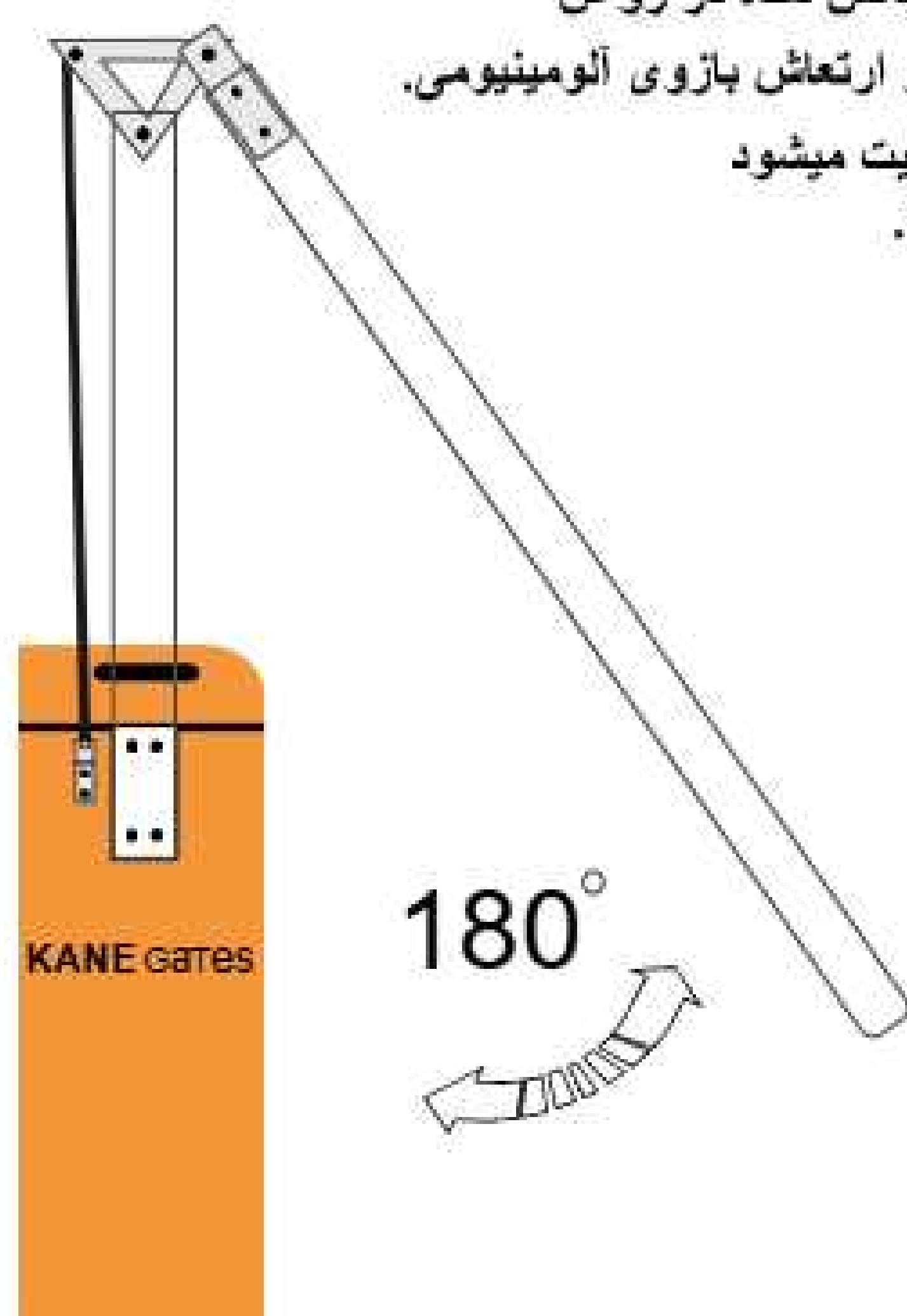


راهبند با سرعت ۱.۵ ثانیه تا ۶ ثانیه قابل تنظیم با مدار فرمان دیجیتال و موتور ۲۴ ولت با گیربکس دنده در روغن و سرعت قابل تنظیم حرکت گیربکس (چهار زمانه) و کاهش سرعت در دور آهسته بدون ضربه و ارتعاش بازوی آلومینیومی. بازوی مدل خم شونده ۱۸۰ درجه ۵ متر در این مدل بازو به صورت قیچی به کنار دستگاه هدایت میشود و فضای بالای دستگاه خالی خواهد بود برای مکان های که ارتفاع محدود میباشد استفاده میشود.



