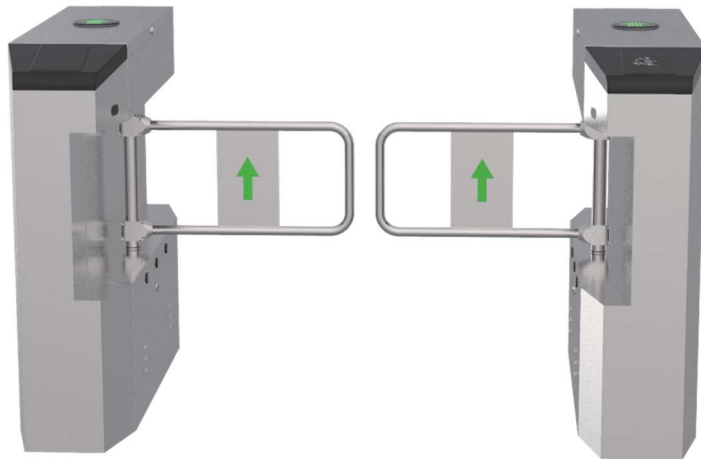


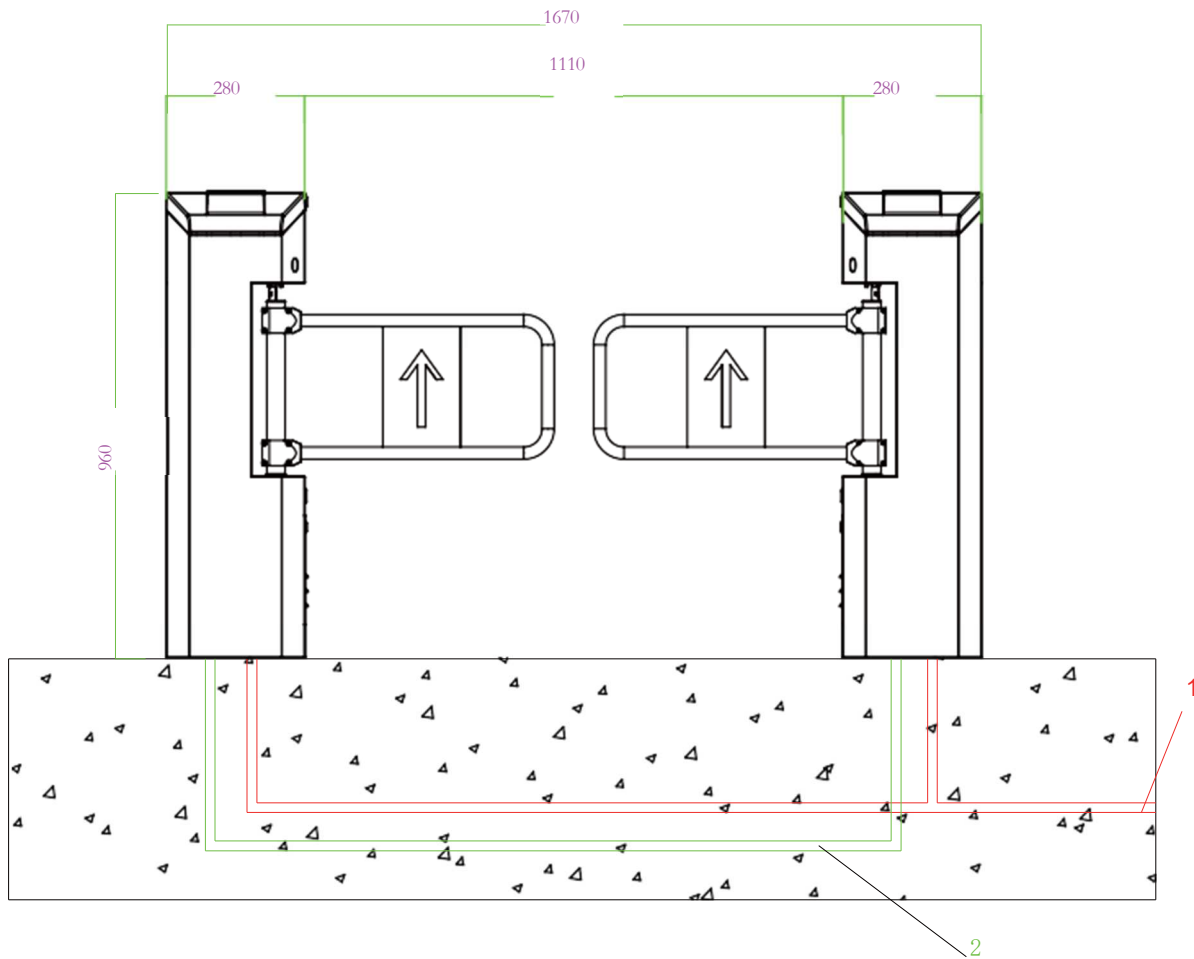


**คู่มือการตั้งค่าเครื่องกันทางเดิน  
CMD343 Swing Gate**



บริษัท เอช ไอ พี โกลบอล จำกัด

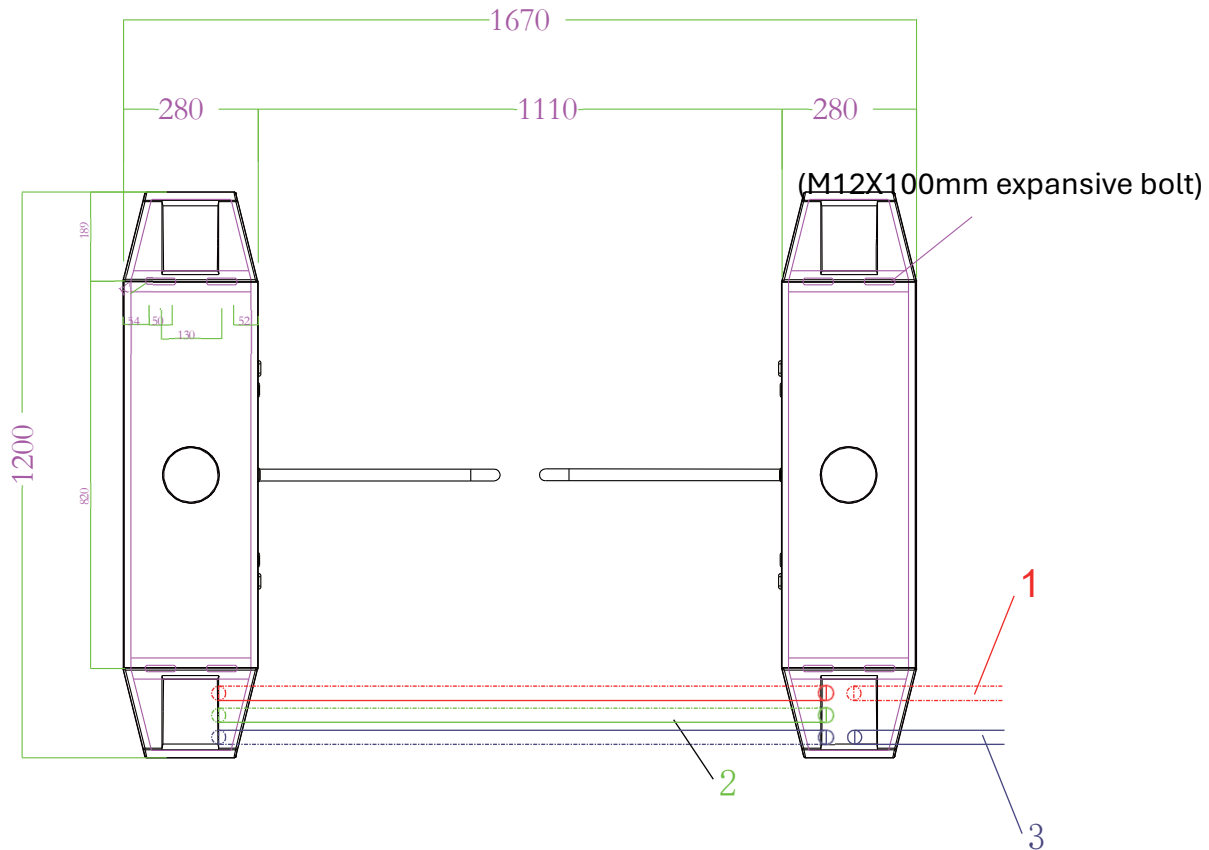
## การติดตั้ง



### อุปกรณ์สำหรับการติดตั้ง

1. ท่อ PVC ขนาด  $\text{Ø}20$  มม. สำหรับสายไฟ AC 220V (3 x  $\text{Ø}2.0$  มม.)
2. ท่อสำหรับเชื่อมต่อเครื่องรองกับเครื่องหลักในช่องเดียวกัน (สายเคเบิลเครือข่าย CAT5 \* 2 ชั้น, สายมอเตอร์ 0.5 มม. \* 1 ชั้น)
3. สายอีเธอร์เน็ต TCP/IP สำหรับเชื่อมต่ออุปกรณ์เข้าถึงกับ PC
4. แผงควบคุม
5. ยึดอุปกรณ์ด้วยน็อตเกลียว M12 X 100 มม.

หมายเหตุ: สายไฟทั้งหมดที่ยื่นออกมาจากพื้นต้องมีความยาวไม่น้อยกว่า 2 เมตร



