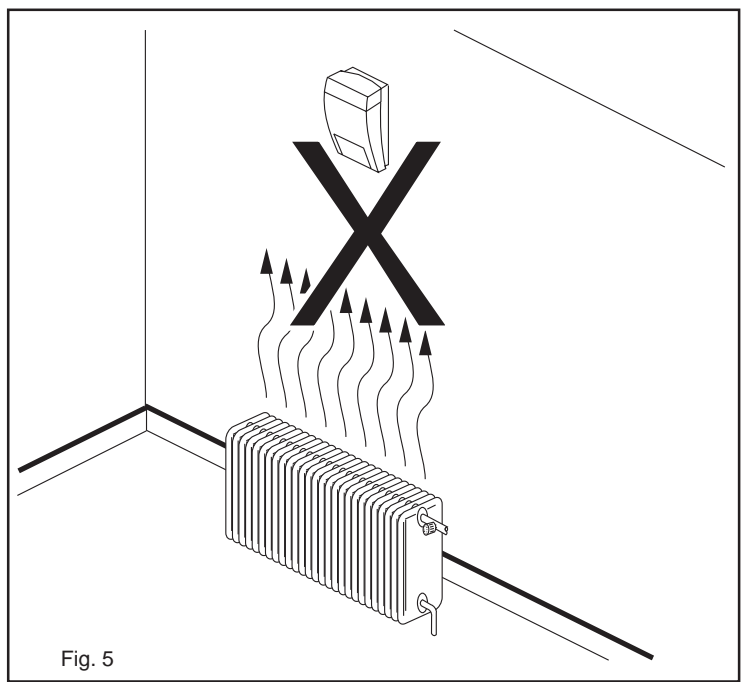
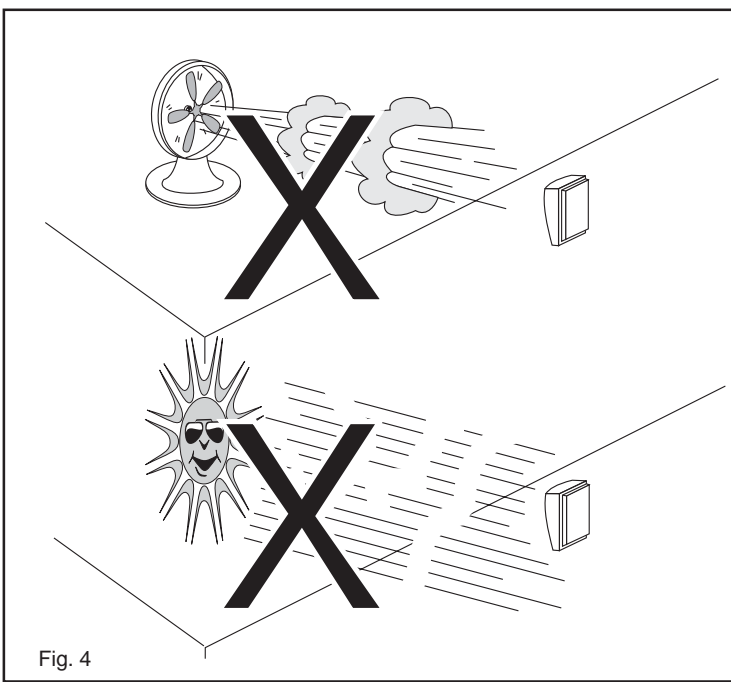
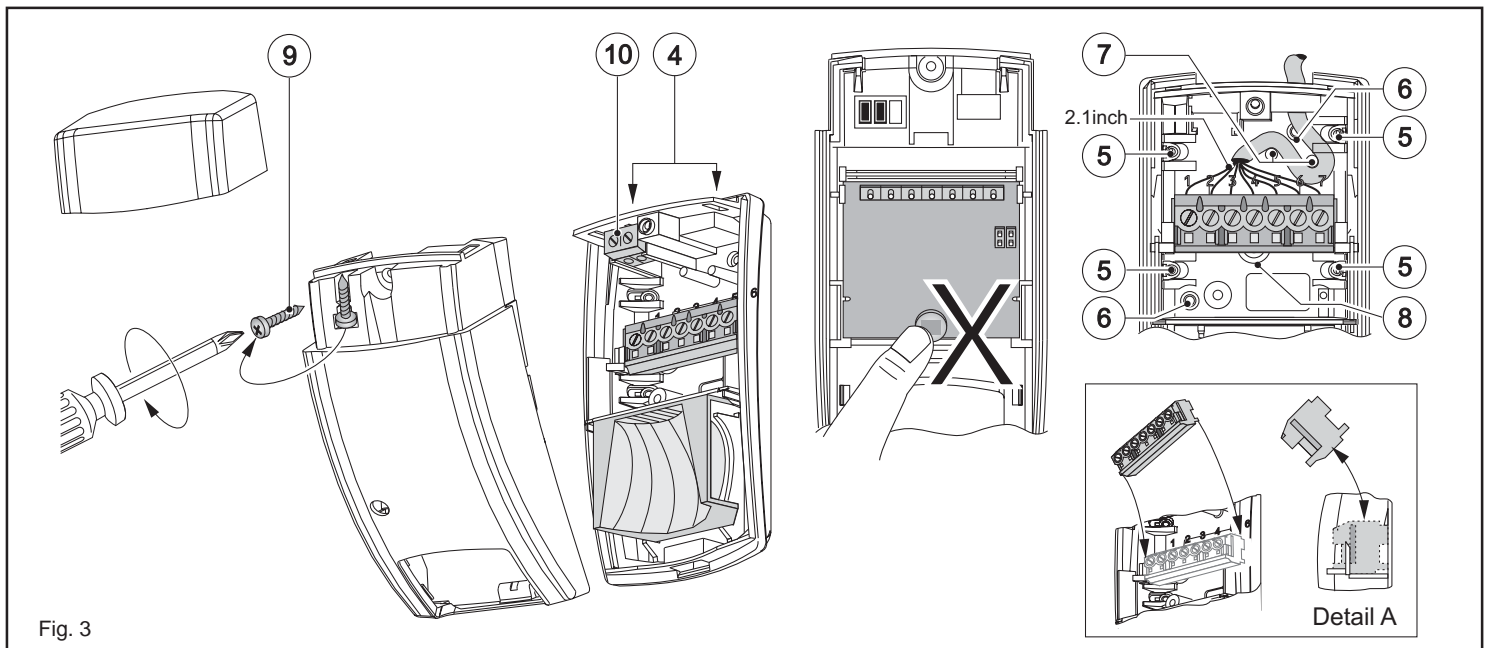
