

MC-55R 无线被动红外入侵探测器用户手册

1. 简介

MC-55R是一款适用于室内使用的被动红外入侵探测器。它的被动红外部分采用精密柱状菲涅尔透镜，能有效提高能量接收的效率，探测灵敏度高但不形成误报；再配合先进的专利软件技术能使其对真正的入侵者还是其它可能引起误报的干扰因素作出准确判断。通过选择脉冲数，可广泛适用于不同的安装场合。本机采用普通5号电池，省电模式独特，使用寿命约为一年。



图1 整体外观图

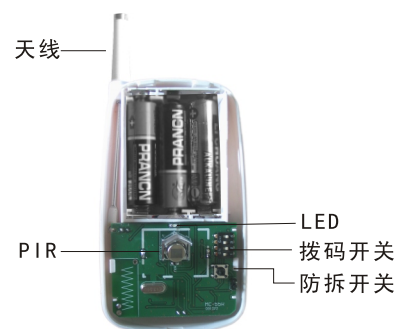


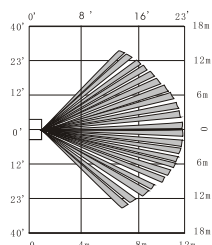
图2 内部结构图

2. 规格

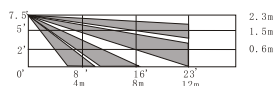
型号：
MC-55R

探测距离：12m/25°C
发射距离：150-200m（空旷区域）
输入电压：4.5VDC（3×1.5V）
消耗电流：≤30μA（待机）
≤20mA（报警）

红外部分(如右图)
光学透镜数据资料
红外区域：11×4（典型）
最大覆盖面积：12m×12m（39×39英尺）/90°
发射频率：433MHz/868MHz
报警指示：LED指示灯亮2-3秒。



MC-55R墙壁安装
广角透镜示意图



MC-55R侧视图

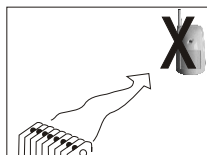
安装：
墙面或墙角安装，高度1.8-2.4米（6-8英尺）
或选配支架安装，方向可随用户意向任意调整

工作环境：
工作温度：-10°C-50°C（14°F-122°F）
保存温度：-20°C-60°C（-4°F-140°F）

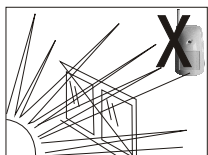
抗白光干扰（室内）：大于9000LUX

3. 安装

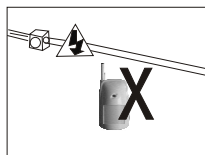
3.1 安装注意事项



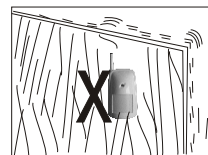
不要对着冷热源



不能正对太阳光



探测器不能安装在高压线附近



不要安装在基础
不牢固的地方



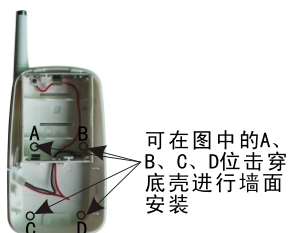
不要对着金属
墙方向安装

3.2 安装图述

①. 分解步骤：



A. 用一字螺丝
刀插入梢孔



B. 标示钻孔点并在墙上钻孔

C. 插入两枚膨胀钉并用四个螺丝将底面装在墙上。

D. 将拆下的部分装回底壳。



可选择45°墙角安装、墙面安装或支架安装的一种安装方式。

3.3. 拨码开关功能说明:

MC-55R可选择以下三种脉冲:

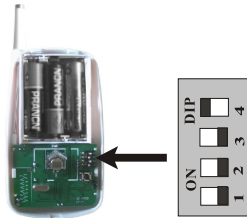
一个脉冲: 探测器检测到一个脉冲信号就报警。

两个脉冲: 探测器检测到两个脉冲信号就报警。

三个脉冲: 探测器检测到三个脉冲信号就报警。

脉冲计数越高,灵敏度便会越低,但可以减少误报。

1	2	工作模式
ON	OFF	1个脉冲
OFF	ON	2个脉冲
OFF	OFF	3个脉冲



MC-55R 可设置以下三种工作模式:

