

**Barrera Vehicular
Manual**
(para Tarjetas de modelo DZX2.X)



(La tercera versión)
(Imágenes para referencia solamente, los modelos pueden variar)

Contenidos

1.	Introducción Breve	1
2.	Características y Funciones.....	1
3.	Datos Técnicos.....	1
4.	Estructura del mecanismo.....	2
5.	Definición de la dirección de instalación.....	3
6.	Instalación y ajuste de piezas mecánicas.....	3
6.1	Instalación del gabinete.....	4
6.2	Desmontaje de la cubierta superior del gabinete.....	4
6.3	Clutch, selección de resortes, instalación y ajuste.....	5
7.	Diagrama Eléctrico, Explicaciones e instrucciones.....	6
8.	Fallas comunes y soluciones	9
9.	Garantía y artículos de servicio.....	
10.	Mantenimiento.....	
11.	Lista del paquete.....	

Apéndice

I.	Ajuste del sensor de límite Blade.....	12
II.	Codificación del control remoto.....	13
III.	Interpretación de caracteres del display digital.....	13
IV.	Requerimientos de cableado para la tarjeta de control.....	14
V.	Protocolo de comunicación RS485.....	15

¡ADVERTENCIA!

Por seguridad: siga estrictamente las instrucciones para configurar este equipo.

1. Está prohibido abrir la cubierta superior y puerta del gabinete cuándo la barrera se encuentre en funcionamiento.
2. Debe haber una conexión a tierra física con el gabinete de la barrera.
3. Asegúrese de que no existan personas u objetos dentro del área de operación de la barrera cuando se encuentre operando.
4. Antes de la entrega, el resorte de tensión del mecanismo está calibrado a la longitud del brazo, no cambie ni manipule el peso del brazo al azar, contacte a su técnico para modificar los valores de peso y longitud del brazo

1. Introducción Breve

Gracias por comprar nuestro producto. Este producto utiliza la última tecnología de diseño de moldes, la tecnología de fabricación de fundición a presión. Así que la calidad es confiable. Y el mecanismo utiliza un tornillo sin fin y una estructura de eslabones de manivela, que hacen que la pluma funcione de manera rápida y constante. Y el mantenimiento será fácil y conveniente.

2. Características y Funciones

- 2.1 Liberación manual, para operar manualmente el brazo rápidamente
- 2.2 Brazo que funciona sin problemas con un motor de transmisión de manivelas y ejes.
- 2.3 Control remoto para operar la barrera vehicular.
- 2.4 Retroceso y paro automático cuando el brazo es obstruido durante la operación.
- 2.5 Interfaz de conexión con Fotoceldas IR. (Se adquieren por separado)
- 2.6 Interfaz para detector de tipo LOOP, para evitar golpear el vehículo y controlar el cierre del brazo automáticamente después del paso del vehículo (Se adquieren por separado)
- 2.7 Interfaz de comunicación RS485 integrada, para realizar el control de barrera abierta / cerrada por computadora y consulta de estado de barrera
- 2.8 Interfaz para semáforo
- 2.9 Función de conteo incorporada: Puede registrar los tiempos de señal de apertura, deducir el tiempo que le toma al coche atravesar el loop y el tiempo de bajada del brazo, optimizando los tiempos de tráfico del acceso.
/// Función de retardo de cierre automático: Coordinada con la función de conteo; si el tiempo de detección del vehículo es superior al tiempo almacenado, el brazo bajará automáticamente por cuenta regresiva, pero habrá un nuevo conteo regresivo si hay una señal de detección LOOP o de subida.
- 2.10.2.11 Puede añadirse el módulo de red RJ45, para realizar el control de la barrera de apertura / cierre mediante la red informática y la consulta de estado de la barrera
- 2.12 Con función de prueba de envejecimiento automático
- 2.13 Control de señales NO/NC es opcional
- 2.14 Pantalla digital de 4 dígitos, muestra más información.

3 DATOS TÉCNICOS

- 3.1. Temperatura de operación del motor: -30°C ~ +85°C
- 3.2. Poder de Operación: 220V ±10%, 110V ±10%
- 3.3 Potencia nominal: 300W
- 3.4 Humedad: ≤90% RH
- 3.5 Distancia del control remoto: L ≥30 m
- 3.6 Grado de aislamiento: F