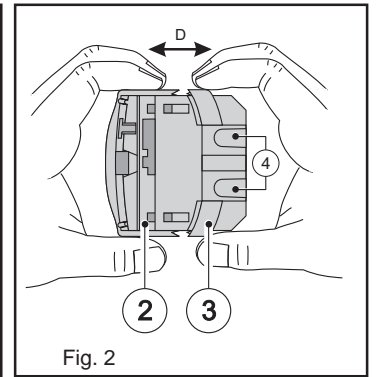
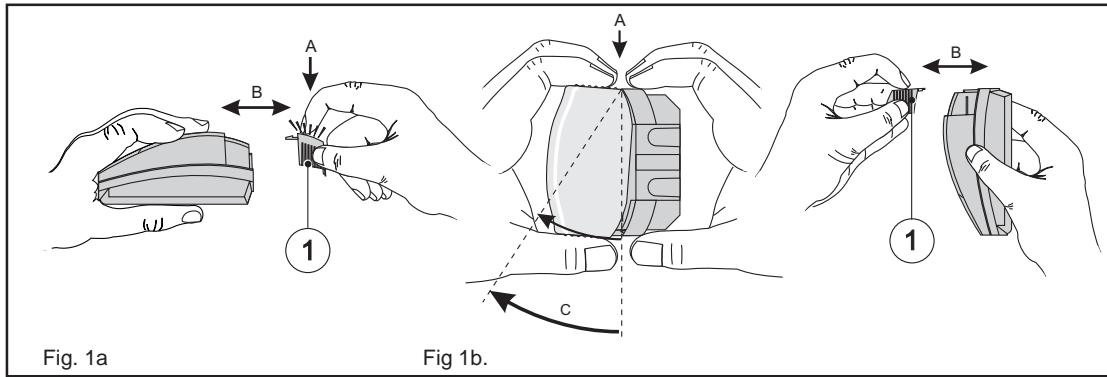




