

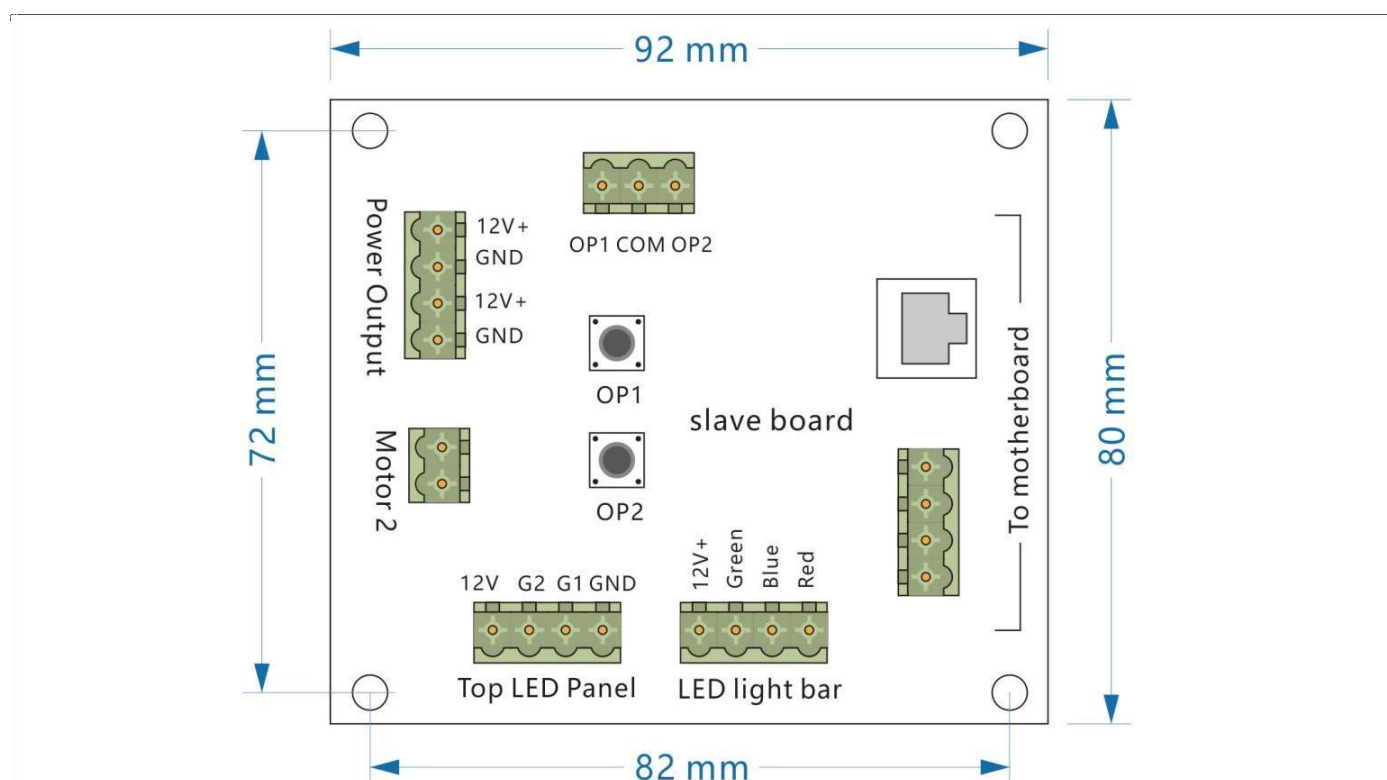
