

# Manual do Usuário

## Série de Cancelas BGM1000 (Versão do App)

Data: Janeiro de 2023

Versão do Documento: 1.2

Português

Obrigado por escolher nosso produto. Por favor, leia atentamente as instruções antes de operar. Siga estas instruções para garantir que o produto esteja funcionando corretamente. As imagens mostradas neste manual são apenas ilustrativas.



Para mais detalhes, visite o site da nossa empresa em [www.zkteco.com.br](http://www.zkteco.com.br).

## Copyright © 2023 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 Registrada

**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 fichastécnicas, 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](mailto:comercial.brasil@zkteco.com).

Para saber mais sobre nossas filiais globais, visite: [www.zkteco.com](http://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 da Série de Cancelas BGM1000 (Versão do Aplicativo). Todas as imagens exibidas são apenas para fins ilustrativos. As imagens neste manual podem não ser exatamente consistentes com os produtos reais.

## Padronização dos documentos

Os padrões usados neste manual estão listados abaixo.

Convenções de Interface Gráfica do Usuário:

Para Software	
Padrão	Descrição
<b>Bold</b>	Usado para identificar nomes de interface de software. Ex.: <b>OK, Confirmar, Cancelar</b>
>	Os menus de vários níveis são separados por esses colchetes. Ex.: Arquivo > Criar > Pasta.
For Device	
Padrão	Descrição
<>	Nomes de botões ou chaves para dispositivos. Por exemplo, 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 o 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

<b>1</b>	<b>VISÃO GERAL</b> .....	<b>7</b>
<b>2</b>	<b>RECURSOS E FUNCIONALIDADES</b> .....	<b>7</b>
<b>3</b>	<b>APARÊNCIA E DIMENSÕES</b> .....	<b>8</b>
<b>4</b>	<b>ESPECIFICAÇÕES</b> .....	<b>8</b>
<b>5</b>	<b>PROCEDIMENTO DE INSTALAÇÃO</b> .....	<b>9</b>
5.1	PRECAUÇÕES DE INSTALAÇÃO .....	9
5.2	EMBUTIMENTO DE CABOS .....	9
5.3	INSTALAÇÃO DO BRAÇO DA CANCELA.....	10
5.3.1	PROCEDIMENTO DE INSTALAÇÃO DO BRAÇO.....	10
<b>6</b>	<b>DIREÇÕES ESQUERDA E DIREITA</b> .....	<b>11</b>
<b>7</b>	<b>INSTRUÇÕES DE CONEXÃO DA PLACA PRINCIPAL</b> .....	<b>11</b>
7.1	CONEXÃO DE FIOS DA NOVA PLACA PRINCIPAL .....	12
7.2	CONEXÃO COM CÂMERA DE RECONHECIMENTO DE PLACAS (LPR) .....	12
7.3	CONEXÃO COM ANTENA UHF .....	13
7.4	<b>CONEXÃO COM O DETECTOR DE LOOP</b> .....	<b>13</b>
7.5	CONEXÃO COM SENSOR DE RADAR VR10 .....	14
7.6	CONEXÃO COM DETECTOR INFRAVERMELHO / FOTOCÉLULA .....	15
7.7	CONEXÃO COM WI-FI DO DISPOSITIVO.....	16
<b>8</b>	<b>CONFIGURAÇÕES DE PARÂMETROS FUNCIONAIS</b> .....	<b>18</b>
8.1	CONFIGURAÇÕES DE PARÂMETROS DA PLACA PRINCIPAL .....	18
8.1.1	PROCEDIMENTO DE OPERAÇÃO.....	18
8.2	DESCRIÇÃO DAS CONFIGURAÇÕES DE PARÂMETROS .....	19
8.3	CÓDIGO DE ERRO .....	23
8.4	EMPARELHAMENTO E DESEMPARELHAMENTO DO CONTROLE REMOTO .....	24
8.4.1	EMPARELHAMENTO .....	24
8.4.2	DESEMPARELHAMENTO.....	24
8.5	CONFIG. ATRASO PARA FECHAMENTO AUTO. APÓS A ABERTURA DO BRAÇO DA CANCELA .....	24
<b>9</b>	<b>AJUSTES DO BRAÇO DA CANCELA</b> .....	<b>25</b>
9.1	DIMENSÕES.....	25
9.2	AJUSTE DO ÂNGULO HORIZONTAL E VERTICAL DO BRAÇO DA CANCELA (AJUSTE MECÂNICO) ...	25

<b>9.3</b>	<b>TROCA DE DIREÇÃO DO BRAÇO DA CANCELA .....</b>	<b>27</b>
<b>9.4</b>	<b>AJUSTE DA MOLA .....</b>	<b>28</b>
<b>10</b>	<b>LISTA DE EMBALAGEM DO PRODUTO.....</b>	<b>28</b>
<b>11</b>	<b>SOLUÇÃO DE PROBLEMAS .....</b>	<b>29</b>
<b>12</b>	<b>PRECAUÇÕES DE SEGURANÇA.....</b>	<b>30</b>
<b>13</b>	<b>TRANSPORTE E ARMAZENAMENTO .....</b>	<b>30</b>
<b>14</b>	<b>GARANTIA.....</b>	<b>30</b>

## 1 Visão Geral

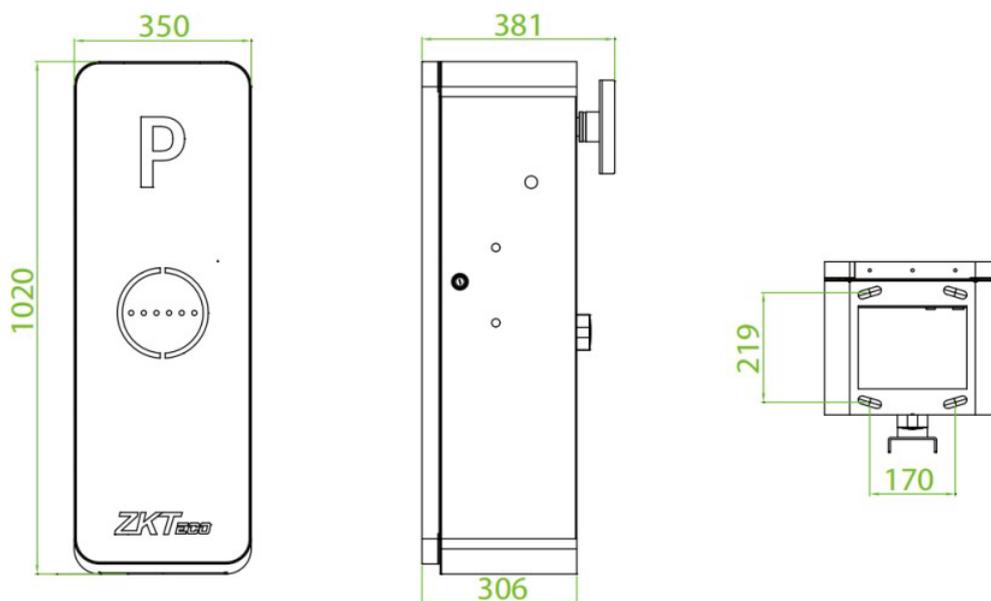
A série BGM1000 da barreira de controle de acesso é uma barreira de alto desempenho que adota o design interativo de LED da ZKTeco. Ela controla o fluxo de tráfego de entrada e saída das instalações, proporcionando máxima segurança a baixo custo. Ela adota um núcleo de controle embutido ARM7, motor brushless DC e estrutura de transmissão de engrenagem de material SCM421 para oferecer máxima eficiência.

Ela possui as vantagens de alta velocidade, eficiência, qualidade estável, personalização amigável ao usuário, desempenho abrangente, entre outros. Pode ser usada em áreas de aplicação em tempo real, como escritórios, hospitais, lugares públicos e áreas residenciais para resolver problemas de tráfego.

## 2 Recursos e Funcionalidades

- A velocidade de operação é de 1,5s, e a velocidade pode ser ajustada de acordo com o comprimento do braço da barreira.
- Direções reversíveis para a esquerda e direita.
- O mecanismo de transmissão é simples, compacto e fácil de instalar no local.
- Design interativo e elegante com LED no chassi.
- Equipado com monitoramento de controle digital, suportando assim atraso no fechamento automático, teste automático e exibição do status de saída de subida/descida.
- Suporta desligamento automático, subida manual do braço da barreira, funções de anti-impacto e interligação de incêndio.
- O ângulo de subida/descida do braço pode ser ajustado e o codificador digital é adotado para limitar automaticamente a posição, substituindo assim o procedimento de limitação tradicional. O controle de posição é preciso.
- A bateria de backup de 24V pode ser usada para garantir a operação normal da barreira quando a energia está desligada.
- O chassi é feito de uma chapa de metal de 2,0 mm por meio de um processo de eletroforese e pulverização de pó.
- O braço irá retornar quando for bloqueado.

