

# Manuale

## Barriera serie BG1000

Data: Maggio 2021

Versione Doc: 1.0 Italiano

Grazie per aver scelto il nostro prodotto. Si prega di leggere attentamente le istruzioni prima dell'operazione. Seguire queste istruzioni per assicurarsi che il prodotto funzioni correttamente. Le immagini mostrate in questo manuale sono solo a scopo illustrativo. Per ulteriori informazioni, si prega di visitare il sito web della nostra Società <https://www.zkteco.eu>



Copyright © 2021 ZKTECO CO., LTD. Tutti i diritti riservati.

Senza il previo consenso scritto di ZKTeco, nessuna parte di questo manuale può essere copiata o inoltrata in alcun modo o forma. Tutte le parti di questo manuale appartengono a ZKTeco e alle sue filiali (di seguito la "Società" o "ZKTeco").

## Marchio

**ZKTeco** è un marchio registrato di ZKTeco. Altri marchi coinvolti in questo manuale sono di proprietà dei rispettivi proprietari.

## Disclaimer

Questo manuale contiene informazioni sul funzionamento e la manutenzione delle apparecchiature ZKTeco. Il copyright in tutti i documenti, disegni, ecc. in relazione alle attrezzature fornite da ZKTeco sono di proprietà di ZKTeco. I contenuti del presente documento non devono essere utilizzati o condivisi dal destinatario con terze parti senza espressa autorizzazione scritta di ZKTeco.

Il contenuto di questo manuale deve essere letto nel suo insieme prima di iniziare il montaggio e la manutenzione dell'apparecchiatura fornita. Se uno o più contenuti del manuale sembrano poco chiari o incompleti, si prega di contattare ZKTeco prima di iniziare il montaggio e la manutenzione di detta apparecchiatura.

È un prerequisito essenziale per il montaggio e la manutenzione che il personale operativo e di manutenzione abbia piena familiarità con la progettazione e che detto personale abbia ricevuto una formazione approfondita sull'esercizio e la manutenzione della macchina/unità/attrezzatura. È inoltre essenziale per il funzionamento sicuro della macchina/unità/attrezzatura che il personale abbia letto, compreso e seguito le istruzioni di sicurezza contenute nel manuale.

In caso di conflitto tra termini e le condizioni del presente manuale e le specifiche del contratto, i disegni, i fogli di istruzioni o qualsiasi altro documento relativo al contratto, prevarranno le condizioni / documenti contrattuali. Le condizioni/i documenti specifici del contratto si applicano in via prioritaria.

ZKTeco non offre alcuna garanzia o dichiarazione in merito alla completezza delle informazioni contenute nel presente manuale o in una qualsiasi delle modifiche apportate allo stesso. ZKTeco non estende la garanzia di alcun tipo, incluso, senza limitazioni, a qualsiasi conflitto di design, commerciabilità o idoneità per uno scopo particolare.

ZKTeco non si assume alcuna responsabilità per eventuali errori o omissioni nelle informazioni o nei documenti a cui si fa riferimento o che sono collegati a questo manuale. L'intero rischio relativo ai risultati e alle prestazioni ottenute dall'utilizzo delle informazioni è assunto dall'utente.

ZKTeco in nessun caso sarà responsabile nei confronti dell'utente o di terzi per danni incidentali, consequenziali, indiretti, speciali o esemplari, inclusi, a titolo esemplificativo, perdita di affari, perdita di profitti, interruzione dell'attività, perdita di informazioni commerciali o qualsiasi perdita pecuniaria, derivante da, in connessione con, o

relativo all'uso delle informazioni contenute o a cui fa riferimento il presente manuale, anche se ZKTeco è stata informata della possibilità di tali danni.

Questo manuale e le informazioni in esso contenute possono includere tecniche, altre imprecisioni o errori tipografici. ZKTeco modifica periodicamente le informazioni qui contenute che saranno incorporate in nuove aggiunte / modifiche al manuale. ZKTeco si riserva il diritto di aggiungere, cancellare, emendare o modificare le informazioni contenute nel manuale di volta in volta sotto forma di circolari, lettere, note, ecc. per un migliore funzionamento e sicurezza della macchina / unità / attrezzatura. Le suddette aggiunte o modifiche sono destinate al miglioramento / migliore funzionamento della macchina / unità / attrezzatura e tali modifiche non daranno alcun diritto a richiedere alcun risarcimento o danno in nessuna circostanza.

ZKTeco non sarà in alcun modo responsabile (i) nel caso in cui la macchina/unità/apparecchiatura non sia conforme alle istruzioni contenute nel presente manuale (ii) in caso di funzionamento della macchina/unità/attrezzatura oltre i limiti di velocità (iii) in caso di funzionamento della macchina e dell'attrezzatura in condizioni diverse dalle condizioni prescritte del manuale.

Il prodotto verrà aggiornato di volta in volta senza preavviso. Le più recenti procedure operative e i documenti pertinenti sono disponibili su <http://www.zkteco.com>.

Se c'è qualche problema relativo al prodotto, vi preghiamo di contattarci.

## Sede centrale di ZKTeco

**Indirizzo** ZKTeco Industrial Park, No. 32, Industrial Road,  
Tangxia Town, Dongguan, China.

**Telefono cellulare** +86 769 - 82109991

**Il Fax** +86 755 - 89602394

Per domande relative al business, si prega di scrivere a noi a:

[sales@zkteco.com](mailto:sales@zkteco.com). Per saperne di più sulle nostre filiali globali, visita

[www.zkteco.com](http://www.zkteco.com).

## Informazioni sull'azienda

ZKTeco è uno dei maggiori produttori al mondo di lettori RFID e biometrici (impronte digitali, facciali, vene delle dita). Le offerte di prodotti includono lettori e pannelli di controllo accessi, telecamere di riconoscimento facciale, controller di accesso per ascensori / piani, tornelli, controller per cancelli di riconoscimento targhe (LPR) e prodotti di consumo, tra cui impronte digitali a batteria e serrature delle porte face-reader. Le nostre soluzioni di sicurezza sono multilingue e localizzate in oltre 18 lingue diverse. Presso lo stabilimento di produzione certificato ISO9001 di 700.000 piedi quadrati all'avanguardia di ZKTeco, controlliamo la produzione, la progettazione del prodotto, l'assemblaggio dei componenti e la logistica / spedizione.

I fondatori di ZKTeco sono stati determinanti per la ricerca indipendente e lo sviluppo di procedure di verifica biometrica e la produzione di SDK di verifica biometrica, che inizialmente era ampiamente applicato nei campi della sicurezza del PC e dell'autenticazione dell'identità. Con il continuo miglioramento dello sviluppo e molte applicazioni di mercato, il team ha gradualmente costruito un ecosistema di autenticazione dell'identità e un ecosistema di sicurezza intelligente, che si basano su tecniche di verifica biometrica. Con anni di esperienza nell'industrializzazione delle verifiche biometriche, ZKTeco è stata ufficialmente fondata nel 2007 e ora è stata una delle imprese leader a livello mondiale nel settore della verifica biometrica possedendo vari brevetti e venendo selezionata come National High-tech Enterprise per 6 anni consecutivi. I suoi prodotti sono protetti da diritti di proprietà intellettuale.

## Informazioni sul manuale

Questo manuale introduce le operazioni di **BG1000 Series Barrier Gate**.

Tutte le figure visualizzate sono solo a scopo illustrativo. Le cifre contenute in questo manuale potrebbero non essere esattamente coerenti con i prodotti reali.

## Convenzioni sui documenti

Le convenzioni utilizzate in questo manuale sono

elencate di seguito: Gui Conventions

| Per dispositivo |                                                                                                                                                         |
|-----------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Convenzione     | Descrizione                                                                                                                                             |
| < >             | Nomi di pulsanti o tasti per i dispositivi. Ad esempio, premere <OK>.                                                                                   |
| [ ]             | I nomi delle finestre, le voci di menu, la tabella dati e i nomi dei campi si trovano tra parentesi quadre. Ad esempio, apri la finestra [Nuovo utente] |
| /               | I menu a più livelli sono separati da barre di inoltro. Ad esempio, [File/Crea/Cartella].                                                               |

## Simboli

| Convenzione                                                                         | Descrizione                                                                           |
|-------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------|
|  | Ciò implica circa l'avviso o presta attenzione a, nel manuale.                        |
|  | Le informazioni generali che aiutano a eseguire le operazioni più velocemente.        |
|  | L'informazione che è significativa.                                                   |
|  | Attenzione per evitare pericoli o errori.                                             |
|  | L'affermazione o l'evento che avverte di qualcosa o che funge da esempio cautelativo. |

# Sommario

## Sommario

Sommario 5

|              |                                                                     |                                              |
|--------------|---------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------|
| <b>1</b>     | <b>Panoramica.....</b>                                              | <b>7</b>                                     |
| <b>2</b>     | <b>Caratteristiche e funzionalità .....</b>                         | <b>7</b>                                     |
| <b>3</b>     | <b>Aspetto e dimensioni .....</b>                                   | <b>8</b>                                     |
| <b>4</b>     | <b>Indicazioni .....</b>                                            | <b>9</b>                                     |
| <b>5</b>     | <b>Procedura di installazione .....</b>                             | <b>10</b>                                    |
| 5.1          | Precauzioni di installazione .....                                  | 10                                           |
| 5.2          | Incorporamento di cavi.....                                         | 10                                           |
| 5.3          | Installazione del braccio .....                                     | 13                                           |
| <b>5.3.1</b> | <b>Procedura di installazione del braccio .....</b>                 | <b>13</b>                                    |
| <b>6</b>     | <b>Direzioni sinistra e destra .....</b>                            | <b>14</b>                                    |
| <b>7</b>     | <b>Istruzioni per il cablaggio della scheda madre .....</b>         | <b>14</b>                                    |
| 7.1          | Collegamento con telecamera LPR .....                               | 15                                           |
| 7.2          | Collegamento con controller UHF .....                               | 16                                           |
| 7.3          | Connessione con Loop Detector .....                                 | 16                                           |
| 7.4          | Connessione con sensore radar VR10 .....                            | 17                                           |
| 7.5          | Collegamento con rilevatore a infrarossi/fotocellule.....           | 18                                           |
| <b>8</b>     | <b>Impostazioni dei parametri funzionali .....</b>                  | <b>20</b>                                    |
| 8.1          | Impostazioni dei parametri della scheda madre .....                 | 20                                           |
| <b>8.1.1</b> | <b>Procedura operativa .....</b>                                    | <b>20</b>                                    |
| 8.2          | Descrizione delle impostazioni dei parametri .....                  | 21                                           |
| 8.3          | Associazione e annullamento dell'associazione del telecomando ..... | 23                                           |
| 8.4          | Imposta il ritardo per la chiusura automatica dopo l'apertura.....  | 24                                           |
| <b>9</b>     | <b>Regolazioni della barriera del braccio .....</b>                 | <b>25</b>                                    |
| 9.1          | Dimensioni.....                                                     | 25                                           |
| 9.3          | Interscambio direzionale del braccio della barriera .....           | 27                                           |
| 9.4          | Regolazione a molla .....                                           | 32                                           |
| <b>10</b>    | <b>Packing list.....</b>                                            | <b>Errore. Il segnalibro non è definito.</b> |
| <b>11</b>    | <b>Risoluzione dei problemi .....</b>                               | <b>34</b>                                    |
| <b>12</b>    | <b>Precauzioni di sicurezza.....</b>                                | <b>35</b>                                    |

|           |                                     |           |
|-----------|-------------------------------------|-----------|
| <b>13</b> | <b>Trasporto e stoccaggio .....</b> | <b>35</b> |
| <b>14</b> | <b>Garanzia .....</b>               | <b>35</b> |

