

Sterowniki Radiowe **NW1** i **NW2** kompatybilne z **ALLDUCKS**

najmniejsze sterowniki na rynku o niespotykanych możliwościach, 12-24V AC/DC,

Proxima jest niezależnym producentem automatyki bramowej. Nazwy innych producentów zostały użyte wyłącznie w celu wyjaśnienia przeznaczenia produktu Proxima.

NW1

1 kanał - 30 pilotów



NW2

2 kanały - 24 pilotów



37x41x15 mm
otwór 4/8 mm



antena 434MHz - opcja

Sterownik obsługuje oryginalne piloty

AllDucks, Ducati Home Automation,



Sterownik obsługuje stałokodowo:

piloty z układem HCS firmy Microchip i częstotliwości 433,92MHz, np: Gorke, Elmes, Satel, CAMESpace, DTM, Nalazek, NiceSmilo, BFT-Mitto, Tytan, SEO, Beninca TO.GO i T.WK, FAAC FIX, FAAC RC, Wiśniowski, Inel, Solo, Tousek, Key i wiele, wiele, innych,

Najważniejsze zalety:

- ✂️ mniejszy niż oryginalny,
- ✂️ jeden (NW1) lub dwa kanały przekaźnikowe (NW2) + buzzer,
- ✂️ 30 pilotów (NW1), 24 pilotów (NW2) piloty AllDucks, Ducati Home Automation + (opcja konfigurowana) dowolne piloty z układem HCS pracujące w paśmie 433.92MHz - analizowana jest część stała transmisji (28bitów - ponad 250mln kombinacji),
- ✂️ **kasowanie pilota bez jego obecności**,
- ✂️ dwa tryby pracy:
 - **bistabilny**,
 - **monostabilny** 1-999s, z rozdzielczością 1s,
- ✂️ odbiornik superheterodynowy,
- ✂️ zarejestrowanym pilotem można akustycznie **zdalnie** odczytać jego pozycję w sterowniku,
- ✂️ zasilanie 12-24V AC/DC (napięcie stałe lub zmienne),
- ✂️ akustyczne potwierdzanie sygnału pilota - inaczej dla pilota AllDucks i inaczej dla pilota z HCSem, inaczej dla kanału nr 1 i nr 2 - tylko model NW2,
- ✂️ po włączeniu zasilania sterownik podaje buzzerem pojemność pamięci pilotów (30_NW1, 24_NW2),
- ✂️ otwór montażowy - skuteczny montaż jednym wkrętem nawet na powierzchni kulistej lub opaską zaciskową,

1. Działanie sterownika

1.1. Naciśnięcie zarejestrowanego przycisku (lub dowolnej zarejestrowanej kombinacji przycisków - tylko piloty HCS) pilota włącza/zmienia stan kanału/kanałów. Każdy kanał może pracować w jednym z dwóch trybów:

- **tryb bistabilny** - po naciśnięciu pilota przekaźnik zmienia stan,
- **monostabilny** - po naciśnięciu pilota przekaźnik pozostaje włączony przez zaprogramowany czas 1-999s, naciśnięcie przycisku pilota, gdy przekaźnik jest włączony, wyłącza go,

1.2. Włączenie przekaźnika dla trybu bistabilnego, monostabilnego oraz dodatkowo wyłączenie przekaźnika dla trybu bistabilnego **jest potwierdzane buzzerem w sterowniku.**

Użycie pilota AllDucks sterującego **kanałem nr 1** jest sygnalizowane jednym sygnałem buзера, a pilota nie AllDucks jednym podwójnym sygnałem buзера.

Użycie pilota AllDucks sterującego **kanałem nr 2** (tylko NW2) jest sygnalizowane dwoma sygnałami buзера, a pilota nie AllDucks dwoma podwójnymi sygnałami buзера.

2. Trzy- i dwucyfrowe informacje akustyczne

2.1. Informacja trzycyfrowa. Informację stanowią trzy grupy sygnałów buзера sterownika rozdzielone krótką przerwą. Należy liczyć sygnały buзера w pierwszej, drugiej i trzeciej grupie. Ilość sygnałów w pierwszej grupie to pierwsza cyfra (setki), ilość sygnałów w drugiej grupie to druga cyfra (dziesiątki), a ilość sygnałów w grupie trzeciej to trzecia cyfra (jednostki). Zero sygnalizowane jest pojedynczym przedłużonym sygnałem.

Np: dwa krótkie, długi, a potem pięć krótkich sygnałów buzera oznacza liczbę 205.

Dla sterowników, liczba 205 oznacza czas monostabilny kanału /kanałów 205s. Możliwe czasy monostabilne kanałów: 001- 999.

