

## MANUAL DE PROGRAMAÇÃO

### RECEPTOR MULTIFUNÇÃO - MODO HCS (Controle Remoto)

VERSÃO DE HARDWARE: RV13 177-RECMULTIFUNC  
VERSÃO DE FIRMWARE: 2009u  
DATA DE ATUALIZAÇÃO DO DOCUMENTO: 21/03/2014

#### FUNÇÕES DE PROGRAMAÇÃO ESPECIAIS DO RECEPTOR MULTIFUNÇÃO:

**Obs.:** Este equipamento está em constante evolução e recebe implementações para integração de outras leitoras, dispositivos ou modos de funcionamento. Em caso de necessidade de upgrade do firmware, consultar a Linear para receber o arquivo mais atualizado e o modo de transferir por cabo diretamente de um PC através de porta serial.

# Apesar do receptor Multifunção poder ser usado com quaisquer dispositivos de acionamento Linear, cada um funcionará apenas com o escolhido no Menu de opções.

Ex: Rec Multifunção 1 = Tag UHF - endereço de 1 a 8

EX: Rec Multifunção 2 = Tag Ativo- endereço 1 a 8.

**IMPORTANTE:** Ao ser ligado, deve indicar a mensagem "Linear HCS". Caso contrário será necessário entrar na programação avançada e reprogramá-lo.

#### CONFIGURAÇÕES E AJUSTES DO RECEPTOR "MULTIFUNÇÃO":

Para facilitar a encontrar soluções para problemas comuns na instalação do sistema há funções especiais para auxiliar o instalador. O acesso ao Menu dos parâmetros no receptor Multifunção, pode ser feito através das teclas internas na placa "CI", sendo necessário abrir o equipamento para acesso, ou por um controle remoto padrão Linear de 3 ou 4 teclas.

#### ACESSO À CONFIGURAÇÃO AVANÇADA (define o modo de funcionamento):

- Posicione a chave de seleção na posição "I" (será exibida a mensagem "Prog.")
- Se teclado interno - pressione simultaneamente as teclas internas "→" + "↑", no display será exibida a mensagem "Avançado bootstrap";
- Se controle remoto - pressione simultaneamente as teclas B1 + B2, será exibida a mensagem "Tx Mestre", então pressione simultaneamente as teclas B1 + B3 e no display será exibida a mensagem "Avançado bootstrap"; Pressione "→" ou B1, em seguida será exibido o modo de funcionamento que o receptor encontrasse configurado como, por exemplo, "Leitor Tag Ativo".

-Para redefinir o modo pressione a tecla "↑" ou B2 para avançar, até chegar à opção "Linear HCS" e volte a chave de seleção do receptor para a posição central "0". Verificar em seguida os dados programáveis, que podem ter sido alterados.

#### ACESSO À PROGRAMAÇÃO (define os parâmetros e ajustes):

- Posicione a chave de seleção na posição "I" (será exibida a mensagem "Prog.")
- Se controle remoto pressione as teclas B1+B2 do controle remoto simultaneamente ("Tx Mestre"), senão ignore esta etapa.
- Pressione a tecla "→" ou B1 para avançar as funções de programação;
- Pressione "↑" ou B2 para aumentar e "↓" ou B3 para diminuir os valores e alterar opções.
- Após finalizar volte a chave do receptor para o centro e as configurações serão salvas.