## **1 Panoramica**

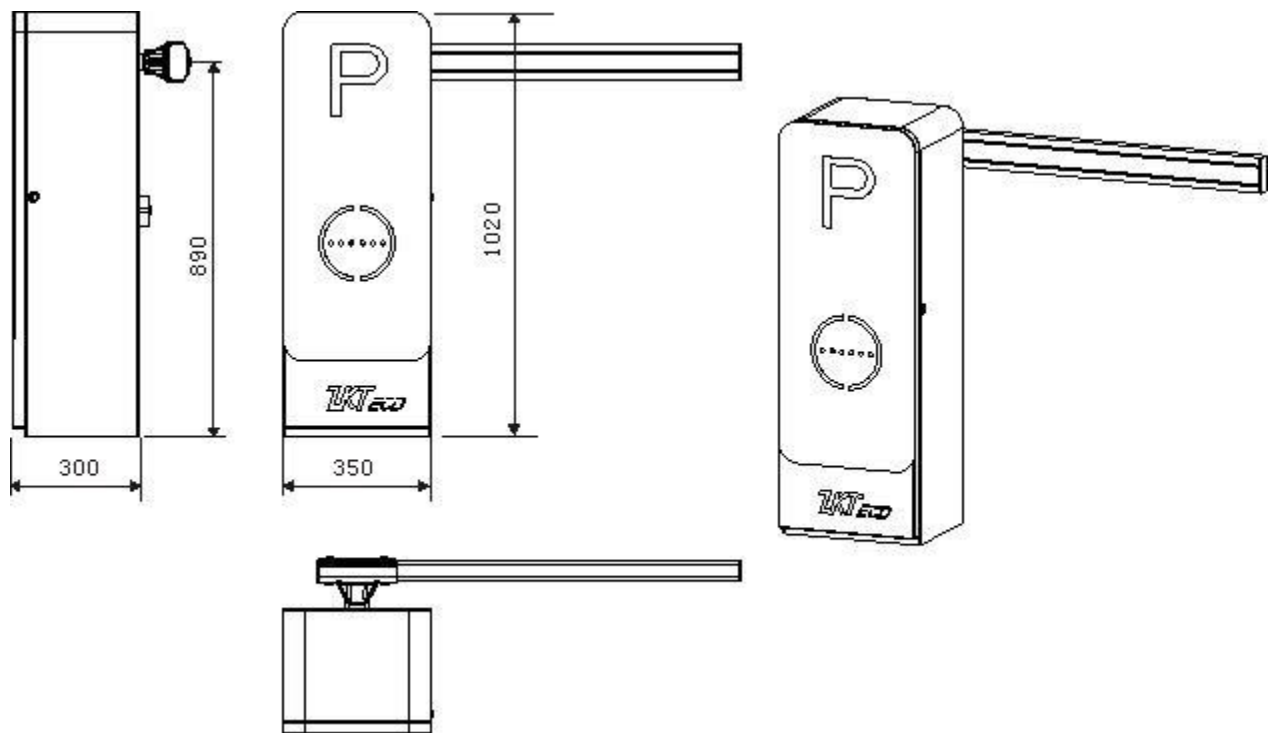
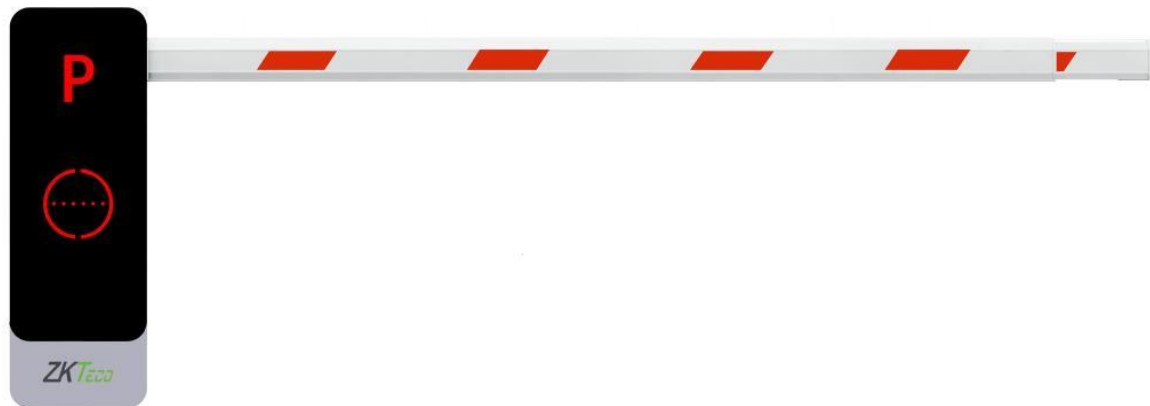
La barriera della serie BG1000 è un barriera ad alte prestazioni che adotta il design interattivo del telaio a LED di ZKTeco. Controlla il flusso del traffico in entrata e in uscita dagli edifici fornendo la massima sicurezza a basso costo. Adotta il nucleo di controllo del sistema integrato ARM7, il motore DC brushless e la struttura di trasmissione dell'ingranaggio del materiale SCM421 per offrire la massima efficienza.

Ha vantaggi di alta velocità, efficienza, qualità stabile, personalizzazione user-friendly, prestazioni complete e così via. Può essere utilizzato in aree di applicazione in tempo reale come uffici, ospedali, luoghi pubblici, aree residenziali, per alleviare i problemi di traffico.

## **2 Caratteristiche e funzionalità**

- La velocità operativa è di 1,5 secondi e la velocità può essere regolata in base alle diverse lunghezze del braccio.
- Direzioni reversibili a sinistra e a destra.
- Il meccanismo di trasmissione è semplice, compatto e facile da installare in loco.
- Design a LED del telaio interattivo ed elegante.
- Dotato di monitoraggio del controllo digitale, supporta quindi il ritardo nella chiusura automatica, test automatico, visualizzazione dello stato di uscita di salita / discesa.
- Supporta spegnimento automatico, salita manuale del braccio, anti-smash e funzioni di collegamento antincendio.
- L'angolo di salita/discesa del braccio può essere regolato e l'encoder digitale viene adottato per limitare automaticamente la posizione, sostituendo così la tradizionale procedura limitante. Il controllo della posizione è accurato.
- La batteria di backup da 24 V può essere utilizzata per garantire il normale funzionamento della barriera quando l'alimentazione è spenta.
- Il telaio è costituito da una lamiera da 2,0 mm attraverso un processo di spruzzatura elettroforetica e a polvere.
- Il braccio rimbalza quando è bloccato.

### 3 Aspetto e dimensioni



## 4 Indicazioni

| Modello/Caratteristica                 | BG1030L/R                  | BG1045L/R   | BG1060L/R | BG1045L/R-LED          | BG1145L/R-90       |
|----------------------------------------|----------------------------|-------------|-----------|------------------------|--------------------|
| <b>Velocità di apertura / chiusura</b> | 1.5 secondi                | 2,5 secondi | 5 secondi | 2,5 secondi            | 2,5 secondi        |
| <b>Lunghezza del braccio</b>           | 3 m                        | 4,5 m       | 6 m       | 4,5 m                  | 4,5 m              |
| <b>Dimensione molla</b>                | Φ4,5 mm                    | Φ5,5 mm     | Φ6,5 mm   | Φ5,5 mm                | Φ5,5 mm            |
| <b>Tipo di braccio</b>                 | Braccio dritto telescopico |             |           | Braccio dritto con LED | Braccio pieghevole |
| <b>Dimensioni del telaio</b>           | 350 mm * 300 mm * 1020 mm  |             |           |                        |                    |
| <b>Peso del telaio</b>                 | 45kg                       |             |           |                        |                    |
| <b>Tipo di motore</b>                  | Motore brushless 24V DC    |             |           |                        |                    |
| <b>Potenza di uscita</b>               | 120W                       |             |           |                        |                    |
| <b>Corrente nominale</b>               | 6A                         |             |           |                        |                    |
| <b>Alimentatore</b>                    | 220V AC 50Hz/110V AC 60Hz  |             |           |                        |                    |
| <b>Temperatura di esercizio</b>        | Da -35°C a 70°C            |             |           |                        |                    |
| <b>Umidità di funzionamento</b>        | <90%                       |             |           |                        |                    |
| <b>MCBF</b>                            | 3 Milioni di volte         |             |           |                        |                    |
| <b>Distanza del telecomando</b>        | ≥30m                       |             |           |                        |                    |

