

数字智能热释电红外传感器AS412

性能及特点

- 数字信号处理
- 低电压、低功耗,热机时间短
- 电源抑制比高, 抗射频干扰
- 特别内置红外传感器的二阶巴特沃斯带 通滤波器,屏蔽其它频率的输入干扰
- 定时时间模拟连续可调
- 稳定性好、有效抑制重复误动作
- 应用电路简单



应用范围

消费电子应用:

- 1 玩具
- 数码相框、门铃
- 电视机、冰箱、空调

智能家居、安防应用:

- USB 报警器
- 入侵检测
- 网络摄像机
- 局域网监控器
- 私人警报器
- 汽车防盗系统

灯饰应用:

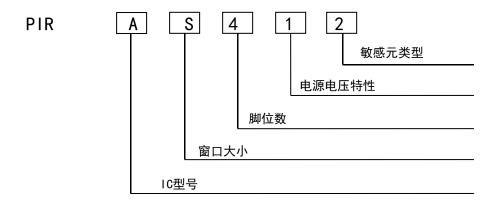
■ 室内、庭院、走廊、楼梯灯等的自动亮 起和熄灯等

产品概述

AS412 是一个将数字智能控制电路与人体探测敏感元都 集成在电磁屏蔽罩内的热释电红外传感器。人体探测敏感元将 感应到的人体移动信号通过一个甚高阻抗差分输入电路耦合 到数字智能集成电路芯片上,数字智能集成电路将信号转化成 数字信号,当 PIR 信号超过选定的数字阀值时就会有延时的 REL 电平输出。时间参数通过电阻设置,用以控制用电器持续 工作的延时时间。所有的信号处理都在一个芯片上完成。

注意:

- 1. 不要在超出产品规格范围的情况下使用本产品.
- 2. 在产品封样过程中,双方对承认书需书面确认。以便保证批量产品无证
- 3. 本说明书中提到的应用电路仅作为标准使用范例. 请注意根据外围设 来设计电路并调整参数设置.
- 4 错误的使用,会导致危险和人身伤害。





性能参数

1. 极限值

超过下面表格中数值可能造成器件的永久性损坏。

参量	符号	最小值	最大值	单位	备注
工作温度	TST	-30	70	$^{\circ}\!$	
任何引脚极限	Into	-100	100	mA	
存储温度	TST	-40	80	$^{\circ}\!$	

2. 工作条件 (T=25°C, Vdd=3V, 除另有规定外)

参量	符号	最小值	典型值	最大值	单位	备注
电源电压	VDD	2. 7	3	3.3	V	
工作电流	IDD	9	12	15	μА	
灵敏度阀值	VSENS		100		μV	不可调
探测波长	λ	5		14	um	

输出REL

输出低电流	IOL	10				VOL<1V
输出高电流	IOH	-10			mA	VOH>(VDD-1V)
REL的低电平输出锁定时间	$T_{\scriptscriptstyle OL}$		2		S	不可调
REL的高电平输出延时时间	$T_{\scriptscriptstyle OH}$	2		3600	S	

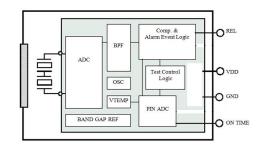
输入ONTIME

电压输入范围	0	VDD1/2	V	调节范围在 OV 和 VDD1/2间
输入偏置电流	-1	1	μА	

振荡器和滤波器

低通滤波器截止频率			7	Hz	
高通滤波器截止频率			0.44	Hz	
芯片上的振荡器频率	FCLK		64	kHz	

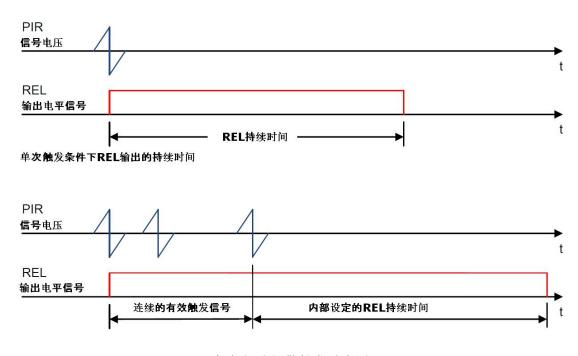
内部方框图





输出触发模式

当探头接收到的热释电红外信号超过探头内部的触发阈值之后,内部会产生一个计数脉冲。当探头再次接收到这样的信号,它会认为是接收到了第二个脉冲,一旦在4秒钟之内接收到2个脉冲以后,探头就会产生报警信号,同时 REL 引脚有高电平触发。另外,只要接收到的信号幅值超过触发阈值的5倍以上,那么,只需要一个脉冲就能触发 REL 的输出。下图为触发逻辑图示例。对于多次触发情况,输出 REL 的维持时间从最后一次有效脉冲开始计时。



智能探头报警触发时序图

REL 输出的 ONTIME 脚定时设置

当探头检测到人体移动信号之后,会在REL引脚上输出一个高电平。该电平的持续时间由施加在ONTIME引脚的电平来决定。如果在REL高电平器件有多次触发信号产生,只要检测到新的触发信号,REL的时间将被复位,然后重新计时。

