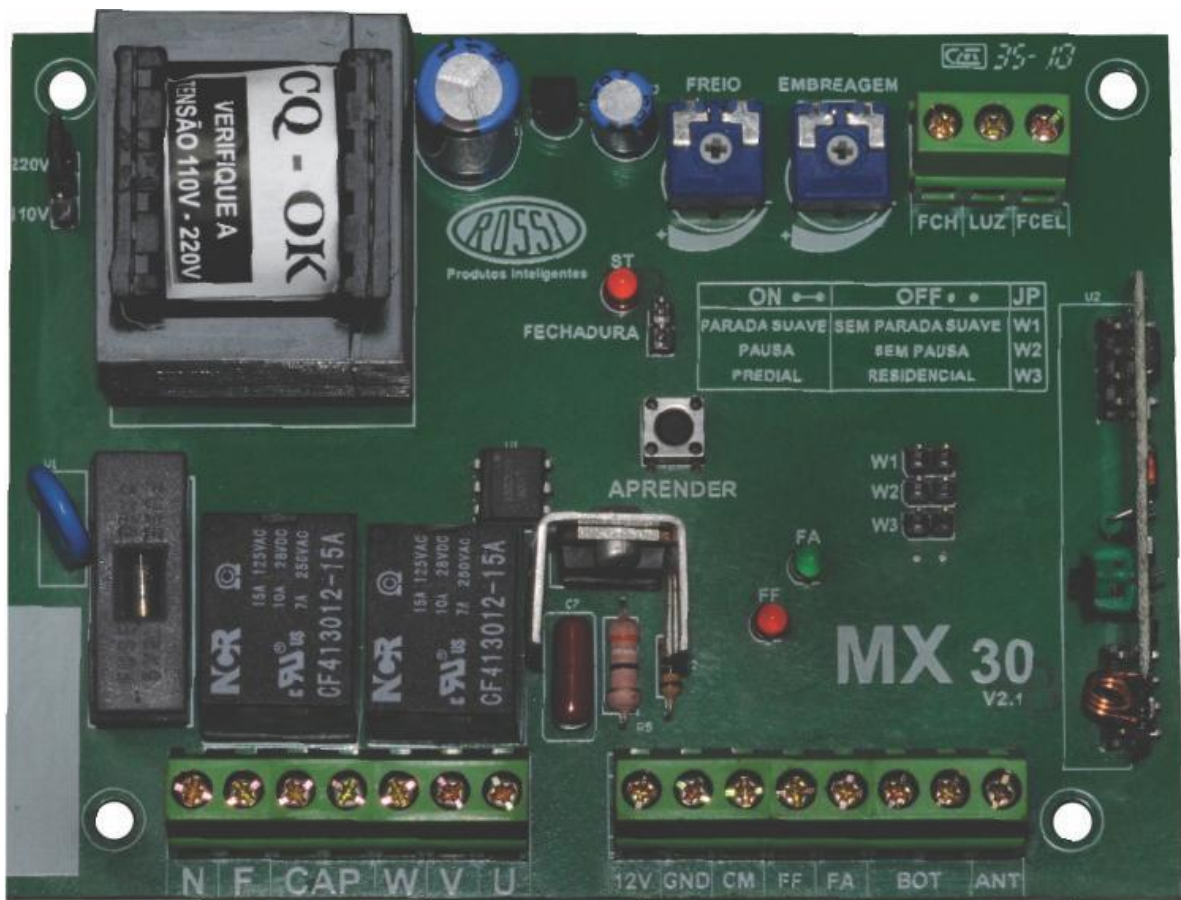


Electrónica

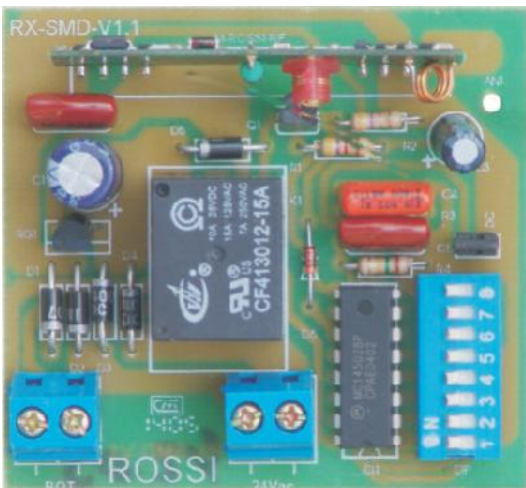


Receptores

Descripciones de receptores

Aplicaciones de uso de producto rossi. Al codificar y programar el control al receptor, este los dará una serie de posibilidades en su funcionamiento, el cual lo podremos utilizar en automatización de portones, en sistemas de alarmas, para activación de luces, sirenas, etc. Con el receptor y transmisor rossi usted puede transformar cualquier implementación de un sistema de encendido / apagado en una aplicación para el control remoto.

