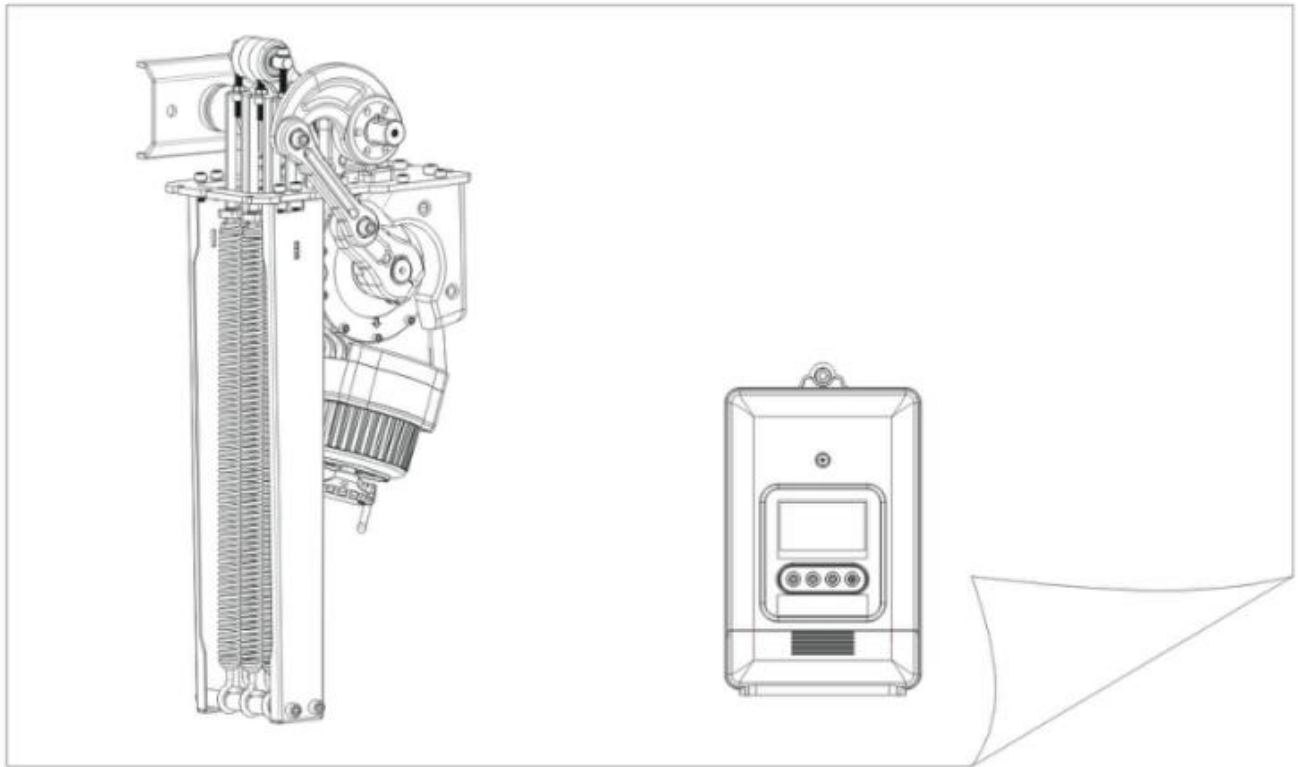


CC Variable- Barrera de uso continuo

CB01VF-I(CC24V)

Manual








V1.0.2

Prologo

Símbolos de estipulación

El significado de los siguientes símbolos que pueden aparecer en este manual.

Símbolos	Significados
 Danger	Indica que existe un alto nivel de peligro potencial.,si no se evita, puede causar víctimas o lesiones graves.
 Warning	Indica que existe un nivel medio o bajo de peligro potencial. Si no se evita, puede causar lesiones leves o moderadas al personal.
 Attention	Indica riesgos potenciales. Si ignora la información, puede causar daños al equipo, pérdida de datos, degradación del rendimiento del equipo o resultados impredecibles.
 Tips	Indica que puede ayudarle a resolver un problema o ahorrarle tiempo.
 EXPLANATION	Indica que es la información adicional del texto principal, que enfatiza y complementa el texto principal.

RevisiónRegistros

Versión No.	Contenido de revisión	Fecha de lanzamiento
V1.0.0	Primer lanzamiento	2021.07
V1.0.1	Añadiendo “4.7 Autocalibración en posición límite” Agregar “3.5.2 Instrucción de ajuste rápido”	2021.09
V1.0.2	Añadiendo “Protocolo de comunicación RS485”	2022.08

Instrucciones de seguridad

Los siguientes son los métodos correctos de uso del producto, para evitar peligros, prevenir daños a la propiedad, etc., lea este manual detenidamente antes de usar el equipo y sígalo estrictamente durante el uso. Guarde el manual correctamente después de leerlo.

Requisitos del entorno operativo

Transporte, utilice y almacene el dispositivo dentro del rango de humedad y temperatura permitido.

ComplacidoNo deje que ningún líquido entre en el dispositivo.

Por favorInstale el dispositivo en un lugar bien ventilado y no bloquee las rejillas de ventilación del dispositivo.

ComplacidoNo presione con fuerza, vibre violentamente ni empape el equipo.

Utilice el embalaje de fábrica o materiales de la misma calidad al enviar el equipo.

Se recomienda poner a tierra a través deel orificio de conexión a tierra en el dispositivo para mejorar la confiabilidad.

Requisitos de operación y mantenimiento



No desmonte el dispositivo de forma privada.

Por favor usa los accesorios archivos adjuntos deel fabricante para instalación y mantenimiento por personal de servicio profesional.

No proporcione dos o más métodos de suministro de energía al dispositivo al mismo tiempo, de lo contrario el

dispositivo podría dañarse.

No se permite alargar ni cortar la pluma autónom, y tampoco se permite agregar peso a la pluma de forma privada.

Contenido

Prologo.....	I
Instrucciones de seguridad.....	I
1.Descripción general.....	1
1.1.Funciones y características.....	1
1.2.Datos técnicos.....	1
2.Estructura del producto.....	1
2.1.Estructura del mecanismo.....	1
2.2. Definición de dirección de instalación.....	2
3.Instalación y ajuste de partes mecánicas.....	3
3.1.Instalación de gabinete.....	3
3.2.Instalación de pluma.....	3
3.3.Instalación y ajuste de resortes.....	5
3.4. Cambio de dirección de instalación del mecanismo.....	6
4. Explicaciones e instrucciones del controlador.....	7
4.1.Explicaciones de la interfaz del controlador.....	8
4.2.Instrucción de ajuste rápido.....	9
4.3. Configuración de parámetros del controlador.....	10
4.4.Lista de comandos del menu básico.....	10
4.5.Lista de comandos del menu avanzado.....	15
5.Fallas communes y soluciones.....	18
6. Artículos de garnatia y servicio.....	19
7. Mantenimiento.....	19
8. Lista de equipaje.....	20
9. Tabla de selección de resortes.....	20
Apéndice	
Protocolo de comunicación	
I. RS485.....	21

1. Descripción general

1.1. Funciones y características

1.1.1. Motor de control de frecuencia variable de CC, equipado con Mecanismo de transmisión de biela, resorte de equilibrio, operación estable y confiable, vida útil del motor hasta **6 Millones de veces**, vida útil del resorte **500.000 veces**.

1.1.2. Con la función de inversión automática en obstáculos, el brazo retrocederá automáticamente cuando encuentre un obstáculo durante el proceso de cierre.

1.1.3. Admite radar externo, bobina, función anti-aplastamiento por infrarrojos, salida de alimentación de 12 V CC incorporada, se puede utilizar para fuente de alimentación de radar externo.

