

La parte anteriore del decoder è provvista di un display informativo per visualizzare e poter modificare le impostazioni del decoder.

Il display visualizza lo stato delle seguenti informazioni:

- a: Data e ora del Decoder, UTC quando è sincronizzato tramite il GPS
- b: Identificazione della linea dove è posta l'antenna
- c: Segnalazione di connessione all'antenna: Lampeggiante con antenna non connessa, fissa con antenna connessa
- d: Indicazione del rumore di fondo
- e: Indicazione ricezione degli impulsi. Il loop disegnato diviene nero quando il segnale di un transponder viene ricevuto dall'antenna
- f: Forza del segnale dell'ultimo transponder ricevuto
- g: Numero di satelliti GPS ricevuti
- h: Indicatore di collegamento GPS: Lampeggiante quando il ricevitore GPS collegato cerca il satellite, stabile quando il GPS ha trovato il satellite e ha provveduto a sincronizzare il decoder
- i: Riga di visualizzazione dei messaggi

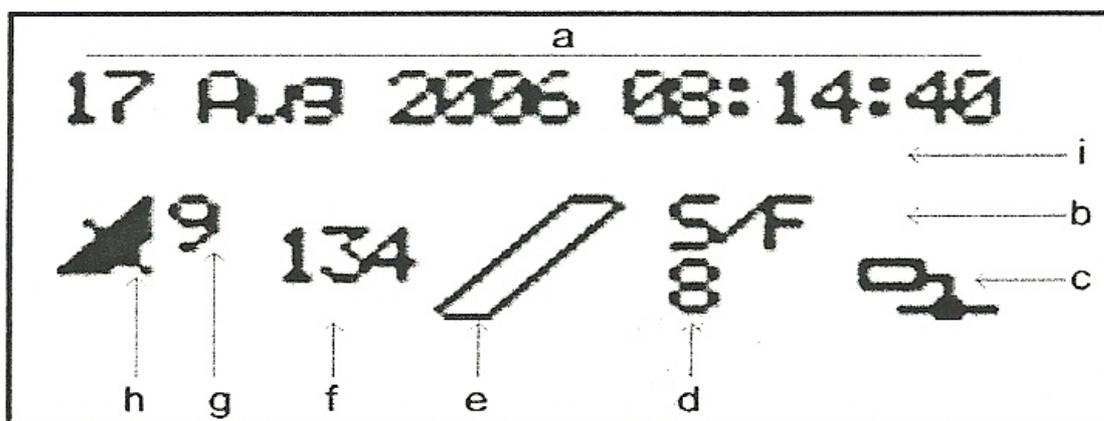


Figura 1.3: Visualizzazioni di stato sul display

Premendo il **pulsante di conferma** si possono scorrere le schermate di stato:

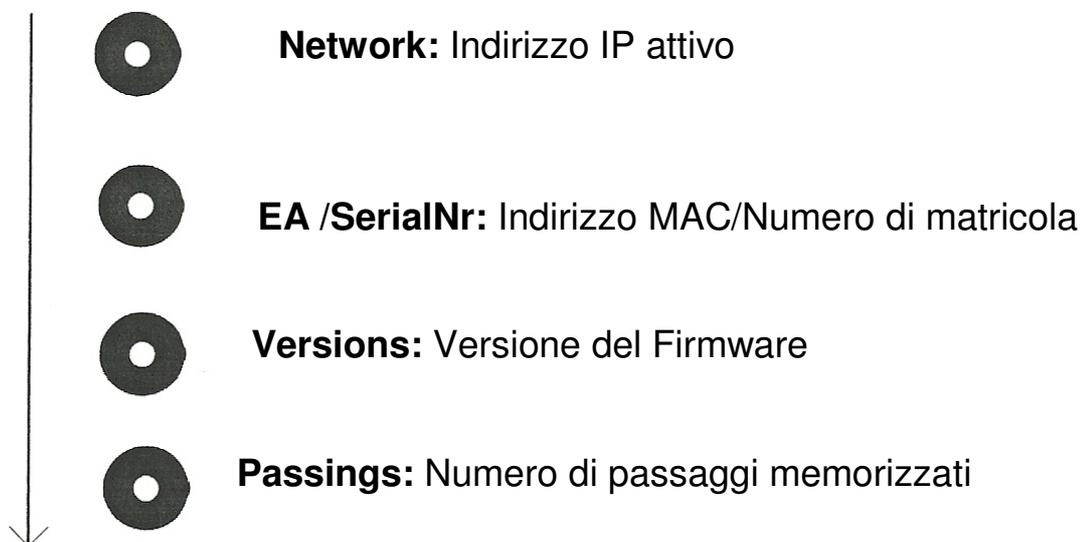


Figura 1.4: Decoder con il display di stato

Premendo opportunamente i pulsanti di **Selezione** e di **Conferma** è possibile esplorare il Menù Principale e scegliere quale opzione si desidera visualizzare sul display.