4. Estructura del mecanismo

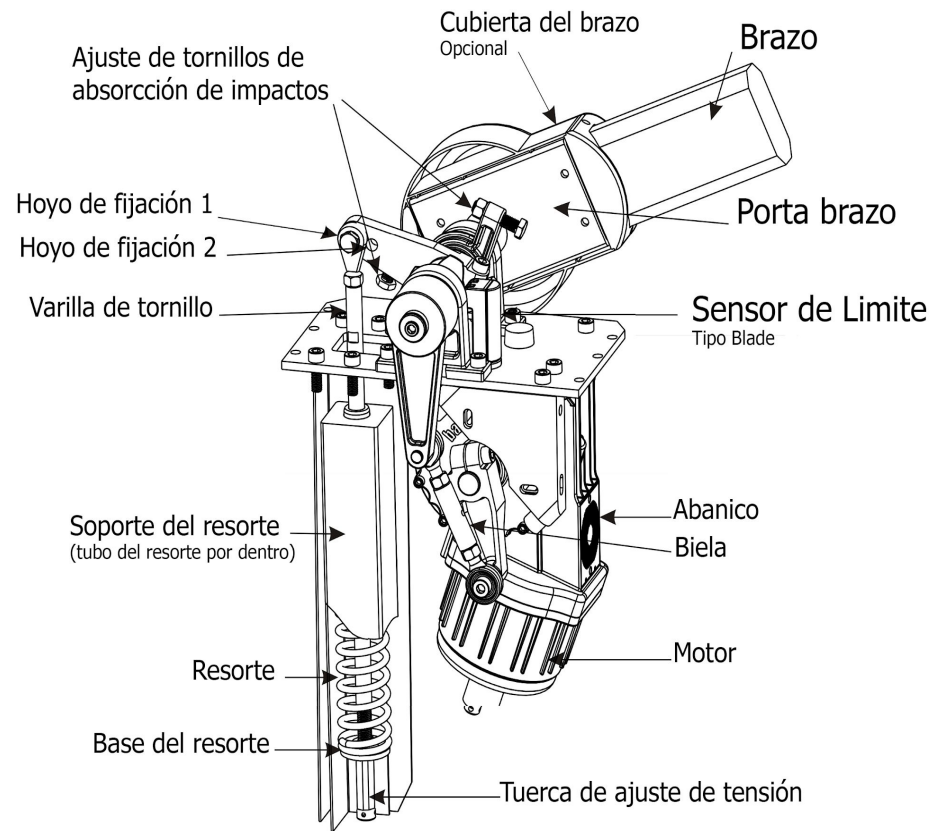


Figura 1

5. Definición de la dirección de instalación

Al realizar el pedido, confirme "instalado a la izquierda" o "instalado a la derecha",
Figuras como abajo:

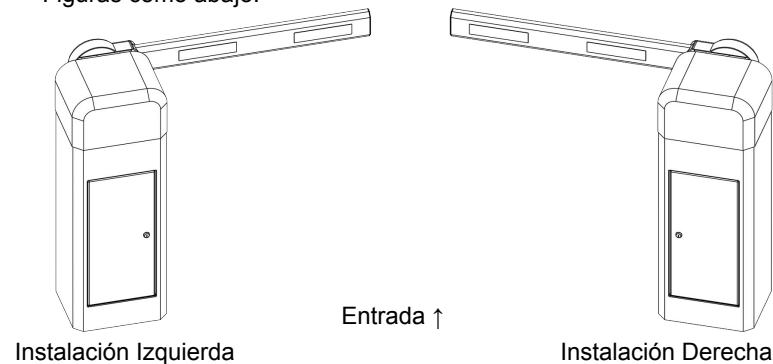


Figura 2

6. Instalación y ajuste de las piezas mecánicas

6.1 Instalación del gabinete

Por favor seleccione el modelo de barrera más adecuado al sitio de instalación, después atornille la base del gabinete al suelo con ayuda de los expansores

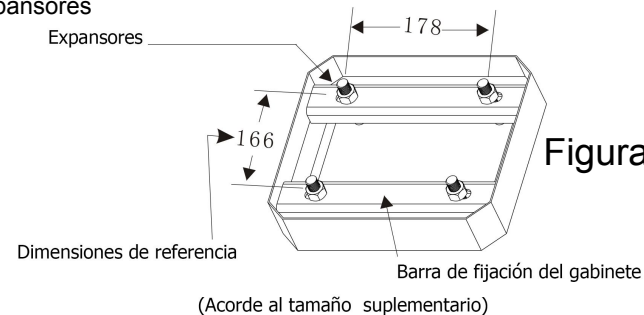


Figura 3

6.2. Método de desmontaje de la cubierta superior del gabinete

Advertencia: ¡asegúrese de que la alimentación esté desconectada antes de realizar este ajuste!