1.1.4. Admite comunicación RS485 o conexión fuera de línea RS485.

1.1.5. Módulo Bluetooth opcional, cómoda depuración de barreras mediante pequeños programas.

1.1.6. Pantalla LCD grande, Inglés Menú visual, fácil selección de funciones y depuración.

1.1.7. La instalación izquierda y la instalación derecha se pueden cambiar.

1.2. Datos técnicos

1.2.1. Temperatura de trabajo (motor): $-30\text{ }^{\circ}\text{C} \sim +70\text{ }^{\circ}\text{C}$

1.2.2. Tensión de entrada de la fuente de alimentación: AC $110 \pm 10\%$, o CA $220\text{ V} \pm 10\%$

1.2.3. Voltaje de entrada del controlador: CC $24\text{V} \pm 10\%$, 10 A

1.2.4. Potencia máxima de motor: 240W MÁXIMO

1.2.5. Relativo Humedad: $30\% \sim 80\%$, Sin condensación

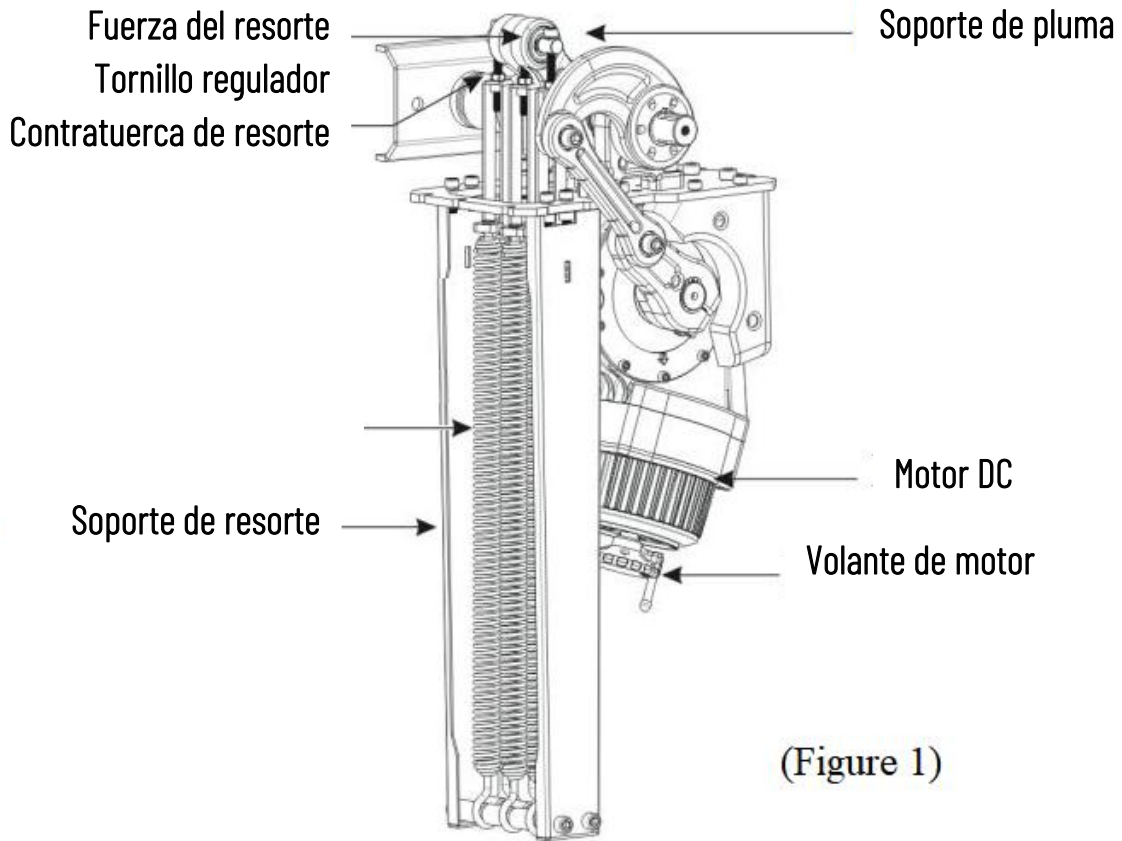
1.2.6. Distancia del control remoto: $l \geq 30\text{M}$

1.2.7. Velocidad de carrera: 2 ~ 6 segundos ajustable

1.2.8. MTBF: 6.000.000 veces

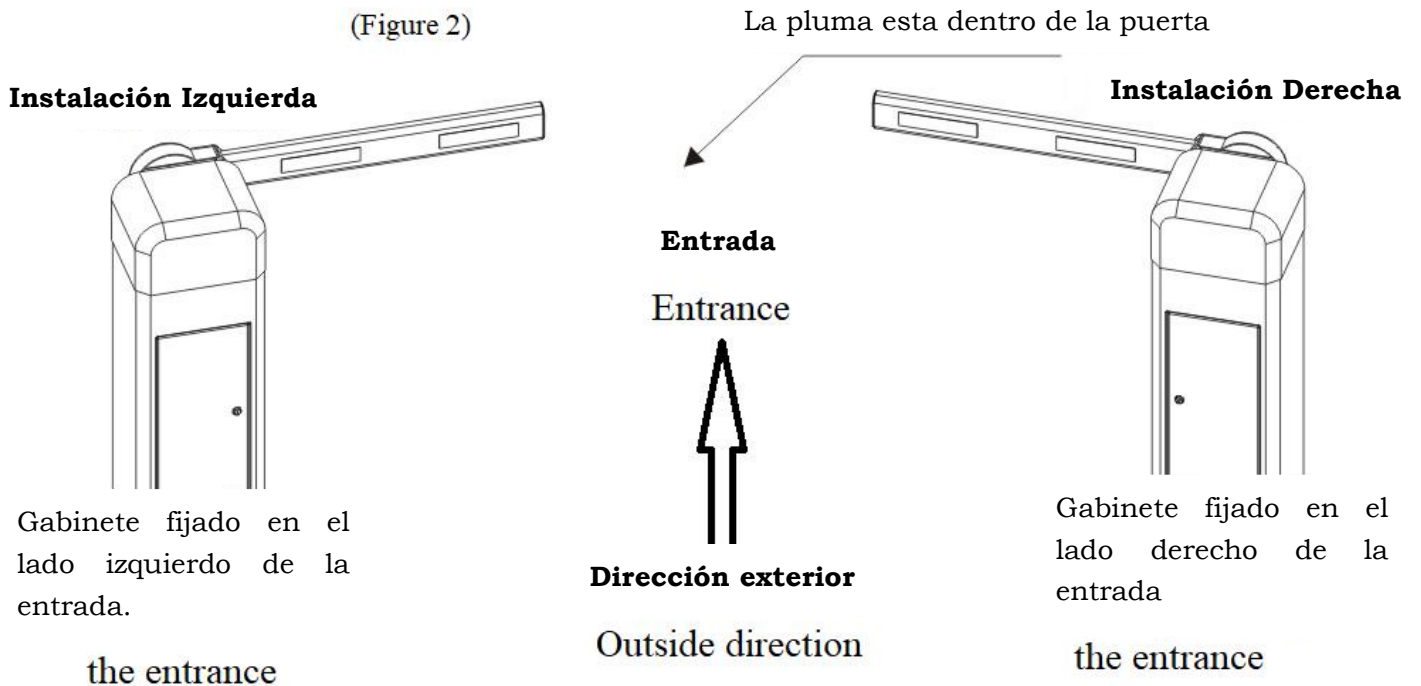
2. Estructura del Producto

2.1. Estructura del mecanismo



2.2. Definición de dirección de instalación

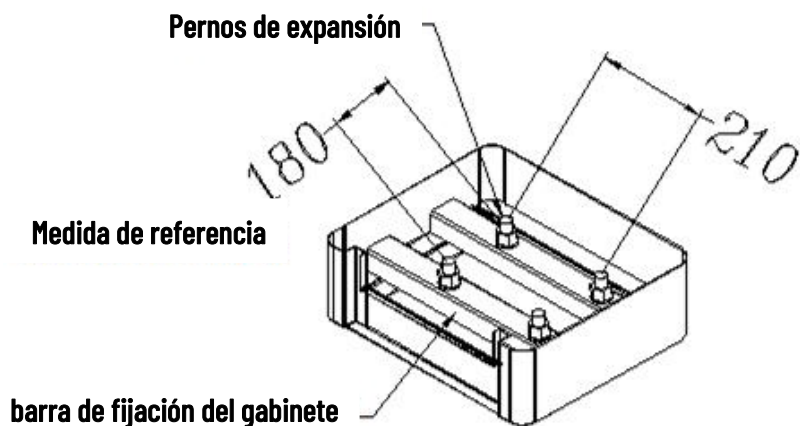
Al realizar el pedido, confirme "instalado a la izquierda" o "instalado a la derecha". Figuras como a continuación:



3. Instalación y ajuste de partes mecánicas

3.1. Instalación de gabinete

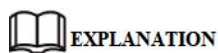
De acuerdo con las condiciones específicas del sitio, seleccione la barrera de la especificación adecuada y use los pernos de expansión para fijar el gabinete en el suelo con el tamaño que se muestra en la siguiente figura. En el lugar donde el gabinete está instalado, la base de la barrera debe hacerse de acuerdo con las condiciones del sitio, y para no concreto suelo, se necesita una base moldeada en el lugar.



(Figure 3)

(según el tamaño suplementario)

3.2. Instalación de pluma



Imágenes de instalación solo como referencia, el producto prevalece en especie.

