MAGELLAN

Digital Wireless Motion Detector with Pet Immunity (MG-PMD75) V2.0

Instructions
Instrucciones

PARADOX SECURITY SYSTEMS
paradox.com

Printed in Canada - 07/2007 MGPDM75-TI01

English

At the recommended height of 2.1m (7ft) ±10%, the MG-PMD75 motion detectors provide full coverage from 1.5m (5ft) to 11m (35ft). The installation height is measured from the center of the detector (Figure 1).

Avoid placing the detector within proximity of the following sources of interference: reflective surfaces, direct air flow from vents, fans, windows, sources of steam/oil vapor, infrared light sources and objects causing temperature changes such as heaters, refrigerators and ovens.

Avoid bending, cutting or altering the antenna or mounting the detector near or on metal as this may affect signal transmission.
Do not touch the sensor surface as this could result in a detector malfunction. If necessary, clean the sensor surface using a soft cloth with pure alcohol.

PCB Height Adjustment

The MG-PMD75 is designed for optimal performance at a height of 2.1m (7ft), but can be installed lower or higher. After you have installed the detector, ensure that the adjustable height markings on the right side of the PCB matches the tab inside the back cover (see **"H"** in Figure 1). For example, if the detector is installed at a height of 2.1m (7ft), the PCB should then be adjusted to 2.1m (7ft) (Figure 1). Align the desired marking (height) with the back cover's plastic tab. If another installation height is called for, readjust the PCB accordingly. Any PCB adjustments should be followed by a walk-test of the protected area. Walk-testing verifies that the required coverage is in place.

LED Setting (J5)

This setting enables or disables the red LED (Table 1). The red LED will illuminate for a period of 4 seconds to indicate detected movement. The motion detector performs a battery test every 12 hours. If the battery voltage is too low, the red LED will flash at 5-second intervals and the motion detector will send a low battery signal to the receiver. A trouble will then be generated and transmitted to the central monitoring station. The red LED will flash rapidly when the motion detector transmits a signal to the receiver.

Digital Shield™ Setting (J4)

In Normal Shield mode, the detector is set for normal environments. In High Shield mode, the detector is set for high-risk environments (potential interferences) and therefore provides greatly increased false alarm immunity. However, response time and detector speed may be slower. Refer to Table 1.

Single or Dual Edge Processing (J3)

This setting determines the DSP (Digital Signal Processing) operational mode of the detector. Single Edge Processing mode should be used in normal environments with minimal sources of interference. Dual Edge Processing mode provides better false alarm rejection in the case where the detector is placed near sources of interference that can adversely affect the motion detector. Refer to Table 1.

Operating Mode (J2)

This jumper determines what model of wireless receiver the motion detector will be communicating with, Omnia or Magellan. Refer to Table 1.

Check-in Supervision Timer (J1)

Jumper J1 sets the time interval in which the detector communicates a check-in signal when used with Omnia or Spectra 1759EX (see Operating Mode). Refer to Table 1.

If the detector is used with Magellan (see Operating Mode), J1 is disabled and the detector will regularly transmit a check-in signal to Magellan. The check-in supervision time is set in the Magellan console.

With an OMN-RCV3 V2.0 or higher, the receiver automatically detects the check-in time set in each of its assigned transmitters. As a result, the transmitters can have different check-in times. With a previous version of the OMN-RCV3, the transmitter check-in time needs to match the setting in the module.

With an OMN-RCV3 V2.0 or higher, if the check-in time setting is changed, power down and then power up the receiver in order for the change to be recognized.

Powering the Detector

1. Insert 3 "AAA" batteries into the battery holder while verifying polarity (Figure 4).
2. Insert the battery holder into the back cover and affix the battery connector to the PCB (see **"A1"** and **"A2"** in Figure 4).

After connecting the battery connector, a power-up sequence will begin (lasting 10 to 30 seconds). During this time, the red LED will flash and the detector will not detect an open zone or tamper.

Replacing Batteries

1. Disconnect the battery connector from the PCB. Remove the battery holder and remove the old batteries.
2. Press and release the anti-tamper switch to ensure that the unit has powered down.
3. Follow the steps outlined in "Powering the Detector".

