

Inhaltsverzeichnis

TS 200 Interface

Allgemeines	Seite 2
Aufbau des Systems	Seite 3
Prozessormodul CPU	Seite 4
Bedienmodul	Seite 5
Maxima Engine	Seite 6
CAN-Bus, Buskoppler-Modul	Seite 7
Eingangsmodule	Seite 8
Schaltpläne	Seite 9 – 11

Allgemeines

Überblick

Seite 2

TS 200 Interface

Das TS200 Interface dient als Notrufserver der Signalisierung von Kontakteingängen in einer Gruppe oder an einzelnen Telefonen bzw. Pagern. Dabei wird z.B. das Drücken einer Ruftaste als frei konfigurierbarer Meldetext an das zugeordnete Endgerät geschickt, das durch einen Aufmerksamkeitston oder durch Klingeln auf den Empfang des Textes hinweist.

Der modulare Aufbau des Systems garantiert eine optimale Anpassung an den jeweiligen Einsatzfall und problemlose Erweiterung.

Das System ist entweder kompakt in einem Schaltschrank oder als verteiltes System mit abgesetzten Eingangsmodulen (Knoten) an verschiedenen Standorten realisiert. Die einzelnen Knoten werden über einen CAN-Bus miteinander vernetzt.



Schrankansicht

Ein Knoten besteht maximal aus 64 Eingängen. Es sind maximal 20 Knoten möglich.

Die Programmierung des Systems erfolgt über einen extern anzuschließenden PC. Kleinere Änderungen der Programmierung können über eine am Bedienmodul (Display) angeschlossene AT-Tastatur im laufenden Betrieb durchgeführt werden.

Eine umfangreiche Palette von Software-Modulen ergänzt das TS200 Interface um weitere Funktionen wie

- SMS im Festnetz und GSM
- FAX
- eMail
- Senden von Sprachnachrichten an Telefone

Hinweis:

Eine genaue Beschreibung der nebenstehenden Leistungsmerkmale finden Sie in der Dokumentation CallRAW 3.

Aufbau des Systems

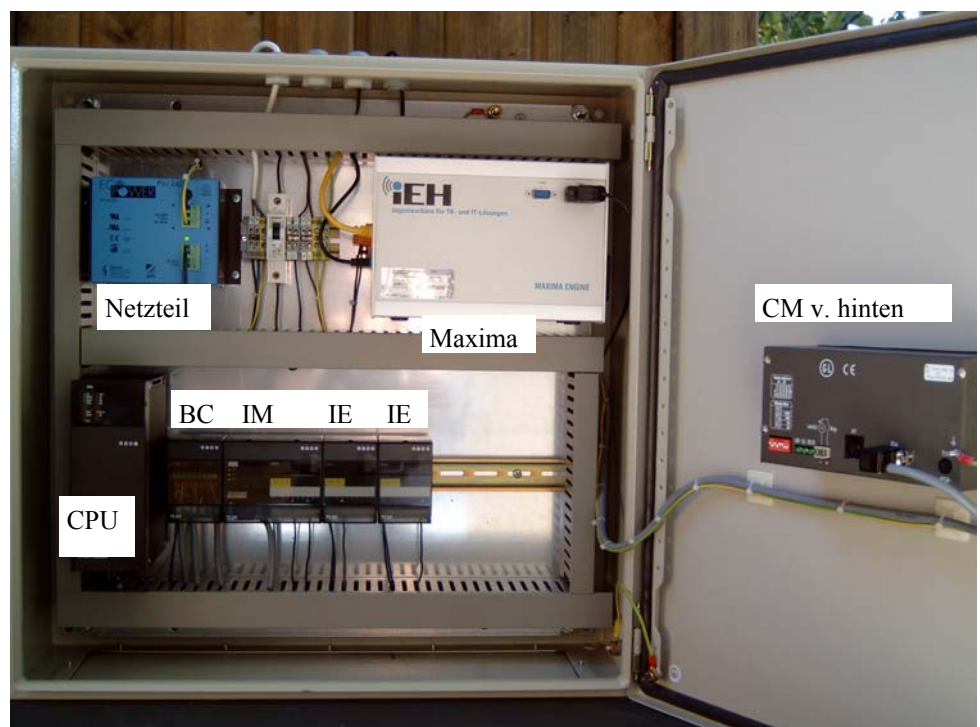
Seite 3

Die Abbildung zeigt den modularen Aufbau des TS 200-Systems

- Netzteil 24 V zur Versorgung aller Komponenten im Schrank
- Maxima-Engine (bei Bedarf) zur Ankopplung des Tk-Systems
- CM Bedienmodul mit den rückseitigen Anschlüssen für Bus, Stromversorgung und bei Bedarf AT-Tastatur
- CPU mit zwei seriellen Anschlüssen
- BC Buskoppler, verbindet den CAN-Bus mit dem IM-Modul
- IM erstes Eingangsmodul in einem Knoten 8 Eingänge
- IE Eingangserweiterung 8 Eingänge

In diesem Beispiel sind keine Ausgangsmodule enthalten.

