

Barrera de acceso sin resorte

NSBG101-H

Manual

(Para mecanismo DZE4-H, controlador DZBL-C)



V1.0.2

Prólogo

Especificación de símbolos

El significado de los símbolos que pueden aparecer en este manual.

Símbolos	Significados
 Peligro	Indica que existe un alto nivel de peligro potencial, que si no se evita puede causar víctimas o lesiones graves.
 Advertencia	Indica que existe un nivel de peligro potencial medio o bajo. Si no se evita, podría causar lesiones leves o moderadas al personal.
 Atención	Indica riesgos potenciales. Ignorar la información podría causar daños al equipo, pérdida de datos, degradación del rendimiento del equipo o resultados impredecibles.
 Consejos	Indica que puede ayudarle a resolver un problema o ahorrarle tiempo.
 Explicación	Indica que es la información adicional del texto principal, que enfatiza y complementa el texto principal.

Historial de revisiones

Versión No.	Contenido de la revisión	Fecha de lanzamiento
V1.0.0	Primer lanzamiento.	2024.03
V1.0.1	Se agregó una descripción de la opción para la interfaz lógica antiaplastamiento IR H-27 (compatible con el firmware programAc34 o superior).	2024.06
V1.0.2	Eliminar la información relacionada con la barrera de seguridad.	2024.07
V1.0.3	El controlador fue cambiado a DZBL-C2; cambió la apariencia del embrague se eliminaron algunas descripciones no relacionadas con este modelo.	2024.10

Instrucciones de seguridad

A continuación, se detallan los métodos correctos de uso del producto. Para evitar peligros, daños materiales, etc., Lea este manual detenidamente antes de usar el equipo y sígalo estrictamente durante su uso. Consérvelo en un lugar seguro después de leerlo.

Requisitos del entorno operativo

Transporte, utilice y almacene el dispositivo dentro del rango de temperatura y humedad permitido.

No permita que entre ningún líquido en el dispositivo.

Instale el dispositivo en un lugar bien ventilado y no bloquee las rejillas de ventilación del dispositivo.

Por favor, no presione con fuerza, vibre violentamente ni sumerja el equipo.

Al enviar el equipo, utilice el embalaje de fábrica o materiales de la misma calidad.

Para mayor fiabilidad, se recomienda realizar la conexión a tierra mediante el orificio específico del dispositivo.

Requisitos de operación y mantenimiento

Por favor, no desmonte el dispositivo de forma privada.



Para la instalación y el mantenimiento por parte de personal de servicio profesional, utilice los accesorios o aditamentos del fabricante.

No proporcione dos o más métodos de suministro de energía al dispositivo al mismo tiempo, de lo contrario, el dispositivo podría dañarse.

No está permitido alargar ni cortar la pluma autónoma, ni tampoco añadirle peso de forma privada.

contenido

1. Descripción general de la producción.....	1
1.1. Breve introducción.....	1
1.2. Funciones y características.....	1
1.3. Datos técnicos.....	2
2. Estructura del producto.....	2
2.1. Estructura del mecanismo.....	2
2.2. Definición de la dirección de instalación.....	2
2.3. Instrucciones de funcionamiento para cambiar la dirección izquierda y derecha.....	2
3. Instalación y ajuste del producto.....	3
3.1. Instalación del gabinete.....	3
3.2. Instalación de la pluma.....	3
3.2.1. Instalación de pluma recta.....	3
3.2.2. Instalación de pluma plegable.....	4
4. Explicaciones e instrucciones del controlador.....	5
4.1. Explicaciones del controlador.....	5
4.1.1. Diagrama de cableado del controlador.....	5
4.1.2. Explicaciones de la interfaz del controlador.....	6
4.2. Guía de depuración rápida del modelo DZE4I.....	7
4.3. Configuración de parámetros del controlador.....	8
4.3.1. Lista de comandos del "Menú básico".....	8
4.3.2. Explicación del comando "Menú Regular".....	9
4.3.3. Lista de comandos del menú avanzado.....	11
4.3.4. Explicación de los comandos del "Menú avanzado".....	13
4.4. Lista de códigos de error.....	16
4.5. Significado de la información mostrada por el tubo digital.....	17
4.6. Diagrama esquemático de los parámetros asociados al ascenso y descenso de la pluma.....	18
5. Fallos comunes y soluciones.....	19
6. Artículos de garantía y servicio.....	19
7. Mantenimiento.....	21
8. Lista de embalaje.....	21
Apéndice	
I. Protocolo de comunicación RS485.....	21

1. Descripción general de la producción

1.1. Breve introducción

El producto consta de cuatro partes: gabinete, mecanismo de transmisión, unidad de control y brazo. Se distingue entre instalación a la izquierda y a la derecha, y se utiliza en sistemas de control de entrada y salida de estacionamientos.  Explicación

Este producto se divide en dos tipos: puerta de barrera con brazo recto y puerta de barrera con brazo plegable.

Si necesita alguna personalización que no esté incluida en la siguiente tabla, consulte al personal de marketing.

Tipos de barreras

Tipo	Descripción (Brazo Longitud=L, Metros=M, Segundos = S)
Barrera con brazo recto	•..... $L \leq 3M$, velocidad ascendente 1S. •..... $L \leq 3,5M$, velocidad de subida 1,4S. •..... $L \leq 4M$, velocidad ascendente 2S. •..... $L \leq 4,5M$, velocidad de subida 2,5S.
Barrera de seguridad con brazo plegable	•..... $L \leq 3M$ (1,5+1,5M), velocidad de subida 1,2S. •..... $L \leq 4M$ (2+2M), velocidad ascendente 2,2S.

1.2. Funciones y características

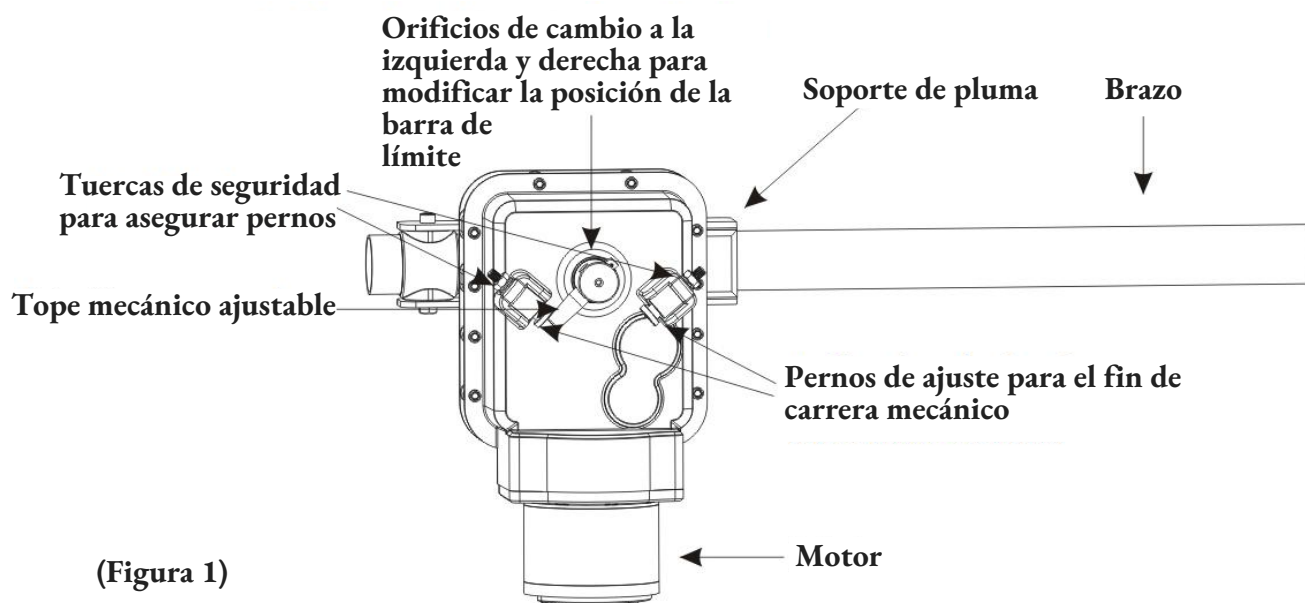
- 1.2.1. Diseño sin resorte, sin necesidad de nivelación mecánica ni mantenimiento.
- 1.2.2. La pluma no se caerá cuando se apague la energía, alta seguridad.
- 1.2.3. Operación mínima, la dirección se puede cambiar en 30 segundos.
- 1.2.4. Control Bluetooth, servicio remoto con una sola tecla.
- 1.2.6. La combinación perfecta de tornillo sin fin y engranaje es confiable.
- 1.2.7. Admite conexión de radar externo, detector de bucle y fotocelda infrarroja con función antiplastamiento. Incorpora salida de 12 V DC para alimentar el radar externo."
- 1.2.8. Admite comunicación RS485 o conexión fuera de línea RS485.
- 1.2.9. La fuente de alimentación DC24V es opcional.