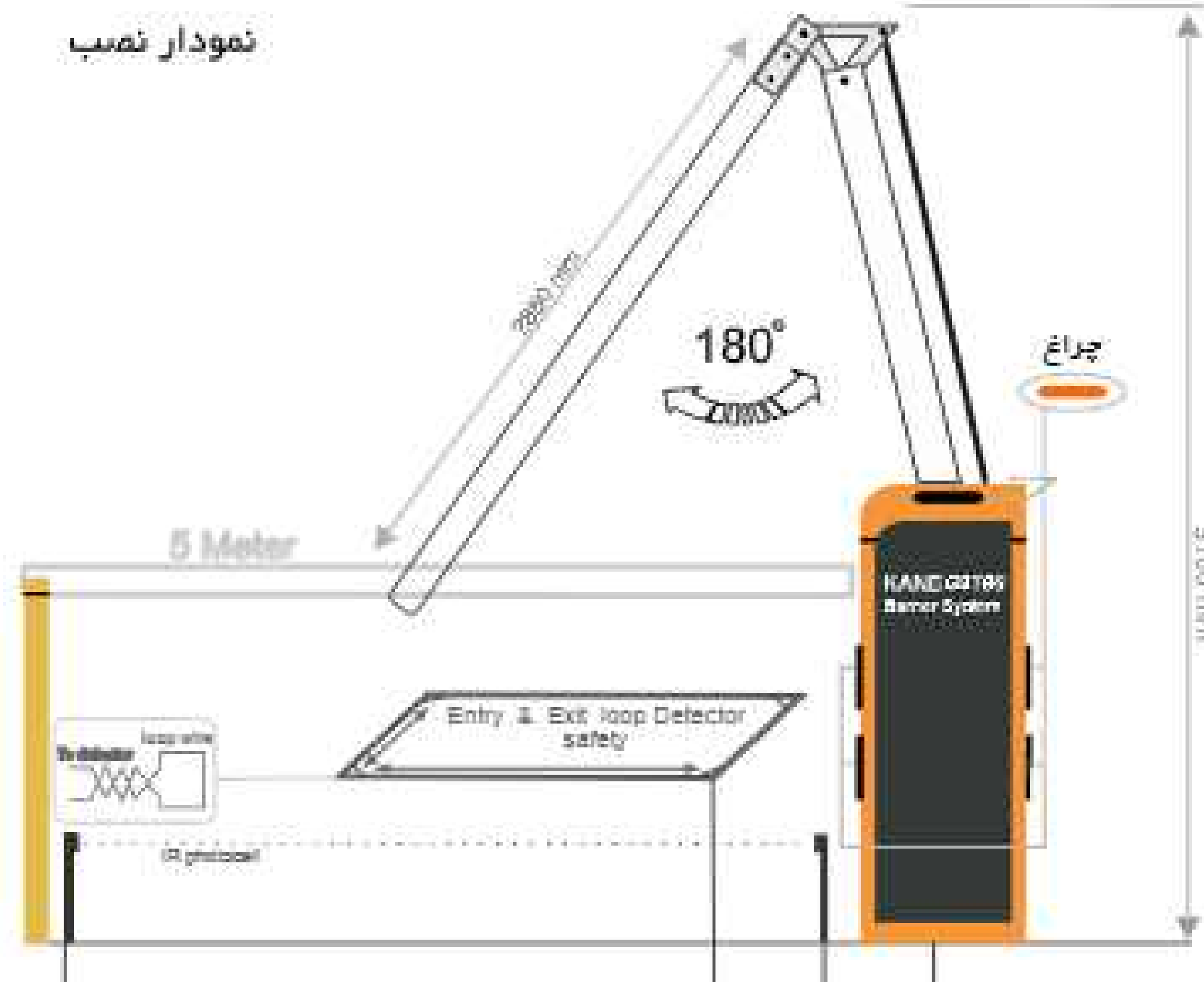
داده های تکنیکی

مشخصات	مدله
جریان ولتاژ ورودی دستگاه	۲۲۰ ولت AC
منبع تغذیه (Vdc 50 Hz)	۲۴ ولت DC
دارای درجه جذب آمپر متر (A)	۱۵
جداکننده جذب آمپر متر (A)	۴
قدرت توان نامی (W)	۱۴۰
نوع موتور	DC24V digital brushless motor
سرعت موتور	۱۴۰۰
شارژر سیستم اضطراری	۲۴ ولت ۱۰ آمپر - ۲۴ وات
باتری	۲ عدد آمپر ۲/۴
سرعت چرخش بازو	۱.۵ تا ۶ ثانیه
نیروی دارای اعتبار (نیوتون متر)	۳۰۰
جداکننده نیرو (نیوتون متر)	۱۴۰۰
عملکرد در ساعت	نامحدود
سطح حفاظت (IP)	۴۴
دمای عملکرد	۳۰+ ۴۰-
ابعاد (میلی متر)	۱۰۰۰+۳۶۵+۲۶۵
وزن دستگاه (کیلوگرم)	۵۰

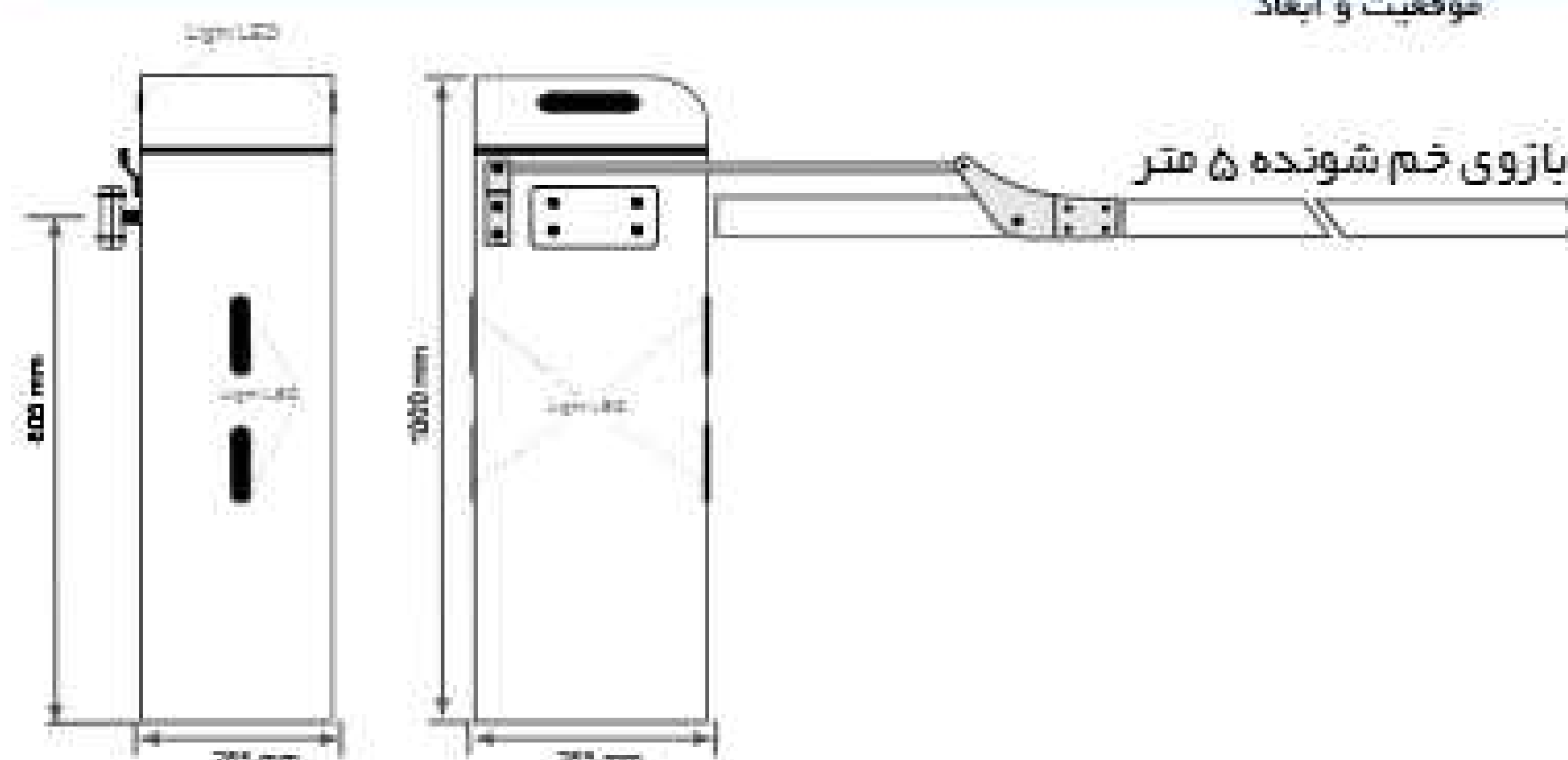
تردد نامحدود در طول ساعات شبانه روز به دلیل وجود الکتروموتور از نوع (براشلس) بدنه دستگاه فلزی از ورق فولادی آهن با پوشش رنگ استاتیک میباشد. دارای ۷ موقعیت چراغ دو رنگ در بدنه و سازگار با چراغ ریس ای برای بازو است. این سیستم با مدار فرمان دیجیتال و شمارنده دور موتور (پالس) فرکانس چرخش موتور می شمارد و برای کنترل دور موتور موثر است. درب در سترسی به داخل دستگاه جهت انجام سرویس و یا برای نصب درب ورودی با قفل در نظر گرفته شده است. یکی از نکات مهم وجود فنر بالانس در داخل کابین میباشد. سیستم برق اضطراری با باتری و شارژر سولار و قابلیت نصب (پنل خورشیدی) بر روی سولار شارژر را دارد. قابلیت نصب دو عدد سنسور چشمی خطی با فرمان اتوماتیک بسته شدن مجزا برای هر کدام از سنسورها.