- Col pulsante di **Selezione** si possono scorrere le varie opzioni del menu.
- Il pulsante di **Conferma** aprirà il sotto-menù del menù selezionato oppure aprirà l'opzione evidenziata, a seconda dei casi.

Una dettagliata spiegazione delle opzioni del Menù Principale verrà effettuata nelle pagine successive.

Tabella Menù Principale e Sotto-menù

Menù Principale	Sottomenù 1	Sottomenù 2
Timeline	Name (Nome)	
	Index (Indirizzo)	
	Main/Backup (Principale/backup)	
	Sport*	
	Squelch	
	Loop Trigger***	
	Auxiliary* (Ausiliari)	- Photo holdoff - Ext. start holdoff - Sync holdoff
General (Generale)	Clear passing (Cancellazione passaggi)	
	Clock (Orologio)	- Date (Data) - Time (Tempo)
	Beep	
	First contact* (Primo contatto)	
	Protocol RS232	
	Contrast (Contrasto)	
	Factory defaults (Impostazioni di fabbrica)	
	Firmware	
Network (Rete)	Automatic (Automatico)	
	IP address (Indirizzo IP)	
	Subnet mask	
	Gateway	
	DNS	

Dataserver (Dati del Server)	Enabled (Attivato)
	Host
	Port (Porta)
	MyLaps Practice code

*disponibile solo per i decoder per ChipX

** disponibile solo per i decoder TranX3 e AMBmx 3

*** disponibili solo per i decoder TranX3 e ChipX

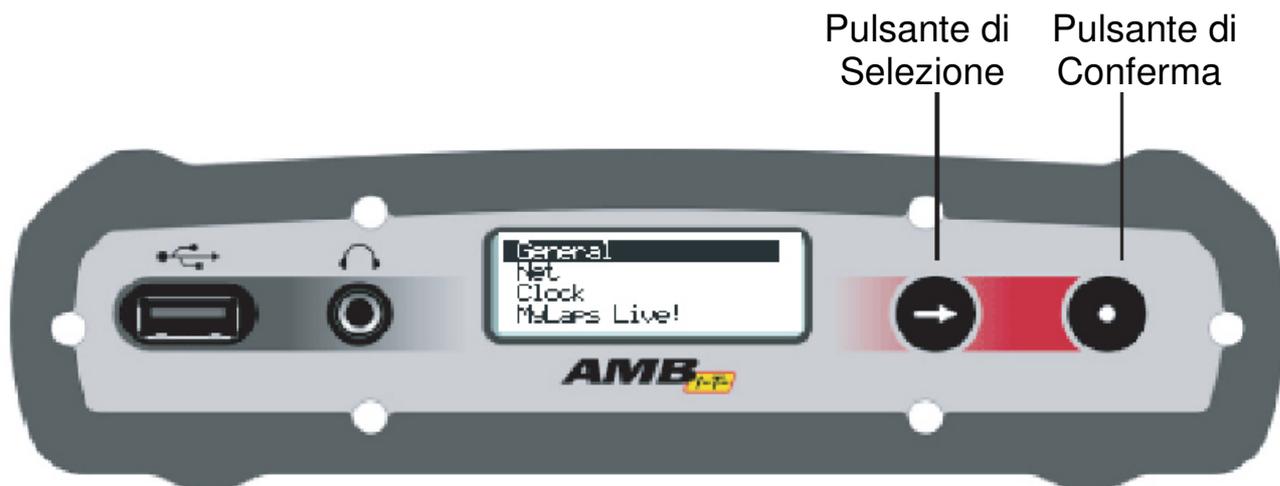


Figura 1.5: Menu

Si può navigare tra le opzioni del Menù Principale con il pulsante di **Selezione** e si può scegliere l'opzione con il pulsante **Conferma**. Si può ritornare indietro di 1 passo selezionando << (ultima voce del menù) e premendo il pulsante **Conferma**.