### 3 Aparência e Dimensões



### 4 Especificações

Modelo	BGM1030 L/R	BGM1045 L/R	BGM1060 L/R	BGM1045 L/R-LED	BGM1145 L/R-90
<b>Velocidade de Operação</b>	1,5s	2,5s	5s	2,5s	2,5s
<b>Comprimento do Braço</b>	3m	4,5m	6m	4,5m	4,5m
<b>Tipo de Braço da Barreira</b>	Braço reto	Braço telescópico		Braço reto com LED	Braço dobrável
<b>Dimensão do Corpo (L x P x A)</b>	350 x 300 x 1020 (mm)				
<b>Tipo de Motor</b>	Motor brushless DC de 24V				
<b>Potência de Saída</b>	120W				
<b>Corrente Nominal</b>	6A				
<b>Fonte de Alimentação</b>	AC 220V, 50Hz / AC 110V, 60Hz				
<b>Temperatura de Operação</b>	-35°C a 70°C				
<b>Umidade de Operação</b>	<90%				
<b>MCBF do Motor</b>	3 milhões de vezes				
<b>Alcance do Controle Remoto</b>	≤30m				
<b>Peso do Corpo</b>	45kg				

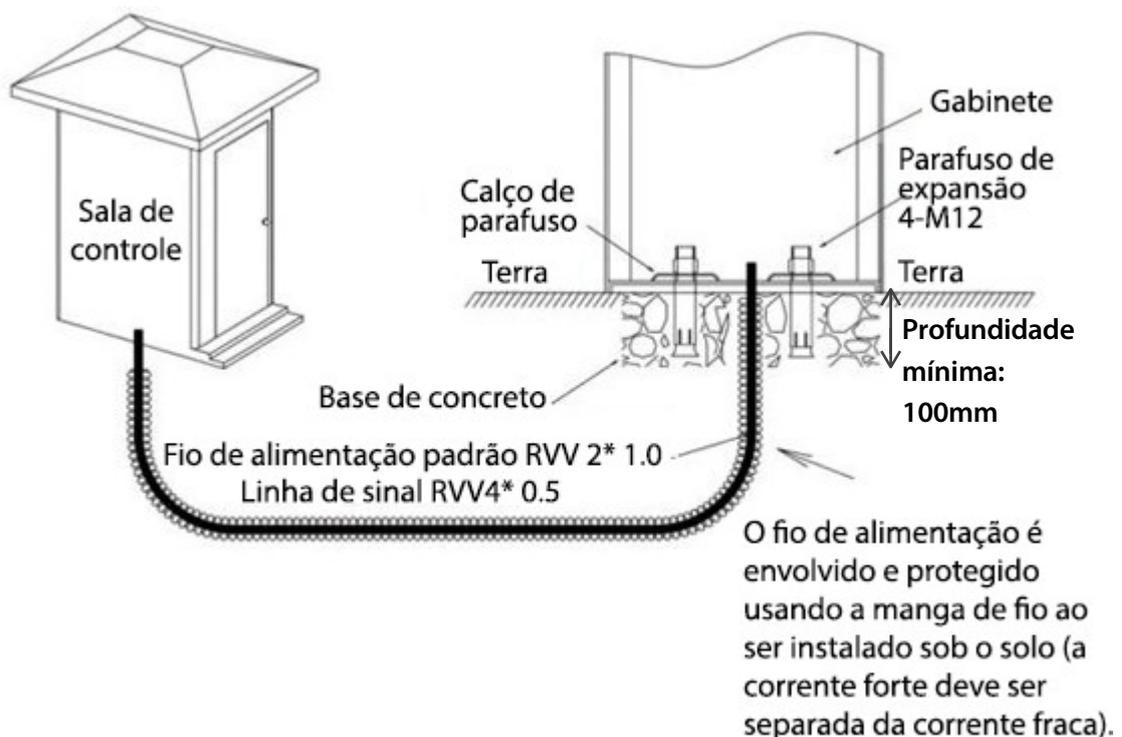
## 5 Procedimento de Instalação

### 5.1 Precauções de Instalação

1. Instale a barreira de estacionamento em um terreno nivelado. É necessário um alicerce de cimento antes da instalação se o solo não for sólido e plano.
2. É possível reduzir o comprimento do braço da barreira, mas não é possível aumentá-lo. Após o corte do braço da barreira, é importante ajustar novamente o equilíbrio da mola para alcançar um novo equilíbrio. A parte inferior da mola contém duas porcas plásticas projetadas para ajustar o novo equilíbrio.
3. Ao ligar a energia, não altere a conexão dos fios internos.
4. Conecte o GND ao gabinete para garantir proteção.

### 5.2 Embutimento de Cabos

1. É necessário um tubo protetor  $\phi 25$  e um cabo.
2. Os cabos devem passar pelos tubos protetores ao longo da rota.
3. Use uma ferramenta para abrir a bandeja de cabos no chão.



## 5.3 Instalação do Braço da Cancela

### 5.3.1 Procedimento de Instalação do Braço

1. Separe o braço secundário do braço principal e fixe-o com dois parafusos, como mostrado na Figura 1.
2. O procedimento de instalação do braço da barreira no chassi está mostrado na Figura 2.



Figura 1 Conecte o braço principal com o braço secundário usando 2 parafusos.

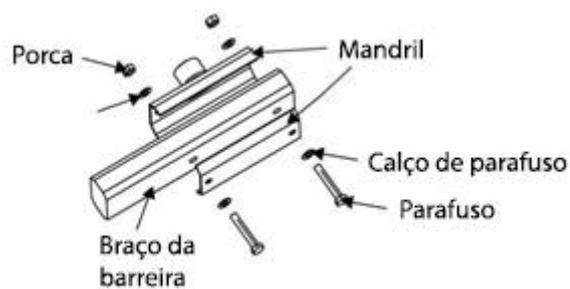
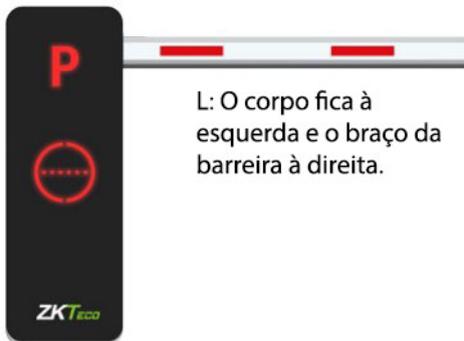


Figura 2 Instale o Braço da Barreira no Chassi.

#### Observação:

- 1) Antes de ligar a barreira para realizar o teste, certifique-se de instalar o braço da barreira com o comprimento correspondente para o teste. Se o braço da barreira não estiver instalado, ajuste e remova a mola sob a orientação de um profissional.
- 2) Se o comprimento do braço da barreira for cortado e ajustado, a tensão da mola e a posição do furo de suspensão precisam ser ajustadas de acordo para evitar um funcionamento anormal que não permita o abaixamento do braço.

## 6 Direções Esquerda e Direita



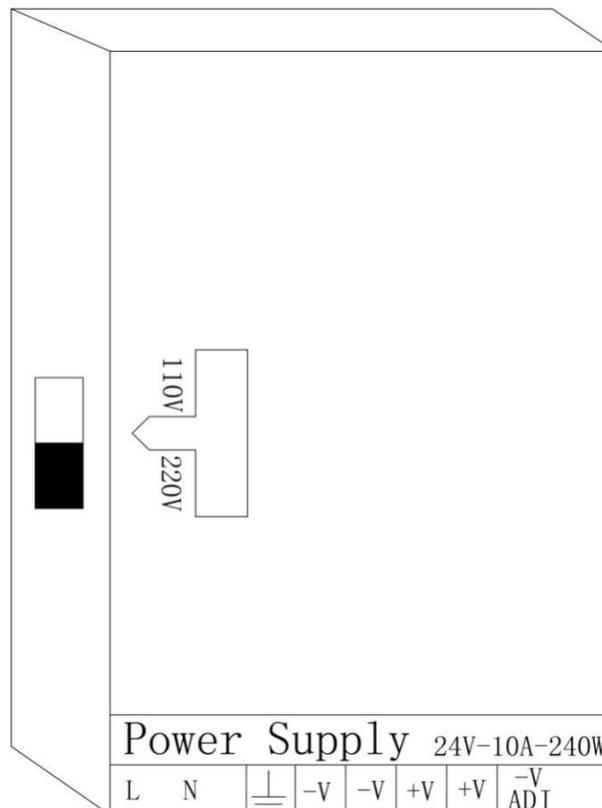
L: O corpo fica à esquerda e o braço da barreira à direita.



R: O corpo fica à direita e o braço da barreira à esquerda.

## 7 Instruções de Conexão da Placa Principal

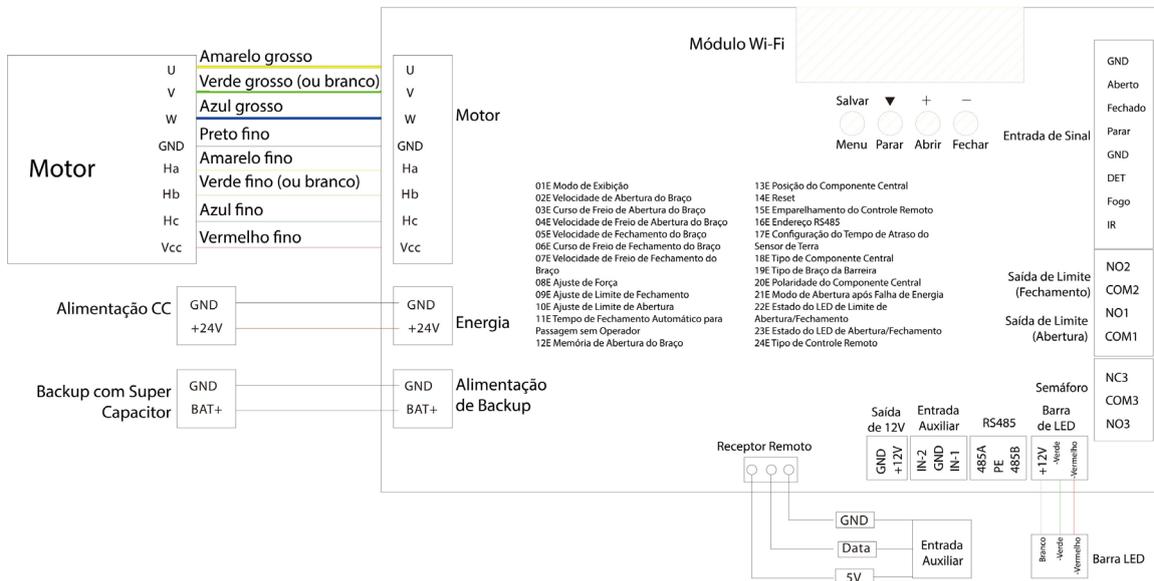
1. Desconecte a fonte de alimentação antes de fazer as conexões.
2. Observe que, para alterar a tensão de entrada, você deve definir o interruptor DIP para 110V, conforme mostrado na imagem abaixo.



