

EV569

360 graden passief infrarood detector met een autofocus precisie spiegeloptiek die 12 beams heeft. Maakt gebruik van een intelligente "3D" signaalverwerking. Het detectiebereik heeft een diameter van 20 m. Voorzien van sturing van looptest en alarmgeheugen.

TECHNISCHE GEGEVENS

AANSLUITSPANNING	8 - 18 V DC
RIMPELSPANNING	2 V _{tt}
STROOMVERBRUIK	10 mA in rust 30 mA tijdens alarm

DETEKTIE

Type spiegel	Auto Focus
Max. Bereik	10 m vanuit de detector (diameter = 20 m)
Bereik electr. instelbaar	Nee
Openingshoek	360 °
Totaal aantal beams	12
Gordijnvelden	Alle beams
Instelbaar patroon	Ja, met behulp van afdekkapjes
Alarmtijd	>1 sec
Verificatie	3D-sigitaalverwerking

MONTAGE

Hoogte	2,4 - 4,7 m
Instelbaar	Nee

UITGANGEN

Alarm	NC contact, max. 50 mA bij 28 V DC
Sabotage	NC contact, max. 50 mA bij 28 V DC
Overige	Geen

INGANGEN VOOR

Looptest Geheugen LED-sturing Test

DETECTOR

Kleur	Gebroken wit
Afmetingen (ØxH)	125 x 89 mm
Gewicht	265 g
Beschermingsgraden	IP30

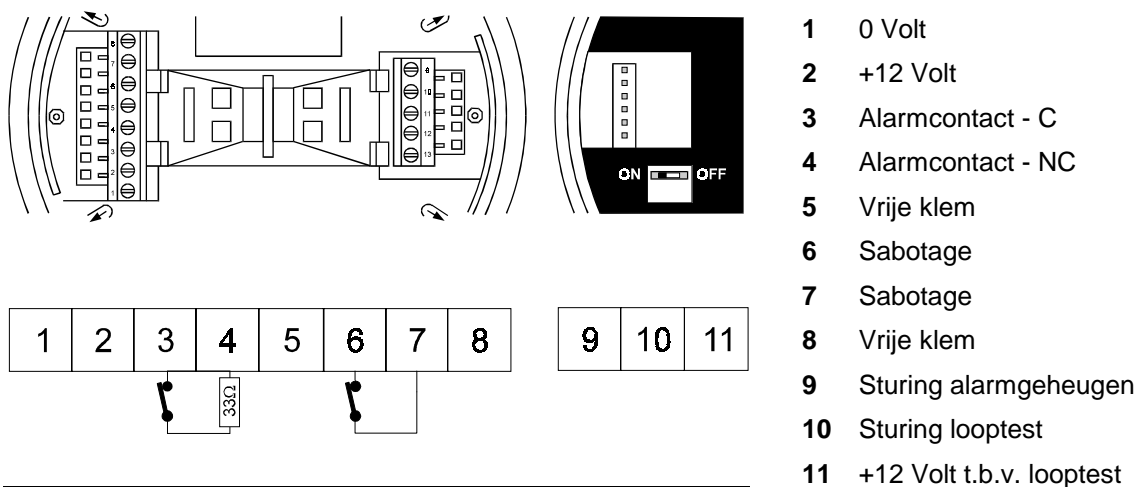
OMGEVING

Temperatuur	-18 - +55 °C
Relatieve vochtigheid	max. 90 %

KEURINGEN

SCB	IGD00217-P
VDS	G196522
NVBB/ANPI	

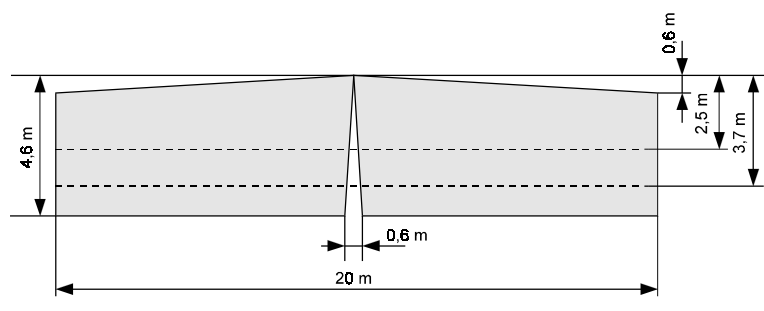
AANSLUITINGEN



Figuur 1. Aansluiting en dipswitch

Normaal is er een doorverbinding tussen +12V (11) en looptest (10) om de LED te tonen. Met behulp van de schakelaar kan men de LED uitschakelen.

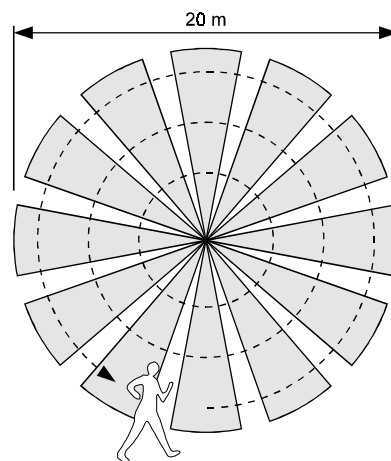
DETECTIEPATRONEN



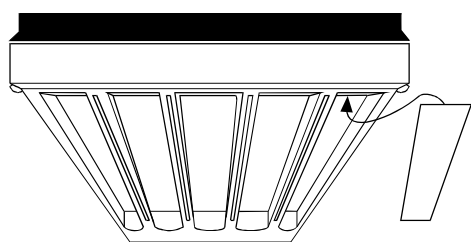
Figuur 2. Doorsnede detectiebereik

Het detectieveld is opgebouwd uit gordijnvelden en maken een hoek van 30° t.o.v. elkaar. Hierdoor zijn er gebieden tussen twee beams waar geen detectie zal plaatsvinden. Dichter bij de detector is deze ruimte echter zo klein dat er wel detectie plaatsvindt.

