

İlk Montaj için ayarlanması tavsiye edilen ayarlar;

Kol kapalı haldeyken(bariyer kapalıyken ekranda Stop yazmalı, eğer hold yazıyorsa P-10 a git ayar 1 ise 0 yap,0 ise 1 yap.) MODE(sağdan 2. tuş) tuşuna basılı tutarak menüye girilir.

yukarı-aşağı yön tuşuyla ayarlar arasında geçiş yapılır, ayarlanmak istenen ayara gelince MODE ye basarak yine yukarı-aşağı tuşuyla değeri ayarlanır, KARE tuşuyla ayarlanan ayar kaydedilip çıkarılır.

-Bariyer Kolu eğer 4 metre altındaysa yaylardan biri yerinden çıkarılmalıdır.

-Otomatik kapanma süresi P-32 (0-255 sn.)

-Kol Açmayı Hızlandırmak için P-00 (10-200 arası değer aralığı)

-Kol Kapamayı Hızlandırmak için P-01 (10-200 arası değer aralığı)

-Kolun kalkık halinin açısını ayarlamak için P-09 (değeri arttırdıkça kol aşağı doğru gider)

-Kolun kapalı halinin açısını ayarlamak için P-08(ayarlandığı sırada kol eşzamanlı tepki verir.)

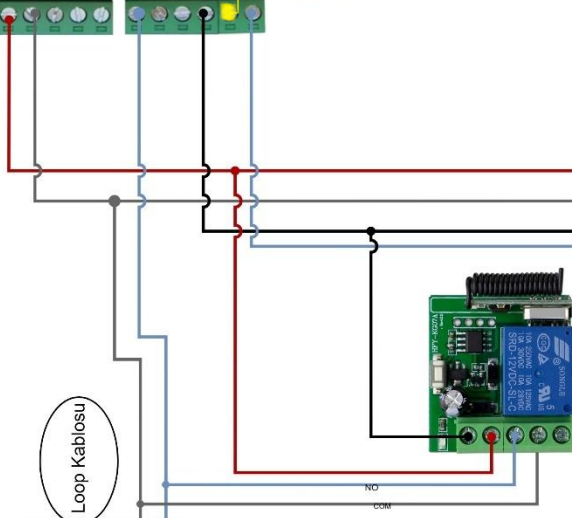
-Kumanda tanıtmak için(2 adet kumanda tanımlı halde gelir): P-12 ye gir;

-Kumanda da sırasıyla; AÇMA>KAPAMA>DUR tuşlarına bip seslerini duyana kadar basılı tut. Ekrandaki sayı bir artarsa işlem bitmiştir.

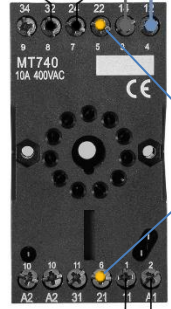
-Tanımlanan kumandaları silmek için; P-12 menüsündeyken aşağı yön tuşuyla sayılar azaltıldıkça kumandalarda silinecektir.



Araç geçişinden sonra (fotosel tetik alındıktan sonra) bariyer kolunun kapanması isteniyorsa, fotosel NO bu giriş(VD) girilmelidir.



Loop Kablosu

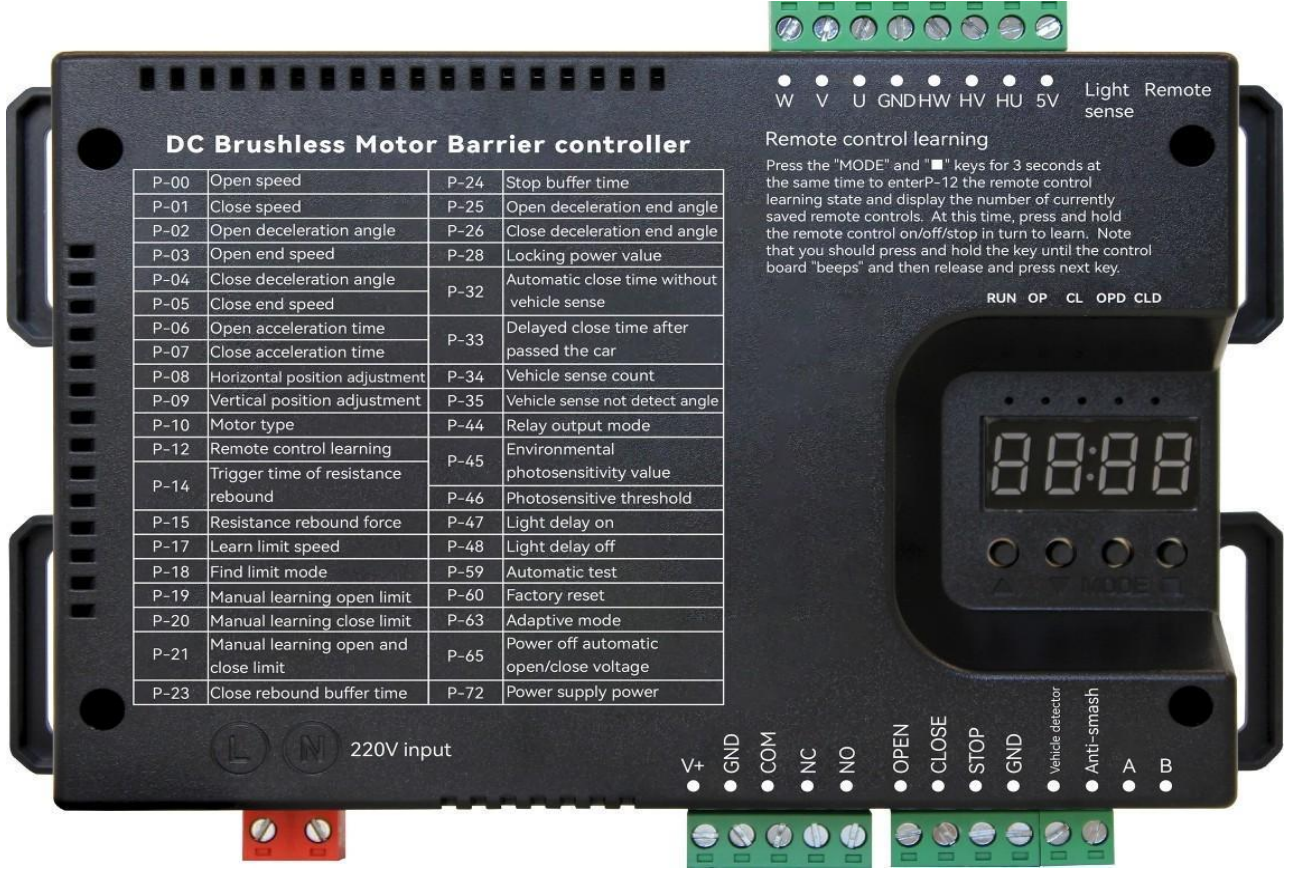


Araç kablonun üstünde durduğu sürece sürekli tetik(kısa devre) alınması isteniyorsa OPEN-GND şekildeki gibi bağlanmalıdır. Eğer araç kablonun üstünden geçtikten sonra 1 snlik kısa bir tetik alınması isteniyorsa OPEN-GND, 5 ve 6 numaralı klemenslere bağlanması gerekir.

220 VAC

220 VAC

DC Fırçasız Bariyer Geçiş Kontrol Kartı Kullanım Kılavuzu



Kullanım için Çevresel Gereksinimler

1. Ekipmanı izin verilen nem ve sıcaklık aralıklarında taşıyın, kullanın ve saklayın!
2. Cihaza herhangi bir sıvının girmesine izin vermeyin.
3. Ekipmanı iyi havalandırılan bir alana kurun ve cihazın havalandırma deliklerini kapatmayın.
4. Cihaza ağır baskı, şiddetli titreşim veya daldırma uygulamayın.
5. Ekipmanı taşırken fabrika ambalajında veya eşdeğer kalitede malzemelerle paketleyin.
6. Ekipmanın topraklama deliğinin topraklanması önerilir; bu, ekipman güvenilirliğini artırır.

Operasyon ve Bakım Gereksinimleri

1. Bu ekipmanı özel olarak sökmeyin.
2. Lütfen üretici tarafından belirtilen parçaları veya aksesuarları kullanın ve bunları profesyonel servis personeli tarafından kurulum ve bakımını yaptırın.
3. Eşleşen kol uzatılamaz veya kesilemez ve kol'a özel olarak ağırlık eklenemez.

Ürün Özellikleri

- **Güvenlik:** 24V DC güç kaynağı, kişisel güvenliği korur.
- **Enerji Tasarrufu:** Statik güç 2 watt'tan azdır, maksimum 200W motor bağlanabilir.
- **Hız Ayarlanabilir:** Kolun yukarı ve aşağı hızı bağımsız olarak ayarlanabilir.
- **Düzgün Çalışma:** Çok kademeli hız tasarımı, çalışma durumunu performanslı ve pürüzsüz hale getirir.
- **Sessiz:** Çalışma gürültüsü 50db'den azdır.
- **Çoklu Koruma:** Motor aşırı akım, aşırı yük, kısa devre koruması, motor arıza koruması, ters bağlantı koruması.
- **Harici uzaktan kumanda girişini destekler.** Çeşitli parametreler ayarlanabilir.
- **Işık hassasiyeti ile reklam kapısının ışığını açma/kapama desteği.** Rüzgar koruması, donma önleme, paslanma önleme gibi işlevler desteklenir.
- **Çeşitli röle çıkış modlarını destekler.**

Teknik Özellikler

Güç Kaynağı	DC 24V toprak 10% 7.5A
Motor Gücü	maksimum 200W
Statik Güç	<2W
Açma/Kapama Hızı	1%-100% ayarlanabilir
Çalışma Ortam Sıcaklığı	-25°C-65°C
Çalışma Ortam Nem Oranı	30% - 80% (yoğuşma olmadan)