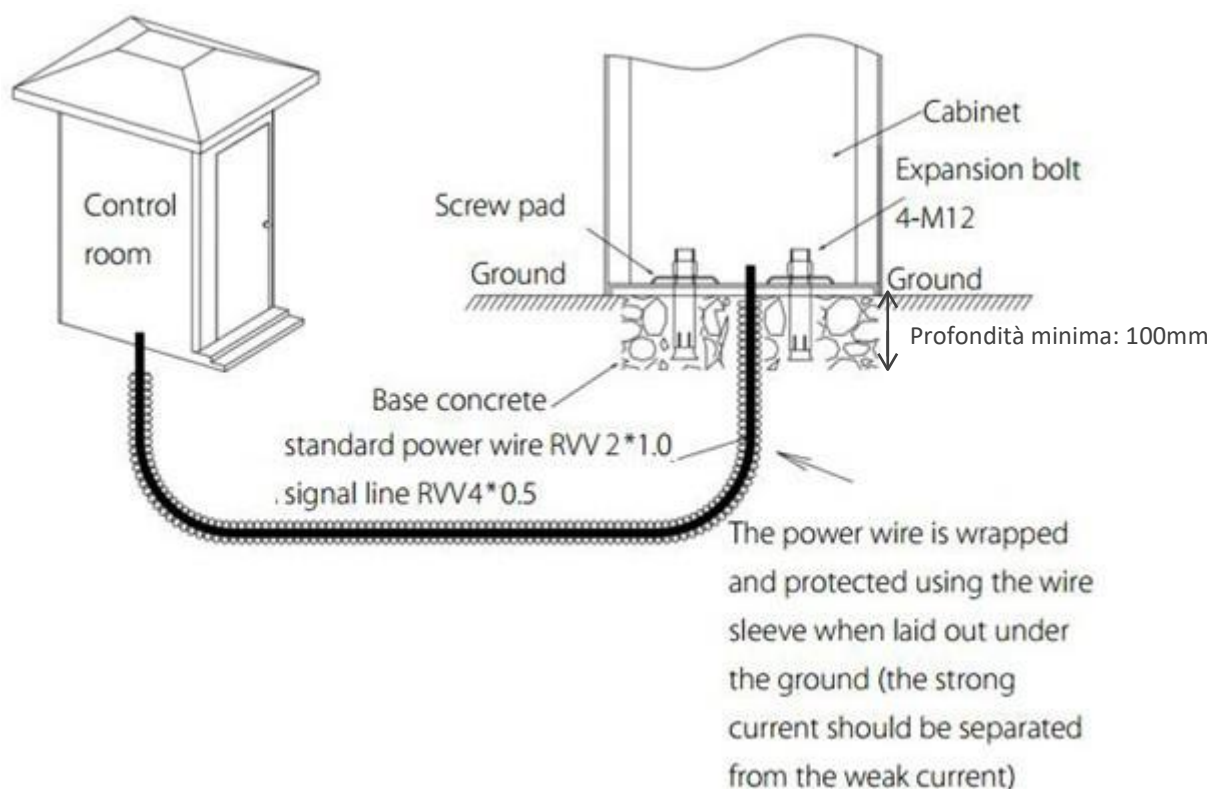
## 5 Procedura di installazione

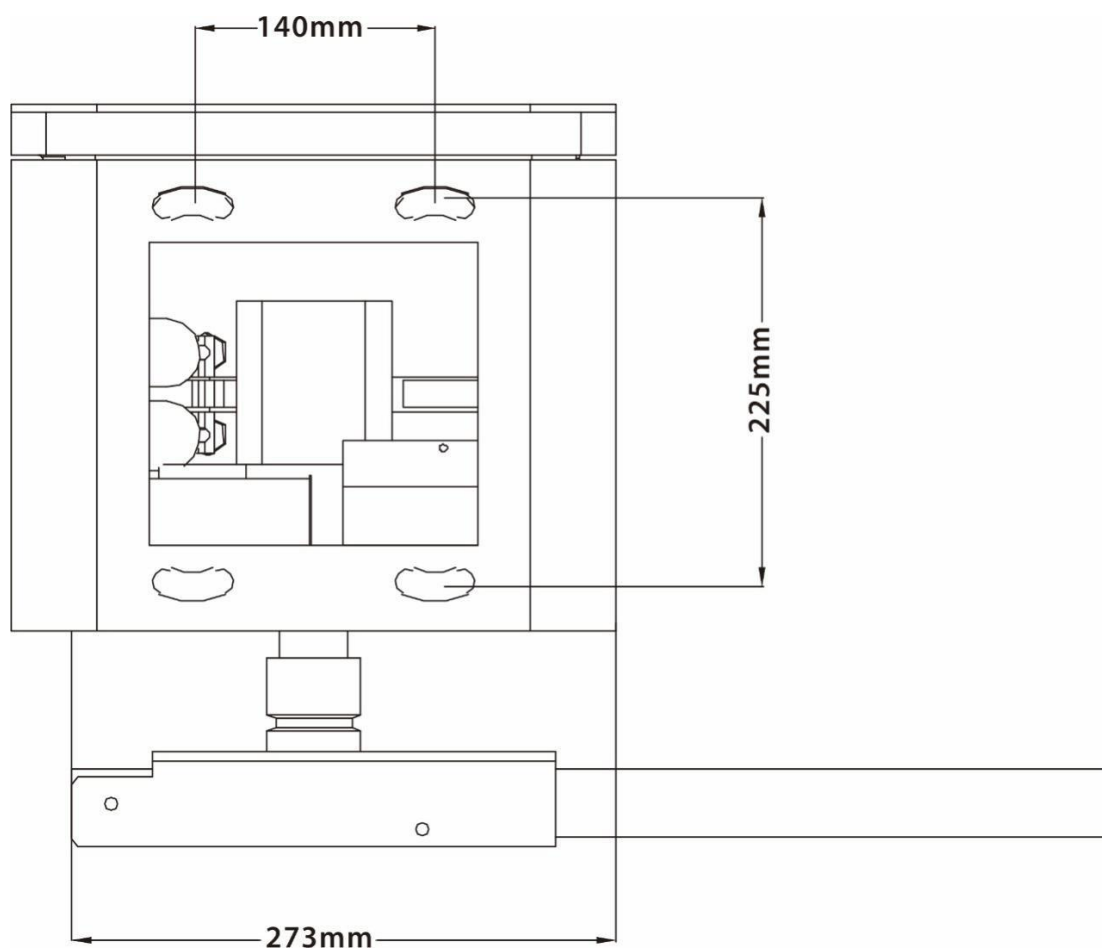
### 5.1 Precauzioni di installazione

1. Installare la barriera di parcheggio su un terreno piatto. Una base in cemento è necessaria prima dell'installazione se il terreno non è solido e piatto.
2. È possibile ridurre la lunghezza del braccio, ma non può essere aumentata. Dopo che il braccio è stato tagliato, è importante impostare nuovamente l'equilibrio della molla per ottenere un nuovo equilibrio. Il fondo della molla contiene due dadi in plastica progettati per regolare il nuovo equilibrio.
3. Quando è acceso, non cambiare la connessione del filo all'interno.
4. Collegare il GND al telaio per una protezione garantita.

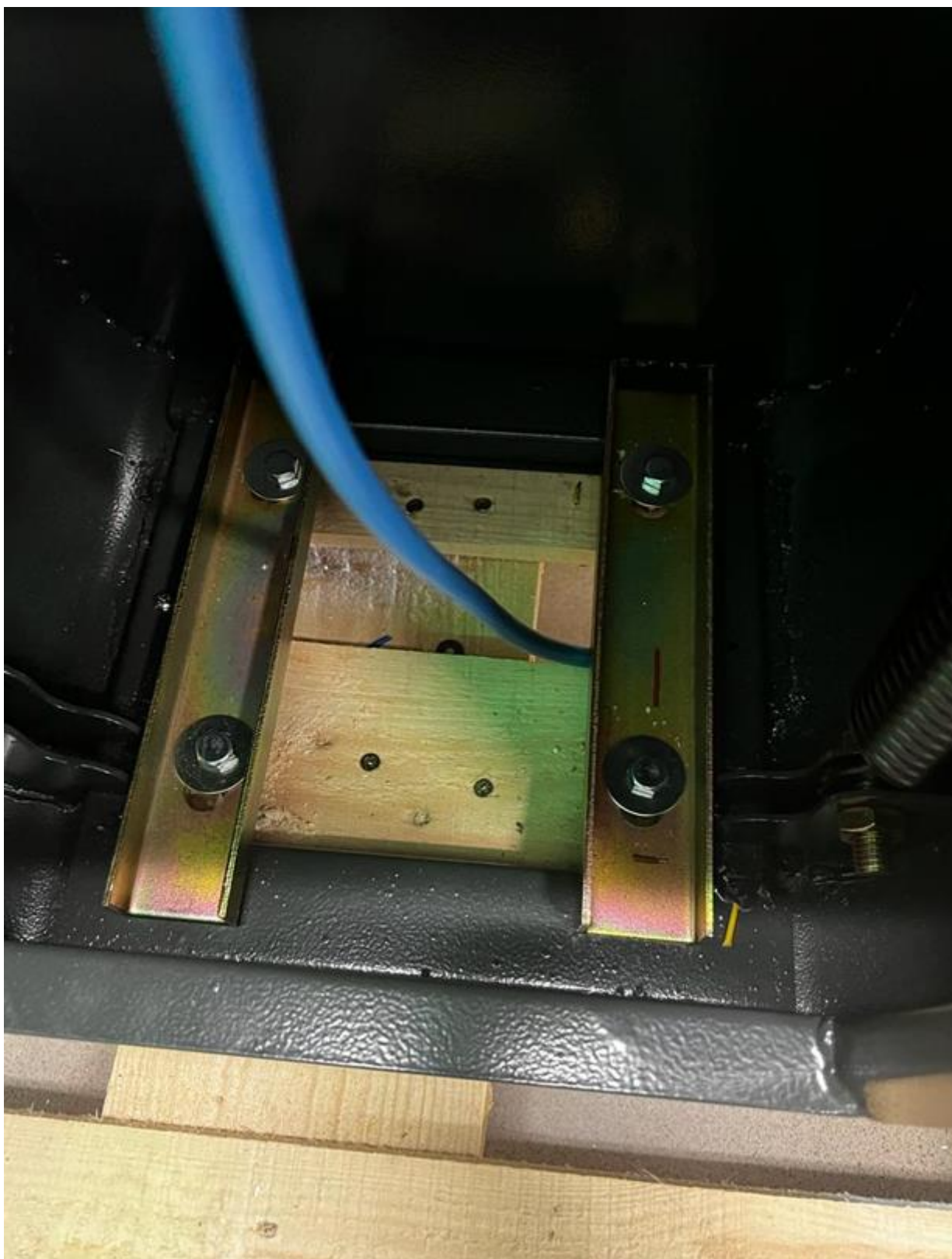
### 5.2 Incorporazione dei cavi

1. Sono necessari una canalina protettiva  $\phi 25$  e un cavo.
2. I cavi di percorso devono passare attraverso la canalina.



**Dimensioni**

## Esempio di montaggio staffe di fissaggio



## 5.3 Installazione del braccio

### 5.3.1 Procedura di installazione del braccio

1. Estrarre il braccio secondario dal braccio superiore e quindi fissarlo con 2 viti, come illustrato nella Figura 1.
2. La procedura di installazione del braccio sul telaio è illustrata nella Figura 2.