## ทดสอบการใช้งาน

1. ตรวจสอบการเดินสายไฟ: ตรวจสอบว่าสายไฟและสายอากาศของประตูเชื่อมต่ออย่างถูกต้องตามแผนผังการเดินสายไฟ หลังจากตรวจสอบแล้วว่าถูกต้องจึงค่อยเปิดเครื่อง หากมีสิ่งผิดปกติเกิดขึ้นระหว่างการเปิดเครื่อง ให้ถอดปลั๊กไฟและตรวจสอบสายไฟที่เชื่อมต่อก่อนเสมอ
2. การทดสอบการทำงาน: หลังจากเปิดเครื่องแล้ว ให้เปิดและปิดประตูซ้ำๆ
3. กระบวนการนี้เป็นการทดสอบตัวเองของเครื่อง และการทดสอบจะเสร็จสิ้นหลังจากได้ยินเสียงบีบสองครั้ง ครั้งละสองวินาที ห้ามปิดกั้นอินฟราเรดระหว่างกระบวนการ และห้ามยืนอยู่ในช่องทางเดิน

หากเข้าช่องทางโดยไม่ทาบบัตร เครื่องจะส่งเสียงเตือนเสมอ หากไม่มีเสียงเตือน โปรดตรวจสอบว่าเซ็นเซอร์อินฟราเรดอยู่ในตำแหน่งที่ถูกต้องหรือไม่

