

# User Manual

## BG1000 Series Barrier Gate (APP Version)

Date: December 2021

Doc Version: 1.1

English

Gracias por elegir nuestro producto. Por favor, lea las instrucciones cuidadosamente antes de la operación. Siga estas instrucciones para asegurarse de que el producto funcione correctamente. Las imágenes que se muestran en este manual son solo para fines ilustrativos.



Para obtener más detalles, visite el sitio web de nuestra empresa [www.zkteco.com](http://www.zkteco.com).

Copyright © 2021 ZKTECO CO., LTD. Reservados todos los derechos.

Sin el consentimiento previo por escrito de ZKTeco, ninguna parte de este manual puede copiarse o reenviarse de ninguna manera o forma. Todas las partes de este manual pertenecen a ZKTeco y sus subsidiarias (en adelante, la "Compañía" o "ZKTeco").

#### Marca comercial

**ZKTeco** es una marca registrada de ZKTeco. Otras marcas registradas involucradas en este manual son propiedad de sus respectivos dueños.

#### Descargo de responsabilidad

Este manual contiene información sobre la operación y mantenimiento del equipo ZKTeco. Los derechos de autor de todos los documentos, dibujos, etc. en relación con el equipo suministrado por ZKTeco pertenecen y son propiedad de ZKTeco. El contenido del presente no debe ser utilizado o compartido por el receptor con ningún tercero sin el permiso expreso por escrito de ZKTeco.

El contenido de este manual debe leerse en su totalidad antes de iniciar la operación y mantenimiento del equipo suministrado. Si alguno de los contenidos del manual parece confuso o incompleto, comuníquese con ZKTeco antes de iniciar la operación y el mantenimiento de dicho equipo.

Es un requisito previo esencial para la operación y el mantenimiento satisfactorios que el personal de operación y mantenimiento esté completamente familiarizado con el diseño y que dicho personal haya recibido una capacitación completa en la operación y el mantenimiento de la máquina/unidad/equipo. Es además esencial para la operación segura de la máquina/unidad/equipo que el personal haya leído, entendido y seguido las instrucciones de seguridad contenidas en el manual.

En caso de conflicto entre los términos y condiciones de este manual y las especificaciones del contrato, dibujos, hojas de instrucciones o cualquier otro documento relacionado con el contrato, prevalecerán las condiciones/documentos del contrato. Las condiciones/documentos específicos del contrato se aplicarán con prioridad.

ZKTeco no ofrece ninguna garantía o representación con respecto a la integridad de cualquier información contenida en este manual o cualquiera de las enmiendas hechas al mismo. ZKTeco no extiende la garantía de ningún tipo, incluidas, entre otras, cualquier garantía de diseño, comerciabilidad o idoneidad para un propósito particular.

ZKTeco no asume responsabilidad por ningún error u omisión en la información o los documentos a los que se hace referencia o están vinculados a este manual. El usuario asume todo el riesgo en cuanto a los resultados y rendimientos obtenidos a partir del uso de la información.

ZKTeco en ningún caso será responsable ante el usuario o cualquier tercero por daños incidentales, consecuentes, indirectos, especiales o ejemplares, incluidos, entre otros, pérdida de negocios, pérdida de ganancias, interrupción del negocio, pérdida de información comercial o cualquier pérdida pecuniaria, que surja de, esté relacionada con el uso de la información contenida o a la que se hace referencia en este manual, incluso si ZKTeco ha sido advertido de la posibilidad de tales daños.

Este manual y la información que contiene pueden incluir imprecisiones técnicas, de otro tipo o errores tipográficos. ZKTeco cambia periódicamente la información contenida en este documento que se incorporará en nuevas adiciones/enmiendas al manual. ZKTeco se reserva el derecho de agregar, eliminar, enmendar o modificar la información contenida en el manual de vez en cuando en forma de circulares, cartas, notas, etc. para una mejor operación y seguridad de la máquina/unidad/equipo. Dichas adiciones o enmiendas están destinadas a la mejora/mejor funcionamiento de la máquina/unidad/equipo y tales enmiendas no darán derecho a reclamar compensación o daños en ninguna circunstancia.

ZKTeco no será responsable de ninguna manera (i) en caso de mal funcionamiento de la máquina/unidad/equipo debido al incumplimiento de las instrucciones contenidas en este manual (ii) en caso de operación de la máquina/unidad/equipo más allá de los límites de tasa (iii) en caso de operación de la máquina y el equipo en condiciones diferentes a las prescritas en el manual.

El producto se actualizará de vez en cuando sin previo aviso. Los últimos procedimientos de operación y documentos relevantes están disponibles en <http://www.zkteco.com>.

Si hay algún problema relacionado con el producto, contáctenos.

## Sede ZKTeco

**Dirección** Parque Industrial ZKTeco, No. 32, Vía Industrial,  
Ciudad de Tangxia, Dongguan, China.

**Teléfono** + 86 769 - 82109991

**Fax** + 86 755 - 89602394

Para consultas relacionadas con negocios, por favor escribanos [asales@zkteco.com](mailto:asales@zkteco.com).

Para saber más sobre nuestras sucursales globales, visite [www.zkteco.com](http://www.zkteco.com).

## Sobre la empresa

ZKTeco es uno de los mayores fabricantes del mundo de lectores RFID y biométricos (huellas dactilares, faciales, venosos). Las ofertas de productos incluyen lectores y paneles de control de acceso, cámaras de reconocimiento facial Near & Farrange, controladores de acceso a ascensores/pisos, torniquetes, controladores de puerta de reconocimiento de matrículas (LPR) y productos de consumo que incluyen cerraduras de puerta con lector de rostro y huella dactilar que funcionan con batería. Nuestras soluciones de seguridad son multilingües y están localizadas en más de 18 idiomas diferentes. En las instalaciones de fabricación de última generación con certificación ISO9001 de 700 000 pies cuadrados de ZKTeco, controlamos la fabricación, el diseño del producto, el ensamblaje de componentes y la logística/envío, todo bajo un mismo techo.

Los fundadores de ZKTeco se han decidido por la investigación y el desarrollo independientes de procedimientos de verificación biométrica y la producción de SDK de verificación biométrica, que inicialmente se aplicó ampliamente en los campos de seguridad de PC y autenticación de identidad. Con la mejora continua del desarrollo y muchas aplicaciones de mercado, el equipo ha construido gradualmente un ecosistema de autenticación de identidad y un ecosistema de seguridad inteligente, que se basan en técnicas de verificación biométrica. Con años de experiencia en la industrialización de verificaciones biométricas, ZKTeco se estableció oficialmente en 2007 y ahora es una de las empresas líderes a nivel mundial en la industria de verificación biométrica, posee varias patentes y ha sido seleccionada como Empresa Nacional de Alta Tecnología durante 6 años consecutivos.

## Sobre el Manual

Este manual presenta las operaciones de la puerta de barrera de la serie BG1000 (versión de la aplicación).

Todas las cifras mostradas son solo para fines ilustrativos. Las cifras de este manual pueden no coincidir exactamente con los productos reales.






## Convenciones de documentos

Las convenciones utilizadas en este manual se enumeran a continuación:

### Convenciones de GUI

para software	
Convención	Descripción
<b>Negrita</b>	Se utiliza para identificar nombres de interfaz de software, por ejemplo, <b>DE ACUERDO</b> , <b>Confirmar</b> , <b>Cancelar</b> .
>	Los menús de varios niveles están separados por estos corchetes. Por ejemplo, Archivo > Crear > Carpeta.
para dispositivo	
Convención	Descripción
<>	Nombres de botones o teclas para dispositivos. Por ejemplo, presione <Aceptar>.
[ ]	Los nombres de las ventanas, los elementos del menú, la tabla de datos y los nombres de los campos están entre corchetes. Por ejemplo, abra la ventana [Nuevo usuario].
/	Los menús de varios niveles están separados por barras inclinadas. Por ejemplo, [Archivo/Crear/Carpeta].

### simbolos

Convención	Descripción
	Esto representa una nota a la que se debe prestar más atención.
	La información general que ayuda a realizar las operaciones más rápido.
	La información que es significativa.
	Cuidado para evitar peligros o errores.
	La declaración o evento que advierte de algo o que sirve como ejemplo de advertencia.

## Tabla de contenido

<b>1</b>	<b>VISIÓN GENERAL</b> .....	<b>7</b>
<b>2</b>	<b>CARACTERÍSTICAS Y FUNCIONALIDADES</b> .....	<b>7</b>
<b>3</b>	<b>ASPECTO Y DIMENSIONES</b> .....	<b>8</b>
<b>4</b>	<b>ESPECIFICACIONES</b> .....	<b>8</b>
<b>5</b>	<b>PROCEDIMIENTO DE INSTALACIÓN</b> .....	<b>9</b>
5.1	<b>yoINSTALACIÓNPAGPRECAUCIONES</b> .....	<b>9</b>
5.2	<b>CPODERmiropa de cama</b> .....	<b>9</b>
5.3	<b>BOMARMyoINSTALACIÓN</b> .....	<b>11</b>
5.3.1	<b>BOMARMyoINSTALACIÓNPAGPROCEDIMIENTO</b> .....	<b>11</b>
<b>6</b>	<b>DIRECCIONES IZQUIERDA Y DERECHA</b> .....	<b>12</b>
<b>7</b>	<b>INSTRUCCIONES DE CABLEADO DE LA PLACA PRINCIPAL</b> .....	<b>12</b>
7.1	<b>WIRACCONEXIÓN DELnorteewMETROA BORDO</b> .....	<b>13</b>
7.2	<b>CCONEXIÓN CONLPR CAMERA</b> .....	<b>13</b>
7.3	<b>CCONEXIÓN CONUHF CCONTROLADOR</b> .....	<b>14</b>
7.4	<b>CCONEXIÓN CONLProgramación orientada a objetosDETECTOR</b> .....	<b>14</b>
7.5	<b>CCONEXIÓN CONVR10RADARSENSOR</b> .....	<b>15</b>
7.6	<b>CCONEXIÓN CONyONFRAROJO/PAGCELDA CALIENTEDETECTOR</b> .....	<b>dieciséis</b>
7.7	<b>CCONEXIÓN CONDEVICE'SWyo-FI</b> .....	<b>17</b>
<b>8</b>	<b>CONFIGURACIÓN DE PARÁMETROS FUNCIONALES</b> .....	<b>19</b>
8.1	<b>METROA BORDOPAGARÁMETROSAJUSTES</b> .....	<b>19</b>
8.1.1	<b>OPREPARACIÓNPAGPROCEDIMIENTO</b> .....	<b>19</b>
8.2	<b>PAGARÁMETROSAJUSTESDESCRITURA</b> .....	<b>20</b>
8.3	<b>mierrorCODA</b> .....	<b>24</b>
8.4	<b>RSER EMOCIONADOCONTROLPAGAIRE YtuEMPAREJAMIENTO</b> .....	<b>25</b>
8.4.1	<b>PVENTILACIÓN</b> .....	<b>25</b>
8.4.2	<b>UEMPAREJAMIENTO</b> .....	<b>25</b>
8.5	<b>Shora del EsteDELAY PARA AUTOMÁTICO CPERDER DESPUÉS OPENANDO ELBOMARM</b> .....	<b>25</b>
<b>9</b>	<b>AJUSTES DEL BRAZO DE LA PLUMA</b> .....	<b>26</b>
9.1	<b>DDIMENSIONES</b> .....	<b>26</b>
9.2	<b>HORIZONTAL YVERTICOANGLEAJUSTICIA DEBOMARM(METROECANICOAJUSTO)</b>	<b>26</b>

