

Herkules 2

工业门微波移动探测器

使用说明

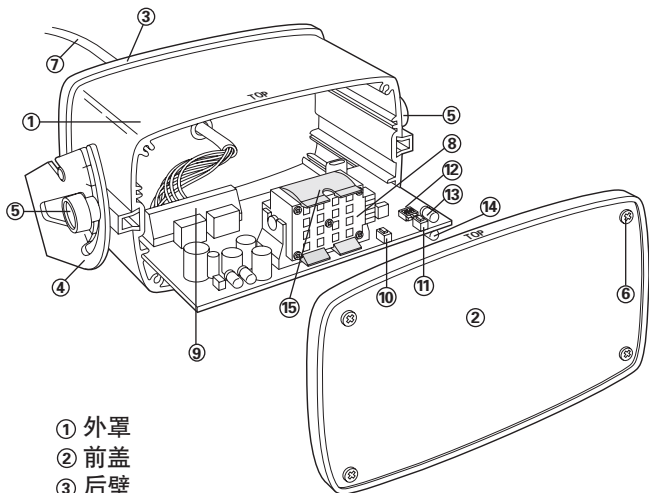
1 安全指示



该装置只可通过经电气分离的保护性低压系统进行操作。该装置只可由厂商打开和修理。请勿接触本探测器的任何电子元件。

2 探测器描述

Herkules 2
工业门微波移动探测器



- ① 外罩
- ② 前盖
- ③ 后壁
- ④ 安装托架
- ⑤ 紧固件
- ⑥ 盖用螺钉
- ⑦ 8-pin 电缆
- ⑧ 微波平面模块
- ⑨ 螺钉端子

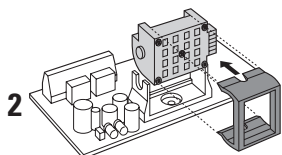
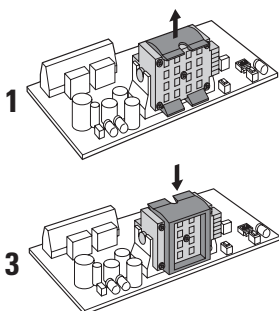
- ⑩ 按键 X
- ⑪ 按键 Y
- ⑫ 选址开关
- ⑬ 红色LED
- ⑭ 绿色LED
- ⑮ 固定夹

3 安装

3.1 安装前的准备

扫描场形状: 选择使用窄扫描场或宽扫描场。须将固定夹用于宽扫描场。

注释: 固定夹适用的最大安装高度为 4 m。交付后不可直接安装固定夹(它贴在天线的后部)

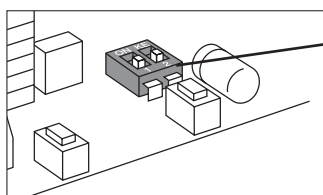


注意事项:
正确安装固定夹

4 如果该装置已连接好, 切断电源约 5 秒钟。

5 安装完成后, 使用遥控器 (B+1) 开启宽扫描场。

选址: 应为每个传感器分配一个地址 (使用 DIP 开关分配地址 1-4, 使用遥控器分配地址 1-7)。当多个传感器在遥控范围内时, 需要为其分配不同的地址。



地址 1*	打开
地址 2*	打开
地址 3*	打开
地址 4*	打开

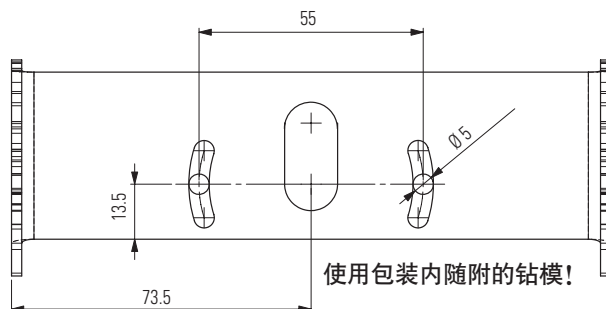
*出厂设置

使用遥控器 (F+8+5...7) 设置其它地址 5、6+7

3.2 机械安装

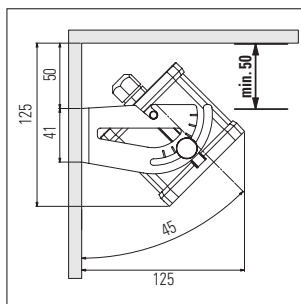


- 必须将该探测器牢固的安装平坦的平面上 (消除振动)。
- 避免其它物体 (如植物, 旗, 扇面等) 遮挡探测区域
- 避免传感器因防护盖/牌子遮挡而模糊
- 避免将荧光灯放置在靠近探测区域的地方。
- 将该装置安装在工业门的中上部。

