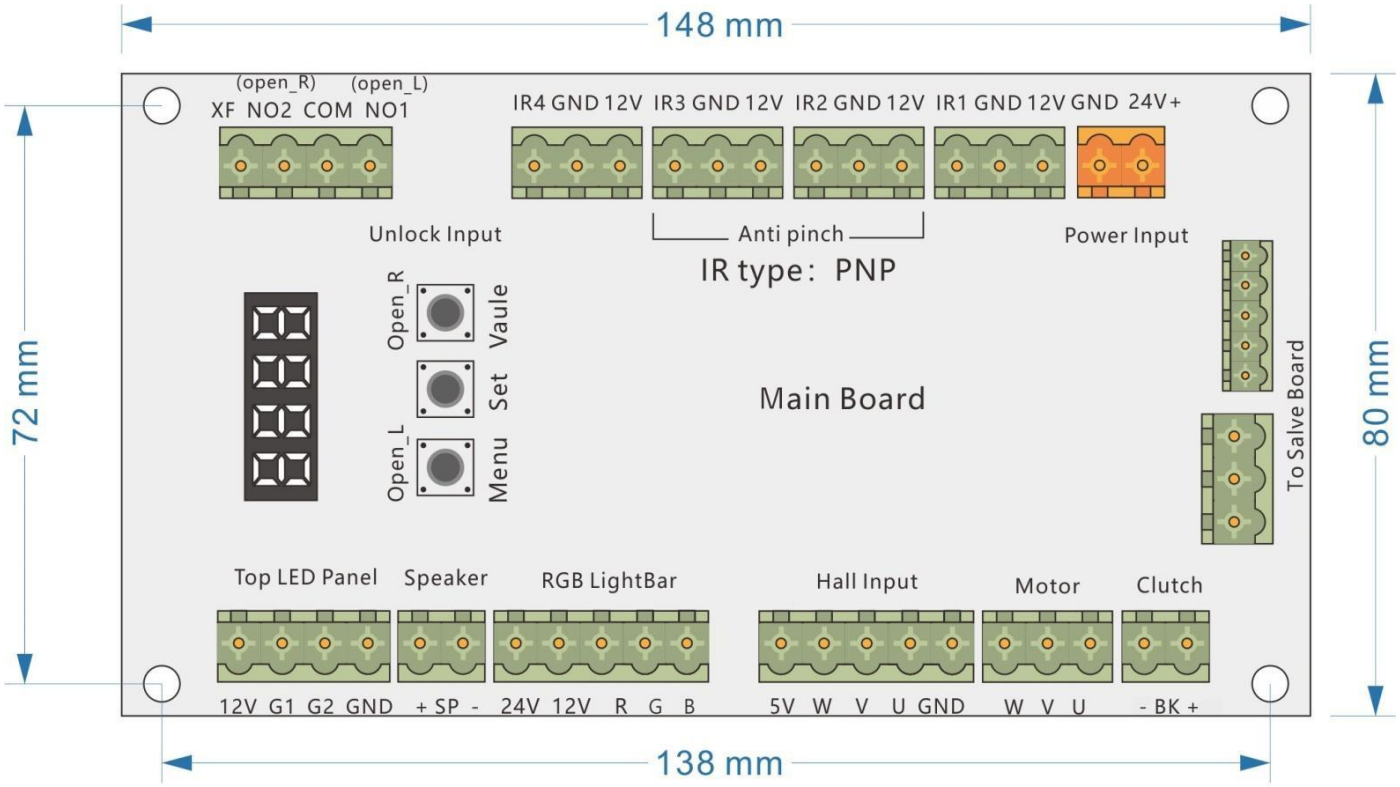
Barrera Abatible

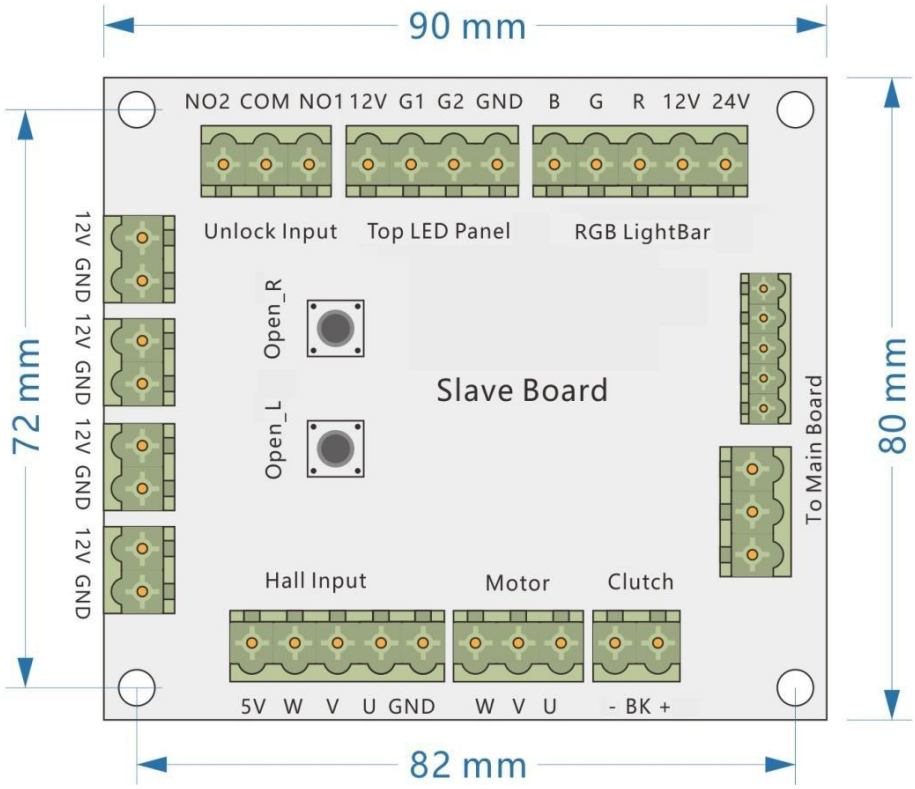
(TBH101)

Manual



Diagrama de cableado del panel de control





Ajuste de la posición límite de la puerta en modo de barrera abatible

1. Presione “SET” (botón central) 5 veces de forma continua; el sistema mostrará "por favor, ajuste la puerta manualmente".

2. Empuje la puerta hasta la posición objetivo y deténgala durante 3 segundos. El altavoz emitirá un "beep" o el LED parpadeará una vez; el sistema tomará la posición actual como la posición objetivo.

* El sistema determinará automáticamente si la posición objetivo es la izquierda, la derecha o la posición

central.

3. Finalmente, empuje la puerta hasta la posición central y manténgala durante aproximadamente 10 segundos. El sistema mostrará "ajuste completado", y así se finalizará todo el programa.

