

Manual do usuário

Cancelas ProBG Series

Versão: V1.3 2022.03.08

Obrigado por escolher nosso produto. Leia as instruções cuidadosamente antes da utilização. Siga estas instruções para garantir que o produto esteja funcionando corretamente. As imagens mostradas neste manual são apenas para fins ilustrativos



Para obter mais detalhes, visite o site da nossa Empresa

www.zkteco.com.br

Copyright © 2020 ZKTECO CO., LTD Todos os direitos reservados.

Sem o consentimento prévio por escrito da ZKTeco, nenhuma parte deste manual pode ser copiada ou utilizada de qualquer forma ou formato. Os direitos de propriedade intelectual sobre este manual pertencem à ZKTeco e suas subsidiárias (doravante a "Empresa" ou "ZKTeco").

Marca comercial

ZKTeco é uma marca registrada da ZKTeco. Outras marcas comerciais envolvidas neste manual são propriedade de seus respectivos proprietários.

Responsabilidade

Este manual contém informações sobre a operação e manutenção dos produtos ZKTeco. Os direitos de propriedade intelectual de todos os documentos, desenhos, etc., em relação aos produtos fornecidos pela ZKTeco são de propriedade da ZKTeco. O conteúdo deste documento não deve ser usado ou compartilhado pelo receptor com terceiros sem a permissão expressa por escrito da ZKTeco.

O conteúdo deste manual deve ser lido na íntegra antes de iniciar a utilização e manutenção do produto adquirido. Se algum dos conteúdos do manual parecer pouco claro ou incompleto, entre em contato com a ZKTeco antes de iniciar a utilização e/ou manutenção do referido produto.

É um pré-requisito essencial para a operação e/ou manutenção corretas/adequadas, que a equipe que irá utilizar e/ou dar manutenção, esteja totalmente familiarizado com o projeto e que esta equipe tenha recebido um treinamento completo da utilização e/ou manutenção da máquina / unidade / produto. É ainda essencial para a utilização segura da máquina / unidade / produto que a equipe tenha lido, compreendido e seguido as instruções de segurança contidas no manual.

Em caso de qualquer conflito entre os termos e condições deste manual e as especificações de fichas-técnicas, desenhos, folhas de instruções ou quaisquer outros documentos acordados entre as partes relacionados ao produto, as condições de tais documentos devem prevalecer em relação ao manual.

A responsabilidade da ZKTeco em relação ao presente manual e ao produto está detalhada nos termos de sua respectiva Garantia.

A ZKTeco reserva-se o direito de adicionar, apagar, alterar ou modificar as informações contidas no manual de tempos em tempos, independente de aviso prévio, por meio de circulares, cartas, notas e/ou novas edições do manual, visando a melhor utilização e/ou segurança do produto. Os mais recentes procedimentos de utilização e documentos relevantes estão disponíveis em <http://www.zkteco.com.br> sendo de responsabilidade do usuário verificar eventuais atualizações e informes, especialmente se o produto indicar problemas no funcionamento ou se restarem dúvidas sobre sua instalação, manejo, armazenamento, operação e/ou manutenção.

Se houver algum problema relacionado ao produto, entre em contato conosco.

ZKTeco filial Brasil

Endereço Rodovia MG-010, KM 26 - Loteamento 12 - Bairro Angicos - Vespasiano -
MG - CEP: 33.206-240.

Telefone +55 31 3055-3530

Para dúvidas relacionadas a negócios, escreva para nós em: comercial.brasil@zkteco.com

Para saber mais sobre nossas filiais globais, visite www.zkteco.com

Sobre a empresa

ZKTeco é um dos maiores fabricantes mundiais de leitores RFID e biométricos (impressões digitais, faciais, veias dos dedos). As ofertas de produtos incluem leitores e painéis de controle de acesso, câmeras de reconhecimento facial de alcance próximo e distante, controladores de acesso de elevador, catracas, controladores com reconhecimento de placa veicular (LPR) e produtos de consumo, incluindo fechaduras de impressão digital operadas por pilhas e leitores de face. Nossas soluções de segurança são multilíngues e disponibilizadas em mais de 18 idiomas diferentes. As instalações de fabricação ZKTeco são de última geração, com 700.000 pés quadrados e certificação ISO9001, controlamos a fabricação, o design do produto, a montagem dos componentes e a logística / transporte, tudo no mesmo local.

Os fundadores da ZKTeco foram determinados por pesquisa independente e desenvolvimento de procedimentos de verificação biométrica e a produção de SDK de verificação biométrica, que foi inicialmente e amplamente aplicado nos campos de segurança de PC e autenticação de identidade. Com o aprimoramento contínuo do desenvolvimento e muitos aplicativos de mercado, a equipe construiu gradualmente um ecossistema de autenticação de identidade e um ecossistema de segurança inteligente, que são baseados em técnicas de verificação biométrica. Com anos de experiência na industrialização de soluções de verificações biométricas, a ZKTeco foi oficialmente estabelecida em 2007 e agora é uma das empresas líderes globais na indústria de soluções de verificação biométrica, possuindo várias patentes e sendo selecionada como Empresa Nacional de Alta Tecnologia por 6 anos consecutivos. Seus produtos são protegidos por direitos de propriedade intelectual.

Sobre o Manual

Este manual apresenta as operações do produto Cancela ProBG Series.






Todas as figuras exibidas são apenas para fins ilustrativos. Os números/medidas deste manual podem não ser exatamente consistentes com os produtos reais

Padronização dos documentos

Os padrões usados neste manual estão listados abaixo: Padronização GUI

Para Software	
Padrão	Descrição
Negrito	Identificar botões no software, ex.: OK, confirmar, cancelar
>	Os menus de vários níveis são separados por esses operadores. Por exemplo, Arquivo > Criar > Pasta.
Para dispositivo	
Padrão	Descrição
< >	Nomes de botões ou chaves para dispositivos. Ex.: pressione <OK>
[]	Nomes de janelas, itens de menu, tabela de dados e nomes de campos estão entre colchetes. Por exemplo, abra a janela [Novo usuário]
/	Os menus de vários níveis são separados por barras de encaminhamento. Por exemplo, [Arquivo / Criar / Pasta].

Símbolos

Padrão	Descrição
	Implica sobre um aviso ou para ter atenção, no manual.
	Informações gerais que ajudam a realizar as operações mais rapidamente.
	Informação que é significativa.
	Cuidado para evitar perigos ou erros.
	Declaração ou evento que avisa sobre algo ou que serve como um exemplo de advertência.

Índice

1	VISÃO GERAL	7
1.1	INTRODUÇÃO.....	7
1.2	APARÊNCIA.....	7
2	INSTALAÇÃO DO PRODUTO	7
2.1	PRECAUÇÕES DE INSTALAÇÃO	7
2.2	CONEXÃO DOS CABOS.....	8
2.3	PROCEDIMENTO DE INSTALAÇÃO	8
2.4	INSTALAÇÃO DO BRAÇO	9
3	TESTE E AJUSTE DAS MOLAS	9
3.1	AJUSTE A POSIÇÃO DO BRAÇO	10
3.2	AJUSTAR A CONFIGURAÇÃO DA MOLA	11
3.3	TESTANDO A CONFIGURAÇÃO DA MOLA.....	12
4	CONEXÃO DA ALIMENTAÇÃO	12
4.1	CONEXÃO	12
4.2	PARÂMETROS TÉCNICOS.....	14
5	DIAGRAMA DE CONEXÃO DA PLACA DE CONTROLE	16
5.1	CONFIGURAÇÕES DOS INTERRUPTORES DIP.....	17
5.2	INTERFACE DE ENTRADA.....	18
5.3	INTERFACE DE SAÍDA	18
5.4	CONEXÃO COM OUTROS DISPOSITIVOS	19
5.4.1	<i>Câmera de leitura de placas (LPR) com controladora</i>	<i>19</i>
5.4.2	<i>Conexão com Controladora inBio (Sistema UHF).....</i>	<i>20</i>
5.4.3	<i>Laço indutivo</i>	<i>21</i>
5.4.4	<i>Detector infravermelho</i>	<i>22</i>
5.4.5	<i>Quando o laço indutivo e o detector IR são usados ao mesmo tempo</i>	<i>24</i>
5.4.6	<i>Diagrama de ligação do quadro de botão de acionamento manual.....</i>	<i>25</i>
5.5	FUNÇÃO ANTICOLISÃO	26
5.6	PARÂMETROS DE AJUSTE DA CANCELA PROBG.....	27
5.7	LISTA DE ACESSÓRIOS DE EMBALAGEM	32

1 Visão geral

1.1 Introdução

A série ProBG é composta por braços com abertura de alto desempenho e alta velocidade. Tem um servo motor de alto desempenho, estrutura de transmissão simples e robusta, painel de controle com tecnologia de ponta e resistente a alta temperatura, design com aparência interativa através dos indicadores de LED e Sistema anticolisão.