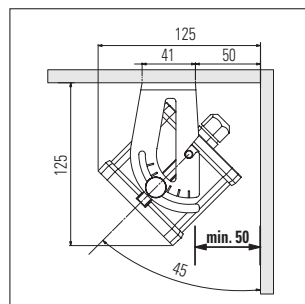


1. 将钻模固定到墙或天花板上, 按照规定的要求钻孔。
2. 使电缆穿过安装托架上的开口, 确保足够的配线长度。
3. 旋紧安装托架。
4. 将探测器挂到安装托架上, 调整探测器的角度。标准角度: 30°
5. 按照电路板连接电缆。

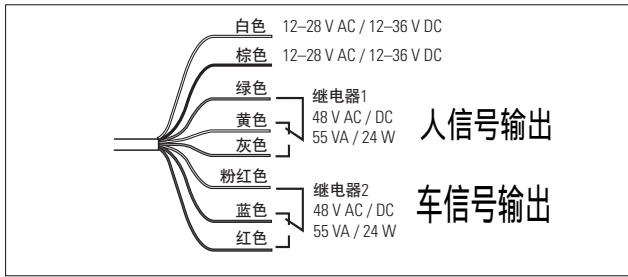
墙上的安装



天花板上的安装



3.3 电气连接



4 设置

4.1 接通电源和出厂设置

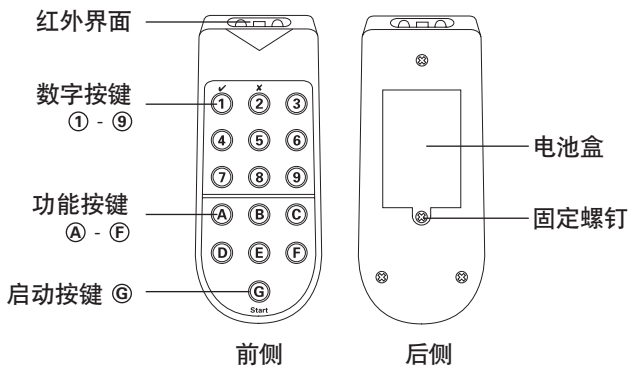
接通电源后，红色 LED 显示“启动”并闪烁。

出厂设置适用于以下情况：

- 安装高度 4.0-4.9 m
- 继电器保持间隔 2 秒
- 慢动作探测关闭
- 区别人和车辆的运动
- 交叉交通优化关闭
- 探测移向探测器的运动 (向前)

使用遥控器 (A+9) 可随时恢复出厂设置。

4.2 连接遥控器



按下遥控器上的 G 按键，如果连接成功，G 按键和 1-7 中的任意数字按键会变亮 (探测器地址)

如果 G 按键闪烁，表示连接不成功。

- 将遥控器靠近探测器，并对准探测器按下按键。
- 检查遥控器的电池

一般情况下：

遥控器上的按键闪烁，表示 Herkules 2 尚未存储要执行的设置
遥控器上的按键恒稳发亮，表示 Herkules 2 已接受并存储了相关数据。

4.3 配置模式

只有当探测器处于配置模式时，才能建立遥控器和 Herkules 之间的连接。开启探测器的同时，已开启配置模式。最后设置完成 30 分钟后，配置模式将被自动解除。

通过以下任意方法，开启配置模式：

- 按下探测器上的任意按键 (按键 x 或 y)
- 断开电源
- 使用遥控器访问代码

如果遥控器已事先存储访问代码，那么您只能使用遥控器开启配置模式 (请参阅访问代码)

1. 按下启动按键 G
→ G 按键和 1-7 中的任意按键变亮
2. 按下 C 按键，然后按下 9 按键
→ C 按键和 1 按键变亮
→ 已打开访问代码功能
3. 输入 4 位数的代码 (代码范围 1111-9998)
4. 按下 C 按键
→ C 按键和 1 按键变亮
→ 配置模式已开启
→ 探测器已准备好进行设置
→ 如果 C 按键和 2 按键变亮，表示代码不正确。
→ 从第 1 步开始，重新启动。