Figura 1 Collegare il braccio principale con il braccio secondario con 2 viti

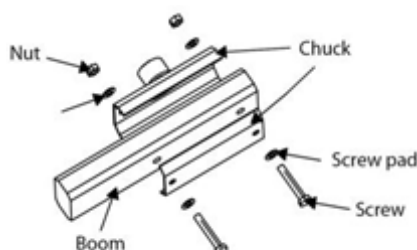
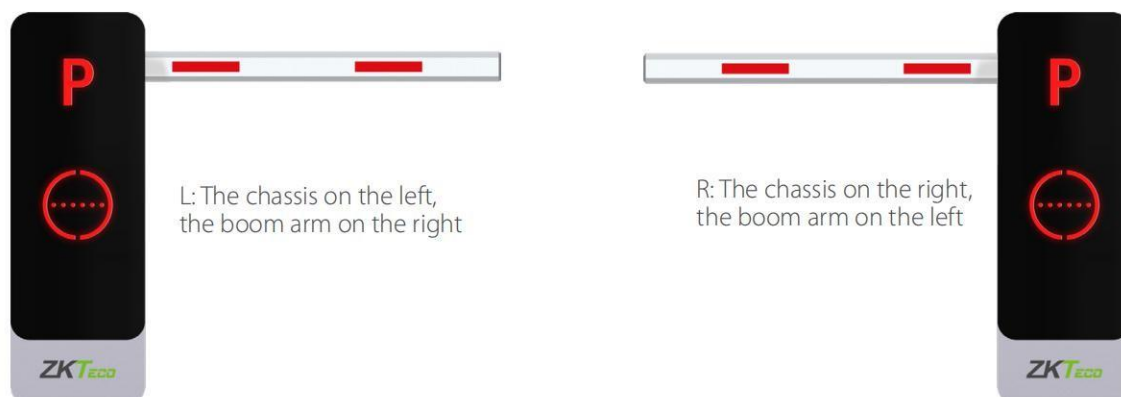


Figura 2 Installazione del braccio nel telaio

#### Nota:

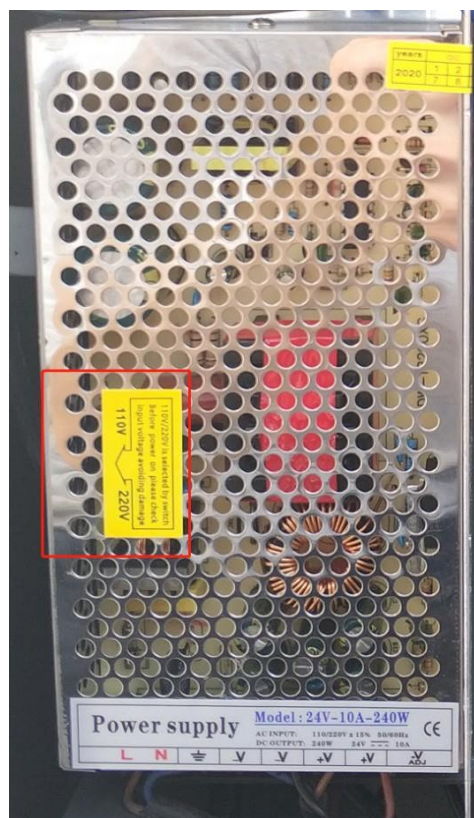
1. Prima di accendere la barriera per eseguire il processo di test, assicurarsi di installare il braccio della barriera della lunghezza corrispondente per il test. Se il braccio della barriera non è installato, regolare e rimuovere la molla sotto la guida di un professionista.
2. Se la lunghezza del braccio della barriera viene tagliata e regolata, la tenuta della molla e la posizione del foro di sospensione devono essere regolate di conseguenza per evitare lo stato anomalo che potrebbe far cadere il braccio.

## 6 Direzioni sinistra e destra



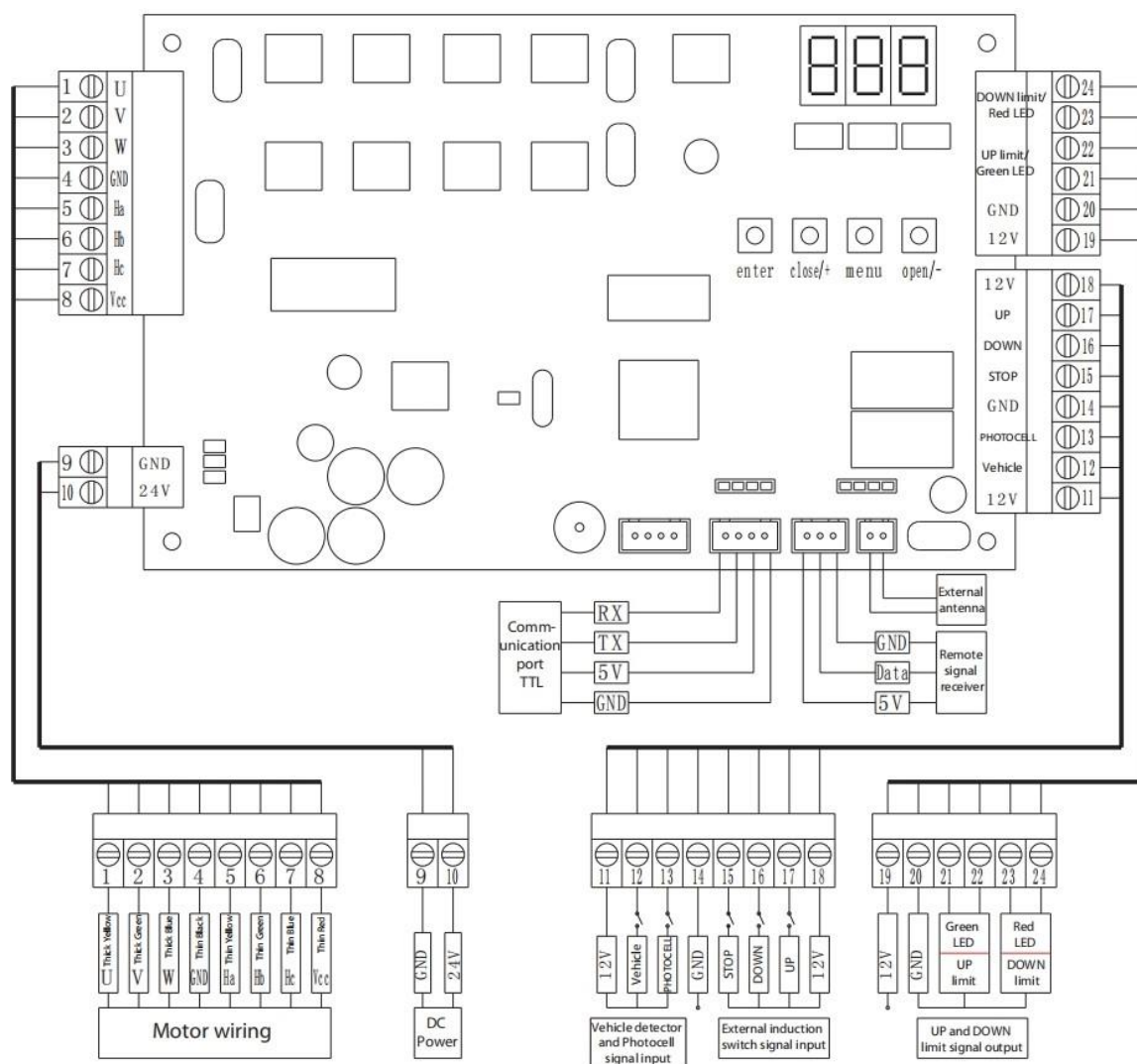
## 7 Istruzioni per il cablaggio della scheda madre

1. Scollegare l'alimentatore prima del cablaggio.
2. **Per commutare la tensione di ingresso a 110V, si prega di notare che è necessario impostare l'interruttore DIP come mostrato nell'immagine seguente:**

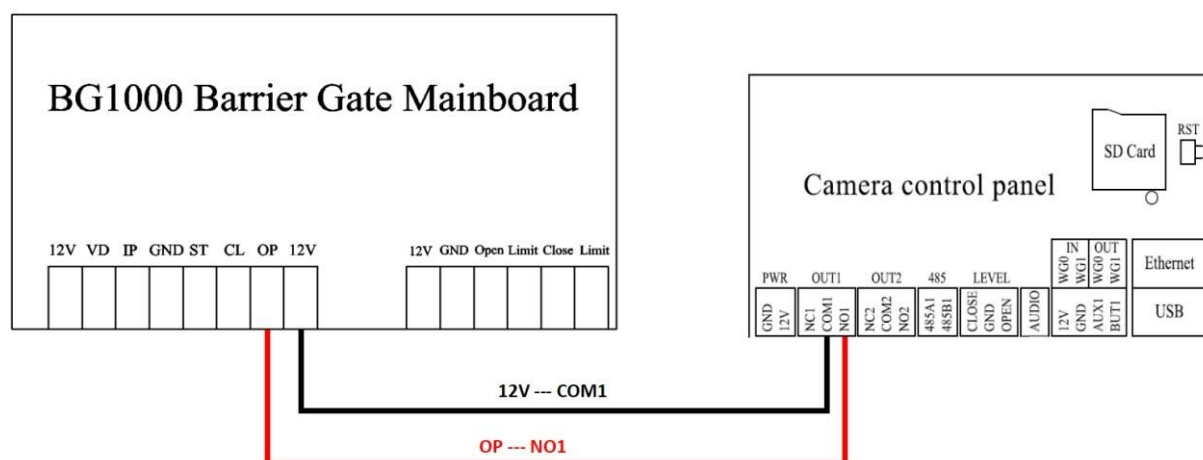


3. Controllare attentamente se i terminali sono serrati e se il cablaggio è fermo.
4. Lo schema elettrico del pannello di controllo è riportato di seguito:

## BG1000 Schema di cablaggio della scheda madre

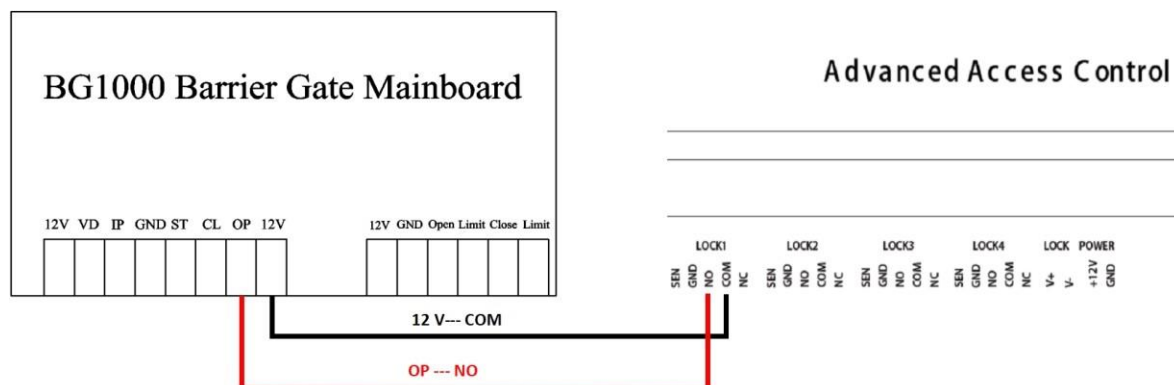


## 7.1 Collegamento con telecamera LPR



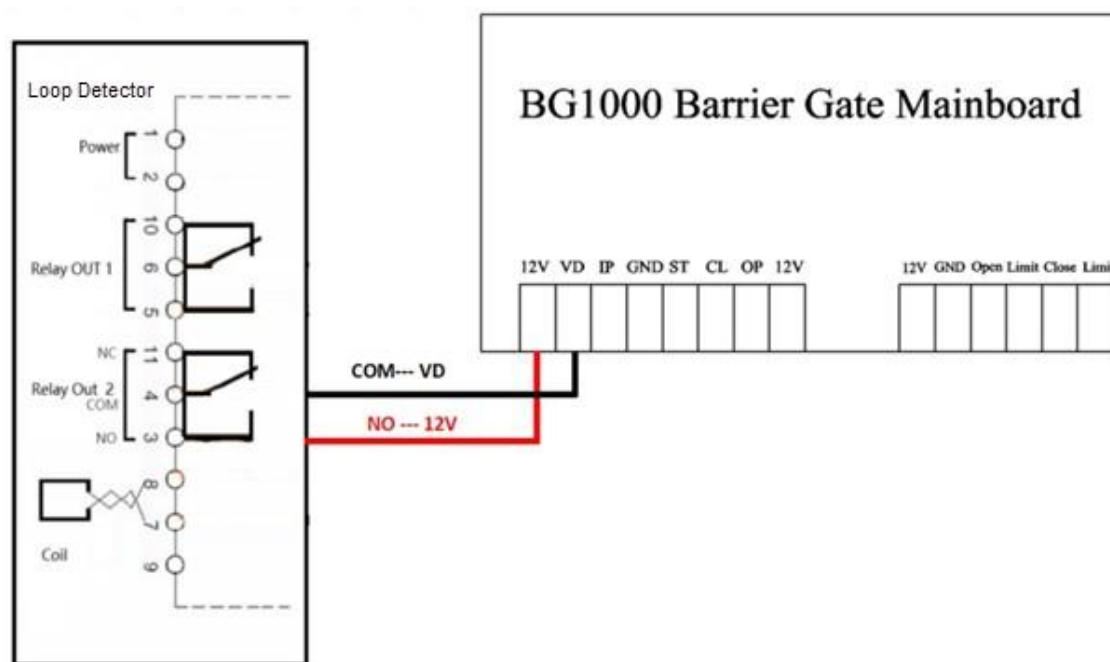
## 7.2 Collegamento con controller UHF

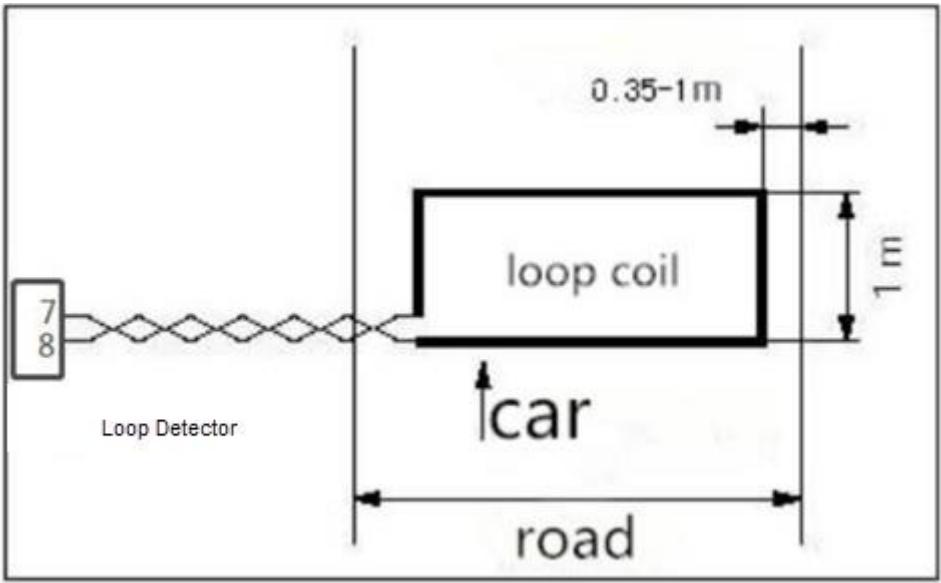
(**Nota:** il Reader 1 e 2 del controller Inbio260 corrispondono a LOCK1, Reader 3 e 4 corrispondono a LOCK2)



## 7.3 Connessione con Loop Detector

**Funzione anti-smash e chiusura automatica**

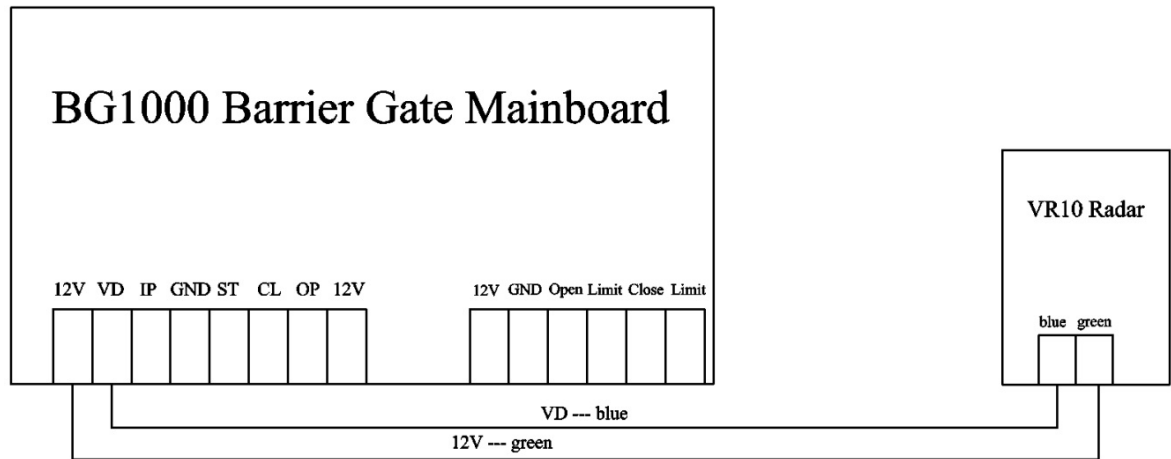


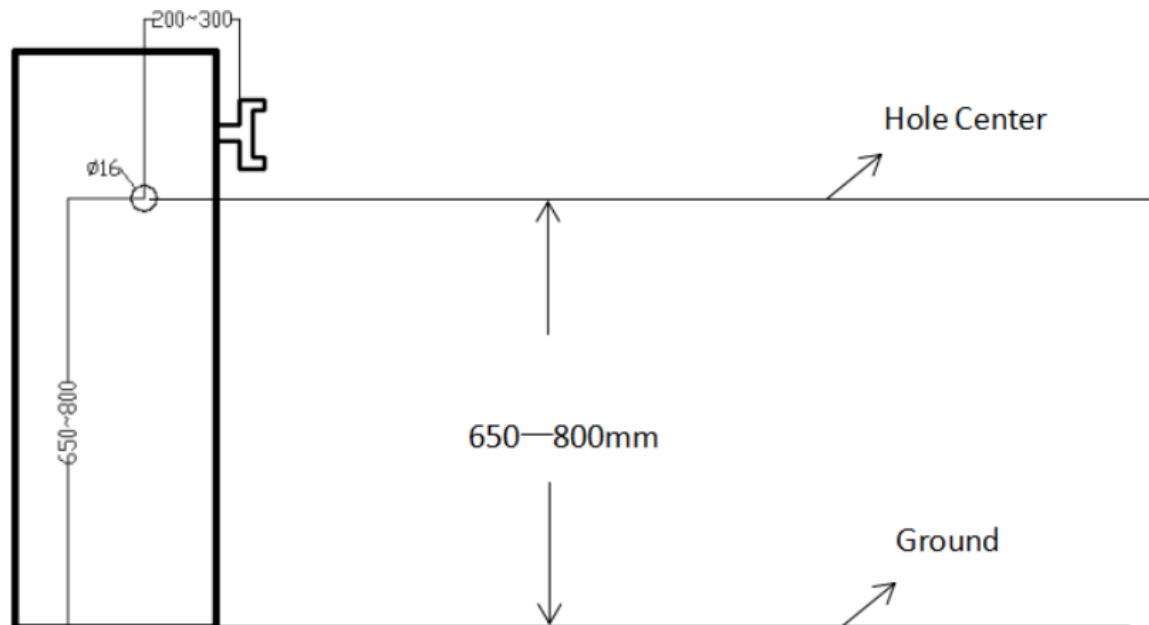


| Circonferenza bobina | Numero bobina                                                                     |
|----------------------|-----------------------------------------------------------------------------------|
| 3 m                  | In base ai requisiti, assicurarsi che l'induttanza sia compresa tra 100μH e 200μH |
| Da 3m a 6m           | Da 5 a 6 giri                                                                     |
| Da 6m a 10m          | Da 4 a 5 giri                                                                     |
| Da 10m a 25m         | 3 giri                                                                            |
| 25 m                 | 2 giri                                                                            |

### 7.4 Connessione con sensore radar VR10

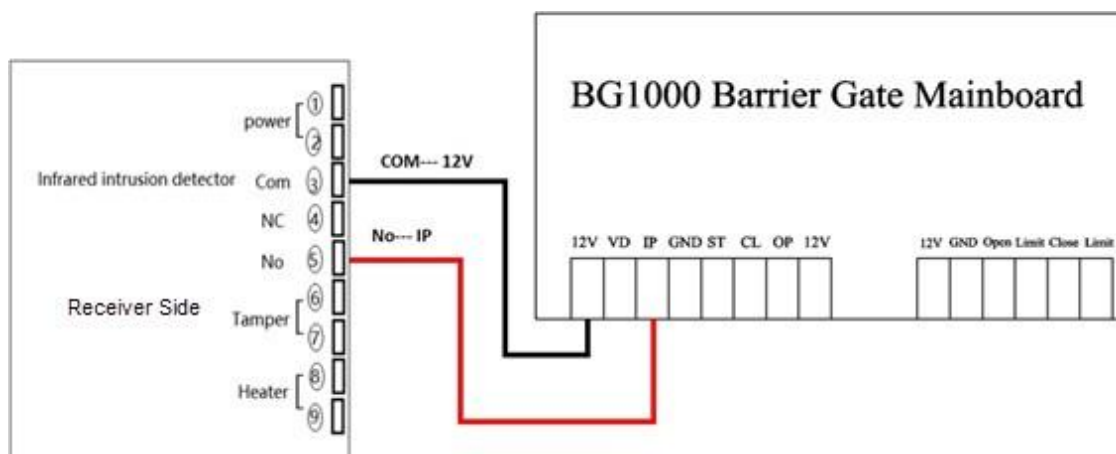
Funzione anti-smash e chiusura automatica