<b>9.3</b>	<b>DIRECCIÓNyoINTERCAMBIO DE LABOMARM.....</b>	<b>28</b>
<b>9.4</b>	<b>SPRIMAVERAAJUSTO.....</b>	<b>29</b>
<b>10</b>	<b>LISTA DE EMBALAJE DEL PRODUCTO .....</b>	<b>29</b>
<b>11</b>	<b>SOLUCIÓN DE PROBLEMAS.....</b>	<b>30</b>
<b>12</b>	<b>PRECAUCIONES DE SEGURIDAD.....</b>	<b>31</b>
<b>13</b>	<b>TRANSPORTE Y ALMACENAMIENTO.....</b>	<b>31</b>
<b>14</b>	<b>GARANTÍA.....</b>	<b>31</b>

## **1 Descripción general**

La puerta de barrera de la serie BG1000 es una puerta de barrera de alto rendimiento que adopta el diseño de chasis LED interactivo de ZKTeco. Controla el flujo de tráfico dentro y fuera de las instalaciones proporcionando la máxima seguridad a un bajo costo. Adopta el núcleo de control del sistema integrado ARM7, el motor de CC sin escobillas y la estructura de transmisión de engranajes de material SCM421 para ofrecer la máxima eficiencia.

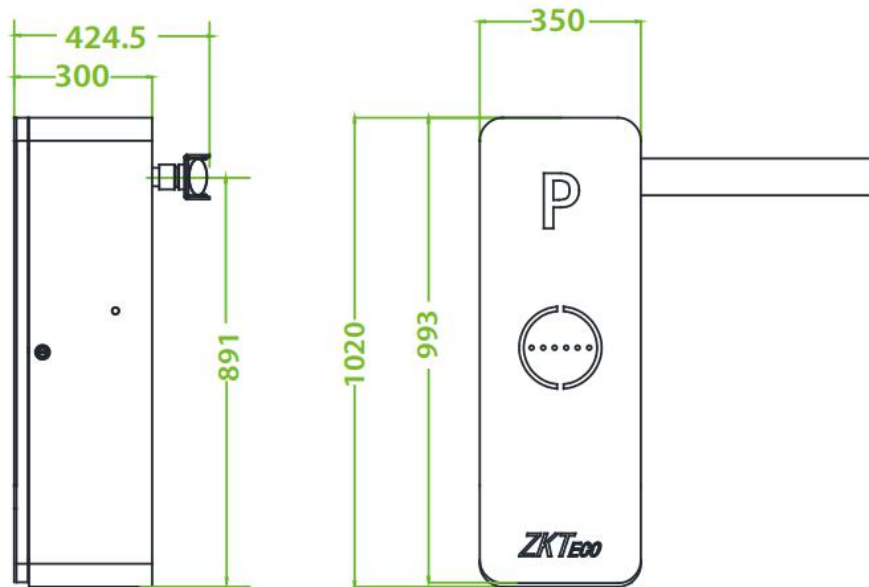
Tiene las ventajas de alta velocidad, eficiencia, calidad estable, personalización fácil de usar, rendimiento integral, etc. Se puede utilizar en áreas de aplicación en tiempo real como oficinas, hospitales, lugares públicos, áreas residenciales para aliviar los problemas de tráfico.

## **2 Características y funcionalidades**

- La velocidad de funcionamiento es de 1,5 s y la velocidad se puede ajustar de acuerdo con las diferentes longitudes del brazo de la pluma.
- Direcciones reversibles izquierda y derecha.
- El mecanismo de transmisión es simple, compacto y fácil de instalar en el sitio. Diseño de LED de chasis interactivo y elegante.
- Equipado con monitoreo de control digital, por lo tanto admite retraso en el cierre automático, prueba automática, pantalla de estado de salida de subida/bajada.
- Admite funciones de apagado automático, elevación manual del brazo de la pluma, antiplastamiento y conexión contra incendios.
- El ángulo de subida/bajada del brazo se puede ajustar y se adopta el codificador digital para limitar la posición automáticamente, reemplazando así el procedimiento de limitación tradicional. El control de posición es preciso.
- Se puede usar una batería de respaldo de 24 V para garantizar el funcionamiento normal de la barrera cuando no hay energía.
- El chasis está hecho de una lámina de metal de 2,0 mm a través de un proceso electroforético y de pulverización de polvo.
- El brazo rebotará cuando esté bloqueado.



### 3 Apariencia y dimensiones



### 4 Especificaciones

Modelo	BG1030L/R	BG1045L/R	BG1060L/R	BG1045L/ R-LED	BG1145L/ R-90
Velocidad de operación	1,5 s	2.5s	5s	2.5s	2.5s
Longitud del brazo de pluma	3m	4,5 m	6 metros	4,5 m	4,5 m
Tipo de brazo de pluma	Derecho auge	Pluma telescópica		Derecho auge con CONDUJO	Plegable auge
Dimensión del chasis (ancho x largo x alto)	350*300*1020 (mm)				
Tipo de motor	Motor sin escobillas de 24 V CC				
Potencia de salida	120W				
Corriente nominal	6A				
Fuente de alimentación	CA 220 V, 50 Hz / CA 110 V, 60 Hz				
Operando Temperatura	- 35°C a 70°C				
Humedad de funcionamiento	<90%				
Motor MCBF	3 millones de veces				
Control remoto Distancia	≤30m				
Peso del chasis	45kg				

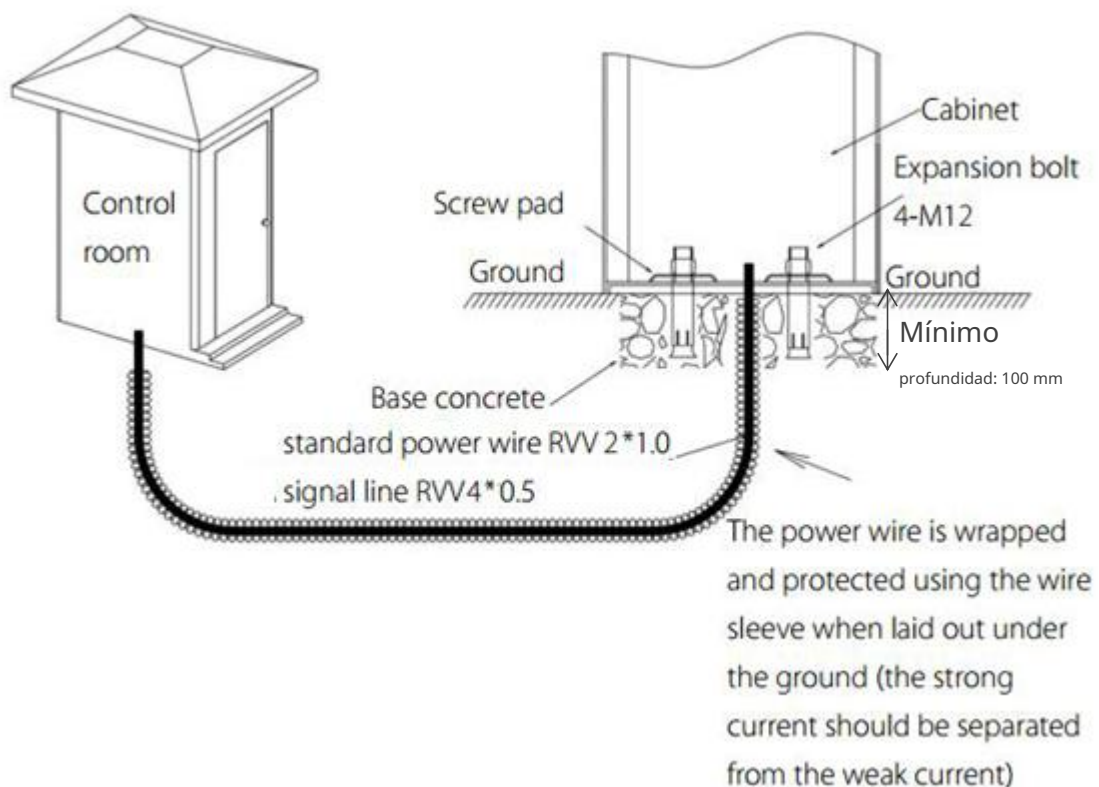
## 5 Procedimiento de instalación

### 5.1 Precauciones de instalación

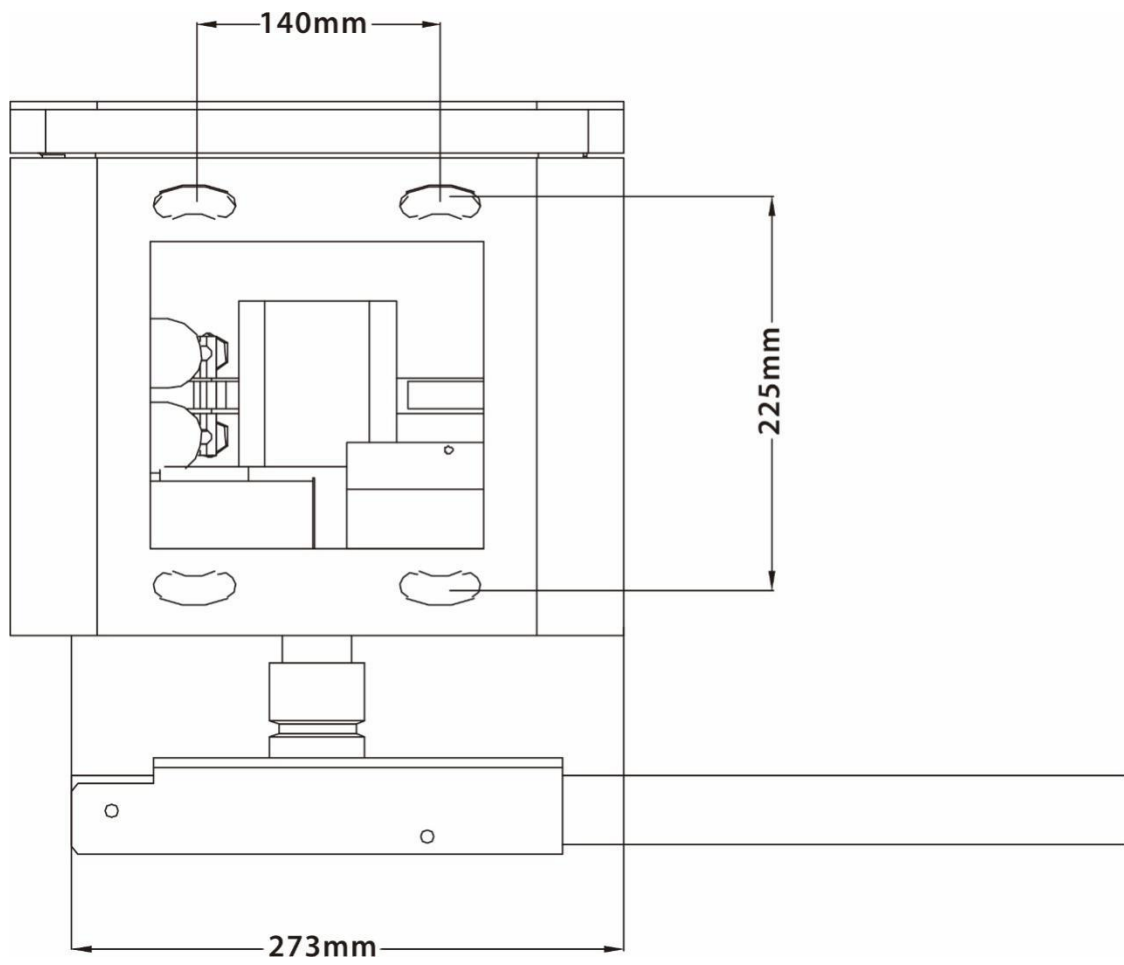
1. Instale la barrera de estacionamiento en un terreno plano. Se requiere una base de cemento antes de la instalación si el suelo no es sólido y plano.
2. Es posible reducir la longitud del brazo de la pluma, pero no se puede aumentar. Después de cortar el brazo de la pluma, es importante volver a ajustar el equilibrio del resorte para lograr un nuevo equilibrio. La parte inferior del resorte contiene dos tuercas de plástico diseñadas para ajustar el nuevo equilibrio.
3. Cuando esté encendido, no cambie la conexión del cable en el interior.
4. Conecte el GND al gabinete para garantizar la protección.

