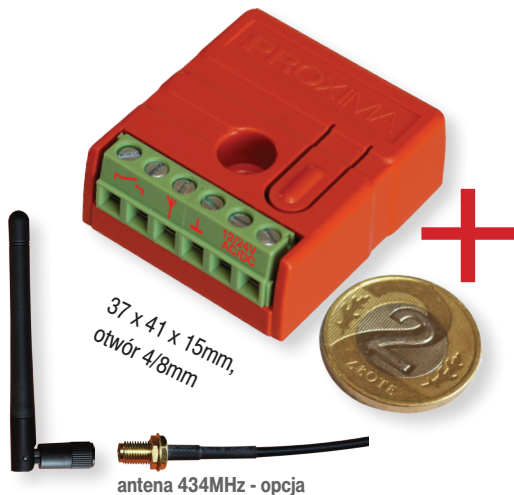


Sterownik Radiowy PROXIMA NMxT

naprawdę mały, jeden kanał + buzzer, 31 pilotów, 12-24V AC/DC, trzy tryby pracy, odczyt ilości zaprogramowanych pilotów, minutowa, akustyczna sygnalizacja słabej baterii pilota, obsługa TOKENa

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



co 10s lub 1min wysyła sygnał kontrolny

do potwierdzania obecności/nieobecności właściciela i np: sterowania oświetleniem terenu, wykrywania zakłócania radiowego - jammingu, rejestracji oddalenia się np: dziecka, osoby chorej itp...

Najważniejsze zalety:

- ✳ **Naprawdę Mały** - najmniejszy na rynku,
- ✳ **otwór montażowy** - skuteczny montaż jednym wkrętem nawet na powierzchni kulistej lub opaską zaciskową,
- ✳ **jeden kanał** przekąźnikowy + buzzer,
- ✳ **trzy tryby pracy:**
 - bistabilny z resetem,
 - TDJN (Tak Długo Jak Naciskasz),
 - monostabilny 1, 3, 25, 150s,
- ✳ **możliwość pracy z TOKENem (pinPILOT),**
- ✳ 31 pilotów = zmiennokodowe KeeLoq PROXIMA + (opcja programowana) dowolne piloty z układem HCS pracującego w paśmie 434MHz - analizowana jest część stała transmisji (28bitów - ponad 250mln kombinacji),
- ✳ odbiornik superheterodynowy, do 200m zasięgu,
- ✳ zasilanie 12-24V AC/DC (napięcie stałe lub zmienne),
- ✳ można zarejestrować nawet 4 przyciski i 10 kombinacji przycisków pilota czteroprzyciskowego i dwa przyciski i jedną kombinację przycisków pilota dwuprzyciskowego,
- ✳ akustyczne potwierdzenie odebrania sygnału pilota (opcja programowana) - inaczej dla pilota zmiennokodowego PROXIMA i inaczej dla pilota niePROXIMA z HCSem,
- ✳ akustyczna sygnalizacja przez 1min słabej baterii pilota (opcja programowana),
- ✳ zarejestrowanym pilotem można akustycznie odczytać ilość zaprogramowanych pilotów,
- ✳ zarejestrowanym pilotem można zdalnie sklonować pilota,

Sterownik obsługiwany jest za pomocą:

- ✳ **pilot standardowy** PROXIMA jedno-, dwu- lub czteroprzyciskowy,
- ✳ **HCS_PILOT** - dowolny pilot z układem HCS firmy Microchip i częstotliwości 433.92MHz, np: Gorke, Elmes, Satel, CAME-Space, DTM, Nalazek, NiceSmile, BFT-Mitto, Tytan, SEO, Beninca TO.GO i T.WK, FAAC FIX, FAAC RC, Wiśniowski, Inel, Solo, Tousek, Key i wiele, wiele, wiele innych,
- ✳ **klawiatura CODEpilot** - dwa niezależne, jednokanałowe piloty ze zmiennym kodem, dwa niezależne kody, klawiatura nadaje po naciśnięciu przycisku ◀ (pilot nr 1) lub przycisku ▶ (pilot nr 2) po wcześniejszym poprawnym wprowadzeniu kodu,
- ✳ **przycisk** radiowy - pilot montowany do ściany,
- ✳ **Pilot HB** - do zabudowy w samochodzie, włączany np: poprzez mignięcie światłami długimi, 4 kanały.

