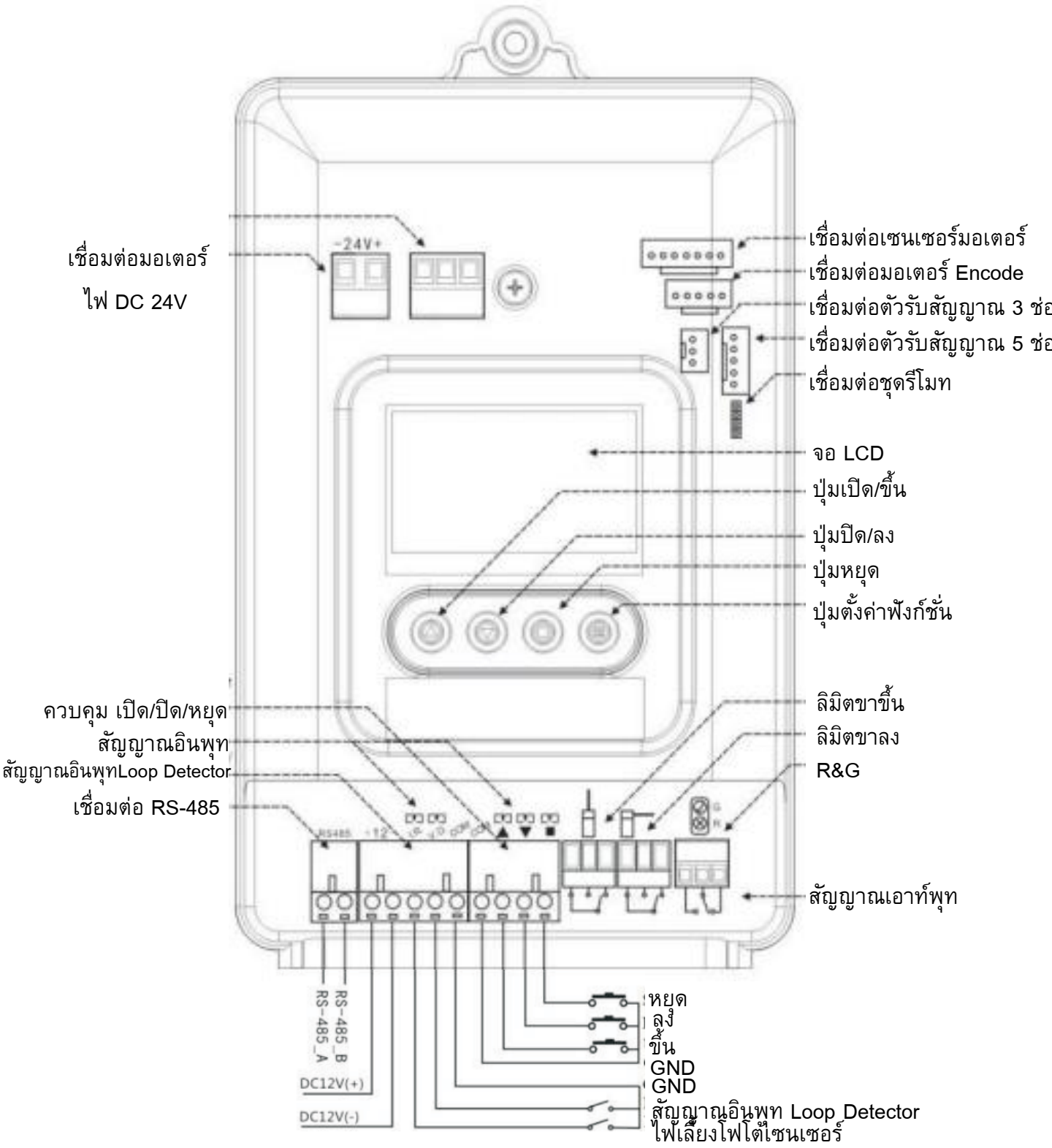
