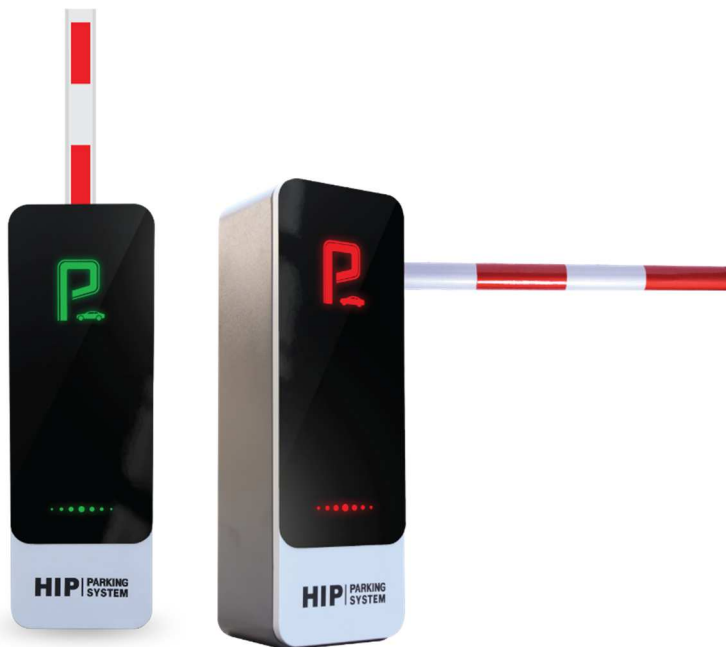
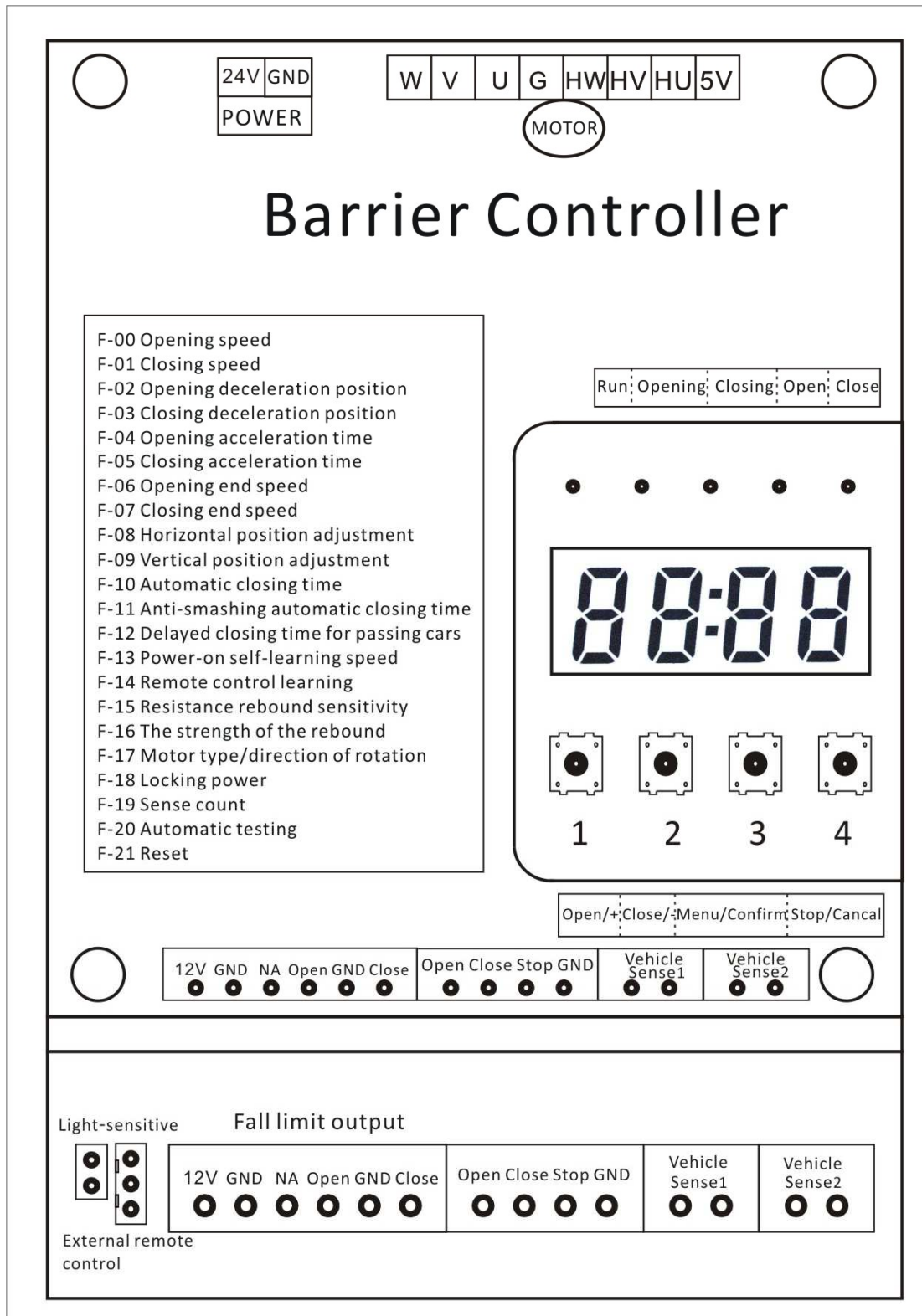




