

RF Récepteur Sans Fil (Modèle 0020027 S1PFA-AC380)

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 positif ou inverse.

Commande sans fil, facile à installer.

Alimentation universelle: CA 75~400V, fonctionnant avec le moteur en CA 110V, CA 120V, CA 220V, CA 240V, CA 380V.

Haute Puissance: La charge maximale de chaque canal est 30A.

Avec 3 boutons manuels: Vous pouvez appuyer sur les boutons manuels pour contrôler les équipements.

Avec bornes de contrôle de limite: Vous pouvez connecter des interrupteurs de fin de course externes pour contrôler les équipements.

Avec bornes de contrôle manuel: Vous pouvez connecter des interrupteurs manuels externes pour contrôler les équipements.

Avec l'antenne externe, il peut avoir une meilleure gamme de travail.

Vous pouvez faire tourner le moteur dans le sens positif 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

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

Contrôle fiable: le code contient des milliers de combinaisons différentes et le récepteur ne fonctionne qu'avec l'émetteur qui utilise le 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 du récepteur:

Modèle: S1PFA-AC380

Alimentation (Tension de Fonctionnement): CA 75~400V (110V/120V/220V/240V/380V)

Gamme de fils pour les bornes: 22-12 AWG

Fréquence de travail: 433.92MHz

Canaux: 2 CH

Modes de Contrôle: Interblocage, Momentané

Courant statique: ≤6mA

Courant Maximal de Charge: 30 A / each channel

Température d'opération: -20 ° C to +70 ° C

Dimension de Case: 138mm x 85mm x 40mm

Correspondant à l'émetteur:

Le récepteur peut fonctionner avec différents émetteurs, par exemple modèle CV-4-2 (500M) ou CB-4 (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 utiliser un émetteur puissant, par exemple l'émetteur CB-4.

Utilisation (avec l'émetteur CV-4-2):

Le récepteur peut être utilisé pour contrôler les pompes, moteurs et autres équipements en CA 380V par les contacteurs 380V, et il ne peut pas directement connecter aux équipements 380V.

Remarque: Le récepteur est la sortie de relais, pas la sortie de alimentation CC/CA. Etat initial de bornes de sortie de relais: Deux bornes sont normalement ouverts.

Wiring:

1) Si vous voulez contrôler le moteur en CA 110V ou 220V, vous pouvez connecter le récepteur, le moteur et l'alimentation en CA, faire comme le diagramme de circuit 1 suivant, puis vous pouvez utiliser l'émetteur pour contrôler les moteur.

2) Si vous voulez contrôler le moteur en CA 380V, vous pouvez connecter le récepteur, le contacteur CA 380V, le moteur CA 380V et l'alimentation en CA 380V, faire comme le diagramme de circuit 2 suivant, puis vous pouvez utiliser l'émetteur pour contrôler les moteur CA 380V.

Réglage les modes différents de contrôle:

Nous avons déjà réglé le récepteur en mode Interblocage avant de la livraison, si vous voulez utiliser d'autres modes, faire comme suivant:

1) Réglage du mode d'interblocage: Quand le récepteur entre dans l'état d'apprentissage, presser le bouton ▲ ou ▼ de l'émetteur.

Mode d'interblocage (Travailler avec émetteur CV-4-2): Presser le bouton -> Ouvert, Presser l'autre bouton -> Fermé.

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

Presser le bouton ■ de l'émetteur: Le moteur s'arrête.

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

Presser le bouton ■ de l'émetteur: Le moteur s'arrête.

2) Réglage du mode de momentané: Quand le récepteur entre dans l'état d'apprentissage, presser le bouton ■ de l'émetteur.

Mode de momentané (Travailler avec émetteur CV-4-2): Presser et maintenez le bouton -> Ouvert; Relâcher le bouton -> Fermé.

Presser et maintenez le bouton ▲ de l'émetteur: Le moteur tourne dans le sens positif.

Relâcher le bouton ▲: Le moteur s'arrête.

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

Relâcher le bouton ▼: Le moteur s'arrête.

Réglage des modes contrôle de limite:

1) Quand le récepteur entre dans l'état d'apprentissage, si vous pressez le bouton ▲ ou le bouton gauche ■ de l'émetteur, la fonction limite est en mode normalement ouvert.

Vous pouvez connecter deux interrupteurs de fin de course normalement ouverts aux bornes de contrôle de limite faire comme le diagramme de circuit 3, puis vous pouvez utiliser les interrupteurs de fin de course pour arrêter le moteur.

