Manual de Usuario

Barrera Automática BGM1000

Fecha: Enero 2026
Versión: 1.0

Gracias por elegir nuestro producto. Por favor, lea atentamente las instrucciones antes de utilizarlo. Siga estas instrucciones para asegurarse de que el producto funciona correctamente. Las imágenes mostradas en este manual son sólo para fines ilustrativos. Para más información, visite el sitio www.zkteco.com

Copyright 2025 ZKTECO CO, LTD. Todos los derechos reservados.

Sin el consentimiento previo por escrito de ZKTeco, ninguna parte de este manual puede ser copiada o reenviada de ninguna manera o forma. Todas las partes de este manual pertenecen a ZKTeco y sus filiales (en adelante, la «Empresa» o «ZKTeco»

Marca Registrada

ZKTeco es una marca registrada de ZKTeco. Las marcas registradas involucradas en este manual son propiedad de sus respectivos dueños.

Exención de Responsabilidad

Este manual contiene información sobre el funcionamiento y el mantenimiento del equipo ZKTeco. El copyright de todos los documentos, dibujos, etc. relacionados con el equipo suministrado por ZKTeco es propiedad de ZKTeco. Su contenido no debe ser utilizado ni compartido por el receptor con terceros sin la autorización expresa y por escrito de ZKTeco.

El contenido de este manual debe ser leído en su totalidad antes de iniciar la operación y mantenimiento del equipo suministrado. Si alguno de los contenidos del manual le parece poco claro o incompleto, póngase en contacto con ZKTeco antes de iniciar el funcionamiento y mantenimiento de dicho equipo.

Un requisito previo esencial para el funcionamiento y mantenimiento satisfactorios es que el personal de funcionamiento y mantenimiento esté totalmente familiarizado con el diseño y que dicho personal haya recibido una formación completa en el funcionamiento y mantenimiento de la máquina/unidad/equipo. Además, es esencial para el funcionamiento seguro de la máquina/unidad/equipo que el personal haya leído, comprendido y seguido las instrucciones de seguridad contenidas en el manual.

En caso de conflicto entre los términos y condiciones de este manual y las especificaciones del contrato, planos, hojas de instrucciones o cualquier otro documento relacionado con el contrato, prevalecerán las condiciones/documentos del contrato. Se aplicarán prioritariamente las condiciones/documentos específicos del contrato.

ZKTeco no ofrece ninguna garantía o representación con respecto a la integridad de cualquier información contenida en este manual o cualquiera de las modificaciones introducidas en el mismo, ZKTeco no extiende la garantía de ningún tipo, incluyendo, sin limitación, cualquier garantía de diseño, comerciabilidad o idoneidad para un propósito particular.

ZKTeco no asume responsabilidad alguna por errores u omisiones en la información o documentos a los que se hace referencia o que están vinculados a este manual. El usuario asume todo el riesgo en cuanto a los resultados y el rendimiento obtenidos de la utilización de la información.

ZKTeco no será responsable en ningún caso ante el usuario ni ante terceros de ningún daño incidental, consecuente, indirecto, especial o ejemplar, incluyendo, sin limitación, la pérdida de negocio, la pérdida de beneficios, la interrupción de negocio, la pérdida de información comercial o cualquier pérdida pecuniaria, que surja de, en conexión con, o en relación con el uso de la información contenida en o referenciada por este manual, incluso si ZKTeco ha sido advertido de la posibilidad de tales daños.

Este manual y la información contenida en el mismo pueden incluir imprecisiones técnicas, de otro tipo o errores tipográficos. ZKTeco modifica periódicamente la información aquí contenida, que se incorporará en nuevas adiciones/enmiendas al manual. ZKTeco se reserva el derecho de añadir, eliminar, enmendar o modificar la información contenida en el manual de vez en cuando en forma de circulares, cartas, notas, etc.

para un mejor funcionamiento y seguridad de la máquina/unidad/equipo. Dichas adiciones o modificaciones están destinadas a mejorar el funcionamiento de la máquina/unidad/equipo y dichas modificaciones no darán derecho a reclamar ninguna compensación o indemnización por daños y perjuicios en ninguna circunstancia.

ZKTeco no será responsable en ningún caso (i) en caso de mal funcionamiento de la máquina/unidad/equipo debido al incumplimiento de las instrucciones contenidas en este manual (II) en caso de funcionamiento de la máquina/unidad/equipo más allá de los límites de la tarifa (III) en caso de funcionamiento de la máquina y el equipo en condiciones diferentes a las prescritas en el manual.

El producto se actualizará de vez en cuando sin previo aviso. Los procedimientos de funcionamiento más recientes y los documentos pertinentes están disponibles en **https://www.zktecolatinoamerica.com**

Sede de ZKTeco

Dirección ZKTeco Industrial Park, No. 26, 188 Industrial Road, Tang Xia Town, Dong guan, China.

Teléfono +86 769 – 82109991

Fax +86 755 - 89602394

Para consultas relacionadas con la empresa, escríbanos a: **sales@zkteco.com.**
Para saber más sobre nuestras sucursales en todo el mundo, visite **www.zkteco.com.**

Acerca de la empresa

ZKTeco es uno de los mayores fabricantes del mundo de lectores RFID y biométricos (huella dactilar, facial y reconocimiento de vena). Su oferta de productos incluye lectores y paneles de control de acceso, cámaras de reconocimiento facial de corto alcance. Cámaras de reconocimiento facial de largo alcance, controladores de acceso de elevadores, torniquetes, controladores de puertas con reconocimiento de placas vehiculares (LPR) y productos de consumo, como cerraduras de puertas con lector facial y de huellas dactilares que funcionan con pilas. Nuestras soluciones de seguridad son multilingües y están localizadas en más de 18 idiomas. En las modernas instalaciones de fabricación de ZKTeco, de 700.000 pies cuadrados y con certificación 1509001, controlamos la fabricación, el diseño de productos, el montaje de componentes y la logística y el envío, todo bajo un mismo techo.

Los fundadores de ZKTeco se han empeñado en la investigación y el desarrollo independientes de procedimientos de verificación biométrica y en la producción del SDK de verificación biométrica, que inicialmente se aplicó ampliamente en los campos de la seguridad de PC y la autenticación de identidad. Con la mejora continua del desarrollo y un montón de aplicaciones de mercado, el equipo ha construido gradualmente una identidad y un ecosistema de seguridad inteligente basados en técnicas de verificación biométrica. Con años de experiencia en la industrialización de verificaciones biométricas, ZKTeco se estableció oficialmente en 2007 y ahora ha sido una de las empresas líderes a nivel mundial en la industria de verificación biométrica que posee varias patentes y ha sido seleccionada como Empresa Nacional de Alta Tecnología durante 6 años consecutivos. Los productos están protegidos por derechos de propiedad intelectual.

Acerca del Manual

Este manual presenta el funcionamiento de la barrera giratoria serie BGM1000 (versión APP).

Todas las figuras que se muestran son solo ilustrativas.
Es posible que las figuras de este manual no coincidan exactamente con los productos reales

Convenciones del Documento

A continuación, se enumeran las convenciones utilizadas en este manual:
Convenciones GUI

Para el software	
Convención	**Descripción**
Negritas	Usado para identificar interfaz del software como: **OK, Confirmar, Cancelar**
>	Multi.nivel del menú son separados por éstos corchete, Ejemplo: Archivo > Crear > Carpeta.
Para el dispositivo	
Convención	**Descripción**
<>	Nombres de botones o teclas para dispositivos. Por ejemplo, pulse <OK>.
[ ]	Los nombres de ventanas, opciones de menú, tablas de datos y campos aparecen entre corchetes. Por ejemplo, abra la ventana [Nuevo usuario].
/	Los menús de varios niveles se separan mediante barras inclinadas. Por ejemplo, [Archivo / Crear / Carpeta].

Símbolos

Convención	Descripción
	Esto implica sobre el aviso o presta atención en el manual.
	Información general que ayuda a realizar las operaciones más rápidamente.
	Información a considerar.
	Para evitar peligros o errores.
	Declaración o acontecimiento de advertencia de algo o que sirve de ejemplo.

Contenido

1 VISIÓN GENERAL 7
2 CARACTERÍSTICAS Y FUNCIONALIDADES 7
3 APARIENCIA Y DIMENSIONES 8
4 ESPECIFICACIONES 8
5 PROCEDIMIENTO DE INSTALACIÓN 9
5.1 PRECAUCIONES DE INSTALACIÓN 9
5.2 EMPOTRADO DE CABLES (CANALIZACIÓN) 9
5.3 INSTALACIÓN DEL BRAZO (PLUMA) 10
5.3.1 PROCEDIMIENTO DE INSTALACIÓN DEL BRAZO 10
6 DIRECCIONES IZQUIERDA Y DERECHA (ORIENTACIÓN) 11
7 INSTRUCCIONES DE CABLEADO DE LA PLACA PRINCIPAL 11
7.1 CONEXIÓN DE CABLES DE LA NUEVA PLACA PRINCIPAL 12
7.2 CONEXIÓN CON CÁMARA LPR (RECONOCIMIENTO DE PLACAS) 12
7.3 CONEXIÓN CON CONTROLADOR UHF (LECTURA A LARGA DISTANCIA) 13
7.4 CONEXIÓN CON DETECTOR DE BUCLE (LAZO MAGNÉTICO) 13
7.5 CONEXIÓN CON SENSOR DE RADAR VR10 14
7.6 CONEXIÓN CON DETECTOR INFRARROJO / FOTOCÉLULA 15
8 CONFIGURACIÓN DE PARÁMETROS FUNCIONALES 16
8.1 CONFIGURACIÓN DE PARÁMETROS DE LA PLACA PRINCIPAL 16
8.1.1 PROCEDIMIENTO DE OPERACIÓN 17
8.2 DESCRIPCIÓN DE LA CONFIGURACIÓN DE PARÁMETROS 17
8.3 CÓDIGO DE ERROR 24
8.4 EMPAREJAMIENTO Y DESVINCULACIÓN DEL CONTROL REMOTO 25
8.4.1 EMPAREJAMIENTO (VINCULACIÓN) 25
8.4.2 DESVINCULACIÓN (ELIMINAR) 25
8.5 CONFIGURAR RETARDO PARA CIERRE AUTOMÁTICO DESPUÉS DE ABRIR EL BRAZO 25
9. AJUSTES DEL BRAZO (PLUMA) DE LA BARRERA 26
9.1 DIMENSIONES 26
9.2 AJUSTE DE ÁNGULO HORIZONTAL Y VERTICAL DEL BRAZO (AJUSTE MECÁNICO) 26
9.3 INTERCAMBIO DE DIRECCIÓN DEL BRAZO (CAMBIO DE LADO) 28