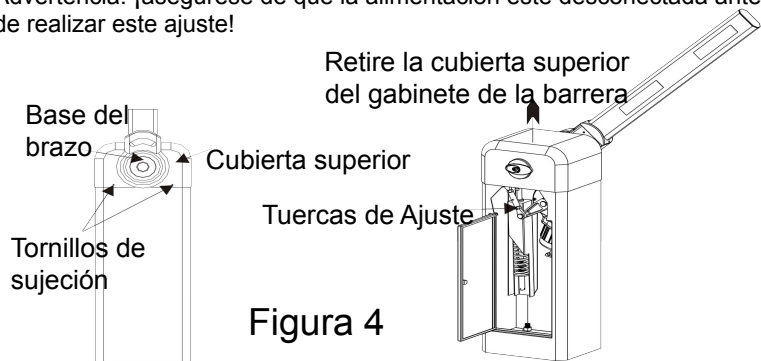


Figura 4

Destornille dos tornillos dentro de la cubierta superior, debajo del soporte de la pluma; Abra la puerta del gabinete y desenrosque las dos tuercas de fijación dentro de la puerta del gabinete;

Retire la cubierta superior. (refiérase a la Figura 4)

6.3 Clutch, selección de resortes, instalación y ajuste

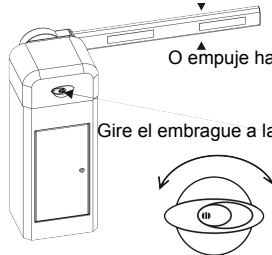
6.3.1. Uso del Clutch

Desbloquee el dispositivo de embrague con la tecla de embrague en sentido horario, mueva la pluma hacia la posición horizontal y vertical manualmente para asegurarse de que no hay obstrucción, entonces encendido. (refiérase a la Figura 5)

presionar hacia abajo con la mano derecha

O empuje hacia arriba

Gire el embrague a la izquierda



Bloqueado

Desbloqueado

Notas de embrague utilizando:

6.3.1.1. El clutch solo puede accionarse con el brazo en posición vertical.

6.3.1.2. Al desbloquear el embrague en Posición horizontal (o vertical), después de ajustar la posición de la pluma, necesita ajustar el motor para ser manualmente la misma posición, entonces el embrague puede estar bloqueado Por ejemplo, cuando se apaga, el la pluma está en posición horizontal, ajuste la pluma Para estar en posición vertical, es necesario agregar el motor a posición vertical, y luego bloquear el embrague, De lo contrario, el brazo puede caer.

6.3.1.3. El balance del resorte debe coincidir con el brazo (longitud y peso), si la longitud del brazo o el peso son diferentes, hay que reajustar el balance del resorte

6.3.2. Selección de primavera

La longitud del resorte puede variar sin previo aviso acorde al modelo y fecha de diseño de la barrera.

Tabla de selección de muelles (este parámetro se basa en el brazo fabricado en nuestra empresa)

Tipo de brazo	Longitud del Brazo	Selección del resorte Diámetro: mm	Selección del Hoyo de fijación
Brazo Recto	$6 \geq L \geq 5$	$\Phi 6.5$	Hoyo de fijación 1
	$5.5 > L \geq 4$	$\Phi 6.5$	Hoyo de fijación 2
	$4 > L \geq 3.5$	$\Phi 5.5$	Hoyo de fijación 1
	$3.5 > L \geq 2.5$	$\Phi 4.5$	Hoyo de fijación 2
Brazo tipo Cerca	$4.5 \geq L \geq 4$	$\Phi 7.0$	Hoyo de fijación 1
	$4 > L \geq 3$	$\Phi 6.5$	Hoyo de fijación 1
Brazo tipo Cerca	$4 \geq L \geq 3$	$\Phi 7.0$	Hoyo de fijación 1
	$3 > L \geq 2$	$\Phi 6.5$	Hoyo de fijación 1

6.3.3. Instalación del resorte

6.3.3.1. Seleccione un resorte adecuado, insérteles en el tubo del resorte.

6.3.3.2. Coloque la funda entera ensamblada en el soporte de resorte.

6.3.3.3. Tome una varilla de tornillo e insértaela desde la parte cuadrada hacia arriba hasta el manguito de resorte en el medio del resorte, use tornillos para fijar la parte superior de la varilla del tornillo con la balanza Manivela por el orificio de enlace 1 o el orificio de enlace 2.

6.3.3.4. Instale el anillo del bloque de resorte y la tuerca de ajuste del resorte en la parte inferior del atornille la barra, gire la tuerca en el sentido de las agujas del reloj para ajustar la presión del resorte, haga que sea contrapeso

El peso del brazo.

6.3.4. Reemplazo del resorte

6.3.4.1. Tire de la pluma a la posición vertical. Si está apagado, desbloquee el dispositivo de embrague, levante el brazo a la posición vertical manualmente y asegúrese de que no se caiga abajo.

6.3.4.2. Gire la tuerca de ajuste del resorte en sentido contrario a las agujas del reloj para desmontar la tuerca y anillo de bloqueo de resorte.

6.3.4.3. Empuje hacia abajo la pluma a la posición horizontal manualmente, afloje la fijación atornille la varilla de tornillo y saque la varilla de tornillo del manguito de resorte.

6.3.4.4. Afloje los tornillos de fijación del soporte de resorte, quite la manga del resorte, cambie el resorte, ponga la manga del resorte en el soporte del resorte.

