



คู่มือการตั้งค่าไม้แขวนกั้นรถยนต์อัตโนมัติ
CMB3081DC | CMB3083DC | CMB3086DC

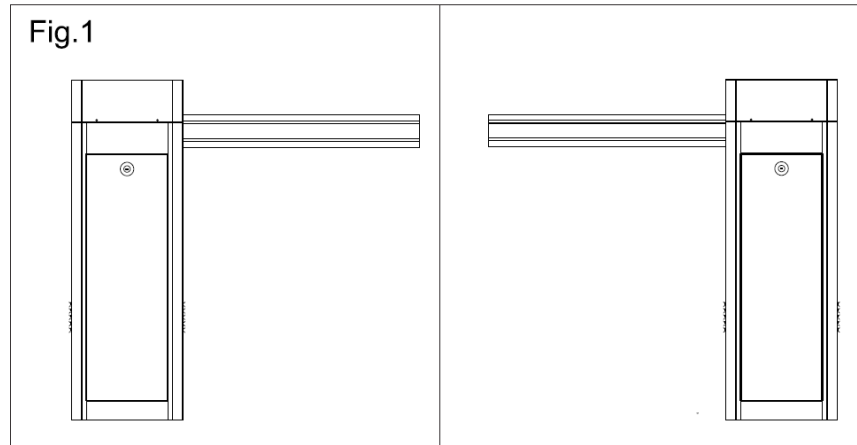


บริษัท เอช ไอ พี โกลบอล จำกัด

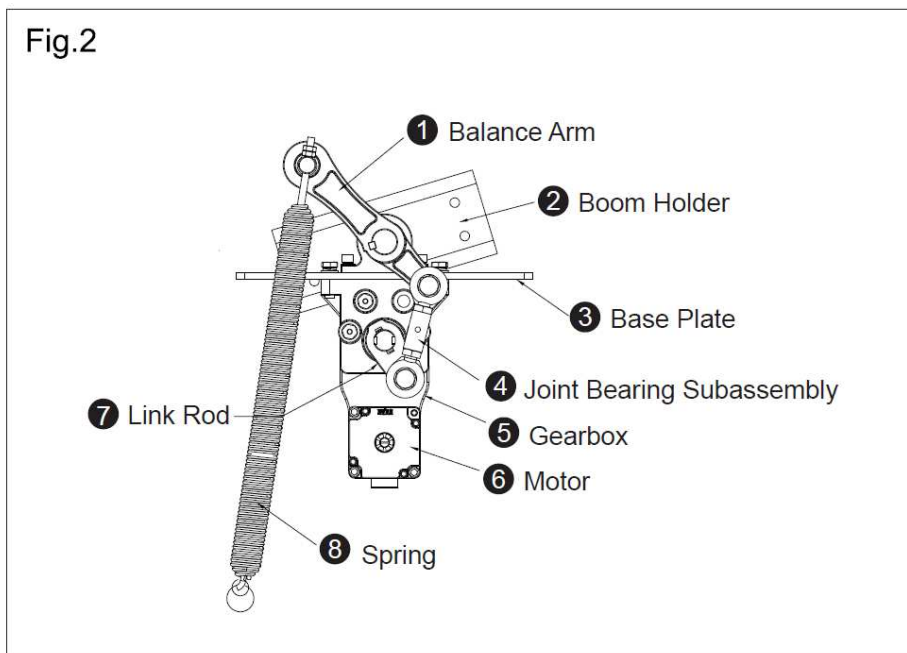
ทิศทางของไม้แขนกันรถยนต์อัตโนมัติ

A. ไม้เปิดทิศทางซ้าย

B. ไม้เปิดทิศทางขวา



ส่วนประกอบภายในตู้ของชุดมอเตอร์ไม้แขนกัน



การติดตั้ง

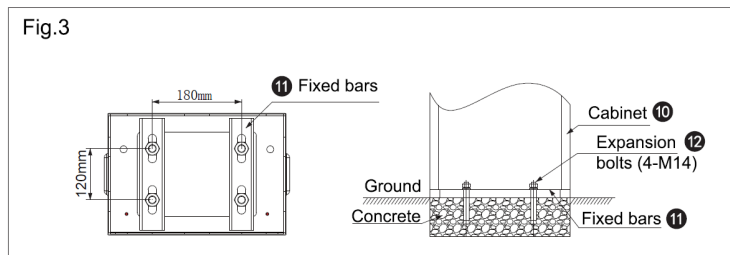
การติดตั้งตู้

วางตู้ในตำแหน่งที่ต้องการ

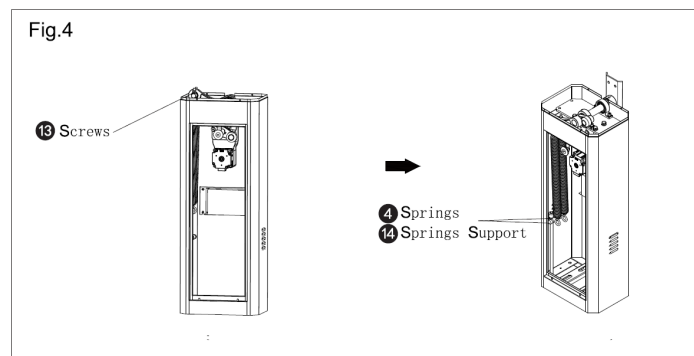
วางเหล็กยึดไว้ที่ด้านล่างของตู้ด้านใน