قابلیت اتصال سیستم های فرمان مانند دوربین پلاک خوان و تگ های فرکانسی RFID خلاص و رها نمودن بازوی در مواقع اضطراری بسیار آسان تنظیم مدار کنترل دیجیتال با دفترچه نصب به زبان فارسی و انگلیسی سرویس دوره ای و تنظیمات فصلی و بالانس فنر توصیه میشود. گارانتی ۲۴ ماه و خدمات ۱۰ ساله پس از فروش

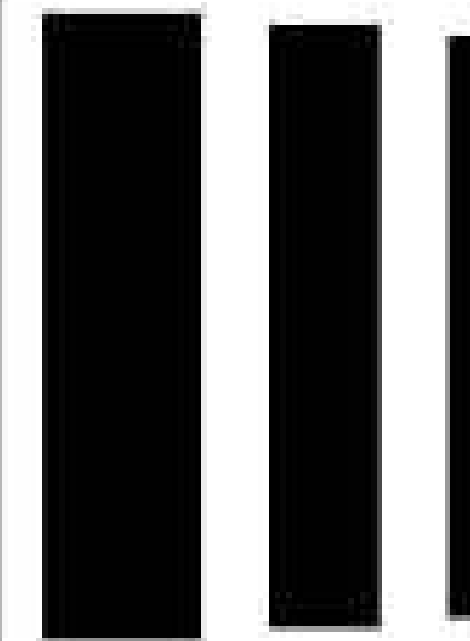
نمودار نصب



موقعیت و ابعاد



GUARD Degree 180 High Speed 24V



Barrier gate operators for all sizes with high speed and adjustable. In the picture, read the device size, shape, model, performance and technical information, and choose according to your needs.

A new range of barrier gate operators to control road access to parking, private and public transit areas, including high traffic areas.

Electromechanical barrier system for road access control with gearbox motor in oil, with 24V smart steering circuit with brushless motor, speed adjustable. The device shines during the day and bright with the lights on the body and it is adjustable. Telescopic arm of two-color octagonal light with green and red light logic. Adjustable speed and anti-damage safety function are available in two types of models.

Aluminum telescopic arm with resistant color coating in three sizes from 3 to 6 meters long.

Greater convenience and safety in programming and maintenance of the same internal control unit is used in all versions.

Large entrance door for quick and easy access.

