

Manipulator **INT-KSG** Instrukcja instalatora



OSTRZEŻENIA

Manipulator powinien być instalowany przez wykwalifikowany personel.

Przed przystąpieniem do montażu należy zapoznać się z instrukcją.


Wprowadzanie w urządzeniu jakichkolwiek modyfikacji, które nie są autoryzowane przez producenta, lub dokonywanie samodzielnych napraw oznaczają utratę uprawnień wynikających z gwarancji.

Firma SATEL stawia sobie za cel nieustanne podnoszenie jakości swoich produktów, co może skutkować zmianami w ich specyfikacji technicznej i oprogramowaniu. Aktualna informacja o wprowadzanych zmianach znajduje się na naszej stronie internetowej.
Proszę nas odwiedzić:
<http://www.satel.pl>

Aktualną treść deklaracji zgodności EC i certyfikatów można pobrać ze strony internetowej www.satel.pl



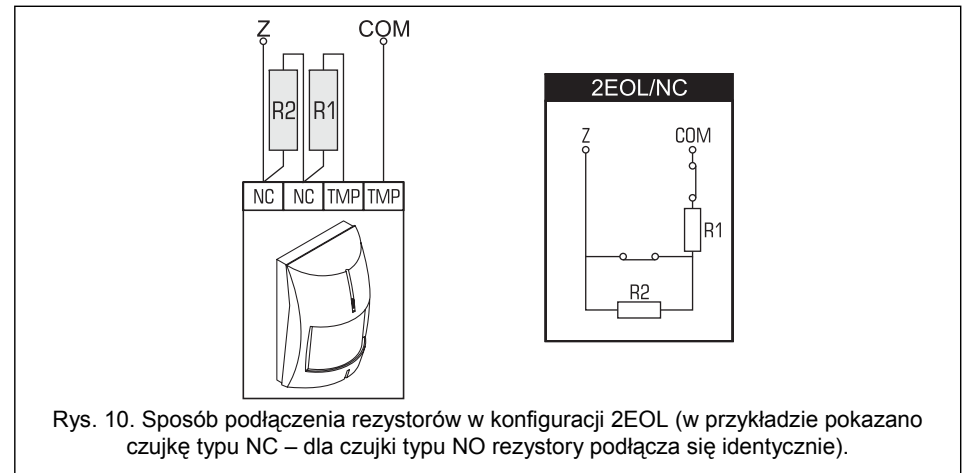
5.4 Rezystancja parametryczna

Uwaga: Dane dotyczące rezystancji przechowywane są w pamięci manipulatora. Przed przystąpieniem do programowania wartości rezystorów należy odczytać dane z manipulatora (przycisk „Odczyt”), a po zakończeniu programowania zapisać do manipulatora (przycisk „Zapis”). Dane te nie są odczytywane i zapisywane po kliknięciu na przycisk  w menu głównym programu.

Dla wejść w manipulatorze wartość rezystorów stosowanych w konfiguracjach EOL i 2EOL jest programowalna w zakresie od 500 Ω do 15 kΩ. Programuje się indywidualnie wartość rezystorów R1 i R2 dla konfiguracji 2EOL (patrz: rysunek 10). Wartość rezystora dla konfiguracji EOL jest sumą wartości zaprogramowanych jako R1 i R2.

Uwagi:

- Suma wartości zaprogramowanych dla rezystorów R1 i R2 nie może być mniejsza od 500 Ω ani większa od 15 kΩ.
- Możliwe jest zaprogramowanie wartości 0 dla rezystora R2. W konfiguracji 2EOL należy wówczas zastosować dwa rezystory, każdy o rezystancji równej połowie wartości zdefiniowanej dla rezystora R1.




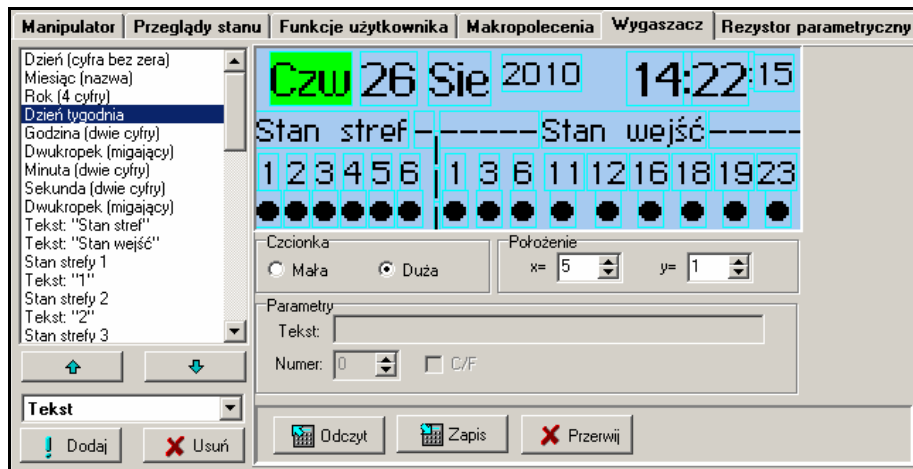
6. Dane techniczne

Napięcie zasilania	12 V DC ±15%
Pobór prądu w stanie gotowości	165 mA
Maksymalny pobór prądu	175 mA
Klasa środowiskowa wg EN50130-5	II
Zakres temperatur pracy	-10°C...+55°C
Maksymalna wilgotność	93±3%
Wymiary obudowy (szerokość x wysokość x grubość)	143 x 156 x 22 mm
Masa	320 g

12. Kliknąć na przycisk „Zapis”. Dane zostaną zapisane do manipulatora.

5.3 Wygaszacz

Uwaga: Dane dotyczące wygaszacza przechowywane są w pamięci manipulatora. Przed przystąpieniem do konfigurowania wygaszacza należy odczytać dane z manipulatora (przycisk „Odczyt”), a po zakończeniu programowania zapisać do manipulatora (przycisk „Zapis”). Dane te nie są odczytywane i zapisywane po kliknięciu na przycisk  w menu głównym programu.