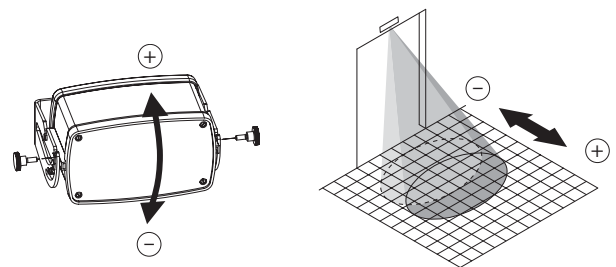
4.4 重要设置

1. 选择较放大等级 (C+1...8)
2. 如果安装高度不同于出厂设置，设置安装高度 (F+4+1...7)



注意事项: 如果安装高度设置不正确，探测器将无法正常运行。

3. 设置扫描场大小 (D+1...9)，使用倾角 0-90°，每次 15° (如果需要)



4.5 探测器显示

启动阶段

红色 LED	启动过程中闪烁几次，开始较慢，之后较快
--------	---------------------

配置

绿色 LED	通过闪烁频率显示参数 (功能编号)。
红色 LED	通过闪烁频率显示参数等级。

操作

绿色 LED	探测到结果时变亮，开启继电器 2
绿色 LED	在 SMD 扫描场探测到结果时闪烁
红色 LED	探测到结果时变亮，开启继电器 1

说明

SMD = 慢动作探测

一打开工业门便可探测到细小的 (准静态) 动作。在设定的监控周期内，不再有记录活动时，方可关闭工业门。

CTM = 交叉传输掩护

CTM 可以防止门因为移动或路过并非想要穿过工业门的车辆或人而不经意打开。

P/V 标识

使用本功能，可以选择是否根据探测的人或车辆单独转换继电器输出 (请参阅继电器参数设置表)








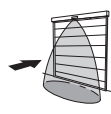
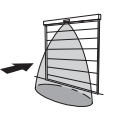
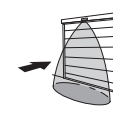
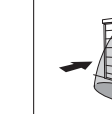
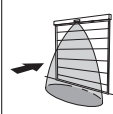
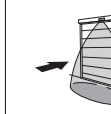
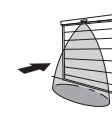





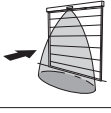
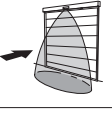
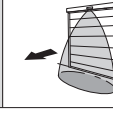
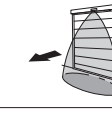
4.6 设置概述

放大功能(请参阅第 5.9 章)

按键	C+1 标准	C+2 前面	C+3 侧面	C+4 灵敏性	C+5* 标准	C+6 前面	C+7 侧面	C+8 灵敏性
物体探测	所有				人/车辆标识, 不探测人			
工业门类型	标准	标准	高速工业门	标准	标准	标准	高速工业门	标准
应用	标准	主交通前侧	高速工业门	探测低速物体	标准	主交通前侧	高速工业门	探测低速物体
B: 宽扫描场	等级 2 关闭	等级 2 关闭	等级 2 关闭	等级 2 关闭	等级 2 关闭	等级 2 关闭	等级 2 关闭	等级 2 关闭
D: 扫描场大小	等级 6	等级 6	等级 6	等级 8	等级 6	等级 6	等级 6	等级 8
E+1: 方向识别	等级 1 向前	等级 1 向前	等级 1 向前	等级 1 向前	等级 1 向前	等级 1 向前	等级 1 向前	等级 1 向前
E+2: 继电器参数 设置	等级 5 R2:向前 R1:向后	等级 5 R2:向前 R1:向后	等级 8 R2:向前 R1:向后	等级 5 R2:向前 R1:向后	等级 1 R2:人 R1:车辆	等级 1 R2:人 R1:车辆	等级 6 R2:- R1:车辆	等级 1 R2:人 R1:车辆
F1: 继电器保持 间隔	等级 4 2 s	等级 4 2 s	等级 4 2 s	等级 4 2 s	等级 4 2 s	等级 4 2 s	等级 4 2 s	等级 4 2 s
F3: SMD	等级 1 关闭	等级 2 弱	等级 1 关闭	等级 8 强	等级 1 关闭	等级 2 弱	等级 1 关闭	等级 8 强
F4: 安装高度	等级 4 4.0-4.9m	等级 4 4.0-4.9m	等级 4 4.0-4.9m	等级 4 4.0-4.9m	等级 4 4.0-4.9m	等级 4 4.0-4.9m	等级 4 4.0-4.9m	等级 4 4.0-4.9m
F5: 交叉传输	等级 1 关闭	等级 6 中	等级 1 关闭	等级 2 弱	等级 1 关闭	等级 6 中	等级 1 关闭	等级 2 弱
F6: 数字过滤功 能	等级 2 关闭	等级 2 关闭	等级 2 关闭	等级 2 关闭	等级 2 关闭	等级 2 关闭	等级 2 关闭	等级 2 关闭
F7: SMD-扫描场	等级 1 小	等级 5 中	等级 1 小	等级 5 中	等级 1 小	等级 5 中	等级 1 小	等级 5 中
F8: 地址	通过 DIP 开关	通过 DIP 开关	通过 DIP 开关	通过 DIP 开关	通过 DIP 开关	通过 DIP 开关	通过 DIP 开关	通过 DIP 开关