### 5.2 Incrustación de cables

1. Se requiere una funda protectora de  $\varnothing 25$  y un cable.
2. Los cables de ruta deben pasar a través de las fundas protectoras.
3. Utilice una herramienta para abrir la bandeja de cables en el suelo.



### Dimensiones



## 5.3 Instalación del brazo de pluma

### 5.3.1 Procedimiento de instalación del brazo articulado

1. Separe el brazo de la pluma secundaria del brazo de la pluma superior y fíjelo con dos tornillos, como se muestra en la Figura 1.
2. El procedimiento de instalación del brazo de la pluma en el chasis se muestra en la Figura 2.



Figura 1 Conecte el brazo de la pluma principal con el brazo secundario con 2 tornillos

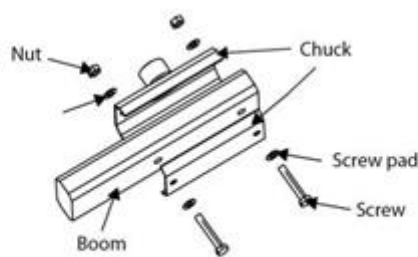
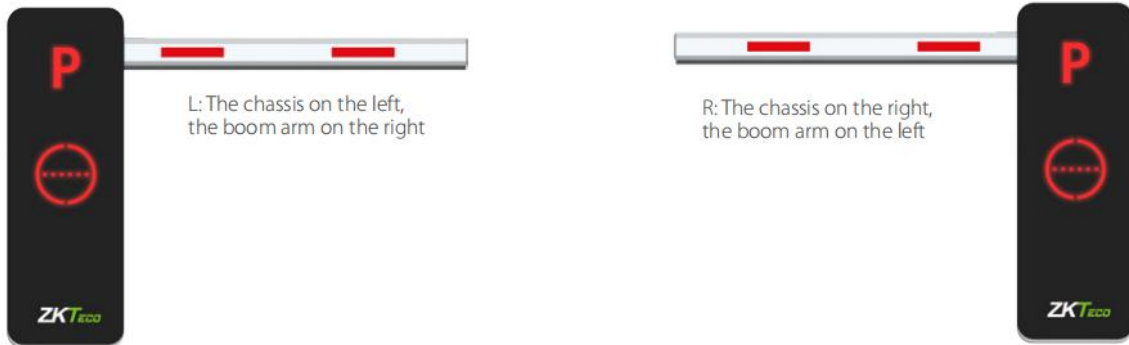


Figura 2 Instale el brazo de la pluma en el chasis

#### Nota:

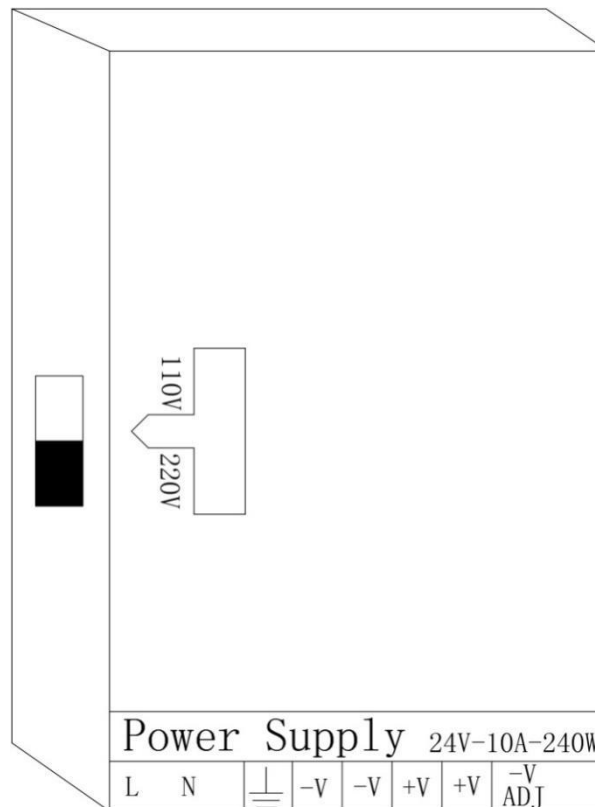
- 1) Antes de encender la barrera para ejecutar el proceso de prueba, asegúrese de instalar el brazo articulado de la barrera de la longitud correspondiente para la prueba. Si el brazo de barrera no está instalado, ajuste y retire el resorte bajo la supervisión de un profesional.
- 2) Si se corta y ajusta la longitud del brazo de la pluma de la barrera, la tensión del resorte y la posición del orificio para colgar deben ajustarse en consecuencia para evitar el estado de funcionamiento anormal que no puede dejar caer la pluma.

## 6 Direcciones izquierda y derecha



## 7 Instrucciones de cableado de la placa base

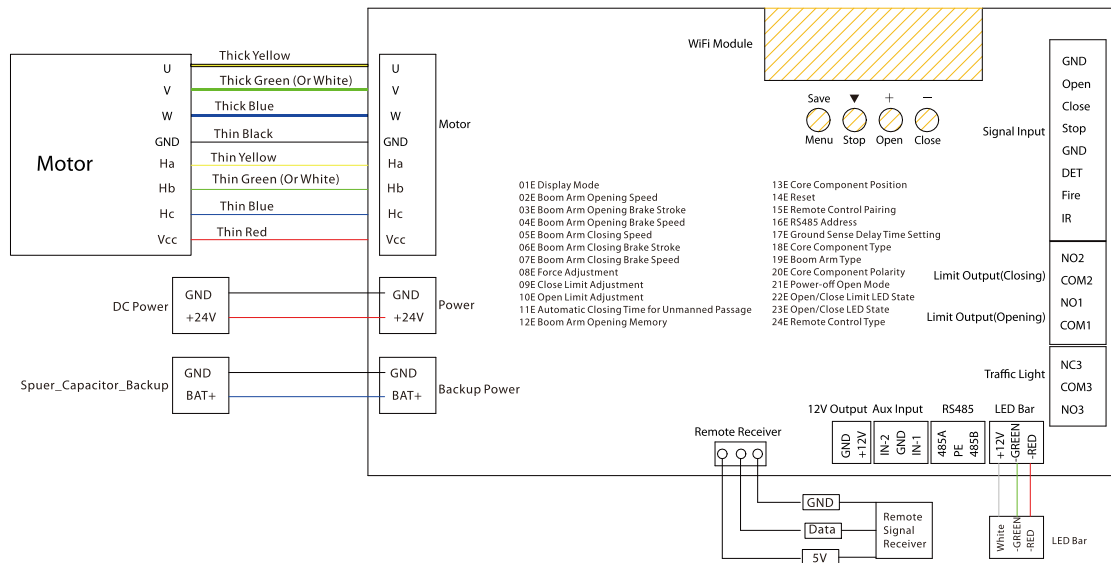
1. Desconecte la fuente de alimentación antes de realizar el cableado.
2. Tenga en cuenta que para cambiar el voltaje de entrada, debe configurar el **Interruptor DIP a 110V** como se muestra en la siguiente imagen:



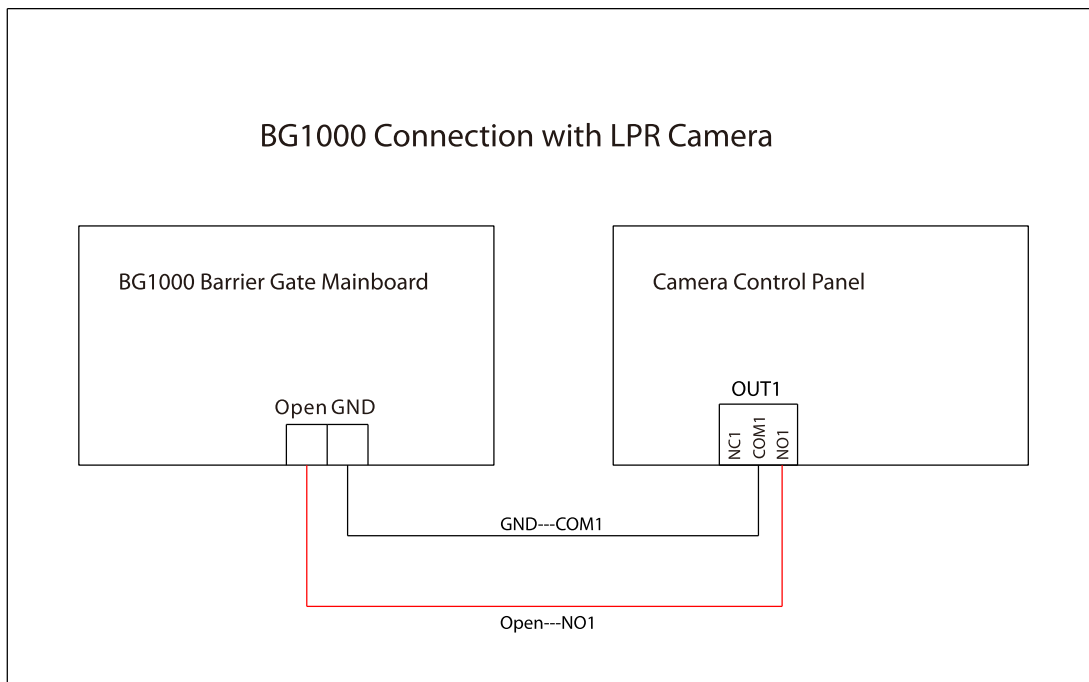
3. Compruebe cuidadosamente si los terminales están apretados y si el cableado es firme.