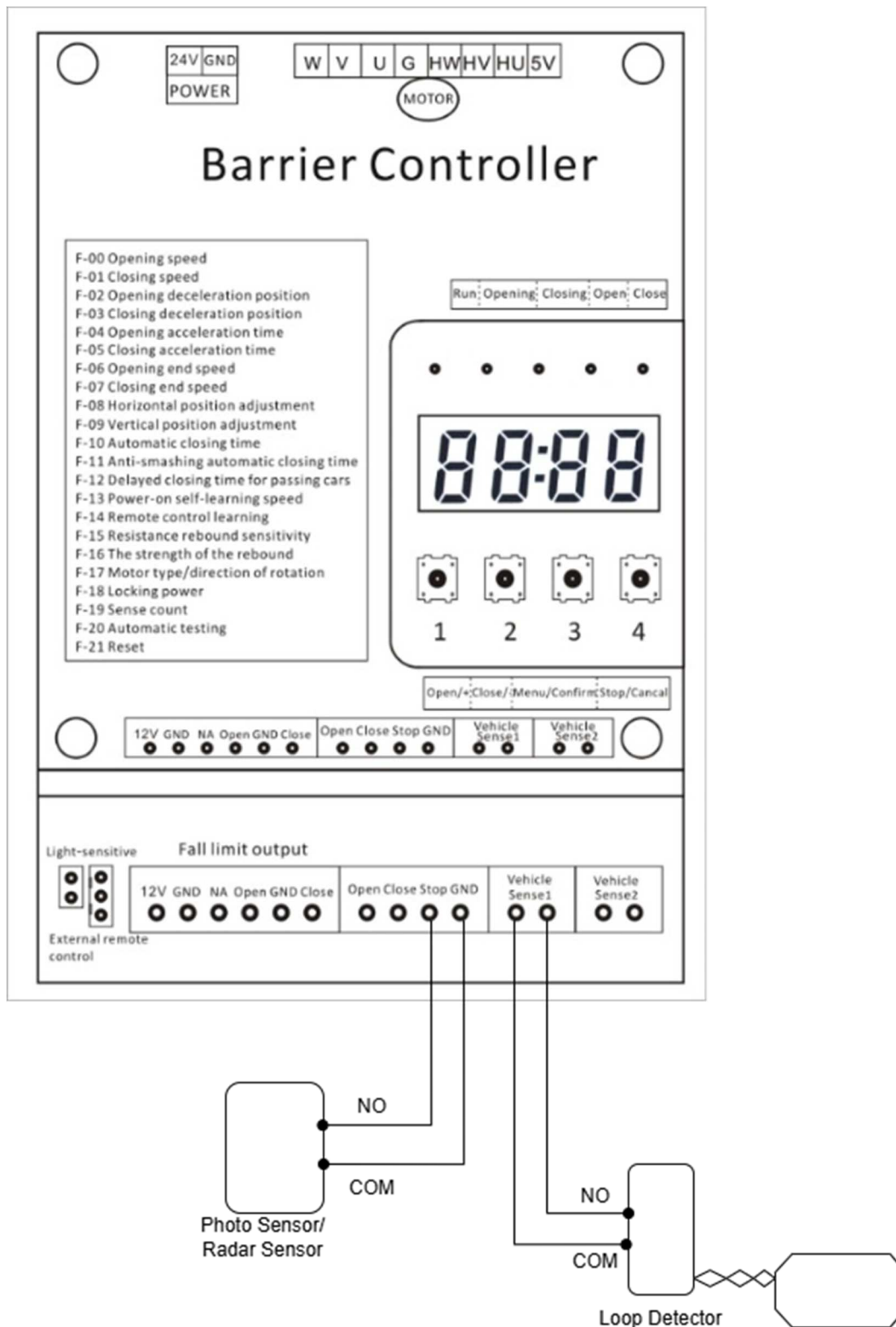
คู่มือการตั้งค่า Carpark Barrier CMS901X DC / CMS902X DC



