



**คู่มือการตั้งค่าไม้แขนกั้นรถยนต์อัตโนมัติ**  
**CMB3061DC | CMB3063DC | CMB3066DC**

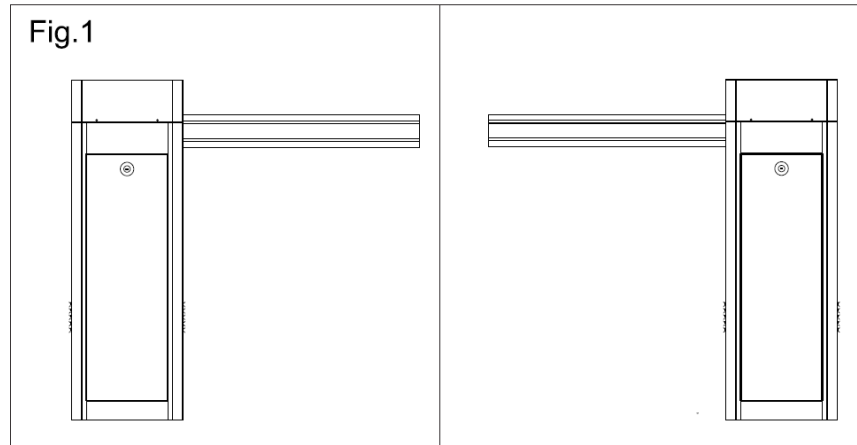


บริษัท เอช ไอ พี โกลบอล จำกัด

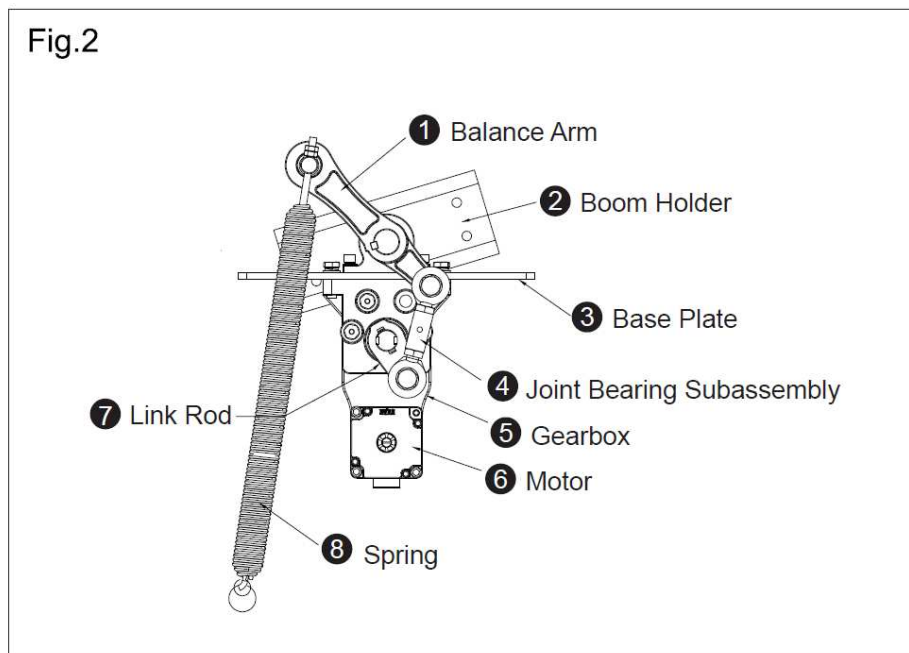
ทิศทางของไม้แขนกันรถยนต์อัตโนมัติ

A. ไม้เปิดทิศทางซ้าย

B. ไม้เปิดทิศทางขวา



ส่วนประกอบภายในตู้ของชุดมอเตอร์ไม้แขนกัน



## การติดตั้ง

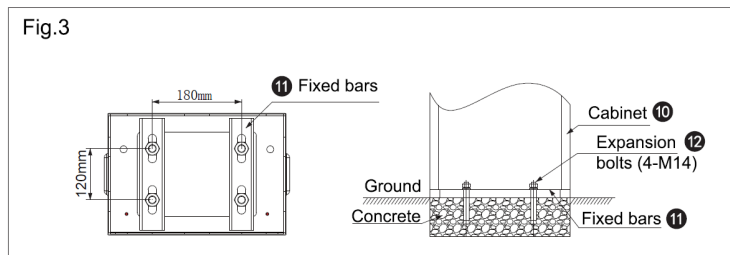
การติดตั้งตู้

วางตู้ในตำแหน่งที่ต้องการ

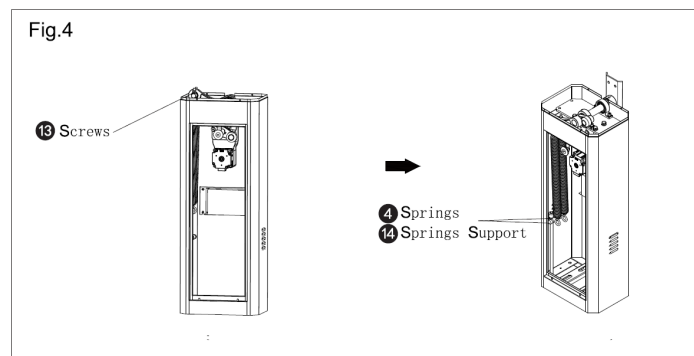
