

uniview 宇视

一体化道闸

快速入门

V1.01

前言

本节内容旨在确保用户正确使用产品，以防止操作不当引发的危险或造成财产损失。在使用此产品之前，请务必仔细阅读本产品手册，并妥善保存以便日后参考。

关于本手册

- 宇视科技建议您在专业人员的指导下使用本手册。
- 本手册供多个型号产品使用，恕不一一列举每个产品的外观和功能，请您根据实际产品对照使用。
- 本手册配套多个软件版本，产品界面和功能请以实际软件为准。
- 本手册内容可能包含技术性误差或印刷性错误，以本公司最终解释为准。
- 请遵守本手册操作说明，因未按本手册中的指导进行操作而造成的任何损失，由使用方自己承担责任。
- 本公司保留在没有通知或提示的情况下修改本手册中任何信息的权利。由于产品版本升级或相关地区的法律法规要求等原因，本手册内容会不定期进行更新，更新的内容将体现在新版本中。
- 本手册会实时根据相关地区的法律法规更新内容，具体详见产品的纸质版、二维码或官网，如果纸质件与电子档的内容不一致，请以电子档为准。

关于本产品

本手册描述的产品仅供中国大陆地区销售和使用。本产品只能在购买地所在国家或地区享受售后服务方案。如有特殊情况请按实际合同条款执行。

如果您选择的产品属于视频产品，请您严格遵守相关产品适用法规，您可以访问宇视科技官网查询相关内容。

使用须知

- 本文档仅作为使用指导，本文档中的所有陈述、信息和建议不构成任何明示或暗示的担保。
- 本公司对使用本手册或使用本公司产品导致的任何特殊、附带、偶然或间接的损害不承担责任，包括但不限于商业利润损失、数据或文档丢失产生的损失，因遭受网络攻击、黑客攻击、病毒感染等造成的产品工作异常、信息泄露。
- 由于物理环境等不确定因素，部分数据的实际值可能与手册中提供的参考值存在偏差，如有任何疑问或争议，请以本公司最终解释为准。

格式约定

本文档采用的图形界面格式约定如下：

格式	意义
<>	带尖括号<>表示按钮名，如：点击<确定>
[]	带方括号[]表示菜单、页签、窗口名，如：进入[设备管理]界面
>	多个步骤用>隔开，如：点击[设备管理]>添加设备]，为先点击<设备管理>，然后点击<添加设备>

符号约定

本文档采用各种醒目标志来表示在操作过程中应该特别注意的地方，这些标志的意义如下：

图标	意义
	说明。对产品操作使用相关信息进行提示、补充
	注意。提醒操作中应注意的事项，不当的操作可能会导致产品损坏、数据丢失或功能异常
	警告。该标志后的注释需给予格外关注，不当的操作可能会对人身造成伤害

法律声明

版权声明

©2025-2026 浙江宇视科技有限公司。保留一切权利。

本文档的任何部分，包括文字、图片、图形等的著作权均归属于浙江宇视科技有限公司。未经浙江宇视科技有限公司（下称“本公司”）的书面许可，任何单位和个人不得擅自摘抄、复制、翻译、修改本手册内容的部分或全部，并不得以任何形式传播。

本手册描述的产品中，可能包含本公司及其可能存在的许可人享有版权的软件。未经相关权利人的许可，任何人不能以任何形式对前述软件进行复制、分发、修改、摘录、反编译、反汇编、解密、反向工程、出租、转让、分许可等侵犯软件版权的行为。

商标声明

 宇视科技  是浙江宇

视科技有限公司的商标或注册商标。

在本手册以及本手册描述的产品中，出现的其他商标、产品名称、服务名称以及公司名称，由其各自的所有人拥有。

出口管制合规声明

本公司遵守包括中国、美国等全球范围内适用的出口管制法律法规，并且贯彻执行与硬件、软件、技术的出口、再出口及转让相关的要求。就本手册所描述的产品，请您全面理解并严格遵守国内外适用的出口管制法律法规。

免责声明

- 本公司对使用本手册或使用公司产品导致的任何特殊、附带、偶然或间接的损害不承担责任，不进行赔偿，包括但不限于商业利润损失、数据或文档丢失产生的损失。
- 本文档中描述的产品均“按照现状”提供，除非适用法律要求，本手册仅作为使用指导，所有陈述、信息和建议不构成任何明示或暗示的担保，包括但不限于适销性、质量满意度、适合特定目的、不侵犯第三方权利等保证。
- 若您将产品接入互联网需自担风险，包括但不限于可能遭受网络攻击、黑客攻击、病毒感染等，请您对网络、设备数据和个人信息等加强保护，采取保障设备网络安全的必要措施。本公司对因此造成的产品工作异常、信息泄露等问题不承担任何责任，但本公司会及时提供产品相关安全维护支持。
- 在适用法律未明令禁止的情况下，对于因使用或无法使用本产品或服务而引起的任何直接或间接损失，包括但不限于利润或销售损失、数据丢失或采购替代商品或服务的成本、业务中断等，本公司及其员工、许可方或附属公司都不承担赔偿责任，即使其已被告知存在此种损害的可能性也是如此。某些司法管辖区不允许对人身伤害、附带或从属损害等进行责任限制，则此限制可能不适用于您。
- 本公司对您的所有损害承担的总责任限额不超过您购买本公司产品所支付的价款。
- 使用本产品时，请您严格遵循适用的法律法规，避免侵犯第三方权利，包括但不限于知识产权、数据权利或其他隐私权。您亦不得将本产品用于大规模杀伤性武器、生化武器、核爆炸或侵犯人权的用途。

隐私保护提醒

本公司遵循适用的隐私保护法律法规。您可以访问宇视科技官网查询我们的隐私政策。

本手册描述的产品，可能会采集人脸、指纹、车牌、邮箱、电话、GPS 等个人信息。产品使用过程中，请遵守所在地区或国家的隐私保护法律法规，保障您和他人合法权益。

安全须知

负责安装和日常维护本设备的人员必须具备安全操作基本技能。请在设备使用前仔细阅读并在使用时严格遵守以下安全操作规范，以免造成危险事故、财产损失等危害。

存储、运输、使用要求

- 请确保设备放置或安装场所的温度、湿度、灰尘、腐蚀性气体、电磁辐射等指标满足设备使用环境要求。
- 请确保设备放置或安装平稳可靠，防止坠落。
- 除非特别说明，请勿将设备直接堆叠放置。
- 请确保设备工作环境通风良好，设备通风口畅通。
- 请防止水或其他液体流入设备，以免损坏设备和发生电击、火灾等危险。
- 请确保环境电压稳定并符合设备供电要求，务必在额定输入输出范围内使用设备，注意整体供电功率大于设备设计最大功率之和。
- 请确保设备安装正确后再上电使用，以免因连接错误造成人身伤害和设备部件损坏。
- 请勿擅自撕毁设备机箱的防拆封条和拆卸设备。如需维修设备，请咨询专业人员。
- 移动设备之前请断开电源，以免发生触电危险。
- 对于室外设备，请在工程安装时按规范要求做好防水工作。
- 警告：在居住环境中，运行此设备可能会造成无线电干扰。

电源要求

- 请严格遵守当地各项电气安全标准。
- 请务必使用本地区推荐使用的电线组件（电源线），并在其额定规格内使用。

- 请务必使用设备标配的电源适配器。
- 请使用带保护接地连接的电网电源输出插座。
- 对有接地要求的设备，请确保接地合规。

电池安全

请务必按照要求使用电池，否则可能导致电池起火、爆炸的危险。

- 警告：如果使用错误型号的电池可能导致爆炸危险。
- 如需更换电池，建议您到官方售后维修网点或在专业人员指导下进行更换。因自行更换电池产生的问题，我司概不承担责任。
- 更换电池时必须使用与原装电池可型号号的电池！使用错误型号的电池更换（例如某些类型的锂电池）可能导致安全防护失效。
- 电池不得暴露在诸如日照、火烤或类似过热环境中，否则可能导致电池起火、爆炸或燃烧的危险！
- 请勿将电池投入火中或加热炉中，不要挤压、折弯或切割电池，可能会造成爆炸。
- 请勿将电池放置在极高或极低温度、极低气压环境中，可能导致电池爆炸或泄漏可燃液体或气体。
- 针对产品或一同提供的遥控装置包含纽扣电池。请勿吞咽电池，有化学灼伤危险！可能导致：如果吞食纽扣电池，在 2 小时内就可能导致严重的内部灼伤并可能导致死亡。预防措施（包括但不限于）：
 - 让儿童远离新的和使用过的电池。
 - 如果电池仓未安全闭合，停止使用该产品并使之远离儿童。
 - 如果你认为电池可能被吞食或放置在身体的任何部位内，请立即寻求医疗救助。

