

EVEREST[®] PARK2

电动栏杆机

产品手册



北京阿克塞斯科技发展有限责任公司

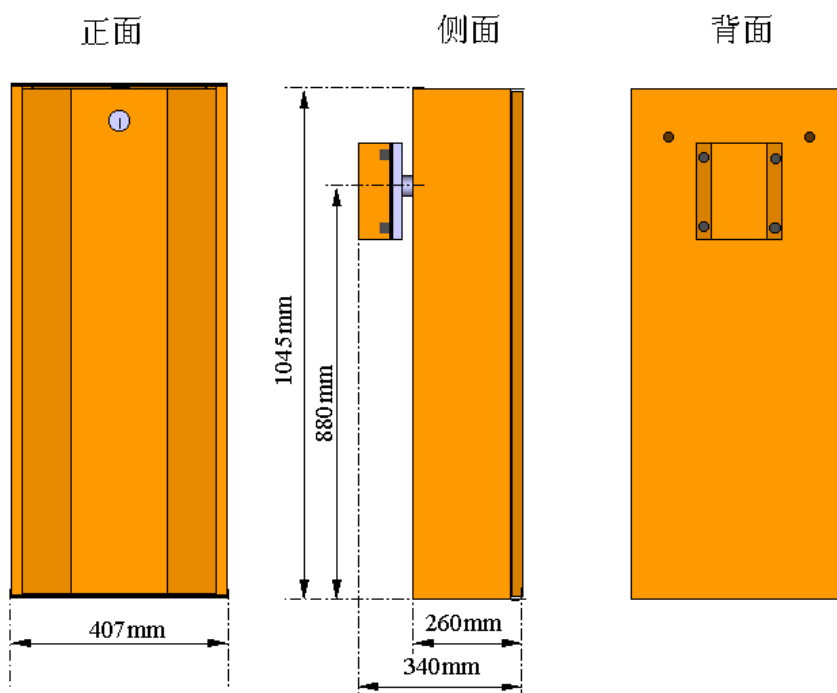
一、PARK2 电动档车器概述

EVEREST PARK2 电动档车器是专为停车场出入控制而设计的，它采用 PWM（脉宽调制）调制技术，可以对运行速度连续可以调整，抬起或落下栏杆时间最短为 1.5 秒。设置设置有挡车器遇到障碍自动打开功能。电机过流保护，电机换向控制，双速度控制，电子刹车，设置有报警闪光灯脉冲输出，电子锁脉冲输出。EVEREST C20P 停车场控制器及 EVEREST SLD2 车辆环路检测器可直接与其连接并实施控制。还可以和无线遥控器，控制按钮，红外保护器等其他设备连接。

