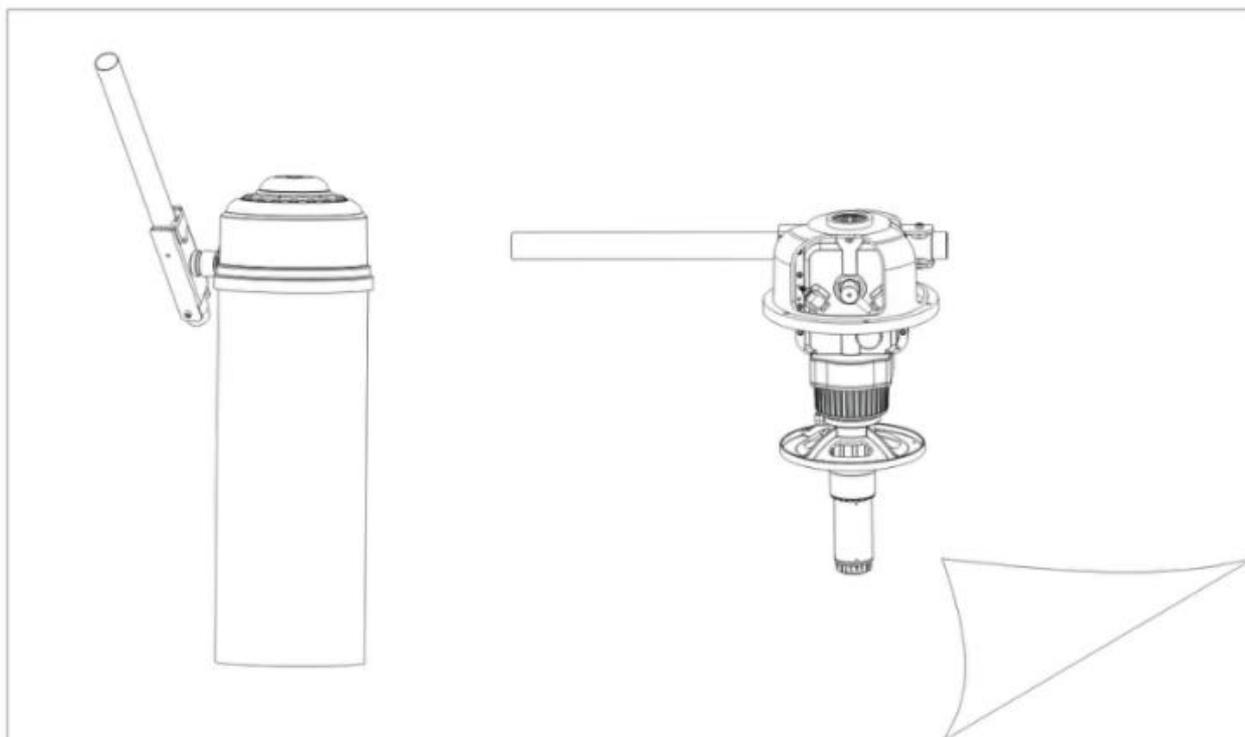


Puerta de barrera 3D de frecuencia variable de CC

SCB02(CC24V)

Manual



V1.0.1

Prefacio

Estipulaciones de símbolos

Los significados de los siguientes símbolos que pueden aparecer en este manual

simbolos	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 ayudarlo a resolver un problema o ahorrarle tiempo.
 Note	Indica que es la información adicional del texto principal, que enfatiza y complementa el texto principal.

Registros de revisión

Número de versión	Contenido de revisión	Fecha de lanzamiento
V1.0.0	Primer lanzamiento	2022.02

Instrucciones de seguridad

Los siguientes son los métodos correctos de uso del producto, para evitar peligros, evitar 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

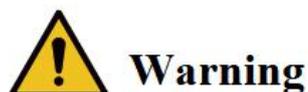
Transporte, use y almacene el dispositivo dentro del rango de temperatura y humedad permitido. No permita que ningún líquido fluya hacia el dispositivo.

Instale el dispositivo en un lugar bien ventilado y no bloquee las rejillas de ventilación del dispositivo. Por favor, no presione con fuerza, no vibre violentamente ni empape el equipo.

Utilice el embalaje de fábrica o materiales de la misma calidad cuando envíe el equipo. Se recomienda conectar a tierra a través del orificio de conexión a tierra del dispositivo para mejorar la confiabilidad.

Requisitos de operación y mantenimiento

Por favor, no desmonte el dispositivo en privado.



Utilice los accesorios o complementos del fabricante para la instalación y el mantenimiento por parte de 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 o cortar la pluma autónoma, y tampoco se permite agregar peso a la pluma de forma privada.

Contenido

Prefacio.....	I
Instrucciones de seguridad	I 1
Descripción general de la producción	1
1.1. Funciones y características.....	1
1.2. Datos técnicos.....	1
2. Estructura del producto	1
2.1. Estructura del mecanismo.....	2
2.2. Configuración de la dirección de marcha	3
3. Instalación del Gabinete	3
4. Explicaciones e instrucciones del controlador	3
4.1. Explicaciones de la interfaz del controlador	4
4.2. Ajuste de parámetros del controlador del motor maestro	6
4.3. Lista de Comandos del "Menú Regular" del Motor Maestro.....	6
4.4. Lista de Comandos del "Menú Avanzado" del Motor Maestro.....	12
4.5. Ajuste de parámetros del controlador del motor esclavo	15
4.6. Lista de Comandos del "Menú Regular" del Motor Esclavo.....	16
4.7. Explicación del comando "Menú normal"	17
4.8. Lista de Comandos del "Menú Avanzado" del Motor Esclavo.....	19
4.9. Explicación del Comando "Menú Avanzado".....	20
5. Averías comunes y soluciones	21
6. Elementos de garantía y servicio	23
7. Mantenimiento.....	24
8. Lista de empaque	24

1. Descripción general de la producción

1.1. Funciones y características

1.1.1. Adoptando el mecanismo tridimensional sin resorte de doble accionamiento desarrollado de forma independiente.

1.1.2. Motores de doble potencia, utilizan una combinación de engranajes planetarios de dos etapas y transmisión de engranajes de dos etapas respectivamente, giran hacia arriba y hacia abajo y horizontalmente, y se superponen para formar una pista de carrera de superficie tridimensional.

1.1.3. Adoptando un motor síncrono de imanes permanentes de CC y un control de frecuencia variable, resuelve eficazmente los problemas de velocidad, vida útil y resorte limitados.

1.1.4. Rompiendo el modo de operación normal de la puerta de la barrera, el punto de partida adopta el modo de operación de conducción en la misma dirección con el paso del vehículo, para realizar la operación ultraintensiva y de ultra alta velocidad.

1.1.5. El brazo se restablecerá después del golpe y se retirará, lo que protege eficazmente el brazo y el mecanismo, alarma contra el brazo de elevación anormal.

1.1.6. Ser capaz de detenerse en cualquier posición en el espacio tridimensional, ya no es un problema de altura limitada.