*出厂设置

继电器参数设置(请参阅第 5.13 章)

E+2	1	2	3	4	5	6	7	8
应用	标准				高速工业门			
继电器 2 (绿色 LED)								
								
继电器 1 (绿色 LED)								
								



转换探测车辆



转换探测人



转换探测方向
(E+1+)



转换探测方向
(E+1+1 或 E+1+2)

使用«Reglobeam»遥控器设置个别参数

参数	按键代码	等级	简要说明
请求访问代码	C+9	显示 1 显示 2	已保存代码 无代码
设置代码 输入代码 删除代码	C+9	XXXX+C XXXX+C 9999+C	代码范围 1111-9998, 按下按键 C 确认 输入所选代码, 并按下按键 C 确认 删除代码
地址设置	F+8		查询目标地址
		5-7	设置地址 5-7
		9	通过 DIP 开关读入地址
放大功能	C	1-8	请参阅放大功能表
安装高度	F+4	1	2.0 – 2.4 m
		2	2.5 – 2.9 m
		3	3.0 – 3.9 m
		4*	4.0 – 4.9 m
		5	5.0 – 5.9 m
		6	6.0 – 6.9 m
		7	7.0 m
扫描场大小	D	1-3	小
		4-6*	中
		7-9	大
继电器保持间隔	F+1	1	0.2 s
		2	0.5 s
		3	1.0 s
		5	5.0 s
		4*	2.0 s
		5	5.0 s
方向识别	E+1	1*	向前
		2	向后
		3	向前和向后
继电器参数设置	E+2	1*	标准工业门, 区别人和车辆
		2	标准工业门, 不探测人
		3	标准工业门, 不探测车辆
		4	标准工业门, 探测人和车辆, 输出相同
		5	标准工业门, 探测人和车辆, 输出方向分离
		6	高速工业门, 不探测人
		7	高速工业门, 探测人和车辆, 输出相同
		8	高速工业门, 探测人和车辆, 输出方向分离
CTM 交叉传输掩护	F+5	1*	关闭
		2-3	低
		4-6	中
		7-9	高
宽扫描场	B	1	打开
		2*	关闭
慢动作探测	F+3	1*	关闭
		2	0.5 s
		3	1.0 s
		4	1.5 s
		5	2.0 s
		6	0.5 s
		7	1.0 s
		8	1.5 s
		9	2.0 s
SMD 扫描场大小	F+7	1*-3	小
		4-6	中
		7-9	大
数字过滤功能	F+6	1	打开
		2*	关闭
手动打开工业门	A	1	关闭两个继电器
		2	打开继电器 1
		3	打开继电器 2
退出配置模式	A	4	
复位	A	9	重新初始化

*出厂设置

5 功能和设置说明

5.1 遥控器简介

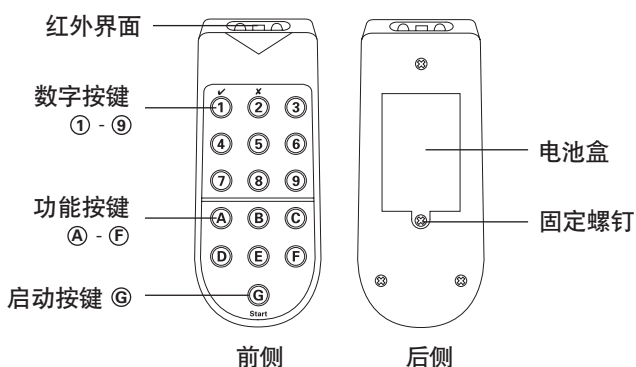
通过 Reglobeam 遥控器，您可以在地面上设置 Herkules 2，简单而又方便。Reglobeam 遥控器与 Herkules 2 之间的数据传输是双相的，即数据可以传入和传出遥控器。遥控器上的红外界面可确保数据的正常传输。设置之后，该 Reglobeam 遥控器可立即重复调整的数值，并显示这些数值，以方便控制。这可以确保安全准确的设置。