1.3. Datos técnicos

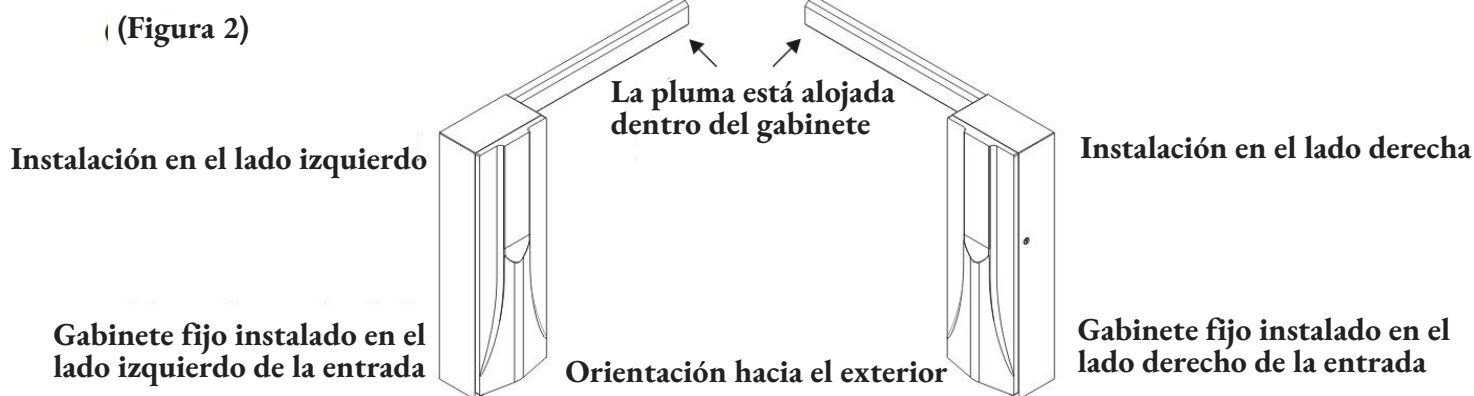
- 1.3.1. Temperatura de trabajo (motor): $-35^{\circ}\text{C} \sim +70^{\circ}\text{C}$
- 1.3.2. Power supply input voltage: AC100~120V
- 1.3.3. Voltaje de entrada de la fuente de alimentación: CA 100 ~ 120 V
- 1.3.4. Potencia del motor: 300W
- 1.3.5. Humedad relativa: 30%~80%, sin condensación.
- 1.3.6. Distancia del control remoto: abierto y sin perturbaciones, $L \leq 30M$
- 1.3.7. Velocidad de carrera: ajustable de 1 a 3 segundos
- 1.3.8. MTBF: 6,000,000 times

2. Estructura del producto

2.1. Estructura del mecanismo



2.2. Definición de la dirección de instalación



2.3. Instrucciones para cambiar la dirección de izquierda a derecha.

Los pasos son los siguientes:

1. Utilice unos alicates para quitar el pasador de chaveta.
2. Extraiga la varilla limitadora desde abajo.
3. Inserte la varilla de límite en otro orificio.

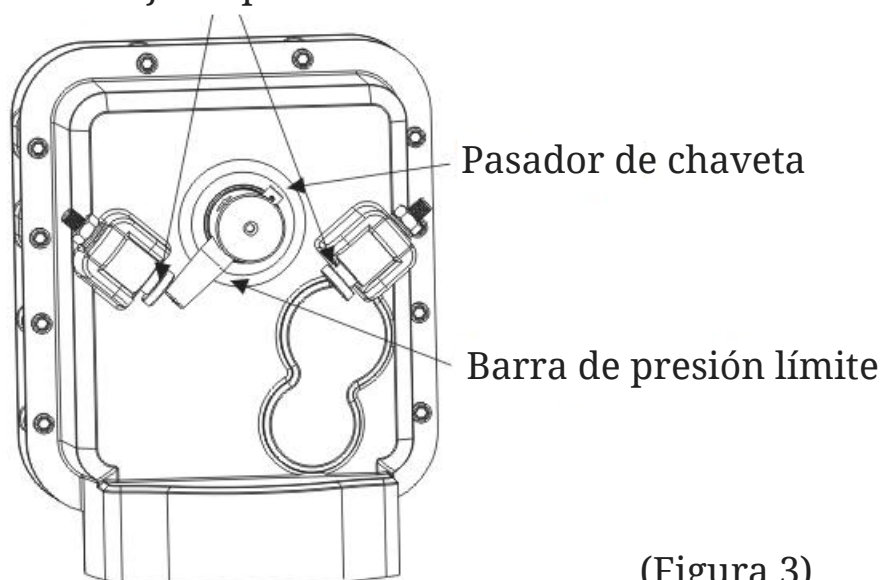
Indicación: Para la barrera instalada a la izquierda, inserte la varilla en el orificio exterior desde el lado derecho; para la barrera instalada a la derecha, inserte la varilla en el orificio interior desde el lado izquierdo.

4. Vuelva a enroscar el pasador de chaveta en el orificio de la varilla de límite.
5. Ajuste correctamente el perno de límite de manera que, cuando la pluma esté en posición horizontal, alcance la varilla de límite, y cuando esté en posición vertical, no la alcance.
6. Presione y mantenga presionados simultáneamente los 2 botones del lado derecho del tablero de control para ingresar al menú avanzado y modificar el H-05 de la siguiente manera:

Barrera instalada a la izquierda H-05=2;

Barrera instalada a la derecha H-05=3

Pernos de ajuste para límite mecánico



(Figura 3)

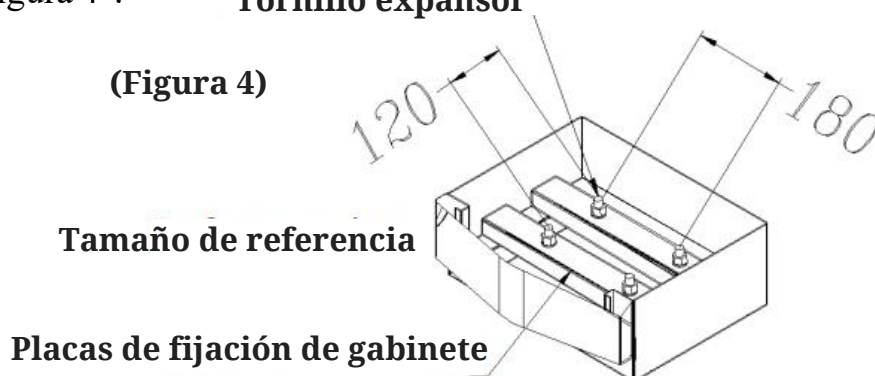
3. Instalación y ajuste del producto

3.1. Instalación del gabinete

Según las condiciones específicas del terreno, utilice pernos de expansión para fijar la barrera en el suelo. En el lugar donde se instalará la barrera, haga una base para la barrera de acuerdo con las condiciones del sitio y haga una base hormigonada en el lugar para un terreno sin hormigón. Consulte la "Figura 4".

Tornillo expansor

(Figura 4)



(Se deberá utilizar el tamaño de placa de fijación compatible con el gabinete).

3.2. Instalación de la pluma



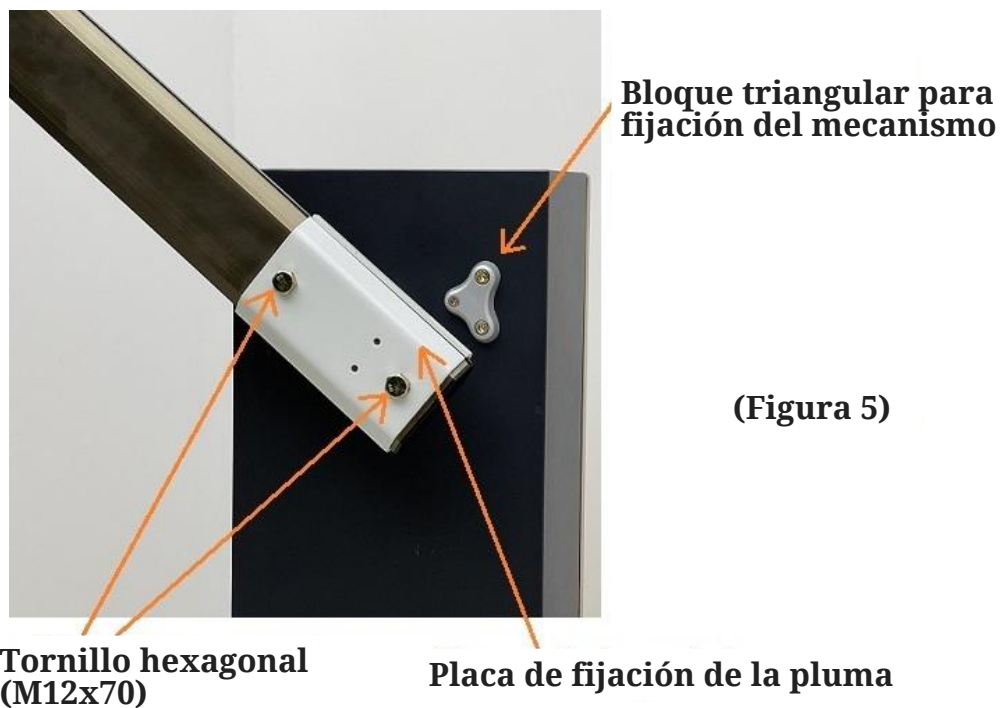
Explicación

Las imágenes son ilustrativas; el producto final puede variar.

3.2.1. 3.2.1. Instalación de la pluma recta (consulte la "Figura 5")

Step 1 Fije la placa de sujeción de la pluma utilizando dos tornillos hexagonales M12×70 mm.

Step 2 Sujete la placa de fijación con la mano, levante la pluma hasta la posición vertical e instálela en el soporte. Luego, coloque en el tornillo, en el siguiente orden: la arandela plana, la arandela de resorte y la tuerca M12. Finalmente, ajuste firmemente con una llave.



