

RF Récepteur Sans Fil (Modèle 0020565)

Caractéristiques:

Application: Il peut être utilisé dans l'automatisation industrielle, l'automatisation de l'agriculture et la domotique, par exemple, l'usine, maison, ferme, pâturage, véhicule, bateau, opération en mer, véhicule aérien, appel en direct, etc. Il peut contrôler à distance des équipements sur la terre, l'eau et l'air, par exemple, commande à distance des lampes, sirènes, serrures, moteurs, ventilateurs, treuils, stores, actionneurs linéaires, portes, fenêtres, électrovannes électriques, alarme de sécurité, des signes d'affaires et équipements variés.

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...

Haute Puissance: La charge maximale de chaque canal est 30A. Par exemple, 360W/12V, 180W/6V, 270W/9V, 720W/24V, 3000W/110V, 6000W/220V.

Avec bornes des commande filaire, le récepteur peut connecter des dispositifs externes, les interrupteurs manuels ou des capteurs pour contrôler le récepteur.

Vous pouvez activer / désactiver le récepteur 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 récepteur fonctionne uniquement avec l'émetteur 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 de Récepteur:

Modèle: S4PA-AC220

Alimentation (tension de fonctionnement): CA 100~240V (110V/120V/220V/240V)

Sortie: Normalement Ouvert

Gamme de travail du relais: CA110~240V ou CC0~28V

Fréquence de travail: 315MHz / 433MHz

Canal: 4 CH

Modes de contrôle: Momentané, Interblocage

Courant maximal de travail du relais: 30A.

Courant statique: ≤ 6mA

Dimension de PCB: 170mm x 109mm x 18mm

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

Correspondant à l'émetteur:

Le récepteur peut travailler avec les différents émetteurs, par exemple modèle C-2-2/C-3-2 (100M), CV-2-2/CV-4-2 (500M), ou CB-2/CB-3-2 (1000M) etc.

Quand vous réglez le récepteur en mode momentané, il devrait fonctionner avec un émetteur avec deux boutons, par exemple modèle C-2-2(100M), CV-2-2 (500M), CB-2 (1000M) etc. Quand vous réglez le récepteur en mode interblocage, il devrait fonctionner avec un émetteur avec trois/quatre boutons, par exemple modèle C-3-2 (100M), CV-4-2 (500M), ou CB-3-2 (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 ajouter une antenne externe au récepteur, et vous pouvez également utiliser un émetteur puissant, par exemple, l'émetteur CB.

Utilisation (avec l'émetteur CV-4-2):

Le récepteur peut être utilisés pour contrôler les équipements CC 0~28V et CA 110~240V.

Remarque: Le récepteur est la sortie de relais (Normalement Ouvert), pas la sortie de alimentation CC/CA.

Câblage:

Si vous voulez contrôler le moteur CC 12V, faire comme suivant:

- 1) Connecter le fil de phase de l'alimentation en CA à la borne rouge de l'entrée, et connecter le fil neutre de l'alimentation en CA à la borne noir de l'entrée.
- 2) Connecter les bornes 1&6(2&5) du récepteur à la pôle positif de l'alimentation en CC, connecter les bornes 2&5(1&6) du récepteur à la pôles négatif de l'alimentation en CC, connecter les bornes 2&5 du récepteur aux deux fils du moteur CC.

Si vous voulez contrôler le moteur CA 220V, faire comme suivant:

- 1) Connecter le fil de phase de l'alimentation en CA à la borne rouge de l'entrée, et connecter le fil neutre de l'alimentation en CA à la borne noir de l'entrée.
- 2) Connecter les bornes 4 du récepteur au fil de phase de l'alimentation en CA, connecter le fil neutre de l'alimentation en CA au fil commune du moteur CA.
- 3) Connecter les bornes 1, 5 et 6 du récepteur au fil pour la rotation inverse du moteur CA; connecter la borne 2 du récepteur au fil pour la rotation positive du moteur CA.
- 4) Connecter un côté du condensateur au fil pour la rotation positive du moteur CA, et connecter l'autre côté du condensateur à la borne 3 du

récepteur.

Réglage les modes différents de contrôle:

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

Réglage du mode d'interblocage (avec l'émetteur CV-4-2): Ne pas connecter cavalier -1 et cavalier -2.

Presser le bouton ▲: Connecter les bornes 1 et 3, et connecter les bornes 2 et 4, le moteur tourne dans le sens direct.

Presser le bouton ■: Déconnecter les bornes 1 et 3, et déconnecter les bornes 2 et 4, fermer le moteur.

Presser le bouton ▼: Connecter les bornes 3 et 5, et connecter les bornes 4 et 6, le moteur tourne dans le sens inverse.