1.1.7. Doble protección, la falla de una unidad no afectará a la otra unidad y la puerta de barrera aún puede operar en otro espacio;

1.1.8. Sin diseño de resorte, ya no te preocupes por configurar resortes y resortes rotos.

1.1.9. Semáforos en la tapa superior para indicar mejor el paso de vehículos.

1.1.10. La dirección de marcha se puede cambiar fácilmente en dos pasos.

1.1.11 El gabinete tiene un diseño hueco redondo, con líneas suaves y un proceso de movimiento intuitivo.

1.1.12. Equipado con boom redondo de espuma de fibra de carbono, para proteger eficazmente el vehículo.

1.1.13. Gran pantalla LCD, menú visual en inglés, fácil selección de funciones y depuración.

1.1.14. Compatible con radar externo, bobina, función infrarroja antigolpes, salida de alimentación de 12 V CC integrada, se puede utilizar para fuente de alimentación de radar externa.

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

1.1.16. La fuente de alimentación DC12V es opcional.

1.2. Datos técnicos

1.2.1. Temperatura de trabajo (motor): -35°C~ +70°C

1.2.2. Voltaje de entrada de la fuente de alimentación: AC110±10%, AC220V±10%

1.2.3. Voltaje de entrada del controlador: DC24V±10%, 10A

1.2.4. Potencia del motor: potencia ascendente y descendente 180W; potencia horizontal 60W

1.2.5. Humedad relativa: 30 %~80 %, sin condensación

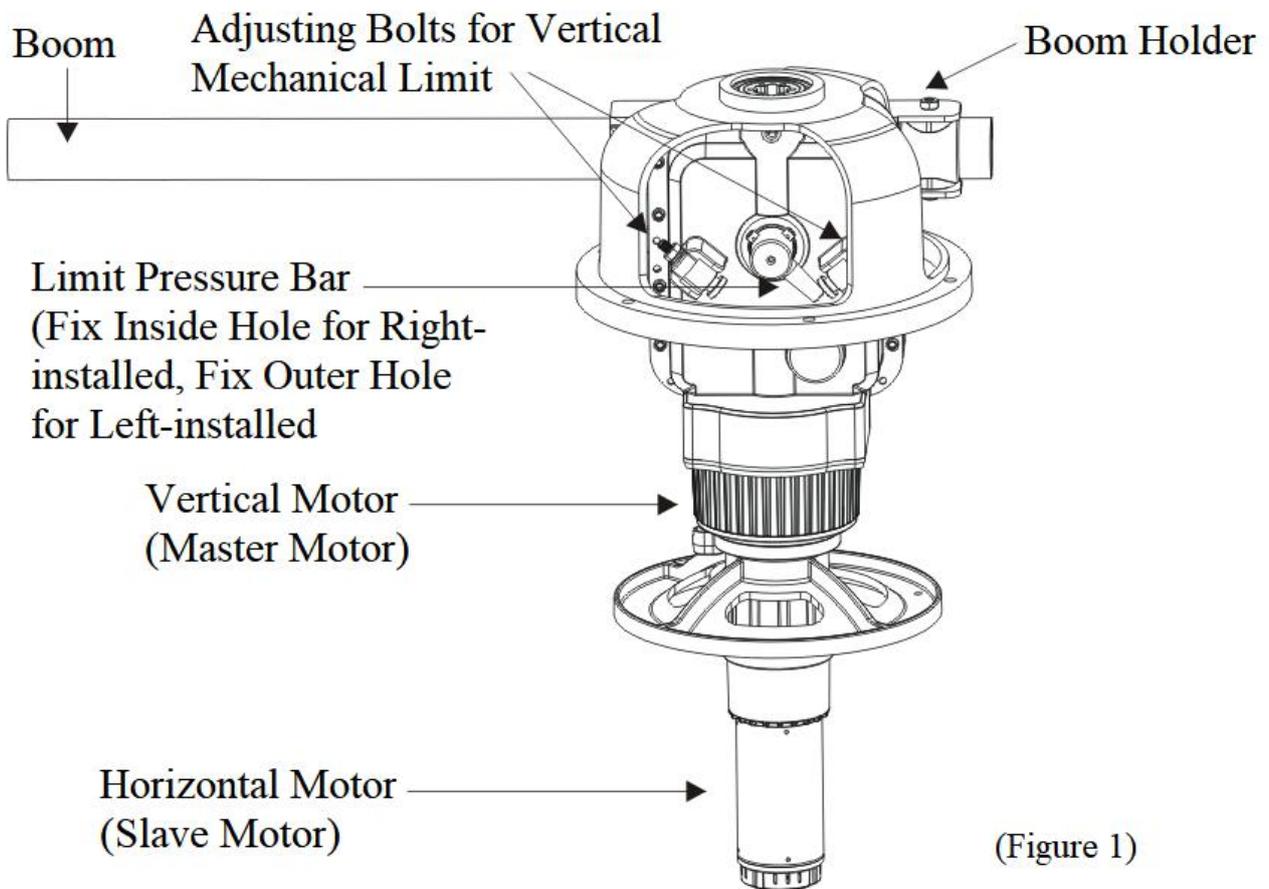
1.2.6. Distancia del control remoto: $L \geq 30M$

1.2.7. Velocidad de carrera: 0,3 segundos MAX

1.2.8. MTBF: 8,000,000 veces

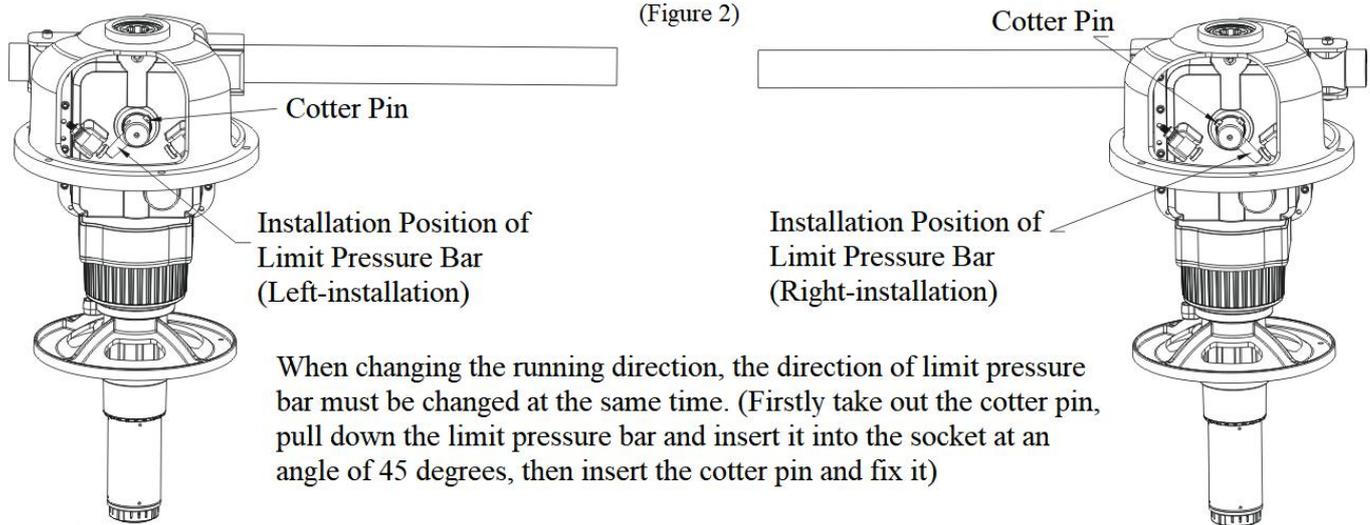
2. Estructura del producto

2.1. Estructura del mecanismo



(Figure 1)