วางเหล็กยึดไว้ที่ด้านล่างของตู้ด้านใน

ทำเครื่องหมายตำแหน่งรูเจาะสำหรับสลักเกลียวขยาย รูปที่ 3

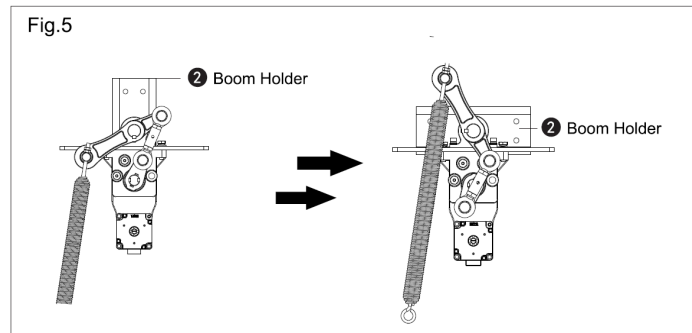
ใช้ส่วนไฟฟ้าขนาด 21 มม. เจาะหลุมเจาะ ความลึกของหลุมเจาะควรอยู่ที่ 110 120 มม. วางสลักเกลียวขยายย้ายตู้กลับไปยังตำแหน่งที่ต้องการ และวางแถบยึดไว้ที่ด้านล่างของตู้ด้านในชั้นสลักเกลียวขยายให้แน่น



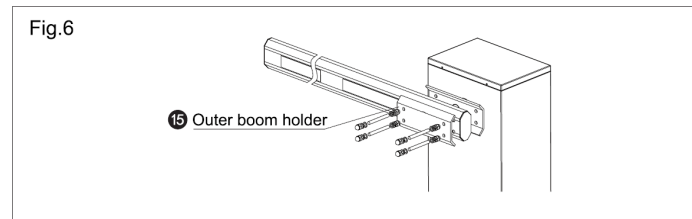
คลายสกรู 8 ตัว แล้วเลื่อนสปริง 8 ตัวออกจากฐานรองสปริง (รูปที่ 4)