4.1 若采用模拟 REL 定时方式,ONT IME 脚接一个电阻 R 到电源,该电阻容许在 $10^{\sim}15$ 范围内调节。定时时间 Td 与电阻 R 的近似关系为: ,其中 Td 的单位为秒,电阻 R 单位为。也就是说在设计时可以先用公式来得到一个电阻值(其中 Td 的单位为秒,电阻 R 单位为),然后再根据实际调试来选定合适的电阻大小。比如:要设计定时时间 Td 为 31 秒,把 31 代入= 750(),可以在 750 附近选择不同的电阻值来调试,根据实际调试结果来最终确定该电阻值。

如果需要更长的定时时间,可以在 ONTIME 脚接电阻 R 到电源的同时,ONTIME 脚多接一个电容 C 到地。这种情况下,不适用上述公式,但可以参考下图来选择电阻调试。定时时间 Td 与定时电阻 R、定时电容 C 的关系如下图 2 (a1) 、 (a2) 、 (b) 、 (c) 、 (d) 所示。



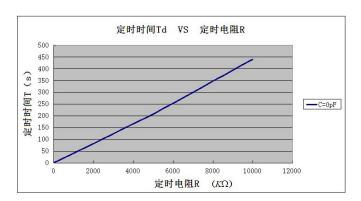


图 2 (a1) ONTMIE 脚不接电容

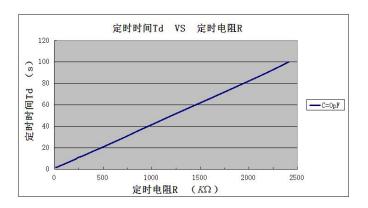


图 2 (a2) ONTMIE 脚不接电容 (a1 的局部放大)

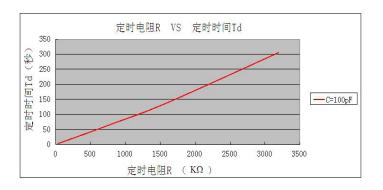


图 2 (b) ONTMIE 脚接 100pF 电容到地



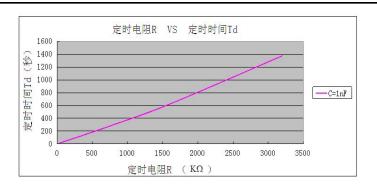


图 2 (c) ONTMIE 脚接 1nF 电容到地

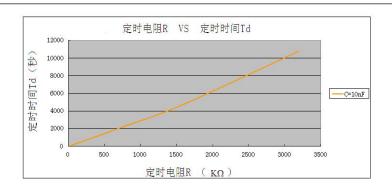


图 2 (b) ONTMIE 脚接 10nF 电容到地

工作电流和选用的电阻R有关,电阻值越大,工作电流越小。在REL有效延时段内R上消耗的平均电流为: IRO. 75VDD/R, 在非有效延时时间段,R不消耗电流。如果对功耗要求高且经常处于有效延时时间段状态,建议选用数字REL定时方式。

4.2若采用数字REL定时方式,ONTIME脚接一个最大值小于VDD/2的固定电位来实现定时。实际使用时,可采用电阻分压形式来实现REL定时调节,由上分压电阻RH和下分压电阻RL构成(RH和RL推荐使用1%精度的电阻)。一个推荐方案为:上分压电阻RH固定为1MΩ,下分压电阻RL由下表给出。输出定时时间(Td)与电压设置参考下表。注意:当采用数字REL定时方式时,ONTIME脚电压绝对不得高于VDD/2,其定时时间所需的电压值如果在上下分档的临界点,可能会产生定时时间跳档;且定时时间只能在下表的16种时间中选一种,如果下表时间不合适,建议选用模拟REL定时方式。

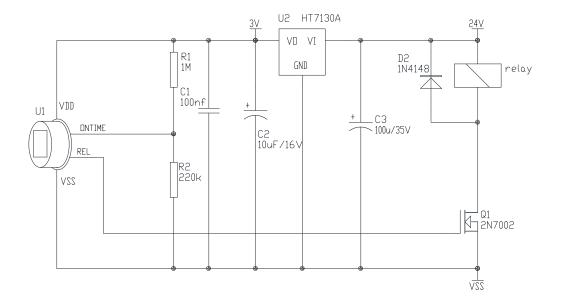
序号	ONTIME 脚电压中心值 (VDD)	ONRIME 下分压电阻 RL (欧姆)(1%精度)	Time Td (秒)
1	1/64	OK	2
2	3/64	51k	4
3	5/64	91k	6
4	7/64	120k	8
5	9/64	180k	15
6	11/64	220k	30



森霸传感科技股份有限公司 SENBA SENSING TECHNOLOGY CO., LTD.