9.4 AJUSTE DEL RESORTE (MUELLE) 29
10 LISTA DE EMPAQUE DEL PRODUCTO 29
11 SOLUCIÓN DE PROBLEMAS (TROUBLESHOOTING) 30
12 PRECAUCIONES DE SEGURIDAD 31
13 TRANSPORTE Y ALMACENAMIENTO 31
14 GARANTÍA 31

1 Descripción General

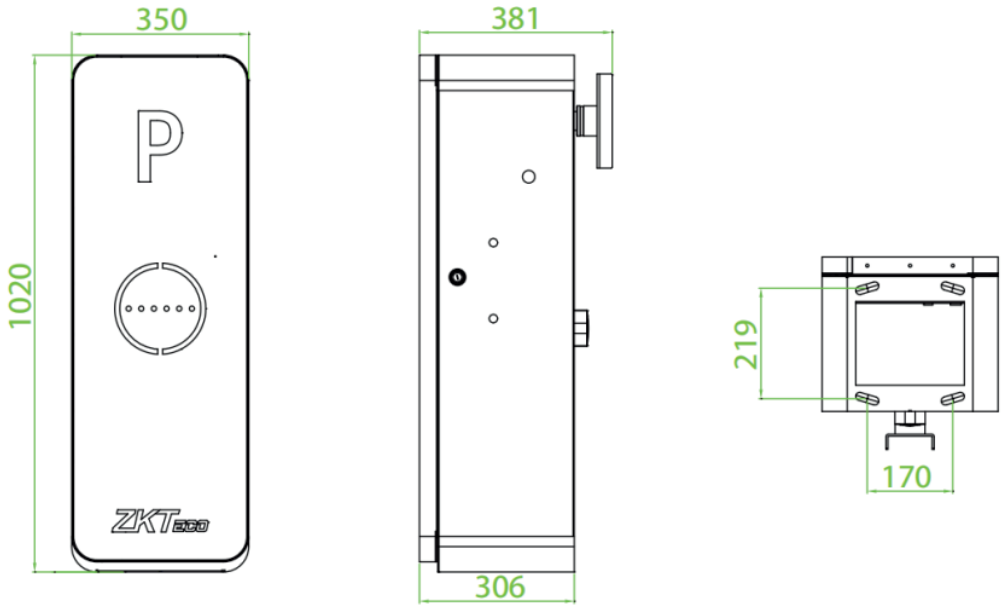
Los dispositivos de la serie BGM son unas barreras de alto rendimiento que incorpora el diseño de chasis LED interactivo de ZKTeco. Controla el flujo de tráfico de entrada y salida, ofreciendo máxima seguridad a bajo costo. Incorpora un núcleo de control ARM7, un motor de CC sin escobillas y una transmisión por engranajes SCM421 para ofrecer la máxima eficiencia. Ofrece alta velocidad, eficiencia, calidad estable, fácil personalización y un rendimiento integral, entre otras ventajas.

Se puede utilizar en tiempo real en oficinas, hospitales, estacionamientos públicos y zonas residenciales para facilitar el tráfico.

2 Características y funcionalidades

- La velocidad de operación es de 1.5 s y se puede ajustar según la longitud del brazo de la pluma.
- Reversible en dirección izquierda y derecha.
- El mecanismo de transmisión es simple, compacto y fácil de instalar en obra.
- Chasis con diseño LED interactivo y elegante.
- Equipado con monitoreo digital, admite retardo en el cierre automático, prueba automática y visualización del estado de salida de subida/bajada.
- Admite apagado automático, elevación manual del brazo de la pluma, antiaplastamiento y funciones de conexión de emergencia.
- El ángulo de subida/bajada del brazo se puede ajustar y el codificador digital limita la posición automáticamente, reemplazando así el procedimiento de limitación tradicional. El control de posición es preciso.
- Se puede utilizar una batería de respaldo de 24 V para garantizar el funcionamiento normal de la barrera cuando se corta la alimentación.
- El chasis está fabricado con una lámina metálica de 2.0 mm mediante un proceso laminado en frio y pintura electroestática.
- La pluma rebota cuando se bloquea.

3 Apariencia y dimensiones



Modelo	BGM1030 L/R	BGM1045 L/R	BGM1060 L/R	BGM1045 L/RLED	BGM1145 L/R90
Velocidad de operación	1.5s	2.5s	5s	2.5s	2.5s
Longitud del brazo	3m	4.5m	6m	4.5m	4.5m
Tipo de brazo	Brazo recto	Brazo telescópico		Brazo recto con LED	Brazo tubular
Dimensiones del chasis (W*L*H)	350*300*1020 (mm)				
Tipo de motor	Motor brushless DC 24V				
Potencia de salida	120W				
Corriente nominal	6A				
Fuente de alimentación	110VCA, 60Hz / 220VCA, 50Hz				
Temperatura de funcionamiento	35°C a 70°C				
Humedad de funcionamiento	<90%				
MCBF	3 Millones				
Distancia del control remoto	≤30m				
Peso del chasis	45kg				

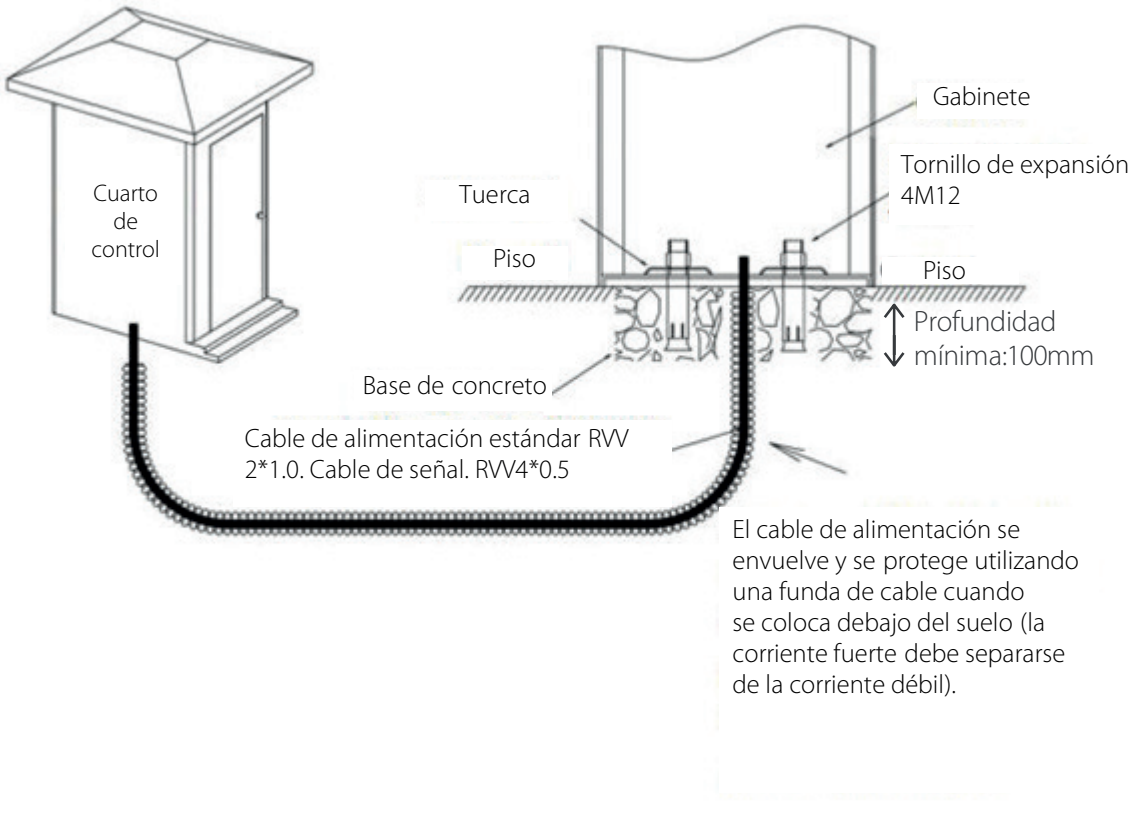
5 Procedimiento de instalación

5.1 Precauciones de instalación

1. Instale la barrera de estacionamiento sobre un terreno plano. Si el terreno no es sólido y plano, se requiere una base de cemento antes de la instalación.
2. Es posible reducir la longitud del brazo de la pluma, pero no se puede aumentar. Después de cortar el brazo de la pluma, es importante ajustar el resorte de equilibrio para lograr un nuevo equilibrio. La parte inferior del resorte contiene dos tuercas de plástico diseñadas para ajustar el nuevo equilibrio.
3. Al encender la barrera, no modifique la conexión interna del cable.
4. Conecte la toma de tierra (GND) al gabinete para garantizar la protección eléctrica.

5.2 Incrustación del cableado

1. Se requiere una tubería protectora de φ25 y un cable.
2. Los cables de ruta deben pasar a través de las tuberías.
3. Utilice una herramienta para abrir el suelo y así poder pasar los cables.



5.3 Instalación del brazo

5.3.1 Procedimiento de instalación del brazo de la barrera

1. Separe el brazo secundario del brazo superior y fíjelo con dos tornillos, como se muestra en la Figura 1.
2. El procedimiento de instalación del brazo al chasis se muestra en la Figura 2.



