

RF Récepteur Sans Fil (Modèle 0020680)

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 la tension de CA110V/120V/220V/240V, Il peut contrôler la rotation du moteur CA dans le sens direct ou inverse.

Commande sans fil, facile à installer.

Entrée universelle: Compatible avec la tension de CA110V (100V~120V), largement utilisé dans les États-Unis, Canada... et la tension de CA220V (200V~240V), utilisé au Royaume-Uni, France...

Vous pouvez tourner deux moteurs séparément dans le sens direct 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.

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

Avec bornes des commande de course: Vous pouvez connecter des interrupteurs de course ou des capteurs pour arrêter le moteur.

Avec bornes des commande filaire: Vous pouvez connecter des interrupteurs manuels ou de dispositifs externes (avec le signal de sortie de niveau faible, tels que les capteurs) pour contrôler le moteur.

Vous pouvez activer / désactiver le récepteur 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.

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.

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 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 régler une antenne externe au récepteur, et vous pouvez également utiliser un émetteur puissant, par exemple, l'émetteur CB.

Paramètres du récepteur:

Modèle: S2PF-AC220

Modes de contrôle: Interblocage et Momentané.

Alimentation (Tension de Fonctionnement): AC100~240V (110V/120V/220V/240V)

Fréquence de travail: 315MHz / 433MHz

Canaux: 2 CH, il peut travailler avec 2 moteurs CA

Courant statique: \leq 6Ma

Courant nominal: 15A

Courant maximal de travail: 30A / chaque canal, donc courant maximal du moteur de démarrage ne peut pas dépasser 30A.

Dimension de PCB: 170mm x 109mm x 25mm

Dimension de Boîtier: 200mm x 120mm x 53mm

Travailler avec les émetteurs de code fixe ou les émetteurs de code d'apprentissage.

Correspondant à l'émetteur:

Ce récepteur peut fonctionner avec différents émetteurs, par exemple modèle CV-4-2 / CV-6-2 (500M), CWB-4 (50M, étanche) ou CB-4 / CB-6 (1000M) etc.

Utilisation (avec l'émetteur CV-4-2 / CV-6-2):

Câblage:

1) Connecter le fil de phase de l'alimentation en CA à la borne "L / +" de l'entrée, et connecter le fil neutre de l'alimentation en CA à la borne "N / -" de l'entrée.

2) Connecter les bornes "UP1", "COMMOM1" et "DOWN1" au moteur 1, connecter les bornes "UP2", "COMMOM2" et "DOWN2" au moteur 2. Vous pouvez échanger deux fils pour changer le sens de rotation du moteur.

Réglage les modes différents de contrôle:

1) Réglage du mode de momentané (avec l'émetteur CV-4-2): 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.

2) Réglage du mode de Interblocage (avec l'émetteur CV-6-2): 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.

Les bornes des commande de course:

Les bornes des commande de course sont normalement ouvert, vous pouvez connecter des interrupteurs de course ou des capteurs (normalement ouvert) aux bornes 1, 2, 3 et 4, puis vous pouvez utiliser des interrupteurs de course ou des capteurs pour arrêter le moteur.

Quand le moteur 1 tourne dans le sens direct, si connecter deux bornes COM et 1, le moteur 1 arrêtera automatiquement.

Quand le moteur 1 tourne dans le sens inverse, si connecter deux bornes COM et 2, le moteur 1 arrêtera automatiquement.

Quand le moteur 2 tourne dans le sens direct, si connecter deux bornes COM et 3, le moteur 2 arrêtera automatiquement.

Quand le moteur 2 tourne dans le sens inverse, si connecter deux bornes COM et 4, le moteur 2 arrêtera automatiquement.

Bornes des commande filaire:

Vous pouvez connecter les interrupteurs manuels ou de dispositifs externes (avec le signal de sortie de niveau faible, tels que les capteurs) pour contrôler le moteur.

1) Entrée de signal:

Vous pouvez connecter des équipements externes (avec le signal de sortie de niveau faible) aux bornes "COM", "Signal 1", "Signal 2", "Signal 3", "Signal 4", puis le signal de sortie des équipements externes peut contrôler les 4 Sortie du récepteur.

Quand le équipement externe sortie un signal de niveau faible aux bornes "COM" et "Signal 1", le moteur 1 tourne dans le sens direct.

Quand le équipement externe sortie un signal de niveau faible aux bornes "COM" et "Signal 2", le moteur 1 tourne dans le sens inverse.

Quand le équipement externe sortie un signal de niveau faible aux bornes "COM" et "Signal 3", le moteur 2 tourne dans le sens direct.

Quand le équipement externe sortie un signal de niveau faible aux bornes "COM" et "Signal 4", le moteur 2 tourne dans le sens inverse.

2) Les interrupteurs manuels:

Vous pouvez connecter les interrupteurs manuels aux bornes "COM", "Signal 1", "Signal 2", "Signal 3", "Signal 4", puis vous pouvez utiliser le interrupteur manuel pour contrôler les Sortie du récepteur.

Quand connecter les bornes "Signal 1" et "COM", le relais 1 travaille. et quand déconnecter les bornes "Signal 1" et "COM", le relais 1 ne travaille pas, le moteur 1 arrêtera automatiquement.