5.2 «Reglobeam» 遥控器的功能

该«Reglobeam» 遥控器利用功能和数字按键组合发挥作用。根据第 4.2 章中的说明，正确使用该遥控器。

Reglobeam 遥控器上的按键闪烁，表示数据还没有传输完毕。避免红外界面直接暴露在阳光或其它光源下。

5.3 «Reglobeam» 遥控器的结构

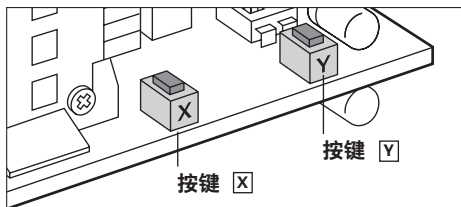


5.4 配置模式

只有当探测器处于配置模式时，才能建立遥控器和 Herkules 之间的连接。开启探测器的同时，已开启配置模式。安全起见，探测器最后设置完成 30 分钟后，配置模式将被自动解除。按下按键 A+4，可随时退出配置模式。

通过以下任意方法，可开启配置模式：

a) 按下探测器上的按键 X 或按键 Y



b) 重新启动探测器 (切断电源电压)

c) 使用遥控器访问代码

5.5 建立连接

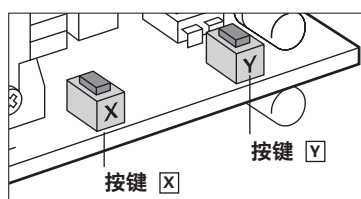
按下 Reglobeam 遥控器上的启动按键 G

- 如果连接成功，按键 G 和 1-7 中的任意按键将变亮 (探测器地址)。
- 如果按键 G 闪烁，表示尚未建立连接。
- 将遥控器靠近探测器，并对准探测器，按下按键。
- 检查 Reglobeam 遥控器的电池。
- 如果 Reglobeam 遥控器上的所有按键均为变亮，更换电池。
- 如果按键 G 和 1-7 中的任意按键均变亮，而您有无法进行进一步的设置，这表示您尚未开启配置模式。

有关个别参数和放大等级设置的概述，请参阅第一部分 (4.6)

注释: 必须在 30 分钟内进行设置，如果在这 30 分钟内您没有进行设置，那么您需要重新开启设置模式 (按下按键 G)。

5.6 通过按键配置



步骤
同时按下按键 X 和 Y，
进入适当的模式

主模式:
同时按住按键 X 和 Y 2秒
→ 绿色 LED 变亮后，释放按键

辅助模式:
同时按住按键 X 和 Y 4秒
→ 红色 LED 变亮后，释放按键

复位:
同时按住按键 X 和 Y 8秒
→ 绿色和红色 LED 均变亮后，释放按键

模式	参数 (按键 X)	功能编号	等级按键 Y
主模式	放大等级	1	1-8
	安装高度	2	1-7
	继电器参数设置	3	1-8
	扫描场大小	4	1-9
辅助模式	继电器保持间隔	1	1-5
	方向识别	2	1-3
	交叉传输掩护	3	1-9
	宽扫描场	4	1-2
	SMD 等级	5	1-9
	SMD 扫描场大小	6	1-9
	数字过滤功能	7	1-2

更改功能
按下按键 X，每按一次数值将增加 1 (功能编号)。当到达最后功能时，再按一次按键，设置将跳回第一个功能。绿色 LED 将指示开启的功能编号。

更改等级
按下按键 Y，每按一次数值将增加 1 (等级)。当达到最后等级时，再按一次按键，设置将调回第一等级。

退出设置模式
同时按下按键 X 和 Y，退出设置模式。

5.7 调整探测器

具体设置如下所示:

例如, D+... 遥控器菜单
 例如, P.1... 按键主设置模式, 功能编号 1
 例如, S.3... 按键辅助设置模式, 功能编号 3

5.8 安装高度 F+4

F+4+1...7 P.2+1...7 (按键)

1 = 2.0 到 2.4 m 5 = 5.0 到 5.9 m
 2 = 2.5 到 2.9 m 6 = 6.0 到 6.9 m
 3 = 3.0 到 3.9 m 7 = 7.0 到 7.9 m
 4 = 4.0 到 4.9 m