Figura 1 Conecte el brazo principal con el brazo secundario mediante 2 tornillos

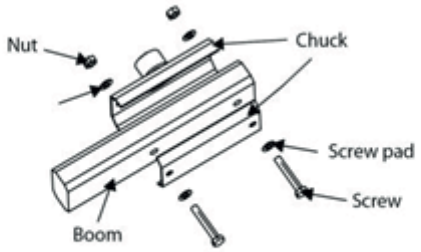
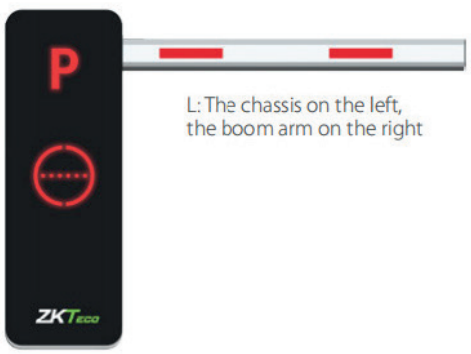


Figura 2 Instale el brazo en el chasis

Nota:

1) Antes de encender la barrera para realizar la prueba, asegúrese de instalar el brazo de la barrera con la longitud adecuada. Si no está instalado, ajuste y retire el resorte bajo la supervisión de un profesional.
2) Si se corta y ajusta la longitud del brazo de barrera, es necesario ajustar en consecuencia la tensión del resorte y la posición del orificio para ajustar el resorte para evitar un estado de funcionamiento anormal que impida que la pluma se caiga.

6 Direcciones izquierda y derecha



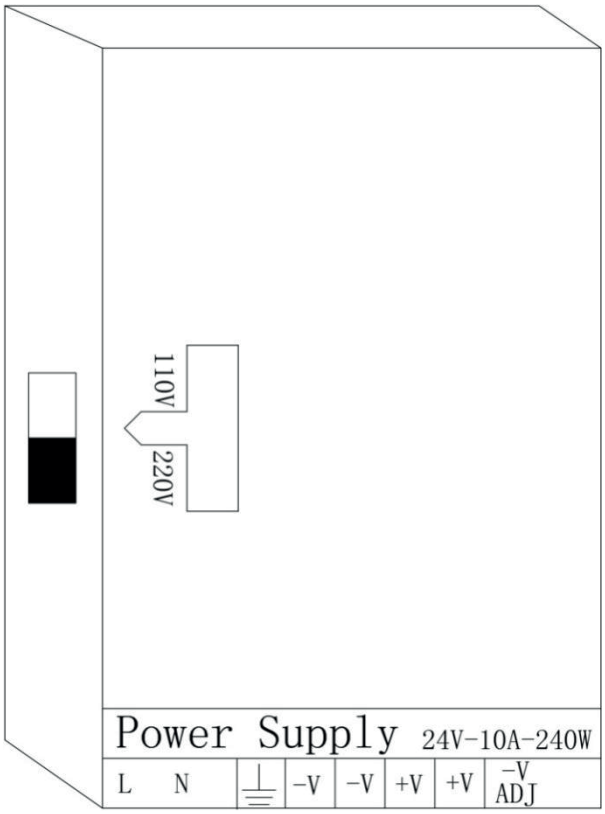
L: The chassis on the left,
the boom arm on the right



R: The chassis on the right,
the boom arm on the left

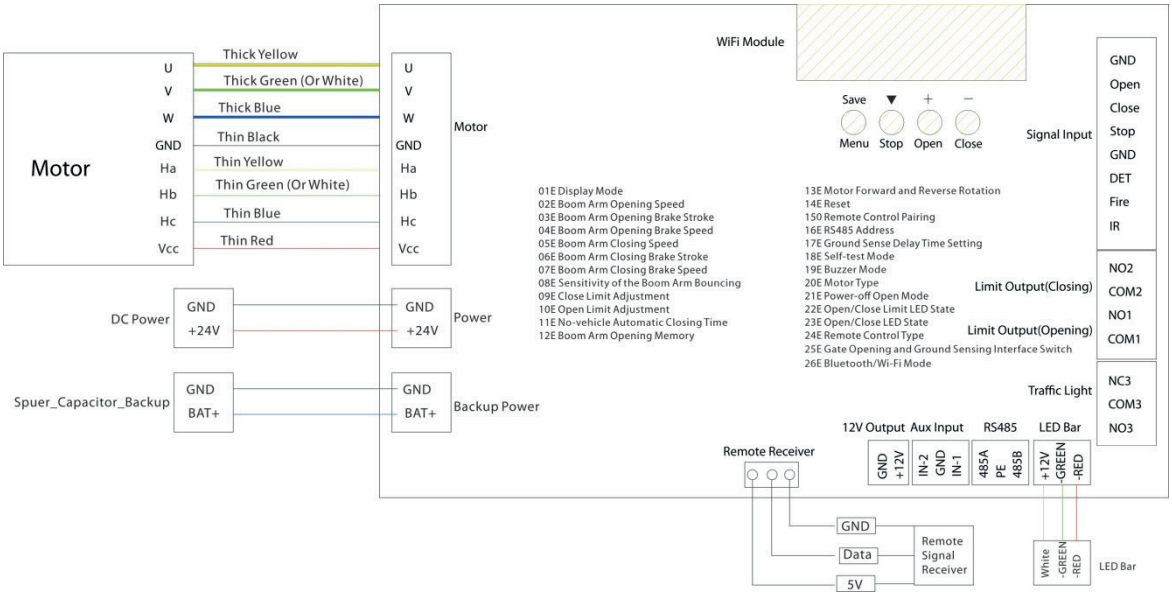
7 Instrucciones de cableado

1. Desconecte la fuente de alimentación antes de realizar el cableado.
2. Tenga en cuenta que, para cambiar el voltaje de entrada, debe configurar el interruptor DIP a 110 V como se muestra en la siguiente imagen:
3. Compruebe cuidadosamente si las terminales están apretadas y si el cableado es firme.

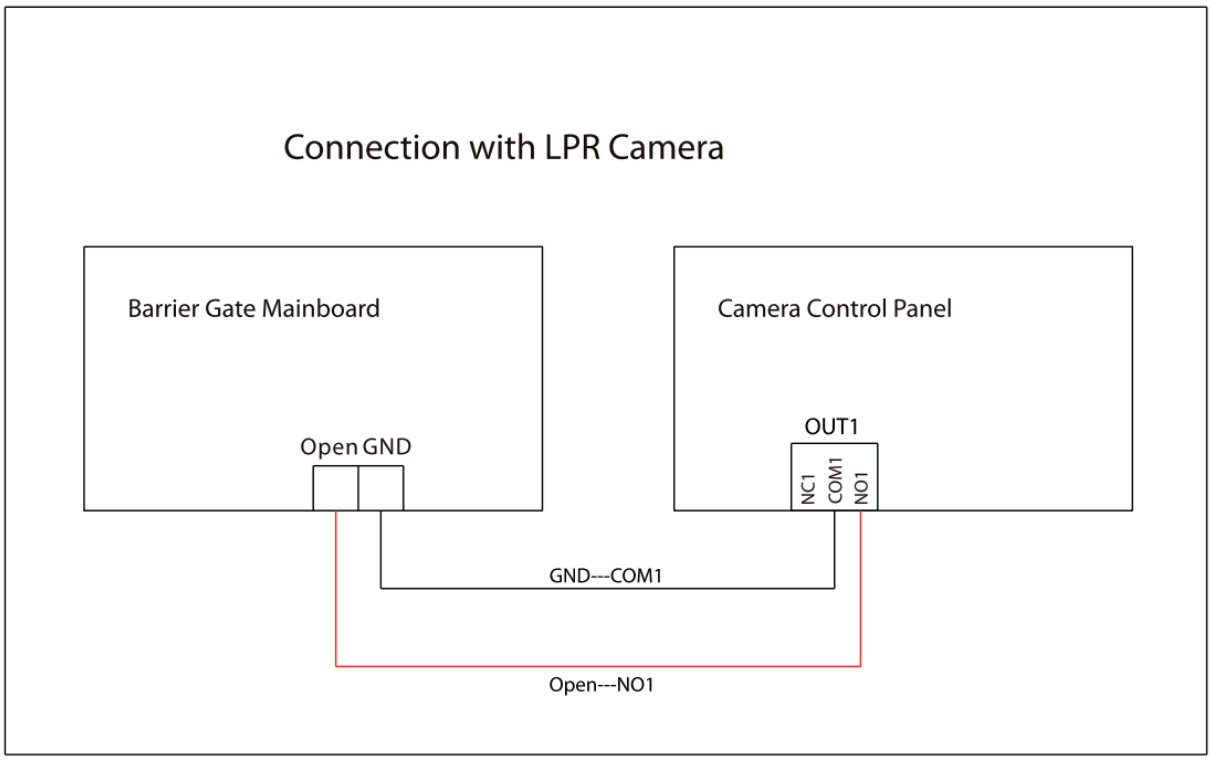


7.1 Conexión de cables de la nueva mainboard

Diagrama de cableado de la nueva mainboard (versión con aplicación móvil):