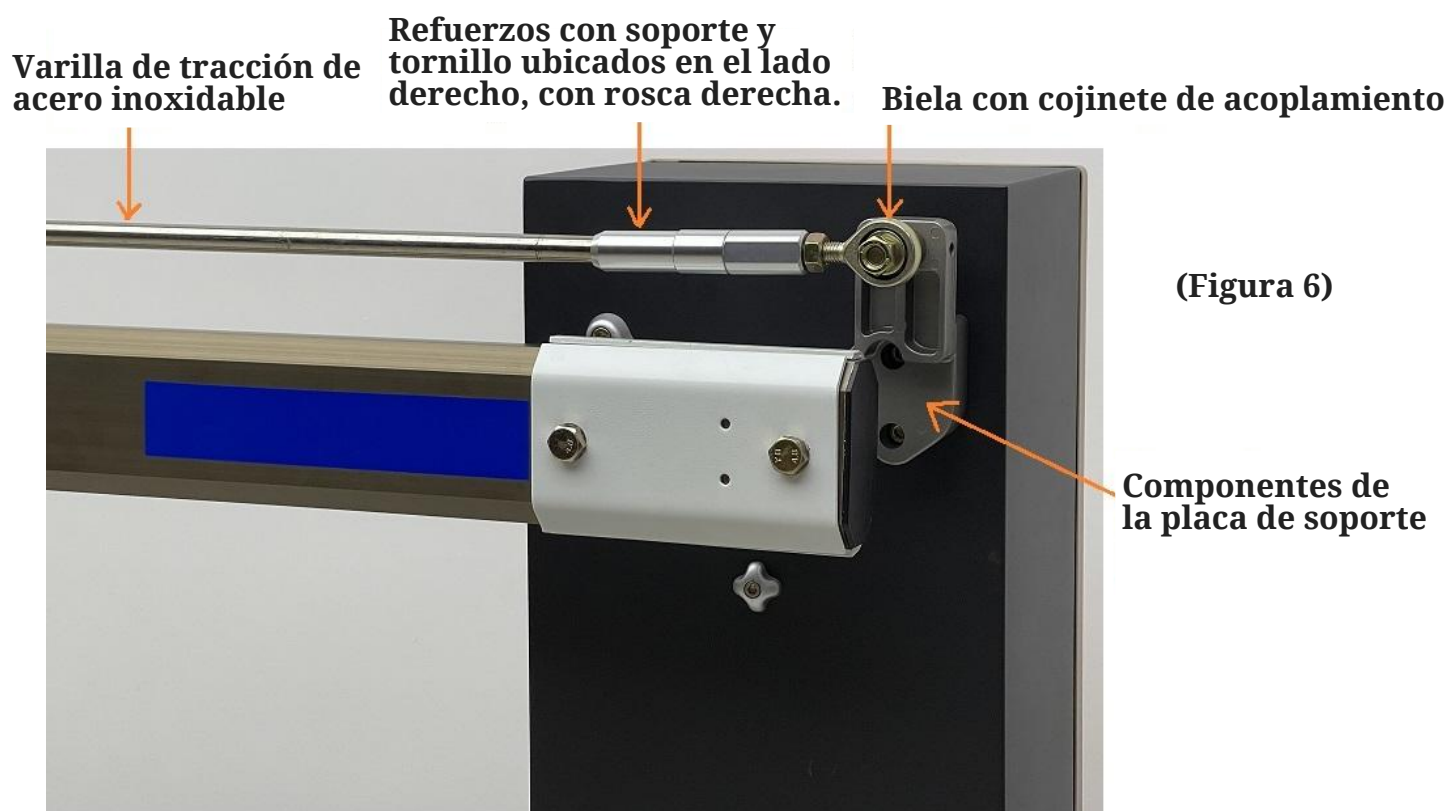
3.2.2. Instalación de la pluma plegable (consulte la "Figura 6")

Step 1 Fije la placa de sujeción a la pluma utilizando dos tornillos hexagonales M12×70 mm.

Step 2 Sujete la placa de fijación con la mano, levante la pluma verticalmente e instálela en el soporte. A continuación, coloque la arandela plana, la arandela elástica y la tuerca M12 en el tornillo, uno por uno, y fíjelo con una llave.

Step 3. Utilice los componentes de la placa de soporte para reemplazar el bloque triangular, luego fije la varilla y el cojinete de conexión en los componentes de la placa de soporte con el tornillo.

Step 4. Afloje los soportes utilizando los tornillos laterales derecho e izquierdo. Gire la varilla de tracción de acero inoxidable para ajustar la posición horizontal y vertical de la pluma. Una vez realizada la alineación, vuelva a apretar los soportes con los mismos tornillos para fijar la posición.



4. Explicaciones e instrucciones del controlador

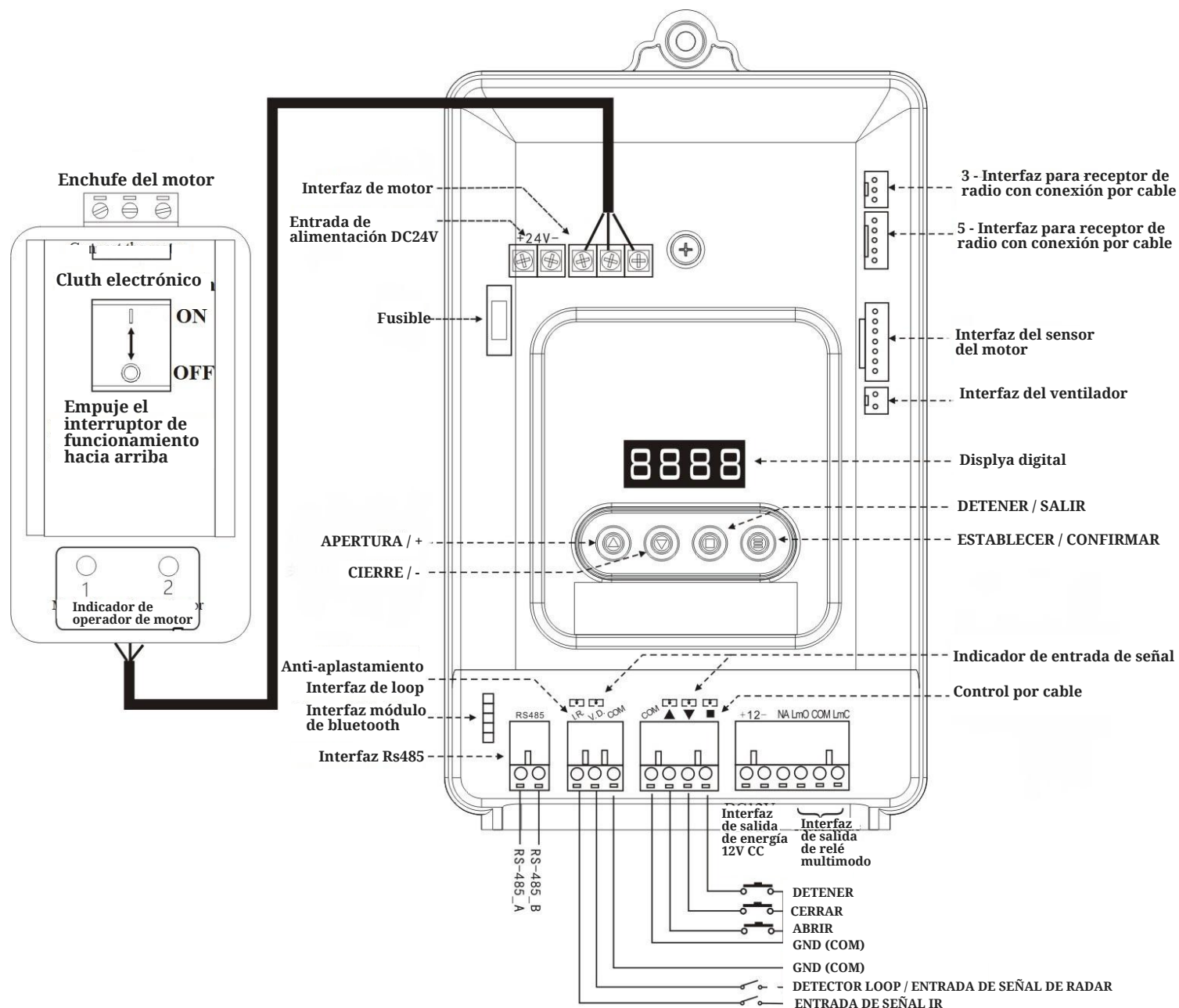


Explicación

Todas las conexiones eléctricas se realizan antes de la entrega. Es necesario conectar la alimentación y la toma de tierra.

4.1. Explicaciones del controlador

4.1.1. Diagrama de cableado del controlador



4.1.2. Explicaciones de la interfaz del controlador

Artículo	Explicación
Interfaz de control por cable	Esta interfaz está disponible para el sistema de estacionamiento y también para el controlador externo para controlar la barrera. UP: pulso corto activo " ▲ " y "GND" Down: pulso corto " ▼ " y "GND" Stop: Pulso corto "■" y "GND"
Interfaz anti-aplastamiento	Fotocelda infrarroja: Durante el descenso de la pluma, esta se elevará si se realiza un cortocircuito interfaces "Fotocelda infrarroja" y "GND". Detector de loop: Durante el descenso de la pluma, esta se elevará si se produce un cortocircuito momentáneo entre las interfaces "Detector de bucle" y "GND". Una vez que la pluma haya alcanzado su posición límite superior, descenderá al interrumpirse la conexión entre "Detector de bucle" y "GND".
Interfaz de salida de relé multimodo	La salida del relé puede configurarse para adaptarse a distintos requisitos de aplicación mediante el ajuste del modo de salida. Para obtener más información, consulte el apartado H-16 de la configuración avanzada: La salida default de la señal de límite es la siguiente: Cuando la barrera se abre hasta la posición límite superior, el COM y el LmO se conectan; Cuando la barrera se cierra hasta la posición límite inferior, el COM y el LmC se conectan; Durante la apertura y el cierre, COM y LmC, LmO se desconectan.
Salida Alimentación 12V cc	Salida de corriente de hasta 1 A, adecuada para alimentar un radar o tiras de luz de baja potencia.
Indicador	Indica el estado de funcionamiento de la barrera de contención.
Botón multifunción	Los 4 botones tienen dos estados de funcionamiento: normal y de configuración del menú. La función del estado normal es " ▲ " es la función de apertura, " ▼ " es la función de cierre, "■" es la función de detener, "≡" La pulsación corta no tiene ninguna función en condiciones normales de trabajo. Mantenga pulsado 2 segundos para entrar al estado de configuración del menú, "▲ " y " ▼ " se utiliza para ajustar parámetros del menú, "■" se utiliza para cancelar el valor establecido o salir del modo de configuración del menú. El botón "≡" permite acceder al siguiente menú o guardar el valor configurado.