如果安装高度不同于出厂设置, 有必要对其进行调整。

5.9 舒适功能 C

通过这些预先设定的设置, 您可以快速而又简便的配置您的系统, 达到标准应用要求。

遥控器	功能	按键
C+1	标准, 探测所有物体	P.1+1
C+2	传输前侧, 探测所有物体	P.1+2
C+3	高速工业门, 探测所有物体	P.1+3
C+4	探测慢动作, 包括所有物体	P.1+4
C+5	标准, 区别人和车辆	P.1+5
C+6	正面传输, 区别人和车辆	P.1+6
C+7	高速工业门, 不探测人	P.1+7
C+8	探测慢动作, 区别人和车辆	P.1+8

注释: 不再更改参数时, 所选的放大功能将被重述并显示。有关详细介绍, 请参阅 4.6 中的放大功能表。

5.10 扫描场大小 D

D+1...9 P.4+1...9 (按键)
 等级 1 (小扫描场) 到 9 (大扫描场)
 有关扫描场大小的详细介绍, 请参阅技术数据。

5.11 继电器保持间隔 F+1

F+1+1...4 S.1+1...5 (按键)

1 = 0.2 s
 2 = 0.5 s
 3 = 1.0 s
 4 = 2.0 s
 5 = 5.0 s

只有在其它功能完成之后, 方可启动继电器保持间隔(延时)。

5.12 方向识别 E+1

遥控器	功能	按键
E+1+1	向前, 向探测器移动	S.2+1
E+1+2	向后, 远离探测器移动	S.2+2
E+1+3	向前和向后	S.2+3

5.13 继电器参数设置 E+2

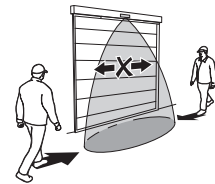
遥控器	功能	按键
E+2+1	标准工业门, 区别人和车辆	P.3+1
E+2+2	标准工业门, 不探测人	P.3+2
E+2+3	标准工业门, 不探测车辆	P.3+3
E+2+4	标准工业门, 探测人和车辆, 输出相同(继电器 2)	P.3+4
E+2+5	标准工业门, 探测人和车辆, 输出方向分离	P.3+5
E+2+6	高速工业门, 不探测人(继电器 2)	P.3+6
E+2+7	高速工业门, 探测人和车辆, 输出相同(继电器 2)	P.3+7
E+2+8	高速工业门, 探测人和车辆, 输出方向分离	P.3+8

还请参阅 4.6 小节的继电器参数设置表。

5.14 交叉传输掩护 CTM F+5

CTM 可以防止门因为移动或路过而并非想要穿过工业门的车辆或人而不经意打开。

F+5+1 = Aus S.3+1
 F+5+2...9 S.3+2...9
 交叉传输时工业门仍关闭(等级 9)



交叉传输或物体横向靠近时, 工业门打开。(等级 1)



交叉传输功能的最佳倾角为: 30°-45°

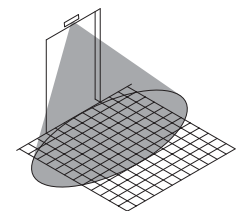
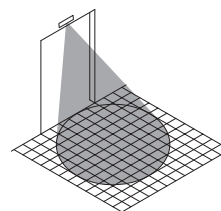
配有固定夹时, 将无法使用交叉传输掩护功能。

5.15 宽扫描场 B

B+1 = 打开 S.4+1
 B+2 = 关闭 S.4+2

未安装固定夹的扫描场

安装固定夹的扫描场



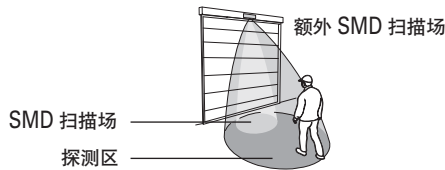
将固定夹用于设置宽扫描场时, 必须开启该选项。有关固定夹安装的详细介绍, 请参阅 3.1 小节。

⚠ 如果设置错误, 探测器将无法正常运行。

5.16 慢动作探测 (SMD) F+3

一开启探测器, 便能探测到细小(准静态)的动作。在设定的监控周期内, 不再记录活动时, 探测器才会向门控制器传输响应的信号。在监控周期内, 可将灵敏性设置为减小或不变。