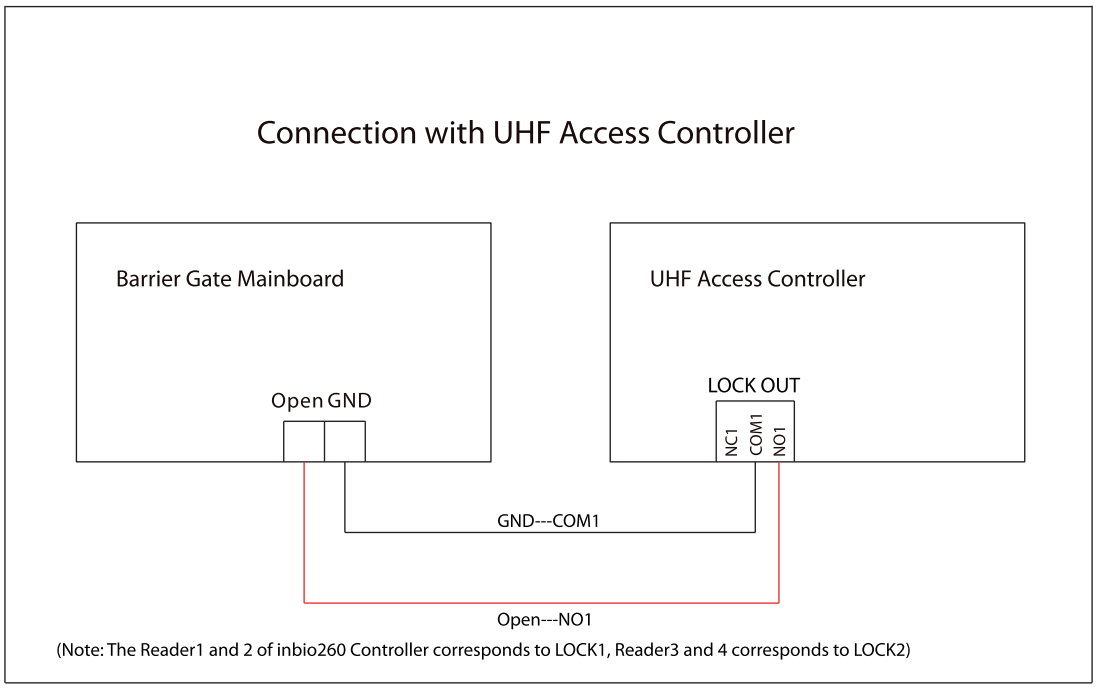


7.2 Conexión con cámara LPR



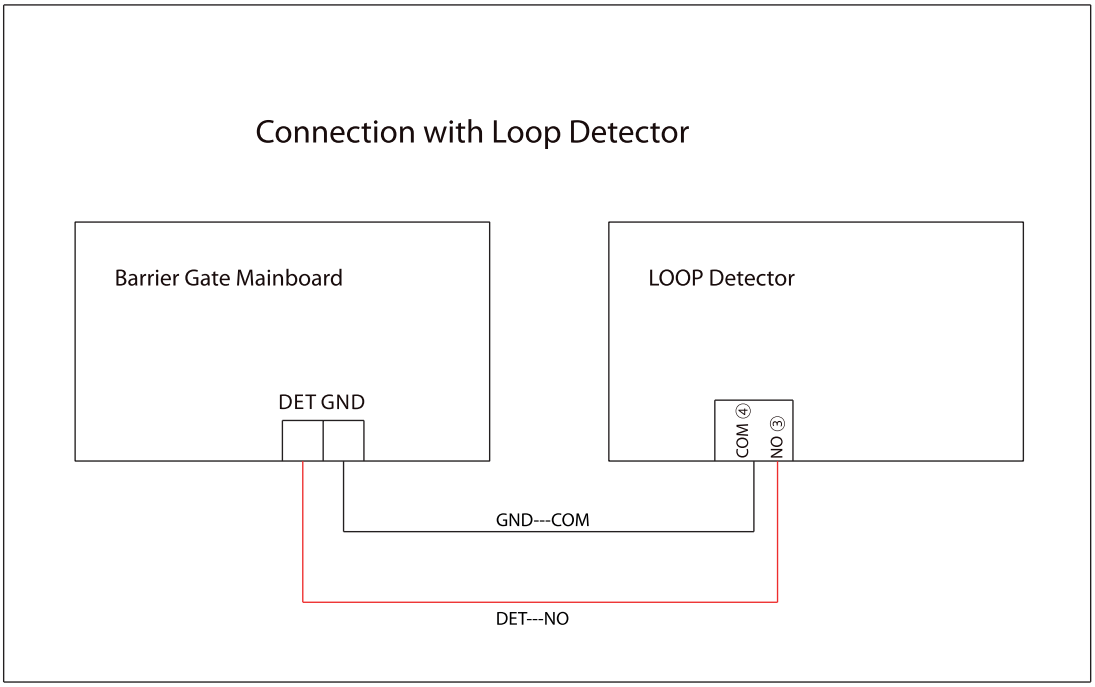
7.3 Conexión con controlador UHF

(**Nota:** Los lectores 1 y 2 del controlador Inbio260 corresponden a LOCK1, los lectores 3 y 4 corresponden a LOCK2)



7.4 Conexión con sensor de masa

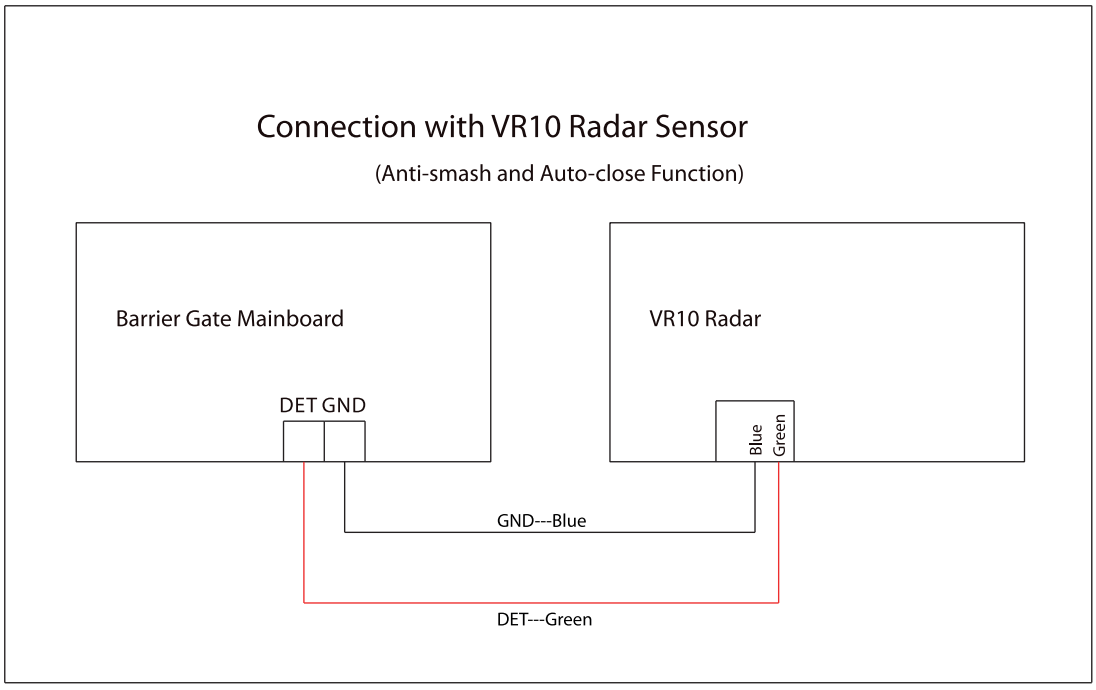
Función antismash y cierre automático



Circunferencia de la bobina	Número de vueltas
3m	Según los requisitos, asegúrese de que la inductancia esté entre 100 µH y 200 µH.
3m a 6m	5 a 6 vueltas
6m a 10m	4 a 5 vueltas
10m a 25m	3 vueltas
25m	2 vueltas