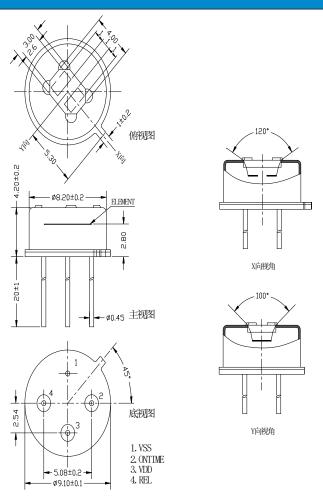
7	13/64	270k	45
8	15/64	330k	60
9	17/64	360k	120
10	19/64	430k	230
11	21/64	510k	350
12	23/64	560k	460
13	25/64	680k	920
14	27/64	750k	1840
15	29/64	910k	2770
16	31/64	1M	3600

典型应用电路





尺寸/脚位/视角图



探头外观图(Unit: mm) 视角图注:其PIR感应探测视角以使用透镜的探测视角为准

可靠性	试验			
序号	测试项目	测试条件	测试设备	备注
1	耐湿性	温度 35℃、相对湿度 95%RH、时间 500H	恒温恒湿箱	
2	低温存储	温度−40℃、时间 500H	恒温恒湿箱	经测试后,传 感器在自然环境
3	高温存储	温度 80℃、时间 500H	恒温恒湿箱	中放置 3H 测电
4	高低温冲击	温度-40℃、1H/室温、1H/40℃、1H/10 次循环	冷热冲击试验箱	性能:1、外观无明显变化。2、电
5	耐焊性	温度 260±5℃、10S 浸入深度 3MM	锡炉	性能参数变化在 15%以内。
6	振动	频率 10-55Hz、振动时间 3 轴方向 2H	振动试验台	10/0 (2) 10
7	密封	压力 0.1MPa、时间 1Min	真空测试机	无气泡产生



注意事项	
<u> </u>	1. PIR 与其他器件的连线要越短越好,双面板或多层板上,该连线下方尽量不要走线,
	尤其是不能有大电流的走线。
一、电路设计方面	2. PIR 人体感应部分的电路尽量单独做一块 PCB 板,以避免干扰。如果做在同一块板上, PIR 人体感应部分的电路要单独隔离并有单独的接地;只通过正极、负极和输出三根线连接其它电路。
	3. PIR 的 VDD 对地接 100NF 的电容,并尽量与 PIR 的 VDD 靠近。
	1. 电烙铁焊接要求 1) 用电烙铁对导线进行焊接的情况下,手焊接时请在电烙铁温度为 350℃以下、3 秒以内进行焊接。
二、焊接要求	2. 波峰焊焊接要求 1) 波峰焊温度设定为 260±5℃,速度为 1500±300mm / min。 2) 炉温最高不超过 260℃,时间不超过 3S,(注意:温度过高时间过久会造成感应性能衰减或功能失效)。 3) 过波峰焊时不建议 PIR 紧贴 PCB 板,建议垫高 1mm 以上的高度防止 PIR 与 PCB 板短路。 4) 过炉后如 PIR 窗口有污渍,可用干布或无水乙醇擦拭。
三、调试应用方面	1. PIR 是检测红外线变化的热释电红外传感器,在实际使用过程中需要注意以下事项,例如:检测人体以外的热源、热源温度无变化或热源无移动的情况下等相关环境因素和违反 PIR 应用原理所造成的影响; 1)以下现象检测人体以外的热源时,PIR 可能会误触发 (1)小动物进入检测范围时 (2)太阳光、汽车车头灯、白炽灯等的远红外线直射传感器时 (3)因冷温室设备的暖风、冷风和加湿器的水蒸气等而使检测范围的温度发生剧烈变化时 2)以下现象检测热源时,PIR 可能会无触发 (1)在传感器和检测物体之间有玻璃和丙烯基等阻隔透过远红外线的物质时 (2)检测范围内的热源几乎不动作,或高速移动时 2. 关于其它使用 1)窗口上有污渍附着时,将会影响检测性能。 2)透镜是由高密度材料聚乙烯(HDPE)制成的,材料特性缺点易磨损对其施加载重或者冲击后,会因变形和损伤造成感应性能衰减。 3)施加静电时可能会造成破坏,因此,操作时请重点留意,避免直接用手碰触端子等。4)请避免清洗传感器,否则清洗液侵入透镜内部,可能造成感应性能衰减。 5)通过电缆配线使用时,为防止干扰所产生的影响,建议使用屏蔽线,并尽量缩短配线。 6)一定要先装上菲涅尔透镜和成品外壳(传感器的铁壳和引脚不能裸露)才能进行测试,否则可能会影响感应效果,风吹易误触发。 7)每款菲涅尔透镜都有固定的焦距,安装时一定要注意,如果焦距没有调好,感应灵敏度会降低。



联系我们			
公司网站:	http://www.nysenba.com		
深圳分公司:	深圳 南山 梦海大道 5109 号卓越前海壹号 T3 座 32 层		
宁波分公司:	浙江 宁波 鄞州区培罗成广场 3 号楼 1515 室		
南阳总部:	河南 南阳 社旗香山路 森霸工业园		
销售热线:	0755-82594756		
江浙沪地区:	0574-87858436		
总部:	0377-67986990		
更多精彩 关注森霸			