Presser le bouton ■: Déconnecter les bornes 3 et 5, et déconnecter les bornes 4 et 6, fermer le moteur.

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

Presser et maintenez le bouton ▲: Connecter les bornes 1 et 3, et connecter les bornes 2 et 4, le moteur tourne dans le sens direct.

Relâcher le bouton: Déconnecter les bornes 1 et 3, et déconnecter les bornes 2 et 4, fermer le moteur.

Presser et maintenez le bouton ▼: Connecter les bornes 3 et 5, et connecter les bornes 4 et 6, le moteur tourne dans le sens inverse.

Relâcher le bouton: Déconnecter les bornes 3 et 5, et déconnecter les bornes 4 et 6, fermer le moteur.

Bornes de commande filaire:

Le récepteur avec les bornes de commande manuel: vous pouvez connecter les équipements externes, les capteurs ou les interrupteurs manuels pour contrôler le récepteur.

1) Entrée de signal:

Vous pouvez connecter des équipements externes (avec le signal de sortie de niveau faible) aux borne "COM", "Signal 1", "Signal 2", "Signal 3", "Signal 4", le signal de sortie de l'équipement externe peut contrôler les 4 sortie du récepteur.

1. Quand le équipement externe sort le signal de niveau faible à les bornes "COM" et "Signal 1", connecter les bornes 1 et 3, et connecter les bornes 2 et 4.

Quand le équipement externe arrête à sortir le signal, déconnecter les bornes 1 et 3, et déconnecter les bornes 2 et 4, fermer le moteur.

2. Quand le équipement externe sort le signal de niveau faible à les bornes "COM" et "Signal 2", connecter les bornes 3 et 5, et connecter les bornes 4 et 6.

Quand le équipement externe arrête à sortir le signal, déconnecter les bornes 3 et 5, et déconnecter les bornes 4 et 6, fermer le moteur.

3. Quand le équipement externe sort le signal de niveau faible à les bornes "COM" et "Signal 3", connecter les bornes 1 et 3, et connecter les bornes 2 et 4.

Quand le équipement externe arrête à sortir le signal, déconnecter les bornes 1 et 3, et déconnecter les bornes 2 et 4, fermer le moteur.

4. Quand le équipement externe sort le signal de niveau faible à les bornes "COM" et "Signal 2", connecter les bornes 3 et 5, et connecter les bornes 4 et 6.

Quand le équipement externe arrête à sortir le signal, déconnecter les bornes 3 et 5, et déconnecter les bornes 4 et 6, fermer le moteur.

2) Les interrupteurs manuels:

Vous pouvez connecter 4 interrupteurs manuels aux borne "COM", "Signal 1", "Signal 2", "Signal 3", "Signal 4", puis vous pouvez utiliser les interrupteurs manuels pour contrôler la sortie du récepteur.

1. Quand connecter les bornes "COM" et "Signal 1", connecter les bornes 1 et 3, et connecter les bornes 2 et 4. Et quand déconnecter les bornes "COM" et "Signal 1", déconnecter les bornes 1 et 3, et déconnecter les bornes 2 et 4,

2. Quand connecter les bornes "COM" et "Signal 2", connecter les bornes 3 et 5, et connecter les bornes 4 et 6. Et quand déconnecter les bornes "COM" et "Signal 2", déconnecter les bornes 3 et 5, et déconnecter les bornes 4 et 6,

3. Quand connecter les bornes "COM" et "Signal 3", connecter les bornes 1 et 3, et connecter les bornes 2 et 4. Et quand déconnecter les bornes "COM" et "Signal 1", déconnecter les bornes 1 et 3, et déconnecter les bornes 2 et 4,

4. Quand connecter les bornes "COM" et "Signal 4", connecter les bornes 3 et 5, et connecter les bornes 4 et 6. Et quand déconnecter les bornes "COM" et "Signal 2", déconnecter les bornes 3 et 5, et déconnecter les bornes 4 et 6,

Comment correspondre l'émetteur au récepteur:

1) Presser le bouton sur le récepteur pour 1~2 secondes, le LED de signal sur le récepteur continue de briller, 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.