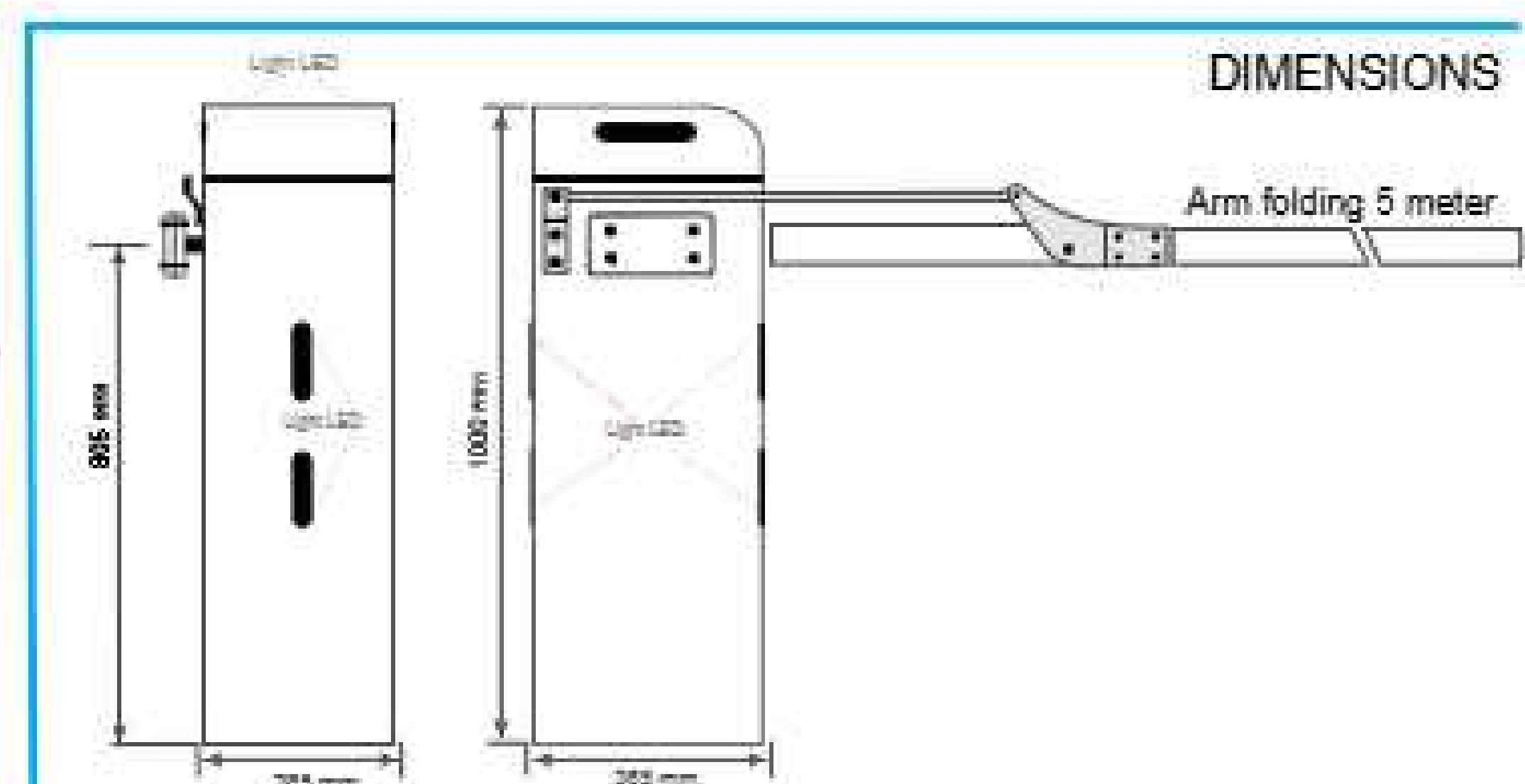
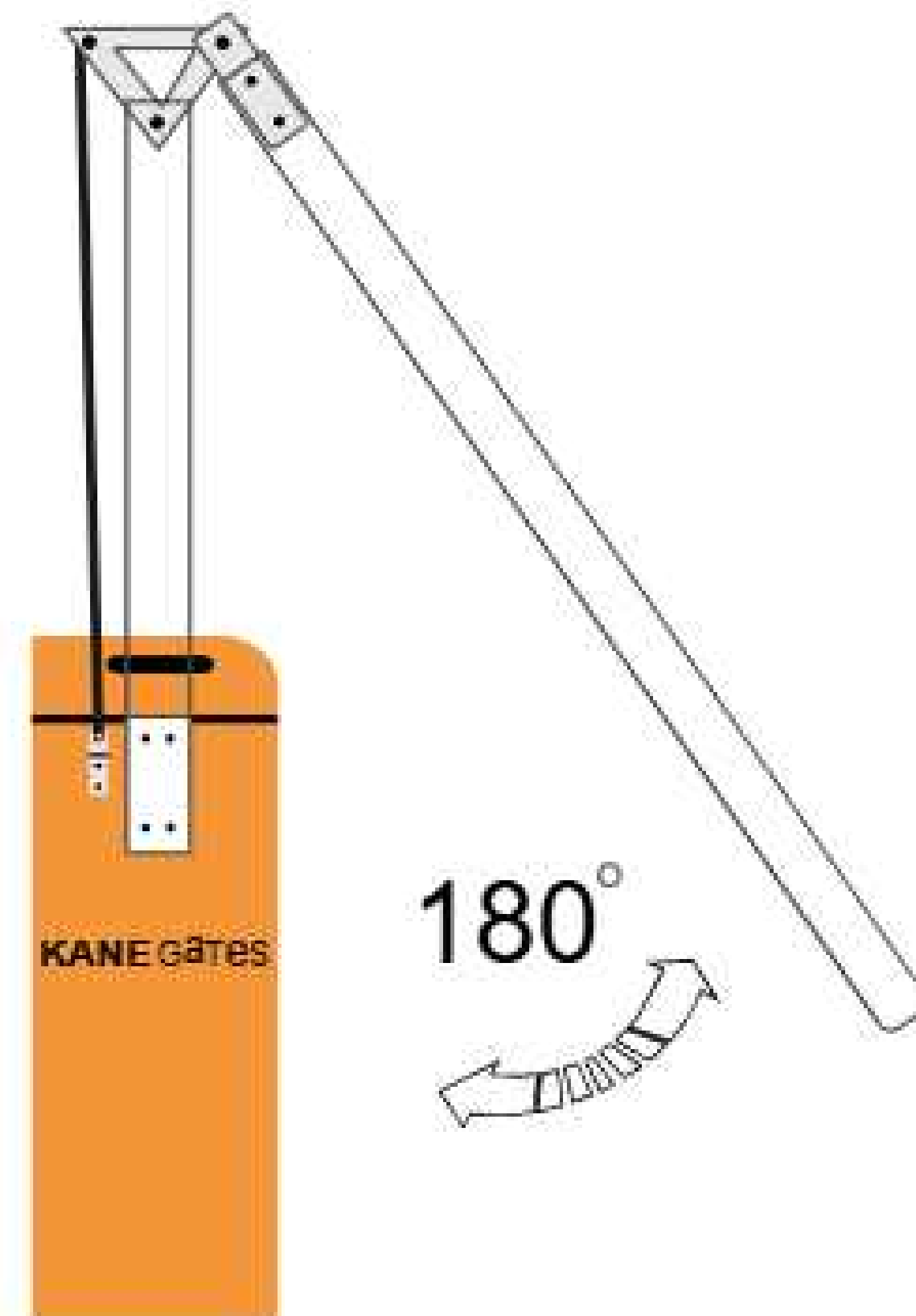
Reinforced gear motor support with easy portability.

Maximum anti-crushing safety when opening and closing the barrier body support inside for minimal visual impact. Electronically adjustable speed from 1 second to 6 seconds adjustable for each width.

Strength, reliability and easy installation. Elliptical section bar for lighter weight and more wind resistance, special profile for quick assembly of accessories.

Optional pivot connection to protect the obstacle in the event of a collision.

