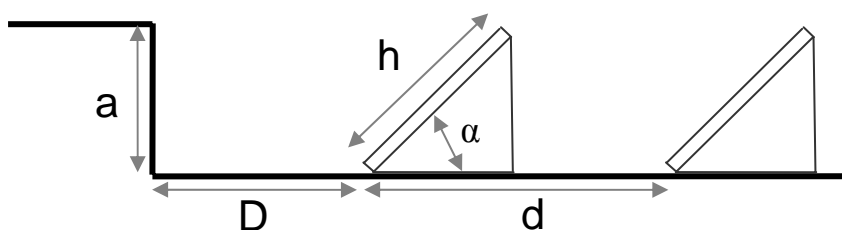


**Requeriment g)** Aquest requeriment fa referència a les distàncies mínimes que les bateries de col·lectors han de respectar entre si en l'eix de coordenades nord/sud per tal d'evitar que projectin ombres entre elles. En el cas en que el validador es trobi amb que s'han produït variacions del projecte executiu durant l'execució de les bateries de captadors, caldrà que mesuri la inclinació de les bateries de col·lectors, l'alçada dels col·lectors de les bateries (**h**) (consultar figura 2) i, i la cinta mètrica, la distància de principi a principi de les bateries (**d**). Aquesta distància ha de ser superior a l'obtinguda mitjançant l'expressió –  $d = k \cdot h$  – on “**k**” és un coeficient que depèn de la inclinació del captador i s'obté de la taula 1. No acomplir aquest requeriment suposa un defecte greu si s'incompleix de manera generalitzada i defecte lleu si s'observa que la incidència d'ombres serà mínima.

.Taula 1.- Coeficient de separació entre files de col·lectors								
Inclinació del captador [°]	20	25	30	35	40	45	50	55
Coeficient <b>K</b>	1.532	1.638	1.732	1.813	1.879	1.932	1.970	1.992



*Fig2. Separació de fila de col·lectors*

**Requeriment h)** Aquest requeriment és semblant a l'anterior, però fa referència a la incidència d'ombres sobre els captadors causades per possibles obstacles que no siguin altres captadors. En el cas en que el validador es trobi amb que s'han produït variacions del projecte executiu durant l'execució de la ubicació o l'alçada d'obstacles que puguin produir ombra en els captadors, caldrà que mesuri l'alçada relativa (**a**) entre l'obstacle i la bateria de captadors afectada (consultar figura 2) i la distància entre l'obstacle i la bateria (**D**). Aquesta distància ha de ser superior a l'obtinguda mitjançant la expressió –  $D=1.732 \times a$  -. No acomplir aquest requeriment suposa un defecte greu si s'incompleix de manera generalitzada i defecte lleu si s'observa que la incidència d'ombres serà mínima.