*En la mayoría de los casos, el sistema obtendrá automáticamente la posición izquierda y la posición derecha adecuadas, y el usuario solo necesitará ajustar la posición central.

Ajuste de la posición límite de la puerta en modo de barrera de aletas

1. Presione “SET” (botón central) 5 veces de forma continua; el sistema mostrará "Por favor, ajuste la posición de la puerta manualmente" y entrará en el modo de ajuste.

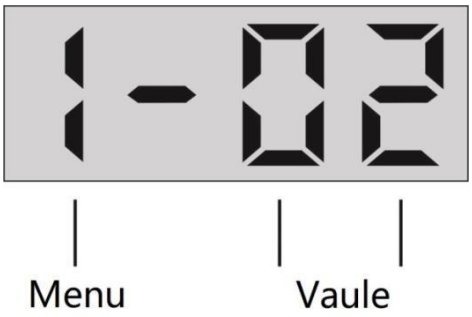
2. Los terminales "Open_L" y "Open_R" de la placa base pueden controlar el motor principal para un movimiento alternativo, y los terminales "Open_L" y "Open_R" de la placa esclava pueden controlar el motor esclavo para un movimiento alternativo. Ajuste la puerta hasta la posición objetivo mediante los botones y manténgala durante 3 segundos. El altavoz emitirá un "beep" o el LED correspondiente parpadeará, lo que indica que la posición actual ha sido registrada.