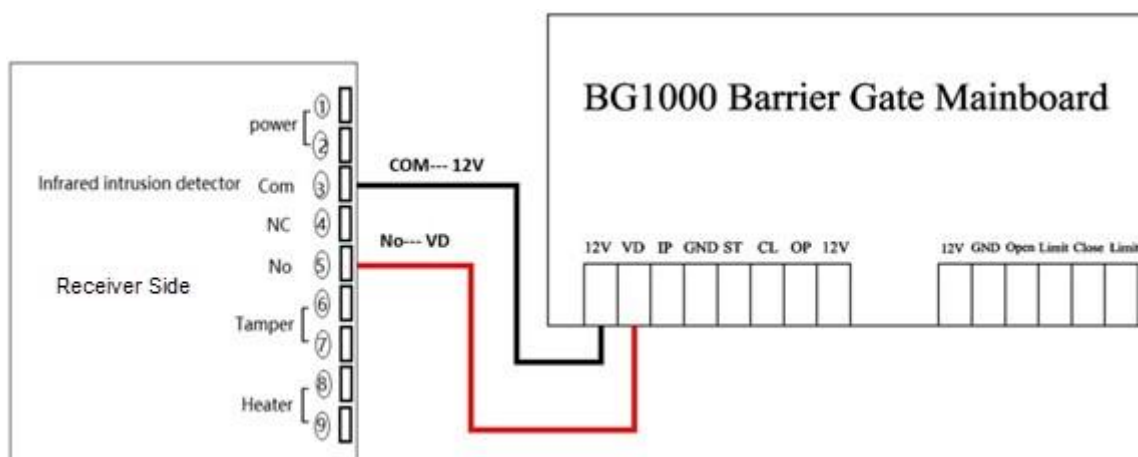


## 7.5 Collegamento con rilevatore a infrarossi/fotocellule

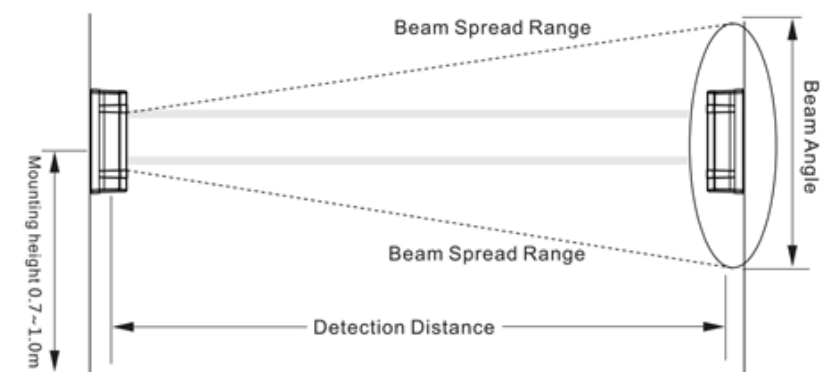
### Funzione anti-smash



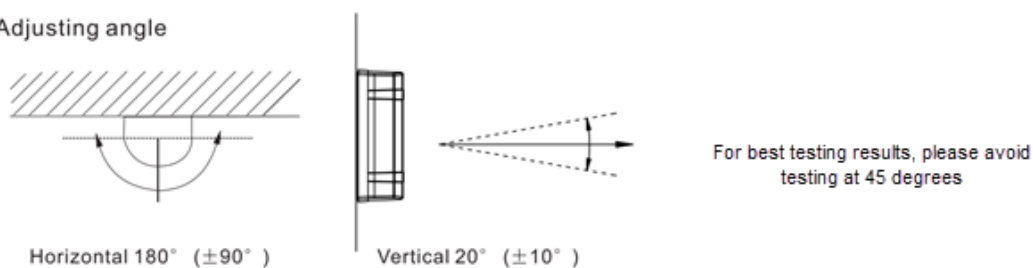
## Funzione anti-smash e chiusura automatica



### ◆ Mounting height



### ◆ Adjusting angle

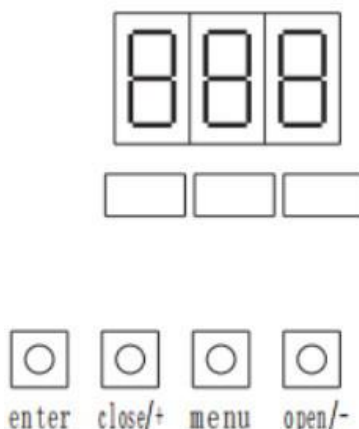


## 8 Impostazioni dei parametri funzionali

Dopo l'installazione iniziale e la prima accensione, è necessario utilizzare i pulsanti "on" e "off" sulla scheda madre per completare il processo di autocontrollo e imparare i tratti di apertura e chiusura.

### 8.1 Impostazioni dei parametri della scheda madre

Descrizione della chiave



**Menu:** Opzioni di menu / Conferma e Invio

**Enter:** Conferma e Esci

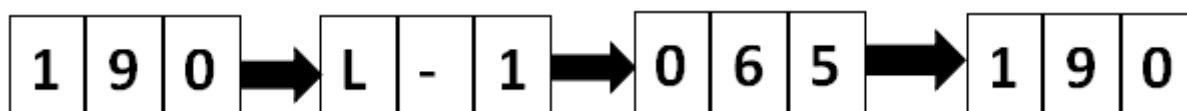
**Open/-:** Diminuisce parametro/valore

**Close/+:** Aumenta parametro/valore

#### 8.1.1 Procedura operativa



Lo stato del display è indicato di seguito:



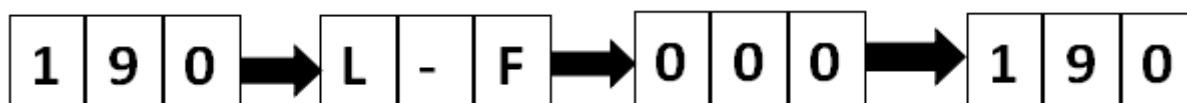
## 8.2 Descrizione delle impostazioni dei parametri

| Parametro                                                                         | Descrizione                                                               | Elenco dei menu | Braccio 3m | Bracci o 4,5 m | Braccio 6m |
|-----------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------|-----------------|------------|----------------|------------|
| Regolazione velocità di apertura del cancello                                     | Maggiore è il valore, più veloce è l'apertura del cancello                | L-1             | 90         | 70             | 60         |
| Regolazione velocità di chiusura del cancello                                     | Maggiore è il valore, più veloce è la chiusura del cancello               | L-2             | 85         | 65             | 55         |
| Regolazione dell'equilibrio del braccio della barriera                            | Default                                                                   | L-3             | 12         | 12             | 12         |
| Regolazione della sensibilità del tempo di risposta dell'auto anti-smashing       | Più breve è il tempo di reazione, maggiore è la sensibilità.              | L-4             | 30         | 30             | 30         |
| Regolazione Resistenza del motore                                                 | Default                                                                   | L-5             | 70         | 70             | 70         |
| Regolazione Braccio orizzontale                                                   | -                                                                         | L-6             | 5          | 5              | 8          |
| Selezione della modalità di test                                                  | 0 – Manuale<br>1 - Automatico (impostazione predefinita)                  | L-7             | 0          | 0              | 0          |
| Attiva la funzione Memoria                                                        | 0 – Nessuna memoria<br>1 - Memoria<br>4 - Modalità di picco (predefinita) | L-8             | 0          | 0              | 0          |
| Regolazione Braccio verticale                                                     | -                                                                         | L-9             | 5          | 5              | 8          |
| Regolazione della corsa di decelerazione del primo stadio del freno di apertura   | -                                                                         | L-L             | 45         | 65             | 40         |
| Regolazione della corsa di decelerazione del secondo stadio del freno di chiusura | -                                                                         | L-B             | 55         | 55             | 40         |

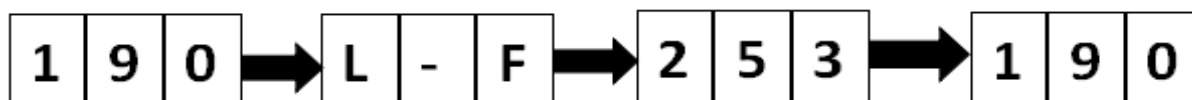
|                                                                                          |                                                                                                                                         |          |       |       |       |
|------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------|-------|-------|-------|
| Regolazione della forza del veicolo anti-smashing                                        | Maggiore è il valore, più grave è il danno all'oggetto.                                                                                 | L-C      | 50    | 50    | 50    |
| Impostazione del funzionamento avanti e indietro della barriera                          | Tipo 1 - L<br>Tipo 2 – R<br>(Impostazione di fabbrica)                                                                                  | L-D      | 1 o 2 | 1 o 2 | 1 o 2 |
| Forza motrice quando la barriera è attivata                                              | Coppia erogata dal motore quando la barriera è attivata.                                                                                | L-E      | 30    | 30    | 30    |
| Funzione di apprendimento remoto                                                         | 000 - Stato di apprendimento<br>253 - Cancellazione automatica del telecomando                                                          | L-F      | 0     | 0     | 0     |
| Regolazione della corsa di decelerazione per la prima sezione del cancello di apertura   | Default                                                                                                                                 | L-H      | 0     | 0     | 0     |
| Regolazione della corsa di decelerazione per la seconda sezione del cancello di apertura | Default                                                                                                                                 | L-P      | 21    | 21    | 21    |
| Regolazione della modalità semaforo                                                      | Default                                                                                                                                 | L18<br>. | 0     | 0     | 0     |
| Ritardo di rilevamento a terra per far cadere l'asta                                     | 0 - Disabilitato<br>1 - 255 è il tempo corrispondente al ritardo (necessità di sincronizzazione con il rilevamento del terreno sistema) | L19<br>. | 0     | 0     | 0     |
| Ritardo automatico della caduta del braccio dopo l'avvio                                 | 0 – Disabilitato<br>1 - 255 è il tempo corrispondente al ritardo della caduta automatica del braccio                                    | L20<br>. | 0     | 0     | 0     |

## 8.3 Associazione e cancella associazione del telecomando

1. **Remote Control Pairing:** premere a lungo **Menu**, quindi premere +/- per selezionare L-F [L15]. Premere di nuovo **Menu** per impostare il valore del parametro. A questo punto, il valore del display LED è "000", quindi premere un pulsante qualsiasi sul telecomando fino a quando non si sente un segnale acustico dalla scheda madre. Se ritorna automaticamente all'opzione di menu, significa che l'associazione è riuscita e quindi premere **ENTER** per uscire dal menu.