Rys. 9. Zakładka „Wygaszacz” w programie DLOADX.


Tryb wygaszacza włącza się po 60 sekundach bezczynności manipulatora, gdy nie jest wyświetlane żadne menu. W trybie wygaszacza na wyświetlaczu mogą być prezentowane następujące informacje:

- dowolny, zdefiniowany przez instalatora tekst,
- stan wybranych stref (wybiera się pojedyncze strefy, których stan będzie wyświetlany),
- stan wybranych wejść (wybiera się pojedyncze wejścia, których stan będzie wyświetlany),
- stan wybranych wyjść (wybiera się pojedyncze wyjścia, których stan będzie wyświetlany),
- temperatura (należy wskazać wejście centrali, do którego przypisana jest czujka temperatury, oraz określić, czy temperatura ma być wyświetlana w stopniach Celsjusza, czy Fahrenheita),
- data i czas (poszczególne elementy, takie jak dzień, miesiąc, rok, godzina, minuty i sekundy konfiguruje się indywidualnie),
- nazwa manipulatora.

Dostępne są dwie wielkości czcionek używanych w trybie wygaszacza. Przy pomocy metody „przeciągnij i upuść” można w łatwy sposób wskazać miejsce, w którym dana informacja będzie prezentowana na wyświetlaczu.

Manipulator INT-KSG wyposażony jest w klawiaturę dotykową oraz duży wyświetlacz, który po wejściu w menu prezentuje funkcje w czterech liniach. Dynamiczne menu dostosowuje się automatycznie do uprawnień użytkownika oraz sposobu skonfigurowania systemu. W trybie wygaszacza wyświetlacz umożliwi pokazywanie szerokiej gamy informacji w formie dostosowanej do potrzeb użytkownika. Stworzony na potrzeby manipulatora nowy mechanizm sterowania systemem alarmowym (makropolecenia) pozwala szybko i łatwo uruchomić szereg różnych funkcji po dotknięciu zaledwie kilku klawiszy. Manipulator dedykowany jest do obsługi i programowania central z serii INTEGRA z oprogramowaniem w wersji 1.08 lub nowszym.

1. Właściwości

- Duży wyświetlacz z podświetleniem.
- Diody LED informujące o stanie stref oraz systemu.
- Klawiatura dotykowa z podświetleniem:
 - 12 klawiszy, oznaczonych zgodnie ze standardem telefonicznym, do wprowadzania danych oraz szybkiego dostępu do niektórych funkcji;
 - klawisz  (tożsamy z klawiszem #);
 - 4 klawisze do poruszania się po menu;
 - 3 klawisze do wywoływania alarmów z manipulatora;
 - 4 klawisze do wywoływania makropoleceń: ▲.
- Wbudowany przetwornik piezoelektryczny do sygnalizacji dźwiękowej.
- 2 programowalne wejścia:
 - obsługa czujek typu NO i NC oraz czujek roletowych i wibracyjnych;
 - obsługa konfiguracji EOL i 2EOL;
 - programowanie wartości rezystorów parametrycznych.
- Styk sabotażowy reagujący na otwarcie obudowy i oderwanie od ściany.
- Port RS-232 (TTL) umożliwiający aktualizację oprogramowania manipulatora.

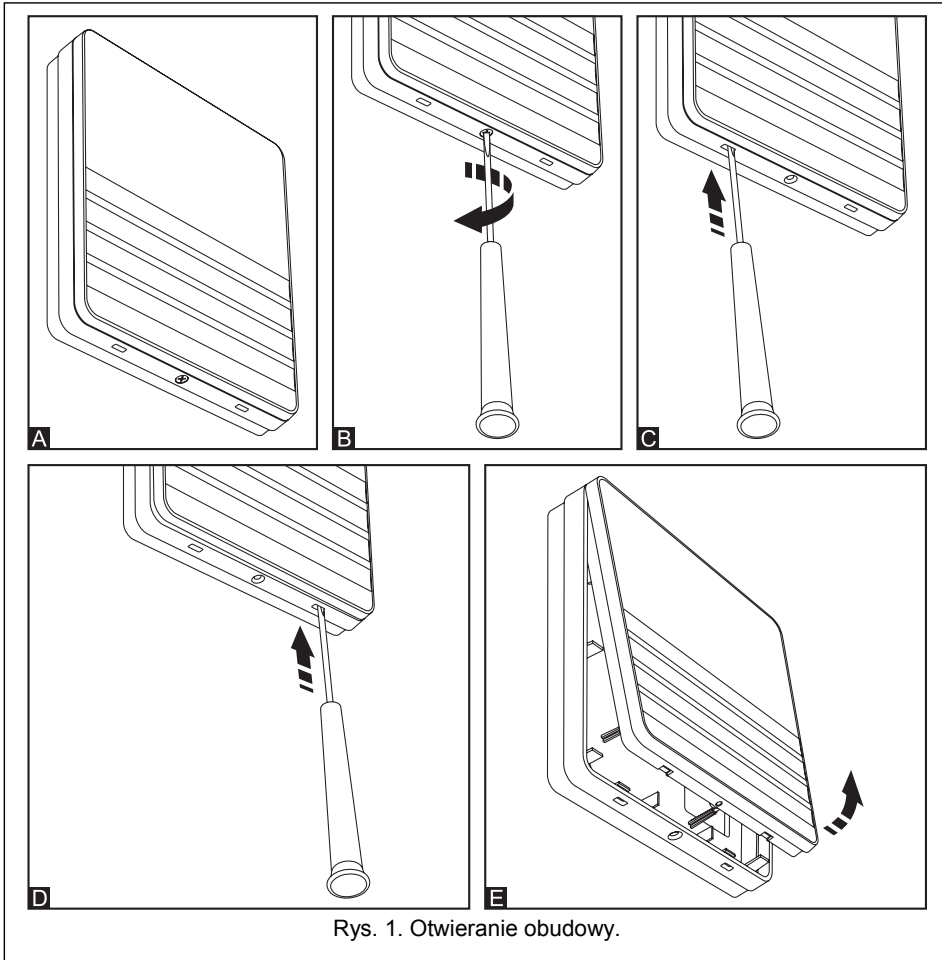
2. Montaż i podłączenie

⚠ Wszystkie połączenia elektryczne należy wykonywać przy odłączonym zasilaniu.