## 7.1 Conexión por cable de la nueva placa base

Diagrama de cableado de la nueva placa de control de la versión de la aplicación:

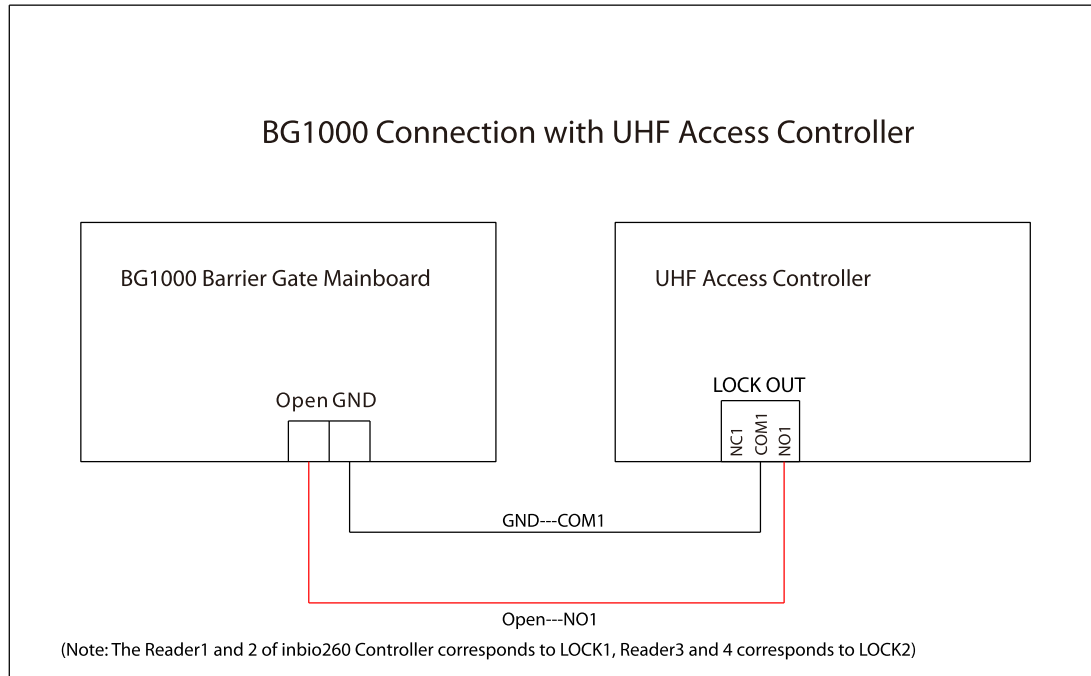


## 7.2 Conexión con cámara LPR



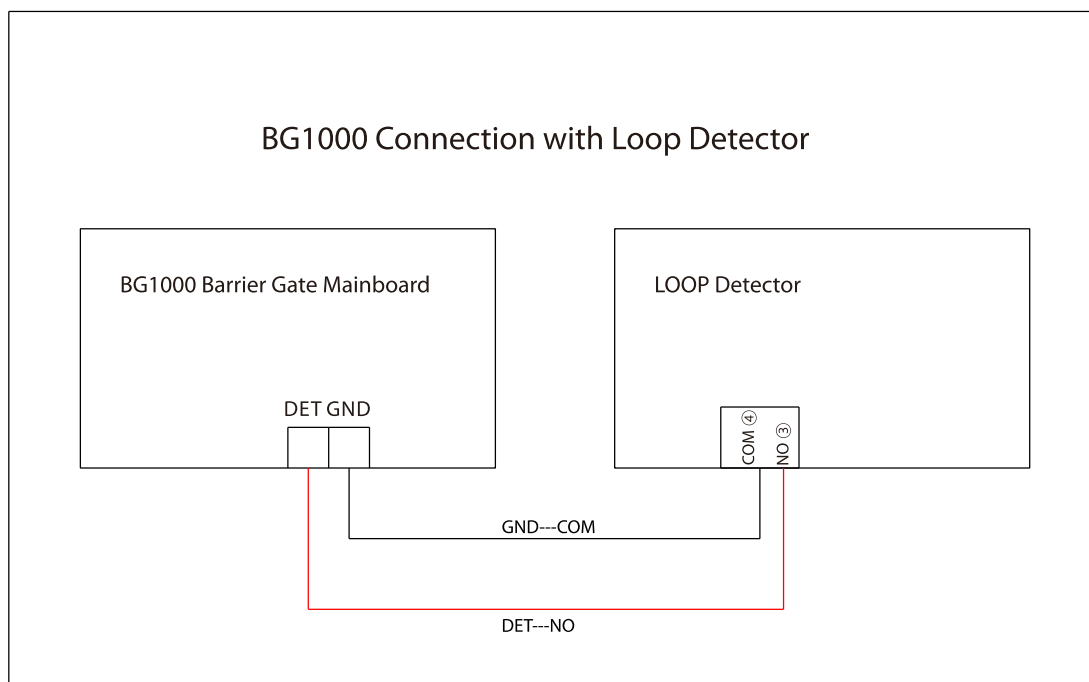
## 7.3 Conexión con Controlador UHF

(Nota: El Reader1 y 2 del controlador Inbio260 corresponde a LOCK1, Reader3 y 4 corresponde a LOCK2)



## 7.4 Conexión con detector de bucle

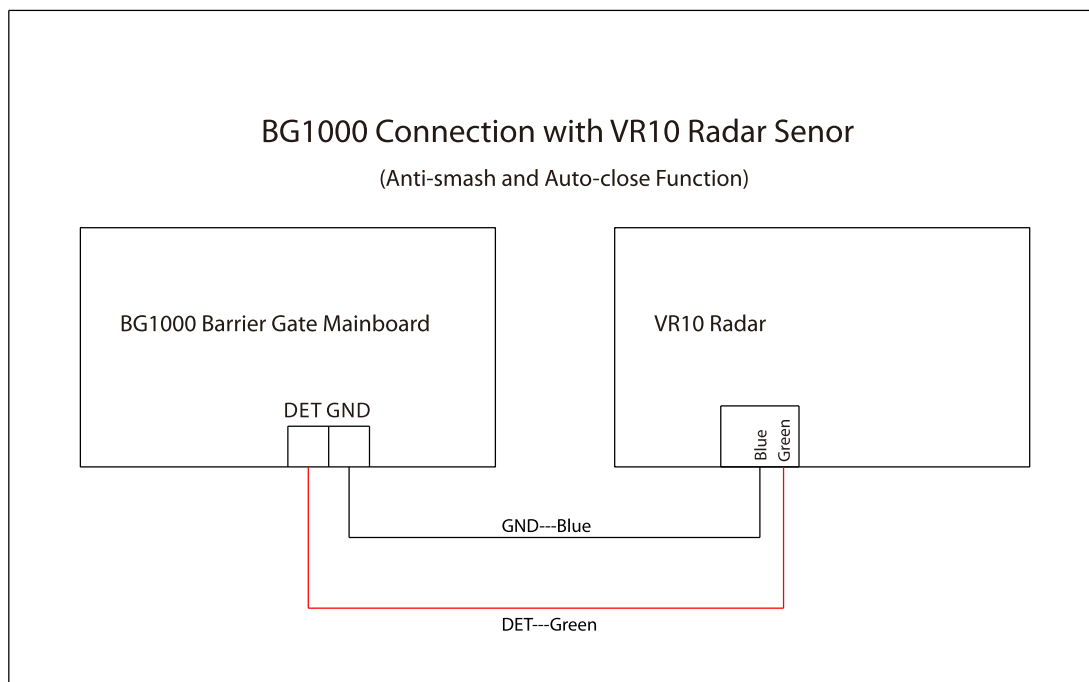
**Función antigolpes y cierre automático**



Circunferencia de la bobina	Número de bobina
<b>3m</b>	Según los requisitos, asegúrese de que la inductancia sea entre 100 $\mu$ H y 200 $\mu$ H
<b>3m a 6m</b>	5 a 6 vueltas
<b>6m a 10m</b>	4 a 5 vueltas
<b>10m a 25m</b>	3 vueltas
<b>25m</b>	2 vueltas

## 7.5 Conexión con sensor de radar VR10

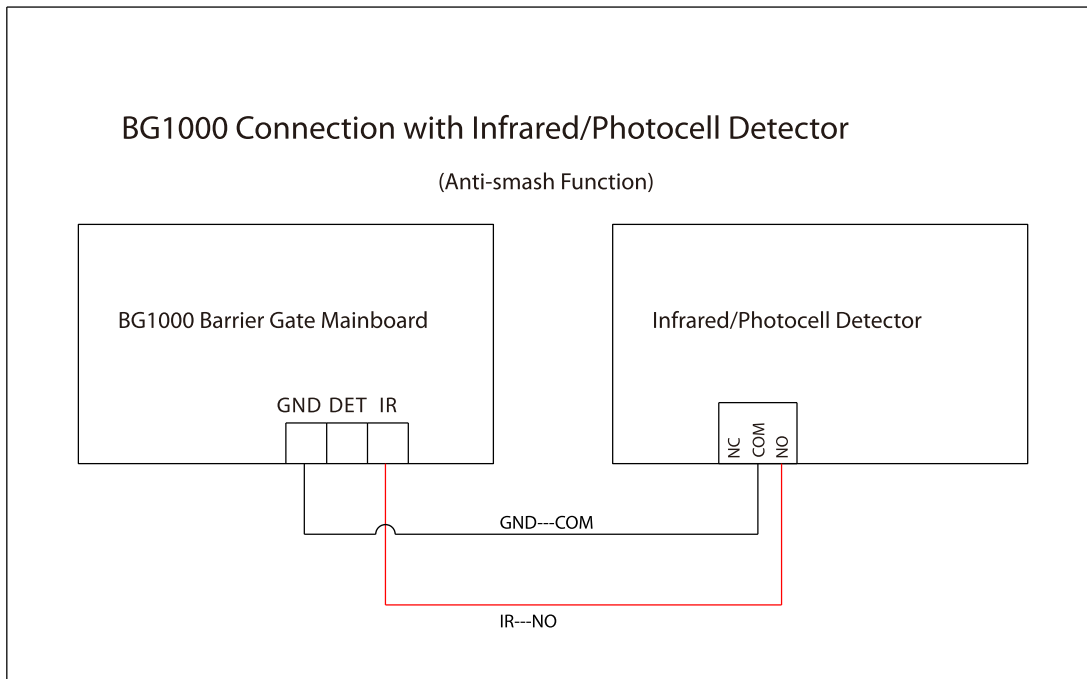
### Función antigolpes y cierre automático