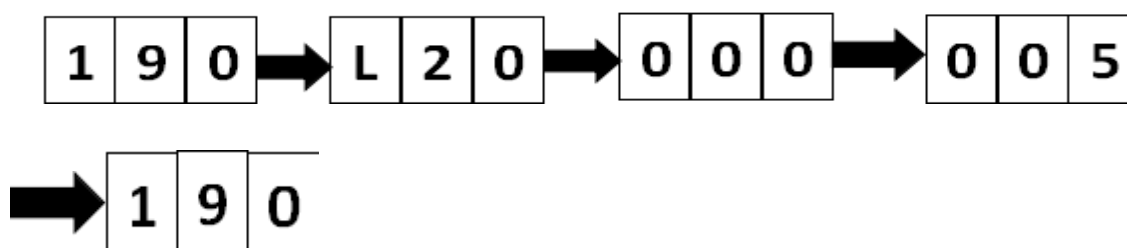


2. **Delete Remote Control Pairing:** premere a lungo **Menu**, quindi premere +/- per selezionare L-F [L15]. Premere nuovamente **Menu** per impostare il valore del parametro, quindi impostare il valore del parametro su "253". A questo punto, tornerà automaticamente al menu, indicando che tutti i telecomandi sono stati eliminati.



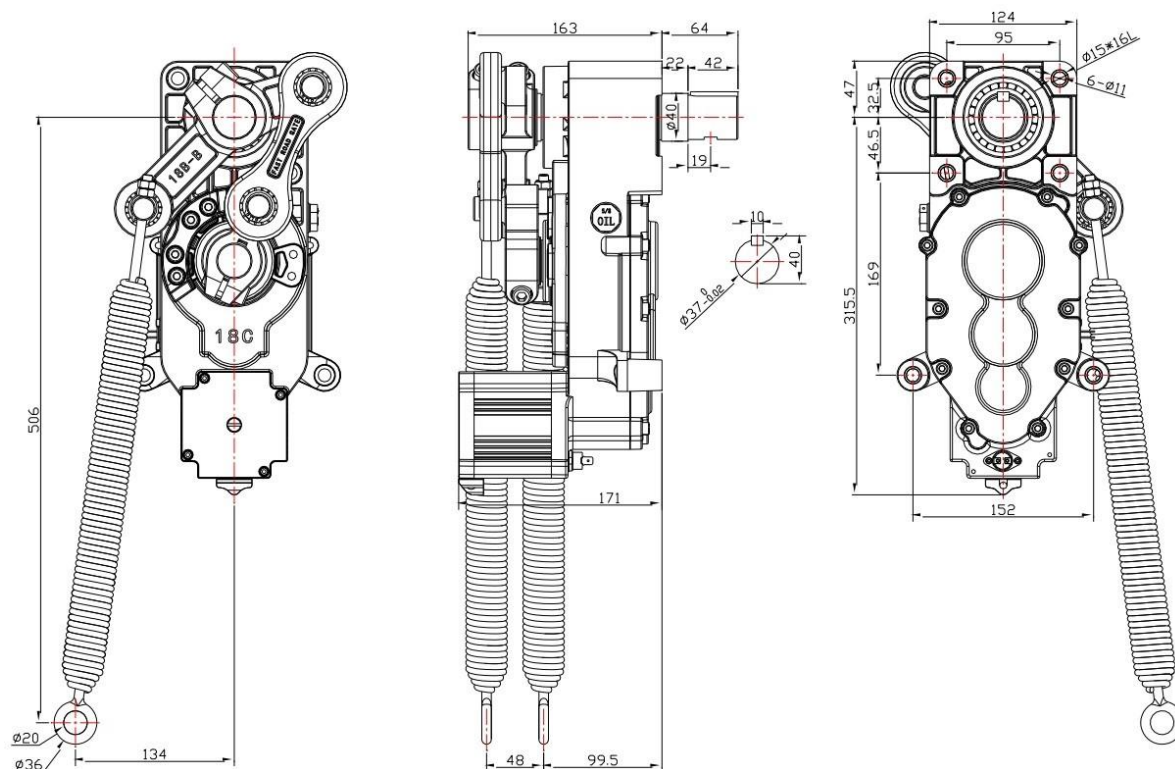
## 8.4 Imposta il ritardo per la chiusura automatica dopo l'apertura del braccio

Premere a lungo il pulsante Menu, quindi premere +/- per selezionare il parametro L20, quindi premere **Menu** per impostare il valore del parametro dopo la selezione. A questo punto, il display sarà 000, cioè nello stato disabilitato. Impostare il valore di ritardo in base ai requisiti. Infine, premi **Enter** per uscire dal menu. Ad esempio, se è impostato su "005", la macchina si chiuderà automaticamente dopo 5 secondi dall'apertura della barriera.



## 9 Regolazione della barriera del braccio

### 9.1 Dimensioni

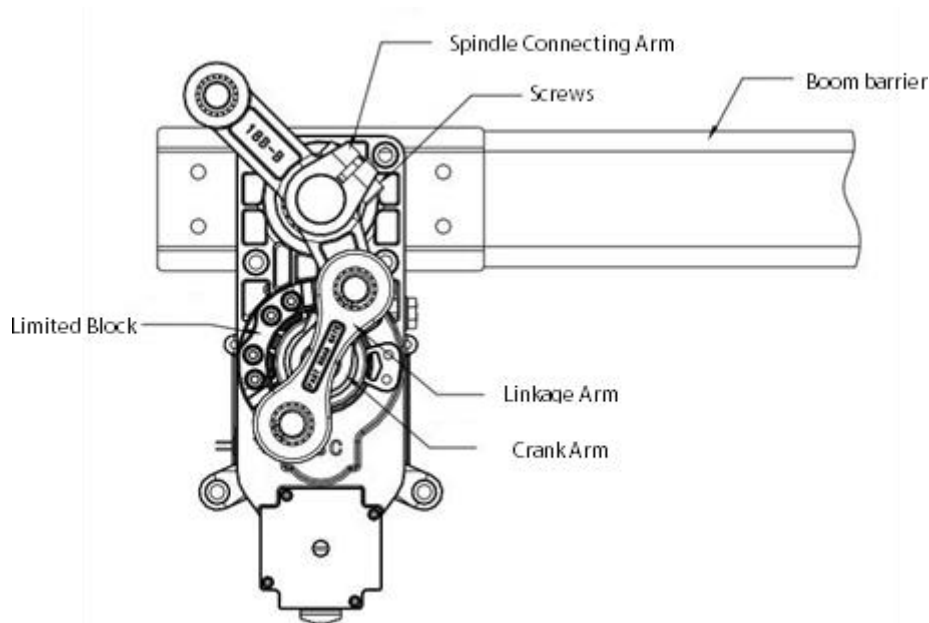


### 9.2 Regolazione dell'angolo orizzontale e verticale del braccio (regolazione meccanica)

**Nota:** gli angoli orizzontali e verticali del braccio della barriera sono stati regolati dopo la produzione. Si prega di non regolarli senza la guida di professionisti per evitare danni meccanici.

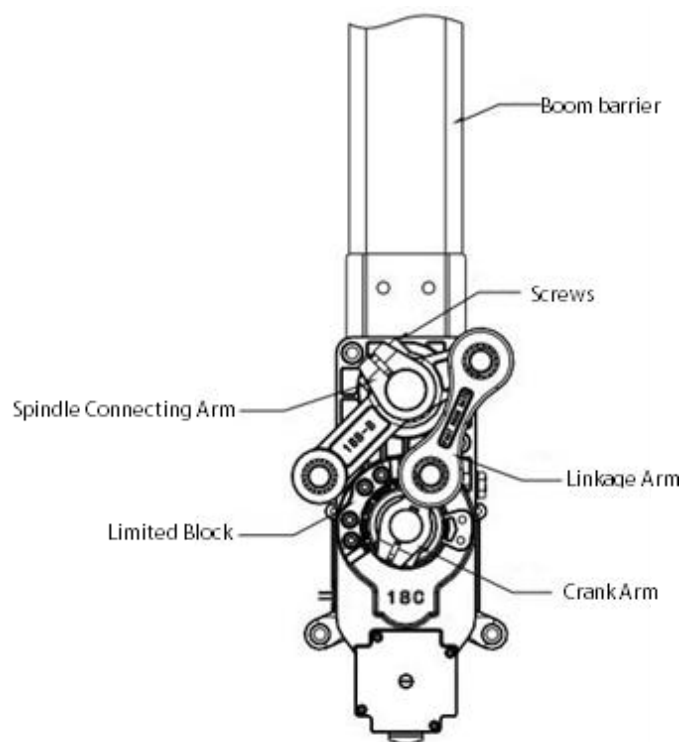
#### 1. Regolare la posizione orizzontale del braccio della barriera

La manovella del braccio di collegamento sarà una struttura sovrapposta e i due punti di rotazione del braccio di collegamento coincidono con l'albero di uscita del riduttore a 3 punti e una linea. Questa è la posizione orizzontale del braccio della barriera. Se il braccio non è in piano o è inclinato in questo momento, allenta le 2 viti del bilanciamento, gira il braccio della barriera al livello e stringi le viti.



## 2. Regolare la posizione verticale del braccio della barriera (regolato dalla struttura meccanica)

La manovella del braccio di collegamento è in una forma dispiegata e i due punti di rotazione del braccio di collegamento e dell'albero di uscita del riduttore sono in una linea a 3 punti dispiegata. Questa è la posizione verticale del braccio della barriera. Se il braccio della barriera non è in posizione verticale ed è inclinato in questo momento, allentare le 2 viti del bilanciante, ruotare il braccio della barriera in verticale e stringere le viti.



### 9.3 Interscambio direzionale del braccio della barriera

Ad esempio, quando la sinistra viene modificata in destra, i passaggi dell'operazione sono i seguenti:

Passaggio 1: con il braccio della barriera in uno stato verticale, spegnere l'alimentazione e quindi rimuovere la molla, come mostrato nella figura.