1.3.1 MENU: Timeline

In questo menù si può scegliere / vedere:

- Name, Index, Main / Backup (Nome, Indice, Principale / backup) :

Con queste opzioni è possibile definire il ruolo del decoder. Le impostazioni non influenzano le prestazioni del decoder, ma possono essere richiamate dal software per una più facile identificazione del Decoder in una particolare installazione in pista. Se sono utilizzati più punti intermedi l'**Indice (index)** può essere utilizzato per stabilire l'ordine dei punti intermedi.

- Sport: (disponibile solo di gran lunga per decoder MyLaps ProChip)

Ci sono molti parametri che possono influenzare le prestazioni di cronometraggio. Con l'impostazione di uno sport il decoder utilizza alcuni parametri predefiniti ritenuti ottimali per questo sport.

Sport	Larghezza antenna	Posizionamento Trasponder
Pattinaggio sul ghiaccio	50cm / 1.7ft	Alla caviglia con cinturino
Pattinaggio in linea	60cm / 2ft	Alla caviglia con cinturino
Ciclismo	60cm / 2ft	Montaggio verticale sulla bici 
Altro	60cm / 2ft	

Nota: Utilizzare "Altro" se non c'è un'esatta corrispondenza fra sport e posizionamento del transponder.

- Squelch:

Con l'impostazione del valore di squelch è possibile sopprimere i segnali deboli del transponder. Questo a volte è utile perché si ricevono accidentalmente i segnali dei trasponder di atleti che transitano nei pressi dell'antenna o del cavo coassiale pur non essendo in gara. Ad esempio se lo squelch è impostato su 60, tutti i trasponder ricevuti con un segnale inferiore a 60 saranno ignorati.

- **Gate Time (Tempo del cancello)** : disponibile solo per i decoder MYLAPS Auto / Moto / Kart e MYLAPS MX

- **Loop trigger:** disponibile solo per i decoder MYLAPS Auto / Moto / Kart e MYLAPS ProChip

- **Auxiliary (Ausiliari)** : disponibile solo per decoder MYLAPS ProChip
 Soppressione (holdoff) fotocellula (Photo), soppressione start esterno (Start), soppressione sincronizzazione (Sync). E' il tempo in millisecondi, che il decoder deve attendere prima di accettare un nuovo impulso attraverso uno di questi ingressi. Il tempo di soppressione sarà attivato all'inizio dell'impulso. Durante tutto il periodo di soppressione tutti gli altri segnali saranno ignorati.

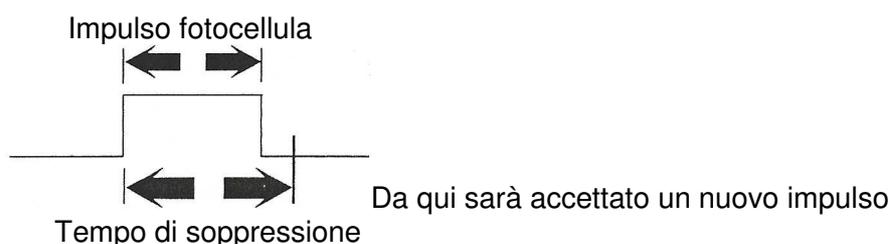


Figura 1.6 Tempo di soppressione

1.3.2 MENU: General

In questo menù si può scegliere/vedere:

- **Clear passings:** Per cancellare i passaggi memorizzati.
- **Clock:** Per impostare Data e Ora

Date: Impostazione della data in formato GG - MMM - AAAA.

Time: Impostazione dell'ora solare o di un'ora specifica.

Per settare il decoder su un tempo: Prima impostare il tempo in ore e minuti. Dopo di che il decoder chiederà se accettare l'impostazione [Accept] o annullare l'impostazione [Cancel]. Se si accetta, il decoder prima avvisa che il settaggio dell'ora potrà influenzare i risultati in corso. Al che si può decidere se cancellare l'impostazione [Cancel] o accettare l'impostazione [Set]. Se si accetta, nel preciso istante in cui si preme il pulsante di conferma il clock del decoder partirà dal tempo selezionato. Ad esempio: il nuovo settaggio del tempo del decoder è 11:15; quando si premete SET, l'orologio del decoder parte da: 11:15:00.