Manipulator INT-KSG przeznaczony jest do montażu wewnątrz pomieszczeń. Miejsce montażu powinno umożliwiać łatwy i wygodny dostęp użytkownikom systemu. Odległość manipulatora od centrali może wynosić do **300 m**. Do wykonania połączeń elektrycznych zaleca się stosowanie typowego nieekranowanego kabla prostego (nie zaleca się używania kabla typu „skrętka”).

1. Otworzyć obudowę manipulatora (patrz: rys. 1).
2. Przeprowadzić kable przez otwór w podstawie obudowy.
3. Przymocować podstawę obudowy do ściany.
4. Do zacisków DTM, CKM i COM przykręcić przewody łączące manipulator z szyną manipulatorów centrali alarmowej (patrz: rys. 3). Przewody te powinny być prowadzone w jednym kablu.
5. Podłączyć przewody do zacisków dodatkowych wejść, jeśli mają być do nich podłączone czujki.

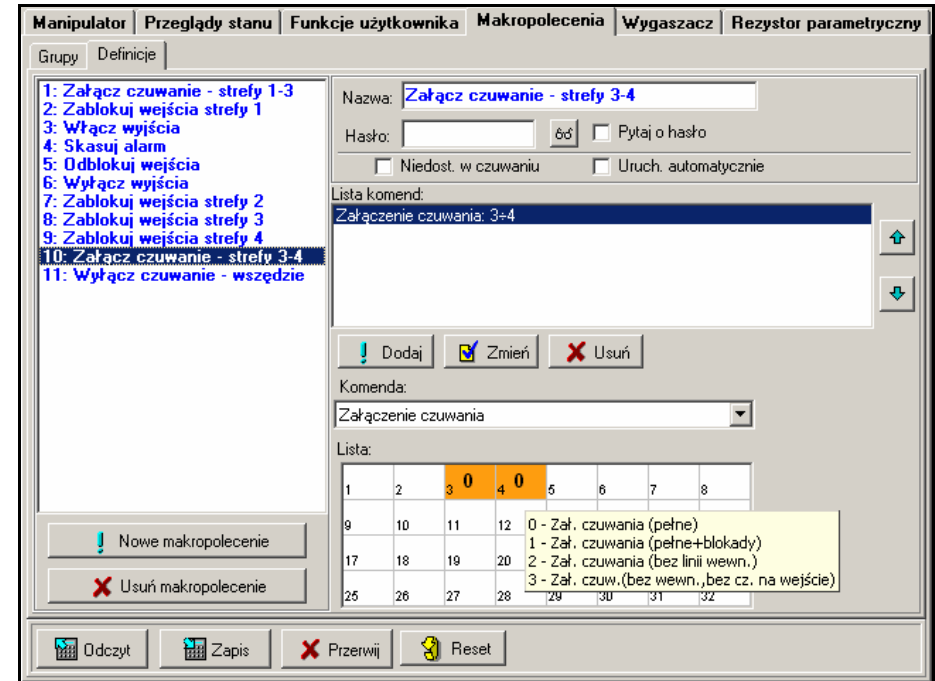
6. Doprowadzić zasilanie do manipulatora (zaciski +12V i COM). Zasilanie można doprowadzić z płyty głównej centrali, zainstalowanego w systemie ekspandera z zasilaczem lub dodatkowego zasilacza.
7. Założyć panel przedni na zaczepach, zatrzasnąć obudowę i wkręcić wkręt mocujący.



Rys. 1. Otwieranie obudowy.


Tworzenie makropolecenia

1. Kliknąć na zakładkę „Definicje”.



Rys. 8. Zakładka „Definicje” w programie DLOADX.

2. Kliknąć na przycisk „Nowe makropolecenie”. Na liście pojawi się nowe makropolecenie.
3. Wpisać nazwę nowego makropolecenia.
4. Jeżeli makropolecenie ma być uruchamiane bez podawania hasła przez użytkownika, wpisać hasło z odpowiednimi uprawnieniami.
5. Jeżeli uruchomienie makropolecenia ma być każdorazowo poprzedzane autoryzacją użytkownika, włączyć opcję PYTAJ O HASŁO.
6. Jeżeli makropolecenie ma być niedostępne, gdy czuwa dowolna ze stref obsługiwanych przez manipulator, włączyć opcję NIEDOSTĘPNE W CZUWANIU.
7. Jeżeli makropolecenie ma być uruchamiane od razu po dotknięciu klawisza ▲, włączyć opcję URUCHAMIAJ AUTOMATYCZNIE (do grupy należy wówczas przypisać tylko to jedno makropolecenie).
8. Wybrać z listy jedną z komend, którą ma uruchamiać nowe makropolecenie.
9. Zaznaczyć strefy (załączenie / wyłączenie czuwania, skasowanie alarmu), wejścia (blokowanie / odblokowanie wejść) albo wyjścia (włączenie / wyłączenie wyjść) sterowane komendą. Dwukrotne kliknięcie myszką pozwala zaznaczyć/odznaczyć żądane pole.
10. Kliknąć na przycisk „Dodaj”. Na liście komend przypisanych do makropolecenia pojawi się nowa. Po kliknięciu na komendę można jeszcze dokonać korekty na liście sterowanych komendą stref / wejść / wyjść. Po dokonaniu zmian należy kliknąć na przycisk „Zmień”.
11. W razie potrzeby powtórzyć czynności z punktów 8-10 w celu dodania kolejnych komend.

z manipulatora (przycisk „Odczyt”), a po zakończeniu programowania zapisać do manipulatora (przycisk „Zapis”). Dane te nie są odczytywane i zapisywane po kliknięciu na przycisk  w menu głównym programu.