遥控器	功能	按键
F+3+1	关闭	S.5+1
F+3+2...5	灵敏性减小	S.5+2... 5
F+3+6...9	灵敏性不变	S.5+6... 9



5.17 特殊设置

手动打开工业门

- A + 1 = 关闭两个继电器
- A + 2 = 打开继电器 1
- A + 3 = 打开继电器 2
- A + 4 = 关闭两个继电器，退出配置模式

复位 A+9

该功能可将所有装置参数恢复为出厂设置(请参阅 4.1)，并启动新的初始化阶段(如同重新打开装置)。

复位时，访问代码被删除。以下为两种恢复出厂设置的方法：

- 1) 通过遥控器
 - A + 9 = 复位
- 2) 通过按键
 - 同时按住按键 X 和 Y 8 秒。每隔 2 秒钟，两个 LED 闪亮一次。8s 之后，两个 LED 将变亮。释放按键，复位成功。

访问代码

通过 4 位数的访问代码，您可以保护您的 Herkules 2，防止对其进行不必要的操作。通过该代码，您可以使用遥控器随时开启配置模式。默认情况下，不可使用该功能。

打开访问代码功能：

当探测器处于配置模式时，方可存储该访问代码。存储代码后，它将立即对装置进行保护。(配置模式被解除)

1. 按下启动按键 G
 - 按键 G 和 1...7 中的任意按键变亮
2. 按下 C 按键，然后在按下 9 按键
 - C 和 2 按键变量
 - 访问代码功能被关闭(无存储代码)
3. 输入 4 位数的代码(1111 - 9998 之间的任何数)
4. 按下按键 C
 - C + 1 变亮
 - 访问代码功能被打开(存储代码)。
 - 配置模式被解除(装置处于被保护状态)

关闭访问代码功能：

只有当探测器处于配置模式，方可删除访问代码。

1. 按下启动按键 G
 - 按键 G 和 1...7 中的任意按键变亮
2. 按下 C 按键，然后在按下 9 按键
 - C + 1 按键变量
 - 访问代码功能被打开
3. 按 4 下 9 按键，然后再按下 C 按键
 - C 和 2 按键变量
 - 访问代码功能被关闭(代码被删除)

开启配置模式

只有当探测器处于配置模式，方可建立遥控器和 Herkules 之间的连接。

开启探测器的同时，已开启配置模式。最后设置完成 30 分钟后，配置模式将被自动解除。

通过以下任意方法，可开启配置模式：

- 按下探测器上的任意按键(按键 x 和 y)
- 切断电气电源
- 使用遥控器访问代码

如果遥控器已事先存储访问代码，那么您只能使用遥控器开启配置模式(请参阅访问代码)。

1. 按下启动按键 G
 - G 按键和 1...7 中的任意按键变亮
2. 按下 C 按键，然后按下 9 按键
 - C 按键和 1 按键变亮
 - 已打开访问代码功能
3. 输入 4 位数的代码(代码范围 1111-9998)
4. 按下 C 按键
 - C 按键和 1 按键变亮
 - 配置模式已开启
 - 探测器已准备好进行设置
 - 如果 C 按键和 2 按键变亮，表示代码不正确。
 - 从第 1 步开始，重新启动。

不使用遥控器关闭访问代码功能(删除代码)

同时按下按键 X 和 Y 8 秒，每隔 2 秒，两个 LED 均闪亮一次。

- 将装置恢复出厂设置
- 关闭访问代码功能
- (删除代码)
- 启动新的初始化和配置阶段。

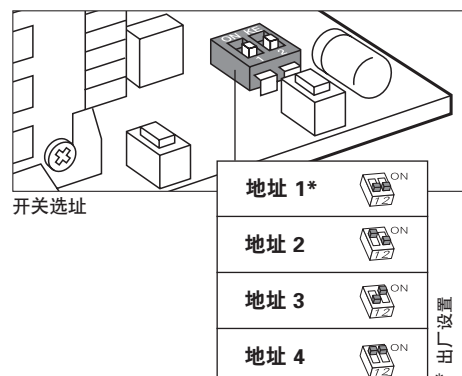
数字过滤功能

在特殊安装条件下，可能需要开启过滤功能。干扰源离探测器很近时，探测器将无法正常运行。

- F + 6 + 1 = 开
- F + 6 + 2 = 关
- S.7 + 1
- S.7 + 2

Herkules 2 选址

可以为 Herkules 2 设置 7 个不同的地址，用于同 Reglobeam 遥控器进行通讯。使用内置的 DIP 开关设置地址 1-4。



使用遥控器设置地址 5-7

- F + 8 + 5 = 地址 5
- F + 8 + 6 = 地址 6
- F + 8 + 7 = 地址 6
- F + 8 + 9 = 从 DIP 读入设置地址