Walk-testing

Open the cover in order to trigger the anti-tamper switch, then snap the cover back into position. This will activate the motion detector's walk-test mode for 3 minutes. At 20°C (68°F), in Normal Shield (J4 = ON) mode and Single Edge Processing mode (J3 = ON), you should not be able to cross more than one complete zone (consisting of 2 beams, left and right sensor detecting elements) in the coverage area with any kind of movement; slow/fast walking or running.

In High Shield mode, the amount of movement required to generate an alarm is doubled. The approximate width of a full beam at 11m (35ft) from the detector is 1.8m (6ft). When walk-testing, always move across the detection path and not toward the detector.

Walk-test mode is also activated for 3 minutes once the motion detector is powered on.

Signal Strength Test

In order to verify the receiver's reception of the motion detector's signal, perform a signal strength test before finalizing the installation of the motion detector. Prior to performing the test, make sure the batteries have been inserted into the battery holder to power the detector. Also verify that the motion detector has been assigned to a zone. For more information on signal strength tests and zone programming, refer to the appropriate receiver's *Reference and Installation Manual*. If the transmission is weak, relocating the transmitter by a few inches can greatly improve the reception.

Alive Software

If the motion detector transmits 2 alarm signals (LED on for 4 sec.) within a 5-minute period, the detector falls into Energy Save mode where it won't transmit any alarm signals for approximately 3 minutes. Due to the motion detector's Alive Software, the red LED continues to flash to indicate a detection even when in Energy Save mode. Once the 3-minute Energy Save mode ends, the motion detector returns to normal operation.

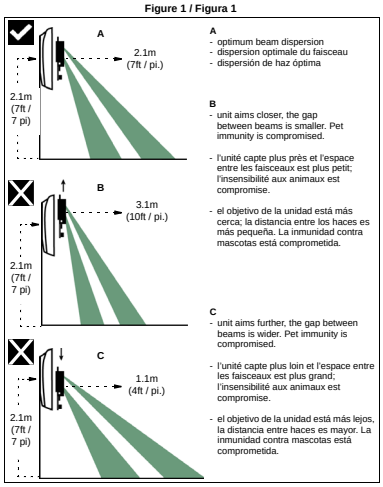
If the detector's cover is removed and then replaced while in Energy Save mode, the first detection will trigger an alarm signal.

Technical Specifications	
Sensor Type	Two dual opposed infrared sensors
Coverage - 90° (standard)	11m x 11m (35ft x 35ft)
Pet Immunity	Up to 40kg (90lbs)
Detector Speed	0.2m to 3.5m/sec. (0.6ft to 11.5ft/sec.)
Installation Height	2.1m to 2.7m (7ft to 9ft)
Operating Temperature	0°C to +50°C (+32°F to +122°F)
RF Frequency	433* or 868MHz
Lens	2nd generation Fresnel lens, LODIFF®, segments
Power	3 X "AAA" alkaline batteries
Transmitter Range	35m (115ft) with MG-6130/MG-6160 70m (230ft) with MG5000 / MG5050 / MG-RTX3
Anti-Tamper Switch	yes
Battery Life†	Lowest check-in setting: 3 years Highest check-in setting: 1.5 years
Certifications (i.e. UL and CE)	For updated information on certifications, go to www.paradox.com
Compatibility	MG-RTX3, MG5000, MG5050, MG-6130/MG-6160, MG-6030/MG-6060,1759EX/1759MG, Omnia, MG-RCU3

* FCC ID: KDYDMNPMD75 Canada: 2438A-DMNPMD75
The MG-PMD75 complies with part 15 of the FCC rules. Operation is subject to the following two conditions: (1) This device may not cause harmful interference, and (2) This device must accept any interference received, including interference that may cause undesired operation.

† Battery life expectancy will vary according to the check-in time interval and the amount of traffic (movement) the detector has processed. A higher check-in time interval and higher traffic will lower battery life.

Figure 1 / Figura 1



A
- optimum beam dispersion
- dispersion optimale du faisceau
- dispersión de haz óptima

B
- unit aims closer, the gap between beams is smaller. Pet immunity is compromised.
- l'unité capte plus près et l'espace entre les faisceaux est plus petit; l'insensibilité aux animaux est compromise.
- el objetivo de la unidad está más cerca; la distancia entre los haces es más pequeña. La inmunidad contra mascotas está comprometida.