ทำเครื่องหมายตำแหน่งรูเจาะสำหรับสลักเกลียวขยาย รูปที่ 3

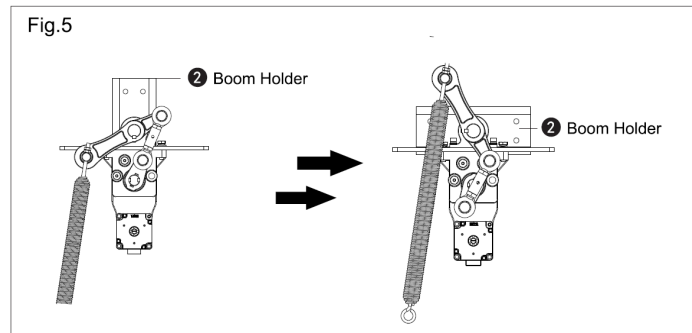
ใช้ส่วนไฟฟ้าขนาด 21 มม. เจาะหลุมเจาะ ความลึกของหลุมเจาะควรอยู่ที่ 110 120 มม. วางสลักเกลียวขยายย้ายตู้กลับไปยังตำแหน่งที่ต้องการ และวางแถบยึดไว้ที่ด้านล่างของตู้ด้านในชั้นสลักเกลียวขยายให้แน่น



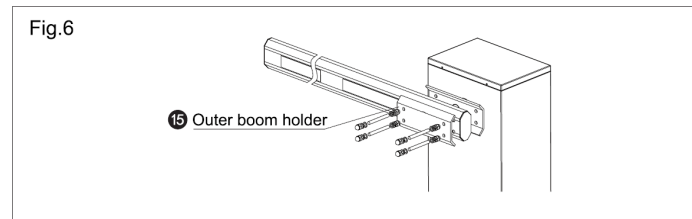
คลายสกรู 8 ตัว แล้วเลื่อนสปริง 8 ตัวออกจากฐานรองสปริง (รูปที่ 4)



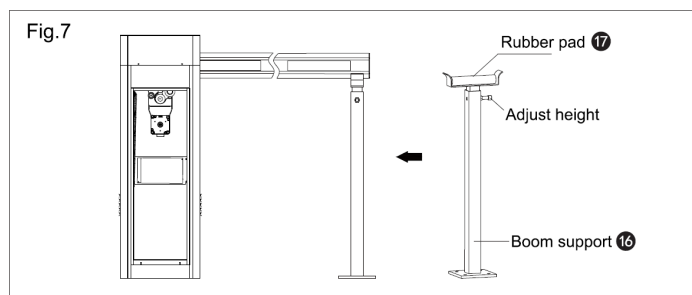
ปลดล็อคแบบแมนนวลเพื่อบังคับตัวยึดไม้ให้อยู่ในตำแหน่งแนวนอน



