

Jupiter / Jupiter SE / Jupiter Presence

BIRCHER REGLOMAT

接続の構築

レグロビームの“G”ボタンを押します。もし、接続はうまく構築されていれば、“G”および“1”から“4”のいずれかのボタンが点灯します(センサーのアドレス)。もし“G”が点滅していたら、接続は構築されていません。



一般的に:

レグロビームにおいて、ボタンの点滅は、データが完全に送信されていないという表示です。もしボタンが永続的に点灯されたら、プログラミングが承認されて、新しい数値が保存されます。

- Merkurの電源をすばやく切断します、もしくはセンサーのいずれかのボタンを押します。
- リモートコントロールを検知器に近づけ、そして直接、検知器に向けます。

電気接続

Jupiter / Jupiter Presence	白茶	- } 12-36 V DC 電圧供給 + }
	緑	
	なし	
	黄	} 48 V AC / DC } ³⁾ 中継接触レーダー 60 VA / 30 W }
	灰	
	桃	テスト入力 AIR 0-36 V DC
	青	PNP 出力 AIR 最大 36 V DC / 100 mA
	赤	NPN 出力 AIR 最大 36 V DC / 100 mA

Jupiter SE / R	白茶	- } 12-36 V DC 電圧供給 + }
	緑	
	なし	
	黄	} 48 V AC / DC } 中継接触レーダー-1 60 VA / 30 W }
	灰	
	桃	テスト入力 AIR 0-36 V DC
	青	PNP 出力 AIR 最大 36 V DC / 100 mA
	赤	NPN 出力 AIR 最大 36 V DC / 100 mA
	²⁾ 白茶	} 48 V AC / DC } 中継接触レーダー-2 60 VA / 30 W }
	²⁾ 茶	

Jupiter SE / V	白茶	- } 12-36 V DC 電圧供給 + }
	緑	
	なし	
	黄	} 電圧出力レーダー Uアウト+ } 3.2 V DC で ≥ 10 mA Uアウト- }
	灰	
	桃	テスト入力 AIR 0-36 V DC
	青	PNP 出力 AIR 最大 36 V DC / 100 mA
	赤	NPN 出力 AIR 最大 36 V DC / 100 mA

Jupiter SE / F	白茶	- } 12-36 V DC 電圧供給 + }
	緑	
	なし	
	黄	} レーダー周波数 100 Hz Fアウト } レーダー (12-36 V DC)
	灰	
	桃	テスト入力 AIR 0-36 V DC
	青	PNP 出力 AIR 最大 36 V DC / 100 mA
	赤	NPN 出力 AIR 最大 36 V DC / 100 mA

¹⁾ 周波出力 12-36 V DC の外部電圧供給

²⁾ 追加接続ケーブル

³⁾ Jupiter Presence用リレー接触も同様に《複合出力》機能を使うことで可能になります。(説明書 18 章参照)

設定

動作検知器			
キー	機能名称	キー	説明
F2	出力信号 アクティブ / パッシブ / オフ	1* 2 3	アクティブ (Jupiter SEなしで) パッシブ オフ
C	快適機能	1*~5	プリセットされた標準用途用 (下記の表を参照)
F8	方向認識	1* 2	オン (前) オフ
D	検知範囲 (感度)	1-3 4-6* 7-9	小 中 大
F1	追加出力待機時間	1 2 3* 4 5 6	0.2 s、短 0.5 s、短 1.0 s、中 2.0 s、中 3.0 s、長 5.0 s、長
F5	双方向交通最適化	1* 2-3 4-6 7-9	オフ 低 中 高
F3	スローモーション検知 (SMD)	1 2*~3 4-5 6-7 8-9	オフ、SMD なし 短、減少 長、減少 短、一定 長、一定
F7	SMD 範囲	1-3 4-6 7-9	小 中 (*初期設定: 5) 大
F8	デジタルフィルター機能	1 2* 3 4	妨害抑制フィルター オン オフ ドアフィルター オン 妨害抑制フィルター及びドアフィルター オン

存在検知器			
キー	機能名称	キー	説明
E2	出力信号 アクティブ / パッシブ / オフ	1* 2 3	アクティブ パッシブ オフ
E3	テスト入力 (極性)	1*/2	高アクティブ / 低アクティブ
E4	遅延テスト入力	1-9 ¹⁾	説明書 13.3 章参照 (¹⁾ テスト周波による)
A3	手動背景自己学習		背景の自己学習
E6	自己学習時間	1*/2 2/3/4 5/6 7/8 9	1分 (中) 8秒 / 15秒 / 30秒 / (短) 2分 / 5分 (中) 15分 / 30分 (長) 無限
E5	自己学習モード	1/2*	固定 / 適応
B	検知範囲の幅	1-9	レンズ片のコード演習と一致したカバーと組んでいるか、いつも注意を払って下さい。
E1	感度	1/2* 3/4	高 1 / 高 2 低 1 / 低 2
A	一時的存在検知器 非作動 (15分)	1+2 2	非作動 アクティブ (自動モード)
E7	検知範囲の奥行き	1-3	説明書 13.10 章参照

一般			
キー	機能名称	キー	説明
	設定モード	A+1+3 C9+Code+C	非作動設定モード アクティブ設定モード
A	手動検知 (15分)	1+1 2*	マニュアル検知作動 自動モード
E9	複合出力	1**/2*	オン / オフ
C9	アクセスコード	1111-9999+C 9999+C*	保存 / スイッチオンコード 削除コード
A9	リセット		初期設定
A4	自己テスト	1/4 2 3	全て自己テストオン / オフ 地上自己テストオフ、モジュール自己テストオン 地上自己テストオン、モジュール自己テストオフ

* 初期設定 **Jupiter Presence初期設定

快適機能概要

機能	ボタンの組み合わせ	C1* 標準ドア	C2 歩道	C3 老人ホーム	C4 幅広ドア	C5 幅狭ドア
方向認識	F8	オン	オン	オフ	オン	オン
検知範囲 (感度)	D	中	中	中	大	中
追加出力待機時間	F1	中	短い	中	中	中
双方向交通最適化	F5	オフ	中	オフ	低	低
スローモーション検知 (SMD)	F3	短い、減少	オフ	長い、減少	短い、減少	長い、減少
SMD 範囲	F7	中	-	大	大	中
デジタルフィルター機能	F6	オフ	オフ	オフ	オフ	オフ
自己学習時間	E6	短い	短い	短い	短い	短い
自己学習	E5	適応	適応	適応	適応	適応
検知範囲の幅	B	最大	最大	最大	最大	最大
感度	E1	普通	普通	普通	普通	普通
検知範囲の奥行き	E7	最大	最大	最大	最大	最大

*初期設定

この文書は操作マニュアルに置き換えることや、特別な特質を保障することや、特別な設置や配線された操作マニュアルを参照して下さい。