

## RF Drahtloser Empfänger (Modell 0020680)

### Besonderheit:

Drahtlose Steuerung, einfach zu installieren

Wasserdichtes Gehäuse

Steuermotoren von Rollläden, Rolljalousien / Türen, Leinwände, Markisen, Pumpen, Winden, Förderanlagen oder anderen Geräten und Mechanik mit Spannung AC 110V/120V/220V/240V.

Universaleingang: unterstützen Spannung von AC110V (100V ~ 120V), weit werden die in den USA, Kanada verwendet ... und Spannung von AC220V (200V ~ 240V), in Großbritannien, Frankreich ...

Sie könnten zwei Motor in positiven oder umgekehrter Richtung mit Sender (Fernbedienung) von jedem Ort innerhalb einer zuverlässigen Entfernung drehen. Die drahtlose RF Signal kann Wände, Fußböden und Türen durchdringen.

Geschützt vor Gegenstrom und übermäßigem Strom

Verwenden Sie einen 8-Bit-Mikroprozessor-Design und mit niedriger Leistung und Schneller Geschwindigkeit CMOS Technologie.

Zuverlässige Steuerung: Der Sender (Kodierung) und der Empfänger (Decodierung) verwenden ein 8-Bit-Code.

Ein/mehrere Sender kann gleichzeitig ein/mehrere Empfänger steuern.

Wenn Sie am gleichen Ort zwei oder mehrere Anlagen benutzen, könnten Sie die mit verschiedenen Kode einstellen.

### Empfänger Parameter:

Modell Nr. S2PFC-AC220

Stromversorgung (Betriebsspannung): AC100 ~ 240V (110V / 120V / 220V / 240V)

Arbeitsfrequenz: 315MHz / 433MHz

Kanal: 2 CH

Kontrollmodus: Momentan, Verklinte

Statischer Strom:  $\leq 6\text{mA}$

Nennstrom: 15A

The Maximum Instantaneous Current of Starting Motor: 30A

Maximaler Betriebsstrom : 30A

Arbeiten mit Festcode-Sender oder Ablernencode-Sender.

Kodierung-Einstellung: Durch das Lernen

Maße der PCB: 170mm x 109mm x 18mm

Maße des Gehäuses: 200mm x 120mm x 53mm

### Sender

Der Empfänger kann verschiedene Modell Sender zu koppeln, inklusive Modell CV-6-2, CV-4-2 (500M), CWB-4 (50M, waterproof) und CB-6 (1000M) und CB-4(1000M) usw.

### Reichweite:

Mit dem Sender (wie CV-6-2) kann die Reichweite ca. bis 500m. Die Entfernung von 500m ist ein theoretischer Daten (im Freifeld). In der Praxis werden Bebauungen, Störstrahlungen und Störfelder die Reichweite vermindern. Deshalb kann tatsächliche Entfernung nicht 500m erreichen. Wenn Sie eine weitere Reichweite möchten, können Sie eine externe Antenne für Empfänger installieren, wie magnetische Saugnapf-Antenne (Modell 0020910) oder Teleskopantenne (Modell 0020918).

### Benutzung

Schließen Sie Lebender Draht zu Klemme "L" und Neutraler Draht zu Klemme "N". Dann schließen Sie Motor 1 zu Klemme "UP", "COMMON" und "DOWN". Sie könnten "UP" and "DOWN" Draht von Motor auswechseln, um die Drehrichtung von Motor zu wechseln.

Einstellung Momentan Kontrollmodus: **(mit Sender wie CV-4-2):**

Drücken und halten Sie den Knopf ▲ auf die Link Seite: Motor 1 rotiert in positiver Richtung.

Geben Sie den Knopf frei ▲ auf die Link Seite: Motor 1 stoppt.

Drücken und halten Sie den Knopf ▼ auf die Link Seite: Motor 1 rotiert in Umkehrrichtung

Geben Sie den Knopf frei ▼ auf die Link Seite: Motor 1 stoppt.

Drücken und halten Sie den Knopf ▲ auf der rechten Seite: Motor 2 rotiert in positiver Richtung.

Geben Sie den Knopf frei ▲ auf der rechten Seite: Motor 2 stoppt.

Drücken und halten Sie den Knopf ▼ auf der rechten Seite: Motor 2 rotiert in Umkehrrichtung

Geben Sie den Knopf frei ▼ auf der rechten Seite: Motor 2 stoppt.

Einstellung Verklinte Kontrollmodus **(mit Sender wie CV-6-2)**

Drücken Knopf ▲ auf die linke Seite: Motor 1 rotieren in positiver Richtung.

Drücken Knopf ▼ auf die linke Seite: Motor 1 rotieren in Umkehrrichtung.