1.2 Aparência

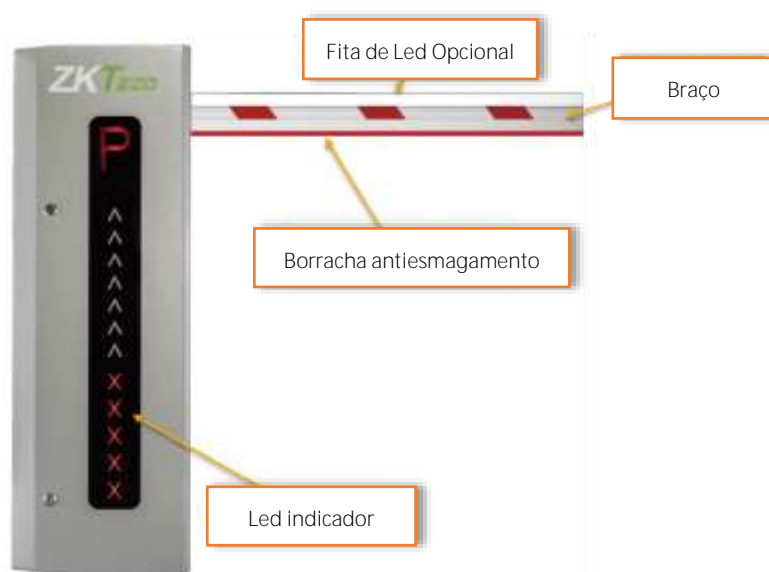


Fig. 1.1

2 Instalação do produto

2.1 Precauções de instalação

- Antes de instalar a cancela no piso, verifique se o mesmo é sólido e estável.
- Se o solo não estiver sólido e nivelado, é necessário criar uma base de cimento antes da instalação.
- Não faça modificações elétricas quando a energia estiver ligada.
- O cabo terra deve ser ligado na carcaça do gabinete por segurança.

2.2 Conexão dos cabos

- Separe um tubo $\phi 25$ e o cabo antes de iniciar a instalação.
- Passe os cabos a serem conectados através do tubo.
- Use uma ferramenta para abrir as placas de passagem de cabos no gabinete.

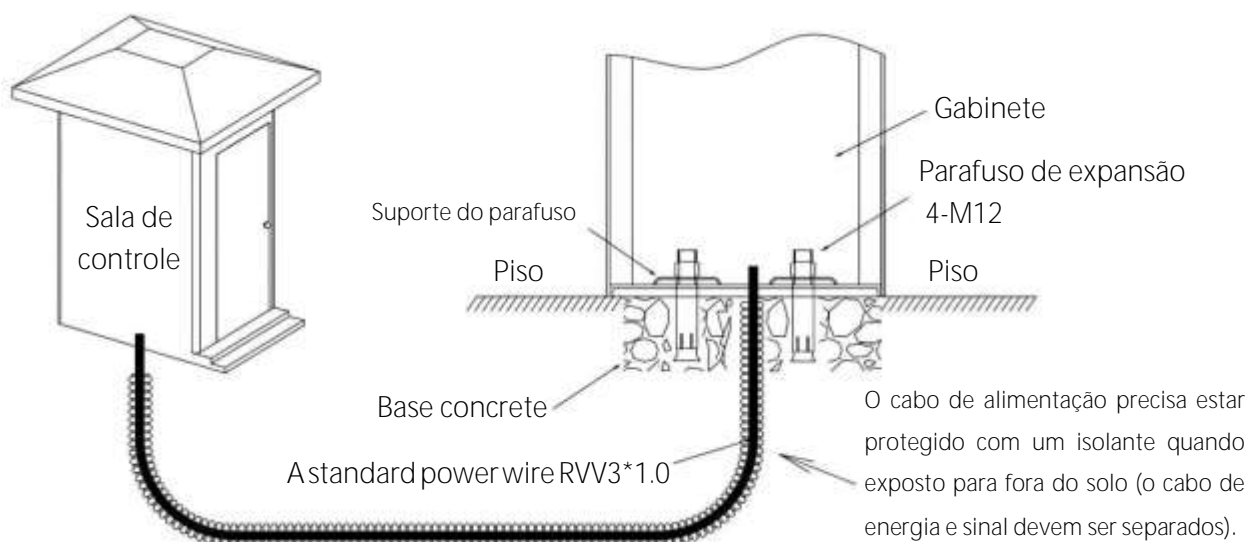


Fig. 2.1

2.3 Procedimento de instalação

- Use um suporte de parafuso para marcar a posição de instalação do gabinete.
- Insira quatro parafusos de expansão nos furos dos parafusos, conforme mostrado na Fig. 2.2.
- Instale os suportes de parafusos e use uma chave inglesa para apertar as porcas, conforme mostrado em Fig. 2.3.

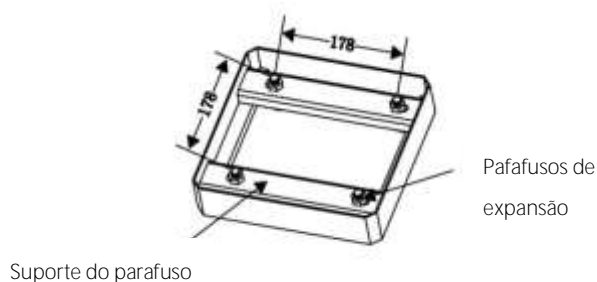


Fig. 2.2

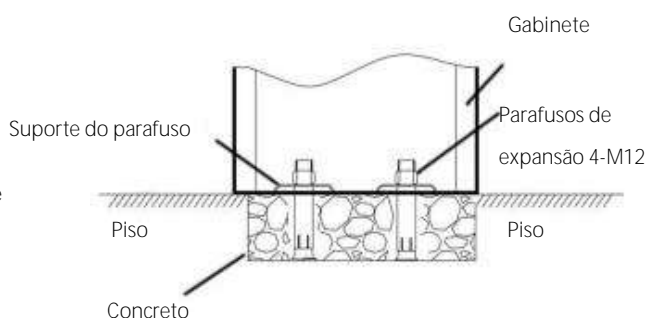


Fig. 2.3

2.4 Instalação do braço

- Coloque o braço no suporte de acordo com a posição dos furos.
- Use a chave para prender o braço redondo por parafusos, fixe as porcas e parafusos.

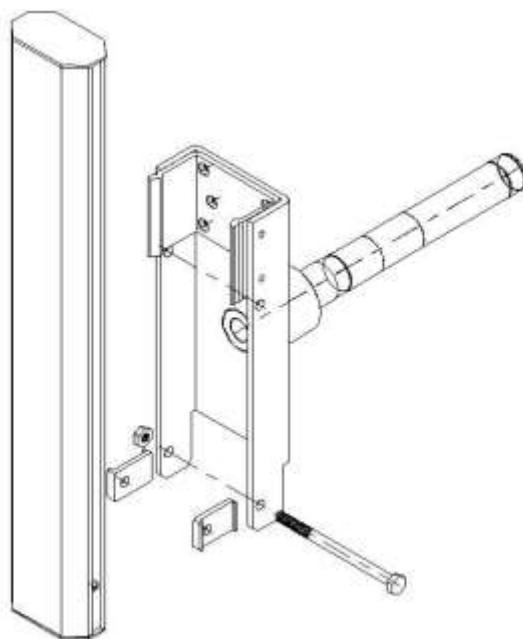


Fig. 2.4

3 Teste e ajuste das molas

- Com base nas diretrizes padrão definidas para cancelas, todas as cancelas são configuradas na fábrica.
- A mola usada no mecanismo sempre estará tensionada. Todos os ajustes da cancela devem ser realizados somente após a mola estar solta e sem tensão.
- Verifique a pressão e o posicionamento do braço depois de instalada e utilizada pela primeira vez.
- Uma vez que o peso do braço é equilibrado pela tensão aplicada pela mola, a cancela pode ser utilizada corretamente. Portanto, se qualquer alteração for feita (por exemplo: após exercer força excessiva) no braço, a mola deverá ser reajustada de acordo com as etapas mencionadas abaixo.

3.1 Ajuste a posição do braço

Para ajustar a posição do braço, siga as etapas abaixo:

- Abra a tampa frontal da cancela e remova a tampa superior.
- Afrouxe os dois parafusos de aperto do eixo DZ-1 do braço com uma chave Allen M12 para que o braço possa ser ajustado manualmente.
- Ajuste a posição do braço (posição horizontal, conforme mostrado em Fig. 3.1).
- Use a chave de torque para apertar os dois parafusos de fixação (72 Nm).

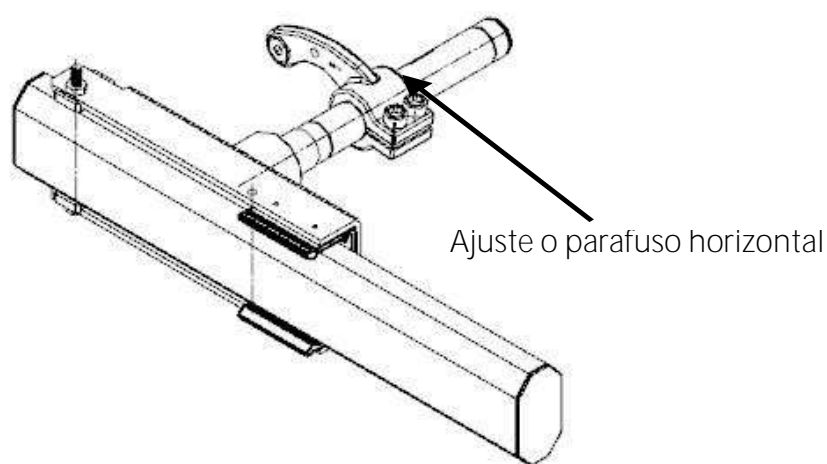
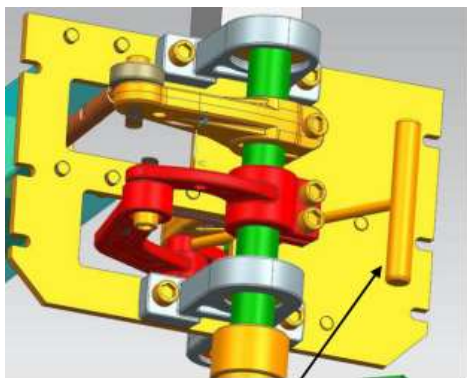


Fig. 3.1

Abrir o braço manualmente quando a energia estiver desligada

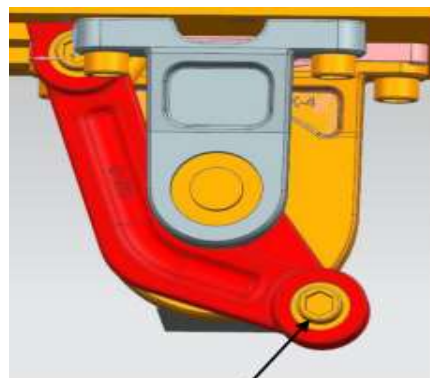
Quando não há energia, a cancela pode estar em uma posição de parda vertical ou horizontal. Para destravar o braço manualmente, siga as etapas conforme mencionado abaixo.