2.2. Configuración de la dirección de carrera



Controller Setup Requirements

1. Advanced menu of master motor - 3.2 motor type: 129 rotates forward.
2. Advanced menu of slave motor - H-05: 2

Controller Setup Requirements

1. Advanced menu of master motor - 3.2 motor type: 129 rotates reverse.
2. Advanced menu of slave motor - H-05:3

3. Instalación del Gabinete

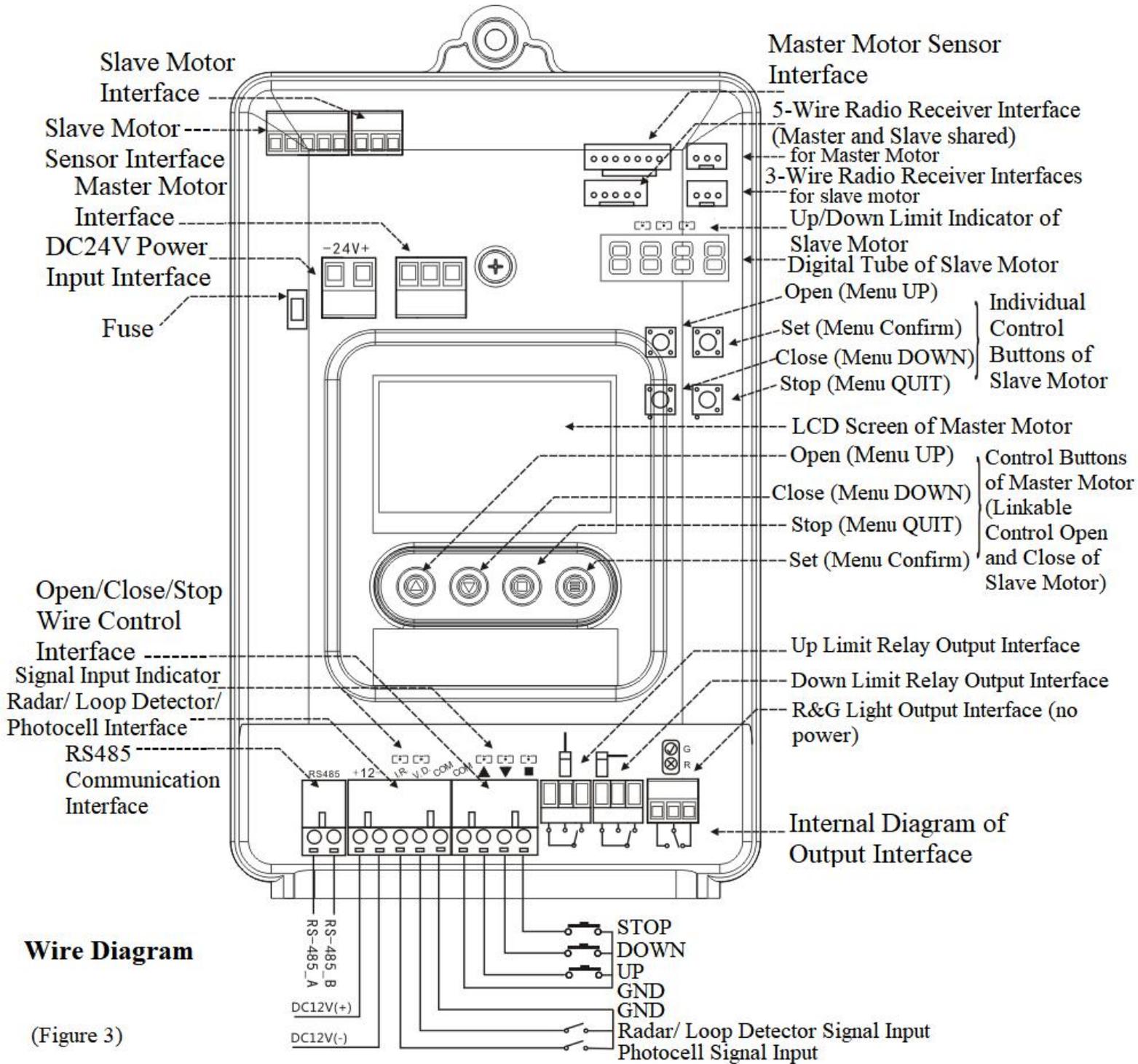
De acuerdo con las condiciones específicas del sitio, seleccione la puerta de barrera de la especificación adecuada y utilice los pernos de expansión para fijar el gabinete al suelo con 4 juegos de pernos de expansión M16*150. En el lugar donde se instale el gabinete, la base de la barrera debe hacerse de acuerdo con las condiciones del sitio, y la base moldeada en el lugar debe hacerse para el suelo que no sea de concreto.

4. Explicaciones e instrucciones del controlador



Note

Todos la eléctrico conexiones son hecho antes de entrega. los necesidad esa conectar el mi energía y toma de tierra conexión.



Wire Diagram

(Figure 3)

4.1. Explicaciones de la interfaz del controlador

Artículo	Explicación
Control de cables Interfaz	<p>Esta interfaz está disponible para el sistema de estacionamiento, también disponible para el controlador externo para controlar la puerta de la barrera.</p> <p>UP: Cortocircuito "UP" y "GND" Down: Cortocircuito "Down" y "GND" Stop: Cortocircuito "Stop" y "GND"</p>

Artículo	Explicación
Anti-aplastamiento Interfaz	Fotocélula infrarroja: la pluma se levantará cuando se cortocircuite la "interfaz de la fotocélula infrarroja" y "GND" durante la bajada de la pluma. Detector de bucle: el brazo se levantará cuando se cortocircuite la "interfaz del detector de bucle" y "GND" durante el descenso del brazo; en la posición de límite superior, la pluma caerá automáticamente después de que estas dos interfaces se desconecten.
RS485 comunicación interfaz	Se utiliza para controlar la puerta de barrera o verificar el estado de la puerta de barrera por computadora o sistema; también se utiliza para controlar en línea las puertas de barrera emparejadas de forma síncrona.
Límite Relé Producción Interfaz	Se utiliza para que el sistema verifique el estado de la puerta de la barrera por 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.
Potencia de 12 V CC Producción	Proporcione una salida de corriente de 1A, disponible para radar o pequeñas tiras de luz.
Interfaz por luces R&G	Disponible para conectar con luces R&G, para indicar el estado de funcionamiento de la barrera.
Botones de Motor principal	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, (en el estado de funcionamiento normal del motor esclavo también se puede vincular para abrir y cerrar), "■" es la función de parada, "≡" es la función de configuración que no es válida cuando se presiona brevemente en el estado de funcionamiento normal; Pulsación larga "≡" durante 2 segundos para ingresar al estado de configuración del menú. En el estado de configuración del menú, "▲" y "▼" se utilizan para ajustar elementos de menú o parámetros, "■" es para cancelar el valor establecido o salir del estado de configuración del menú, "≡" se usa para ingresar al siguiente menú o guardar el valor establecido. (Nota: estos botones solo pueden configurar el menú del motor maestro)

Artículo	Explicación
Botones de Motor esclavo	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, "■ SALIR" es la función de parada, "≡" es la función de configuración que no es válida cuando se presiona brevemente en el estado de funcionamiento normal; Mantenga presionado "≡" durante 2 segundos para ingresar al estado de configuración del menú. En el estado de configuración del menú, "▲/+" y "▼/-" se utilizan para ajustar elementos de menú o parámetros, "■ SALIR" es para cancelar el valor establecido o salir del estado de configuración del menú, "  " se usa para ingresar el menú siguiente o guardar el valor establecido. (Nota: estos botones solo pueden configurar el menú del motor esclavo)
Pantalla LCD	Se utiliza para mostrar la información del motor maestro de la puerta de barrera, como el estado de funcionamiento, los parámetros y los elementos del menú.
DIRIGÍO Digital Tubo	Se utiliza para mostrar la información del motor esclavo de la puerta de barrera, como el estado de funcionamiento, los parámetros y los elementos del menú.