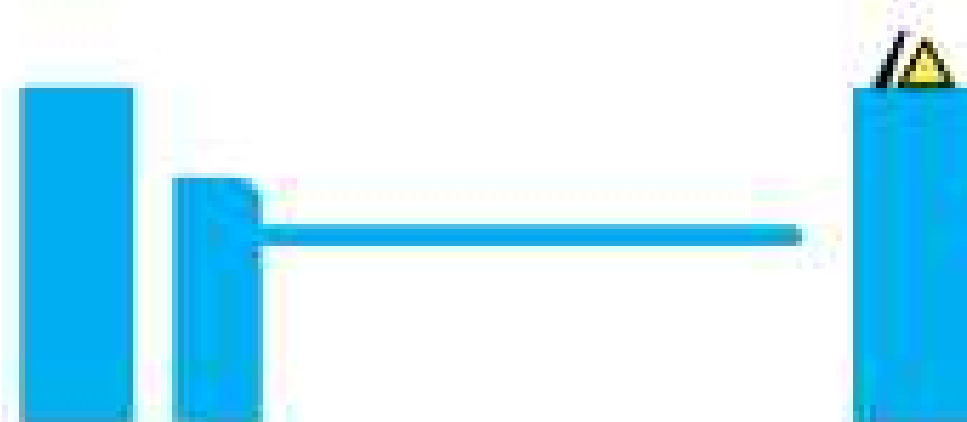
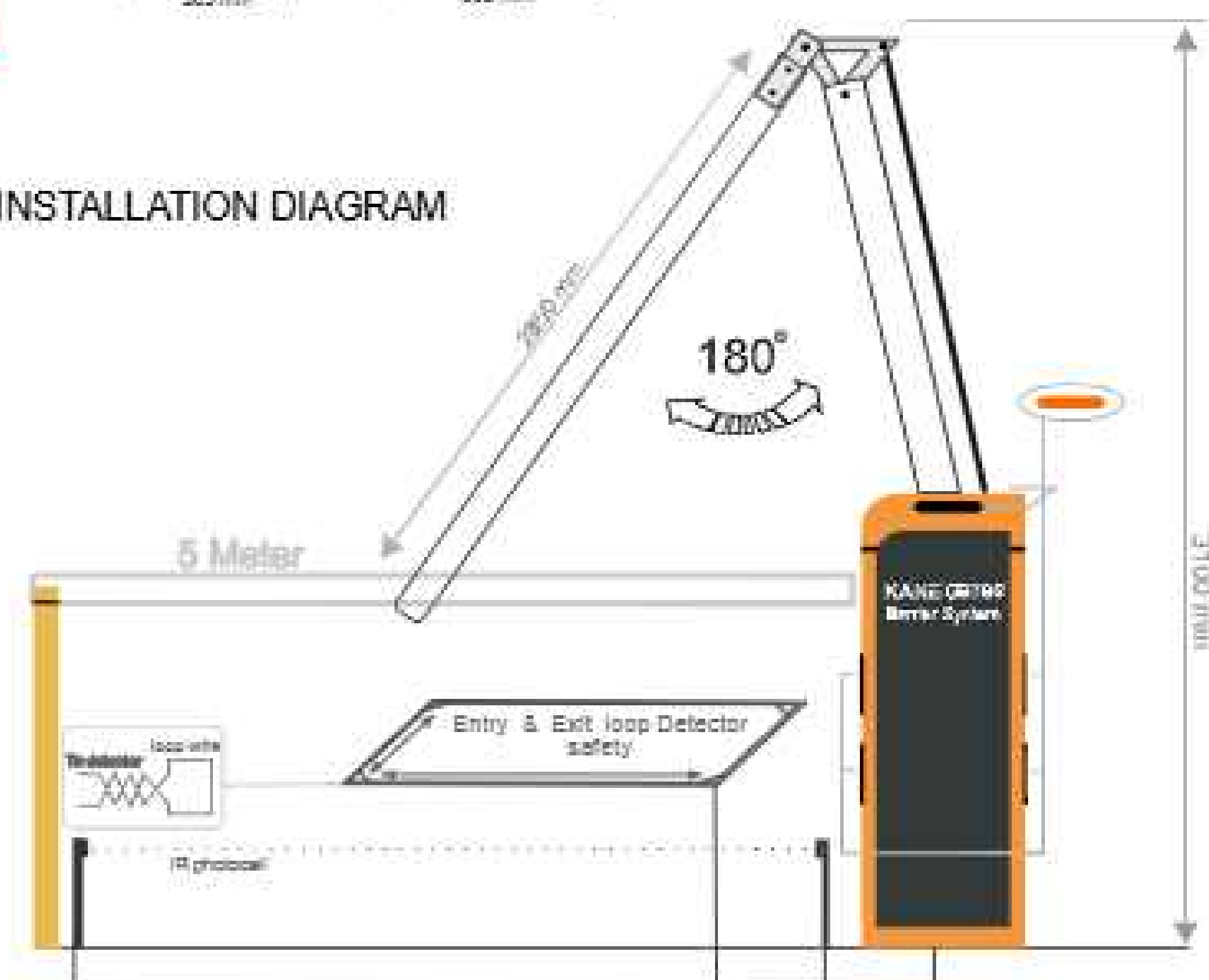
easy to balance, thanks to the practical spring Easy release arm with rotary axis inside the control unit.



TECHNICAL DATA

CODE	BARRIER GUARD
ELECTRICAL DATA	
Input Power	230V - AC
POWER SUPPLY (Vac 50 Hz)	24V DC
RATED ABSORPTION (A)	1.5
MAXIMUM ABSORPTION (A)	4
RATED POWER (W)	140W
Motor Type	DC24V digital brushless motor.
Motor Rotate Speed	1400 RPM
Emergency System Charger	24V - 10A - 280W
Battery	2 - 2.6A
SPEED (M/S)	4
RATED FORCE (N)	300
MAXIMUM FORCE (N)	1400
WORK CYCLE (CYCLES / HOUR)	CONTINUOUS
PROTECTION LEVEL (IP)	44
WORKING TEMP (C MIN / MAX)	-20 + 60
DIMENSIONS (mm)	1000+385+285
WEIGHT (Kg)	50

INSTALLATION DIAGRAM



پس از روشن شدن دستگاه صفحه نمایشگر عدد 190 را نشان میدهد. و تمامی چراغ های بدنه دستگاه نیز روشن خواهد شد.

- اگر دستگاه خاموش و سپس روشن گردید؛ با فرمان اول مجدد مسیر را شناسایی

خواهد کرد و با صدای بوق و سرعت آهسته حرکت خواهد داشت.