บริษัท เอช ไอ พี โกลบอล จำกัด



การเชื่อมต่อเซนเซอร์ Photo Sensor, Radar หรือ Loop Detector



การเชื่อมต่อเซนเซอร์ Photo Sensor , Radar หรือ Loop Detector

เข้าเมนู F63 แล้วตั้งค่า 3 แล้วบันทึก แล้วทดสอบ การทำงานของ Photo sensor ตามมาตรฐาน

หากตั้งค่าเมนู F63แล้วยังไม่ได้ ให้ไปที่เมนู F21 เพื่อคืนค่าโรงงาน ตั้งค่า 10 แล้วบันทึก คืนค่าโรงงานแล้วให้แอดรีโมทใหม่

- **หลักการการทำงานของช่องสัญญาณ STOP GND**

เมื่อไม้กำลังลง แล้วมีสัญญาณอินพุท ไม้จะยกขึ้นจนสุด และค้างไว้ จนกว่าจะมีคำสั่งปิด

- **หลักการการทำงานของช่องสัญญาณ Vehicle Sense 1**

เมื่อไม้กำลังลง แล้วมีสัญญาณอินพุท ไม้จะยกขึ้นจนสุด และเมื่อสัญญาณอินพุทหายไป ไม้จะลงอัตโนมัติ

วิธีเพิ่มรีโมท ไปที่ F14 เข้าเมนูแล้วกดปุ่มที่รีโมท เปิด > ปิด > หยุด เสร็จตัวที่ 1 ให้ทำวิธีแบบเดิมที่รีโมทตัวถัดไป

การตั้งค่าพารามิเตอร์

กดปุ่ม "Menu/Confirm" ค้างไว้ 3 วินาทีเพื่อเข้าสู่สถานะการตั้งค่าพารามิเตอร์ และไฟ LED จะแสดง "F-XX"

เลือกรายการเมนูโดยการกดสั้นๆ หรือกดปุ่มสองปุ่ม "Open/+" และ "Close/-" ค้างไว้ กดสั้นๆ หนึ่งครั้งเพื่อเพิ่มหรือลบค่าหนึ่ง และกดค้างไว้เพื่อเพิ่มหรือลบค่าอย่างต่อเนื่อง

เมื่อรายการ "F-XX" ที่แสดงบนไฟ LED เป็นพารามิเตอร์ที่ต้องการตั้งค่า ให้กดปุ่ม "Menu" อีกครั้งเพื่อเข้าสู่การตั้งค่าของรายการที่ระบุ และกดปุ่ม "Stop/Cancel" เพื่อกลับไปยังระดับก่อนหน้าหรือออกจากการตั้งค่า

เมื่อตั้งค่าพารามิเตอร์ที่ระบุแล้ว คุณต้องกดปุ่ม "Menu/Confirm" เพื่อยืนยันการตั้งค่า

กดปุ่ม "Stop/Cancel" เพื่อตั้งค่า พารามิเตอร์ปัจจุบันจะไม่ทำงาน หากไม่มีการกดปุ่มภายใน 60 วินาที เสียงสัญญาณเตือนบนแผงควบคุมจะส่งเสียงบีบยาว ออกจากสถานะการตั้งค่า และกลับสู่สถานะการทำงานปกติ