4.2. Configuración de parámetros del controlador del motor maestro

Pulsación larga "≡" durante 2 segundos para ingresar al estado de configuración del menú normal. Seleccione los elementos del menú con una pulsación corta o larga "▲" y "▼" Botones, 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 "≡" nuevamente para ingresar la configuración del elemento especificado, y presione el botón "■" para volver al nivel anterior o salir de la configuración. Cuando se complete la configuración del parámetro especificado, debe presionar "≡" botón para confirmar que surta efecto. Los parámetros establecidos actualmente no son válidos si se presiona "■" botón.



Note

Tél recomendado rango específicamente se refiere a la 2_{metro} carbón fibra auge.

4.3. Lista de comandos del "Menú normal" del motor maestro

4.3.1. Parámetros de operación de apertura

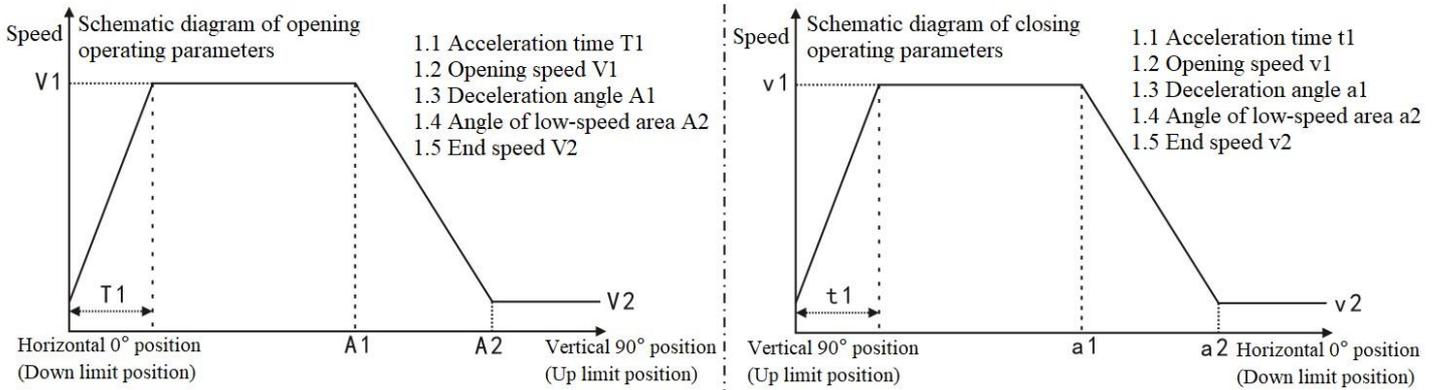
Submenú	valores predeterminados	Rango	Recomendado Valores	Observaciones
1.1 Tiempo de aceleración	3	1-20	≥3	Cuanto más pequeño es valor, más rápida es la velocidad

1.2 Velocidad de apertura	100	15-100	90-100	los ^{más grande} la valor, más rápida es la velocidad de apertura
1.3 Ángulo de desaceleración	sesenta y cinco	10-80	60-70	El ángulo en el que la desaceleración comienza en el ^{aperturas} apertura proceso; si la botavara tiembla después de abrirla en su lugar, los usuarios pueden reducir este valor.
1.4 Ángulo del área de baja velocidad	90	45-90	90	El ángulo en el que la pluma entra en un área de baja velocidad en el proceso de apertura; si la botavara tiembla después de abrirla en su lugar, los usuarios pueden reducir este valor.
1.5 Velocidad final	8	1-50	6-8	la velocidad mínima en el que se abre la puerta de la barrera en su lugar; si la botavara tiembla después de abrirla en su lugar, los usuarios pueden reducir este valor.
1.6 Velocidad de aprendizaje	25	10-50	25	La velocidad a la que la puerta de la barrera comienza a aprender la posición del límite superior después de encender la alimentación por primera vez.

4.3.2. Parámetros de la operación de cierre

Submenú	valores predeterminados	Rango	Recomendado Valores	Observaciones
2.1 Tiempo de aceleración	1	1-20	1-3	Cuanto más pequeño es valor, más rápida es la velocidad
2.2 Velocidad de cierre	100	15-100	90-100	los <small>más grande</small> la valor, más rápida es la velocidad de apertura
2.3 Ángulo de desaceleración	35	10-80	33-38	El ángulo en el que la desaceleración comienza en el <small>clausura</small> proceso; si la botavara tiembla después de cerrarla en lugar, usuarios <small>pueden</small> aumentar este valor.
2.4 Ángulo del área de baja velocidad	0	0-45	0	El ángulo en el que la pluma entra en un área de baja velocidad en el proceso de cierre; si la pluma se sacude después de cerrarla en su lugar, los usuarios pueden reducir este valor.
2.5 Velocidad final	4	1-50	2-5	la velocidad mínima en el que la puerta de la barrera se cierra en su lugar; si la botavara tiembla después de cerrarla en su lugar, los usuarios pueden reducir este valor.
2.6 Velocidad de aprendizaje	25	10-50	25	La velocidad a la que la puerta de la barrera comienza a aprender la posición del límite inferior después de que el poder es

encendido 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 la puerta de la barrera se abre en su lugar (en posición horizontal) y de 90 grados cuando se cierra en su lugar (en posición vertical). Este parámetro indica que la desaceleración comienza cuando la puerta de la barrera se abre en este ángulo. Si la botavara tiembla después de abrirla en su lugar, los usuarios pueden reducir este valor. (El Capítulo 2.3 tiene un funcionamiento 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 alcance el ángulo establecido, la puerta de la barrera funcionará a la velocidad final establecida en el capítulo 1.5 hasta que se abra en su lugar. Si el valor es 90, la función no es válida. Si la botavara tiembla después de abrirla en su lugar, los usuarios pueden reducir este valor de manera adecuada. (El Capítulo 2.4 tiene un funcionamiento similar)

1.5 La velocidad final

Esta es la velocidad mínima a la que se abre la puerta de la barrera en su lugar. La puerta de la barrera funcionará a esta velocidad hasta que se abra en su lugar. Si el parámetro se configura demasiado grande, la pluma se sacudirá cuando se abra en su lugar. (El Capítulo 2.5 tiene un funcionamiento similar)

4.3.3. Parámetro de operación rápida

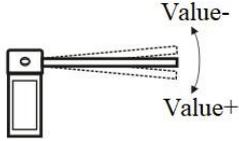
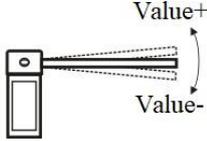
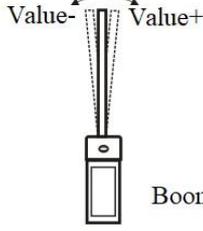
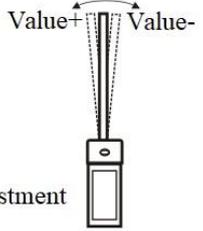
Submenú	Tipo de modelo	Observaciones
Configuración automática del parámetro de operación de apertura y cierre según diferentes modelos	SCB02	Rápidamente establecer parámetros de acuerdo a a diferente modelos

Aviso:este dispositivo puede configurar rápidamente los parámetros operativos de apertura y cierre según los tipos de modelo, lo que acorta el tiempo de depuración. Si el efecto sigue

no es bueno después de la configuración, puede ajustar los parámetros correspondientes de manera adecuada.