Quand le moteur tourne dans le sens positif, si vous connectez l'interrupteur de fin de course "Up", le moteur arrêtera automatiquement.

Quand le moteur tourne dans le sens inverse, si vous connectez l'interrupteur de fin de course "Down", le moteur arrêtera automatiquement.

2) Quand le récepteur entre dans l'état d'apprentissage, si vous pressez le bouton ▼ ou le bouton droit ■ de l'émetteur, la fonction limite est en mode normalement fermé.

Vous pouvez connecter deux interrupteurs de fin de course normalement fermé aux bornes de contrôle de limite faire comme le diagramme de circuit 3, puis vous pouvez utiliser les interrupteurs de fin de course pour arrêter le moteur.

Quand le moteur tourne dans le sens positif, si vous déconnectez l'interrupteur de fin de course "Up", le moteur arrêtera automatiquement.

Quand le moteur tourne dans le sens inverse, si vous déconnectez l'interrupteur de fin de course "Down", le moteur arrêtera automatiquement.

Les bouton manuels:

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

Presser le bouton manuel ■ du récepteur: Le moteur s'arrête.

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

Presser le bouton manuel ■ du récepteur: Le moteur s'arrête.

Installer des interrupteurs manuels externes:

Vous pouvez connecter trois interrupteurs manuels externes (de type normalement ouvert) aux bornes de contrôle manuel faire comme le diagramme de circuit 3, puis vous pouvez utiliser des interrupteurs manuels externes pour contrôler le moteur.

Quand presser l'interrupteur manuel "Up": Le moteur tourne dans le sens positif.

Quand presser l'interrupteur manuel "Stop": Le moteur s'arrête.

Quand presser l'interrupteur manuel "Down": Le moteur tourne dans le sens inverse.

Quand presser l'interrupteur manuel "Stop": Le moteur s'arrête.

Comment correspondre l'émetteur au récepteur:

1) Presser le bouton de réglage sur le récepteur pour 5~6 secondes jusqu'à ce que le LED de signal sur le récepteur clignote 3 fois, puis relâchez le bouton de réglage. Le récepteur entre en statut d'apprentissage.

2) Dans les 5 secondes, presser n'importe quel bouton sur l'émetteur, si le LED de signal clignote 5 fois, ça veut dire que l'apprentissage est réussi.

3) 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 de réglage sur le récepteur pour 12~15 secondes jusqu'à ce que le LED de signal clignote 5 fois, puis relâcher le bouton de réglage. Cela signifie que tous les codes stockés ont été supprimés avec succès.