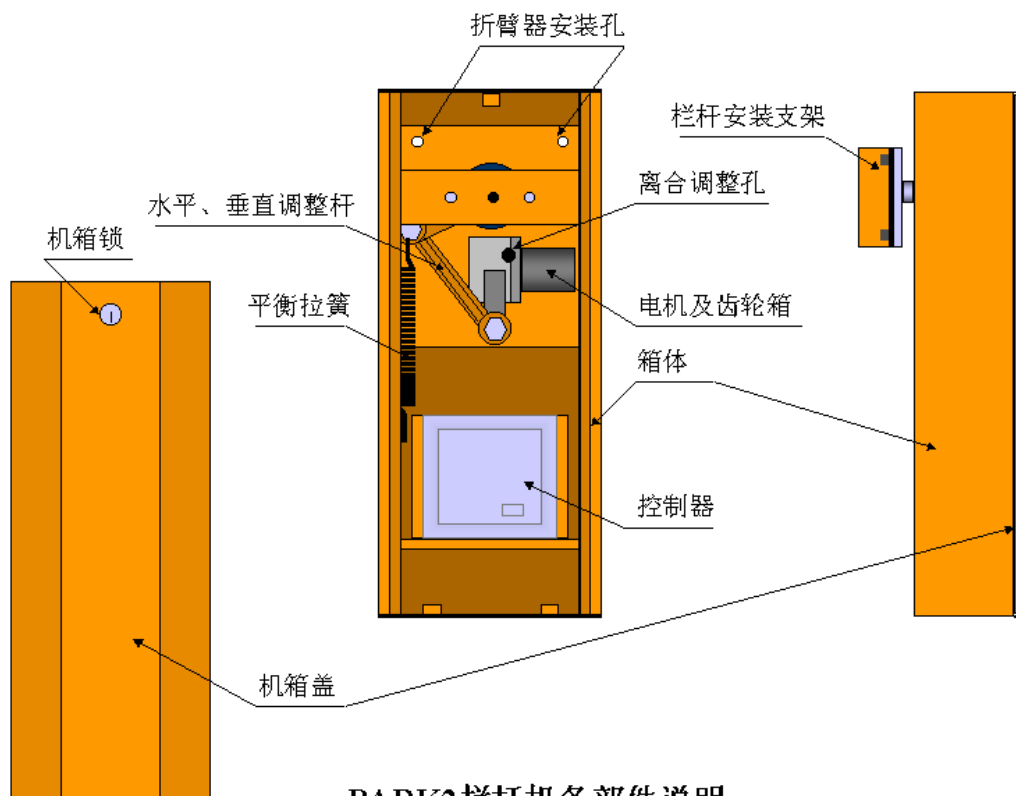
主要技术参数：

- 机器额定电压：AC220V
- 电机额定电压：DC24V
- 机器使用寿命： > 1000000 次
- 电机额定扭矩： 0.3N.M
- 杆长（直杆或折杆）：2.5M-4M
- 起落时间： > 1.5 S
- 噪音： < 60db
- 环境温度： -20℃-50℃