4.3.4. Ajuste de posición

Submenú	Rango	Tipo de modelo	Observaciones
4.1 Posición aprendizaje modo	Buscar límite superior e inferior/ encontrar límite superior solamente/ encontrar límite inferior solamente	Encontrar límite superior solamente	Modo de aprendizaje después de encender la alimentación por primera vez. Para una pluma recta de más de 5 metros de largo o una pluma de cerca, se recomienda seleccionar el modo "Buscar límite solamente"; cuando la puerta de la barrera está instalada debajo de un alero, seleccione el modo "Buscar solo límite inferior".
4.2 Manual aprendizaje f arriba y abajo Límite	Ninguna; funcionar de acuerdo a hacia indicaciones en la pantalla.		En modo manual, aprenda el límite superior e inferior.
4.3 Manual aprendizaje de límite superior	Ninguna; funcionar de acuerdo a hacia indicaciones en la pantalla.		En modo manual, aprende solo el límite superior.
4.4 Manual aprendizaje de límite inferior	Ninguna; funcionar de acuerdo a hacia indicaciones en la pantalla.		En modo manual, aprenda solo el límite inferior.
4.5 Horizontal multa ajustamiento	1-3000	275-290	Auge horizontal multa ajustamiento
4.6 Vertical multa ajustamiento	1-3000	2-8	Auge vertical multa ajustamiento

Boom horizontal fine adjustment		Boom vertical fine adjustment	
			
Find up and down limit or find up limit only	Find down limit only	Find up and down limit or find up limit only	Find down limit only

Consejo: Cuando modifique las muescas de apertura y cierre, preste atención para observar si la posición de la barra de presión límite y el perno de ajuste de límite es suficiente, y use una llave Allen de 4 mm para ajustar la posición del perno de manera adecuada.

4.3.5. Aprendizaje del mando a distancia

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 controles 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.

4.3.6. Configuración RS485

Submenú	valores predeterminados	Rango	Observaciones
6.1 Dirección	1	0-255	Cuando RS485 está en línea, el host se establece en 0 y el esclavo se establece en 1. Cuando está conectado a la computadora host, se puede configurar 1-255.
6.2 Tasa de baudios	19200	9600/19200	La tasa de baudios de 19200 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 obtener un protocolo de comunicación detallado.

4.3.7. Función de cierre automático

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

		segundo.
--	--	----------

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

4.3.8. función de conteo

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

4.3.9. Sensibilidad de la marcha atrás automática en un obstáculo

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.

4.3.10. Restaurar los valores de fábrica: 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.

4.4. Lista de comandos del "Menú avanzado" del motor maestro

"Menú Avanzado" método de acceso: mantenga presionado simultáneamente el botón "☰" y el botón "■" durante 2 segundos para ingresar al estado de configuración del menú.



Warning

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

4.4.1. Prueba de envejecimiento automático

Submenú	valores predeterminados	Rango	Observaciones
1.1 Intervalo de tiempo	APAGADO	0-5, 0 es APAGADO	Intervalo de tiempo para la prueba de envejecimiento automático; unidad: segundo.
1.2 Auge ángulo	0	0-90	Ángulo de elevación de la pluma después de cambiar de apagado a encendido. Si el valor es impar, seguirá cambiando de apagado a encendido todo el tiempo, si el

			el valor es par, cambiará de apagado a encendido una vez y luego se apagará por completo una vez más, y repetirá continuamente.
--	--	--	---

4.4.2. Apertura automática cuando se apaga

Submenú	valores predeterminados	Rango	Observaciones
2.1 Baja tensión tiempo de actuación	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.
2.2 Baja tensión límite	21	15-23	La tensión de funcionamiento es inferior al umbral; unidad: v

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

4.4.3. Ajuste del 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 la pluma puede hundirse cuando la puerta de la barrera se cierra en la posición de límite inferior, los usuarios pueden aumentar este valor adecuadamente para obtener algo de fuerza.
3.2 Tipo de motor	129 Gira Delantero	129 Adelante/ Reverso -CB03 Delantero/ Reverso	Se utiliza para hacer coincidir el tipo de motor. Este modelo debe configurarse como 129 gira hacia adelante para la instalación a la izquierda, 129 gira hacia atrás para la instalación a la derecha.

4.4.4. Modo de salida de relé

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

Límite de salida: cuando la puerta de la barrera se abre hasta la posición límite superior, el relé abierto se cerrará; cuando la puerta de la barrera se cierra a la posición de límite inferior, la reproducción de límite inferior se cerrará; durante la apertura, el cierre o la parada de la puerta de la barrera, estos dos relés están desconectados. Esta función se puede utilizar con el sistema para monitorear el estado de la puerta de barrera.

Alarma por alejamiento de la pluma: en este modo, "entrada de señal infrarroja" y "GND"

La interfaz se utiliza como interfaz de señal de la instalación de la pluma. Si están cortocircuitados, significa que el boom funciona normalmente; si está desconectado, significa que la pluma se aleja. Cuando la pluma 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 el estado de cierre. Cuando el brazo esté instalado correctamente y funcione normalmente (las señales están cortocircuitadas) de nuevo, 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 superior se utiliza como salida de señal de alarma. Cuando la puerta de la barrera se cierra en la posición de límite inferior, si la pluma se eleva 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 inferior: Después de que la pluma alcance la posición de límite inferior, el relé de límite inferior enviará una señal de cierre durante un segundo. Esta función se puede utilizar como señal de apertura para la otra puerta de barrera u otro sistema de control. La reproducción del límite superior se cerró cuando la pluma cayó, la señal durante la caída de la pluma y la pluma en la posición de límite inferior se puede usar como señal de luz R&G o para detectar el estado de funcionamiento de la barrera.

4.4.5. Tiempo de amortiguamiento para la pluma desde el cierre hasta la apertura

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

4.4.6. Tiempo de búfer de parada de puerta de 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 puerta de la barrera recibe el comando de parada hasta que se detiene por completo.