C
- unit aims further, the gap between beams is wider. Pet immunity is compromised.
- l'unité capte plus loin et l'espace entre les faisceaux est plus grand; l'insensibilité aux animaux est compromise.
- el objetivo de la unidad está más lejos, la distancia entre haces es mayor. La inmunidad contra mascotas está comprometida.

Figure 2 / Figura 2

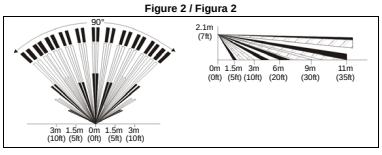
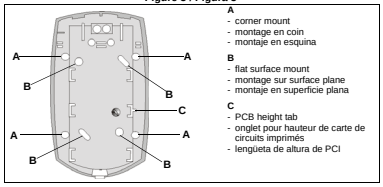


Figure 3 / Figura 3

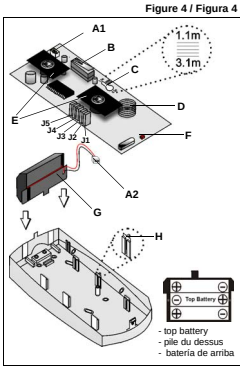


A
- corner mount
- montage en coin
- montaje en esquina

B
- flat surface mount
- montage sur surface plane
- montaje en superficie plana

C
- PCB height tab
- onglet pour hauteur de carte de circuits imprimés
- lengüeta de altura de PCI

Figure 4 / Figura 4



A1, A2
- battery connector
- connecteur de piles
- conector de batería

B
- anti-tamper switch
- interrupteur de sécurité
- interruptor antisabotaje

C
- PCB height markings
- marques pour hauteur de carte de circuits imprimés
- marcas de altura de PCI

D
- antenna/antenne/antena

E
- sensors/capteurs/sensores

F
- LED/DEL/LED

G
- battery holder
- porte-piles
- compartimiento de batería

H
- PCB height tab
- onglet pour hauteur de carte de circuits imprimés
- lengüeta de altura de PCI

- top battery
- pile du dessus
- batería de arriba

Table/Tableau/Tabla 1

LED Indicator / Voyant DEL / Indicador LED	
J5	OFF = disabled/désactivé/deshabilitado ON = enabled/activé/habilitado △
Digital Shield (sensitivity) / Algorithme numérique Shield (sensibilité) / Digital Shield (sensibilidad)	
J4	OFF = High Shield (low sensitivity) / Protection élevée (faible sensibilité) Blindaje Superior (baja sensibilidad) ON = Normal Shield (high sensitivity) / Protection normale (forte sensibilité) Blindaje Normal (alta sensibilidad) △
Processing Type/Type de traitement/Tipo de Procesamiento	
J3	OFF = Dual edge / divisé / polaridad doble ON = Single edge / simple / polaridad simple △
Operating Mode / Mode de fonctionnement / Modo de Funcionamiento	
J2	OFF = Omnia / Spectra 1759EX ON = Magellan △
Check-in Supervision Timer / Délai de supervision de présence / Tiempo de Verificación de Prescencia	
J1*	OFF = 12 minutes / minutos ON = 12 hours / heures / horas △

△= default/par défaut/de fábrica
* = Omnia / Spectra 1759EX only
* = Omnia / Spectra 1759EX seulement
* = Sólo Omnia / Spectra 1759EX

After changing the jumper settings, snap on the cover to close the anti-tamper switch or press and release the anti-tamper switch in order to save the changes.

Après la modification des réglages des cavaliers, remettre le couvercle en place pour fermer l'interrupteur de sécurité ou enfoncer et relâcher ce dernier afin de sauvegarder.

Después de cambiar la configuración de los puentes, encaje la cubierta en su lugar para cerrar el interruptor antisabotaje o pulse y suelte el interruptor anti-sabotaje para guardar los cambios.