#### DESCRIÇÃO DOS PARÂMETROS AJUSTÁVEIS PELO RECEPTOR MULTIFUNÇÃO

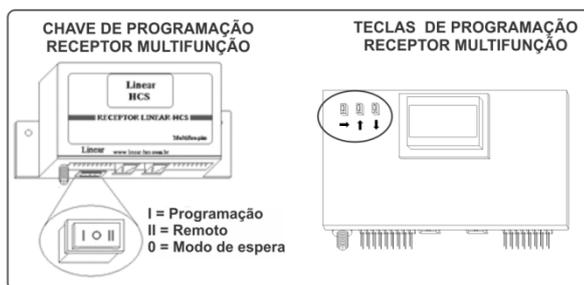
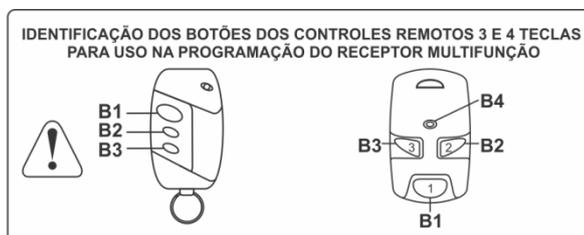
##### PROGRAMAÇÃO DOS PARÂMETROS NO RECEPTOR MULTIFUNÇÃO (Vr 2009u).

###### BtPânico:

**BT 1: S=** Pânico temporizado ativado no BT1 dos controles  
**BT 2: S=** Pânico temporizado ativado no BT2 dos controles  
**BT 3: S=** Pânico temporizado ativado no BT3 dos controles  
**BT 4: S=** Pânico temporizado ativado no BT4 dos controles

**BT 1: N=** Pânico temporizado desativado no BT1 dos controles  
**BT 2: N=** Pânico temporizado desativado no BT2 dos controles  
**BT 3: N=** Pânico temporizado desativado no BT3 dos controles  
**BT 4: N=** Pânico temporizado desativado no BT4 dos controles

**Obs.:** Existem configurações no Módulo Guarita "A04-Func. Pânico" que definem outros parâmetros, verifique-as para garantir o perfeito funcionamento da função pânico.



# MANUAL DE PROGRAMAÇÃO RECEPTOR MULTIFUNÇÃO – HCS (Controle Remoto)

- **T-Pânico:** Define por quanto tempo a(s) tecla(s) habilitada(s) para pânico temporizado deverão ser pressionadas para que ocorra o envio do sinal de pânico. Este parâmetro Pode ser definido entre (**Off. Até 5s**).

- **Inibir BT 1, BT 2, BT 3 e BT 4:** Inibe, **sim “S”**, ou **não “N”**, qualquer tecla que não estiver sendo utilizada no Multifunção, recomenda-se inibi-la, para evitar o armazenamento de eventos desnecessários na memória do Módulo Guarita e também evitar dificuldades no funcionamento em locais onde existem mais que um receptor em funcionamento.

**Ex:** Se tivermos apenas a tecla “BT1” em funcionamento, desabilitar a BT2, BT3 e BT4.

Em caso de dano elétrico em um dos canais, os demais podem ser utilizados como opção se houver a possibilidade no local.

- **A. Carona:** Tempo que o receptor fica inativo após o recebimento de sinal de um controle. Esse tempo pode ser configurado entre (**Off. Até 99s**). Este parâmetro serve para evitar que ocorra a passagem de dois veículos, devidamente munidos dos controles remotos cadastrados, numa mesma abertura. Assim, deve ser comunicado aos usuários que o sistema permite uma única passagem por vez, especialmente adequado quando utilizando cancelas ou portões rápidos, quando todos os eventos serão registrados pelo sistema. Também evita que na chegada de dois veículos seguidos ambos sejam lidos sequencialmente e o segundo perca a habilitação de entrada se ativada a opção Controle de Vagas no Módulo Guarita.

Então, se programado o tempo anti carona, pode-se ajustar um tempo que evite este inconveniente ou mesmo usado o recurso do sensor de passagem nas entradas digitais. Assim, após a leitura do controle remoto do primeiro veículo o receptor é imediatamente desabilitado, voltando a funcionar após a passagem deste pelo sensor de passagem ou inibição correspondente à antena, permitindo que o segundo veículo tenha sua entrada habilitada com a leitura do seu dispositivo.

- **T.Relé:** Seleciona o tempo que o relé ficará atracado, ao seu acionamento (**0,5s, 1s, 2s e 3s**).