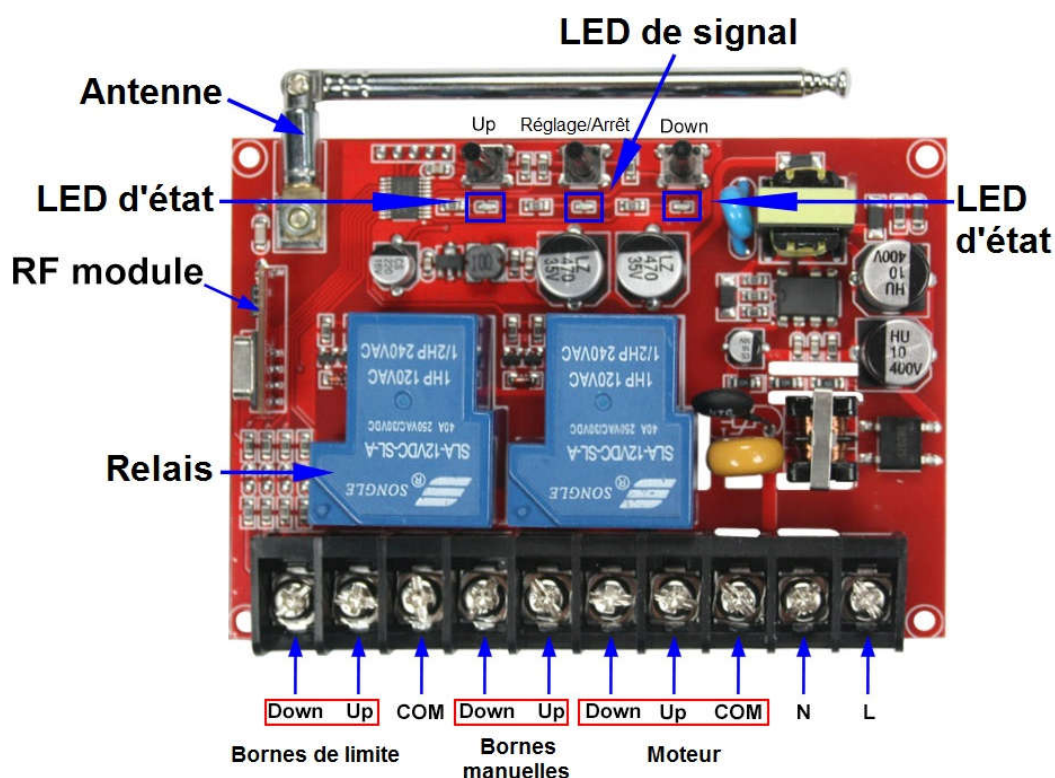


Diagramme de Circuit 1

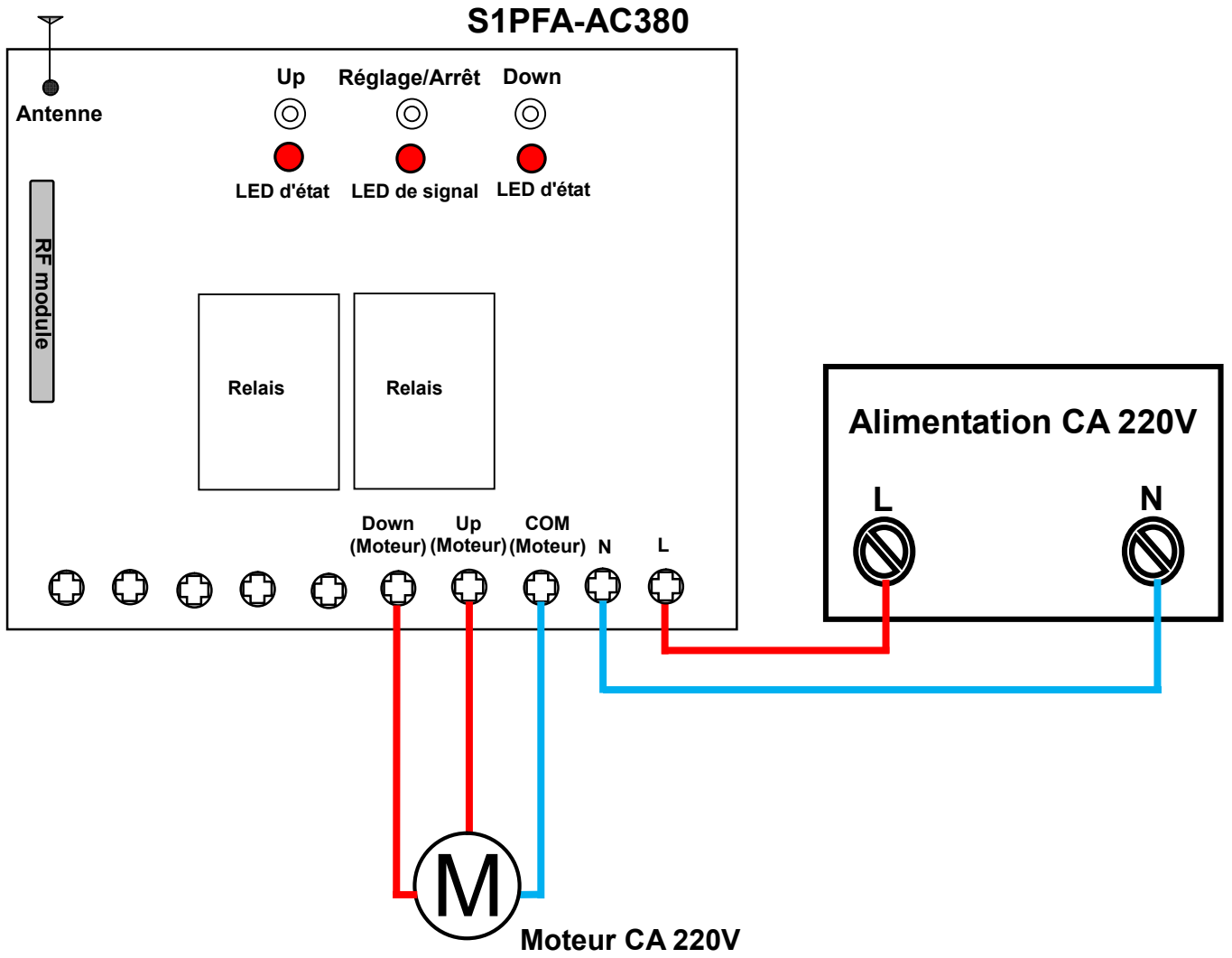