# GE Interlogix

English / Español



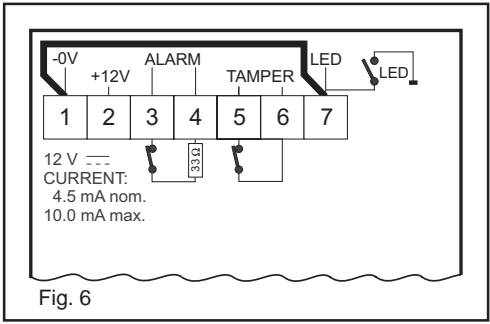
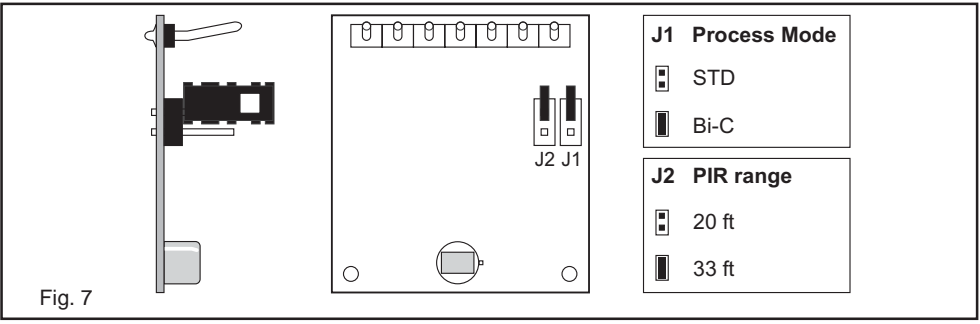
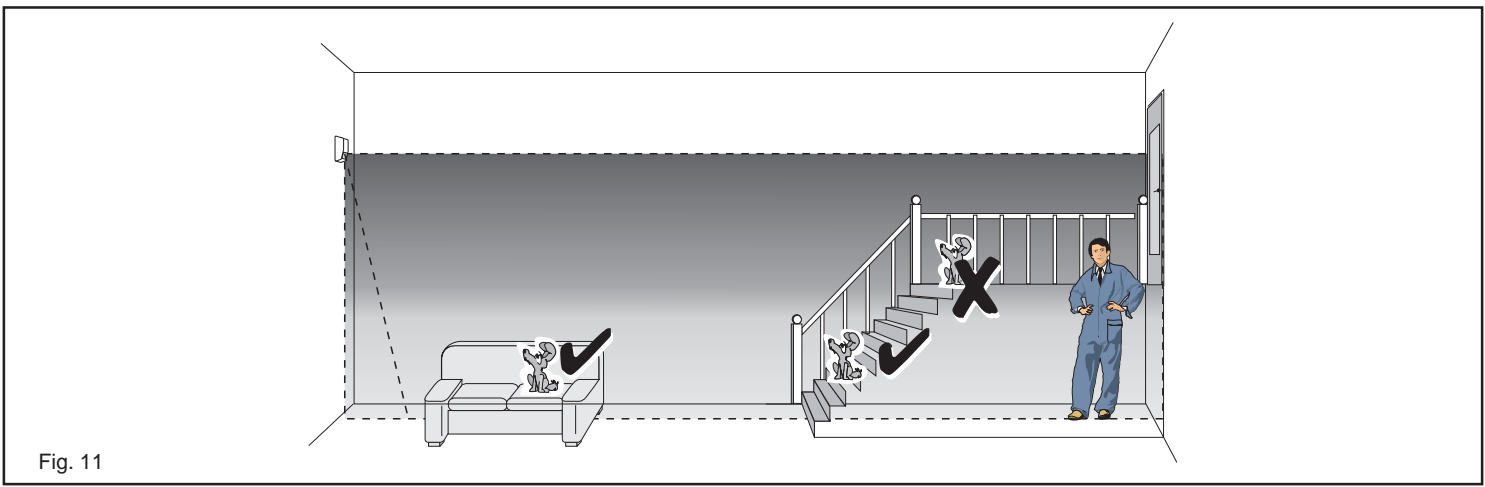