3.2.1 Instalación del brazo recto (consulte la "Figura4")

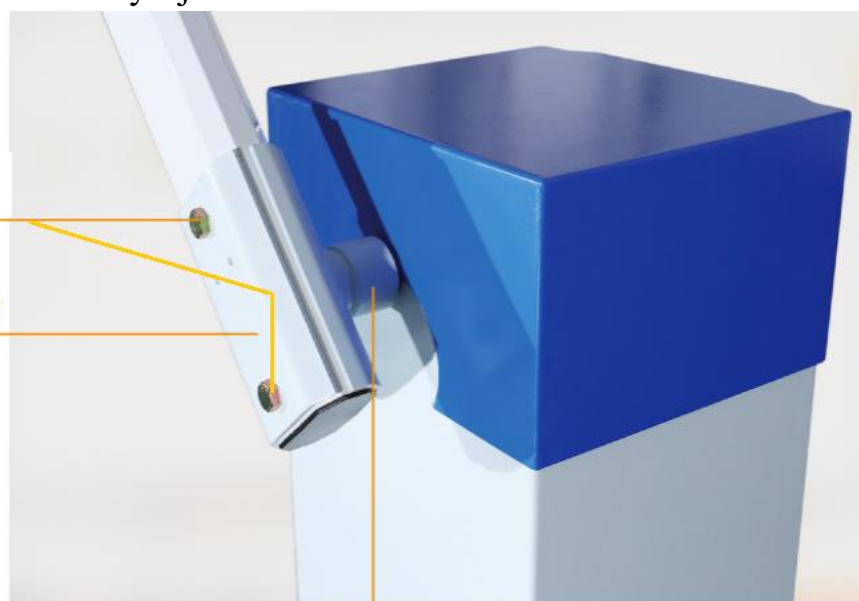
Paso 1. Fije la placa de fijación del brazo en el brazo con 2 tornillos hexagonales M12*70 mm.

Paso 2. Sostenga la placa de fijación con la mano, luego levante el brazo verticalmente e instálelo en el soporte del brazo. Y luego instale la arandela plana, la arandela elástica y la tuerca M12 en el tornillo por turno y fije el tornillo con una llave.

(Figure 4)

Tornillo hexagonal
(M12x70)

Placa de fijación
del brazo



Soporte de pluma

3.2.2 Instalación de brazo articulado (consulte la "Figura 5")

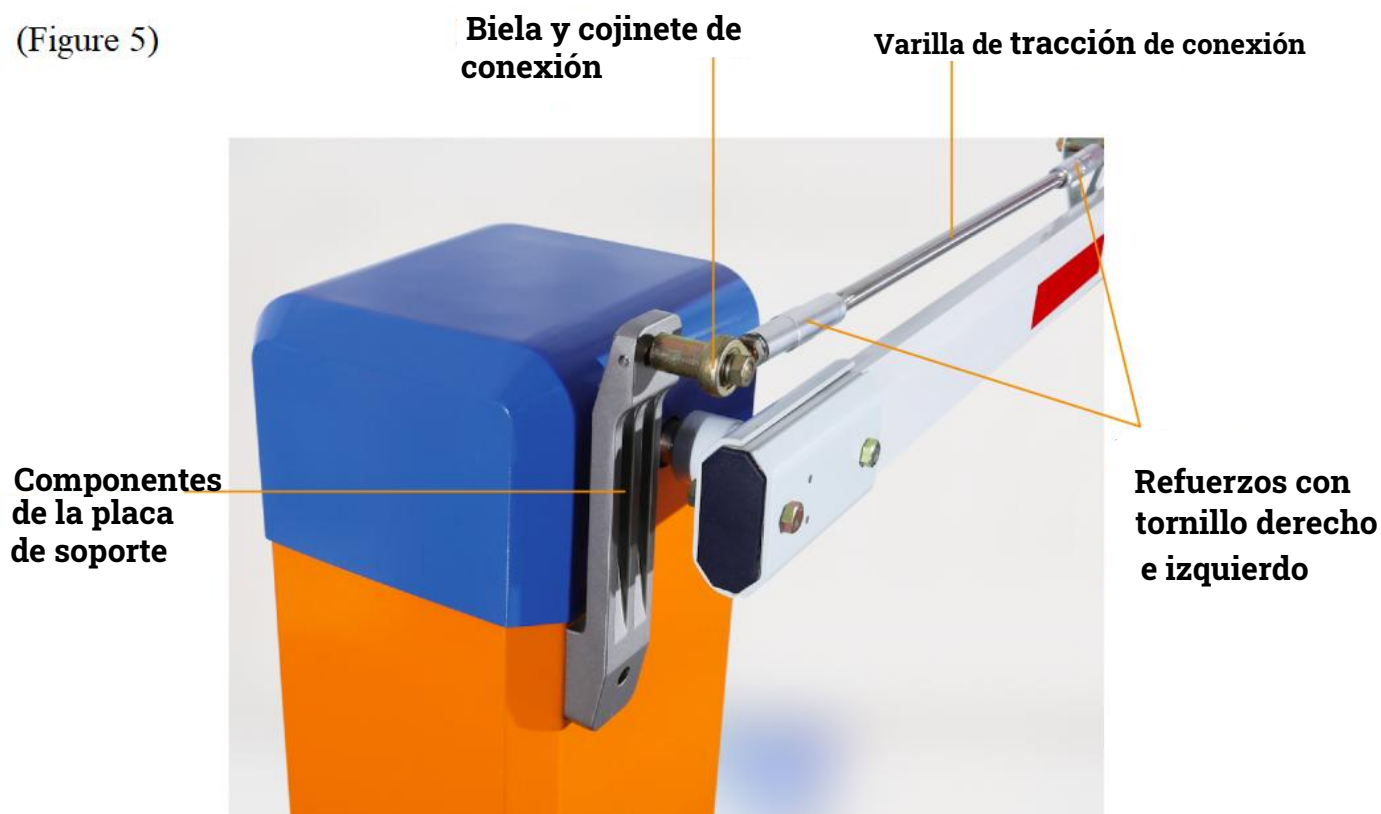
Paso 1. Fije la placa de fijación del brazo en el brazo con 2 tornillos hexagonales M12*70 mm.

Paso 2. Sostenga la placa de fijación con la mano, luego levante el brazo verticalmente e instálelo en el soporte del brazo. Y luego instale la arandela plana, la arandela elástica y la tuerca M12 en el tornillo, y fije el tornillo con una llave.

Paso 3. Fije la varilla y el cojinete de conexión en los componentes de la placa de soporte con un tornillo.

Etapa 4. Afloje los refuerzos con los tornillos derecho e izquierdo, gire la varilla de tracción de acero inoxidable y luego ajuste la horizontal y vertical de la pluma; después del ajuste, bloquee los refuerzos con los tornillos derecho e izquierdo.

(Figure 5)



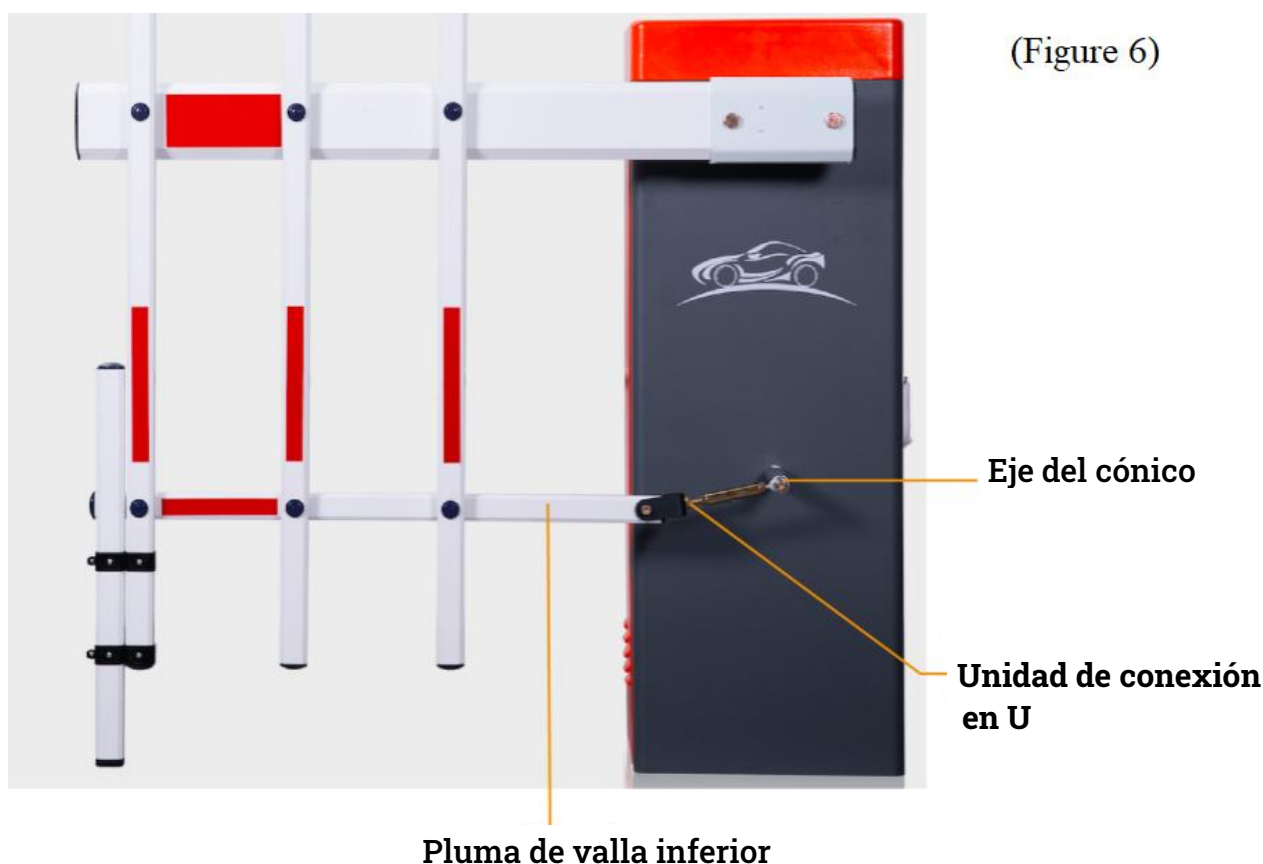
3.2.3 Instalación del brazo de cerca(consulte la "Figura 6")

Paso 1. Fije la placa de fijación del brazo en el brazo con 2 tornillos hexagonales M12*70 mm.