6.3.4.5. Inserte la varilla de tornillo y fijela al orificio de enlace seleccionado.

6.3.4.6. Empuje la pluma a la posición vertical y asegúrese de que no se caiga abajo.

6.3.4.7. Instale el anillo del bloque de resorte y la tuerca de ajuste del resorte en la parte inferior del atornille la barra, gire la tuerca en el sentido de las agujas del reloj para ajustar la presión del resorte, haga que el peso del brazo sea contrapeso.

6.3.5. Ajuste de del resorte

Active el clutch, mueva la pluma a 45 grados, si la pluma no puede detenerse a 45°; Significa que el brazo no está equilibrado, hay que ajustar. Si el brazo cae, hay que tensar el resorte; si el brazo se levanta encima de los 45°, es necesario destensar el resorte. Tire del brazo a su posición vertical y asegúrese de que el brazo no se caiga, gire la tuerca de ajuste del resorte en el sentido de las agujas del reloj para tensar el resorte, gire en sentido contrario a las agujas del reloj para destensar el resorte.

Girando varias veces, mueva el brazo a 45 grados para verificar que esté equilibrado, repetidamente ajuste hasta que el brazo pueda detenerse a 45 grados.

7. Diagrama eléctrico Explicación y Funcionamiento

Todas las conexiones eléctricas se realizan antes de la entrega y, por favor, no las cambie al azar. Es necesario realizar las conexiones de suministro eléctrico y tierra. Explicaciones e instrucciones para los principales funciones e interfaces como las siguientes (de izquierda a derecha):

7.1 Interfaz de salida de relevador de límites UP/DOWN

Esta interfaz es para salida de relé de límite superior (o límite inferior) (sin alimentación, señal de conmutación), El sistema puede obtener la señal de la posición del brazo desde esta interfaz.

7.2 Interfaz de comunicación RS485

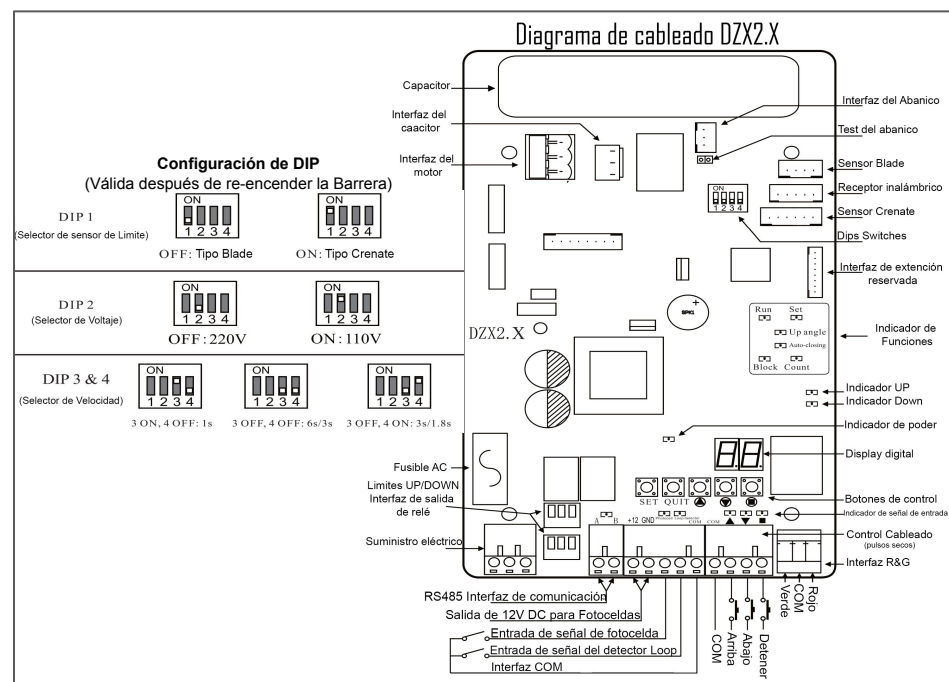
Esta interfaz es para conectar el puerto serie de la PC mediante un par trenzado sin blindaje UTP, un convertidor RS485-RS232 o un convertidor RS485-USB. Realice el control informático de la barrera y supervise el estado de la barrera de acuerdo con el protocolo de comunicación. La dirección se puede configurar mediante el menú de configuración.

7.3 Interfaz de fotocelda y LOOP

Los 2 puertos de la izquierda son para una salida de alimentación de CC de 12 V, pueden proporcionar energía para la fotocélula (moneda inferior a 0,5 A); los 3 puertos derechos son la entrada de señal de fotocélula, la entrada de señal del detector de bucle y COM. La señal de contacto seco NO y COM del receptor de la fotocélula, que se conecta a Interfaces de "entrada de señal de fotocélula" y "COM" del panel de control. La señal de contacto seco NO y COM de la salida del detector de bucle, que se conecta a las interfaces de "entrada de señal del detector de bucle" y "COM" de la placa de control.