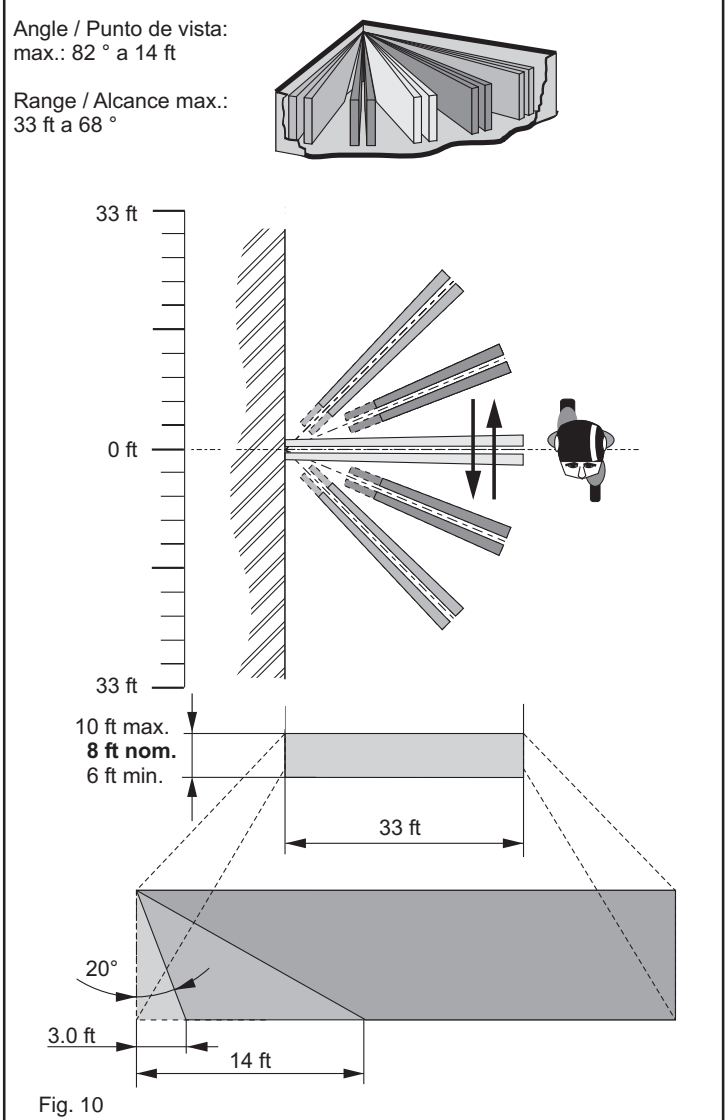
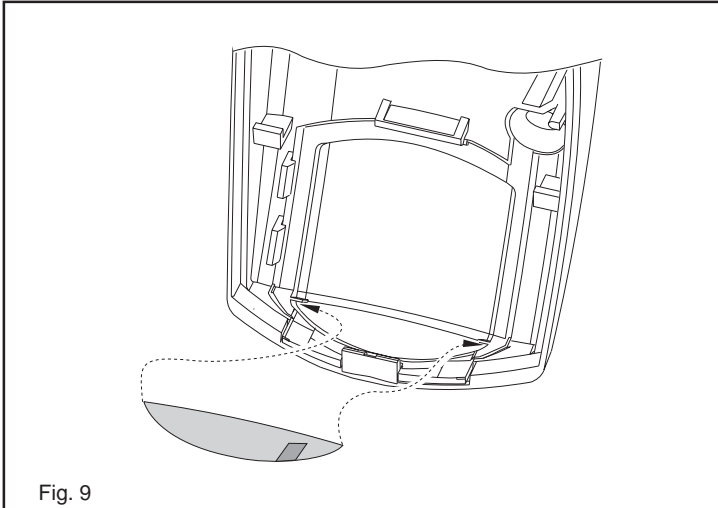
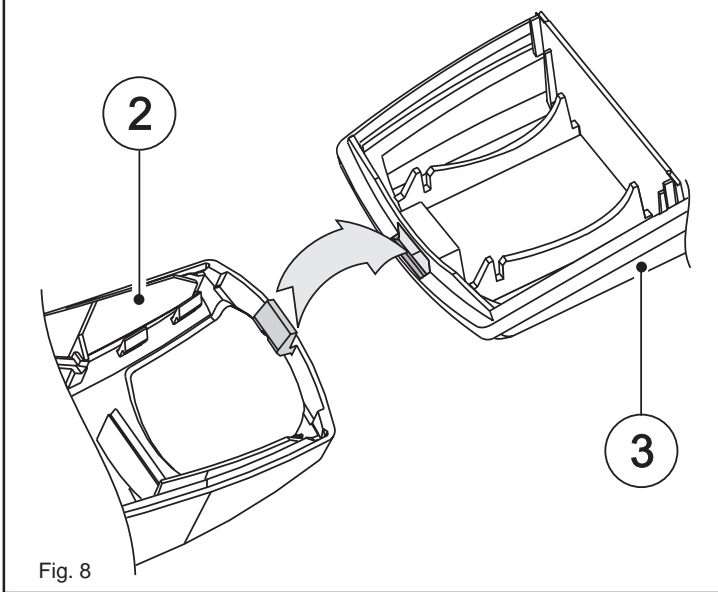