1. Działania sterownika

1.1. Naciśnięcie zarejestrowanego przycisku (lub dowolnej zarejestrowanej kombinacji przycisków) pilota włącza / zmienia stan kanału. Kanał może pracować w jednym z trzech trybów:

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

- **monostabilny** – po naciśnięciu pilota przekaźnik pozostaje włączony przez zaprogramowany czas 1, 3, 25, 150s, naciśnięcie przycisku pilota podczas załączonego przekaźnika przedłuża czas jego załączenia,

- **TDJN** (Tak Długo Jak Naciskasz) – przekaźnik pozostaje włączony tak długo, jak naciskamy przycisk pilota + 0.8s.

Czas 0.8s służy do eliminacji przerwy w działaniu przekaźnika wywołanego chwilową utratą zasięgu.

Po 20s w celu oszczędności baterii pilot przestaje nadawać. Można ominąć tę niedogodność zwalniając na moment przycisk co 5-20s.

Każde chwilowe zwolnienie i naciśnięcie przycisku pilota przedłuża nadawanie pilota o kolejne 20s, a przerwa w nadawaniu mniejsza niż 0.8s jest ignorowana,

1.2. Włączenie przekaźnika dla trybu monostabilnego i TDJN, oraz dodatkowo wyłączenie przekaźnika dla trybu bistabilnego **może być potwierdzane buzerem w sterowniku.**

Użycie pilota zmienokodowego PROXIMA może być sygnalizowane jednym sygnałem buzera, a użycie pilota niePROXIMA z układem HCS (z wykorzystaniem jego części stałokodowej) może być sygnalizowane podwójnym sygnałem buzera (opcja programowana).

Buzer jest aktywny zawsze podczas programowania.

1.3. Użycie pilota ze słabą baterią może być sygnalizowane buzerem (cztery sygnały co 3s przez 1min). Użycie pilota z dobrą baterią skraca sygnalizację.

1.4. Informacja o liczbie zarejestrowanych pilotów

Należy nacisnąć i trzymać **niezarejestrowany** przycisk lub **niezarejestrowaną** kombinację przycisków zarejestrowanego pilota przez 3s.

Po chwili słychać dwie grupy sygnałów buzera 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 buzera.

Np: dwa sygnały w pierwszej i trzy w drugiej grupie oznaczają zarejestrowane 23 trzy piloty, a długi sygnał, a potem dwa krótsze oznaczają zarejestrowane 2 piloty. Możliwa liczba pilotów zarejestrowanych: 00-31.

2. Praca z TOKENem

Szczegółowy opis pinPilota znajduje się w oddzielnej instrukcji. Można tak zaprogramować pinPilota, że automatycznie co 10 lub 60s wysyła sygnał kontrolny. Jeżeli zaprogramujemy sterownik na pracę monostabilną z czasem 25s

dla TOKENa dziesięciosekundowego lub 150s dla TOKENa dziesięciosekundowego, to tak długo jak odbiornik znajduje się w zasięgu TOKENa przekaźnik sterownika pozostaje zwarty. Sterownik zwolni przekaźnik po 25s od odebrania ostatniego sygnału TOKENa dziesięciosekundowego i po 150s od odebrania ostatniego sygnału TOKENa dziesięciosekundowego. Dla obu TOKENów przekaźnik zdziała natychmiast po odbiorze sygnału TOKENa. Warto wyłączyć buzer.

Taki zestaw można wykorzystać do potwierdzania obecności lub nieobecności właściciela i np: stwierdzenia oświetleniem terenu, wykrywania zakłócania radiowego - jammingu, rejestracji oddalenia się np: dziecka, osoby chorej.

