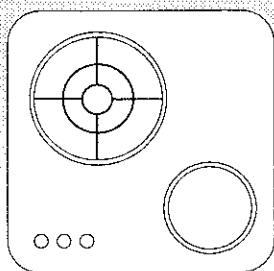


# SERIE DT-6360 STC

## DETECTEUR DOUBLE TECHNOLOGIE

### NOTICE D'INSTALLATION



Les détecteurs DT-6360STC associent deux technologies différentes dans un seul boîtier de faible taille. Ils bénéficient ainsi d'une esthétique particulièrement attractive. A l'intérieur d'une zone définie, le canal hyperfréquences détecte le mouvement tandis que le canal infrarouges passifs prend en compte les variations de chaleur rayonnée (comme celle émise par le corps de l'intrus).

Le composant de base des détecteurs série DT-6360STC est un microcontrôleur. Afin de fournir une détection encore plus précise, un traitement digital des signaux est associé au traitement analogique conventionnel. Le microcontrôleur utilise un algorithme sophistiqué qui permet de compter et de combiner les informations issues du canal IRP et celles issues du canal «hyperfréquences» afin de déterminer s'il s'agit d'une véritable alarme. En conséquence, les détecteurs série DT-6360STC fournissent une protection extrêmement efficace où toutes les fausses alarmes sont virtuellement éliminées.

De plus, ces détecteurs possèdent un circuit de supervision (INFORMER™) qui contrôle en permanence le fonctionnement des canaux «hyperfréquences» et «infrarouges». En cas de problème, un test automatique est déclenché. Si le défaut est confirmé, il est indiqué par les LEDS appropriées et une information est disponible sur la sortie «TRBL» (se reporter au paragraphe «CABLAGE»). Sur le canal IRP, le DT-6360STC est équipé d'un miroir multi-segments. Ce système unique permet d'assurer une couverture sur 360°. Elle commence directement sous le détecteur et s'étend jusqu'à la portée maximale.

#### 1. CARACTERISTIQUES

- Double technologie Hyperfréquences et Infrarouges Passifs
- Gestion par microcontrôleur
- Double élément pyroélectrique
- Alimentation de 10 à 16Vdc
- Relais 1RT en sécurité positive
- Boîtier élégant et discret
- Nombreuses fonctions d'auto-diagnostic
- Compensation automatique de la température
- Consommation nominale au repos 33 mA
- Entrée de commande (CMD IN)
- Source hyperfréquences «Omniwave™»
- Supervision hyperfréquences (circuit «INFORMER™»)
- Fonction de recherche des faisceaux IRP
- Immunité aux radiofréquences
- Contact d'autoprotection à l'ouverture et à l'arrachement
- Commande de LED à distance

#### 2. APPLICATIONS

Le DT-6360STC convient parfaitement pour les installations résidentielles, professionnelles, scolaires, commerciales ou pour les administrations.

#### 3. EMLACEMENT POUR LE MONTAGE

Le DT-6360STC assure une couverture maximale lorsqu'il est monté sur des plafonds situés à une hauteur de 2,4 à 4,8 m. Se reporter au paragraphe «Montage» pour définir quel ensemble miroir IRP il est nécessaire d'utiliser en fonction des différentes hauteurs de plafond.

Choisir un emplacement situé au centre de la zone à protéger. La zone de couverture doit être dépourvue de tout objet pouvant perturber la détection de l'intrus par le canal IRP (meubles volumineux, étagères, etc.). Ne pas oublier que les IRP ne peuvent pas traverser les objets solides. Si le rayonnement est bloqué, le détecteur ne déclenche aucune alarme.

**Remarque :** en cas d'utilisation des contacts d'autoprotection du DT-6360STC, lire le paragraphe «Installation des contacts d'autoprotection» à la page 2.

#### 4. PROCEDURE DE MONTAGE

Pour retirer la face avant, orienter l'appareil sur un des côtés de façon à ce que la fente de forme rectangulaire située sur la tranche du détecteur soit apparente. A l'aide d'un petit tournevis plat, pousser délicatement au travers de ladite fente sur le clip de maintien et séparer les deux parties.

