

INSTRUKCJA OBSŁUGI



CE

Pilot zdalny SR-CU-ALL
do kontrolerów solarnych ze
sterownikiem oświetlenia LED

Opis

Bezprzewodowy pilot na podczerwień do ustawiania i odczytu parametrów kontrolerów solarnych ze sterownikiem oświetlenia LED, umożliwiający szybki i bezbłędny transfer danych. Łatwa i intuicyjna obsługa dzięki podświetlanemu wyświetlaczowi LCD, funkcji automatycznego przejścia do trybu uśpienia oraz wskaźnikowi stanu baterii.

Charakterystyka

1. Bezprzewodowy pilot na podczerwień do ustawiania i odczytu parametrów kontrolerów solarnych do oświetlenia LED
2. Transmisja danych bazuje na protokole handshake i specjalnym algorytmie kompresji, co zapewnia szybki i bezbłędny transfer danych.
3. Zasilanie dwoma bateriami 1,5V AA (LR06).
4. Wyświetlacz LCD do prezentacji parametrów i danych.
5. Inteligentne przejście w stan uśpienia po 1min bezczynności i powrót do gotowości po naciśnięciu jakiegokolwiek przycisku.
6. Niski pobór energii w stanie uśpienia $<0,1\mu\text{A}$.
7. Szybkie wychodzenie ze stanu uśpienia.
8. Wskaźnik stanu baterii.
9. Podświetlany wyświetlacz
10. Wbudowana latarka (w obecnej wersji wyrobu funkcja latarki jest niedostępna przy współpracy pilota z niektórymi typami kontrolerów)
11. Ergonomiczna obudowa, wygodna obsługa jedną ręką.

UWAGA:

Pilot jest przeznaczony do współpracy z kontrolerami ze sterownikiem LED firmy SRNE serii DH/SES/MPC/SL/DL/MES/MH

Wygląd urządzenia



Obsługa przycisków

| Rodzaj przycisku | Przyciski | Funkcje (przy jednokrotnym lub kolejnym naciśnięciu przycisku) | (Funkcja przy dłuższym przytrzymaniu przycisku) | |
|---------------------|-----------|---|---|---|
| Przyciski ustawień | "+" | 1: przewijanie do następnego wiersza 2: zwiększanie ustawianej wartości | Ciągłe podnoszenie wartości ustawianego parametru | |
| | "-" | 1: przewijanie do poprzedniego wiersza 2: zmniejszenie ustawianej wartości | Ciągłe zmniejszanie wartości ustawianego parametru | |
| | "set" | Aktywacja zmian i zatwierdzenie zmian | - | |
| Przyciski funkcyjne | "Send" | Wysłanie parametru pracy | - | |
| | "receive" | "State" | Odbiór statusów pracy kontrolera | - |
| | | "Param" | Odbiór parametrów pracy kontrolera | - |
| | "Test" | Wysłanie testowego sygnału | - | |
| | "backL" | Włączanie podświetlania | - | |
| | "light" | Włączanie latarki (funkcja niedostępna dla pewnych typów kontrolerów) | W połączeniu z przyciskiem "-" przejście do ekranu wyboru modelu kontrolera | |

Instrukcja uruchomienia pilota

1. Włożyć dwie baterie AA (LR06) zwracając uwagę na poprawną polaryzację "+" i "-".
2. Proces uruchamiania: nacisnąć jakkolwiek przycisk aby rozpocząć uruchamianie. Pilot przejdzie do stanu gotowości.
3. Wyłączenie: pilot wyłączy się automatycznie i przejdzie do inteligentnego trybu uśpienia po 1min bezczynności.
4. Przeglądanie parametrów: po włączeniu, nacisnąć przycisk "+" lub "-", aby przejrzeć wcześniej ustawione parametry.
5. Wybór modelu kontrolera: po włączeniu nacisnąć przyciski "light" oraz "-", aby dokonać wyboru kontrolera. Przewijać menu przyciskami „+” i „-”. Następnie nacisnąć przycisk "set", aby zatwierdzić wybór. Kontroler przejdzie następnie do trybu ustawień parametrów.
6. Modyfikacja parametru: Przejść do parametru, który ma być zmieniony i nacisnąć przycisk "set", wartość parametru zacznie migać na ekranie. Następnie naciskać przycisk "+" lub "-", aby dostosować wartość parametru. Po zakończeniu ustawień nacisnąć przycisk "set", aby potwierdzić zmianę.
7. Wysłanie parametrów: Po ustawieniu wszystkich parametrów, należy skierować pilot w stronę kontrolera (w odpowiednie miejsce) i nacisnąć przycisk "Send". Jeśli wysłanie zakończy się sukcesem, odpowiednio zasygnalizuje to kontroler oraz w tym samym czasie

pilot wyda jeden długi sygnał dźwiękowy. Jeśli wysyłanie zakończyło się niepowodzeniem, pilot wyda 3 krótkie sygnały dźwiękowe (w czasie transmisji i po jej zakończeniu obserwować również odpowiednie ikony pokazujące się na ekranie – patrz tabela niżej).

