Siłowniki liniowe 24V

Instrukcja montażu oraz użytkowania automatyki do bramy skrzydłowej



Uwaga

Przed rozpoczęciem instalacji należy przeczytać całą instrukcję

#### Środki ostrożności:

• Ten produkt musi być instalowany przez dobrze przeszkolony, wykwalifikowany personel, zgodnie z przepisami bezpieczeństwa dotyczącymi urządzeń do otwierania bram skrzydłowych w budynkach mieszkalnych i komercyjnych. Niewykwalifikowany personel może uszkodzić instrumenty i wyrządzić szkodę społeczeństwu.

- Przed instalacją lub wykonaniem jakichkolwiek prac konserwacyjnych należy odłączyć zasilanie elektryczne.
- Przed instalacją prosimy o dokładne zapoznanie się z instrukcją. Nieprawidłowa instalacja lub niewłaściwe użycie produktu może spowodować poważne szkody dla użytkowników i mienia.

• Jeżeli kabel elektryczny jest uszkodzony lub przerwany, należy go wymienić na całe i odpowiednio izolowane przewody, aby uniknąć porażenia prądem elektrycznym lub innych niebezpiecznych warunków.

- Trzymaj nadajniki bezprzewodowe poza zasięgiem dzieci.
- Nie pozwalaj dzieciom ani innym osobom stawać na drodze ramion silnika lub na drodze bramy podczas pracy.

• Nie używaj zdalnych nadajników bezprzewodowych, gdy bramy są poza zasięgiem wzroku. ✓ Nie instaluj produktów w środowiskach korozyjnych, łatwopalnych i/lub wybuchowych.

• Unikaj instalowania ramienia silnika w miejscu, w którym klucz do ręcznego zwalniania jest wystawiony na widok publiczny.

## Wymagane narzędzia



### I. Skład zestawu:

### Lista produktów i akcesoriów





Figure 2

- **Pozycja 1:** Tylny wspornik
- **Pozycja 2:** Przedni wspornik
- Pozycja 3: Przód śruba łącząca
- **Pozycja 4:** 500mm przedłużenie ramienia
- Pozycja 5: Kabel zasilający
- Pozycja 6: Tylny wspornik płyty stałej głównego ramienia silnika

### Klucz zwalniający ręczny



Figure 3

### PODSTAWOWE FUNKCJE AUTOMATYKI

- Otwieranie awaryjne: W przypadku awarii zasilania użyj klucza ręcznego, aby zwolnić i oddzielić siłownik od skrzydła bramy, otwórz lub zamknij bramę ręcznie.
- Gdy przy otwieraniu lub zamykaniu brama napotka przeszkodę brama zatrzymuje się (zabezpieczenie przeciążeniowe).
- Opcjonalnie: Sterowanie bramy może być podłączone do systemu solarnego, baterii zapasowej, ostrzegawczego światła błyskowego, fotokomórki, klawiatury i innych urządzeń kontroli dostępu.

- Kontrola prędkości: Prędkość otwierania i zamykania bramy można regulować.
- Miękki start: Sterowanie bramy jest wyposażone w funkcję łagodnego startu.
- Automatyczne zamykanie: Sterowanie bramy jest wyposażone w funkcję automatycznego zamykania z regulowanym opóźnieniem zamykania.
- Pojedyncza lub podwójna brama: Można otworzyć pojedyncze skrzydło lub oba skrzydła bramy.
- Wiele pilotów zdalnych: Do układu sterowania może łatwo doprogramować kilkadziesiąt dodatkowych pilotów do sterowania otwieraniem bramy skrzydłowej
- Zasilanie awaryjne: Można dołączyć zapasową baterię DC 24 V
- Urządzenia opcjonalne: Zamek bramy DC 24 V, fotokomórka, klawiatura, fotokomórka, przycisk, duża lub mała skrzynka sterownicza.
- Układ sterowania bramy można skonfigurować tak, aby umożliwiał płynną, bezgłośną pracę.
- Układ sterowania bramy można skonfigurować tak, aby domyślnie włączał stan otwarty lub stan zamknięty, w zależności od umiejscowienia dostarczonych wsporników sprzętowych.

| Zasilanie silnika : 24VDC 60W           | Napięcie wejściowe:220VAC±10%  |
|---|--------------------------------|
| Prędkość obrotowa: 300 RPM              | Prędkość wysuwu: 2.4 cm/s      |
| Maxymalny wysów: 500 mm                 | Max. czas działania: 5 minutes |
| Max długość skrzydła: 3meters           | Max waga skrzydła: 200KG       |
| <b>Temperatura pracy:</b> -20°C ~ +50°C | Klasa ochrony: IP55            |
| Max kąt otwarcia: 110 degree            | Masa podwójnego napedu: 17.5kg |

### PARAMETRY TECHNICZNE



## INSTALACJA MECHANICZNA



Na początku należy zamocować mocowanie tylne siłownika jednym ze sposobów, spośród przedstawionych na rysunku powyżej. Podczas montażu należy uwzględnić wymiary instalacyjne.