7.4 Interfaz de entrada de control cableado:

Esta interfaz es la señal de entrada de contacto seco, (UP//DOWN//STOP) y se conecta con "COM", el panel de control responderá en consecuencia. El usuario puede usar esta interfaz para conectar el sistema de tarjeta IC o el sistema de estacionamiento, y también puede conectar el interruptor de botón para controlar la barrera. Para requisitos de la unidad de control de cable del tablero de control principal, consulte el Apéndice D



Ajustes de función:

Después del encendido, en la posición límite o en el estado de parada, mantenga presionado el botón SET durante 3 segundos, el indicador de configuración verde se enciende, ingresando al estado de configuración, luego presione el botón SET para elegir las funciones correspondientes. Presione los botones "Up" y "Down" para hacer el ajuste y la selección, y presione el botón QUIT para salir de la configuración, volviendo al estado de trabajo.

- 1. Ángulo de apertura:** Puede configurarse entre 50 y 90°
- 2. Cierre Automático:** 0F si se levanta el brazo; se disponen de 3s a 60s para determinar el tiempo de cierre
- 3. Auto reversa:** b0=desactivada; b1=fuerza mínima; b2=fuerza baja; b3=fuerza media; b4=fuerza máxima (b2 por default). Para el sensor de límite Blade, b0/b3/b4 están desactivadas.
- 4. Contador:** 0F= Desactivado On= Activado
- 5. RS485:** 0F= Desactivado On= Activado (Dirección 1~99)
- 6. Configuración de Normalmente cerrado (NC) y Normalmente abierto(NO):** Con la barrera apagada; mantenga presionado el botón QUIT, encienda la barrera y el display encenderá, suelte el botón QUIT. Presione el botón SET y el display mostrará N.C o NO., seleccione la programación requerida, para terminar la configuración y salir presione QUIT.

7.5. Interfaz de tráfico rojo / verde:

Esta interfaz no tiene alimentación, al igual que el interruptor, "COM" necesita conectarse con la potencia correspondiente de la luz R&G. Cuando la pluma cae a la posición horizontal, la luz roja seguirá encendiéndose; cuando la pluma se levanta hasta la posición vertical, la luz verde seguirá encendiéndose.

Durante la caída de la pluma o la elevación, la luz roja seguirá encendiéndose (predeterminado de fábrica), y también puede hacer que la luz roja y verde parpadee alternativamente. Método de configuración: al presionar los botones "SET" y "QUIT" (sin soltarlos), Encienda la barrera y el display mostrará 0F (significa que la luz roja seguirá encendiéndose durante la caída de la pluma o la elevación), o 0n (significa que la luz roja y la luz verde parpadea alternativamente). Suelte estos dos botones, puede elegir 0F o 0n presionando el botón "SET", luego presione "QUIT" para terminar la configuración.

7.6 Configuración de Funcionamiento

7.6.1 Cierre Automático configuración de funcionamiento

Cuando el brazo se abra hasta la posición límite superior, comienza con la cuenta regresiva de acuerdo con el tiempo establecido, una vez finalizada la cuenta regresiva, la pluma se cerrará automáticamente. Método de configuración de la siguiente manera: en posición límite o estado de parada, mantenga presionado el botón "SET" durante 3 segundos, se enciende la luz indicadora de configuración, ingrese al estado de configuración (el mismo a continuación), luz indicadora de "cierre automático", el Display se enciende mostrando "OF" significa que la función de cierre automático está desactivada. Presione el botón ▲ y ▼ para configurar el tiempo (segundos), el tiempo se puede configurar como 3 ~ 60s. Después de configurar bien, presione el botón "QUIT" para salir de la configuración y volver al estado de trabajo. Cuando el brazo se abre hasta la posición límite, la luz indicadora de "cierre automático", al mismo tiempo, el tubo digital muestra el tiempo de cuenta regresiva, una vez finalizada la cuenta regresiva, la pluma se cerrará automáticamente. En el proceso de la cuenta regresiva, si hay una señal de detección de bucle o de subida, la placa de control principal esperará a que desaparezca la señal y luego volverá a la cuenta regresiva. Si hay una señal de parada, este cierre automático terminará; La próxima vez, cuando el brazo se abra hasta la posición límite superior, se reiniciará el autocierre. Si hay una señal de bajada, el brazo caerá directamente.

7.6.2 Configuración de Auto Reversa

Cuando el brazo se encuentra con un obstáculo durante la caída, se invertirá automáticamente (se levantará), al mismo tiempo, la luz indicadora de "Bloqueo" y el zumbador sonará "di-di", el usuario puede ajustar la fuerza al encontrar obstrucción o Función de Auto Reversa.

b1= Fuerza extra mínima;

b2 = fuerza mínima

b0, b3, b4 están cerrando la función de Auto Cierre

Presione ▲ o ▼ para configurar la fuerza deseada. Presione "QUIT" para terminar la configuración y salir de la configuración.