8. Odczytanie statusów: skierować pilot w stronę kontrolera i nacisnąć przycisk "State". Pilot odczyta statusy pracy kontrolera. Jeśli odczyt zakończy się sukcesem, pilot wyda długi sygnał dźwiękowy i zapisze dane. Jeśli odczyt zakończy się niepowodzeniem, pilot wyda 3 krótkie sygnały dźwiękowe. Jednocześnie będą wyświetlać się ikony jak poprzednio.

9. Odczytanie parametrów kontrolera: skierować pilot w stronę kontrolera i nacisnąć przycisk "Param". Pilot będzie odczytywać wartości ustawione w kontrolerze. Jeśli odczyt zakończy się powodzeniem, pilot wyda długi sygnał dźwiękowy i zapisze dane we własnej pamięci. (po naciśnięciu przycisku "Send", zapisane parametry zostaną natychmiast wysłane z powrotem do kontrolera). Jeśli odczyt zakończy się niepowodzeniem, pilot wyda 3 krótkie sygnały i będzie nadal wyświetlał ostatnio ustawione/zarejestrowane w pilocie parametry.

10. Podświetlenie: nacisnąć przycisk "backL". Ekran LCD podświetli się, co ułatwi pracę w niedoświetlonym otoczeniu.

11. Latarka: nacisnąć przycisk "light". Włączy się latarka. Nacisnąć przycisk ponownie aby przełączyć na światło alarmowe. Kolejne naciśnięcie przycisku wyłączy latarkę. (funkcja latarki jest dla pewnych typów kontrolera niedostępna).

12. Test: Skierować pilot w stronę kontrolera i nacisnąć przycisk "Test". Obciążenie zostanie włączone a jego moc będzie zmieniana przez pilota. Naciskać przycisk "test" kolejno – moc wyjściowa obciążenia będzie osiągać kolejno procentowe wartości: 100%, 70%, 50%, 30%, 0%. Kontroler pozostaje przez 1min w trybie testowym i następnie powraca do normalnej pracy.

13. Blokada przycisków: Nacisnąć jednocześnie i przytrzymać przez co najmniej 1s przyciski "+" i "light". Pilot wyda dwa krótkie sygnały dźwiękowe, a następnie zablokuje przyciski "Set" i "Param", aby zapobiec przypadkowej zmianie parametrów. Ponownie nacisnąć i przytrzymać przez 3s przyciski "+" i "light", aby odblokować przyciski.

14. Powrót do interfejsu wyboru modelu kontrolera: niezależnie od interfejsu, w którym aktualnie znajduje się kontroler, naciśnięcie przycisków "light" oraz "-" jednocześnie, po ok. 2s sygnale dźwiękowym spowoduje powrót do interfejsu wyboru modelu kontrolera.








15. Pilot oferuje możliwość zmiany ustawień tylko jednego kontrolera w tym samym czasie. Nie ma możliwości jednoczesnej obsługi kilku kontrolerów

16. Stosowanie podświetlenia i latarki skraca żywotność baterii.

17. Gdy na ekranie pojawi się wskaźnik wyczerpania baterii, należy wymienić je na nowe.

18. Jeśli pilot nie będzie w użyciu przez dłuższy czas, należy wyjąć z niego baterie.

Wyjaśnienie symboli

| | | | | | | |
|---|---|---|---|--|---|---|
|  |  |  |  |  |  |  |
| Stan naładowania baterii pilota | Wysyłanie danych | Wysyłanie zakończone powodzeniem | Wysyłanie zakończone niepowodzeniem | Tryb testu | Przyciski zablokowane | Przyciski aktywne |