Quand connecter les bornes "Signal 2" et "COM", le relais 2 travaille. et quand déconnecter les bornes "Signal 2" et "COM", le relais 2 ne travaille pas, le moteur 1 arrêtera automatiquement.

Quand connecter les bornes "Signal 3" et "COM", le relais 3 travaille. et quand déconnecter les bornes "Signal 3" et "COM", le relais 3 ne travaille pas, le moteur 2 arrêtera automatiquement.

Quand connecter les bornes "Signal 4" et "COM", le relais 4 travaille. et quand déconnecter les bornes "Signal 4" et "COM", le relais 4 ne travaille pas, le moteur 2 arrêtera automatiquement.

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.

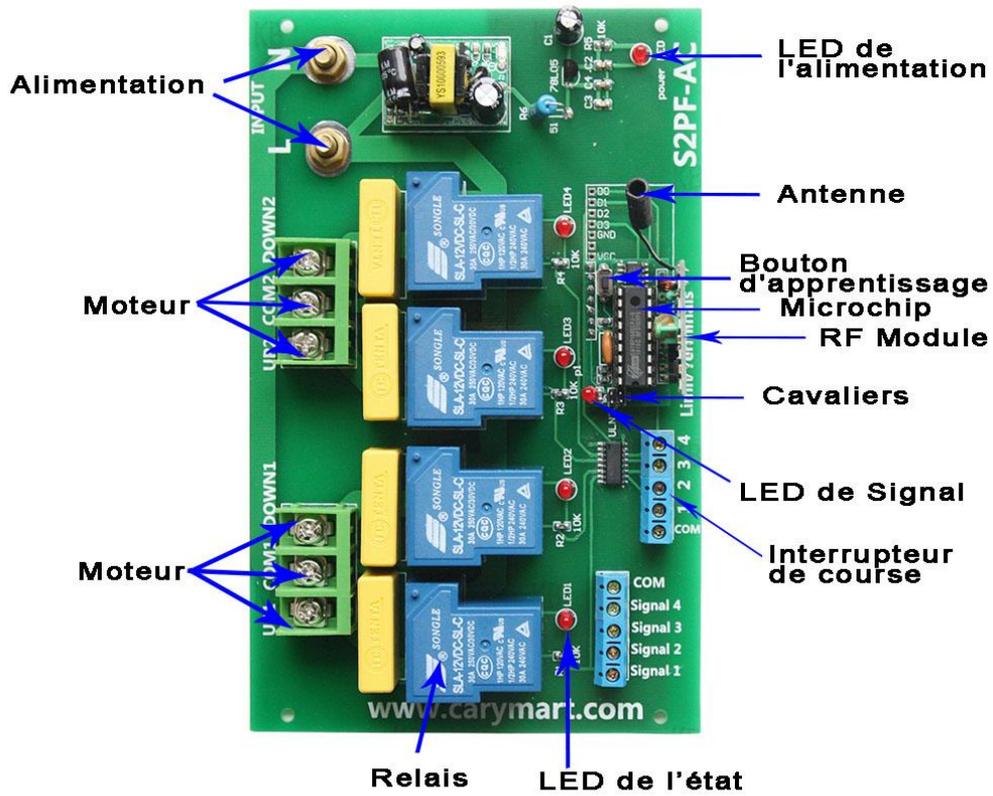
3) Quand le récepteur est dans l'état d'apprentissage, presser le bouton d'apprentissage encore une fois, le LED de signal fermé, le processus d'apprentissage sera interrompu.

4) Le récepteur peut apprendre plusieurs émetteurs avec des codes différents.

Supprimer tous les émetteurs:

Nous avons répondu 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.

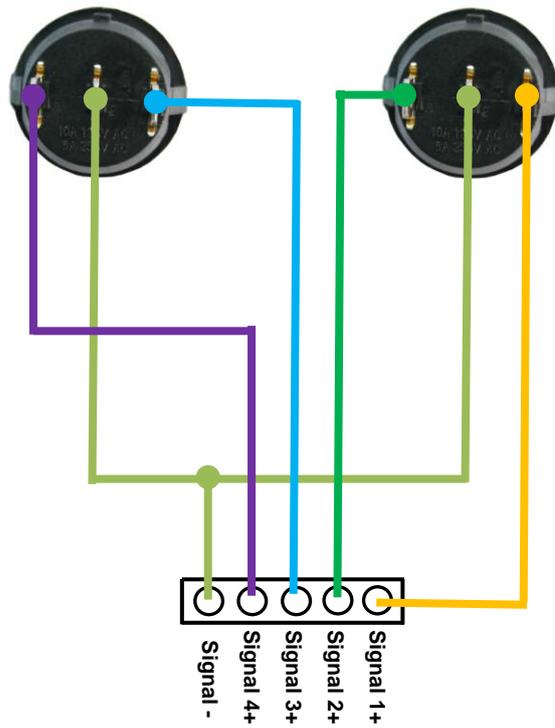
Opération: Presser et maintenez le bouton d'apprentissage sur le récepteur jusqu'à ce que le LED de signal clignote lentement, relâcher le bouton, le LED garde clignotement lent. Cela signifie que tous les codes stockés ont été supprimés avec succès.



Connecter les Interrupteurs Manuels

Interrupteur manuel 2 de 3 positions

Interrupteur manuel 1 de 3 positions



Bornes des commande filaire

Contrôler 2 moteurs CA

