

infoUWAGA !!! Pamięć zawierająca informacje o pilotach i konfiguracji znajduje się na płycie sterownika w podstawie MEM. W przypadku awarii sterownika można przełożyć tę pamięć do innego sprawnego sterownika, bez konieczności ponownej rejestracji wszystkich pilotów i konfiguracji sterownika.

Antena - najprostszą antenę wykonać można z przewodu o długości min. 25 cm i podłączyć ją do zacisku nr 1. W przypadku kłopotów z zasięgiem należy zastosować antenę zewnętrzną. Antenę należy zamontować powyżej sterownika, prowadząc przewód pionowo na kółkach dystansowych, przewodu nie wolno zawiązać i tworzyć pętli

Gwarancja

Sterownik CSA-930 objęty jest 12 miesięczną gwarancją. Producent zapewnia, że przy prawidłowym montażu oraz eksploatacji okres jego bezawaryjnego działania będzie znacznie dłuższy. Gwarancja nie obejmuje uszkodzeń :

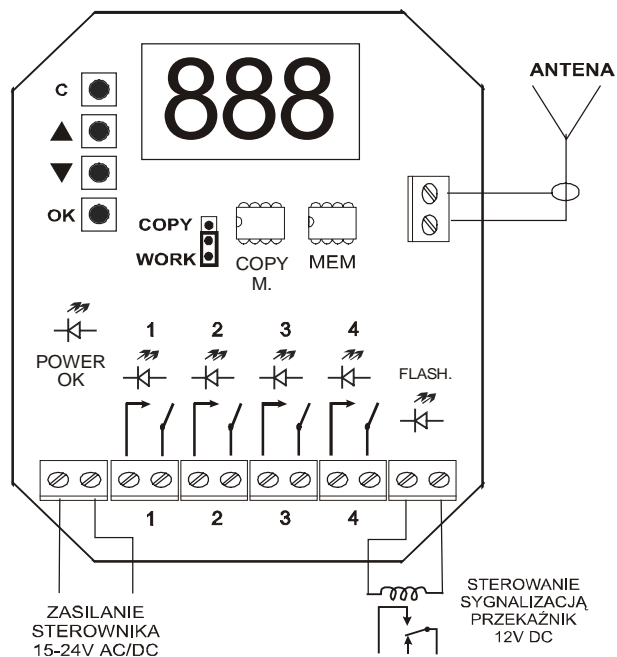
- powstałych wskutek nieprawidłowej instalacji, samodzielnych napraw i zmian,
- spowodowanych przekroczeniem dopuszczalnych obciążeń lub napięć,
- mechanicznych - obudowy sterownika i pilotów.

Data sprzedaży

Podpis i pieczęćka sprzedawcy.....

