

# MANUAL DE INSTALAÇÃO - MÓDULO USB FS6527

## ATÉ 2 MOTORES AC

### Descrição:

O FS-6527 é um equipamento eletrônico utilizado no controle de dois motores de movimentação.

O acionamento dos motores no equipamento é realizado por meio de uma das seguintes formas:

- contato seco;
- sinal de 12Vcc;
- porta USB.

### Especificação:

- Alimentação: Alimentação 100 à 240Vca / 60Hz.
- Temperatura de Operação e Armazenamento: Entre -10°C e 60°C.

### Entradas:

- 1 entrada digital de contato seco ou 12Vcc de acionamento do motor
- 1 entrada digital conector de engate rápido receptor IR (Infravermelho)
- 1 entrada USB tipo B para acionamento do motor

### Saídas:

- 1 saída digital emissor Led IR (Infravermelho) repetidor de sinal
- 2 saídas com o mesmo nível da tensão de alimentação alternada (100 à 240Vca/60Hz) para acionamento de motores com controle de sentido de giro, corrente máxima de 2A por canal.

### Utilização:

O controlador pode se acionado tanto pela entrada de infravermelho como pela de contato seco / 12Vcc ou pela entrada USB.

Com a entrada de pulso acionada, ou ao ligar o equipamento acoplado a entrada USB, o equipamento faz o movimento dos motores em um sentido, ao abrir a entrada ou desligar o equipamento conectado o movimento é realizado no sentido oposto.

## Produtos utilizados com o sensor de corrente



Tela motorizada

LIFT de projetor

### 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.

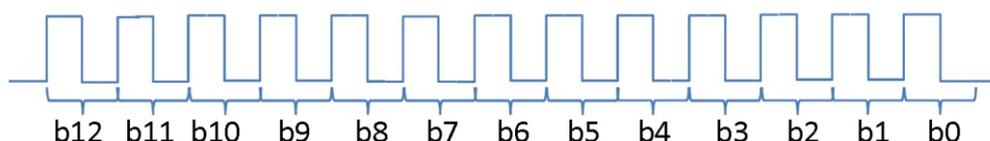
A codificação é composta por um conjunto de 1 bit de start de envio e mais 12 bits de código referente a tecla que é acionada.

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 Fechar / Subir	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0x008
Comando Abrir / Descer	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0x004

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

# ESQUEMA DE LIGAÇÃO



Receptor de IR



Detector de IR