3. Konfigurowanie sterownika

Programowanie sterownika odbywa się przy pomocy przycisku i sygnałów buzera w sześciu grupach.

Po naciśnięciu i przytrzymaniu przycisku na płycie sterownika buzer sygnalizuje raz, po 4s buzer sygnalizuje dwa razy, po kolejnych 4s buzer sygnalizuje trzy razy, po kolejnych 4s buzer sygnalizuje cztery razy, po kolejnych 4s buzer sygnalizuje pięć razy i w końcu po 4s buzer sygnalizuje sześć razy. Zwolnienie przycisku:

- **po jednym sygnale buzera** - rejestrowanie przycisków i kombinacji przycisków pilotów oraz TOKENa - **punkt 3.1.**

- **po podwójnym sygnale buzera** - kasowanie pilotów/TOKENów - **punkt 3.2.**

- **po potrójnym sygnale buzera** - ustawienia trybów pracy przekaźnika - **punkt 3.3.**

- **po poczwórnym sygnale buzera** - ustawienia sygnalizowania buzerem - **punkt 3.4.**

- **po pięciu sygnałach buzera** - można wybrać czy klonowanie pilota jest możliwe i działają tylko piloty PROXIMA, czy działają piloty PROXIMA i piloty z układem HCS - **punkt 3.5.**

- **a po sześciu sygnałach buzera** - przywrócenie ustawień fabrycznych i kasowanie całej pamięci pilotów / TOKENów - **punkt 3.6.**

3.1. Rejestrowanie pilotów i TOKENÓW

Nacisnąć i przytrzymać przycisk na sterowniku, a następnie po usłyszeniu **jednego** sygnału buzera zwolnić przycisk.

Od tego momentu przez 10s sterownik czeka na naciśnięcie i zwolnienie przycisku pilota lub odbioru sygnału TOKENA. Skuteczna rejestracja potwierdzana jest pojedynczym (pilot PROXIMA, TOKEN) lub podwójnym (pilot niePROXIMA z układem HCS) sygnałem buzera.

Przyciskiem w pilocie jest pojedynczy przycisk lub dowolna, równocześnie naciśnięta ich kombinacja - maksymalnie 14 dla pilota czteroprzyciskowego i 3 dla pilota dwuprzyciskowego.

Sygnał TOKENA należy wyzwolić poprzez minimum piętnastokrotne naciśnięcie przycisku F. Dioda LED krótko błysnie, a kolejny krótszy błysk oznacza wystąpienie sygnału kontrolnego.

Pozostałe informacje dotyczące działania pinPILOTA znajdują się w instrukcji pinPILOTA. **Zarejestrowanie TOKENa pinPILOTA wyklucza możliwość zarejestrowania pinPILOTA.**

UWAGA. Przyciskiem pilota nie jest równoczesne naciśnięcie **czterech** przycisków pilota w pilocie czteroprzyciskowym.

Skuteczna rejestracja przedłuża czas oczekiwania na kolejny przycisk / sygnał o 10s.

Automatyczne zakończenie rejestracji następuje 10s po zarejestrowaniu ostatniej emisji radiowej i sygnalizowane jest **sześciotonową melodią zwaną dalej hymnem kibica.**

Można ręcznie zakończyć rejestrację naciskając przycisk na sterowniku. Ręczne zakończenie rejestracji sygnalizowane jest **melodią - hymnem kibica, a następnie informacją o liczbie zarejestrowanych pilotów opisaną w punkcie 1.4.**

Można zarejestrować łącznie 31 pilotów i TOKENów. W każdym pilocie **można zarejestrować nawet 14 przycisków i kombinacji przycisków.**

UWAGA. Jeżeli sterownik nie reaguje buzerem na sprawne go pilota, oznacza to pełną pamięć pilotów 31. Można sprawdzić liczbę zarejestrowanych pilotów - **punkt 1.4.**

3.2. Kasowanie pilotów / TOKENów

Nacisnąć i przytrzymać przycisk na sterowniku, a następnie po usłyszeniu **podwójnego** sygnału buzera zwolnić przycisk.