Mettre la face avant de côté.

Pour retirer le circuit imprimé, pousser sur l'un des clips, puis extraire avec précaution le circuit en s'aidant de l'antenne hyperfréquences.

#### Montage en saillie

Si le détecteur est monté directement au plafond, utiliser son embase comme gabarit pour le marquage des trous de fixation et de passage de câble. Percer les trous. Tirer le câble du plafond sur quelques centimètres puis le faire passer à travers le trou situé au milieu de l'embase.

Fixer l'embase au plafond à l'aide des vis prévues à cet effet.

**Vis de montage recommandées :** tête plate Ø 3,5 x 30 mm

**Remarque :** dans le cas d'une pose en saillie, utiliser une des entrées de câble prédecoupées situées sur le côté du boîtier.

**IMPORTANT :** afin d'éviter que tout insecte ne puisse pénétrer à l'intérieur du détecteur, reboucher les prédecoupes de fixation avec une petite quantité de joint silicone.

#### Montage encastré

Le détecteur DT-6360STC est livré avec un kit spécial pour montage encastré. Celui-ci contient une boîte d'encastrement et un anneau de blocage. Cet élément n'est nécessaire que lorsque l'appareil est monté dans un faux plafond. Retirer (si possible) une dalle du faux plafond afin de simplifier la procédure d'installation.

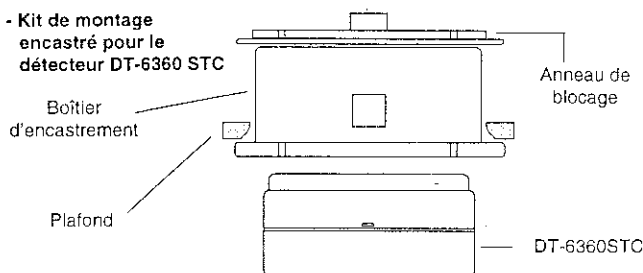
Pour encastrer le détecteur, percer un trou dans le plafond de 14 x 14 cm. Insérer le boîtier d'encastrement dans le trou ainsi créé. Utiliser celui-ci comme gabarit pour le marquage des trous de passage de vis. Retirer le boîtier et procéder au perçage.

En cas d'utilisation de l'anneau de blocage, placer celui-ci de façon à pincer la dalle entre le rebord du boîtier d'encastrement et ledit anneau. **S'assurer que ces deux éléments sont correctement positionnés (voir Fig. 1).**

Fixer ensuite l'embase du détecteur à l'intérieur du boîtier. Utiliser pour ce faire les mêmes trous et les mêmes vis de fixation (vis à tête plate Ø 3,5 x 30 mm) que dans le cas d'un montage en saillie. Tirer le câble du plafond sur plusieurs centimètres, puis le faire passer à travers le trou situé au centre du boîtier et de l'embase du détecteur.

Insérer le boîtier dans le trou percé dans le plafond et le bloquer à l'aide de l'anneau en utilisant les 4 vis prévues à cet effet.

Figure 1 - Kit de montage encastré pour le détecteur DT-6360 STC



#### Installation des contacts d'autoprotection

Ce détecteur est équipé de deux contacts d'autoprotection. L'un sert à signaler l'ouverture du capot du détecteur, l'autre son arrachement du plafond. Ils sont tous deux de type normalement fermé (NF) et reliés en série à l'intérieur de l'appareil.

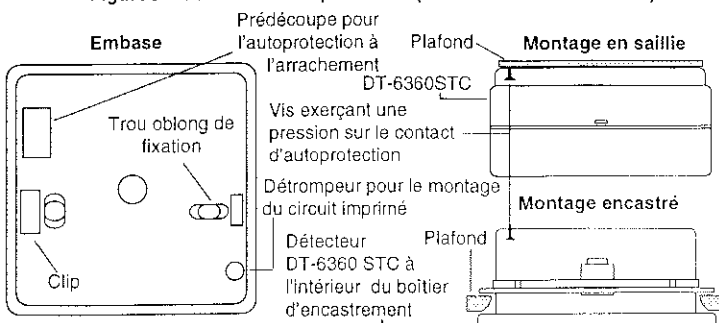
Il est possible de se servir uniquement du contact d'autoprotection du capot sans pour autant devoir modifier le coffret du DT-6360STC.

