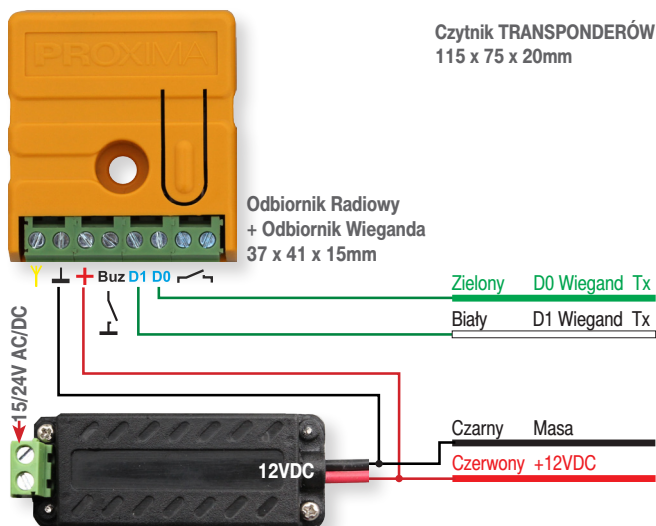


Odbiornik_PT OPT Odbiornik sterowany Pilotem i Transponderem



Zasilacz Uweej: 15-24 AC/DC Uwyj: 12VDC

1. Przeznaczenie

Odbiornik OPT jest elementem automatyki bramowej i kontroli dostępu.

Odbiornik OPT w automatyce bramowej umożliwia STEROWANIE bramy pilotem i transponderem.

W kontroli dostępu właściciel otwiera pomieszczenie transponderem, gość naciskając przycisk BUZ, buzerem w odbiorniku OPT informuje właściciela o wizycie, a właściciel, wygodnie bez podchodzenia do drzwi, otwiera pilotem elektrozamek.

Pobudzenie przekaźnika następuje po odebraniu zarejestrowanego przycisku pilota radiowego lub po zbliżeniu do czytnika transponderowego zarejestrowanego transpondera. Czytnik transponderów komunikuje się z odbiornikiem protokołem Wieganda. Czytnik transponderowy i odbiornik radiowy przeznaczony są do pracy z zasilaniem 12VDC. Ponieważ w automatyce bramowej najczęściej korzysta się z napięcia 24VAC lub 24DC, w komplecie może znajdować się zasilacz zamieniający napięcie 15-24VAC/DC na 12VDC.

2. Zalety

- ☞ 909 (piloty + transpondery), piloty zmiennokodowe KeeLoq **SYSTEMOWE** + (opcja programowana) piloty innych producentów z układem HCS pracującego w paśmie 433.92MHz - analizowana jest część stała transmisji (28 z 66 bitów - ponad 250mln kombinacji),
- ☞ dwa tryby przekaźnika:
 - bistabilny z resetem,
 - monostabilny 1-999s, z rozdzielczością 1s,
- ☞ kasowanie pilota (i transpondera) bez jego obecności,
- ☞ odbiornik superheterodynowy, do 200m zasięgu,
- ☞ zasilanie 15-24V AC/DC,

- ☞ można zarejestrować nawet 4 przyciski i 10 kombinacji przycisków pilota czteroprzyciskowego, i dwa przyciski, i jedną kombinację przycisków pilota dwuprzyciskowego,
- ☞ akustyczne potwierdzanie odebrania sygnału pilota - jeden sygnał buzerem dla zmiennokodowego SYSTEMOWEGO i dwa sygnały buzerem dla pilota nieSYSTEMOWEGO z HCSem,
- ☞ akustyczne potwierdzanie odebrania transpondera - trzy sygnały buzerem,
- ☞ odbiornik wykrywa i rejestruje Kody Wieganda - od kodu Wieganda 26bitowego - do kodu Wieganda 64bitowego,
- ☞ zarejestrowanym pilotem lub transponderem można akustycznie odczytać jego pozycję w sterowniku,
- ☞ zarejestrowanym pilotem można zdalnie sklonować pilota,
- ☞ po włączeniu zasilania sterownik podaje buzerem tryb pracy (dwa krótkie sygnały to Odbiornik), a potem rozmiar pamięci pilotów + transponderów = 909,
- ☞ podstawowym SYSTEMEM zmiennokodowym jest system PROXIMA, ale jest możliwość wykonania odbiornika OPT również na inne systemy zmiennokodowe (ponad 20 systemów),
- ☞ dodatkowo akceptowane systemy, analizowane stałokodowo to piloty z układem HCS: Gorke, Elmes, Satel, CAMESpace, DTM, NiceSmilo, BFT-Mitto, Tytan, SEO, Beninca TO.GO i T.WK, FAAC FIX, FAAC RC, Wiśniowski, Inel, Solo,Tousek, Key i wiele, wiele innych.