Fonksiyon Kataloğu

- P-00 Kol açma hızı
- P-01 Kol kapama hızı
- P-02 Kol açma yavaşlama açısı
- P-03 Kol açma bitiş hızı
- P-04 Kol indirme yavaşlama açısı
- P-05 Kol indirme bitiş hızı
- P-06 Kol kaldırma hızlanma süresi
- P-07 Kol indirme hızlanma süresi
- P-08 Yatay pozisyon ayarı
- P-09 Dikey pozisyon ayarı
- P-10 Motor Tipi
- P-11 Uzaktan kumanda öğrenme yöntemi
- P-12 Uzaktan kumanda öğrenme
- P-13 Uzaktan kumanda filo modu
- P-14 Geri tepme tetikleme süresi
- P-15 Geri tepme kuvveti
- P-16 Geri tepme açısı
- P-17 Limit hızını öğren
- P-18 Limit modunu bul
- P-19 Manuel olarak üst limiti öğren
- P-20 Manuel olarak alt limiti öğren
- P-21 Manuel olarak üst ve alt limitleri öğren
- P-22 Kol kaldırma geri tepme tampon süresi
- P-23 Kol indirme geri tepme tampon süresi
- P-24 Durma tampon süresi
- P-25 Kol kaldırma yavaşlama bitiş açısı
- P-26 Kol indirme yavaşlama bitiş açısı
- P-27 Çarpma önleme fonksiyonu
- P-28 Kilitleme gücü
- P-29 Açık pozisyonda kilitleme süresi
- P-30 Kapalı pozisyonda kilitleme süresi
- P-31 Ters kilitleme turu
- P-32 Yer sensörü olmadan otomatik düşme süresi

- P-33 Geçiş gecikme süresi
- P-34 Loop Dedektörü sayısı
- P-35 Loop Dedektörü algılama açısı
- P-36 Loop Dedektörü tetikleme bip sesi frekansı
- P-37 Loop Dedektörü sinyal tetikleme karar süresi
- P-38 Loop Dedektörü sinyal geçerlilik karar süresi
- P-39 /
- P-40 /
- P-41 /
- P-42 Kol açma önceliği
- P-43 Kol başlatma sinyali karar süresi
- P-44 Röle çıkış modu
- P-45 Ortam ışık hassasiyet değeri
- P-46 Işık hassasiyet değeri
- P-47 Işık gecikme açma süresi
- P-48 Işık gecikme kapama süresi
- P-49 Ortam sıcaklığı
- P-50 Donma önleme sıcaklık değeri
- P-51 Donma önleme kaldırma açısı
- P-52 Donma önleme kaldırma zaman aralığı
- P-53 Pas önleme açma açısı
- P-54 Pas önleme kaldırma aralığı
- P-55 485 baud hızı ayarı
- P-56 485 adres ayarı
- P-57 Kontrolcü ana/yedek modu
- P-58 Manuel kol kaldırma sonrası otomatik kapama sayısı
- P-59 Otomatik test
- P-60 Varsayılan ayarlara dön
- P-61 Parametre yedekleme
- P-62 /
- P-63 Uyarlanabilir mod
- P-64 Kapı başlatma/düşme zaman aşımı
- P-65 Güç kesintisi otomatik başlatma/durdurma voltajı
- P-66 Fren geri tepme voltajı uyarı değeri
- P-67 Sürüş voltajı ve sürüş akımı dijital gösterimi
- P-68 Yer sensörü tetiklendiğinde bariyerin duraklatılması
- P-69 Güç kesintisi otomatik çalışma fonksiyonu
- P-70 Özel parametre ayarı
- P-71 Aşırı akım koruma değeri
- P-72 Güç kaynağı gücü
- P-73 Yer sensörü olmadan otomatik kol düşme hızı
- P-78 Bariyer durum verilerini otomatik gönderme
- P-79 /
- P-80 Uyarlanabilir kontrol katsayısı
- P-81 Uyarlanabilir mod öğrenme limit gücü
- P-82 Bluetooth bağlantısı
- P-83 Kol kaldırma Loop Dedektörü algılama açısı

I. Tuş Açıklaması

Kontrolcüde 4 tuş bulunur, soldan sağa "Aç/Artır", "Kapat/Azalt", "Menü", "Durdur/İptal"

şeklindedir. Bu dört tuş ile kontrolcünün çeşitli parametrelerini ayarlayabilirsiniz.

- "Aç /+": Normal çalışma durumunda bu tuşa basarak kolu başlatabilirsiniz. Ayar durumuna girdikten sonra bu tuşu kullanarak menü öğelerini artırabilir ve ayar değerini yukarı doğru ayarlayabilirsiniz. Parametre ayar durumunda kısa basışta her seferinde bir artar. Uzun basışta maksimum değere kadar sürekli artar ve ardından minimum değerden tekrar başlar. Uzun basış süresi uzadıkça sürekli artış hızlanır.
- "KAPAT/-": Normal çalışma durumunda bu tuşa basarak kolu indirebilirsiniz. Ayar durumuna girdikten sonra bu tuşu kullanarak menü öğelerini azaltabilir ve ayar değerini aşağı doğru ayarlayabilirsiniz. Parametre ayar durumunda kısa basışta her seferinde bir azalır. Uzun basışta minimum değere kadar sürekli azalır ve ardından maksimum değerden tekrar başlar. Uzun basış süresi uzadıkça sürekli azalma hızlanır.
- "Menü": Bu tuşun 3 işlevi vardır:
 1. Normal çalışma modunda, bu tuşa 3 saniye basılı tutarak menü öğesi seçim durumuna girebilirsiniz. LED ekran "P-XX" gösterir, ardından "Aç / +", "Kapat / -" tuşlarına basarak menü öğelerini seçebilirsiniz.
 2. Menü öğesi seçim durumunda "menü" tuşuna kısa basarak parametre ayarlama durumuna girebilirsiniz.
 3. Parametre ayarı tamamlandıktan sonra kısa basış kaydedip çıkmak için kullanılır.
- "Durdur/İptal": Bu tuş normal çalışmada durdurma işlevine sahiptir. Menü öğesi seçim durumunda ayar durumundan çıkmak için kullanılır. Parametre ayar durumunda bu tuşa basıldığında ayar durumundan çıkar ve menü seçim durumuna döner, yani bir önceki menüye döner ve aynı zamanda ayar değeri geçersiz olur. Menü seçim durumunda ve parametre ayar durumunda 60 saniye boyunca tuşa basılmazsa, kontrolcü uzun bir bip sesiyle normal çalışma durumuna döner.

2. Ekran

Kontrol panosunda, çalışma durumunu, parametreleri, menü öğelerini ve diğer bilgileri göstermek için kullanılacak dört haneli bir LED ekran bulunur. Güç açıldıktan sonra düşük güç modunda çalışır, bu durumda LED ekran loş olur. Herhangi bir tuşa basıldığında LED ekran normal çalışma moduna girer ve LED parlak bir şekilde yanar. Tuşa basılmazsa, 60 saniye sonra düşük güç tüketim moduna girer ve LED parlaklığı azalır. 2 dakika sonra tuşa basılmazsa, LED ekran kapanır.

Parametre Ayarlama

"Menü" tuşuna 3 saniye basılı tutarak parametre ayarlama durumuna girebilirsiniz. LED ekran "P-XX" gösterir, "Aç/+" veya "Kapat/-" tuşlarına kısa veya uzun basarak menü öğelerini seçebilirsiniz. Kısa basışta birer birer artar veya azalır, uzun basışta sürekli artar veya azalır. "Menü" tuşuna tekrar basarak belirli bir öğenin ayarını yapabilirsiniz. "Durdur/İptal" tuşuna basarak bir önceki seviyeye dönebilir veya ayar durumundan çıkabilirsiniz. Belirli bir parametrenin ayarı tamamlandığında, "Menü" tuşuna basarak onaylamanız gerekir. "Durdur/İptal" tuşuna basılarak yapılan ayarlar geçerli olmaz. 60 saniye boyunca tuşa basılmazsa, kontrol panosundaki buzzer bir kez öter ve ayar durumundan çıkarak normal çalışma durumuna döner.

Kontrol Ünitesi için komut listesi:

Not: Bazı ön ayarlı varsayılanların, tabloda listelenen varsayılanlardan farklı sürümleri vardır.

Menu	Fonksiyon	Varsayılan Değer	Aralık	Fonksiyonel Açıklama
P-00	Kol Açılma Hızı	60	10-200	Değer arttıkça hız yükselir, değer azaldıkça hız düşer. Değer 200'e ayarlandığında istenen hıza ulaşamazsa, P-72 artırılabilir. (P63 değeri 0 veya 1 olduğunda, 100'den büyük değerler 100 olarak kabul edilir; P63 değeri 2 olarak ayarlandığında, 100'den büyük değerler geçerlidir.)
P-01	Kol Kapanma hızı	60	10-200	Kalkış hızı ile aynıdır.

P-02	Açılma kolu yavaşlama açısı	45	10-90	Kolun yükselme sürecinde yavaşlamanın başlayacağı konumu ayarlamak için kullanılır. Bu parametre, kolun başlangıç hareketi sırasında yavaşlama konumunu belirler. Açı cinsinden ölçülür; bariyer kolu yatay konumdayken 0 derece, dikey konumdayken 90 derece olarak kabul edilir. Bu parametre, bariyer kolunun belirtilen açiya ulaştığında yavaşlamaya başlamasını sağlar.
P-03	Açılma kolu son hızı	10	1-80	Hız çok düşükse bariyer tam olarak açılmaz, çok yüksekse bariyer sallanır.
P-04	Aşağıya salınım yavaşlama açısı	70	0-80	Bu parametre, kolun düşüşü sırasında yavaşlamanın başladığı konumu ayarlamak için kullanılır. Bu parametre derece cinsinden ölçülür; yatay konum için 0 derece, dikey konum için 90 derecedir. Bu parametre, bariyer kolunun bu açiya ulaştığında yavaşlamaya başladığını gösterir.
P-05	Aşağı salınım son hızı	15	1-80	Bu parametre, Kolun düşme sürecinde yavaşlamanın başlayacağı konumu ayarlamak için kullanılır. Açı cinsinden ölçülür; yatay konum için 0 derece, dikey konum için 90 derece olarak kabul edilir. Bu parametre, bariyer kolunun belirtilen açiya ulaştığında yavaşlamaya başlamasını sağlar.
P-06	Kalkış ivmelenme süresi	60	0-255	Düşüş çubuğunun hızına ulaşana kadar geçen süreyi ifade eder; bu hız, P-01 ile ayarlanır (değer ne kadar büyükse, süre o kadar uzun olur). (Birim: 0.01 saniye).
P-07	Aşağı salınım ivmelenme süresi	50	0-255	Düşüş çubuğunun hızına ulaşana kadar geçen süreyi ifade eder; bu hız, P-01 ile ayarlanır (değer ne kadar büyükse, süre o kadar uzun olur). (Birim: 0.01 saniye).
P-08	Yatay Konum Ayarı	10	0-255	Kolun yatay konumunun yatay mekanik sınırdan uzaklık mesafesini ifade eder; değer ne kadar büyükse, mesafe o kadar uzak olur ve tersi de geçerlidir. KOL KAPALİYKEN DURUŞ AÇISI AYARI.
P-09	Dikey konum ince ayarı	10	0-255	Kolun dikey konumunun dikey mekanik sınırdan uzaklık mesafesini ifade eder; değer ne kadar büyükse, mesafe o kadar uzak olur ve tersi de geçerlidir.