Grupa makropoleceń – lista makropoleceń, która zostanie wyświetlona w manipulatorze po dotknięciu klawisza ▲. Zdefiniować można 4 grupy makropoleceń.

Nazwa grupy makropoleceń – indywidualna nazwa prezentowana na dole wyświetlacza nad klawiszem ▲ (do 8 znaków).

Makropolecenie – złożona z pojedynczych komend sekwencja działań, które ma wykonać centrala po uruchomieniu makropolecenia.

Nazwa makropolecenia – indywidualna nazwa makropolecenia (do 32 znaków).

Hasło – hasło, które ma być stosowane do autoryzacji podczas wykonywania komend zawartych w makropoleceniu. Hasło to musi posiadać odpowiednie uprawnienia, aby możliwe było realizowanie tych komend.

Pytaj o hasło – jeżeli opcja jest włączona, makropolecenie zostanie uruchomione dopiero po autoryzacji użytkownika przy pomocy hasła. Hasło wprowadzone w polu „Hasło” będzie ignorowane.

Niedostępne w czuwaniu – jeżeli opcja jest włączona, makropolecenie będzie niedostępne, gdy czuwa dowolna ze stref obsługiwanych przez manipulator.

Uruchamiaj automatycznie – jeżeli opcja jest włączona i w grupie jest tylko jedno makropolecenie, po dotknięciu klawisza ▲ nie zostanie wyświetlona lista makropoleceń, tylko od razu uruchomione zostanie makropolecenie (jeśli opcja PYTAJ O HASŁO jest włączona, konieczna będzie autoryzacja przy pomocy hasła).

Komenda – realizowana przez centralę funkcja, którą można przypisać do makropolecenia. Może to być:

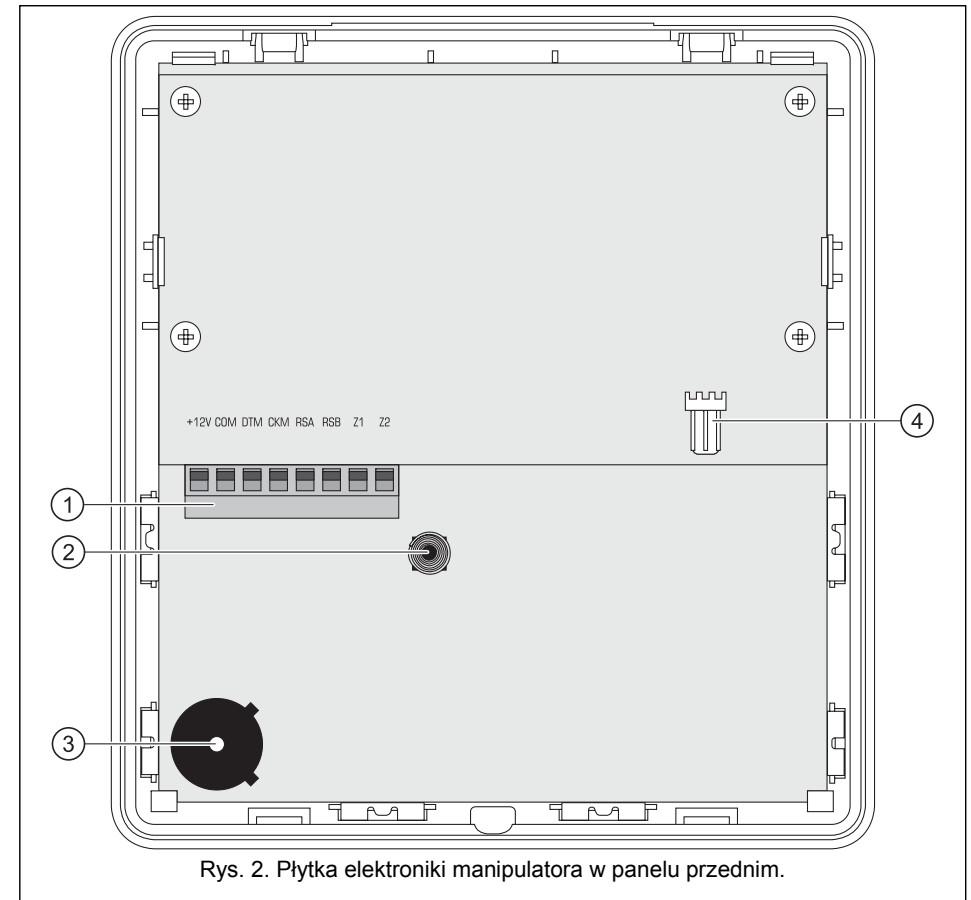
- załączenie czuwania w określonym trybie w wybranych strefach;
- wyłączenie czuwania w wybranych strefach;
- skasowanie alarmu w wybranych strefach;
- czasowe zablokowanie wybranych wejść;
- odblokowanie wybranych wejść;
- włączenie wybranych wyjść;
- wyłączenie wybranych wyjść.

Uwagi:

- Strefy muszą być sterowane hasłem użytkownika.
- Wejścia nie mogą mieć włączonej opcji UŻYTKOWNIK NIE BLOKUJE.
- Wyjścia muszą być typu 24. PRZEŁĄCZNIK MONO, 25. PRZEŁĄCZNIK BI, 105. ROLETA W GÓRĘ, 106. ROLETA W DÓŁ lub PRZEKAŹNIK TELEFONICZNY (nie muszą być przypisane do żadnej grupy wyjść).