3. Działanie

3.1. Wykrycie zarejestrowanego transpondera lub odebranie transmisji zarejestrowanego przycisku (lub dowolnej zarejestrowanej kombinacji przycisków) pilota włącza/zmienia stan przekaźnika. Przekaznik może pracować w jednym z dwóch trybów:

- **tryb bistabilny z resetem** (reset - dwusekundowe naciskanie pilota wymusza wyłączenie przekaźnika - wygodne, gdy operując pilotem nie widzimy reakcji) - 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.

3.2. Wykrycie zarejestrowanego transpondera i odebranie transmisji zarejestrowanego pilota dla trybu bistabilnego, monostabilnego oraz dodatkowo wyłączenie przekaźnika dla trybu bistabilnego **jest potwierdzane buzerem w sterowniku**. Odebranie zmienionokodowej transmisji pilota SYSTEMOWEGO jest sygnalizowane jednym sygnałem buzera, pilota nieSYSTEMOWEGO jednym podwójnym sygnałem buzera, a transpondera trzema krótkimi sygnałami buzera.

3.3. Podanie masy na wejście BUZ włącz buzer urządzenia.

4. Trzycyfrowe informacje akustyczne

Informację stanowią trzy grupy sygnałów buzera sterownika rozdzielone krótką przerwą. Należy liczyć sygnały buzera 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 sterownika w zależności od sytuacji liczba 205 oznacza: pilota / transpondera zarejestrowanego na pozycji 205, 205 zarejestrowanych pilotów / transponderów lub czas monostabilny kanału 205s. Możliwe pozycje w odborniku: 001-909. Możliwa liczba zarejestrowanych pilotów / transponderów w sterowniku: 000-909. Możliwe czasy monostabilne kanałów: 001-999.

5. 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 - zero.

Nacisnąć krótko dwa razy przycisk na sterowniku. Została wprowadzona trzecia cyfra - dwa.

Wprowadzona liczba 302, oznacza chęć skasowania pilota / transpondera zarejestrowanego na pozycji 302 lub ustawienia czasu monostabilnego dowolnego z kanałów na 302s. Możliwe liczby 001-999.

6. Rejestrowanie i kasowanie pilotów, i transponderów

6.1. Rejestracja przycisków pilotów. W stanie normalnej pracy **krótko raz nacisnąć** przycisk na sterowniku. Potwierdzeniem jest **jeden krótki sygnał buzera**. W ciągu 5s nacisnąć przyciski/kombinację przycisków pilota. Pojedynczy sygnał buzera oznacza rejestrację pilota w trybie zmienionokodowym,

sygnał podwójny w systemie stałokodowym. Zarejestrowany pilot przedłuża czas czekania na rejestrację następnego pilota o 5s. Po 5s sterownik gra hymn kibica, podaje akustycznie liczbę zarejestrowanych pilotów + transponderów (**punkt 4.**) i przechodzi do normalnej pracy.

6.2. Rejestracja transponderów. W stanie normalnej pracy **nacisnąć raz krótko** (jeden sygnał buzera) i **drugi raz krótko** przycisk na sterowniku. Potwierdzeniem są **dwa krótkie sygnały buzera**. W ciągu 5s przyłożyć transponder do czytnika. Potrójny sygnał buzera potwierdza rejestrację transpondera.

Zarejestrowanie transpondera przedłuża czas czekania na rejestrację następnego transpondera o 5s. Po 5s sterownik gra hymn kibica, podaje akustycznie liczbę zarejestrowanych pilotów + transponderów (**punkt 4.**) i przechodzi do normalnej pracy.

6.5. Odbornik Usuwanie transponderów i pilotów. W stanie normalnej pracy przycisk na sterowniku **nacisnąć raz krótko** (1x buzer), **drugi raz krótko** (2x buzer) i **trzeci raz krótko**. Potwierdzeniem są **trzy sygnały buzera**. W ciągu 5s przyłożyć transponder do czytnika lub nacisnąć dowolny (nawet niezarejestrowany) przycisk zarejestrowanego pilota. Kasowanie pilota potwierdzone jest długim sygnałem buzera, a transpondera potrójnym sygnałem buzera.

7. Konfiguracja

Konfigurowanie odbywa się przy pomocy przycisku i buzera.

