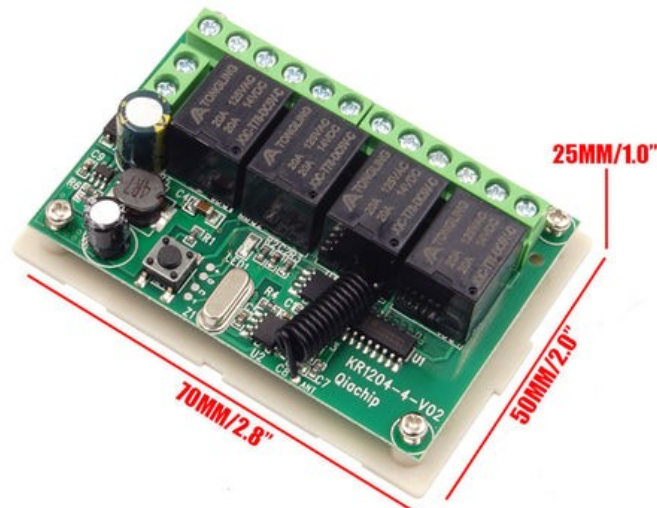


Sistema de control remoto inalámbrico de 4 canales Transmisor RF Receptor - 12VDC

Este sistema de control remoto inalámbrico de CC de 4 canales funciona en modo alterno, momentáneo, bloqueado, anclado + modo de control momentáneo (configure el modo como desee libremente). Fácil de instalar y funcionar. Simplemente presione ligeramente el botón en el control remoto, puede controlar DC universal aparatos eléctricos. Se aplica para control remoto ligero, control remoto de motor, puerta de garaje control remoto, control remoto de puerta, etc....



Características:

- Control inalámbrico, fácil de instalar.
- Luces de control, motores, ventiladores, puertas / cerraduras / ventanas / persianas / automóviles operados eléctricamente o Otros electrodomésticos.
- Puede encender / apagar el receptor con el transmisor (control remoto) desde cualquier lugar dentro de una distancia razonable; La señal inalámbrica de RF puede pasar a través de paredes, pisos y puertas. •
- Con características de protección de potencia inversa y protección contra sobrecorriente. •
- Indicación audible / visual •
- Uno / varios transmisores pueden controlar uno / varios receptores simultáneamente. •
- Si utiliza dos o más receptores en el mismo lugar, puede configurarlos con diferentes códigos. •
- Frecuencia de transmisión: 315MHz Receptor: • Canal: 4 CH •
- Modos de control: alternar, momentáneo, bloqueado, momentáneo + bloqueado •
- Tipo de codificación: código fijo • Configuración de codificación: aprendiendo •
- Fuente de alimentación (voltaje de funcionamiento): DC12V
- Tamaño de PCB: 68 mm x 48 mm x 20 mm
- Tamaño de la caja: 75 mm x 55 mm x 30 mm
- Corriente estática: $\leq 6\text{mA}$ • Potencia máxima: 7A
- Longitud de la antena telescópica externa: 80 mm / 305 mm (estiramiento)
- ¡El receptor tiene un mayor rango de trabajo con antena telescópica externa!

Transmisor:

- Modelo No .: C-4
- Canal: 4 CH
- Distancia de control remoto: 100 m (teóricamente)
- Codificar: código fijo por soldadura

Uso:

- Configuración del modo de control Alternar: JP2 Jumper desconectado / desconectado
- Modo de control bloqueado (Canal 1 ~ 4): Presione -> Encendido, otros relés Apagados; Presione otro botón -> Apagado.
- Configuración del modo de control Momentáneo: JP2 Jumper se conecta en los pines 3 y 4
- Modo de control Momentáneo (Canal 1 ~ 4): Mantenga presionado -> Activado; Suelte -> Desactivado.
- Configuración del modo de control Bloqueado: el puente JP2 se conecta en los pines 1 y 2
- Modo de control Alternar (Canal 1 ~ 4): Presione -> Encendido; Presione nuevamente -> Apagado.
- Configuración del modo de control Momentáneo + Enclavado: Conecte el Pin 1 y Pin2, Pin 3 y Pin 4
- Modo de control Momentáneo (Canal 1, 2): mantenga presionado -> Activado; Suelte -> Desactivado.
- Modo de control bloqueado (Canal 3, 4): Presione -> Encendido; Presione nuevamente -> Apagado.

Descripción de cada ubicación de terminal:

GND a la entrada negativo / +V a la entrada positiva

terminal 1 es el primer extremo de salida de relé No. 1 normalmente cerrado;

terminal 2 es la primera salida de relé No. 1 común;

terminal 3 es la primera salida de relé normalmente abierta;

terminal 4 para los dos primeros grupos terminal de salida de relé normalmente cerrado;

terminal 5 para los dos primeros conjuntos de salida de relé común;

terminal 6 de los dos primeros conjuntos de salida de relé que normalmente comienza;

terminal 7 de los primeros tres grupos normalmente cerrado terminal de salida de relé;

terminal 8 de los primeros tres conjuntos de salida de relé común;

terminal 9 para las primeras tres salidas de relé normalmente abiertas;

terminal 10 para los primeros cuatro grupos terminal de salida de relé normalmente cerrado;

terminal 11 para las primeras salidas de relé No. 4 comunes;

terminal 12 para las primeras salidas de relé No. 4 normalmente abiertas;

S1 para aprendizaje y botón Borrar;

JP2 conjunto de estado de salida;

Par control remoto y controlador

Mantenga presionado el botón S1 hasta que el LED parpadee, suéltelo, esto restablecerá el controlador.

Mantenga presionado S1, suéltelo cuando el LED del controlador esté encendido, el controlador ingrese a la etapa de aprendizaje, presione cualquier

botón en el control remoto dentro de 5 segundos, el LED parpadeará tres veces y se apagará.

Emparejamiento completado.

Nota:

La distancia teórica es de 100 m, que se operará en campo abierto; sin barreras

y sin ninguna interferencia. Pero en la operación real, se ve obstaculizada por árboles, paredes u otros obstáculos,

o interferido por otras señales. Por lo tanto, la distancia real no puede alcanzar los 100 m.

IMÁGENES DE EJEMPLO DE POSIBLES INSTALACIONES