Od tego momentu przez 10s sterownik czeka na naciśnięcie i zwolnienie przycisku pilota lub odbioru sygnału z zarejestrowanego TOKENa. Naciśnięcie dowolnego (nawet niezarejestrowanego) przycisku zarejestrowanego pilota lub odbiór sygnału zarejestrowanego TOKENa wyrejestrowuje wszystkie zarejestrowane przyciski tego pilota / wyrejestrowuje TOKENa. Kasowanie potwierdzone jest pojedynczym (TOKEN, pilot PROXIMA) lub podwójnym (pilot niePROXIMA z układem HCS) sygnałem buzera.

Automatyczne zakończenie kasowania następuje 10s po wyrejestrowaniu ostatniego pilota i sygnalizowane jest **hymnem kibica.**

Można ręcznie zakończyć kasowanie pilotów naciskając przycisk na sterowniku, zaraz po wyrejestrowaniu ostatniego pilota. Ręczne zakończenie rejestracji sygnalizowane jest **hymnem kibica, a następnie informacją o liczbie pozostałych w pamięci pilotów opisaną w punkcie 1.4.**

3.3. Zmiana trybów pracy przekaźnika

Nacisnąć i przytrzymać przycisk na sterowniku, a następnie po usłyszeniu **potrójnego** sygnału buzera zwolnić przycisk.

Następnie sterownik generuje sześć pojedynczych sygnałów buzera. Naciśnięcie przycisku sterownika po zakończeniu:

- **pierwszego** sygnału buzera - tryb bistabilny,
- **drugiego** sygnału buzera - tryb TDJN - Tak Długo Jak Naciskasz,
- **trzeciego** sygnału buzera - tryb monostabilny 1s,
- **czwartego** sygnału buzera - tryb monostabilny 3s,
- **piątego** sygnału buzera - tryb monostabilny 5s,
- **szóstego** sygnału buzera - tryb monostabilny 25s.

Naciśnięciu przycisku towarzyszy hymn kibica sygnalizujący przejście sterownika do normalnej pracy.

3.4. Zmiana sygnalizacji buzerem

Nacisnąć i przytrzymać przycisk na sterowniku, a następnie po usłyszeniu **poczwórnego** sygnału buzera zwolnić przycisk.

Następnie sterownik generuje cztery pojedyncze sygnały buzerem. Naciśnięcie przycisku sterownika po zakończeniu:

- **pierwszego** sygnału buzera - buzer wyłączony,
- **drugiego** sygnału buzera - buzer potwierdza tylko działanie przekaźnika,
- **trzeciego** sygnału buzera - buzer potwierdza tylko słabą baterię pilota,
- **czwartego** sygnału buzera - buzer potwierdza działanie przekaźnika i słabą baterię pilota.

Naciśnięciu przycisku towarzyszy hymn kibica sygnalizujący przejście sterownika do normalnej pracy.

3.5. Zarządzanie klonowaniem i obsługa pilotów nie-PROXIMA z układem HCS

Nacisnąć i przytrzymać przycisk na sterowniku, a następnie po usłyszeniu sygnału składającego się z **pięciu dźwięków** buzera zwolnić przycisk.

Następnie sterownik generuje cztery pojedyncze sygnały buzerem. Naciśnięcie przycisku sterownika po zakończeniu:

- **pierwszego** sygnału buzera - można zdalnie klonować wszystkie przyciski zarejestrowanego pilota źródłowego,
- **drugiego** sygnału buzera - nie można zdalnie klonować pilota,
- **trzeciego** sygnału buzera - działają tylko piloty PROXIMA,
- **czwartego** sygnału buzera - działają piloty PROXIMA i piloty niePROXIMA z układem HCS.

Naciśnięciu przycisku towarzyszy hymn kibica sygnalizujący przejście sterownika do normalnej pracy.

