

RF Récepteur Sans Fil (Modèle 0020511)

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

Commande sans fil, facile à installer.

Étanche: Le récepteur dispose boîtier étanche et 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 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.

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.

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.

Paramètres du récepteur:

Modèle: S1PF-DC06 / S1PF-DC09 / S1PF-DC12 / S1PF-DC24

Modes de contrôle: Interblocage et Momentané

Alimentation (Tension de Fonctionnement): CC6V (S1PF-DC06), CC9V±1V (S1PF-DC09), CC12V±1V (S1PF-DC12), CC24V±1V (S1PF-DC24)

Sortie: CC6V (S1PF-DC06), CC9V±1V (S1PF-DC09), CC12V±1V (S1PF-DC12), CC24V±1V (S1PF-DC24)

Fréquence de travail: 315MHz / 433MHz

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

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: 90mm x 59mm x 18mm

Dimension de Boîtier: 100mm x 68mm x 50mm

Correspondant à l'émetteur:

Le récepteur peut travailler avec les différents émetteurs, par exemple modèle C-2-2 / C-3-2 (100M), CWB-2 / CWB-3 (50M, étanche), CV-2-2 / CV-4-2 (500M), ou CB-2 / CB-3 (1000M) etc.

Quand vous réglez le récepteur en mode momentané, il devrait fonctionner avec un émetteur avec deux bouton, par exemple modèle C-2-2 (100M), CWB-2 (50M, étanche), CV-2-2 (500M), ou CB-2 (1000M) etc. Quand vous réglez le récepteur en mode interblocage, il devrait fonctionner avec un émetteur avec trois / quatre boutons, par exemple modèle C-3-2 (100M), CWB-3 (50M, étanche), 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 "+" de l'entrée, et connecter le pôle négatif de l'alimentation en CC à la borne "-" de l'entrée.

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

Réglage les modes différents de contrôle:

Réglage du mode d'interblocage: Ne pas connecter cavalier -1 (CN1) ou cavalier -2 (CN2).

Presser le bouton ▲: le moteur tourne dans le sens direct.

Presser le bouton ▼: le moteur tourne dans le sens inverse.

Presser le bouton ■: fermer le moteur.

Réglage du mode de momentané: Seulement connectez cavalier -1 (CN1)

Presser et maintenez le bouton ▲: le moteur 1 tourne dans le sens direct. Relâcher le bouton ▲: fermer le moteur.

Presser et maintenez le bouton ▼: le moteur 1 tourne dans le sens inverse. Relâcher le bouton ▼: 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.

Les 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) Entrée de signal:

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

Quand le équipement externe sortie un signal de niveau faible aux bornes 1 et 2, le moteur tourne dans le sens direct.

Quand le équipement externe arrête à sortir le signal aux bornes 1 et 2, fermer le moteur.

Vous pouvez connecter des équipements externes (avec le signal de sortie de niveau faible) à la borne 4 (Signal+), la borne 3 (Signal -), puis le signal de sortie des équipements externes peut contrôler le moteur.

Quand le équipement externe sortie un signal de niveau faible aux bornes 3 et 4, le moteur tourne dans le sens inverse.

Quand le équipement externe arrête à sortir le signal aux bornes 3 et 4, fermer le moteur.

2) Les interrupteurs manuels:

Vous pouvez connecter les interrupteurs manuels aux bornes 1 et 2, 3 et 4, puis vous pouvez utiliser le interrupteur manuel pour contrôler le récepteur.

Quand connecter les bornes 1 et 2, le moteur tourne dans le sens direct, et quand déconnecter les bornes 1 et 2, fermer le moteur.

Quand connecter les bornes 3 et 4, le moteur tourne dans le sens inverse, et quand déconnecter les bornes 3 et 4, 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.