P-10	Motor Tipi	0	0-3	<p>Değer aralığı: 0-3; varsayılan:</p> <p>Motorun Hall polaritesi nedeniyle, bariyer hareketinin yavaşlama aşamaları aynı değildir ve sol çıkış Kolu ile sağ çıkış kolu bulunur. Bu parametre, çeşitli motor ve bariyer türleriyle uyumluluk sağlamak için kullanılır.</p> <p>0: Pozitif motor polaritesi, pozitif dişli kutusu polaritesi 1: Pozitif motor polaritesi, negatif dişli kutusu polaritesi 2: Negatif motor polaritesi, pozitif dişli kutusu polaritesi 3: Negatif motor polaritesi, negatif dişli kutusu polaritesi</p>
P-11	Uzaktan kumanda öğrenme yöntemi	0	0-1	<p>0: Öğrenme sürecini durdurmak için anahtarı sırayla basın. 1: Öğrenmeyi tamamlamak için herhangi bir anahtara basın.</p>
P-12	Uzaktan kumanda öğrenimi	0	0-50	<p>Uzaktan kumanda öğrenme: P-12'ye girin, kaydedilen uzaktan kumandaların sayısını gösterecektir. Ardından, öğrenme için uzaktan kumanda düğmesine AÇMA>KAPAMA>DURDURMA tuşlarına sırayla basılı tutun. (Her bir tuşa basılı tutarken kısa bip duyunca tuşu bırakın)Ekrandaki sayı +1 yükseldiğinde, öğrenme tamamlanmış demektir. Bir sonraki uzaktan kumandayı öğrenmeye devam edebilir veya iptal tuşuna basarak geri dönebilirsiniz. Uzaktan Kumanda Silme: Bu menüde, "-" (azaltma) tuşuna basarak kumandaları silin.</p>
P-13	Uzaktan kumanda filo modu	0	0-1	<p>0: Normal uzaktan kumanda modu; 1: Uzaktan kumanda "açık"; 2: Normal uzaktan kumanda modu; 3: Normal uzaktan kumanda modu 1: Uzaktan kumanda "açık" olduğunda filo moduna girer, aşağı kolu manuel olarak basılana kadar yer algılama sinyalini işlemez, - düz yukarı kolu durumu; (Normal uzaktan kumanda modunda filo moduna geçiş yöntemi: Ayar değeri 0 olduğunda, uzaktan kumanda, aşağı kolu manuel olarak basılana kadar yer algılama sinyalini işlemez, - düz yukarı kolu durumu; (Normal uzaktan kumanda modunda filo moduna geçiş yöntemi: Ayar değeri 0 olduğunda, uzaktan kumandadaki ON tuşuna 5</p>

				saniyeden fazla basılı tutarak geçici olarak filo moduna girilebilir ve zil 2 saniye boyunca çalar. Zil 2 saniye boyunca çalar.
--	--	--	--	---

P-14 P-15		Geri tepme tetikleme Süresi	2	1-40	Bir engelin varlığını belirlemek için
P-16		Geri tepme kuvveti	30	1-100	geçen süre (birim: 0.05 saniye). Karşılaşılan direnç miktarı bir engel olarak kabul edilir. Geri tepme koşulu,
d P-17		Geri tepme açısı	2	0-90	kolun P-15 ile belirlenen dirence ulaşması, P-14
		Limit öğrenme hızı	40	10-80	süresi boyunca bu direncin devam etmesi ve ardından geri tepme için kolun kaldırılmasıdır. Bu seçeneğin açısının altındaki konumda, kol hiçbir dirençle karşılaşmaz ve 0, alt fonksiyonu kapatmak için kullanılır. Üst limit ve alt limit hızlarını ayarlamak için, menüye girdikten sonra ilk olarak üst

limit hızı ayarlanır,
dijital ekran "1-XX"
gösterir, burada XX
üst limit hızını ifade
eder. Üst limit hızını
"On/+" ve "Off/"
tuşlarına basarak
ayarlayabilirsiniz. Üst
limit hızı
ayarlandıktan sonra,
"menu" tuşuna basın,
dijital ekran "2-XX"
gösterecek, burada
XX alt limit hızını
ifade eder. Aynı
şekilde, alt limit hızını
"On/+" ve "Off/"
tuşlarıyla
ayarlayabilirsiniz. Üst
ve alt limit hızları
ayarlandıktan sonra,
"menu" tuşuna
basarak parametreleri
kaydedin. Ayar süreci
sırasında
"stop/cancel" tuşuna
basarsanız,
ayarlanan
parametreler geçersiz
olur..

P-18		Sınırları Bulma Modu 0		Take-up lever rebound buffer 80 0-2	position. 2: Search for lower limit position. 2: Search for lower limit.
P-19		Manuel olarak Öğrenme	no Limitleri	no	Dijital ekran "L-00" gösterecek, kol otomatik olarak başlayacak ve yerinde duracaktır, ardından "L-01" gösterecek. İşlem, dikey ve yatay limit pozisyonlarını bulmak için P-21 ile aynı şekilde yapılacaktır.
P-20		Manuel olarak Öğrenme	Alt Limitleri no	no	Yatay pozisyon öğrenildikten sonra, ayar sayfasına otomatik olarak geri dönecek, bu da işlemin başarılı olduğunu gösterir. Sonrasında P-18 1 olarak ayarlanabilir ve kullanılabilir.
P-21		Manuel olarak Öğrenme	Üst ve Alt Limitleri no	no	İşlem, P-19 ile aynı olup, tersine yapılır. Ayar ekranına girildiğinde "L-00" görüntülenir, alt limit pozisyonu otomatik olarak bulunur, yerinde durur ve "L-01" gösterilir. Kullanıcı, yatay ve dikey pozisyonları manuel olarak bulur, ilk olarak yatay pozisyonu belirler ve "L-02" görüntülenir, ikinci olarak dikey pozisyonu belirler ve ayar sayfasına geri dönülür. Ardından P-
P-22				0:Search for double limit position. 1: Search for upper limit	

18 2 olarak
ayarlanabilir.

ayarlanmalıdır.

Bu ayara girildiğinde, dijital ekran "L-00" görüntülenir ve wen makinesi ilk olarak kolu otomatik olarak düşürür, yerinde olduğunda "L-01" görüntülenir ve yerinde durur, ardından "L-02" gösterilir. Bu durumda, kolu kaldırma veya düşürme düğmesine basılı tutarsanız, kol kaldırılır veya düşer, tuş serbest bırakıldığında durur ve mekanik limit pozisyonuna ulaştığında alarm verir. Kullanıcı kendi pozisyonunu ayarlayabilir ve iyi pozisyon belirlemek için menü tuşuna basarak limit öğrenmeye başlar. İlk olarak dikey limit için menüye basılır, dijital ekran "L-03" gösterir, ikinci olarak yatay limit için menüye bas.ve ikinci basıldığında ayar sayfasına otomatik olarak geri dönlür, bu da öğrenmenin başarıyla tamamlandığını gösterir.İşlevi kurduktan sonra P-18 0 olarak

Başlangıçtan
bitişe kadar olan
tampon süresi,
eğer süre çok kısa
olursa, anlık akım
çok büyük olabilir.
(Birim: 0.01sn)

P-23	Aşağı Kol Geri Tepme Tampon Süresi	100	10-255	Aşağıdan yukarıya tampon süresi, eğer süre çok kısa olursa, anlık akımın çok büyük olmasına neden olabilir. (Birim: 0.01 saniye).
P-24	Durma tampon süresi	100	10-255	Motorun başlatma kolundan veya durdurma kolundan durması için geçen süre, eğer süre çok uzun olursa motor yavaş ve istikrarlı bir şekilde durur, eğer çok kısa olursa anlık akımın çok büyük olmasına neden olabilir. (Birim: 0.01 saniye).
P-25	Başlangıç çubuğu yavaşlama son açısı	90	45-90	Kalkış hareketinde, kol ilk olarak P-00'a kadar ivmelenir ve ardından P-02'de yavaşlamaya başlar, bu seçenekte yavaşlamayı durdurur ve kalkışın sonuna kadar sabit hızla hareket eder.
P-26	Düşen çubuğun yavaşlama son açısı	0	0-45	Aşağı salınım sırasında, kol P-01'e kadar ivmelenir, ardından P-04'te yavaşlamaya başlar, bu seçenekte yavaşlamayı durdurur ve aşağı salınımın sonuna kadar sabit hızla hareket eder..
P-27	Anti-darbe fonksiyonu	1	0-6	Eğer anti-darbe portu sinyali geçerliyse: 0: Geçersiz, anti-darbe sinyali tetiklendiğinde kol hareket etmez. 1: Geçerli, anti-darbe sinyali tetiklendiğinde kol düşürme sürecinde kolu başlatır. 2: Anti-darbe arayüzü "açma" arayüz fonksiyonu olarak çoklu kullanıma sahiptir. 3: Anti-darbe arayüzü "kapama" arayüz fonksiyonu olarak çoklu kullanıma sahiptir. 4: Anti-darbe arayüzü yer algılama arayüz fonksiyonu olarak çoklu kullanıma sahiptir. (Anti-darbe arayüzü tekrar kullanıldığında, bu fonksiyonun orijinal arayüzü geçersiz olur). 5: Anti-darbe terminali, insanları ve araçları ayırt etmek için radara bağlanır (radar tetikleme, yer algılama sinyali aldıktan sonra geçerlidir, yer algılama sinyali alınmazsa radar tetikleme geçersizdir). 6: Anti-darbe arayüzünü "açma" arayüz fonksiyonu olarak yeniden kullanın ve orijinal "açma" arayüzünün geçerli olmasını sağlayın.