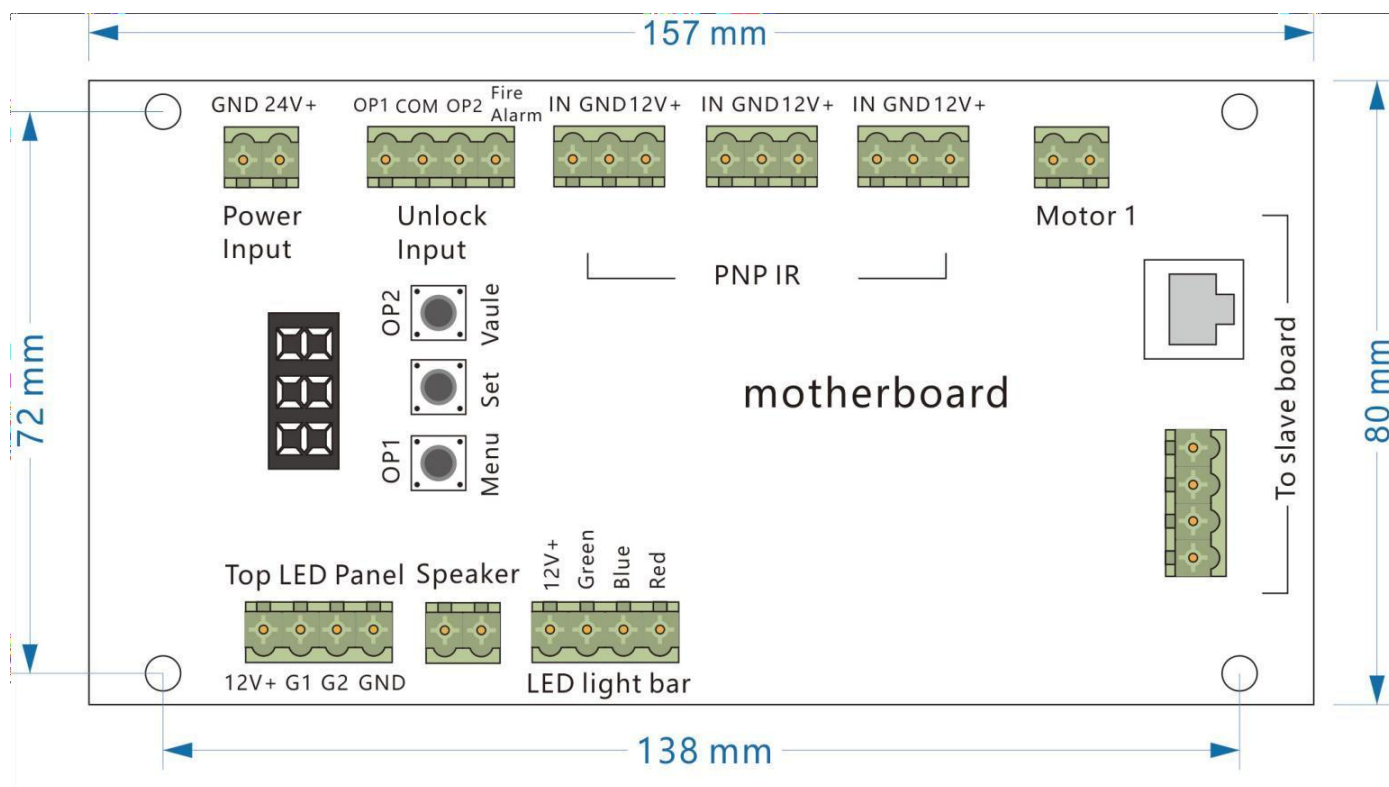
Barrera de Aletas