网络安全须知

请根据产品选择必要的措施保障设备网络安全。

保障设备网络安全的必须措施

- **修改出厂默认密码并使用强密码：** 建议您在首次登录时修改出厂默认密码，并尽可能使用强密码（8 个字符以上，含大小写、数字和特殊字符），以免遭受攻击。
 - 不包含账户名称或账户名称的倒序。
 - 不要使用连续字符，如 123、abc 等。
 - 不要使用重叠字符，如 111、aaa 等。
- **更新固件：** 建议您将设备固件更新到最新版本，以保证设备享有最新的功能和安全性。最新固件可访问本公司官网或联系当地代理商获取。

以下建议可以增强设备的网络安全强度

- **定期修改密码：** 建议定期修改密码并妥善保管，确保仅获取授权的用户才能登录设备。
- **开启 HTTP/SSL 加密：** 设置 SSL 证书加密 HTTP 传输，保证信息传输的安全性。
- **开启 IP 地址过滤：** 仅允许指定 IP 地址的设备访问系统。
- **仅保留必须使用的端口映射：** 根据业务需要在路由器或防火墙配置对外开放的最小端口集合，仅保留必须使用的端口映射。请勿把设备 IP 地址设置成 DMZ 或全端口映射。
- **关闭自动登录或记住密码功能：** 如果您的电脑存在多个用户使用的情况，建议关闭自动登录和记住密码功能，防止未经授权的用户访问系统。
- **避免使用相同的用户名和密码：** 建议使用区别于社交账户、银行、电邮等的用户名或密码，保证在您的社交账户、银行、电邮等账户信息泄露的情况下，获取到这些信息的人无法入侵系统。
- **限制普通账户权限：** 如果您的系统是多个用户服务的，请确保每个用户只获得了个人作业中必须的权限。
- **关闭 UPnP：** 启用 UPnP 协议后，路由器将自动映射内网端口。这虽然方便了用户使用，但系统会自动转发相应端口的数据，从而导致本该受限的数据存在被他人窃取的风险。如果您已在路由器上手工打开了 HTTP 和 TCP 端口映射，建议关闭此功能。
- **SNMP 功能：** 如果您不需要使用 SNMP 功能，请关闭此功能。若需使用，建议配置使用更为安全的 SNMPV3 功能。
- **组播：** 组播技术适用于将视频数据在多个设备中进行传递，若您不需要使用此功能，建议关闭网络中的组播功能。
- **检查日志：** 定期检查设备日志，以发现一些异常的访问或操作。
- **物理保护：** 为了您的设备安全，建议将设备放在有锁的房间内或放在有锁的机柜里，防止未经授权的物理操作。
- **隔离视频监控网络：** 建议将视频监控网络与其他业务网络进行隔离，以免其他业务网络中的未经授权的用户访问这些安防设备。

您可以访问宇视科技官网【安全应急响应】，获取相关安全公告和最新的安全建议。

1 装箱清单

根据产品不同型号和不同版本，随箱附件可能有变动，请以实际为准。

序号	名称	数量	单位
1	一体化道闸	1	台
2	工程安装压条（下文简称“压条”）	2	根
3	十字螺钉	3	颗
4	膨胀螺栓	4	套
5	遮阳罩	1	个
6	箱门钥匙	2	把
7	遥控器	2	个
8	杆件配件包	1	包
9	用户资料	1	套

2 注意事项

1 道闸

- 日常维护事项：每季度检查机械转动、接线是否有松动、磨损，设备接地是否可靠；清理道闸内外表面灰尘、杂物，保持清洁。
- 弹簧维护事项（仅针对于有簧机芯设备而言）：
 - 广告/空降道闸：每运行 30 万次/6 个月应当检查弹簧平衡，重调平衡。运行 50 万次/12 个月需立即更换新弹簧，防止弹簧过度疲劳发生断裂。超 3.5 米杆长/超建议车流量，弹簧更换时间需提前，应当 30 万次/6 个月更换弹簧。
 - 其他道闸：每运行 100 万次应当检查弹簧平衡，重调平衡。运行 150 万次/12 个月需立即更换新弹簧，防止弹簧过度疲劳发生断裂。超 3.5 米栅栏/超建议车流量，弹簧更换时间需提前，应当 80 万次/6 个月更换弹簧。
 - 杆件和弹簧有匹配关系，加长/截断，应当重新选择弹簧/调整平衡。
- 非质保项：杆件、遥控器、弹簧、箱体（受外部应力）。杆件受人为因素和不可抗力导致损坏，我司不做保修。
 - 人为因素主要包括：车辆冲撞、人为破坏、加配重件等；
 - 不可抗力主要包括：台风、地震、受长期应力等。风力大于等于 6 级，应当拆杆。
- 请在设备断电情况下，进行安装和机械调节，以免发生事故。
- 参数配置：请按照推荐杆件长度、类型进行配置，避免参数异常，导致设备故障。
- 若设备运行异常，如砸车、弹簧断裂、漏电、不停起落等，请立即停止使用，请专业人士进行维修后再启用。

2 雷达

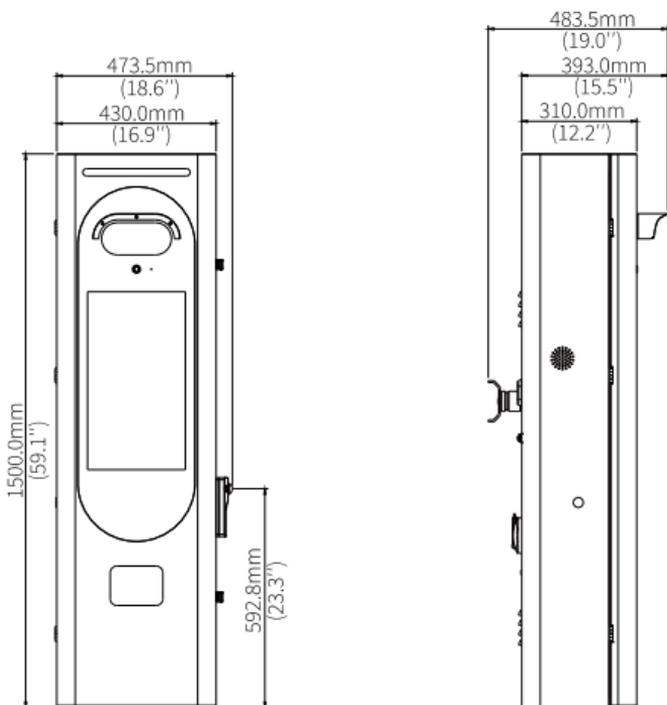
- 杆件上禁止挂金属、泡棉材质物件；
- 保持雷达表面清洁，避免泥污、霜冻等影响；

- 禁止使用在泥泞、坑洼路面，极端天气（如暴雨、大雪）会影响雷达性能稳定。

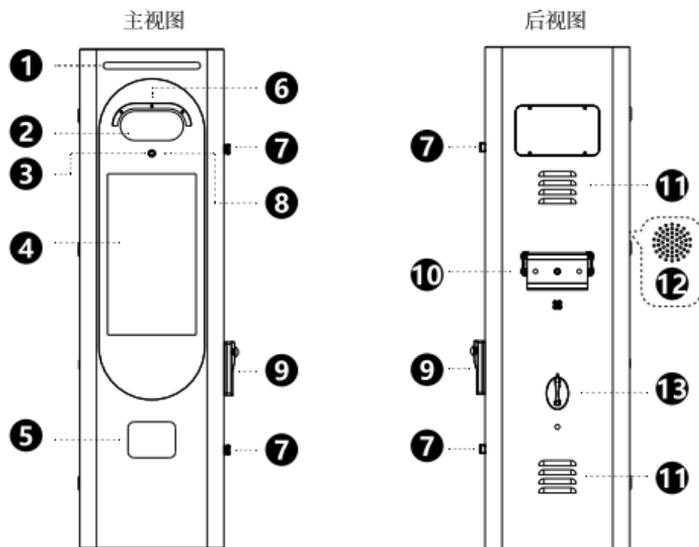
3 产品简介

不同款型产品外观、尺寸、结构等存在差异，请以实物为准。

3.1 尺寸



3.2 结构



1.指示灯	2.镜头
3.呼叫按钮	4.显示屏
5.补光灯	6.遮阳罩
7.门锁	8.麦克风
9.可视防砸雷达	10.杆把头
11.散热格栅	12.扬声器
13.遥控接收器	