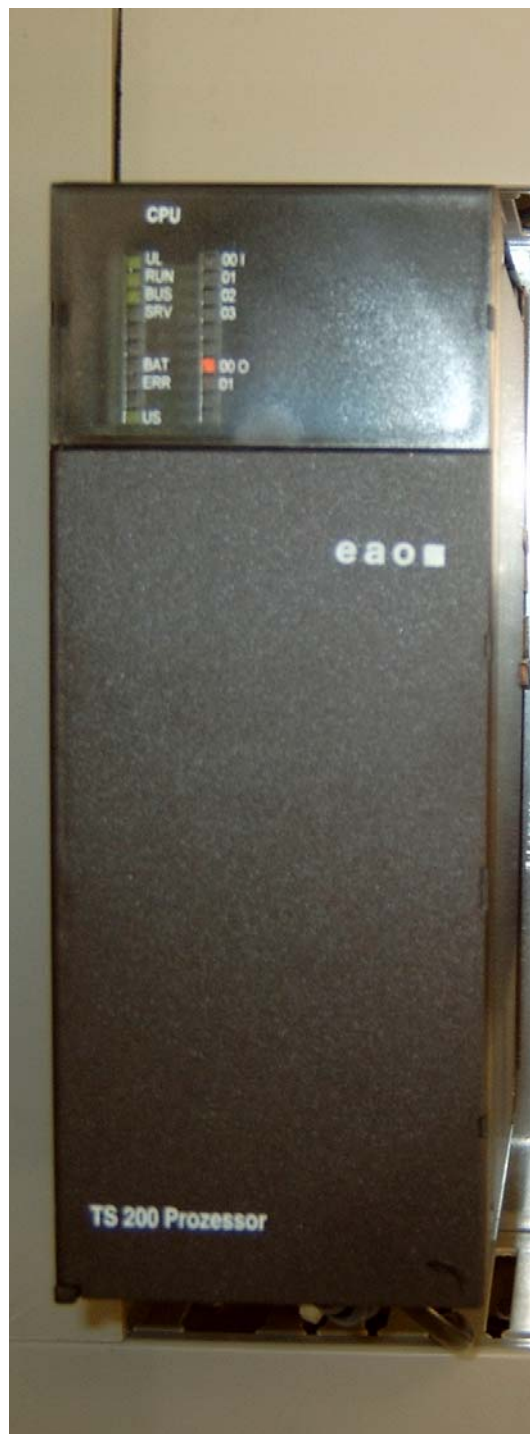
TS 200 Interface



Prozessormodul CPU

Seite 4

Das Prozessormodul CPU ist die zentrale Instanz des TS 200 Systems. Es empfängt und verarbeitet Daten und leitet sie weiter. Die CPU ist in zwei Speichergrößen lieferbar. Die Speichergröße bestimmt den maximalen Ausbau des Systems.



Die CPU verfügt über zwei serielle Schnittstellen:

- X1 Verbindung zur Maxima Engine, Personensuchanlage oder octopus 180i
- X2 zum Anschluss eines Protokolldruckers bzw. des Rechners mit dem Software-Modul zur Langzeitprotokollierung

Zur einfachen Kontrolle im Betrieb werden verschiedene Funktionen der CPU mittels Leuchtdioden angezeigt.

Die CPU ist optional mit einer Watchdog-Schaltung ausrüstbar, die bei Fehlfunktionen einen speziellen Alarm auslöst.

In der CPU ist eine Lithium-Batterie zur Pufferung der Daten eingebaut.