4.4.7. Abra la puerta de la barrera por control remoto para ingresar al modo de caravana. Abra la puerta de la barrera por control remoto para ingresar directamente al modo de caravana. En este momento, el detector de bucle no es válido hasta que se cierre la puerta de la barrera. Cerrar la puerta de la barrera tanto por control de cable como por control remoto puede salir del modo de caravana. La apertura de la puerta de barrera por control de cable no ingresa al modo de caravana. El valor predeterminado es "APAGADO". Consejo: cuando se configura en "APAGADO" en la posición de límite superior, mantenga presionado el botón "ARRIBA" del control remoto durante 4 segundos para ingresar al modo de caravana; o presionando el botón "STOP" en el controlador con la versión de programa de "10824" o superior en la posición de límite superior también puede ingresar a este modo.

4.4.8. Tiempo válido de la señal del detector de bucle

En el proceso de apertura o posición de límite superior, 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 desaparezca la señal del detector de bucle, 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 de 200 ms. Rango: 100ms-900ms.

4.4.9. Pitido de la 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 superior, el zumbador emitirá un tono de pista. "ON" tiene un sonido y "OFF" no tiene sonido. "ENCENDIDO" es el valor predeterminado.

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

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

4.4.11. Ángulo de falla en obstáculo

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

4.4.12. Ángulo de conmutación de la luz R&G

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

4.4.13. 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 cables se pueden configurar en entrada normal abierta y entrada normal cerrada, y el valor predeterminado es entrada normal abierta.

4.5. Configuración de parámetros del controlador del motor esclavo

Pulsación larga "

Menu
Confirm

 " durante 2 segundos para ingresar al estado de configuración del menú normal. los El tubo digital LED mostrará "F-XX". Seleccione los elementos del menú con una pulsación corta o larga

"▲/+ "y "▼/-" Botones, presione brevemente una vez para aumentar o disminuir en uno, presione prolongadamente para aumentar o disminuir continuamente. Cuando el tubo digital LED muestre el diámetro requerido, presione el botón " " nuevamente para ingresar la configuración del elemento especificado, y presione el botón "■/SALIR" para volver al nivel anterior o salir de la configuración. Cuando se completa la configuración del parámetro especificado, debe presionar el botón " " para confirmar que tenga efecto. Los parámetros establecidos actualmente no son válidos si presiona "■/botón SALIR".

4.6. Lista de comandos del "Menú normal" del motor esclavo

Menú	Función	valores predeterminados	Rango	Recomendado Valores	Observación
F-00	auge Velocidad	100	15-100	90-100	Cuanto mayor sea el valor, más rápida será la velocidad de subida de la pluma
F-01	pluma hacia abajo Velocidad	100	15-100	90-100	Cuanto menor sea el valor, más rápida será la velocidad de descenso de la pluma
F-02	auge desaceleración posición	40	10-80	35-45	El ángulo en el que la pluma comienza a decelerar, unidad: grado
F-03	pluma hacia abajo desaceleración posición	45	10-80	40-55	El ángulo en el que la pluma comienza a desacelerarse, unidad: grado
F-04	Baja velocidad laboral ángulo de la pluma arriba	90	15-90	90	El ángulo de la última sección de la zona de baja velocidad durante el ascenso de la pluma
F-05	Baja velocidad laboral ángulo de la pluma abajo	0	0-75	0	El ángulo de la última sección de la zona de baja velocidad durante el descenso de la pluma
F-06	Límite de aumento de la pluma velocidad de posición	5	1-50	4-8	Velocidad de posición límite de subida de la pluma
F-07	auge hacia abajo posición límite velocidad	2	1-50	2-6	Velocidad de posición de límite de descenso de la pluma
F-08	Posición ajuste de horizontalmente	140	1-600+	130-140	Ajuste posición horizontal de la puerta de la barrera

	cierre al límite				
F-09	Rango de giro ajuste de horizontalmente apertura al límite	40	1-600+	40-50	Ajuste de la posición vertical de la puerta de la barrera.
F-10	Demora tiempo de cierre automático	1	0-255	1	Hora de entrega automática cuando no pasa ningún automóvil, unidad: segundo
F-11	tiempo de bloqueo de abriéndose hacia arriba límite	5	0-255	5	Bloquee la puerta por un período de tiempo después de abrirla en su lugar, unidad: segundo
F-12	tiempo de bloqueo de cerrando hacia abajo límite	0	0-255	5	Bloquee la puerta por un período de tiempo después de cerrarla en su lugar, unidad: segundo
F-13	Encendido auto aprendizaje velocidad	15	10-80	12-20	Encuentre el límite de subida y bajada a esta velocidad
F-14	Control remoto aprendizaje	0	0-30		Aprendizaje de control remoto
F-15	Sensibilidad de Auto-reversa en la obstrucción	5	1-40	3-10	Tiempo de respuesta de obstrucción, unidad: 0,05 segundos

4.7. Explicación del comando "Menú normal":

F-02 Posición de desaceleración de subida de la pluma

Se utiliza para establecer la posición inicial de desaceleración en el proceso de elevación de la pluma. La unidad de ángulo es 0 grados cuando la puerta de la barrera está en posición horizontal y 90 grados cuando está en posición vertical. Este parámetro indica que la barrera comenzará a desacelerarse cuando la pluma se levante hasta este ángulo. Si la pluma tiembla cuando se eleva hasta la posición límite superior, este parámetro se puede reducir.

F-03 Posición de desaceleración de descenso de la pluma

Se utiliza para establecer la posición inicial de desaceleración en el proceso de caída de la pluma. La unidad de ángulo es 0 grados cuando la puerta de la barrera está en posición horizontal y 90 grados cuando está en posición vertical. Este parámetro indica que la puerta de la barrera comenzará a decelerar cuando la pluma caiga hasta este ángulo. Si la pluma tiembla al caer a la posición límite inferior, este parámetro se puede aumentar. **F-04 Ángulo de funcionamiento a baja velocidad de la pluma hacia arriba**

Este parámetro establece una zona de velocidad uniforme de baja velocidad durante el proceso de apertura. Durante el proceso de elevación de la pluma, después de alcanzar este ángulo establecido por F-04, funcionará a la velocidad de elevación de la pluma establecida por F-06 hasta que se cierre por completo. Si este parámetro se establece en 90, esta función no es válida. Si la pluma tiembla cuando se eleva hasta la posición límite superior, este parámetro se puede reducir.

F-05 Ángulo de funcionamiento a baja velocidad de la pluma hacia abajo

Este parámetro establece una zona de velocidad uniforme de baja velocidad durante el proceso de cierre. Durante el proceso de bajada de la pluma, después de alcanzar este ángulo, funcionará a la velocidad de bajada de la pluma establecida por F-07 hasta que se cierre por completo. Si este parámetro se establece en 0, esta función no es válida. Si la pluma tiembla al caer a la posición límite inferior, este parámetro se puede aumentar.

F-06 Velocidad final de subida de la pluma

La velocidad de la pluma se mueve hasta el límite superior. La pluma dejará de moverse a esta velocidad cuando se levante. Si el parámetro es demasiado grande, la palanca de la puerta se sacudirá cuando se abra.