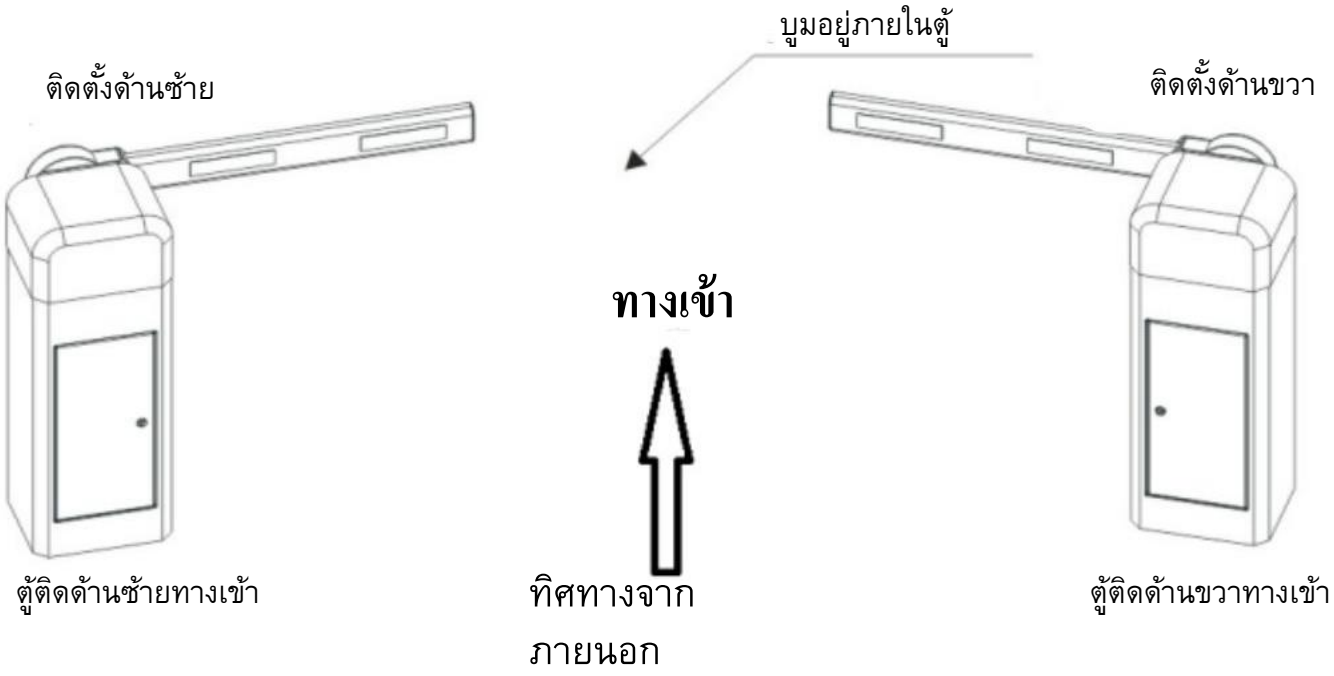
การเชื่อมต่อ