Fig. 6



- J1 Process Mode**
- ☐ STD
  - ▣ Bi-C
- J2 PIR range**
- ☐ 20 ft
  - ▣ 33 ft



## MOUNTING INSTRUCTIONS

- Lift off the insert ① as shown in Figure 1a or 1b. Apply pressure (A) on insert during sliding (B) or turning (C).
- Open the detector ② & ③ (Fig. 2).
- Break out one or both cable entry hole(s) ④ as required (Fig. 2 & 3).
- The detector should be mounted at a height of 7.3 to 10.0 ft (Fig. 10 & 11).
- Select mounting holes for corner ⑤ or flat wall ⑥ mounting (Fig. 3).
- Use the base as a template for marking screw hole locations on the wall.
- Fasten the base to the wall.
- Strip cable for 2.1 inch and pull it through the cable entry hole(s) ④ and strain relief ⑦ (Fig. 3).
- Wire detector as shown (Fig. 6).
- Easier to wire by taking out the connection terminal (Fig. 3; detail A).
- Optional spare terminal ⑧.
- Mounting hole for swivelbracket SB01 ⑨ (Fig. 3).
- Place cover ② in base ③ (Fig. 7), insert screw ⑩ (Fig. 3) and place insert ① (Fig. 1; a & b).

## SITING THE DETECTOR (Fig. 4, 5 & 10)

Install the detector so that the expected movement of an intruder will be across the fields of view. This is the direction best detected by PIR detectors.

Avoid possible false alarm sources such as:

- \* Direct sunlight onto the detector.
- \* Heat sources in a field of view (heaters, radiators, etc.).
- \* Strong air draughts onto the detector (fans, air-conditioning etc.).
- \* Large animals (dogs, over 44 lbs) in a field of view.

GE Interlogix recommends that the detector is regularly (at least once per year) walk tested and checked back at the control panel.

## AP100PI (Fig. 10)

This detector is designed to be immune up to certain size of pets.

Pets up to 44 lbs normally will not cause any problems in standard applications.

Advised minimum mounting height in PI-application: 7.3 ft.

Larger pets can be allowed for by alternative mounting PI-detector upside down at 3 ft from floor.

Pet immunity not verified by Underwriters Laboratories.

## LED FUNCTION AND REMOTE CONTROL OF LED (Fig. 6)

To walk test the detector make sure the wire jumper (from terminal 1 to 7) is on the connector, or terminal 7 is remotely connected to system ground.

## PROGRAMMING THE SENSITIVITY (PROCESS MODE) (Fig. 7)

Sensitivity is programmed according to the position of jumper **J1**.

**STD.** STANDARD SENSITIVITY: Suitable for most wide-angle applications and for single curtain pattern.

**Bi-C.** BI-CURTAIN MODE: In this setting an extra level of processing is applied to provide enhanced stability in the presence of false alarm hazards in smaller areas.

Not suitable for single curtain applications or a range less than 5 ft (Fig. 10) and at high risks.