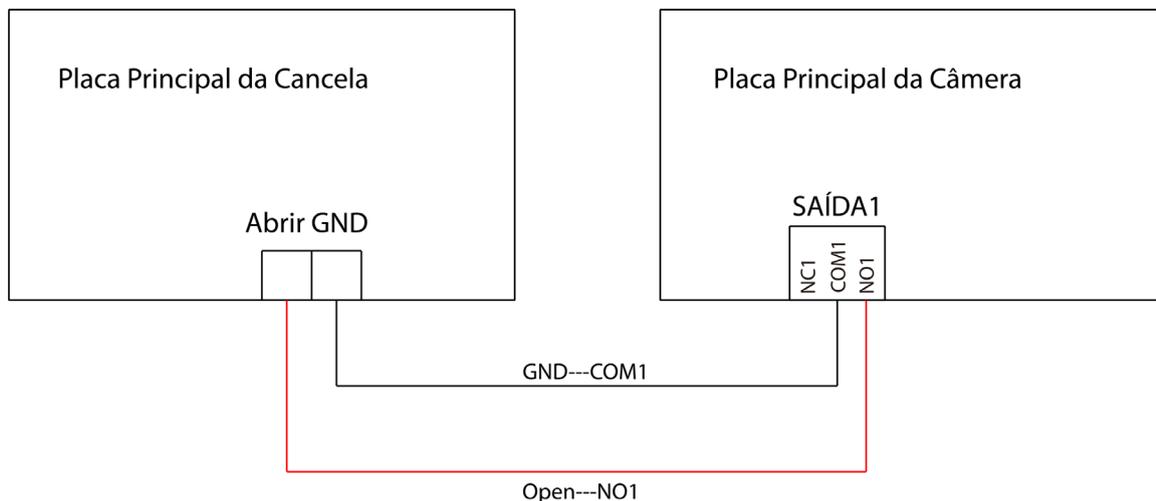
3. Verifique cuidadosamente se os terminais estão apertados e se as conexões estão firmes.

## 7.1 Conexão de Fios da Nova Placa Principal

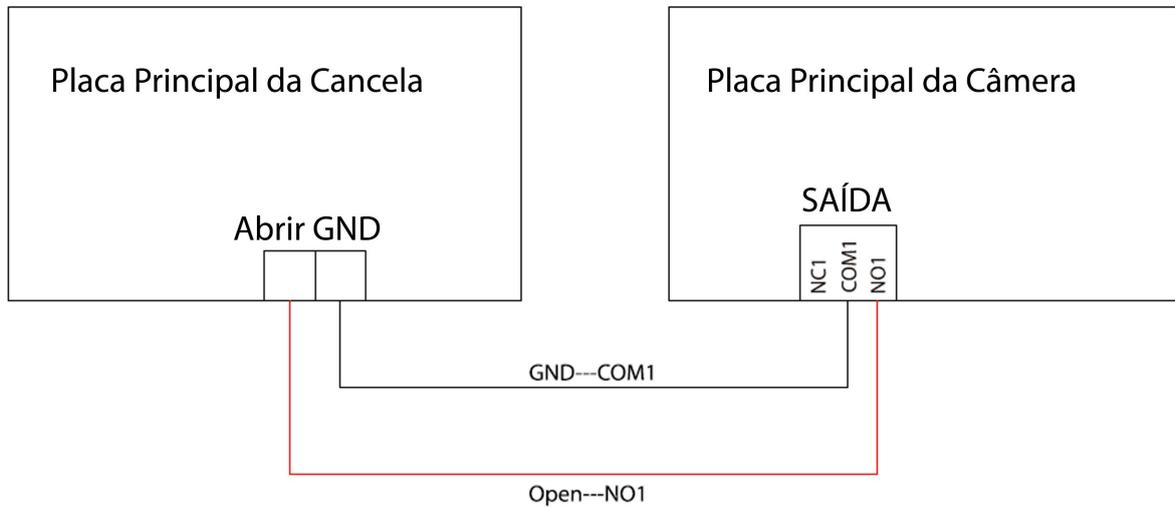
Diagrama de fiação da nova placa de controle da versão do aplicativo:



## 7.2 Conexão com Câmera de Reconhecimento de Placas (LPR)



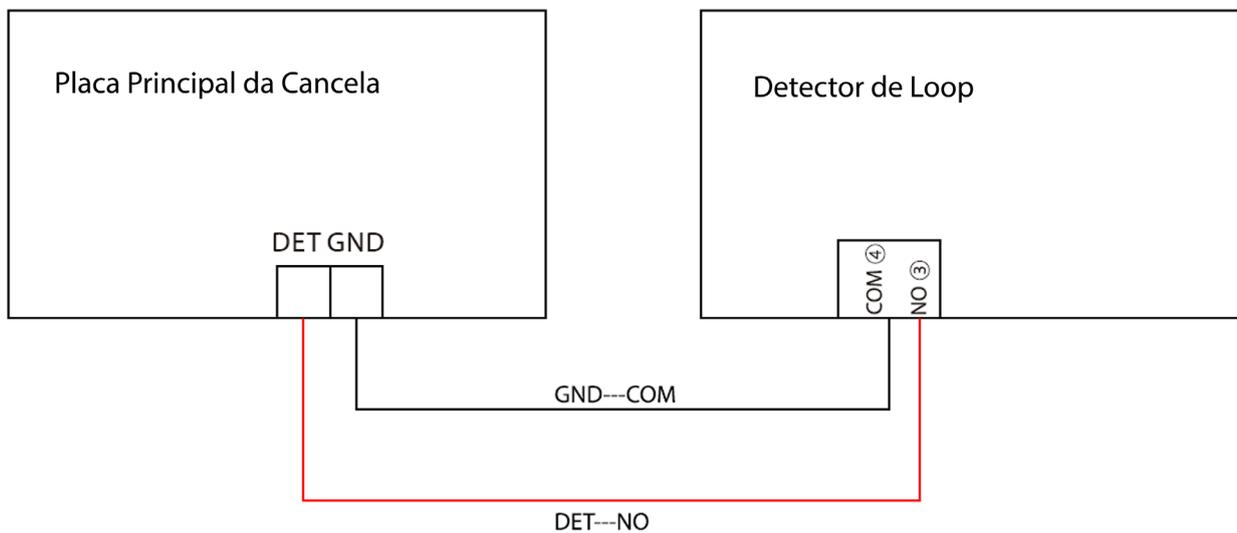
## 7.3 Conexão com Antena UHF



(Observação: O Leitor1 e 2 do Controlador Inbio260 correspondem ao FECHO1, o Leitor3 e 4 correspondem ao FECHO2)

## 7.4 Conexão com o Detector de Loop

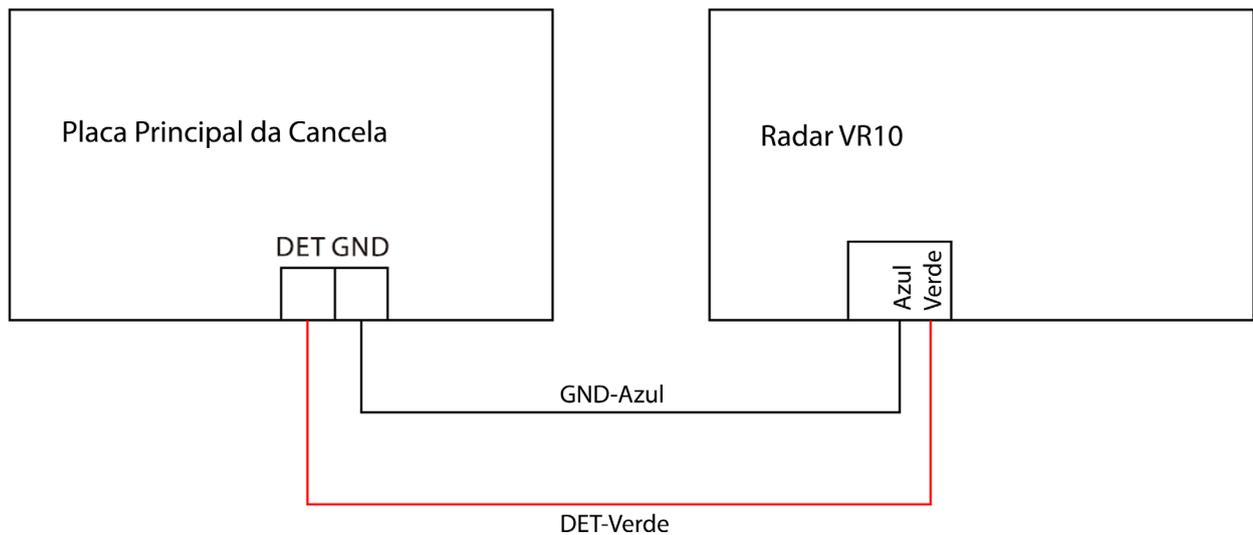
### Função Anti-impacto e Auto-fechamento