Artículo	Explicación
Display digital	Permite visualizar el estado de funcionamiento, los parámetros, los elementos del menú y otra información relacionada con la barrera. Al encender el dispositivo, la pantalla entra automáticamente en modo de bajo consumo, atenuando el brillo del display digital. Al pulsar cualquier botón, la pantalla cambia al modo de funcionamiento normal, aumentando el brillo para facilitar la visualización. si no se detecta ninguna interacción durante 60 segundos, el sistema vuelve al modo de bajo consumo, reduciendo el brillo para optimizar el ahorro energético.
Interruptor de embrague electrónico	En caso de un corte de energía, baje la palanca a la posición "OFF (O)" para desbloquear el motor. Esto permitirá levantar manualmente la pluma y abrir la barrera. Una vez levantada, suba la palanca a la posición "ON (I)" para bloquear el motor y evitar que la pluma descienda accidentalmente. Durante el funcionamiento normal con alimentación eléctrica, los indicadores de los motores 1 y 2 parpadearán para señalar que están en operación.

4.2. Guía rápida de depuración para el modelo DZE4I

En entornos expuestos (sin alero de protección), se recomienda seguir el siguiente método para una depuración rápida de las puertas de barrera: Ajuste correctamente el perno de regulación, de manera que la pluma, al estar en posición horizontal, haga contacto con la barra de presión de límite. En posición vertical, la pluma no debe ejercer presión sobre la barra límite.

Presione y mantenga las teclas "≡" y "■" simultáneamente durante 2 segundos para entrar en el menú avanzado, ingrese al parámetro H-13 and y configure la velocidad correspondiente según: la longitud de brazo instalada:

H-13=9, Barrera instalada a la izquierda, brazo recto/articulado ≤ 3 m

H-13=10, Barrera instalada a la derecha, brazo recto/articulado ≤ 3 m

H-13=11, Barrera instalada a la izquierda, brazo recto/articulado $\leq 3,5$ m

H-13=12, Barrera instalada a la derecha, brazo recto/articulado $\leq 3,5$ m

H-13=13, Barrera instalada a la izquierda, brazo recto/articulado ≤ 4 m

H-13=14, barrera instalada a la derecha, brazo recto/articulado ≤ 4 m

H-13=15, Barrera instalada a la izquierda, brazo recto $\leq 4,5$ m

H-13=16, Barrera instalada a la derecha, brazo recto $\leq 4,5$ m

(Explicación: para una pluma corta, puede elegir una velocidad más lenta; para una pluma larga, no se recomienda elegir una velocidad más rápida).

Tras seleccionar, pulse la tecla "≡" para confirmar (parámetros F-00~F-09, F-13, F-15 y H-05 se modificarán automáticamente, y H-33 se medificará automáticamente a 2), a continuación, presione la tecla "■" para salir de modo de configuración. Utilice el control remoto para operar la barrera, verificando que el movimiento de subida y bajada sea fluido. En caso de detectar irregularidad sen el movimiento, ajuste los parámetros correspondientes según los síntomas descritos en la tabla de la siguiente sección:

- > La pluma se sacude en la posición límite superior: reduzca primero el valor de F-02, luego considere reducir el valor de F-06.
 - > La pluma no está vertical en la posición de límite superior ($<90^\circ$): Aumente el valor de F-09 hasta que la pluma se abra a la posición de límite superior (Atención a la posición de la barra de presión límite y a los pernos de ajuste del límite mecánico).
 - > La pluma no está vertical en la posición límite superior ($>90^\circ$): reduzca el valor de F-09 hasta que la pluma se abra a la posición límite superior.
- La luz de límite superior se activa con retardo tras alcanzar la posición superior.
- Apague y reinicie, reduzca el valor de F-09, luego use el control remoto para mover el brazo hacia arriba hasta que la luz de límite superior pueda encenderse normalmente.
- > La pluma tiembla en la posición límite inferior: aumenta el valor de F-03 y reduce el valor de F-07.
 - > La pluma no está horizontal en posición de límite inferior ($<0^\circ$): apague el equipo y ajuste el perno en dirección de cierre (ver figura 1). Extiéndalo hasta que presione la barra límite y la pluma quede horizontal.

Nota: El límite mecánico en la dirección de cierre sirve como punto cero para la carrera de posición. Ajustarlo puede afectar la alineación vertical al abrir. Por lo tanto, ajuste adecuadamente el valor de F-09.

- > La pluma no está horizontal en la posición límite inferior ($>0^\circ$): si la barra límite no contacta el perno de ajuste al cerrar, disminuya el valor de F-08.

Si ya hay contacto con la barra límite, retraiga ligeramente el perno de ajuste en dirección de cierre hasta que la pluma alcance la posición horizontal.

Nota: En entornos con alero, después de configurar el H-13 correspondiente como se describió anteriormente, reduzca el valor de F-09 (la mitad del valor original corresponde a una elevación de 45 grados) hasta que la pluma ya no toque el alero.

4.3. Configuración de parámetros del controlador

Mantenga presionado el botón "≡" durante 2 segundos para acceder al modo de configuración del menú general la pantalla digital mostrará "F-XX". Seleccione elementos del menú pulsando brevemente o manteniendo pulsados los botones "▲" y "▼", Presione brevemente para aumentar o disminuir en pasos de uno. Mantenga presionado para un ajuste continuo.

Cuando el valor "F-XX" mostrado en el display digital corresponda al parámetro que desea configurar, presione el botón "≡" de nuevo para acceder a la configuración del elemento especificado y presione el botón "■" para volver al nivel anterior o salir de la configuración. Una vez finalizada la configuración del parámetro especificado, presione el botón "≡" para confirmarla y que se aplique. Los parámetros configurados con el botón "■" no se aplicarán.

4.3.1 Listado de comandos del menú "Básico"

Menú	Función	Default	Rango	Observación
F-00	Velocidad de apertura	40	15-100	Cuanto mayor sea el valor, más rápida

				será la velocidad de apertura.
F-01	Velocidad de cierre	40	15-100	Cuanto mayor sea el valor, más rápida será la velocidad de descenso de la pluma.
F-02	Posición de desaceleración en apertura	60	10-80	El ángulo en el que la pluma comienza a desacelerar en apertura, unidad: grados
F-03	Posición de desaceleración en cierre.	40	10-80	El ángulo en el que la pluma comienza a desacelerar en cierre, unidad: grados
F-04	Ángulo de trabajo a baja velocidad de apertura	90	15-90	El ángulo de la última sección de la zona de baja velocidad durante la apertura
F-05	Ángulo de trabajo a baja velocidad en cierre	0	0-75	El ángulo de la última sección de la zona de baja velocidad durante el cierre.
F-06	Velocidad final de apertura	8	1-50	Velocidad de posición límite de apertura
F-07	Velocidad final de cierre	4	1-50	Velocidad de posición de límite de cierre.
F-08	Ajuste de posición horizontal	15	1-600+	Ajuste fino de la posición horizontal de la barrera
F-09	Ajuste de posición vertical	6	1-600+	Ajuste fino de la posición vertical de la barrera.
F-10	Tiempo de retardo para el cierre automático	0	0-255	Tiempo de cierre automático cuando no pasa ningún vehículo, unidad: segundo
F-11	Reservado	0	0-255	
F-12	Reservado	0	0-255	
F-13	Velocidad de autoaprendizaje al encender	25	10-80	Buscar límite superior e inferior a esta velocidad
F-14	Aprendizaje control remoto	0	0-30	Aprendizaje del control remoto
F-15	Sensibilidad del retroceso automático ante obstrucción	10	1-40	Cuanto menor sea el valor, mayor será la sensibilidad. Para este modelo, el valor recomendado es ≤ 2

4.3.2. Explicación del comando "Menú Básico"

F-02 Posición de desaceleración en apertura

Se utiliza para establecer la posición inicial de desaceleración durante la elevación de la pluma. La unidad de ángulo es 0 grados cuando la barrera está en posición horizontal y 90 grados cuando está en posición vertical. Este parámetro indica que la desaceleración comienza cuando la barrera se abre a este ángulo. Si la pluma vibra al elevar la barrera hasta su posición límite, este parámetro se puede reducir.

F-03 Posición de desaceleración en cierre

Se utiliza para establecer la posición inicial de desaceleración durante la caída de la pluma. El

ángulo se mide en 0 grados cuando la barrera está en posición horizontal y en 90 grados cuando está en posición vertical. Este parámetro indica que la barrera comenzará a desacelerar cuando la pluma alcance este ángulo. Si la pluma vibra al descender hasta el límite de descenso, se puede aumentar este parámetro.

F-04 Ángulo de trabajo a baja velocidad de apertura.

Se utiliza para establecer un área de baja velocidad en el proceso de apertura. Cuando el ángulo de apertura alcanza el ángulo establecido en F-04, la barrera funcionará a la velocidad final establecida en F-06 hasta alcanzar el límite de apertura. Si el valor es 90, la función no es válida. Si la pluma vibra al elevarse hasta el límite de apertura, este parámetro se puede reducir.

F-05 Ángulo de trabajo a baja velocidad en cierre.

Se utiliza para establecer una zona de baja velocidad durante el cierre. Cuando el ángulo de cierre alcanza el valor establecido en F-05, la barrera funcionará a la velocidad final establecida en F-07 hasta alcanzar el límite de cierre. Si el valor es 0, la función no es válida. Si la barrera vibra al descender, se puede aumentar este parámetro.