ตารางการตั้งค่าพารามิเตอร์

เมนู	ฟังก์ชัน	ค่าเริ่มต้น	ช่วง	คำอธิบาย
F-00	ความเร็วเปิด	60	10-100	ยิ่งตัวเลขมากขึ้น ความเร็วในการยกก็จะยิ่งเร็วขึ้น
F-01	ความเร็วปิด	60	10-100	ยิ่งตัวเลขมากขึ้น ความเร็วในการปิดประตูก็จะยิ่งเร็วขึ้น
F-02	ตำแหน่งลดความเร็วตอนเปิด	70	45-80	มุมที่เสาประตูยกเริ่มชะลอความเร็ว หน่วย: องศา
F-03	ตำแหน่งลดความเร็วตอนปิด	45	10-60	มุมที่เสาประตูที่เริ่มลดความเร็วลง หน่วย: องศา
F-04	เวลาเร่งการเปิดประตู	30	0-255	เมื่อเปิดประตู เวลาในการเร่งความเร็วจาก 0 ถึง F-00 หน่วย: 0.01 วินาที
F-05	เวลาเร่งการปิดประตู	30	0-255	เมื่อปิดประตู เวลาในการเร่งจาก 0 ถึงความเร็วในการยกประตู F-00 หน่วย: 0.01 วินาที
F-06	ความเร็วที่ปลายเสา	10	1-100	ความเร็วที่ปลายเสา

F-07	ความเร็วที่ปลายเสาที่ตกลงมา	20	1-100	ความเร็วที่ปลายเสาที่ตกลงมา
F-08	การปรับตำแหน่งแนวนอน	6	1-255	การปรับแต่งตำแหน่งแนวนอนของแขนกัน
F-09	การปรับตำแหน่งแนวตั้ง	6	1-255	ปรับแต่งตำแหน่งแนวตั้งของแขนกันให้เหมาะสม
F-10	เวลาปิดประตูอัตโนมัติโดยไม่ต้องใช้เซ็นเซอร์ยานพาหนะ	0	0-255	เวลาปิดประตูอัตโนมัติเมื่อไม่มีรถผ่าน หน่วย:วินาที
F-11	ฟังก์ชันป้องกันการกระแทก	0	0-1	1: เปิดใช้งานฟังก์ชันป้องกันการกุก 0: ปิดใช้งานฟังก์ชันป้องกันการกุก
F-12	เวลาหน่วงสำหรับรถที่ผ่าน	2	0-255	เวลาหน่วงตั้งแต่รถผ่านไปถึงเริ่มปิดเสา หน่วย: 0.1 วินาที
F-13	ความเร็วในการเรียนรู้ด้วยตนเองเมื่อเปิดเครื่อง	40	0-80	ค้นหาขีดจำกัดบนและล่างด้วยความเร็วนี้
F-14	การเรียนรู้ด้วยการควบคุมระยะไกล	0	0-60	การเรียนรู้การควบคุมระยะไกล
F-15	ความไวในการดีดกลับเมื่อเจอสิ่งกีดขวาง	10	1-40	เวลาตอบสนองกรณีมีความต้านทาน หน่วย: 0.05 วินาที
F-16	ความแข็งแกร่งในการดีดกลับเมื่อเจออุปสรรค	10	1-40	ยิ่งจำนวนมากขึ้น ความแข็งแกร่งก็จะมากขึ้น
F-17	ประเภทมอเตอร์/ทิศทางการหมุน	0	0-3	ขั้วมอเตอร์และทิศทางการหมุนของประตูกัน
F-18	ล๊อคประตูรีไฟฟ้า	6	0-15	อันตราย ใช้ด้วยความระมัดระวัง! ยิ่งตัวเลขมาก กระแสล๊อคยิ่งมาก
F-19	การนับเซ็นเซอร์ยานพาหนะ	0	0-10	0 หรือ 1 ปิดการนับ; 2: เปิดการนับ
F-20	การทดสอบอัตโนมัติ	0	0-255	เวลาช่วงทดสอบอัตโนมัติ สามารถใช้สำหรับการเบรินอื่น 0 คือโหมดการทำงานปกติ
F-21	รีเซ็ตพารามิเตอร์	0	0-255	5: ล้างรีโมทคอนโทรล 10: คืนค่าการตั้งค่าจากโรงงาน