RXMC



RXHCS



RX2HCS



La línea del receptor rossi se compone de tres modelos:

- 1)- RXSMD - Receptor de canales (433MHz o 300MHz) - hasta 256 combinaciones de códigos de recepción.
- 2)-RXHCS-receptor de un canal 433MHZ (con una memoria de 63 botones) -Rolling Code - 4.3 billones de combinaciones.
- 3)-RX2HCS dos canales 433MHZ (con una memoria de 63 botones) – Rolling Code - 4.3 billones de combinaciones

Transmisores

Descripción de Producto

Placas que envía señal a través de ondas de Radio codificadas. Con la finalidad de accionar desde una central de portones automáticos o accionamiento de alarma, luces, accionar de grúas y otras aplicaciones.

Trevo



TX-HCS

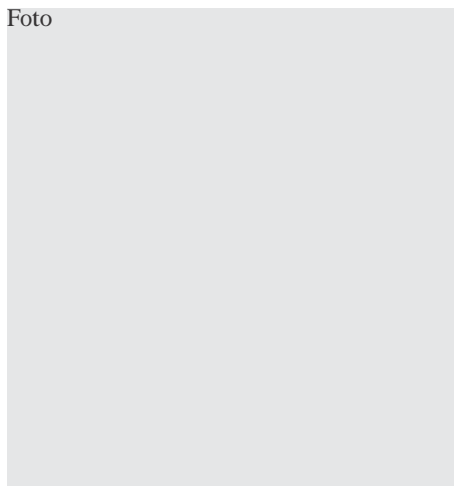


HT



TX CLICK

Foto



TX CLICK con tecnología MC e HCS (Rolling Code) con frecuencia 433MHZ diseñada para accionar portones con vehículo que emita señal de luz alta,

conexión

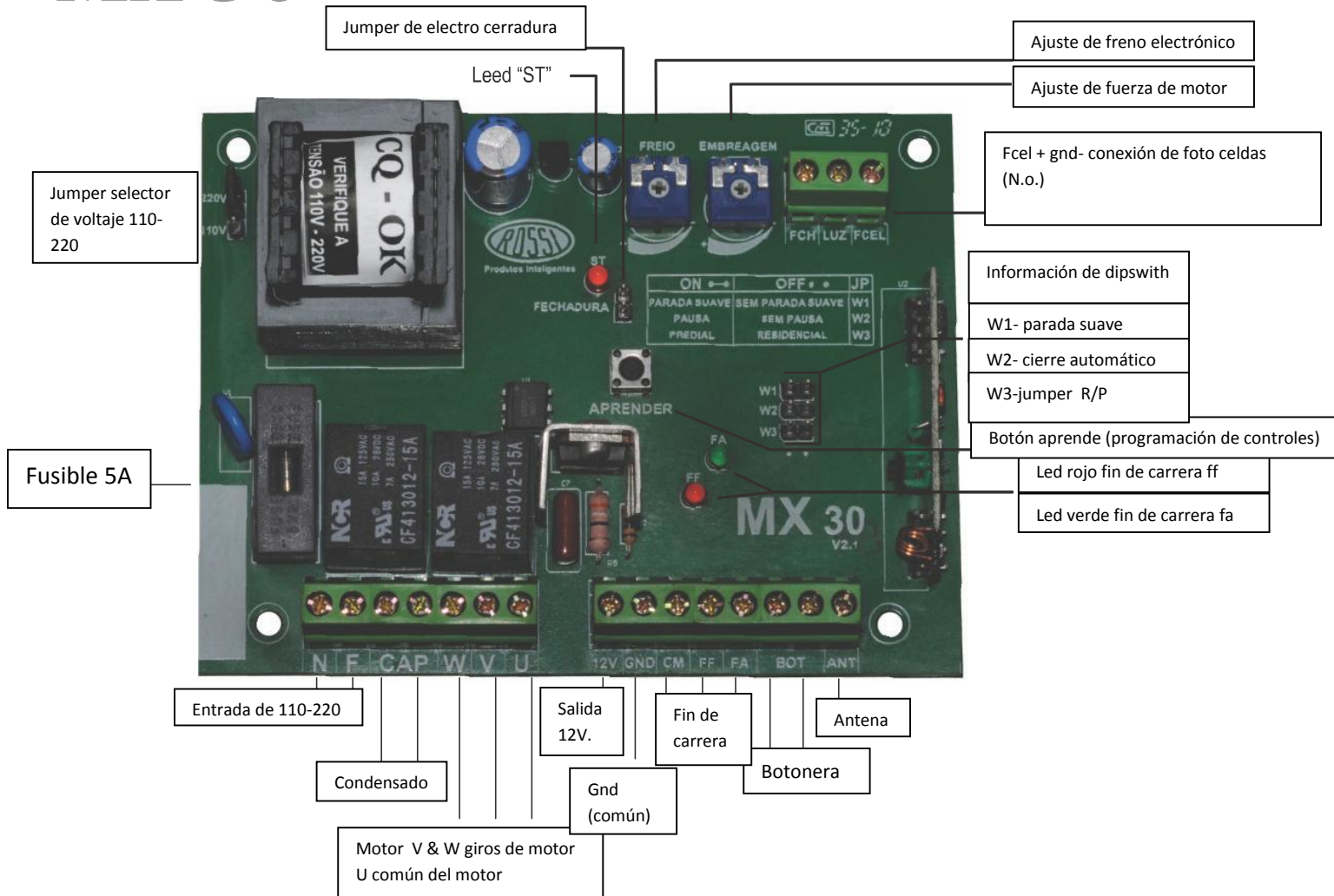
:

Conecte el cable rojo del cable de control que corresponde a la luz de alto del faro. Conecte el cable negro en el suelo del coche. Esto tiene dos canales de control. Usted puede llamar al canal 2 (C2) en el botón otra opción conectado a la batería positiva.

Control Remoto

El transmisor está fabricado con tecnología SMD en el sistema de código variable, con un máximo de 4,3 millones de combinaciones y también en el MC analógico con hasta 256 combinaciones. En Rolling 433MHZ Código de frecuencia o 300MHz y 433MHZ para el sistema MC. El mando a distancia es responsable de enviar el comando a la puerta central o al receptor de ROSSI alguna otra aplicación, como la activación de alarmas, grúas o de lámparas de iluminación de forma remota.

CENTRAL DE COMANDO MX 30



Descripciones de productos

Las placas compuestas de componentes electrónicos y "CL" para el microprocesador de propósito de controlar todos los comandos de un disparador tal como recibir la señal desde el transmisor, el control de velocidad y otros.

Características

- Selección entre 110 o 220 Vac ;
- Memoria interna de 30 botones en el modelo MX30 y MX1024 modelo en 1024;
- Sistema de recepción de HCS (anti-clonación, cifrada con una frecuencia de 433 MHz de recepción);
- Bloqueo (FCH);
- Función / edificio residencial (R / P);
- Cierre automático (PAUSA);
- Freno electrónico;
- Botones (BOT);
- Embrague electrónica;
- Soft Parade;
- Partica suave;

Instalación

CENTRAL DE COMANDO MX 30

Conectando os fios do motor



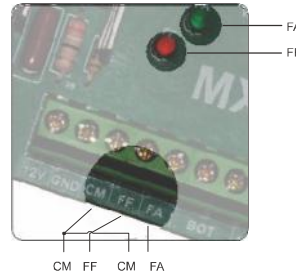
Conexión de motor U-V-W (conexión para motor a tres hilos) U: es el común del motor .V-W: corresponde a los giros del motor. En nuestro caso el común en el motor lo encontraremos de color amarillo y los giros de color rojo y azul. **Observación** Al dejar el portón a la mitad y energizar lo primero que debe realizar es abrir si no parte abriendo se invierte los giros del motor "V-W" (junto con los fin de carrera).