Mocowania należy skręcić ze sobą za pośrednictwem dołączonych do zestawu śrub. W dalszym kroku należy przykręcić lub przyspawać mocowania do słupka.

### Tylna płyta mocująca wspornik



### Zamontuj stały koniec silnika na wsporniku słupka bramy

Upewnij się, że słupek klucza silnika Override jest skierowany do góry, z dala od widoku publicznego.



1. Po włożeniu sworznia blokującego w koniec napędu i wspornik słupka bramy upewnij się, że zasilanie nie jest podłączone.

2. Włóż klucz ręczny zwalniający.

3. Przekręć klucz zgodnie z ruchem wskazówek zegara, aby rozłączyć sprzęgło silnika i umożliwić ręczną obsługę bramy.

## **VII.** Considerations



Rysunek po lewej : Kabel zasilający i Klucz umieszczone prawidłowo Rysunek po prawej : Kabel zasilający i Klucz umieszczone nieprawidłowo

### Uwaga:

Nieprawidłowa instalacja, rysunek po prawej stronie:

Kabel nie może być zainstalowany nad ramieniem silnika. Może to spowodować ściśnięcie i zerwanie kabla oraz porażenie prądem. Ponadto klucz zwalniający musi być skierowany do góry.

Wykonaj prawidłową instalację, jak pokazano na rysunku po lewej.

### Montaż ramienia silnika do bramy



## Wysokość wsporników :



Figure 10

## Przedni wspornik należy zainstalować 43mm poniżej tylnego wspornika

# Jak dostosować położenie płyty ograniczającej w celu zmiany kąta:

Najpierw należy użyć kluczyka zwalniającego napęd, jak pokazano na poniższym zdjęciu:



Po drugie, zobaczysz śrubę w pozycji A, jak na zdjęciu poniżej:



Po trzecie, użyj klucza, aby poluzować trochę śruby w pozycji A, a następnie możesz przesunąć śruby mocujące płytę do żądanej pozycji granicznej. Na koniec pamiętaj, aby ponownie dokręcić śrubę po zakończeniu regulacji.



## Centrala





- MOTOR 1: zacisk Motor1 służy do podłączenia siłownika 1 zainstalowanego na bramie, który otwiera skrzydło jako drugi i zamyka skrzydło jako pierwszy. Ten terminal łączony pierwszym czerwonym przewodem (liczonym od lewej do prawej strony);
- 2. MOTOR 2 (Opóźnienie) : Zacisk Motor2 służy do podłączenia siłownika 2 zainstalowanego na bramie, który otwiera się jako pierwszy, a zamyka jako drugi. Ten terminal łączony pierwszym niebieskim przewódem (liczonym od lewej do prawej strony).Slave gate, open first & close last.This terminal connects 1st blue wire (counted from your left-hand side to your right-hand side).

UWAGA: W przypadku pojedynczej bramy silnik należy podłączyć do zacisku Motor2.

- 3. Ant: podłączenie anteny.
- 4. COM: Wspólna masa . Służy do łączenia z COM lub GND.
- 5. Card: Służy do podłączania dowolnych urządzeń zewnętrznych, które będą służyć do otwierania bramy.
- 6. 2 SIDE: Podobnie jak "przycisk dwuskrzydłowy" na pilocie , służy do łączenia z dowolnymi urządzeniami zewnętrznymi obsługującymi bramę dwuskrzydłową.