* El sistema determinará automáticamente si la posición actual registrada corresponde al límite izquierdo o derecho.

3. Mantenga presionado el botón central durante más de 2 segundos y suéltelo; el programa saldrá del modo de ajuste.

Configuración de parámetros

1. Mantenga presionado el botón “Set” hasta que el indicador parpadee, lo que permitirá ingresar al modo de configuración de parámetros.
2. El botón "Menu" se utiliza para seleccionar el menú, y el botón "Value" para ajustar el parámetro.
3. Mantenga presionado nuevamente el botón "Set" para salir y guardar el parámetro.



* Como se muestra en la figura anterior, significa que el menú actual es "Modo de apertura", y el parámetro 02 indica "abrir mediante inducción del IR1 izquierdo".

Menú	Función	Rango	Default	Descripción de la función de los parámetros
0	Numero de máquina	1~99	1	Para comunicación 485
1	Modo de apertura	1~4	1	1: Apertura estándar 2: Apertura por inducción del IR1 3: Apertura por inducción del IR4 4: Apertura por inducción de IR1 e IR4 * La luz indicadora superior cambiará según el ajuste, y la dirección de la fotocelda infrarroja debe seguir la dirección de la flecha de la luz indicadora superior.

2	Tiempo de autocierre	1~20	6	Unidad de tiempo: segundo
3	Contenido de voz de apertura izquierda	0~9	0	0: Gracias; 1: Pase; 2: Adiós; 3: Bienvenido; 4: Hasta luego; 5: Que tenga un viaje seguro; 6: Que tenga un buen viaje; 7: Por favor, póngase el casco de seguridad; 8: Validación exitosa; 9: Silencio; 10: Bienvenido a casa;11: Bienvenido a la escuela; 12: Tenga cuidado al regresar a casa; 13: Bienvenido al jardín de niños; 14: Hasta luego, queridos niños *Para las direcciones correspondientes a la voz, consulte la dirección de la flecha de la luz indicadora superior.
4	Voice Content Of Right Open	0~9	3	
5	Volumen de voz	1~9	5	Mientras mayor sea el valor, mayor será el volumen
6	Velocidad del motor principal	1~25	13	Mientras mayor sea el valor, mayor será la velocidad
7	Velocidad del motor esclavo	1~25	13	
8	Modo de ajuste	0~2	0	1: Prueba automática de envejecimiento (puede salir del modo manteniendo presionado el botón central o apagando y encendiendo el equipo) 2: Restaurar la configuración predeterminada de fábrica (entrará en vigor al reiniciar)
9	Rango de desaceleración	1~30	10	Cuanto mayor sea el valor, mayor será el intervalo de desaceleración y más larga será la distancia de desaceleración.Si la puerta se vuelve demasiado lenta al acercarse a su posición límite, el usuario puede reducir el valor;si la puerta cierra demasiado rápido y presenta vibraciones al llegar a la posición límite, el usuario puede aumentar este valor.
10	Velocidad de autocomprobación	1~9	3	Mientras mayor sea el valor, mayor será la velocidad de autocomprobación.
11	Modo de paso	0~2	0	0: Modo de paso suave: la puerta se cerrará automáticamente después de 1.5 segundos cuando se detecte una bicicleta eléctrica. 1: La función de memoria está activada: si N tarjetas son presentadas (o la misma tarjeta se pasa N veces), entonces N personas podrán cruzar, 2: Modo de una persona por tarjeta, sin función de detección de bicicleta eléctrica.
12	Control de bloqueo	0~9	1	0: Cuando el peatón llegue al último sensor, la puerta se cerrará. 1: Cuando el peatón pase por el último sensor, la puerta se cerrará. 2 ~ 9: ADespués de pasar el último grupo de sensores IR, la puerta se cerrará con un retraso de (n-1 segundos)
13	Modelo de motor	0~1	0	0: Motor dual; 1: Motor único
14	Idioma	0~1	0	0: Chino; 1: Inglés
15	Control de acumulación	0~1	1	0: Sin rebote ante resistencia 1: Rebote ante resistencia