3.3 指示灯说明

颜色	状态
黄色	<ul style="list-style-type: none"> ● 上电启动中 ● 出现故障
红色	禁止通行
绿色	允许通行

3.4 方向说明



4 设备安装

安装图示仅供参考，不同场合安装方式存在差异，请以实际情况为准。

4.1 安装准备

- 布线：安装之前请根据实际组网，规划好线缆走线。
- 工具：

工具	规格	数量	说明
活动扳手	250mm×30mm (10')	2	安装箱体、闸杆时使用
内六角扳手	4mm、6mm	各1把	/
冲击钻	Φ19 钻头	1	箱体打孔时使用
卷尺	5m×16mm	1	/
绝缘手套	/	/	调整控制器参数时使用
一字螺丝刀	3×100mm	1	端子接线时使用
十字螺丝刀	Ø5mm	1	/

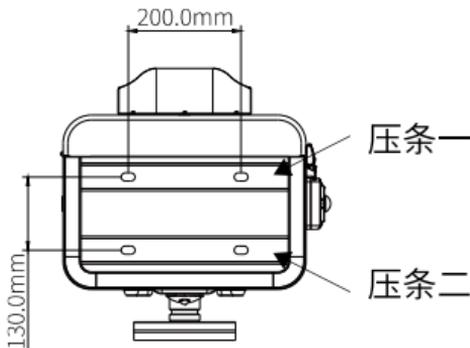
- 安装前确认：
 - 安装位置的地面应水平，保证道闸的机身垂直于水平面；杆件应垂直于行车方向。
 - 与其他设备距离在 0.5m 以上，方便开门检修。
 - 如果安装在安全岛（厚度需保证在 25cm 以下）上，注意不要使箱体超出安全岛。
 - 请确认可视防撞雷达与内部相机的连线、道闸控制盒与内部相机的 RJ45 连线均连接紧固，避免松动/断开等异常情况发生，导致功能使用出现异常。

4.2 固定机箱

1. 标记固定孔位。

(1)将箱体放置到预安装位置，打开前门。

(2)在箱体底部放入2根压条，挪动位置，使得四个压条安装孔距为200mm*130mm。



(3)在安装面标记好四个孔位的位置，移开箱体。

2. 用钻头在固定位置打孔。

3. 固定箱体。

(1)向四个孔内依次敲入一颗膨胀螺栓。

(2)将箱体移至安装位置，将线缆从箱体底部穿入。

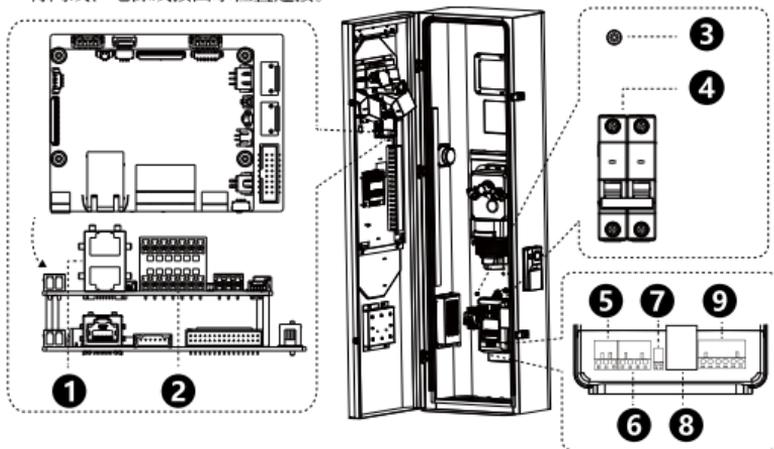
(3)将2根压条放置在箱体底部（凹槽朝下），使得膨胀螺栓穿过压条孔位。

(4)依次放入平垫片（大）、弹簧垫片（小），再使用螺母旋紧固定，保障箱体无晃动。

4.3 连接线缆

4.3.1 常规接线

1. 将网线、电源线按图示位置连接。



1. 网口*2

2. 凤凰端子，从左往右，从上往下接口说明如下：

韦根接口			RS485 接口			
D1	D0	G	A2	B2	A1	B1
报警输入接口			报警输出接口			
IN1	IN2	G	OUT2+	OUT2-	OUT1+	OUT1-

3. 接地（需先将固定螺钉拧下，摆放好线缆后再拧紧螺钉）

4. 接外部火线、零线，顺序与空开下方已接好的内部火线、零线顺序保持一致

5. 从左至右依次为：红外防砸信号输入、地感/雷达信号输入、GND

6. 从左至右依次为：GND、开闸 、关闸 、暂停 

7. 雷达 RS485 接口，从左至右分别为 RS485_A、RS485_B

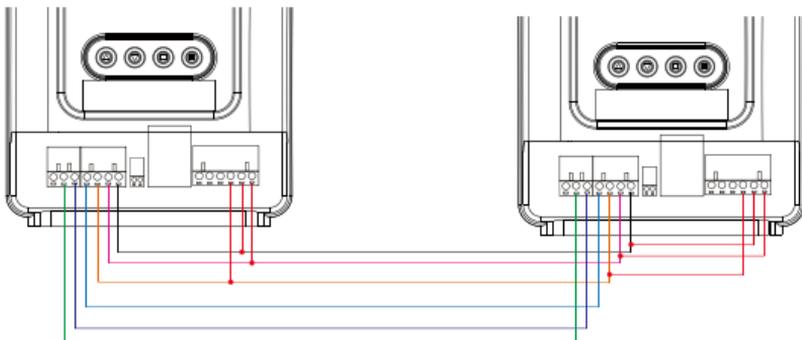
8. RJ45 线控接口*2：已包括了开闸、关闸、485 通讯接口。

如需搭配外部相机使用，需用网线把“相机 RJ45 线控接口”和“道闸控制盒 RJ45 线控接口”连接起来，这样相机才能控制道闸起落

9. 从左至右依次为：DC12V+、DC12V-、多模式继电器输出接口 NA、LmO、COM、LmC

2. 将前门关好。

4.3.2 对开方案接线



1. 将两台道闸控制器的地感/雷达信号输入、GND 用导线并在一起。
2. 将两台道闸控制器的线控接口 GND、开闸  用导线并在一起。
3. (按需) 将两台道闸控制器的线控接口关闸 、暂停  用导线并在一起。
4. (按需) LmO 与  相连、LmC 与  相连、继电器“GND”与线控“GND”相连。连接后需将控制盒参数 H-16 设置为 8。