P-28	Kilitleme gücü	8	0-21,255	Motor, mekanik kilitleme bölgesi dışında durduğunda, yay kuvveti kolu yukarı çeker çünkü mekanik kilitleme yoktur. Bu fonksiyon, kilitleme için kontrolcü çıkışıyla kontrol edilir ve bu durum motorun ve kartın ısınmasına neden olabilir. Bu yüzden ayarın, gerçek duruma göre yapılması ve çok büyük olmaması tavsiye edilir. Ayar değeri 255 olduğunda, kilitleme gücünü otomatik olarak adapte eder.
------	----------------	---	----------	---

P-29	Açık pozisyon kilitleme süresi	0	0-255	Kol yerinde açıldığında kilitli bariyerin kapanması ne kadar sürer. (Birim: saniye). Ayar değeri 255 olduğunda, kilitli bariyer yerinde tutulur ve zamanlama yapılmaz.
P-30	Kapalı pozisyondaki kilitleme süresi	0	0-255	Kol kapandığında kilitli bariyerin kapanması ne kadar sürer. (Birim: saniye). Ayar değeri 255 olduğunda, anahtar yerinde tutulur ve zamanlama yapılmaz.
P-31	Ters Kilitleme Devirleri	0	0-20	Eğer kol kaldırıldığında herhangi bir sebeple motor tersine çalışırsa, kilitli bariyer kapanmadan önce kaç devir yapılır?
P-32	Yer algılama yoksa otomatik düşme süresi	0	0-255	Yer tetikleme olmadığı zaman kolun otomatik olarak düşme süresi, 0 olarak ayarlandığında yer tetikleme yoktur ve kol otomatik olarak düşmez. (Birim: saniye) OTOMATİK KAPANMA SÜRE AYARI.
P-33	Geçiş gecikme süresi	2	0-255	Yer algılama sinyali kaybolduktan sonra ne kadar süre geçeceği, varsayılan olarak 0.2 saniyedir. (Birim: 0.1 saniye)

P-34	Loop dedektörü sayımı	1	0-4	<p>0: Başlangıç sinyali sayılmaz, araç geçtiğinde kol düşer.</p> <p>1: Başlangıç sinyali sayılır, maksimum sayım değeri 1'dir, yer algılama tetiklendiğinde sayım kendiliğinden azalır, yer algılama kaybolduğunda ve sayım 0 olduğunda kol düşer.</p> <p>2: Başlangıç sinyali sayılır, maksimum sayım değeri 2'dir, yer algılama tetiklendiğinde sayım kendiliğinden azalır, yer algılama kaybolduğunda ve sayım 0 olduğunda kol düşer.</p> <p>3: Başlangıç sinyali sayılır, maksimum sayım değeri 3'tür, yer algılama tetiklendiğinde sayım kendiliğinden azalır, yer algılama kaybolduğunda ve sayım 0 olduğunda kol düşer.</p> <p>4: Başlangıç sinyali sayılır, maksimum değeri 255'tir, yer algılama tetiklendiğinde sayım azalır ve yer algılama kaybolduğunda ve sayım 0 olduğunda kol düşer.</p>
P-35	fotosel yok sayma	0	0-45	<p>Eğer kolun açısı bu değer altındaysa, fotosel sinyali işlenmez ve kol kapanmaya devam eder.</p>

P-36	Loop dedektörü tetikleyici zil sesi frekansı	4	0-20	Yer algılama tetiklendiğinde, 0'da zil sesi çalmaz, sayı ne kadar büyükse, zil sesi o kadar hızlı çalar.
P-37	Loop dedektörü sinyali tetikleme değerlendirme süresi	4	1-255	Yer sensörünün tetiklenmesi için sinyal ne kadar süreyle açık kalır. (Birim: 0.01 saniye)
P-38	Loop dedektörü sinyali geçerlilik değerlendirme süresi	4	1-255	Yer sensörü tetiklendiğinde, gerçek bir yer sensörü sinyali olarak kabul edebilmek için, yani bir araç olduğunu belirlemek için ne kadar süreyle tetiklemeye devam eder. (Birim: 0.01 saniye).
P-39		/	/	
P-40		/	/	
P-41				
P-42				Açık kol önceliği 0
		P-43		Kol Başlangıç Sinyali 5 Değerlendirme Süresi

0-2

50-80

0: Tüm kontrol sinyalleri, herhangi bir durumda aynı önceliğe sahiptir.

1: En yüksek öncelik, başlatma koluna verilir ve başlatma kolu aktif olduğunda diğer sinyaller geçersiz olur.

2: Eğer bir araç başlatma kolu sırasında loop sensörünü geçmişse, kol bariyerin düşme pozisyonuna gelmesini beklemeden hemen düşmeye başlayacaktır.

1-255

50-80: Eğer bir araç, başlatma kolu sırasında loop sensörünü geçmişse ve kol pozisyona gelmeden önce, bariyer bu ayar değerine kadar açıldığında, kol hemen düşmeye başlar. Bariyer bu açığa ulaştığında kol düşmeye başlar.

Başlatma sinyalinin süresi, geçerli bir başlatma sinyali olarak kabul edilir. (Birim: 0.01 saniye)

P-44	Röle Çıkışı Modu (Liste sonundaki tabloyu inceleyin.)	0	0-7	<p>0: Geçiş Işık Modu: Röle, pozisyonda açık olduğunda kapanır. Pozisyonda kapalı olduğunda röle kapanır.</p> <p>1: Reklam Işığı Modu: Reklam bariyerlerini, dış ışık sensörüne göre ışıkları açıp kapatmak için kullanılır.</p> <p>2: Yer Algılama Modu: Çubuğu kaldırmaya başladığında kapanır ve pozisyonda kapalı olduğunda röle kapanır.</p> <p>3: Trafik Işığı Modu 1: Kırmızı ışık için normalde kapalı, yeşil ışık için normalde açık. Bariyer pozisyonda açıldığında röle kapanır ve yeşil ışık yanar, aksi takdirde röle açılır ve kırmızı ışık yanar.</p> <p>4: Trafik Işığı Modu 2: Kırmızı ışık için normalde kapalı, yeşil ışık için normalde açık. Eğer bariyer açısının 60°'yi geçtiği durumdaysa, yeşil ışık yanar, aksi takdirde kırmızı ışık yanar.</p> <p>5: Trafik Işığı Modu 3: Röle, bariyer kaldırıldığında kapanır ve bariyer indirildiğinde açılır.</p> <p>6: Alarm Gerçekleştirme: Röle pozisyonda kapalı olduğunda, kolu manuel olarak 5 derece daha fazla kaldırarak röleyi kapatabilir ve alarmı bağlamak için kullanılabilir.</p> <p>7: Puls Modu: Röle, pozisyonda kapalı olduğunda kapanır ve 1 saniye sonra açılır.</p>
------	---	---	-----	---

P-45	Alan Çevresi Hassasiyet Değeri	no	no	Mevcut çevrenin ışık yoğunluğu, değer ne kadar küçükse, ışık o kadar parlaktır.
------	--------------------------------	----	----	---

P-46	Işık Hassasiyet Değeri	30	0-200	Eğer mevcut ortam ışık yoğunluğu bu değerden büyükse ve P44 ayarlanmışsa, bir röle sinyali çıkışı yapılacaktır.
P-47	Lamba Işığı Gecikmeli Açılma	10	0-255	Mevcut ışık yoğunluğu P-46'dan büyük olduğunda, röle sinyali çıkışı için gecikme süresi ne kadar olacaktır? (Birim: saniye)
P-48	Lamba Işığı Gecikmeli Kapanma	250	0-255	Mevcut ortam ışığı P-46'dan düşük olduğunda, röle çıkışını kapatmak için ne kadar gecikme süresi olacaktır? (Birim: saniye)
P-49	Ortam Sıcaklığı	no	no	Bu seçenek, mevcut ortam sıcaklığını dijital ekran üzerinde görüntülemek için kullanılır.
P-50	Donmaya Karşı Sıcaklık Kokusu Değeri	0	-40-0	Sıcaklık düşük olduğunda, makinenin donmasını engeller. Bu fonksiyon açıldığında, eğer sıcaklık bu seçenekte ayarlanan sıcaklığın altındaysa ve P-52 aralığında hiçbir hareket yoksa, otomatik olarak P-51 açısına hareket eder ve ardından kapanır.
P-51	Donmaya Karşı Kaldırma Açısı	0	0-45	Aralık: 0-45 Varsayılan: 0, Donmaya Karşı Açılma Açısı. Ortam sıcaklığı, P-50'de ayarlanan sıcaklığa düştüğünde ve P-52 Donmaya Karşı Aralık komutuyla belirlenen zaman aralığı tamamlandığında, bariyer bu parametreyle ayarlanan açiya açılır ve ardından otomatik olarak kapanır. Eğer parametre 0 ise, donmaya karşı koruma fonksiyonu devre dışı bırakılır. Eğer P-51 ve P-52 aynı anda 0 değilse, donmaya karşı koruma fonksiyonu etkinleştirilir.