Tworzenie grupy makropoleceń

1. Kliknąć na zakładkę „Grupy”.
2. Kliknąć na grupę, która ma być edytowana.
3. Wpisać nazwę grupy.
4. Kliknąć na przycisk „Dodaj makropolecenie”. W menu rozwijanym wybrać makropolecenie, które ma zostać dodane.
5. Kliknąć na przycisk „Zapis”. Dane zostaną zapisane do manipulatora.



Rys. 2. Płytkę elektroniki manipulatora w panelu przednim.

Objaśnienia do rysunku 2:

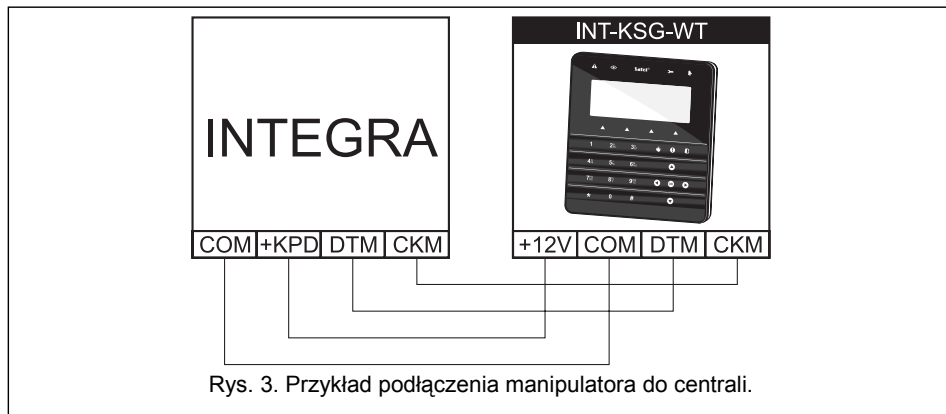
1 - zaciski:

- +12V** - wejście zasilania.
- COM** - masa.
- DTM** - dane.
- CKM** - zegar.
- RSA, RSB** - zaciski niewykorzystywane.
- Z1, Z2** - wejścia.

2 - styk sabotażowy (NC).

3 - przetwornik piezoelektryczny.

4 - port RS-232 (TTL) – umożliwia połączenie manipulatora z portem COM komputera przy pomocy kabla produkowanego przez firmę SATEL, dostępnego do nabycia w komplecie DB9FC/RJ-KPL, a następnie aktualizację oprogramowania manipulatora.



3. Programowanie adresu

Każdy manipulator podłączany do centrali musi mieć indywidualny adres z zakresu od 0 do 3 (centrale INTEGRA 24 i INTEGRA 32) lub od 0 do 7 (centrale INTEGRA 64, INTEGRA 128 i INTEGRA 128-WRL). Fabrycznie we wszystkich manipulatorach ustawiony jest adres 0.

Uwaga: Tylko centrala z ustawieniami fabrycznymi po uruchomieniu obsługuje wszystkie manipulatory podłączone do magistrali, niezależnie od ustawionych w nich adresów. W każdym innym przypadku centrala blokuje obsługę manipulatorów z identycznymi adresami.

Ustawiony w manipulatorze adres określa, jakie numery otrzymają wejścia manipulatora (patrz: INSTRUKCJA INSTALATORA centrali INTEGRA).

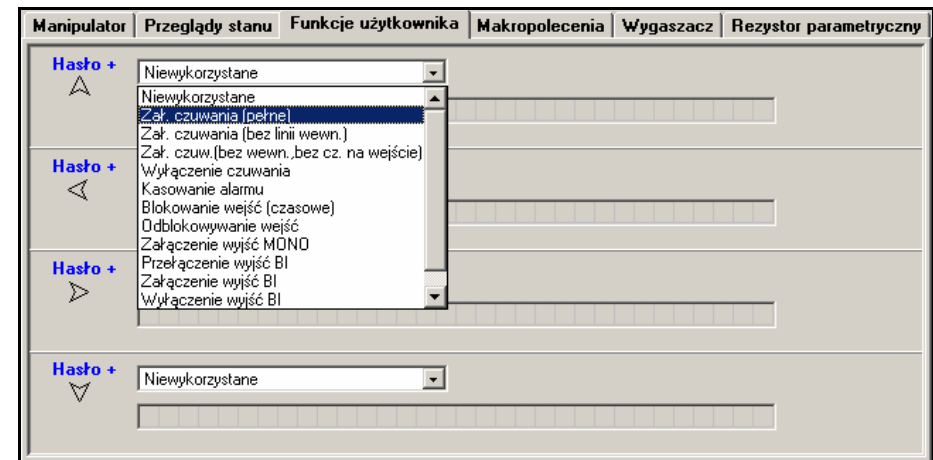
3.1 Programowanie adresu manipulatora przy pomocy funkcji serwisowej

1. Przy pomocy dowolnego obsługiwane manipulatora uruchomić w centrali tryb serwisowy ([HASŁO SERWISOWE]* ►TRYB SERWISOWY).
2. Uruchomić funkcję ADRESY MANIPULATORÓW (►STRUKTURA ►SPRZĘT ►IDENTYFIKACJA ►ADRESY MANIPUL.).
3. Na wyświetlaczach wszystkich podłączonych do centrali manipulatorów pojawi się komunikat „Adres tego LCD (n, 0-x)” (n – adres manipulatora; 0-x – zakres obsługiwanych adresów).
4. Wpisać nowy adres w wybranym manipulatorze/manipulatorach. Zmiana adresu zostanie potwierdzona czterema krótkimi i jednym długim dźwiękiem.
5. Funkcję zmiany adresu można zakończyć przy pomocy klawisza *. Funkcja zostanie zakończona automatycznie po upływie 2 minut od jej uruchomienia. Zakończenie funkcji jest równoznaczne z restartem manipulatora (w manipulatorze, z którego uruchomiono funkcję, nastąpi powrót do głównego menu trybu serwisowego).