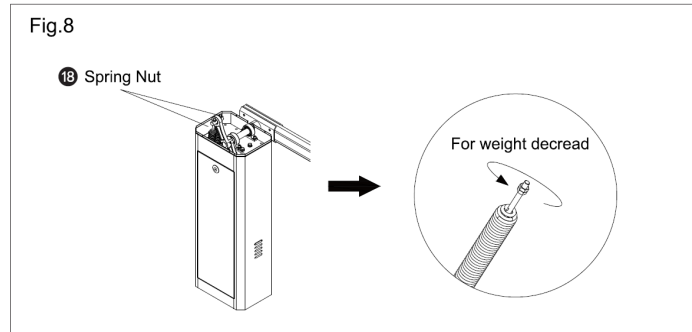
ตัวยึดไม้ด้านนอกตามรูปที่ 6



ยึดขาตั้งบูมให้แน่นกับพื้น ปรับความสูงจนกระทั่งแผ่นยางสัมผัสกับขารับไม้เมื่ออยู่ในตำแหน่งแนวนอน (รูปที่ 7)

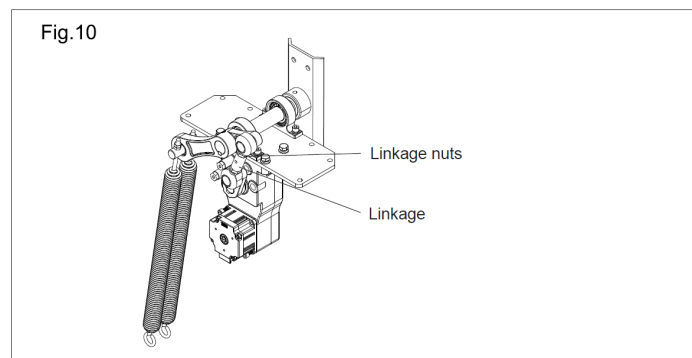


ยึดขาตั้งบูมให้แน่นกับพื้น ปรับความสูงจนกระทั่งแผ่นยางสัมผัสกับขารับไม้ เมื่ออยู่ในตำแหน่งแนวนอน (รูปที่ 7) ปรับน็อตสปริงตามน้ำหนักที่เพิ่มหรือลดลงบนไม้ ขันน็อตตามเข็มนาฬิกาหากน้ำหนักเพิ่มขึ้น คลายน็อตทวนเข็มนาฬิกาหากน้ำหนักลดลง ขณะปรับ ควรหมุนน็อตทุกตัวในจังหวะเดียวกัน เพื่อหลีกเลี่ยงการกระจายน้ำหนักที่ไม่สม่ำเสมอ



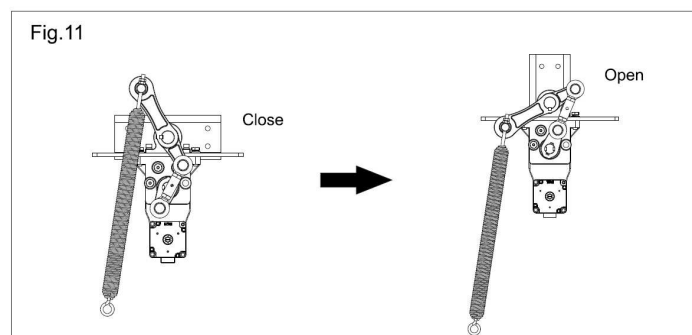
คลายน็อตยึดก้านล่างและถอดน็อตยึดก้านบนออก หมุนคันโยกปลดล๊อคด้วย มือไปทางตำแหน่งเปิดเพื่อดึงตัวปรับออก หมุนคันโยกปลดล๊อคด้วย มือไปทางตำแหน่งปิด และหยุดเมื่อแขนบูมอยู่ระหว่าง 30° ถึง 60° หากแขนบูม เคลื่อนไปทางตำแหน่งเปิด ควรคลายน็อตสปริงหรือลดจำนวนสปริง หากแขนบูม เคลื่อนไปทางตำแหน่งปิด ควรขันน็อตสปริงให้แน่นขึ้นหรือเพิ่มจำนวนสปริง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

