

RF Kit Emetteur Sans Fil (Modèle 0020210)

Contenu:

2 x Récepteur: S1PFC-AC220
1 x Emetteur: CV-4-3
1 x Manuel d'utilisateur

Caractéristique:

Application: Il peut être utilisé dans les volets roulants, portes roulantes, écrans de projection, des auvents, des pompes, des treuils, des convoyeurs ou d'autres appareils et équipements avec les moteurs CA, Il peut contrôler la rotation du moteur CA dans le sens direct ou inverse.

Commande sans fil, facile à installer.

Étanche: Le récepteur dispose d'un boîtier étanche et d'un connecteur étanche, il peut être installé en plein air.

Vous pouvez tourner un moteur dans le sens direct ou inverse avec l'émetteur (télécommande) dans une distance raisonnable en tout endroit.

Le signal RF sans fil peut passer les murs, les planchers, les portes ou les fenêtres.

Haute Puissance: La charge maximale de chaque canal est 30A.

Avec bornes de commande de course: Vous pouvez connecter des interrupteurs de course ou des capteurs pour arrêter le moteur.

Avec bornes de commande filaire: Vous pouvez connecter des interrupteurs manuels ou de dispositifs externes (avec le signal de sortie de niveau faible, tels que les capteurs) pour contrôler le moteur.

Vous pouvez activer / désactiver le récepteur avec l'émetteur (télécommande) dans une distance raisonnable en tout endroit.

Le RF signal sans fil peut pénétrer les murs, les planchers, les portes ou les fenêtres.

Avec les protections pour l'alimentation inverse et la surintensité.

Contrôle fiable: Le récepteur travaille uniquement avec l'émetteurs qui utilisent même code.

Un ou plusieurs émetteurs peuvent contrôler un ou plusieurs récepteurs en même temps.

Vous pouvez utiliser deux ou plusieurs unités dans le même lieu.

Le récepteur est conçu pour le système d'un émetteur contrôler plusieurs récepteurs. Vous pouvez utiliser 1 émetteur avec 4 boutons pour contrôler 2 récepteurs, ou utiliser 1 émetteur avec 6 boutons pour contrôler 3 récepteurs, ou utiliser 1 émetteur avec 8 boutons pour contrôler 4 récepteurs, ou utiliser 1 émetteur avec 12 boutons pour contrôler 6 récepteurs.

Gamme de travail:

Avec un émetteur (par exemple CV-4-3) pour former un système complet, le maximum distance de travail peut arriver jusqu'à 500M dans un champ libre.

Le maximum distance de travail est une donnée théorique, il doit être exploité dans un champ libre, sans barrières, sans aucune interférence. Mais dans la pratique, il sera gêné par les arbres, les murs ou les autres constructions, et sera interféré par d'autres signaux sans fil. Donc, la distance réelle peut-être atteindre le maximum distance de travail ou peut-être pas.

Si vous voulez avoir une meilleure gamme de travail, vous pouvez régler une antenne externe au récepteur, et vous pouvez également utiliser un émetteur puissant, par exemple, l'émetteur CB-4.

Paramètres du récepteur:

Modèle: S1PFC-AC220

Modes de contrôle: Momentané

Alimentation (Tension de Fonctionnement): CA100~240V (110V/120V/220V/240V)

Sortie: CA100~240V (110V/120V/220V/240V)

Fréquence de travail: 315MHz / 433MHz

Canaux: 1 CH, il peut travailler avec 1 moteur CA

Courant statique: ≤ 6mA

Courant maximal de travail: 30A / chaque canal, donc courant maximal du moteur de démarrage ne peut pas dépasser 30A.

Dimension de PCB: 140mm x 73mm x 18mm

Dimension de Boîtier: 192mm x 100mm x 45mm

Paramètres de l'émetteur:

Modèle: CV-4-3

couleur de la coquille: blanc

Canaux: 4 CH

Bouton Symbole: Deux ▲, Deux ▼

Alimentation (Tension de Fonctionnement): 12V (1 x 23A -12V piles bouton, il peut être utilisé pendant 12 mois)

Courant de Fonctionnement: 15mA

Chip de codage: PT2262

Type de codage: Code fixe par soudure, jusqu'à 6561 codes.