หากอยู่ในตำแหน่งที่ถูกต้อง ตัวรับสัญญาณอินฟราเรดจะสว่างเป็นสีแดง หากเซ็นเซอร์อินฟราเรดไม่อยู่ในตำแหน่งที่ถูกต้อง ตัวรับสัญญาณอินฟราเรดจะไม่สว่างเป็นสีแดง โปรดปรับและจัดตำแหน่งเซ็นเซอร์อินฟราเรด

4. ควรตั้งเวลาปลดล็อกของรีเลย์ควบคุมการเข้าออกเป็น 0 วินาทีหรือ 1 วินาที
5. เมื่อแสดงการ์ดที่ถูกต้อง ไฟแสดงสถานะจะเปลี่ยนเป็นลูกศรสีเขียว หากทิศทางที่แสดงโดยไฟแสดงสถานะไม่ถูกต้อง หรือประตูทางเข้าปิดทันทีและเกิดสัญญาณเตือน ให้สลับไปที่ SW1 เพียงแค่สลับสาย Gnd และ SW2 Gnd
6. ตรวจสอบและทดสอบอย่างละเอียดเพื่อให้แน่ใจว่าไม่มีความผิดปกติในการเปิดและปิดประตู ไฟแสดงสถานะถูกต้อง และฟังก์ชันป้องกันการหนีบด้วยอินฟราเรดทำงานได้ตามปกติก่อนใช้งาน