**Note:** *Bi-Curtain* is used to reduce the possibility of false alarms. It looks for signal verification and requires the intruder to be seen in two curtains for an alarm.

Not to be used in undercrawl and long range application.

## ADJUSTING THE RANGE (Fig. 7)

Adjust the range with jumper **J2** for 20 or 33 ft.

It is important to adjust the sensor correctly for optimum sensitivity.

**Range reduction will reduce PIR-sensitivity in the undercrawl area !**

## AP100PI

### PROCESS MODE

Set the mode at jumper J1.

STD (Standard).

Bi-C (Bi-Curtain).

### PIR RANGE

Set the range at jumper J2.

33 ft = range set to 33 ft.

20 ft = range set to 20 ft.

Always select the appropriate range setting for the dimensions of the to be protected area.

Verify coverage pattern and adjust if required.

When jumper J1 or J2 are not used in a "bridge" situation, the jumpers must be mounted in the upper position.

If not they cause a problem when closing the detector (Fig. 7)

### WINDOW MASK (Fig. 9)

The supplied mask can be fitted to the inside of the window as shown and is used to mask objects which are in the presence or close to (within 5 ft) and directly under the detector.

This disables the part of the curtains looking at the object, whose closeness might otherwise destabilize the detector.

Remove this mask to create undercrawl detection.

### TECHNICAL DATA

TECHNICAL DATA	AP100PI
Input power	9-15 V <sub>DC</sub> (12 V <sub>nom.</sub> )
Peak to peak ripple	2 V (at 12 V <sub>DC</sub> )
Current consumption	
Normal operation	4.5 mA nom.
Alarm	10.0 mA max.
Mounting height	min. 7.3 - max. 10.0 ft
Target speed range	min. 0.6 - max. 10.0 ft/s
Alarm output	100 mA at 28 V <sub>DC</sub>
Tamper output	100 mA at 28 V <sub>DC</sub>
Alarm time	2.5 sec. minimal
Walk test	0 V <sub>DC</sub> to terminal 7
Temperature limit	-14 °F to +131 °F
Relative humidity	30 to 95 %
Size	3.85 x 2.0 x 1.87 inches
Weight	0.33 lbs
Mirror type	5C90D47
Number of zones	5 at 33 ft
View angle	86 °

## INSTRUCCIONES DE MONTAJE

- Retire la tapa ① tal como se muestra en la Figura 1a y 1b. Aplique el presure (A) en la tapa durante resbalar (B) o el dar vuelta (C).
- Abra el detector ② & ③ (Fig. 2).
- Perfore uno o ambos agujeros de entrada de cable(s) ④ según sea necesario (Fig. 2 & 3).
- El detector debe instalarse a una altura de 7,3 a 10 ft (Fig. 10 & 11).
- Seleccione los orificios de montaje en esquina ⑤ o montaje sobre pared ⑥ (Fig. 3).
- Use la base como plantilla para marcar la situación de los agujeros de los tornillos en la pared.
- Sujete la base a la pared.
- Despoje la cubierta de la manguera de cable 2.1 inch e insértelo a través del agujero hecho para la entrada de cable (s) ④ y estírelo en su alojamiento ⑦ (Fig. 3).
- Conecte el detector tal como se muestra (Fig. 6).
- Le resultara mucho mas fácil de conectar sacando los terminales de conexión (Fig. 3; detalle A).
- Opcional de repuesto terminal ⑩.
- Utilice el agujero de montaje ⑧ (Fig. 3) si la instalación requiere la rotula SB01.
- Vuelva a colocar el detector ② en su base ③ (Fig. 7), inserte el tornillo ⑨ (Fig. 3) y coloque la tapa ① (Fig. 1; a & b).

## COLOCACIÓN DEL DETECTOR (Fig. 4,5 & 10)

El procesado doble tecnología de este detector es muy fiable frente a falsas alarmas. No obstante, evite causas potenciales de inestabilidad tales como:

Riesgos del Infrarrojo:

- \* Luz solar directa sobre el detector.
- \* Fuentes de calor en el campo de visión.
- \* Fuertes corrientes de aire sobre el detector.
- \* Animales en el campo de visión.