Distance de transmission: 500m / 1500 ft (théoriquement)

Mode de modulation: ASK

Température de fonctionnement: -20 ° C à +70 ° C

Dimensions de l'unité: 110mm x 50mm x 18mm

Correspondant à l'émetteur:

Ce récepteur peut fonctionner avec différents émetteurs, par exemple modèle C-4 (100M), CWB-4 (50M, étanche), CV-4-3 (500M), ou CB-4 (1000M) etc.

Utilisation (avec l'émetteur CV-4-3):

Connecter le fil de phase à la borne "L / +", connecter le fil neutre à la borne "N / -". Puis connecter le moteur aux bornes " UP ", " COM " et "DOWN".

Vous pouvez échanger les fils " UP " et "DOWN" du moteur pour changer le sens de rotation du moteur.

Réglage les modes différents de contrôle:

Réglage du mode de momentané: Seulement connecter cavalier -1.

Presser et maintenez le bouton ▲ de la première rangée: le moteur du récepteur 1 tourne dans le sens direct.

Relâcher le bouton ▲ de la première rangée: fermer le moteur.

Presser et maintenez le bouton ▼ de la première rangée: le moteur du récepteur 1 tourne dans le sens inverse.

Relâcher le bouton ▼ de la première rangée: fermer le moteur.

Presser et maintenez le bouton ▲ de la deuxième rangée: le moteur du récepteur 2 tourne dans le sens direct.

Relâcher le bouton ▲ de la deuxième rangée: fermer le moteur.

Presser et maintenez le bouton ▼ de la deuxième rangée: le moteur du récepteur 2 tourne dans le sens inverse.

Relâcher le bouton ▼ de la deuxième rangée: fermer le moteur.

Les bornes des commande de course:

Les bornes des commande de course S1 et S2 sont normalement ouvert, vous pouvez connecter des interrupteurs de course ou des capteurs (normalement ouvert) aux bornes S1 et S2, puis vous pouvez utiliser des interrupteurs de course ou des capteurs pour arrêter le moteur.

Quand le moteur tourne dans le sens direct, si connecter deux bornes de S1, le moteur arrêtera automatiquement.

Quand le moteur tourne dans le sens inverse, si connecter deux bornes de S2, le moteur arrêtera automatiquement.

Bornes des commande filaire:

Vous pouvez connecter les interrupteurs manuels ou de dispositifs externes (avec le signal de sortie de niveau faible, tels que les capteurs) pour contrôler le moteur.

1) Les interrupteurs manuels:

Vous pouvez connecter les interrupteurs manuels aux bornes "Signal 1+", "Signal 1-", "Signal 2+", "Signal 2-", puis vous pouvez utiliser le interrupteur manuel pour contrôler le récepteur.

Quand connecter les bornes "Signal 1+" et "Signal 1-", le moteur tourne dans le sens direct, et quand déconnecter les bornes "Signal 1+" et "Signal 1-", fermer le moteur.

Quand connecter les bornes "Signal 2+" et "Signal 2-", le moteur tourne dans le sens inverse, et quand déconnecter les bornes "Signal 2+" et "Signal 2-", fermer le moteur.

2) Entrée de signal:

Vous pouvez connecter des équipements externes (avec le signal de sortie de niveau faible) aux bornes "Signal 1+", "Signal 1-", "Signal 2+", "Signal 2-", puis le signal de sortie des équipements externes peut contrôler le moteur.

Quand le équipement externe sortie un signal de niveau faible aux bornes "Signal 1+" et "Signal 1-", le moteur tourne dans le sens direct.

Quand le équipement externe arrête à sortir le signal aux bornes "Signal 1+" et "Signal 1-", fermer le moteur.

Quand le équipement externe sortie un signal de niveau faible aux bornes "Signal 2+" et "Signal 2-", le moteur tourne dans le sens inverse.

Quand le équipement externe arrête à sortir le signal aux bornes "Signal 2+" et "Signal 2-", fermer le moteur.

Comment correspondre l'émetteur au récepteur:

1) Presser le bouton d'apprentissage sur le récepteur pour 1~2 secondes, le LED de signal sur le récepteur est allumée, ça veut dire que le récepteur entre dans l'état d'apprentissage.

2) Presser n'importe quel bouton sur l'émetteur, si le LED de signal clignote rapidement pour 15 fois et fermé, ça veut dire que l'apprentissage est réussi.