1. Levantando o braço: Use a chave de fenda para empurrar a haste conectada à manivela para longe da posição de ponto morto e levante o braço manualmente (Empurre para destravar).
2. Abaixando o braço: Use a mão para puxar a haste conectada à manivela para baixo para deixar na posição de ponto morto, solte o braço manualmente para descer (Puxe para destravar).



Empurre a haste para a posição de ponto morto
(Levantando o braço)

Fig. 3.2



Puxe a haste para a posição de ponto morto
(Abaixando o braço)

Fig. 3.3



Empurre para destravar

Fig. 3.4



Puxe para destravar

Fig. 3.5

3.2 Ajustar a configuração da mola

De acordo com o tamanho do braço, ajuste a pressão da mola para manter o braço estável a 45°. Este é o teste correto para testar a resistência da mola.

Exceções:

Quando há uma falha de energia, o braço da cancela poderá abrir automaticamente se configurado, diante disso, uma força maior na mola é necessária.


3.3 Testando a configuração da mola


1. Desligue a energia.
2. Abra a tampa frontal da cancela e remova a tampa superior
3. Deixe a cancela na posição de ponto morto
4. Segure o braço, ajuste manualmente as molas para a posição de 45 ° e solte a o braço.
5. Se o braço estiver estável nesta posição e não se mover, isso indica que o ajuste da mola está correto.

4 Conexão da alimentação

4.1 Conexão

1. Conecte o L e N ao disjuntor e PE no ponto de aterramento (cabo amarelo/verde).

 Apenas os cabos de conexão de alimentação fornecidos pela ZKTECO devem ser usados para conectar a fonte de alimentação principal (a alimentação interna já é conectada na fábrica).

 Depois de desligar a energia, é recomendável esperar pelo menos 10 segundos antes de ligar novamente, caso contrário, pode danificar o equipamento.

2. Para usar alimentação AC, mude a chave SW1 para USAR ENERGIA AC conforme mostrado na Fig. 4.1.

Quando SW1 é alternado para USE AC POWER, 24V OUTPUT (CON2) pode ser conectado a um detector infravermelho de 24V ou para alimentar uma central de laço indutivo.

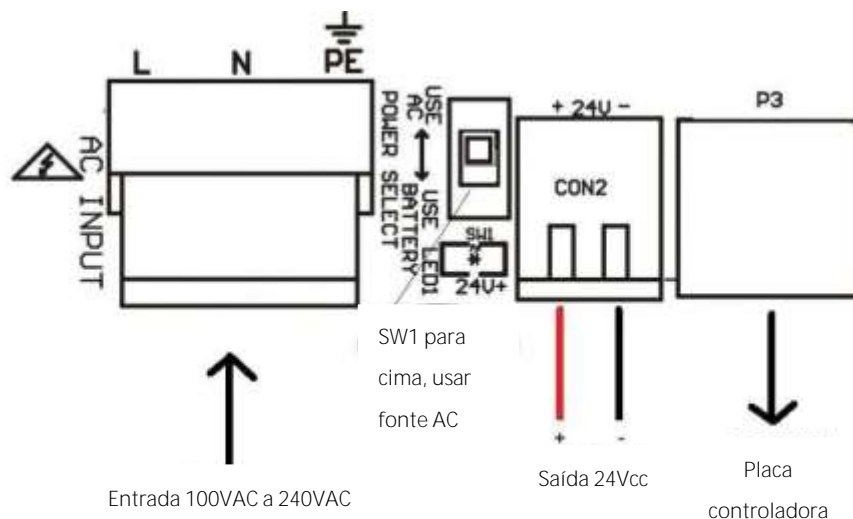


Fig. 4.1



Fig. 4.2

3. Esta cancela também pode ser alimentada por uma bateria de 24 V. Verifique a imagem abaixo para esta ligação.

! Coloque a chave seletora SW1 em USE BATTERY para usar uma bateria como fonte de alimentação e confira a polaridade +/- antes de conectar a bateria. Não inverta os cabos da bateria.

Quando SW1 é selecionada para USAR BATERIA, CON2 pode receber bateria de 24Vcc.

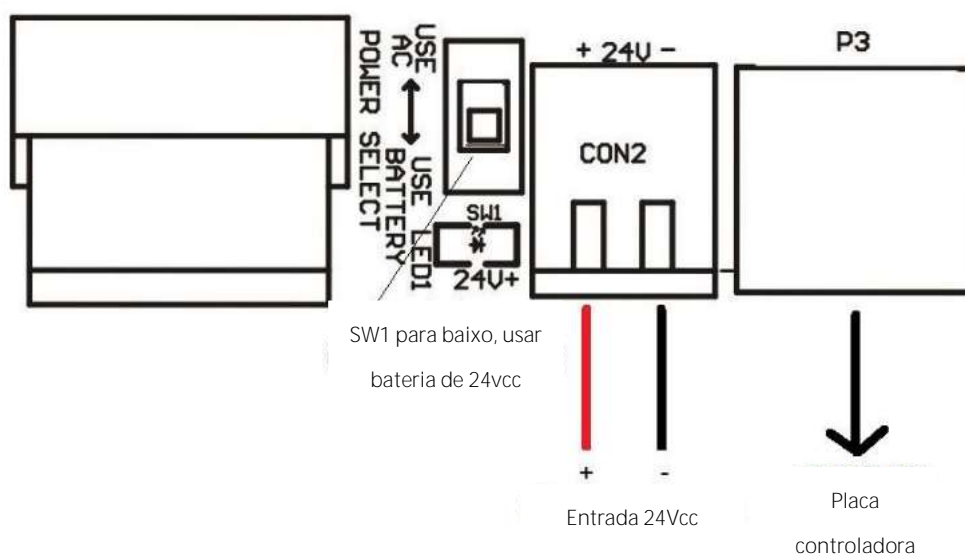


Fig. 4.3

4.2 Parâmetros técnicos

Modelo Item	ProBG2030/ 3030 L/R	ProBG2045/ 3045 L/R	ProBG2060/ 3060 L/R	ProBG2130/ 3130 L/R	ProBG2230/ 3230 L/R	ProBG2240/ 3240 L/R
Tamanho braço	3m	4.5m	6m	3m	3m	4m
Tempo de abertura	0,9s	2,5s	4,5s	1s	2s	3s
Tipo de braço	Braço reto/telescópico			Braço articulado 90°	Braço de Cerca	
Braço com LED	Opcional				Não	
Consumo	Máx. 100W					
Alimentação	24VDC, AC 100 a 240					
Material do gabinete	Aço pintado a Pó					
Peso Embalado (sem o braço)	49KG (ProBG2000); 60KG (ProBG3000)					
Tensão da placa de controle	24V DC/máx 300mA					
Temperatura de Trabalho	-40° a +75°C					
Ciclos médios entre falhas (MCBF)	5 milhões					
Tipo de motor	Servo Motor					
Índice de Proteção	IP54					

