

RF Récepteur Sans Fil (Modèle 0020324)

Caractéristiques:

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.

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.

Entrée universelle: Compatible avec la tension de CA110V (100V~120V), largement utilisé dans les États-Unis, Canada... et la tension de CA220V (200V~240V), utilisé au Royaume-Uni, France...

Vous pouvez activer / désactiver le récepteur 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.

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

Contrôle fiable: Le récepteur fonctionne uniquement avec l'émetteur 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.

Paramètres de récepteur:

Modèle: S1FC-AC220

Alimentation (voltage de travail): CA100~240V (110V/120V/220V/240V)

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

Modes de Contrôle: Momentané, Interblocage.

Préquence de travail: 315MHz / 433MHz

Canal: 1 canal

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

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

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

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

Travailler avec des émetteurs à code fixe.

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 boutons, par exemple modèle C-2-2(100M), CV-2-2 (500M), ou CB-4 (1000M) etc. Quand vous réglez le récepteur en mode interblocage, il devrait fonctionner avec un émetteur avec 3/4 boutons, par exemple modèle C-3(100M), CV-4-2 (500M), ou CB-3-2 (1000M) etc.

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 champs 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.

Utilisation (avec l'émetteur CV-4-2):

Câblage (Contrôler AC moteur ordinaire / tubulaire):

1) Connecter le fil de phase de l'alimentation en CA à la borne "L" de l'entrée, et connecter le fil neutre de l'alimentation en CA à la borne "N" de l'entrée.

2) Connecter la borne "COM" au fil commune du moteur CA, connecter les bornes "UP" et "DOWN" aux fils pour rotation positive / inversion du moteur CA.(Vous pouvez échanger deux fils du moteur pour changer le sens de rotation du moteur.)

Réglage du mode d'interblocage: Connecter cavalier.

Bouton du récepteur:

Presser le bouton "UP" du récepteur: le moteur tourne dans le sens direct.

Presser le bouton "DOWN" du récepteur: le moteur tourne dans le sens inverse.

Presser le bouton "STOP" du récepteur: fermer le moteur.

Bouton de l'émetteur:

Presser le bouton ▲ de l'émetteur: le moteur tourne dans le sens direct.

Presser le bouton ▼ de l'émetteur: le moteur tourne dans le sens inverse.

Presser le bouton ■ de l'émetteur: fermer le moteur.

Réglage du mode de momentané: Ne pas connecter cavalier.

Bouton du récepteur:

Presser et maintenez le bouton "UP" du récepteur: le moteur tourne dans le sens direct. Relâcher le bouton "UP" du récepteur: fermer le moteur.

Presser et maintenez le bouton "DOWN" du récepteur: le moteur tourne dans le sens inverse. Relâcher le bouton "DOWN" du récepteur: fermer le moteur.

Bouton de l'émetteur:

Presser et maintenez le bouton ▲ du récepteur: le moteur tourne dans le sens direct. Relâcher le bouton ▲ du récepteur: fermer le moteur.
Presser et maintenez le bouton ▼ du récepteur: le moteur tourne dans le sens inverse. Relâcher le bouton ▼ du récepteur: fermer le moteur.

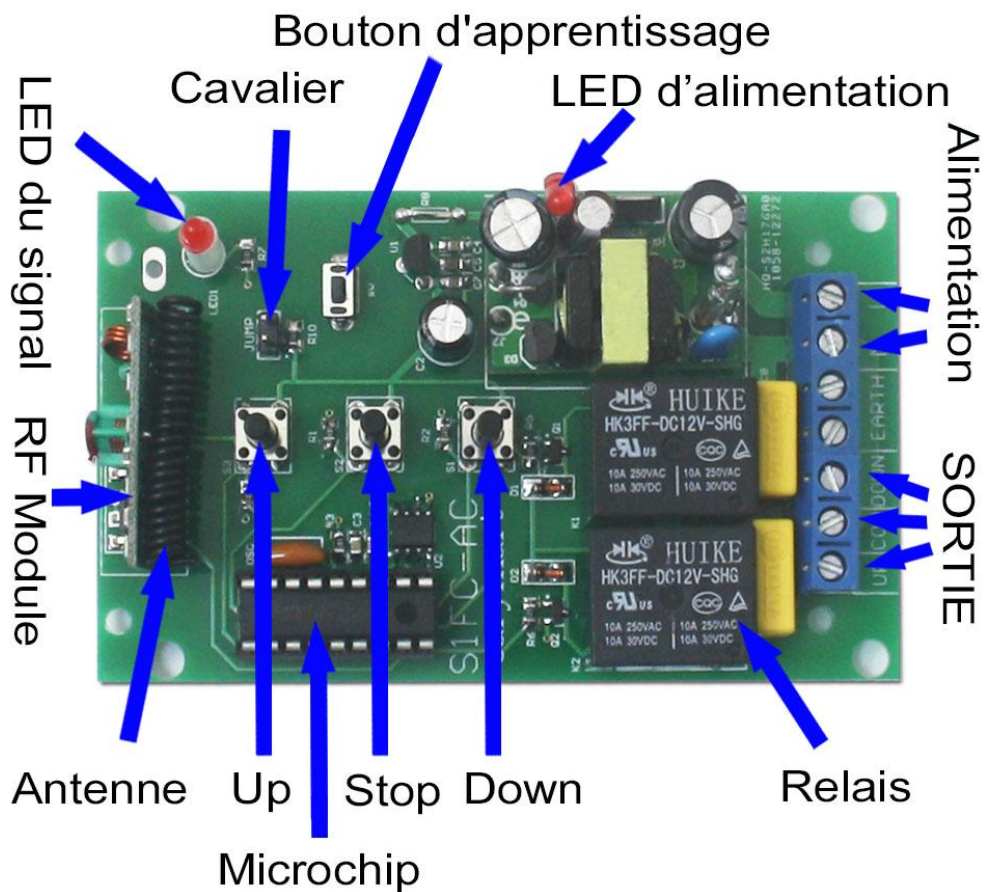
Comment adapter l'émetteur au récepteur:

- 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 Moteur CA