Diagramme de Circuit 2

S1PFA-AC380

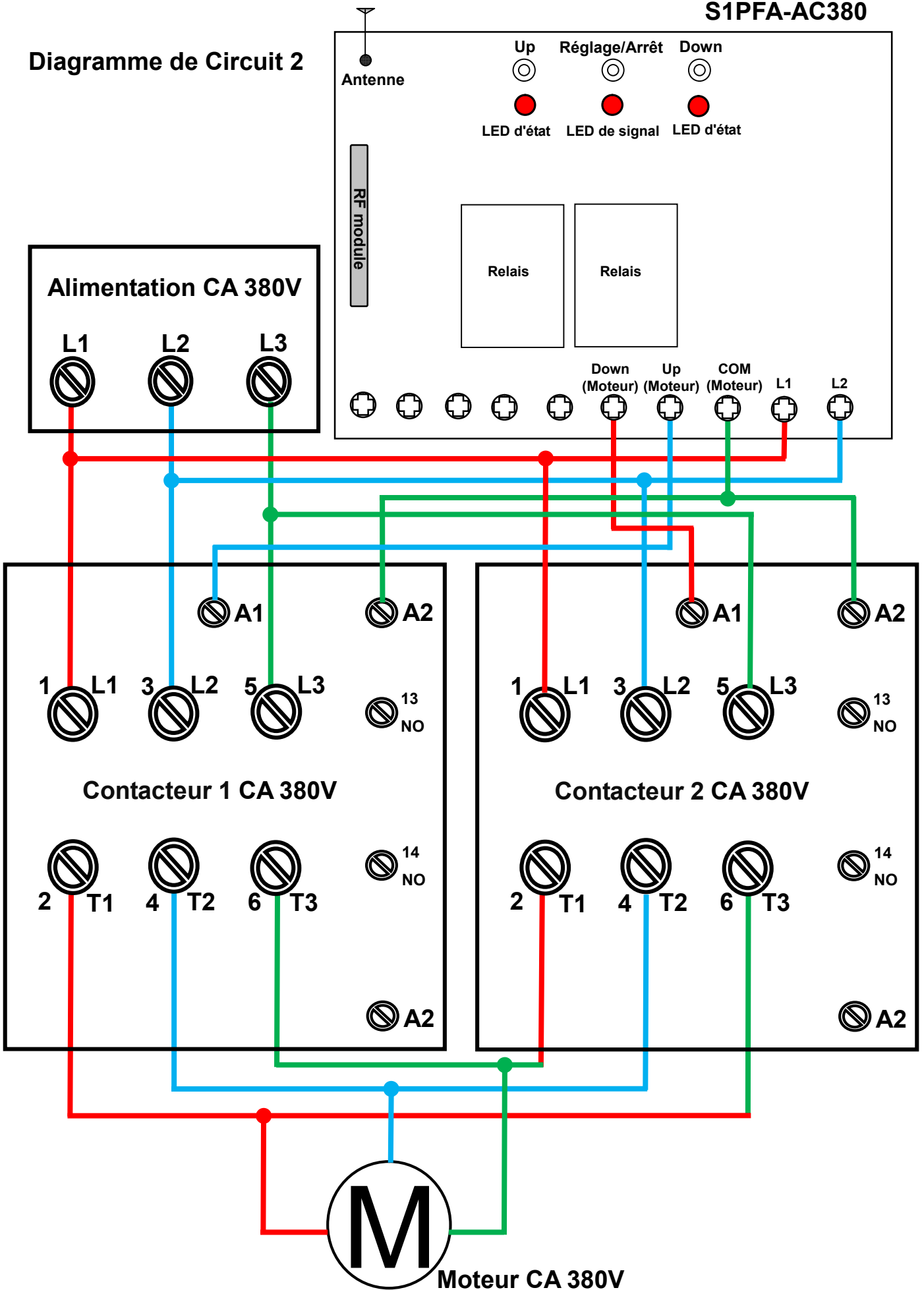


Diagramme de Circuit 3

