

Kolejność czynności montażowych

1. Zapoznać się z instrukcją i schematami podłączenia aby poznać system
2. Sprawdzić czy twój typ pojazdu znajduje się na liście w dostępnych wersjach oprogramowania
3. Jeżeli potrzebna jest wersja firmware inna niż fabryczna (UE) za pomocą programatora i aplikacji CAN loader zaprogramować firmware , zawierający twój model pojazdu.
Jeżeli firmware jest zgodny z fabrycznym UE programator nie jest wymagany do uruchomienia systemu.
4. Podłączyć tylko zasilanie do centrali systemu
5. Przy podłączonym zasilaniu zaprogramować interfejs CAN-BUS centrali systemu tak aby obsługiwał konkretny model pojazdu. Można to wykonać stosując się do instrukcji (patrz punkt 3.1 instrukcji montażu) lub z pomocą programatora i aplikacji CAN loader
W drugim przypadku odłącz zasilanie od alarmu i postępuj zgodnie z instrukcją programatora
6. Odnaleźć w pojeździe przewody interfejsu CAN-BUS i dołączyć do nich odpowiednie przewody sterujące z centrali systemu (złącze Z4 patrz instrukcja montażu)
7. Sprawdzić, czy system reaguje na sterowanie z pilota
8. Sprawdzić czy system wymaga do funkcjonowania dodatkowych informacji analogowych
9. Odłączyć zasilanie od centrali alarmu ,następnie podłącz niezbędne wejścia i wyjścia analogowe
10. Zamontować mechanicznie inne urządzenia współpracujące z systemem (czujniki, syrena, GPS)
11. Wykonać czynności związane z rozmieszczeniem, ułożeniem ,izolacją przewodów.

WAŻNE ! Nigdy nie podłączaj do centrali systemu innych połączeń niż zasilanie oraz przewody do sterowania interfejsem CAN zanim alarm nie zacznie reagować na fabrycznego pilota