P-52	Donmaya Karşı Kaldırma Zaman Aralığı	0	0-255	Ortam sıcaklığı, ayarlanan sıcaklığın altına düştüğünde, zamanlayıcı başlar ve zamanlayıcı süresi boyunca herhangi bir işlem yapılmazsa, bariyer P-51 'de ayarlanan açığa, değişiklik komutuyla belirlenen zaman aralığında açılır ve ardından otomatik olarak kapanır. Bu parametre 0 olarak ayarlanırsa, donmaya karşı koruma işlevi kapatılır. (Birim: dakika)
P-53	Paslanma önleme amaçlı açma açısı	0	0-45	Paslanma önleme başlatma açısı: Eğer bu parametre 0 değilse, kontrolör P-54 komutunda belirtilen zaman aralığı geçmeden bu parametrede belirtilen açığı etkinleştirir ve ardından otomatik olarak kapatır. Normal çalışma sırasında, bariyerin açılması ve kapanması zaman aralığını sıfırlar ve zamanlayıcıyı yeniden başlatır. Eğer bu parametre 0 olarak ayarlanırsa, paslanma önleme işlevi devre dışı bırakılır.

P-54	Paslanma önleme amaçlı açma zaman aralığı	0	0-255	Eğer bariyer sahada kurulu olup uzun süre çalıştırılmazsa, paslanabilir, bu yüzden belirli bir zaman aralığı sonrası parametreyi açıp bariyeri bir kez açabilirsiniz. Açılma açısı, P-53 komutu ile ayarlanır. Eğer bu parametre 0 ise, paslanma önleme fonksiyonu kapalıdır. Hem P-53 hem de P-54 parametreleri 0 olmamalıdır ki paslanma öncesi fonksiyonu aktif hale gelsin. (Birim: saat)
P-55	485 baud hızını ayarlama	4	0-4	Kontrol kartının baud hızını ayarlayın, parametreleri ayarlayın: 0: 9600; 1: 19200; 2: 38400; 3: 57600; 4: 115200
P-56	485 adresini ayarlama	0	0-255	Bu kontrol kartının 485 veri yolundaki adresi.
P-57	Kontrolör master-slave modu	0	0-1	Kontrol kartının master-slave modunu ayarlayın: 0: Slave Modu 1: Master Modu

P-58	Manuel kol yukarı kaldırıldıktan sonra kolun otomatik olarak kapanma sayısı.	0	0-255	Bar kapalı konumdayken, manuel kaldırma çubuğu 10°'yi geçtiğinde, makine otomatik olarak barı indirecektir. Bu parametre birden çok kez uygulanır. Manuel kaldırma çubuğu ve indirme çubuğu bu değeri geçtiğinde, bar tekrar indirilmez. Her normal kalkış ve iniş işlemi yapıldığında, otomatik bar düşürme sayacı sıfırlanır. Değer 255 olarak ayarlanırsa, bu fonksiyon sürekli geçerli olur ve sayım yapılmaz.
P-59	Otomatik Test	0	0-255	Otomatik test aralığı. "0" otomatik testin kapalı olduğunu belirtir. Otomatik test ve yaşlanma testi tamamlandıktan sonra parametre 0 olarak ayarlanmalıdır. Otomatik testi başlatmak için "On" butonuna kısa basın, "On" butonuna uzun basarak kolun düşme simülasyonunu başlatın ve kol otomatik test için ortada duracaktır. (Birim: saniye)

P-60	Fabrika Ayarlarını Geri Yükle	0	0-255	Bu seçenek dört işlevi içerir: Uzaktan kumandayı temizleme, Kısmi yedekleme verilerini geri yükleme, Fabrika ayarlarını kısmi geri yükleme ve Tam fabrika ayarlarını geri yükleme. Yanlış kullanımın önlenmesi amacıyla belirli değerlerin ayarlanması ve ardından "Menü" tuşuna basılması gerekmektedir. 5: Uzaktan kumandayı boşalt 6: Yedekleme verilerini geri yükle (öğrenilen uzaktan kumanda silinmez) 10: Fabrika ayarlarını geri yükle (uzaktan kumanda ve motor tipi geri yüklenmez) 15: Tam fabrika ayarlarını geri yükle
------	-------------------------------	---	-------	--

P-61	Parametre Yedekleme	/	/	Ayarlar modunda, "Menu" butonuna 3 saniye boyunca uzun basıldığında, tüm mevcut ayarlar (P-12 uzaktan kumanda öğrenme hariç) otomatik olarak kaydedilir ve iki kez bip sesi çıkar. Dijital ekran, kaydedilen parametrelerin seri numarasını 2 saniye boyunca görüntüler ve ardından çıkış yapar.
P-62	/	/	/	/
P-63	Adaptif Mod	0	0-2	0: Konvansiyonel mod; 1: Başlatma sınırları için adaptif mod kullanılır; 2: Hem başlatma sınırları hem de iniş bariyeri için adaptif mod kullanılır. Her ikisi de adaptif mod kullanır.
P-64	Kapı başlatma/düşme için zaman aşımı	20	6-40	Kapının kolu kaldırma/indirme süresi için zaman aşımını ayarlayın. Eğer kapı, ayarlanan süreyi aşarak kolu kaldırır/indirirse, kapı otomatik olarak duracak ve kaldırma zaman aşımı uyarısı (Err5) veya kol indirme zaman aşımı uyarısı (Err6) verecektir (birim: saniye).
P-65	Güç kaybı otomatik başlatma/durdurma gerilimi	0	0-21	0: Kapalı; 21: Otomatik kolu yukarı/aşağı tetikleme gerilimini ayarla, bu fonksiyon yedek güç kaynağı ile donatılmalı ve ayrıca P-69 ayar ögesi ile birlikte kullanılmalıdır, 15 olarak ayarlanması önerilir.

--	--	--	--	--

P-66	Fren geri tepme gerilimi uyarı değeri	32	30-40	Bariyer yayı iyi ayarlanmamışsa, motor yavaşlama sırasında geri tepme geriliminin çok yüksek olduğunu belirten bir uyarı oluşturulur, buzzer 5 kez çalar ve dijital ekran ERR2 gösterir. Bu uyarı, kol çalışmasını kesintiye uğratmaz; geri tepme geriliminin etkisi, bariyerin çalışma hızını düşürerek veya yay ile kol arasındaki dengeyi ayarlayarak azaltılabilir. (Birimi: V). 0 değeri ayarlandığında bu uyarı devre dışı bırakılır.
P-67	Sürücü voltajı ve sürücü akımının dijital görüntülenmesi	1	0-1	0 - Voltaj ve akım verileri görüntülenmez. 1 - Bariyer kaldırma ve indirme işlemi sırasında dijital ekran, sürücü voltajını (birim: V) veya sürücü akımını (birim: A) görüntüler ve çalışma modu altında "Menu" butonuna kısa basarak akım veya voltaj görüntüsünü değiştirebilirsiniz.
P-68	Yer sensörünü tetikleyin ve kol düşerken bariyeri durdurun.	0	0-1	0: Kol düşüş sürecinde yer sensörü tetiklendiğinde, bariyer otomatik olarak başlayacaktır. 1: Kol düşüşü sırasında yer sensörü tetiklendiğinde, bariyer mevcut pozisyonda durur (belirli bir ölçüde ücret kaçıışı önleme işlevi görebilir).

P-69	Güç kaybı otomatik çalışma fonksiyonu	0	0-4	Güç kaybı durumunda otomatik işlem seçeneğini ayarlayın. P-65 ayarı 0 olmadığı zaman, güç kaynağı geriliminin P-65'te ayarlanan değerin altına düştüğü tespit edildiğinde, yol kokusunun işleme yöntemi şudur: 0: İşlem yapılmaz; 1: Otomatik kolla yukarı; 2: Otomatik kolla aşağı; 3: Bariyer açık/kapalı konumdayken, ortada otomatik kolla yukarı; 4: Bariyer açık/kapalı konumdayken, ortada düşük hızda otomatik kolla aşağı.
------	---------------------------------------	---	-----	---

P-70	Özelleştirilmiş parametre ayarı	/	/	Şu anda hiçbir etkisi yok
P-71	Aşırı akım koruma değeri	120	20-160	Aşırı akım koruma değeri, bariyer çalışma akımı belirtilen değeri aştığında, yol bariyeri otomatik olarak çalışmayı durdurur. Eğer aşırı akım koruması düşen kol sırasında gerçekleşirse, yol bariyeri engel durumu nedeniyle geri sıçrama olarak işlem görür. (Birim: 0.1A)
P-72	Güç kaynağı gücü	75	20-100	Bariyer çalışırken, çıkış gücünün maksimum sınırlaması '%'
P-73	Zeminsiz otomatik kol düşüş hızı	0	0-80	Zeminsiz otomatik kol hızı, 0 olarak ayarlandığında geçersizdir, zeminsiz otomatik düşen kol P-01 (kol hızı) parametresini çubuğun çalışma hızı olarak kullanır. Ayar değeri 0 olmayan bir değere ayarlandığında, parametreyi PO1 (kol hızı) yerine kolun çalışma hızı olarak değiştirir. Bu fonksiyon, zeminsiz otomatik kol düşüşünde hızın çok hızlı olup yaya çarpma sorununu çözer. Yaya çarpmasını engellemek için otomatik çubuk düşüş hızını daha düşük bir parametreyle ayarlayabilirsiniz.

P-74		/	/	
P-75		/	/	
P-76		/	/	
P-77		/	/	
P-78	Kapı durum verisini otomatik gönder	0	0-1	Ayar 1 olarak ayarlandığında, bariyer, yol sensörü yukarı/aşağı hareketini tetiklediğinde otomatik olarak bariyer durum komutunu gönderir.
P-79		/	/	
P-80	Uyarlanabilir kontrol katsayısı	4	0-9	Uyarlanabilir kontrol parametreleri, bazı özel yol bariyerleri için kullanım etkisini optimize eder (profesyonel olmayanların bu parametreyi ayarlamaları önerilmez).
P-81	Uyarlanabilir mod öğrenme limit gücü	50	10-80	Uyarlanabilir modda, öğrenme sınırının maksimum gücü ayarlanır. Düşük güç tüketen bazı güç kaynaklarında, eğer güç kaynağında aşırı akım koruması meydana gelirse, bu parametre azaltılabilir. Yay dengelemesi düzgün değilse, öğrenme sınırı kaldırma/düşürme çubuğu motor torku yeterli değilse, parametre artırılacaktır.