Français

À la hauteur d'installation recommandée de 2,1 m (7 pi) ± 10 %, les détecteurs de mouvement MG-PMD75 offrent une couverture de 1,5 m (5 pi) à 11,0 m (35 pi). La hauteur d'installation est mesurée à partir du centre du détecteur (Figure 1 de la page 1). Toutes les mesures indiquées dans les figures sont en mètres et en (pieds).

Éviter d'installer le détecteur à proximité des sources d'interférence suivantes : les surfaces réfléchissantes, la circulation d'air provenant de dispositifs de ventilation, les ventilateurs, les fenêtres, les sources de vapeur d'eau/huile, les sources de lumière à infrarouge et les articles entraînant des variations de température tels que les appareils de chauffage, les réfrigérateurs et les fours.

Éviter de courber, de couper ou de modifier l'antenne ainsi que d'installer le détecteur près de sources de métal ou sur du métal, car ceci pourrait nuire à l'émission des signaux.
Ne pas toucher à la surface du capteur, car ceci pourrait entraîner un mauvais fonctionnement du détecteur. Au besoin, nettoyer la surface du capteur à l'aide d'un chiffon doux et d'alcool pur.

Hauteur de la carte de circuits imprimés

Le MG-PMD75 est conçu pour offrir une performance optimale à une hauteur de 2,1 m (7pi), mais peut tout de même être installé à une hauteur inférieure ou supérieure à cette dernière. Une fois l'installation du détecteur terminée, s'assurer que les marques réglables en hauteur situées sur le côté droit de la carte de circuits imprimés correspondent à l'onglet à l'intérieur du couvercle arrière (voir « **H** » à la Figure 4 de la page 1). Par exemple, si le détecteur est installé à une hauteur de 2,1 m (7 pi), la carte de circuits imprimés devrait donc être réglée à 2,1 m (7 pi) (Figure 1 de la page 1). Aligner la marque désirée (hauteur) avec l'onglet en plastique du couvercle arrière. Si une hauteur d'installation différente est requise, réajuster la carte de circuits imprimés en conséquence. Tout ajustement de la carte de circuits imprimés devrait être suivi d'un essai de marche de la zone protégée. Un essai de marche permet de vérifier que la couverture nécessaire soit telle qu'elle doit être.

Réglage de la DEL (J5)

Ce réglage active ou désactive la DEL rouge (Tableau 1 de la page 1). Cette dernière s'allume pendant 4 secondes pour indiquer que du mouvement a été détecté. Le détecteur de mouvement effectue un test de batterie à toutes les 12 heures. Si la tension de la batterie est trop basse, la DEL rouge clignote à intervalles de 5 secondes et le détecteur de mouvement envoie un signal de faiblesse de la batterie au récepteur. Une défectuosité est ensuite générée et transmise à la station de surveillance. La DEL rouge clignote rapidement lorsque le détecteur de mouvement transmet un signal au récepteur.

Réglage de l'algorithme numérique Shield™ (J4)

En mode de protection normale, le détecteur est réglé pour des conditions d'environnement normal. En mode de protection élevée, le détecteur est réglé pour des conditions d'environnement à haut risque (possibilité d'interférences) et est donc pourvu d'une immunité inégalée contre les fausses alarmes. Cependant, la vitesse du détecteur et le temps de réponse peuvent être plus lents. Se référer au Tableau 1 de la page 1.

Traitement simple ou divisé (J3)

Ce réglage détermine le mode opérationnel de traitement numérique du signal du détecteur. Le mode de traitement simple devrait être utilisé dans des conditions d'environnement normal avec peu de sources d'interférence. Le mode de traitement divisé offre un meilleur rejet des fausses alarmes dans le cas où le détecteur de mouvement est placé près de sources d'interférence pouvant lui nuire. Se référer au Tableau 1 de la page 1.

Mode de fonctionnement (J2)

Ce cavalier détermine le modèle de récepteur sans fil avec lequel le détecteur de mouvement communique, soit Magellan soit Omnia. Se référer au Tableau 1 de la page 1.

Délai de supervision de présence (J1)

Le cavalier JP1 détermine l'intervalle de temps auquel le détecteur transmet un signal de présence lorsqu'il est utilisé avec Omnia ou Spectra 1759EX (voir Mode de fonctionnement). Se référer au Tableau 1 de la page 1.