ولی میتوانید مسیر را یک بار دیگر معرفی نمایید به صورت (بازوی اهرمی) را بالا

عمود قرار دهید با نگاه داشتن ۲ ثانیه شاستی (close) اهرم با صدای بوق ممتد به

سمت پایین حرکت مینماید. و بعد شاستی (OPEN) را نگاه دارید مسیر بالا را

با بوق ممتد طی خواهد کرد شناسایی مسیر هر دو طرف به پایان رسیده است.

با ریموت کد شده فرمان دهید و دستگاه به صورت استاندارد عمل مینماید.

- در تصویر مقابل نحوه ورود به لیست تنظیمات را آموزش میدهد.

- در هر مرحله تغییر در تنظیمات با فشار دادن شاستی ذخیره تغییرات را

ذخیره نماید و از منو خارج خواهید شد.

- تنظیمات حرفه ای مورد نیاز را هبند را در موقعیت نصب انجام دهید.

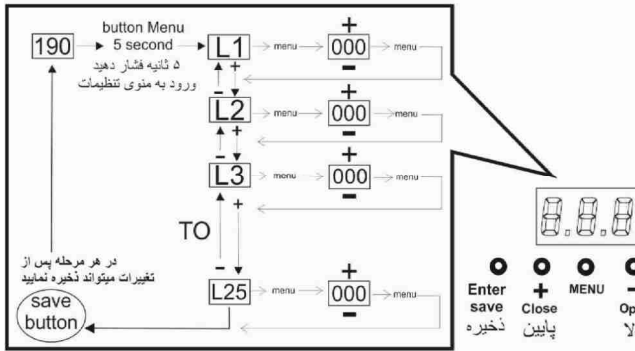
توجه: در تنظیمات دستگاه مقدار تنظیمات با توجه به مقدار حد اعلام شده در هر قسمت میباشد یعنی بیشتر و یا کمتر کردن عدد نمایشگر تأثیری نخواهد داشت.

- **کد دهی ریموت** و حذف ریموت ها از منوی **L15 - LF** امکان پذیر است.

- **برگشت تمامی تنظیمات به صورت پیش فرض کارخانه** و حذف تمامی ریموت ها به این صورت است که با نگه داشتن شاستی (SAVE & Enter) بعد از ۴ ثانیه بوق

اول و بعد «بوق دوم و بعد» بوق طولانی شنیده و قطع خواهد شد بعد دست خود را از شاستی بردارید. کل تنظیمات به پیش فرض و تمامی ریموت ها پاک شده است.

و مجدد مسیر چرخش بازو را از منو LD تغییر دهید. به صورت پیش فرض روی عدد 1 خواهد بود. شما یا به 0 و یا به 3 تغییر دهید.