4.4 杆件安装

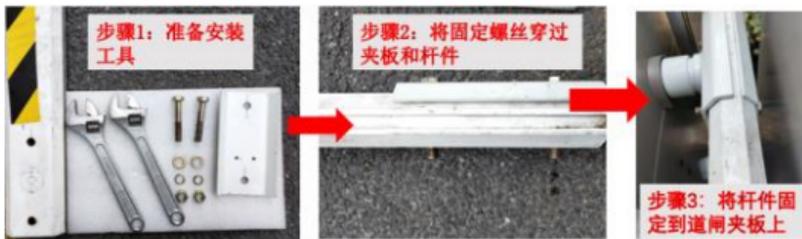
4.4.1 直杆带胶条闸杆

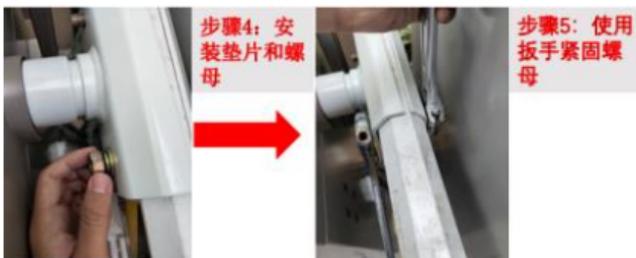
取出闸杆与闸杆外夹板、螺丝、螺母，并按下图步骤安装。



注意：

闸杆胶条朝向下。





4.4.2 曲臂闸杆

1 曲臂杆主杆安装



2 曲臂杆牵引杆安装





安装完成示意图



3 曲臂杆水平调节



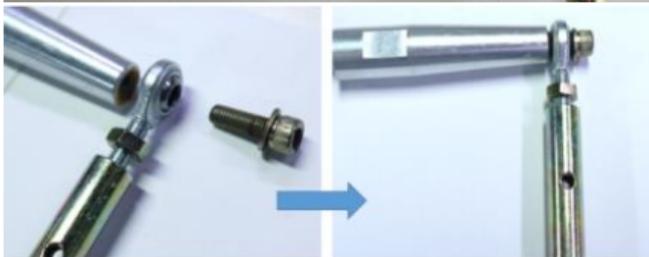
4.4.3 栅栏闸杆

1 栅栏杆结构

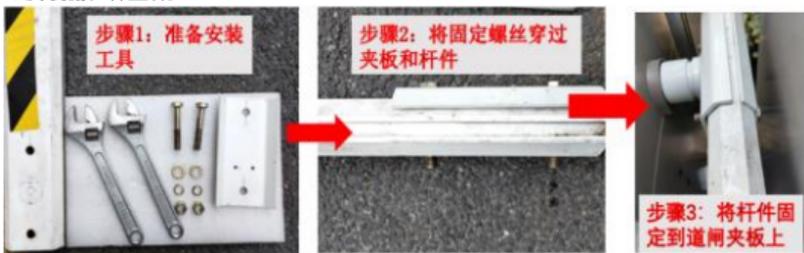


2 安装

1. 安装栅栏杆U型连接件，用于固定小横杆。



2. 安装栅栏杆主杆。





步骤4: 安装垫片和螺母



步骤5: 使用扳手紧固螺母

3. 安装栅栏杆小横杆。

步骤1: 对齐杆件夹板和螺丝孔

步骤2: 将固定螺丝穿过夹板、垫片和杆件



小横杆



注意: 垫片的安装位置如图所示



步骤3: 使用内六角扳手紧固





4. 栅栏杆平衡调节。



4.4.4 防撞圆杆



4.4.5 中号快杆

1. 取出附带的隔板，塞到靠近杆件末端的孔位两侧。



2. 杆把处于抬到位位置，杆件塞进道闸杆把，调整位置，直到下方杆件孔位与杆把孔位贯通。



3. 装入金属螺丝，在另一侧依次放入平垫片、弹簧垫片、螺母，拧紧螺母。

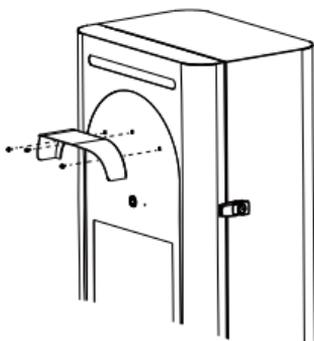


4. 在杆件上方距离杆把约1m位置推动杆件，利用惯性将杆件整体装入杆把，装入塑料螺丝及固定螺母。



4.5 安装防水罩

使用三颗十字螺钉将遮阳罩与箱门固定。



5 设备启动

(设备接线完成后,) 将设备接入市电, 打开前门, 向上推动空气开关即可启动设备。

6 Web 登录

默认 IP 地址

192.168.1.13

默认用户名/密码

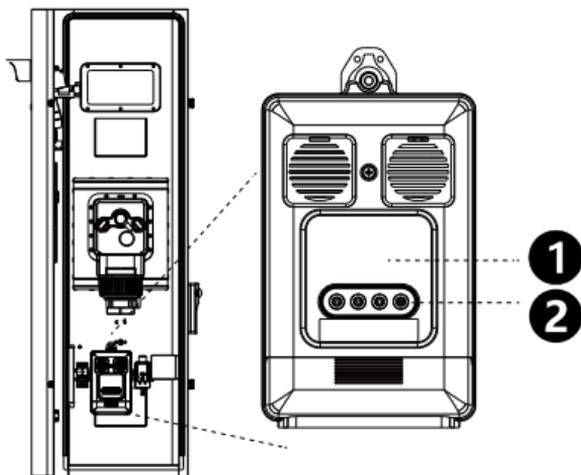
admin / 123456

说明:

为保证帐号安全, 请您及时修改默认密码为强密码 (8 个字符以上, 含大小写、数字和特殊字符)。建议定期修改密码并妥善保管, 确保仅获取授权的用户才能登录设备。

7 控制器设置

7.1 控制器按键说明



1.LED

2.按键



: 升起/+



: 降落/-



: 暂停/返回



: 设置/确认

7.2 LED 信息含义

内容	含义
IdLE	电机传感器插头未插, 或者电机传感器故障, 可能原因为接线松动
STOP	道闸关到位或停止状态
STOP.	道闸关闸临近水平位置时阻力大
LocK	道闸已锁定, 进入车队模式
uPxx	开启计数功能时的开闸记忆次数,xx 为次数 (开启计数功能才显示)
dExx	自动延时关闸时间, xx 表示倒计时时间 (开启延时功能才显示)
ycxx	软件版本, xx 表示版本号, 数值越大, 版本越高。上电时首先显示
Loxx	设置了低电压自动开闸时, 触发开闸后显示。xx 表示 H-47 设置值

内容	含义
uLxx	上电时显示当前电源接口的电压，xx 为电压值
CL.xx	关闸中或关到位，xx 表示关闸信号来源 ● 2 遥控器 ● 4 地感/雷达 ● 7 线控关/主板关按键 ● 10 延时自动关 ● 12 红外关闸 ● 15 上电自动寻找位置 ● 24 RS485 ● 31 自动老化关闸
oP.xx	开闸中或开到位，xx 表示开闸信号来源 ● 1 遥控器 ● 3 地感/雷达 ● 6 线控开/主板开按键 ● 11 遇阻返回开闸 ● 13 红外防砸 ● 15 上电自动寻找位置 ● 22 断电开闸 ● 23 RS485 ● 30 自动老化开闸

7.3 菜单说明

完整内容详见[附录](#)。

7.3.1 常规菜单

- 长按  2s，进入常规菜单设置状态，LED 将显示“F-xx”。
- 通过短按或者长按 、 两个按钮选择菜单项（详细说明见 12.1.1 目录），短按一次加一或者减一，长按则连续加减。
- 当 LED 显示的“F-xx”项是需要设置的参数时，按  进入设置界面，按  返回上一级或者退出设置。
- 当对指定参数设置完成以后，必须按  确认才能生效。按  当前设置的参数不会生效。

7.3.2 高级菜单



说明：

- 高级菜单为专业的技术人员使用，一般用户慎用！
- 表内未列举的序号菜单请勿随意改动，可能会造成道闸运行异常。

- 同时长按  +  2s，进入高级菜单设置状态，LED 将显示“H-xx”。
- 通过短按或者长按 、 两个按钮选择菜单项（详细说明见 12.2.1 目录），短按一次加一或者减一，长按则连续加减。
- 当 LED 显示的“H-xx”项是需要设置的参数时，按  进入指定项的设置，按  返回上一级或者退出设置。