- **Beep:** Seleziona il tono del "beep".

- **First Contact:**

Primo contatto: *disponibile solo per il decoder MYLAPS ProChip*

Quando si attiva questa opzione, il decoder trasmetterà un record senza la marcatura del tempo appena il trasponder viene riconosciuto. Ciò ha lo scopo di permettere ad applicazioni di grafica TV di visualizzare le informazioni di gara al primo rilevamento permettendo di mostrare il tempo a scorrere dopo che il concorrente è uscito dal campo di rilevamento ed il suo tempo di passaggio è stato determinato.

Nota: Questa opzione è abilitata solo col protocollo P3.

- **Protocol RS232:**

E' utilizzato per selezionare il tipo di protocollo dell'interfaccia RS232. Ci sono 3 tipi di protocollo:

Enhanced (Avanzata) – Questo protocollo esiste solo per esigenze di compatibilità. Non tutte le caratteristiche sono disponibili con questo protocollo.

P3 – Questo è il protocollo da preferire per un programmatore software. Questo protocollo è utilizzato anche per software tipo "Racewave".

Remote (Remoto) – Permette al Computer di selezionare un protocollo tramite un apposito comando. Da utilizzarsi con il programma Orbits

- **Contrast (Contrasto):** Per regolare con +/- il contrasto del display
- **Factory defaults (Impostazioni di fabbrica):** Per riportare il decoder alle impostazioni di fabbrica.
- **Firmware:** Software in uso nel decoder – Quando si aggiorna il firmware , il decoder conserva anche la versione precedente, alla quale si può ritornare con l'opzione “switch firmware”.

1.3.3 MENU: Network (Rete Ethernet)

Attenzione: si invita a non variare le impostazioni definite in questo menù se non si ha familiarità con i concetti base della rete.

Nel menu Network si può scegliere / vedere:

- **Automatic (Automatico):**

Per determinare automaticamente l'indirizzo IP del decoder. Se il decoder è collegato in rete e si seleziona “Automatic [on] “ il decoder tenterà prima di prendere un indirizzo IP che è nella gamma della rete attraverso il server DHCP (DHCP = Dynamic Host Configuration Protocol). Tenere presente che ciò può richiedere circa 60 secondi per ottenere le impostazioni via DHCP. Se un server DHCP non viene trovato il decoder userà un indirizzo IP via APIPA (Automatic Private IP Addressing).

- **IP Address (Indirizzo IP):**

Indirizzo IP del decoder - E' un identificatore del decoder per un PC o un dispositivo in una rete TCP/IP.

- **Subnet Mask:**

Una maschera utilizzata per determinare a quale subnet appartiene un indirizzo IP.

- **Gateway (Porta):**

Un nodo di rete che serve da ingresso ad un'altra rete.

- **DNS:**

Acronimo di Domain Name System (o Service o Server), è un servizio Internet che traduce i nomi di dominio in indirizzi IP. **Gateway** e **DNS** sono entrambi utilizzati per impostare il decoder per Mylaps live.

1.3.4. MENU Dataserver

Questa funzione permette al decoder di contattare un server per aggiornare i dati. Contattate MYLA.PS Sports Timing per maggiori informazioni.

All'interno del menu server potete vedere/cambiare:

- **Enabled (Abilitato):** E' abilitata la possibilità di fare modifiche dal vivo in un data server.
- **Host:** Nome Ospite o indirizzo IP di un server per il caricamento di dati.
- **Port:** Porta TCP/IP dalla quale il server riceve i dati
- **Codice MyLaps practice:** Codice univoco che dovrebbe essere utilizzato per registrarsi sul sito MyLaps Practice (www.mylaps.com/jpractice). Vi preghiamo di visitare MyLaps.com per ulteriori informazioni su come mettere on line i risultati di una gara.

Nota: Per accedere alla funzionalità del server c'è bisogno di una connessione internet funzionante. Anche i settaggi del server DNS e del gateway devono essere configurati correttamente (utilizzare il menù Network).

Appendice A: Casistica anomalie

A1: Il Transponder non è rilevato correttamente

- Alcuni transponders non vengono rilevati.

Se questo è il caso, il problema è più probabilmente collegato ai transponder o al loro posizionamento. Controllare la posizione di montaggio dei transponder.