3.2 Programowanie adresu manipulatora bez wchodzenia w tryb serwisowy

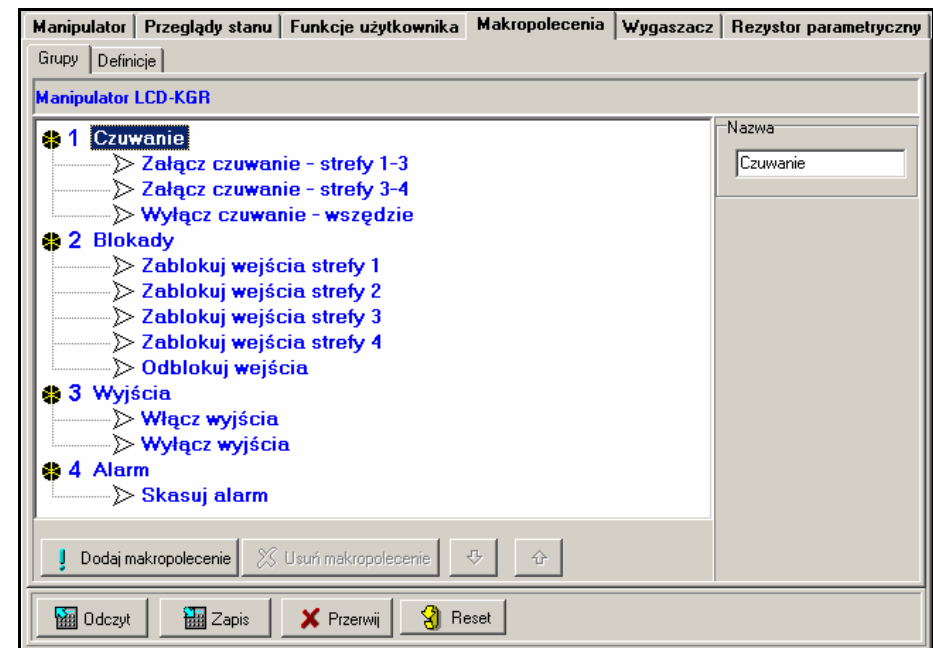
Metoda ta jest przydatna, gdy – ze względu na powtarzające się adresy – zablokowana została obsługa manipulatorów i niemożliwe jest uruchomienie trybu serwisowego.

1. Odłączyć zasilanie manipulatora (KPD) oraz przewody sygnałowe CKM i DTM.
2. Zewrzeć zaciski CKM i DTM manipulatora.



Rys. 6. Zakładka „Funkcje użytkownika” w programie DLOADX.

5.2 Makropolecenia



Rys. 7. Zakładka „Grupy” w programie DLOADX.

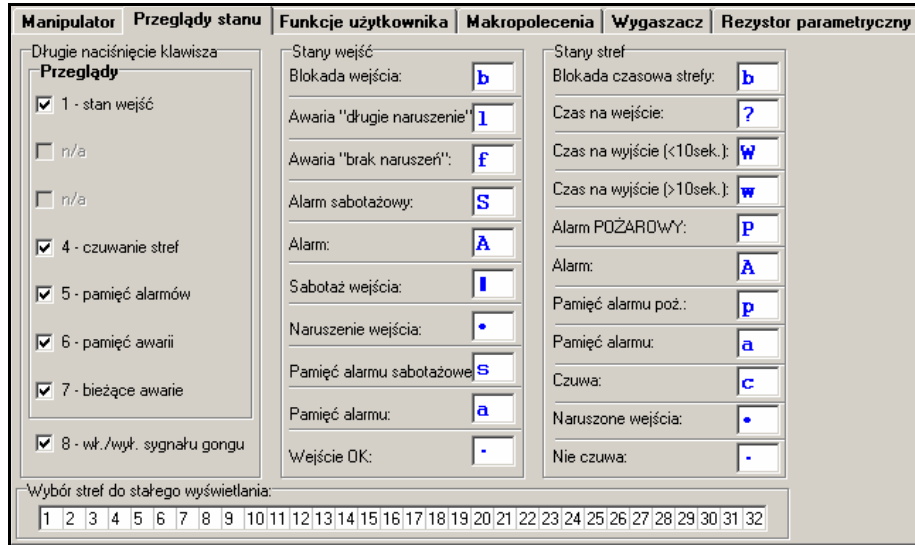
Uwaga: Dane dotyczące makropoleceń przechowywane są w pamięci manipulatora. Przed przystąpieniem do definiowania makropoleceń należy odczytać dane

komunikatem na wyświetlaczu. Opcja dotyczy sytuacji, gdy czuwanie zostało wyłączone przy pomocy innego manipulatora lub bez użycia manipulatora.

Szybkie sterowanie [Sterowanie 8#] – funkcja użytkownika STEROWANIE może być uruchamiana po dotknięciu kolejno klawiszy 8# (bez potrzeby wprowadzania hasła użytkownika).

Głośność – funkcja umożliwi określenie poziomu głośności sygnalizacji dźwiękowej w manipulatorze. Funkcja niedostępna w programie DLOADX.

Przeglądy – można wybrać, które z funkcji uruchamianych dłuższym przytrzymaniem klawiszy oznaczonych cyframi będą dostępne w manipulatorze.



Rys. 5. Zakładka „Przeglądy stanu” w programie DLOADX.

Wybór stref do stałego wyświetlania [Podgląd stref] – można wybrać strefy, których stan będzie stale prezentowany w dolnej linii wyświetlacza. Maksymalnie może to być 16 stref. Strefy wyświetlane są kolejno tzn. jeśli np. wybrano strefy 3, 6 i 7, to ich stan będzie wyświetlony na pierwszej, drugiej i trzeciej pozycji wyświetlacza.

Stany wejść [Znaki st. wejść] – można zdefiniować symbole, przy pomocy których ilustrowany będzie stan wejść.

Stany stref [Znaki stanu stref] – można zdefiniować symbole, przy pomocy których ilustrowany będzie stan stref.