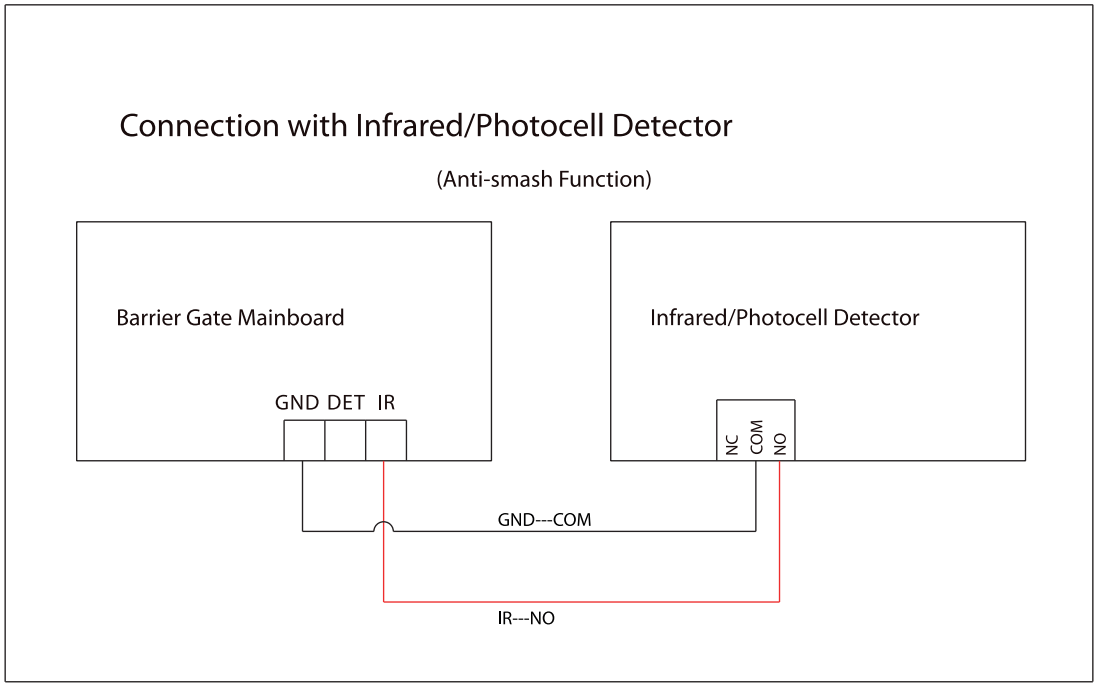
7.5 Conexión con el radar VR10 Pro

Función antismash y cierre automático

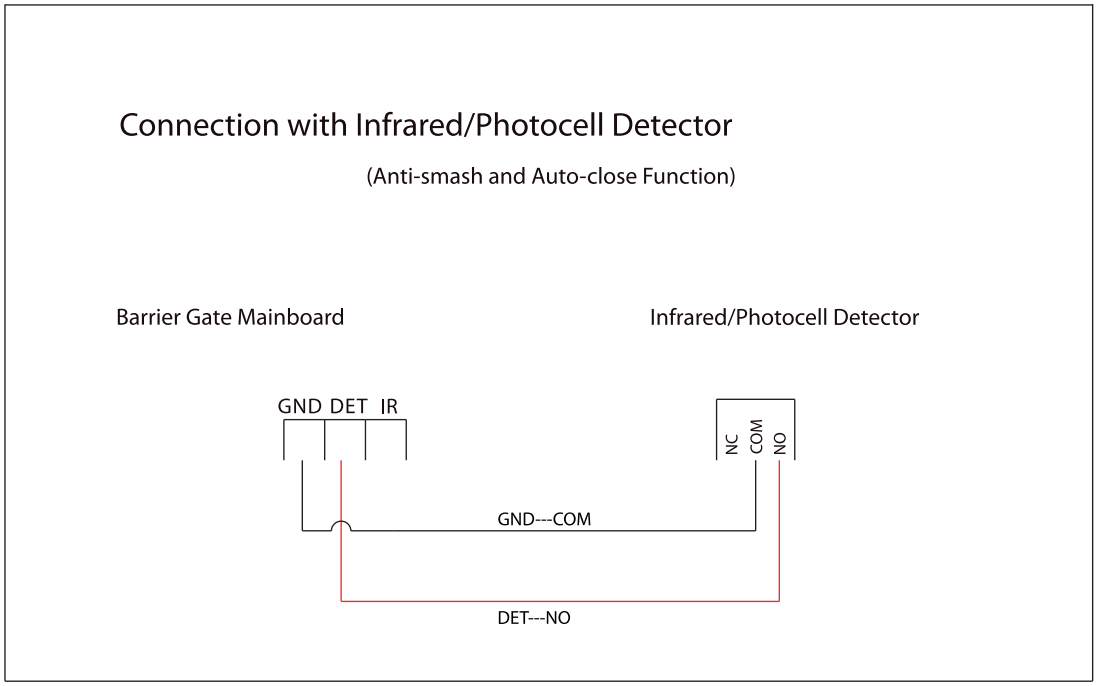


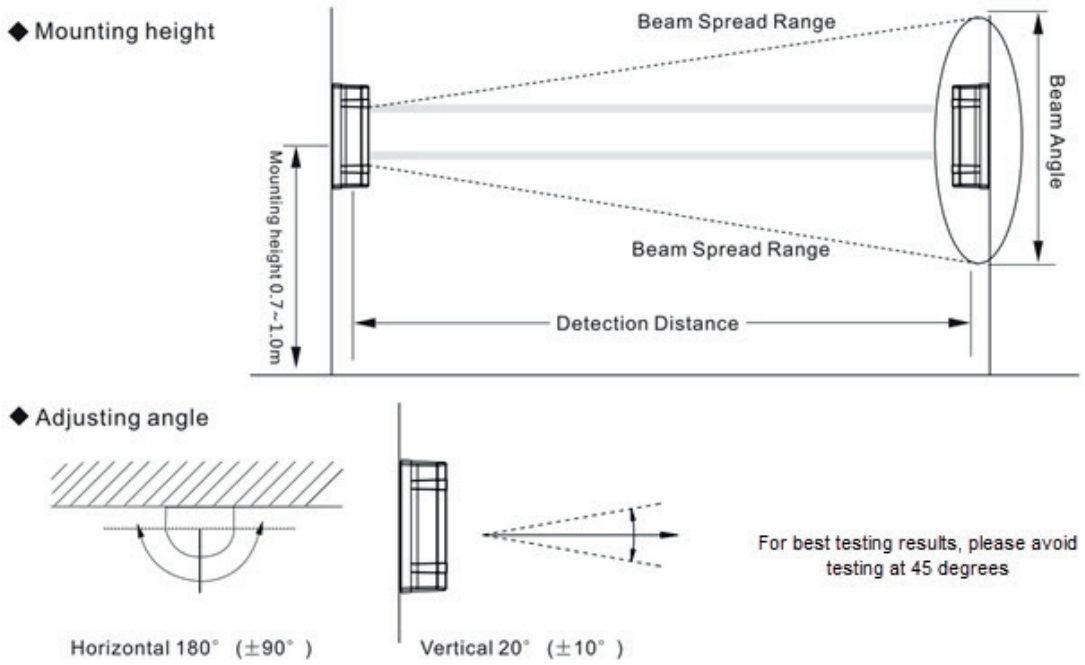
7.6 Conexión con detector infrarrojo/fotocelda

Función Antismash



Función antismash y cierre automático

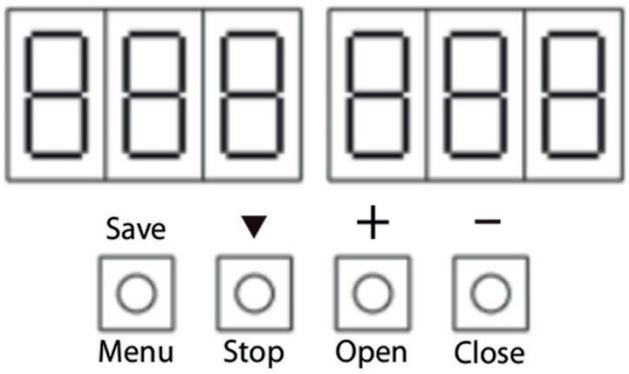




8 Ajustes de parámetros funcionales

Después de la instalación inicial y el primer encendido, debe utilizar los botones "Abrir" y "Cerrar" en la placa base para completar el proceso de autocomprobación y conocer la descripción del menú.

8.1 Configuración de parámetros de la mainboard



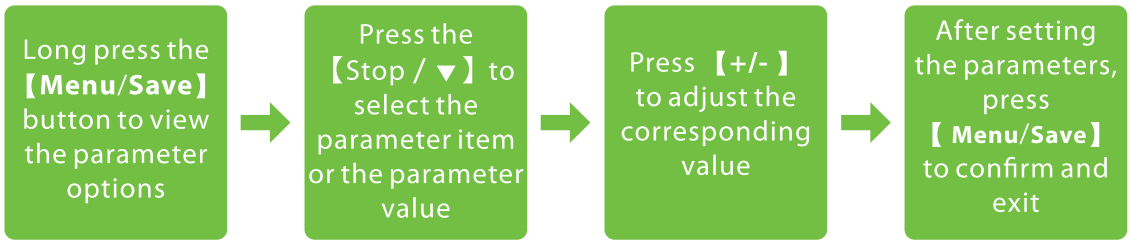
Menú/Save: Opciones de menú/Confirmar y guardar

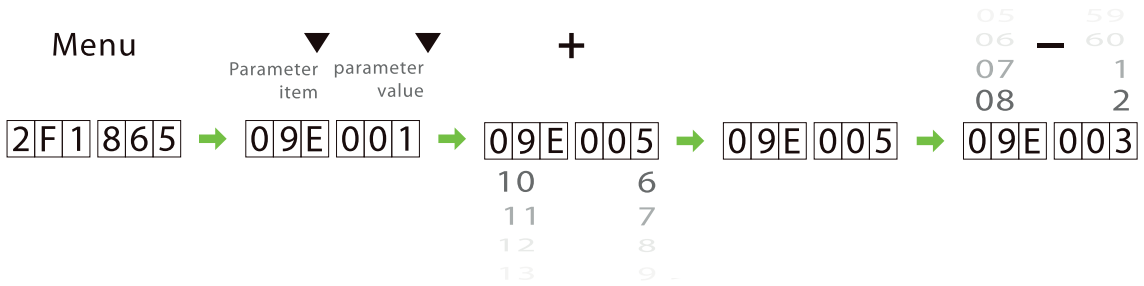
Stop/▼: Detener el brazo/botón para cambiar el elemento del menú y el elemento de valor

Open/+: Aumentar parámetro/valor

Close/: Disminuir parámetro/valor

8.1.1 Procedimiento operativo





8.2 Descripción de los ajustes y parámetros

Elemento	Descripción	Por defecto
01E.*	**Modo de Display** ▫ **01E.000:** Muestra la posición actual del brazo de la barrera. ▫ **01E.001:** Controla la señal de entrada (muestra el estado como "*F*.***") **1F*.***:** Posición de apertura **2F*.***:** Posición de cierre **5F*.***:** Apertura **6F*.***:** Cierre **4F*.***:** En pausa **0F*.***:** No paso el auto test **7F*.***:** No se detiene en el límite de apertura/cierre ▫ **01E.002:** Modo de prueba ▫ **01E.003:** Número de aperturas de la pluma ▫ **01E.004:** Información de la versión	**01E.001**

Elemento	Descripción	Por defecto
02E.***	**Velocidad de apertura del brazo** Configure la velocidad de apertura del brazo para abrir la barrera. Cuanto mayor sea el valor, mayor será la velocidad. El valor de la velocidad de apertura del brazo puede configurarse entre 10 y 32; el valor predeterminado es 24.	**02E.024**
03E.***	**Recorrido de frenado (apertura)** Cuanto mayor sea el número, mayor será la carrera de desaceleración. La carrera de desaceleración es demasiado larga, lo que puede provocar que el brazo de la barrera no se abra completamente. El recorrido de frenado de apertura del brazo se puede configurar entre 0 y 100; el valor predeterminado es 30.	**03E.030**
04E.***	**Velocidad de frenado en apertura del brazo** Cuanto menor sea el número, más pronunciado será el efecto de desaceleración. Si la velocidad de desaceleración es demasiado baja, puede provocar que el brazo no se abra al límite, y la pantalla digital mostrará: E*0.032. La velocidad del frenado de apertura del brazo se puede configurar entre 0 y 100; el valor predeterminado es 10.	**04E.010**
05E.***	**Velocidad de cierre del brazo** Configure la velocidad de cierre del brazo para cerrar la barrera. Cuanto mayor sea el valor, mayor será la velocidad. El valor de la velocidad de cierre del brazo puede configurarse entre 10 y 32; el valor predeterminado es 20.	**05E.020**
06E.***	**Recorrido de frenado (Cierre)** Cuanto mayor sea el número, mayor será la carrera de desaceleración. La carrera de desaceleración es demasiado larga, lo que puede provocar que el brazo de la barrera no se cierre al límite. El recorrido de frenado de cierre del brazo se puede configurar entre 0 y 100; el valor predeterminado es 40.	**06E.040**