7.6.3. Ajuste de la función de conteo:

Cuando una caravana pase la barrera, habrá muchas entradas de señal ascendente, el tablero de control principal grabará y mostrará los números. Y cuando el automóvil pasa el LOOP uno por uno, será menos uno por uno, cuando se convierta en cero, el auge se cerrará automáticamente. Método de configuración de la siguiente manera: ingrese al estado de configuración (igual que arriba), presione "SET" hasta que se encienda el indicador "Count", el tubo digital se mostrará encendido (significa abrir la función de conteo) o 0F (significa cerrar la función de conteo), y puede elegir abrir o cerrar presionando el botón ▲ o ▼. Después de configurar bien, presione el botón "QUIT" para salir de la configuración y volver al estado de trabajo. Cuando la función de conteo está activada, y la señal ascendente del control cableado es más de 2 veces, la luz indicadora de "Cuenta", al mismo tiempo, el tubo digital mostrará el número de entrada de señal. Cuando la pluma se abra hasta la posición límite superior, el número se borrará presionando el botón "STOP"; y el número se aclarará y el brazo caerá presionando el botón "ABAJO". No podría contar si presiona "ARRIBA"

Botón del mando a distancia.

Para mejorar la eficiencia del tránsito, es mejor abrir las funciones de cierre automático y conteo al mismo tiempo para el sistema de reconocimiento de matrículas y la gran entrada y salida del flujo de tráfico.

7.6.4. Configuración de la función de comunicación RS485:

Método de configuración del código de dirección de la siguiente manera: ingresar al estado de configuración (igual que arriba), la pantalla mostrará 0F, significa que RS485 está apagado, puede presionar el botón ▲ o ▼ para abrir RS485 y elegir el código de dirección de 1 a 99 (en la tabla de comandos, El comando "Abrir" soporta la función de conteo).

8. Fallas comunes y Soluciones

- 8.1. El brazo se mueve un poco y luego se detiene cuando sube y baja.
 - 8.1.1. Compruebe si DIP 1 está configurado correctamente.
- 8.2. La pluma cae normalmente y debe presionar el botón "ARRIBA" varias veces, luego puede elevarse hasta la posición límite.
 - 8.2.1. Reajuste el resorte de equilibrio.
- 8.3. Para la barrera de 3s, a veces la pluma se eleva lentamente.
 - 8.3.1. DIP 3 hacia abajo y DIP 4 hacia arriba para la barrera 3s / 1.8s.
- 8.4. Hay un bloque en la puerta de la barrera 1s, o una sacudida sería en la puerta de la barrera 3s o 6s.
 - 8.4.1. Compruebe si DIP 3 y DIP 4 están configurados correctamente.
- 8.5. Hay un gran ruido en la puerta de la barrera 1s.
 - 8.5.1. Compruebe si DIP 2 establece correctamente. DIP 2 abajo es para motor de 220V, DIP 2 arriba es para motor de 110V.
- 8.6. Cuando se enciende, presione el botón "ARRIBA" o "ABAJO", no hay reacción en la pluma.
 - 8.6.1. Compruebe la fuente de alimentación y el fusible.
 - 8.6.2. Compruebe si el control remoto coincide con el receptor de radio; O compruebe si la batería del interior carece de energía.
 - 8.6.3. Verifique si hay interferencia cocanal y presione los botones en el tablero de control para verificar si puede funcionar.

8.6.4. Verifique si el circuito de protección externo estaba en falla o en estado de protección. Compruebe si el indicador de fotocelda y detector de bucle están encendidos. Vuelva a encender, compruebe si el display tiene las instrucciones que se indican a continuación, si tiene significa que la placa de control detecta que la señal correspondiente está funcionando, debe excluir la señal y luego puede funcionar normalmente.

L2: Señal de bajada del control cableado;
L4: señal de sensor de masa LOOP;
L6: señal de paro del brazo en control remoto;
L8: Señal de brazo arriba de control remoto.

L1: Señal de paro del brazo en control cableado;
L3: Señal de brazo arriba en control cableado;
L5: señal de fotocelda;
L7: Señal de brazo abajo en control remoto;

8.7. Descripción de Fallas mostradas en el Display

E1: Fallo de hardware de la placa de control principal (influye en la barrera de 1 s con límite de tipo crenate cambiar)

E2: la corriente es anormal (puede influir en la función de inversión automática)

E3: No se detecta la corriente del motor.