- 1 SIDE: Podobnie jak "przycisk jednoskrzydłowy" na pilocie, służy do podłączania dowolnych urządzeń zewnętrznych obsługujących bramę jednoskrzydłową
- 8. COM: Wspólna masa . Służy do łączenia z COM lub GND.
- 9. IR: terminal do podłączenia fotokomórki.
- 10. GND: do podłączenia masy od zasilania 12V lub 24V.
- 11. VCC: Wyjście służy do podłączenia czujnika fotokomórki itp. urządzeń, prąd wyjściowy ciągły <=0.5A.
- 12. Lock +: służy do podłączenia zamka elektrycznego 13. Lock -: służy do podłączenia **masy** zamka elektrycznego.
- 14. Lamp +: służy do podłączenia lampy ostrzegawczej +.
- 15. Lamp -: służy do podłączenia lampy ostrzegawczej -.
- Power: Służy do podłączenia transformatora AC prądu przemiennego lub panelu słonecznego DC prądu stałego 24 V.
- 17. BAT +/-: Służy do podłączenia back up battery DC 12V lub 24V.
- 18. Menu: It is a digital display for showing you the setting data.
- 19. Touch: do podłączenia urządzenia z "touch buton", i podobnych urządzeń.
- 20. USB: do podłączenia urządzenia USB do upgrade the software.
- 21. Learn: przycisk do zapisywania i wykasowania pilotów.

## Pilot

Przycisk "1" służy do obsługi napędu jednego skrzydła bramy 2; przycisk "2" służy do obsługi napędu obu skrzydeł bramy podwójnej.

## Programowanie nowego pilota:

- Naciśnij przycisk Learn na panelu sterowania na około 1 sekundę, po czym rozlegnie się krótki sygnał dźwiękowy. Na wyświetlaczu cyfrowym pojawi się numer pilota, co oznacza, że programowanie powiodło się.
- Jeśli po naciśnięciu przycisku Learn płyta nie odbierze nowego sygnału zdalnego w ciągu 8 sekund, wskaźnik LED włączy się i nastąpi zakończenie programowania.
- **Uwaga:** Ponieważ wyświetlacz cyfrowy może pokazywać tylko dwa słowa, jeśli sterownik nauczył się już więcej niż 99 sztuk pilota, od setnego pilota, na wyświetlaczu cyfrowym pojawi się A, aby zastąpić dziesięć i sto cyfr. Na przykład setny pilot pokaże A0, a 101-ty pilot pokaże A1. Jeśli sterownik nauczył się już więcej niż 109 sztuk pilota, od 110-tego pilota, na wyświetlaczu cyfrowym pojawi się b, aby zastąpić dziesięć i sto cyfr. Na przykład 110-ty pilot pokaże b0.
- **Maksymalna pojemność:** 120 sztuk pilota. Jeśli cyfrowa dioda LED pokaże "-" i 5 razy wyemituje krótki sygnał dźwiękowy, oznacza to, że nie można nauczyć się więcej pilotów.

## Usunięcie pilota:

Przytrzymaj, naciśnij przycisk Ucz się przez około 6 sekund. Jeśli rozlegnie się długi sygnał dźwiękowy, zwolnij przycisk, a na wyświetlaczu cyfrowym pojawi się 00, co oznacza pomyślne usunięcie wszystkich pilotów.

### USTAWIENIE CENTRALI STERUJĄCEJ

Aby rozpocząć programowanie parametrów pracy centrali należy nacisąć i przytrzymać przycisk FUN przez 3 sekundy. Wyświetlacz cyfrowy pokaże P0. Przyciskami [INC/START] i [DEC/SMART] można wybrać parametr, który ma być ustawiany. Ponowne wciśnięcie przycisku FUN pozwoli zedytować konkretny parametr. Wartość można zmieniać pokrętłami [INC/START] i [DEC/SMART] . Po ustawieniu wartości wybranego parametru zatwierdzić ją przyciskiem FUN. Centrala potwierdzi wybór sygnałem dźwiękowym.

Po zakończeniu ustawiania menu naciśnij przycisk [LEARN], aby wyjść z ustawień menu i zamknąć wyświetlacz.