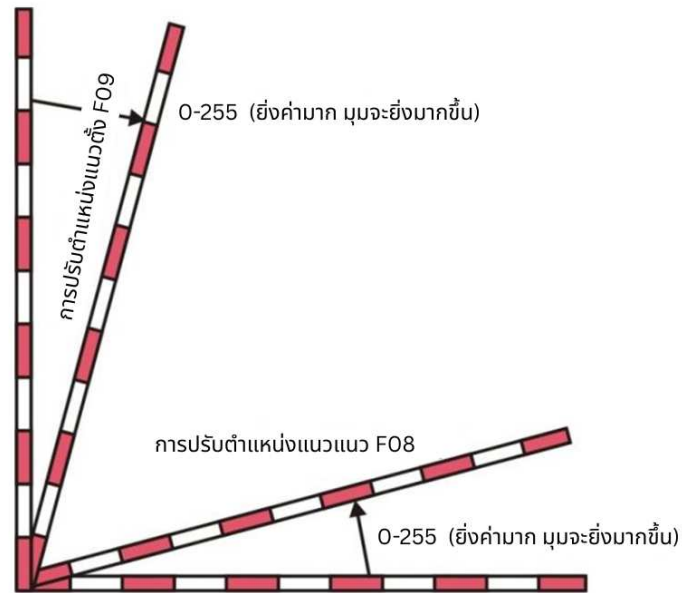
F-22	เวอร์ชันซอฟต์แวร์	No default value	No scope	ดูเวอร์ชันซอฟต์แวร์
F-23	เกณฑ์ความไวต่อแสง	150	0-200	หากค่าความไวแสงปัจจุบันมากกว่าเกณฑ์ ให้เปิดไฟเสา
F-24	เวลาหน่วงในการเปิดไฟเสา	10	0-255	เวลาหน่วงในการเปิดไฟเสา หน่วย: วินาที
F-25	เวลาหน่วงในการปิดไฟเสา	250	0-255	เวลาหน่วงในการเปิดไฟเสา หน่วย: วินาที
F-26	ค่าความไวแสง	No default value	No scope	ค่าความไวแสงของการส่องสว่างในปัจจุบัน
F-27	เปิดประตูก่อน	2	0-3	ในโหมดเปิดประตูแบบเร่งด่วน เปิดที่แรก
F-28	มุมการทำงานความเร็วต่ำเมื่อปิดประตู	30	0-45	มุมเริ่มต้นของโซนความเร็วต่ำสุดท้าย
F-29	โหมดเอาก์พุตรีเลย์	0	0-5	สำหรับการใช้งานรีเลย์ที่แตกต่างกัน
F-30	มุมเปิดกันลม	0	0-45	การเคลื่อนกันลมสำหรับประตูโซลาร์
F-31	ช่วงเวลาป้องกันสนิม	0	0-255	ช่วงเวลาป้องกันสนิม หน่วย: ชั่วโมง
F-32	มุมเปิดป้องกันสนิม	0	0-45	Reserved
F-33	เกณฑ์อุณหภูมิจากกันการแข็งตัว	0	-40	อุณหภูมิเริ่มต้นของสารป้องกันการแข็งตัว หน่วย: เซลเซียส
F-34	มุมเปิดป้องกันการแข็งตัว	0	0-45	Reserved
F-35	ช่วงเวลาป้องกันการแข็งตัว	0	0-255	สำรองไว้ หน่วย: นาที
F-36	อุณหภูมิแวดล้อมปัจจุบัน	No default value	No scope	อุณหภูมิของตัวควบคุม
F-37	Rebound Angle	0	0-90	การทดสอบการทดสอบมุมของคุณสมบัติอื่นๆ
F-38	มุมการเปิดประตูในความเร็วต่ำ	90	45-100	มุมเริ่มต้นของการทำงานความเร็วต่ำในระหว่างกระบวนการยก