E4: El voltaje de la placa DCT es anormal, cuando se conecta con la placa DCT

E5: interruptor de límite tipo Crenate mal conectado

E6: tiempo de espera de protección de ejecución

9. Garantía y artículos de servicio.

9.1. Se ofrece servicio gratuito para las piezas de componentes en un año de garantía (no incluye la pluma de barrera).

9.2. Servicio de por vida con cargo en consecuencia.

9.3. Las preguntas técnicas son compatibles.

9.4. Los siguientes artículos y situaciones no están incluidos en la gama de servicios gratuitos:

9.4.1. El usuario no sigue las instrucciones y causa daños al producto.

9.4.2. La fuente de alimentación no es estable, está dentro del rango de voltaje permitido o no está de acuerdo con el estándar de seguridad eléctrica.

9.4.3. El usuario instala o utiliza el producto en métodos incorrectos, causando daños al sistema de control.

9.4.4. Desastre natural causa daños al producto.

9.4.5. El tiempo de garantía ha terminado.

9.4.6. Los artículos de servicio están fuera de nuestro promís

10. Mantenimiento

10.1. Mantenga limpia la puerta de la barrera.

10.2. Revise las uniones cada mes en caso de piezas sueltas.

10.3. Verifique la elasticidad del resorte después de que la barrera de protección funcione 30000 veces.

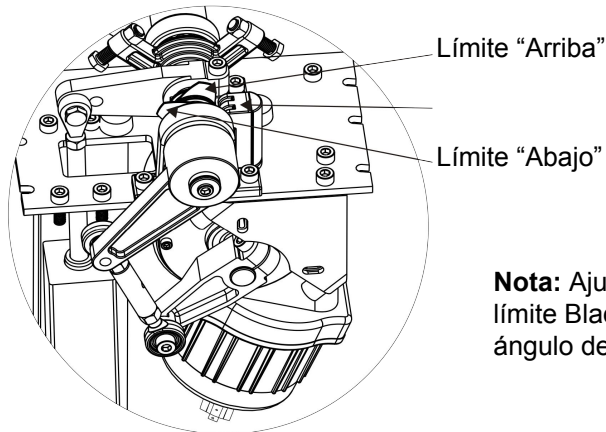
10.4. Revise las piezas fácilmente desgastadas (como la primavera, el interruptor de límite) cada medio año y renuévelas.

10.5. La distancia del control remoto se acortará o no funcionará en casos como la detección de objetos grandes, el agotamiento de la batería, el clima extremo.

Nombre	Especificación	Cantidad	Unidad	Aplicación
Tuercas, tornillos y placa	M12*70	2	sets	Fijar el Brazo
Barra de fijación de brazo		1	pcs	
Cubierta plastica del brazo		1	sets	Opcional
Barra fijadora del gabinete		2	pcs	Fijar el gabinete
Tornillos expansores	M16*150	4	sets	Fijar el gabinete
Poste Soporte		1	pc	Opcional
Emisor Inalámbrico		1	pcs	Opcional
Llaves		2	pcs	Asegurar puerta del gabinete
Resorte de repuesto		1	pc	Refacción
Mando inalámbrico		2	pcs	
Manual		1	pc	
Llave de clutch		1	pc	

I. Ajuste del sensor de límite tipo Blade

Principio de funcionamiento del sensor de límite: En el proceso de caída del brazo cuando la cuchilla de límite se convierte en la ranura de límite, la luz indicadora roja correspondiente está encendida, el motor se apagará y dejará de funcionar; En el proceso de elevación de la pluma, cuando la cuchilla de límite se convierte en la ranura de límite, la luz indicadora verde correspondiente está encendida, el motor se apagará y deja de correr.



Nota: Ajustando el sensor de límite Blade, puede ajustar el ángulo de carrera del brazo

Ajustando los métodos de la siguiente manera:

1. Si necesita un ángulo de subida inferior a 90 grados, suelte el Tornillos de fijación de la cuchilla de límite superior, girando la cuchilla para asegurarse de que el indicador verde se ilumine en la posición correspondiente y luego fije los tornillos.

2. Si la pluma no se puede levantar o se levanta muy difícilmente después de que el brazo caiga hasta la posición límite inferior, debe ajustar la hoja del límite inferior para que el indicador rojo se ilumine de antemano.

II. Codificación de control remoto

Dos tipos de control remoto, multifrecuencia para elegir. Si es necesario Agregar o cambiar el control remoto, los métodos de la siguiente manera:

1. Tipo de aprendizaje Método de aprendizaje 1: antes de conectar la alimentación a la barrera, siga presionando el botón "STOP", luego conéctese a la alimentación, después de aproximadamente 6 segundos, el indicador del receptor se iluminará desde

parpadea 4 veces y luego se apaga. Eso significa aprender bien. (Nota: durante el aprendizaje, no sueltes el botón, o necesitas volver a aprender).