| <u>Menu</u> | <u>Parametr</u>   | Zakres                 | <u>Ustawienia</u> | <u>Opis</u>   |
|-------------|---|------------------------|-------------------|---|
| <u>P0</u>   | Próg siły przeciążeniowej na niskich obrotach silnika 1     | <u>0~20</u>            | <u>10 Class</u>   | Wartość siły, po przekroczenie której   |
| <u>P1</u>   | Próg siły przeciążeniowej na<br>wysokich obrotach silnika 1 | <u>0~20</u>            | <u>10 Class</u>   | odłączone zasilanie siłownik  |
| <u>P2</u>   | Próg siły przeciążeniowej na niskich<br>obrotach silnika 2  | <u>0~20</u>            | <u>10 Class</u>   |   |
| <u>P3</u>   | Próg siły przeciążeniowej na<br>wysokich obrotach silnika 2 | <u>0~20</u>            | <u>10 Class</u>   |   |
| <u>P4</u>   | <u>Czas pracy na wysokich</u><br><u>Obrotach silnika 1</u>  | <u>3~30 s</u>          | <u>10 s</u>       |   |
| <u>P5</u>   | <u>Czas pracy na wysokich</u><br><u>Obrotach silnika 2</u>  | <u>3~30 s</u>          | <u>10 s</u>       |   |
| <u>P6</u>   | <u>Czas autozamykania po użyciu karty</u>                   | <u>0~99 s</u>          | <u>10 s</u>       | 0 jeśli funkcja nieaktywna  |
| <u>P7</u>   | Opóżnienie otwarcia   | <u>0~15 s</u>          | <u>2s</u>         | 0 jeśli funkcja nieaktywna  |
| <u>P8</u>   | Opóźnienie przy zamknięciu                                  | <u>0~15s</u>           | <u>2s</u>         | 0 jeśli funkcja nieaktywna  |
| <u>P9</u>   | <u>Czas autozamykania</u>                                   | 0~99 s                 | <u>0</u><br>0     | 0 jeśli funkcja nieaktywna  |
| <u>PA</u>   | <u>Tryby pracy lampy ostrzegawczej</u>                      | 0: Mode 0<br>1: Mode 1 | _                 | Mode 0: Gdy brama się porusza, lampa<br>się zapali. Po 30 sekundach lampa<br>zgaśnie.<br>Mode 1: Gdy brama się porusza, lampa<br>się zapali. Gdy brama się zatrzymuje,<br>lampa zgaśnie |
| <u>Pb</u>   | <u>Czas impulsu dla elektrorygla</u>                        | <u>0~5s</u>            | <u>0</u>          | 0 jeśli funkcja nieaktywna  |

| <u>PC</u> | Tryb pracy elektrorygla | <u>0: NF</u> | <u>1</u> | NF Mode: Normalnie zamknięty,   |
|-----------|-------------------------|--------------|----------|---------------------------------|
|           |                         | <u>1: NA</u> |          | zawsze podawane napiecie.       |
|           |                         |              |          | NA Mode: Normalnie otwarty,     |
|           |                         |              |          | napiecie podawane tylko podczas |
|           |                         |              |          | sterowania.                     |

| Pd      | 1 SIDE port | 0~3      | 0 | Mode 0: Sterowanie cykliczne         |
|---------|-------------|----------|---|--------------------------------------|
| <u></u> |             | <u> </u> | • | Mode 0. Sterowanie cykliczne         |
|         |             |          |   | silnikiem 2 poprzez                  |
|         |             |          |   | otwieraniestop-zamykanie-stop.       |
|         |             |          |   | Mode 1: Tylko sterowanie             |
|         |             |          |   | otwieraniem bramy. System            |
|         |             |          |   | podwójnej bramy może służyć do       |
|         |             |          |   | otwierania podwójnych bram, a        |
|         |             |          |   | system pojedynczej bramy służy tylko |
|         |             |          |   | do otwierania silnika pojedynczej    |
|         |             |          |   | bramy 2. Mode 2: Tylko sterowanie    |
|         |             |          |   | zamykaniem bramy. System             |
|         |             |          |   | podwójnej bramy może służyć do       |
|         |             |          |   | zamykania podwójnych bram, a         |
|         |             |          |   | system pojedynczej bramy służy tylko |
|         |             |          |   | do zamykania silnika pojedynczej     |
|         |             |          |   | bramy 2.                             |
|         |             |          |   | Mode 3: Zatrzymanie pracy .          |