P-82	Bluetooth Bağlantısı	/	/	Uygulama ilk kez anakarta Bluetooth üzerinden bağlandığında, lütfen P82 menüsüne girin ve ardından anakarta Bluetooth ile bağlanın. Uygulama anakartın bağlantı verilerini aldıktan sonra, P82 menüsüne girmeden doğrudan Bluetooth ile bağlanabilir.
P-83	Köşe kaldırma döngüsü dedektörü, açı tespit etmeden çalışır.	20	0-80	Zemin sensörü, kol başlatma sürecinde ayarlanan açıdan daha düşük olduğunda, zemin sensörü tetiklemesi geçersiz olur.

Röle çıkış modları ile röle anahtar kapanışları arasındaki ilişki tablosu(P44):

Mod portlar	Röle
0: Geçiş ışığı modu	Röle, açık konumda iken kapanır. Röle, kapalı konumda iken kapanır.
1:Reklam ışığı modu.	Reklam bariyerlerinde, dış ışık sensörüne göre reklam bariyerinin ışıklarını açıp kapatmak için kullanılır.
2: Loop Ded. Modu	Bar kaldırılmaya başladığında kapalı ve yerinde olduğunda röle kapalıdır.
3: Trafik Işığı Modu 1	Kırmızı ışık için normalde kapalı, yeşil ışık için normalde açıktır. Bariyer yerinde açıldığında röle kapanır ve yeşil ışık yanar, aksi takdirde röle açılır ve kırmızı ışık yanar.
4: Trafik Işığı Modu 2	Normally closed for red light, normally open for green light. If the angle of the gate is greater than 60°, the green light will be on when the relay is closed, otherwise the red light will be on when the relay is closed.
5 Trafik Işığı Modu 3	Bariyer kaldırıldığında röle kapanır, bariyer indirildiğinde ise röle açılır.
6: Alarm Farkındalığı	Röle yerinde kapalı olduğunda, kolu manuel olarak 5 dereceden daha fazla kaldırmak röleyi kapatır, bu da alarmla bağlantı kurarak alarmın çalışmasını sağlar.
7: Pulse Mode	Röle, konumda kapalı olduğunda 1 saniye sonra kapanır.

Reklam Işığı Bağlantı Şeması

DC fırçasız kontrol kartı

kontrol kartı

Reklam bariyer kapı ışık şeridi



12V+

12V-

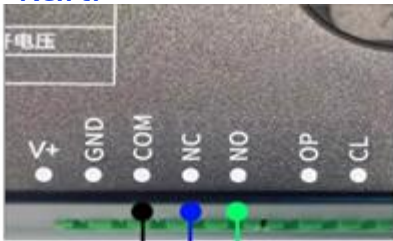
12V veya 24V



Trafik Işığı Bağlantı Şeması

(Aşağıdaki diyagramda, ortak katot şeridi için bağlantı şeması gösterilmektedir; ortak anot şeridi, güç kaynağının 12V ve GND uçlarının yer değiştirilerek bağlanabilir. (Aşağıdaki diyagramda ortak negatif şeridin bağlantı şeması gösterilmektedir; ortak pozitif şerit, güç kaynağının 12V ve GND uçlarının yer değiştirilerek bağlanabilir))

DC fırçasız kontrol kartı



12V -24V



GND

Traffic Light:

Yeşil,
açık (NO)

12v+

normalde
uç.

M
a
v
i
,
n
o

r m a l d e k a p a l l i (N C) u ç . K i r m i z i 1 2 V g ü ç k a y n a ğ ı n i n p o z i t i f t e r m i n a l i . 1 2

V g ü ç k a y n a ğ ı n i n n e g a t i f t e r m i n a l i l e .

Hata kodu

Kontrol cihazı bir istisna tespit ettiğinde, hata türü hata kodu ile belirtilir.

Aşağıda detaylar verilmiştir:

Hata Kodu	Hatanın Sebepleri
Error 0	Uzaktan kumandayı temizlerken ve fabrika ayarlarına sıfırlarken, doğru onay değeri ayarlanmalıdır, yanlış onay değeri girildiğinde Err0 hatası görüntülenir.
Error 1	Rezerve
Error 2	Fren geri tepme voltajı çok yüksek, genellikle yay uyumsuzluğu ve hızın fazla olmasından kaynaklanır. Bu durum, yay ile kol arasındaki dengeyi ayarlayarak ve çalışma hızını düşürerek çözülebilir. Ayrıca, tetikleme değerini artırmak için P-66 ayarını artırabilirsiniz.
Error 3	Olası nedenler: yay kırılmış, başlangıç hızı çok düşük, bitiş hızı çok düşük. Başlangıç ve bitiş hızlarını artırabilirsiniz.
Error 4	Olası nedenler: Bariyer yayı çok sıkı, bariyer kolu takılmamış, kolun hızı veya kolun bitiş hızı çok düşük. Yayın fazla sıkı olup olmadığını, bariyer kolunun takılı olup olmadığını kontrol edin, düşüş hızını veya düşüş bitiş hızını artırın.
Error 5	Kalkış zaman aşımı, kalkış süresi 15 saniyeyi geçtiği için meydana geldi. Başlangıç hızını ve bitiş hızını artırın.
Error 6	Kalkış zaman aşımı, kalkış süresi 15 saniyeyi geçtiği için meydana geldi. Başlangıç hızını ve bitiş hızını artırın..
Error 7	Motor tipi yanlış seçilmiş, doğru tipe P-10 ile değiştirilebilir.
Error 8	Koruma.
Error 9	Kalkış sırasında kırık yay vb. nedeniyle motor ters yönde dönüyor.

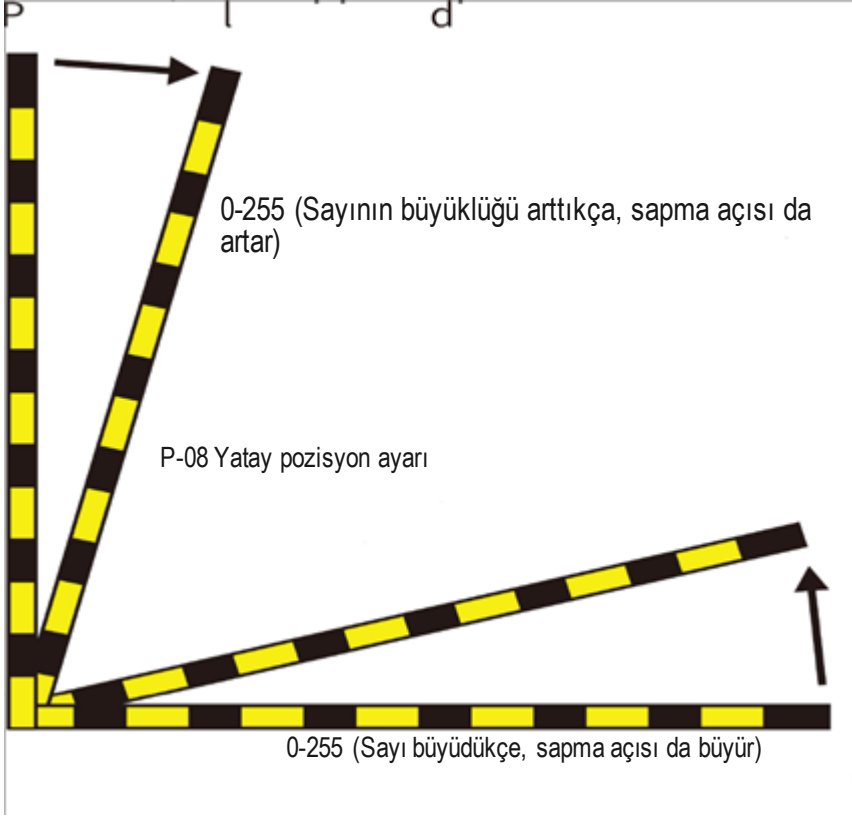
Dijital ekran, mesajın anlamını görüntüler:

İçerik	Açıklama
IDLE	Motor bağlı değil veya motor hall hatası, kablo bağlantılarının gevşek olmasından kaynaklanabilir.
STOP	Bariyer tamamen kapandı.
CLOS	Bariyer kapanıyor
OPEN	Bariyer Açılıyor
HOLD	Bariyer açık konumda.
LOCK	Bariyer kilitlendi
FLET	Filo Modu