(TYH01)

Manual



Diagrama de Cableado del Panel de Control



En un canal, se deben conectar los cables entre la placa base y la placa esclava.

Un cable Ethernet y un cable de 4 hilos.

La salida de relevador del sistema de control de acceso (COM y NO) puede conectarse a OP1/OP2 y COM tanto en la tarjeta madre como en la tarjeta esclava.

Configuración de Parámetros

1. Presione el valor SET (el del medio) hasta que el LED parpadee, ingrese a la configuración del parámetro.
2. El primer número corresponde al elemento de configuración y el tercero al valor. Pulse el botón izquierdo para cambiar el elemento de configuración. Pulse el botón derecho para cambiar el valor.
3. Mantenga presionado el botón SET durante 2 segundos, el LED dejará de parpadear, luego el valor se guardará correctamente.

Menú	Función	Rango	Default	Descripción de la función del parámetro
1 - X	Modo de trabajo	1~4	1	1:Izq y Der controladas por el dispositivo de acceso. 2:Paso libre por el lado izquierdo; el lado derecho es controlado por el dispositivo de acceso. 3:Paso libre por el lado derecho; el lado izquierdo es controlado por el dispositivo de acceso. 4: Paso libre en ambos lados.
2 - X	Duración de apertura	1~9	4	Duración de apertura = Valor $\times$ 2 segundos
3 - X	Voz de apertura en el lado izquierdo	0~9	0	0: Gracias; 1: Pase, por favor; 2: Adiós;
4 - X	Voz de apertura en el lado derecho	0~7	3	3: Bienvenido; 4: Nos vemos; 5: Que tenga un buen día; 6:Que tenga un buen viaje; 7: Por favor use casco de seguridad
5 - X	Volumen de voz	1~9	1	Cuanto mayor sea el valor, mayor será el volumen
6 - X	Velocidad motor maestro	1~9	4	Cuanto mayor sea el valor, mayor será la velocidad
7 - X	Velocidad motor esclavo	1~9	5	
8 - X	Modo de depuración	0~2	0	1:Modo autopruueba. 2: Reset especificación de motor
9 - X	Función de memoria	0~1	0	0: Deshabilitar 1: Habilitar
C - X	Modo de cierre de aletas	0~5	1	0: Las aletas se cerrarán cuando se active el tercer sensor IR; 1: Las aletas se cerrarán después de que el tercer sensor IR detecte el paso; 2~5: Función de cierre automático: Después de pasar el tercer sensor IR, las aletas se cerrarán automáticamente después de n-1 segundos.
H - X	Idioma	0~1	0	0: Chino; 1: Ingles
P - X	Entrada en dirección incorrecta	0~2	0	0: Si el sensor IR detecta un paso en sentido contrario, el acceso es inválido y la aleta permanecerá cerrada; 1: Si el sensor IR detecta un paso en sentido contrario y luego no detecta nada, la aleta se abrirá; 2: El paso invertido activa la alarma y cierra la aleta; el sistema vuelve a la normalidad cuando todo está despejado.
E - X	Modo de sensor IR	0~1	0	0: 3 pares de sensor IR; 1: Sin sensores IR; depende de la función antiplastamiento de la tarjeta principal.
F - X	Corrección automática de fallas de infrarrojos	0~1	1	0: Deshabilitado; 1: Habilitado
L - X	Sensibilidad antiplastamiento	1~9	5	El sistema detectará automáticamente la sensibilidad adecuada; solo se requiere ajuste cuando la función antiplastamiento no funciona correctamente.

Solución de problemas y medidas correctivas.

Código de error y aviso de voz	Descripción del mal funcionamiento	Solución
E01 “No permanezca en el canal de acceso”	El sensor antiaplastamiento detecta un obstaculo	No permanezca en el canal durante la autoprueba al encender, o verifique si el sensor IR funciona correctamente
E02: “Error del sistema, por favor verifique”	Se detectó una anomalía en el motor	El cable del motor está conectado incorrectamente o presenta una mala conexión
E - -	Falla en el sensor IR izquierdo	Error en el sensor IR; por favor verifique el sensor correspondiente
- E -	Falla en el sensor IR antiaplastamiento	
- - E	Falla en el sensor IR derecho	
Las aletas no se detienen en la posición límite al abrirse o cerrarse	El sistema no encuentra los datos de la posición límite	1. Reinicie el equipo para la autoprueba y abra y cierre las aletas varias veces para su ajuste; 2. Ajuste la velocidad del motor correctamente mediante configuración manual; 3. Verifique si el motor está dañado o si el engranaje sin fin del motor y el engranaje del motor están bien lubricados..
Las aletas se detienen durante el funcionamiento	Alta sensibilidad anti-aplastamiento	Para disminuir la sensibilidad del sensor IR mediante la configuración manual “L- -”
La función anti-aplastamiento no funciona o no funciona correctamente	Baja sensibilidad anti-aplastamiento.	Para aumentar la sensibilidad del sensor IR mediante la configuración manual “L- -”

Función de adaptación de fallo del sensor IR.

Según las estadísticas de la industria, la mayoría de los problemas posventa de los torniquetes de aletas se deben a fallos en los sensores IR, y la lógica de control tradicional del torniquete no permite el paso por el canal si algún conjunto de sensores IR falla, lo que genera altos costos de mantenimiento. Para solucionar este problema, nuestra placa de control ha incorporado una función de adaptación ante fallos del sensor IR. Cuando un grupo de señales del sensor IR continúa emitiendo señales durante más de 60 segundos, el sistema determinará que ese grupo de sensores presenta un fallo y automáticamente aplicará estrategias correspondientes para garantizar al máximo el paso normal del torniquete de aletas.