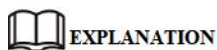
Paso 2. Sostenga la placa de fijación con la mano, luego levante el brazo verticalmente e instálelo en el soporte del brazo. Y luego instale la arandela plana, la arandela elástica y la tuerca M12 en el tornillo, y fije el tornillo con una llave.

Paso 3. Fije la unidad de conexión en U al eje del cono en la barrera con un tornillo.

Etapa 4. Fije la guía inferior a la unidad de conexión en U, luego suelte los 2 tornillos de la unidad y ajústelos para que la guía quede perpendicular al suelo.



3.3 Instalación y ajuste del resorte



La barrera está bien ajustada antes de la entrega. No cambie el tipo ni la longitud de la pluma a voluntad. La longitud de los resortes prevalece en especie, el diseño está sujeto a cambios sin previo aviso. El resorte requiere mantenimiento y reemplazo regulares debido a su característica de desgaste.

Paso 1. Instalación, desmontaje y sustitución de muelles.

Mantenga el brazo en posición vertical, afloje las tuercas de fijación del resorte, desatornille los tornillos de ajuste del resorte M8x140 mm con una llave hexagonal y luego retire el resorte.

Los pasos para la instalación y desmontarla primavera es todo lo contrario.

Paso 2. Ajuste de la fuerza del resorte

Cuando esté apagado, gire el volante del motor para hacer que el brazo se mueva hacia la dirección de cierre, cuando el brazo se acerque a la posición horizontal, si el volante no se puede girar suavemente, lo que significa que la fuerza del resorte es pequeña, los usuarios necesitan de apretar el resorte; y luego gire el volante del motor para hacer que el brazo se mueva hacia la dirección de apertura, cuando el brazo se acerque a la posición vertical, si el volante no se puede girar suavemente, lo que significa que la fuerza del resorte es grande, los usuarios deben soltar el resorte. Repita las siguientes operaciones y ajustes hasta que el volante

pueda girarse suavemente, lo que significa que la fuerza del resorte está en equilibrio.

EXPLANATION

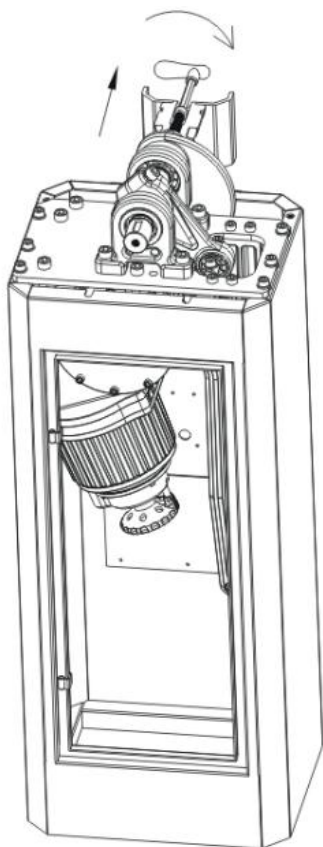
También funciona juzgar la fuerza del resorte observando la situación de funcionamiento del brazo. Si la pluma tiembla al abrirse, la fuerza del resorte es demasiado fuerte. Si la pluma tiembla al cerrarse, la fuerza del resorte está también bajo.

3.4. Cambio de dirección de instalación del mecanismo

Este mecanismo de barrera puede instalarse tanto a la izquierda como a la derecha. Los usuarios pueden cambiar la dirección de instalación según la situación real. Tomaremos como ejemplo el mecanismo de barrera instalado a la izquierda, y los pasos de operación para cambiar al mecanismo de barrera instalado a la derecha son los siguientes:

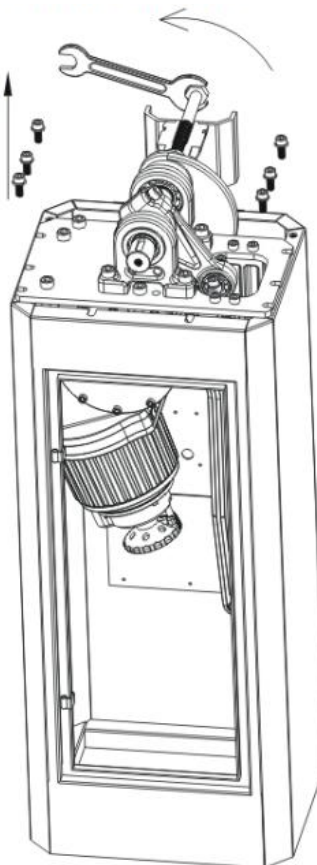
Retire el tornillo de 10 mm girando la llave Allen de 8 mm en sentido antihorario.

Saque el soporte del brazo girando la llave en el sentido de las agujas del reloj con un



(Paso 1)

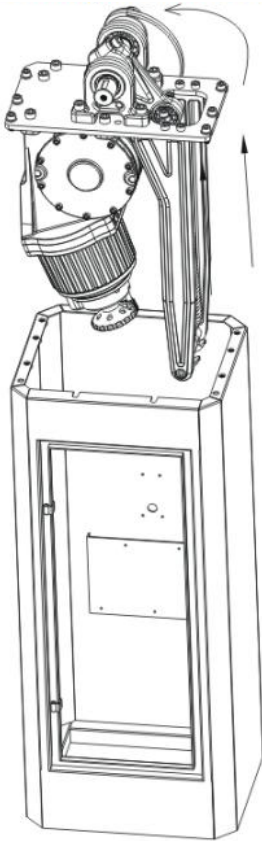
Desmontar 6 juegos de tornillos de 8MM



(Paso 2)

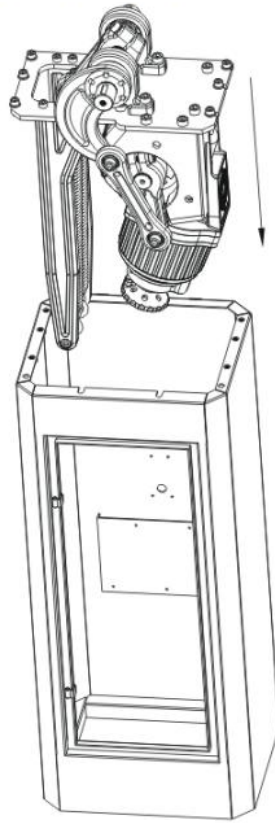
(Figure 7)

**Gire el mecanismo 180
grados verticalmente**



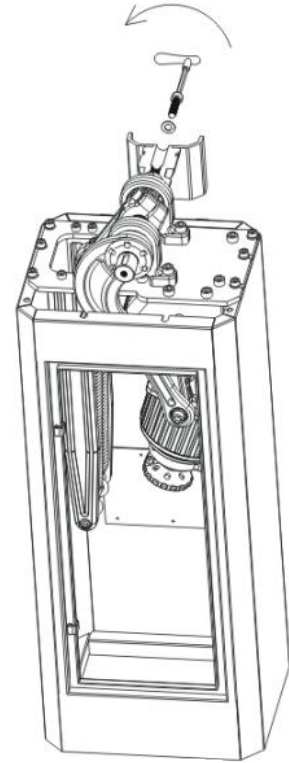
(Paso 3)

**Pon el mecanismo
en el gabinete.**



(Paso 4)