GE Interlogix recomienda que se efectúe periódicamente (por lo menos una vez al año) un **prueba de condición** con el detector, comprobándolo al mismo tiempo en el panel de control.

## AP100PI (Fig. 10)

Este detector ha sido diseñado para ser inmune a cierto tamaño de mascotas. Pequeños animales, normalmente de hasta 44 lbs, no causarán ningún problema en aplicaciones estándar.

Altura mínima aconsejada del montaje en el Pi-uso: 7,3 ft.

Animales domésticos más grandes pueden ser permitidos para por el Pi-detector alternativo del montaje al revés en 3 ft del piso.

Inmunidad del animal doméstico no verificada por los "Underwriters Laboratories".

## FUNCIONAMIENTO E ACTIVACIÓN REMOTA DEL LED (Fig. 6)

Para realizar la prueba de andado, debemos conectar un puente desde el terminal 1 al 7, para poner el terminal 7 a tierra del sistema.

## PROGRAMACIÓN DE SENSIBILIDAD (PROCESS MODE) (Fig. 7)

Se programa sensibilidad según la posición de puente de conexión **J1**.

**STD. ESTANDARD - APLICABLE EN GENERAL:** para abanico y cortinas.

**Bi-C. AMBIENTE DIFÍCIL:** En este modo, se incluye un nivel extra de procesado que proporciona un incremento de estabilidad para su empleo en áreas de protección reducidas con posibilidad de falsas alarmas.

No conveniente para aplicaciones donde se requiera monocortina o para distancias inferiores a 5 ft (Fig. 10) y a los riesgos de intrusión en altura.

**Nota:** *Bi-cortina* se utiliza para reducir las falsas alarmas. El detector requiere que el intruso atraviese **dos** cortinas para que se produzca una alarma.

## ARREGLAR DE LA COBERTURA (Fig. 7)

Arreglo la detección mediante el puente **J2**, para un alcance inferior a 20 o 33 ft.

Es importante arreglar el sensor correctamente para sensibilidad óptima.

**La reducción de alcance producirá disminución de sensibilidad del PIR en el area de reptado !**

## AP100PI

MODO DE PROCESAMIENTO	ALCANCE IR
Programa el modo con el puente J1.	Programa el alcance con el puente J2.
STD (Normal)	33 ft = alcance a 33 ft
Bi-C (Bi-Cortina)	10 ft = alcance a 10 ft

Seleccione siempre el alcance adecuado para cada área a proteger. Verifique los patrones de cobertura y ajústelos si fuese necesario. Cuando los puentes de conexión J1 o J2 no se usan, la pieza puente debe alojarse en el pin superior para poder permitir el cierre del detector (Fig. 7).

## MÁSCARA DE LA VENTANA (Fig. 9)

La máscara se suministra suelta en la caja del detector y puede ajustar en el de la ventana como se muestra en la Figura usándose para enmascarar objetos que estén dentro de una cobertura cercana (dentro de 5 ft) directamente bajo el detector. Esto desactiva parte de las cortinas que miran al objeto cuyo proximidad puede desestabilizar el detector. No utilice la máscara para detectar intrusiones que puedan producirse reptando.

## DATOS TÉCNICOS

DATOS TÉCNICOS	AP100PI
Alimentación	9-15 V <sub>DC</sub> (12 V <sub>nom.</sub> )
Tensión de rizado	2V (a 12 V <sub>DC</sub> )
Consumo	
En reposo	4,5 mA nom.
En alarma	10,0 mA máx.
Altura de instalación	Mín. 7,3 - el max. 10,0 ft
Velocidad del cuerpo detectada	Mín. 0,6 - el max. 10.0 ft/s
Contactos de alarma	100 mA a 28 V <sub>DC</sub>
Contactos antisabotaje	100 mA a 28 V <sub>DC</sub>
Tiempo en alarma	2,5 sec. mínimo
Prueba de condición	0 V <sub>DC</sub> en terminal 7
Límite temperatura	-14 °F a +131°F
Humedad relativa	30 a 95%
Dimensiones	3.85 x 2.0 x 1.87 inches
Peso	0.33 lbs
Tipo de espejo	5C90D47
Número de zonas	5 a 33 ft
Angulo cobertura	86 °