Radiowy system kontroli dostępu RADIO REMOTE CONTROL CSA-930

- ☞ obsługa max. **384 pilotów** radiowych ze zmiennym kodem KeeLoq Microchip,
- ☞ zaawansowane możliwości i proste programowanie (**3-cyfrowy wyświetlacz**),
- ☞ **usuwanie z pamięci sterownika dowolnego pilota** (bez ingerencji w pozostałe) – np. gdy został zgubiony lub skradziony,
- ☞ **blokowanie wybranego pilota lub pojedynczego przycisku** (odblokowywanie możliwe jest bez posiadania pilota) – np. mieszkaniec nie płaci za parking - administracja blokuje mu przycisk sterujący bramą wjazdową, a pozostawia przycisk sterujący elektromagnesem w furtce – po opłaceniu zaległości następuje odblokowanie przycisku (bez posiadania danego pilota),
- ☞ przyporządkowanie **dowolnego przycisku pilota do obsługi dowolnego kanału**, może być przeprowadzone dla każdego pilota oddzielnie – jeden użytkownik ma pilot 2-przyciskowy i otwiera bramę przyciskiem nr 1, a drugi użytkownik ma pilot 3-przyciskowy i otwiera tę samą bramę przyciskiem nr 3 (a przyciski 1 i 2 wykorzystuje do obsługi innych urządzeń firmy EL-EM),
- ☞ **sprawdzanie ilości zarejestrowanych pilotów** – czy nie zarejestrowano dodatkowego pilota,
- ☞ wejście w tryb programowania zabezpieczone jest **kodem dostępu**, który może być zmieniony i zabezpiecza przed osobami nieupoważnionymi do zmian,
- ☞ **pamięć ostatnich 128 zdarzeń** (numer pilota i numer naciśniętego przycisku),
- ☞ po odebraniu sygnału **sterownik wyświetla numer pilota**, aż do odebrania sygnału kolejnego pilota - jeżeli pilot lub przycisk pilota jest zablokowany – to przed numerem pilota, wyświetlana jest informacja o zablokowaniu,
- ☞ **4 kanały** niezależne lub parami zależne, 4 przekaźniki (styki zwierne),
- ☞ kanały zależne sterowane dwoma lub jednym przyciskiem (cyklicznie),
- ☞ ustawienia dla każdego z kanałów oddzielnie: praca **bistabilna** (z pamięcią stanu) lub **monostabilna**, ustawianie czasu w zakresie 0,5 sek. – 17 min.,
- ☞ wyjście do przekaźnika **sygnalizacji**, sygnalizacja załączenia/rozłączenia i/lub praca ciągła lub przerywana, ustawianie czasu pracy w zakresie 1-255 sek.,
- ☞ **funkcja kopiowania pamięci EEPROM** - na wypadek uszkodzenia sterownika przez piorun lub w celu przeniesienia zarejestrowanych pilotów do innego sterownika (bez konieczności ich ponownej rejestracji).



- Przycisk **C** – wejście w tryb programowania, cofnięcie do menu wyższego poziomu
 Przycisk **▲** – przejście do następnej pozycji, dodanie czasu,
 Przycisk **▼** – przejście do poprzedniej pozycji, odjęcie czasu,
 Przycisk **OK** – wejście do podrzędnego menu, zatwierdzenie i zapamiętanie zmian.
 MEM – pamięć główna sterownika EEPROM 25LC640
 COPY M. – pamięć do której kopiowana jest pamięć MEM (polecenie S2 w menu P4)
 WORK – pozycja jumpera w trakcie normalnej pracy !!!
 COPY – pozycja jumpera w trakcie kopiowania pamięci EEPROM,

Dioda POWER OK. – sygnalizuje prawidłowe zasilanie.
 Zasilanie: 15-24V AC/DC lub na zamówienie 12V AC/DC,
 Pobór prądu : max. 150 mA przy załączonych 4 przekaźnikach.
 Wbudowane przekaźniki : max. 1A przy 128V, wyprowadzone styki zwarte.
 FLASH : wyjście do podłączenia przekaźnika (12V) sygnalizacji.
 Antena : teleskopowa lub styki do podłączenia anteny zewnętrznej.
 Obudowa typu **E** – ozdobna puszkowa biała, wymiary 95x80x35 mm.

(e) Jeżeli kanał jest wyłączony, to ustawienia przycisków przyporządkowanych do danego kanału są ignorowane.

P4 funkcje specjalne	S1 ilość zarejestrowanych pilotów	wyświetla dSP i ilość pilotów : 0 – 384
	S2 kopiowanie pamięci EEPROM (f)	Najpierw wykonać czynności opisane w punkcie (f). Wyświetlany jest komunikat ALL COP , po nim należy zatwierdzić klawiszem „OK”. Potwierdzenie powtarza się 2 razy.
	S3 odblokowanie wszystkich pilotów i ich przycisków	Wyświetlany jest komunikat bLO OFF, po nim należy zatwierdzić klawiszem „OK”. Potwierdzenie powtarza się 2 razy.
	S4 nadanie wszystkim pilotom domyślnych przycisków z U1 – U4	Wyświetlany jest komunikat COP SP, po nim należy zatwierdzić klawiszem „OK”. Potwierdzenie powtarza się 2 razy.
	S5 kasowanie wszystkich pilotów	<u>Uwaga! Operacja nieodwracalna.</u> Wyświetlany jest komunikat ALL dEL, po nim należy zatwierdzić klawiszem „OK”. Potwierdzenie powtarza się 2 razy.
	S6 zmiana kodu dostępu	Wyświetlony zostaje Cod i aktualny kod dostępu, następnie możemy wprowadzić nowy kod, postępując tak samo, jak przy wprowadzaniu kodu przy wejściu do programowania. Nowy kod zapamiętywany jest po naciśnięciu „OK” po 3 cyfrze kodu. Wcześniej możemy zrezygnować ze zmiany kodu przyciskiem „C”.

