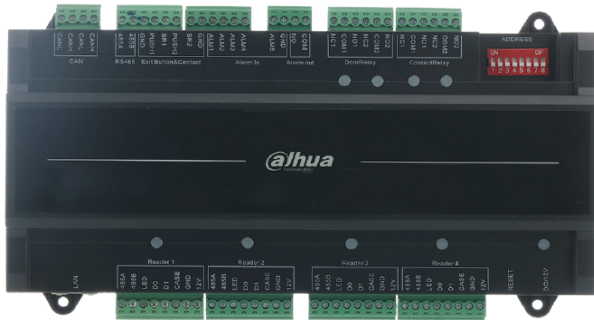


ASC2102B-T

Módulo de control de acceso esclavo de dos puertas



Características

- Soporta 20,000 tarjetas válidas y 30,000 registros
- Soporta múltiples tarjetas
- Tarjeta de soporte, contraseña, huella digital y combinación
- Solo funciona con ASC2204-H con bus CAN
- Interfaz Wiegand o RS-485 para lectores
- Alarma de tiempo de espera de puerta, alarma de intrusión, alarma de coacción y alarma de manipulación
- Anti-passback, enclavamiento de puertas múltiples, apertura multipersonal
- Admite 128 horarios eficientes de tiempo y vacaciones
- La función de perro guardián garantiza que el dispositivo no se detenga
- Instalación montada en superficie



Especificación técnica

Sistema

Procesador principal	32 bits
Memoria	16M

Puertos de entrada/salida

Aporte	Entradas x 9 (sensor de puerta x 2, botón de salida x 2, alarma x 5)
Producción	Relé x 5 (bloqueo de puerta x 2, disparador de sensor outx 2, alarma x 1)
Lector	Lector x 4

Capacidad

Titulares de tarjetas/Eventos	20.000/30.000
-------------------------------	---------------

Función

Control de acceso	Anti-pass back, Multi-interlock, Desbloqueo multipersonal
Gestión de usuarios	General, VIP, Invitado, Patrulla, Lista negra, Coacción
Función de alarma	Alarma de tiempo de espera de la puerta, Alarma de intrusión, Alarma de coacción, Alarma de sabotaje
Período	Admite 128 grupos de horario, 128 grupos de período y 128 grupos de período de vacaciones

Interfaz

Al controlador maestro	PUEDA H, PUEDA L
al lector	Wiegand/ RS485

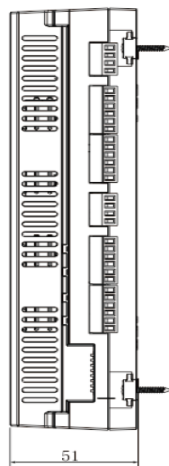
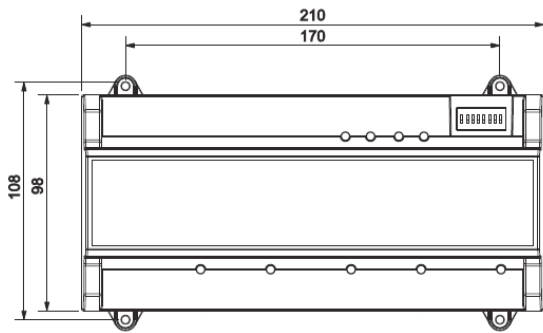
General

RTC	Sí
Fuente de alimentación	CC 12 V/500 mA
Temperatura de funcionamiento	- 30°C a +60°C
Humedad de trabajo	≤95%
Dimensión (ancho × profundidad × alto)	210 mm × 51 mm × 106 mm
Peso	0,5 kg
Ambiente de trabajo	Interior

Certificados

CE	Sí
FCC	Sí

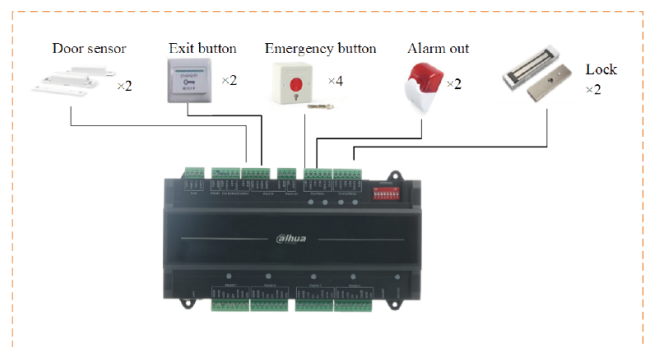
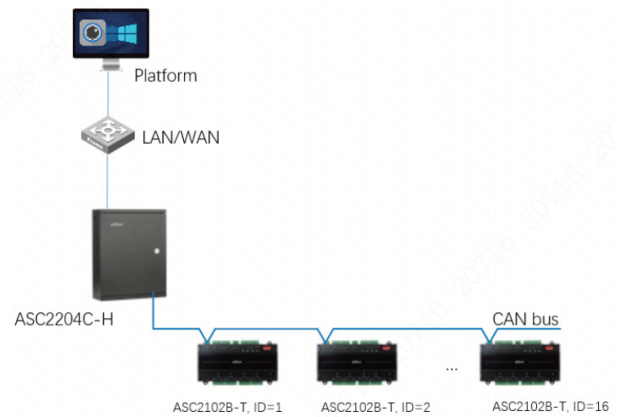
Dimensiones



Solicitud

Gestión de puertas múltiples

Conectar al controlador maestro con bus CAN



Bus CAN (red de área del controlador)

CAN es un controlador de red de área local, pertenece a la categoría de bus de campo industrial. En comparación con el bus de comunicación general, la comunicación de datos del bus CAN tiene una gran fiabilidad, tiempo real y flexibilidad.