

Manual de instalação do Pan & Tilt e “Decoder”

Este manual aborda os procedimentos necessários para efetuar a instalação correta dos produtos “Pan & Tilt” e “Decoder” da empresa Datacabos Soluções em Conectividade.

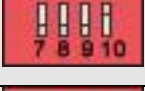
Sumário

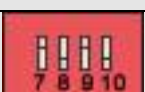
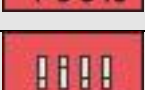
1. Características do “Decoder”	4
2. Protocolos	4
3. Instalação	5
3.1. Conhecendo as entradas de movimento do “Pan & Tilt” e “Decoder”:	5
3.2. Instalação:	6
3.3. Colocando os contatos no Pan & Tilt:	8
3.4. Conferindo a instalação:	9
3.5. Instalando o “Decoder” na câmera:	11

1. Características do “Decoder”.

Voltagem	220V _{CA} +- 10%
Corrente	150mA
Temperatura de operação	Temperatura -30°C / +70°C
Tempo de duração do produto	8 anos
Voltagem enviada para o “Pan&Tilt”	24V _{CA} /220V _{CA}
Saída de alimentação para a câmera (opcional)	12V _{DC} 600mA
Protocolo de conexão	RS-485

2. Protocolos.

Número	Números correspondentes ao painel Pelco 7 8 9 10	Protocolo de sinal	Velocidade (baud rate)
1		Pelco-D	2400
2		Pelco-D	2400(common)
3		Pelco-P	9600
4		KRE-301	9600
5		CCR-20G	4800
6		SANTACHI	9600
7		LILINI016	9600
8		LILINI016	9600

9		KALATEL	4800
10		V1200	9600
11		PANASONIC	9600
12		RM110	2400
13		YAAN	4800

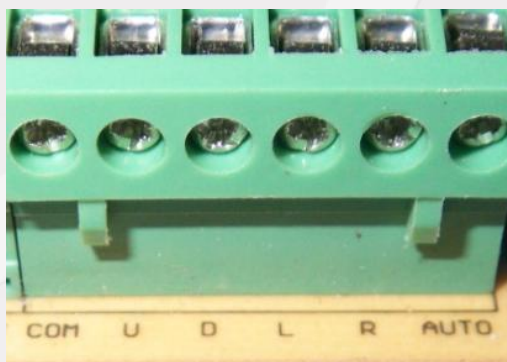
NOTA: Os contatos de 1 a 7 e de 11 a 12 não devem ser alterados. Nossas câmeras trabalham com o protocolo PELCO-D e o “Decoder” deve estar de acordo com o protocolo da câmera.

3. Instalação.

3.1. Conhecendo as entradas de movimento do “Pan & Tilt” e “Decoder”:



Entradas de movimentação do “Pan&Tilt”
COM: contato
UP: movimentar-se para cima
Down: movimentar-se para baixo
Left: movimentar-se para esquerda
Right: movimentar-se para direita
Auto: movimentação automática



Entradas de movimentação do “Decoder”

COM: contato

UP: movimentar-se para cima

DOWN: movimentar-se para baixo

LEFT: movimentar-se para esquerda

RIGHT: movimentar-se para direita

AUTO: movimentar-se para cima

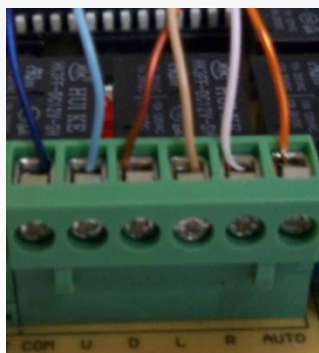
RS-485+: Contato do “Decoder” com a câmera

RS-485-: Contato do “Decoder” com a câmera

3.2. Instalação:

Separe 3 pares do cabo UTP para colocar nas entradas de movimentação do “Decoder” e 1 par para colocar nas entradas do protocolo RS-485, conforme figura abaixo.

Nota: As ligações do Pan & Tilt devem estar de acordo com as ligações do “Decoder”.