Działanie brzęczyka

| Sygnal brzęczyka | Opis |
|------------------------------|-------------------------------------|
| - - - (trzy krótkie dźwięki) | Wysyłanie zakończone niepowodzeniem |
| — (długi dźwięk) | Wysyłanie zakończone powodzeniem |
| — (długi dźwięk) | Przywrócenie wartości domyślnych |

| | |
|---------------------------|-------------------------|
| - - (dwa krótkie dźwięki) | Zablokowanie przycisków |
| - (krótki dźwięk) | Odblokowanie przycisków |

UWAGI:

1. Komunikacja może się odbywać tylko z kontrolerem podłączonym do akumulatora w stanie pełnego naładowania
2. w celu powrotu do ustawień domyślnych pilota należy przy wybranym odpowiednim typie kontrolera wybrać "Yes" w trybie "Re-Def i nacisnąć "set". Potwierdzeniem wykonania operacji będzie długi sygnał, następnie pilot powróci do stanu "No" .

Ustawienia parametrów

1. Dla serii MPC akumulatory litowe

| Parametr | Skrót | Zakres danych | Opis | Stopniowanie | Jednostka | Wartość domyślna |
|----------|----------------|------------------|--|--------------|---------------------------------|------------------|
| a | BatType | Lead, Li12, Li24 | Wybór typu akumulatora | 1 | V | Li12 |
| b | 1st time | 0~15h | I okres (czas) | 1h | Godzina | 4h |
| c | 1st power | 0~100% | I okres (moc) | 10% | Moc (%) | 100% |
| d | 2nd time | 0~15h | II okres (czas) | 1h | Godzina | 0h |
| e | 2nd power | 0~100% | II okres (moc) | 10% | Moc (%) | 70% |
| f | 3rd time | 0~15h | III okres (czas) | 1h | Godzina | 4h |
| g | 3rd power | 0~100% | III okres (moc) | 10% | Moc (%) | 50% |
| h | MorTime | 0~15h | Świt (czas) | 1h | Godzina | 0h |
| i | MorPower | 0~100% | Świt (moc) | 10% | Moc (%) | 30% |
| j | L-Con-V | 5~15V | Napięcie kontroli oświetlenia | 1V | Volt | 10.05.2017 |
| k | L-Con-DT | 1~50min | Czas opóźnienia załączenia oświetlenia | 5min | Minuta | 1min |
| l | LED-Cur | 0,15~6,0 A | Prąd obciążenia LED | 0,03A | A | 0,90A |
| m | SmartPow | Yes/No | Tryb inteligentnej kontroli mocy | 1 | No: Wyłączone Yes: Załączone | No |
| n | 0-Chg-P | Yes/No | Ochrona przed przeladowaniem | 1 | Yes: Załączone No: Wyłączone | No |
| o | Chg-Mode | PWM/DC | Kontrola trybu ładowania | 1 | PWM: Ład. PWM DC: Ład. bezp. | PWM |
| p | Over-DV (LVD) | 7,5~16V | Napięcie odcięcia | 0,1V | Volt | 10,0V |
| q (1) | Over-DRV (LVR) | 7,5~16V | Napięcie powrotne | 0,1V | Volt | 12,0V |
| r | Over-CV | 7,5~16V | Napięcie nadmiernego naładowania | 0,1V | Volt | 14,6V |
| s | Over-CRV | 7,5~16V | Napięcie pow- | 0,1V | Volt | 13,6V |

| | | | | | | |
|---|----------|--------|----------------------------|---|---------------------------------|----|
| | | | rotu po nadmiern. Naład. | | | |
| t | Re-Deflt | Yes/No | Przywracanie wart. Domyśl. | 1 | Yes: Załączone No: Wyłączone | No |