Direção do braço modificável



E: Gabinete do lado esquerdo, e braço do lado direito



D: Gabinete do lado direito, e braço do lado esquerdo

Fig. 4.4

5 Diagrama de conexão da placa de controle

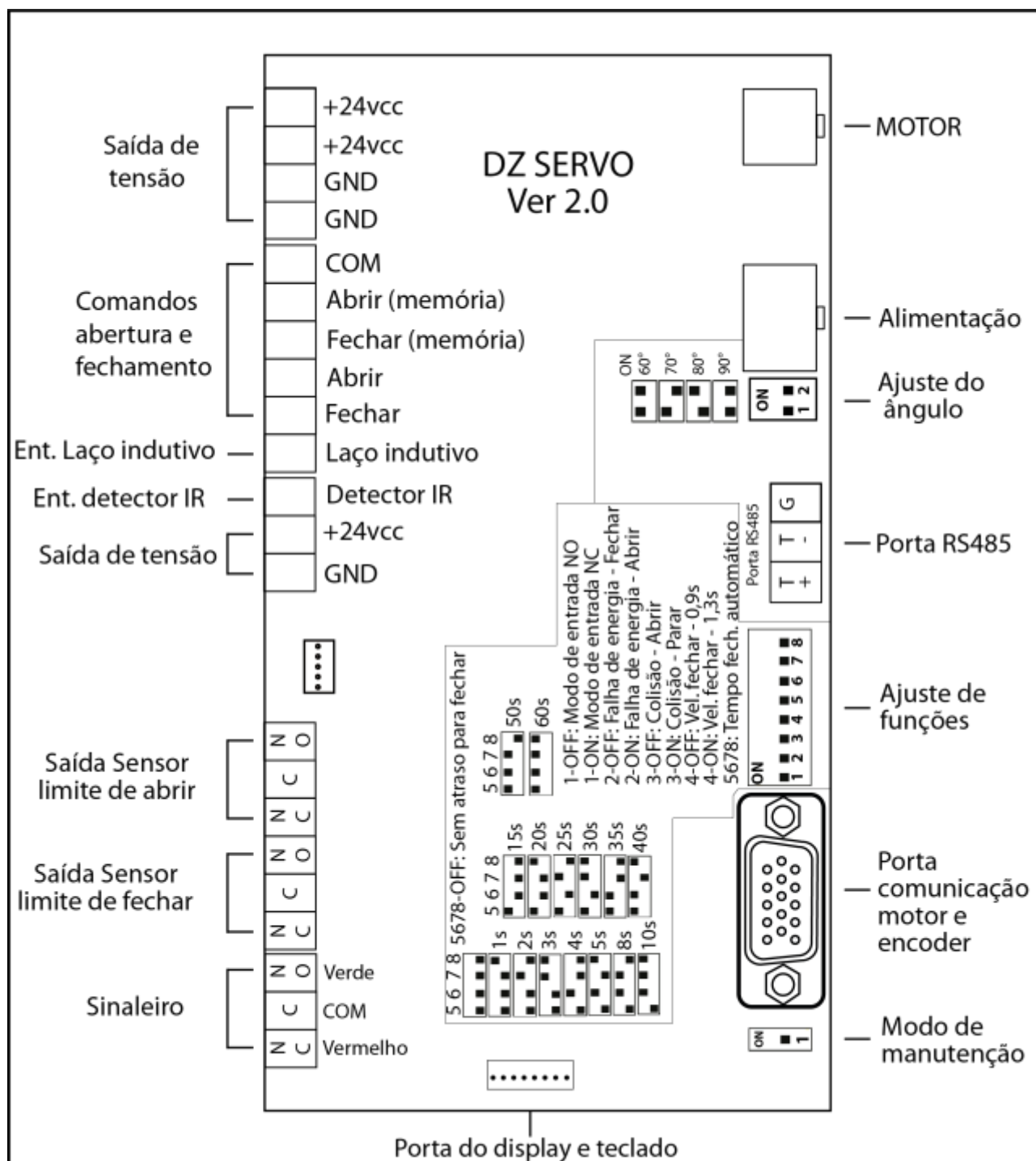


Fig. 5.1

5.1 Configurações dos interruptores DIP

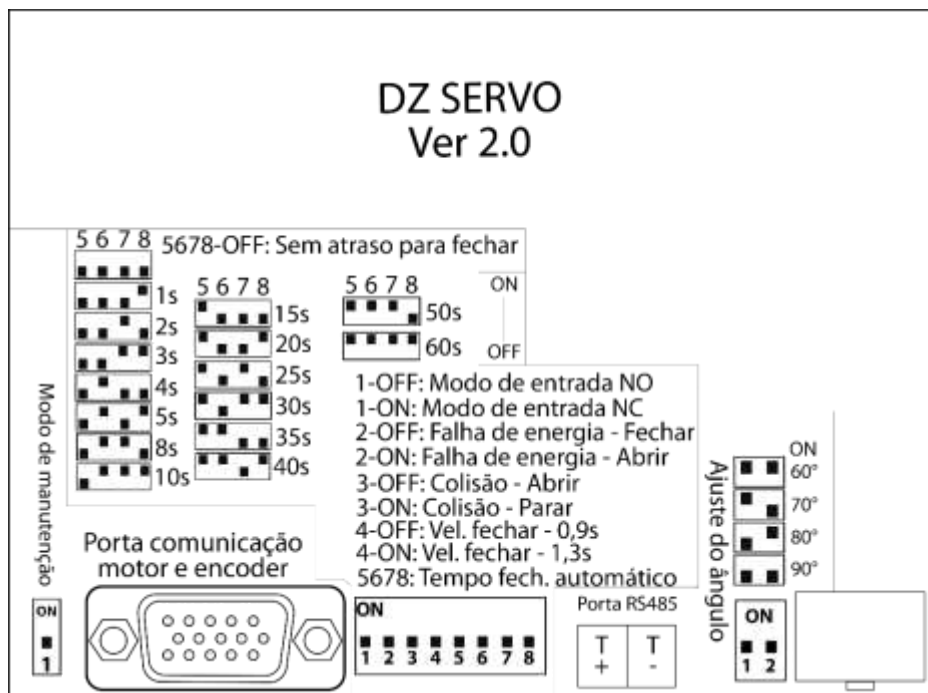


Fig. 5.2

1. No interruptor DIP 1, ON é para NC (normalmente fechado) e OFF para NO (normalmente aberto). (Modo padrão, não modifique)
2. No interruptor DIP 2, ON é para abertura automática e OFF é para fechamento automático quando a energia é desligada.
3. No interruptor DIP 3, ON é para parada automática e OFF é para abertura automática quando o braço encontra um obstáculo externo (colisão).
4. Com o DIP Switch 4, a velocidade de fechamento automático pode ser ajustada. ON é para velocidade de fechamento automático de 1,3s, enquanto OFF é para 0,9s. (apenas para o modelo ProBG 2030/3030)
5. As interruptores DIP 5, 6, 7, 8 são usadas para retardar o fechamento automático do braço. O tempo de atraso para o fechamento automático pode ser definido como 1s, 2s, 3s, 4s, 5s, 8s, 10s, 15s, 20s, 25s, 30s, 35s, 40s, 50s, 60s, conforme mostrado na Fig. 5.2.
6. Se o braço não puder alcançar a posição vertical em 90° devido a algum obstáculo, ela pode ser ajustada em um ângulo de 60°, 70°, 80° e 90°. Um interruptor DIP separado é fornecido na placa para esta configuração (interruptores DIP 1 e 2).
7. O interruptor DIP do modo de manutenção é recomendado em situações de reparo ou manutenção. (Modo padrão, não modifique).

5.2 Interface de entrada

- A interface RS485 pode se conectar ao computador para verificar o estado do braço e informações de alarme.



NOTA: Apenas os desenvolvedores profissionais podem utilizar esta função, solicite à equipe de vendas para fornecer o protocolo RS485.

- A abertura do braço tem função de memória, a placa controladora guarda o número de pulsos de abertura do braço e fecha assim que passar o número de carros contados. (deve estar equipado com um laço indutivo)
- As portas de sinal "Abrir" e "Fechar" estão disponíveis na placa-mãe.
- Todas as portas de entrada possuem isolamento optoeletrônico. A faixa de tensão de entrada é de 5Vcc a 24Vcc.
- A entrada do sinal do laço indutivo e a entrada do sinal do detector infravermelho trabalham com COM, NC.



NOTA: O braço da cancela não responde ao comando de fechamento quando a bobina do laço indutivo estiver desconectada.

5.3 Interface de saída

- Saída da posição vertical da cancela, sinal de saída a relé (NC, C, NO).
- Saída da posição horizontal cancela, sinal de saída a relé (NC, C, NO).
- Saída para sinaleiro vermelho e verde, sinal de saída a relé (NC, C, NO), os contatos podem acionar carga de até 10A.

5.4 Conexão com outros dispositivos

5.4.1 Câmera de leitura de placas (LPR) com controladora

O braço abre automaticamente depois que o LPR reconhecer e verificar a placa do veículo (a função do painel de controle é semelhante ao LPR). Diagrama de ligação é mostrado em Fig. 5.3.