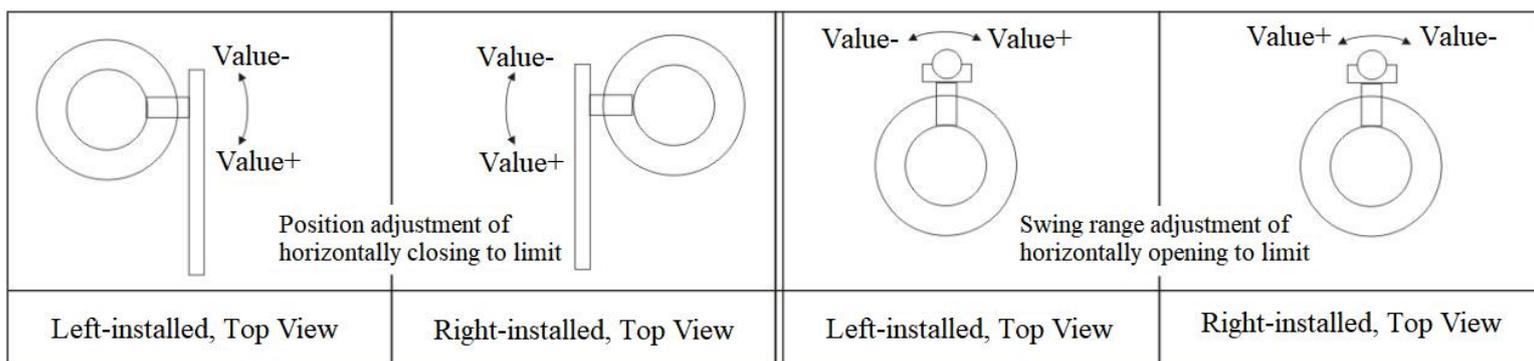
F-07 Velocidad final de descenso de la pluma

La velocidad de la pluma se mueve al límite inferior. La pluma dejará de moverse a esta velocidad cuando la pluma se caiga. Si este parámetro es demasiado alto, la palanca de la puerta se sacudirá cuando se cierre.

F-08 Ajuste de posición de cierre horizontal a tope

Si la posición de cierre horizontal hasta el límite es desviación, este parámetro se puede usar para realizar un ajuste fino.

Por favor, vea la foto de la izquierda a continuación.



F-09 Ajuste del rango de giro de la apertura horizontal hasta el límite

Puede ajustar este parámetro para ajustar el rango de oscilación de la apertura horizontal al límite. Por favor, vea la foto de arriba a la derecha.

F-10 Tiempo de retardo del cierre automático

Después de abrir la puerta de la barrera, si pasa el tiempo establecido por este parámetro y el sensor de suelo no detecta el paso del vehículo, la puerta de la barrera se cerrará automáticamente. Eso significa que el motor horizontal girará a la posición de cierre automáticamente después de abrirse a la posición límite. Si se establece en 0, la puerta de barrera permanecerá

abre hasta que pasa un coche o se pulsa el botón de cerrar. **F-11 Tiempo**

de bloqueo de apertura hasta límite superior

Después de la apertura horizontal hasta la posición límite, bloqueará el motor de la barrera por un período de tiempo de acuerdo con el valor establecido.

F-12 Tiempo de bloqueo de cierre a límite de bajada

Después de cerrar horizontalmente hasta la posición límite, bloqueará el motor de la barrera por un período de tiempo de acuerdo con el valor establecido.

F-13 Velocidad de autoaprendizaje de encendido

Este comando puede establecer diferentes velocidades para encontrar el límite superior y el límite inferior. Después de ingresar al menú, la primera configuración es la velocidad para encontrar el límite superior. El LED muestra "1-XX". XX significa la velocidad para encontrar el límite superior. La velocidad se puede ajustar presionando los dos botones de "▲/+ "y" ▼/-". Una vez completada la configuración de la velocidad del límite superior, presione el botón "  ", el LED muestra "2-XX" y XX

indica la velocidad para encontrar el límite inferior. La velocidad también se puede ajustar presionando los dos botones "▲/+ "y" ▼/-". Finalmente, después de configurar bien las velocidades  límite hacia arriba y hacia abajo, presione la tecla  para guardar los parámetros. Si presionas el "■ /QUIT" durante el proceso de configuración, los parámetros establecidos no son válidos. **Aprendizaje de**

control remoto F-14

Este artículo se utiliza para el aprendizaje de control remoto del receptor de radio de 3 hilos del motor esclavo. Solo se usa cuando el motor principal falla y el motor esclavo se usa para controlar la puerta de la barrera. Después de ingresar al elemento del menú de aprendizaje del control remoto, se muestra el número de controles remotos actualmente aprendidos. Mantenga presionado cualquier botón en el control remoto durante 1 segundo, el tubo digital muestra la cantidad de controles remotos aprendidos más 1. Después de completar el aprendizaje, presione el botón "  " o "■ /SALIR" para salir del aprendizaje.

Nota: Borre el control remoto en el elemento H-09 del menú avanzado. **F-15**

Sensibilidad de Auto-reversa en obstrucción

Cuando la puerta de la barrera se bloquea y se detiene por más tiempo del establecido, la puerta rebotará y girará para abrirse, y el LED mostrará la palabra Er.ob. Cuanto menor sea el valor, mayor será la sensibilidad, de lo contrario, menor será la sensibilidad.

4.8. Lista de comandos del "Menú avanzado" del motor esclavo Método de acceso

al "Menú avanzado": Mantenga presionada simultáneamente la tecla " ■ /SALIR"  " y durante 2 segundos para ingresar, el LED mostrará "H-XX".

El menú avanzado es utilizado por técnicos profesionales y general

 ¡los usuarios deben usarlo con precaución! No cambie el menú del número de serie que no figura en la tabla a voluntad, ya que puede causar un funcionamiento anormal de la puerta de barrera.

Menú	Función	valores predeterminados	Rango	Observación
H-05	Dirección de rotación del motor	2	2-3	2: Dirección de rotación para instalación a la izquierda. 3: Dirección de rotación para instalación a la derecha.
H-09	Reiniciar	0	0-255	5: Borrar mando a distancia 10: Reiniciar
H-35	Aprender manualmente límite horizontal	no	no	A mano aprender horizontal límite
H-38	El motor aplica fuerza en la dirección de cierre después de cerrar hasta el límite	1	0-1	0: encendido 1: apagado

4.9. Explicación del comando "Menú avanzado": H-05

Dirección de rotación del motor

La dirección de rotación del motor horizontal está relacionada con la instalación izquierda o derecha del gabinete, y la dirección de rotación del motor debe configurarse correctamente de acuerdo con la dirección fija del gabinete. El instalado a la izquierda del gabinete se establece en 2, el instalado a la derecha del gabinete se establece en 3.

H-09 Restablecer

Esta opción tiene dos funciones, borrar el control remoto y restaurar la configuración de fábrica. Para evitar un mal funcionamiento, debe establecer un valor específico antes de presionar "  Confirm " para completar la operación.

5: borre todo el control remoto aprendido del receptor de radio de 3 hilos del motor esclavo. 10: Restaure la configuración de fábrica, restaure el valor establecido al valor predeterminado y borre todos los controles remotos aprendidos al mismo tiempo.