Uwagi: Over-CV>Over-CRV>Over-DRV>Over-DV

2.Seria DH akumulatory kwasowo-ołowiowe

| Parametr | Skrót | Zakres danych | Opis | Stopniowanie | Jednostka | Wartość domyślna |
|----------|----------------|------------------|--|--------------|---------------------------------|------------------|
| a | BatType | Lead, Li12, Li24 | Wybór typu akumulatora | 1 | V | Lead |
| b | 1st time | 0~15h | I okres (czas) | 1h | Godzina | 4h |
| c | 1st power | 0~100% | I okres (moc) | 10% | Moc (%) | 100% |
| d | 2nd time | 0~15h | II okres (czas) | 1h | Godzina | 0h |
| e | 2nd power | 0~100% | II okres (moc) | 10% | Moc (%) | 70% |
| f | 3rd time | 0~15h | III okres (czas) | 1h | Godzina | 4h |
| g | 3rd power | 0~100% | III okres (moc) | 10% | Moc (%) | 50% |
| h | MorTime | 0~15h | Świt (czas) | 1h | Godzina | 0h |
| i | MorPower | 0~100% | Świt (moc) | 10% | Moc (%) | 30% |
| j | L-Con-V | 6~11V | Napięcie kontroli oświetlenia | 1V | Volt | 5Volt |
| k | L-Con-DT | 5~50min | Czas opóźnienia załączenia oświetlenia | 5min | Minuta | 1min |
| l | LED-Cur | 0,15~6,0A | Prąd obciążenia LED | 0,03A | A | 0,90A |
| m | SmartPow | Yes/No | Tryb inteligentnej kontroli mocy | 1 | No: Wyłączone Yes: Załączone | No |
| n | Over-DV (LVD) | 7,5~17V | Napięcie nadmiernego rozładowania | 0,1V | Volt | 11,0V |
| o | Over-DRV (LVR) | 7,5~17V | Napięcie powrotne po nadmiernym rozładowaniu | 0,1V | Volt | 12,6V |
| p | Boost-CV | 7,5~17V | Napięcie ładowania akumulatoryjnego | 0,1V | Volt | 14,4V |
| q | Float-CV | 7,5~17V | Napięcie ładowania spoczynkowego | 0,1V | Volt | 13,8V |
| r | Re-Deflt | Yes/No | Przywracanie wartości domyślnych | 1 | Yes: Załączone No: Wyłączone | No |

Uwagi: Boost-CV>Float-CV>Over-DRV>Over-DV

3. Seria SES /SES20 akumulatory litowe, Li12V, Li24V

UWAGA: w pilocie wybrać w trybie „ModSet” opcję: MES/SES20

| Parametr | Skrót | Zakres danych | Opis | Stopniowanie | Jednostka | Wartość domyślna |
|----------|----------|---------------|---|--------------|--------------------------------------|------------------|
| a | Bat Type | Li12, Li24 | Wybór typu akumulatora | 1 | V | Li12 |
| b | S-time-1 | 0~15h | I okres czułości (czas) | 1h | Godzina | 4h |
| c | S-C-Pow1 | 0~100% | I okres czułości (przy ruchu ludzi) | 10% | Moc (%) | 100% |
| d | S-L-Pow1 | 0~100% | I okres czułości (brak ruchu ludzi) | 10% | Moc (%) | 100% |
| e | S-Time-2 | 0~15h | II okres czułości | 1h | Godzina | 4h |
| f | S-C-Pow2 | 0~100% | II okres czułości (przy ruchu ludzi) | 10% | Moc (%) | 100% |
| g | S-L-Pow2 | 0~100% | II okres czułości ((brak ruchu ludzi) | 10% | Moc (%) | 30% |
| h | S-Time-3 | 0~15h | III okres czułości (czas) | 1h | Godzina | 15h |
| i | S-C-Pow3 | 0~100% | III okres czułości (moc) (przy ruchu ludzi) | 10% | Moc (%) | 50% |
| j | S-L-Pow3 | 0~100% | III okres czułości (moc) (brak ruchu ludzi) | 10% | Moc (%) | 0% |
| k | S-D-Time | 0~250s | Czas opóźnienia czułości | 10s | Sekunda | 60s |
| l | L-Con-V | 5~11V | Napięcie kontroli oświetlenia | 1V | Volt | 5Volt |
| m | L-Con-DT | 1~50min | Czas opóźnienia załączenia ośw. | 5min | Minuta | 0min |
| n | LED-Cur | 0,15~6,0A | Prąd obciążenia LED | 0,03A | A | 0,90A |
| o | SmartPow | Yes/No | Tryb inteligentnej kontroli mocy | 1 | No: Wyłączone Yes: Załączone | No |
| p | 0-Chg-P | Yes/No | Ochrona ładowania | 1 | Yes: Załączone No: wyłączzone | No |
| q | Chg-Mode | PWM/ DC | Kontrola trybu ładowania | 1 | PWM: Ładowanie PWM DC: Ład. bezp. | PWM |
| r | Over-DV | 7,5~17V | Napięcie nadmiernego | 0,1V | Volt | 10,0V |

| | | | | | | |
|---|----------|---------|--|------|---------------------------------|-------|
| | | | rozładowania | | | |
| s | OVer-DRV | 7,5~17V | Napięcie powrotne po nadmiernym rozładowaniu | 0,1V | Volt | 12,0V |
| t | OVer-CV | 7,5~17V | Napięcie nadmiernego naładowania | 0,1V | Volt | 14,6V |
| u | OVer-CRV | 7,5~16V | Powrót po nadmiernym naładowaniu | 0,1V | Volt | 13,6V |
| v | Re-Deflt | Yes/No | Przywracanie wart. domyślnych | 1 | Yes: Załączone No: Wyłączone | No |