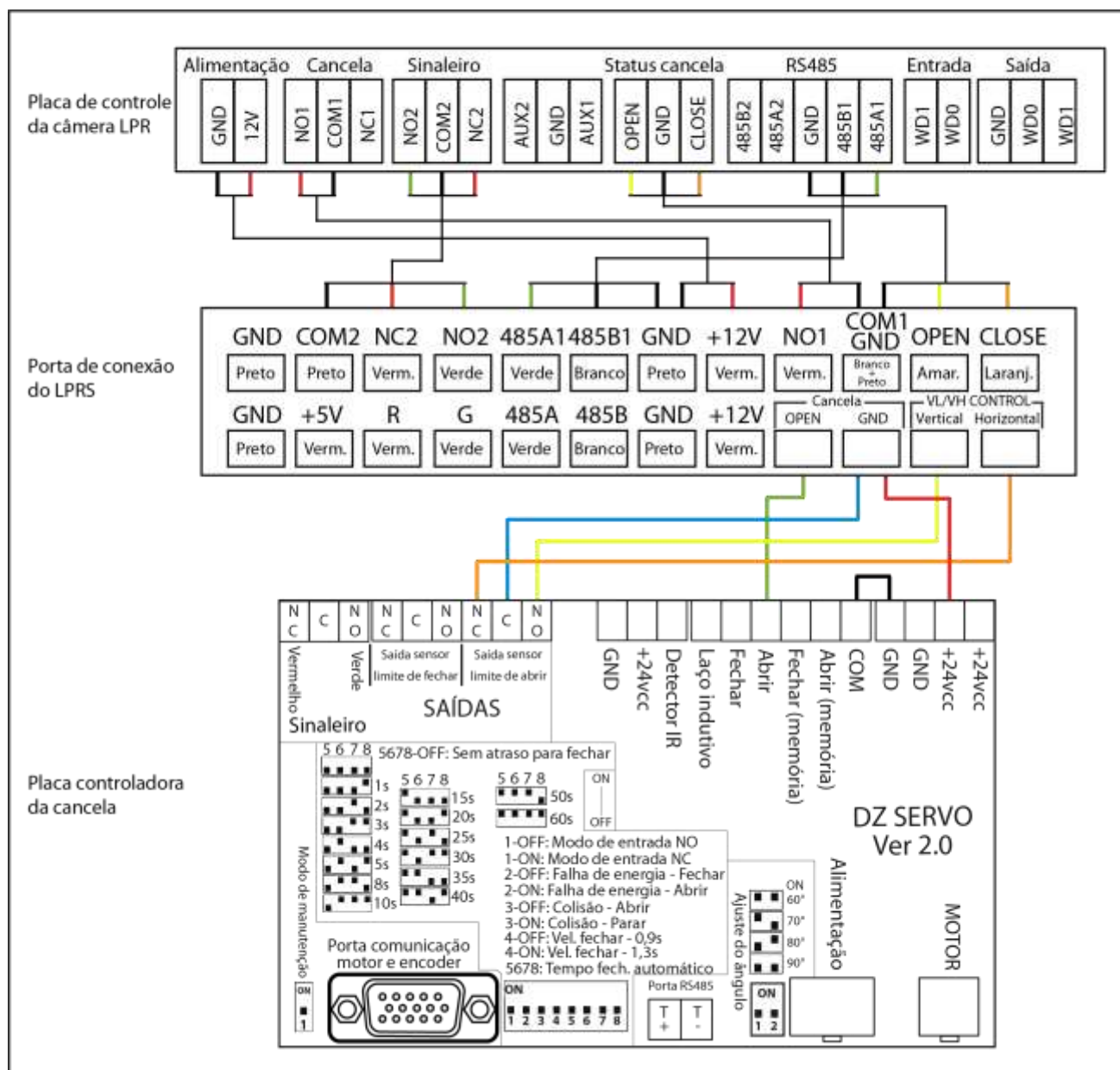


Fig. 5.3

5.4.2 Conexão com Controladora inBio (Sistema UHF)

O leitor UHF é conectado ao controlador, que então se conecta à placa de controle da cancela. O TAG UHF contém as informações do número do cartão do usuário cadastrado no software. Após o TAG ser lido pela antena UHF a Inbio processa a informação e dá o comando de abertura para a cancela.

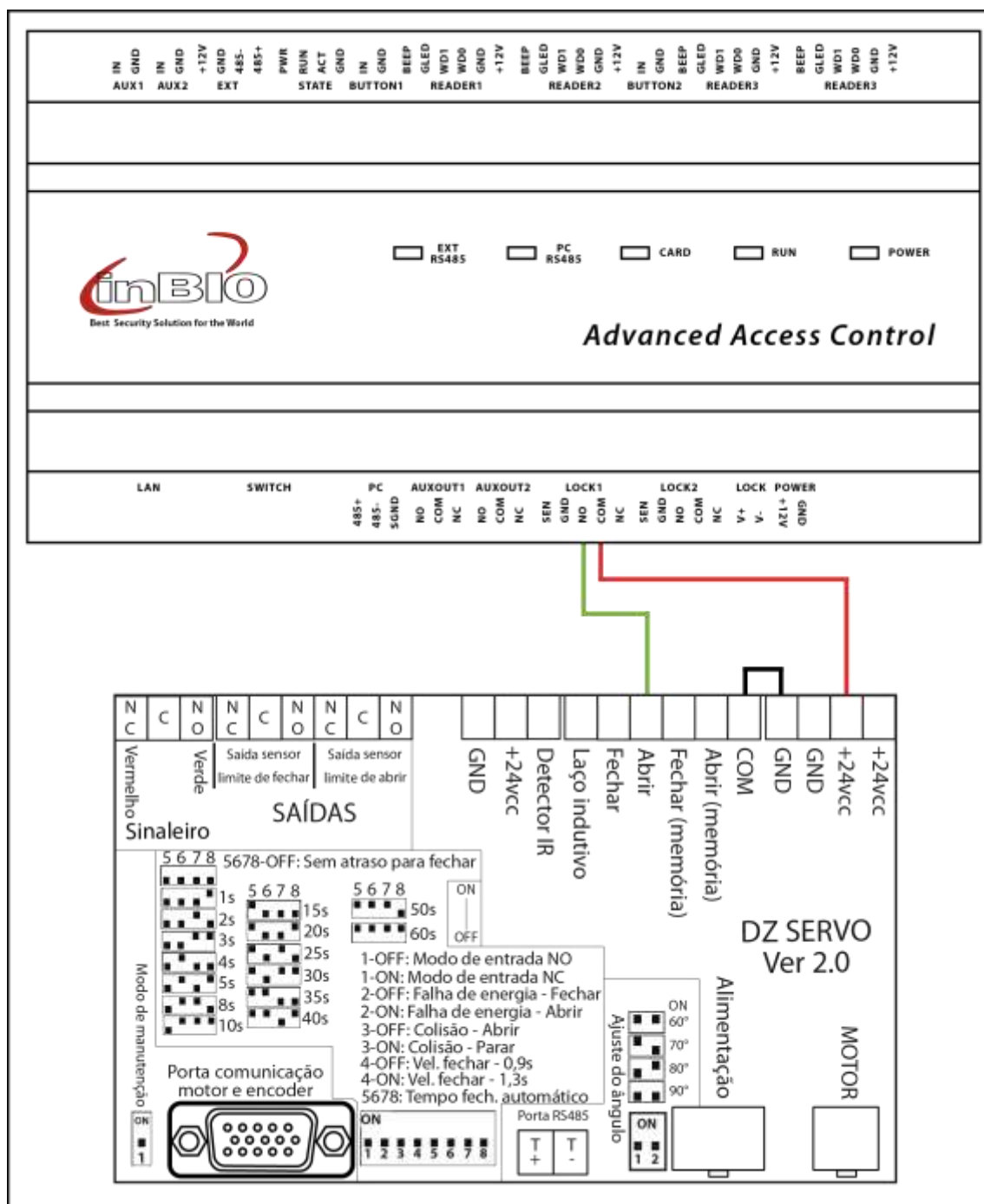


Fig. 5.4

5.4.3 Laço indutivo

O laço indutivo consiste em uma bobina ligada a uma central de laço e esta central é ligada a placa de controle da cancela. O laço indutivo deve ser instalado sob o solo. Quando o laço detecta um veículo, o braço mantém aberto e só fecha após a passagem total do veículo, o fechamento é automático.

O diagrama de ligação é mostrado na Fig. 5.5 (Se apenas o laço indutivo for usado, a "entrada de sinal IR" precisa ser conectada com +24 V).

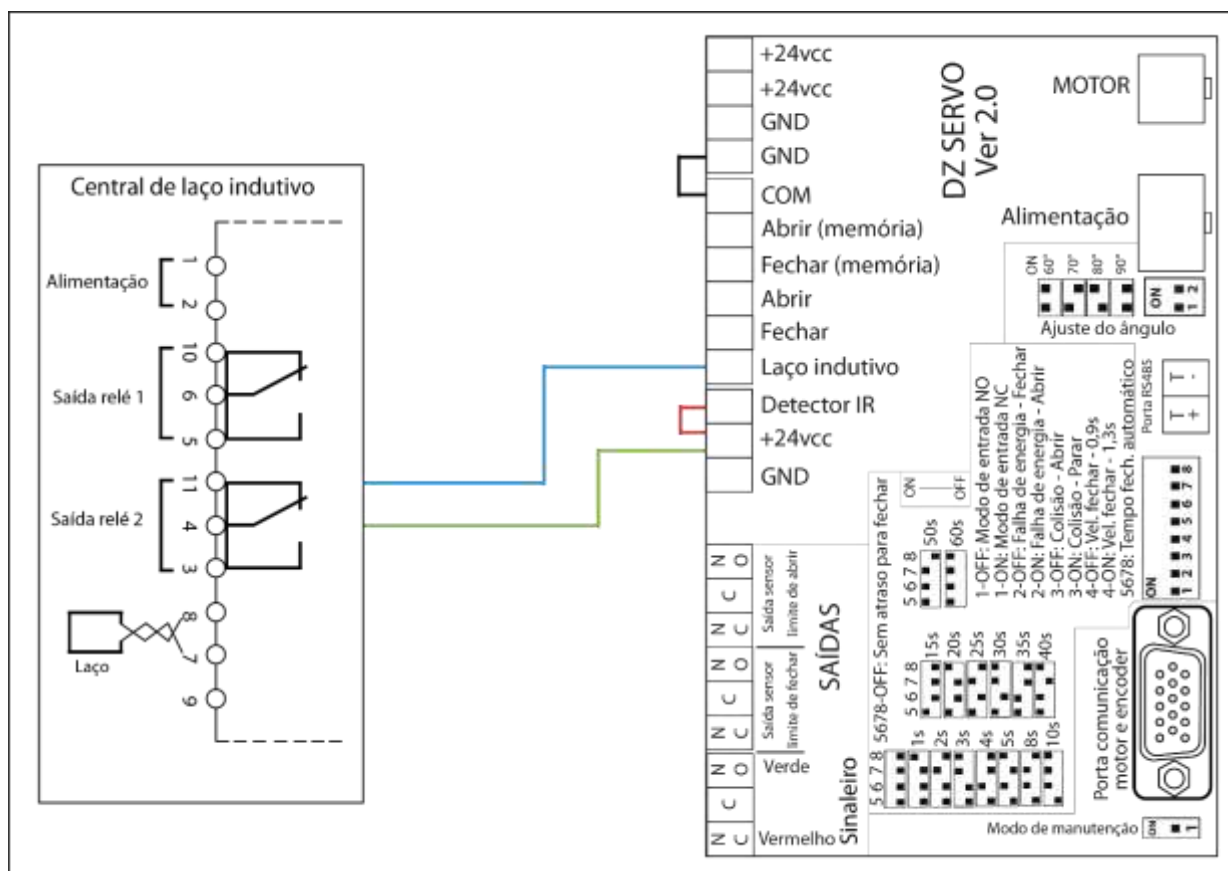


Fig. 5.5

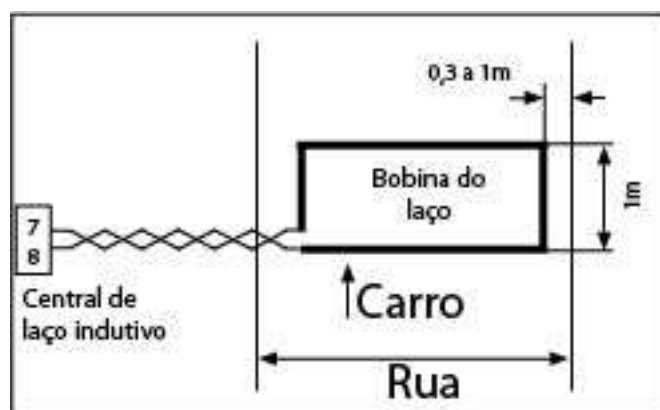


Fig. 5.6

Circunferência da bobina	Número de voltas da bobina
3m	De acordo com a situação real, certifique-se de que o valor da indutância esteja entre 100 uH e 200 uH.
3-6 m	5-6 voltas
6-10m	4-5 voltas
10-25 m	3 voltas
25 m	2 voltas