| <u>PE</u> | 2 SIDE port                                | <u>0~3</u>    | 0             | Mode 0: : Sterowanie cykliczne silnikiem 2 i silnikiem 1 poprzez |
|-----------|--|---------------|---------------|--|
|           |  |               |               | otwieranie-stop-zamykanie-stop.                                  |
|           |  |               |               | Mode 1: Tylko sterowanie   |
|           |  |               |               | otwieraniem bramy. System  |
|           |  |               |               | podwójnej bramy może służyć do                                   |
|           |  |               |               | otwierania podwójnych bram, a                                    |
|           |  |               |               | system pojedynczej bramy służy tylko                             |
|           |  |               |               | do otwierania silnika pojedynczej                                |
|           |  |               |               | bramy 2 Mode 2: Tylko sterowanie                                 |
|           |  |               |               | zamykaniem bramy. System   |
|           |  |               |               | podwójnej bramy może służyć do                                   |
|           |  |               |               | zamykania podwójnych bram, a                                     |
|           |  |               |               | system pojedynczej bramy służy tylko                             |
|           |  |               |               | do zamykania silnika pojedynczej                                 |
|           |  |               |               | bramy 2. Mode 3: Zatrzymanie pracy                               |
|           |  |               |               |  |
|           |  |               |               |  |
|           | lister in the technologies for the         | 0 (NF)        | 1 (1)         |  |
| <u> </u>  | <u>Ostawienie trybu</u> <u>fotokomorek</u> | <u>U (NF)</u> | <u>1 (NA)</u> | 0: NF mode, normalnie zamkniete.                                 |
|           |  | $\frac{2}{2}$ |               | 1: NA mode, normalnie otwarte.                                   |
|           |  | <u>1 (NA)</u> |               |  |
| <u>PG</u> | <u>llośc silowników</u>                    | <u>0~1</u>    | <u>0</u>      | 0: dwa siłowniki.  |
|           |  |               |               | 1: jeden siłownik.   |
| <u>PH</u> | <u>Regulacja niskiej prędkości silnika</u> | <u>0~10</u>   | <u>6</u>      |  |
| <u>PI</u> | Limit way optional                         | <u>0~1</u>    | <u>0</u>      | 0: electric limit. 1:  |
|           |  |               |               | mechanical limit.  |
| Po        | Reset do ustawień fabrycznych              | <u>0~10</u>   | <u>0</u>      | 5: fabryczny reset.  |

# Identyfikacja trybu pracy silnika:

Gdy silnik pracuje, jeśli wskaźnik LED kierunku silnika jest niebieski, silnik powinien być w trybie "otwierania". Gdy wskaźnik LED kierunku silnika jest CZERWONY, silnik powinien być w trybie "zamykania".

## Instrukcja modułu Smart

Wyszukaj aplikacje "XHouse IOT" i pobierz z Google Play lub App Store





dla Android & IOS

lub zeskanuj ten kod QR, aby pobrać aplikację "XHouse IOT" i zainstalować ją. Zarejestruj konto w aplikacji "XHouse IOT" i zaloguj się.

### Dodaj urządzenie

- Krok 1. Włącz urządzenie, otwórz aplikację. Naciśnij "⊕" w prawym górnym rogu, aby dodać urządzenie, a następnie wybierz "Swinging Gate" (Rys. 1 i 2)
- Krok 2. Wybierz Wi-Fi, kliknij "Połącz" i wprowadź kod dostępu. (Jeśli nie można połączyć się z Wi-Fi, użytkownik może również wybrać "Bluetooth Add" i użyć funkcji Bluetooth do sterowania bramą). (Rys. 3)
- Krok 3. Pomyślnie dodaj urządzenie. Użytkownik może zmienić nazwę urządzenia (Rys. 4)

#### Udostępnianie urządzenia

Krok 1. Otwórz aplikację, wybierz urządzenie. Naciśnij "⊕" w prawym górnym rogu, a następnie wybierz "Udostępnianie urządzenia", aby utworzyć kod QR. (Rys. 5)

Krok 2. Nowy użytkownik pobierze aplikację i otworzy ją, naciśnij "Skanuj" w prawym górnym rogu, aby zeskanować kod QR.



## Ustawienia urządzenia

Użytkownik może ustawić parametry z poziomu aplikacji dla panelu sterowania. Krok 1. Wybierz urządzenie, naciśnij ""w prawym górnym rogu. Kliknij "Ustawienia". (Rys. 6)

#### Krok 2. Ustaw parametry w aplikacji. (Rys. 7)

Uwaga: Podczas gdy użytkownik chce ustawić parametry, urządzenie musi połączyć się z siecią Wi-Fi. Jeśli nie, użytkownik musi użyć funkcji Bluetooth i umieścić aplikację telefonu tak blisko urządzenia, jak to możliwe, aby ustawić parametry. Po wykonaniu tej czynności kliknij przycisk **"Synchronizuj"**.