Comandos Pan & Tilt

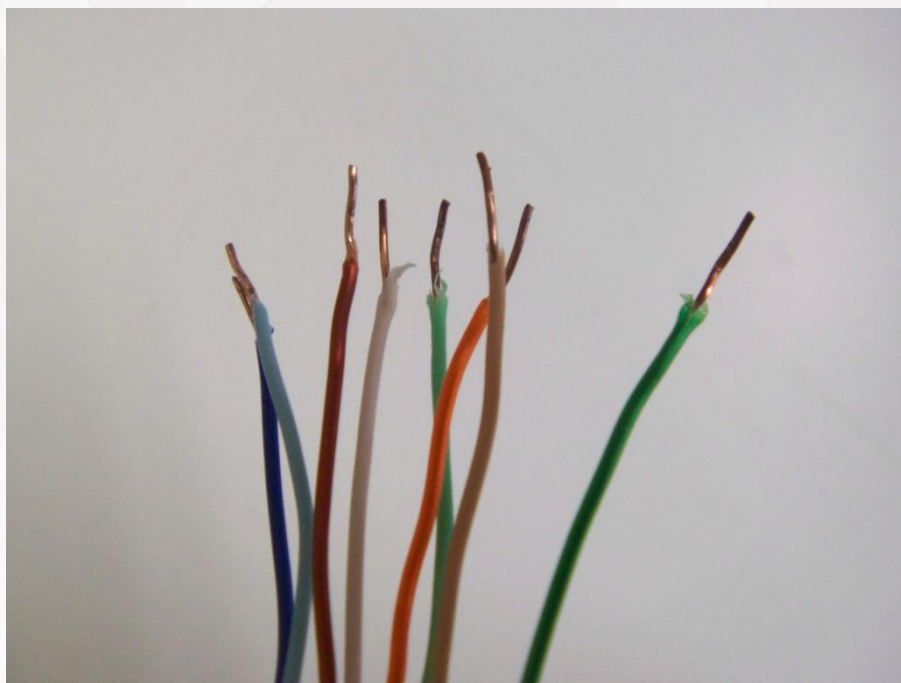


Protocolo RS-485

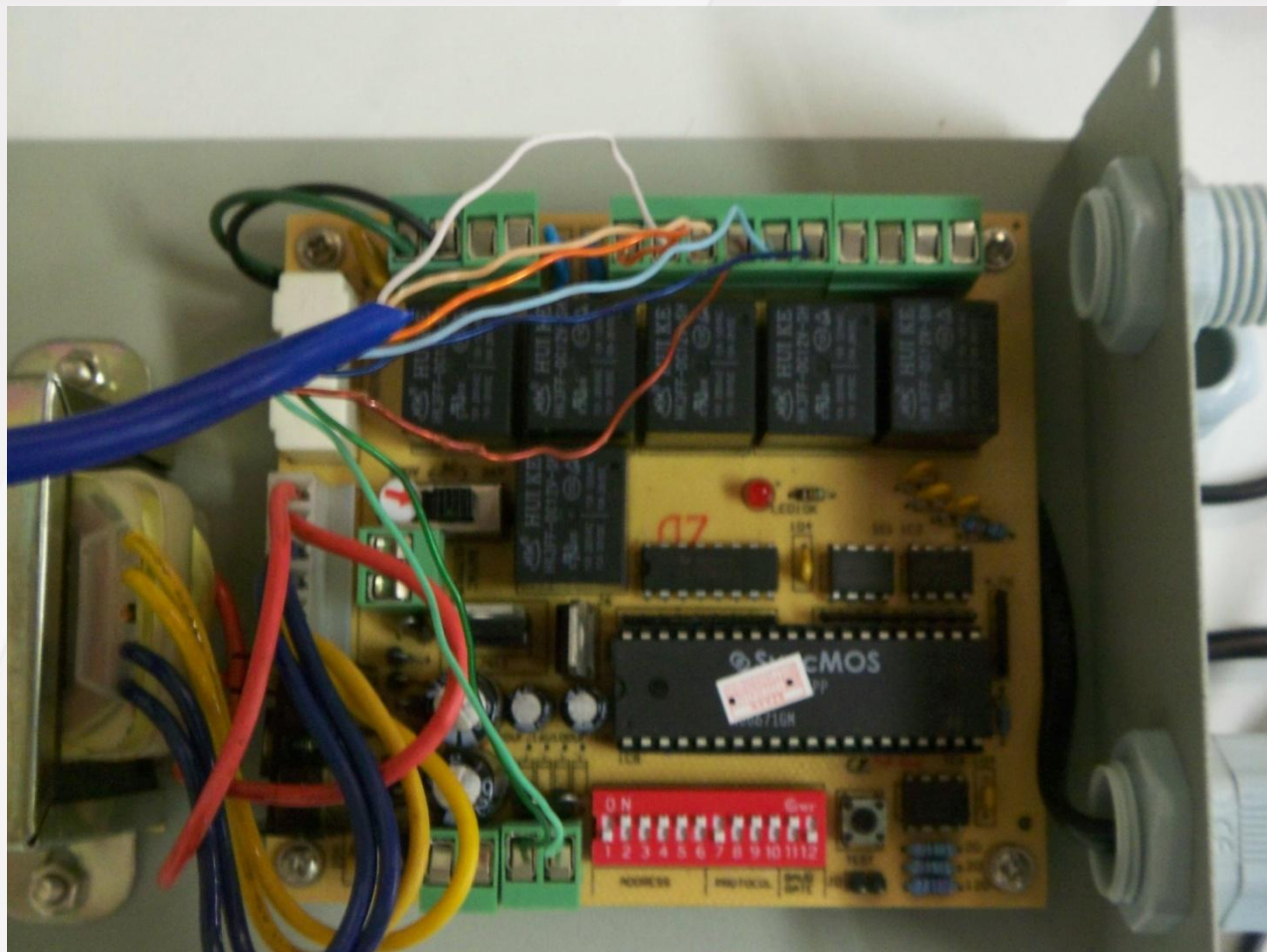
Não existe um padrão de cores do cabo UTP referente aos comandos do “Decoder”, o importante é os movimentos do “Decoder” estarem de acordo com os do “Pan & Tilt”. Nas imagens acima esta sendo usada as seguintes cores referente as posições:

Entradas de movimentação do “Decoder”
Azul: COM
Azul Claro: UP
Marrom: DOWN
Creme: LEFT
Branco: RIGHT
Laranja: AUTO
Verde: RS-485+
Verde Claro: RS-485-

Nota: As pontas do cabo UTP devem estar TODAS decapadas conforme figura abaixo:

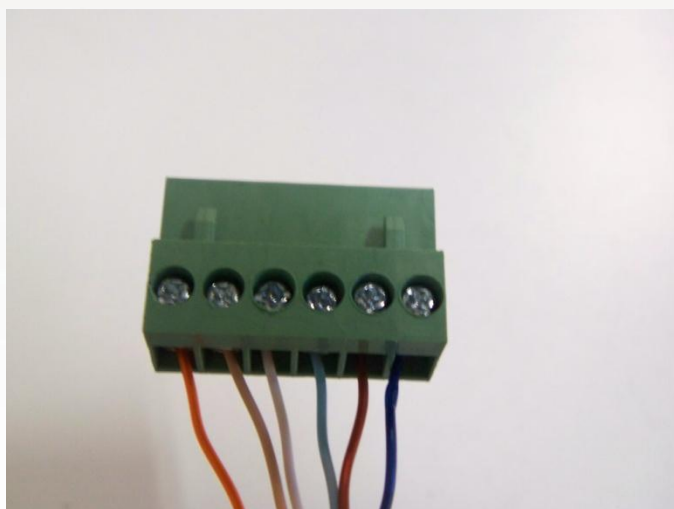


Os cabos devem estar posicionados conforme figura abaixo (A ordem das cores não influencia no funcionamento do dispositivo):