Uwagi: OVer-CV>OVer-CRV>OVer-DRV.OVer-DV

Statusy pracy

1. Dla serii DH, SES, MES, SES20

| Parametr | Skrót | Opis | Jednostka | Opis |
|----------|----------|--|-----------|------------------|
| a | SysState | Wyświetlenie bieżącego statusu systemu ¹⁾ | - | - |
| b | BattVolt | Bieżące napięcie akumulatora | V | Volt |
| c | LoadVolt | Bieżące obciążenie akumulatora ²⁾ | V | Volt |
| d | Temp | Bieżąca temperatura otoczenia | °C | St. Celsjusza |
| e | Run-Day | Całkowita ilość dni pracy | D | Dni |
| f | Over-D-T | Ilość nadmiernych rozładowań | n.d. | |
| g | C-Ful-T | Ilość pełnych naładowań akumulatora | n.d. | |
| h | Today-HV | Najwyższe napięcia bieżącego dnia | V | Volt |
| i | Today-LV | Najniższe napięcie bieżącego dnia | V | Volt |
| j | 1-Ago-HV | Najwyższe napięcie poprzedniego dnia | V | Volt |
| k | 1-Ago-LV | Najniższe napięcie poprzedniego dnia | V | Volt |
| l | 2-Ago-HV | Najwyższe napięcie 2 dni temu | V | Volt |
| m | 2-Ago-LV | Najniższe napięcie 2 dni temu | V | Volt |
| n | 3-Ago-HV | Najwyższe napięcie 3 dni temu | V | Volt |
| o | 3-Ago-LV | Najniższe napięcie 3 dni temu | V | Volt |
| p | 4-Ago-HV | Najwyższe napięcie 4 dni temu | V | Volt |
| q | 4-Ago-LV | Najniższe napięcie 4 dni temu | V | Volt |
| r | 5-Ago-HV | Najwyższe napięcie 5 dni temu | V | Volt |
| s | 5-Ago-LV | Najniższe napięcie 5 dni temu | V | Volt |
| t | 6-Ago-HV | Najwyższe napięcie 6 dni temu | V | Volt |
| u | 6-Ago-LV | Najniższe napięcie 6 dni temu | V | Volt |
| v | 7-Ago-HV | Najwyższe napięcie 7 dni temu | V | Volt |
| w | 7-Ago-LV | Najniższe napięcie 7 dni temu | V | Volt |
| x | Pro-Date | Data produkcji | - | - |
| y | Model | Model produktu | - | - |
| z | Version | Wersja produktu | - | - |

1) Jeśli jako status systemu wyświetla się komunikat "E-LED" oznacza to, że w obciążeniu doszło do zwarcia lub rozwarcia obwodu.

2) Napięcie obciążenia oznacza napięcie pomiędzy dodatnim biegunem obciążenia a ujemnym biegunem akumulatora, gdy obciążenie pracuje normalnie.