Pour utiliser le contact d'autoprotection à l'arrachement, retirer la prédécoupe rectangulaire située sur l'embase de l'appareil, juste derrière ledit contact puis fixer une vis\* au plafond. Laisser la vis dépasser suffisamment afin qu'elle exerce une pression sur le contact (se reporter à la figure 2).

Dans le cas d'un montage encastré, retirer la prédécoupe de l'embase puis percer derrière celle-ci un trou dans le boîtier d'encastrement. Fixer une vis et laisser dépasser celle-ci suffisamment pour exercer une pression sur le contact (se reporter à la figure 2).

**Remarque :** il est recommandé d'utiliser une vis à tête plate Ø 3,5 mm x 30 mm.

Figure 2 - Contacts d'autoprotection (couverture et arrachement)



## Démontage de la face avant après installation (montage encastré)

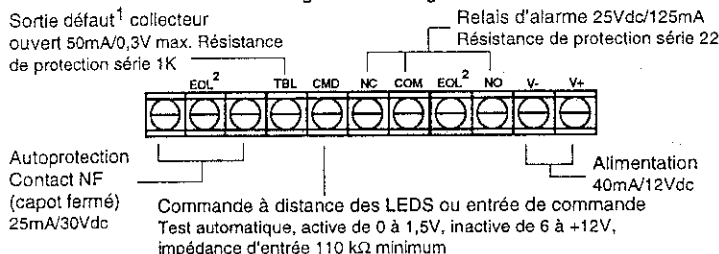
Après avoir installé le détecteur et réalisé un test de passage, il peut être nécessaire d'effectuer quelques réglages. Utiliser à nouveau un tournevis pour retirer le capot. Insérer le tournevis aussi loin que possible dans les rainures du boîtier d'encastrement. Pousser délicatement vers l'extérieur pour libérer les clips qui maintiennent la face avant.

## 5. CABLAGE

Respecter les polarités. Câbler le détecteur comme indiqué ci-dessous (diamètre des conducteurs de 6 à 16/10 mm).

**Note :** l'appareil est protégé contre l'inversion de polarité.

Figure 3 - Câblage



1 La sortie «défaut» est active lors d'un dysfonctionnement en auto-test ou lorsqu'une condition de supervision «INFORMER» survient. Se reporter aux paragraphes «CIRCUIT DE SUPERVISION» et «RECHERCHE DE PANNES».

2 EOL = borne libre pour le raccordement d'une résistance de fin de ligne.

**Note :** ne pas laisser de longueur de câble excessive à l'intérieur du détecteur. Pour faciliter la remise en place du circuit imprimé dans sa position d'origine, réintroduire autant que possible la longueur excédentaire dans le plafond.

## 6. INSTALLATION

### Remplacement du miroir

Le détecteur DT-6360STC est livré avec deux miroirs, l'un prévu pour une hauteur de plafond comprise entre 2,40 et 3,40 m (pré-installé sur la version de base) et l'autre pour une hauteur de plafond comprise entre 3,50 et 4,80 m par rapport au sol. Pour procéder au remplacement de ces miroirs, retirer la face avant et la retourner. Enlever le cache de protection et dégager le miroir en pressant sur les clips de maintien. Ranger ce dernier et placer le nouveau miroir. Remettre le cache et remonter la face avant. Une fois cette opération réalisée, procéder au test de passage afin de s'assurer que les bandes adhésives sont placées sur les segments souhaités.