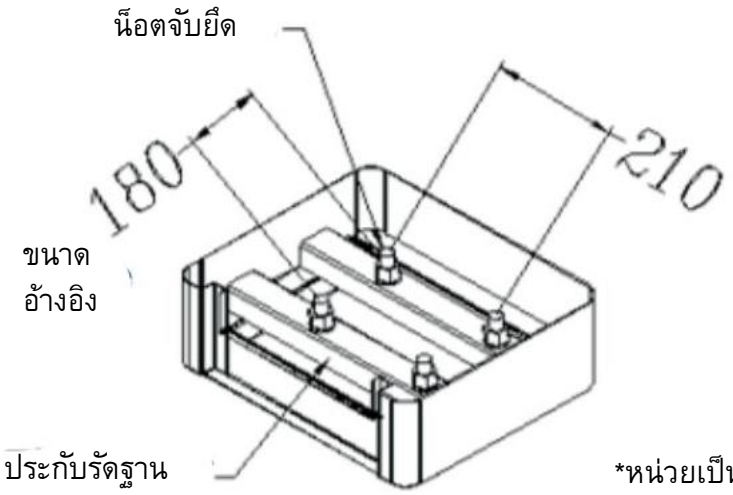

เชื่อมต่อมอเตอร์
ไฟ DC 24V
-24V+
เชื่อมต่อเซนเซอร์มอเตอร์
เชื่อมต่อมอเตอร์ Encode
เชื่อมต่อตัวรับสัญญาณ 3 ช่อ
เชื่อมต่อตัวรับสัญญาณ 5 ช่อ
เชื่อมต่อชุดรีโมท
จอ LCD
ปุ่มเปิด/ขึ้น
ปุ่มปิด/ลง
ปุ่มหยุด
ปุ่มตั้งค่าฟังก์ชั่น
ควบคุม เปิด/ปิด/หยุด
สัญญาณอินพุท
สัญญาณอินพุทLoop Detector
เชื่อมต่อ RS-485
ลิมิตขาขึ้น
ลิมิตขาลง
R&G
สัญญาณเอาท์พุท
RS485
+12
RS-485_A
RS-485_B
DC12V(+)
DC12V(-)
หยุด
ลง
ขึ้น
GND
GND
สัญญาณอินพุท Loop Detector
ไฟเลี้ยงโฟโต้เซนเซอร์

การกำหนดทิศทางการติดตั้ง



การติดตั้งตู้

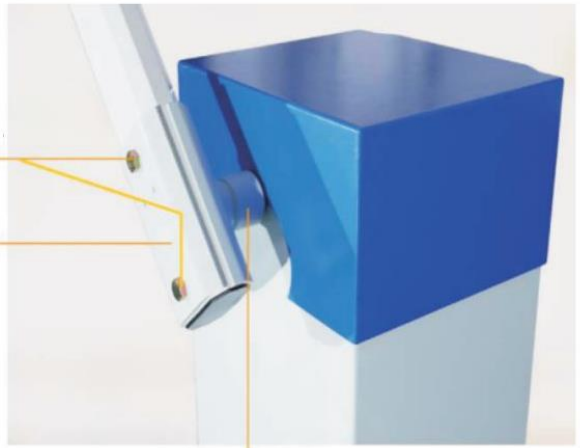
สร้างประกับรัดฐานตู้แขนกั้นเพื่อเพิ่มความแข็งแรงและมั่นคง ตู้แขนกั้นจะไม่โยก โดยขนาดประกับแนะนำตามรูปด้านล่าง โดยมีสกรู 4 ตัว ไว้ยึดกับฐานของตู้แขนกั้น



การติดตั้งไม้แขนกั้น

ขั้นตอนที่ 1 ยึดแผ่นขากั้นบนขากั้นด้วยสกรูหกเหลี่ยม M12*70 มม. จำนวน 2 ชิ้น

ขั้นตอนที่ 2 จับแผ่นยึดด้วยมือ จากนั้นยกขากั้นขึ้นในแนวตั้งและติดตั้งบนตัวยึดขากั้น จากนั้นใส่แหวนแบน แหวนสปริง และน็อต M12 บนสกูรตามลำดับ แล้วขันสกรูด้วยประแจ



การติดตั้งไม้แขนกั้นแบบพับ

ขั้นตอนที่ 1 ยึดแผ่นขากั้นบนขากั้นด้วยสกรูหกเหลี่ยม M12*70 มม. จำนวน 2 ชิ้น

ขั้นตอนที่ 2 จับแผ่นยึดด้วยมือ จากนั้นยกขากั้นขึ้นในแนวตั้งและติดตั้งบนตัวยึดขากั้น จากนั้นใส่แหวนแบน แหวนสปริง และน็อต M12 บนสกูรตามลำดับ แล้วขันสกรูด้วยประแจ

ขั้นตอนที่ 3 ยึดแกนและลูกปืนเชื่อมต่อเข้ากับส่วนประกอบของแผ่นรองรับด้วยสกรู

ขั้นตอนที่ 4 คลายหมอนรองด้วยสกรูด้านขวาและด้านซ้าย หมุนแกนดึงสแตนเลส จากนั้นปรับแนวนอนและแนวตั้ง ของขากั้น หลังจากปรับแล้ว ให้ล็อคหมอนรองด้วยสกรูด้านขวาและด้านซ้าย