Circunferência da Bobina	Número de Bobinas
3m	Com base nos requisitos, garantir que a indutância esteja entre 100 $\mu$ H e 200 $\mu$ H
3m a 6m	5 a 6 voltas
6m a 10m	4 a 5 voltas
10m a 25m	3 voltas
25m	2 voltas

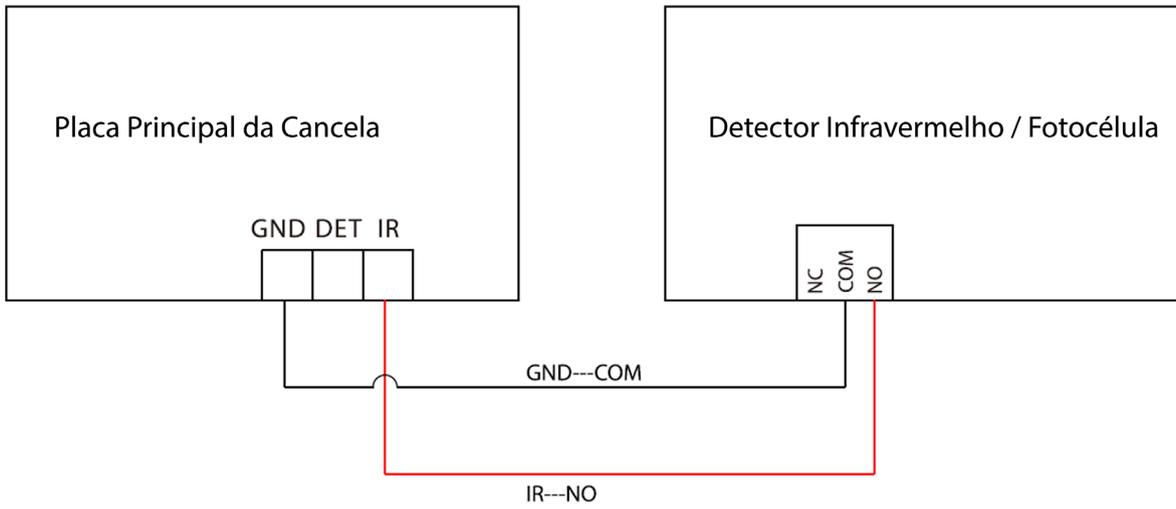
## 7.5 Conexão com Sensor de Radar VR10

### Função Anti-impacto e Auto-fechamento

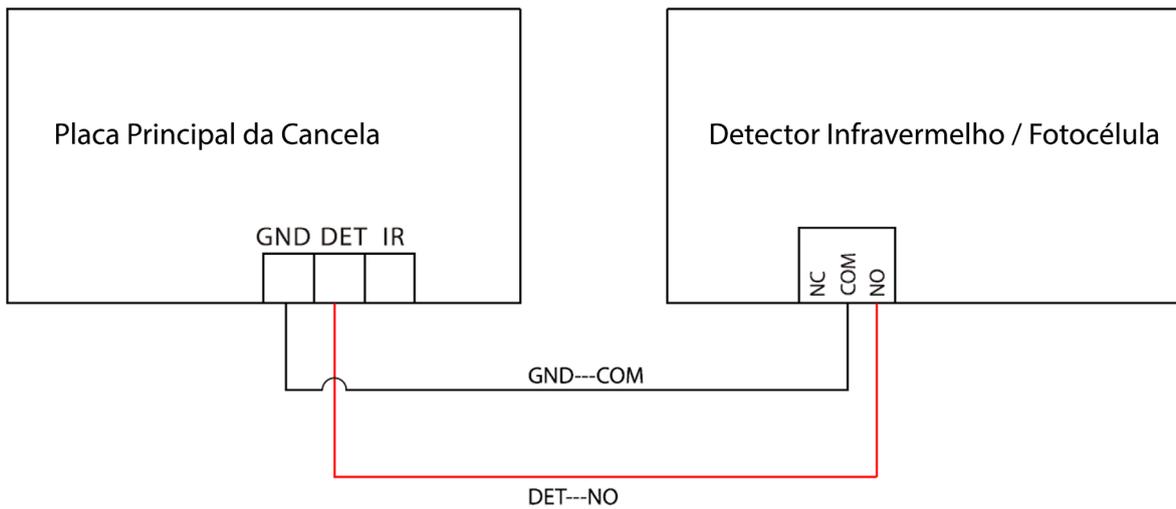


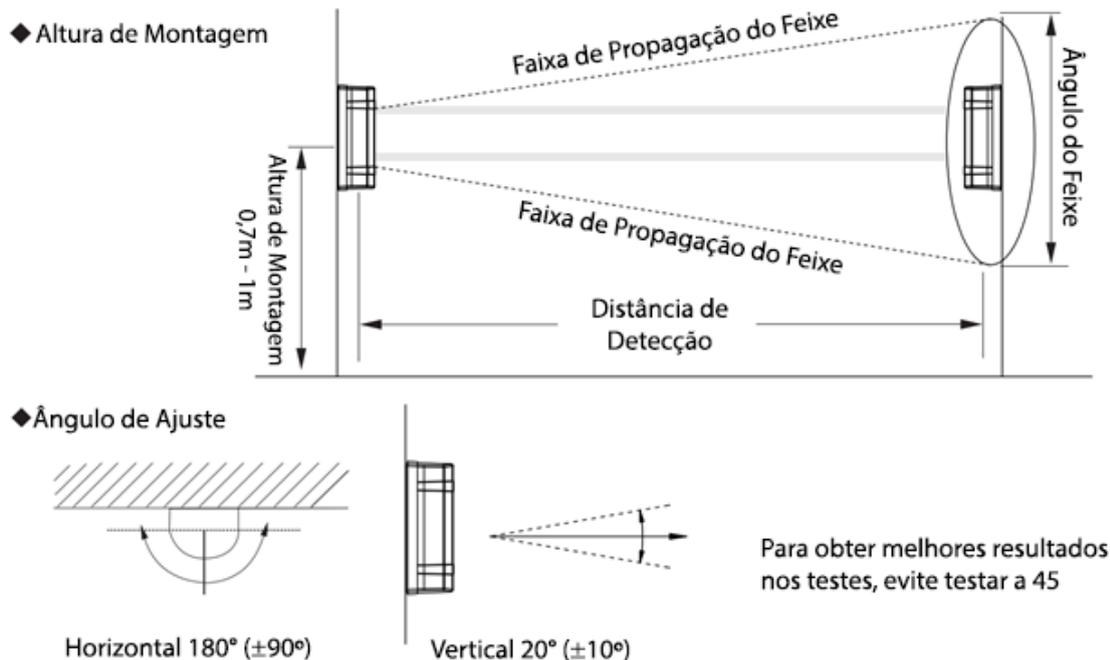
## 7.6 Conexão com Detector Infravermelho / Focélula