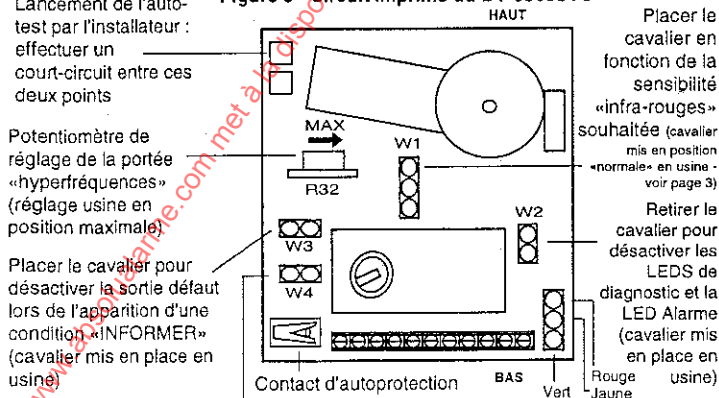
### Masquage des facettes du miroir IRP

Pour supprimer certains faisceaux infrarouges de la zone de couverture, masquer les segments correspondants sur le miroir à l'aide des adhésifs fournis. Il est à noter que ces derniers doivent être collés sur la facette du miroir qui se trouve A L'OPPOSE de la zone qui doit être inhibée.

## 7. TEST DU DETECTEUR

Les détecteurs DT-6360STC sont équipés de deux LEDES de diagnostic : l'une verte pour le canal «Infrarouges» et l'autre jaune pour le canal «Hyperfréquences». La LED rouge sert à indiquer une condition d'alarme. Mettre le détecteur sous tension et attendre la fin du test automatique (90 secondes). Commencer le test de passage, une fois les trois LEDES éteintes.

Figure 5 - Circuit imprimé du DT-6360STC



Commande à distance des LEDES ou entrée de commande de test  
Cavalière W4 en place : la borne CMD permet la commande à distance des LEDES  
Cavalière W4 retiré : la borne CMD sert d'entrée de commandes (cavalière retiré en usine)

## LEDS de diagnostic et d'alarme

- Rouge** - En fonctionnement normal, la LED s'allume lors d'un déclenchement d'alarme\*.
- Jaune** - En fonctionnement normal, la LED clignote lors de la détection d'un événement par le canal «hyperfréquences».
- Vert** - En fonctionnement normal, la LED clignote lors de la détection d'un événement par le canal «infrarouges».

En cas de dysfonctionnement de l'auto-test ou de l'apparition d'une condition «INFORMER» (supervision), les LEDES indiquent la nature du problème (se reporter aux tableaux 1 et 2).

### Réglage du canal «hyperfréquences»

Les détecteurs DT-6360STC sont équipés d'un potentiomètre rotatif (R32) permettant de régler la portée (voir figure 5). Tourner le potentiomètre à fond vers la gauche afin d'obtenir la sensibilité la plus faible (MINIMUM).

Pendant le test de passage, tourner graduellement le potentiomètre vers la droite, jusqu'à obtenir la portée souhaitée.

### Test de passage

Traverser la zone protégée en différents endroits à allure normale. Les LEDES de diagnostic s'allument tous les deux à quatre pas. La LED rouge doit signaler l'information d'alarme. En l'absence de mouvements, les trois LEDES doivent être éteintes.

## 8. ENTREE DE COMMANDE / COMMANDE A DISTANCE DES LEDES

La position du cavalier W4 détermine la fonction associée à l'entrée de commande (CMD).

Lorsque le cavalier W4 est en place, l'entrée CMD permet de télécommander le fonctionnement des LEDES. Si le signal appliqué sur la borne est au niveau bas (0V), le fonctionnement des LEDES est alors activé. En revanche, si le signal est au niveau haut (+12V), leur fonctionnement est inhibé. Cependant, si un défaut dans l'auto-test survient, les LEDES s'allument, quel que soit l'état du signal.

Lorsque le cavalier W4 est retiré, la borne CMD fonctionne comme une borne d'entrée de commande. Si le signal appliqué sur la borne est à un niveau bas (0V) pendant au moins 0,5 seconde, un auto-test est déclenché.