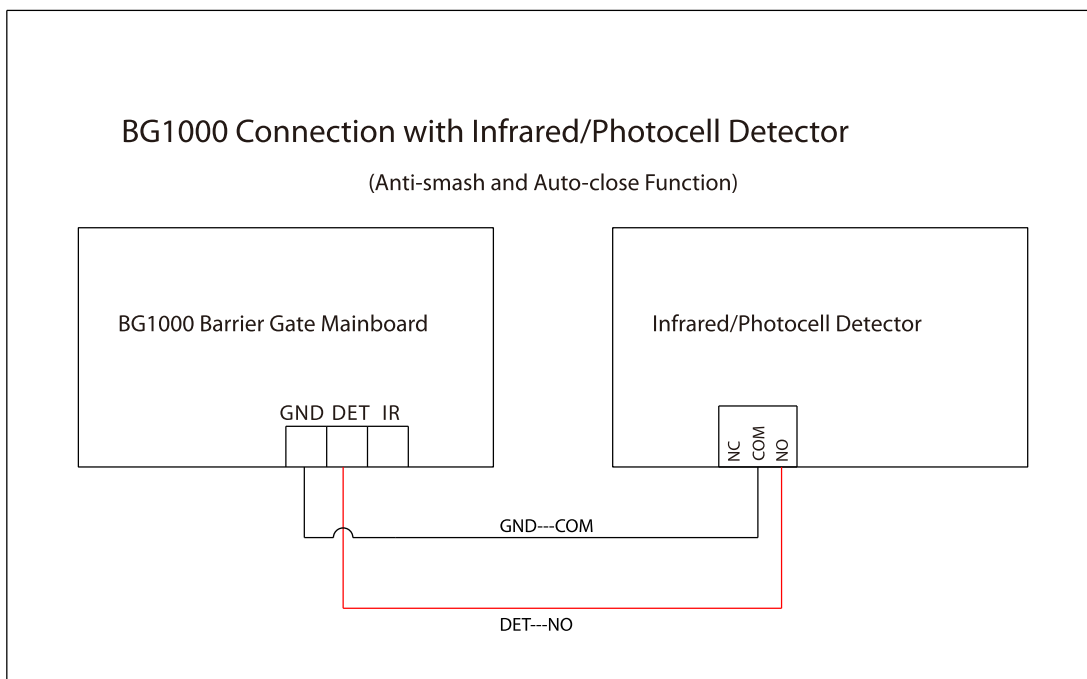


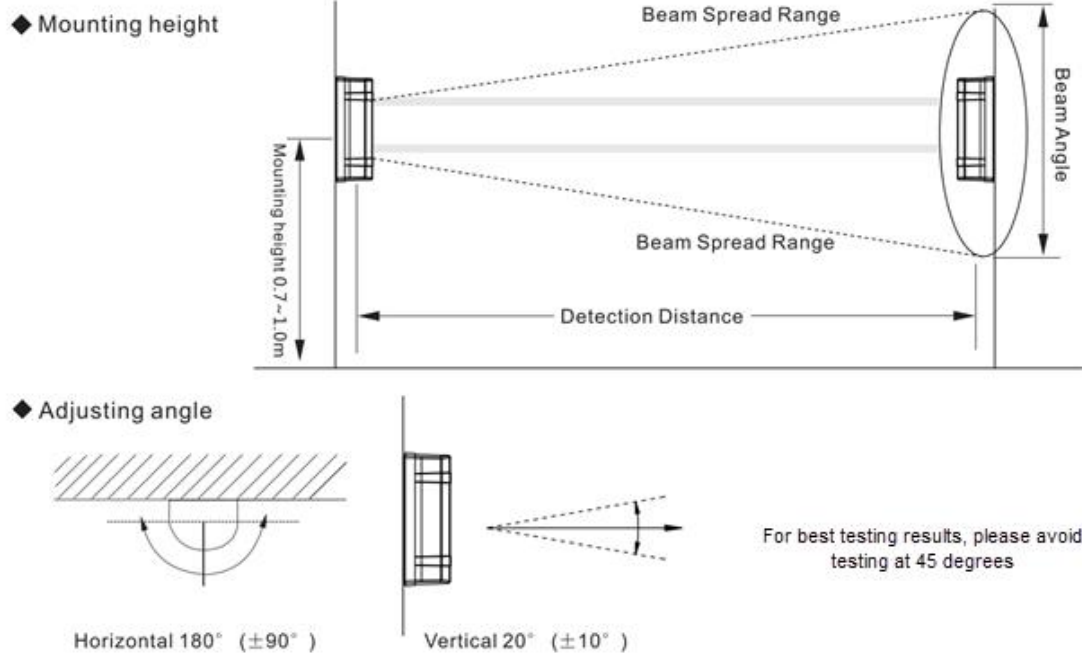
## 7.6 Conexión con detector infrarrojo/fotocélula

### Función antigolpes



### Función antigolpes y cierre automático



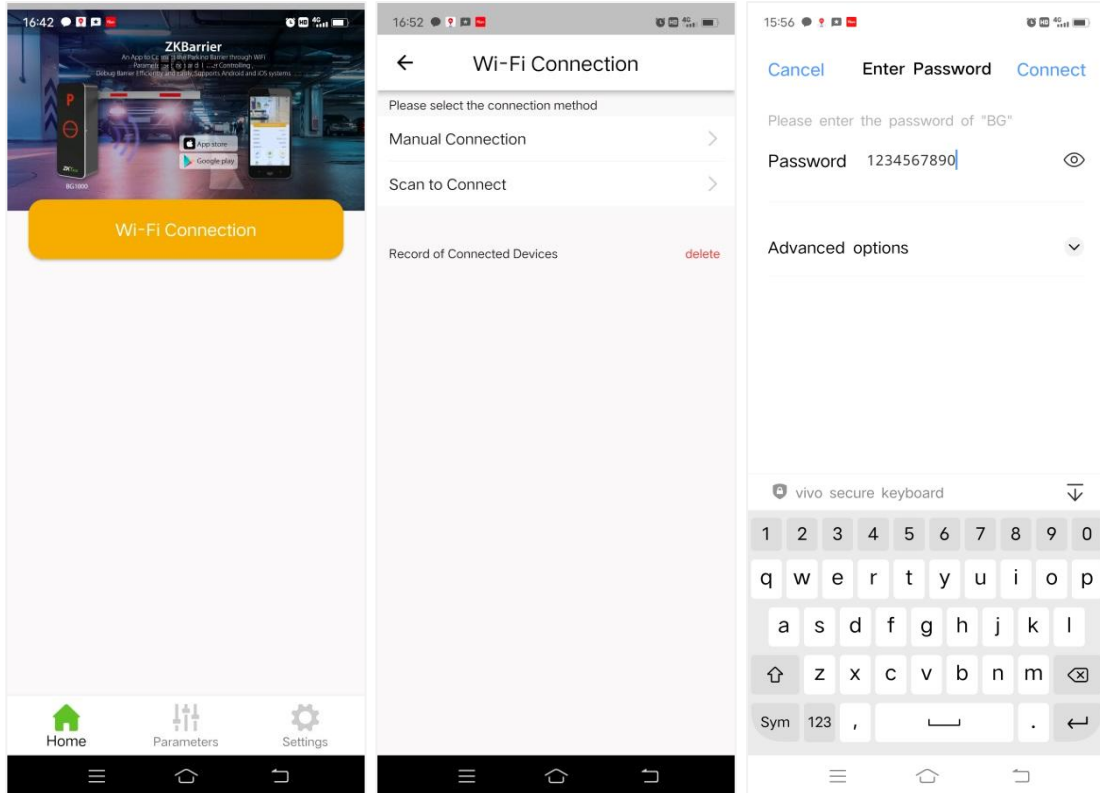


## 7.7 Conexión con el Wi-Fi del dispositivo

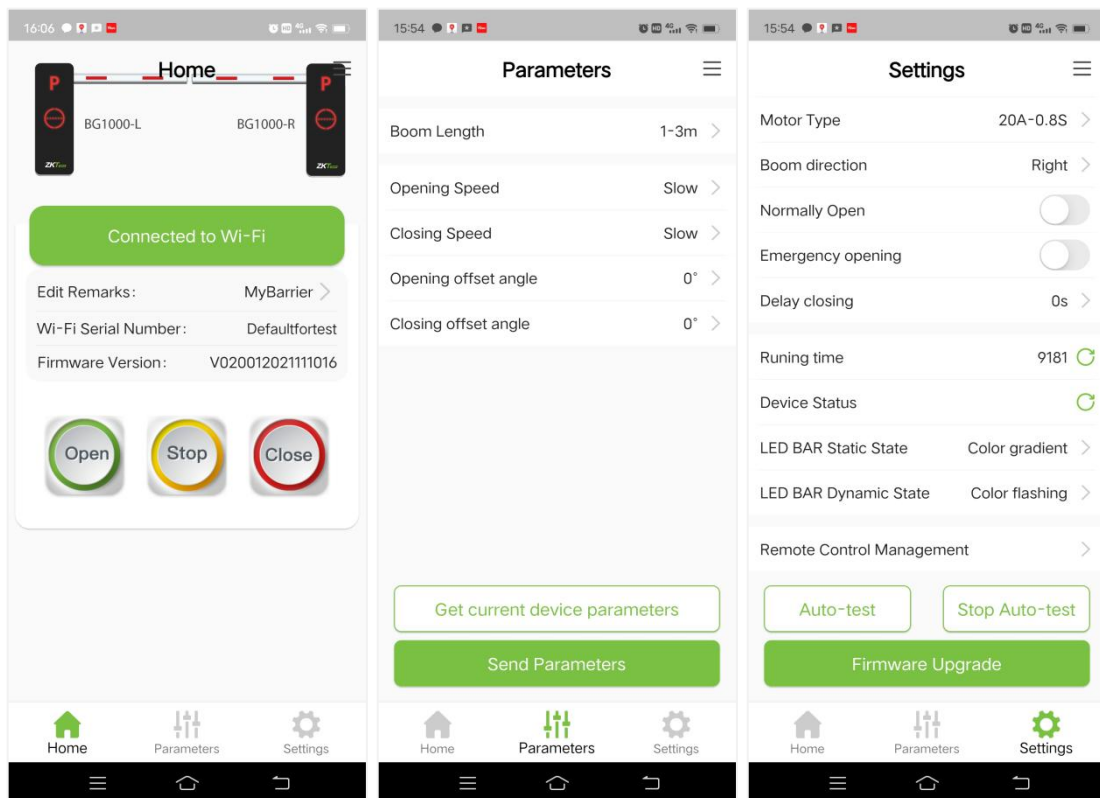
La función Wi-Fi se enciende automáticamente después de encender el dispositivo, y el teléfono también se puede conectar al punto de acceso Wi-Fi del dispositivo después de configurar la función y los parámetros del dispositivo a través de la aplicación ZKBarrier. Es compatible con los sistemas Android e iOS. Los detalles de la operación son los siguientes:

1. Abre el **APLICACIÓN ZKBarrier**, haga clic **Conexión wifi** luego ingrese a la página de conexión.
2. Puedes elegir cualquiera **Conexión Manual** o **Escanear para conectar**, aquí toma **Conexión Manual** como ejemplo, haga clic en **Conexión Manual**, seleccione la opción "ZKBarrier-XXXXX" Nombre de Wi-Fi del dispositivo correspondiente, y luego ingrese la contraseña predeterminada **1234567890**.

**Nota:** Por razones de seguridad, se recomienda que cambie la contraseña de conexión Wi-Fi de su dispositivo después de la primera conexión exitosa.