หลังจากปรับแต่งเสร็จแล้ว ให้ขันน็อตยึดบนและล่างให้แน่น รูปที่ 10

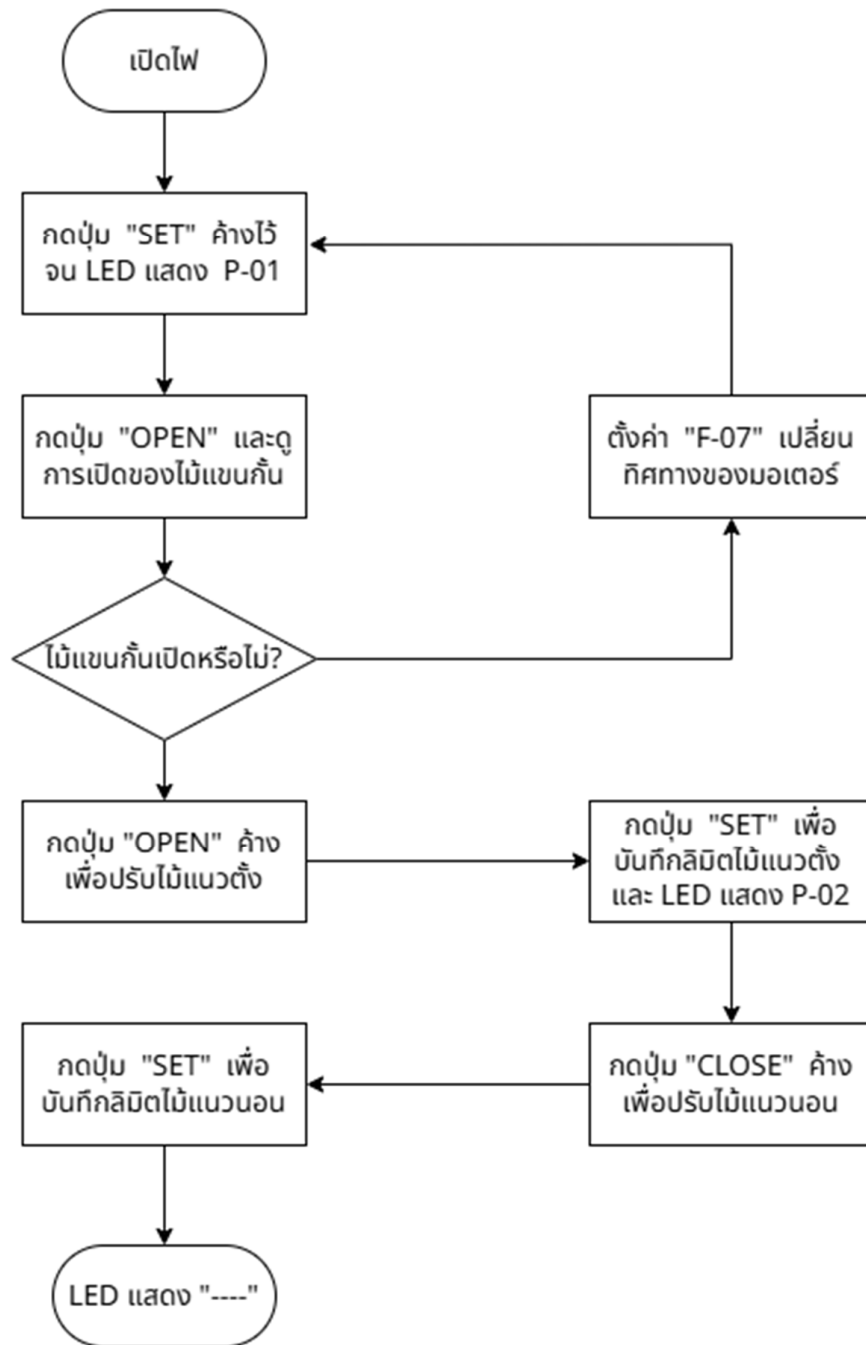


ก. ใช้รีโมทคอนโทรลในการควบคุมไม้กั้นอัตโนมัติ

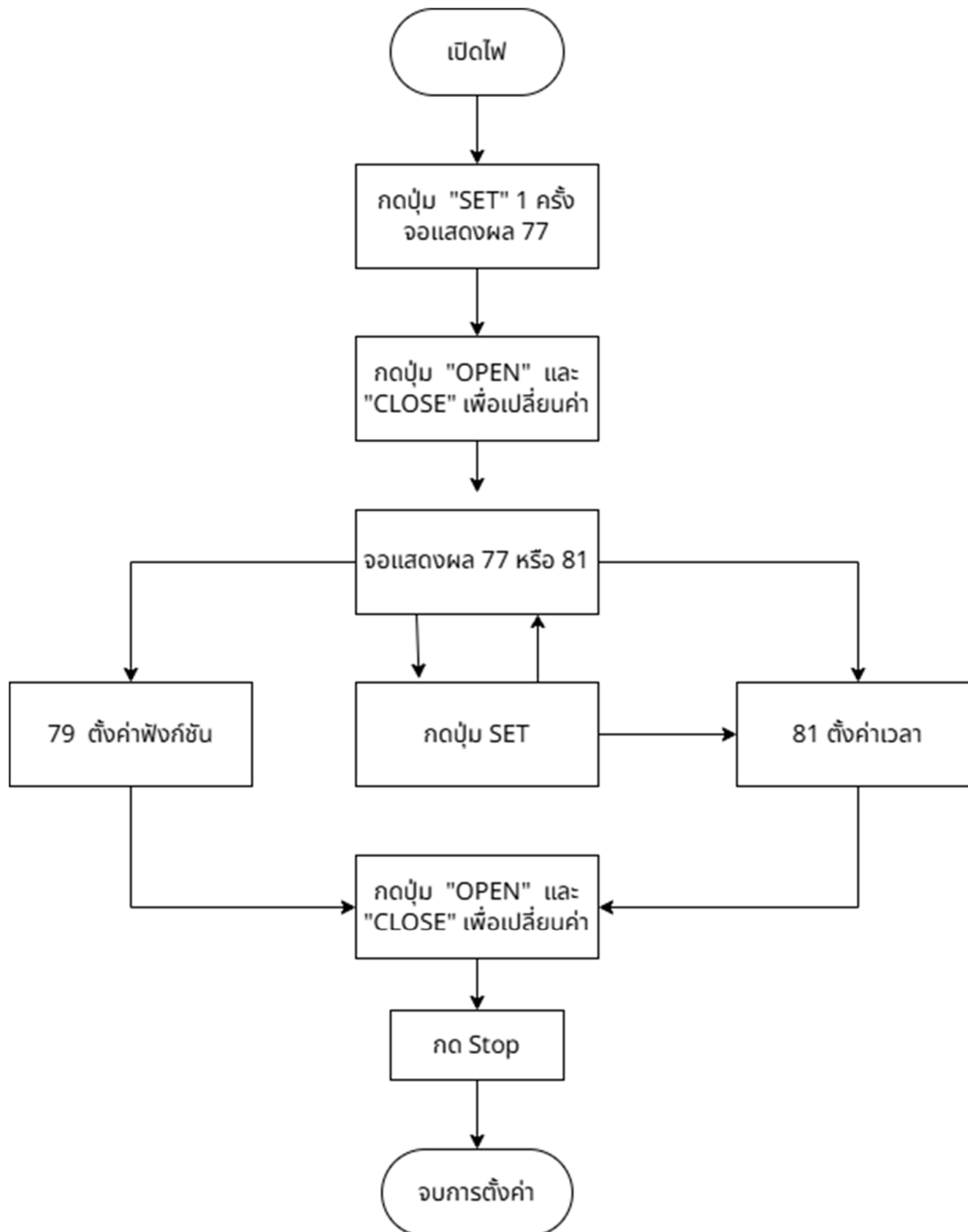
ข. ในระหว่างที่ไฟฟ้าดับ ให้หมุนคันโยกปลดล๊อคด้วยตนเองไปที่ตำแหน่ง เปิด เพื่อเปิดไม้กั้นอัตโนมัติ (รูปที่ 11)



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

เพิ่มและลบรีโมทคอนโทรล

เพิ่ม

กดปุ่ม LEARN ค้างจน LED ติด แล้วกดปุ่มใดก็ได้บนรีโมท จน LED บนบอร์ดดับไป หากต้องการเพิ่มรีโมทตัวถัดไป ให้ทำด้วยวิธีดังกล่าว

ลบ

กดปุ่ม LEARN ค้างใน LED ติดแล้วดับลง