3.6. Kasowanie pamięci pilotów i przywrócenie ustawień fabrycznych

Nacisnąć i przytrzymać przycisk na sterowniku, a następnie po usłyszeniu sygnału składającego się z **sześciu dźwięków** buzera zwolnić przycisk.

Pamięć pilotów jest pusta, sterownik pracuje jako monostabilny 1s, buzer potwierdza działanie pilota oraz słabą baterię, rejestrowane są tylko piloty PROXIMA, można zdalnie klonować piloty.

4. Zdalnie 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 klon.

Pilot klon nie może być zarejestrowany w systemie - jeżeli występuje, należy go przedtem wykasować.

Należy zgodnie z **punktem 3.5.** wybrać możliwość zdalnego klonowania pilota.

Należy w pobliżu sterownika przez minimum **5s nacisnąć dowolny przycisk pilota kłona**, aż sterownik włączy na chwilę buzer. W ciągu 3s należy rozpocząć **trzykrotnie jednosekundowe naciśnięcie dowolnego przycisku zarejestrowanego pilota wzorca**, włącza się na 3s buzer, teraz ponownie należy **nacisnąć na 1s dowolny przycisk pilota kłona**, buzer przerywa sygnalizację.

Buzer	Funkcja	Naciśnięcie przycisku sterownika po:
jeden sygnał	Rejestrowanie przycisków pilot TOKENa	Można zarejestrować nawet 4 przyciski i 10 kombinacji przycisków pilota czteroprzyciskowego i dwa przyciski i jedną kombinację przycisków pilota dwuprzyciskowego. Rejestracja przycisku / kombinacji przedłuża o 10s czas oczekiwania na rejestrację następnego przycisku.
podwójny sygnał	Kasowanie pilotów / TOKENów	Naciśnięcie dowolnego (nawet niezarejestrowanego) przycisku zarejestrowanego pilota wyrejestrowuje wszystkie zarejestrowane przyciski tego pilota. Kasowanie potwierdzone jest sygnałem buzera. Następnie przez 10s można kasować następne piloty.
potrójny sygnał	Tryby pracy przekaźnika	1 - tryb bistabilny, 2 - tryb TDJN - Tak Długo Jak Naciskasz, 3 - tryb monostabilny 1s, 4 - tryb monostabilny 3s, 5 - tryb monostabilny 25s, 6 - tryb monostabilny 150s,
poczwórny sygnał	Sygnalizacja buzerem	1 - buzer wyłączony, 2 - buzer potwierdza tylko działanie przekaźnika, 3 - buzer potwierdza tylko słabą baterię pilota, 4 - buzer potwierdza działanie przekaźnika i słabą baterię pilota,
pięć sygnałów	Możliwość zdalnego klonowania pilota i obsługa pilotów niePROXIMA_HCS	1 - można zdalnie klonować pilota, 2 - nie można zdalnie klonować pilota, 3 - działają tylko piloty PROXIMA, 4 - działają piloty PROXIMA i piloty z układem HCS,
sześć sygnałów	Kasowanie pamięci pilotów i przywrócenie ustawień fabrycznych	1 - pamięć pilotów jest pusta, sterownik pracuje jako monostabilny 1s, buzer potwierdza działanie pilota oraz słabą baterię, rejestrowane są tylko piloty PROXIMA, można zdalnie klonować piloty.

5. Dane techniczne

Lp	Nazwa	Wartość	Uwagi
1	Zasilanie	12V-24V AC/DC	napięcie stałe lub zmienne
2	Pobór prądu	15mA	przekaźnik wyłączony
3	Wyjście	24V-1A	przekaźnik NO

6. Ustawienia fabryczne

Sterownik pracuje jako monostabilny 1s, buzer potwierdza działanie pilota oraz słabą baterię, **rejestrowane są tylko piloty PROXIMA**, można klonować zdalnie pilota.

7. Wyprowadzenia



8. 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 NMxT 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

PROXIMA
ELECTRONICS