**Monte el soporte del brazo
hacia atrás y fije el tornillo
de 10 mm girando la llave
Allen de 8 mm en el sentido**



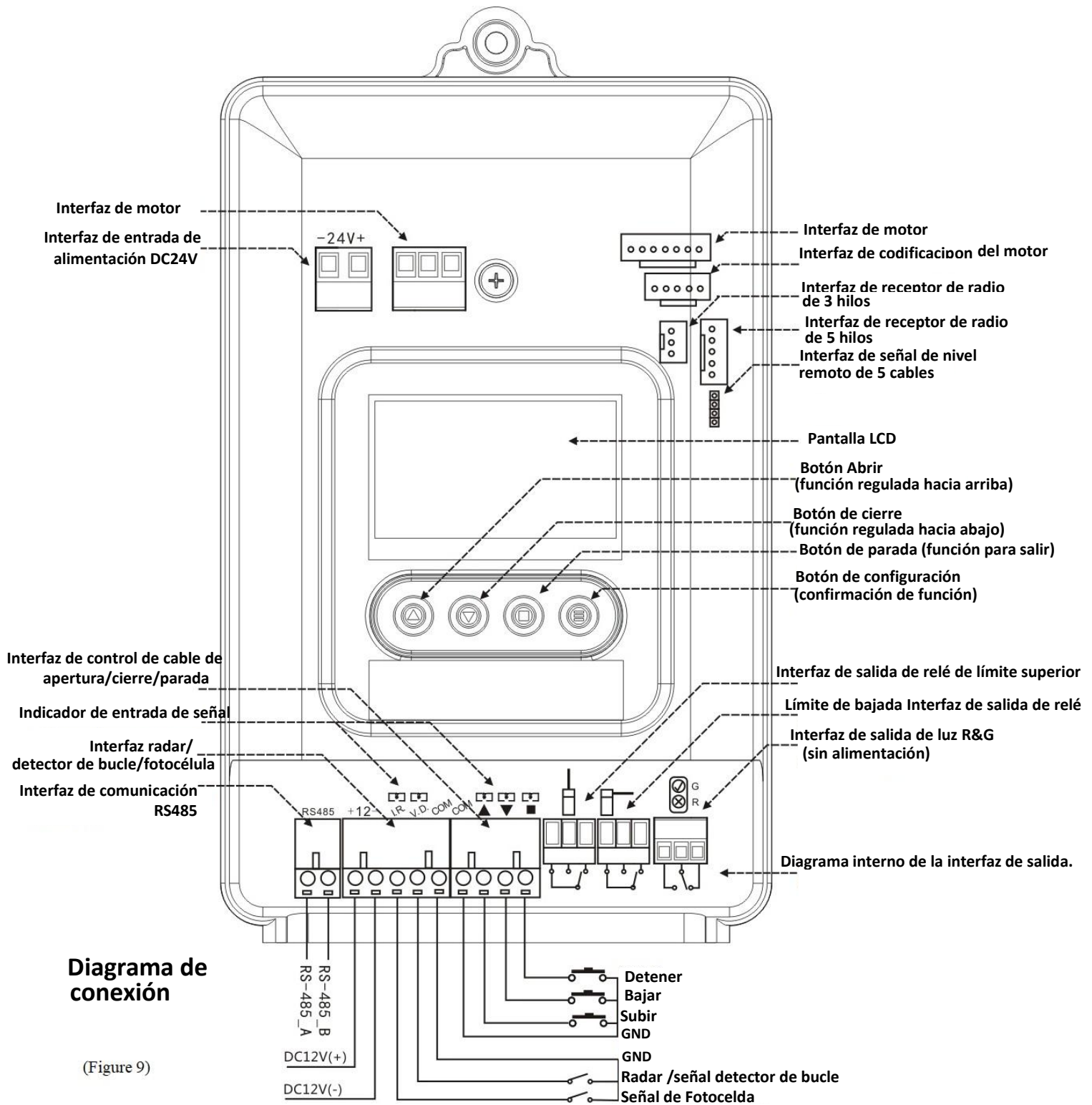
(Paso 5)

(Figure 8)

4. Explicaciones e instrucciones del controlador

EXPLANATION

Todas las conexiones eléctricas se realizan antes de la entrega. La necesidad es conectar la conexión de alimentación y de tierra.



4.1. Explicaciones de la interfaz del controlador

Artículo	Explicación
Interfaz de control de cables	<p>Esta interfaz está disponible para el sistema de estacionamiento, también disponible para un controlador externo para controlar la barrera.</p> <p>ARRIBA: Cortocircuito “ARRIBA” y “GND”</p> <p>Abajo: Cortocircuito “Abajo” y “GND”</p> <p>Detener: Cortocircuito “Parar” y “GND”</p>

Artículo	Explicación
Interfaz anti-aplastamiento	Fotocélula infrarroja: la pluma se levantará cuando se produzca un cortocircuito en la “interfaz de fotocélula infrarroja” y “GND” durante el descenso de la pluma. Detector de bucle: la pluma se levantará cuando se produzca un cortocircuito en la “interfaz del detector de bucle” y “GND” durante el descenso de la pluma; En la posición límite superior, la pluma caerá automáticamente después de que estas dos interfaces se desconecten.
RS485CcomunicaciónInterfaz	Se utiliza para controlar la barrera o verificar el estado de la barrera mediante computadora o sistema; También se utiliza para controlar en línea las puertas de barrera emparejadas de forma sincrónica.
Interfaz de salida de relé de límite	Se utiliza para que el sistema verifique el estado de la barrera mediante los tiempos de apertura y cierre; Los usuarios también pueden cambiar a otros modos de salida a través de la opción 4 del menú avanzado.
12 V CC. Salida de potencia	Proporciona salida de corriente de 1 A, disponible para radar o tiras de luz pequeñas.
Interfaz para Luces R&G	Disponible para conectarse con luces R&G, para indicar el estado de funcionamiento de la barrera.
Botón de funciones	Los 4 botones tienen dos estados de trabajo: estado de trabajo normal y estado de configuración del menú, la función del estado de trabajo normal es que “▲” es la función de apertura, “▼” es la función de cierre, “■” es la función de parada, “≡” es la función de configuración que no es válida cuando se presiona brevemente en condiciones de funcionamiento normales; Mantenga presionado “≡” para 2 segundos para ingresar al estado de configuración del menú. En el estado de configuración del menú, “▲” y “▼” se utilizan para ajustar elementos o parámetros del menú, “■” es cancelar el valor establecido o salir del estado de configuración del menú, “≡” Se utiliza para ingresar al siguiente menú o guardar el valor establecido.
Pantalla LCD	Se utiliza para mostrar la información de la barrera, como el estado de funcionamiento, los parámetros y los elementos del menú

4.2. Instrucción de ajuste rápido

Esta barrera se ajustó bien de acuerdo con los requisitos del pedido antes de la entrega. Si hay algún cambio en la longitud de la pluma, el resorte o el tablero de control, la barrera se puede ajustar rápidamente de acuerdo con los siguientes pasos en el entorno operativo sin techos.

Paso	Nombre	Operación	Observaciones
------	--------	-----------	---------------

1	Elija "CB01VF-I" del menú "3. Parámetro de operación rápida"	Mantenga presionado el botón "≡" durante 3 segundos para ingresar al estado de configuración, luego ingrese el botón "3. Rápido Parámetro de operación" para elegir "CB01VF-I"	Elección de velocidad: 6M/5S significa que la pluma de 6 m se abre o se cierra en 5 segundos.
2	Abra y cierre muchas veces para comprobar si la pluma funciona de manera estable	Presione el botón en el control remoto para abrir y cerrar la barrera.	Si la pluma es demasiado larga, es normal que se sacuda la primera vez para aprender la posición límite horizontal y vertical.
3	La pluma vibra al movimiento	Bueno, ajustamos los parámetros de 4.4.1 y 4.4.2 en el menú normal.	Consulte "5. Mal funcionamiento común y soluciones" en la página 18
4	Ajustar la posición límite horizontal	Después de ingresar al menú, ingrese al menú normal "4.4.4. Configuración de posición" para ajustarlo al valor "4.5 Ajuste fino horizontal"	Consulte la página 13

4.3. Configuración de parámetros del controlador

Mantenga presionado el botón "≡" durante 2 segundos para ingresar al estado de configuración del menú normal. Seleccione los elementos del menú presionando brevemente o prolongadamente los botones "▲" y "▼", presione brevemente una vez para aumentar o disminuir en uno, presione prolongadamente para aumentar o disminuir continuamente. Cuando el diámetro requerido se muestre en la pantalla LCD, presione el botón "≡" nuevamente para ingresar a la configuración del elemento especificado y presione "■" para regresar al nivel anterior o salir de la configuración. Cuando se complete la configuración del parámetro especificado, debe presionar el botón "≡" para confirmar que surta efecto. Los parámetros establecidos actualmente no son válidos si se presiona el botón "■".