7.1. Odczyt pozycji dostępnego pilota lub transpondera w odborniku i kasowanie niedostępnego indywidualnego pilota / transpondera o znanej pozycji

W stanie normalnej pracy nacisnąć i przytrzymać przycisk na sterowniku, a gdy po 3s usłyszymy długi sygnał buzera, zwolnić przycisk. W ciągu 5s można zacząć odczyt pozycji dostępnego pilota transpondera albo kasowanie indywidualnego niedostępnego pilota lub transpondera.

Po naciśnięciu przycisku zarejestrowanego pilota lub po odebraniu zarejestrowanego transpondera sterownik podaje pozycję pilota (punkt 4.).

Kasowanie indywidualnego niedostępnego pilota / transpondera polega na wprowadzeniu jego pozycji w sterowniku przyciskiem w sposób opisany w **punkcie 5.** Po wprowadzeniu pozycji przyciskiem, sterownik buzerem podaje wprowadzoną pozycję do skasowania - **punkt 4.** Jeżeli zasygnalizowana pozycja buzerem jest zgodna z pozycją, którą chcemy skasować, należy w ciągu 5s 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 5s podwójny sygnał buzera zachęca do ponownego skasowania lub odczytu pozycji pilota / transpondera. Następnie buzer gra hymn kibica i podaje liczbę zarejestrowanych pilotów.

7.2. Ustawienia trybu pracy przekaźnika

W stanie normalnej pracy nacisnąć i przytrzymać przycisk na sterowniku, a gdy po długim sygnale usłyszymy **pojedynczy krótki sygnał buzera, zwolnić przycisk**. Dalej sterownik generuje jeden krótki 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 wprowadzenie trzech cyfr - trzycyfrowego czasu trybu monostabilnego (001-999s)

- **punkt 5.** 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 4.**, gra hymn kibica i przechodzi do normalnej pracy.

7.4. Ustawienie obsługiwanych pilotów, klonowanie pilotów

W stanie normalnej pracy nacisnąć i przytrzymać przycisk na sterowniku, a gdy usłyszymy **potrójny krótki sygnał buzera, zwolnić przycisk**. Dalej sterownik generuje pojedynczy, podwójny, potrójny i poczwórny sygnał buzerem.

Naciśnięcie przycisku po

- **pojedynczym** sygnale - rejestrowane są i działają tylko zmiennokodowe piloty Systemowe, a dalej potrójny i poczwórny sygnał buzera umożliwiają wybór klonowania bądź nie pilotów.

- **podwójnym** sygnale - rejestrowane są i działają zmiennokodowe piloty Systemowe, i piloty nieSYSTEMOWE, a dalej potrójny i poczwórny sygnał buzera umożliwiają wybór klonowania bądź nie pilotów.

- **potrójnym** sygnale - możliwe jest klonowanie pilotów,

- **poczwórnym** - nie jest możliwe klonowanie pilotów.

Następnie sterownik gra hymn kibica i przechodzi do normalnej pracy.

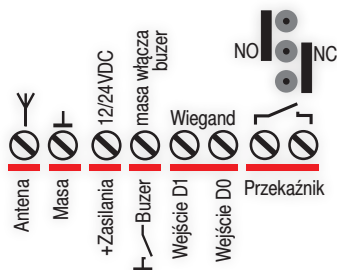
9. Rejestracja pilotów i transponderów

Przycisk naciśnięty	Buzer	Funkcja
Raz krótko	Jeden sygnał	Rejestrowanie przycisków pilota, SYSTEMOWE 1x buzer, nieSYSTEMOWE 2x buzer
Drugi raz krótko	Podwójny sygnał	Rejestrowanie transponderów 3x buzer,
Trzeci raz krótko	Potrójny sygnał	Kasowanie naciśniętego pilota długi sygnał, kasowanie transpondera 3x buzer
Czwarty raz krótko	Hymn kibica	Przejsięcie do normalnej pracy