16	Sensibilidad de acomulación	1~9	5	Mientras mayor sea el valor, mayor será la sensibilidad
17	Control de retroceso	0~1	1	0: El retroceso no cierra la puerta, solo activa la alarma de voz; 1: La puerta se cerrará en caso de retroceso.
18	Tipo de puerta	0~3	0	0: Puerta abatible (puerta de paso rápido) 1: Puerta abatible cilíndrica (puerta abatible de supermercado) 2: Puerta de aleta. 3: Modelo de barrera de ala con apertura en un solo sentido
19	Dirección de apertura de la barrera cuando está sin energía	0~2	2	0: Apertura a la izquierda; 1: Apertura a la derecha; 2. Apertura automática *Para la dirección de apertura de la barrera, consulte la dirección de la flecha en la luz indicadora superior.
20	Fuerza para empujar la barrera	1~9	5	Cuanto mayor sea el valor, mayor será la fuerza. Una fuerza excesiva puede causar un reinicio de energía. Se recomienda usar el valor predeterminado para la fuente de alimentación de 6.25A.
21	Voz de intrusión ilegal	0~1	1	0: No hay mensaje de voz cuando ocurre un evento de intrusión ilegal. 1: Hay mensajes de voz correspondientes cuando ocurre un evento de intrusión ilegal.
22	Retardo de respuesta de la señal IR	1~9	5	Tiempo = Valor × 20 ms (predeterminado 100 ms)
23	Dirección de giro de los motores	1~4	1	1: Rotación hacia adelante del motor principal y rotación inversa del motor secundario; 2: Rotación inversa del motor principal y rotación hacia adelante del motor secundario; 3: Rotación hacia adelante del motor principal y del motor secundario; 4: Rotación inversa del motor principal y del motor secundario.
24	Control de embrague	0~1	0	0: Bloqueo normal; 1: Desbloqueo normal
25	Modo Hall del motor	0~2	0	0: Auto; 1: Modo A; 2: Modo B
26	Filtrado de entrada	1~9	3	Valor*10ms (predeterminado 30ms)
27	Anti-pinzamiento por IR durante el recorrido de desbloqueo	0~1	0	0: Función apagado; 1: Función encendido
28	Alarma anti-seguimiento	0~2	0	0: Función apagado; 1: Alarma y no cierra; 2. Alarma y cierra
29	Umbral de alarma de puerta deslizante	0~9	2	Cuanto mayor sea el valor, mayor será la desviación de posición permitida

30	Interruptor de paso libre para IR anti-pinzamiento	0~1	1	0: El IR anti-pinzamiento no activa la apertura de la barrera en el modo de paso libre;
				1: En modo de paso libre, el IR anti-pinzamiento activa la apertura de la barrera para un paso rápido.
31	Interruptor de función de memoria de paso libre	0~1	1	0: Función desactivada: solo una persona puede pasar cuando se activan múltiples infrarrojos; 1: Función activada: pueden pasar n personas cuando los infrarrojos se activan n veces.
32	Compensación de deslizamiento del motor principal	0~9	0	Después de completar la autoinspección, la compensación de deslizamiento puede aumentarse adecuadamente cuando la puerta no puede volver a la posición cero en el primer intento de apertura o cierre. Una compensación excesiva puede causar que el panel de la puerta se sacuda al detenerse. Asegúrese de que el panel se mueva de manera uniforme y ajuste este parámetro en consecuencia.
33	Compensación de deslizamiento del motor secundario	0~9	0	

Solución de problemas

Código de error en el display digial	**Posible causa**	**Solución**
E010	No se detecta el motor principal	El cable Hall o el cable del motor está conectado incorrectamente, y hay una falla en el sensor Hall del motor.
E020	No se detecta el motor secundario	
E030	No se detectan el motor principal ni el motor secundario	
E050	Autoprueba anormal	Secuencia incorrecta de la fase Hall o de la fase del motor, falla del motor, deslizamiento mecánico o bloqueo

*El cuarto dígito del display digital representa errores relacionados con el IR, el tercer dígito representa errores del motor y el segundo dígito representa otros tipos de errores. Los códigos de error se apilarán; por ejemplo, E021 indica error del motor secundario y error de IR.