F-39	Set RS485 communication baud rate	1	0-1	0:9600 1:19200
F-40	Set RS485 address	0	0-255	Set the RS485 communication address
F-41	เวลาย้อนกลับประตูเปิด	80	10-255	เวลาบัพเฟอร์ตั้งแต่ประตูเปิดจนถึงประตูปิด
F-42	Close gate reversal time	50	10-255	เวลาบัพเฟอร์ตั้งแต่ประตูปิดจนถึงประตูเปิด
F-43	Locking time	0	0-255	ล็อกประตูไว้ระยะหนึ่งหลังจากเปิดเข้าที่ หน่วย: วินาที
F-44	Locking time	0	0-255	ล็อกประตูเป็นระยะเวลาหนึ่งหลังจากปิดในสถานที่ หน่วย: วินาที
F-45	Stop buffering time	50	10-255	ระยะเวลาตั้งแต่ได้รับคำสั่งหยุดจนกระทั่งหยุดสนิท หน่วย: 0.01 วินาที
F-46	The angle of turn off the vehicle sensor	10	0-45	มุมสำหรับปิดการตรวจจับเซนเซอร์ยานพาหนะ หน่วย: องศา
F-47	Remote drive into convoy mode	0	0-1	รีโมทคอนโทรลเปิดประตูและเข้าสู่โหมดขบวนรถโดยตรง
F-48	Number of retries after manually lifting the gate	20	0-255	จำนวนครั้งในการพยายามปิดประตูหลังจากถูกยกขึ้นโดยเทียม
F-49	Check the upper and lower limit mode	0	0-2	0: ตรวจสอบทั้งขีดจำกัดบนและล่าง 1: ตรวจสอบเฉพาะขีดจำกัดบน 2: ตรวจสอบเฉพาะขีดจำกัดล่าง
F-50	Learn the upper and lower limits manually	No default value	No scope	เรียนรู้ขีดจำกัดบนและล่างด้วยตนเอง
F-51	Learn the lower limits manually	No default value	No scope	ในโหมดแมนนวลจะเรียนรู้เฉพาะขีดจำกัดบนเท่านั้น

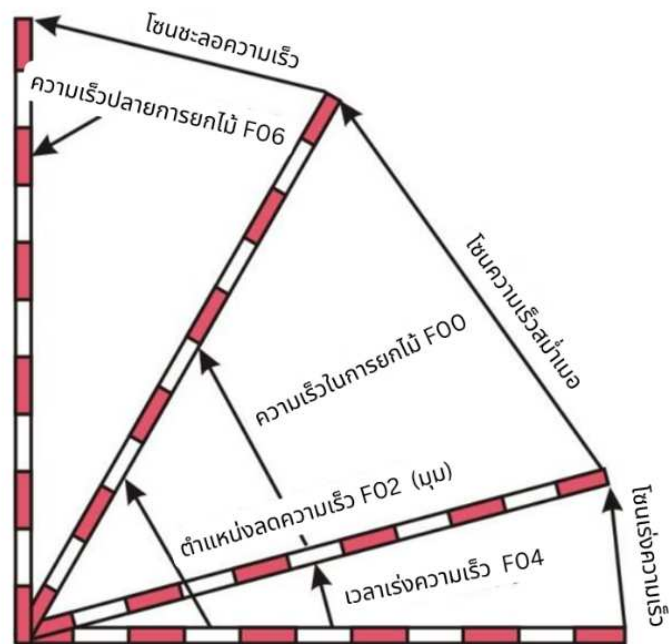
F-52	Save/load parameters	No default value	0-255	5: โหลดพารามิเตอร์ 10: บันทึกพารามิเตอร์
F-53	Buzzer frequency when the vehicle sensor is valid	5	0-20	0: เสียงกริ่งไม่ดัง, 1-20:ความถี่ของเสียงกริ่ง
F-54	Vehicle sensor signal stabilization time	15	1-255	เวลาที่ผ่านไปตั้งแต่การตรวจจับสัญญาณการตรวจจับของยานพาหนะจนถึงการยืนยันของตัวควบคุมว่าสัญญาณการตรวจจับของยานพาหนะนั้นถูกต้อง หน่วย: 0.01 วินาที
F-55	Vehicle sensor signal effective time	4	1-20	ตัวควบคุมจะเริ่มจับเวลาหลังจากยืนยันว่าสัญญาณการตรวจจับของยานพาหนะนั้นถูกต้อง หยุดจับเวลาหลังจากสัญญาณเซ็นเซอร์ยานพาหนะไม่ถูกต้อง และช่วงเวลาระหว่างสัญญาณทั้งสองต้องมากกว่า "เวลาที่สัญญาณเซ็นเซอร์ยานพาหนะมีประสิทธิภาพ" ก่อนที่ตัวควบคุมจะถือว่าเป็นสัญญาณเซ็นเซอร์ยานพาหนะที่มีประสิทธิภาพ หน่วย: 0.1 วินาที
F-56	Opening signal stabilization time	15	1-255	เวลาที่ผ่านไปตั้งแต่ตรวจพบสัญญาณการเปิดจนถึงการยืนยันของตัวควบคุมว่าสัญญาณการเปิดนั้นถูกต้อง หน่วย: 0.01 วินาที
F-57	Manual learning lower limit	No default value	No scope	ขีดจำกัดล่างของการเรียนรู้ด้วยตนเอง
F-58	Reverse lock	2	0-20	ระหว่างกระบวนการเปิด ตรวจพบการกลับทิศทางที่ผิดปกติของประตู ส่งผลให้ล็อก 0: ไม่ตรวจจับ 1-20: ตัวควบคุมตรวจพบว่ามอเตอร์ได้กลับทิศทางตามจำนวนรอบที่กำหนด ประตูจะถูกล็อก
F-59	Failure Angle of resistance rebound	10	0-90	เมื่อเกตตกไปที่มุมที่ตั้งไว้ ฟังก์ชันการดีดกลับของความต้านทานจะล้มเหลว
F-60	Close signal stabilization time	15	0-255	เวลาที่ผ่านไปตั้งแต่ตรวจพบสัญญาณปิดจนถึงการยืนยันของตัวควบคุมว่าสัญญาณปิดนั้นถูกต้อง หน่วย: 0.01 วินาที