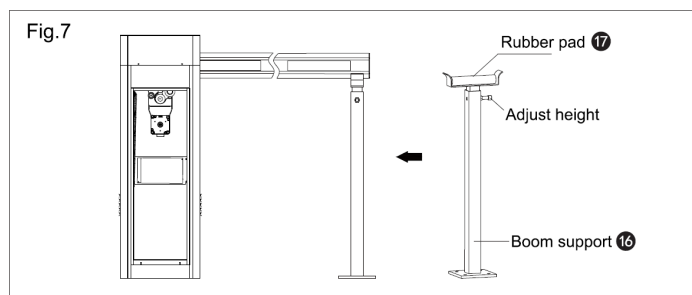
ปลดล็อคแบบแมนนวลเพื่อบังคับตัวยึดไม้ให้อยู่ในตำแหน่งแนวนอน



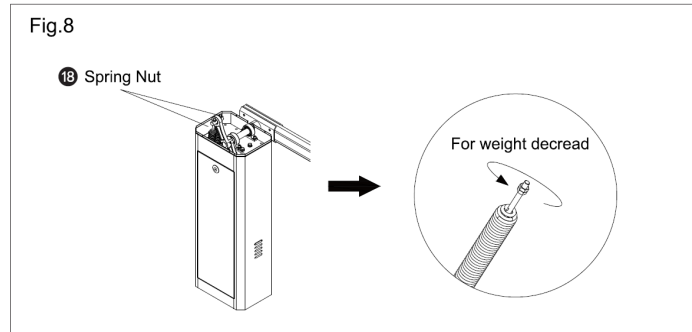
ตัวยึดไม้ด้านนอกตามรูปที่ 6



ยึดขาตั้งบูมให้แน่นกับพื้น ปรับความสูงจนกระทั่งแผ่นยางสัมผัสกับขารับไม้เมื่ออยู่ในตำแหน่งแนวนอน (รูปที่ 7)

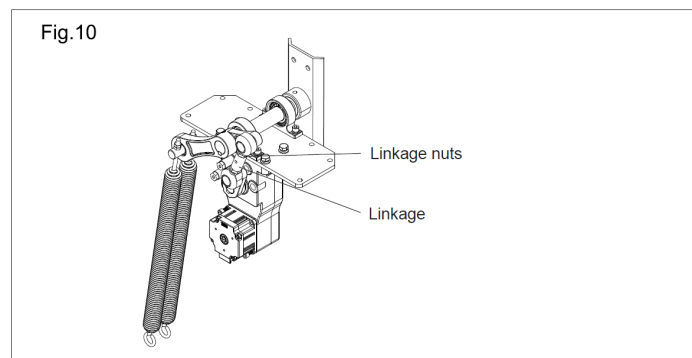


ยึดขาตั้งบูมให้แน่นกับพื้น ปรับความสูงจนกระทั่งแผ่นยางสัมผัสกับขารับไม้ เมื่ออยู่ในตำแหน่งแนวนอน (รูปที่ 7) ปรับน็อตสปริงตามน้ำหนักที่เพิ่มหรือลดลงบนไม้ ขันน็อตตามเข็มนาฬิกาหากน้ำหนักเพิ่มขึ้น คลายน็อตทวนเข็มนาฬิกาหากน้ำหนักลดลง ขณะปรับ ควรหมุนน็อตทุกตัวในจังหวะเดียวกัน เพื่อหลีกเลี่ยงการกระจายน้ำหนักที่ไม่สม่ำเสมอ



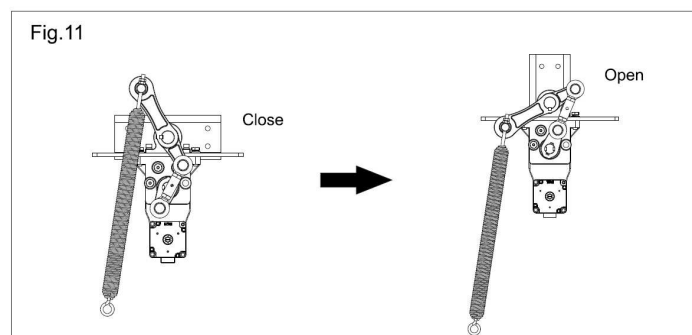
คลายน็อตยึดก้านล่างและถอดน็อตยึดก้านบนออก หมุนคันโยกปลดล๊อคด้วย มือไปทางตำแหน่งเปิดเพื่อดึงตัวปรับออก หมุนคันโยกปลดล๊อคด้วย มือไปทางตำแหน่งปิด และหยุดเมื่อแขนบูมอยู่ระหว่าง 30° ถึง 60° หากแขนบูม เคลื่อนไปทางตำแหน่งเปิด ควรคลายน็อตสปริงหรือลดจำนวนสปริง หากแขนบูม เคลื่อนไปทางตำแหน่งปิด ควรขันน็อตสปริงให้แน่นขึ้นหรือเพิ่มจำนวนสปริง (รูปที่ 10)