- Nessun transponder viene rilevato.

In questo caso il problema è più probabilmente collegato all'antenna, al decoder, al PC o ai cavi di collegamento.

Eseguire le seguenti operazioni:

Controllare se si sente il beep in cuffia, o se il disegno del loop d'antenna sul display cambia in nero durante un passaggio del transponder. Se questo funziona, ma non appare nulla sul video del PC, controllare i cavi di connessione tra il decoder ed il computer. Controllare il cavo coassiale giallo misurando la resistenza (con un multimetro) tra il pin centrale e la parte esterna del connettore BNC. La lettura dovrebbe essere approssimativamente di 150 kOhm (per i decoders MYLAPS ProChip) e 100 kOhm (per altri tipi di decoder) dopo 30 secondi. Se non è così bisogna cambiare il cavo coassiale.

Controllare il cavo di antenna scollegando le boccole del cavo coassiale e misurando la resistenza del loop steso sulla pista. La lettura dovrebbe essere approssimativamente 220 Ohm (per il decoder MYLAPS ProChip) e 470 Ohm (per gli altri tipi di decoder). Se non è questo il caso, l'antenna deve essere sostituita.

Messaggi di errore

- Activator overload (Attivatore di sovraccarico) : Significa che la protezione per i sovraccarichi del circuito di attivazione è funzionante. Una possibile causa è un corto circuito nel cavo coassiale o l'uso di un'antenna o di una scatola di connessione inadeguati.

- Activator hot (Riscaldamento dell'attivatore): Significa che la temperatura del circuito attivatore è troppo elevata. Il decoder deve essere usato a temperature ambiente sotto i 50 °C in caso contrario si possono avere problemi con l'antenna.

A2: Livello del rumore di fondo

Cosa succede se il rumore di fondo è maggiore di 40 punti?

Un aumento del rumore di fondo è l'indicazione di un maggiore livello di interferenze captate dal sistema. Ogni cinque secondi il decoder esegue una misurazione del rumore di fondo e lo invia al computer. Il livello di rumore dovrebbe essere il più basso possibile, ma finché il segnale ricevuto dal transponder è più alto di almeno 60 punti allora il sistema sarà ancora affidabile. Se il livello di rumore è maggiore di 70 allora è probabile che ci sia qualche cosa di sbagliato nella installazione.

Possibili cause di un alto livello di rumore di fondo:

- Quando l'antenna è danneggiata è possibile notare una fluttuazione del livello di rumore, specialmente in condizioni di umidità. Se questo è il caso bisogna controllare il cavo di antenna ed il cavo coassiale alla ricerca di tagli o danneggiamenti vari.
- Attrezzature elettriche troppo vicine (< 3 m) all'antenna o al cavo coassiale.
- Utilizzo di un generatore con una scarsa connessione a terra
- Utilizzo di un inverter DC/AC per alimentazione AC.
- Connessioni scadenti tra l'antenna di rilevamento ed il cavo coassiale.
- Connettore BNC montato non correttamente sul cavo coassiale.
- Scarsa connessione a terra dell'alimentazione AC. Se questo è il caso mettere a terra il decoder collegando la parte esterna del connettore BNC sul decoder ad un pezzo di metallo (barra o tubo di rame) che sia saldamente connesso al terreno.

A3: Forza del segnale

Possibili cause di un segnale la cui forza è inferiore a 100

- Se è stabilmente inferiore a 100 controllare la posizione del trasponder
- Se è fluttuante ed è accompagnato da un alto rumore di fondo, controllare lo stato dell'antenna e/o del cavo coassiale.

Appendice B: conformità CE e norme FCC

CE:

conformità CE:

Questo apparato è conforme alla direttiva EMC 89/336/EEC. Una copia della dichiarazione di conformità può essere ottenuta a:

MYLAPS Sports Timing
Zuiderhoutlaan 4
2012 PJ Haarlem
Olanda

FCC

Informazioni FCC:

Questo apparato è conforme alla parte 15 delle norme FCC. L'utilizzo è soggetto a queste due condizioni:

- (1) Questo apparato non deve causare dannose interferenze
- (2) Questo apparato deve accettare ogni interferenza ricevuta, comprese quelle interferenze che possono causare operazioni indesiderate.