2.2. Informacja dwucyfrowa. Informację stanowią dwie grupy sygnałów buzera sterownika rozdzielone krótką przerwą. Należy liczyć sygnały buzera w pierwszej i drugiej grupie. Ilość sygnałów w pierwszej grupie to pierwsza cyfra (dziesiątki), a ilość sygnałów w drugiej grupie to druga cyfra (jednostki). Zero sygnalizowane jest pojedynczym przedłużonym sygnałem.

Np: jeden krótki sygnał, a potem długi oznacza liczbę 10.

Dla sterownika w zależności od sytuacji liczba 20 oznacza: pilota zarejestrowanego na pozycji 20 lub 20 zarejestrowanych pilotów. Możliwe pozycje pilotów w sterowniku: 01-30, 1-25. Możliwa liczba zarejestrowanych pilotów w sterowniku: 00-30, 00-24.

3. Wprowadzanie liczby do sterownika

3.1. Wprowadzanie liczby trzycyfrowej

Przykład: wprowadzenie liczby 302.

Nacisnąć krótko trzy razy przycisk na sterowniku (pierwsza cyfra 3). Poczekać, buzer krótko zasygnalizuje akceptację pierwszej cyfry.

Nacisnąć i przytrzymać przycisk na sterowniku, aż do momentu krótkiego sygnału buzera, a następnie zwolnić przycisk. Została wprowadzona druga cyfra pozycji pilota - zero.

Nacisnąć krótko dwa razy przycisk na sterowniku - trzecia cyfra 2. Dla sterowników wprowadzona liczba 302 oznacza chęć ustalenia czasu monostabilnego dowolnego z kanałów na 302s. Możliwe liczby 001- 999.

3.2. Wprowadzanie liczby dwucyfrowej.

Przykład: wprowadzenie liczby 20.

Nacisnąć krótko dwa razy przycisk na sterowniku (pierwsza cyfra 2). Poczekać, buzer krótko zasygnalizuje akceptację pierwszej cyfry pozycji pilota.

Nacisnąć i przytrzymać przycisk na sterowniku, aż do momentu krótkiego sygnału buzera, a następnie zwolnić przycisk. Została wprowadzona druga cyfra pozycji pilota - zero.

Dla sterowników wprowadzona liczba 20 oznacza chęć skasowania pilota zarejestrowanego na pozycji 20. Możliwe wprowadzane liczby 01-30, 01-25.

4. Rejestrowanie pilotów, kasowanie pilota

W stanie normalnej pracy **krótko nacisnąć** przycisk na sterowniku. Potwierdzeniem jest **jeden krótki sygnał buzera**. Od tego momentu sterownik czeka 5s na rejestrację pilota w kanale nr 1 - **punkt 4.1**.

Ponowne (drugie) krótkie naciśnięcie przycisku na sterowniku potwierdzone jest:

dla modelu - NW2 dwoma sygnałami buzera i od tego momentu sterownik czeka 5s na rejestrację pilota w kanale nr 2 - **punkt 4.1**.

dla modelu - NW1 trzema sygnałami buzera i od tego momentu sterownik czeka 5s na wyrejestrowanie pilota ze sterownika - **punkt 4.2**.

Ponowne (trzecie) krótkie naciśnięcie przycisku na sterowniku **dla modelu - NW2** potwierdzone jest **trzema sygnałami buzera** i od tego momentu sterownik czeka 5s na wyrejestrowanie pilota ze sterownika - **punkt 4.2**.

dla modelu - NW1 sterownik przechodzi do normalnej pracy,

4.1. Rejestracja przycisków pilota/pilotów

W ciągu 5s nacisnąć przyciski/kombinację przycisków pilota mającego sterować wybranym kanałem - kombinację przycisków można zarejestrować tylko dla pilotów z HCSem. **Pojedynczy sygnał buzera** oznacza rejestrację pilota dla pilota AllDucks i **podwójny sygnał** dla pilota z układem HCS. Zarejestrowanie pilota przedłuża czas czekania na rejestrację następnego pilota o 5s. Po 5s, sterownik gra hymn kibica, podaje akustycznie liczbę zarejestrowanych pilotów (**punkt 2.2.**) i przechodzi do normalnej pracy.

4.2. Aby wyrejestrować dostępnego pilota z pamięci sterownika, należy nacisnąć dowolny (nawet niezarejestrowany) przycisk zarejestrowanego pilota. Kasowanie potwierdzone jest sygnałem buzera.

Po skasowaniu pilota sterownik czeka 5s na kolejnego pilota, gra hymn kibica, podaje akustycznie liczbę zarejestrowanych pilotów (**punkt 2.2.**) i przechodzi do normalnej pracy.