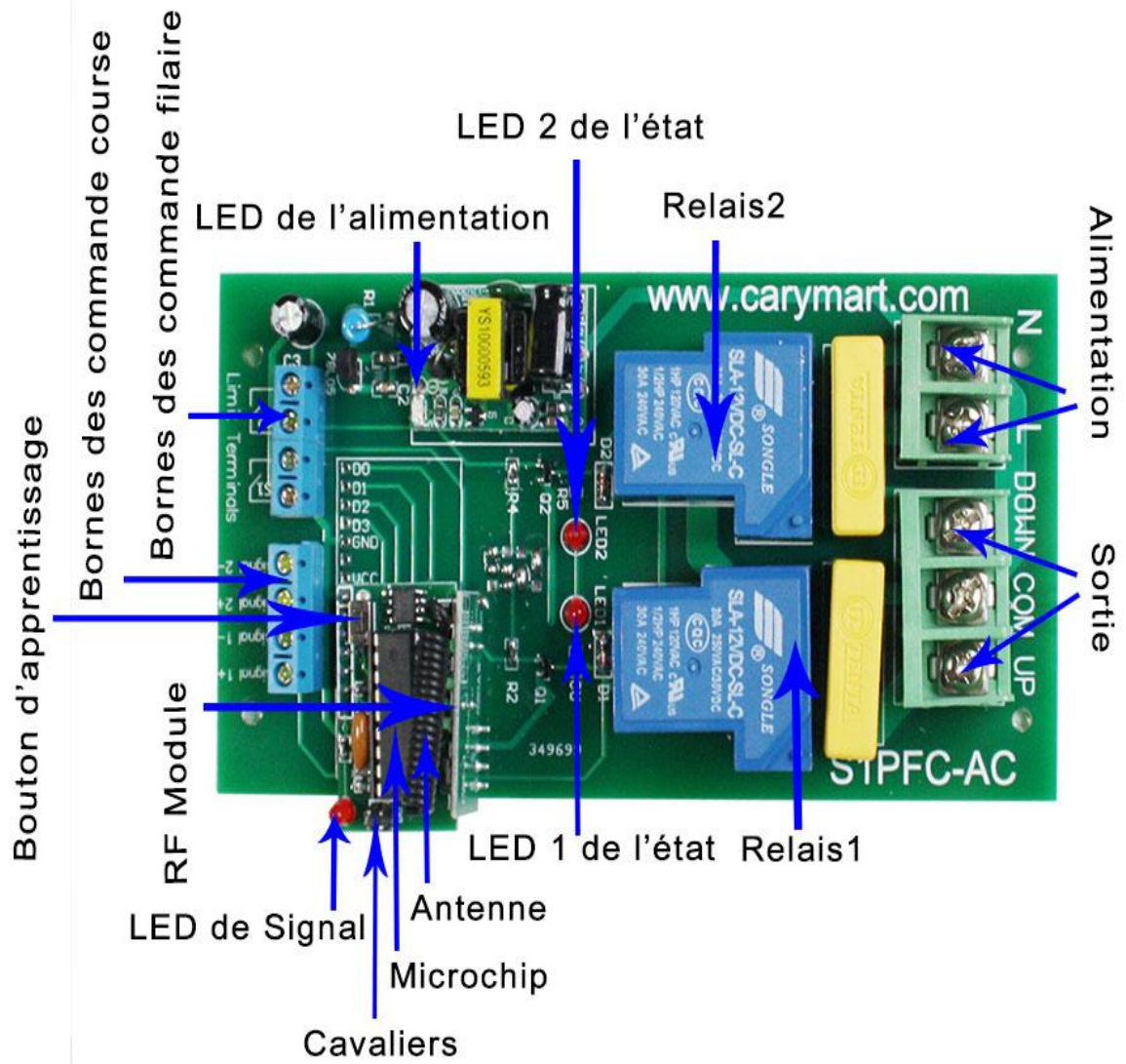
3) Quand le récepteur est dans l'état d'apprentissage, presser le bouton d'apprentissage encore une fois, le LED de signal fermé, le processus d'apprentissage sera interrompu.

4) Le récepteur peut apprendre plusieurs émetteurs avec des codes différents.

