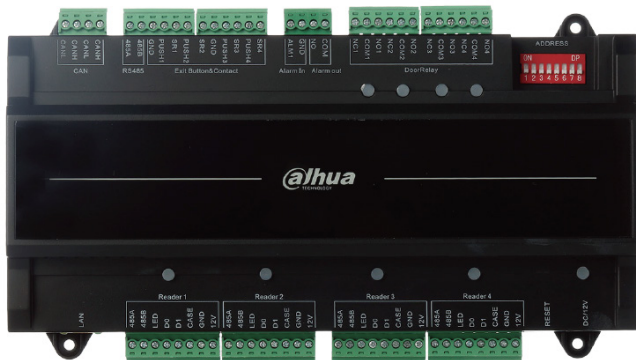


ASC2104B-T

Module de contrôle d'accès esclave à quatre portes



Caractéristiques Techniques

Système

Processeur Principal	ARM Cortex M3 à 120 MHz
Mémoire	16M

Ports d'entrée/sortie

Entrée	Entrées x 9 (capteur de porte x 4, bouton de sortie x 4, alarme x 1)
Sortie	Relais x 5 (verrou de porte x 4, alarme x 1)
Lecteur	4 lecteur

Capacité

Titulaires de Carte/Événements	20 000/30 000
--------------------------------	---------------

Fonction

Contrôle d'accès	Anti-passback, interverrouillage multiple, déverrouillage multi-personnes
Gestion des Utilisateurs	Général, VIP, Invité, Patrouille, Liste Noire, Contrainte
Fonction d'alarme	Alarme de porte ouverte, alarme intrusion, alarme d'utilisation sous la contrainte et alarme d'autoprotection
Période	Prise en charge de 128 groupes de planification, 128 groupes d'intervalle et 128 groupes de jours fériés

Caractéristiques

- Prise en charge de 20 000 cartes valides et 30 000 événements
- Différentes cartes prises en charge
- Prise en charge de carte, mot de passe, empreinte digitale ou fonctions combinées
- Fonctionne uniquement avec ASC2204-H sur bus CAN
- Interface Wiegand ou RS-485 vers les lecteurs
- Alarme de porte ouverte, alarme d'intrusion, alarme de contrainte et alarme de sabotage
- Anti-passback, interverrouillage multiple, ouverture multi-personnes
- Fonction de 128 planifications de jours fériés et de temps d'activité
- Fonction « chien de garde » pour garantir un fonctionnement sans interruption de l'appareil
- Installation en surface

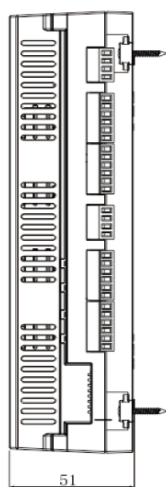
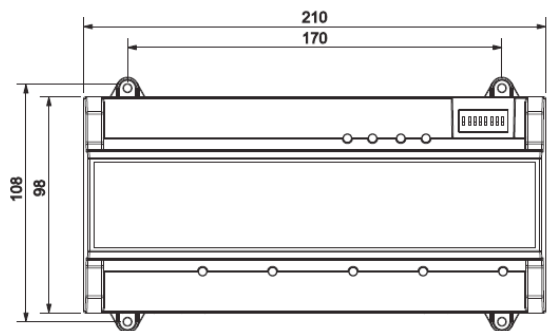
Interface

Vers Contrôleur Maître	CAN H, CAN L
Vers le Lecteur	Wiegand/RS-485

Général

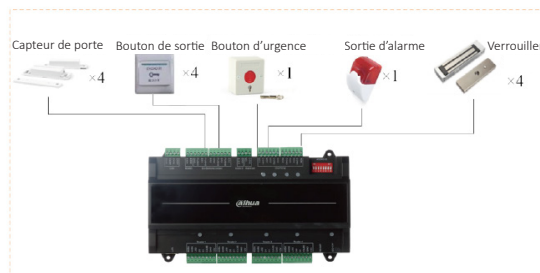
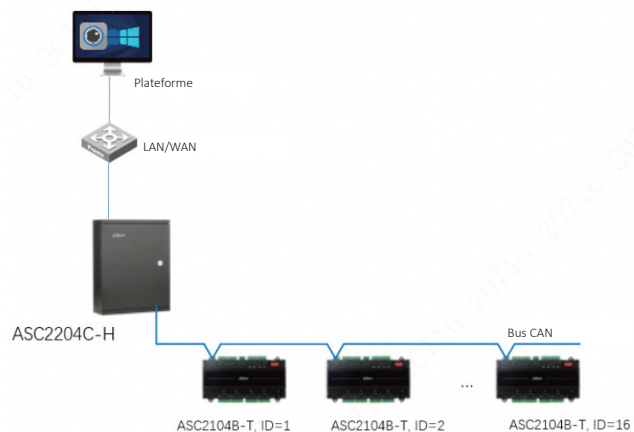
RTC	Oui
Alimentation Électrique	12 V CC/1 A
Environnement de Fonctionnement	-30 à +60 °C
Humidité de Fonctionnement	≤95%
Dimensions (L × P × H)	210 x 51 x 106 mm
Poids	0,5 kg

Dimensions



Application

Gestion de plusieurs portes
Se connecte au contrôleur maître par l'intermédiaire d'un bus CAN



Bus CAN (Controller Area Network)

CAN est un réseau local de contrôleur, appartenant à la catégorie des bus de terrain industriels. Par comparaison au bus de communication général, la communication de données du bus CAN offre une fiabilité, une performance en temps réel et une souplesse remarquables.