- **I/Os 5-8:** Controla o estado das entradas/saídas digitais. A opção **Comando** ativa o funcionamento das I/Os copiando os relés principais, porém com tempos diferentes e que podem por exemplo acionar semáforos indicativos da leitura (utilizar relés para driver deste sinal) **Cmd Rmt** ativa o funcionamento apenas para comandos remotos (provenientes do PC) e **Off** desativa.

- **T.IOs 5-8:** Seleciona o tempo para a saída ficar em nível alto “1”, o tempo pode ser ajustado entre (**0,5s até 99s**).

- **E1, E2, E3 e E4:** Entradas digitais podem assumir quatro estados diferentes.

-**Passagem ( <->):** Gera evento de entrada/saída considerando o sentido de passagem por dois sensores que acionam as entrada selecionadas .**Borda (↑):** Sensor acionado por borda, **NA ( \_/ ):** Gera evento (em nível baixo “0”) de entrada/saída quando acionada a entrada selecionada, **NF( \_ ):** Gera evento (em nível alto “1”) de entrada/saída quando acionada a entrada selecionada,

-**Inibe:** Faz com que as entradas 1 a 4 funcionem como INIBIÇÃO da antena selecionada, adequada quando usados sensores de posicionamento. Sempre que houver 12V presente em uma das 4 entradas quando assim selecionadas, a antena relativa ao número estará desabilitada, voltando a ser lida após a retirada do sinal de 12V da entrada respectiva. Notar que o GND da fonte utilizada para esta função deve ser o mesmo da fonte de alimentação do receptor multifunção.

- **BEntrada / BSaída:** Define o botão que será considerado como acionamento de Entrada ou de Saída quando a opção Controle de Vagas estiver habilitada no Módulo Guarita, possibilitando que o sistema identifique se o veículo vinculado à um determinado controle está ocupando ou não a sua vaga de garagem dentro do estacionamento.

**Ex:** Se configurado **BEntrada=B1** e **BSaída=B2** e o usuário acionou pela ultima vez o portão de entrada pressionando o **B1** do seu controle remoto, o sistema entenderá que a vaga de garagem está ocupada e só estará disponível novamente quando o mesmo usuário acionar o portão de saída pressionando o **B2** .

**Obs.:** Caso seja habilitada a opção de controle de vagas com validação de passagem (com os devidos sensores instalados) o sistema fará a consideração de vaga ocupada ou vaga disponível quando o acionamento das teclas for acompanhado da passagem do veículo pelos sensores, fazendo com que haja maior precisão no controle de vagas.

- **DISP LED:** Seleciona o modelo de display de leds a ser utilizado como extensão, **linear**, **multitoc** ou **não** (nenhum). Este display opcional indicará ao usuário ou agente de segurança o apartamento que está fazendo o acionamento da abertura, podendo indicar também a placa do veículo.

- **Br. CAN:** Parâmetro que altera o Baud Rate.

Esse parâmetro pode assumir os valores de **125kbps (DEFAULT E RECOMENDÁVEL)** **62k5bps**, **20kbps** e **250kbps**.

Para longas linhas de comunicação entre o módulo guarita e o receptor multifunção, sugere-se que seja adotado um baud rate baixo como 20K que proporciona maior estabilidade para linhas longas (até 500m) ou utilização de cabos diferentes dos indicados. Porém esta mesma seleção deve ser feita em todos os equipamentos que estiverem na mesma linha, como módulo guarita e outros receptores.

Os cabos indicados são: CABO UTP CAT5 (até 500m de distância) ou CABO AFT 2X22AWG (para distâncias acima de 500m).

Em casos de dificuldades na comunicação CAN mesmo utilizando cabos AFT 2X22AWG, aterre cada ponto da rede (cada ponta de cabo) ligando a malha do cabo ao pinel de aterramento do condomínio.

Taxa de comunicação vs Distância	
Baudrate (Br)	Tamanho do Cabo (m)
250kbps	250m
125kbps	500m
62k5bps	600m
20kbps	1000m