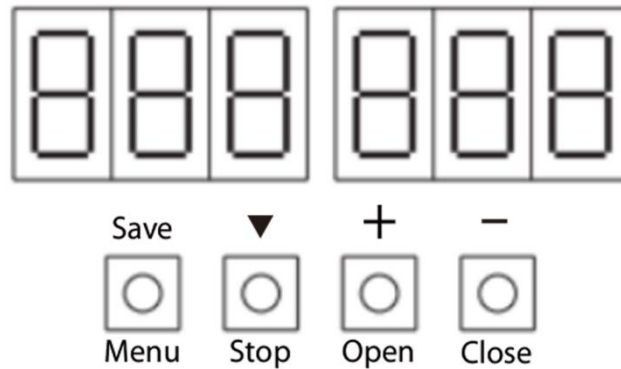
3. Después de una conexión exitosa, puede implementar algunas funciones y configuraciones de parámetros en la aplicación de acuerdo con la instalación real del equipo en el campo.



## 8 Configuración de parámetros funcionales

Después de la instalación inicial y el primer encendido, debe usar el "Abierto" y "Cerca" en la placa base para completar el proceso de autocomprobación y conocer la descripción del menú.

### 8.1 Configuración de parámetros de la placa base



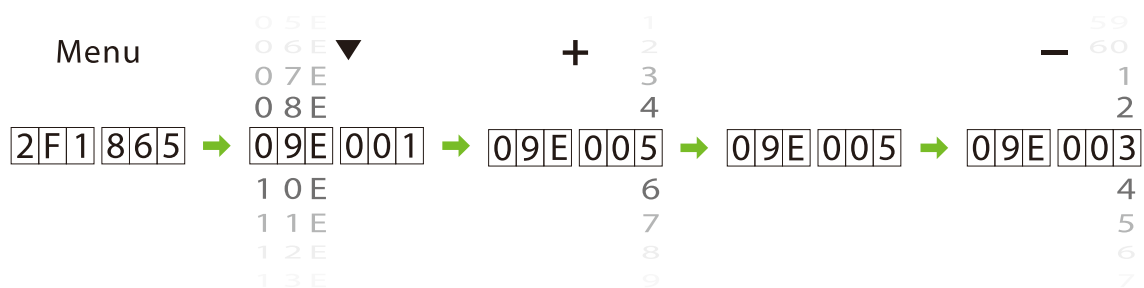
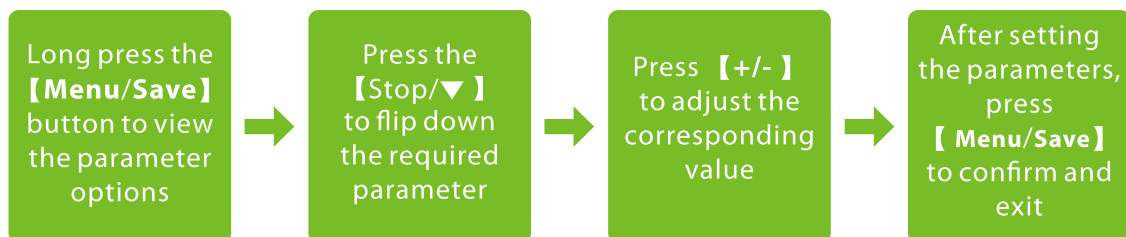
**Menú/Guardar:**Opciones de menú/Confirmar y Guardar.

**Parada/▼:**Detener el brazo de la pluma/Voltar hacia abajo el parámetro

**Abierto/+:**Aumentar parámetro/valor

**Cerrar/-:**Disminuir parámetro/valor

#### 8.1.1 Procedimiento de operación



## 8.2 Parámetro Ajustes Descripción

artículos	Descripción	Por defecto
01EXXX	<p><b><u>Modo de visualización</u></b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- <b>01E000:</b>Muestra la posición actual del brazo oscilante</li> <li>- <b>01E001:</b>Controla la señal de entrada</li> <li>- <b>01E002:</b>Modo de prueba (el LED digital muestra "---" en el modo de prueba)</li> <li><b>01E102:</b> Posición de apertura</li> <li><b>01E202:</b> Posición de cierre</li> <li><b>01E502:</b> Apertura</li> <li><b>01E602:</b> Clausura</li> <li><b>01E702:</b> En la pausa</li> <li>- <b>01E003:</b>Número de aperturas de la pluma</li> <li>- <b>01E004:</b>Información de versión</li> </ul>	01E000
02EXXX	<p><b><u>Velocidad de apertura del brazo de pluma</u></b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- <b>02E000:</b>Bajo</li> <li>- <b>02E001:</b>Medio</li> <li>- <b>02E002:</b>Rápido</li> <li>- <b>02E003:</b>Muy rapido</li> </ul> <p>Ajuste la velocidad correspondiente según la longitud del brazo de la pluma.</p>	02E000
03EXXX	<p><b><u>Carrera de freno de apertura del brazo de pluma</u></b></p> <p>Cuanto mayor sea el número, mayor será el tiempo de desaceleración y más estable será el funcionamiento del brazo de la pluma. La distancia de desaceleración de apertura del brazo de la pluma se puede configurar entre 10 y 25 y el valor predeterminado es 20.</p>	03E010

04EXXX	<p><b><u>Velocidad de freno de apertura del brazo de pluma</u></b></p> <p>Cuanto más pequeño es el número, más lenta es la desaceleración, valor válido: 2 a 30.</p>	04E002
05EXXX	<p><b><u>Velocidad de cierre del brazo de pluma</u></b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- <b>05E000:</b>Bajo</li> <li>- <b>05E001:</b>Medio</li> <li>- <b>05E002:</b>Rápido</li> <li>- <b>05E003:</b>Muy rapido</li> </ul> <p>Ajuste la velocidad correspondiente según la longitud del brazo de la pluma.</p>	05E000
06EXXX	<p><b><u>Carrera de freno de cierre del brazo de pluma</u></b></p> <p>Cuanto mayor sea el número, mayor será el tiempo de desaceleración y más estable será el funcionamiento del brazo de la pluma. El valor de la Distancia de desaceleración de cierre del brazo de la pluma se puede establecer entre 10 y 25 y el valor predeterminado es 20.</p>	06E010
07EXXX	<p><b><u>Velocidad del freno de cierre del brazo de la pluma</u></b></p> <p>Cuanto más pequeño es el número, más rápida es la desaceleración, valor válido: 2 a 30.</p>	07E002
08EXXX	<p><b><u>Ajuste de fuerza</u></b></p> <p>Cuanto mayor sea el número, mayor será la eficiencia de la fuerza de apertura y cierre del brazo de la pluma, valor válido: 5 a 50.</p>	08E020
09EXXX	<p><b><u>Ajuste de límite de cierre</u></b></p> <p>Presionar[+/-]para ajustar la posición según la situación y presione[<b>menú/guardar</b>]para guardar, que se puede configurar entre 1 y 60.</p>	09E001
10EXXX	<p><b><u>Ajuste de límite abierto</u></b></p> <p>Presionar[+/-]para ajustar la posición según la situación y presione[<b>menú/guardar</b>]para guardar, que se puede configurar entre 1 y 60.</p>	10E001

11EXXX	<p><b><u>Tiempo de cierre automático para paso no tripulado</u></b></p> <p>Establezca el tiempo para cerrar automáticamente el brazo de la pluma después de una verificación exitosa pero nadie pasa, cuanto mayor sea el número, más tiempo llevará cerrar el brazo de la pluma, valor válido: 5 a 60.</p>	11E000
12EXXX	<p><b><u>Memoria de apertura del brazo articulado</u></b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- 12E000:Cerca</li> <li>- 12E001:Abierto</li> </ul> <p>Cuando se dan más de dos señales de acceso legal al mismo tiempo (incluyendo la misma dirección y la dirección opuesta), el sistema recordará todas las solicitudes de pase y completará cada pase por turno.</p>	12E000
13EXXX	<p><b><u>Posición del componente central</u></b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- 13E000:Derecha</li> <li>- 13E001:Izquierda</li> </ul>	13E001
14EXXX	<p><b><u>Reiniciar</u></b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- 14E000:-Normal</li> <li>- 14E001:Reiniciar</li> </ul> <p>Seleccione[14E001]restaurará la configuración predeterminada de fábrica.</p> <p>(Nota:La función no borra la posición del componente central ni la polaridad del componente central).</p>	14E000
15EXXX	<p><b><u>Emparejamiento de control remoto</u></b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- 15E000:Normal</li> <li>- 15E100:Agregar</li> <li>- 15E200:Claro</li> </ul> <p><b>Nota:</b> El cuarto dígito se ajusta presionando[+/-]para agregar o borrar controles remotos inalámbricos, y el sexto dígito muestra la cantidad de controles remotos que se han emparejado con el dispositivo actual.</p>	15E000

<b>16EXXX</b>	<b><u>Dirección RS485</u></b>	<b>16E000</b>
<b>17EXXX</b>	<p><b><u>Configuración del tiempo de retardo del sensor de tierra</u></b></p> <p>Establezca el tiempo de retardo del sensor de tierra presionando[+/-]botón, cuanto mayor sea el número establecido, mayor será el tiempo de retraso, el valor válido es de 0 a 251.</p>	<b>17E000</b>
<b>18EXXX</b>	<p><b><u>Tipo de componente principal</u></b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- <b>18E000:</b>20A a 0.6S</li> <li>- <b>18E001:</b>18B a 1.2S</li> <li>- <b>18E002:</b>18B a 2.5S</li> </ul> <p>Establezca los parámetros de acuerdo con el componente principal.</p>	<b>18E000</b>
<b>19EXXX</b>	<p><b><u>Tipo de brazo de pluma</u></b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- <b>19E000:</b>1 a 3m</li> <li>- <b>19E001:</b>3,5 a 4,5 m</li> <li>- <b>19E002:</b>5 a 6m</li> </ul> <p>Establezca los parámetros de acuerdo con la longitud del brazo de la pluma.</p>	<b>19E000</b>
<b>20EXXX</b>	<p><b><u>Polaridad del componente central</u></b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- <b>20E000:</b>Hacia adelante</li> <li>- <b>20E001:</b>Marcha atrás</li> </ul>	<b>20E000</b>
<b>21EXXX</b>	<p><b><u>Modo abierto de apagado</u></b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- <b>21E000:</b>Deshabilitar</li> <li>- <b>21E001:</b>Habilitar</li> </ul>	<b>21E001</b>



<b>22EXXX</b>	<p><b><u>Estado del LED de límite de apertura/cierre</u></b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- <b>22E000:</b>Respiración de luz verde de límite abierto, Respiración de luz roja de límite cerrado</li> <li>- <b>22E001:</b>Luz verde de límite abierto siempre encendida, luz roja de límite cerrado siempre encendida</li> <li>- <b>22E002:</b>La luz verde de límite abierto parpadea, la luz roja de límite de cierre respira</li> </ul>	<b>22E000</b>
<b>23EXXX</b>	<p><b><u>Estado LED abierto/cerrado</u></b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- <b>23E000:</b>La luz roja parpadea durante todo el proceso de apertura y cierre del brazo articulado.</li> <li>- <b>23E001:</b>La luz roja está siempre encendida durante todo el proceso de apertura y cierre del brazo extensible.</li> </ul>	<b>23E000</b>
<b>24EXXX</b>	<p><b><u>Tipo de control remoto</u></b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- <b>24E000:</b>frecuencia de 433 MHz</li> <li>- <b>24E001:</b>frecuencia de 430 MHz</li> </ul>	<b>24E000</b>

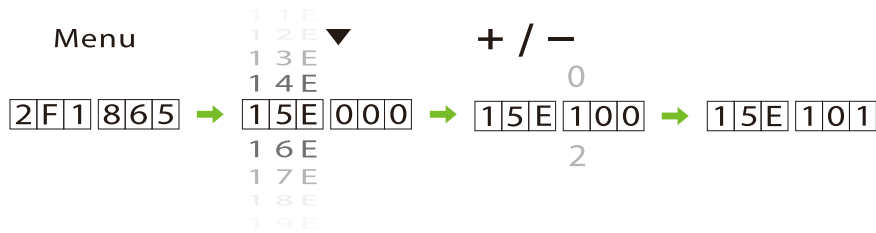
### 8.3 Código de error

código de error	Descripción
EL0002	Fallo de autocomprobación de encendido, error de detección de límite Hall.
EL0004	Ejecutar tiempo de espera.
EL0008	Embrague bloqueado.
EL016	La detección del disco de código falló.
EL032	Fallo en la protección de bloqueo del eje del motor eléctrico.