4.4. Lista de comandos del menú básico

4.4.1. Parámetros de operación de apertura

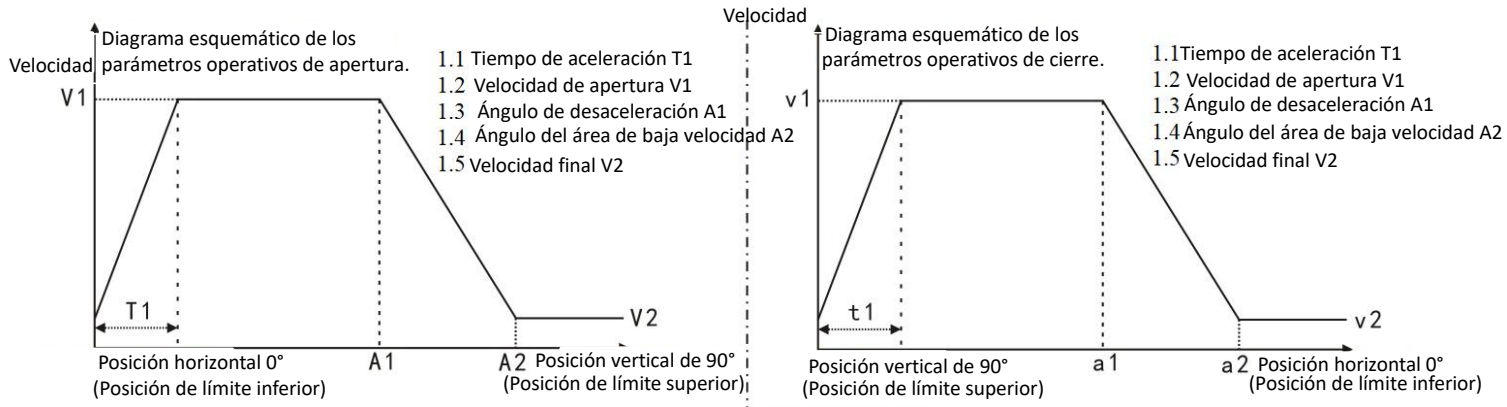
Submenú	Valores predeterminados	Rango	Observaciones
1.1 Tiempo de aceleración	8	1-20	Cuanto menor sea el valor, más rápida será la velocidad.

1.2 Velocidad de apertura	40	15-100	Cuanto mayor sea el valor, más rápida será la velocidad de apertura.
1.3 Ángulo de desaceleración	60	10-80	El ángulo en el que comienza la desaceleración en el proceso de apertura; Si la pluma tiembla después de abrirla en su lugar, los usuarios pueden reducir este valor.
1.4 Ángulo del area de baja velocidad	90	45-90	El ángulo con el que la pluma entra en un área de baja velocidad en el proceso de apertura; Si la pluma tiembla después de abrirla en su lugar, los usuarios pueden reducir este valor.
1.5 Velocidad final	8	1-50	La velocidad mínima a la que se abre la barrera en el lugar; Si la pluma tiembla después de abrirla en su lugar, los usuarios pueden reducir este valor.
1.6 Velocidad de aprendizaje	25	10-50	La velocidad a la que la barrera comienza a aprender la posición límite superior después de encender la energía por primera vez.

4.4.2. Parámetros de operación de cierre

Submenú	Valores predeterminados	Rango	Observaciones
2.1 Tiempo de aceleración	8	1-20	Cuanto menor sea el valor, más rápida será la velocidad.
2.2 Velocidad de cierre	40	15-100	Cuanto mayor sea el valor, más rápida será la velocidad de apertura.
2.3 Ángulo de desaceleración	40	10-80	El ángulo en el que comienza la desaceleración en el proceso de cierre; Si la pluma tiembla después de cerrarla, los usuarios pueden aumentar este valor.
2.4 Ángulo del área de baja velocidad	0	0-45	El ángulo con el que la pluma entra en un área de baja velocidad en el proceso de cierre; Si la pluma tiembla después de cerrarla, los usuarios pueden reducir este valor.
2.5 Velocidad final	4	1-50	La velocidad mínima a la que se cierra la barrera en su lugar; Si la pluma tiembla después de cerrarla, los usuarios pueden reducir este valor.

2.6 Velocidad de aprendizaje	25	10-50	La velocidad a la que la barrera comienza a aprender la posición del límite descendente después de que se enciende la energía por primera vez.
------------------------------	----	-------	--



1.3 El ángulo de desaceleración

Se utiliza para establecer el ángulo en el que comienza la desaceleración en el proceso de apertura. El ángulo es de 0 grados cuando el brazo se abre hasta la posición límite superior y de 90 grados cuando el brazo se cierra hasta la posición límite inferior. Este parámetro indica que la desaceleración comienza cuando la barrera se abre a este ángulo. Si la pluma tiembla después de abrirla en su lugar, los usuarios pueden reducir este valor. (El Capítulo 2.3 tiene una operación similar)

1.4 El ángulo del área de baja velocidad

Se utiliza para establecer un área de baja velocidad en el proceso de apertura. Cuando el ángulo de apertura alcanza el ángulo establecido, la puerta de barrera funcionará a la velocidad final establecida en el capítulo 1.5 hasta que se abra hasta la posición límite superior. Si el valor es 90, la función no es válida. Si la pluma tiembla después de abrirse hasta la posición límite superior, los usuarios pueden reducir este valor de forma adecuada. (El Capítulo 2.4 tiene una operación similar)

1.5 La velocidad final

Esta es la velocidad mínima a la que la barrera se abre hasta la posición límite superior. La barrera funcionará a esta velocidad hasta que se abra hasta la posición límite superior. Si el parámetro se establece demasiado grande, el brazo se sacudirá cuando se abra hasta la posición límite superior. (El Capítulo 2.5 tiene una operación similar)

4.4.3. Parámetro de operación rápida

Submenú	Tipo de modelo	Observaciones
Configuración automática del parámetro operativo de apertura y cierre según diferentes modelos.	CB01VF-I	Configure rápidamente los parámetros según diferentes modelos.

Aviso: Este dispositivo puede configurar rápidamente los parámetros operativos de apertura y cierre según los tipos de modelos, lo que acorta el tiempo de depuración. Si el efecto aún no es bueno después de la configuración, puede ajustar los parámetros correspondientes adecuadamente.

4.4.4. Configuración de posición

Submenú	Rango	Observaciones
4.1 Modo de aprendizaje de posición	Buscar límite ascendente y descendente/Buscar sólo límite ascendente/Buscar sólo límite descendente	Modo de aprendizaje después de encender la alimentación por primera vez. Para brazos rectos de más de 5 metros de largo o brazos de cerca, se recomienda seleccionar el modo "Buscar límite solamente"; Cuando la puerta de barrera esté instalada debajo de un alero, seleccione el modo "Buscar límite descendente únicamente".
4.2 Aprendizaje manual límite arriba y abajo	Ninguno; opere de acuerdo con las indicaciones en la pantalla.	En modo manual, aprenda el límite arriba y abajo.
4.3 Aprendizaje manual del límite superior.	Ninguno; opere de acuerdo con las indicaciones en la pantalla.	En modo manual, aprenda solo el límite superior.
4.4 Aprendizaje manual del límite descendente	Ninguno; opere de acuerdo con las indicaciones en la pantalla.	En modo manual, aprenda únicamente el límite descendente.
4.5 Ajuste fino horizontal	1-3000	Ajuste fino horizontal de la pluma
4.6 Ajuste fino vertical	1-3000	Ajuste fino vertical de la pluma
4,7 Autocalibración en posición límite	Cerrar / abrir	Cuando el brazo no esté totalmente vertical u horizontal debido a un funcionamiento múltiple, abra esta función para realizar la calibración automática. Observación: esta función solo funciona cuando "Buscar límite arriba y abajo/Buscar límite arriba solamente/Buscar límite abajo solamente" está configurado en el modo de aprendizaje de posición.aprendizaje de posición

Ajuste fino horizontal de la pluma		Ajuste fino vertical de la pluma	
Buscar límite arriba y abajo o Encontrar límite arriba solamente	Encontrar solo límite inferior	Buscar límite arriba y abajo o Encontrar límite arriba solamente	Encontrar solo límite inferior

Submenú	Observaciones
5.1 Cómo hacer coincidir el código	Presione el botón de configuración para ingresar al estado de aprendizaje del control remoto y presione cualquier botón del control remoto para aprender. Los usuarios pueden aprender hasta 60 controladores remotos
5.2 Cómo borrar el código	Presione el botón Configuración para invertir el color del símbolo +- en la pantalla y presione ▲ y ▼ al mismo tiempo para borrar el código de todos los controles remotos.

4.4.6. Configuración RS485

Submenú	Valores predeterminados	Rango	Observaciones
6.1 Dirección	1	0-255	Cuando RS485 está en línea, el host se configura en 0 y el esclavo en 1. Cuando está conectado a la computadora host, se puede configurar 1-255.
6.2 Velocidad de baudios	19200	9600/19200	La velocidad de 19200 baudios es un protocolo de comunicación multifuncional; 9600 es compatible con el protocolo de la antigua placa de control DZ5.

Aviso: comuníquese con el fabricante para conocer el protocolo de comunicación detallado.

4.4.7. Función de cierre automático

Valores predeterminados	Rango	Observaciones
APAGADO	0-255, 0 está APAGADO	tiempo de cierre automático cuando no pasa ningún vehículo. Unidad: segundos.

Aviso: Cuando no hay instalado ningún detector de bucle o radar, esta función se puede utilizar para el cierre automático. También se puede utilizar con la función de conteo para evitar que la barrera no se cierre debido a un conteo excesivo.

4.4.8. Función de contador

Valores predeterminados	Rango	Observaciones
APAGADO	APAGADO EN	Almacene los tiempos de la señal de apertura, y la barrera se cerrará automáticamente cuando el número de vehículos que salen sea el mismo que el número de la señal de apertura.