## 9. SUPPRESSION DU FONCTIONNEMENT DES LEDES (en local)

Pour supprimer le fonctionnement des LEDES de diagnostic et d'alarme, retirer le cavalier W2 situé sur le circuit imprimé (se reporter à la figure 5).

## 10. CIRCUIT DE SUPERVISION («INFORMER»)

Le circuit de supervision comptabilise le nombre d'événements enregistrés par les canaux IRP et hyperfréquences. Il utilise le ratio résultant pour déterminer si chacun d'eux fonctionne correctement ou non.

Le ratio préétabli est de 16 pour 1. Cela signifie que si l'une des parties enregistre 16 déclenchements, l'autre doit en enregistrer au moins un. Dans le cas contraire, une information de défaut est générée.

Lorsqu'une telle condition est présente, la sortie «défaut» est prévue pour devenir active pendant 4 secondes et les LEDES indiquent également l'anomalie (en installant le cavalier en position W3, le fonctionnement des LEDES est toujours valide alors que la sortie «défaut» est inhibée. Voir figure 5). Le détecteur série DT-6360STC déclenche immédiatement un auto-test afin de déterminer si le problème est interne.

- si une erreur d'auto-test est détectée, le fonctionnement des LEDES en type «auto-test» remplace le fonctionnement de type «supervision» et la sortie «défaut» devient active pendant 8 secondes (se reporter au tableau de recherche de pannes à la page 4).
- si aucune erreur n'est détectée, le fonctionnement des LEDES en type «supervision» se poursuit. Le problème provient alors de l'installation. Effectuer un test de passage pour en déterminer la cause.

## CIRCUIT DE SUPERVISION (suite)

**Note :** si 8 événements sont détectés en une minute par le canal hyperfréquences sans qu'aucun ne le soit par le canal IRP, le circuit de supervision s'inhibe lui-même pour 8 minutes. Ce fonctionnement permet au circuit de compenser les perturbations d'environnement temporaires. Si pendant cette période un événement est détecté par le canal IRP, le circuit est automatiquement remis à zéro.

## 11. SEQUENCE D'ALARME DU DT-6360STC

La position du cavalier W1 détermine la séquence qui déclenchera l'information d'alarme :

Sensibilité IRP	Position du cavalier W1	Séquence d'événements pour déclencher une alarme
Haute	Broches haute et centrale	a. Hyper et IRP - fenêtre 4 sec. <sup>1</sup> b. Hyper - fenêtre 4 sec.
Normale	Broches centrale et basse	a. Hyper et IRP - fenêtre 4 sec. <sup>1</sup> b. IRP - fenêtre 15 sec. c. Hyper - fenêtre 4 sec.
Basse	Retiré	a. Hyper et IRP - fenêtre 4 sec. <sup>1</sup> b. IRP <b>de la même polarité</b> - fenêtre 15 sec. c. Hyper - fenêtre 4 sec.

Hyper = événement hyperfréquences <sup>1</sup> L'ordre n'est pas important.  
IRP = événement infrarouges simple faisceau

Si un des canaux hyperfréquences ou IRP cesse de fonctionner correctement, le détecteur retourne vers un fonctionnement à technologie unique. La séquence d'alarme en technologie unique dépend évidemment de celle qui reste opérationnelle :

- **Hyperfréquences hors service / IRP fonctionnels**  
Une alarme est déclenchée lorsque des événements IRP valides surviennent dans un intervalle de 15 secondes. Le nombre d'événements nécessaires à l'activation d'une alarme est déterminé par le réglage de sensibilité IRP (cavalier W1) : HIGH (haute) = 1, NORMAL = 2, LOW (basse) = 3.
- **IRP hors service / Hyperfréquences fonctionnels**  
Une alarme est déclenchée lorsque deux événements hyperfréquences surviennent dans un intervalle de 4 secondes.

#### UTILISATION DU DETECTEUR EN PRESENCE DE PETITS ANIMAUX

- a) Mettre le comptage d'impulsion à 3 (cavalier W1 retiré).  
Un réglage à trois réduit de façon importante la possibilité de confusion entre un humain et un petit animal.