H-35 Aprendizaje manual del límite horizontal

Después de ingresar a esta opción, el LED primero muestra L-00, y después de que el motor horizontal de la puerta de barrera encuentra la posición de bloqueo mecánico en la dirección abierta, el zumbador emite un pitido, el LED cambia para mostrar L-01 y el motor se detiene. En este momento, es necesario aprender manualmente la apertura horizontal a la posición límite y el cierre a la posición límite. Primero, mantenga presionada la tecla "▼/-" botón y no lo suelte, mueva el soporte de la barra en la dirección de cierre hasta que el eje esté en la posición de apertura requerida (mueva ligeramente, reserve un cierto espacio, para que no golpee cuando la puerta de la barrera está normalmente abierta cuando llega al punto de bloqueo mecánico), suelte el botón y presione el botón "  Botón " para confirmar la apertura a límite

posición. En este momento, el LED muestra L-02, lo que indica que se completó el aprendizaje de la posición de apertura a límite; continúe presionando y manteniendo presionado el botón "▼/-" hasta que el soporte de la barra esté en la posición límite de cierre deseada, suelte el botón y presione el botón "

Menu
Confirm

"botón para confirmar la posición del límite de cierre. Una vez que se completa el aprendizaje, volverá automáticamente al estado de funcionamiento normal.

Durante todo el proceso de aprendizaje de posición, si hay una desviación en la posición, puede utilizar el "▲/+" y "▼/-" botón para ajustar. Si está bloqueado por la estructura mecánica durante el proceso de ajuste y sigue presionando el botón, el zumbador emitirá un pitido. El dispositivo emite un sonido de "bip" continuo para alarma.

H-38 El motor aplica fuerza en la dirección de cierre después de cerrar hasta el límite Debido a que habrá más o menos holguras en el conjunto mecánico, durante el proceso normal de cierre a tope, la pluma se balanceará ligeramente lateralmente, lo que afectará la estética. Para evitar el giro horizontal, puede encender el motor horizontal y luego aplicar fuerza en la dirección de cierre (la fuerza está determinada por F-07, cuanto mayor sea el valor, mayor será la fuerza. Y el valor debe configurarse correctamente, y la pluma se puede cerrar hasta la posición límite sin balancearse, está bien). Ajuste la presión del soporte de la pluma en el punto muerto del núcleo de la máquina. Cuando esta función está activada, el F-08 se puede ajustar correctamente para cerrar en la posición límite de cierre hasta el punto de bloqueo mecánico, y se puede reservar correctamente un espacio de amortiguación de unos 2 cm, de modo que cuando el eje del soporte de la pluma se cierre en la posición límite, se apoya contra el punto de bloqueo para reducir el sonido de colisión. El ajuste adecuado de la posición de desaceleración del F-03 también puede reducir el sonido de la colisión. El valor predeterminado es 1 para habilitar.

5. Averías comunes y soluciones

Funcionamiento defectuoso Fenómeno	Posibles Causas	Solución
La dirección de giro de la pluma no coincide con la real. dirección	los motor rotación dirección ajuste es equivocado	Consulte 2.1 para establecer la dirección de rotación de los motores maestro y esclavo
los auge es levantado automáticamente después de las caídas a la posición horizontal	El valor de retracción del motor principal 4.5 en la posición de cierre hasta el final es demasiado grande, o el límite mecánico perno de ajuste en el	Reducir el valor de retracción del motor principal 4.5 en el cierre a tope, o reajustar el tornillo de ajuste del tope mecánico

	clausura dirección es extendido demasiado	
El tubo digital LED del motor esclavo muestra IdLE	El enchufe del sensor del motor esclavo no está enchufado o el cable está suelto	Compruebe el enchufe del sensor del motor esclavo
	Esclavo motor sensor falla	Reemplace el motor esclavo
Indicador LED: motor el sensor no es detectado	El enchufe del sensor del motor principal no está enchufado o el cable está suelto	Compruebe el enchufe del sensor del motor principal y enchufe bien
	Principal motor sensor falla	Reemplace el motor principal
La placa de control no está encendida	el fusible esta quemado	Reemplace el fusible con la misma especificación
	La fuente de alimentación no tiene salida.	Compruebe la fuente de alimentación o el circuito de alimentación.
La pluma tiembla mucho en la posición límite superior	La velocidad de apertura en la posición límite superior es relativamente grande	Reducir el valor de 1,5 en el menú regular del motor principal
	Apertura desaceleración el ángulo es grande	Reduzca el valor de 1,3/1,5 en el menú normal del motor principal al mismo tiempo
La pluma tiembla mucho en la posición de límite inferior	La velocidad de cierre en la posición de límite inferior es relativamente grande	Reducir el valor de 2,5 en el menú regular del motor principal
	Clausura desaceleración el ángulo es grande	Reduzca el valor de 2.3/2.5 en el menú regular del motor principal al mismo tiempo
Remoto control la distancia es corta	El voltaje de la batería del control remoto es demasiado bajo	Reemplace las baterías
	Alto voltaje alambres o fuerte electromagnético causando serio interferencia cerca de puerta de barrera	Reemplace el control remoto de alta potencia
Remoto control	el control remoto	Póngase en contacto con el fabricante

aprendizaje fallido	no coincide con el receptor	
	La secuencia de botones en el control remoto es incorrecta	Confirme si es el control remoto original
El motor vertical puede moverse, pero el motor horizontal no puede Muevete	Ingrese al estado del menú del motor horizontal (motor esclavo)	Salir del menú
Hay un sonido de impacto de metal cuando la barrera se abre hasta el límite posición	El valor de Fe-09 en el motor esclavo es demasiado pequeño y el espacio de búfer reservado es pequeño	Aumente el valor de F-09 apropiadamente
	La desaceleración abierta el ángulo del motor esclavo F-02 es demasiado grande	Reducir el valor de F-02
El impacto del metal sonido de horizontal el cierre es demasiado grande después de que la barrera se abre hasta la posición límite	El ángulo de desaceleración de cierre del motor esclavo F-03 es demasiado pequeño	Aumentar el valor de F-03
	Auge abajo límite la velocidad de posición del motor esclavo F-07 es demasiado grande	Reducir el valor de F-07

6. Artículos de garantía y servicio

6.1. Se ofrece servicio gratuito para piezas de componentes en el tiempo de garantía de un año. (no incluye el brazo de la barrera ni el control remoto)

6.2. Servicio de por vida con cargo en consecuencia.

6.3. Se admiten preguntas técnicas.

6.4. Los siguientes elementos y situaciones no están incluidos en la gama de servicios gratuitos:

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

6.4.2. La fuente de alimentación no es estable, está por encima del rango de voltaje permitido o no cumple con el estándar de uso eléctrico de seguridad.

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

6.4.4. Los desastres naturales provocan daños en el producto.

6.4.5. El tiempo de garantía ha terminado.

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

7. Mantenimiento

7.1. Mantenga limpia la puerta de la barrera.

7.2. Revise las juntas todos los meses en caso de que haya piezas sueltas.

7.3. Revise las partes que se desgastan fácilmente cada medio año y renuévelo.

7.4. La distancia del control remoto se acortará o no funcionará en casos como detección de objetos grandes, agotamiento de la batería, climas extremos.

8. Lista de empaque

Nombre	Especificación	Cantidad	Unidad	Solicitud
Tornillo, tuerca, cubierta de plástico	M8*10	1	conjuntos	Arreglando el auge
Tornillos de expansión	M16*150	4	conjuntos	arreglar el gabinete
Publicación de soporte		1	ordenador personal	Opcional
Emisor de radio		1	piezas	Opcional
Llaves		2	piezas	Para puerta de armario
Control remoto		2	piezas	
Manual		1	piezas	