Elemento	Descripción	Por defecto
07E.***	**Velocidad de frenado en cierre del brazo** Cuanto menor sea el número, más pronunciado será el efecto de desaceleración. Si la velocidad de desaceleración es demasiado baja, puede provocar que el brazo de la barrera no se cierre al límite. Si no se cierra al límite, rebotará automáticamente a la posición abierta (similar a cuando encuentra resistencia). Si se activa el sensor de suelo en este momento, la barrera se abrirá y cerrará continuamente. La velocidad del freno de cierre del brazo se puede configurar entre 0 y 100; el valor predeterminado es 10.	**07E.010**
08E.***	**Ajuste de sensibilidad del brazo al detectar obstáculo** Permite configurar la sensibilidad de rebote del brazo cunado golpea un obstáculo. A mayor valor, menor sensibilidad y más tiempo tardara el brazo en reaccionar. Si se ajusta en 100, el brazo no realizara ningún rebote. El rango disponible es de 20 a 100 con un valor predeterminado de 40.	**08E.040**
09E.***	**Ajuste del límite de cierre** Se puede configurar entre 0 y 60, el valor predeterminado es 4.	**09E.004**
10E.***	**Ajuste del límite de apertura** Se puede configurar entre 0 y 60, el valor predeterminado es 4.	**10E.004**
11E.***	**Cierre automático sin vehículo** Define el tiempo de cierre automático del brazo tras una verificación exitosa sin paso de vehículo. Un valor mayor incrementa el tiempo antes del cierre del brazo. Cuando la función Memoria de apertura del brazo está activada, la barrera permanecerá abierta incluso después de que transcurra el tiempo sin detección de vehículo al presionar Abrir. Esta función tiene prioridad sobre el cierre automático. Rango de ajuste: 5– 60 s. Valor predeterminado: 0 (función desactivada).	**11E.000**

Elemento	Descripción	Por defecto
12E.* **	**Función de memoria de apertura** ▫ **12E.000:** Deshabilitada ▫ **12E.001:** Habilitada Si se generan dos o más señales de acceso válidas simultáneamente (ya sea en la misma dirección o en direcciones opuestas), el sistema registrará todas las solicitudes y permitirá el paso de forma consecutiva. La función de apertura con memoria únicamente es compatible con botones externos y sensores de masa.	**12E.000**
13E.* **	**Sentido de giro del motor (Sentido de dirección de barrera)** ▫ **13E.000:** Adelante (Derecha) ▫ **13E.001:** Reversa (Izquierda) Al restaurar la configuración de fábrica, este parámetro no se restablecerá al valor predeterminado	**13E.000**
14E.* **	**Regreso a valores de fabrica** ▫ **14E.000:** -Funcionamiento Normal ▫ **14E.001:** Regreso a valores de fabrica ▫ **14E.002:** Restaurar contraseña de Bluetooth: 12345678 Al seleccionar [14E.001]. el sistema volverá a los valores de fábrica.	**14E.000**

Items	Description	Default
15*.*	**Vinculación de control remoto** ▫ **150. ***:** Normal ▫ **151. ***:** Agregar ▫ **152. ***:** Eliminar Actualmente, admite un máximo de 500 controles remotos. **Nota**: El tercer dígito se modifica mediante los botones [+ / –] para añadir o borrar controles remotos. En funcionamiento normal, los últimos tres dígitos indican el número de controles remotos asociados al equipo. Al restablecer los valores de fábrica, los controles remotos se conservan siempre que el tipo de control remoto no haya sido modificado.	**150. 000**
16E.***	**Dirección RS485** El valor configurable es de 0 a 250.	**16E.000**
17E.***	**Ajuste de tiempo para el retardo del sensor de masa** Ajuste el tiempo de retardo para el sensor de masa con los botones [+/-] cuanto mayor sea el número configurado, mayor será el tiempo de retardo, lo valores validos se ajustan de 0 a 251.	**17E.000**
18E.***	**Modo de auto prueba** ▫ **18E.000: Auto prueba automática (después de encender** ▫ **el equipo, el dispositivo realiza automáticamente la auto** ▫ **prueba)** ▫ **18E.001:** Manual self-test (It requires manual opening and closing of the barrier gate for self check.)	**18E.000**

Elemento	Descripción	Por defecto
19E.***	**Modo de Buzzer** ▫ **19E.000:** Mainboard vieja ▫ **19E.001:** Mainboard nueva Si la configuración del modo de Buzzer no coincide con la mainboard, el dispositivo emitirá un pitido continuo en circunstancias normales. Al restablecer la configuración de fábrica, este parámetro no se restaurará a su valor predeterminado.	**19E.001**
20E.***	**Tipo de Motor** ▫ **20E.000:** Adelante ▫ **20E.001:** Reversa Cuando el tipo de motor es incorrecto, el Buzzer emite una alarma sonora y la pantalla digital mostrará: E*0.001.	**20E.000**
21E.***	**Modo de apertura en caso de falla eléctrica** ▫ **21E.000:** Desactivado ▫ **21E.001:** Habilitado	**21E.001**
22E.***	**Open/Close Limit LED State** ▫ **22E.000:** Led Verde de apertura: efecto respiración, Led rojo de cierre: efecto respiración ▫ **22E.001:** Led Verde de apertura: encendido fijo, Led rojo de cierre: encendido fijo ▫ **22E.002:** Led Verde de apertura: efecto intermitente, Led rojo de cierre: efecto respiración	**22E.000**
23E.***	**Indicador LED de apertura y cierre** ▫ **23E.000:** La luz roja parpadea durante todo el proceso de apertura y cierre del brazo de la barrera. ▫ **23E.001:** La luz roja permanece encendida de forma continua durante todo el proceso de apertura y cierre de la barrera.	**23E.000**

Elemento	Descripción	Por defecto
24E.* **	**Tipo de control remoto** ▫ **24E.000:** Frecuencia 433MHz ▫ **24E.001:** Frecuencia 430MHz Cuando cambia el tipo de control remoto, los controles remotos se borrarán.	**24E.000**
25E.* **	**Cambio de interfaz de señales (apertura/sensor de masa)** ▫ **25E.000:** Interfaz estándar ▫ **25E.001:** Interfaz con señales conmutadas Al seleccionar 25E.001, se deshabilitan las entradas IR / FIRE / DET / STOP / CLOSE / OPEN. Las señales de apertura y del sensor de masa deberán conectarse a IN2 y IN1. Se recomienda este ajuste cuando la mainboard antigua presenta interferencias que provocan aperturas involuntarias o fallas de cierre.	**25E.000**
26E.* **	**Modo Bluetooth/Wi-Fi** ▫ **26E.000: Modo Bluetooth (Habilitado)** ▫ **26E.001: Modo Bluetooth (Deshabilitado)** **26E.002: Modo Wi-Fi** Al cambiar entre los modos Bluetooth y Wi-Fi, el dispositivo se reiniciará automáticamente. Al restablecer la configuración de fábrica, este parámetro no se restaurará a su valor predeterminado.	**26E.000**

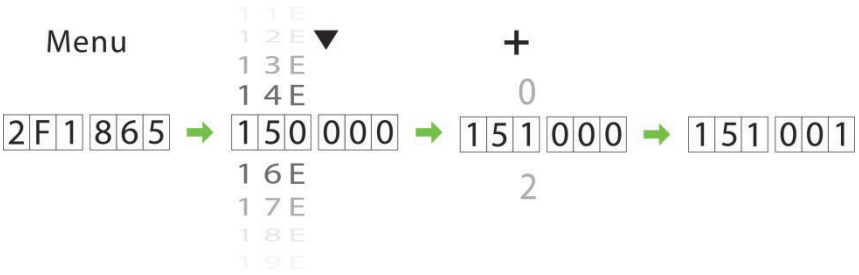
8.3 Códigos de Error

Código de error	Descripción	Solución
EL0001	Error de auto prueba al encender: fallo en la detección del sensor Hall	Compruebe si la pluma está equilibrada entre 30 y 60 grados. Compruebe el parámetro 20E.
EL0002	Error en la detección del límite Hall	Verifique el cableado del motor o reemplace la placa base.
EL0003	No se puede detectar el motor o el error Hall	Verifique si el tipo de motor está confígurado incorrectamente, si el cableado del motor está mal contacto y si el motor está en buenas condiciones.
EL0004	Tiempo de operación excedido; el motor gira lentamente	Verifique si existe una falla mecánica. Desconecte el cable de alimentación y el cable del motor, reinicie el equipo y mueva el brazo manualmente para comprobar si existe resistencia excesiva.
EL0005	Error causado por una salida de voltaje de 24 V inestable de la fuente de alimentación	
EL0008	El brazo fue elevado de manera no autorizada durante un tiempo prolongado tras alcanzar la posición de cierre	Libere el brazo de la barrera y reinicie el sistema. A continuación, realice nuevamente los ciclos de apertura y cierre hasta que el equipo funcione con normalidad.
EL016	Alarma de tamper	Desactivar señal de alarma.
EL032	Error en la protección de bloqueo del eje del motor	Compruebe si hay algún objeto que bloquee la apertura y el cierre de la barrera. Compruebe si la pluma está equilibrada entre 30 y 60 grados. Compruebe y ajuste el parámetro 08E.

8.4 Agregar y eliminar controles remotos

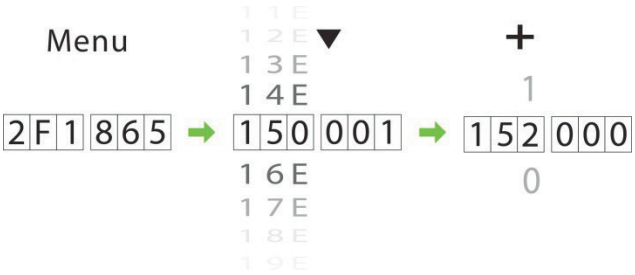
8.4.1 Agregar

Mantenga pulsado [Menú/Guardar] y, a continuación, pulse [Detener/▼] para desplazarse hasta [15*.***]. Pulse [+/] para establecer el valor del parámetro en **"151.***"**. A continuación, pulse cualquier botón del control remoto hasta que escuche un pitido de la mainboard (el emparejamiento se ha realizado correctamente). A continuación, pulse **[Menú/Guardar]** para salir del menú.