5.4.4 Detector infravermelho

Se houver um carro ou pessoa entre o transmissor e o receptor do detector infravermelho, o braço não irá descer. Depois que o veículo ou pessoa passar, o braço irá descer automaticamente. O diagrama de ligação é mostrado na Fig. 5.7.

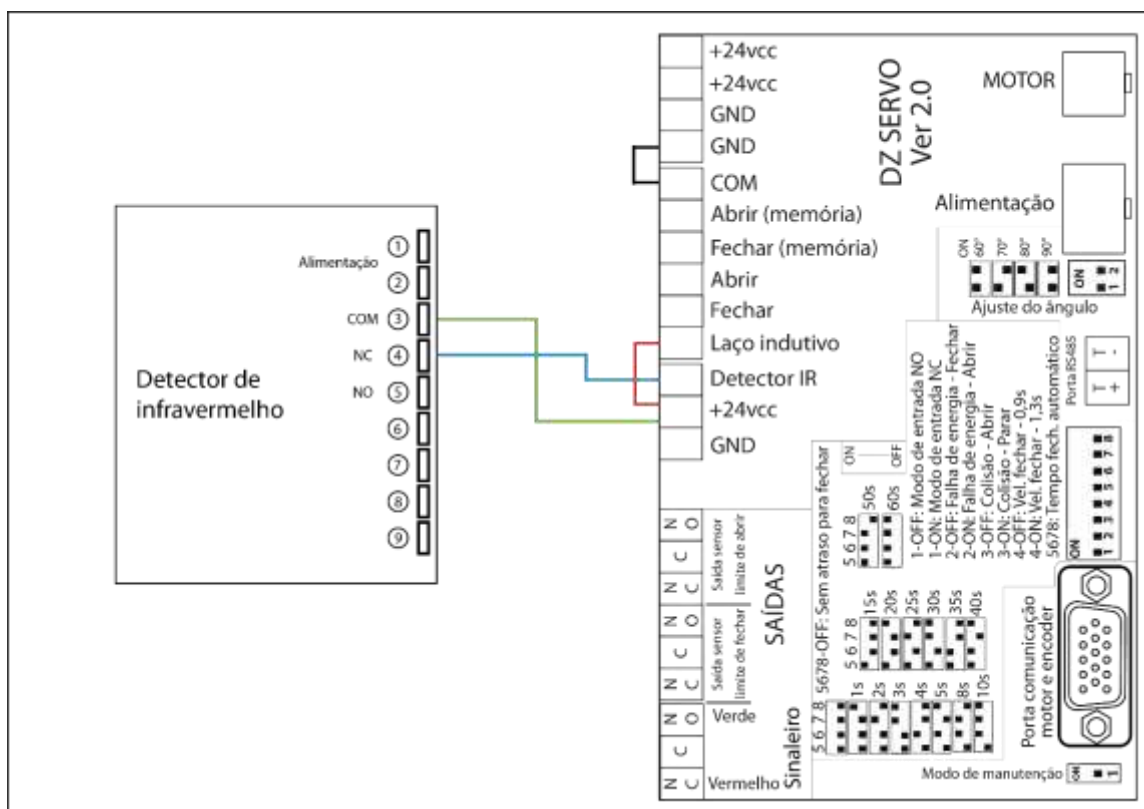


Fig. 5.7

Instalação do detector infravermelho

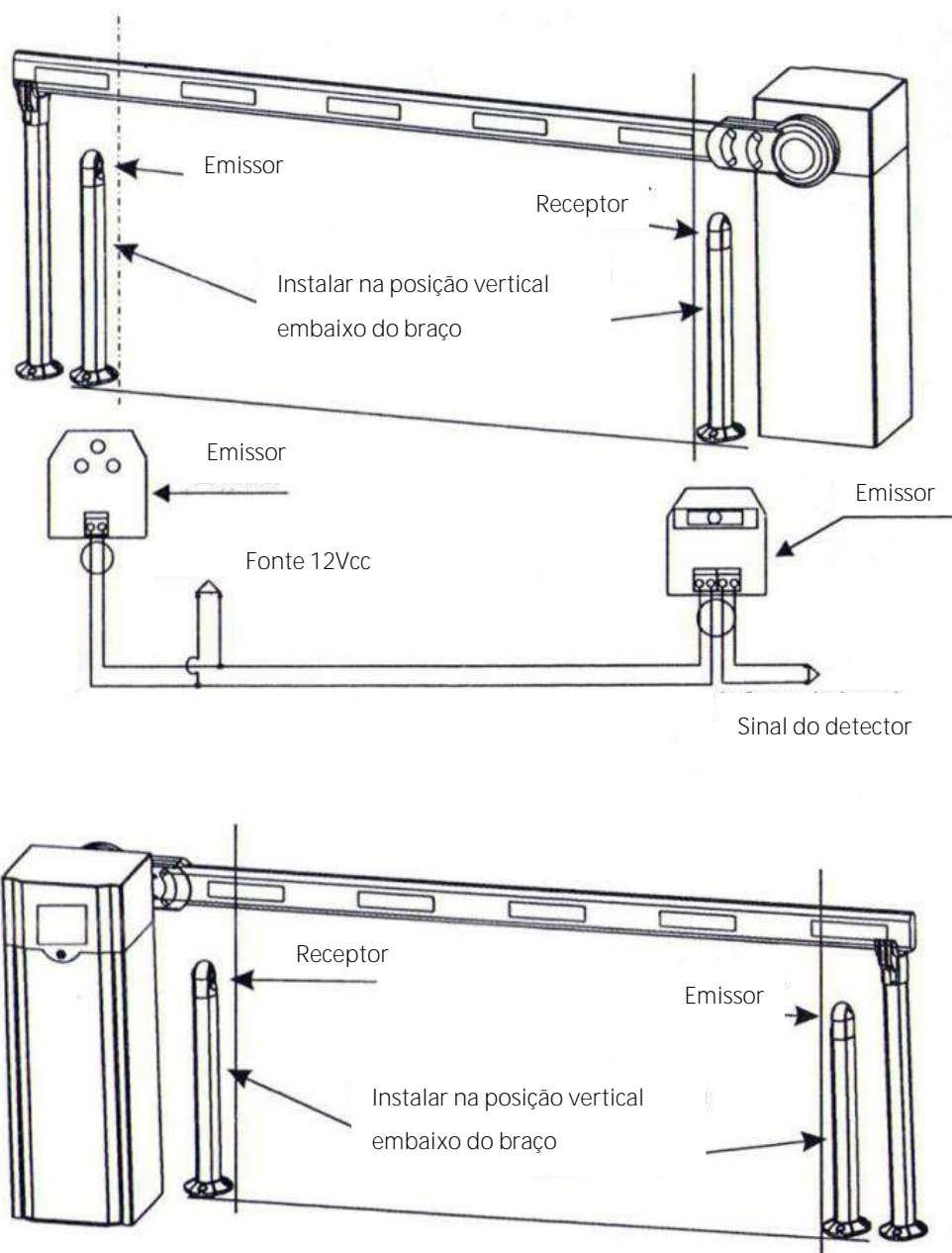


Fig. 5.8

5.4.5 Quando o laço indutivo e o detector IR são usados ao mesmo tempo.

Verifique o diagrama de ligação (Fig. 5.9.) quando o laço indutivo e o detector IR são usados ao mesmo tempo.

