

RF Récepteur Sans Fil (Modèle 0020323)

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 CC, Il peut contrôler la rotation du moteur CC dans le sens direct ou inverse.

Commande sans fil, facile à installer.

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.

La charge maximale de chaque canal est 10A.

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

Avec bornes des commande filaire: Vous pouvez connecter des interrupteur 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.

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.

Gamme de travail:

Avec un émetteur (par exemple CV-4-2) 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-3.

Paramètres du récepteur:

Modèle: S1FC-DC12

Modes de contrôle: Interblocage et Momentané.

Alimentation (Tension de Fonctionnement): DC12V~36V

Sortie: DC12V~36V

Fréquence de travail: 315MHz / 433MHz

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

Courant statique: $\leq 6\text{mA}$

Courant maximal de travail: 10A / chaque canal, donc courant maximal du moteur de démarrage ne peut pas dépasser 10A.

Dimension de PCB: 94mm x 56mm x 24mm

Dimension de Boîtier: 100mm x 60.5mm x 30mm

Correspondant à l'émetteur:

Ce récepteur peut fonctionner avec différents émetteurs. Quand vous réglez le récepteur en mode momentané, il devrait fonctionner avec un émetteur avec 2 bouton, par exemple modèle C-2 (100M), CWB-2 (50M, étanche), CP-2 (500M), CV-2-2 (500M), ou CB-2 (1000M) etc. Quand vous réglez le récepteur en mode interblocage, il devrait fonctionner avec un émetteur avec 3 ou 4 bouton, par exemple modèle C-3 (100M), CWB-3 (50M, étanche), CP-4 (500M), CV-4-2 (500M) ou CB-3 (1000M) etc.

Utilisation (avec l'émetteur CV-4-2):

Connecter le pôle positif de l'alimentation en CC à la borne "L / +" de l'entrée, et connecter le pôle négatif de l'alimentation en CC à la borne "N / -" de l'entrée.

Connecter les bornes de Moteur au moteur, vous pouvez échanger deux fils du moteur pour changer le sens de rotation du moteur.

Remarque: Si vous changez le mode de contrôle, s'il vous plaît redémarrer le récepteur.

Réglage les modes différents de contrôle:

Réglage du mode de momentané: Connecter cavalier 1 et cavalier 2.

Presser et maintenez le bouton ▲: Le moteur du récepteur tourne dans le sens direct.

Relâcher le bouton ▲: Fermer le moteur.

Presser et maintenez le bouton ▼: Le moteur du récepteur tourne dans le sens inverse.

Relâcher le bouton ▼: Fermer le moteur.

Réglage du mode de Interblocage: Connecter cavalier 3 et cavalier 4.

Presser le bouton ▲: Le moteur du récepteur tourne dans le sens direct.

Presser le bouton ▼: Le moteur du récepteur tourne dans le sens inverse.

Presser le bouton ■: Fermer le moteur.

Les bornes des commande de course:

Les bornes des commande de course TOPR, COM et TOPL sont normalement Fermé, vous pouvez connecter des interrupteurs de course ou des capteurs (normalement Fermé) aux bornes TOPR, COM et TOPL, puis vous pouvez utiliser des interrupteurs de course ou des capteurs pour arrêter le moteur.

Quand le moteur tourne dans le sens direct, si déconnecter deux bornes TOPR et COM, le moteur arrêtera automatiquement.

Quand le moteur tourne dans le sens inverse, si déconnecter deux bornes TOPR et COM, le moteur arrêtera automatiquement.

Bornes des commande filaire:

Vous pouvez connecter les interrupteurs manuels aux bornes COM, UP et Signal DOWN, STOP, puis vous pouvez utiliser le interrupteur manuel pour contrôler le récepteur.

1) Le mode de Interblocage:

Quand connecter les bornes COM et UP,le moteur tourne dans le sens direct, et quand déconnecter les bornes COM et STOP, fermer le moteur.

Quand connecter les bornes COM et DOWN,le moteur tourne dans le sens inverse, et quand déconnecter les bornes COM et STOP, fermer le moteur.

2) Le mode de momentané:

Quand connecter les bornes COM et UP,le moteur tourne dans le sens direct, et quand déconnecter les bornes COM et UP, fermer le moteur.

Quand connecter les bornes COM et DOWN,le moteur tourne dans le sens inverse, et quand déconnecter les bornes COM et DOWN, 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 et maintenez le bouton ▲, le LED de signal clignote 2 fois, relâcher le bouton ▲; Presser et maintenez le bouton ▼, le LED de signal clignote 2 fois encore une fois, relâcher le bouton ▼; Presser et maintenez le bouton ■, le LED de signal clignote 2 fois encore une fois; enfin, Presser et maintenez le bouton ■, le LED de signal clignote 2 fois et fermé, ça veut dire que l'apprentissage est réussi.

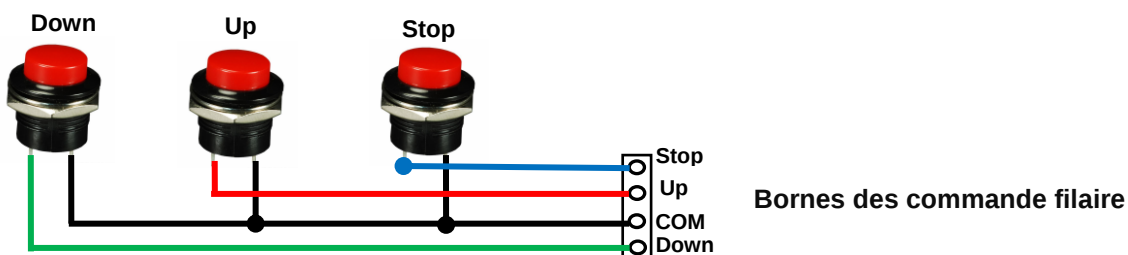
3) Quand le récepteur est dans l'état d'apprentissage, presser le bouton d'apprentissage encore une fois, le LED de signal fermé, le processus d'apprentissage sera interrompu.

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

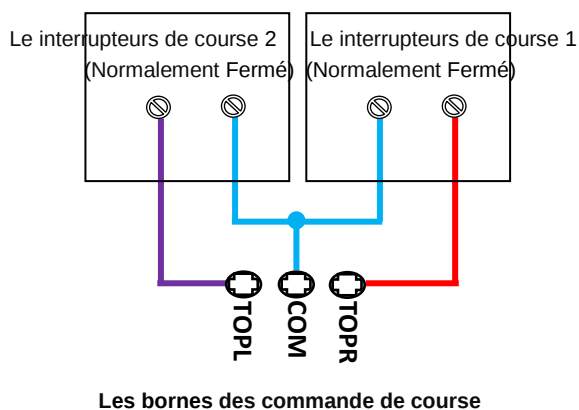
Supprimer tous les émetteurs:

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.



Connecter les bornes des commande de course



Contrôler le moteur CC