Si le détecteur est utilisé avec Magellan (voir Mode de fonctionnement), le cavalier JP1 est désactivé et le détecteur transmet régulièrement un signal de présence au Magellan. Le délai de supervision de présence est réglé dans la console Magellan.

Avec un OMN-RCV3 de V2.0 ou ultérieure, le récepteur détecte automatiquement le délai de supervision de présence réglé dans chacun des émetteurs qui lui sont assignés. Grâce à cela, les émetteurs peuvent avoir des délais de supervision de présence différents. Avec une version antérieure du OMN-RCV3, le délai de supervision de présence des émetteurs doit correspondre au réglage dans le module.

Avec un OMN-RCV3 de V2.0 ou ultérieure, si le délai de supervision de présence est modifié, mettre le récepteur hors tension puis sous tension afin que la modification soit reconnue.

Mise sous tension du détecteur

1. Insérer trois piles « AAA » dans le porte-piles en vérifiant la polarité (Figure 4 de la page 1).
2. Insérer le porte-piles dans le couvercle arrière et brancher le connecteur de piles à la carte de circuits imprimés (voir « **A1** » et « **A2** » à la Figure 4 de la page 1).

Après le raccordement du connecteur de piles, une mise sous tension débute (pour une durée de 10 à 30 sec.). Pendant ce temps, la DEL rouge clignote et le détecteur ne détecte ni ouverture de zone ni sabotage.

Remplacement des piles

1. Débrancher le connecteur de piles de la carte de circuits imprimés. Retirer le porte-piles et enlever les vieilles piles.
2. Enfoncer et relâcher l'interrupteur de sécurité pour s'assurer que l'unité ait été mise hors tension.
3. Suivre les étapes énoncées au paragraphe « Mise sous tension du détecteur ».

Essai de marche

Ouvrir le couvercle afin de déclencher l'interrupteur de sécurité puis remettre le couvercle en place. Ceci active le mode d'essai de marche du détecteur de mouvement pour 3 minutes. À 20 °C (68 °F), en mode de protection normale (J4 = ON) et en mode de traitement simple (J3 = ON), un humain ne devrait pas pouvoir traverser plus d'une zone complète (consistant en 2 faisceaux, détecteurs gauche et droit du capteur) dans la zone de couverture, et ce, peu importe le mouvement effectué : marche lente/rapide ou course.

En mode de protection élevée, la quantité de mouvement nécessaire à la génération d'une alarme est doublée. La largeur approximative d'un faisceau maximal à 11,0 m (35 pi) du détecteur est de 1,8 m (6 pi). Lors de l'essai de marche, toujours marcher d'un côté à l'autre de la trajectoire de détection et non en direction du détecteur.

Le mode d'essai de marche est aussi activé pour 3 minutes une fois que le détecteur de mouvement est mis en marche.

Test de puissance du signal

Avant de finaliser l'installation du détecteur de mouvement, afin de vérifier si le récepteur reçoit bien le signal du détecteur, effectuer un test de puissance du signal. Avant d'effectuer le test, s'assurer que les piles aient été insérées dans le porte-piles pour alimenter le détecteur. Vérifier aussi que le détecteur de mouvement ait été assigné à une zone. Pour plus amples renseignements sur les tests de puissance du signal et la programmation de zone, se référer au *Manuel d'installation et de référence* du récepteur approprié. Si la transmission est mauvaise, le fait de déplacer l'émetteur de quelques pouces peut sensiblement améliorer la réception.

Logiciel Alive

Si le détecteur de mouvement transmet 2 signaux d'alarme (DEL allumée pendant 4 secondes) en moins de 5 minutes, il bascule en mode d'économie d'énergie où il n'émet aucun signal d'alarme pendant environ 3 minutes. Grâce au logiciel Alive du détecteur de mouvement, la DEL rouge continue de clignoter pour indiquer une détection même en mode d'économie d'énergie. Lorsque le mode d'économie d'énergie de 3 minutes prend fin, le détecteur de mouvement retourne à son fonctionnement normal.

Si le couvercle du détecteur est retiré puis remplacé en mode d'économie d'énergie, la première détection déclenche un signal d'alarme.