### Função Anti-impacto



### Função Anti-impacto e Auto-fechamento



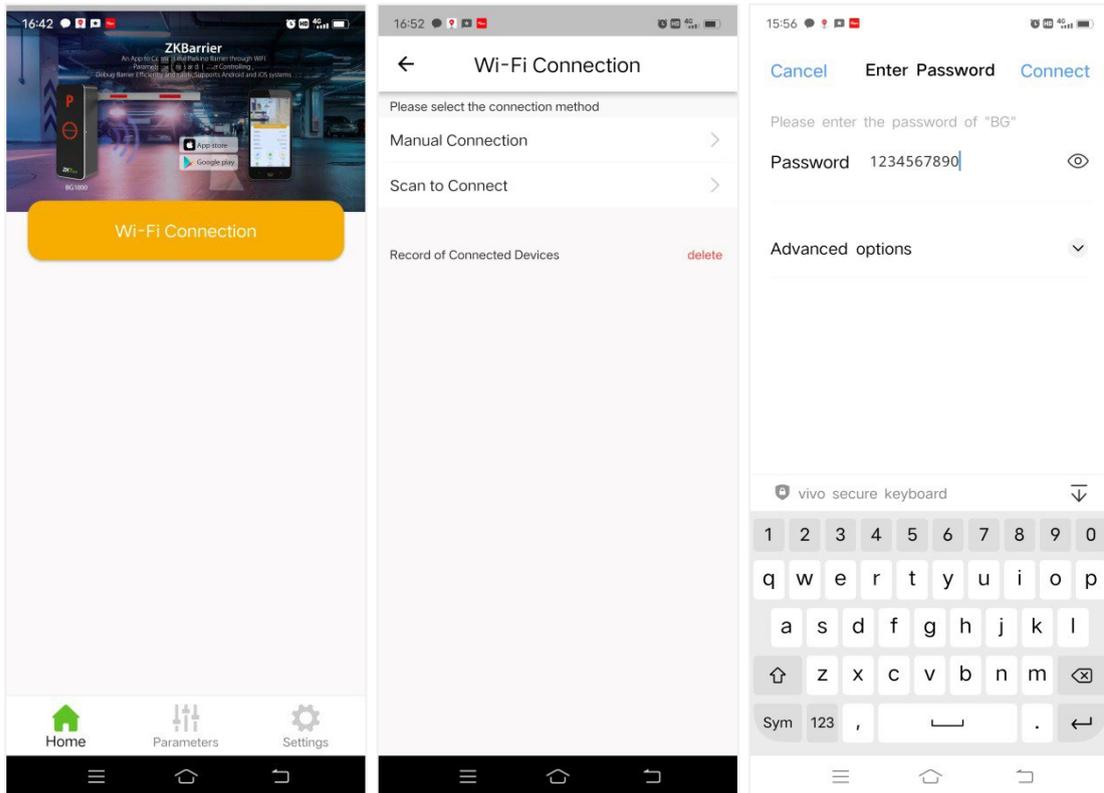


## 7.7 Conexão com Wi-Fi do Dispositivo

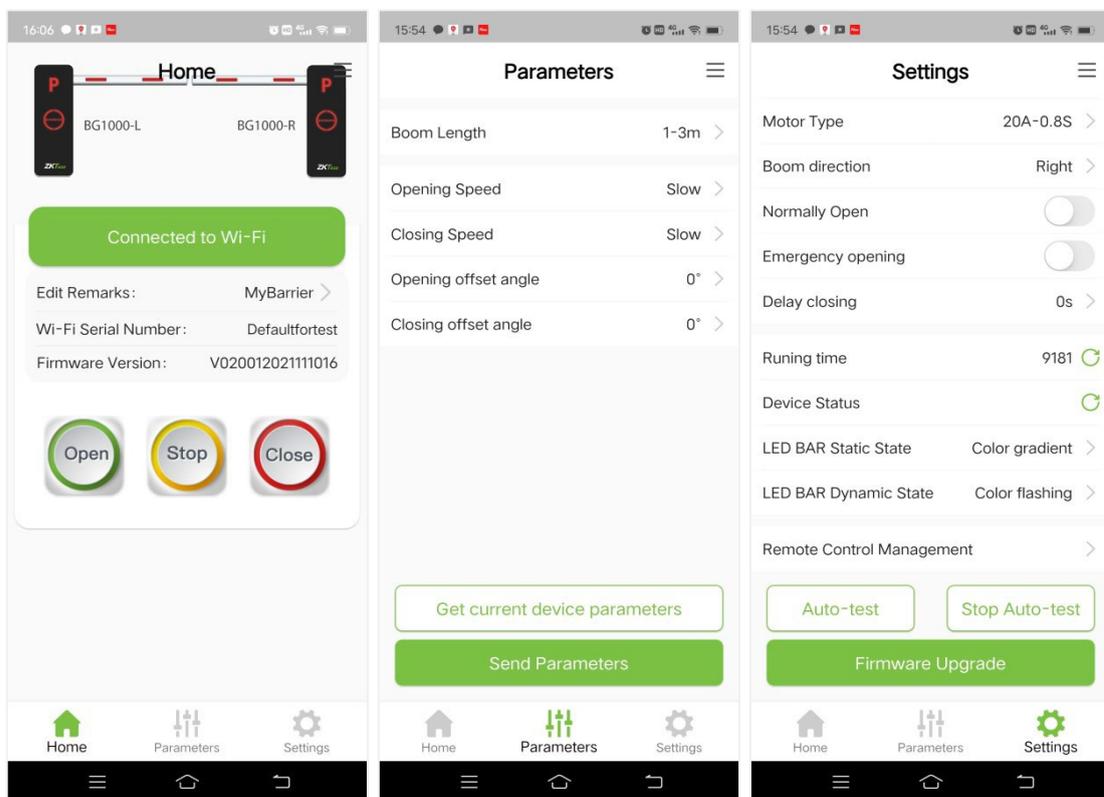
A função de Wi-Fi é ativada automaticamente após o dispositivo ser ligado, e o telefone também pode ser conectado ao hotspot de Wi-Fi do dispositivo após configurar a função e os parâmetros do dispositivo através do aplicativo ZKbarrier. Ele suporta sistemas Android e iOS. Os detalhes de operação são os seguintes:

1. Abra o aplicativo ZKBarrier, clique em **Conexão Wi-Fi** e, em seguida, acesse a página de conexão.
2. Você pode escolher entre **Conexão Manual** ou **Escanear para Conectar**. Aqui, vamos usar a Conexão Manual como exemplo. Clique em **Conexão Manual**, selecione o nome do Wi-Fi "ZKBarrier-XXXXXX" correspondente ao dispositivo e, em seguida, insira a senha padrão 1234567890.

**Observação:** Por motivos de segurança, é recomendável que você altere a senha de conexão Wi-Fi do seu dispositivo após a primeira conexão bem-sucedida.



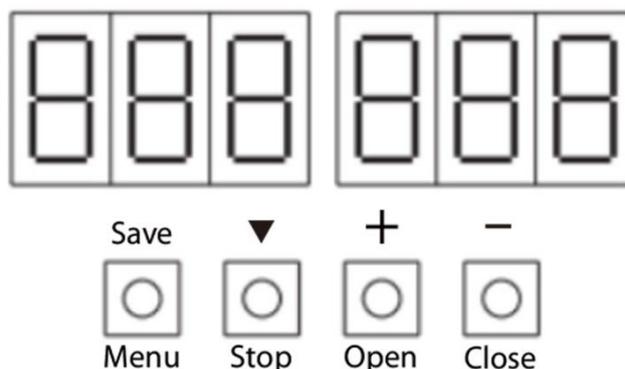
3. Após uma conexão bem-sucedida, você pode implementar algumas funções e configurações de parâmetros no aplicativo de acordo com a instalação real do equipamento no campo.



## 8 Configurações de Parâmetros Funcionais

Após a instalação inicial e a primeira alimentação, é necessário usar os botões "**Abriu**" e "**Fechar**" na placa principal para concluir o processo de autoverificação e aprender a descrição do menu.

### 8.1 Configurações de Parâmetros da Placa Principal



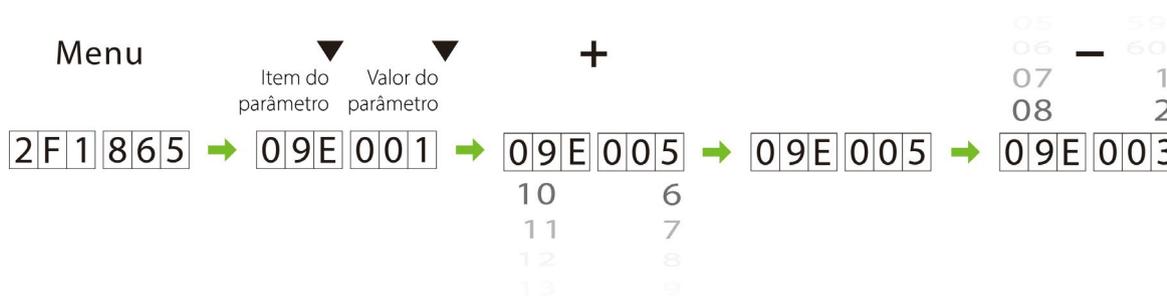
**Menu/Save:** Opções de menu/Confirmar e Salvar

**Stop/▼:** Parar o braço da cancela/botão para alternar o item do menu e o valor do item

**Open/+:** Aumentar o parâmetro/valor

**Close/-:** Diminuir o parâmetro/valor

#### 8.1.1 Procedimento de Operação



## 8.2 Descrição das Configurações de Parâmetros

Item	Descrição	Padrão
01EXXX	<p><b><u>Modo de Exibição</u></b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>● <b>01E000:</b> Exibe a posição atual do braço da cancela</li> <li>● <b>01E001:</b> Controla o sinal de entrada</li> <li>● <b>01E002:</b> Modo de teste (o display digital exibe "---" no modo de teste)</li> <li>● <b>01E102:</b> Posição de abertura</li> <li>● <b>01E202:</b> Posição de fechamento</li> <li>● <b>01E502:</b> Abertura</li> <li>● <b>01E602:</b> Fechamento</li> <li>● <b>01E702:</b> Em pausa</li> <li>● <b>01E003:</b> Número de aberturas do braço da cancela</li> <li>● <b>01E004:</b> Informações da versão</li> </ul>	01E000
02EXXX	<p><b><u>Velocidade de Abertura do Braço da Cancela</u></b></p> <p>Define a velocidade de abertura do braço da cancela. Quanto maior o valor definido, mais rápida será a velocidade. O valor da Velocidade de Abertura do Braço da Cancela pode ser ajustado entre 10 e 32, sendo o valor padrão 24.</p>	02E024
03EXXX	<p><b><u>Curso de Freio de Abertura do Braço da Cancela</u></b></p> <p>Quanto maior o valor, maior será o tempo de desaceleração e mais estável será o funcionamento do braço da cancela. O Curso de Freio de Abertura do Braço da Cancela pode ser ajustado entre 0 e 100, sendo o valor padrão 30.</p>	03E030
04EXXX	<p><b><u>Velocidade de Freio de Abertura do Braço da Cancela</u></b></p> <p>Quanto menor o valor, mais pronunciado será o efeito de desaceleração. A Velocidade de Freio de Abertura do Braço da Cancela pode ser ajustada entre 5 e 100, sendo o valor padrão 10.</p>	04E010