4.4.9. Sensibilidad de la inversión automática en obstáculos.

Valores predeterminados	Rango	Observaciones
100	50-400	Tiempo de respuesta de inversión automática: cuanto mayor es, menor es la sensibilidad; cuanto más pequeño es, mayor es la sensibilidad. Unidad: milisegundo.

4.4.10. Restaurar valores de fabrica: presione el botón de configuración para invertir el color del símbolo +- en la pantalla, y presione ▲ y ▼ al mismo tiempo para restaurar los valores predeterminados de todos los parámetros.

4.5."Lista de comandos del menú avanzado

Metodo de acceso al **“menú avanzado”**: mantenga presionado simultáneamente los botones "≡" y "■" durante 2 segundos para ingresar al estado de configuración del menú.



Advertencia

El menú avanzado es para técnicos profesionales, ¡los usuarios generales deben usarlo con precaución!

4.5.1. Auto-agingtest

Submenú	Valores predeterminados	Rango	Observaciones
1.1 Intervalo de tiempo	APAGADO	0-5, 0 está APAGADO	Intervalo de tiempo para la prueba de envejecimiento automático; unidad: segunda.
1.2 Ángulo de elevación de la pluma	0	0-90	Ángulo de subida del brazo después de cambiar de apagado a encendido. Si el valor es impar, seguirá cambiando de apagado a encendido todo el tiempo, si el valor es par, pasará de apagado a encendido una vez y luego se apagará completamente nuevamente, y se repetirá continuamente.

4.5.2. Apertura automática cuando se apaga

Submenú	Predeterminados	Rango	Observaciones
2.1 Tiempo de actuación de baja tensión	APAGADO	0-5000, 0 está APAGADO	El momento en que el voltaje sea inferior al umbral establecido y continúe excediendo el umbral, se encenderá automáticamente. Unidad: milisegundo.
1.2 Umbral de baja	21	15-23	La tensión de funcionamiento es inferior al umbral; unidad: v.

tensión			
---------	--	--	--

Aviso: Esta función debe estar equipada con un módulo de energía de respaldo.

4.5.3. Configuración de motor

Submenú	Valores predeterminados	Rango	Observaciones
3.1 Valor de potencia al cerrar	0%	0-12%	Cuando la fuerza del resorte no es suficiente y el brazo puede hundirse cuando la barrera se cierra en la posición límite hacia abajo, los usuarios pueden aumentar este valor adecuadamente para obtener algo de fuerza.
3.2 Tipo de Motor	129 Rotación hacia adelante	129 Adelante/Reversa -B03 adelante/atrás	Se utiliza para hacer coincidir el tipo de motor. Este modelo debe configurarse como 129 rotación adelante, de lo contrario la operación será anormal.

4.5.4. Modo de salida de relé

El tablero de control tiene dos relés de salida límite. Los usuarios pueden configurar diferentes modos de salida para cumplir con los diferentes requisitos de la aplicación.

Salida límite: cuando la barrera se abre hasta la posición límite superior, el relé abierto se cerrará; cuando la barrera se cierra hasta la posición de límite inferior, se cerrará la repetición del límite inferior; Durante la apertura, el cierre o la parada de la barrera, estos dos relés se desconectan. Esta función se puede utilizar con el sistema para monitorear el estado de la barrera.

Alarma por movimiento del brazo: en este modo, la "entrada de señal infrarroja" y la interfaz "GND" se utilizan como interfaz de señal de instalación del brazo. Si están en cortocircuito, significa que la pluma funciona con normalidad; si está desconectado, significa que el brazo se aleja. Cuando el brazo se aleja, la puerta de la barrera se abrirá automáticamente hasta la posición de límite superior y luego la repetición del límite superior permanecerá en estado de cierre. Cuando el brazo esté instalado correctamente y funcione normalmente (las señales están en cortocircuito) nuevamente, la repetición del límite superior funcionará normalmente.

Aviso: Esta función debe estar equipada con un interruptor inductivo para detectar el estado de la pluma.

Alarma contra pluma de elevación artificial: en este modo, el relé de límite de subida se utiliza como salida de señal de alarma. Cuando la barrera se cierra en la posición límite de bajada, si el brazo se levanta artificialmente hasta cierto ángulo, el relé de límite superior se cerrará durante 15 segundos como salida de alarma. Se puede conectar una alarma externa para alarma.

Señal de pulso de límite descendente: Después de que el brazo alcance la posición de límite descendente, el relé de límite descendente enviará una señal de cierre durante un segundo. Esta función se puede utilizar como señal de apertura para la otra barrera u otro sistema de control. La repetición del límite superior se cerró cuando el brazo cae, la señal durante la caída del brazo y el brazo en la posición límite de descenso se puede utilizar como señal luminosa de R&G o para detectar el estado de funcionamiento de la barrera.

4.5.5. Tiempo de reserva para el brazo desde el cierre hasta la apertura

Al presionar el botón de apertura en el proceso de cierre, este parámetro se utiliza para configurar el tiempo de búfer del controlador desde que recibe el comando hasta que comienza a abrirse.

4.5.6. Tiempo intermedio de parada de la barrera

Al presionar el botón de parada en el proceso de apertura o cierre de la puerta de la barrera, para que la barrera se detenga suavemente, establezca un tiempo de amortiguación. Este tiempo es el tiempo desde que la barrera recibe el comando de parada hasta que se detiene por completo.

4.5.7. Abra la barrera mediante control remoto para ingresar al modo caravana

Abra la barrera mediante el control remoto para ingresar directamente al modo caravana. En este momento, el detector de bucle no es válido hasta que se cierre la barrera. Al cerrar la barrera tanto mediante control por cable como mediante control remoto se puede salir del modo caravana. La apertura de la barrera mediante control por cable no entra en el modo caravana. El valor predeterminado es "DESACTIVADO".

Consejo: Cuando está configurado en "OFF" en la posición de límite superior, mantenga presionado el botón "UP" del control remoto durante 4 segundos para ingresar al modo caravana; o presionar el botón "STOP" en el controlador con la versión del programa "10824" o superior en la posición límite superior también puede ingresar a este modo.

4.5.8. Tiempo válido de la señal del detector de bucle

En el proceso de apertura o de elevación de la posición límite, el tiempo de duración de la señal del detector de bucle debe exceder el tiempo de configuración, y la acción de cierre automático se ejecutará después de que la señal del detector de bucle desaparezca, evitando que la señal del detector de bucle sea demasiado corta. y activa la acción de cierre automático para golpear los vehículos. El tiempo predeterminado es 200 ms. Rango: 100 ms-900 ms.

4.5.9. Pitido de señal del detector de bucle

Hay una señal del detector de bucle (hay un vehículo en el cable del bucle) cuando la pluma está en la posición límite arriba, el timbre wEmitirá un tono de insinuación. "ON" tiene un sonido y "OFF" no tiene sonido. "ON" es por defecto.

4.5.10. Ángulo de falla del detector de bucle anti-aplastamiento

Durante el proceso de cierre, cuando el brazo llega al ángulo de ajuste desde el nivel horizontal, no responderá a la señal del detector de bucle, para evitar que otros vehículos sigan al vehículo y también puede evitar el mal funcionamiento del detector de bucle. provocando la apertura de la barrera. El valor predeterminado es 5 grados.

4.5.11. Ángulo de falla sobre el obstáculo

Durante el proceso de cierre, cuando el brazo llega al ángulo de ajuste desde el nivel horizontal, si el brazo encuentra un obstáculo, no responderá a la apertura de la puerta de la barrera. El valor predeterminado es 10 grados.

4.5.12. Ángulo de cambio de la luz R&G

Cuando la pluma se abre hasta el ángulo de ajuste, el relé de la luz R&G se cerrará. El valor predeterminado es 60 grados.

4.5.13. Medición del tipo de señal de control de cable

Las señales de "fotocélula infrarroja", "detector de bucle/radar" y "parada" de la interfaz de control de cable se pueden configurar en entrada de apertura normal y entrada de cierre normal, y el valor predeterminado es entrada de apertura normal.

5. Mal funcionamiento y soluciones comunes

Fenómeno de mal funcionamiento	Posible causas	Solución
La velocidad de apertura y cierre es demasiado rápida por primera vez después del encendido	El valor de velocidad de aprendizaje del menú normal 1.6/2.6 es demasiado grande	Reducir el valor correspondiente
Al encontrar el límite manualmente, la pluma no puede correr hasta la posición límite y suena el timbre	Regular menu 1.6/2.6 learning speed value is too small	Incrementa el valor correspondiente y vuelve a intentarlo.
Aviso: No se detecta el sensor del motor	El enchufe del sensor del motor no está enchufado o el cable está suelto	Enchufe bien el sensor del motor.
	Fallo del sensor del motor	Reemplace el motor
El tablero de control se reinicia cuando la barrera está en funcionamiento.	Cortocircuito dentro del motor.	Mida la resistencia de cada dos cables (blanco, amarillo y rojo) de la línea de fase del motor con un multímetro para verificar si los números de resistencia son los mismos.