| 14:12                  | 11 5G 71              | 14:12                    | .11 5G <b>Z</b> I                          |
|------------------------|-----------------------|--------------------------|--|
| Device Settin          | ngs Remote Assistance | <                        | Setting Remote Assistan                    |
| evice name             | Showroom > sliding >  | Motor1 Ov<br>Setting Fo  | ver Current Sensing<br>10<br>or Slow Speed |
| lodel                  | EGA14                 | Motor1 Ov<br>Setting Fo  | ver Current Sensing<br>or High Speed       |
| etting                 | >                     | Motor2 Or<br>Setting Fo  | ver Current Sensing<br>or Slow Speed       |
| ser list               | >                     | Motor2 Of<br>Setting Fo  | ver Current Sensing<br>or High Speed       |
| et/Modify WiFi         | >                     | Motor1 Hig<br>Setting    | gh Speed Time 5                            |
| etwork Information     | >                     | Motor2 Hi<br>Setting     | igh Speed Time 5                           |
| haring device          | >                     | Interval Ti<br>Motor1 An | ime Setting For<br>nd Motor2 Opening       |
| ransfer main user      | >                     | Interval Ti<br>Motor1 An | Ime Setting For<br>Ind Motor2 Closing      |
| perating Log           | >                     | Auto Clos                | e Time Setting 0                           |
| oor remains opening al | ert >                 | Flash Lam                | np Mode Inmmediate Off                     |
| inding camera          | 5                     | Electronic<br>Setting    | Lock Working Time                          |
| ard list               | >                     | Fig. 6                   | le NO mode                                 |
|                        |                       | Safety Ser               | nsor Mode Setting NO mode                  |
| 管De                    | lete                  | S                        | iync Menu initializatio                    |

## Dodaj kartę USB / pilota RF z odległości

Kiedy użytkownik musi dodać pilota RF lub kartę USB, aby otworzyć bramę, może użyć funkcji "Dodaj kartę / pilota", aby to zrobić, i zeskanować kod QR z pilota lub wprowadzić numer identyfikacyjny karty USB. Nie trzeba otwierać skrzynki sterowniczej, aby je zaprogramować.

| 11:50 🕇  | ul 🗢 🚳            |
|--|-------------------|
| Device Settings                                    | Remote Assistance |
| ser list   | ×                 |
| et/Modify WiFi                                     | >                 |
| etwork Information                                 | >                 |
| naring device                                      | >                 |
| ransfer main user                                  | ×                 |
| perating Log                                       | >                 |
| oor remains opening alert                          | >                 |
| inding camera                                      | >                 |
| ard list   | >                 |
| dd proximity card/RF<br>ghting from a distance     | >                 |
| lose range code learning<br>roximity card/lighting | Learn             |
| pgrading firmware                                  | 1.0.0, 2.0.1 >    |
| 曾Delete  | 0                 |
| -  |                   |

Dodaj kartę USB/pilota RF z bliskiej odległości

Kiedy użytkownik musi dodać pilota RF lub kartę zbliżeniową USB, aby otworzyć drzwi, możesz bezpośrednio użyć funkcji "Dodaj kartę zbliżeniową/pilota RF", kliknąć przycisk "Naucz się" i kliknąć "Rozpocznij naukę". Nie musisz otwierać skrzynki sterowniczej, a płyta sterownicza przejdzie w stan nauki kodu, a następnie naciśnij przycisk pilota lub

włącz kartę USB, aby przesłać sygnał.



## Zarządzanie kartą USB i pilotem RF

Aplikacja może zarządzać kartami USB i pilotami RF. Użytkownik może zsynchronizować wszystkie karty i piloty z listą w celu zarządzania i usunąć je, gdy nie są już potrzebne lub zostaną utracone.

Fig 13

| 15:22      |              | .ill 5G 🔂          |
|------------|--------------|--------------------|
| <          | Card list    | Select All         |
| card(5/512 | 2)           | +                  |
| (remo      | ote)800E3B9B | juge@gligleiot.com |
| (remo      | ote)20000022 | juge@giigleiot.com |
| (remo      | ote)12365478 | juge@gligleiot.com |
| (card      | )11112222    | juge@giigleiot.com |
| (and       | 10045670     | juge@giigleiot.com |
| U (card    | 112343076    | Synced             |
|            | /12343076    | Syncerd            |
| U tead     | 1/2343078    | (Byrcos)           |

Fig 14