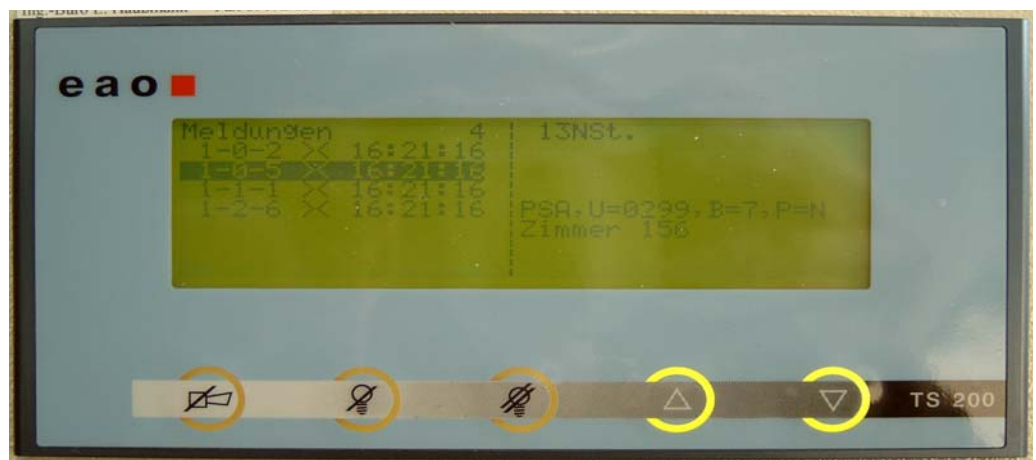
TS 200 Interface

Bedienmodul CM

Seite 5

Das Bedienmodul dient der akustischen (falls gewünscht) und der optischen Meldungsausgabe und ist Eingabegerät sowohl für Betreiberaktionen als auch für Konfigurarbeiten.

Front mit der 8-zeiligen Flüssigkristallanzeige



Als Bedienerführung sind die Tasten hinterleuchtet.

Rückseite mit Überwachungs-LEDs und Anschlüssen



An der Buchse „AT“ wird die Tastatur zur Programmierung angeschlossen.

Maxima Engine

Seite 6

Die Maxima Engine wird nur bei Bedarf bestückt.

Sie dient der Ankopplung der im Tk-System is3000 integrierten DECT-Lösung. Die Tk-Anlage wird mittels Ethernet mit der Maxima verbunden.



Auf der Maxima ist die Software „ETI“ installiert. Damit werden unter anderem die im System vorhandenen DECT-Mobilteile, die Gruppenzuordnung und die IP-Adressen verwaltet. Der einem Eingang zugeordnete Meldungstext wird wie üblich in der CPU programmiert.

Die Maxima verfügt zudem über einen S0-Anschluss zur Fernwartung.

Buskoppler BC

Seite 7

TS 200 Interface

Der CAN-Bus:

Die maximale Anschlusslänge für das Buskabel beträgt 1000m bei einer Datenrate von 50 kBit/s.

Mit 24V-Speisung werden 3x2 paarweise verseilte Adern benötigt. Bei lokaler 24V-Versorgung des am Bus angeschlossenen Knotens genügen 2x2 Adern. Bei kurzen Leitungen kann auf eine Abschirmung verzichtet werden.

Das BC-Modul:

Über das BC-Modul wird das IM-Eingangsmodul (bzw. OM-Ausgangsmodul) an den Bus angeschlossen.



Dazu wird das Systemkabel BCC mit dem 9-poligen D-Sub-Stecker verwendet.

Das BC-Modul ist immer der erste Baustein in einem Knoten.

Ausserdem verfügt das BC-Modul über je einen Anschluss für den kommenden und den gehenden Bus.

Eingangsmodule

IM und IE

Seite 8

TS 200 Interface

Das IM24-Modul:

Dieses Modul bietet 8 digitale Eingänge für jeweils 24 V DC. Es gibt je eine Ausführung für positiv schaltend und negativ schaltend. Alle Eingänge haben einen gemeinsamen 0V-Anschluss. Die Verdrahtung der Eingänge erfolgt über eine 10-polige Steck-Klemmleiste. Auch in diesem Modul sind Leuchtdioden zur Kontrolle der Versorgungsspannungen, der Eingangsspannung und der ordnungsgemässen Funktion des CAN-Busses integriert.

Mittels Schiebeschalter wird an diesem Modul die Knoten-Adresse eingestellt.

Das IE24-Modul:

Beim IE24-Modul handelt es sich um einen Erweiterungsbaustein mit ebenfalls 8 Eingängen. Die Anschlüsse und die Spannungen sind analog zu denen



des IM-Moduls.

In einem Knoten können bis zu 7 Erweiterungsmodule kaskadiert werden. Das ergibt maximal 64 Eingänge.