	Fallo del tablero de control	Reemplace el tablero de control
Reversa automática durante el proceso de cierre.	Mensaje: encontrar obstáculo	aumentar el valor del elemento 4.4.9 en el menú normal
	Error de señal del detector de bucle o radar.	Compruebe si el detector de bucle o el indicador de señal de radar parpadean por error
La pluma tiembla mucho en la posición límite superior	La velocidad de apertura en la posición límite superior es grande	Reducir el valor de 1,5 en el menú normal.
	El ángulo de desaceleración de apertura es grande	Reducir el valor de 1,3/1,5 en el menú normal al mismo tiempo.
	La velocidad de apertura es alta	Reducir el valor de 1,2 en el menú normal.
La pluma tiembla mucho en la posición límite hacia inferior	Clausuravelocidad en límite descendente la posición es grande	Reducir el valor de 2,5 elementos en el menú normal.
	El ángulo de desaceleración de cierre es pequeño	Reduzca el valor de 2,3/2,5 en el menú normal al mismo tiempo.
	La velocidad de cierre es alta	Reducir el valor de 2,2 en el menú normal.
La distancia del control remoto es corta	El voltaje de la batería del control remoto es demasiado bajo	Reemplace las baterías
	Cables de alto voltaje o electromagnéticos fuertes que causan interferencias graves cerca de la barrera.	Reemplace el control remoto de alta potencia
El aprendizaje del control remoto falló	El mando a distancia no coincide con el receptor.	Póngase en contacto con el fabricante
	El orden del control remoto es incorrecto	Vuelva a aprender después de borrar el código del control remoto

6. Artículos de garantía y servicio

6.1. Se ofrece servicio gratuito para los componentes durante un año de garantía. (no incluye la barrera ni el control remoto)

6.2. Servicio de por vida con cargo correspondiente.

6.3. Se admiten preguntas técnicas.

6.4. Los siguientes elementos y situaciones no están incluidos en la gama de servicio gratuito:

6.4.1. El usuario no sigue las instrucciones y causa algún daño al producto.

6.4.2. El suministro de energía no es estable, está por encima del rango de voltaje permitido o no cumple con el estándar de seguridad eléctrica.

6.4.3. El usuario instala o utiliza el producto de forma incorrecta y causa daños a la apariencia del producto.

6.4.4. Los desastres naturales causan daños al producto.

6.4.5. Se acabó el tiempo de garantía.

6.4.6. Los artículos de servicio están fuera de nuestras promesas.

7. Mantenimiento

7.1. Mantenga limpia la barrera.

7.2. Revisar las uniones cada mes por si hay piezas sueltas.

7.3. Verifique el estado de equilibrio del resorte después de que se ejecute la barrera. 500.000 veces o 12 meses (si la pluma tiembla cuando se mueve) y reajustar el equilibrio. Y cambiar resortes nuevos después de correr. 1,000.000 veces o 18 meses, para evitar roturas de primavera por fatiga excesiva.

7.4. Revisa cada medio año las piezas que se desgastan fácilmente y renueva.

7.5. La distancia del control remoto se acortará o no funcionará en casos como detección de objetos grandes, agotamiento de la batería o condiciones climáticas extremas.

8. Lista de embalaje

Nombre	Especificación	Cantidad	Unidad	Solicitud
Tornillos, tuercas, almohadilla plana	M12*70	2	Piezas	Sujeción de pluma
Barra de fijación de pluma		1	piezas	Sujeción de pluma
Cubierta de plástico del soporte del brazo		1	Pieza	Opcional
Barra de fijación del gabinete		2	piezas	Sujeción de gabinete
Tornillos de expansión	M16*150	4	Piezas	Sugeción de gabinete
Puesto de soporte		1	Pieza personal	Opcional
Emisor de radio		1	piezas	Opcional
Llaves		2	piezas	Para puerta de gabinete
Control remoto		2	piezas	
Manual		1	piezas	

9. Tabla de selección de resorte

Tipo de pluma	Longitud de pluma (Metros: M)	Diámetro del resorte Φ (milímetros)	Cantidad de resortes (piezas)	Observación
Pluma recta	$8 \geq 1 > 6$	3.8	6	
	$6 \geq 1 \geq 5.8$	3.8	5	
	$5.8 > 1 \geq 5$	3.8	4	
	$5 > 1 \geq 4.5$	3.8	3	
	$4.5 > 1 > 3.5$	3.8	2	
	$3.5 \geq 1 \geq 2.8$	3.8	1	
Pluma articulada	$5 \geq 1 \geq 4.8$	3.8	4	
	$4.8 > 1 \geq 4.3$	3.8	3	
	$4.3 > 1 \geq 3.5$	3.8	2	
	$3.5 > 1 \geq 2.8$	3.8	1	
Pluma de cerca, dos niveles	$4.5 \geq 1 > 4$	3.8	6	
	$4 \geq 1 \geq 3.5$	3.8	5	
	$3.5 > 1 \geq 3$	3.8	4	
	$3 > 1 \geq 2.5$	3.8	3	
Pluma de cerca, tres niveles	$4 \geq 1 \geq 3.8$	3.8	6	
	$3.8 > 1 \geq 3.3$	3.8	5	
	$3.3 > 1 \geq 2.5$	3.8	4	

Apéndice

I. Protocolo de comunicación RS485

Este controlador de puerta de barrera admite 2 tipos de protocolo, la velocidad en baudios del nuevo protocolo es 19200 y la velocidad en baudios del protocolo anterior es 9600, que se puede seleccionar mediante el menú avanzado H-25 del tablero de control, 1 es el nuevo protocolo, 0 es el protocolo antiguo (el protocolo DZ5/DZX original). El menú H-26 sirve para configurar la dirección.

El nuevo protocolo se describe a continuación:

Formato de comunicación: 16 hexadecimal, Velocidad en baudios: 19200.

Formato de fecha enviada por el sistema superior: Encabezado de datos (fd xx) + Dirección + Comando + (datos) + Código final (fd fa).

Sin embargo, XX no puede ser fd o fa (el siguiente ejemplo es 00).

Formato de datos devueltos por el controlador: Encabezado de datos (fd 00) + Dirección + Comando + (datos) + Código final (fd fa).

Algunas tablas de comandos de uso común son las siguientes (la siguiente dirección de ejemplo es 01),

y para obtener más comandos, comuníquese con nuestro servicio de atención al cliente para obtener un archivo electrónico.

1. El sistema superior envía comando de búsqueda: 00

El código de transmisión de envío es: fd 00 01 00 fd fa

El controlador de barrera regresa: 00 estado intermedio

09 abierto a posición límite superior

0c abierto a la posición límite descendente

Si la barrera se abre hasta la posición límite superior, el código de flujo de retorno es: fd 00 01 09 fd fa

2.2. El sistema superior envía comando de parada:

Retorno del controlador de barrera

01 enviando código de flujo: fd 00 01 01 fd fa

01 Código de flujo de retorno: fd 00 01 01 fd fa

3. Sistema superior envía comando de apertura:

Retorno del controlador de barrera

03 enviando código de flujo: fd 00 01 03 fd fa

03 Código de flujo de retorno: fd 00 01 03 fd fa

4. El sistema superior envía comando de cierre:

Retorno del controlador de barrera

05 enviando código de flujo: fd 00 01 05 fd fa

05 Código de flujo de retorno: fd 00 01 05 fd fa

5. El sistema superior envía comando de bloqueo:

Retorno del controlador de barrera

07 enviando código de flujo: fd 00 01 07 fd fa

07 Código de flujo de retorno: fd 00 01 07 fd fa

6. Ud. sistema superior en vias de bloque o comando: 08 enviar En g arroyo código: fd 00 01 08fd
fa

Retorno del controlador de barrera 08 devolver corriente código: fd 00 01 08fd fa

7. Active el comando de informes proactivos:

a1 enviando código de flujo: fd 00 01 a1 fd fa

Controlador de barrera

retorno a1 código de flujo de retorno: fd 00 01 a1 fd fa

Formato de fecha para informes proactivos: fd 00 + Dirección + Código característico + fd fa

La lista de contenido de informes proactivos es la siguiente:

Contenido	Código característico	Contenido	Código característico
Parada por control remoto	02	Parada por control por cable	11
Apertura por control remoto	04	Abierto por control de cable	13
Cerrar por control remoto	06	Cerrar por control de cable	15
Abrir a posición de límite superior	09	Abierto por detector de bucle	16
Cerca de la posición de límite inferior	0c	Apertura por fotocélula infrarroja	17
Cierre automático tras el paso del vehículo.	0a	Retraso en el cierre automático	18
Apertura mediante inversión automática en caso de obstrucción.	12	Deténgase en la obstrucción	14
Sensor de motores no detectado	e3	La tensión del resorte es demasiado grande o la alarma del brazo se levanta artificialmente.	e7

8. Desactive el comando de informes proactivos:

a0 enviando código de flujo: fd 00 01 a0 fd fa

Controlador de barrera regresa

a0 código de flujo de retorno: fd 00 01 a0 fd fa