## 8.4 Emparejamiento y desemparejamiento del control remoto

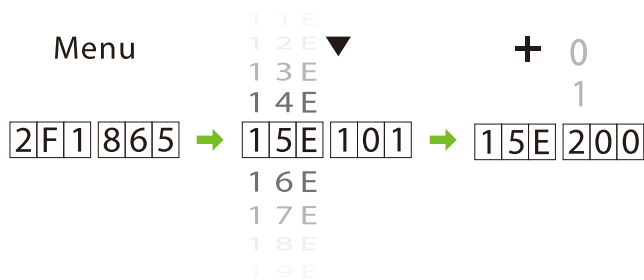
### 8.4.1 Emparejamiento

Pulsación larga **[menú/guardar]**, entonces presione **[Parada/▼]** voltear hacia abajo para **[15EXXX]**. Presionar **[+/-]** para establecer el valor del parámetro. En este momento, el valor de la pantalla LED es "15EXXX", y luego presione cualquier botón en el control remoto hasta que escuche un pitido de la placa base, significa que el emparejamiento se realizó correctamente, y luego presione **[menú/guardar]** salir del menú.



### 8.4.2 desemparejamiento

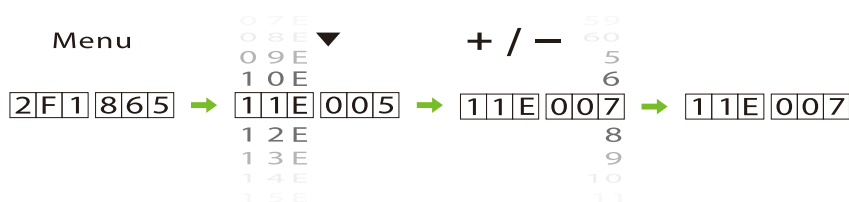
Pulsación larga **[menú/guardar]**, entonces presione **[Parada/▼]** voltear hacia abajo para **[15EXXX]**. Presionar **[+/-]** para establecer el valor del parámetro y, a continuación, establezca el valor del parámetro en "15E200". Presionar **[menú/guardar]** para guardar la configuración y que todos los controles remotos han sido eliminados.



## 8.5 Establecer el retraso para el cierre automático después de abrir el

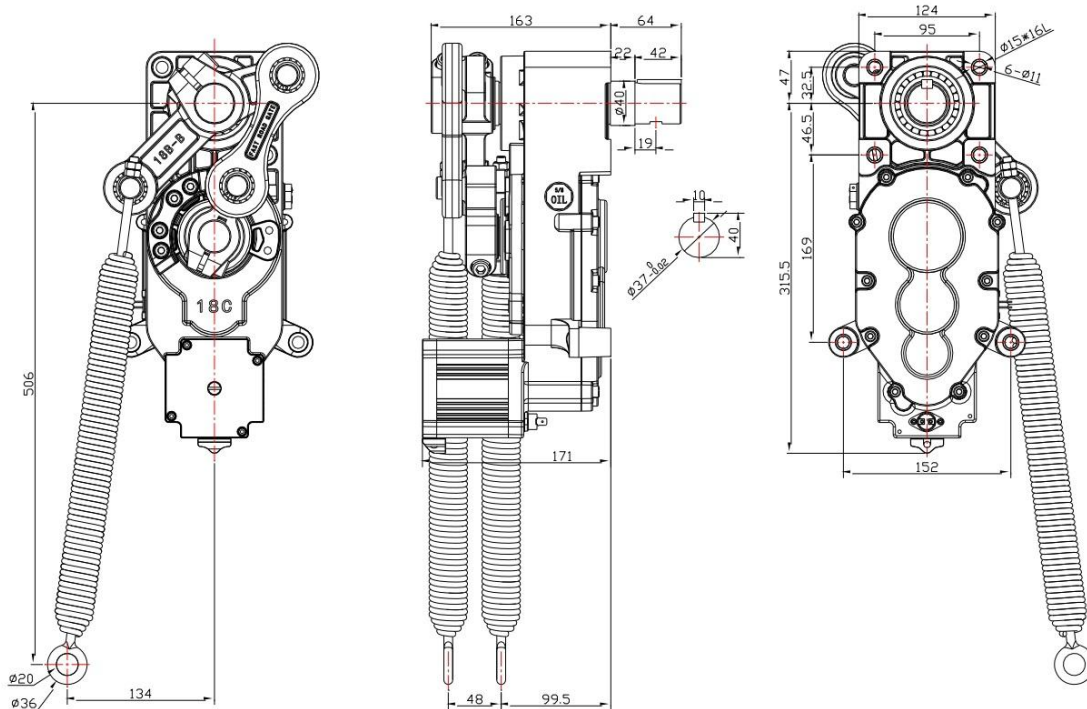
### brazo articulado

Mantenga pulsado el **[menú/guardar]** botón, luego presione **[Parada/▼]** voltear hacia abajo para **[11EXXX]** parámetro y, a continuación, pulse el botón **[+/-]** para establecer el valor del parámetro después de la selección. Establezca el valor de retraso según los requisitos. Finalmente, presione **[menú/guardar]** para salir del menú. Por ejemplo, si se establece en "11E007", el dispositivo se cerrará automáticamente después de 7 segundos después de abrir la puerta de la barrera.



## 9 Ajustes del brazo de la pluma

### 9.1 Dimensiones



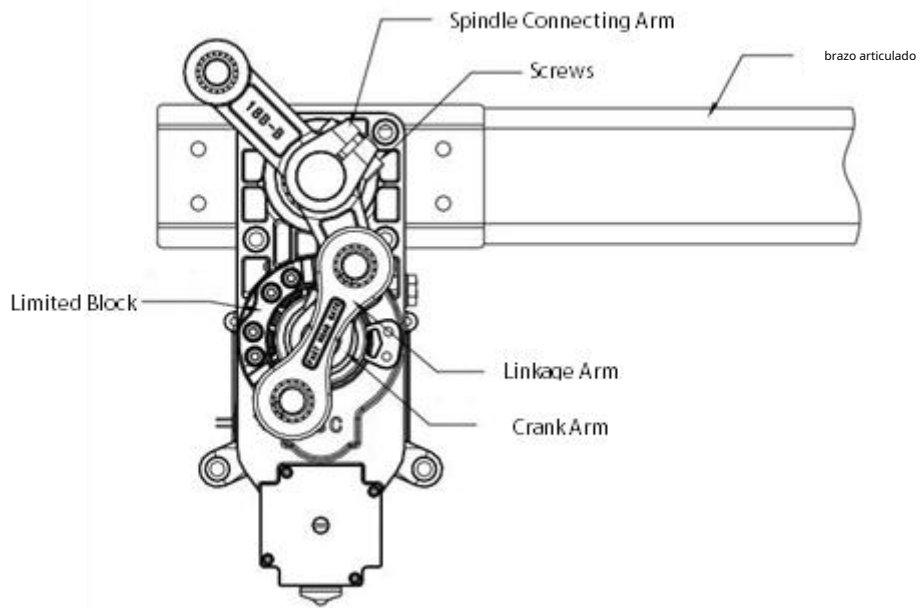
### 9.2 Ajuste de ángulo horizontal y vertical de la pluma

#### Brazo (Ajuste Mecánico)

**Nota:** Los ángulos horizontal y vertical del brazo de la pluma se han ajustado antes de salir de fábrica. No los ajuste sin la guía de profesionales para evitar daños mecánicos.

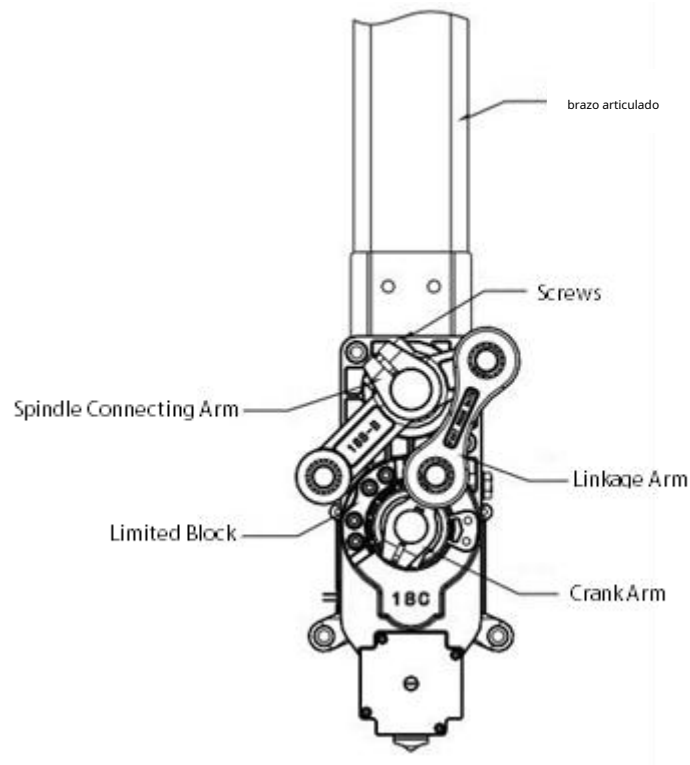
##### 1. Ajuste la posición horizontal del brazo de la pluma

La manivela de la pluma de conexión será una estructura superpuesta, con los dos puntos de rotación del brazo de la pluma de conexión coincidiendo con el eje de salida del reductor en tres puntos y una línea. El brazo de la pluma está en esta posición horizontalmente. Si el brazo de la pluma no está nivelado o inclinado en este momento, desatornille los dos tornillos del balancín (balancín), gire el brazo de la pluma hasta el nivel y apriete los tornillos.