<b>05EXXX</b>	<p><b><u>Velocidade de Fechamento do Braço da Cancela</u></b></p> <p>Define a velocidade de fechamento do braço da cancela. Quanto maior o valor definido, mais rápida será a velocidade. O valor da Velocidade de Fechamento do Braço da Cancela pode ser ajustado entre 10 e 32, sendo o valor padrão 20.</p>	<b>05E020</b>
<b>06EXXX</b>	<p><b><u>Curso de Freio de Fechamento do Braço da Cancela</u></b></p> <p>Quanto maior o valor, maior será o tempo de desaceleração e mais estável será o funcionamento do braço da cancela. O Curso de Freio de Fechamento do Braço da Cancela pode ser ajustado entre 0 e 100, sendo o valor padrão 40.</p>	<b>06E040</b>
<b>07EXXX</b>	<p><b><u>Velocidade de Freio de Fechamento do Braço da Cancela</u></b></p> <p>Quanto menor o valor, mais pronunciado será o efeito de desaceleração. A Velocidade de Freio de Fechamento do Braço da Cancela pode ser ajustada entre 5 e 100, sendo o valor padrão 10.</p>	<b>07E010</b>
<b>08EXXX</b>	<p><b><u>Sensibilidade do Salto do Braço da Cancela</u></b></p> <p>Define a sensibilidade do salto do braço da cancela ao encontrar um obstáculo. Quanto maior o valor, menor a sensibilidade e mais tempo será necessário para o salto. Quando definido como 100, essa função será desativada e o braço da cancela não saltará ao encontrar um obstáculo. Pode ser ajustado entre 20 e 100, sendo o valor padrão 40.</p>	<b>08E040</b>
<b>09EXXX</b>	<p><b><u>Ajuste do Limite de Fechamento</u></b></p> <p>Pode ser ajustado entre 0 e 60, sendo o valor padrão 4.</p>	<b>09E004</b>
<b>10EXXX</b>	<p><b><u>Ajuste do Limite de Abertura</u></b></p> <p>Pode ser ajustado entre 0 e 60, sendo o valor padrão 15.</p>	<b>10E015</b>
<b>11EXXX</b>	<p><b><u>Tempo de Fechamento Automático para Passagem Desassistida</u></b></p> <p>Define o tempo para fechar automaticamente o braço da cancela após a verificação bem-sucedida, mas sem que ninguém passe. Quanto maior o valor, mais tempo levará para fechar o braço da cancela. Se a função "Memória de Abertura do Braço da Cancela" estiver ativada, a cancela não será fechada mesmo após o tempo sem passagem quando o botão "Abrir" for pressionado. A função de Memória de Abertura do Braço da Cancela tem prioridade. Pode ser ajustado entre 5s e 60s, sendo o valor padrão 0. Quando definido como "0", essa função é desativada.</p>	<b>11E000</b>

12EXXX	<p><b><u>Memória de Abertura do Braço da Cancela</u></b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>● <b>12E000:</b> Fechar</li> <li>● <b>12E001:</b> Abrir</li> </ul> <p>Quando mais de dois sinais de acesso legais são dados ao mesmo tempo (incluindo a mesma direção e direção oposta), o sistema lembrará todas as solicitações de passagem e concluirá cada passagem em sequência.</p>	12E000
13EXXX	<p><b><u>Posição do Componente Principal</u></b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>● <b>13E000:</b> Direita</li> <li>● <b>13E001:</b> Esquerda</li> </ul>	13E001
14EXXX	<p><b><u>Redefinir</u></b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>● <b>14E000:</b> -Normal</li> <li>● <b>14E001:</b> Resetar</li> </ul> <p>Selecionar [<b>14E001</b>] irá restaurar as configurações de fábrica padrão.</p> <p>(<b>Observação:</b> A função não limpa a Posição do Componente Principal e a Polaridade do Componente Principal.)</p>	14E000
15EXXX	<p><b><u>Emparelhamento do Controle Remoto</u></b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>● <b>15E000:</b> Normal</li> <li>● <b>15E100:</b> Adicionar</li> <li>● <b>15E200:</b> Limpar</li> </ul> <p><b>Observação:</b> O quarto dígito é ajustado pressionando os botões [+/-] para adicionar ou limpar controles remotos sem fio, e o sexto dígito mostra o número de controles remotos que foram emparelhados com o dispositivo atual.</p>	15E000
16EXXX	<p><b><u>Endereço RS485</u></b></p>	16E000

<b>17EXXX</b>	<p><b><u>Configuração do Tempo de Atraso de Detecção do Terra</u></b></p> <p>Defina o tempo de atraso de detecção do terra pressionando o botão [+/-], quanto maior o número configurado, maior será o tempo de atraso, o valor válido é de 0 a 251.</p>	<b>17E000</b>
<b>18EXXX</b>	<p><b><u>Tipo de Componente Principal</u></b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>● <b>18E000:</b> 20A a 0,6s</li> <li>● <b>18E001:</b> 18B a 1,2s</li> <li>● <b>18E002:</b> 18B a 2,5s</li> </ul> <p>Configure os parâmetros de acordo com o componente principal.</p>	<b>18E002</b>
<b>19EXXX</b>	<p><b><u>Tipo de Braço da Cancela</u></b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>● <b>19E000:</b> 1 a 3m</li> <li>● <b>19E001:</b> 3.5 a 4.5m</li> <li>● <b>19E002:</b> 5 a 6m</li> </ul> <p>Configure os parâmetros de acordo com o comprimento do braço da cancela.</p>	<b>19E002</b>
<b>20EXXX</b>	<p><b><u>Polaridade do Componente Principal</u></b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>● <b>20E000:</b> Avanço</li> <li>● <b>20E001:</b> Reverso</li> </ul>	<b>20E000</b>
<b>21EXXX</b>	<p><b><u>Modo de Abertura em Caso de Desligamento de Energia</u></b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>● <b>21E000:</b> Desabilitar</li> <li>● <b>21E001:</b> Habilitar</li> </ul>	<b>21E001</b>

22EXXX	<p><b><u>Estado do LED de Limite de Abertura/Fechamento</u></b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>● <b>22E000:</b> Luz verde de limite de abertura respirando, luz vermelha de limite de fechamento respirando</li> <li>● <b>22E001:</b> Luz verde de limite de abertura sempre acesa, luz vermelha de limite de fechamento sempre acesa</li> <li>● <b>22E002:</b> Luz verde de limite de abertura piscando, luz vermelha de limite de fechamento respirando</li> </ul>	22E000
23EXXX	<p><b><u>Estado do LED de Abertura/Fechamento</u></b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>● <b>23E000:</b> A luz vermelha pisca durante todo o processo de abertura e fechamento do braço da cancela.</li> <li>● <b>23E001:</b> A luz vermelha fica sempre acesa durante todo o processo de abertura e fechamento do braço da cancela.</li> </ul>	23E000
24EXXX	<p><b><u>Tipo de Controle Remoto</u></b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>● <b>24E000:</b> Frequência de 433MHz</li> <li>● <b>24E001:</b> Frequência de 430MHz</li> </ul>	24E000

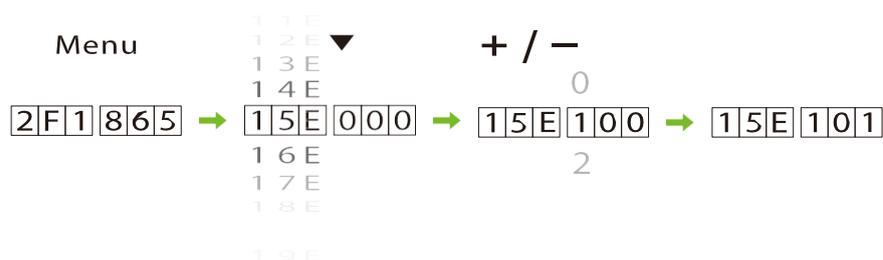
### 8.3 Código de Erro

Código de Erro	Descrição
EL0002	Falha no Auto Teste de Energia, erro na detecção do limite do Hall.
EL0004	Tempo de Execução Excedido.
EL0008	Embreagem Travada.
EL016	Falha na detecção do disco de código.
EL032	Falha na Proteção de Trava do Eixo do Motor Elétrico.

## 8.4 Emparelhamento e Desemparelhamento do Controle Remoto

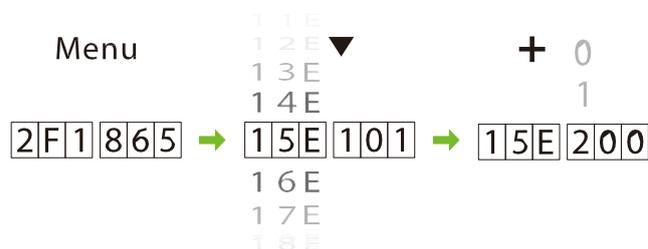
### 8.4.1 Emparelhamento

Pressione e segure **[Menu/save]**, em seguida, pressione **[Stop/▼]** para descer até **[15EXXX]**. Pressione **[+/-]** para definir o valor do parâmetro. Neste momento, o valor exibido no LED é "15EX0X". Em seguida, pressione qualquer botão no controle remoto até ouvir um som de beep da placa principal, o que significa que o emparelhamento foi bem-sucedido. Em seguida, pressione **[Menu/save]** para sair do menu.