F-06 Velocidad final de apertura

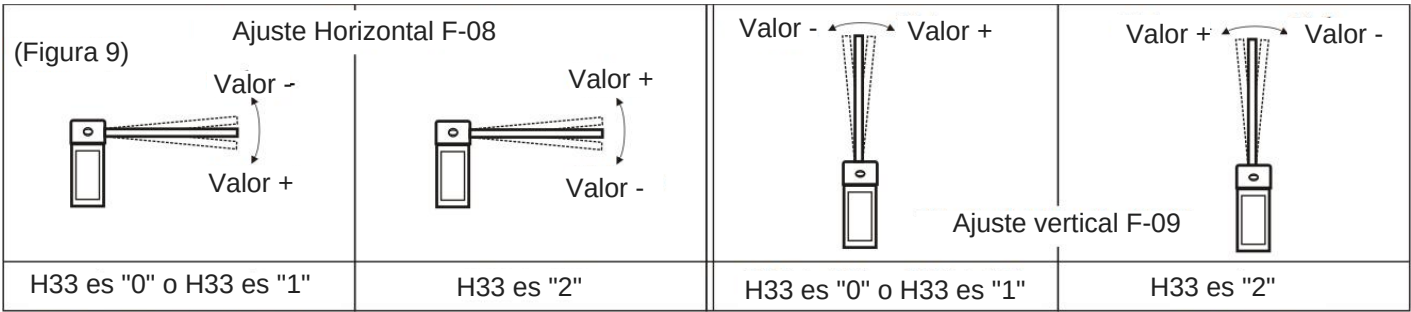
Velocidad de elevación de la pluma hasta el límite superior. La pluma finalizará su elevación a esta velocidad cuando se eleve. Si el valor es demasiado alto, la pluma vibrará al alcanzar el límite superior.

F-07 Velocidad final de cierre

La velocidad de descenso de la pluma alcanza el límite inferior. La pluma terminará de descender a esta velocidad cuando se descienda. Si este valor es demasiado alto, la pluma vibrará al descender hasta el límite inferior.

F-08 Ajuste de posición horizontal

Si la posición horizontal del brazo de la barrera no es uniforme, este parámetro puede utilizarse para corregirla, siguiendo la referencia mostrada en la parte izquierda de la Figura 9.



F-09 Ajuste de posición vertical

Si la pluma no queda completamente vertical en su posición superior, este parámetro puede ajustarse siguiendo la referencia indicada en la parte derecha de la Figura 9.

F-10 Tiempo de retardo para el cierre automático

Cuando la pluma alcanza el límite superior, si no pasa ningún vehículo por el circuito durante el tiempo establecido, la pluma bajará automáticamente; si hay una señal de apertura durante la cuenta regresiva, se reanuda la cuenta regresiva; y si hay una señal de cierre, la pluma bajará inmediatamente. Si se establece en 0, esta función se desactiva.

F-13 Velocidad de autoaprendizaje al encender

Este comando permite configurar diferentes velocidades para alcanzar el límite superior o inferior. Tras acceder al menú, el primer ajuste es la velocidad para alcanzar el límite superior. El indicador digital muestra "1-XX", donde XX representa la velocidad para alcanzar el límite superior y se puede ajustar presionando los botones "▲" y "▼". Una vez configurado el límite superior, presione el botón "≡". El indicador digital muestra "2-XX", donde XX representa la velocidad para alcanzar el límite inferior y se puede ajustar presionando los botones "▲" y "▼". Finalmente una vez configurados correctamente los límites superior e inferior, presione el botón "≡" para guardar los parámetros. Si presiona el botón "■" durante la configuración, los parámetros no serán válidos.

F-14 Aprendizaje de control remoto

Tras acceder al menú de aprendizaje de controles remotos, se mostrará el número de controles remotos que se han aprendido. Mantenga pulsado cualquier botón del control remoto durante un segundo; el zumbador emitirá un pitido, lo que indica que el aprendizaje ha finalizado. EL display digital mostrará el número de controles remotos aprendidos, más uno. Tras el aprendizaje de un control remoto, puede continuar con el siguiente. Si se trata de un control remoto aprendido, el zumbador emitirá tres pitidos consecutivos, indicando que se ha aprendido. Una vez finalizado el aprendizaje, pulse el botón "≡" o "■" para salir. El control remoto aprendido correctamente emitirá un pitido al pulsar el botón en condiciones normales de funcionamiento.

Nota: La configuración para borrar el control remoto está en H-09 del menú avanzado.

F-15 Sensibilidad del retroceso automático ante obstrucción

Cuando la barrera se bloquea y se detiene durante más tiempo del establecido, la barrera se invertirá y girará para abrirse, y el tubo digital mostrará la palabra Er.ob. Cuanto menor sea el el valor, mayor será la sensibilidad; de lo contrario, menor será la sensibilidad. Para este modelo, el valor recomendado es ≤ 2 .

4.3.3. Lista de comandos del "Menú avanzado"

Acceso al "Menú avanzado": Mantenga presionados simultáneamente los botones "≡" y "■" durante 2 segundos para ingresar al modo de configuración avanzada. La pantalla digital mostrará "H-XX", indicando que se ha accedido correctamente al menú avanzado.



Atención

El menú avanzado está destinado exclusivamente a técnicos profesionales; por lo tanto, los usuarios generales deben utilizarlo con extrema precaución. No modifique ningún parámetro cuyo número de serie no esté especificado en la tabla correspondiente, ya que esto podría causar un funcionamiento anómalo de la barrera.

Menú	Función	Default	Rango	Observación
H-03	Retrasar el cierre automático después del paso del auto	0	0-255	Cierre automático de la barrera cuando pasa el vehículo, unidad; segundos
H-05	Modelo de motor y dirección de rotación	3	0-3	Para este modelo 2: Instalación a la izquierda 3: Instalación a la derecha
H-07	Función de conteo	0	0-10	Un vehículo, un recuento por defecto

H-08	Prueba de autoenvejecimiento	0	0-6	Intervalo de prueba de autoenvejecimiento : 0 para funcionamiento normal, 1-5 para intervalos de prueba de autoenvejecimiento y 6 para cierre automático al encender.
H-09	Reiniciar	0	0-255	5: borrar el código del control remoto 10: reinicio
H-13	Modelo DZE4 sección rápida de parámetros de operación.	0	0-24	El rango de funcionamiento correcto para este modelo es de 17-24.
H-16	Modo de salida de relé	6	0-9	Para diferentes aplicaciones de relé
H-27	Modo anti-aplastamiento de la interfaz del sensor IR	1	0-1	0: Durante la caída, la pluma se abrirá automáticamente cuando el sensor IR funcione y se mantendrá abierta; 1: Durante la caída, la pluma se abrirá automáticamente cuando funcione el sensor IR y se cerrará automáticamente después de que desaparezca la señal del sensor IR (valor por defecto)
H-30	El ángulo de detección del detector de loop desactivado	10	0-45	Desactive la detección del detector de loop después de cerrar al ángulo establecido
H-31	Ingresa al modo de caravana mediante apertura	0	0-1	Ingresa al modo de paso de caravana directamente mediante apertura remota
H-38	El sonido de la señal del detector de loop	1	0-1	0: Sin sonido cuando hay señal de detector de loop; 1: Sonido cuando hay señal de detector de loop;
H-40	Tiempo válido de la señal del detector de loop	5	1-20	La señal del detector de loop dura más que el tiempo establecido para ser efectiva
H-45	Retardo de velocidad de cierre automático 40		15-100	Cuando el valor de F-10 o H03 es mayor que 0, este valor es la velocidad de cierre automático con retardo.
H-46	Tiempo de operación de apertura automática de bajo voltaje.	0	0-50	Unidad: 0,1 segundos, 0 significa desactivar esta función
H-47	Umbral de apertura automática por bajo voltaje	21	15-22	Tensión de funcionamiento, unidad:V
H-48	Password de inicio de sesión del módulo Bluetooth (op)	4622	0000-9999	Password de inicio de sesión WeChat mini programa “道闸云控”

4.3.4. Explicación de los comandos del "Menú avanzado"

H-03 Retrasar el cierre automático después del paso del vehículo

Rango: 0-255, predeterminado: 0, unidad: 1 segundo.

A diferencia del F-10, este retardo significa que la cuenta regresiva comienza después de que el vehículo pase por la bobina de bucle. Si hay una señal de apertura durante la cuenta regresiva, el temporizador se reiniciará. Si se da la señal de cierre, este se ejecutará inmediatamente. Si se da la señal de parada, el retardo se suspenderá. Configurar a 0 significa desactivar esta función y la barrera se cerrará inmediatamente después del paso del vehículo.

H-05 Modelo de motor y sentido de giro

Rango: 0-3, predeterminado: 3.

Este modelo solo utiliza 2-3:

2: Instalado a la izquierda

3: Instalación derecha

H-07 Función de contador

Rango: 0-10, predeterminado: 1.

En algunos casos, la barrera debe cerrarse con el mismo número de aperturas que el relé detector de bucle. Esta función puede habilitarse en este momento. 0 significa no habilitado y el valor indica el máximo de aperturas continuas de la memoria. Si el tráfico es alto, se puede aumentar el valor del parámetro.

H-08 Prueba de autoenvejecimiento

Intervalo de tiempo de la prueba de envejecimiento automático. Apagar y reiniciar el dispositivo continuará la prueba. Una vez finalizada, configure este parámetro a 0 para cancelarla.

0 significa desactivar la función de prueba de envejecimiento automático.

H-09 Reinicio

Esta opción tiene dos funciones: borrar el control remoto y restaurar la configuración de fábrica. Para evitar un funcionamiento incorrecto, es necesario configurar un valor específico antes de pulsar el botón "≡" para completar la operación.

5: Borre todos los controladores remotos aprendidos.

10: Restaurar la configuración de fábrica, restaurar el valor establecido al valor predeterminado, pero conservar los controladores remotos aprendidos.

Tras completar la operación, el zumbador emitirá un sonido que confirma su correcta ejecución.

Nota: No se recomienda restablecer la configuración de fábrica en este modelo. Consulte la Guía de depuración rápida del modelo DZE4I en la página 8 para configurar los ajustes.