منو	نمایش منو	توضیح	حد تنظیم پارامتر به اعداد توجه کنید	پیش فرض	جزئیات
L1	L01	سرعت اهرم در باز شدن	95 تا 20	50	در صورتی که میخوایم سرعت اولیه موتور در باز شدن بازوی راهبند بیشتر باشد میتوانیم نهانیا تا عدد ۹۵ افزایش دهیم و یا تا عدد ۲۰ کاهش سرعت خواهیم داشت.
L2	L02	سرعت اهرم در بسته شدن	95 تا 20	50	در صورتی که میخوایم سرعت اولیه موتور در بسته شدن بازوی راهبند بیشتر باشد میتوانیم نهانیا تا عدد ۹۵ افزایش دهیم و یا تا عدد ۲۰ کاهش سرعت خواهیم داشت.
L3	L03	تنظیم سرعت دور آهسته در باز شدن و بسته شدن اهرم	15 تا 8	12	دور دوم سرعت آهسته، در باز و بسته شدن را میتوان افزایش و یا کاهش دهید اگر کمتر باشد ممکن است به انتهای مسیر نرسد.
L4	L04	حساسیت برخورد به مانع با اهرم	30 تا 15	30	در زمان برگشت برای بسته شدن اهرم راهبند اگر با مانع برخورد کند به سمت باز شدن مسیر بالا اهرم حرکت خواهد کرد. عدد پارامتر کمتر از ۳۰ باشد به واسطه تنظیم فنر بالانس اهرم میتواند کاهش یابد. تنظیمات مکانیکی و شارژ و بالانس فنر مهم است
L5	L05	قدرت موتور	90 تا 70	70	قدرت موتور به صورت پیش فرض است در صورت نیاز میتوان افزایش دهید اما فنر بالانس اهرم راهبند را چک نماید هر دو فنر به یک اندازه و حد شارژ مهم است.
L6	L06	تنظیم حد چرخش اهرم افقی (پایین) مانند میکروسویچ عمل مینماید	90 تا 3	20	زاویه چرخش بازوی اهرم آلومینیومی را حالت افقی (پایین) میتوان کاهش و یا افزایش دهید. در زمان های که نیاز دارید اهرم در زاویه دلخواه پایین تنظیم گردد. همانطور که مبیند این دستگاه میکروسویچ مکانیکی برای تنظیم حد بالا و پایین ندارد پس از طریق این قسمت و پارامتر شماره L9 میتوان حالت عمود و افقی را تغییر داد.
L7	L07	تست عملکردی به صورت خودکار با زمان بندی از ۱ تا ۲۵۵ ثانیه حالت نمایشگاهی	255 تا 0	0	0- دستی (حالت پیش فرض است) ۱ تا ۲۵۵ ثانیه میتوان زمان تأخیر در هر فرمان اتوماتیک را تنظیم نماییم. این حالت در صورتی توصیه میشود که میخواید بدون فرمان ریموت مدام دستگاه را تست نماییم
L8	L08	تنظیمات حافظه عملکردی	0, 1, 4	0	0 (بدون حافظه) و 1 (با حافظه) و 4 (حالت اوج) ۴ حالت اوج تردد، پس از بالا رفتن بازو، دکمه توقف کنترل از راه دور را فشار دهید تا عملکرد لغو روشن شود. دکمه سونچ کنترل از راه دور را فشار دهید
L9	L09	تنظیم حد چرخش اهرم عمودی (بالا) مانند میکروسویچ عمل مینماید	90 تا 3	20	زاویه چرخش بازوی اهرم آلومینیومی را حالت عمودی (بالا) میتوان کاهش و یا افزایش دهید. در زمان های که نیاز دارید اهرم در زاویه دلخواه بالا تنظیم شود. همانطور که مبیند این دستگاه میکروسویچ مکانیکی برای تنظیم حد بالا و پایین ندارد پس از طریق این قسمت و پارامتر شماره L6 میتوان حالت عمود و افقی را تغییر داد.
L10	LL	تنظیم شتاب دور آهسته در باز شدن بازو	90 تا 20	55	با کم کردن مقدار و یا افزایش سرعت دور آهسته و شتاب بازو را میتوان تغییر داد (باز شدن)
L11	LB	تنظیم شتاب دور آهسته در بسته شدن بازو	90 تا 20	55	با کم کردن مقدار و یا افزایش سرعت دور آهسته و شتاب بازو را میتوان تغییر داد (بسته شدن)
L12	LC	قدرت موتور در زمان حساسیت برخورد به مانع	100 تا 15	50	تنظیم نیروی حساسیت مانع، عملکرد حساسیت مانع اگر مقدار بیش از ۱۰۰ باشد لغو می شود. عدد ۱۰۲ لغو است. نیازهای مشتری تنظیم پارامترها برای فعال کردن آن.
L13	LD	تغییر چرخش اهرم راهبند راست به چپ و بالعکس بعد از تغییرات مکانیکی	3 و 0	1	بعد از تغییر محورهای مکانیکی و فنرهای بالانس دستگاه با تغییر دادن در تنظیمات دستگاه حرکت اهرم و بدنه راهبند را میتوان (چپ گرد) و یا (راست گرد) تغییر دهید. 3- چرخش بازو به راست است. 0- چرخش بازو به چپ است.
L14	LE	قدرت موتور در استارت	40 تا 20	30	سرعت موتور در حین حرکت به صورت خودکار چک میشود.
L15	LF	کد دهی ریموت یا حذف ریموت ها	000 و 253	0	ریموت با فرکانس ۴۳۳ را جهت کد دهی آماده نماید، وارد منو شوید 000 را انتخاب نماید و دکمه A ریموت را فشار دهید. و برای معرفی ریموت بعد همین مسیر را تکرار نماید. جهت پاک کردن حافظه ریموت ها با انتخاب 253 در صفحه نمایش به صورت خودکار کل حافظه پاک خواهد شد. (توجه نمایید بی جهت همه ریموت را پاک ننمایید)
L16	LH	مرحله دوم باز شدن دروازه تنظیم کاهش سرعت	10 تا 1	0	برای استفاده از راهبند سریع ۰.۳ ثانیه
L17	LP	مرحله دوم بستن دروازه تنظیم کاهش سرعت	255 تا 0	0	برای استفاده از راهبند سریع ۰.۳ ثانیه
L18	L18	تنظیمات چراغ ها LED بدنه و اهرم چراغ راهنمایی	2 تا 0	0	0 - حالت چراغ راهنمایی است. ۱- چراغ بدنه در طول مسیر حرکت خاموش است. ۲- چراغ بدنه در طول مسیر حرکت روشن است. ۳- اهرم پایین رنگ نارنجی - ۴ کامل نارنجی - ۵. ۲ ثانیه سبز - ۶ خاموش
L19	L19	زمان اتوماتیک بسته شدن خروجی سنسور حلقه زمینی ترمینال ۲ سیم بندی	خاموش 0 ثانیه 1-255	0	زمان اتوماتیک بسته شدن (پایین آمدن بازو) 000 باشد زمان خاموش است. زمان از 1 الی 255 ثانیه قابل تغییر است. توسته میشود حتما از سنسورهای ایمنی استفاده شود وقتی زمان اتوماتیک بسته شدن فعال است. (به نقشه سیم بندی توجه کنید)
L20	L20	زمان اتوماتیک بسته شدن خروجی سنسور چشمی ترمینال ۳ سیم بندی	خاموش 0 ثانیه 1-255	0	زمان اتوماتیک بسته شدن (پایین آمدن بازو) 000 باشد زمان خاموش است. زمان از 1 الی 255 ثانیه قابل تغییر است. توسته میشود حتما از سنسورهای ایمنی استفاده شود وقتی زمان اتوماتیک بسته شدن فعال است. (به نقشه سیم بندی توجه کنید)

- In the image opposite, it teaches how to enter the settings list.
- Change the settings at each step by pressing the save key Save.

- After turning** on the device, the screen shows the number 190.

And all the lights of the device will also turn on.

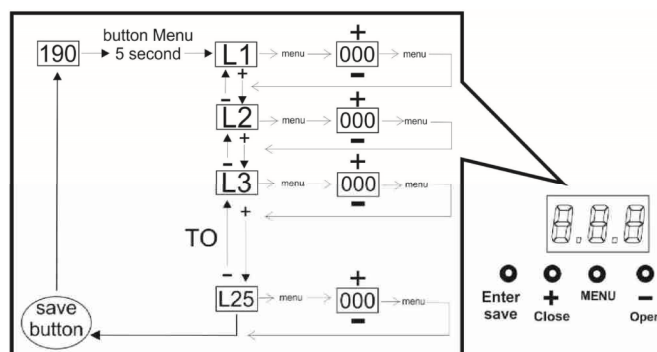
For the first time, set the movement direction of the lever (aluminum arm)

vertically, by holding the (DOWN) button for 2 seconds, the lever will move down and it will go to the end of the path with a low speed and sound, and then > Hold the (UP) button for 2 seconds to re-identify the up route.

(then the device will go up and down with the remote command and other commands)

- If the device is turned off and then on, it will re-identify the route with the first command and move with sound and slow speed.