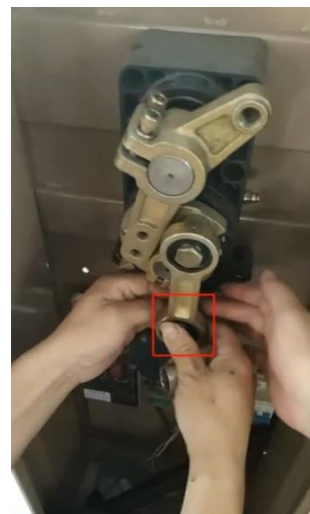
Passo 2: Utilizzare una chiave a bussola per rimuovere il braccio di collegamento. Svitare le viti in entrambe le estremità, allentare il braccio di leveraggio (la rondella dietro le viti deve essere sicura), come mostrato nella figura:



Passaggio 3: rimuovere il braccio di collegamento della molla (la rondella dietro la vite deve essere sicura), come mostrato nella figura:



Passaggio 4: allentare le 2 viti sul braccio di collegamento del mandrino ed estrarre il bilanciere, come mostrato nella figura:



Passo 5: Estrarre il braccio di collegamento del mandrino e posizionarlo in un'altra direzione (chiave, L→R), come mostrato nella figura:



Passaggio 6: rimuovere le 4 viti sul blocco meccanico limitato, spostare il blocco limite nella giusta posizione simmetrica e quindi stringere le viti:



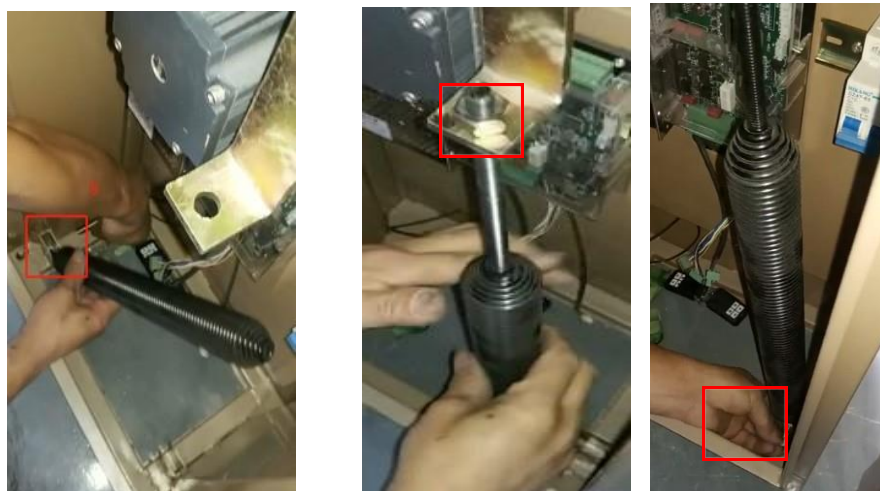
Fase 7: Collegare il braccio del sollevatore al braccio di collegamento del mandrino e installarlo (la guarnizione sul retro della vite deve essere sicura), come mostrato in figura:



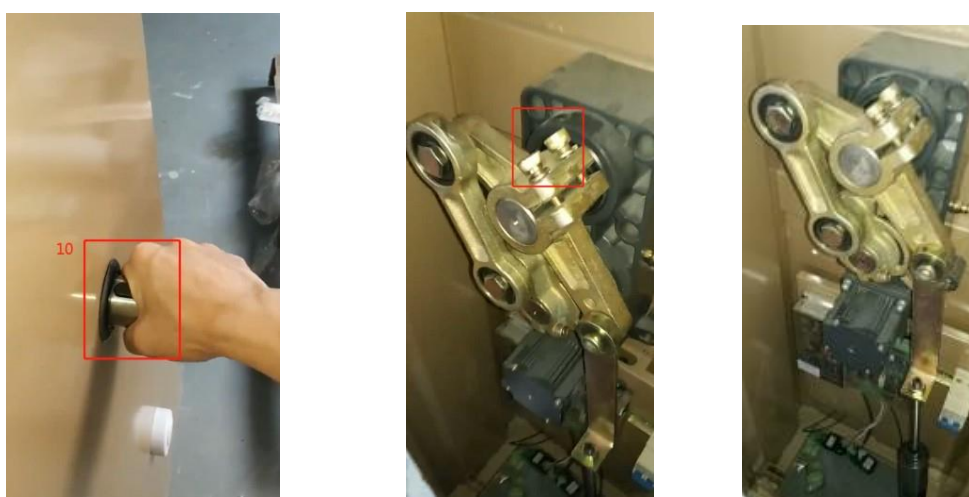
Passaggio 8: Collegare e installare il braccio di collegamento della molla con il braccio di collegamento del mandrino (la guarnizione sul retro della vite deve essere sicura), come mostrato nella figura:



Passo 9: Riposizionate la molla a destra, poi collegatela al braccio di collegamento della molla e installatela, come mostrato in figura:



Fase 10: Dopo aver regolato gli angoli verticali e paralleli dell'asta della barriera, serrare infine le due viti del braccio di collegamento del mandrino, come mostrato in figura:

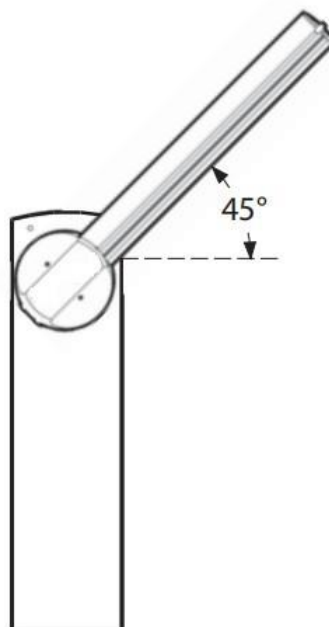


Passo 11: Infine, imposta il parametro L-D sul pannello di controllo su "2" (nota che L è "1" e R è "2").



## 9.4 Regolazione a molla

Più alta è la vite a molla (scatola blu), più stretta è la molla e maggiore è la tensione. Più bassa è la vite della molla (scatola blu), più allentata è la molla e minore è la tensione.



### Note:

1. Quando il braccio della barriera è a 45°, è il miglior equilibrio.
2. Il diametro del filo della molla è adattato a diverse lunghezze del braccio: braccio da 3 m con  $\phi$  4,5 mm; braccio da 4,5 m con  $\phi$  5,5 mm; braccio da 6m con  $\phi$  6.5mm. (Se il braccio è troppo corto, cioè inferiore a 2 m, non installare la molla).

## 10 Packing list

| Material<br>e                            | Quantità |
|------------------------------------------|----------|
| Vite di esplosione del telaio<br>M12X140 | 4        |
| Chiavi                                   | 2        |
| Braccio della barriera                   | 1        |
| Piastra di pressione del braccio         | 1        |
| Piastra di pressione del telaio          | 2        |
| Telecomando senza fili                   | 2        |
| Bullone esagonale del braccio<br>M10X70  | 2        |
| Macchina                                 | 1        |
| Manuale                                  | 1        |

## 11 Risoluzione dei problemi

- ❖ **Descrizione:** L'alimentatore ha un'uscita a 24 V, ma l'indicatore di alimentazione della scheda madre non si accende.

**Causa**

1. Il cablaggio di uscita 24V potrebbe essere invertito
2. La scheda madre potrebbe funzionare in modo anomalo
3. Cablaggio allentato

**Soluzione**

1. Sostituire il cablaggio di uscita CC
2. Sostituire la scheda madre
3. Stringere il cablaggio

- ❖ **Descrizione:** l'ingresso CA è normale, ma l'indicatore di alimentazione è spento.

**Causa**

1. Il fusibile di potenza potrebbe essere bruciato
2. Alimentazione anomala
3. Cablaggio allentato

**Soluzione**

1. Sostituire il fusibile
2. Sostituire l'alimentatore
3. Stringere il cablaggio

- ❖ **Descrizione:** l'indicatore di alimentazione è acceso, l'indicatore del braccio di atterraggio è normale e il motore non è in funzione.

**Causa**

1. Il cablaggio del motore potrebbe essere collegato in modo errato o il cablaggio è allentato
2. L'encoder interno del motore può funzionare in modo anomalo
3. Il limite di corsa del motore supera la posizione

**Soluzione**

1. Controllare il cablaggio in base allo schema elettrico e, se necessario, stringere il cablaggio
2. Sostituire il motore
3. Regolare di nuovo i parametri limite del motore

- ❖ **Descrizione:** i pulsanti del telecomando non rispondono.

**Causa:**

1. La batteria del telecomando è completamente scarica
2. C'è un'interferenza del segnale con la stessa frequenza
3. Potrebbero esserci ostacoli nelle vicinanze
4. La frequenza del telecomando non corrisponde o il ricevitore è danneggiato

**Soluzione:**

1. Sostituire la batteria

2. Utilizzare il controllo manuale dei pulsanti
3. Utilizzo in aree aperte
4. Sostituire il telecomando per ri-abbinare o sostituire il ricevitore

❖ **Descrizione:** Quando il cancello è chiuso a metà, rimbalza fino allo stato aperto.

**Causa:**

1. Il braccio della barriera potrebbe non essere installato
2. La molla è troppo stretta o la lunghezza del braccio della barriera viene modificata e la molla non viene regolata correttamente

**Soluzione:**

1. Installare il braccio della barriera
2. Regolare la molla in base alla lunghezza del braccio della barriera

## 12 Precauzioni di sicurezza

- È severamente vietato colpire il prodotto con oggetti duri.
  - Durante l'uso, si prega di maneggiare con cura per evitare forti collisioni con oggetti duri.
  - Non versare acqua o liquidi corrosivi sulla superficie del prodotto.
  - Se dal prodotto proviene fumo o un odore particolare, scollegare immediatamente l'alimentazione.
- ⚠ Se il prodotto funziona in modo anomalo, si prega di contattare il rivenditore in tempo. Si prega di non provare a ripararlo da soli. Se viene maneggiato senza autorizzazione, l'azienda non è responsabile di eventuali danni.

## 13 Trasporto e stoccaggio

- Durante il caricamento e lo scarico del prodotto, maneggiarlo con cura.
- Durante il trasporto e lo stoccaggio, posizionarlo in un ambiente asciutto e privo di corrosione. Il prodotto deve essere protetto da umidità, pioggia, sole e corrosione.

## 14 Garanzia

Questo prodotto ha una garanzia di 2 anni. Al normale utilizzo del prodotto, i danni sono coperti dalla garanzia. Tuttavia, i danni causati dalle seguenti condizioni non sono coperti dalla garanzia:

- Danni causati da un funzionamento scorretto e dalla violazione delle procedure operative.
- Danni causati dalla riparazione del prodotto senza autorizzazione.
- Anomalie e danni causati da condizioni operative e ambienti operativi estremamente difficili al di là della capacità di resistenza della macchina.
- Danni causati da fattori estremi (come terremoto, tsunami, tifone).

[www.zkteco.eu](http://www.zkteco.eu)

Copyright © 2021 ZKTECO CO., LTD. Tutti i diritti