

MANUAL DE INSTALAÇÃO - CONTROLE IR

Descrição:

O é um equipamento eletrônico utilizado no controle de um motor de movimentação.

O acionamento do motor no equipamento é realizado por meio de controle remoto infravermelho.

Especificação:

- Alimentação: Alimentação 100 à 240Vca / 60Hz.
- Temperatura de Operação e Armazenamento: Entre -10°C e 60°C.
- Entradas: 1 entrada digital conector RJ11 receptor IR (Infravermelho)
- Saídas: 1 saída com o mesmo nível da tensão de alimentação para acionamento de motor com controle de sentido de giro

Controle Remoto:

O controle remoto é alimentado por duas pilhas AAA acessíveis com a remoção da tampa traseira.

Para a movimentação do controlador FS-6611 utilizar as teclas sinalizadas como setas de esquerda, direita e parada (stop).

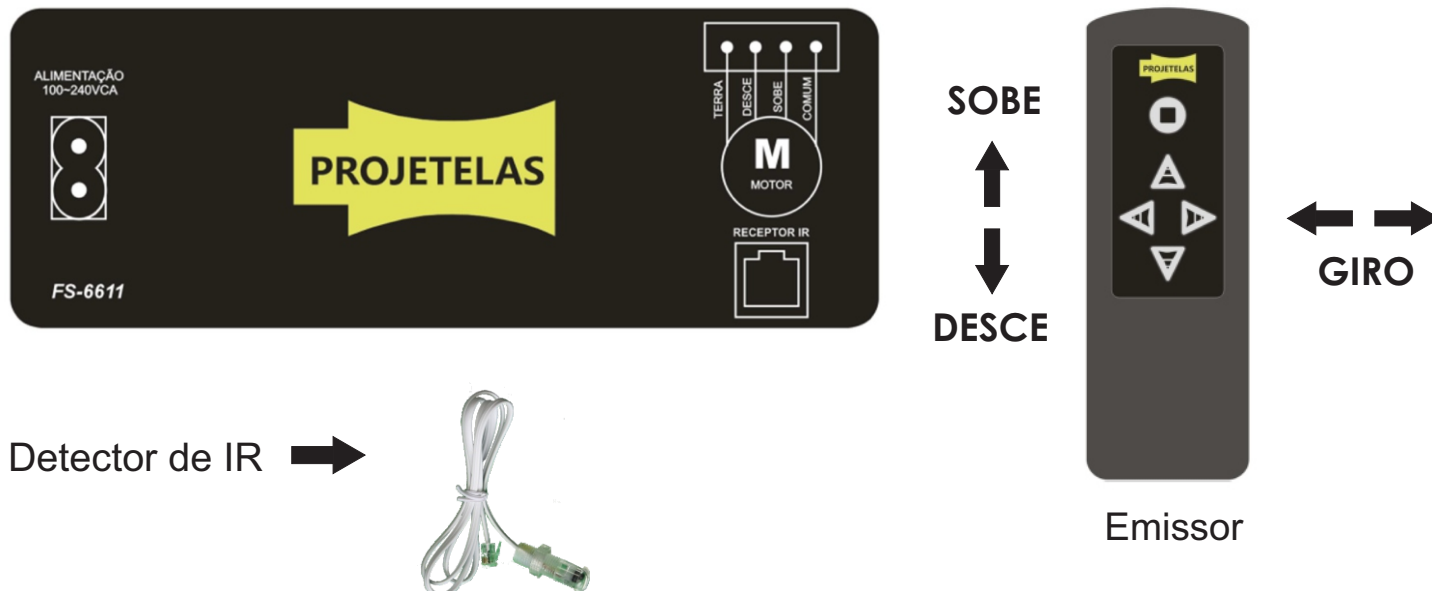
Frontal do Controlador:

O frontal do controlador possui a indicação de cada uma das conexões a ser realizada.

Utilização:

O controlador é acionado pela entrada de infravermelho, por meio de controle remoto externo ou mesmo sistema de automação.

Ao acionar o controle remoto o equipamento faz o movimento de giro do motor e a sua parada.



Codificação:

Nas situações em que for utilizado controle remoto ou sistema externo de automação, a forma como os comandos devem ser transmitidos por meio de sistema infravermelho é descrita de acordo com o que segue.

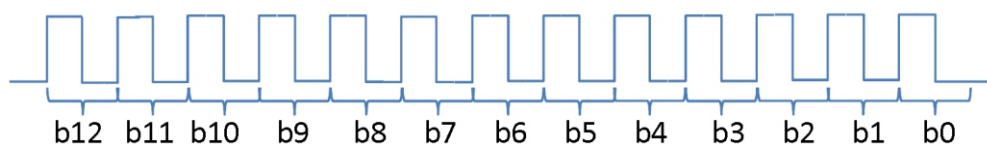
A codificação é composta por um conjunto de 1 bit de start de envio e mais 12 bits de código referente a tecla que é acionada.

O envio de cada um dos bits é modulado sobre a frequência de 38kHz, ou seja, nível alto é um trem de pulsos de 38kHz e nível baixo sinal zero.

Os bits são determinados pelo intervalo de tempo entre as bordas de subida de envio de sinal, seguindo os valores de tempo definidos a seguir, sendo que em metade deste tempo o sinal deve permanecer em nível alto e na outra metade deste tempo em nível baixo:

Sinal	Tempo Mínimo (ms)	Tempo Recomendado (ms)	Tempo Máximo (ms)
0	0,700	1,000	1,400
1	1,450	1,700	2,000

A sequência de envio dos bits de controle segue a informação constante na imagem abaixo:



Após o envio do último bit (b0) em caso de se verificar a necessidade de repetição de sinal, recomenda-se um intervalo de tempo mínimo de 200 milissegundos.

A tabela mostrada a seguir informa a composição de cada um dos sinais que deve ser enviado para o equipamento identificar as informações movimentação:

Tecla	Bits do código enviado pelo controle												Hex	
	b12 (start bit)	b11	b10	b9	b8	b7	b6	b5	b4	b3	b2	b1		b0
Comando Direita	0	1	1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0xC08
Comando Esquerda	0	1	1	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0xC04
Parada	0	1	1	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0xC02

Este não é um controlador de segurança, com isso não deve ser utilizado em sistemas de proteção contra acidentes de operação de máquinas ou sistemas.

Garantia de 12 (doze) meses