Método de aprendizaje 2: Presione el botón "UP" y "STOP" del controlador remoto de buen aprendizaje al mismo tiempo durante 4 segundos, el indicador del receptor mantiene la luz significa ingresar al estado de aprendizaje; durante 3 segundos, presione el botón "STOP" del controlador remoto que no está aprendiendo durante 2 segundos (o presione 2 veces de manera continua), indicador del receptor parpadea 4 veces. Eso significa aprender bien. Si el mando a distancia no recibe ninguna señal efectiva, dejará de aprender el estado.

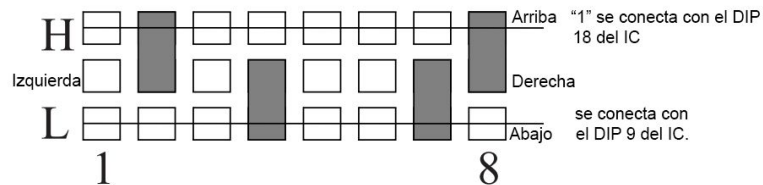
Borre el código: cuando esté encendido, use pinzas metálicas o alambre para cortocircuitar los 2 orificios de la almohadilla en la esquina inferior izquierda del molde del receptor, hasta que la luz indicadora del molde se apague y se encienda, entonces todo el código del control remoto es despejado

2. Tipo fijo:

El código del mando a distancia y del receptor debe ser el mismo.

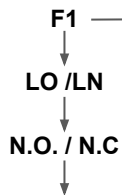
Método de codificación: abra el control remoto, saque la batería, Es la placa de dial, la dirección es de derecha a izquierda. La soldadura entre el puerto intermedio y el puerto superior es el estado "1". La soldadura entre puerto medio.

y el puerto inferior es el estado "0". Vacío es el estado "X". El código de abajo es 10XX0X1X (Advertencia: ¡saque la batería antes de codificar!).



III. Explicación de caracteres del display de la tarjeta

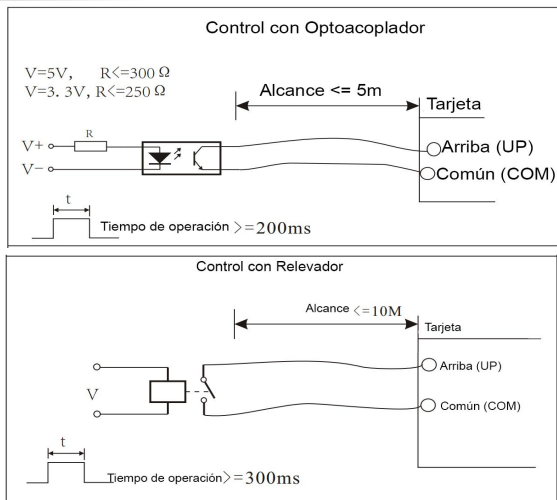
1. Enciéndala, explicación de caracteres del display



Número de versión del programa, en cuanto más grande sea el valor más alta será la versión

1.1 / 1.3 / 1.6 / 2.1 / 2.3 / 2.6

IV. Requerimientos de la tarjeta para control cableado



V. Protocolo de comunicación RS485

Formato emitido por PC, velocidad de transmisión: 9600 bps

Add	Command	Fixed Data 00H	Odd and Even verify (the first 3 bytes XOR)
1 Byte	1 Byte	1 Byte	1Byte

Command Table

Address	Meaning	PC Command	Equipment Response	Example
Byte 0: address		01H-63H: Device address 00H: Broadcast address, all connected devices respond	No response from the barrier/ broadcast	
Byte 1: PC command / barrier response	checking the barrier status	00H (No broadcast)	00H: Unknown 09H: Up limit 0CH: Down limit	PC: 03-00-00-03(query NO.3 barrier) Barrier: 03-00-00-03 (unknown) Or barrier: 03-09-00-0A (Up) Or barrier: 03-0C-00-0F (Down) Or barrier: no response (mistake or no this barrier)
	Stop	01H	01H: Stop command received	PC: 05-01-00-04 (query NO.5 barrier) Barrier: 05-01-00-04 (received) Or barrier: no response (mistake or no this barrier)
	Up	03H	03H: Up command received	PC: 05-03-00-06 (query NO.5 barrier) Barrier: 05-03-00-06 (received)
				Or barrier: no response (mistake or no this barrier) PC: 00-03-00-03 (broadcast) Barrier: no response (broadcast is not allowed to response)
	Down	05H	05H: Down command received	PC: 09-05-00-0C (query NO.9 barrier) Barrier: 09-05-00-0C (received) Or barrier: no response (mistake or no this barrier) PC: 00-05-00-05 (broadcast) Barrier: no response (broadcast is not allowed to response)
	Return remote Stop signal		02H: Remote stop command received	Set address to be 01H, return 01-02-00-03
	Return remote Up signal		02H: Remote up command received	Set address to be 01H, return 01-04-00-05
	Return remote Down signal		02H: Remote down command received	Set address to be 01H, return 01-06-00-07