- b) Placer le détecteur de façon à ce que le petit animal se trouve à plus de 2 m de la ligne de visée du détecteur.  
c) Fixer le détecteur à une hauteur de 2,30 m.

Lorsque ces trois conditions a, b et c sont réunies, la présence de petits animaux dans la zone de couverture est totalement ignorée par le détecteur.

#### 12. MEMOIRE DE DEFAUT

Lorsque la sortie «défaut» du DT-6360STC est active, les LEDS fonctionnent suivant un modèle spécifique. Se reporter aux tableaux 1 et 2 pages 3 et 4.

Si un défaut de fonctionnement disparaît avant qu'il soit possible de le visualiser, on peut le retrouver pour déterminer le défaut survenu.

Pour cela, retirer le capot du détecteur. Utiliser un petit tournevis pour «court-circuiter» momentanément les deux pastilles (d'auto-test) situées sur la gauche du circuit imprimé (voir figure 5). Les LEDS s'allument à nouveau suivant le modèle présent lors du défaut.

«Court-circuiter» à nouveau les deux pastilles pour effacer le modèle de fonctionnement des LEDS.

**Note** : la mémoire de défaut n'enregistre qu'un seul événement (le dernier survenu). Une fois effacée, la mémoire est vide et l'auto-test recommence.

#### 13. RECHERCHE DE PANNES

Les détecteurs série DT-6360STC effectuent automatiquement des séries d'auto-tests dans les conditions suivantes : à la mise sous tension, par déclenchement volontaire de l'installateur, à distance à l'aide de l'entrée de commande ou périodiquement de façon normale lors des tests internes.

Lorsqu'une erreur d'auto-test se produit, la sortie «défaut» devient active pendant 8 secondes. Le tableau suivant décrit le fonctionnement des LEDS lorsqu'une anomalie apparaît et l'action à entreprendre pour chaque cas.

Tableau 1. Recherche de pannes en auto-test

Description test	ALARME (rouge)	HYPER (jaune)	IRP (verte)	ACTION
Test à la mise sous tension (vérification de la somme de contrôle checksum ROM)				Renvoyer le détecteur pour réparation <sup>1</sup>
Test à la mise sous tension (écriture/lecture de tous les emplacements mémoire RAM)				Renvoyer le détecteur pour réparation <sup>1</sup>
Test Alimentation (la tension est-elle dans les tolérances)				Vérifier la tension d'alimentation et les polarités. Si les deux sont correctes, renvoyer le détecteur pour réparation <sup>1</sup>
Test d'environnement hyperfréquences (confirme tolérances circuits, niveaux de bruits et points de fonctionnement)				Le test peut être prolongé dans le cas où des mouvements sont détectés en cours d'essai. <sup>2</sup> Vérifier l'environnement pour trouver les causes de fausses alarmes. Si aucune source n'est découverte, renvoyer le détecteur pour réparation <sup>1</sup>
Test impulsif hyperfréquences (test de l'oscillateur et de la diode «Gunn»)				Vérifier que rien ne vient masquer le détecteur (dans un rayon de 300 cm). Si ce n'est pas le cas, renvoyer le détecteur pour réparation <sup>1</sup>
Test perturbation IRP (test élément pyro circuit ouvert /court-circuité et liaison en retour avec microcontrôleur)				Retirer le capot et passer la main devant l'appareil. Si le détecteur ne revient pas en position de repos, renvoyer le détecteur pour réparation <sup>1</sup>
Test d'environnement IRP (confirme tolérances circuits, niveaux de bruit et points de fonctionnement)				Le test peut être prolongé dans le cas où des mouvements sont détectés en cours d'essai. <sup>2</sup> Vérifier l'environnement pour trouver les causes de fausses alarmes. Si aucune source n'est découverte, renvoyer le détecteur pour réparation <sup>1</sup>
Test de compensation de température (la température ambiante est comparée à la dernière température mémorisée et à celle du corps humain pour permettre l'ajustement des seuils de détection) Tous les tests passés avec succès. Détecteur prêt pour le test de passage				Renvoyer le détecteur pour réparation <sup>1</sup>
Information «supervision» hyperfréquences				Se reporter au tableau «supervision» ci-dessous
Information «supervision» IRP				Se reporter au tableau «supervision» ci-dessous