10. Konfiguracja

Przycisk zwolniony po:	Funkcja	Opis
Jeden długi sygnał buzera (po 3s)	Odczyt pozycji pilota lub Wieganda Kasowanie pilota lub transpondera	Po naciśnięciu zarejestrowanego pilota, sterownik buzerem podaje nr jego pozycji Wprowadzenie pozycji pilota / transpondera przyciskiem sterownika, sterownik buzerem podaje wprowadzoną pozycję, potem krótkie naciśnięcie przycisku - usunięty
Jeden krótki sygnał buzera (po 8s), potem dwa sygnały	Tryb pracy kanału	Naciśnięcie przycisku sterownika po pierwszym krótkim sygnale buzera wybiera tryb bistabilny kanału, a po drugim długim sterownik oczekuje na wprowadzenie czasu trybu monostabilnego (001-999s)
Trzy krótkie sygnały buzera (po 13s), potem cztery sygnały	Piloty SYSTEMOWE lub wszystkie Zdalne klonowanie pilota	Naciśnięcie przycisku sterownika po pierwszym sygnale buzera - działają tylko piloty zmiennokodowe SYSTEMOWE, po dwóch działają wszystkie piloty, Naciśnięcie przycisku sterownika po trzech - niemożliwe klonowanie pilota, po czterech - możliwe klonowanie pilotów,
Cztery krótkie sygnały buzera (po 18s), potem jeden sygnał	Reset	Naciśnięcie przycisku sterownika po pierwszym sygnale buzera - kasowanie pamięci pilotów i transponderów i przywrócenie ustawień fabrycznych,

11. Wyprowadzenia odbiornika



7.5. Reset - przywrócenie ustawień fabrycznych

W stanie normalnej pracy nacisnąć i przytrzymać przycisk na sterowniku, a gdy usłyszymy **poczwórny krótki sygnał buzera, zwolnić przycisk**. Dalej sterownik generuje pojedynczy sygnał buzerem. Naciśnięcie przycisku po **pojedynczym** sygnale kasuje pamięć pilotów i **transponderów**, rejestrowane są i działają piloty SYSTEMOWE i nieSYSTEMOWE oraz możliwe jest klonowanie pilotów.

8. Zdalne klonowanie pilota

Przyciski w sklonowanym pilocie działają identycznie jak w pilocie - wzorcu, zalecane jest kopiowanie identycznych pilotów, mamy wtedy pewność, że przyciski pilota wzorca występują w pilocie klonie.

Pilot klon nie może być zarejestrowany w sterowniku - jeżeli występuje, należy go przedtem wykasować. Należy zgodnie z **punktem 7.4.** wybrać możliwość zdalnego klonowania pilota. **W pobliżu sterownika** przez min. **3s naciskać dowolny przycisk pilota kłona**, słysząc jeden sygnał buzera, naciskać **przycisk pilota wzorca**, słysząc dwa sygnały buzera, **naciskać przycisk pilota kłona**, słysząc trzy sygnały buzera i w końcu naciskać **przycisk pilota wzorca**, hymn kibica sygnalizuje skuteczne sklonowanie pilota.

12. Dane techniczne odbiornika

Lp	Nazwa	Wartość	Uwagi
1	Zasilanie	12V-24V DC	napięcie stałe
2	Pobór prądu	10mA	przełącznik wyłączony
3	Przełącznik	24V-1A	NO/NC
4	Częstotliwość	433.92MHz	

13. Czytnik transpondera

13.1. Działanie czytnika

W zasilanym czytniku (12VDC), dioda czerwona LED świeci światłem ciągłym.

Zbliżenie transpondera sytemu UNIQUE, powoduje wystanie przewodami D0 i D1 numeru transpondera protokołem Wiegand. Transmisję potwierdza buzzer oraz wyłączenie na chwilę czerwonej diody LED i włączenie na chwilę zielonej diody LED.

13.2. Konfiguracja czytnika

Przewód **szary**, niedołączony, ustawia transmisję numeru transpondera protokołem Wiegand 26.

Przewód **szary** zwarty z masą, ustawia transmisję numeru transpondera protokołem Wiegand 34.

Zwarcie przewodu **żółtego** z masą, włącza buzzer w czytniku na czas trwania zwarcia.

Zwarcie przewodu **niebieskiego** z masą, wyłącza czerwoną diodę LED, a załącza zieloną diodę LED w czytniku na czas trwania zwarcia.

14. Dane techniczne czytnika

Lp	Nazwa	Wartość	Uwagi
1	Zasilanie	12VDC	napięcie stałe
2	Pobór prądu	30mA 40mA	transponder nieobecny transponder obecny
3	Kodowanie	Wiegand	26 lub 34
4	Transponder	UNIQUE	125kHz
5	Wymiary	115 x 75 x 20	mm
6	Szczelność	IP65	

16. 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 sterownik OPT jest zgodny z dyrektywą 2014/53/UE. Pełny tekst zgodności UE jest dostępny pod następującym adresem internetowym: www.proxima.pl w zakładce - do pobrania.

RoHS

15. Wyprowadzenia czytnika

Czerwony +12VDC

Czarny Masa

Zielony D0 Wiegand Tx

Biały D1 Wiegand Tx

Niebieski LED

Żółty Buzer

Szary Wiegand 26 lub 34