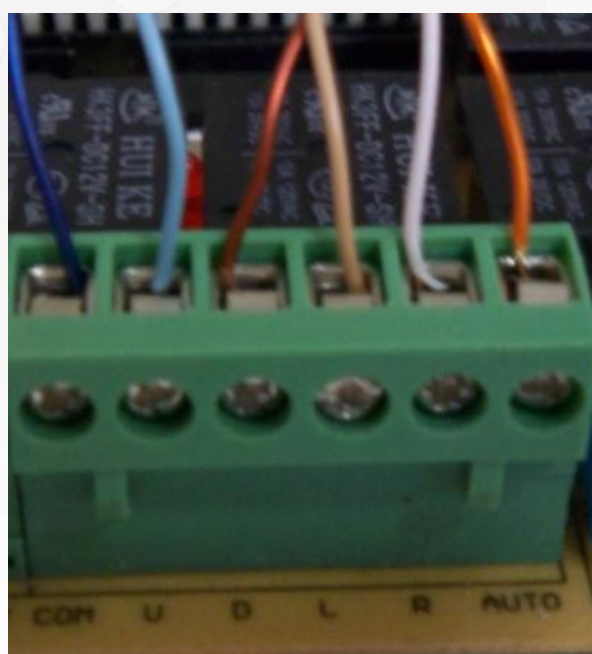
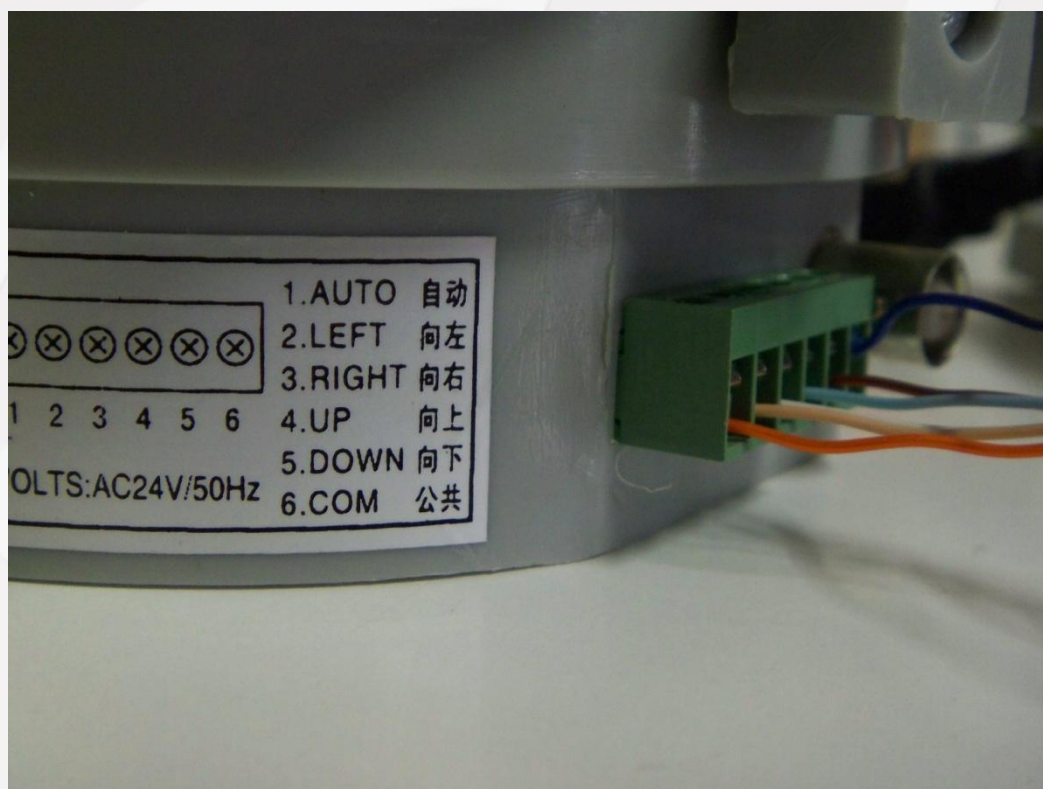
3.3. Colocando os contatos no Pan & Tilt:

A entrada dos contatos pode ser destacada, facilitando a colocação dos cabos UTP.