4. 当对指定参数设置完成以后，必须按  确认才能生效。按  当前设置的参数不会生效。

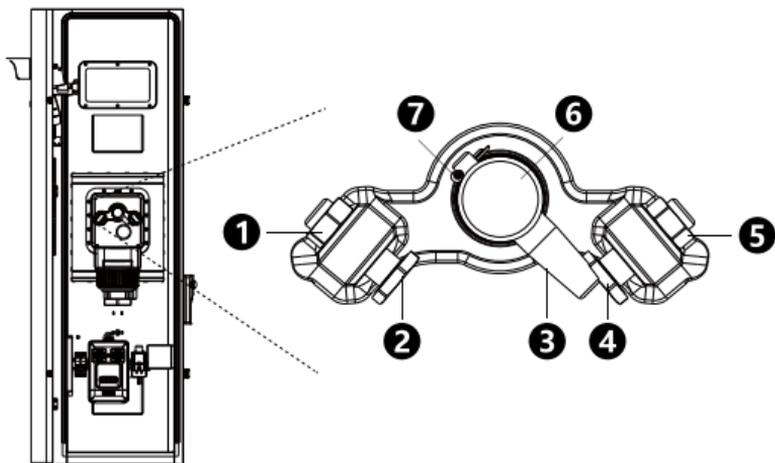
7.4 故障信息描述

在控制器检测到异常时，会通过错误代码显示来指示错误的类型。具体如下：

错误代码	错误原因
Er.ob	遇阻返回或遇阻停止。
Er.2	运行超时提示。开、关闸时间超 30 秒，自动停机并显示该代码。
Er.4	未检测到电机电流，检查电动力线是否松脱，或电子离合是否拔“1”。
Er.7	人为抬杆报警。
Er.11	电流检测电路故障。需更换主板。
Er.12	连续开闸遇阻超过 3 次。
Er.13	制动电压过高。断电重启仍复现时，需更换主板。
Er.24	存储器 1 异常，需更换主板。
Er.25	存储器 2 异常，无法保存日志。
Er.50	进入 F-14 遥控器学习时，遥控接收器无响应。
uLxx 闪烁	xx 为电压接口的电压，当 $xx < 15$ 或 $xx > 30$ ，表示电压异常，闪烁提示。
Er.L0	上电检测到有线控停止信号输入。可拔除线控端子排查是否外设引起。
Er.L1	上电检测到有线控关闸信号输入。可拔除线控端子排查是否外设引起。
Er.L2	上电检测到有线控开闸信号输入。可拔除线控端子排查是否外设引起。
Er.L3	上电检测到有地感信号输入。过拔除线控端子排查是否外设引起。
Er.L4	上电检测到有对射信号输入。可拔除线控端子排查是否外设引起。
Er.L5	上电检测到有 5P 遥控停止信号输入。可拔除 5P 遥控器接收器排查。
Er.L6	上电检测到有 5P 遥控关闸信号输入。可拔除 5P 遥控器接收器排查。
Er.L7	上电检测到有 5P 遥控开闸信号输入。可拔除 5P 遥控器接收器排查。

8 杆件调节

8.1 道闸结构说明



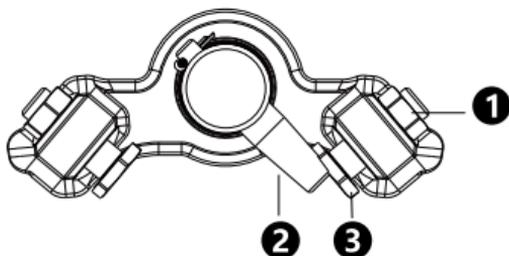
序号	说明	作用
1	左限位螺母	紧固左限位螺钉
2	左限位	<ul style="list-style-type: none">● 右向道闸: 限位压棒与其紧贴→杆件垂直● 左向道闸: 限位压棒与其紧贴→杆件水平
3	限位压棒	控制杆件转动方向等
4	右限位	<ul style="list-style-type: none">● 右向道闸: 限位压棒与其紧贴→杆件水平● 左向道闸: 限位压棒与其紧贴→杆件垂直
5	右限位螺母	紧固右限位螺钉
6	限位压棒固定柱	固定柱上有两组孔位用来穿过限位压棒, 一组靠箱门, 一组远离箱门, 用来区分左右向道闸。 <ul style="list-style-type: none">● 远离箱门: 右向道闸 (默认)● 靠近箱门: 左向道闸
7	开口销	将限位压棒穿过固定柱后, 使用开口销将二者固定好

8.2 杆件水平垂直调节

道闸在出厂前已经调试好，默认无需进行杆件水平和垂直状态调节。

8.2.1 物理调节

下文以调节右向道闸至水平为例进行说明。



1. 为设备断电。
2. 逆时针拧松限位螺母①。
3. 将杆件手动放置水平，调节限位底部③，直至限位压棒底部②与限位③接触且无法转动。此时表明杆件已调整至水平状态。
4. 顺时针拧紧限位螺母。
5. 设备上电。

8.2.2 参数调节

1. 长按  2s，进入常规菜单。
2. 调整水平位置。通过 、 两个按钮切换到“F-08”。调整到杆件保持水平位置（限位压棒无法转动）。短按 ，杆件上调；短按 ，杆件下调。
3. 修改完参数之后，按  确认。
4. 调整垂直位置。通过 、 两个按钮切换到“F-09”。调整到杆件保持垂直位置（限位压棒无法转动）。短按 ，杆件向左倾斜；短按 ，杆件向右倾斜。
5. 修改完参数之后，按  确认，再按  退出，起落查看杆件位置，如不合适可继续进行调整。

8.3 道闸参数调节



说明:

- 参数调节, 优先推荐使用快捷参数, 快捷参数不满足, 再根据实际杆长, 参照速度表微调。
- 若现场更换控制器, 更换后使用快捷设置参数完成设置。

8.3.1 道闸速度参考 (适用于 PKG8502F)

		杆长/开到位用时			
杆型	中号八角直杆/曲臂杆	1m-3m/1s	3.1m-3.5m/1.2s	3.6m-4m/1.7s	4.1m-4.5m/2.2s
	圆杆	1m-2.8m/1s	2.9m-3m/1.2s	3.1m-3.5m/1.6s	3.6m-4m/2.5s
快捷设置	H-13 (推荐使用)	右向 9	右向 11	右向 13	右向 15
		左向 10	左向 12	左向 14	左向 16
参数	F-00	80	70	60	55
	F-01	70	50	40	35
	F-02	60	60	56	56
	F-03	25	32	32	35
	F-04	90	90	90	90
	F-05	0	0	0	0
	F-06	6	6	6	6
	F-07	2	1	1	1
	F-08(H-33=2)	18	18	18	18
	F-09(H-33=2)	523	523	523	523
	F-13:1-xx/2-xx	20/12	20/12	20/12	20/12
	F-15	2	2	2	2
	H-00 开闸加速时间	3	3	5	5
	H-01 关闸加速时间	5	5	5	8
	H-05 电机转动方向	右向: 2 左向: 3			

8.3.2 道闸速度参考（适用于 PKG8502R）

		杆长/开到位用时				
杆型	大号八角直杆 /曲臂杆	1m- 3.5m/2s	3.6m- 4m/2.6s	4.1m- 5m/3.5s	5.1m- 6m/4.5s	
	栅栏杆			2.5m- 3.5m/3.7s	3.6m- 4.5m/4.7s	4.6m- 5m/5.2s
快捷 设置	H-15 (推荐使用)	右向 9	右向 11	右向 13	右向 15	右向 17
		左向 10	左向 12	左向 14	左向 16	左向 18
参数	F-00	100	85	65	55	55
	F-01	100	70	50	40	25
	F-02	72	70	70	70	68
	F-03	25	25	30	35	45
	F-04	90	90	90	90	90
	F-05	0	0	0	0	0
	F-06	10	8	8	8	8
	F-07	4	3	2	1	1
	F-08(H-33=2)	30	40	45	55	55
	F-09(H-33=2)	1280	1280	1280	1280	1280
	F-13:1-xx/2-xx	20/12	25/12	30/12	35/12	40/12
	F-15	2	2	2	2	2
	H-00 开闸加 速时间	3	5	5	8	8
	H-01 关闸加 速时间	5	5	8	8	8
	H-05 电机转 动方向	右向: 3 左向: 2				

8.4 左右向更换

出厂默认右向（曲臂杆除外），抬到位状态。更换方向前需使杆件调至抬到位状态。

8.4.1 右向换左向



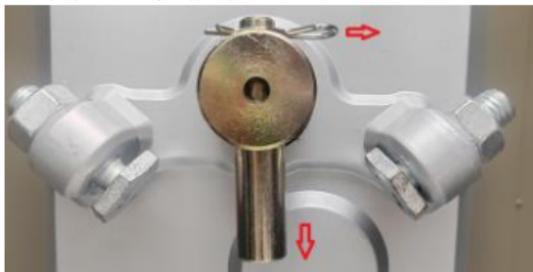
注意：

换向时请勿装卸杆件。

1. 设备通电。
2. （仅曲臂杆涉及）需要一人扶着机芯，一人将固定曲臂杆的配件卸下。
3. 按 后立刻按 暂停，使限位压棒不与左右限位接触。



4. 依次取下开口销，限位压棒。



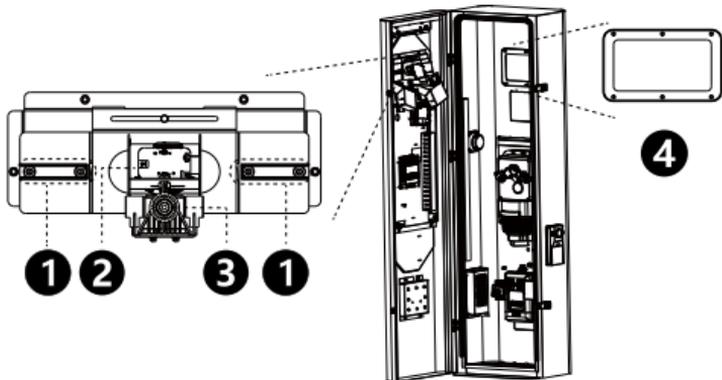
5. 长按 和 2s 进入高级菜单，通过按 和 调节显示至 H-05，按 确认。
6. 按 调参数为左向（PKG8502R 调为 2；PKG8502F 调为 3）。按 确认，再按 退出设置。
7. 通过按 和 使得固定柱转到合适角度，以预留足够空间供限位压棒从固定柱的孔位穿入。按 暂停。
8. 将限位压棒从底部穿过固定柱，在头部用开口销固定好。
9. 断电重启后按 ，自检完成，右向换左向完成。