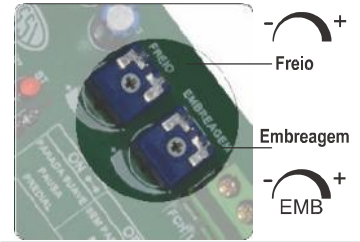
Entrada 110-220 entrada de tensión interceptada por un interruptor unipolar de 10A

Condensador de partida. El condensador de partida se puede conectar en cualquier posición (no tiene polaridad) **Observación** si no es conectado, el motor no partirá.

Conectando fim de curso / Ajuste de Embreagem e Freio eletrônico



Final de carrera. Los final de carrera son contactos NO, estos deben ser conectado **cm-ff-fa**, en donde **cm** es común y **ff** (led rojo "indica cierre") -**fa** (led verde "indica apertura") son los contactos de cierre y apertura.



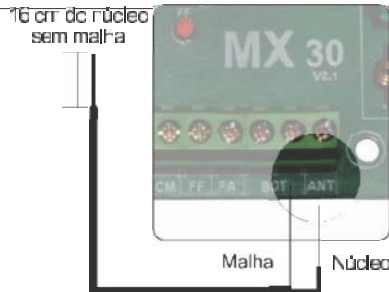
Ajuste de embriague.-el potenciómetro jamás se deja al mínimo (si es así, el motor no funcionara).ajustar potenciómetro necesario para mover el portón.

Ajustar freno electrónico: La central proporciona un freno electrónico modificable a la necesidad del cliente, el cual esto los va a permitir que el portón no siga funcionando por la inercia que es ejercida por el motor

Botoeira externa e Antena coaxial



Botoeira

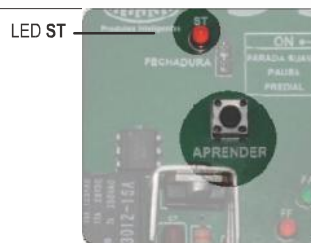


Malha Núcleo

La botonera consiste en instalar un botón de pulso (tipo campana), el cual puede ser implementado en algunos circuitos tales como cito fono, sistemas de alarmas o un receptor externo, para poder accionar el portón vía remota.

Antena. La central cuenta con una bornera para acoplar una antena externa para el receptor incorporado en la central, el cual esta antena puede ser un cable coaxial que no debe superar más de los 16cm

Controle Remoto e placa



No modelo MX 30: a memoria tem capacidade para 30 botões

No modelo MX 1024: a memoria tem capacidade para 1024 botões.






OBS: Neste modelo o CI de memória (25LC64C) pode ser removido em situações

Memoria. Grabación de controles, para programar los controles se debe presionar el botón aprender de la central, una vez presionado se encenderá el led y mandamos un pulso con el control que vamos a programar la memoria de la central es para un máximo de 30 botones

CENTRAL DE COMANDO MX 30

Programación con jumper



- Jumper
-  Fechadura
 -  W1 - Perada Suave
 -  W2 - Pausa
 -  W3 - Residencial / Predial
 -  W4 - Freno para motor Industrial
NO MODELO "MX I 30"

-**fechadura:** (FCH) en la central mx30 esta inhabilitada

-**parada suave:** esta función es para disminuir la velocidad del portón, para que no llegue con toda la fuerza al final de carrera (ralentización).

-**pausa:** La programación del tiempo de pausa. Para realizar el tiempo de pausa se tiene que verificar que el portón en su primer pulso parta abierto, esto se lleva a cabo dejando el portón en la mitad, retiramos a alimentación (jumper W2 debe estar abierto), volver a energizar y mandamos un pulso con el control o de la botonera (si no parte abriendo se debe invertir los giros del motor y los fin de carrera). Una vez que partió abriendo mandar pulso para detenerlo y otro pulso para que cerrarlo, cuando esté completamente cerrado se coloca el jumper en W2 y mandamos pulso para que abra el portón, una vez que llego al fin de carrera, contamos los segundos que deseamos (hasta 120 s). Una vez llegado a los segundos deseados mandamos otro pulso para que cierre, Cuando esté completamente cerrado el portón ya esta lista la programación del tiempo de pausa (jumper W2 no se retira).

Residencial-predial: el modo residencial es cuando el portón va en apertura este no recibe órdenes para detenerlo llegara hasta su final de carrera y esperara el tiempo de pausa programado, cuando valla en cierre recién hay tomara los pulsos del control o de la botonera. Predial: se la función paso a paso