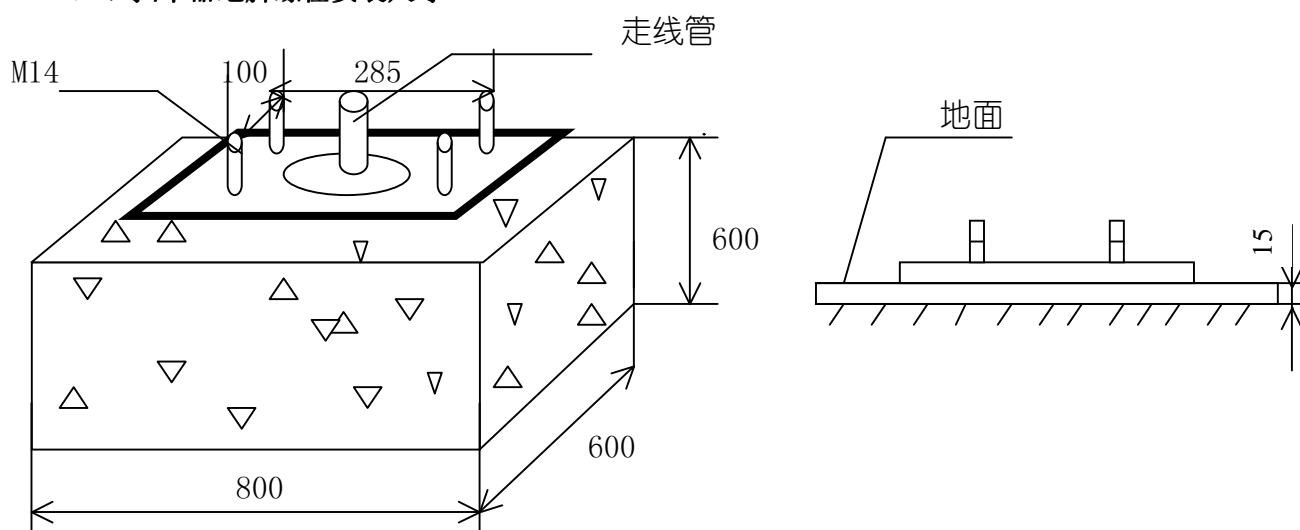
二、PARK2 电动档车器的组成及各部件说明



PARK2 栏杆机外观示意图



三、挡车器地脚螺栓安装尺寸

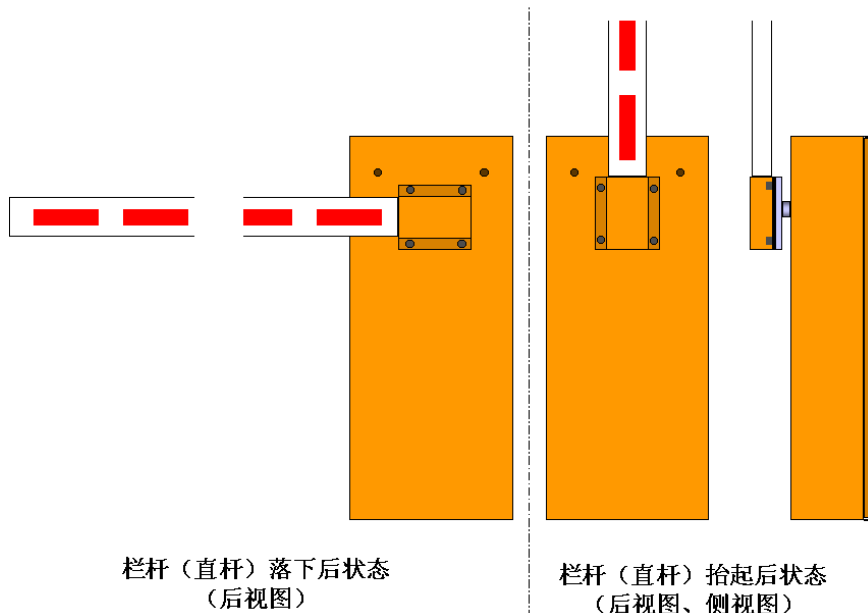


- 基础四周为土质时，应对基础灌筑不少于 800×600×600 的水泥混凝土。
- 基础四周为混凝土或沥青路面时，基础深度不少于 600mm。

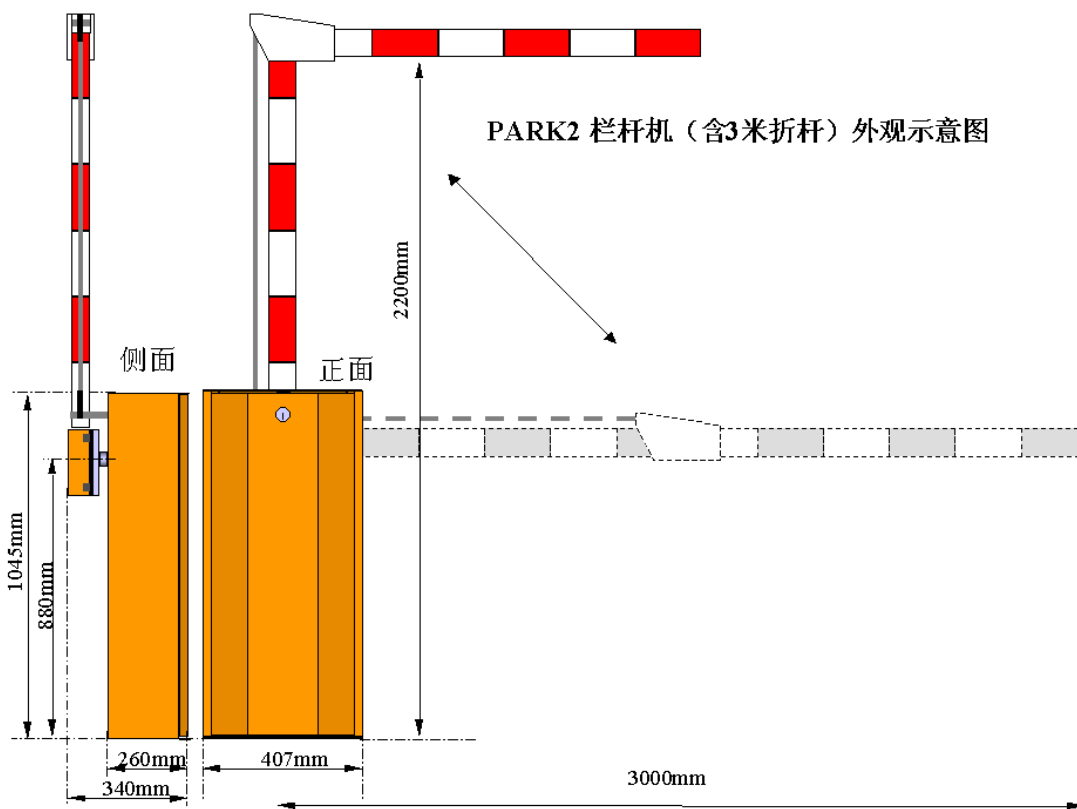
四、配套栏杆

PARK2 属于快速型栏杆机，建议栏杆长度不超过 4 米。

1、直杆



2、折臂杆



五、挡车器的使用，调试

挡车器出厂前各工作部件已调试好，只要接线正确，挡车器均能正常、平稳工作。

1、挡杆的调整