Drücken Knopf ■ auf die linke Seite: Motor 1 stoppt.

Drücken Knopf ▲ auf die linke Seite: Motor 2 rotieren in positiver Richtung.

Drücken Knopf ▼ auf die linke Seite: Motor 2 rotieren in Umkehrrichtung.

Drücken Knopf ■ auf die linke Seite: Motor 2 stoppt.

### Der Endschalter

Sie können den Endschalter an Empfänger anschließen, um den Motor zu stoppen, wenn das Limit ausgelöst ist. Oder können Sie auch einen Handschalter oder Fühler anschließen, den Motor zu stoppen.

Wenn Motor 1 vorwärts rotiert, können Sie zwei Limit-Terminals COM und 1 verbinden, Relais 1 stoppt zur Arbeiten, wird der Motor automatisch

stoppen.

Wenn Motor 1 rückwärts rotiert, können Sie zwei Limit-Terminals COM und 2 verbinden, Relais 2 stoppt zur Arbeiten, wird der Motor automatisch stoppen.

Wenn Motor 2 vorwärts rotiert, können Sie zwei Limit-Terminals COM und 3 verbinden, Relais 3 stoppt zur Arbeiten, wird der Motor automatisch stoppen.

Wenn Motor 2 rückwärts rotiert, können Sie zwei Limit-Terminals COM und 4 verbinden, Relais 4 stoppt zur Arbeiten, wird der Motor automatisch stoppen.

#### **Input Control Klemmen:**

Der Empfänger hat vier Input Kontroll Klemmen, können Sie externe Geräte, Sensoren oder Handschalter an Klemmen anschließen, um Output von Empfänger zu steuern.

1, Signal Input:

Sie können externe Geräte ( mit Kleinsignal-Ausgänge ) an Klemmen "COM" anschließen, "Signal 1", "Signal 2", "Signal 3", "Signal 4", Ausgangssignal von der externe Geräte kann vier Outputs von Empfänger steuern.

Wenn die externe Geräte die Kleinsignal-Ausgänge an Klmmen "COM" und "Signal 1" ausgibt, Klemme OUT1 arbeitet, Motor 1 rotiert in positiver Richtung.

Wenn die externe Geräte die Kleinsignal-Ausgänge an Klmmen "COM" und "Signal 2" ausgibt, Klemme OUT2 arbeitet, Motor 1 rotiert in Umkehrrichtung..

Wenn die externe Geräte die Kleinsignal-Ausgänge an Klmmen "COM" und "Signal 3" ausgibt, Klemme OUT3 arbeitet, Motor 2 rotiert in positiver Richtung.

Wenn die externe Geräte die Kleinsignal-Ausgänge an Klmmen "COM" und "Signal 4" ausgibt, Klemme OUT4 arbeitet, Motor 2 rotiert in Umkehrrichtung..

2 Handschalter:

Sie können vier Handschalter an Klemmen "COM", "Signal 1", "Signal 2", "Signal 3", "Signal 4" anschließen, dann können Sie die Handschalters verwenden, um Output von Empfänger zu steuern.

Wenn verbinden Klemmen "Signal 1" und "Com", Klemme Out1 arbeitet. Wenn "Signal 1" und "Com" trennen, Klemme Out1 stoppt den Ausgang, wird der Motor 1 automatisch stoppen.

Wenn verbinden Klemmen "Signal 2" und "Com", Klemme Out2 arbeitet. Wenn "Signal 2" und "Com" trennen, Klemme Out2 stoppt den Ausgang, wird der Motor 1 automatisch stoppen.

Wenn verbinden Klemmen "Signal 3" und "Com", Klemme Out3 arbeitet. Wenn "Signal 3" und "Com" trennen, Klemme Out3 stoppt den Ausgang, wird der Motor 2 automatisch stoppen.

Wenn verbinden Klemmen "Signal 4" und "Com", Klemme Out4 arbeitet. Wenn "Signal 4" und "Com" trennen, Klemme Out4 stoppt den Ausgang, wird der Motor 2 automatisch stoppen.

#### **Löschen alle Sender:**

Wir haben Fernbedienung zum Empfänger gelernt. Wenn Sie den Empfänger nicht mehr mit der Fernbedienung arbeiten möchten, können Sie alle abgelernte Codes der Fernbedienungen löschen, die in dem Empfänger gespeichert werden.

Operation: Drücken und halten Sie den Knopf Empfängers, bis das Signal-LED langsam blinkt; geben Sie den Knopf frei, hält LED langsam blinken. Das bedeutet, dass alle gespeicherten Codes erfolgreich gelöscht werden.