หลังจากปรับแต่งเสร็จแล้ว ให้ขันน็อตยึดบนและล่างให้แน่น รูปที่ 10

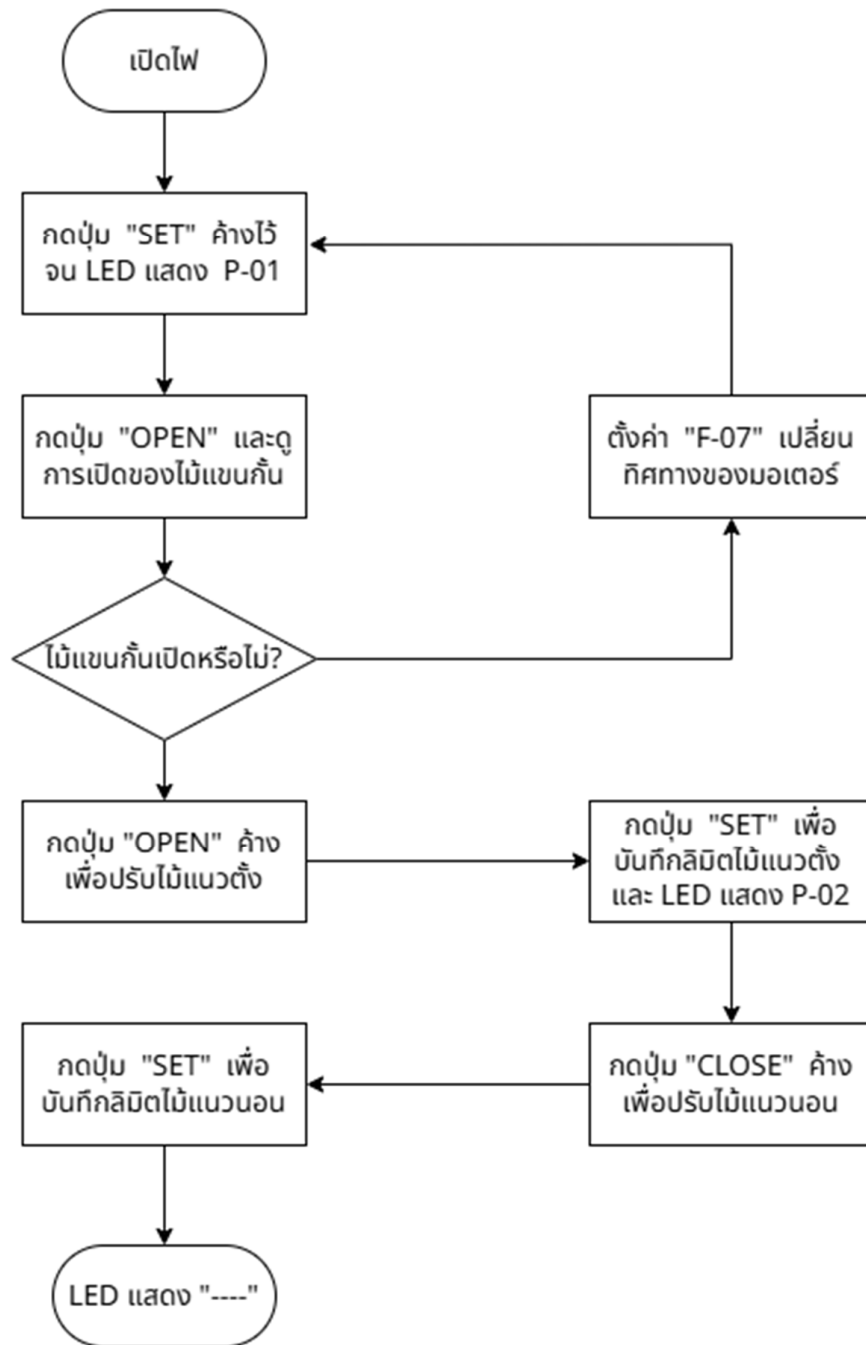


ก. ใช้รีโมทคอนโทรลในการควบคุมไม้กั้นอัตโนมัติ