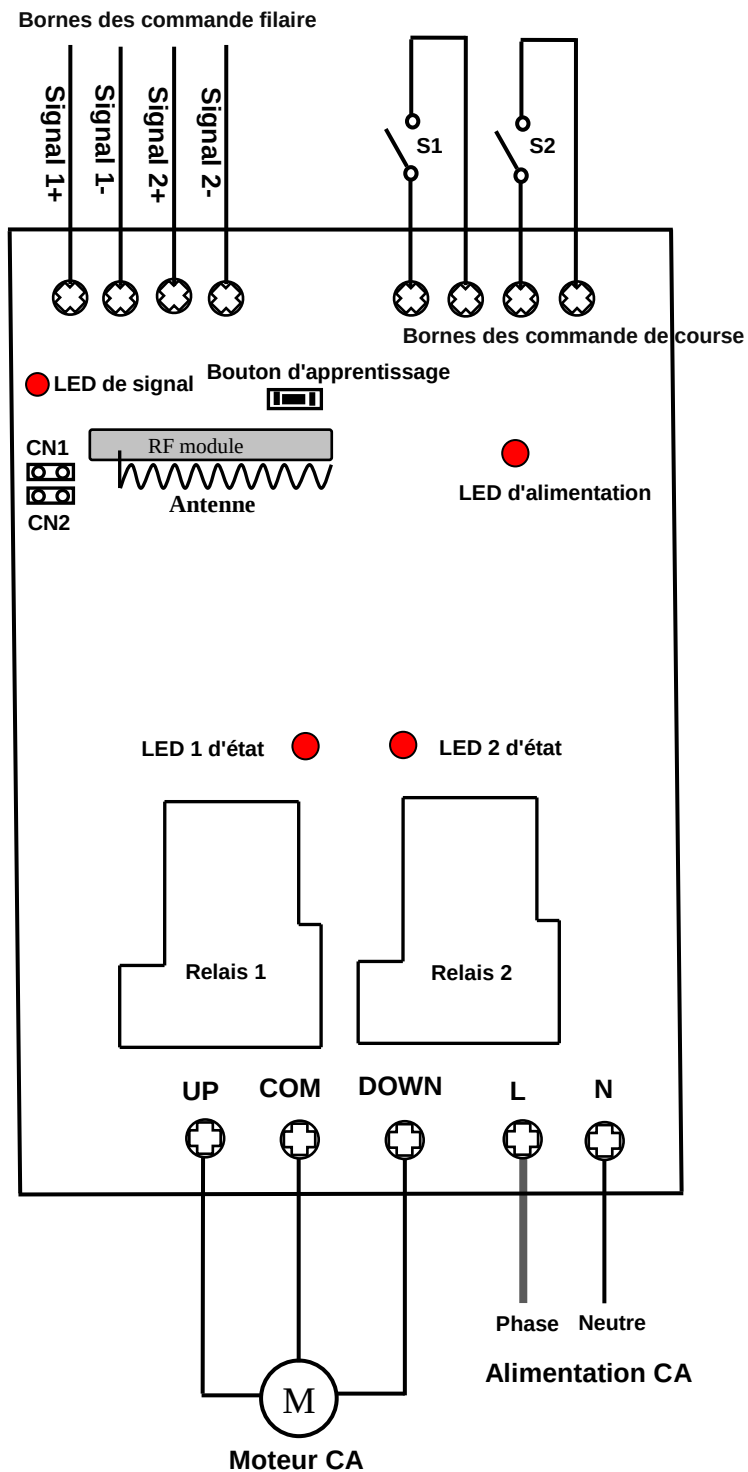
Supprimer tous les émetteurs:

Nous avons correspondu l'émetteur au récepteur. Si on souhaite que le récepteur ne travaille pas avec l'émetteur, vous pouvez supprimer tous les codes de l'émetteur qui sont stockés dans le récepteur.

Opération: Presser et maintenez le bouton d'apprentissage sur le récepteur jusqu'à ce que le LED de signal clignote lentement, relâcher le bouton, le LED garde clignotement lent. Cela signifie que tous les codes stockés ont été supprimés avec succès.

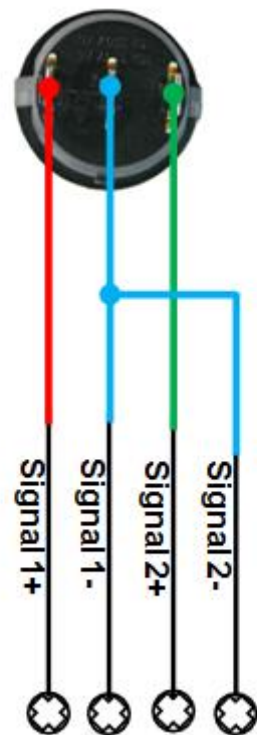


Contrôler le moteur CA



Connecter les Interrupteurs Manuels

Interrupteur manuel de 3 positions



Bornes des commande filaire