### พารามิเตอร์การตั้งค่า

1. พารามิเตอร์	
1.1 ตัวนับ	แสดงจำนวนการผ่านเข้าออก
1.2 โหมดประตู	ตั้งค่าโหมดประตู (ห้ามเข้า, NC และบัตร, ผ่านหรือไม่ผ่าน): 1. NC, ทิ้งบัตร (ค่าเริ่มต้น)
1.3 เวลาหมดเวลาผ่าน	ตั้งเวลาการรอสูงสุด 10-255 วินาที หน่วย 0.1 วินาที (ค่าเริ่มต้น 5 วินาที)
1.4 หน่วยความจำ	ตั้งค่าโหมดการสแกนบัตรพร้อมหน่วยความจำ: 1. ปิดใช้งาน ทั้งสองแบบ (ค่าเริ่มต้น)
1.5 เลนอ่านเข้า	ตั้งค่าให้สามารถสแกนบัตรได้หลังจากเข้าช่องทางแล้ว โปรดอย่าแก้ไข: 1. ไม่นุญาต (ค่าเริ่มต้น)
1.6 หน่วงเวลาเปิด	ตั้งค่าการหน่วงเวลาเปิดประตูที่ได้รับอนุญาต 0-255 วินาที หน่วย 0.1 วินาที (ค่าเริ่มต้น 0)
1.7 หน่วงเวลาปิด	ตั้งค่าการหน่วงเวลาปิดประตูหลังจากผ่านเสร็จสิ้น 0-255 วินาที หน่วย 0.1 วินาที (ค่าเริ่มต้น 0)

1.8 ความเร็วต่ำสุด 1	ตั้งค่าความเร็วในการตรวจสอบตัวเองเมื่อเปิดเครื่องหลัก ค่าที่น้อยกว่าหมายถึงความเร็วที่ช้าลง
1.9 ความเร็วสูงสุด 1	ตั้งค่าความเร็วในการเปิดและปิดเครื่องหลัก ค่าที่มากกว่า หมายถึงความเร็วที่เร็วขึ้น
1.10 ความเร็วต่ำสุด 2	ตั้งค่าความเร็วในการตรวจสอบตัวเองเมื่อเปิดเครื่องรอง ค่าที่ น้อยกว่าหมายถึงความเร็วที่ช้าลง
1.11 ความเร็วสูงสุด 2	ตั้งค่าความเร็วในการเปิดและปิดเครื่องจับชิ้นงาน ยิ่งค่าสูง ความเร็วก็จะยิ่งเร็วขึ้น
1.12 สิ้นสุดการผ่าน	ตั้งค่าความเร็วในการเปิดและปิดเครื่องจับชิ้นงานให้สูงขึ้น ตั้ง ค่าตำแหน่งสิ้นสุดของทางผ่านตรวจสอบ IR: 1. ออก (ค่า เริ่มต้น), 2. ปลอดภัย
1.13 ตั้งค่าการบุกรุก	ตั้งค่าโหมดสัญญาณเตือนการบุกรุก: 1. ไม่มี, 2. สัญญาณ เตือน (ค่าเริ่มต้น), 3. สัญญาณเตือนและปิด
1.14 ตั้งค่าการถอยหลัง	ตั้งค่าโหมดสัญญาณเตือนการผ่านจากด้านหลัง: 1. ไม่มี
1.15 การขั้บรจี้กัาย	ตั้งค่าโหมดสัญญาณเตือนการเข้าโดยไม่ได้รับอนุญาต: 1. ไม่ มี
1.16 เสียงแจ้งเตือนการเข้า	
1.17 เสียงแจ้งเตือนการออก	
1.18 เสียงแจ้งเตือน	
1.19 พารามิเตอร์ขั้นสูง	พารามิเตอร์ขั้นสูง
1.1 เกียร์บ็อกซ์_RR	ตั้งค่าอัตราส่วนการลดรอบของมอเตอร์ (1-120)
2. KP1	
3. KP2	