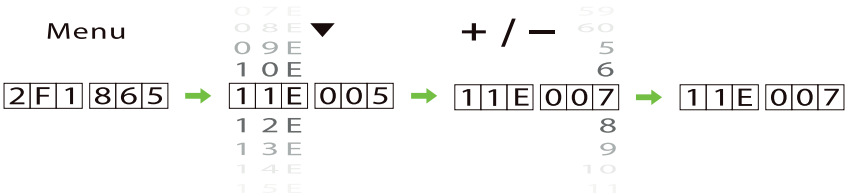
8.4.2 Eliminar

Mantenga pulsado [Menú/Guardar] y, a continuación, pulse [Detener/▼] para desplazarse hasta [15*.***]. Pulse [+/] para establecer el valor del parámetro en "152.***". Pulse [Menú/Guardar] para guardar la configuración y confirmar que se han eliminado todos los controles remotos.



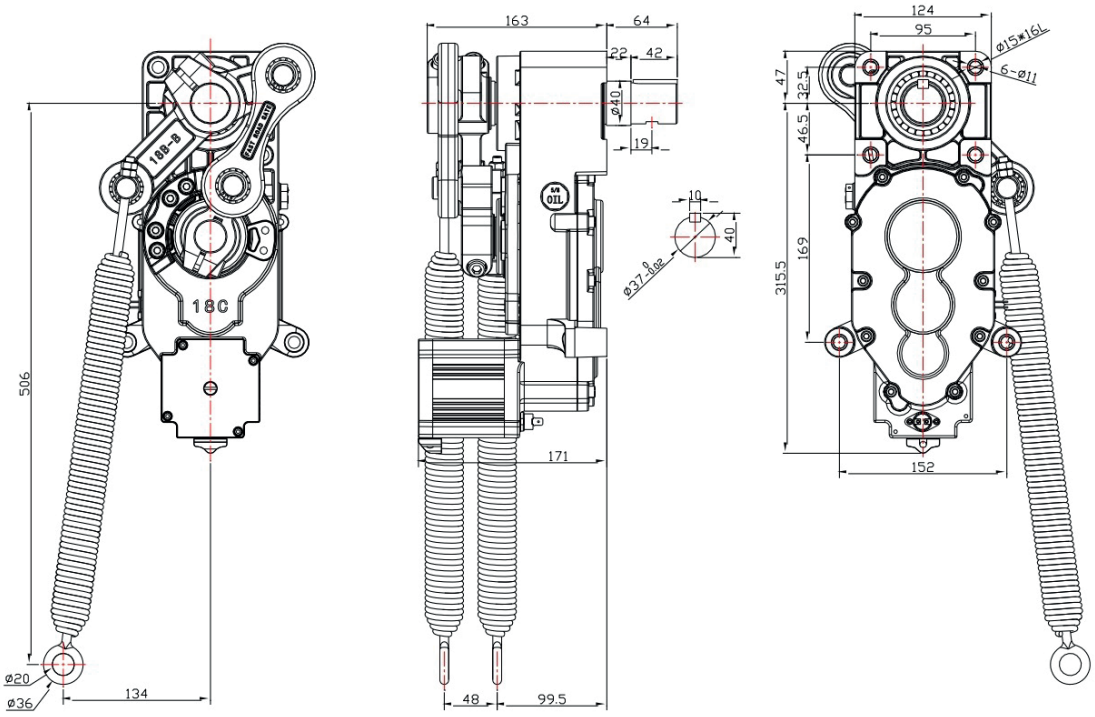
8.5 Configuración de retraso para el cierre automático

Mantenga pulsado el botón [Menú/Guardar], luego pulse [Detener/▼], desplácese hasta el parámetro [11E.***] y pulse [+/] para configurar el valor de retardo según sus necesidades. Finalmente, pulse [Menú/Guardar] para salir del menú. Por ejemplo, si se configura en "11E.007", el dispositivo se cerrará automáticamente 7 segundos después de abrir la barrera.



9 Ajustes del brazo

9.1 Dimensiones

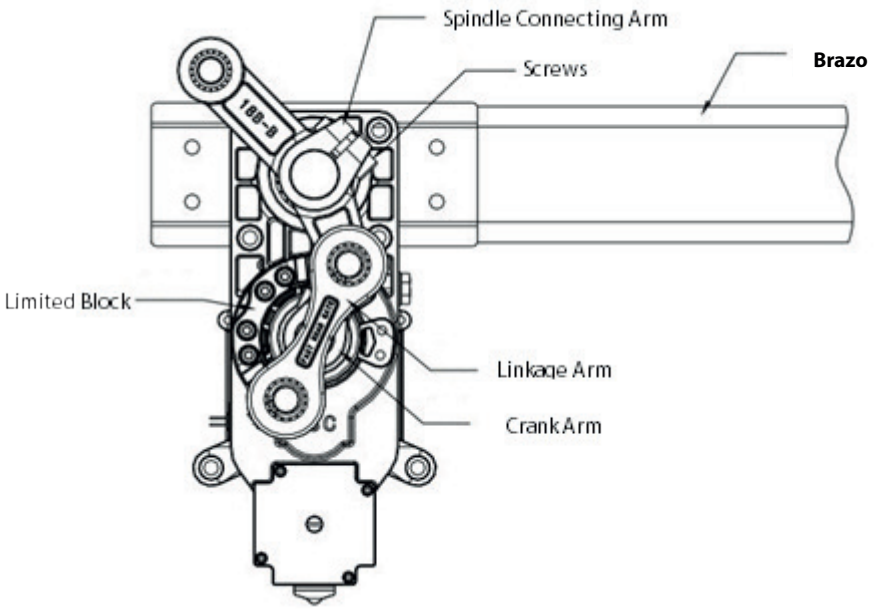


9.2 Ajuste del ángulo horizontal y vertical del brazo de (ajuste mecánico)

Nota: Los ángulos horizontal y vertical del brazo de la barrera se ajustaron antes de salir de fábrica. No los ajuste sin la supervisión de un profesional para evitar daños mecánicos.

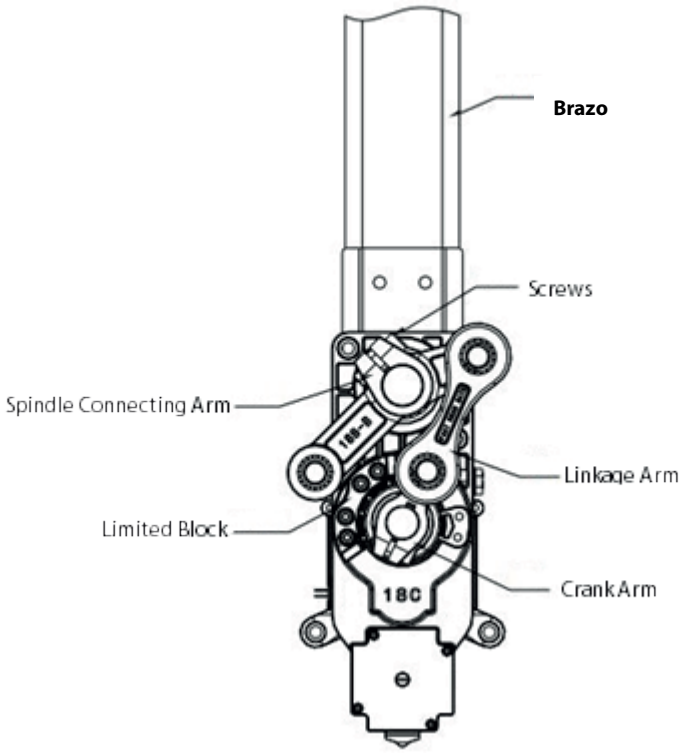
1. Ajuste la posición horizontal del brazo.

La manivela de la pluma de conexión será una estructura superpuesta, con los dos puntos de rotación del brazo de conexión coincidiendo con el eje de salida del reductor en tres puntos y una línea. El brazo de la pluma se encuentra en esta posición horizontal. Si el brazo de la pluma no está nivelado o inclinado en este momento, desatornille los dos tornillos del balancín, gire el brazo de la pluma hasta nivelarlo y apriete los tornillos.