Hasło+strzałki – można zdefiniować, jakie funkcje będą uruchamiane po wpisaniu hasła i dotknięciu wybranego klawisza ze strzałką.

Sabotaż alarmuje w strefie – wybór strefy, w której pojawi się alarm w przypadku otwarcia styku sabotażowego manipulatora lub odłączenia manipulatora od centrali.

3. Włączyć zasilanie manipulatora.

4. Na wyświetlaczu pojawi się komunikat informujący o aktualnym adresie.

5. Wpisać nowy adres. Manipulator potwierdzi wykonanie funkcji czterema krótkimi i jednym długim dźwiękiem. W razie potrzeby dotknięcie klawisza * umożliwi zmianę wprowadzonego adresu (nastąpi restart manipulatora i na wyświetlaczu pojawi się odpowiedni komunikat).

6. Odłączyć zasilanie manipulatora.

7. Rozewrzeć zaciski CKM i DTM manipulatora.

8. Podłączyć manipulator do centrali w prawidłowy sposób.

4. Identyfikacja manipulatora

System można programować i obsługiwać tylko z manipulatorów wcześniej zidentyfikowanych przez centralę. Funkcję identyfikacji manipulatorów należy uruchomić po pierwszym uruchomieniu centrali oraz każdorazowo w przypadku dodania nowego manipulatora lub zmiany adresu w obsługiwanym przez centralę manipulatorze. Odłączenie zidentyfikowanego manipulatora od magistrali wywoła alarm sabotażowy.

Funkcję identyfikacji można uruchomić przy pomocy manipulatora (TRYB SERWISOWY ►STRUKTURA ►SPRZĘT ►IDENTYFIKACJA ►IDENT. MANIPUL.) lub programu DLOADX (okno „Struktura” →zakładka „Sprzęt” →gałąź „Manipulatory” →przycisk „Identyfikacja LCD”).

5. Konfiguracja ustawień manipulatora

Parametry i opcje manipulatora INT-KSG można programować przy pomocy dowolnego manipulatora LCD (TRYB SERWISOWY ►STRUKTURA ►SPRZĘT ►MANIPULATORY ►USTAWIENIA ►nazwa manipulatora) lub programu DLOADX (okno „Struktura” →zakładka „Sprzęt” →gałąź „Manipulatory” →nazwa manipulatora). Tworzenie makropolecień oraz konfiguracja wygaszacza możliwe jest tylko w programie DLOADX.


5.1 Parametry i opcje manipulatora


W nawiasach kwadratowych podane zostały nazwy stosowane w manipulatorach LCD.

Nazwa – indywidualna nazwa manipulatora (do 16 znaków).

Strefy obsługiwane przez manipulator [Obsług. strefy] – strefy, których czuwanie można załączyć lub wyłączyć, lub w których można skasować alarm z manipulatora. Funkcje te są dostępne dla użytkowników posiadających odpowiednie uprawnienia i mających dostęp do tych stref.

Uwaga: Przy pomocy hasła serwisowego można obsługiwać wszystkie strefy, niezależnie od tego, jakie strefy obsługuje manipulator.

Sygnalizuje alarmy ze stref [Alarmy stref] – lista stref, z których alarm włamaniowy może być sygnalizowany w manipulatorze przy pomocy diody LED , komunikatu na wyświetlaczu lub dźwięku.

Sygnalizuje alarmy pożarowe stref [Al. poż. stref] – lista stref, z których alarm pożarowy może być sygnalizowany w manipulatorze przy pomocy diody LED , komunikatu na wyświetlaczu lub dźwięku.

Sygnalizuje GONG z wejść [Gongi wejść] – lista wejść, których naruszenie powoduje wygenerowanie dźwięku gongu w manipulatorze.

Wejście blokujące gong [Wej. blok. gong] – wejście, którego naruszenie spowoduje zablokowanie sygnalizacji GONG.

Czas blokady [Czas blok. gongu] – czas przez który sygnalizacja GONG będzie zablokowana po naruszeniu wejścia blokującego tę sygnalizację. Jeżeli zaprogramowana zostanie wartość 0, sygnalizacja nie będzie blokowana.

The screenshot shows the 'Manipulator' configuration window in the DLOADX program. The main window title is 'Manipulator' and the sub-window title is 'Przeglądy stanu'. The configuration is for a manipulator named 'INT-KSG (0)'. The interface is divided into several sections:

- Strefy obsługiwane przez manipulator:** A grid of 32 buttons representing zones, with zones 1-6 highlighted in orange.
- Sygnalizuje alarmy ze stref:** A grid of 32 buttons for zone-based alarm signaling.
- Sygnalizuje alarmy POŻAROWE stref:** A grid of 32 buttons for fire alarm signaling.
- Sygnalizuje GONG z wejść:** A grid of 128 buttons for GONG signaling from various inputs.
- Quick Arm załącza strefy:** A grid of 32 buttons for quick zone arming.
- Sygnalizuje czas na wejście stref:** A grid of 32 buttons for zone entry time signaling.
- Sygnalizuje czas na wyjście stref:** A grid of 32 buttons for zone exit time signaling.
- Węjsie 113: "Węjsie 113":** Radio buttons for LCD display options: 'w manipulatorze LCD' (selected) and 'Niewykorzystane'.
- Węjsie 114: "Węjsie 114":** Radio buttons for LCD display options: 'w manipulatorze LCD' (selected) and 'Niewykorzystane'.
- Autopodświetlenie:** Radio buttons for 'Czas na wejście w str.' (selected) and 'Narusz. wejścia: 64' (selected), with a 'Brak' option.
- Sabotaż alarmuje w strefie:** A dropdown menu set to '1: Sekretariat'.
- Format zegara:** 'Pon 11 Sty. 12:00'.
- Podświetlenie LCD:** 'auto 0-50%'.
- Podśw. klawiszy:** 'auto'.
- Komunikaty alarmów:** Checkboxes for 'Stref' and 'Wejść'.
- Alarmy:** Checkboxes for 'POŻ.' (checked), 'MED.' (checked), and '3 bł. hasła'.
- Pozostałe opcje:** Checkboxes for 'Alarm NAPAD cichy' (checked), 'Sygn. czas na wejście' (checked), 'Sygn. czas na wyjście' (checked), 'Sygn. alarmów' (checked), 'Dźwięki klawiszy' (checked), 'S. awarii w cz. część.' (unchecked), 'Sygn. nowej awarii' (unchecked), 'Pokazuj wpisywanie hasła' (checked), 'Pokazuj nazwę manipulatora' (unchecked), 'Dost. skracanie czasu na wyjście' (checked), 'Pokazuj nar. wejść' (unchecked), 'Sygn. opóźnienia autouzbr.' (checked), 'Wybór trybu wysw.' (checked), 'Komunikaty wyk. czuwania' (unchecked), 'Komunikacja RS' (checked), and 'Szybkie sterowanie' (checked).