4. พารามิเตอร์มอเตอร์	ตั้งค่าเกณฑ์การป้องกันกระแสเกินของมอเตอร์ ค่าเริ่มต้น 2.0A
.5 มุมเข้า 1	ตั้งค่ามุมเปิดประตูของเครื่องหลักสำหรับทางเข้า
.6 มุมออก 1	ตั้งค่ามุมเปิดประตูของเครื่องหลักสำหรับทางออก
.7 มุมเข้า 2	ตั้งค่ามุมเปิดประตูของเครื่องรองสำหรับทางเข้า
.8 มุมออก 2	ตั้งค่ามุมเปิดประตูของเครื่องรองสำหรับทางออก
.9 การเข้าแบบมีเบาะ 1	ตั้งค่าบัพเพอร์จำกัดการปิดประตูของเครื่องหลักสำหรับทางเข้า
.10 การออกแบบมีเบาะ 1	ตั้งค่าบัพเพอร์จำกัดการปิดประตูของเครื่องหลักสำหรับทางออก
.11 การเข้าแบบมีเบาะ 2	ตั้งค่าบัพเพอร์จำกัดการปิดประตูของเครื่องรองสำหรับทางเข้า
.12 การออกแบบมีเบาะ 2	ตั้งค่าบัพเพอร์จำกัดการปิดประตูของเครื่องรองสำหรับทางออก
.13 การต่อต้าน	ในโหมดสแตนด์บาย ความต้านทานในการพลิกแขนสวิงของเครื่องอื่น (โหมดไม่มีคลัตช์)
.14 การทดสอบเอาต์พุต 1	ค่ามุมของเครื่องหลัก, การแสดงตำแหน่งค่า Hall
.15 การทดสอบเอาต์พุต 2	ค่ามุมของเครื่องรอง, ตำแหน่งค่า Hall แสดงผล
.16 ล็อคเปิด	ตั้งค่าคลัตช์: 1. ไม่นุญาต, 2. อนุญาต
.17 บันทึกการตั้งค่าจากโรงงาน	บันทึกพารามิเตอร์ปัจจุบันเป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน: 1) ตกลง 2) ยกเลิก
.18 รายงานอัตโนมัติ	ตั้งค่าสถานะการรายงานประตูอัตโนมัติเมื่อมีการเปลี่ยนแปลง: 1) ปิดใช้งาน (ค่าเริ่มต้น), 2) เปิดใช้งาน

.19 ทิศทางมอเตอร์ 1	ตั้งค่าทิศทางการหมุนของมอเตอร์หลัก: 1. DIR_ON, 2. DIR_REV
10.20 ทิศทางมอเตอร์ 2	ตั้งค่าทิศทางการหมุนของมอเตอร์รอง: 1. DIR_ON, 2. DIR_REV
.21 ประเภทมอเตอร์	ตั้งค่าประเภทมอเตอร์: 1. มอเตอร์ 1, 2. มอเตอร์ 2
.22 โหมด LED	ตั้งค่าพารามิเตอร์เริ่มต้นของไฟแสดงสถานะ LED: 1. LED แบบคงที่, 2. LED แบบสลับ
.23 โหมดรีเลย์	ตั้งค่าการใช้รีเลย์เพิ่มเติมสำหรับตัวนับจำนวนผู้ผ่าน: 1. ปิดใช้งาน (ค่าเริ่มต้น), 2. เปิดใช้งาน
.24 ตั้งค่าประเภทอุปกรณ์	ตั้งค่าประเภทอุปกรณ์ควบคุม: 1. แผงกั้นแบบสวิง, 2. แผงกั้นแบบพับ, 3. ประตูหมุนแบบสามขา
2. การตั้งค่าระบบ	
2.1 ภาษา	ตั้งค่าภาษาที่แสดงในเมนู
2.2 ประเภทอุปกรณ์	แสดงประเภทอุปกรณ์ควบคุม
2.3 เวอร์ชัน	แสดงข้อมูลเวอร์ชันฮาร์ดแวร์และเฟิร์มแวร์
2.4 ตั้งค่าที่อยู่	ตั้งค่าที่อยู่ตรรกะของอุปกรณ์
2.5 อัตรา Baud ของ RS485	ตั้งค่าอัตราการส่งข้อมูลของ RS485

# การเชื่อมต่อ