F-61	Stop signal stabilization time	15	0-255	เวลาที่ผ่านไปตั้งแต่ตรวจพบสัญญาณหยุดจนกระทั่งผู้ควบคุมยืนยันว่าสัญญาณหยุดนั้นถูกต้อง หน่วย: 0.01 วินาที
F-62	Custom parameter	/	/	พารามิเตอร์ที่กำหนดเองสำหรับการใช้งานที่แตกต่างกัน
F-63	Stop port remapping	0	0-2	ฟังก์ชันพอร์ตถูกกำหนดใหม่
F-64	Reserved	/	/	Reserved
F-65	Reserved	/	/	Reserved
F-66	Bluetooth on duration	30	1-255	บลูทูธเปิดเวลา หน่วย: นาที
F-67	Sensitivity of loop sensors	2	0-10	0: ปิดเซ็นเซอร์ลูป 1-10: ความไวของเซ็นเซอร์ลูป ยิ่งค่าเล็ก ความไวก็จะยิ่งมากขึ้น
F-68	Reserved	0	0-255	Reserved

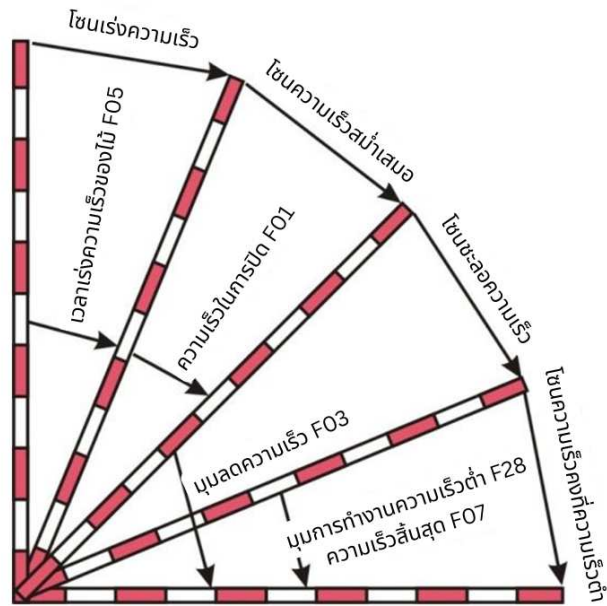
1. แผนภาพแสดงการปรับตำแหน่งแนวนอนและแนวตั้งโดยใช้ F-08/F-09