2. Dla serii MPC

| Parametr | Skrót | Opis | Jednostka | Opis |
|----------|----------|--|-----------|---------------|
| a | SysState | Wyświetlenie bieżącego statusu systemu ¹⁾ | - | - |
| b | BattVolt | Bieżące napięcie akumulatora | V | Volt |
| c | LoadVolt | Bieżące napięcie obciążenia ²⁾ | V | Volt |
| d | Temp | Bieżąca temperatura otoczenia | °C | St. Celsjusza |
| e | Run-Day | Całkowita ilość dni pracy | D | Dni |
| f | Over-D-T | Ilość nadmiernych rozładowań akumulator | n.d. | |
| g | C-Ful-T | Ilość pełnych naładowań akumulatora | n.d. | |
| h | PV-Volt | Bieżące napięcie PV | V | Volt |
| i | Chg-P | Bieżąca moc ładowania | W | Watt |
| j | Chg-C | Bieżący prąd ładowania | A | Amper |
| k | Chg-AH | Dzienna wartość ładowania | Ah | Amperogodziny |
| l | DisC-AH | Dzienna wartość rozładowania | Ah | Amperogodziny |
| m | Chg-Kwh | Całkowita energia ładowania | Kwh | Kwh |
| n | DisC-Kwh | Całkowita energia rozładow. | Kwh | Kwh |
| o | Today-HV | Najwyższe napięcia bieżącego dnia | V | Volt |
| p | Today-LV | Najniższe napięcie bieżącego dnia | V | Volt |
| q | 1-Ago-HV | Najwyższe napięcie poprzedniego dnia | V | Volt |
| r | 1-Ago-LV | Najniższe napięcie poprzedniego dnia | V | Volt |
| s | 2-Ago-HV | Najwyższe napięcie 2 dni temu | V | Volt |
| t | 2-Ago-LV | Najniższe napięcie 2 dni temu | V | Volt |
| u | 3-Ago-HV | Najwyższe napięcie 3 dni temu | V | Volt |
| v | 3-Ago-LV | Najniższe napięcie 3 dni temu | V | Volt |
| w | 4-Ago-HV | Najwyższe napięcie 4 dni temu | V | Volt |
| x | 4-Ago-LV | Najniższe napięcie 4 dni temu | V | Volt |
| y | 5-Ago-HV | Najwyższe napięcie 5 dni temu | V | Volt |
| z | 5-Ago-LV | Najniższe napięcie 5 dni temu | V | Volt |
| A | 6-Ago-HV | Najwyższe napięcie 6 dni temu | V | Volt |
| B | 6-Ago-LV | Najniższe napięcie 6 dni temu | V | Volt |
| C | 7-Ago-HV | Najwyższe napięcie 7 dni temu | V | Volt |
| D | 7-Ago-LV | Najniższe napięcie 7 dni temu | V | Volt |
| E | Pro-Date | Data produkcji | - | - |
| F | Model | Model produktu | - | - |

| | | | | |
|----------------------------|---------|-----------------|---|---|
| G | Version | Wersja produktu | - | - |
| Adres sieci bezprzewodowej | | | | |
| 00 00 00 00 ³ | | | | |

- 1) Jeśli jako status systemu wyświetla się komunikat "E-LED" oznacza to, że w obciążeniu doszło do zwarcia lub rozwarcia obwodu.
- 2) Napięcie obciążenia oznacza napięcie pomiędzy dodatnim biegunem obciążenia a ujemnym biegunem akumulatora, gdy obciążenie pracuje normalnie
- 3) Przy odczytywaniu statusu kontrolera z serii MPC, jeśli adres IP wyświetla się jako 00 00 00 00, oznacza to, że żadne moduły nie są podłączone do kontrolera. 00 00 00 00 wyświetla się, gdy odczytywany jest status kontrolera z pozostałych serii wyrobów

Parametry techniczne

| | |
|--|--|
| Typ baterii | AA (LR06) 2szt. |
| Napięcie zasilania | 3,0V |
| Odległość efektywna pracy | <5m |
| Pobór prądu w trybie uśpienia | <0,2μA |
| Pobór prądu nominalny | 5mA |
| Pobór prądu przy wysyłaniu danych | <50mA |
| Pobór prądu przez latarkę | <12mA |
| Pobór prądu przez podświetlenie | <15mA |
| Wymiary | 61,5 x 22 x 122mm (szer x gł x wys) |
| Masa | 60g (bez baterii) |
| Czas auto-wyłączenia | 1min |
| Czas podświetlenia | 10s |
| Czas działania latarki | 10s |
| Żywotność akumulatora (ilość operacji dla akumulatora 2000mAh) | 50000 operacji (przy wyłączonym podświetleniu i latarce) |
| Temperatura pracy | -25°C~55°C |

Ochrona Środowiska

Urządzenie podlega dyrektywie WEEE 2002/96/EC. Symbol obok oznacza, że produkt musi być utylizowany oddzielnie i powinien być dostarczany do odpowiedniego punktu zbierającego odpady. Nie należy go wyrzucać razem z odpadami gospodarstwa domowego. Aby uzyskać więcej informacji, należy skontaktować się z przedstawicielem przedsiębiorstwa lub lokalnymi służbami odpowiedzialnymi za zarządzanie odpadami.

www.biall.com.pl

www.biall.com.pl

www.biall.com.pl

www.biall.com.pl

www.biall.com.pl

SB: 2017-04-22

SR-CU-ALL nr kat. 525128

**Pilot zdalny SR-CU-ALL do
kontrolerów solarnych ze
sterownikami LED**

**Wyprodukowano w Chinach
Importer: BIALL Sp. z o.o.
ul. Barniewicka 54c
80-299 Gdańsk
www.biall.com.pl**