H-13 Selección rápida de parámetros de operación del modelo DZE4I

Instalado a la izquierda	Instalado a la derecha
9: Pluma recta/pluma plegable ≤ 3 M	10: Pluma recta/pluma plegable ≤ 3 M
11: Pluma recta/pluma plegable $\leq 3,5$ M	12: Pluma recta/pluma plegable $\leq 3,5$ M
13: Pluma recta/pluma plegable ≤ 4 M	14: Pluma recta/pluma plegable ≤ 4 M
15: Pluma recta $\leq 4,5$ M	16: Pluma recta $\leq 4,5$ M

Después de la configuración, los siguientes parámetros se cambiarán automáticamente:
F-00~F-09, F-13, F-15, H-05 y H-33=2.

H-16 Modo de salida de relé

El controlador cuenta con dos relés. La salida del relé se puede configurar para satisfacer diferentes requisitos de aplicación mediante el ajuste del modo de salida.

0: Modo semáforo. Mueva el semáforo para indicar si está permitido o no pasar.

Cuando la barrera alcanza el límite superior, el COM y el LmO se conectan, y el COM y el LmC se desconectan. Cuando la barrera alcanza el límite inferior, el COM y el LmO se desconectan, y el COM y el LmC se conectan.

1: Modo de alarma de elevación de la pluma. El relé K2, que se abre hasta el límite de subida, emitirá una señal de alarma. Cuando la barrera se cierra hasta el límite de bajada, si la pluma se eleva artificialmente más allá de cierto ángulo, el COM y el LmO se mantendrán conectados durante 15 segundos como señal de alarma. En ese momento, se puede activar una alarma externa.

2: Modo detector de bucle. En este modo, el relé K1 de cierre a límite inferior se utiliza como salida de señal, que puede utilizarse como señal de radar o detector de loop para detectar la apertura o el cierre de la barrera. Cuando la barrera se abre, se conectan los conectores COM y LmC. Cuando la barrera se cierra a límite inferior, se desconectan los conectores COM y LmC.

3: Modo de luz R&G 1. En este modo, el relé K2 de apertura a límite superior se utiliza como control de la luz R&G. Cuando la barrera se abre a límite superior, se conectan los relés COM y NA, y cuando se cierra a límite inferior, se conectan los relés COM y LmO. (Esto significa que la luz se enciende en verde al subir la barrera y en rojo al bajarla).

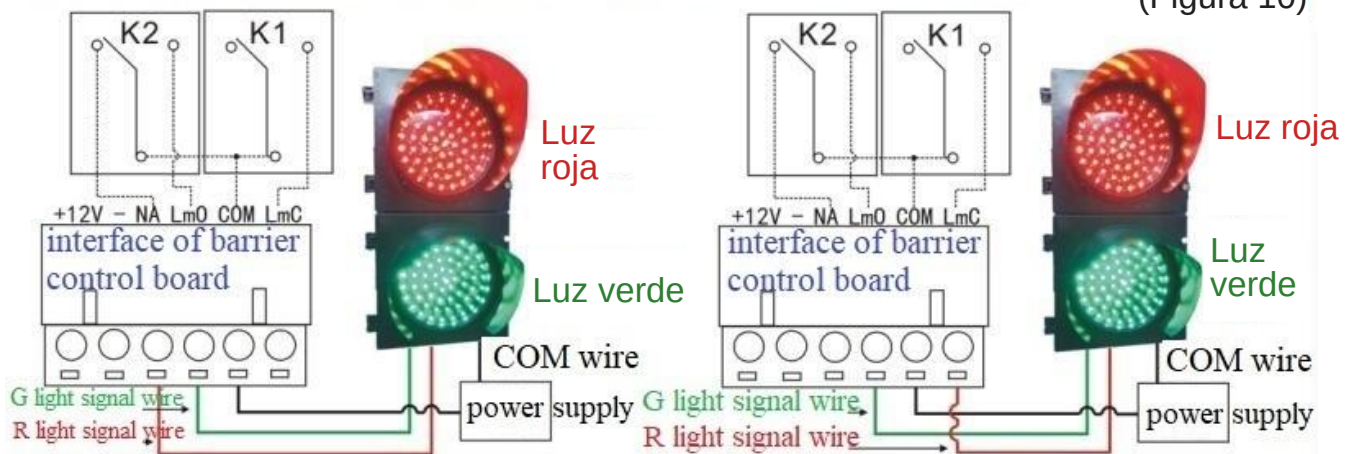
H-16=3 Modelo de luz R&G 1

La luz cambia a verde cuando la pluma sube
La luz se torna roja cuando la pluma cae.

H-16=4 Modo de luz R&G 2

La luz se vuelve verde cuando la pluma llega al tope superior
La luz se torna roja cuando la pluma cae.

(Figura 10)



4: Modo de luz R&G 2. Cuando la barrera alcanza el límite de apertura, los sensores COM y LmO se conectan, y los sensores COM y LmC se desconectan. Cuando la barrera comienza a cerrarse, los sensores COM y LmO se desconectan, y los sensores COM y LmC se conectan. (Esto significa que la luz se iluminará en verde cuando la pluma alcance el límite de apertura y en rojo cuando la pluma baje y alcance el límite de apertura).

5: Modo de pulso. Tras el cierre de la barrera hasta el límite inferior, el COM y el LmC se se mantienen conectados durante 1 segundo. Esto puede utilizarse para evitar el seguimiento

y como señal de apertura para otra barrera. Durante la elevación de la pluma o cuando esta alcanza el límite superior, el COM y el LmO se conectan para indicar el estado.

6: Modo de salida de señal de límite. Cuando la barrera alcanza el límite superior, se conectan los sensores COM y LmO. Cuando la barrera alcanza el límite inferior, se conectan los sensores COM y LmC. Durante la apertura, el cierre y la parada, se desconectan los sensores COM, LmO y LmC. Esto permite que el sistema monitorice el estado de la barrera.

7: Modo pulso + salida de señal de apertura por control remoto. Tras el cierre de la barrera hasta el límite inferior, COM y LmC se conectan durante 1 segundo (igual que en el modo 5). Si hay señal de apertura por control remoto, COM y LmO se conectan durante 1,5 segundos, lo que permite leer la señal de apertura por control remoto.

8. Salida sincronizada de folio: LmO y COM público se cierran durante la apertura de la barrera; LmC y COM público se cierran durante el cierre. COM público, LmO y LmC se desconectan después de la parada intermedia o en su lugar. Se puede utilizar para sincronizar las señales de subida y bajada de las barreras de folio.

9. Salida de funcionamiento: cuando el motor de la barrera gira, LmC y OM público se cierran; después de que el motor se detiene, LmC y COM público se desconectan.

H-27 Interfaz del sensor IR en modo anti-aplastamiento

Rango: 0-1. Valor predeterminado de fábrica: 1

0: Durante el descenso, la pluma se abrirá al activarse el sensor IR y permanecerá abierta al alcanzar su límite superior, incluso si la señal desaparece.

0: Durante la caída, la pluma se abrirá automáticamente cuando el sensor IR esté activado. Al alcanzar el límite superior, si no hay otra señal, la pluma se cerrará automáticamente cuando desaparezca la señal del sensor IR. **Nota:** Cuando la pluma alcance el límite superior, no se cerrará automáticamente si hay señal del sensor IR.

H-30 Detector de ángulo de cierre de loop

Rango: 0-45, Predeterminado: 10, Unidad: grados.

Resuelve el problema de la falsa detección de la presencia de un vehículo durante la caída de la barrera. Esta función permite ajustar la barrera para que se cierre en el ángulo especificado sin detectar el detector de bucle. Si es 0, significa que la señal del detector de loop siempre se detecta durante la caída de la barrera.

H-31 Entrar en modo caravana mediante apertura remota

Cuando este parámetro es 1, se activa el modo caravana mediante la apertura remota directa.

En este caso, el detector de bucle no es válido hasta que se cierre la barrera. Tanto el cierre de la barrera por cable como el control remoto permiten salir del modo caravana. La apertura de la barrera por cable no activa el modo caravana.

Nota: Cuando H-31 está en 0, en la posición de límite superior, al mantener presionado el botón "ON" del control remoto durante 4 segundos también se puede ingresar al modo de caravana

H-38 El sonido de la señal del detector de loop

En la posición límite superior de la pluma, el zumbador emitirá un sonido 'didi' si el detector de

Si se establece en 0, no se emite sonido cuando hay señal del detector de bucle; si se establece en 1, se emite sonido cuando hay señal del detector de bucle. El valor predeterminado es 1.

H-40 Tiempo válido de la señal del detector de loop

Rango: 1-20, Predeterminado: 5, Unidad: 0,02 segundos.

Durante la apertura o en la posición límite superior, se filtran señales breves del detector de loop para evitar activaciones falsas. Solo se considera válida una señal que supere el tiempo configurado. La pluma se cerrará automáticamente al desaparecer la señal, indicando que el vehículo ha salido del área de detección.

H-45 Retardo de velocidad de cierre automático

Rango 15-100, predeterminado: 40.

Si el valor de 'F-10' (Retraso de cierre automático) o 'H-03' (Retraso de cierre tras el paso del vehículo) es mayor que 0, la barrera se cerrará automáticamente al finalizar la cuenta regresiva. La velocidad de cierre depende del valor configurado: a menor valor, mayor velocidad. Si se detecta una reversión automática por obstrucción durante el cierre, puede ser consecuencia de una velocidad baja combinada con una tensión excesiva del resorte. En tal caso, se recomienda aumentar el valor del parámetro.

H-46 Tiempo de funcionamiento de apertura automática de bajo voltaje

Este parámetro activa la función de apertura automática tras un corte de energía. En combinación con H-47, si la tensión de alimentación cae por debajo del valor configurado y se mantiene durante el tiempo definido en H-46, la barrera se abrirá automáticamente. Al alcanzar el límite superior, el tubo digital mostrará 'loxx' (donde 'xx' es el valor de H-47). Esta función requiere un módulo de respaldo con supercondensador. Si H-46 se establece en 0, la función queda desactivada.