测试模式: 探测器被触发后, 间隔5秒以上才能再次被触发报警。每隔65分钟发送一个监测信号, 报告探测器及电池的状态。

节能模式: 探测器被触发后, 间隔3分钟以上才能再次被触发报警。每隔65分钟发送一个监测信号, 报告探测器及电池的状态。

对码模式: 按住防拆开关3秒钟以上再放开, 发送一个识别码给接收机。

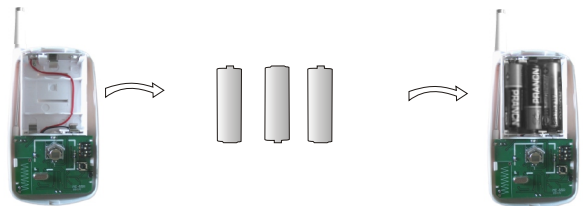
说明: 本探测器带振动报警功能, 请垂直安装于墙面。

拨码开关3和4设置对应的各模式

3	4	工作模式
ON	OFF	测试模式
OFF	ON	节能模式
OFF	OFF	对码模式

3.4. 如何更换电池:

当探测器的电池电量不足时, 探测器会发出相应的信号给报警主机, 此时客户应自行购买电池及时更换。取下探测器面盖, 再取下电池盖, 按正确极性换入新电池即可(如右图)。



5. 探测器与主机对码设置方法:

对码设置:

①将探测器设定为正常模式, 正确安装好电池后, LED指示灯应亮几秒。将主机设置在对码模式下(主机对码设置请参考主机说明书), 在主机按下确认键的3秒内:

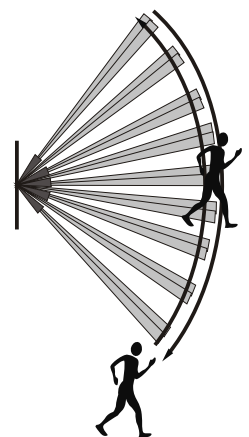
- 在MC-55R DMT探测器的正面附近挥手, 探测器会向主机发送一个报警信号, 若主机发出相应提示音, 则表示对码成功;
- 将探测器倒置一下, 震动开关使能时, 探测器会向主机发送一个报警信号, 若主机发出相应提示音, 则表示对码成功。

②用输入地址码的方式与主机进行对码: 将主机设置在手动对码模式下, 然后输入探测器上的9位地址码标签, 这样对码成功的机率会更高。



7. 对覆盖区域进行步行测试:

- 将探测器设置为测试模式, 以便进行步行测试。脉冲计数设置按需要设置为1, 2或3。
- 在覆盖区域的远端从任意方向以每秒一步(约0.75m/s)的速度, 在探测范围内作横向移动, 会引发LED指示灯点亮几秒钟, 即产生报警。(如右图)
- 从相反方向进行步测, 以确定两边的周界。应使探测中心指向被保护区的中心。
- 探测区中心不应向上倾斜。如果不能获得理想的探测距离, 则应上下调整探测范围, 以确保探测器的指向不会太高或太低。
- 当调节了探测器的探测角度后, 都应以上面的步骤重新进行步行测试。
- 步行测试合格后将测试模式调到正常模式。



8. 售后服务

我公司产品的性能已经相当稳定, 然而由于产品固有的低点传输能力和有条件的使用范围会使其使用时仍会受到一定限制。下面列出一些可能出现的情况:

- 主机电压不稳定;
- 探测器电压不足等。

但上述问题都不难解决。如需要帮助, 请拨打我公司的技术服务电话! 客户也可登录我公司的网站查询更多信息。



警告: 若因客户擅自操作所引发的的问题, 我公司概不负责!

