

PARKIRNA RAMPA DO 6M, DVOSTRANA

PAR046

Uvod u proizvod

Inteligentna rampa PAR046 je dvostrana te se može postaviti s bilo koje strane ulaza.. Koristi digitalnu tehnologiju upravljanja za praćenje cijelog procesa rada rampe, što omogućuje inteligentno i pojednostavljeno upravljanje. Bežični daljinski upravljač može se koristiti za podizanje, spuštanje, zaustavljanje ili upravljanje ručnim gumbom. Za podizanje rampe koristi se posebno dizajniran integrirani mehanizam.

Okvir, reduktor i mehanizam prijenosa integrirani su kako bi se smanjile vibracije tijela kućišta, uvelike poboljšala točnost rada i osigurao siguran i pouzdan rad.

Istovremeno, može se prilagoditi zateznoj opruzi kako bi se nosio s podešavanjem duljine šipke.

Podešavanje duljine šipke je vrlo sigurno, inteligentno, moderno i jednostavno za korištenje.

.Površina šasije ima izvrsno usklađivanje boja, elektrostatski premaz visoke temperature (180 stupnjeva ~ 250 stupnjeva) te je antikorozivno, otporno na blijedenje, habanje, jednostavno za održavanje, s nježnom teksturom površine, lijepo i elegantno,

Može biti opremljena raznim sustavima protiv udara, senzorima tla, tlačnim valovima, infracrvenim zračenjem i drugim funkcijama protiv udara.



Stavka	Vrijednost
Model	PAR046
Dimenzije kućišta	1010 × 370 × 300 mm
Tehnologija kućišta	Hladno valjani lim, visokotemperaturni lak
Marka motora	City-State
Vrijeme podizanja	1,5 s (za ravnu ruku do 4 m)
Vrijeme spuštanja	1,5 s (za ravnu ruku do 4 m)
Ulazni napon	AC 220 V / AC 110 V, 50/60 Hz
Radni napon	24 V, 8,5 A
Nazivna snaga	100 W
Radna temperatura motora	-30 °C do +80 °C
Maksimalna duljina ruke	Ravna ruka do 6 m
Domet daljinskog upravljanja	Otvoreni prostor ≤ 50 m
Frekvencija daljinskog upravljanja	430 MHz
Razina zaštite	IP65
Boja kućišta	Žuta, crvena, srebrna
Težina	60 kg + 4 kg (kućište + ruka)
Sadržaj pakiranja	2 daljinska upravljača, 4 vijka M10 × 90 mm, ruka do 6 metara

Karakteristike proizvoda

1. Karakteristike servo pokreta bez opruga

- Pokret bez opruga: povećava ili smanjuje duljinu šipke, nema potrebe za podešavanjem opruge na licu mjesta, ostvarujući rampu bez opruga.
- Reduktor usvaja strukturu s punim zupčanicima i 3-stupanjsku redukciju zupčanika, što je otpornije na habanje i izdržljivije.
- 24V servo motor, siguran rad napona, motor dolazi s 3 seta Hallovih ograničivača te samoprovjerom i učenjem.

- Usvojen je najstabilniji mehanizam rada s promjenjivom brzinom, što omogućuje brzo pokretanje i sporo zaustavljanje poluge vrata, eliminirajući podrhtavanje uzrokovano polugom ruke rampe tijekom otvaranja i zatvaranja, čime se produžuje vijek trajanja rampe.
- Rampa se može montirati lijevo i desno, a smjer podizanja i spuštanja ruke rampe može se mijenjati po volji te prema potrebama mjesta, sa širim rasponom primjena.
- Ležaj sjedišta visokog opterećenja koristi se za stabilnije kretanje.
- Mehaničko ograničenje je podesivo, što instalaciju i otklanjanje pogrešaka čini praktičnijim i bržim.

2. Upravljački sustav

- Korištenjem digitalnog čipa, integrira zaštitu od udaraca, detekciju tla i sučelje u jedno, s dobrom stabilnošću i nultom vjerojatnošću lažnog rada. Posebno je opremljen funkcijom odgođene zaštite i te tako ima dvostruku zaštitu.
- Rampa ima promjenjive brzine, a može se postaviti i vremensko ograničenje za spuštanje rampe..
- Korištenjem originalnih releja velike snage osigurava se pouzdan rad vrata.
- Korištenjem originalnog sklopa zaštite fotoelektrične izolacije osigurava se integritet signala i otpornost na jake smetnje.
- Integriranim modulom za bežični prijem daljinskog upravljanja s visokoučinkovitim kodom grupnog učenja osigurava se stabilnost rada.
- Korištenjem originalnog el. kruga osigurava se vijek trajanja upravljačke ploče.
- Transformator koristi magnetsku jezgru i može stabilno raditi u vanjskim vlažnim i složenim okruženjima.