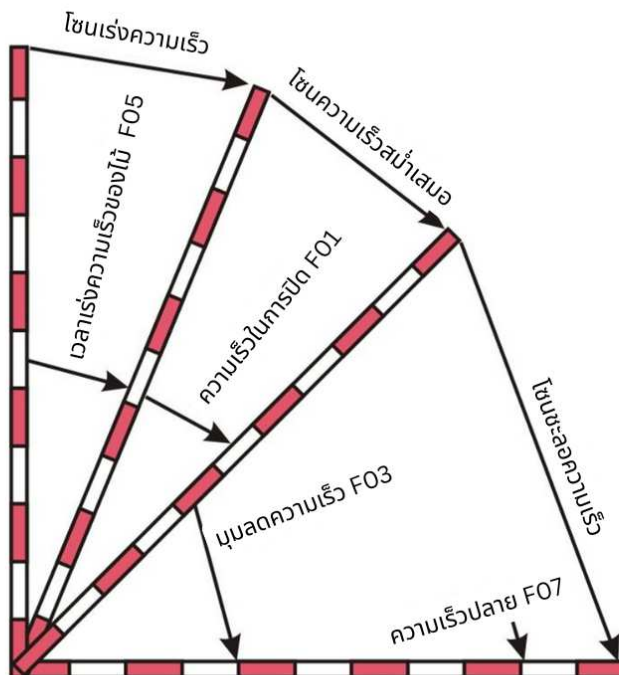
2. แผนภาพแสดงการยกไม้กั้น



3. แผนภาพแสดงการทำงานของไม้ เมื่อ F-28 ไม่ใช่ 0 และการตั้งค่าต่ำกว่า F-03



4. แผนภาพแสดงการทำงานของไม้เมื่อตั้งค่า F-28 ไว้ที่ 0 หรือ F-28 มากกว่าหรือเท่ากับ F-03



รหัสผิดพลาด CODE ERROR

เมื่อคอนโทรลเลอร์ตรวจสอบพบเจอข้อผิดพลาด จะแสดงรหัสข้อผิดพลาด รายละเอียดดังนี้:

รหัสข้อผิดพลาด	คำอธิบาย
E-00	เมื่อทำการล้างข้อมูลรีโมทคอนโทรลและรีเซ็ตค่าจากโรงงาน จำเป็นต้องตั้งค่าหมายเลขยืนยันให้ถูกต้อง หากค่ายืนยันไม่ถูกต้อง ระบบจะแจ้งข้อผิดพลาด E-00
E-01	reserve
E-02	reserve
E-03	สาเหตุที่เป็นไปได้คือ สปริงของประตูไม้กั้นหัก ความเร็วเปิดต่ำเกินไป และความเร็วปลายเปิดต่ำเกินไป สามารถเพิ่มความเร็วเปิดและความเร็วปลายแขนเปิดได้
E-04	สาเหตุที่เป็นไปได้: สปริงตึงเกินไป แขนไม่ได้ยึดติด ความเร็วในการปิดหรือความเร็วปลายแขนปิดต่ำเกินไป ตรวจสอบว่าสปริงตึงเกินไปหรือไม่ แขนถูกแขวนหรือไม่ ให้เพิ่มความเร็วในการปิดหรือความเร็วปลายแขนปิด
E-05	แขนเปิดหมดเวลาเนื่องจากเวลาแขนเปิดเกิน 15 วินาที สามารถเพิ่มความเร็วกการเปิดและความเร็วปลายแขนเปิดได้
E-06	แขนปิดหมดเวลา เนื่องจากเวลาปิดแขนเกิน 15 วินาที สามารถเพิ่มความเร็วในการปิดและความเร็วปลายแขนปิดได้
E-07	ข้อผิดพลาดในการเลือกประเภทมอเตอร์ สามารถเปลี่ยนให้เป็นประเภทที่ถูกต้องได้ผ่าน F-17
E-08	ในกระบวนการเปิดแขนสปริงจะหัก ฯลฯ ทำให้มอเตอร์หมุนกลับ

ความหมายของข้อมูลจอ LED:

Content	Implication
IDLE	มอเตอร์ไม่ได้เชื่อมต่อหรือฮอลล์ของมอเตอร์ชำรุด สาเหตุที่เป็นไปได้คือสายไฟหลวม
STOP	ประตูกั้นปิดอยู่ในสถานที่
CLOS	ประตูกำลังจะปิด
OPEN	ประตูกำลังเปิด
HOLD	ประตูกั้นเปิดเข้าที่
LOCK	ไม้กั้นถูกล็อก