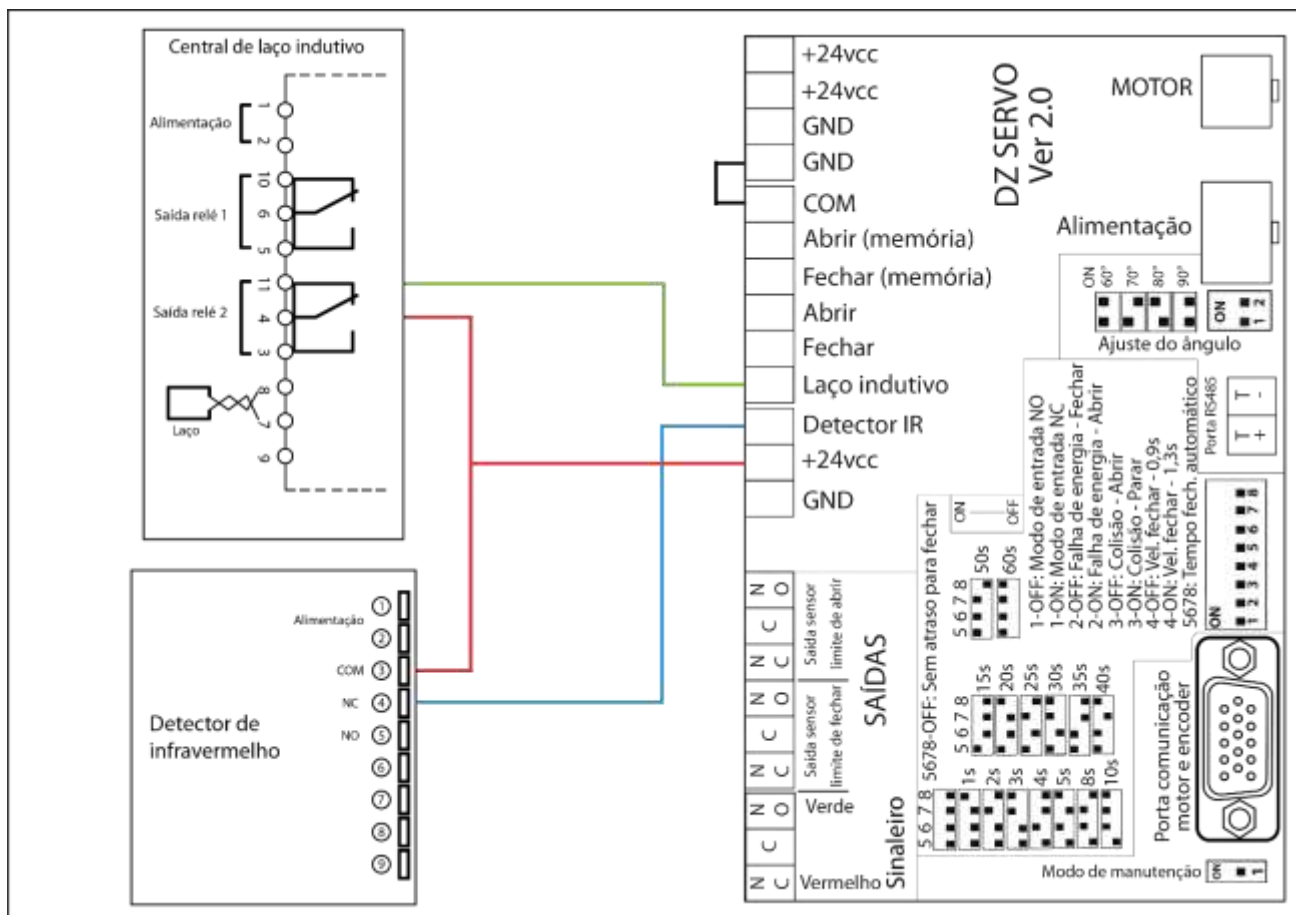


Fig. 5.9

5.4.6 Diagrama de ligação do quadro de botão de acionamento manual

O diagrama de ligação do quadro de botões é mostrado na Fig. 5.10.

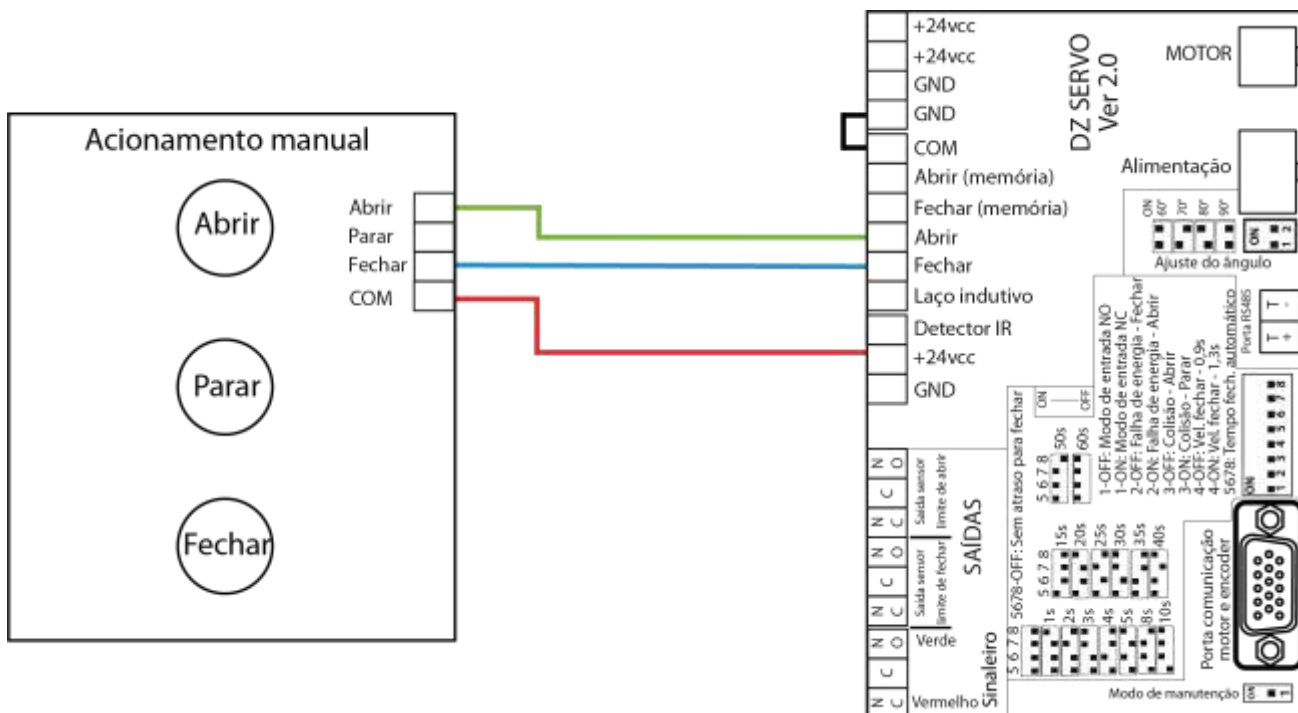


Fig. 5.10

Apêndice

5.5 Função anticolisão

O braço é fixado no suporte por um parafuso na vertical de forma simples, o suporte do braço possui uma garra de plástico para fixar e travar o braço, mas durante uma colisão frontal, ele se desprenderá da garra e abre para frente, evitando danos ao veículo e ao sistema mecânico da cancela (Sistema disponível apenas para braço reto/telescópico).



5.6 Parâmetros de ajuste da cancela ProBG

 **NOTA:** Para fazer estes ajustes é necessário a placa de display/teclado

1. d00SPA - Nome do programa



2. PA__00 - Opções de Parâmetro




3. 1d0000 - Valor do parâmetro



4. PA__AST - Reset



 **NOTA:** Após resetar o valor do parâmetro, a placa de controle dará um alerta. Neste momento, selecione o parâmetro PA_31, pressione a tecla Enter e altere de 1d0000 para 1d0001.

**_Err - Aviso de erro (Normal : 00000)



Descrição do Sinal de Alarme

- 00_Err - Sobrecarga de corrente
- 11_Err e 22_Err - Falha de hardware
- 33_Err - Falha de autoverificação
- 44_Err - Falha no cabo do motor ou falha de energia CA
- 55_Err - Detecção de queda do braço

Erros e suas soluções

Tom de alarme	Código do erro	Problema e solução
1	00_Err	Problema: Sobrecarga de corrente. Solução: Corrija a carga atual do dispositivo.
2	11_Err	Problema: Problema na placa de controle. Solução: Por favor, instale uma nova placa de controle.
3	22_Err	Problema: Problema da placa de controle. Solução: Por favor, instale uma nova placa de controle.
4	33_Err	Problema: Pode haver falha na conexão do motor ou o braço não está na posição equilibrada. Solução: <ul style="list-style-type: none"> • Verifique se o movimento mecânico está correto. • Verifique a conexão do motor ou troque a placa de controle. • Verifique se o braço está na posição de equilíbrio .
5	44_Err	Problema: Conexão inadequada do plugue do encoder ou problema na placa de controle. Solução: Verifique a conexão do plugue do encoder ou mude a placa de controle .
6	55_Err	Problema: O interruptor DIP 1 pode não estar DESLIGADO ou problema com o cabo do sinal de detecção anticollisão do braço. Solução: <ul style="list-style-type: none"> • Verifique se a chave DIP 1 está desligada . • Verifique o cabo de sinal do detector anticollisão do braço.
Contínuo	-	Problema: Pode haver conexão inadequada entre o sinal do laço indutivo e o sinal do detector IR . Solução: Verifique se o sinal do laço indutivo e o sinal do detector IR estão conectados a +24 V .

Funções das teclas do teclado

- MENU: A tecla de MENU é usada para alternar entre os quatro parâmetros acima.
- L/R ←/→ : As teclas L e R são usadas para selecionar o caractere do parâmetro.
- UP↑: A tecla UP é usada para adicionar 1 para cada toque. (0 a 9)
- ENTER: A tecla ENTER é usada para entrar no item de configuração de um parâmetro específico.

Interpretação dos Parâmetros

1d0000, 2d0000, 3d0000, and 4d0000 indica que o parâmetro atual é 0000, correspondendo à modificação do bit 1 mais à direita para o bit 4 mais à direita.