(f) Aby skopiować pamięć EEPROM, należy odłączyć zasilanie sterownika, do podstawki COPY M. włożyć pamięć 25LC640, przełożyć jumper do pozycji COPY, załączyć zasilanie i przejść do menu S2. Po zakończeniu kopiowania należy wyłączyć zasilanie sterownika, przełożyć jumper do pozycji WORK, wyjąć pamięć z podstawki COPY M., opisać pamięć i przechowywać w bezpiecznym miejscu.

P3 zarządzanie pilotami	1 - 384 wybór numeru pilota	EEE – na wybranej pozycji nie zarejestrowano pilota Wyświetlony zostanie numer pozycji i można zarejestrować nowego pilota na daną pozycję tak samo, jak w menu P2 lub nacisnąć „C”, aby anulować rejestrację. Po zarejestrowaniu następuje przejście do zarządzania nowym pilotem L0 .	
		L0 blokowanie całego pilota	L00 pilot aktywny L01 pilot zablokowany
		L1 blokowanie przycisku 1	L10 przycisk 1 aktywny L11 przycisk 1 zablokowany
		L2 blokowanie przycisku 2	L20 przycisk 2 aktywny L21 przycisk 2 zablokowany
		L3 blokowanie przycisku 3	L30 przycisk 3 aktywny L31 przycisk 3 zablokowany
		L4 blokowanie przycisku 4	L40 przycisk 4 aktywny L41 przycisk 4 zablokowany
		L5 przycisk do obsługi kanału 1 (e)	L51 przycisk 1
			L52 przycisk 2
			L53 przycisk 3
			L54 przycisk 4
		L6 przycisk do obsługi kanału 2 (e)	L61 przycisk 1
			L62 przycisk 2
			L63 przycisk 3
			L64 przycisk 4
		L7 przycisk do obsługi kanału 3 (e)	L71 przycisk 1
			L72 przycisk 2
			L73 przycisk 3
			L74 przycisk 4
		L8 przycisk do obsługi kanału 4 (e)	L81 przycisk 1
			L82 przycisk 2
L83 przycisk 3			
L84 przycisk 4			
L9 usuwanie pilota	Wyświetlony zostanie numer pilota i dEL – usunięcie należy potwierdzić „OK”		

Praca normalna - sterownik po odebraniu sygnału z pilota wyświetla :

- numer pilota do czasu odebrania następnego sygnału lub
- informację bAt i numer pilota, jeżeli należy wymienić baterie w pilocie lub
- informację bLo i numer pilota, jeżeli cały pilot jest zablokowany lub
- informację PbL i numer pilota, jeżeli przycisk pilota jest zablokowany lub
- informację POF i numer pilota, jeżeli przycisk nie jest przyporządkowany do żadnego kanału lub kanał jest wyłączony lub
- informację „---” jeżeli pilot nie jest zarejestrowany.

Wejście w tryb programowania

- Nacisnąć przycisk „C” przez min. 0,5 sek.
- Jeżeli kod dostępu jest ustawiony na 000 (ustawienie fabryczne) otrzymamy informację Cod OFF i możemy przejść do programowania.
- Jeżeli kod dostępu został zmieniony, to zostanie wyświetlona informacja Cod, następnie należy przyciskami +/- wybrać poprawną pierwszą cyfrę kodu i zatwierdzić klawiszem „OK”. Podobnie ustawiamy 2 i 3 cyfrę kodu. Jeżeli wpisany kod jest poprawny, to przechodzimy do sekcji programowania.
- Wpisywanie kodu dostępu możemy przerwać w każdej chwili przyciskiem „C”.
- Jeżeli wpisany kod nie jest poprawny lub w trakcie wpisywania kodu nastąpi 2 sek. przerwa, to sterownik przełączy się na normalny tryb pracy.