**LEGENDE DES LEDS :** = clignotement rapide = clignotement lent = allumée = éteinte

<sup>1</sup> Retour pour réparation chez votre distributeur

<sup>2</sup> Si le clignotement est toujours présent deux minutes après que tous les mouvements dans une zone de 1,5 m autour du détecteur aient cessé, un défaut dans l'auto-test est survenu.

Le tableau 2 (cf. p. 4) décrit deux informations de défaut qui sont indiquées par le circuit de supervision :

- 1/ Trouver la condition de défaut qui correspond à l'information donnée par les LEDS de test de passage (sans mouvement dans la zone de couverture).

- 2/ Effectuer un test de passage. Vérifier attentivement la réaction des LEDS de diagnostic.

- 3/ Se reporter à la colonne «Causes possibles» pour tenter de trouver une réponse au fonctionnement des LEDS de diagnostic durant le test de passage.

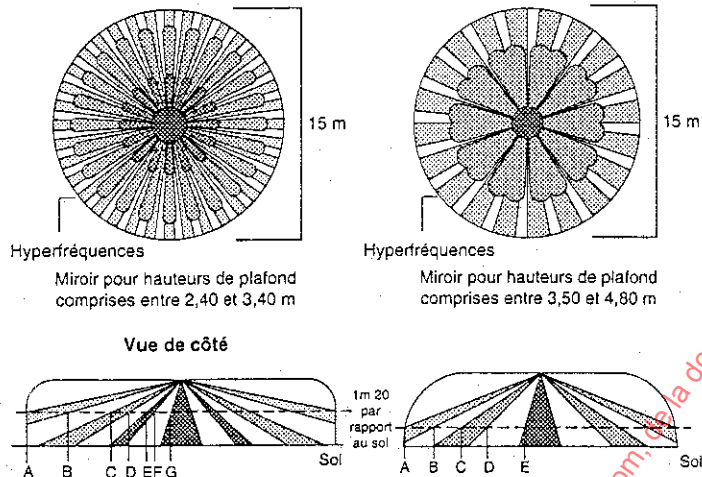


Tableau 2. Recherche de pannes en mode SUPERVISION («INFORMER»)

Etats des LEDS sans mouvement	Etats des LEDS durant le test de passage	Type de problèmes	Causes possibles
ALARME HYPER IRP (rouge) (jaune) (verte)	ALARME HYPER IRP (rouge) (jaune) (verte)		
		Déséquilibre du ratio	Problème hyperfréquences d'environnement Hyperfréquences instables Portée hyperfréquences trop longue IRP bloqués
		Déséquilibre du ratio	Zone de couverture IRP trop courte Orientation zone de couverture IRP incorrecte Masquage du canal IRP
		Déséquilibre du ratio	Problème IRP d'environnement IRP instables Portée hyperfréquences trop courte
		Déséquilibre du ratio	Portée hyperfréquences trop courte Masquage du canal hyperfréquences

Note : si vous pénétrez dans la zone de couverture et que les LEDS s'éteignent, vous pouvez rechercher un modèle dans le tableau pour localiser avec précision le problème. Reportez-vous au paragraphe «Mémoire de défaut» page 3.