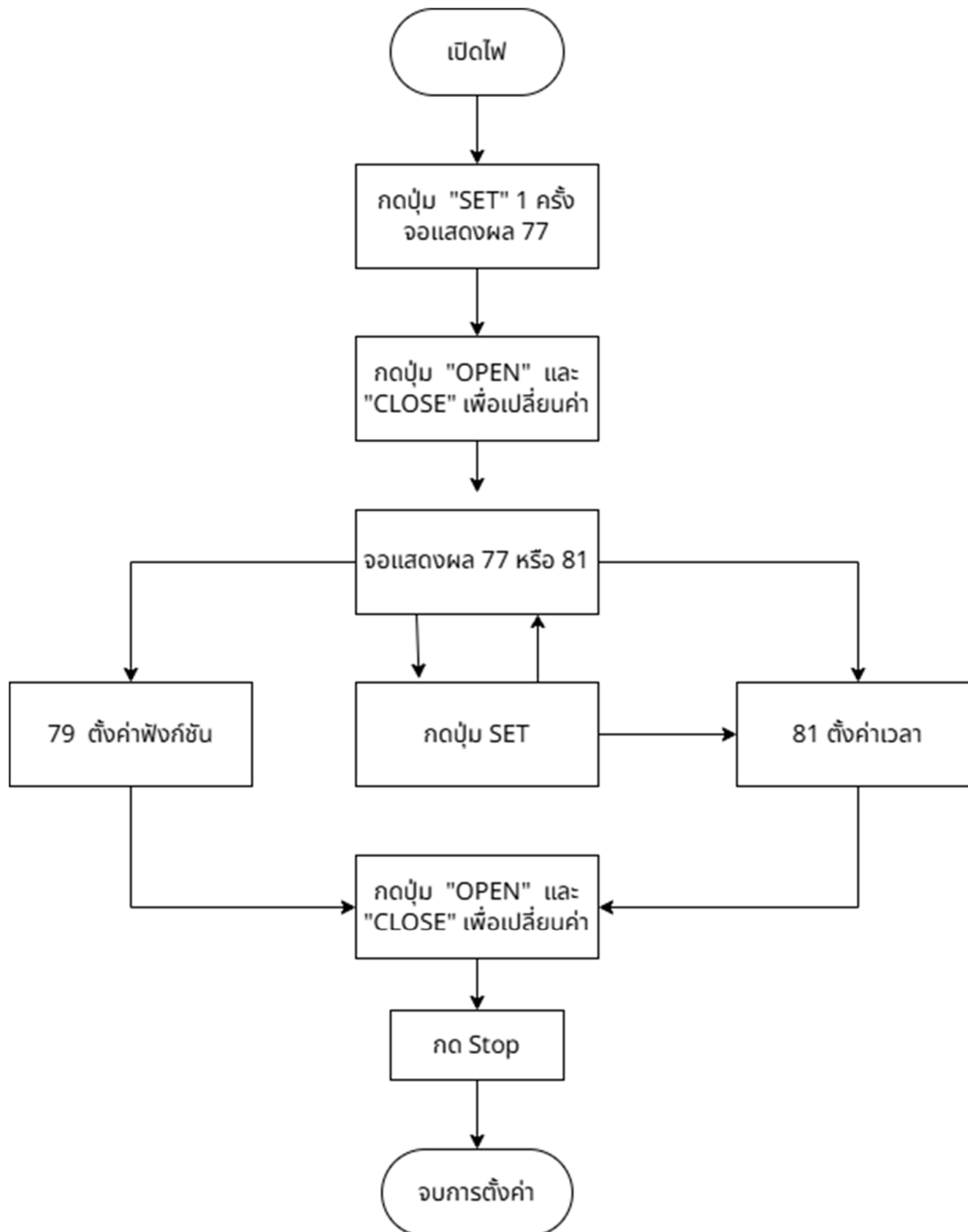
ข. ในระหว่างที่ไฟฟ้าดับ ให้หมุนคันโยกปลดล๊อคด้วยตนเองไปที่ตำแหน่ง เปิด เพื่อเปิดไม้กั้นอัตโนมัติ (รูปที่ 11)