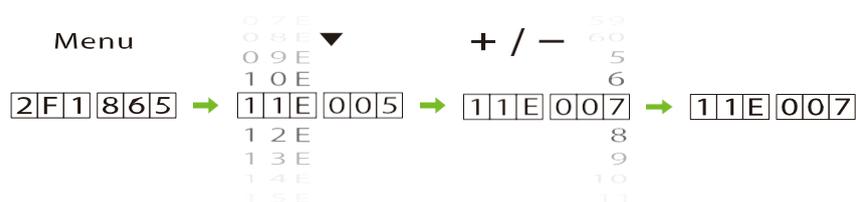
### 8.4.2 Desemparelhamento

Pressione e segure **[Menu/save]**, em seguida, pressione **[Stop/▼]** para descer até **[15EXXX]**. Pressione **[+/-]** para definir o valor do parâmetro e, em seguida, defina o valor do parâmetro como "15E200". Pressione **[Menu/save]** para salvar a configuração e deletar todos os controles remotos emparelhados.



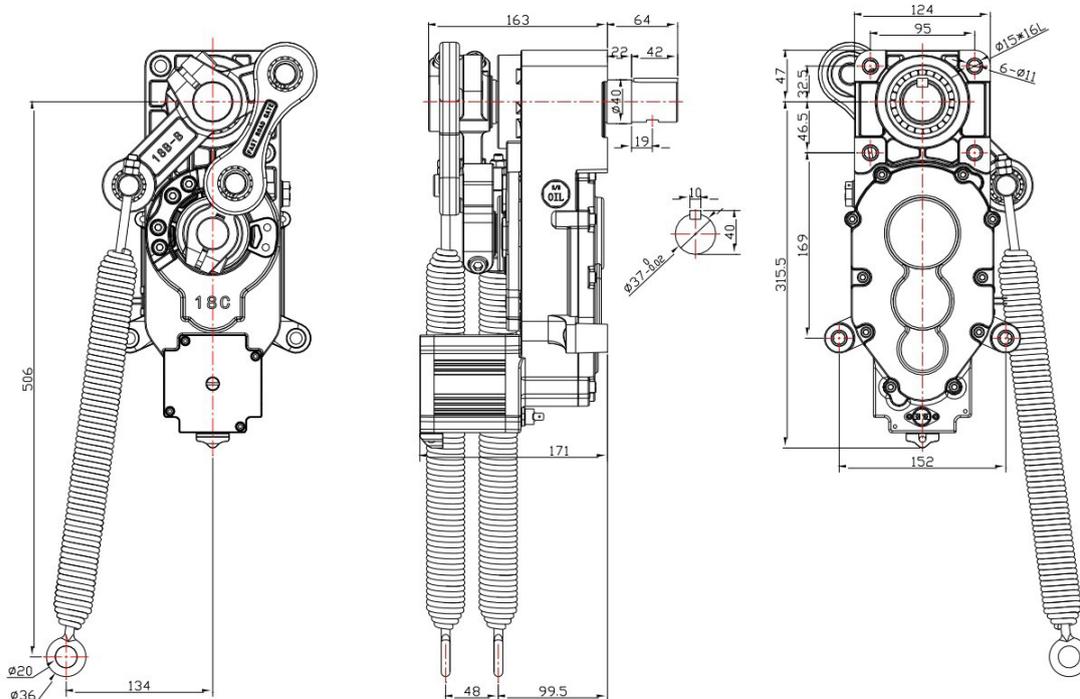
## 8.5 Configurar Atraso para Fechamento Automático após a Abertura do Braço da Cancela

Pressione e segure o botão **[Menu/save]** em seguida, pressione **[Stop/▼]** para descer até o parâmetro **[11EXXX]** e então pressione **[+/-]** para definir o valor do parâmetro após a seleção. Defina o valor de atraso de acordo com os requisitos. Por fim, pressione **[Menu/save]** para sair do menu. Por exemplo, se for definido como "11E007", o dispositivo irá fechar automaticamente após 7 segundos após a abertura da cancela.



## 9 Ajustes do Braço da Cancela

### 9.1 Dimensões

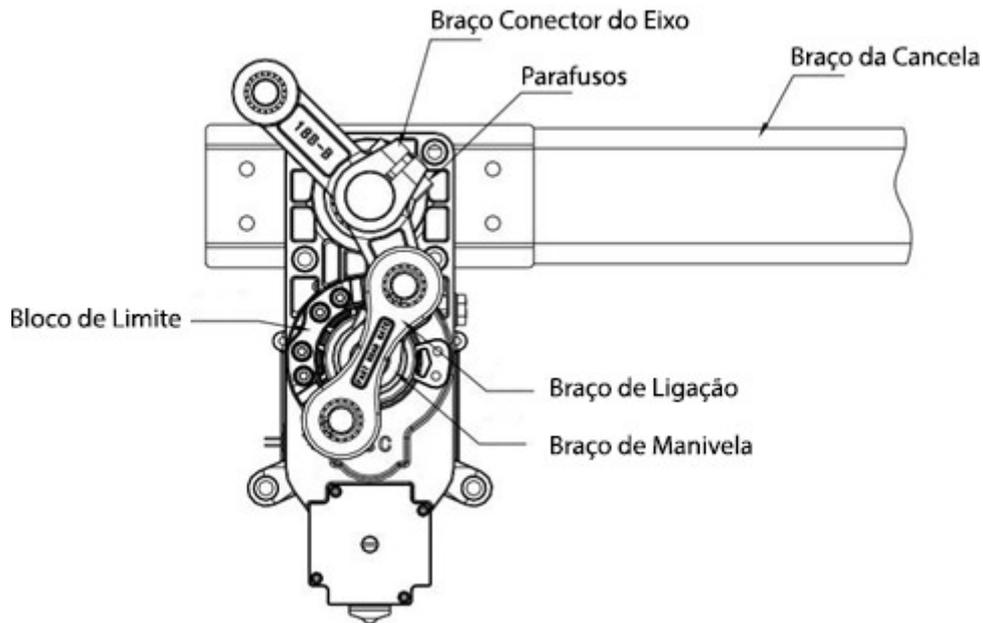


### 9.2 Ajuste do Ângulo Horizontal e Vertical do Braço da Cancela (Ajuste Mecânico)

**Observação:** Os ângulos horizontal e vertical do braço da cancela foram ajustados antes de sair da fábrica. Por favor, não os ajuste sem a orientação de profissionais para evitar danos mecânicos.

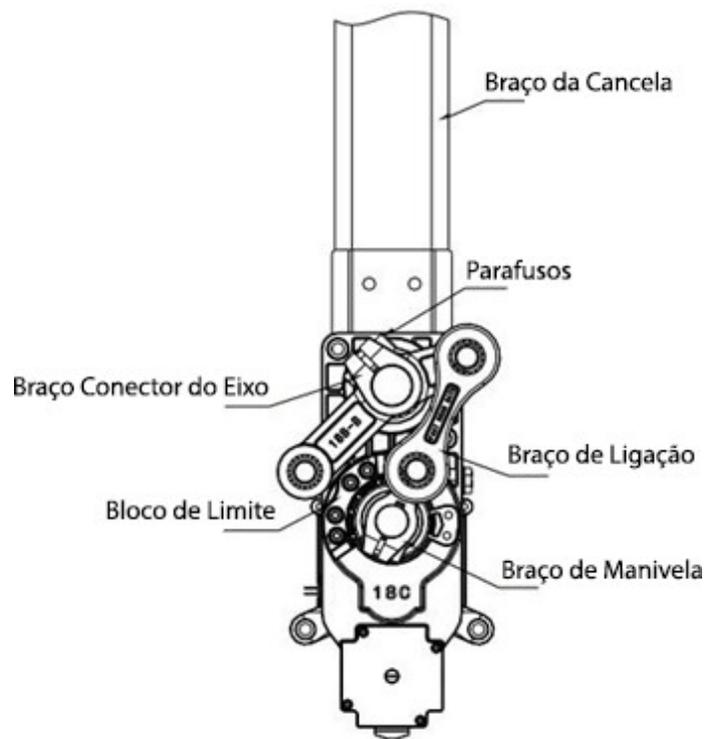
#### 1. Ajuste da posição horizontal do braço da cancela

A manivela de conexão do braço da cancela terá uma estrutura sobreposta, com os dois pontos de rotação do braço da cancela coincidindo com o eixo de saída da redução em três pontos e uma linha. O braço da cancela está nesta posição horizontal. Se o braço da cancela não estiver nivelado ou inclinado neste momento, desaperte os dois parafusos da alavanca (rocker-arm), gire o braço da cancela para ficar nivelado e aperte os parafusos.