Spécifications techniques	
Type de capteur	2 capteurs infrarouges à élément opposé double
Couverture - 90° (standard)	11 m X 11 m (35 pi X 35 pi)
Insensibilité aux animaux	jusqu'à 40 kg (90 lbs)
Vitesse du détecteur	0,2 à 3,5 m/sec. (0,6 à 11,5 pi/sec.)
Hauteur d'installation	2,1 m à 2,7 m (7 pi à 9 pi)
Température de fonctionnement	0 °C à +50 °C (+32 °F à +122 °F)
Fréquence RF	433* ou 868 MHz
Lentille	lentille Fresnel 2ième génération, LODIFF®, faisceaux
Alimentation	3 piles alcalines « AAA »
Portée de l'émetteur	Portée sans fil représentative dans un environnement résidentiel : 35 m (115 pi) avec le MG6130/MG-6160 70 m (230 pi) avec le MG5000 / MG5050 / MG-RTX3
Interrupteur de sécurité	oui
Durée de vie des piles †	réglage de présence faible : 3 ans réglage de présence élevé : 1½ ans
Homologations (c.-à-d. UL et CE)	Pour les renseignements les plus récents sur l'homologation, visiter paradox.com.
Compatibilité	MG-RTX3, MG5000, MG5050, MG6130/MG-6160, MG-6030/MG-6060, 1759EX/1759MG, Omnia, MG-RCU3

* FCC ID: KDYOMNIPMD75 Canada: 2438A-OMNIPMD75
La MG-PMD1 est conforme à la partie 15 des règles FCC. L'application est subordonnée aux deux conditions suivantes : (1) Ce dispositif ne devrait pas entraîner de brouillage préjudiciable et (2) Ce système doit accepter toute interférence reçue, y compris les types d'interférences pouvant entraîner un fonctionnement indésirable.

† La durée de vie de la pile varie selon l'intervalle de temps de supervision de présence et selon la quantité de mouvement traité par le détecteur. Un grand intervalle de temps de supervision de présence et une grande quantité de détection de mouvement réduisent la durée de vie de la pile.

GARANTIE.
Pour tous les renseignements sur la garantie de ce produit, veuillez vous référer aux Déclarations sur les garanties restreintes qui se trouvent sur le site Web www.paradox.com/terms. L'utilisation des produits Paradox signifie l'acceptation de toutes les modalités et conditions de cette garantie.

Español

Instalados a la altura recomendada de 2.1 m (7ft) ±10%, los detectores MG-PMD75 brindan una cobertura total desde 1.5 m (5ft) hasta 11 m (35ft). La altura de instalación se calcula desde el centro del detector (Figura 1 en la página 1). Todas las medidas en las figuras están en metros y pies (ft).

No ubique el detector cerca de las siguientes fuentes de interferencia: superficies reflectantes, corrientes de aire provenientes de sistemas de ventilación, ventiladores, ventanas, fuentes de vapor de agua / humo de aceite, fuentes de luces infrarrojas y objetos que provoquen cambios de temperatura como aparatos de calefacción, refrigeradores y hornos.

Evite doblar, cortar o alterar la antena o montar el detector cerca de o sobre metal pues esto puede afectar la transmisión de la señal.
No toque la superficie del sensor pues puede provocar un mal funcionamiento del detector. De ser necesario, limpie la superficie del sensor con un paño delicado y alcohol puro.

Ajuste de la Altura de la Placa de Circuito Impreso (PCI)

El MG-PMD75 está diseñado para funcionar de manera óptima a la altura de 2.1m (7ft), pero puede ser instalado a mayor o menor altura. Luego de haber instalado el detector, asegúrese que las marcas de ajuste de altura al lado derecho de la PCI coinciden con la lengüeta al interior de la cubierta trasera (ver **"H"** en la Figura 4 en la página 1). Por ejemplo, si el detector es instalado a una altura de 2.1m (7ft), la PCI debe entonces ser ajustada a 2.1m (7ft) (Figura 1 en la página 1). Alinee la marca de altura deseada con la lengüeta plástica de la cubierta trasera. De ser necesaria otra altura de instalación, reajuste la PCI en consecuencia. Todo ajuste efectuado a la PCI debe ser seguido de una prueba caminando en el área protegida. La prueba caminando sirve para verificar si se tiene la cobertura deseada.

