

PKC

ZDALNE
STEROWANIE

Liczba kanałów: 1/2.
Częstotliwość: 315/433 MHz.
Zasięg: 100/200 m.
Rodzaj: tradycyjne/kwarcowe.

Firma produkuje
zdalne sterowanie
w zakresie: 1 ÷ 8 kanałów.

Zestaw radiowy do zdalnego sterowania składa się z odbiornika i dwóch nadajników-pilotów. Zakodowany sygnał przesyłany jest drogą radiową z nadajnika do odbiornika, w którym po rozkodowaniu powoduje zadziałanie przekaźników.

Odbiornik:

- zasilanie: napięcie stałe, lub zmienne 9÷28 V (patrz ramka 1),
- pobór prądu: w stanie czuwania 7 mA, w stanie pracy max. 70 mA,
- liczba kombinacji: $3^7 = 19683 \cdot 5$ (nośna) $\cdot 10$ (stała RC) ~ 9,8 mln. kombinacji,
- częstotliwość: tradycyjny 315 MHz, kwarcowy 433,92 MHz,
- zakres temperatury pracy: -20 + 70°C,
- rodzaj pracy: monostabilna, bistabilna, monostabilna z podtrzymaniem,
- optymalna długość anteny: 240 mm. dla 315 MHz, 170 mm. dla 433,92 MHz.

Nadajniki: tradycyjny, kwarcowy (obudowa breloczek):

- zasilanie baterią A23 12 V,
- pobór prądu 5 mA,
- częstotliwość pracy: 315 MHz lub 433,92 MHz,
- antena - dolożenie anteny zwiększa zasięg do 500 m. (długość anteny 305 mm.), dotyczy tylko nadajnika kwarcowego.

W przypadku pilota rezonansowego o zasięgu 500÷600 m. nie dołączać anteny (antena wewnątrz obudowy).

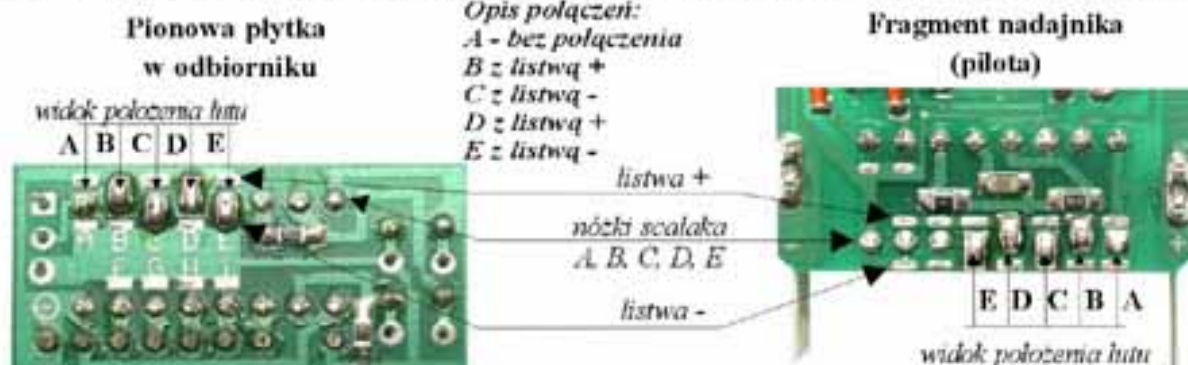


KODOWANIE PRZEZ UŻYTKOWNIKA

Użytkownik może dokonać wyboru kodu, łącząc za pomocą lutu odpowiednie nóżki scalaka na płycie drukowanej z listwą: ujemną, lub dodatnią (wg. poniższego wzoru). Połączenia w odbiorniku, muszą odpowiadać połączeniom w nadajniku.

Przykład kodowania (widok od strony lutowania)

Nóżki scalaka A, B, C, D, E, wykorzystywane są do kodowania, nóżki scalaka F, G, H, I wykorzystywane są przez producenta.



Jeżeli zachodzi konieczność dorobienia dodatkowego pilota, cynę należy położyć według wzoru (kodowania) w działającym pilocie.

INSTRUKCJA MONTAŻU ZDALNEGO STEROWANIA IQC2

Uwaga, zdalne sterowanie należy przymocować do podłoża anteną w dół, w celu uniknięcia przedostania się wody do środka.

1. Wykonać otwór wiertłem $\varnothing 3$ mm, w tylnej, górnej części puszkii plastikowej (rys. 1 strz. 1), następnie ręcznie zfazować wiertłem $\varnothing 6$ mm.
2. Wyciąć otwór do wyprowadzenia przewodów zewnętrznych (rys. 2 strz. 2a), i przymocować puszkę kolkiem rozporowym do podłoża. Leb wkręta zabezpieczyć taśmą izolacyjną (rys.1 strz.2).
3. Podłączyć przewody zewnętrzne (zasilające i sterujące) wg (rys. 2 strz. 1a).

Dla ochrony przed wilgocią, w miejscach łączenia obudowy urządzenia, zaleca się uszczelnienie silikonem.



Nowość najbardziej uniwersalny sterownik

Na zamówienie wykonujemy dowolną konfigurację urządzenia: pilot 2÷8 kanałowy może współpracować z odbiornikiem 1÷4 kanałowym np. pilot 8kan + 4 odbiorniki 2 kanałowe.