Appendice C: Specifiche tecniche

Dimensioni	180 x 160 x 45 mm / 7 x 6.3 x 1.8 in
Peso	720 g / 1.6 lb
Stabilità dell'orologio del decoder	0.5 ppm
Risoluzione di cronometraggio del decoder	0.001 s
Stabilità dell'orologio giornaliero (decoder spento)	+/- 25 ppm
Stabilità dell'orologio giornaliero (decoder acceso)	+/- 0.5 ppm
Risoluzione dell'orologio giornaliero	1 sec.
Sincronizzazione dell'orologio giornaliero	via ricevitore GPS a UTC
Larghezza massima dell'arrivo	max. 20 m / 66 ft
Intervallo della temperatura di lavoro	-20 to 50 C / -4 to 122 F
Intervallo di umidità	10 % to 90 % relativa
Intervallo del voltaggio di lavoro	10 to 14.4 V, normalmente 12V
Consumo di corrente	max. 650 mA @ 12V, normalmente 500 mA
Interfacce	RS232, 9600 baud, 8 bits, 1 bit di stop 10/100 BaseT USBA
Connessione di rete	DHCP client, APIPA, IP Statico
Alimentazione ausiliaria	5 VDC, massimo 100 mA
Uscita ausiliaria	Contatto di chiusura dell'Opto accoppiato max 50 mA commutato
Entrata ausiliaria	3x Opto accoppiato 5-12 VDC / 5-15 mA

Le caratteristiche sono soggette a variazioni senza preavviso.

Appendice D: Connessioni ausiliarie

Il decoder è equipaggiato con una porta ausiliaria (15 pin sub D-connector). La porta ausiliaria ha 3 input, fotocellula 1, fotocellula 2 impulso di sincronizzazione ed una porta di controllo per un ricevitore GPS. Tutti gli ingressi possono essere attivati da un impulso a 5 VDC (5-15 mA). La Figura 1 illustra lo schema della connessione. Per utilizzare una fotocellula, connetterla utilizzando il cavo per fotocellula MYLAPS o utilizzando un cavo appropriato secondo lo schema di figura 1. Sono disponibili due tipi di fotocellula, attiva e passiva. Entrambe lavorano come un interruttore; per collegare fotocellule passive seguire lo schema di connessione di figura 1a e 1b. La fotocellula attiva può essere collegata direttamente ai pin di ingresso di fotocellula/sync – e + .