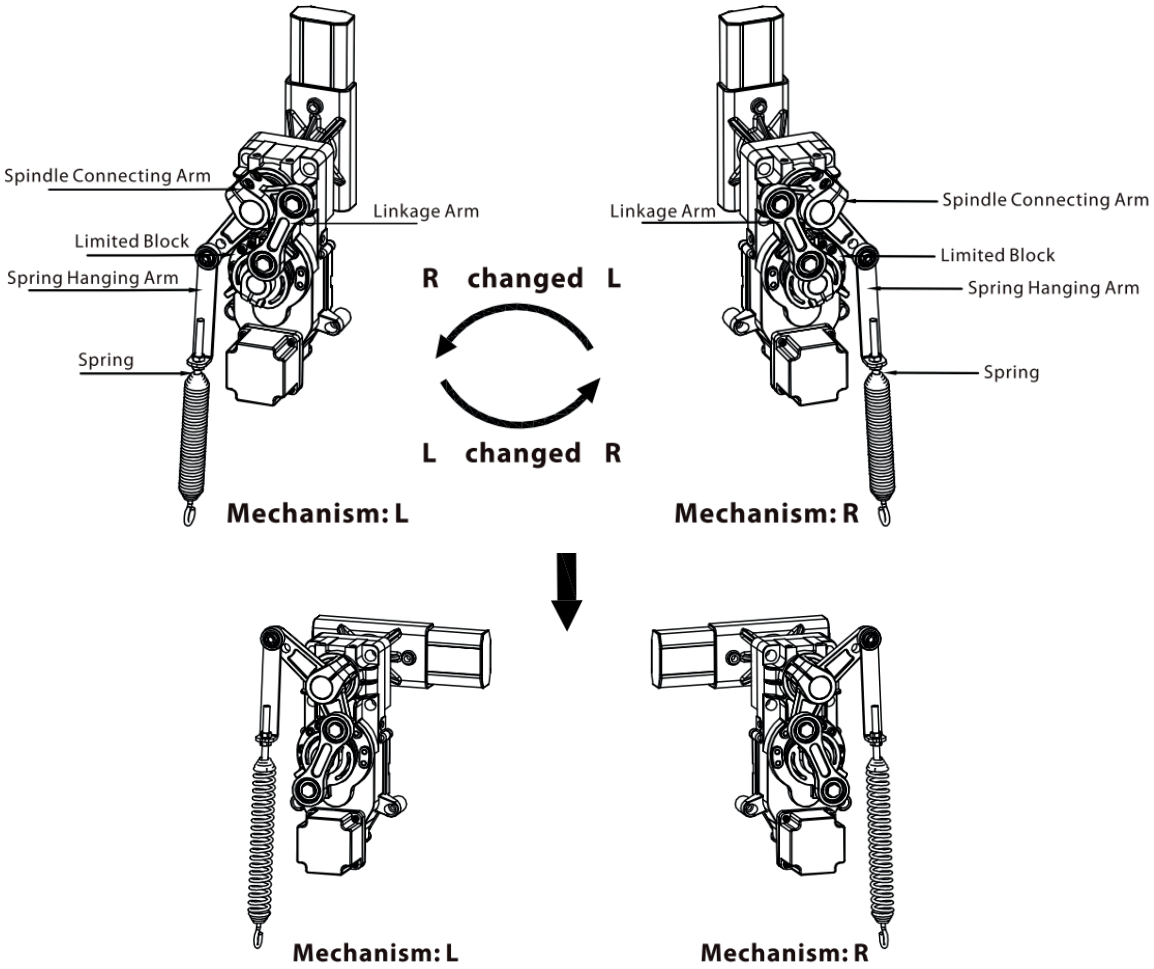
2. Ajuste la posición vertical del brazo (ajustada por la estructura mecánica)

La manivela del brazo de conexión está desplegada, y sus dos puntos de rotación y el eje de salida del reductor forman una línea de tres puntos desplegada. Esta es la posición vertical del brazo. Si el brazo no está en posición vertical y está inclinado, desatornille los dos tornillos del balancín, gire el brazo a la posición vertical y apriete los tornillos.



9.3 Intercambio de dirección del brazo

Los pasos de la operación son los siguientes:



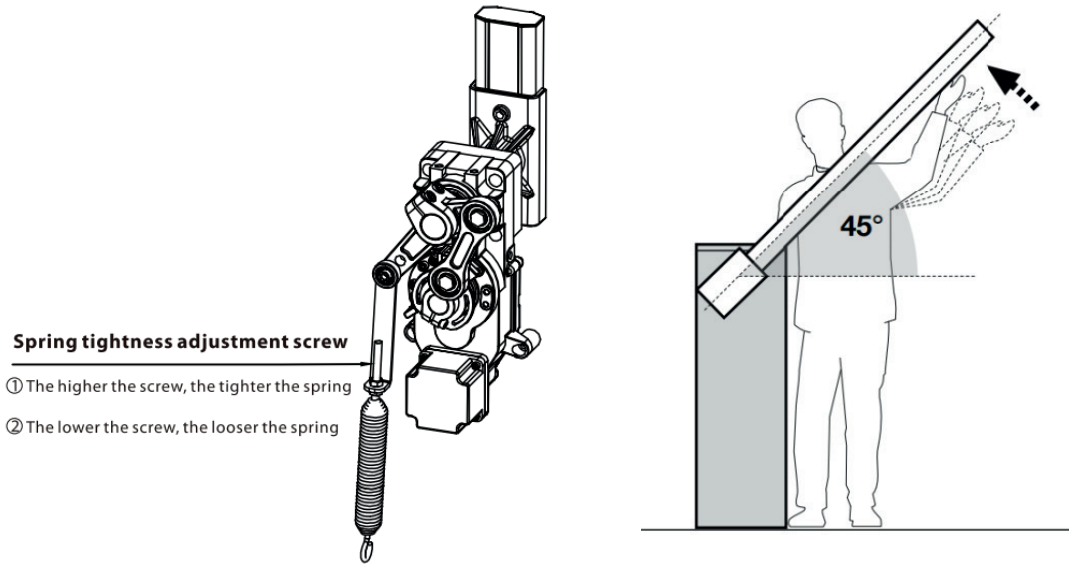
1. Antes de la operación, apague la máquina. Retire el resorte, el brazo y la pluma.
2. Cambie la dirección del brazo de conexión del tornillo sin fin y del brazo de enlace.
3. Gire el bloque limitador en la dirección opuesta.
4. Después de la operación mecánica, configure el parámetro de movimiento 13E "Posición del componente principal" en la placa base. Por ejemplo, para cambiar de izquierda a derecha, el valor de este parámetro debe estar entre 1 y 0, o configure la dirección del movimiento en la aplicación.

Nota: Después de realizar la configuración, ejecute una prueba de apertura y cierre para verificar que el sentido de movimiento del brazo sea correcto

9.4 Ajuste del resorte

Cuando el brazo de la pluma presente vibraciones durante la subida, reduzca la tensión del resorte.

Cuando las vibraciones se presenten durante la bajada, incremente la tensión del resorte.



Nota:

1) El equilibrio óptimo del brazo de la barrera se obtiene cuando éste se encuentra en una posición aproximada de 45°.

2) El diámetro del resorte debe seleccionarse de acuerdo con la longitud del brazo, conforme a la siguiente tabla

   - **3 m:** Ø 4.5 mm
   - **4.5 m:** Ø 5.5 mm
   - **6 m:** Ø 6.5 mm

   Nota: (Si el brazo es demasiado corto, por ejemplo, menor a 2 m, no instale el resorte)

10 Packing List

Material	Cantidad
Tornillo de explosión M12X140	4
Llaves	2
Brazo de la barrera	1
Placa de presión para el brazo	1
Placa de presión del chasis	2
Control remoto	2
Tornillo hexagonal de barrera M10X70	2
Barrera vehicular	1
Manual de usuario	1

11 Solución de problemas

❖ **Descripción: La fuente de alimentación tiene una salida de 24 V, pero el indicador de alimentación de la mainboard no enciende.**

Causa

1. El cableado de salida de 24 V podría estar invertido.
2. La mainboard podría no funcionar de forma normal.
3. Cableado suelto.

Solución

1. Intercambie el cableado de salida de CC.
2. Reemplace la mainboard.
3. Ajuste el cableado.

❖ **Descripción:** La entrada de CA es normal, pero el indicador de encendido está apagado.

Causa

1. El fusible de alimentación podría estar fundido.
2. Suministro de energía anormal.
3. Cableado suelto.

Solución

1. Reemplace el fusible
2. Reemplace la fuente de alimentación
3. Apriete el cableado

❖ **Descripción:** El equipo tiene energía y el indicador de cierre del brazo está normal, pero el motor no responde.

Causa

1. El cableado del motor podría estar mal conectado o suelto.
2. El codificador interno del motor podría funcionar de forma anormal.
3. El límite de carrera del motor excede la posición.

Solución

1. Verifique el cableado según el diagrama y ajústelo si es necesario.
2. Reemplace el motor.
3. Reajuste los parámetros de límite del motor.

❖ **Description:** Los botones del control remoto no responden.

Causa:

1. La batería del control remoto está completamente descargada
2. Debe haber una interferencia de señal con la misma frecuencia y podría haber obstáculos cerca
3. La frecuencia del control remoto no coincide o el receptor está dañado

Solución

1. Verifique el cableado según el diagrama y ajústelo si es necesario.
2. Reemplace el motor.
3. Reajuste los parámetros de límite del motor.

❖ **Description:** Durante el cierre, el brazo se detiene a medio recorrido y retorna a la posición abierta.

Causa:

1. Es posible que el brazo de la barrera no esté instalado.
2. El resorte está demasiado tenso o la longitud del brazo de la barrera está modificada y el resorte no está correctamente ajustado.

Solución

1. Instale el brazo de la barrera..
2. Ajuste el resorte según la longitud del brazo de la barrera.

12 Precauciones de seguridad

- Está estrictamente prohibido golpear el producto con objetos duros.
- Al utilizarlo, manipúlelo con cuidado para evitar golpes fuertes con objetos duros.
- No derrame agua ni líquidos corrosivos sobre la superficie del producto.
- Si el producto emite humo o percibe un olor extraño, desconéctelo inmediatamente.

Nota: Si el producto no funciona correctamente, contacte con el distribuidor a tiempo. No intente repararlo usted mismo. Si lo manipula sin autorización, la empresa no se responsabiliza de ningún daño.

13 Transporte y almacenamiento

- Al cargar y descargar el producto, manipúlelo con cuidado.
- Durante el transporte y almacenamiento, colóquelo en un ambiente seco y libre de corrosión. El producto debeprotegerse de la humedad, la lluvia, el sol y la corrosión.

14 Garantía

Este producto tiene una garantía de 2 años. En condiciones normales de uso, los daños están cubiertos por la garantía. Sin embargo, los daños causados por las siguientes condiciones no están cubiertos por la garantía.

- Daños causados por un funcionamiento incorrecto o la violación de los procedimientos operativos.
- Daños causados por la reparación del producto sin autorización.
- Anormalidades y daños causados por condiciones de funcionamiento extremadamente severas y un entorno operativo que supere la capacidad de la máquina.
- Daños causados por factores irresistibles (como terremotos, tsunamis o tifones).



www.zkteco.com

www.zktecolatinoamerica.com

Derechos de Autor © 2024, ZKTeco CO., LTD. Todos los derechos reservados.
ZKTeco puede, en cualquier momento y sin previo aviso, realizar cambios o mejoras en los productos y servicios o detener su producción o comercialización.
El logo ZKTeco y la marca son propiedad de ZKTeco CO., LTD.