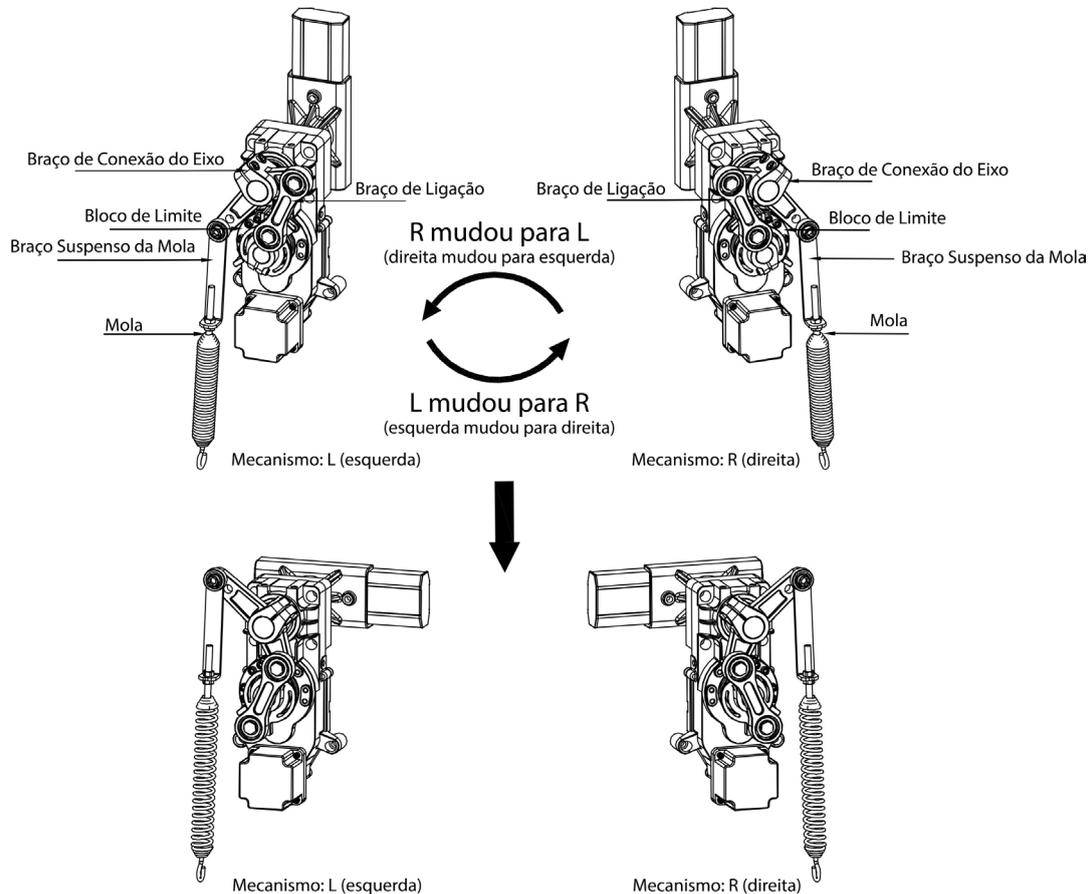
## 2. Ajuste da posição vertical do braço da cancela (ajustado pela estrutura mecânica)

A manivela do braço de conexão do braço da cancela está em uma forma desdobrada, e os dois pontos de rotação do braço de conexão do braço da cancela e o eixo de saída da redução estão em uma linha de 3 pontos desdobrada. Esta é a posição vertical do braço da cancela. Se o braço da cancela não estiver na posição vertical e estiver inclinado, desaperte os dois parafusos na alavanca (rocker-arm), gire o braço da cancela para a posição vertical e aperte os parafusos.



## 9.3 Troca de Direção do Braço da Cancela

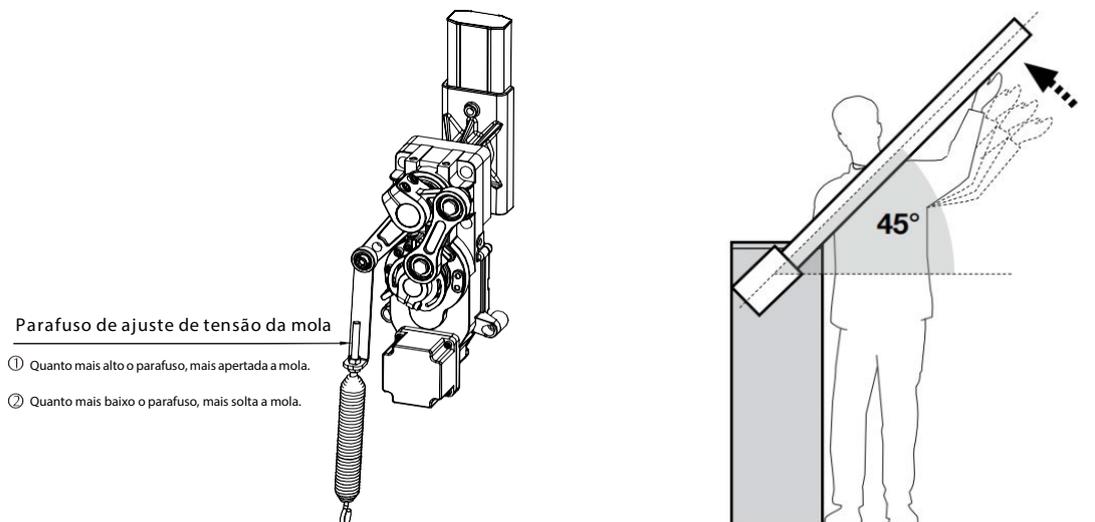
Os passos de operação são os seguintes:



1. Antes da operação, desligue a energia. Remova a mola, o braço suspenso da mola e o braço da cancela.
2. Altere a direção do braço de conexão do eixo e do braço de ligação.
3. Gire o bloco de limite para a outra direção.
4. Após a operação mecânica, você precisa definir o parâmetro de movimento "13E Posição do Componente Principal" na placa-mãe, por exemplo, se estiver mudando de L para R, o valor desse parâmetro deve ser definido de 1 para 0, ou defina a direção do movimento no aplicativo.

## 9.4 Ajuste da Mola

Se o braço da cancela balançar quando ele se levanta, você pode ajustar a mola de forma mais solta. Se o braço da cancela balançar quando ele desce, você pode ajustar a mola de forma mais apertada.



### Observação:

- 1) Quando o braço da cancela está a 45°, é o melhor equilíbrio.
- 2) O diâmetro do fio da mola é adaptado para diferentes comprimentos de braço: braço de 3m com  $\phi 4.5\text{mm}$ ; braço de 4.5m com  $\phi 5.5\text{mm}$ ; braço de 6m com  $\phi 6.5\text{mm}$ . (Se o braço for muito curto, ou seja, inferior a 2m, não instale a mola).

## 10 Lista de Embalagem do Produto

Material	Quantidade
<b>Parafuso de Expansão do Chassis M12X140</b>	4
<b>Chaves</b>	2
<b>Braço da Cancela</b>	1
<b>Placa de Pressão do Braço</b>	1
<b>Placa de Pressão do Chassis</b>	2
<b>Controle Remoto Sem Fio</b>	2
<b>Parafuso Hexagonal do Braço da Cancela M10X70</b>	2
<b>Máquina</b>	1
<b>Manual do Usuário</b>	1

## 11 Solução de Problemas

- ❖ **Descrição:** A fonte de alimentação tem uma saída de 24V, mas o indicador de energia da placa principal não acende.

### Causa

1. O cabeamento da saída de 24V pode estar invertido.
2. A placa principal pode estar funcionando de forma anormal.
3. Cabeamento solto.

### Solução

1. Troque o cabeamento de saída CC.
2. Substitua a placa principal.
3. Aperte o cabeamento.

- ❖ **Descrição:** A entrada CA está normal, mas o indicador de energia está desligado.

### Causa

1. O fusível de energia pode estar queimado.
2. Alimentação anormal.
3. Cabeamento solto.

### Solução

1. Substitua o fusível.
2. Substitua a fonte de alimentação.
3. Aperte o cabeamento.

- ❖ **Descrição:** O indicador de energia está aceso, o indicador do braço de aterrissagem está normal e o motor não está funcionando.

### Causa

1. O cabeamento do motor pode estar conectado incorretamente ou solto.
2. O encoder interno do motor pode estar funcionando de forma anormal.
3. O limite de curso do motor excede a posição.

### Solução

1. Verifique o cabeamento de acordo com o diagrama de fiação e aperte-o, se necessário.
2. Substitua o motor.
3. Reajuste os parâmetros de limite do motor.

- ❖ **Descrição:** Os botões do controle remoto não respondem.

### Causa:

1. A bateria do controle remoto está totalmente descarregada.
2. Pode haver interferência de sinal com a mesma frequência e obstáculos muito próximos.
3. A frequência do controle remoto não está correspondendo ou o receptor está danificado.

### Solução:

1. Substitua a bateria.
2. Use o controle manual por botões.

3. Use em áreas abertas.
4. Substitua o controle remoto para reconfigurar ou substitua o receptor.

❖ **Descrição:** Quando o braço está fechado pela metade, ele volta para o estado aberto.

**Causa:**

1. O braço da cancela pode não estar instalado.
2. A mola está muito apertada ou o comprimento do braço da cancela foi alterado e a mola não está ajustada corretamente.

**Solução:**

1. Instale o braço da cancela.
2. Ajuste a mola de acordo com o comprimento do braço da cancela.

## 12 Precauções de Segurança

- É estritamente proibido bater no produto com objetos rígidos.
- Ao usar, manuseie com cuidado para evitar colisões fortes com objetos rígidos.
- Não derrame água ou líquidos corrosivos na superfície do produto.
- Se sair fumaça ou um cheiro peculiar do produto, desconecte imediatamente a energia.

**Observação:** Se o produto estiver funcionando de forma anormal, entre em contato com o revendedor imediatamente. Não tente repará-lo por conta própria. Se manuseado sem autorização, a empresa não se responsabiliza por qualquer dano.

## 13 Transporte e Armazenamento

- Ao carregar e descarregar o produto, manuseie com cuidado.
- Durante o transporte e armazenamento, coloque-o em um ambiente seco e livre de corrosão. O produto deve ser protegido contra umidade, chuva, sol e corrosão.

## 14 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.

Telefone: (31) 3055-3530

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

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



Copyright © 2023 ZKTECO CO., LTD. Todos os direitos reservados.