Bij een looptest dient men door het volledige detectie bereik te lopen op verschillende afstanden.



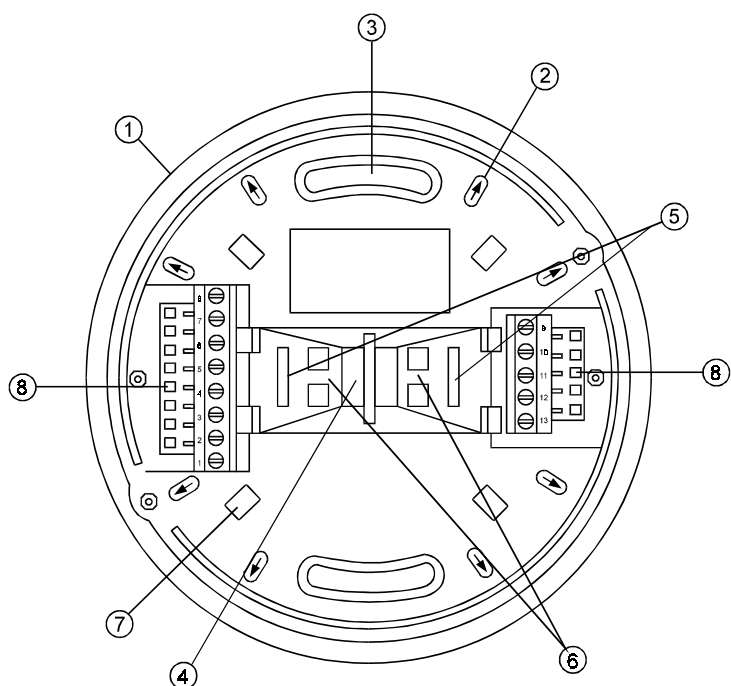
Figuur 3. Detectiebereik



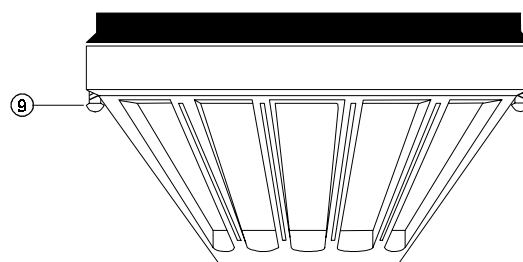
Figuur 4. Detectiepatroon aanpassen

Met de bijgeleverde afdekkapjes kan men het detectiepatroon aanpassen (zie fig. 4)

DIVERSEN



Figuur 5. Overzicht van de detector

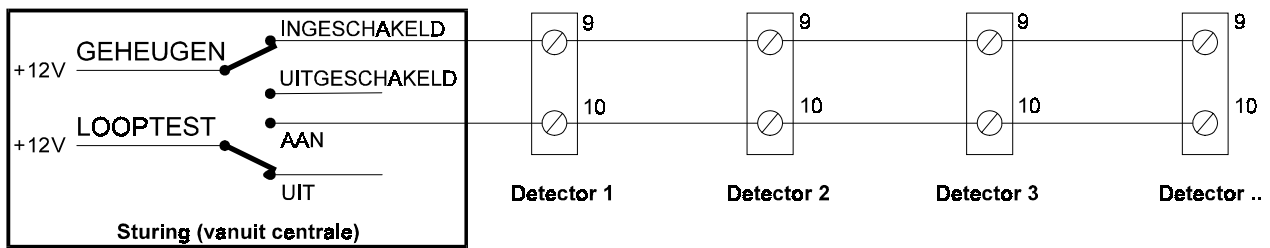


Figuur 6. Openen van de detector

- 1 Montagevoet
- 2 Richting van de beams
- 3 Bevestigingsgat
- 4 Kabelinvoer
- 5 Kabelinvoer
- 6 Tie wrap plaats
- 7 Tie wrap plaats
- 8 Aansluitconnector
- 9 Detector borgschroeven

BIJZONDERHEDEN

- ◇ Let er op dat tussen twee beams een gat ligt. Hier vindt geen detectie plaats. Dicht bij de detector is dit gat zeer klein, waardoor er detectie plaatsvindt, maar op grotere afstand wordt dit gat groter.
- ◇ Wenst men geen looptest sturing, maar wel continue een LED, verbind klem 10 dan door met klem 11 (de + 12V).
- ◇ Alarmgeheugen:
 - Actief,** klem geheugen op +12V (Systeem ingeschakeld)
 - Niet actief,** klem geheugen op 0V of vrij (Systeem uitgeschakeld)
- ◇ Looptest:
 - Actief ,** klem looptest op +12V
 - Niet actief,** klem looptest op 0V of vrij (LED uit)



Figuur 7. Principe looptest en alarmgeheugen

- ◇ **Alarmgeheugen:** Eerste detector in alarm knippert, andere detectors in alarm branden na het uitschakelen. Weer inschakelen reset het alarmgeheugen.
- ◇ Een looptest zal het alarmgeheugen niet resetten.