H-47 Umbral de apertura automática de bajo voltaje

Este elemento se utiliza junto con H-46. Este parámetro permite configurar el voltaje de acción para el apagado. Cuando el voltaje de la fuente de alimentación es inferior a este valor y excede el tiempo establecido por H-46, la barrera se abrirá durante el apagado.

Contraseña de inicio de sesión del módulo Bluetooth H-48 (opcional)

Vea o modifique la contraseña de inicio de sesión de 4 dígitos para el miniprograma de WeChat "道闸云控" para conectarse al módulo Bluetooth.

4.4. Lista de códigos de error

Cuando el controlador detecta una anomalía, mostrará el código de error para indicar el tipo de error para indicar el tipo de error, con los siguientes detalles:

Código error	Motivo de error
Er.ob	Reversión automática o parada ante obstrucción.
Er.ou	La barrera se detiene al detectar resistencia cuando el voltaje de la fuente de 24V. cae por debajo de 18 V. Esto puede deberse a una fuente de alimentación conmutada insuficiente o a que la pluma excede la longitud permitida.
Er.7	Alarma de elevación artificial de la pluma.

Er.11	Aviso de tiempo de espera en ejecución. Cuando el tiempo de apertura o cierre supera los 30 segundos, se detendrá automáticamente y mostrará este código.
uLxx destellos	xx es el voltaje de la interfaz de voltaje. Cuando xx es menor que 15 o mayor que 30, indica que el voltaje es anormal y parpadea inmediatamente.
Er.L0	La señal de parada se detecta por control por cable. Para verificar fallas en periféricos, desconecte el terminal de control.
Er.L1	Se detecta la señal de cierre de entrada por control por cable. Para aislar fallas periféricos, desconecte el terminal de control y verifique la respuesta.
Er.L2	La señal de apertura de entrada se detecta por control cableado. Para aislar fallas en periféricos, desconecte el terminal de control y verifique la respuesta.
Er.L3	La señal de entrada del detector de bucle se detecta al activarse. Para aislar fallas en periféricos, desconecte el terminal de control.
Er.L4	Se detecta la activación de la señal de entrada de la fotocélula IR. Para aislar fallas en periféricos, desconecte el terminal de control cableado.
Er.L5	Detección de la señal de parada del control remoto 5P al encenderse. Puede comprobarlo desenchufando el receptor del control remoto 5P.
Er.L6	Detección de encendido de la señal de cierre introducida por el control remoto 5P. Puede comprobarse desenchufando el receptor del control remoto 5P.
Er.L7	Detección de la señal de apertura del control remoto 5P al encenderse. Puede comprobarse desenchufando el receptor del control remoto 5P.
Er.13	La tensión de frenado es demasiado alta. Si el problema persiste después de apagar y reiniciar, es necesario reemplazar la placa de control.

4.5. Significado de la información mostrada por el display digital

Contenido	Significado
IdLE	El enchufe relacionado del motor no está conectado, o el sensor del motor está defectuoso, o el cableado está suelto.
STOP	La barrera se cierra hasta la posición límite inferior o se detiene.
STOP.	La resistencia es grande cuando el brazo cae y se cierra hasta la posición límite inferior.
LocK	La puerta de barrera se bloquea y entra en modo caravana.
uPxx	La memoria de apertura muestra las veces que la función de conteo está activa, xx es el número de veces (se muestra solo cuando la función de conteo está habilitada).
dExx	El tiempo de cierre automático con retraso, xx es el tiempo de cuenta regresiva (se muestra solo cuando la función de cierre automático con retraso está habilitada).
Pcxx	Versión del software. xx es el número de versión. Cuanto mayor sea el valor, mayor será la versión. Se mostrará al encender el dispositivo.
Loxx	Cuando la puerta de barrera ha configurado la apertura automática de bajo voltaje,

	se mostrará después de activar la señal de apertura. xx es el valor establecido de H-47.
uLxx	Muestra el voltaje de la interfaz de alimentación actual. xx es el valor de voltaje. La tensión de alimentación integrada de 24 V se muestra al encender.
out-	El tablero de control está en un estado inactivo y necesita ser activado iniciando sesión a través del miniprograma de WeChat "道闸云控".
cL.xx	La barrera está en proceso de cierre o ha alcanzado el límite inferior. El código 'xx' indica el origen de la señal de cierre: 2: Control remoto 4: Detector de bucle/Radar 7: Botón o entrada cableada 10: Cierre automático con retardo 12: Sensor IR 15: Autoajuste al encender 16: RS485
oP. xx	La puerta de barrera se está abriendo o se abre hasta la posición límite superior, XX indica la fuente de la señal de apertura: 1 control remoto; 3 detector de bucle/radar; button of main control board; 12 IR sensor anti-smash; 15 automatic finding position when power-on; 16 RS485.