Configuración de la luz LED (J5)

Esta configuración sirve para habilitar o deshabilitar la luz LED roja (tabla 1). La luz LED roja se enciende durante 4 segundos para indicar la detección de un movimiento. El detector de movimiento efectúa una prueba de batería cada 12 horas. Si el voltaje de la batería es muy bajo, la luz LED roja parpadeará a intervalos de 5 segundos y el detector de movimiento enviará una señal de batería baja al receptor. Un fallo será generado y transmitido a la central receptora. La luz LED roja parpadeará rápidamente cuando el detector de movimiento transmita una señal al receptor.

Configuración del Blindaje Digital Shield™ (J4)

En el modo Blindaje Normal, el detector está configurado para ambientes normales. En el modo de Blindaje Superior, el detector está configurado para ambientes de alto riesgo (interferencias potenciales) y por consiguiente brinda una inmunidad acrecentada contra las falsas alarmas. Sin embargo, el tiempo de respuesta y la velocidad del detector podrían ser más lentos. Consulte la Tabla 1 en la página 1.

Procesamiento de Polaridad Simple o Doble (J3)

Esta configuración determina el modo de funcionamiento de Procesamiento Digital de Señales del detector. El Procesamiento de Polaridad Simple debe ser usado en ambientes normales con mínimas fuentes de interferencia. El Procesamiento de Polaridad Doble ofrece un mayor rechazo a las falsas alarmas si el detector está ubicado cerca de fuentes de interferencia que pueden afectarlo negativamente. Consulte la Tabla 1 en la página 1.

Modo de Funcionamiento (J2)

Este Puente determina con qué modelo de receptor inalámbrico se comunicará el detector de movimiento: el receptor Magellan o un receptor Omnia. Consulte la tabla 1.

Tiempo de Verificación de Presencia (J1)

El Puente JP1 establece el intervalo de tiempo en el cual el detector transmitirá una señal de presencia cuando se usa con Omnia o Spectra 1759EX (ver Modo de Funcionamiento). Consulte la tabla 1.

Si el detector es usado con Magellan (ver Modo de Funcionamiento), el puente JP1 es deshabilitado y el detector transmitirá regularmente una señal de presencia a Magellan. El tiempo de verificación de presencia es definido en la consola Magellan.

Con un OMN-RCV3 V2.0 o posterior, el receptor detecta automáticamente el tiempo de supervisión de presencia definido en cada uno de sus transmisores asignados.. Por lo tanto, los transmisores pueden tener tiempos de verificación distintos. En una versión anterior del OMN-RCV3, el tiempo de verificación de presencia del transmisor debe coincidir con el tiempo definido en el módulo.

Con un OMN-RCV3 V2.0 o posterior, si el tiempo de supervisión de presencia es cambiado, apague y encienda el receptor para que el cambio sea reconocido.

Encendido del Detector

1. Ponga tres baterías "AAA" en su compartimiento verificando la polaridad (Figura 4 en la página 1).
2. Ponga el compartimiento de baterías dentro de la cubierta trasera y enchufe el conector de batería en la PCI (vea **"A1"** y **"A2"** en la Figura 4 en la página 1).

Luego de haber enchufado el conector de batería, empezará una secuencia de encendido (que durará de 10 a 30 segundos). Durante este tiempo, la luz LED roja parpadeará y el detector no detectará zonas abiertas ni sabotajes.

Cambio de Baterías

1. Desenchufe el conector de batería de la PCI. Quite el compartimiento de baterías y saque las baterías gastadas.
2. Pulse y suelte el interruptor antisabotaje para asegurarse que la unidad fue apagada.
3. Siga los pasos indicados en "Encendido del Detector".

Prueba Caminando

Abra la cubierta para activar el interruptor antisabotaje, luego devuélvala a su posición original. Esta operación activará por 3 minutos el modo de prueba caminando del detector de movimiento. A 20 °C (68 °F), en los modos de Blindaje Normal (J4 = ON) y de Procesamiento de Polaridad Simple (J3 = ON), usted no debería ser capaz de atravesar más de una zona completa (que consiste de 2 haces, elementos de detección izquierdo y derecho del sensor) en el área de cobertura con cualquier tipo de movimiento; caminando despacio/rápido o corriendo.