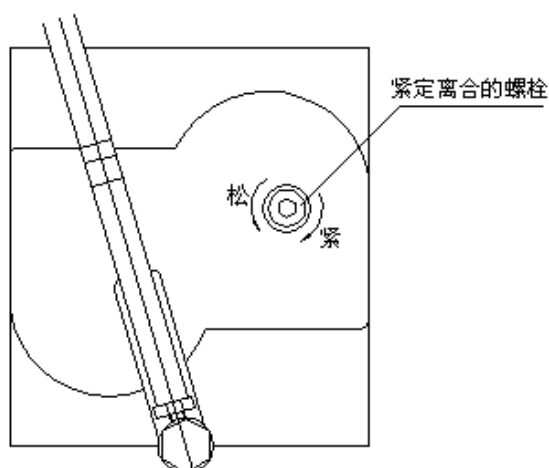


图-五 1

- 如您需要调整挡杆时，应先把离合紧定螺栓沿逆时针方向松开3-4圈（切记不可拧下螺栓，图-五1），调整限位开关位置，使曲柄 连接杆重合在一直线上。再调整到接近水平位置（见图-五2），使曲柄 连接杆都在水平线上。调整完毕，按2、离合调整方法 拧紧离合紧定螺栓。
- 如您需要调整折杆后杆的水平（或垂直）时，请打开箱门。先把离合紧定螺栓沿逆时针方向松开（见图-五1），松开两端紧定螺母，调整连接杆，顺时针或逆时针旋转，使后杆处于水平（或垂直）位置（见图-五2），然后拧紧两端螺母。调整完毕，按2、离合调整方法 拧紧离合紧定螺栓。
- 如前杆和后杆不在一直线上（或垂直）时，调整方法是：松开调整连杆（图图-五3）两端螺母，顺时针或逆时针旋转，使前杆和后杆处于同一直线（或垂直）位置，然后拧紧两端螺母。