5. Konfigurowanie sterownika

Programowanie sterownika odbywa się przy pomocy przycisku i sygnałów buzera.

W stanie normalnej pracy, nacisnąć i przytrzymać przycisk na płytce sterownika:

- po 4s usłyszymy **długi sygnał** buzera,
- po kolejnych 4s usłyszymy **krótki sygnał** buzera,
- po kolejnych 4s usłyszymy **dwa krótkie sygnały** buzera,
- po 4s kolejnych usłyszymy **trzy krótkie sygnały buzera**,
- i w końcu po kolejnych 4s usłyszymy **cztery krótkie sygnały buzera**.

Zwolnienie przycisku na sterowniku:

- **po jednym długim sygnale** - odczyt pozycji dostępnego pilota w sterowniku i kasowanie niedostępnego indywidualnego pilota o znanej pozycji - **punkt 5.1**.
- **po jednym krótkim sygnale buzera** - ustawienia trybu pracy kanału nr 1 - **punkt 5.2**.
- **po dwóch krótkich sygnałach buzera** - ustawienia trybu pracy kanału nr 2 - **punkt 5.2**. (nie występują w NW1)
- **po trzech krótkich sygnałach buzera**
 - ustawienie możliwości rejestracji tylko pilotów AllDucks zmienokodowych lub równie wszystkich pilotów z układem HCS,
 - **po czterech krótkich sygnałach buzera** - przywrócenie ustawień fabrycznych i kasowanie pamięci pilotów - **punkt 5.4**.

5.1. Odczyt pozycji w sterowniku dostępnego pilota, kasowanie pojedynczego niedostępnego pilota o znanej pozycji

W stanie normalnej pracy nacisnąć i przytrzymać przycisk na sterowniku, a gdy po 4s usłyszymy długi sygnał buzera, zwolnić przycisk. W ciągu 15s można zacząć odczyt pozycji dostępnego pilota albo kasowanie indywidualnego niedostępnego pilota.

Po naciśnięciu przycisku zarejestrowanego pilota, sterownik podaje pozycję pilota - punkt 2.2.

Kasowanie indywidualnego niedostępnego pilota polega na wprowadzeniu jego pozycji w sterowniku przyciskiem w sposób opisany w **punkcie 3.2**. Po wprowadzeniu pozycji pilota przyciskiem, sterownik buzerem podaje wprowadzoną pozycję pilota do skasowania - **punkt 2.2**.

Jeżeli zasygnalizowana pozycja buzerem jest zgodna z pozycją pilota, którego chcemy skasować, należy w ciągu 3s krótko nacisnąć przycisk sterownika - potwierdzeniem skasowania pilota jest długi sygnał buzera.

Jeżeli zasygnalizowana pozycja buzerem nie jest poprawna, to nie należy naciskać przycisku sterownika, a po 3s podwójny sygnał buzera zachęca do ponownego skasowania lub odczytu pilota. Po skutecznym lub nieskutecznym kasowaniu pilota, można ponownie w ciągu 5s odczytać pozycję dostępnego pilota albo rozpocząć kasowanie niedostępnego pilota o znanej pozycji.

5.2. Tryb pracy kanału nr 1 i nr 2

Kanał nr 1. W stanie normalnej pracy nacisnąć i przytrzymać przycisk na sterowniku, a gdy po długim sygnale usłyszymy **pojedynczy krótki sygnał buzera**, zwolnić przycisk - **punkt 5.2.1.**

Kanał nr 2. W stanie normalnej pracy nacisnąć i przytrzymać przycisk na sterowniku, a gdy po długim sygnale usłyszymy pojedynczy krótki sygnał buzera, a następnie **podwójny sygnał buzera**, zwolnić przycisk - **punkt 5.2.1.**

5.2.1. Dalej sterownik generuje dwa krótkie i jeden długi sygnał buzera. Naciśnięcie przycisku po **pierwszym krótkim** sygnale buzera wybiera tryb bistabilny kanału, naciśnięcie przycisku po **drugim długim** sygnale buzera sterownik oczekuje na wprowadzenia trzech cyfr - trzycyfrowego czasu trybu monostabilnego (001-999s) - **punkt 3.1.**

Jeżeli został wybrany tryb bistabilny, to sterownik gra hymn kibica i przechodzi do normalnej pracy.

Jeżeli wprowadzony został czas monostabilny, to sterownik podaje czas monostabilny (**punkt 2.1.**), gra hymn kibica i przechodzi do normalnej pracy.

5.3. Ustawienia ograniczeń: obsługiwane piloty, klonowanie pilotów i odczyt pozycji pilotów

Nacisnąć i przytrzymać przycisk na sterowniku, a następnie gdy po 16s usłyszymy trzy krótkie sygnały buzera, zwolnić przycisk. Sterownik generuje 6 krótkich sygnałów buzerem.