ตั้งค่าลิมิต



# ตั้งค่าพารามิเตอร์ของฟังก์ชันและการรีเซ็ตเวลา



## ตั้งค่าเมนูการตั้งค่า

F0	คั้นค่าโรงงาน (Caution!)
F1	ความเร็วในการเปิด (ค่ามากขึ้น ความเร็วก็จะเร็วขึ้น)
F2	ความเร็วในการเข้าใกล้ (ค่ามากขึ้น ความเร็วก็จะเร็วขึ้น)
F3	ตัวจับเวลาปิดอัตโนมัติ (วินาที) สูงสุด: 99 วินาที ค่าเริ่มต้น: F9 00 (หมายถึงปิดใช้งานฟังก์ชันปิดอัตโนมัติ)
F4	00: โหมดปกติ (ค่าเริ่มต้น) 01: โหมดนับ
F5	08: 82L กลไก (ค่าเริ่มต้น)
F6	Backup
F7	Motor's running direction: 0: Default 1: Opposite direction
F8	00: Open / Close State display(Default) 01: Voltage 02: Current 03: Speed 04: Hall value 05: Travel 06: Save record
F9	00: Hall limit(Default). 01: Encoder limit

## Error Code

Code	Meaning	Solution
<b>Err1</b>	สัญญาณตัวเข้ารหัสไม่ถูกต้อง	ตรวจสอบสายจำกัดของตัวเข้ารหัส
<b>Err2</b>	มอเตอร์ทำงานต่อเนื่องเกินขีดจำกัด	1. ตรวจสอบการเชื่อมต่อของตัวนับแสงตามขีดจำกัด เซ็นเซอร์คลื่นอากาศทำงาน 2. ตรวจสอบระบบกลไก
<b>Err3</b>	มอเตอร์ล๊อคโรเตอร์	1. ตรวจสอบระบบกลไก 2. ตรวจสอบขั้วต่อสายไฟมอเตอร์
<b>Err5</b>	Hall of motor is invalid	Check the hall wires
<b>Err7</b>	โฟโตเซลล์ถูกกระตุ้น	นำสิ่งกีดขวางลำแสงออกจากเซ็นเซอร์ ตรวจจับแสง
<b>Err8</b>	Air Wave Sensor Triggered	นำสิ่งกีดขวางคลื่นอากาศออก

## เพิ่มและลบรีโมทคอนโทรล

เพิ่ม

กดปุ่ม LEARN ค้างจน LED ติด แล้วกดปุ่มใดก็ได้บนรีโมท จน LED บนบอร์ดดับไป หากต้องการเพิ่มรีโมทตัวถัดไป ให้ทำด้วยวิธีดังกล่าว

ลบ

กดปุ่ม LEARN ค้างใน LED ติดแล้วดับลง