2、离合调整方法

当遇到停电及故障时，请打开箱门，先把离合紧定螺栓沿逆时针方向松开 3-4 圈（见图-五 1），用手抬起挡杆到标准位置，然后把离合紧定螺栓按顺时针方向拧紧。

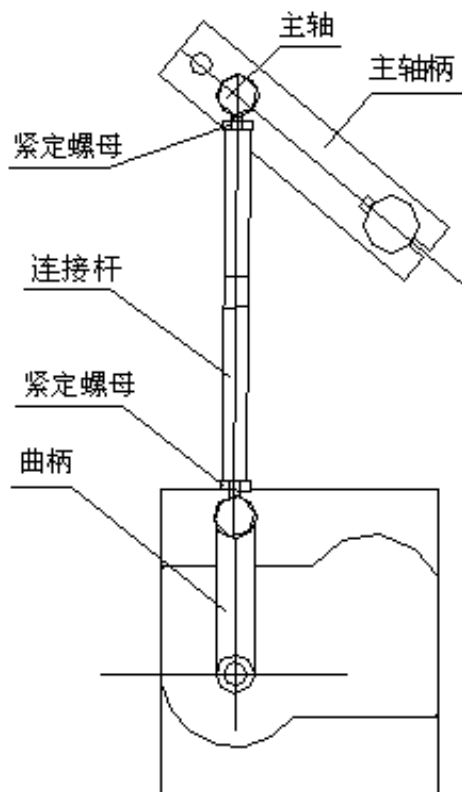


图-五 2

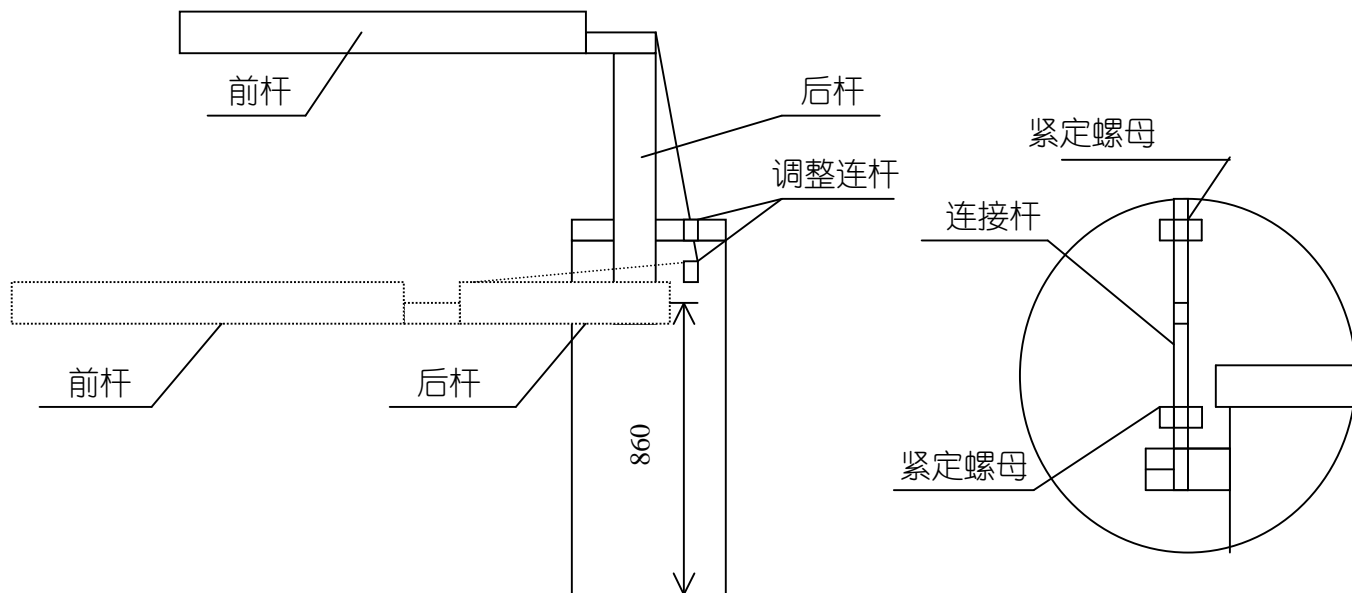
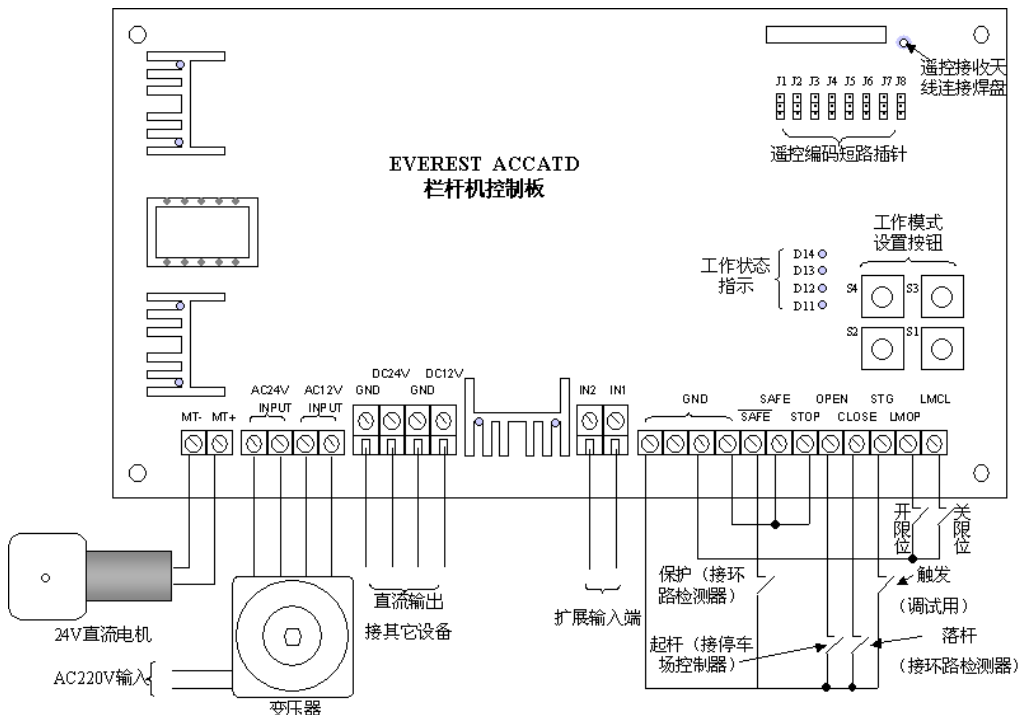