En el modo de Blindaje Superior se requiere el doble de la cantidad de movimiento para generar una alarma. El ancho aproximado de un haz completo a 11 m (35ft) del detector es de 1.8 m (6ft). Al efectuar la prueba caminado, muévase siempre atravesando la trayectoria de detección, no hacia el detector.

El modo de prueba caminando también se activa por 3 minutos cuando se enciende el detector de movimiento.

Prueba de Fuerza de la Señal

Para verificar si el receptor está recibiendo la señal del detector de movimiento, efectúe una prueba de fuerza de señal antes de terminar la instalación del detector de movimiento. Antes de realizar la prueba, asegúrese que las baterías fueron insertadas en su compartimiento para poder encender el detector. Compruebe también que el detector de movimiento esté asignado a una zona. Para más información acerca de las pruebas de fuerza de señal y la programación de zonas, consulte el *Manual de Instalación y Consulta* del receptor utilizado. Si la transmisión es débil, el mover el transmisor tan sólo unos pocos centímetros puede mejorar considerablemente la recepción.

Software Alive

Si el detector de movimiento transmite 2 señales de alarma (LED iluminado por 4 seg.) al interior de 5 minutos, el detector entrará en el Modo de Ahorro de Energía durante el cual no transmitirá ninguna señal de alarma durante aproximadamente 3 minutos. Debido al Software Alive del detector de movimiento, la luz LED roja seguirá parpadeando para indicar la detección incluso cuando esté en el Modo de Ahorro de Energía. Cuando terminen los 3 minutos del Modo de Ahorro de Energía, el detector de movimiento retoma su funcionamiento normal.

Si la cubierta del detector es quitada y repuesta durante el Modo de Ahorro de Energía, la primera detección activará una señal de alarma.

Especificaciones Técnicas	
Tipo de Sensor	dos sensores infrarrojos de doble oposición
Cobertura - 90° (estándar)	11m x 11m (35ft x 35ft)
Inmunidad a Mascotas	de hasta 40kg (90lbs)
Velocidad de Respuesta de Detector	0.2m a 3.5m/seg (0.6ft a 11.5ft/seg)
Altura de Instalación	2.1m a 2.7m (7ft a 9ft)
Temp. de Funcionamiento	0°C a +50°C (+32°F a +122°F)
Radiofrecuencia	433* ó 868MHz
Lentes	lentes Fresnel de 2da generación, LODIFF®, segmentos
Alimentación	3 Baterías alcalinas "AAA"
Alcance del Transmisor	35m (115ft) con MG-6130/MG-6160 70m (230ft) con MG5000 /MG5050 /MG-RTX3
Interruptor Antisabotaje	sí
Vida Útil de la Batería†	Verificación menos frecuente 3 años Verificación más frecuente 1.5 años
Certificaciones (i.e. UL y CE)	Para información actualizada sobre las certificaciones, ir a www.paradox.com
Compatibilidad	MG-RTX3, MG5000, MG5050, MG-6130/MG-6160, MG-6030/MG-6060,1759EX/1759MG, Omnia, MG-RCU3

* FCC ID: KDYOMNIPMD75 Canada: 2438A-OMNIPMD75
Este MG-PMD75 cumple con la sección 15 de los reglamentos de la FCC. Su operación está sujeta a las siguientes condiciones: (1) Este dispositivo no debe causar severa interferencia y (2) Este dispositivo debe aceptar cualquier interferencia recibida, incluyendo las interferencias que puedan provocar un funcionamiento erróneo.

† La esperanza de vida de la batería puede variar dependiendo del intervalo de verificación de presencia y del tráfico (cantidad de movimiento) procesado por el detector. Un intervalo de verificación más frecuente y un mayor tráfico disminuirán la esperanza de vida de la batería.

Garantía
Para una información detallada acerca de la garantía de este producto consultar la Declaración de Garantía Limitada (en inglés) que se encuentra en el sitio web de paradox: www.paradox.ca/terms. El uso de este producto Paradox significa la aceptación de todos los términos y condiciones de la garantía.