Rys. 4. Parametry i opcje manipulatora w programie DLOADX.

Quick Arm załącza strefy [Szyb. zł. str.] – strefy, w których zostanie załączone czuwanie po dotknięciu kolejno klawiszy 0#, 1#, 2# lub 3# (patrz: INSTRUKCJA UŻYTKOWNIKA).

Sygnalizuje czas na wejście stref [Sygn. cz. na we.] – strefy, w których odliczanie czasu na wejście będzie prezentowane na wyświetlaczu manipulatora odpowiednim komunikatem.

Sygnalizuje czas na wyjście stref [Sygn. cz. na wy.] – strefy, w których odliczanie czasu na wyjście będzie prezentowane na wyświetlaczu manipulatora odpowiednim komunikatem.

Wejścia manipulatora – opcje pozwalają określić, czy dane wejście manipulatora będzie wykorzystane w systemie alarmowym.

Uwaga: Wejścia w manipulatorze mają właściwości analogiczne, jak inne wejścia w systemie (patrz: instrukcje central INTEGRA).

Autopodświetlenie – podświetlenie może się włączać dodatkowo po określonym zdarzeniu w systemie: rozpoczęciu odliczania czasu na wejście w wybranej strefie lub naruszeniu wybranego wejścia.

Format zegara – wybór sposobu wyświetlania czasu i daty na manipulatorze.

Podświetlenie LCD – wybór sposobu podświetlania wyświetlacza.

Podświetlenie klawiszy – wybór sposobu podświetlania klawiatury.

Komunikaty alarmów – opcje określają, czy pokazywać tekstowe komunikaty o alarmach w strefach oraz o alarmach z wejść (komunikat zawiera nazwę strefy/wejścia).

Alarmy – opcje określają, czy z danego manipulatora można wywołać następujące alarmy:

- pożarowy – dotknięcie i przytrzymanie przez około 3 sekundy klawisza
- napadowy – dotknięcie i przytrzymanie przez około 3 sekundy klawisza
- medyczny – dotknięcie i przytrzymanie przez około 3 sekundy klawisza
- 3 błędne hasła – trzykrotne wprowadzenie błędnego hasła.

Pozostałe opcje – zestaw dodatkowych opcji uruchamiających niektóre funkcje manipulatora:

Alarm NAPAD cichy [Al. napad. cichy] – alarm napadowy wywołany z manipulatora może być sygnalizowany jak alarm cichy (bez sygnalizacji na wyjściach alarmowych).

Sygnalizacja czasu na wejście [Sygn. cz. na we.] – manipulator może sygnalizować dźwiękiem odliczanie czasu na wejście.

Sygnalizacja czasu na wyjście [Sygn. cz. na wy.] – manipulator może sygnalizować dźwiękiem odliczanie czasu na wyjście.

Sygnalizacja alarmów [Sygn. alarmów] – manipulator może sygnalizować dźwiękiem alarmy.

Dźwięki klawiszy [Dźwięki klaw.] – dotknięcie klawiszy manipulatora może być potwierdzane dźwiękiem.

Sygnalizacja awarii w czuwaniu częściowym [Aw. w cz. część.] – manipulator może sygnalizować awarie przy pomocy diody LED , jeśli część z obsługiwanych stref czuwa (gdy wszystkie strefy czuwają, awarie nie są sygnalizowane).

Sygnalizacja nowej awarii [Sygn. nowej aw.] – manipulator może sygnalizować dźwiękiem wystąpienie nowej awarii. Dla działania opcji konieczne jest załączenie w centrali opcji PAMIĘĆ AWARII DO SKASOWANIA.

Pokazuj wpisywanie hasła [Pok. wpr. hasła] – wprowadzanie hasła może być prezentowane na wyświetlaczu manipulatora przy pomocy gwiazdek.

Pokazuj nazwę manipulatora [Nazwa w 2 lin.] – w dolnej linii wyświetlacza prezentowana może być nazwa manipulatora.

Dostępne skracanie czasu na wyjście [Skr. cz. na wy.] – czas na wyjście w strefach z włączoną opcją SKRACANIE CZASU NA WYJŚCIE może zostać skrócony po dotknięciu kolejno klawiszy 9#.

Pokazuj naruszenia wejść [Naruszenia we.] – naruszenie wejścia wywołującego sygnalizację GONG może powodować dodatkowo wyświetlenie nazwy wejścia.

Sygnalizacja opóźnienia autouzbrojenia [Odl. autouzbr.] – odliczania czasu do załączenia czuwania stref timerem może być sygnalizowane dźwiękiem.

Wybór trybu wyświetlania [Wybór tr. wysw.] – po włączeniu opcji możliwe jest przełączanie wyświetlacza między trybem gotowości a trybem wyświetlania stanu stref przy pomocy klawisza 9.

Komunikaty wyłączenia czuwania [Sygn. wył. czuw.] – wyłączenie czuwania w jednej ze stref obsługiwanych przez manipulator może być sygnalizowane dźwiękami oraz