8.4.2 左向换右向

除下列操作存在差异外，其余步骤同一致。

- H-05 参数需调整。PKG8502R 调为 3；PKG8502F 调为 2。
- 限位压棒安装孔需调整。

9 相机角度调节



9.1 小幅度调节

1. 打开箱门。
2. 拧松图示位置③，上下左右转动②模组，待角度确定合适后，拧紧③。
3. 关闭箱门。
4. 通过 Web 实况界面，确认相机角度是否合适，若不合适，重复上面步骤调整。

9.2 大幅度调节

若小幅度调节相机角度无法满足视野要求，可更换相机模组固定位置。

1. 打开箱门。
2. 拧下①对应的四颗螺钉，将相机模组整体左移/右移，将剩余两颗螺钉固定好。
3. 参考 9.1 小幅度调节进行角度微调。
4. 关闭箱门。
5. 通过 Web 实况界面，确认相机角度是否合适，若不合适，重复上面步骤调整。

9.3 后背板调节

若前两种开关正门的方式仍无法调节好相机角度，可从机箱后侧，将固定④的六颗螺钉拧下，再进行相机角度调节。

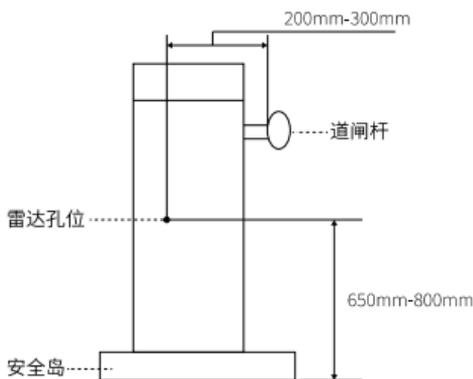


说明：

请勿启用相关抓拍功能，避免杆件抬起降落影响。

10 雷达安装

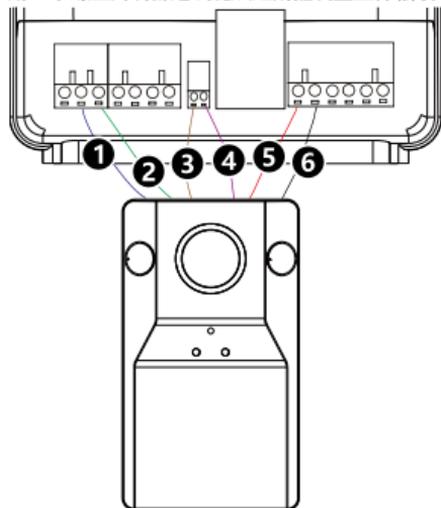
10.1 雷达安装位置说明



- 通用情况下, 非可视雷达安装高度距离车道地面 650mm-800mm; 可视雷达 550mm-800mm。其余安装场景请参考雷达 PKR7501 指导书。
- 道闸出货时默认提供雷达固定孔, 孔位距离道闸箱体底部 55cm。
- 基于箱体默认开孔安装位置, 若使用默认开孔则需安全岛高度需要设置在 10-25cm 范围内, 否则需要单独开孔安装。

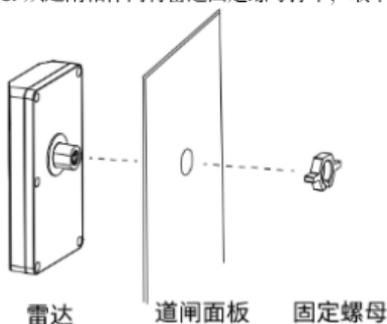
10.2 更换雷达位置

1. 扳下空开, 设备断电。
2. 用一字螺丝刀将雷达线缆从道闸控制盒上拧松取下。



- 1.地感
- 2.GND
- 3.RS485_A
- 4.RS485_B
- 5.DC12V+
- 6.DC12V-

3. 从道闸箱体内部将雷达固定螺母拧下，取下隔水环，尾线从雷达孔位抽出。



4. 取下另一侧与更换前雷达孔位同一高度的胶塞，将此胶塞塞进取下雷达的孔位，雷达尾线穿过去，如上图，拧紧固定螺母，参考步骤二对雷达接线，上电后，参考《出入口防砸雷达安装调试指导书》对雷达进行配置。

11 遥控器使用



11.1 学习遥控器

出厂自带的两个遥控器默认已配对。

添加新遥控器操作如下。

1. 长按  2s，进入常规菜单。
2. 通过 、 两个按钮切换显示为“F-14”。按  进入设置界面。
3. 长按遥控器任意按键 1s，蜂鸣器会鸣叫一声，表示学习完成，同时 LED 显示学习了的遥控器数量加 1。



说明：

若长按遥控器任意按键 1s，蜂鸣器连续急促鸣叫三声，则表示该遥控器是已经学习过了。

4. 如下学习多个遥控器，请重复上一步。
5. 完成所有遥控器学习后，按  或者  退出学习。

11.2 删除遥控器

1. 长按  2s, 进入常规菜单。
2. 通过 、 两个按钮切换显示为“F-14”。按  进入设置界面。
3. 同时长按 、 3秒, 显示为“0”, 表示删除成功。

11.3 车队模式配置

11.3.1 打开车队模式

遥控器开闸, 杆件抬到位后, 在遥控器上, 按“开”或者“暂停”按钮4s以上, 此时LED显示“Lock”, 即进入了车队模式。

该模式下, 外设信号无效, 直到关闭道闸。通过线控开闸不会进入车队模式。

11.3.2 关闭车队模式

在遥控器按钮上, 按“关”关闸键, 即可退出车队模式。



说明:

早晚高峰时期, 部分园区会采取开启“车队模式”, 使得杆件常抬, 来保障车辆通行效率。

12 附录

12.1 控制盒常规菜单

12.1.1 目录

菜单	功能	默认值	范围	备注
F-00	开闸速度	50	15-100	数值越大, 开闸速度越快
F-01	关闸速度	25	15-100	数值越大, 关闸速度越快
F-02	开闸减速位置	55	10-80	开闸开始减速的角度, 单位: 度
F-03	关闸减速位置	50	10-80	关闸开始减速的角度, 单位: 度
F-04	开闸低速运行角度	90	15-90	开闸最后一段低速区开始角度
F-05	关闸低速运行角度	0	0-75	关闸最后一段低速区开始角度
F-06	开闸结束速度	6	1-50	开闸到位速度
F-07	关闸结束速度	4	1-50	关闸到位速度
F-08	水平位置调节	18	1-600+	对道闸杆的水平位置微调
F-09	垂直位置调节	500	1-600+	对道闸杆的垂直位置微调

菜单	功能	默认值	范围	备注
F-10	自动延时关闭时间	0	0-255	无车通过时自动关闭时间，单位：秒
F-11	预留	0	0-255	-
F-12		0	0-255	-
F-13	上电自学习速度	12	10-80	以此速度寻找上下限位
F-14	遥控器学习	0	0-40	学习遥控器
F-15	遇阻反弹灵敏度	10	1-40	数值越小遇阻越灵敏，推荐 ≤ 2

12.1.2 功能说明

1 F-14：遥控器学习

- 作用：
 - > 将道闸与遥控器进行配对，可通过遥控器控制杆件升降。
 - > 清除道闸与所有遥控器的配对。
 - LED 信息含义：已配对的遥控器数量。
 - 操作说明—配对
1. 长按遥控器任意按键 1s，LED 显示数量加 1，表示学习完成。