3. Sigurnosne značajke

- Odskok pri nailasku na otpor (motor će se odskočiti pri nailasku na otpor): Kada ruka rampe se spušta i naiđe na otpor vanjske sile, automatski će se podići kako bi se smanjila šteta uzrokovana greškama.
- Senzor tla protiv udara: Kada ruka rampe pada i primi signal senzora tla, automatski će se podići, a ruka se neće spustiti tijekom razdoblja okidanja. Rampa će se zatvoriti nakon što se vrati signal senzora tla.

Senzor tla (opcionalno)

- Prioritet otvaranja i zaštita od udaraca: Kada se ruka rampe spusti, u slučaju nužde, ruka rampe će otvoriti prolaz sve dok prima signal za otvaranje vrata, bez obzira na radni status

Šifra	Opis	Šifra	Opis
P-00	Brzina podizanja rampe	P-37	Vrijeme procjene aktivacije signala senzora tla
P-01	Brzina spuštanja rampe	P-38	Vrijeme procjene valjanosti signala senzora tla
P-02	Kut usporavanja pri podizanju rampe	P-39	Poboljšana osjetljivost ugrađenog senzora tla
P-03	Krajnja brzina pokretanja	P-40	Poboljšano filtriranje podataka senzora tla
P-04	Kut usporavanja pri spuštanju	P-41	Prikaz induktivnosti petlje senzora tla
P-05	Krajnja brzina pri spuštanju	P-42	Prioritet rampe
P-06	Vrijeme ubrzanja pri podizanju	P-43	Vrijeme procjene signala podizanja
P-07	Vrijeme ubrzanja pri spuštanju	P-44	Način rada relejnog izlaza
P-08	Fino podešavanje horizontalne pozicije	P-45	Osjetljivost ambijentalnog svjetla
P-09	Fino podešavanje vertikalne pozicije	P-46	Prag fotoosjetljivosti
P-10	Tip motora	P-47	Kašnjenje uključenja svjetla
P-11	Način učenja daljinskog upravljača	P-48	Kašnjenje isključenja svjetla
P-12	Učenje daljinskog upravljača	P-49	Temperatura okoline
P-13	Grupni način daljinskog upravljanja	P-50	Prag temperature protiv smrzavanja
P-14	Vrijeme aktivacije povrata pri sudaru	P-51	Kut poluge protiv smrzavanja
P-15	Snaga povrata pri sudaru	P-52	Interval podizanja protiv smrzavanja
P-16	Kut povrata pri sudaru	P-53	Kut otvaranja protiv korozije
P-17	Brzina učenja graničnika	P-54	Interval podizanja protiv korozije
P-18	Način pronalaska graničnika	P-55	Postavljanje 485 baud brzine
P-19	Ručno učenje gornje granice	P-56	Postavljanje 485 adrese
P-20	Ručno učenje donje granice	P-57	Master–Slave način rada upravljača

P-21	Ručno učenje gornje i donje granice	P-58	Broj automatskih zatvaranja nakon ručnog podizanja
P-22	Vrijeme odbojnog ublažavanja pri podizanju	P-59	Automatsko testiranje
P-23	Vrijeme odbojnog ublažavanja pri spuštanju	P-60	Vraćanje na tvorničke postavke
P-24	Vrijeme tamponiranja pri zaustavljanju	P-61	Sigurnosna kopija parametara
P-25	Završni kut usporavanja nakon podizanja	P-62	Automatski reset greške senzora tla
P-26	Završni kut usporavanja pri spuštanju	P-63	Model bez opruge
P-27	Funkcija zaštite od udarca	P-64	Vremensko ograničenje podizanja/spuštanja
P-28	Vrijednost snage zaključavanja	P-65	Napon za automatsko podizanje/spuštanje kod nestanka struje
P-29	Vrijeme zaključavanja nakon otvaranja	P-66	Prag upozorenja povratnog napona kočnice
P-30	Vrijeme zaključavanja u zatvorenom položaju	P-67	Digitalni prikaz napona i struje
P-31	Broj okretaja obrnutog zaključavanja	P-68	Pauza rampe kod aktivacije senzora tla
P-32	Automatsko spuštanje bez senzora tla	P-69	Automatski rad pri nestanku napajanja
P-33	Odgoda spuštanja za prolazak vozila	P-70	Prilagođene korisničke postavke
P-34	Brojač senzora tla	P-71	Vrijednost zaštite od preopterećenja
P-35	Kut bez detekcije senzora tla	P-72	Napajanje
P-36	Frekvencija zvučnog signala senzora tla	P-73	Brzina automatskog spuštanja bez senzora tla