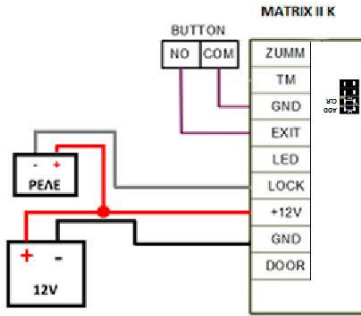


MINI MANUAL ΑΥΤΟΝΟΜΟΥ ΚΑΡΤΑΝΑΓΝΩΣΤΗ MATRIX II K

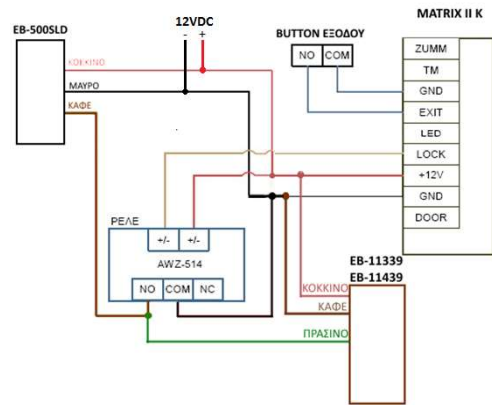
1. Σύνδεση του reader

Πραγματοποιείτε τις συνδέσεις του reader σύμφωνα με τη συνδεσμολογία που φαίνεται παρακάτω:



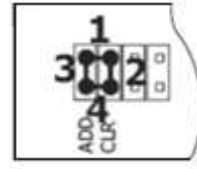
Στην έξοδο του controller συνδέετε ένα ρελέ ώστε να προστατέψετε την έξοδο του. Ο τρόπος σύνδεσης φαίνεται στη φωτογραφία αριστερά.

2. Σύνδεση του controller με τους ηλεκτροπύρους EB-500SLD , EB-11339 , EB-11439



2. Προγραμματισμός του reader

Προγραμματισμός με τη χρήση του jumper	
1. Ορίζουμε τη λογική της εξόδου του controller Α) Η έξοδος γίνεται αρνητική όταν πραγματοποιείται μια σάρωση. Β) Στην έξοδο έχουμε απώλεια αρνητικής τάσης (SSP-), όταν πραγματοποιείται μια σάρωση.	Το jumper τοποθετείται στη θέση 1. Το jumper δε τοποθετείται πουθενά ή τοποθετείται στη θέση 4.
2. Διαγραφή της μνήμης	Θέση 2
3. Πρόσθεση κανονικών tags	Θέση 3
4. Κανονική θέση, δεν επηρεάζει τη λειτουργία του controller	Θέση 4
Σημείωση! Για να είναι η έξοδος αρνητική, εφόσον ολοκληρώσετε τον προγραμματισμό του controller, τοποθετήστε το jumper στη θέση 1.	



3. Παράδειγμα προγραμματισμού Controller

Αφού έχουν γίνει όλες οι απαραίτητες συνδέσεις η διαδικασία που πρέπει να ακολουθήσετε για το προγραμματισμό είναι η εξής:

Βήμα 1. Βάζετε το jumper στη θέση 2 (clear).

Βήμα 2. Τροφοδοτείτε το controller. Μόλις η διαδικασία ολοκληρωθεί ο controller θα παράγει κάποια ηχητικά σήματα.

(Όλα τα tags και ο προγραμματισμένος χρόνος εξόδου διαγράφονται)

Βήμα 3. Κόβετε τη τροφοδοσία από το controller.

Βήμα 4. Βάζετε το jumper στη θέση 3 (add).

Βήμα 5. Τροφοδοτείτε το controller. Μόλις δώσετε τροφοδοσία περνάτε ένα-ένα όλα τα tags μπροστά από το reader.

Βήμα 6. Μόλις περάσετε από το reader όλα τα tags κόβετε τη τροφοδοσία από το controller.

Βήμα 7. Βάζετε το jumper στη θέση 1.

Βήμα 8. Τροφοδοτείτε το controller. Πλέον ο controller είναι προγραμματισμένος.