Kolejność programowania :

1. Ustawić w menu P1 : jednostkę czasu U0, przyporządkowanie przycisków do kanałów oraz rodzaj pracy kanałów U1-U4, zależności między kanałami U5-U6 oraz rodzaj sygnalizacji U7 . Przed przejściem do punktu 2 sprawdzić ustawienia w menu P1.
2. Zarejestrować piloty w menu P2.
3. [Opcja] Zmienić ustawienia wybranych pilotów w menu P3.
4. Sprawdzić ilość zarejestrowanych pilotów w menu P4 - S1.
5. [Opcja] Wykonać kopię pamięci EEPROM w menu P4 - S2.
6. [Opcja] Zaprogramować kod dostępu do sterownika w menu P4 - S6.

Menu główne

- P0 – przeglądanie rejestru zdarzeń
P1 – ustawienia kanałów, domyślne przyporządkowanie przycisków, sygnalizacja
P2 – szybkie rejestrowanie pilotów od pierwszej wolnej pozycji,
P3 – zarządzanie pilotami, kasowanie, blokowanie pilota lub przycisku, zmiana przyporządkowania klawiszy do kanałów dla każdego pilota oddzielnie, możliwość zarejestrowania pilota na dowolną pozycję.
P4 – funkcje zaawansowane: sprawdzenie ilości pilotów, odblokowanie wszystkich pilotów, przyporządkowanie klawiszy do kanałów dla wszystkich pilotów, kopiowanie pamięci EEPROM, kasowanie wszystkich pilotów, zmiana kodu dostępu.

P1 ustawienia	U0 jednostki	U00 jednostka czasu 0.5 sek.	Czas ustawiony w punktach U1-U4 i U7 należy pomnożyć przez jednostkę czasu U0.	
		U01 jednostka czasu 1 sek.		
		U02 jednostka czasu 4 sek.		
	U1 kanał 1	U10 kanał wyłączony	1 - 255	0
		U11 domyślnie sterowanie przyciskiem 1		bistabilny
		U12 domyślnie sterowanie przyciskiem 2		monostabilny
		U13 domyślnie sterowanie przyciskiem 3		(jedn. U0)
		U14 domyślnie sterowanie przyciskiem 4		
	U2 kanał 2	U20 kanał wyłączony	1 - 255	0
		U21 domyślnie sterowanie przyciskiem 1		bistabilny
		U22 domyślnie sterowanie przyciskiem 2		monostabilny
		U23 domyślnie sterowanie przyciskiem 3		(jedn. U0)
		U24 domyślnie sterowanie przyciskiem 4		
	U3 kanał 3	U30 kanał wyłączony	1 - 255	0
		U31 domyślnie sterowanie przyciskiem 1		bistabilny
		U32 domyślnie sterowanie przyciskiem 2		monostabilny
		U33 domyślnie sterowanie przyciskiem 3		(jedn. U0)
		U34 domyślnie sterowanie przyciskiem 4		
	U4 kanał 4	U40 kanał wyłączony	1 - 255	0
		U41 domyślnie sterowanie przyciskiem 1		bistabilny
		U42 domyślnie sterowanie przyciskiem 2		monostabilny
		U43 domyślnie sterowanie przyciskiem 3		(jedn. U0)
		U44 domyślnie sterowanie przyciskiem 4		
	U5 kanały 1 i 2	U50 kanały 1 i 2 niezależne		
		U51 kanały 1 i 2 zależne, sterowanie dwoma przyciskami		
		U52 kanały 1 i 2 zależne, sterowanie jednym przyciskiem (a) praca cykliczna OUT1-OUT2-OUT1-...		
		U53 kanały 1 i 2 zależne, sterowanie jednym przyciskiem (a) praca cykliczna OUT1-STOP-OUT2-STOP-OUT1-...		
U6 kanały 3 i 4	U60 kanały 3 i 4 niezależne			
	U61 kanały 3 i 4 zależne, sterowanie dwoma przyciskami			
	U62 kanały 3 i 4 zależne, sterowanie jednym przyciskiem (a) praca cykliczna OUT3-OUT4-OUT3-...			
	U63 kanały 3 i 4 zależne, sterowanie jednym przyciskiem (a) praca cykliczna OUT3-STOP-OUT4-STOP-OUT3-...			
U7 sygnalizacja (b)	U70 sygnalizacja wyłączona	1 - 255	czas działania (jedn. U0)	
	U71 sygnalizacja ciągła			
	U72 sygnalizacja przerywana			