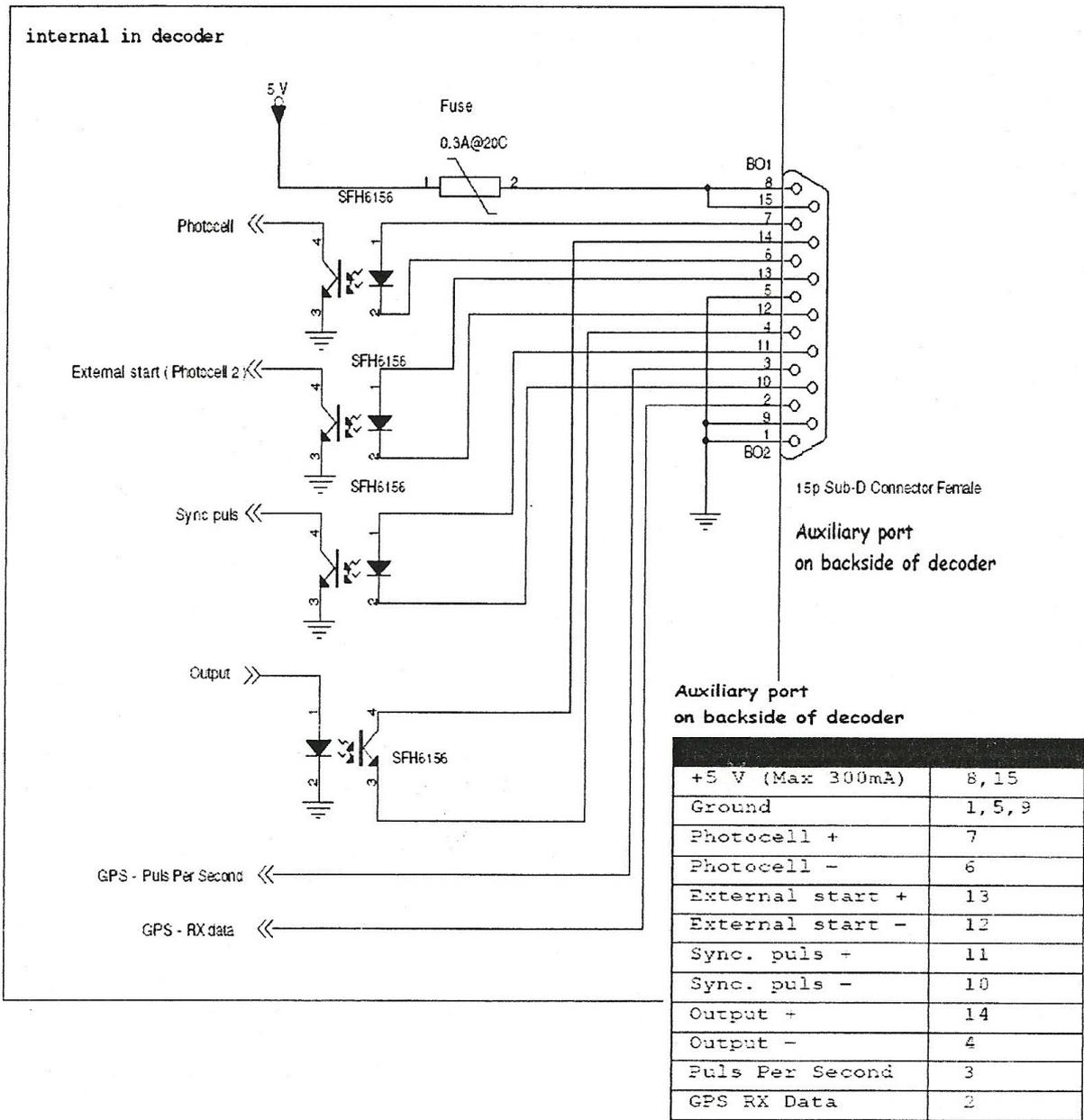


Figura 1.7 Connessioni ausiliarie, impostazione della connessione

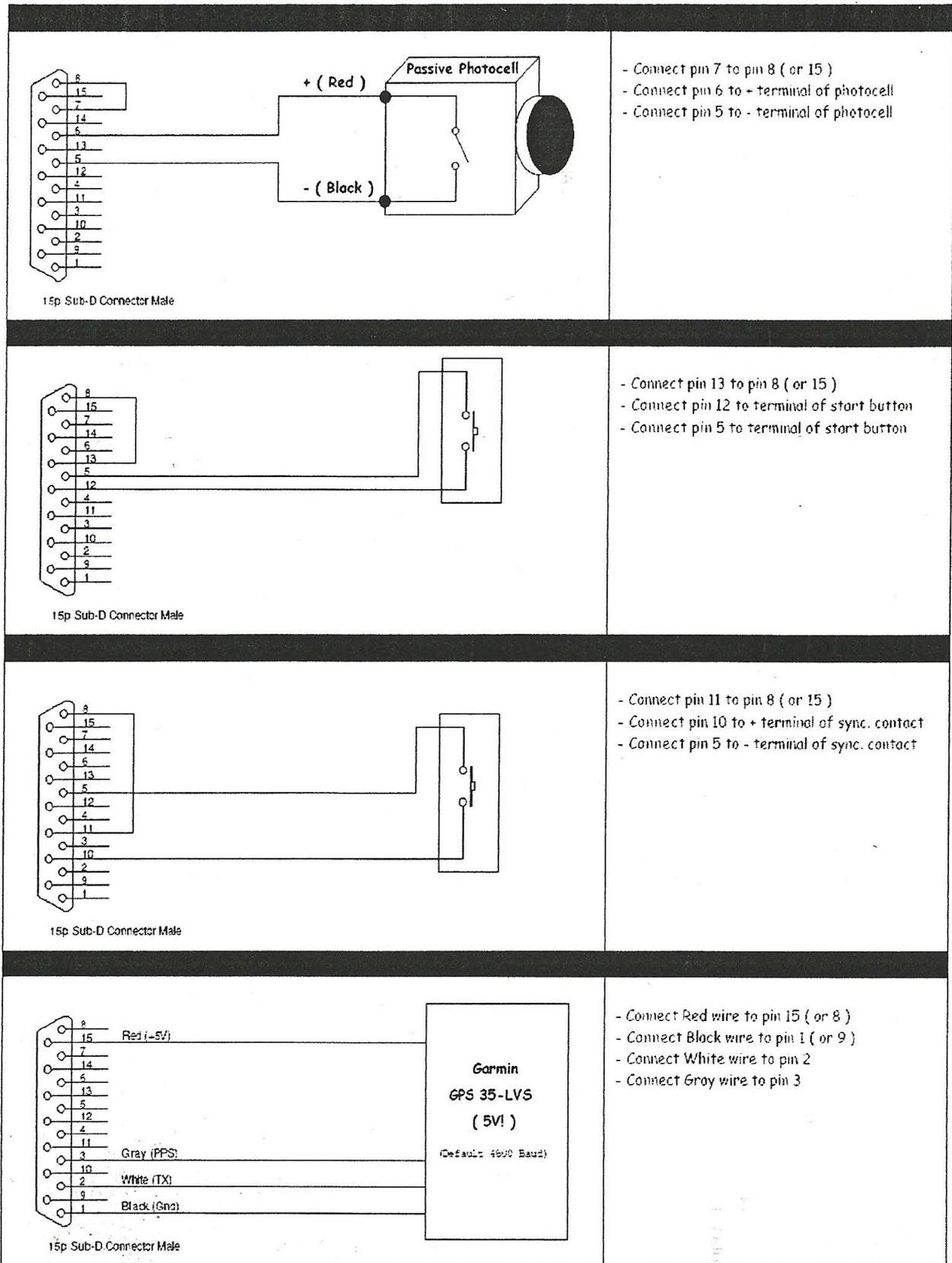


Figura 1.8 Connessione delle fotocellule, impostazione della connessione

Danni e rimedi

1. MYLAPS non incorre nella responsabilità ai sensi della suddetta garanzia a meno che:
 - a) non venga prontamente notificato a MYLAPS per iscritto dopo la scoperta da parte del cliente che tali merci non sono conformi alla garanzia, e vengano fornite le informazioni del numero di fattura e la data di acquisto;
 - b) le presenti merci difettose vengono restituite a MYLAPS con il pagamento del trasporto;
 - c) il controllo delle merci da parte di MYLAPS deve confermare che il presunto difetto esiste e non è stato causato da uso non autorizzato (inclusi, senza limitazione, l'uso di un decoder AMB con hardware non MYLAPS) uso improprio, negligenza, metodo di archiviazione, un'installazione difettosa, manipolazione o alterazione o infortunio; e
 - d) Nel rispetto del decoder MYLAPS, il cliente abbia aggiornato il firmware nel suo decoder entro un mese dalla fornitura di MYLAPS al cliente del firmware aggiornato.