#### 14. ZONE DE COUVERTURE



Hauteur de montage	Zones extérieures		Zones moyennes		Zones Intérieures		Zone centrale	Hauteur de montage	Zones extérieures		Zones Intérieures		Zone centrale
	A	B	C	D	E	F	G		A	B	C	D	E
2,40m	7,70m	5,70m	3,60m	2,75m	1,7m	1,30m	0,50m	3,65m	6,00m	4,90m	3,70m	2,90m	0,7m
2,75m	9,65m	7,15m	4,50m	3,45m	2,15m	1,65m	0,65m	4,25m	7,55m	6,00m	4,65m	3,15m	0,90m
3,35m	13,5m	10,05m	6,30m	4,80m	3,00m	2,30m	0,90m	4,80m	9,05m	7,30m	5,55m	3,75m	1,05m

#### 15. RISQUES LIES A L'ENVIRONNEMENT ET DIVERS

	IRP	HYPERFREQUENCES
Vibrations	Problème peu important	Peut devenir un problème
Réflexion dans la zone de couverture due à un objet métallique de grandes dimensions	Aucun problème sauf si la finition de l'objet par polissage est importante	Peut devenir un problème
Sensibilité aux mouvements des portes des autres étages	Problème peu important	Peut devenir un problème
Sensibilité aux petits animaux	Problème, si l'animal est proche. Changer l'orientation du détecteur ou masquer le canal concernée	Peut devenir un problème, si l'animal est proche
Mouvements dans les tuyaux en plastique	Aucun problème	Peut devenir un problème si le tuyau est proche
Mouvements derrière une paroi mince ou une vitre	Aucun problème	En cas de problème, modifier la portée et/ou déplacer le détecteur
Courants d'air	Choisir avec soin l'emplacement de la pose	Aucun problème
Soleil, phares de voiture	Choisir avec soin l'emplacement de la pose	Aucun problème
Chauffage	Choisir avec soin l'emplacement de la pose	Aucun problème
Machine mobile	Très peu de problèmes	Choisir avec soin l'emplacement de la pose
Interférences radar	Très peu de problèmes	Peut devenir un problème si la perturbation est proche
Tubes fluorescents	Aucun problème	Peut devenir un problème si la perturbation est proche

#### 16. SPECIFICATIONS TECHNIQUES

##### Portée

Diamètre de 15 m  
(rayon de 7,50 m)

##### Autoprotection

Contact NF  
30Vdc / 25mA

##### Détecteur d'hyperfréquences

Fréquence centrale - 10,59 GHz  
Fréquence susceptible d'être différente dans d'autres pays

##### Détecteur IRP

Double élément pyroélectrique

##### Immunité HF

30V/m de 10 MHz à 1 GHz

##### Fréquence

10,59 GHz

##### Protection du circuit

Protection intégrée contre les inversions de polarité

##### Sortie défaut

Collecteur ouvert  
La tension collecteur/émetteur (Vce) est de 300mV à 50mA

##### Entrée commande

Déclenchement auto-test  
Active de 0 à 1,5Vdc  
Inactive de 6Vdc à +V  
Impédance d'entrée : 110 kΩ min.

##### Poids

397g

##### Accessoires standards

- Kit d'encastrement
- Adhésifs prédécoupés pour le masquage des facettes du miroir IRP

Important : pour assurer un fonctionnement correct, les détecteurs DT-6360STC doivent être testés au moins une fois par an.

##### Relais d'alarme

Contact 1RT (sécurité positive) /  
Temps minimal d'ouverture : 3 s  
25Vdc / 125mA  
Résistance du contact à l'état fermé : 22Ω

##### Alimentation

10 à 16 Vdc  
Ondulation résiduelle 3Vcàc max.  
sous 12Vdc

##### Consommation

< 40 mA

##### Immunité à la lumière blanche

900 Lux à 3 m

##### Zones de couverture IRP

Miroir pour hauteur de plafond de  
2,40 à 3,40 m

Trois zones sur 360°

36 zones longues

24 zones intermédiaires

16 zones courtes

1 zone basse

##### Miroir pour hauteur de plafond de

3,50 et 4,80 m

Deux zones sur 360°

40 zones longues

20 zones intermédiaires

1 zone basse

##### Sensibilité

2 à 4 pas dans la zone de couverture

##### Température de fonctionnement

-18 à +65°C

##### Humidité relative

5 à 95% (sans condensation)

##### Dimensions

127 x 127 x 58 mm