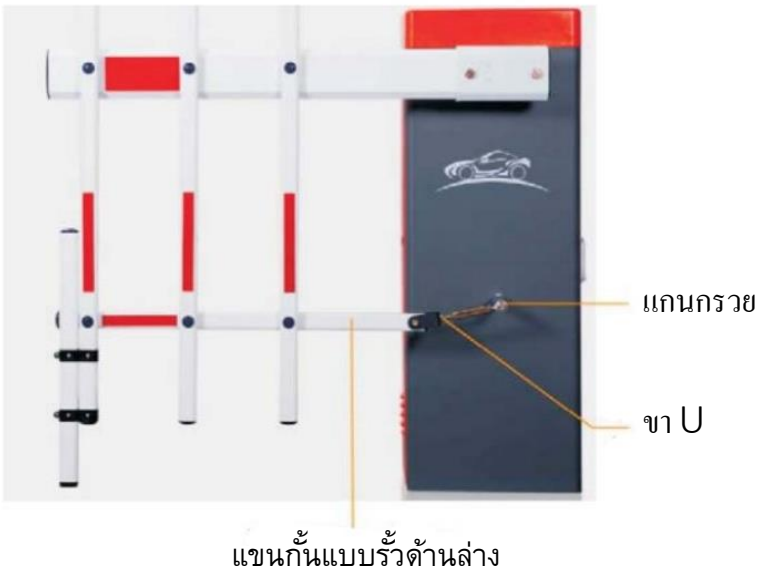
การติดตั้งไม้แขนกั้นแบบรั้ว

ขั้นตอนที่ 1 ยึดแผ่นขากั้นบนขากั้นด้วยสกรูหกเหลี่ยม M12*70 มม. จำนวน 2 ชิ้น

ขั้นตอนที่ 2 จับแผ่นยึดด้วยมือ จากนั้นยกขากั้นขึ้นในแนวตั้งและติดตั้งบนตัวยึดขากั้น จากนั้นใส่แหวนแบนแหวนสปริง และน็อต M12 บนสกูรตามลำดับ แล้วขันสกรูด้วยประแจ

ขั้นตอนที่ 3 ยึดขา U เข้ากับแกนกรวยบนแผงกั้นด้วยสกรู

ขั้นตอนที่ 4 ยึดรั้วด้านล่างเข้ากับขา U จากนั้นคลายสกร 2 ชิ้นเพื่อปรับให้รั้วตั้งฉากกับพื้นดิน



การปรับสปริง

ขั้นตอนที่ 1 การติดตั้งสปริง การถอดประกอบ การเปลี่ยนสปริง

ให้ขากั้นอยู่ในตำแหน่งแนวตั้ง คลายน็อตยึดสปริง คลายสกรูปรับสปริง M8*140 มม. ด้วยประแจหก เหลี่ยม จากนั้นถอดสปริงออก ขั้นตอนการ

ขั้นตอนที่ 2 การปรับแรงสปริง เมื่อปิดเครื่องให้ใช้มือหมุนมอเตอร์เพื่อให้ตัวไม้กั้นไปในทิศทางการปิด เมื่อไม้กั้นเข้าใกล้ตำแหน่งแนวนอนแล้วรู้สึกว่าหมุนยากขึ้นหมายความว่าแรงสปริงมีน้อย ผู้ใช้จำเป็นต้องขันสปริง เมื่อไม้กั้นเข้าใกล้ตำแหน่งแนวตั้งแล้วรู้สึกหมุนยากหมายความว่าแรงสปริงมีมาก ผู้ใช้จำเป็นต้องคลายสปริง ทำซ้ำจนกว่าจะหมุนได้อย่างราบรื่น แปลว่าสปริงอยู่ในสถานะสมดุล

