

## RF Récepteur Sans Fil (Modèle 0020502)

### Caractéristique:

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.

Vous pouvez tourner un moteur dans le sens direct ou inverse 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.

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

Vous pouvez activer / désactiver le récepteur avec l'émetteur (télécommande) dans une distance raisonnable en tout endroit.

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.

### Paramètres du récepteur:

Modèle: S2PFS-DC12 / S2PFS-DC24

Modes de contrôle: Interblocage et Momentané.

Alimentation (Tension de Fonctionnement): CC12V±1V (S2PFS-DC12), CC24V±1V (S2PFS-DC24)

Sortie: CC12V±1V (S2PFS-DC12), CC24V±1V (S2PFS-DC24)

Fréquence de travail: 315MHz / 433MHz

Canaux: 2 CH, il peut travailler avec 2 moteurs 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: 185mm x 105mm x 30mm

Dimension de Boîtier: 200mm x 120mm x 55mm

Travailler avec les émetteurs de code fixe.

### Correspondant à l'émetteur:

Ce récepteur peut fonctionner avec différents émetteurs, par exemple modèle CP-6 / CV-6-2 (500M), ou CB-6 (1000M) etc.

### Gamme de travail:

Avec un émetteur (par exemple CV-6-2) pour former un système complet, le maximum distance de travail peut arriver jusqu'à 500M dans un champ 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:

Le récepteur peut être utilisés pour contrôler 2 moteurs CC 6V / 9V / 12V / 24V. Si l'alimentation de le équipement est CC 12V, vous devez choisir le récepteur avec la même version CC 12V; et si l'alimentation de le équipement est CC 24V, vous devez choisir le récepteur avec la même version CC 24V.

### Câblage:

Connecter le pôle positif de l'alimentation en CC à la borne "L / +" de l'entrée, et connecter le pôle négatif de l'alimentation en CC à la borne "N / -" de l'entrée.

Connecter les bornes "A1" et "B1" au moteur 1, connecter les bornes "A2" et "B2" au moteur 2. Vous pouvez échanger deux fils du moteur pour changer le sens de rotation du moteur.

### Réglage les modes différents de contrôle:

Réglage du mode de Interblocage: Ne pas connecter cavalier -1 (CN1) ou cavalier -2 (CN2).

Presser le bouton ▲ à gauche: le moteur 1 tourne dans le sens direct.

Presser le bouton ▼ à gauche: le moteur 1 tourne dans le sens inverse.

Presser le bouton ■ à gauche: fermer le moteur 1.

Presser le bouton ▲ sur la droite: le moteur 2 tourne dans le sens direct.

Presser le bouton ▼ sur la droite: le moteur 2 tourne dans le sens inverse.

Presser le bouton ■ sur la droite: fermer le moteur 2.

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

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

Presser et maintenez le bouton ▼ à gauche: le moteur 1 tourne dans le sens inverse. Relâcher le bouton ▼ à gauche, fermer le moteur 1.

Presser et maintenez le bouton ▲ sur la droite: le moteur 2 tourne dans le sens direct. Relâcher le bouton ▲ sur la droite, fermer le moteur 2.

Presser et maintenez le bouton ▼ sur la droite: le moteur 2 tourne dans le sens inverse. Relâcher le bouton ▼ sur la droite, fermer le moteur 2.

### La vitesse du moteur peut être ajustée par les boutons:

Tournez les boutons dans le sens inverse des aiguilles d'une montre, la vitesse sera plus rapide.

Tournez les boutons dans le sens horaire, la vitesse sera plus lente.

Le bouton 1 commande le moteur 1; Le bouton 2 commande le moteur 2.

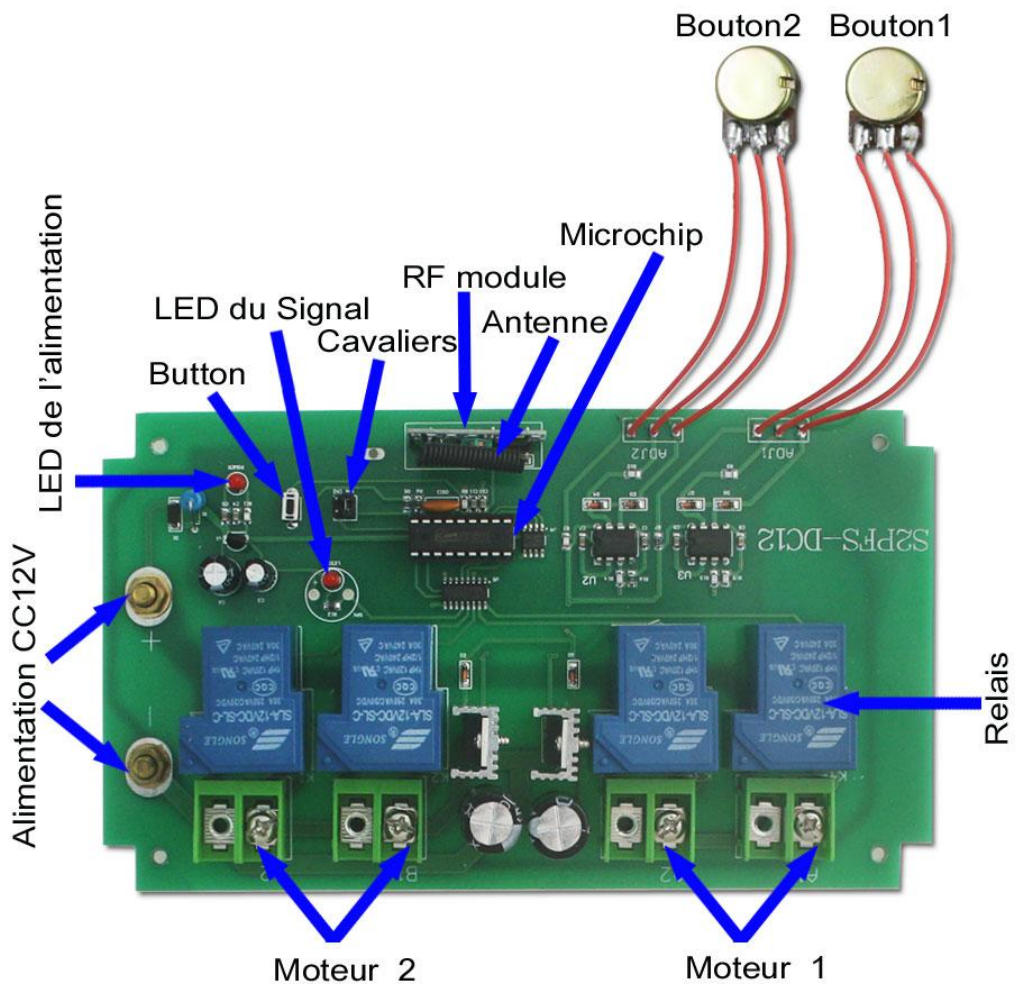
#### Comment correspondre l'émetteur au récepteur:

- 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.



# Contrôler Moteurs CC/ Vérin électrique