说明：

若 LED 显示数量不变，则表示该遥控器是已经学习过了。

2. 如下学习多个遥控器，请重复上一步。
 3. 完成所有遥控器学习后，按 退出学习。
- 操作说明—清除配对

同时长按  和  3s，若 LED 显示数量变为“0”，则表示清除成功。

2 F-02：开闸减速位置

- 作用：设置开闸过程中，开始减速的位置。
- 说明：单位：度。0 表示杆件处于水平位置；90 表示杆件处于垂直位置。如果开闸到位时杆件晃动大时，可以减少该数值。

3 F-03：关闸减速位置

- 作用：用于设置关闸过程中，开始减速的位置。
- 说明：单位：度。0 表示杆件处于水平位置；90 表示杆件处于垂直位置。如果关闸到位时杆件晃动大时，可以增加该数值。

4 F-04：开闸低速运行角度

- 作用：在开闸过程中设置一个低速区，当开闸角度达到 F-04 设定的角度，则以 F-06 开闸结束速度运行，直到开闸到位。
- 说明：单位：度。如果开闸到位时杆件晃动大，可以适当减小该数值。

- 注意：90 表示该功能无效。

5 F-05： 关闸低速运行角度

- 作用：在关闸过程中设置一个低速区。当关闸角度达到 F-05 设定的角度，则以 F-07 关闸结束速度运行，直到关闸到位。
- 说明：单位：度。如果关闸到位闸杆晃动大时，可以适当增加该数值。
- 注意：0 表示该功能无效。

6 F-06： 开闸结束速度

- 作用：开闸时将以该速度结束开闸。
- 说明：该参数设置过大，将导致开到位时杆件晃动。

7 F-07： 关闸结束速度

- 作用：关闸时将以该速度结束关闸。
- 说明：该参数设置过大将导致关到位时杆件晃动。

8 F-08： 水平位置调节

- 作用：若关闸后杆件位置不水平，可以通过该参数进行微调。
- 操作说明：短按 ，杆件上调；短按 ，杆件下调。

9 F-09： 垂直位置调节

- 作用：若开闸后杆件位置不垂直时，可以通过该参数进行微调。
- 操作说明：短按 ，杆件向左倾斜；短按 ，杆件向右倾斜。

10 F-10： 自动延时关闸时间

- 作用：道闸开到位后，若在设定时间内没有车辆通行，将自动关闸。倒计时中有开闸信号将重新计时，给关闸信号则立即执行关闸，给停止信号则暂停本次延时。
- 说明：0 表示关闭该功能。

11 F-13： 上电自学习速度

- 作用：设置找上限位的速度、找下限位的速度。
- 操作说明

1. 进入菜单后，首先设置的是找上限位的速度，LED 显示“1-XX”，XX 表示找上限位的速度，可以通过按  和  两个按键调节速度。

2. 上限位速度设置完成后，按 ，LED 显示“2-XX”，这时 XX 表示找下限位的速度。同样通过按  和  调节速度。

3. 两个参数都设置完成以后，按  保存参数。



说明：

如果在设置过程中按 ，设置的参数无效。

12 F-15： 遇阻反弹灵敏度

- 作用：当关闸遇阻堵停超过设定时间时，道闸反弹转开闸，LED 显示 Er.ob 字样。
- 说明：数值越小灵敏度越高，反之灵敏度越低。推荐 ≤2。

12.2 控制盒高级菜单

12.2.1 目录

菜单	功能	默认值	范围	备注
H-03	过车延时自动关闸	0	0-255	车辆通行后再延时自动落杆，单位：秒
H-05	电机类型与转动方向	3	2-3	● PKG8502F: 右向2, 左向3 ● PKG8502R: 右向3, 左向2
H-07	计数功能	0	0-10	默认一车一杆
H-08	自动老化测试及上电自动关闸到位	0	0-6	0: 正常工作 1-5: 自动老化测试时间间隔 6: 上电自动关闸到位
H-09	恢复出厂设置	0	0-255	10: 恢复出厂设置并自动重启
H-13	自适应杆长 /PKG8502F 预设参数导入	0	0-255	-
H-15	PKG8502R 预设参数导入	0	0-255	-
H-16	继电器输出模式	6	0-9	针对不同的继电器应用
H-27	红外接口防砸模式	1	0-1	0: 关闸过程触发红外接口自动开闸并保持常开 1: 关闸过程触发红外接口自动开闸, 信号消失后自动关闸(默认)
H-30	关闭地感角度	10	0-45	关闸到设定角度后关闭地感检测
H-31	遥控开进入车队模式	0	0-1	遥控器开闸直接进入车队模式
H-38	地感信号鸣声	1	0-1	0: 有地感信号不响 1: 有地感信号响
H-40	地感信号有效时间	5	1-20	地感信号持续超过设定时间才认为有效

菜单	功能	默认值	范围	备注
H-45	自动延时关闸的速度	40	15-100	当 F-10 或 H-03 值>0 时, 关闸速度由该值决定
H-46	低电压自动开闸动作时间	0	0-50	单位: 0.1 秒, 0 为关闭
H-47	低电压自动开闸阈值	21	15-22	动作电压, 单位: 伏特

12.2.2 功能说明

1 H-03: 过车延时自动关闭

- 作用: 车辆压过地感通行后, 开始倒计时。在倒计时期间: ①若出现开闸信号, 将重新计时; ②若出现关闸信号, 则立即执行关闸; ③若出现停止信号, 则暂停本次延时。
- 说明: 单位: s。默认值: 0。0 表示关闭该功能, 车过立即关闸。

2 H-05: 电机类型与转动方向

- PKG8502F: 右向 2, 左向 3
- PKG8502R: 右向 3, 左向 2

3 H-07: 计数功能

- 0: 默认值, 表示不启用。
- 1: 地感/雷达区域无车时, 无论给多少次开闸信号, 车通过后自动关闸; 地感/雷达区域有车时, 再给多次开闸信号时, 计数保持为 2, 两辆车都通过后才自动关闸。
- 2-10: 需要开闸次数和地感继电器闭合次数一致才关闭道闸。数值表示最大连续记忆开闸次数。

4 H-08: 自动老化测试及上电自动关闸到位

- 0: 正常工作。
- 1-5: 自动老化测试时间间隔, 单位为秒, 断电重启仍会继续老化测试。
- 6: 上电自动寻找限位位置并关闸到位。

5 H-09: 恢复出厂设置

推荐优先使用 H13、H-15, 此功能仅做备选方案。

- 作用: 恢复出厂设置, 将设定值恢复到默认值, 仍保留已学习的遥控器。
- 操作说明:

1. 按照设置为 10。



2. 按 。若蜂鸣器鸣叫一声并自动重启, 表示成功。

6 H-13: 自适应杆长/PKG8502F 预设参数导入

设置完后, 将自动修改以下参数: F-00~F-09 等参数。

H-13 值	方向	杆长 开到位用时
0		PKG8502F、PKG8502R 自适应杆长

H-13 值	方向	杆长 开到位用时
9	右向	1m≤中号八角直杆/曲臂杆≤3m 1s
10	左向	
11	右向	3.1m≤中号八角直杆/曲臂杆≤3.5m 1.2s
12	左向	
13	右向	3.6m≤中号八角直杆/曲臂杆≤4m 1.7s
14	左向	
15	右向	4.1m≤中号八角直杆/曲臂杆≤4.5m 2.2s
16	左向	

7 H-15: PKG8502R 预设参数导入

设置完后，将自动修改以下参数：F-00~F-09 等参数。

H-15 值	方向	杆长 开到位用时
9	右向	1m≤大号八角直杆/曲臂杆≤3.5m 2s
10	左向	
11	右向	3.6m≤大号八角直杆/曲臂杆≤4m 2.6s
12	左向	
13	右向	4.1m≤大号八角直杆/曲臂杆≤5m 3.5s
14	左向	
15	右向	5.1m≤大号八角直杆/曲臂杆≤6m 4.5s
16	左向	
17	右向	4.6m≤栅栏杆≤5m 5.2s
18	左向	

8 H-16: 继电器输出模式

设置继电器输出模式，满足不同的应用需求。

- 0：通行灯模式。驱动红绿灯板，指示允许通行和禁止通行。
道闸开到位时公共 COM 与 LmO 闭合、公共 COM 与 LmC 断开。
道闸关到位时公共 COM 与 LmO 断开、公共 COM 与 LmC 闭合。
- 1：抬杆报警模式。