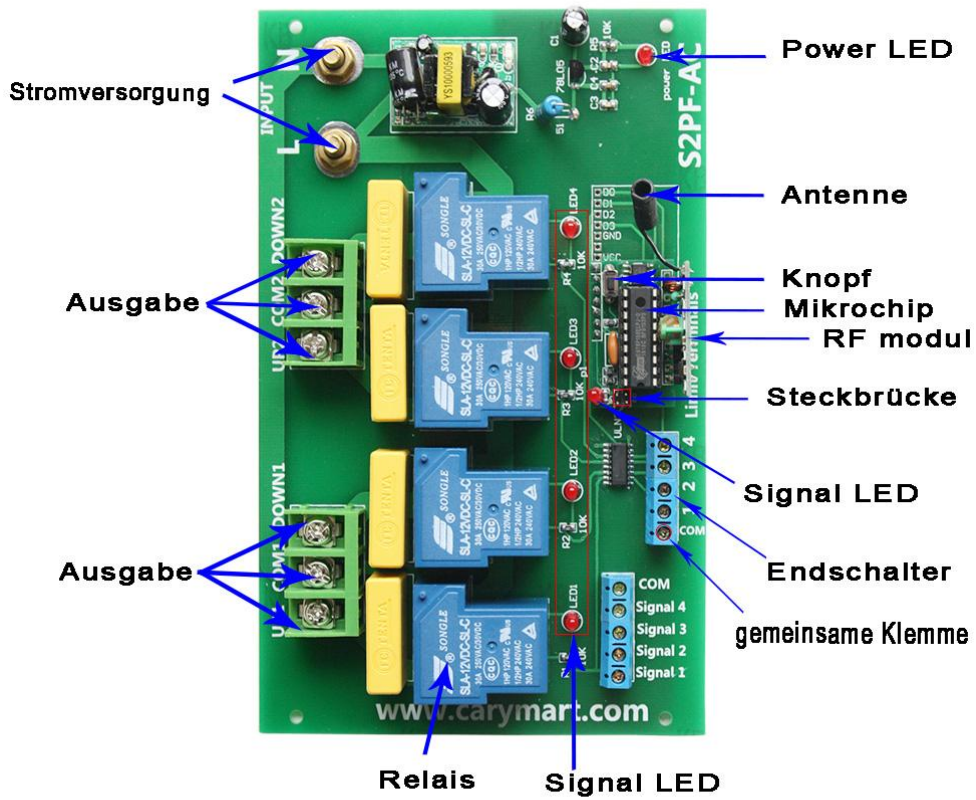
#### **Wie kann man den Sender zu Empfänger koppeln:**

1) Drücken Sie den Knopf des Empfängers; Signal-LED hält glänzend auf Empfänger. Der Empfänger geht in den Status des Lernens.

2) Drücken irgendwelcher Knopf auf der Fernbedienung. Wenn Signal-LED schnell 15 Mal blinkt und schaltet aus, bedeutet das, das Lernen ist erfolgreich.

3) Wenn Empfänger im Status des LERNENS ist, drücken Sie noch einmal den Knopf des Empfängers, schaltet Signal LED aus, Lernprozess wird eingestellt.

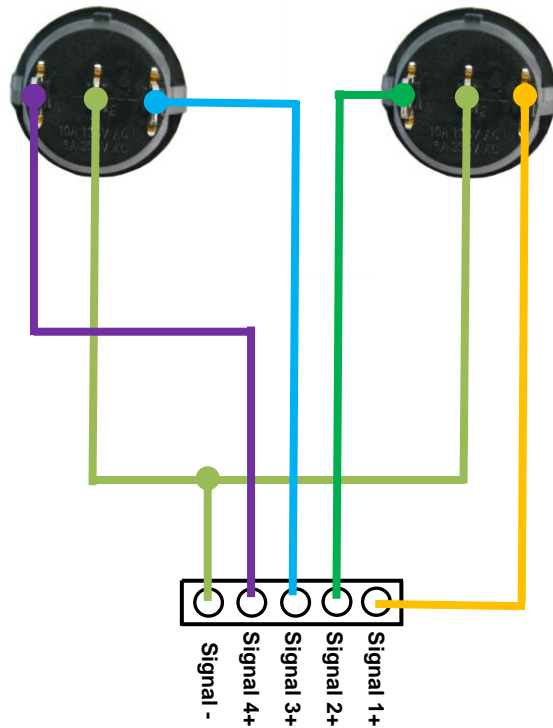
4) Der Empfänger kann mit unterschiedlichen Codes mehrere Fernbedienungen lernen.



### Verbinden Handschalter

3 Position Handschalter 2

3 Position Handschalter 1



# Kontroller AC Motor