Jeżeli naciśniemy przycisk sterownika:

po **pierwszym** sygnale - działają i rejestrowane są tylko piloty zmiennokodowe AllDucks,

po **drugim** sygnale buzera - działają i rejestrowane są piloty zmiennokodowe AllDucks oraz wszystkie piloty z układem HCS - analizowana jest tylko ich część stałokodowa transmisji,

5.4. Reset sterownika

Nacisnąć i przytrzymać przycisk na sterowniku, a następnie gdy po ok. 20s usłyszymy cztery krótkie sygnały buzera, zwolnić przycisk. Naciśnięcie przycisku po **pierwszym** sygnale - przywrócenie ustawień fabrycznych i kasowanie pamięci pilotów. Następnie hymn kibica sygnalizuje przejście sterownika do normalnej pracy.



Przycisk naciśnięty	Buzer	Funkcja	MODEL NW1
Raz krótko	Jeden sygnał	Rejestrowanie naciśniętych przycisków pilota w kanale nr 1	
Drugi raz krótko	Potrójny sygnał	Kasowanie naciśniętego pilota	

Przycisk naciśnięty	Buzer	Funkcja	MODEL NW2
Raz krótko	Jeden sygnał	Rejestrowanie naciśniętych przycisków pilota w kanale nr 1	
Drugi raz krótko	Podwójny sygnał	Rejestrowanie naciśniętych przycisków pilota w kanale nr 2	
Trzeci raz krótko	Potrójny sygnał	Kasowanie naciśniętego pilota	

Przycisk zwolniony po:	Funkcja	Opis	MODEL NW1 i NW2
Jeden długi sygnał buzera	Odczyt pozycji pilota	Po naciśnięciu zarejestrowanego pilota, sterownik buzerem podaje nr jego pozycji,	
	Kasowanie pilota o znanej pozycji	Wprowadzenie pozycji pilota przyciskiem, sterownik buzerem podaje wprowadzoną pozycję, potem krótkie naciśnięcie przycisku - pilot usunięty,	
Jeden krótki sygnał buzera	Tryb pracy kanału nr 1	Naciśnięcie przycisku po pierwszym krótkim sygnale buzera wybiera tryb bistabilny kanału, po drugim krótkim sterownik oczekuje na wprowadzenie czasu trybu monostabilnego (001-999s),	
Dwa krótkie sygnały buzera nie występują w NW1	Tryb pracy kanału nr 2 nie występuje w NW1	Naciśnięcie przycisku po pierwszym krótkim sygnale buzera wybiera tryb bistabilny kanału, po drugim krótkim sterownik oczekuje na wprowadzenie czasu trybu monostabilnego (001-999s),	
Trzy krótkie sygnały buzera	działają Piloty All-Ducks lub wszystkie	Naciśnięcie przycisku po pierwszym sygnale buzera - działają tylko piloty AllDucks, po drugim działają wszystkie piloty,	
Cztery krótkie sygnały buzera	Reset	Naciśnięcie przycisku po pierwszym sygnale buzera - kasowanie pamięci pilotów i przywrócenie ustawień fabrycznych,	

6. Dane techniczne

Lp	Nazwa	Wartość	Uwagi
1	Zasilanie	12V-24V AC/DC	napięcie stałe lub zmienne
2	Pobór prądu	10mA	przełączniki wyłączone
3	Wyjścia	2 x 24V-1A	przełączniki NO
4	Częstotliwość	433.92MHz	modulacja ASK

7. Ustawienia fabryczne

Oba kanały sterownika pracują jako monostabilne 1s, rejestrowane są piloty ALLDUCKS i piloty z HCSEM.

8. Wyprowadzenia



9. Gwarancja

Szczegóły dotyczące gwarancji znajdują się na karcie gwarancyjnej oraz na stronie www.proxima.pl w zakładce - do pobrania.



Zabrania się wyrzucania tego urządzenia razem z odpadami domowymi. Według dyrektywy 2012/19/UE (WEEE II) obowiązującej w UE, to urządzenie podlega selektywnej zbiórce.

UPROSZCZONA DEKLARACJA ZGODNOŚCI UE:



Proxima sp.j. niniejszym oświadcza, że sterowniki NW1 i NW2 są zgodne z dyrektywą 2014/53/UE. Pełny tekst zgodności UE jest dostępny pod następującym adresem internetowym: www.proxima.pl w zakładce - do pobrania.

RoHS

PROXIMA
ELECTRONICS

Proxima sp.j.
87-100 Toruń, ul. Polna 23a
tel. 56 660 2000, www.proxima.pl