图-五 2

六、栏杆机控制板 ACCATD

1、控制板示意图



2、功能特征

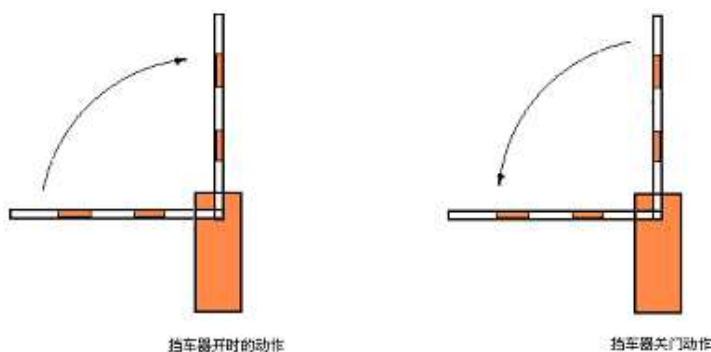
- 采用程序自动学习实现电机的软起动和软停止，保证栏杆机在起落过程中运行平稳、无颤抖。无须安装人员反复调试寻找最佳运行状态。
- 采用PWM（脉宽调制）调制技术，确保运行速度平稳连续，抬起或落下栏杆时间最短为4秒。
- 控制板具有电机过流、过压保护，电机换向控制功能。
- 这款控制器将遥控接受器嵌入控制主板上，简化了接线，方便了用户。
- SLD3车辆环路检测器可直接与其EVEREST C20P停车场控制器及EVEREST连接并实施控制。
- 具有两路扩展输入，便于用户实现特殊功能要求。

3、端子说明

- MT1+, MT1-: 驱动24V DC马达的输出端子。
- AC24V: 连接电源变压器24VAC~32VAC输入端子
- AC12V: 连接电源变压器12VAC~16VAC输入端子
- DC24V: 直流24V电源输出，接其它用电设备；
- DC12V: 直流12V电源输出，接其它用电设备；
- IN2, IN1: 辅助输入（备用）；
- GND: +12V, 24V 的公共端。OPEN CLOSE TOGG STOP SAFT SAFT1 LMOP LMCL 信号的公共端。

- SAFT: 安全控制信号接入端子。电平输入，常闭接点。
- SAFT1: 安全控制信号接入端子。电平输入，常开接点。
- STOP: 无条件停车，停车控制信号接入端子。脉冲输入，常闭接点。
- OPEN: 开启控制信号接入端子。脉冲输入，常开接点。
- CLOSE: 关闭控制信号接入端子。脉冲输入，常开接点。
- STG: 触发控制信号接入端子。脉冲输入，常开接点。
- LMOP: 开启状态限位开关的接入端子。脉冲或节点方式输入。在开启期间该信号有效使电机停止工作。
- LMCL: 关闭状态限位开关的接入端子。脉冲或节点方式输入。在关闭期间该信号有效使电机停止工作。

4、调试说明



- 按设计好的线路图连接好，分别手动限位开，限位关，停止，和安全开关，观察对应LED显示应正常闪动，说明已经连接好。
- 不连接马达，将离合器放松，将挡车器横杆放到开和关位置的中间，按动“开”或“TAG”查看是否运行。
- 连接马达，将离合器放松，将挡车器横杆放到开和关位置的中间，按动“开”或“关”查看马达接反，如接反则将马达电源线翻转过来。
- 栏杆机出厂前杆的长度同拉簧的强度及松紧度都作了最佳匹配调整，控制板也在相应条件下通过电脑输入最佳运行参数。用户无须做任何调整。
- 如不能正常起落，只需对控制器复位即可。（用手将栏杆机的两限位开关压下。对控制器断电并重新加电。听见蜂鸣器哔哔两声鸣叫，即可松开限位开关，复位完成。）
- 新控制器复位后需进行自适应检测。用短接线将GND与12针端子的STG端短路，栏杆机此时自动起落，直至蜂鸣器哔哔两声鸣叫，自适应检测结束。拔去短路线，栏杆机便可正常控制起落。

5、复位方法

- 用手将栏杆机的两限位开关压下，对控制器断电并重新加电。听见蜂鸣器哔哔两声鸣叫，即可松开限位开关，即完成复位。

6、设置说明

- 出厂时已根据负载情况设置好，并把数据写入EEPROM，使用时无需再设置。
- 本控制板有自学习功能，能根据弹簧疲劳、电机磨损等负载变化，自动调整设置，一般无需人工干预。