การเปลี่ยนทิศทางการติดตั้งกลไก

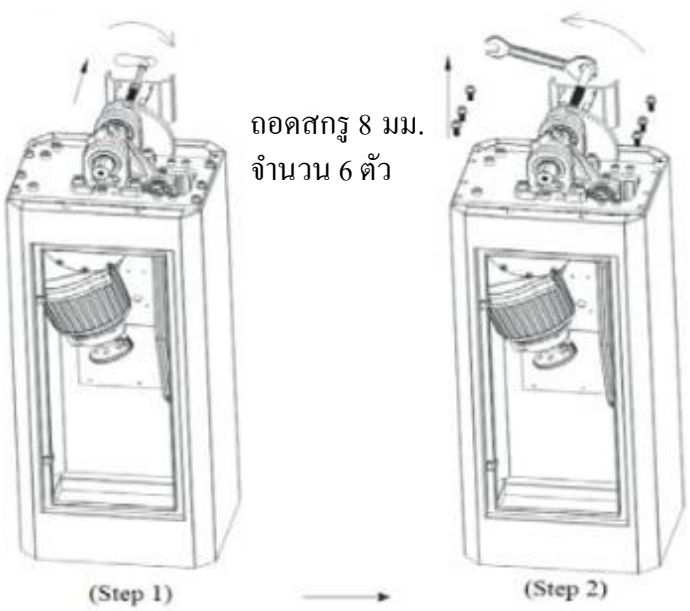
ไม้กั้นนี้สามารถติดตั้งได้ทั้งซ้ายและขวา ผู้ใช้สามารถเปลี่ยนทิศทางได้ตามสถานการณ์จริง เราจะใช้ตัวอย่างไม้กันที่ติดตั้งด้านซ้ายเป็นตัวอย่าง และขั้นตอนการทำงานในการเปลี่ยนทิศทางการติดตั้งเป็นด้านขวา

มีดังนี้ :

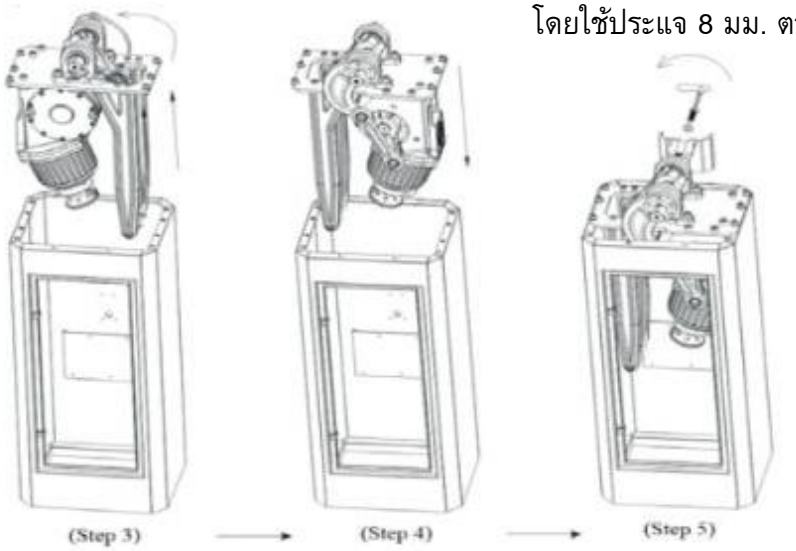
ถอดสกรู 10 มม.ออก โดยหมุนประแจ 8 มม. ทวนเข็มนาฬิกา

ดันที่ยึดไม้กั้นออกโดยหมุนประแจตามเข็มนาฬิกาด้วยสกรู 14 มม*150

ถอดสกรู 8 มม. จำนวน 6 ตัว



ประกอบตัวยึดไม้กั้น และยึดสกรู 10 มม. โดยใช้ประแจ 8 มม. ตามเข็มนาฬิกา



หมุนกลไก 180 องศาในแนวตั้ง

การตั้งค่า RS485

Address	1	0-255	เมื่อ RS485 ออนไลน์ โฮสต์จะถูกตั้งค่าเป็น 0 และ สเลฟจะถูกตั้งค่าเป็น 1 เมื่อเชื่อมต่อกับคอมพิวเตอร์โฮสต์แล้ว สามารถตั้งค่า 1-255
Baud Rate	19200	9600/19200	บอดเรต 19200 เป็นโปรโตคอลการสื่อสารที่มีฟังก์ชั่นหลากหลายส่วน 9600 เข้ากันได้กับบอร์ดควบคุม DZ5 รุ่นเก่า