道闸开到位继电器 K2 将作为报警信号输出。

道闸关到位以后，如果人为的抬杆超过一定的角度后，公共 COM 与 LmO 将闭合 15s 作为报警输出，这时候可以外接一个报警器用于报警。

- 2：地感模式。该模式下关到位继电器 K1 作为信号输出，可以作为雷达地感等需要检测道闸开关状态的信号。开闸时公共 COM 与 LmC 闭合，关到位时公共 COM 与 LmC 断开。

- 3：红绿灯模式 1。开到位继电器 K2 作为红绿灯控制。

开到位时公共 COM 与 NA 之间闭合；关到位时公共 COM 与 LmO 之间闭合。

（即道闸一抬杆立即亮绿灯，落杆立即亮红灯。）

- 4：红绿灯模式 2。

道闸开到位后，公共 COM 与 LmO 闭合，公共 COM 与 LmC 断开。

道闸刚开始关闭时，公共 COM 与 LmO 断开，公共 COM 与 LmC 闭合。

（即道闸抬杆到位后亮绿灯，落杆过程及落杆到位亮红灯。）

- 5：脉冲模式。

道闸关到位后，公共 COM 与 LmC 闭合持续 1 秒钟。可以用于防跟车，可以作为另外一台道闸的开闸信号。

开闸过程或开到位状态，公共 COM 与 LmO 闭合作状态指示。

- 6：限位信号输出模式。可用于系统监测道闸状态。

道闸开到位后，公共 COM 与 LmO 闭合；

道闸关到位后，公共 COM 与 LmC 闭合；

起落过程及停止时，公共 COM 与 LmO、LmC 都断开。

- 7：脉冲模式+遥控开信号输出。

关到位后，公共 COM 与 LmC 闭合持续 1 秒钟（同模式 5）。

当有遥控开闸信号时，公共 COM 与 LmO 闭合 1.5 秒，可以用于读取遥控开信号。

- 8：对开同步输出。可以用于对开道闸同步起落信号。

开闸过程中，LmO 与公共 COM 闭合；

关闸过程中，LmC 与公共 COM 闭合；

中间停止或到位后公共 COM 与 LmO、LmC 都断开。

- 9.运行输出。

道闸电机转动时，LmC 与公共 COM 闭合；

电机停转后，LmC 与公共 COM 断开；

开闸过程和开闸到位 LmO 和 COM 闭合；

关闸 LmO 和 COM 断开。

9 H-27: 红外接口防砸模式

- 0：关闸过程中触发红外接口自动开闸，开闸到位后，红外信号消失仍然保持开闸状态。

- 1：关闸过程中触发红外接口自动开闸，开闸到位后，无其他外部信号时，红外信号消失后自动关闸。（注：开到位状态下触发红外接口，不会自动关闸。）

10 H-30: 关闭地感角度

- 作用：设置道闸关闭到指定的角度后不检测地感，解决栅栏在关闸过程中地感误检测到有车的问题。

- 说明：单位：度。0 表示关闭过程中一直检测地感信号。

11 H-31: 遥控开进入车队模式

该参数为 1 时，遥控器按开闸后直接进入车队模式，这时地感无效，直到关闭道闸，线控关和遥控器关都可以退出车队模式。通过线控开闸不进入车队模式。



说明:

H-31 设置为 0 时, 在开到位状态, 长按遥控器的“开”键 4s 也可以进入车队模式。

12 H-38: 地感信号鸣声

开到位状态, 地感信号有效时, 蜂鸣器会发出“滴滴”提示声。

- 设置为 0: 有地感信号时不响
- 设置为 1: 有地感信号响。默认。

13 H-40: 地感信号有效时间

- 作用: 开闸过程, 或开到位状态, 为了过滤短暂的地感误触发信号, 地感信号需持续超过设定时间才认为有效, 待地感信号消失 (即车压过地感线圈) 才自动关闸。
- 说明: 默认: 5, 单位: 0.02 秒。

14 H-45: 自动延时关闸的速度

- 作用: 当 F-10 或 H-03 设置 > 0 时, 倒计时为 0 后, 以本数值速度自动关闸, 数值越小, 速度越慢, 反之越快。
- 说明: 默认: 40。当弹簧拉力偏大, 速度值过小出现关闸遇阻反弹时, 可适当调大该数值。

15 H-46: 低电压自动开闸触发时间

- 作用: 用于断电自动开闸功能。与 H-47 共同实现当供电电压低于设定电压, 同时这种低电压的情况持续了 H-46 设定的时间以后, 道闸自动开闸。开闸到位后数码管显示 lxxx(xx 表示 H-47 值)。该功能需要配备超级电容后备电源模块才能实现。
- 说明: 0 表示关闭此功能。

16 H-47: 低电压自动开闸阈值

用于设定断电开闸的动作电压, 当供电电压低于该值且超过 H-46 设定的时间后, 启动断电开闸。

13 FAQ

1 接通电源, 遥控按开闸或关闸键, 闸杆无动作。

- 检查控制器电源指示灯是否亮, 不亮则检查保险管是否完好。
- 检查遥控器是否匹配或电池电力不足。
- 附近有同频干扰, 按控制板控制按键看是否正常。
- 外接保护电路发生故障或正处于保护状态, 检查雷达指示灯和地感指示灯是否亮起。

2 上电首次关闸速度过快。

检查 F-13 上电自学习速度是否过快, 可减小 F-13 的 2-XX 值。

3 控制器显示 IDLE。

- 检查电机传感器插头是否未插, 插好插头。
- 检查电机传感器是否有故障, 更换电机底部塑料部分的传感器组件。

4 道闸运行时控制器复位。

- 运行时用万用表测量开关电源输出的 24V 电压是否正常。
- 检查道闸控制器是否有故障, 更换控制器。

5 开闸到位杆件前倾

调大 F-09, 直到起到位垂直, 注意限位压棒与限位调节螺栓的位置

6 开闸到位杆件后仰

调小 F-09, 直到起到位垂直

7 关闸过程中自动反弹。

- 是否未装杆件或短杆落杆速度过慢, 增大 F-01 的值或减小 F-03 值。
- 检查地感或雷达是否有误信号, 检查地感或雷达信号指示灯是否误闪。

8 开到位晃动比较大。

- 开到位速度是否较大, 减小 F-06。
- 抬闸减速角度是否较大, 可以同时减小 F-06 和 F-02。
- 抬闸速度是否过快, 减小 F-00。

9 关到位晃动比较大。

- 关到位速度是否较大, 减小 F-07。
- 关闸减速角度是否较小, 可以同时减小 F-07 和加大 F-03。
- 关闸速度是否过快, 减小 F-01。

10 遥控距离近。

- 遥控器电池电压是否过低, 更换电池。
- 是否道闸附近高压电线或电磁干扰严重, 更换大功率遥控器。

11 遥控器学习失败。

是否遥控器与接收器不匹配, 与厂家联系或确认是否为原厂遥控器。

12 开到位后道闸杆不垂直。

是否道闸控制器的垂直位置值设置不当, 调节道闸控制器的 F-09 的值。

13 关闸到位杆件下垂。

杆件在升起位置断电, 按机芯结构图, 把关方向的机械限位调节螺栓逆时针调伸出一点, 使螺栓能在杆件水平位置能顶到限位压棒, 然后控制器再上电, 控制起落, 观察杆件水平情况。

14 关闸到位杆件上翘。

如限位压棒未顶到关方向的限位调节螺栓时, 可以减小 F-08 的值来解决; 若已顶到, 杆件在升起位置断电, 按机芯结构图, 把关方向的机械限位调节螺栓顺时针调进入一点, 使螺栓能在杆件水平位置能顶到限位压棒, 然后控制器再上电, 控制起落, 观察杆件水平情况。

限制性物质

请通过如下链接查询产品的中国 RoHS 环保信息表相关内容:

https://cn.uniview.com/tres/images/QR_Activity/Regulated_Substance.pdf

用户保修登记卡

产品保修政策: 请访问官网 http://www.uniview.com/service_policy 查阅

售后服务热线: 400-655-2828

客户服务网址: <http://www.uniview.com/service>

更多信息请访问网站: <http://www.uniview.com>

产品条码及产品代码(SN & PID):

购买时间: _____年____月____日

用户名称: _____

经销商: _____

详细地址: _____

服务电话: _____

经销单位: (盖章)

保修卡须经销售商盖章方有效

合格证

QUALIFICATION CARD

检验员(Qc): 合格/PASS