如果在同一遥控范围内安装有多个探测器(相互靠近或彼此分离)，那么需要为这些探测器设置不同的地址。

6 故障排除

故障	可能的原因	纠正措施	参考章节
工业门反向开启	工业门反向开启	改变微波模块的倾角	4.4
门不经意打开	干扰源影响微波场 (如荧光灯管)	开启干扰抑制过滤器 (F6+1)	5.17
对人探测迟缓或无探测	扫描场太小, 设置的安装 高度不正确	检查扫描场大小 (D1...9). 设置正确的安装高度 (F4+1...7). 检查宽扫描场设置	5.10 5.8 5.15
对人探测迟缓或无探测	输入的安装高度不正确	设置正确的安装高度 (F4+1...7). 检查宽扫描场设置	5.8 5.15

8 技术数据

应用技术	带有平面模块的多普勒雷达
传输频率	24.05–24.25 GHz
传输功率	< 20 dBm
操作电压	12–28 VAC, 12–36 VDC
操作电流	最大 75 mA
主频率	50 Hz
温度范围	–30° - 60°C
空气湿度	相对湿度 0%-95%, 不凝结
安装高度	2.0 - 7 m
继电器输出	无电压改变连接
合闸电压	最大 48 VAC/DC
合闸电流	最大 0.5 A AC
外罩	铝质黑色护盖 表层镀有聚碳酸酯
尺寸	134 x 82 x 75 mm
重量	720 g (包括电缆)
保护等级(EN 60529)	IP 65
最大探测速度	25 km/h (车辆)
电缆	长度 5 m, 8 x 0.14 mm ²
正式批准	CE 0682 ! / FCC / IC
适用国家	欧盟、欧洲自由贸易地区、美国、 加拿大
扫描场尺寸(30°倾角)	2.5 m x 3 m (WxD) 高 2 m - 5 m x 7 m (WxD) 高 7 m

FCC 认可

符合 FCC 第 15 部分和加拿大工业 RSS-210 标准的有关规定。

该装置操作过程中应符合以下条件:

- 该装置不产生任何有害干扰
- 该装置必须能够接受可能干扰, 包括可能会导致非正常工作的干扰。

经试验, 该设备属 B 等级字数设备, 符合 FCC 第 15 部分的有关规定。这些限定条件可保护该设备所在住宅区免受有害干扰的影响。该设备可产生、使用并传递射频能量, 如果设备的安装和使用不符合规定的要求, 将会干扰无线电通信。但是, 我们并不保证: 在特殊安装条件下不会产生干扰。如果该设备能产生有害干扰, 而该有害干扰又不影响无线电装置或电视接受时, 我们建议用户通过下述方法, 尽量消除干扰:

- 重新定位或放置接受天线
- 加大设备与接收器之间的隔离
- 将设备和接收器连接到不同电路的插座上
- 咨询厂商或经验丰富的无线电装置 /TV 技术人员



警告:任何未经过认可的情况下对本装置改变或修理, 对于本装置有关FCC的认可将会终止。

责任和义务

1. Bircher Reglomat 仅根据销售合同来承担相应的责任和义务;
2. 发生下列三种情形任意一条的, 本公司所承担的责任和义务即告终止: 客户或第三方等用户, 在未遵守本操作说明的情况下安装或操作本产品; 客户或第三方等用户, 进行不正确的改装及修理; 客户或第三方等用户, 在本产品发生故障时未立即采取相应措施以减少可能造成的危害和损失, 亦未将产品寄回保策公司进行检验或修理。
3. 若无确实证据证明本公司产品原料粗劣、结构缺陷或加工工艺等质量方面有问题, 本公司即不承担责任和义务;
4. 若无法举出适用于本公司产品的相应的法律法规, 本公司不对间接损害承担责任;
5. 基于销售合同对本公司进行担保索赔的情况不受该条例约束; 为了满足客户的需求, 不断研发新产品。
6. 公司保留在不通知客户的情形下更改产品性能及说明的权利。

EU 符合性声明

公司在此声明 Herkules 2 产品符合 1999/5/EC 指令的基本要求和相关规定。

若要查阅符合性声明的完整版本, 请登陆我们的网站 www.bircher-reglomat.com

联络细节

Bircher Reglomat

中国江苏省苏州工业园区
苏虹西路 81 号苏虹工业坊单元

邮编: 215021

电话: 15010089012

传真: 0512-8716 32377