คำอธิบายอินเทอร์เฟซตัวควบคุม

รายการ	คำอธิบาย
Wire Control Interface	อินเทอร์เฟซนี้มีไว้สำหรับระบบที่จอดรถ และ ยังมีไว้สำหรับตัวควบคุมไม้กั้น
Anti-smashing Interface	ไม้กั้นจะยกขึ้นเมื่อมีการช็อตเซอร์กิตในวงจร และ ไม้กันจะตกลงมาโดยอัตโนมัติหลังจากอินเทอร์เฟซทั้งสองตัดการเชื่อมต่อกัน
RS485 Communication Interface	ใช้ควบคุมไม้กั้นหรือตรวจสอบสถานะไม้กั้นด้วยคอมพิวเตอร์หรือระบบ นอกจากนี้ยังใช้ควบคุมไม้กั้นแบบจับคู่
Limit Relay Output Interface	ใช้ตรวจสอบสถานะของไม้กั้นตามเวลาเปิด-ปิด
DC12V Power Output	จ่ายไฟขาออก 1A สำหรับเรดาร์หรือแถบไฟขนาดเล็ก
Interface for R&G light	สามารถเชื่อมต่อกับไฟ R&G เพื่อระบุสถานะการทำงานของไม้กั้น
Function Buttons	ปุ่มทั้ง 4 ปุ่ม มีสถานะการทำงาน 2 แบบคือ สถานะการทำงานปกติและสถานะเมนู ▲ เปิด ☰ เมนู ▼ ปิด ■ หยุด
LCD Screen	จอแสดงผลสถานะการทำงานของไม้กั้น

การตั้งค่าตัวควบคุม

กดปุ่ม “☰“ ค้างไว้ 2 วินาทีเพื่อเข้าสู่สถานะการตั้งค่าเมนูปกติ เลือกรายการโดยกดปุ่ม “▲”และ “▼ “ ค้างไว้ กดเพิ่มหรือลดทีละครั้ง กดค้างเพื่อเพิ่มหรือลดอย่างต่อเนื่อง เมื่อหน้าจอ LCD แสดงให้กดปุ่ม “☰”อีกครั้งเพื่อเข้าสู่การตั้งค่าของรายการที่ระบุแล้วกด “■”เพื่อกลับไปที่ก่อนหน้า เมื่อตั้งค่าเสร็จแล้วกดปุ่ม “☰“

การตั้งค่าเปิด - ปิด

รายการ	ค่าเริ่มต้น	ขอบเขต	หมายเหตุ
Acceleration Time	8	1-20	ค่าน้อย ความเร็วก็ยิ่งเร็วขึ้น
Closing Speed	40	15-100	ยิ่งค่ามากขึ้น ความเร็วในการเปิดก็จะเร็วขึ้น
Deceleration Angle	60	10-80	มุมที่การลดความเร็วเริ่มต้นในกระบวนการเปิด หากไม้สั่นผู้ใช้สามารถลดค่านี้ได้
Angle of Low-speed Area	90	45-90	มุมที่ไม้กั้นกลับสู่กระบวนการเปิดถ้าเร็วไป ผู้ใช้สามารถปรับค่านี้ได้
End Speed	8	1-50	ความเร็วขั้นต่ำในการเปิด หากไม้กั้นสั่นหลังจากเปิดแล้วผู้ใช้สามารถปรับลดค่าได้
Learning Speed	25	10-50	ความเร็วที่สิ่งกีดขวาง ไม้จะจดจำค่าหลังจากเปิดเครื่องครั้งแรก

การตั้งค่ารีโมทคอนโทรล

วิธีการจับคู่	กดปุ่มตั้งค่าเพื่อเข้าเชื่อมต่อรีโมทสามารถจับคู่ได้ถึง 60 ตัว
วิธีการยกเลิกจับคู่	กดปุ่มตั้งค่า +,- แล้วกด ▲, ▼ พร้อมกันเพื่อรีเซตรีโมท