2. Il cliente riconosce che la merce possa includere alcuni firmware. MYLAPS concede al cliente di utilizzare una licenza del firmware inserito nel decoder MYLAPS, ma solo nella misura che il decoder sia usato in connessione con hardware MYLAPS. MYLAPS ha la facoltà di interrompere la licenza immediatamente previa comunicazione scritta al cliente nel caso in cui MYLAPS abbia una ragionevole convinzione che il cliente ha utilizzato il decoder MYLAPS in relazione con un hardware non MYLAPS. Ulteriormente, il cliente non può copiare, compilare, modificare la compilazione, smontare, tradurre, analizzare, decodificare o tentare di decodificare il firmware, ad eccezione di quanto consentito dalla legge applicabile.
3. Inoltre, il cliente concede a MYLAPS l'opzione di riacquisto del decoder MYLAPS se MYLAPS ha una ragionevole convinzione che il cliente ha utilizzato il decoder MYLAPS in relazione con l'hardware non MYLAPS. Il prezzo di riacquisto deve essere del valore equo di mercato alla data che MYLAPS fornisce notifica al cliente che intende riacquistare il decoder.

La garanzia sopra menzionata è indipendente da qualsiasi diritto concesso all'acquirente di attrezzature MYLAPS costruito e venduto da MYLAPS basato sulle leggi dei Paesi Bassi. Qualsiasi corrispondenza relativa a quanto sopra menzionato nella garanzia deve essere indirizzata a MYLAPS:

MYLAPS EMEA OFFICE HAARLEM

Zuiderhoutlaan 4

2012 PJ HAARLEM

THE NETHERLANDS

E-mail: info@mylaps.com

Fax: +31 23 529 0156