1. Zasilanie stałe lub zmienne.

2. Bardzo szeroki zakres napięcia zasilania.

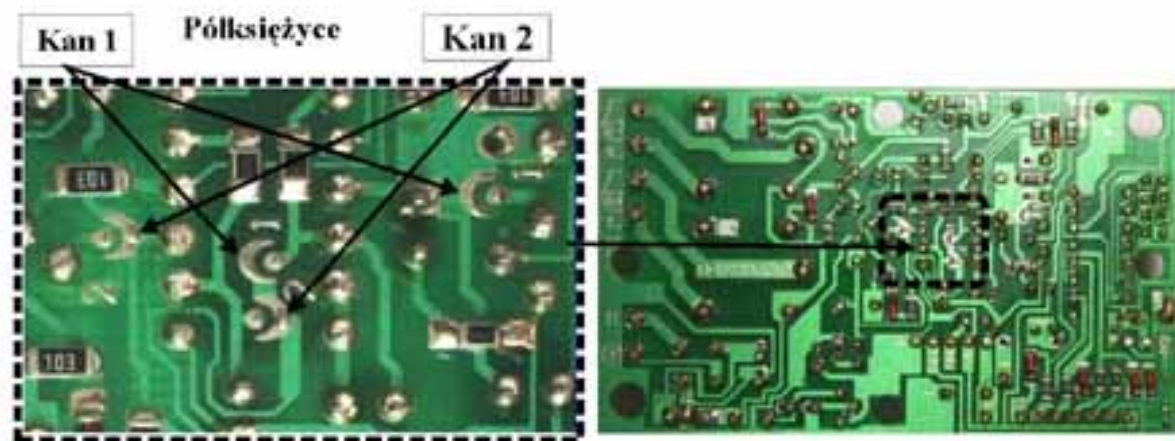
3. Trzy rodzaje pracy:

a) bistabilna (ustawiana jumperami),

b) monostabilna regulowana PR w szerokim zakresie od 0,3÷60 sek., a po wymianie kondensatorów oznaczonych na płytce do 5 min. (należy stosować kondensatory dobrej jakości, lub tantalowe),

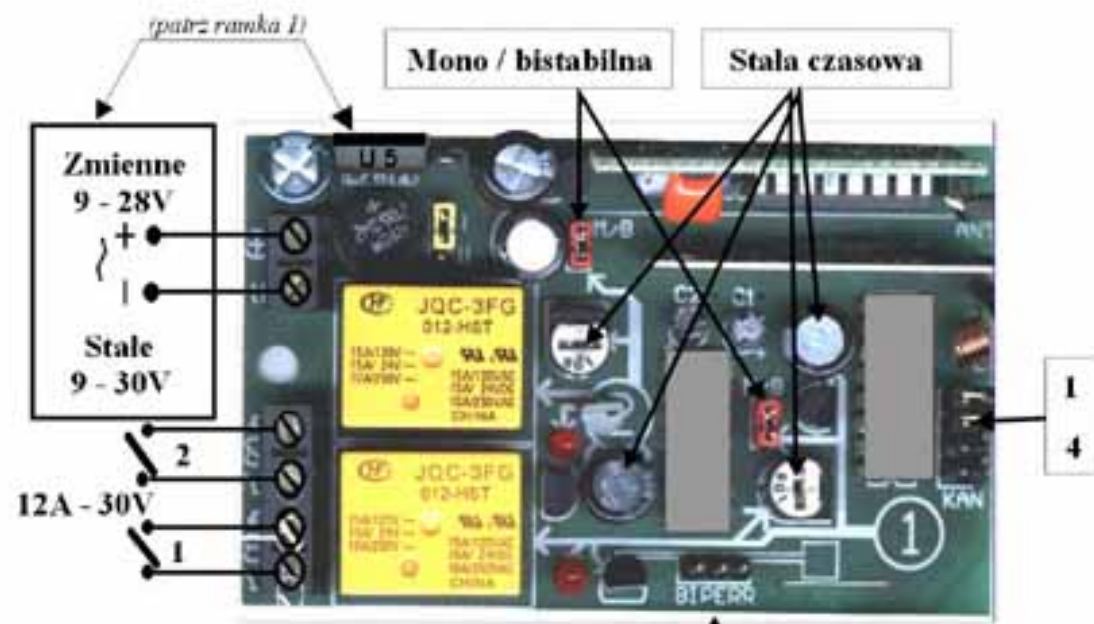
c) po zalaniu półkondensatorów - monostabilna z podtrzymaniem (czas liczony od momentu puszczenia przycisku pilota - regulacja czasu), (patrz punkt wyżej).

1 - 4 - w przypadku współpracy z pilotem 4÷8 kanałowym (wybór z którego przycisku pilota ma działać odbiornik).



Ramka 1. Dotyczy zasilania odbiornika - 9÷30 V stałe i 9÷28 V przemienne.

- Do pracy monostabilnej (*impulsowej*), nie wymaga się stosowania radiatora do U5.
- Przy pracy bistabilnej (*dwa stany stabilne*), należy zastosować radiator do stabilizatora U5.



Miejsce na zamontowanie sygnalizatora dźwiękowego (bipera), który powiadamia czy przekaźnik jest włączony czy wyłączony (dotyczy tylko pierwszego kanału).