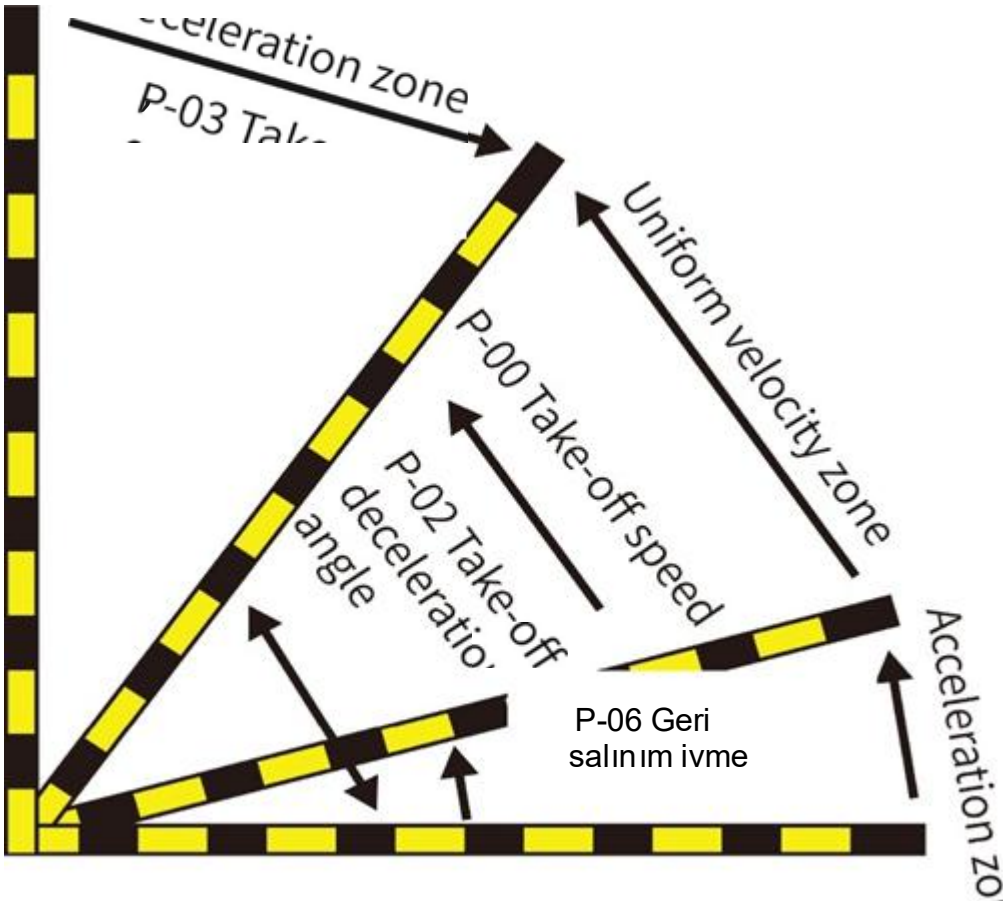
Fonksiyon şeması

1. P-08/P-09 ile yatay ve dikey pozisyon ayar şeması

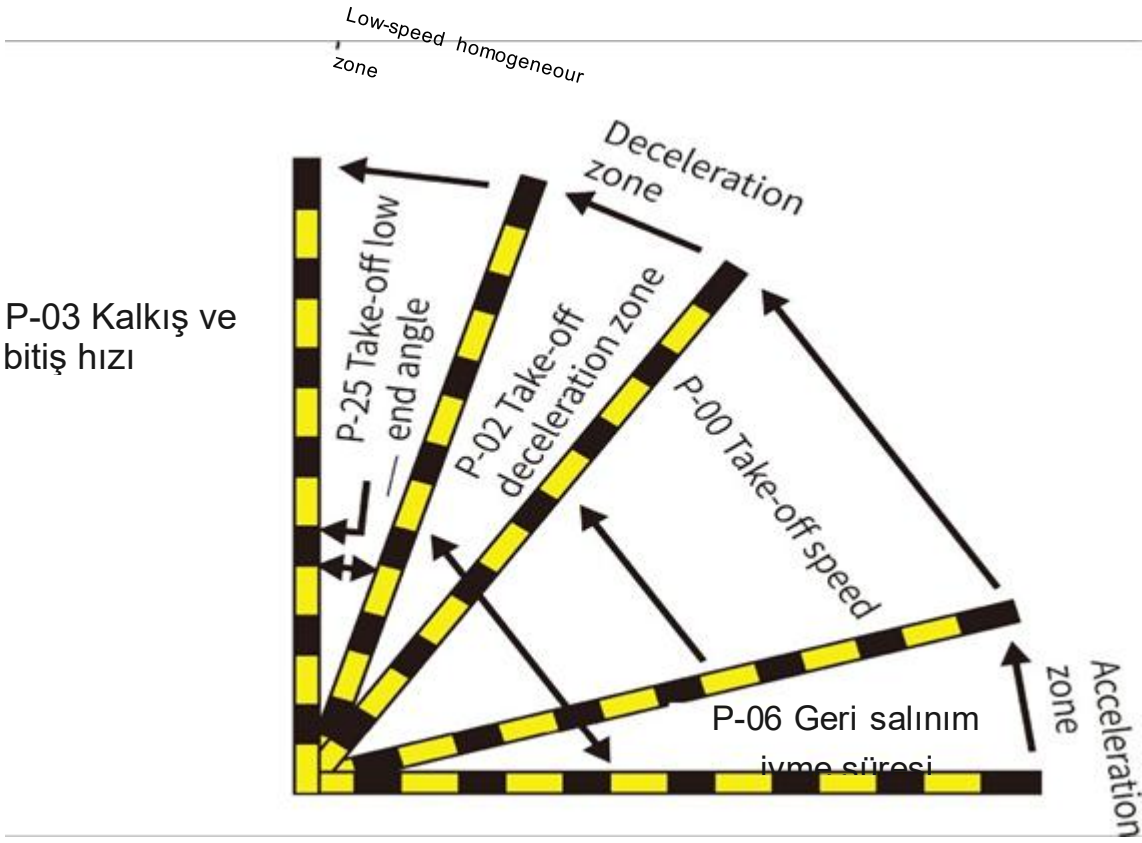
P-09 Vertical position adjustment



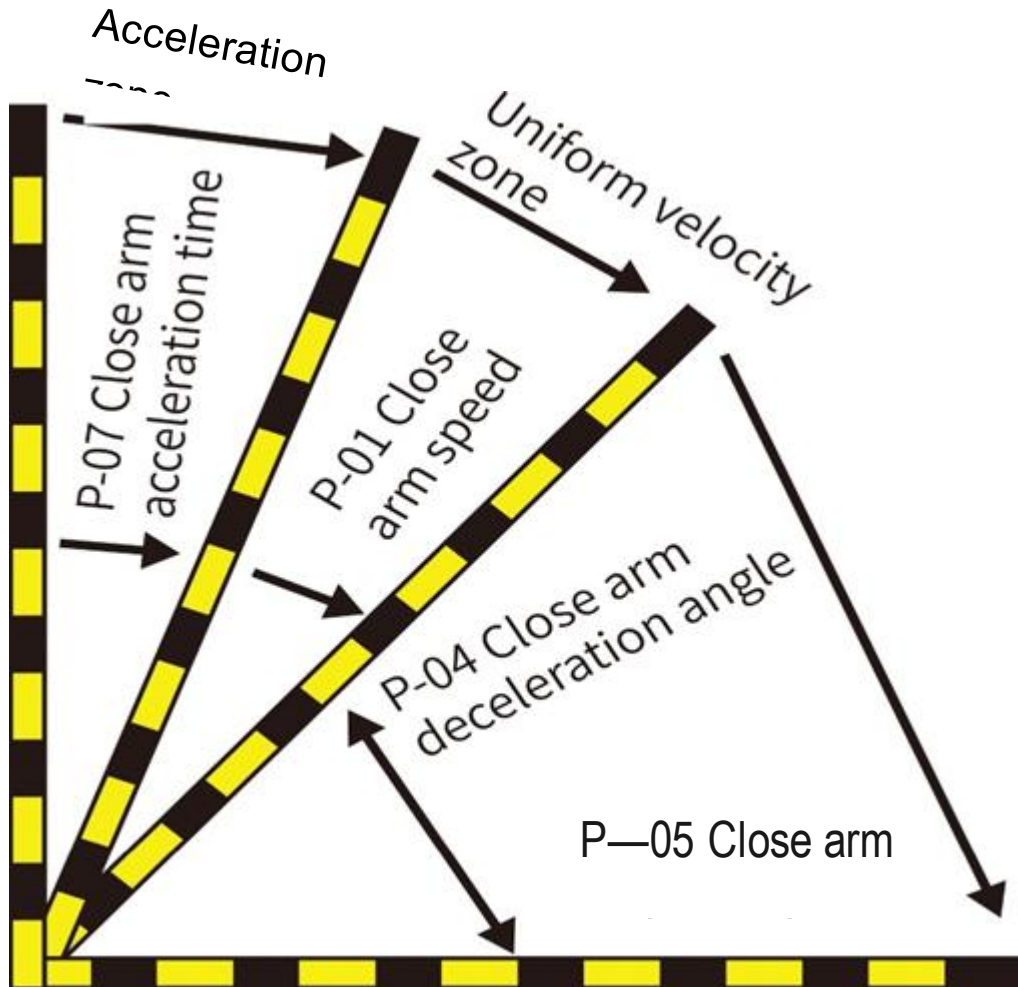
1. Take-off kolunun düşük hız çalışma bölgesi olmayan şematik diyagramı (P-25'in 90 veya daha büyük olması durumunda)



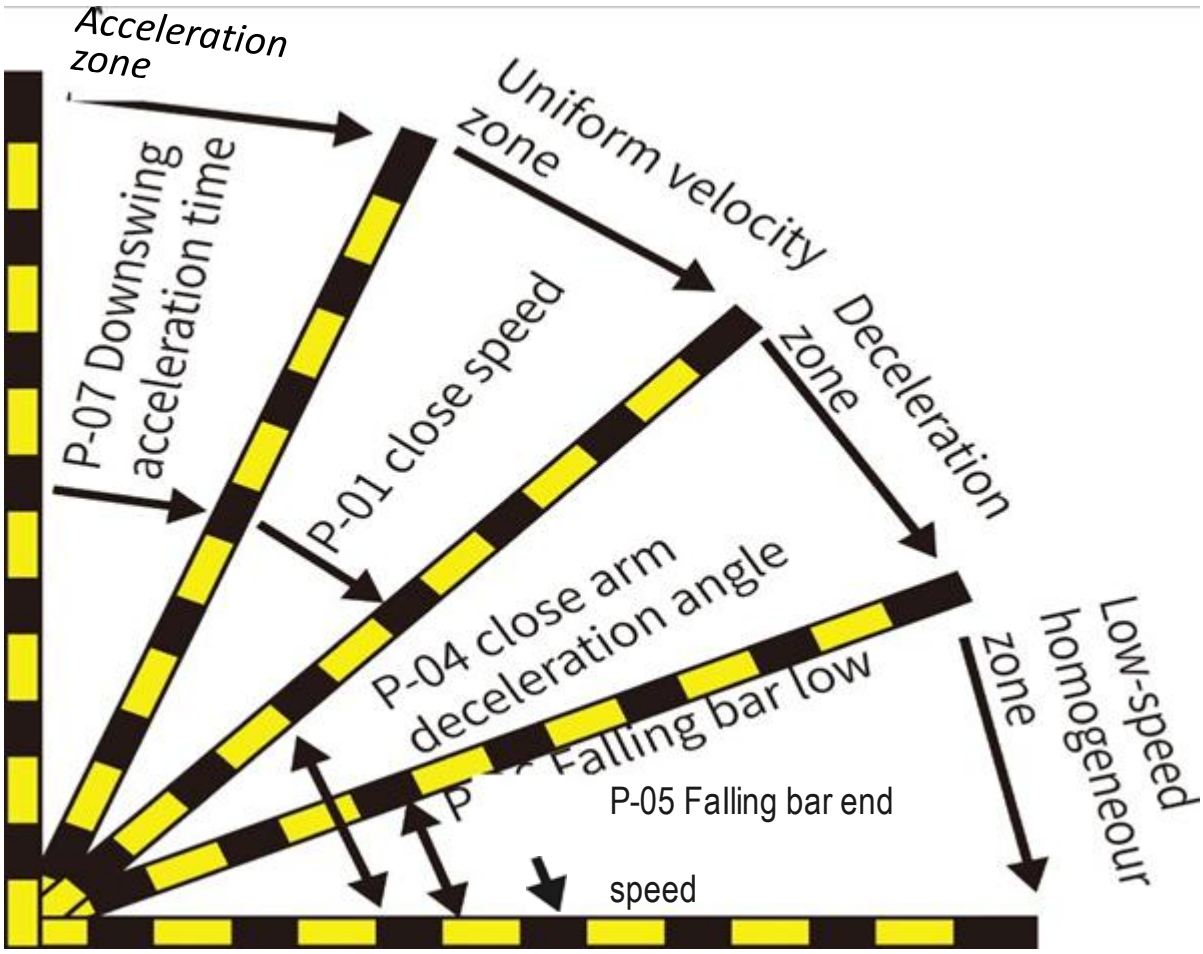
2. Düşük hız çalışma bölgesine sahip kalkış kolu şematik diyagramı (P-25 90'dan küçük ve P-25, P-02'den büyük)