- **Returning all the settings to the factory defaults** and removing all the remotes is such that by holding the (SAVE & Confirm) button, after 4 seconds > the first sound and then> the second sound and then> the long sound will be heard and then cut off> Remove your hand from the button. (All settings have been reset to default and all remotes have been deleted)



Function	Menu	n. menu	Parameter Setting	Default Value	Setting parameter description
Gates opening speed adjustment	L -1	L01	20-95	65	If we want the initial speed of the engine to be higher when the arm is opened, we can finally increase it to 95- Or reduce the speed to 20
Gates closing speed adjustment	L- 2	L02	20-95	65	If we want the initial speed of the engine to be higher when the arm is closed, we can finally increase it to 95 - Or reduce the speed to 20
Slow speed In opening and closing	L-3	L03	8-15	12	The second lap moves slowly at the opening and closing of the barrier arm at the end of each brake lane or at a slow engine speed, if it is less it may not reach the end of the lane.
Obstacle sensitivity	L-4	L04	15-30	30	At the time of return, if the barrier lever closes, if it hits an obstacle, it will move towards opening the upper path of the lever. Parameter number less than 30 can be reduced by adjusting the aluminum lever spring balance. Precise adjustment will be very effective when setting up the barrier.
force motor strength value	L5	L05	70 - 90	70	Motor power is by default, you can increase if needed, but check the balance lever spring spring. Both springs are equally important and the charge limit is important.
arm horizontal level value Acts like a micro switch	L6	L06	3-90	20	The angle of rotation of the aluminum lever arm can be reduced to the horizontal (low) position. Adjust the lever downwards when necessary. As you can see, this device does not have a mechanical micro switch to adjust the upper and lower limits, so through this part and parameter number L9, the vertical and horizontal positions can be changed.
test mode selection	L7	L07	0-6	0	0(manual) 1(automatic) the following 1-5 is the automatic operation interval 1 is the fastest. 5 is the slowest. and 6 is the half stroke operation of the gates
gates opening memory function setting	L8	L08	0 , 1, 4	0	0 (without memory) -1 (with memory) (4peak mode, after opening the switch in place, press the remote control stop button to turn on the function cancel . Press the remote control switch button)
arm vertical level value when it is up Acts like a micro switch	L9	L09	3-90	20	The rotation angle of the aluminum lever arm can be reduced vertically (up). Adjust the lever upwards when necessary. As you can see this device is a mechanical micro switch for setting the upper limit and It has no bottom, so through this part and parameter number L6, you can change the vertical and horizontal position. the smaller the opening angle of the brake lever
adjusting the deceleration stroke of the first stage opening gates	L10	LL	20 - 90	55	the smaller figure the smaller the opening deceleration stroke
adjusting the deceleration stroke of the first stage closing gates	L11	LB	20 -90	55	the smaller figure the smaller the closing deceleration stroke
anti-crash force adjustment	L12	LC	15 - 100	50	the anti-crash force adjustment larger figure, the greater the anti-crashing force, and the anti-crashing function will be canceled if the value exceeds 100. the factory default is 102, the anti-crashing function is canceled, and the customer needs to adjust the parameters to enable it.
left and right operation setting of gates movement After mechanical changes	L13	LD	0 - 3	1	After changing the mechanical axles and balance springs of the device, by changing the settings of the device, you can change the movement of the lever and the body of the guide (left round) or (right round). -3 The rotation of the arm is to the right. -0 Rotate the arm to the left.
start motor strength of gates settings	L14	LE	20-40	30	motor running speed during self-checking
add learning remotes control function	L15	LF	000 And 253	0	enter the menu, 000 is the learning state. 253 automatically cleans the remote control and then exits automatically

Function	Menu	n. menu	Parameter Setting	Default Value	Setting parameter description
The second stage of gates opening deceleration stroke adjustment.	L16	LH	1-10	0	for 0.3-second fast barrier use.
the second stage of gates closing deceleration stroke adjustment.	L17	LP	0 -255	0	for 0.3-second fast barrier use.
green light /light strip /detection status mode adjustment	L18	L18	0 -2	0	0 is the traffic light mode. 1 is the in position detection status mode. are 2 is the three-color light strip mode (requires an external relay to achieve)
Automatic closing time of Photocell sensor output Terminal 2 wiring	L19	L19	0 off 1-255 time	0	Automatic closing time (arm lowering) is 000 off time. It can be changed from 1 to 255 seconds. It is recommended to use the ground sensor or Photocell sensor when the automatic closing time is active.(See wiring diagram)
Automatic closing time of ground sensor output Terminal 3 wiring	L20	L20	0 off 1-255 time	0	Automatic closing time (arm lowering) is 000 off time. It can be changed from 1 to 255 seconds. It is recommended to use the ground sensor or Photocell sensor when the automatic closing time is active.(See wiring diagram)
----	L21	L21	0 - 255	1	Set the number of communication: set the value for communication, the number, number matching communication can be normal communication
Adjusting the reverse movement of the motor and the reverse time	L22	L22	0 - 59	1	When the arm moves down. Pass the eye sensor or send the above command. The motor will reverse. The amount of reverse movement can be set from 1 to 59.
-----	L23	L23	0 - 255	50	Light sensitivity setting: the smaller the number, the more sensitive the light source
-----	L24	L24	0 - 49	25	Open direction self-check running speed: the bigger the number, the faster the speed, only for the main board power self-check opening direction self-check, speed adjustment
----	L25	L25	8 – 15	12	Open the gate in place smoothness: the smaller the more stable, too small may not open in place

Supply voltage overvoltage prompt .error8. E-8

When the supply voltage is higher than the motherboard working voltage, the display screen shows"E-8", at the same time, beeping, long device ring, motherboard to stop working.

24V motherboard, when the supply voltage is higher than 26.5 V, it is considered as the supply voltage. overvoltage, at this time, the display display"E-8", at the same time, the buzzer long ring, motherboard stop working. 36V motherboard, when the supply voltage is higher than 40V, it is considered as the supply voltage overvoltage, at this time, the display display"E-8", at the same time, the buzzer long ring, motherboar to stop working

Power Supply	AC220V, 50/60Hz
Rated Power	140W
Motor Type	DC 24V digital brushless motor
Rotate Speed	Max 1400 RPM
Max Boom Length	Max 6 meter straight arm or max 5 meter articulated arm
Open/close Time	1 ~6 seconds adjustable for different boom length 1 second for max 3-meter straight arm 2 seconds for max 4.5-meter straight arm 3 seconds for max 5-meter straight arm 4 seconds for max 6-meter straight arm 5~ 6 seconds for max 6-meter straight arm Or max 5-meter articulated arm
Noise	≦ 60dB
Error Action	≦ 0.01%
Interfaces	IR sensor/loop detector port, open& close & stop port, RS 485 port
Output	Relay output, max AC240V/5A bearable
Life Cycle	≧ 4.5 million times
Temperature	Temperature -35℃~70℃
Relative Humidity	≦ 95%, no condensation
N.W	60 kgs
Dimension	335*300*1050mm