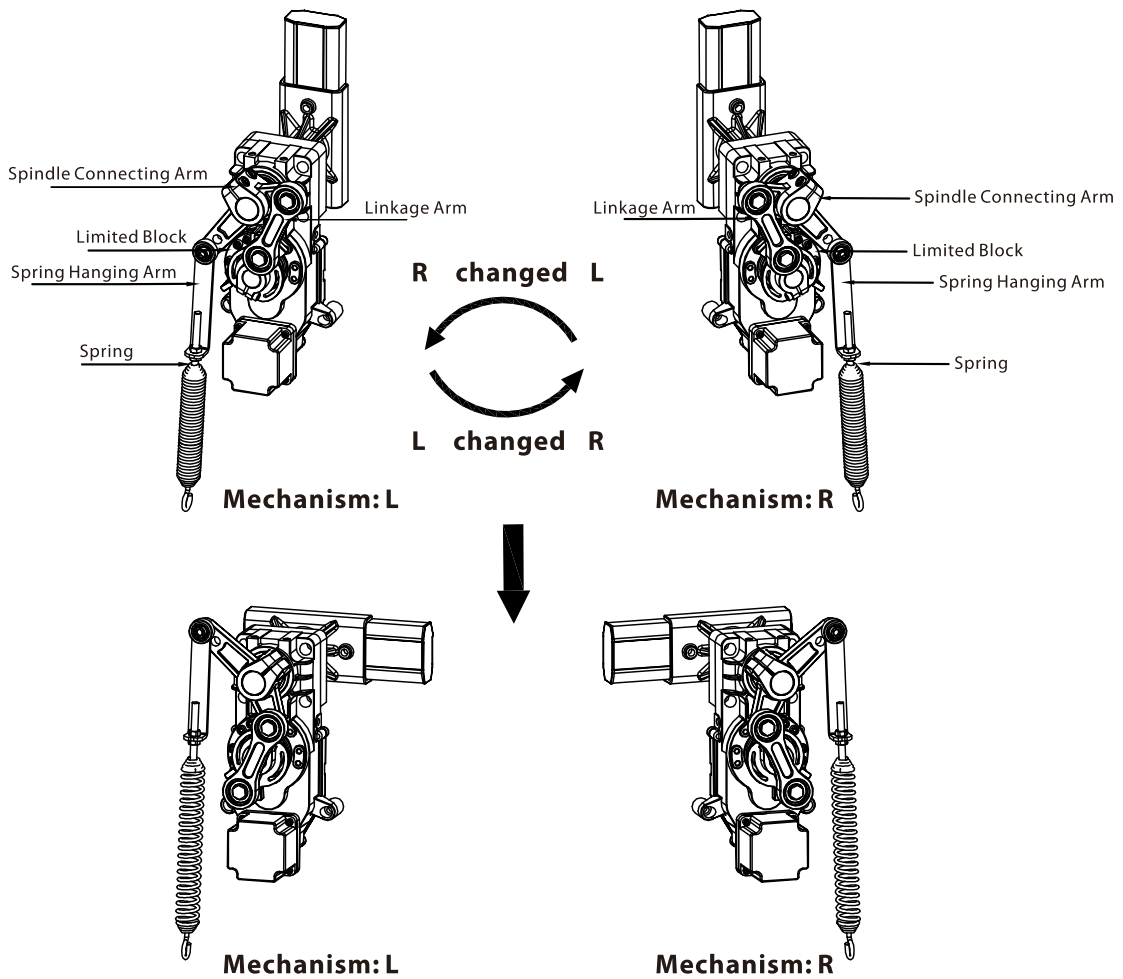
## 2. Ajuste la posición vertical del brazo de la pluma (ajustado por estructura mecánica)

La manivela del brazo de la pluma de conexión tiene una forma desplegada, y los dos puntos de rotación del brazo de la pluma de conexión y el eje de salida del reductor están en una línea de 3 puntos desplegada. Esta es la posición vertical del brazo de la pluma. Si el brazo de la pluma no está en posición vertical y está inclinado, desatornille los dos tornillos del balancín (balancín), gire el brazo de la pluma a la posición vertical y apriete los tornillos.



## 9.3 Intercambio de dirección del brazo de pluma

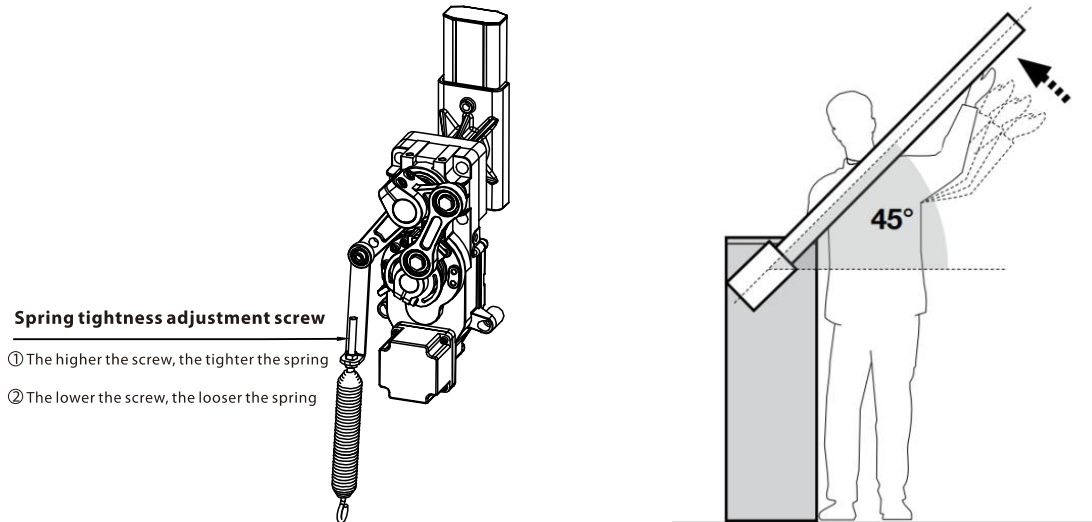
Los pasos de la operación son los siguientes:



1. Antes de la operación, apague la alimentación. Retire el resorte, el brazo colgante del resorte y la pluma.
2. Cambie la dirección del brazo de conexión del husillo y el brazo de conexión.
3. Gire el bloque limitado en la otra dirección.
4. Después de la operación mecánica, debe configurar el parámetro de movimiento 13E Core Component Position en la placa base, como cambiar de L a R, el valor de este parámetro debe configurarse de 1 a 0, o configurar la dirección del movimiento en la aplicación

## 9.4 Ajuste de resorte

Si el brazo de la pluma tiembla cuando sube, puede ajustar el resorte sin apretar, y si el brazo de la pluma tiembla cuando cae, puede ajustar el resorte con fuerza.



### Nota:

- 1) Cuando la pluma de la barrera está a 45°, es el mejor equilibrio.
- 2) El diámetro del alambre de resorte se adapta a diferentes longitudes de barra: barra de 3 m con  $\varphi 4,5$  mm; pluma de 4,5 m con  $\varphi 5,5$  mm; Pluma de 6 m con  $\varphi 6,5$  mm. (Si la pluma es demasiado corta, es decir, menos de 2 m, no instale el resorte).

## 10 Lista de embalaje del producto

Material	Cantidad
<b>Tornillo Explosión Chasis M12X140</b>	4
Llaves	2
Auge de la barrera	1
Placa de presión de la pluma	1
Placa de presión del chasis	2
Control remoto inalámbrico	2
Perno hexagonal del brazo de barrera M10X70	2
Máquina	1
Manual de usuario	1

## 11 Solución de problemas

- **Descripción:** La fuente de alimentación tiene una salida de 24 V, pero el indicador de alimentación de la placa base no se enciende.

### Porque

- 1.El cableado de salida de 24 V puede estar invertido
- 2.La placa base podría funcionar anormalmente
- 3.Cableado suelto

### Solución

- 1.Cambie el cableado de salida de CC
- 2.Reemplace la tarjeta principal
- 3.Apriete el cableado

- **Descripción:** La entrada de CA es normal, pero el indicador de encendido está apagado.

### Porque

- 1.El fusible de alimentación podría estar quemado
- 2.Fuente de alimentación anormal
- 3.Cableado suelto

### Solución

- 1.Reemplace el fusible
- 2.Reemplace la fuente de alimentación
- 3.Apriete el cableado

- **Descripción:** El indicador de encendido está encendido, el indicador de la pluma de aterrizaje está normal y el motor no está funcionando.

### Porque

- 1.El cableado del motor puede estar mal conectado o el cableado está suelto
- 2.El codificador interno del motor puede funcionar anormalmente
- 3.El límite de carrera del motor supera la posición

### Solución

- 1.Verifique el cableado de acuerdo con el diagrama de cableado y apriete el cableado si es necesario.
- 2.Reemplace el motor
- 3.Reajustar los parámetros de límite del motor

- **Descripción:** Los botones del control remoto no responden.

### Porque:

- 1.La batería del control remoto está completamente descargada
- 2.Debe haber una interferencia de señal con la misma frecuencia y puede haber algunos obstáculos demasiado cerca
- 3.La frecuencia del control remoto no coincide o el receptor está dañado

### Solución:

- 1.Reemplace la batería
- 2.Utilice el control de botón manual

3. Uso en áreas abiertas
4. Reemplace el control remoto para volver a combinar o reemplazar el receptor

- **Descripción:** Cuando la barrera se cierra a la mitad, vuelve al estado abierto.

**Porque:**

1. Es posible que el brazo de la barrera no esté instalado
2. El resorte está demasiado apretado o se cambió la longitud del brazo de la barrera y el resorte no está ajustado correctamente

**Solución:**

1. Instale el brazo de la barrera
2. Ajuste el resorte de acuerdo con la longitud del brazo de la barrera.

## 12 Precauciones de seguridad

- Está terminantemente prohibido golpear el producto con objetos duros.
- Cuando lo use, manéjelo con cuidado para evitar fuertes colisiones con objetos duros. No derrame agua ni líquidos corrosivos sobre la superficie del producto.
- Si sale humo o un olor peculiar del producto, desconecte la alimentación inmediatamente.

**Nota:** Si el producto funciona de manera anormal, comuníquese con el distribuidor a tiempo. No intente repararlo usted mismo. Si lo manipula sin autorización, la empresa no se hace responsable de ningún daño.

## 13 Transporte y almacenamiento

- Al cargar y descargar el producto, manéjelo con cuidado.
- Durante el transporte y almacenamiento, colóquelo en un ambiente seco y libre de corrosión. El producto debe protegerse de la humedad, la lluvia, el sol y la corrosión.

## 14 Garantía

Este producto promete un período de garantía de 2 años. Bajo uso normal del producto, los daños están cubiertos por la garantía. Sin embargo, los daños causados por las siguientes condiciones no están cubiertos por la garantía.

- Daños causados por operación incorrecta y violación de los procedimientos operativos. Daños causados por reparar el producto sin autorización. Anomalías y daños causados por condiciones de funcionamiento extremadamente duras y un entorno operativo más allá de la capacidad de resistencia de la máquina.
- Daños causados por factores irresistibles (como terremotos, tsunamis, tifones).



Parque Industrial ZKTeco, No. 32, Vía Industrial,

Ciudad de Tangxia, Dongguan, China.

Teléfono : +86 769 - 82109991

Fax : +86 755 - 89602394

[www.zkteco.com](http://www.zkteco.com)