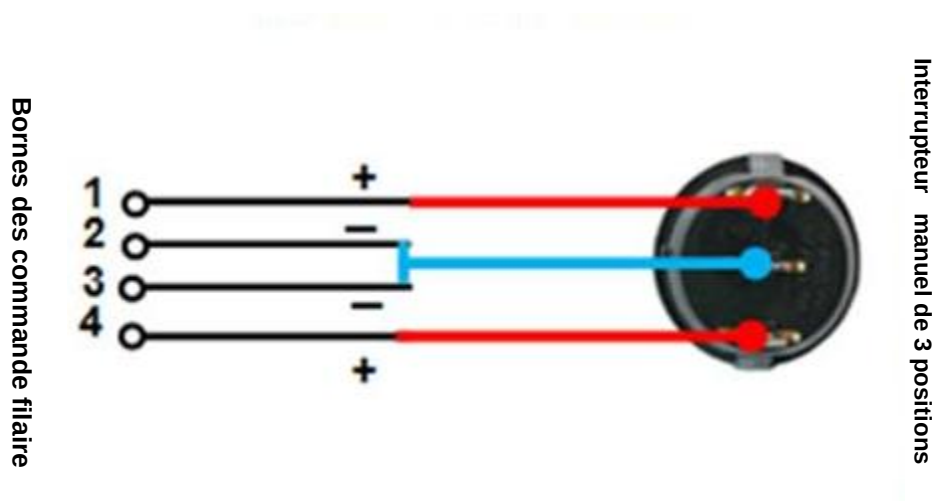
4) Le récepteur peut apprendre plusieurs émetteurs avec des codes différents.

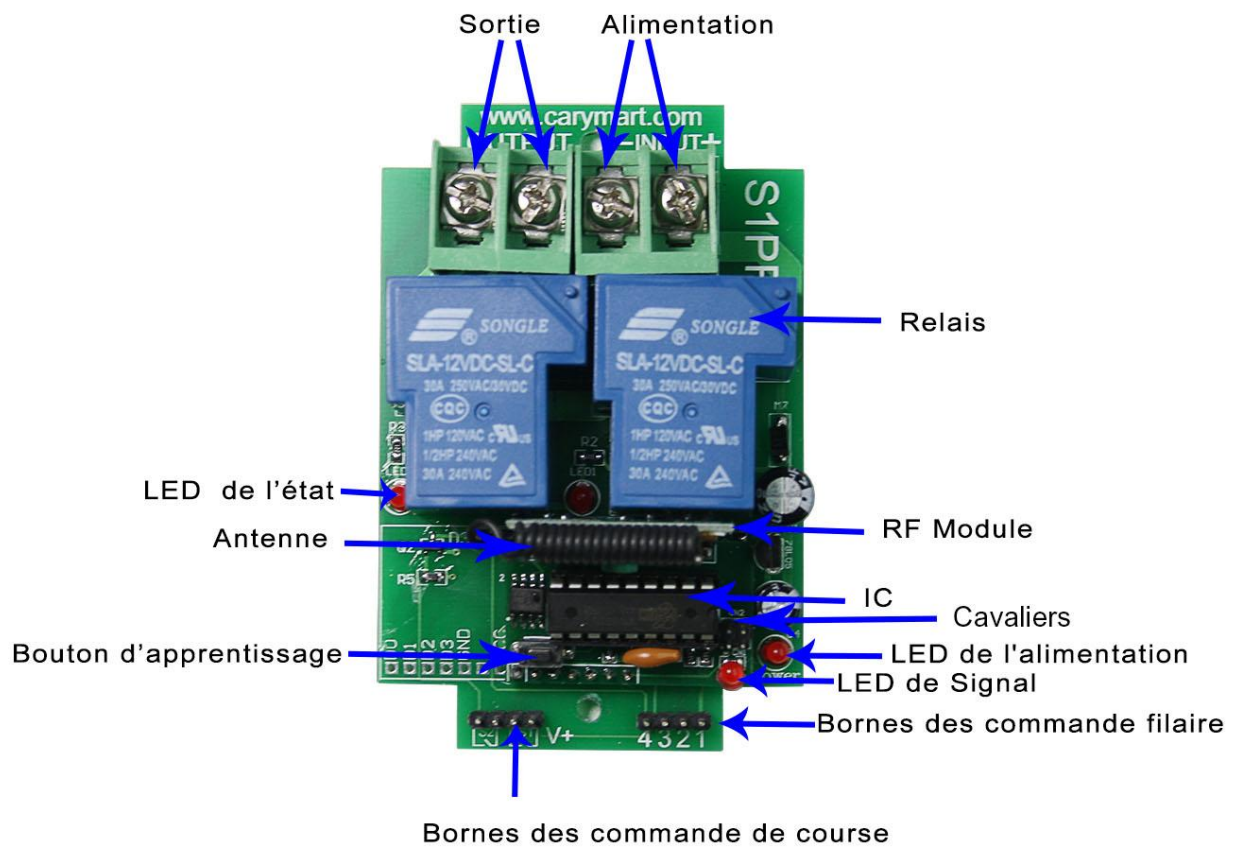
Supprimer tous les émetteurs:

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.

Connecter les Interrupteurs Manuels





Contrôler le moteur CC