- (a) Jeżeli kanały ustawione są jako zależne ze sterowaniem jednoprzyciskowym, to para kanałów 1-2 sterowana jest przez przycisk przyporządkowany do kanału 1, a para 3-4 przez przycisk przyporządkowany do kanału 3 (sprawdzić ustawienia U1-U4).
- (b) Ustawienia U7 dotyczą wyłącznie kanałów monostabilnych (czas liczony jest od momentu załączenia kanału). Dla kanałów bistabilnych sygnalizacja występuje zawsze w postaci: 1 krótki sygnał – załączenie kanału, 2 krótkie sygnały – wyłączenie kanału.
- UWAGA :** Po każdej zmianie przyporządkowania domyślnych przycisków w U1-U4 (pozycje zacieniowane), aby zmiany te wprowadzić dla wszystkich zarejestrowanych już pilotów należy wykonać funkcję w menu P4-S4 (patrz niżej pkt d).

P2 rejestrwanie pilotów	1 - 384 wyświetlany jest numer pierwszej wolnej pozycji	<ul style="list-style-type: none"> Nacisnąć dowolny przycisk pilota. Wyświetlone SP oznacza, że sterownik odebrał poprawny pierwszy sygnał z pilota. Nacisnąć ponownie ten sam przycisk pilota. Zostanie wyświetlony numer pozycji zarejestrowanego pilota (c), lub znak „---” oznaczający błąd podczas rejestracji. Po poprawnym zarejestrowaniu pilota sterownik wyświetla następną wolną pozycję i gotowy jest do nowej rejestracji. Rejestracje można przerwać przyciskiem „C”. Podczas rejestracji każdy pilot przejmuje przyporządkowanie przycisków do odpowiednich kanałów zgodnie z aktualnymi ustawieniami U1 - U4 (d).
	FUL	wszystkie pozycje są zajęte

- (c) Jeżeli spróbujemy zarejestrować w pilota już zarejestrowanego, to po dwukrotnym naciśnięciu przycisku zostanie wyświetlony numer pozycji jaką pilot aktualnie zajmuje.
- (d) Zmiana ustawień w U1-U4 (przyporządkowanie przycisków) nie powoduje zmian w pilotach już zarejestrowanych. Aby zmienić przyporządkowanie przycisków we wszystkich pilotach już zarejestrowanych należy zmienić ustawienia U1-U4, a następnie skorzystać z opcji S4 w menu P4. Jeżeli chcemy zmienić przyporządkowanie przycisków tylko w niektórych pilotach to należy użyć opcji L5-L8 w menu P3.

P0 przeglądanie rejestru zdarzeń	<ul style="list-style-type: none"> Po „OK” zostanie wyświetlona informacja o ostatnim odebranych sygnale: numer przycisku - „---” - numer pilota. Naciśnięcie przycisku „OK” spowoduje wyświetlenie informacji o przedostatnim zdarzeniu, kolejne naciśnięcia to kolejne zdarzenia. Sterownik zapamiętuje ostatnich 128 zdarzeń. Po wyświetleniu ostatniego zapamiętanego zdarzenia lub osiągnięciu końca pamięci zdarzeń sterownik wychodzi z przeglądania zdarzeń.. W każdym momencie można przerwać przeglądanie klawiszem „C”.
-------------------------------------	---

UWAGA : Rejestr zdarzeń zostaje wykasowany razem z funkcją kasowania wszystkich pilotów S6.