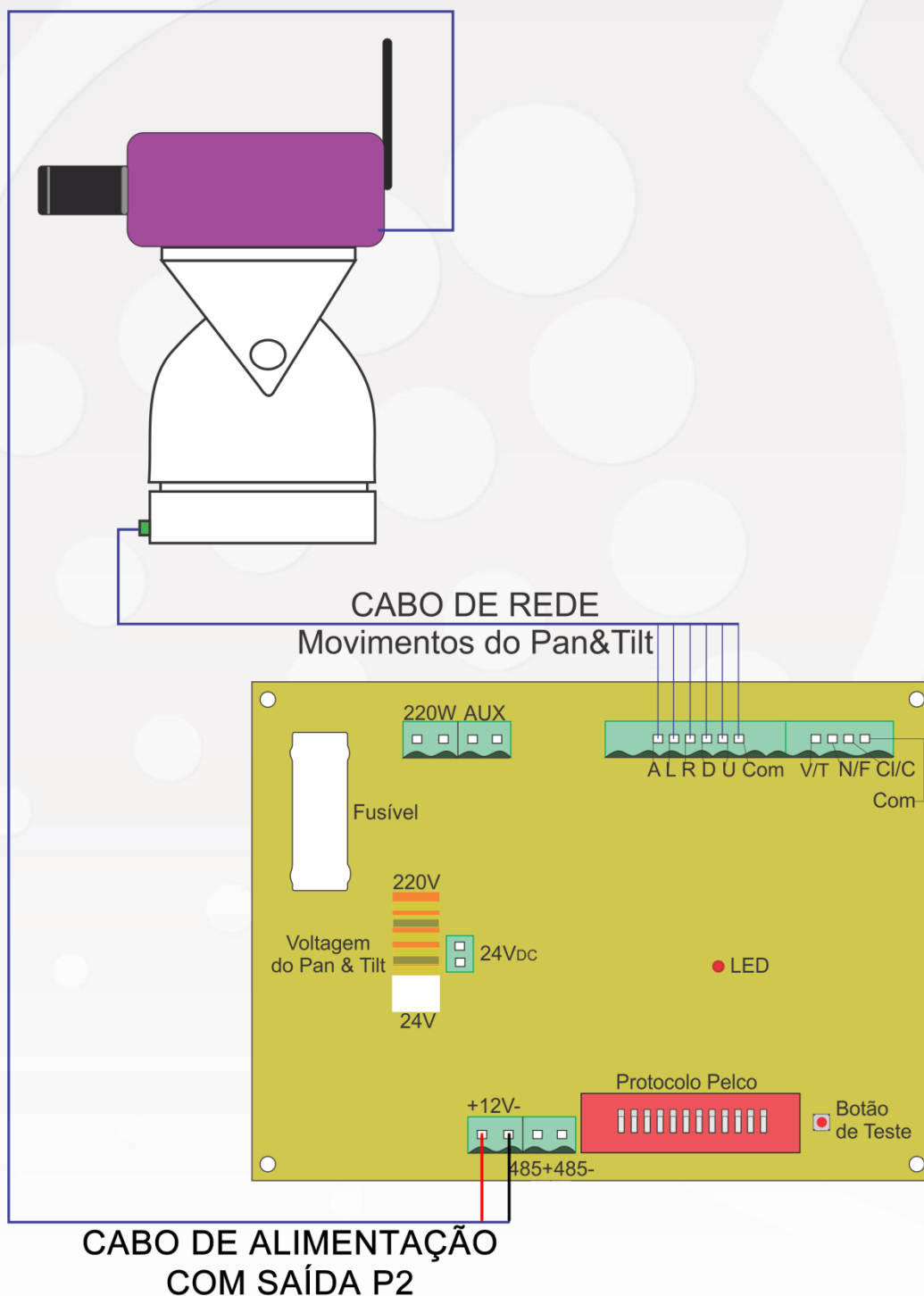


3.4. Conferindo a instalação.

Confira se a posição dos cabos no “Pan & Tilt” conferem com as posições do “Decoder”, conforme figura abaixo:



NOTA: A câmera pode ser alimentada pelo “Decoder” utilizando um cabo de alimentação nas 2 entradas de 12V. É necessário fazer a medição de pólos positivo e negativo na entrada de alimentação da câmera para fazer a ligação entre o “Decoder” e o dispositivo conforme figura abaixo (**Caso ocorra inversão nos fios o aparelho será danificado perdendo sua garantia**).



3.5. Instalando o “Decoder” na câmera.

Ao instalar o “Decoder” no “Pan&Tilt”, utilize as pontas verde do protocolo RS-485 e conecte na câmera conforme as figuras abaixo:



Nota: Caso o “Pan&Tilt” não funcione com a câmera, inverta a posição dos cabos verde referente ao protocolo RS485 e verifique se a velocidade e protocolo do “Pan&Tilt” estão ajustas no SOFTWARE CLIENT para PELCO-D Bit-rate 2400.