4.6. Diagrama esquemático de los parámetros relacionados con la apertura y cierre de la pluma

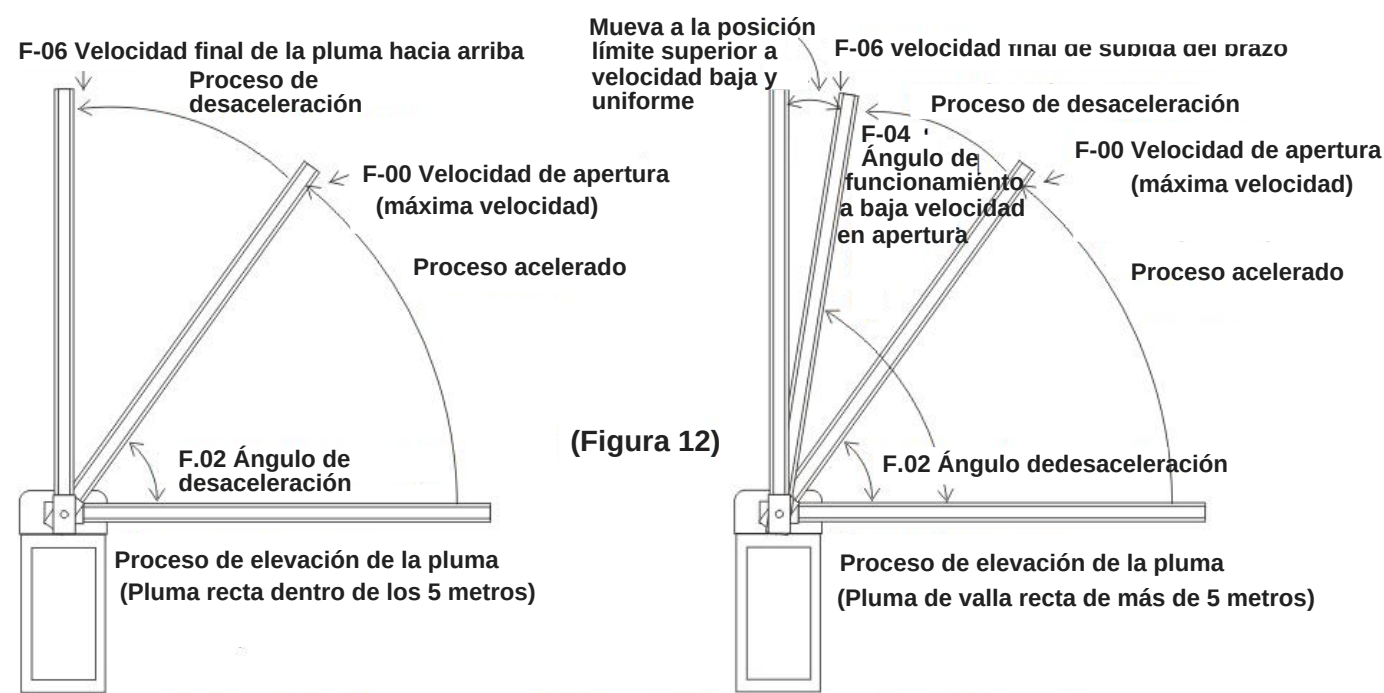


Diagrama esquemático de los parámetros relacionados con la apertura de la pluma

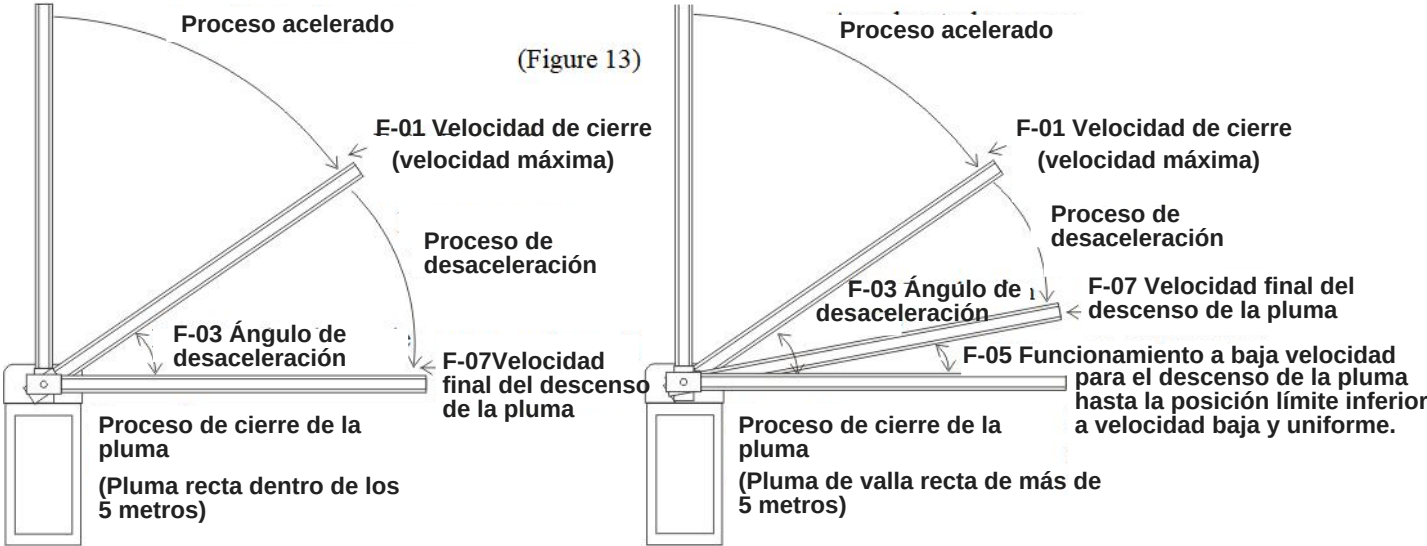


Diagrama esquemático de los parámetros relacionados para bajada del brazo

5. Fallos comunes y soluciones

Fenómeno de fallo operativo	Posibles causas	Solución
La velocidad de apertura y cierre es rápida en el primer encendido.	La velocidad de autoaprendizaje al encender el F-013 es demasiado rápida.	Reducir los valores de 2-XX de F-13.
Al buscar manualmente el límite, la pluma no puede abrirse ni cerrarse hasta la posición límite y suena la alarma.	Para este modelo, no se recomienda utilizar H-34~H-36 para el ajuste del límite manual.	Ajuste según el contenido 4.2. Guía de depuración rápida del modelo DZE4I"
El controlador muestra IDLE	El enchufe del sensor del motor no está enchufado.	Inserte bien el enchufe del sensor del motor.
	Fallo del sensor del motor.	Reemplace el motor.
El controlador se reinicia cuando la barrera está en funcionamiento.	Energía insuficiente	Reemplace la fuente de alimentación
	Falla del controlador de la barrera.	Reemplace el controlador.
Reversión automática durante el cierre.	Sin instalar la barrera de seguridad, la velocidad de cierre de la barrera corta es demasiado lenta.	Instalar la pluma; aumentar el valor de F-01 o reducir el valor de F-03.
	Señal falsa del detector de loop o radar.	Verifique si la luz indicadora de loop o o del radar presenta parpadeos anórmale.
El brazo se mueve mucho en la posición superior.	La velocidad es demasiado rápida cuando la pluma se abre hasta la posición límite superior.	Reducir el valor de F-06
	El ángulo de desaceleración de la pluma hacia arriba es grande.	Reduce el valor de F-06 y F-02 al mismo tiempo.
	La velocidad de apertura es rápida.	Reducir el valor de F-00
La pluma se sacude mucho en la posición de límite inferior.	The speed is too fast when the boom opens to up limit position	Reduce the value of F-07
	El ángulo de desaceleración de cierre es grande,	Reducir el valor de F-07 y aumentar el valor de F-03 al mismo tiempo.
	The closing speed is too fast	Reducir el valor de F-01
La distancia del control remoto es corta	El voltaje de la batería del control remoto es insuficiente.	Reemplace las baterías
	Cables de alto voltaje o campos	Sustituya el control remoto

	electromagnéticos fuertes que causan interferencias graves cerca de la barrera.	de alta potencia.
El control remoto no logró completar el proceso de emparejamiento.	El control remoto no coincide con el receptor	Póngase en contacto con el fabricante.
	Durante el proceso de aprendizaje, la secuencia de pulsaciones de los botones del control remoto es incorrecta.	Volver a aprender después de borrar el código del control remoto
La pluma no está vertical después de que se mueve a la a la posición límite superior.	El valor de la posición vertical en la placa de control está configurado incorrectamente.	Ajuste el valor de F-09 en la placa de control.
La pluma no está horizontal después de que se mueve a la a la posición límite inferior.	El valor de la posición horizontal en el tablero de control está configurado incorrectamente.	Ajuste la posición entre el perno de ajuste y la barra de presión límite, y luego ajuste el valor de F-08 en el tablero de control.
Muestra STOP. cuando el brazo cae y se cierra hasta la posición límite inferior.	La tensión del resorte es demasiado grande.	Aumente el valor de F-07 o afloje el resorte.
Pantalla Er.ob, no se puede abrir la pluma	El embrague electrónico no cambia a la posición ON	Coloque el embrague en la position ON.
	Falla del cable del motor	Compruebe si el enchufe del embrague electrónico y el enchufe del motor están insertados correctamente.

6. Artículos de garantía y servicio

6.1. Se ofrece servicio gratuito para los componentes durante un año de garantía. (No incluye la barrera ni el control remoto).

6.2. Servicio de por vida con cargo correspondiente.

6.3. Se admiten preguntas técnicas.

6.4. Los siguientes artículos y situaciones no están incluidos en el alcance del servicio gratuito:

6.4.1. El usuario no sigue las instrucciones y causa daños al producto.

6.4.2. La fuente de alimentación no es estable, está por encima del rango de voltaje permitido o no cumple con la norma de seguridad eléctrica.

6.4.3. El usuario instala o utiliza el producto de forma incorrecta, dañando su apariencia.

6.4.4. Los desastres naturales causan daños al producto.

6.4.5. El período de garantía ha finalizado.

6.4.6. Los artículos de servicio quedan fuera de nuestras promesas.

7. Mantenimiento

7.1. Mantenga limpia la barrera de seguridad.

7.2. Revise las juntas cada mes para detectar posibles piezas sueltas.

7.3. Revise las piezas que se desgastan con facilidad cada medio año y renuévelas.

7.4. La distancia del control remoto se reducirá o no funcionará en casos como la detección de objetos grandes, el agotamiento de la batería o condiciones climáticas extremas.

8. Lista de empaque

Nombre	Especificación	Cantidad	Unidad	Aplicación
Tornillos, tuercas, arandelas	M12*70	2	sets	Reparando el brazo
Placa de fijación de la pluma		1	pcs	Reparando el brazo
Cubierta del soporte de la pluma		1	sets	Opcional
Placa de fijación del gabinete		2	pcs	Fijando el gabinete
Perno de expansión	M16*150	4	sets	Fijando el gabinete
Soporte vertical		1	pc	Opcional
Emisor de radio		1	pcs	Opcional
Llaves		2	pcs	Para puerta de gabinete
Control remoto		2	pcs	
Manual		1	pcs	

Apéndice

I. Protocolo de comunicación RS485

Este controlador de barrera admite dos tipos de protocolo: la velocidad en baudios del nuevo protocolo es de 19200 y la del antiguo, de 9600. Esta velocidad se puede seleccionar mediante el menú avanzado H-25 de la placa de control: 1 corresponde al nuevo protocolo y 0 al antiguo (el protocolo original DZ5/DZX). El menú H-26 permite configurar la dirección.

El nuevo protocolo se describe a continuación:

Formato de comunicación: 16 hexadecimales, velocidad en baudios: 19200.

Formato de fecha enviado por el sistema superior: Encabezado de datos (fd xx)+ Dirección + Comando + (datos) + Código final (fd fa).

Sin embargo, XX no puede ser fd o fa (el siguiente ejemplo es 00).

Formato de datos devuelto por el controlador: Encabezado de datos (fd 00) + Dirección + Comando + (datos) + Código final (fd fa).

Las siguientes son tablas de comandos de uso frecuente, utilizando la dirección 01 como ejemplo: y para más comandos, por favor contacte con nuestro servicio de atención al cliente para obtener un archivo electrónico.

1. El sistema superior envía el comando de búsqueda: 00

El código de transmisión de envío es: fd 00 01 00 fd fa

El controlador de barrera regresa: 00 intermediate state

09 abierto hasta la posición límite superior

0c posición límite abierta a la baja

Si la puerta de barrera se abre hasta la posición límite superior, el código de flujo de retorno es: fd 00 01 09 fd fa

2. El sistema superior envía el comando de parada: 01

Retorno del controlador de barrera 01

enviando código de flujo: fd 00 01 01 fd fa

Código de flujo de retorno: fd 00 01 01 fd fa

3. El sistema superior envía el comando de apertura: 03

Retorno del controlador de barrera 03

enviando código de flujo: fd 00 01 03 fd fa

Código de flujo de retorno: fd 00 01 03 fd fa

4. El sistema superior envía el comando de cierre: 05

Retorno del controlador de barrera 05

enviando código de flujo: fd 00 01 05 fd fa

Código de flujo de retorno: fd 00 01 05 fd fa

5. El sistema superior envía el comando de bloqueo: 07

Retorno del controlador de barrera 07

enviando código de flujo: fd 00 01 07 fd fa

Código de flujo de retorno: fd 00 01 07 fd fa

6. El sistema superior envía el comando de desbloqueo: 08

Retorno del controlador de barrera 08

enviando código de flujo: fd 00 01 08 fd fa

Código de flujo de retorno: fd 00 01 08 fd fa

7. Activar el comando de informes proactivos: a1

Controlador de barrera de retorno a1

enviando código de flujo: fd 00 01 a1 fd fa

Código de flujo de retorno: fd 00 01 a1 fd fa

Formato de fecha para informes proactivos: fd 00 + Dirección + Código de característica + fd fa

La lista de contenidos de informes proactivos es la siguiente:

Contenido	Código característico	Contenido	Characteristic code
Pasar por control remoto	02	Control de parada por cable	11
Abrir por control remoto	04	Control de apertura por cable	13
Cerrar por control remoto	06	Control de cierre por cable	15
Abrir hasta el tope superior	09	Detector de apertura por bucle	16
Cercano al tope inferior	0c	Apertura mediante fotocelda	17
Cierre automático después del paso del vehículo	0a	Retrasar el cierre automático	18
Apertura mediante inversión	12	Detenerse ante una obstrucción	14

automática ante obstrucción			
No se detecta el sensor del motor	e3	La tensión del resorte es demasiado grande o se produce una alarma de elevación artificial del brazo	e7

8. Desactivar el comando de informes proactivos: a0

enviando código de flujo: fd 00 01 a0 fd fa
Código de flujo de retorno: fd 00 01 a0 fd fa

Controlador de barrera de retorno a0