Parâmetro de tempo de retorno:

- PA_07 (1 to 40): Número pequeno, pequena aceleração
- PA__09 (1500 to 6000): Número Grande, tempo maior

Parâmetro de tempo aberto:

- PA_10, PA_11 (100 a 9999)
- PA_12 (01 a 99)

Parâmetro de tempo de fechamento:

- PA_13, PA_14 (100 a 9999)
- PA_15 (01 a 99)



NOTA:

PA_10 e PA_13 representam a velocidade do motor.

PA_11 e PA_14 representar tempo de execução.

PA_12 e PA_15 representam a razão de aceleração e desaceleração.

Por exemplo: Um valor de 30 é 1:1, maior que 30 é a aceleração e menor que 30 é a desaceleração.

Parâmetro de posição fechada: PA__20 (01 a 9999)

Parâmetro de posição aberta: PA__21 (01 a 9999)

Sensibilidade a Obstáculos: PA__23 (10 a 99)

Sinal do braço: PA__30 (0 a 1, cabo em curto é 1) (Valor padrão - 1d0000).

Laço indutivo e detector infravermelho: PA__31 (0 a 1, cabo em curto é 1) (Valor padrão - 1d0001).

Os parâmetros específicos são os seguintes:



NOTA: Esses parâmetros devem ser ajustados de acordo com o tamanho do braço.

Braço: 3m; Velocidade: 0.9s	Braço: 4.5m; Velocidade: 2.5s	Braço: 6m; Velocidade: 4.5s
PA_07: 05	PA_07: 05	PA_07: 05
PA_08: 8500	PA_08: 8500	PA_08: 8500
PA__09: 1850	PA__09: 6800	PA__09: 7850
PA__10: 1850	PA__10: 1100	PA__10: 550
PA__11: 1800	PA__11: 4200	PA__11: 5350
PA__12: 55	PA__12: 50	PA__12: 20
PA__13: 1650	PA__13: 750	PA__13: 400
PA__14: 1900	PA__14: 4750	PA__14: 6150
PA__15: 85	PA__15: 55	PA__15: 20

Cerca: 3m; Velocidade: 2s	Cerca: 4m; Velocidade: 3s	Braço articulado: 3m; Velocidade: 1s
PA_07: 05	PA_07: 05	PA_07: 05
PA__09: 2250	PA_08: 8500	PA_08: 8500
PA__10: 1350	PA__09: 6800	PA__09: 1850
PA__11: 3350	PA__10: 850	PA__10: 1650
PA__12: 35	PA__11: 4700	PA__11: 1850
PA__13: 900	PA__12: 50	PA__12: 20
PA__14: 3700	PA__13: 600	PA__13: 1600
PA__15: 15	PA__14: 5350	PA__14: 2050
	PA__15: 65	PA__15: 25

Tabela de seleção de mola para equilíbrio

ProBG2000

Tipo de braço	Tamanho do braço L (M)	Diâmetro do fio da mola D (mm)	Nº. de molas
Braço reto/telescópico	$2,5 < L < 3,5$	D=4,5	1
	$3,5 \leq L \leq 4,0$	D=4,5	1
	$4,0 < L < 5,0$	D=5,5	1
	$5,0 \leq L \leq 6,0$	D=4,5+5,5	1+1
Braço articulado 90°	$L \leq 3$	D=5,5	1
Braço de cerca	$L \leq 3$	D=5,5	1
	$3 < L \leq 4$	D=4,5+5,5	1+1

ProBG3000

Tipo de braço	Tamanho do braço L (M)	Diâmetro do fio da mola D (mm)	Nº de molas
Braço reto/telescópico	$2,5 < L < 3,5$	D=3,5	2
	$3,5 \leq L \leq 4,0$	D=3,5	3
	$4,0 < L < 5,0$	D=3,5	4
	$5,0 \leq L \leq 6,0$	D=3,5+4,5	3+2
Braço articulado 90°	$L \leq 3$	D=3,5	3
Braço de cerca	$L \leq 3$	D=4,5	2
	$3 < L \leq 4$	D=3,5+4,5	2+2

(Valores apenas para referência, sujeito a mudanças no produto real.)

 **NOTA:**

- Defina o tamanho do braço antes de ajustar os parâmetros.
- Substituir um braço longa por mais curta requer remoção da mola para equilíbrio.
- Uma vez que as configurações dos parâmetros são redefinidas, a placa controladora sempre irá alarmar. Defina o parâmetro PA_31 como 1d0001. (Versão 1.5 da placa de controle)
- Os parâmetros acima são apenas para referência, certifique-se de ajustar os parâmetros de acordo com o tamanho do braço.
- Uma vez que as configurações dos parâmetros são redefinidas, a placa controladora sempre irá alarmar. Para evitar qualquer problema, defina o parâmetro PA_25 para 1d0001 e o parâmetro PA_31 para 1d0001 (Versão 2.0 da placa controle).
- Após o reset, as configurações da placa de controle são restauradas para os parâmetros de braço de 3m.

5.7 Lista de acessórios de embalagem

Nome da Peça	Quantidade
Parafuso de fixação do gabinete M14 x 150	4 peças
Suporte de fixação para os parafusos do gabinete	2 peças
Chave de abertura da porta do gabinete	2 peças
Parafuso de fixação do braço M8 x 110	2 peças

Garantia

Este produto é garantido pela ZKTeco por um período de 3 meses (garantia legal), acrescidos de 9 meses de garantia adicional (garantia contratual), em um total de 1 ano, contra eventuais defeitos de material ou fabricação, desde que observadas as seguintes condições:

- a) A garantia se aplica exclusivamente a produtos fornecidos pela ZKTeco do Brasil ou por Revenda Autorizada ZKTeco no Brasil.
- b) O período de garantia será contado a partir da data de emissão da nota fiscal do produto.
- c) Durante a garantia legal estão cobertos os custos de peças e serviços de reparo, que deverão ser realizados obrigatoriamente em Assistência Técnica ZKTeco ou na própria fábrica, conforme orientação da ZKTeco. Para o período de garantia contratual estão cobertos apenas os custos de peças que eventualmente necessitem substituição para reparo do produto, ficando excluídos os custos em relação aos serviços de manutenção (mão de obra), a remoção do produto (envio e retorno) e a visita/estadia de técnico especializado, se aplicável.
- d) Detectado o defeito no produto, o usuário deverá entrar em contato com a ZKTeco nos canais de comunicação disponíveis em <https://www.zkteco.com.br/suporte/>, fornecendo informações sobre os produtos e problemas observados por meio do preenchimento e envio do formulário de Remessa de Material para Assistência Técnica (RMA) disponível em <https://www.zkteco.com.br/manutencao/>.
- e) Recebidas as informações e o RMA, a ZKTeco analisará o caso e informará ao usuário sobre os próximos passos, bem como sobre a documentação que deve ser encaminhada em caso de envio do produto para a ZKTeco ou Assistência Técnica ZKTeco e/ou sobre opções para agendamento de visita técnica, quando aplicável.
- f) Produtos enviados para a ZKTeco ou para Assistência Técnica ZKTeco sem notificação prévia e expressa autorização da ZKTeco não serão recebidos.
- g) O produto e as peças substituídas serão garantidas pelo restante do prazo original, sendo que as peças retiradas dos produtos e/ou produtos eventualmente descartados serão de propriedade da ZKTeco.
- h) Em caso de dúvidas o usuário deverá entrar em contato com a ZKTeco nos canais de comunicação disponíveis em <https://www.zkteco.com.br/suporte/>

Resultará nula e sem efeito esta garantia em caso de:

- a) Produto que apresente lacres rompidos e/ou etiqueta de identificação violada.
- b) Uso anormal do produto, inclusive em desconformidade com seu manual, especificações, desenhos, folhas de instruções ou quaisquer outros documentos relacionados, bem como em capacidade além de seus limites e taxas prescritas.
- c) Uso indevido ou erro de instalação, operação, testes, armazenamento e/ou manuseio do produto.
- d) Manutenção e/ou alteração no produto não aprovada previamente pela ZKTeco.
- e) Defeitos e danos causados por agentes naturais (enchente, maresia e outros) ou exposição excessiva ao calor.
- f) Defeitos e danos causados pelo uso de software e/ou hardware não compatíveis com especificações do produto.
- g) Surtos e/ou picos de tensão na rede elétrica típicos de algumas regiões, para as quais deve-se utilizar dispositivos de proteção contra surtos elétricos.
- h) Fatos ou eventos imprevisíveis ou de difícil previsão e de força maior.

- i) Transporte do produto em embalagem ou de forma inadequada.
- j) Furto ou roubo.
- k) Desgaste natural do produto.
- l) Danos exclusivamente causados pelo usuário ou por terceiros.

Em nenhum caso a ZKTeco será responsável por indenização superior ao preço da compra do produto, por qualquer perda de uso, perda de tempo, inconveniência, prejuízo comercial, perda de lucros ou economias ou outros danos diretos ou indiretos, decorrentes do uso ou impossibilidade de uso do produto.

A ZKTeco reserva-se o direito de alterar as condições e procedimentos aqui estabelecidos independente de aviso prévio, sendo de responsabilidade do usuário verificar periodicamente eventuais atualizações, que estarão disponíveis em <https://www.zkteco.com.br/manutencao/>. Nenhuma Revenda Credenciada ou Assistência Técnica ZKTeco tem autorização para modificar as condições aqui estabelecidas ou assumir outros compromissos em nome da ZKTeco.

ZKTECO DO BRASIL S.A
Rodovia MG-010, KM 26 - Loteamento 12 - Bairro
Angicos - Vespasiano - MG - CEP: 33.206-240
Tel: +55 31 3055-3530
comercial@zkteco.com.br
www.zkteco.com.br

