

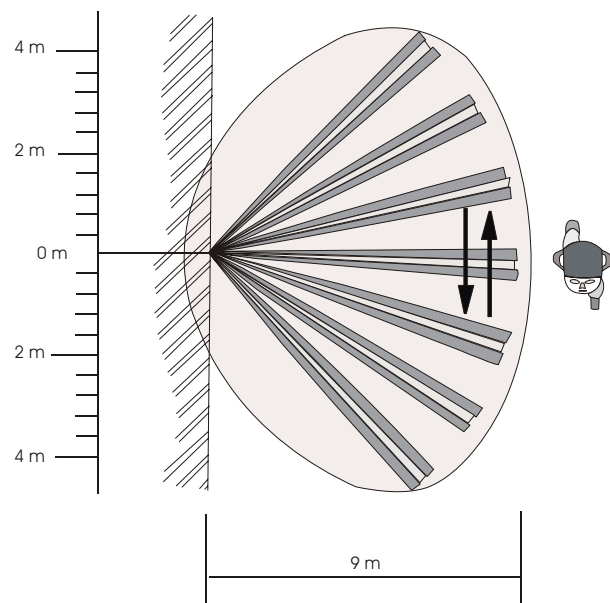
LED灯状态说明:

1. 绿色及红色指示灯交替闪亮: 探测器上电自检、持续80秒。
2. 绿灯亮: 被动红外探测技术探测到目标。
3. 黄灯亮: 微波探测技术探测到目标。
4. 红灯亮: 被动红外技术及微波技术同时探测到目标报警输出, 继电器动作持续约6秒。

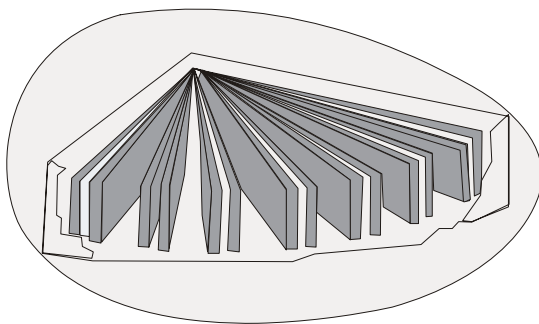
探测范围:

DT-309M 9 X 9 M

顶视图
墙面安装



侧视图



提示: 為保障探测器正常工作, 每半年應對探测器進行一次檢查。

安装使用说明书 **TOPARM®**

DT-309M 微波/被动红外探测器



安装使用说明

性能参数

- ◆ 工作方式: X波段微波及双元被动红外双技术探测.
- ◆ 内置微处理器: `3D+2S` 智能微处理器控制, 被动红外信号处理技术可使探测器智能分析信号模式, 从而有效地区分真实的人体移动还是误报警。
- ◆ 温度补偿电路: 半导体方式
- ◆ 输入电压: 7.5 to 16V/DC, 14mA
- ◆ 报警输出: 常闭触点输出 (励磁A型继电器)。触点最大负载: 30VDC/150mA
- ◆ 防拆开关: NC常闭触点、负载: 24VAC/ 500mA最大。
- ◆ 微波中心频率: 10.515 , 10.525, 10.535GHz, 微波共分三个中心频点。
- ◆ 抗白光干扰: 12,000Lux
- ◆ 抗射频干扰: 48V/m, 10MHz -- 1,000MHz
- ◆ 应用环境: 使用环境温度-25℃至+45℃ (-25°F至113°F), 相对湿度5--95%
- ◆ 被动红外视区:
高精度抛物线聚焦7片幕帘反射式光学透镜系统
- ◆ 探测距离: 9米 X 9米 (安装高度: 2.3米)
- ◆ 探测灵敏度: 探测范围-内正常行走2 -- 4步
- ◆ 外型尺寸: 9.2×5.2×3.7厘米 (高×宽×厚)
3.622"×2.047"×1.456" (高×宽×厚)

接线方法:

注意: 探测器通电前必需将所有的连接线都接好并经检查确认没有错误。并注意电源的极性是否正确, 工程安装时与主机间建议使用14 -22AWG规格的线材。

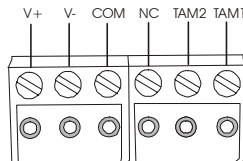
注意: 安装时多余的线不要缠绕在探测器内。

◆ 接线柱V+ & V-: 电源输入端, 电压范围直流7.5--16V。

使用#22 AWG规格的线材时本探测器与供电主机之间的最大距离可达450米/1350英尺。

◆ 接线柱COM & NC: 报警继电器输出端, 最大负载30VDC/150mA

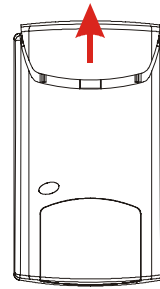
◆ 接线柱TAM1 & TAM2: 防拆输出, 常闭触点, 最大负载24VAC/500mA



安装步骤

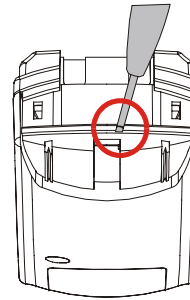
步骤1

将探测器顶端的固定盖向上推起并拔出



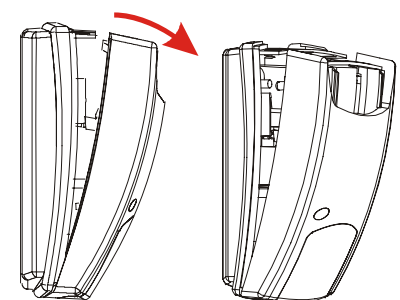
步骤2

用小一字起子沿前壳结合线处轻撬开



步骤3

用适当力度向外拉以分开前、后壳。

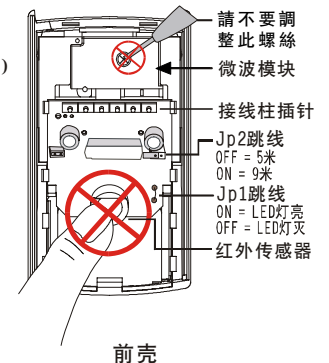
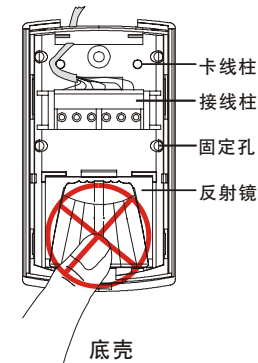


步骤4: 安装固定底壳及接线

4.1、固定底壳时, 需先将反射镜拆下, 以免钻孔时灰尘落在镜面上。拆下及安装反射镜时注意手不要触摸到镜面。如镜面落有灰尘只可吹掉或用软布轻轻擦拭, 切勿用其它物品擦拭以免划伤镜面影响探测效果。

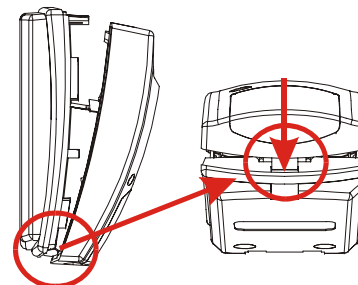
4.2、将连接线由底壳顶端右侧或左侧进线孔穿入底壳, 绕过卡线柱 (见右图) 再将线连接到接线柱。

4.3、安装时注意手不要触摸到红外传感器。



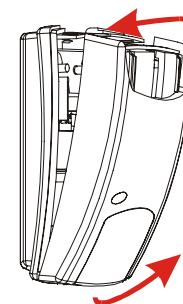
步骤5:

将面壳扣入到底壳的定位孔内见下图



步骤6:

面壳扣入到底壳后, 将面壳向上推直到面、底壳的下端平齐再将面壳上端推入底壳



步骤7:

将固定盖垂直压进以固定面、底壳