3. P-26 sıfır olduğunda düşük hız operasyon bölgesi olmayan kapanma kolu şematik diyagramı



4. Düşük hızlı çalışma bölgesi olan kapanış kolunun şematik diyagramı (P-26 sıfır değil ve P-26, P-04'ten küçük)



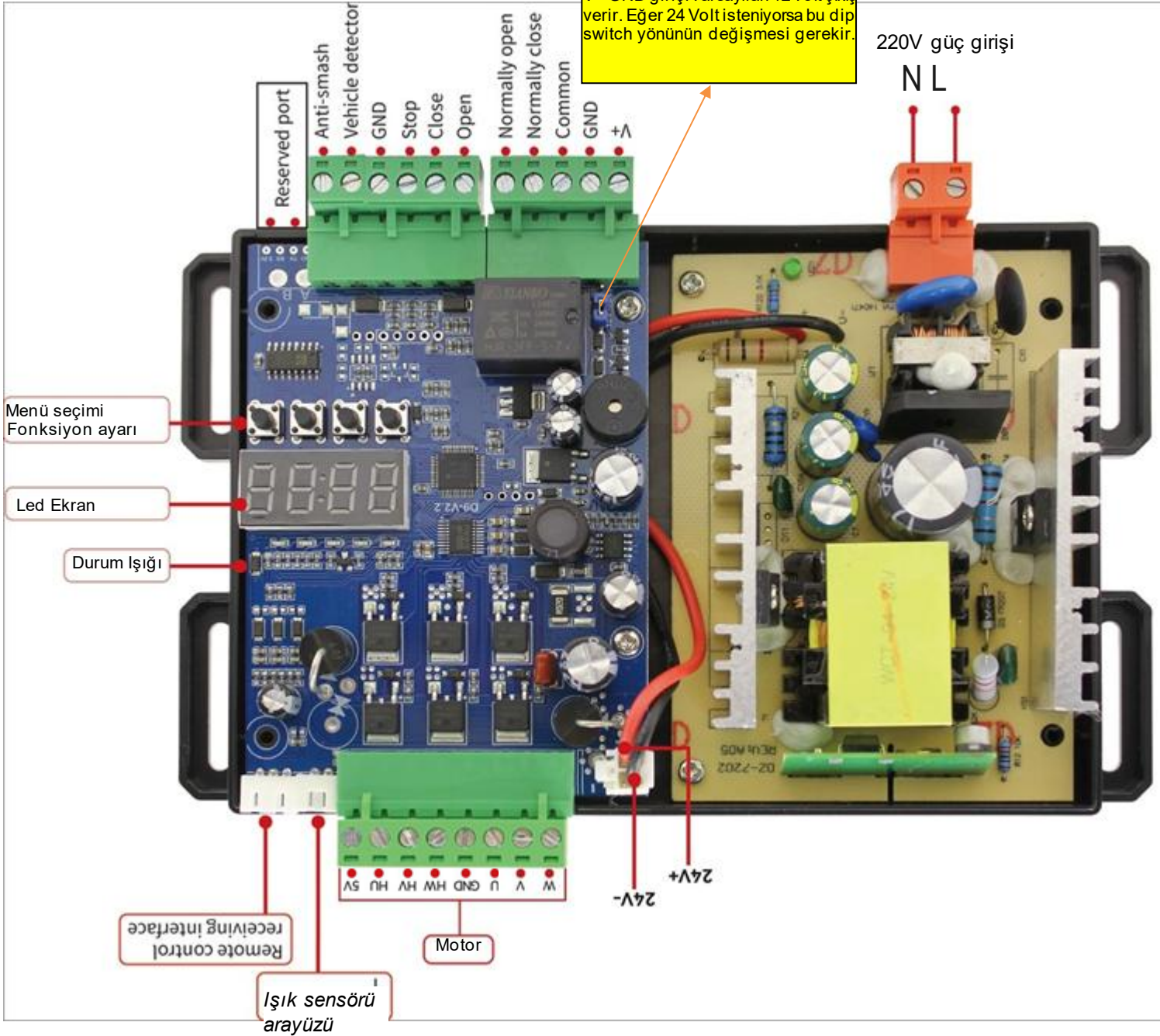
PP

NO COM

Araç kablonun üstünde durduğu sürece sürekli tetik(kısa devre) alınması isteniyorsa şekildedeki gibi bağlanmalıdır. Eğer araç kablonun üstünden geçip gittikten sonra 1 snik kısa bir tetik alınması isteniyorsa 5 ve 6 numaralı klemenslere bağlanması gerekir.

V+ GND girişi varsayılan 12 volt çıkış verir. Eğer 24 Volt isteniyorsa bu dip switch yönünün değişmesi gerekir.

220V güç girişi
N L



Menü seçimi
Fonksiyon ayarı

Led Ekran

Durum Işığı

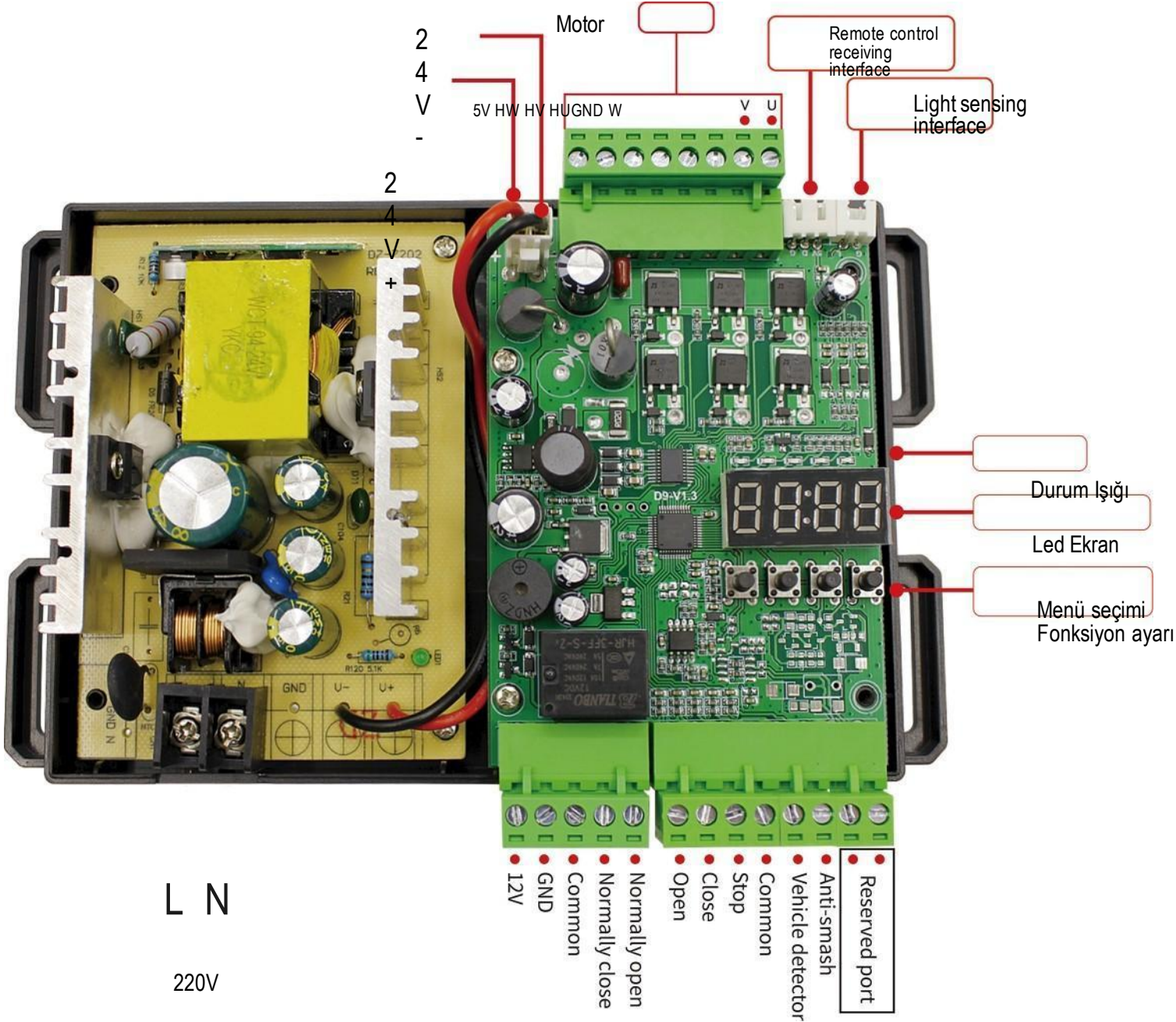
Remote control
receiving interface

Motor

Işık sensörü
arayüzü

24V+
24V-

Sürüm 1.3 için lütfen aşağıda gösterildiği gibi kabloları anakartın port tanımlayıcısına göre bağlayın.



Bariyer kapı kontrol cihazı delik aralığı boyutları