การตั้งฟังก์ชั่น

เมนูย่อย	ขอบเขต	หมายเหตุ
1.Position learn mode	Find up and down limit/ fine up limit only/ find down limit only	สำหรับไม้ความยาว 5 เมตรหรือไม้กั้นแบบรั้ว แนะนำให้เลือกโหมด “Find up limit only”
2.Manual learning of up and down Limit	None; operate accord to the prompts on the screen.	ในโหมดแมนนวลเรียนรู้เฉพาะขึ้นและลง
3.Manual learning of up limit	None; operate accord to the prompts on the screen.	ในโหมดแมนนวลจะเรียนรู้เฉพาะตอนขึ้นเท่านั้น
4.Manual learning of down limit	None; operate accord to the prompts on the screen.	ในโหมดแมนนวลจะเรียนรู้เฉพาะตอนลงเท่านั้น
5.Horizontal fine adjustment	1-3000	การปรับไม้กั้นแนวนอนอย่างละเอียด
6.Vertical fine adjustment	1-3000	การปรับไม้กั้นแนวตั้งอย่างละเอียด
7.Auto-calibrating at limit position	Close/Open	เมื่อไม้กั้นเปิดปิดจนแนวตั้งและแนวนอนไม่อยู่ในระนาบหรือคลาดเคลื่อนให้เปิดฟังก์ชั่นนี้เพื่อปรับอัตโนมัติ หมายเหตุ : ฟังก์ชั่นนี้ใช้ได้เฉพาะเมนูย่อย 2,3,4

ปัญหาที่พบและวิธีการแก้ไข

ปัญหาที่เกิดขึ้น	สาเหตุ	วิธีแก้ปัญหา
ความเร็วเปิด-ปิดเร็วเกินไปหลังจากเปิดเครื่องใช้งาน	เมนู 1.6/2.6 อาจตั้งค่ามากเกินไป	ปรับค่าให้เหมาะสม
ไม้กั้นทำงานไปยังตำแหน่งที่ต้องการไม่ได้	เมนู 1.6/2.6 อาจตั้งค่าน้อยเกินไป	ปรับค่าให้เหมาะสม
ไม่พบเซนเซอร์มอเตอร์	ปลั๊กเซนเซอร์ไม่ได้เสียบอยู่หรือสายไฟหลวม เซนเซอร์มอเตอร์ทำงานผิดปกติ	ตรวจเช็คปลั๊กเซนเซอร์หรือเปลี่ยนมอเตอร์
บอร์ดควบคุมรีเซตเองเมื่อไม้กั้นกำลังทำงาน	ไฟฟ้าลัดวงจรภายในมอเตอร์	วัดความต้านทานสายไฟทั้ง 2 เส้น (สีขาว สีเหลืองและ สีแดง) ของสายเฟสมอเตอร์ด้วยมัลติมิเตอร์ เพื่อตรวจสอบตัวเลขความต้านทานเท่ากันหรือไม่หรือเปลี่ยนแผงควบคุม
ระบบคืนค่าอันโนมัติเมื่อปิดเครื่อง	เกิดความผิดพลาดของเครื่องตรวจจับลูปหรือสัญญาณเรดาร์	ครวจสอบว่าเครื่องตรวจจับลูปหรือสัญญาณกระพริบผิดปกติหรือไม่
การควบคุมรีโมทคอนโทรลระยะไกล	แรงดันไฟแบตเตอรี่ของรีโมทคอนโทรลต่ำเกินไป	เปลี่ยนแบตเตอรี่
รีโมทคอนโทรลไม่ทำงาน	รีโมทคอนโทรลไม่ตรงกับตัวรับสัณญาณ	ติดต่อผู้ผลิต

การตอบสนองไม้กั้นเมื่อพบสิ่งกีดขวาง

ค่าเริ่มต้น	**ขอบเขต**	**หมายเหตุ**
100	50-400	เวลาตอบสนองการย้อนกลับอัตโนมัติ ค่ามาก ความไวการตอบสนองไม้กั้นต่ำ ค่าน้อย ความไวการตอบสนองไม้กั้นสูง หน่วยเป็น : มิลลิต่อวินาที