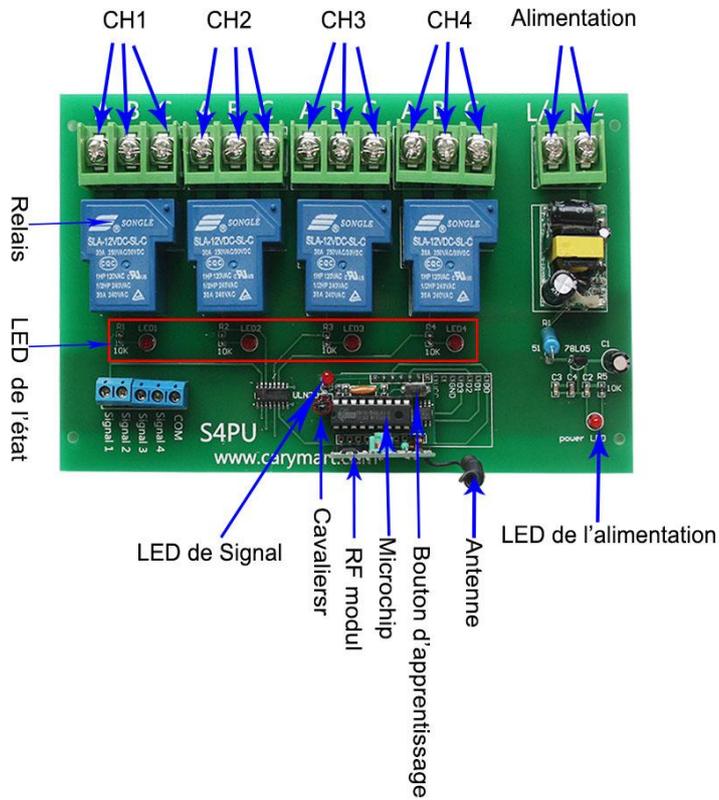
4) Le récepteur peut apprendre plusieurs émetteurs avec des codes différents.

Supprimer tous les émetteurs:

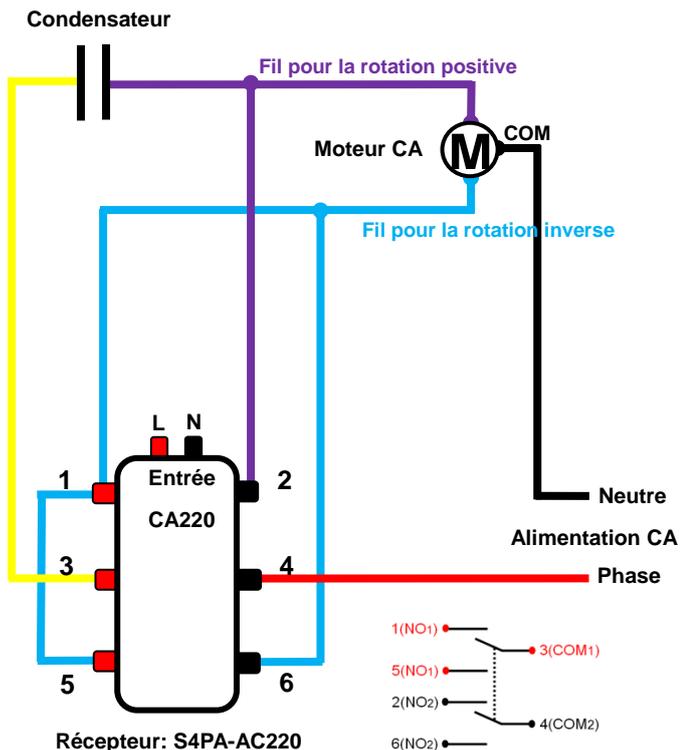
Nous avons correspondu l'émetteur au récepteur. Si on souhaite que le récepteur ne travaille pas avec l'émetteur, vous pouvez supprimer tous les codes de l'émetteur qui sont stockés dans le récepteur.

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.

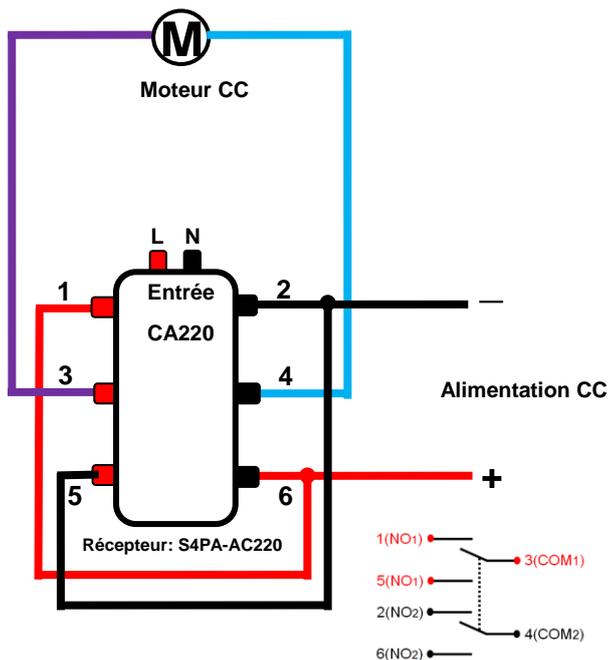
A,B=Normalement Ouvert;A,C=Normalement Fermé



Contrôler le moteur CA 220V



Contrôler le moteur CC 12V



Configuration du circuit

