

Manual do Usuário

Série Mars-B1000

Modelos Aplicáveis: Mars-B1000/1011/1022/1200/1211/1222

Data: Junho, 2024

Versão: 1.2

Português

Obrigado por escolher nosso produto. Por favor, leia atentamente as instruções antes da operação. Siga estas instruções para garantir que o produto esteja funcionando adequadamente. As imagens mostradas neste manual são apenas para fins ilustrativos.



Para obter mais detalhes, visite o site da nossa empresa:

www.zkteco.com.br

Copyright © 2023 ZKTECO CO., LTD. Todos os direitos reservados.

Sem o consentimento prévio por escrito da ZKTeco, nenhuma parte deste manual pode ser copiada ou utilizada de qualquer forma ou formato. Os direitos de propriedade intelectual sobre este manual pertencem à ZKTeco e suas subsidiárias (doravante a "Empresa" ou "ZKTeco").

Marca Registrada

ZKTeco é uma marca registrada da ZKTeco. Outras marcas comerciais envolvidas neste manual são propriedade de seus respectivos proprietários.

Responsabilidade

Este manual contém informações sobre a operação e manutenção dos produtos ZKTeco. Os direitos de propriedade intelectual de todos os documentos, desenhos, etc., em relação aos produtos fornecidos pela ZKTeco são de propriedade da ZKTeco.

O conteúdo deste documento não deve ser usado ou compartilhado pelo receptor com terceiros sem a permissão expressa por escrito da ZKTeco. O conteúdo deste manual deve ser lido na íntegra antes de iniciar a utilização e manutenção do produto adquirido. Se algum dos conteúdos do manual parecer pouco claro ou incompleto, entre em contato com a ZKTeco antes de iniciar a utilização e/ou manutenção do referido produto.

É um pré-requisito essencial para a operação e/ou manutenção corretas/adequadas, que a equipe que irá utilizar e/ou dar manutenção, esteja totalmente familiarizado com o projeto e que esta equipe tenha recebido um treinamento completo da utilização e/ou manutenção da máquina / unidade / produto. É ainda essencial para a utilização segura da máquina / unidade / produto que a equipe tenha lido, compreendido e seguido as instruções de segurança contidas no manual.

Em caso de qualquer conflito entre os termos e condições deste manual e as especificações de fichas técnicas, desenhos, folhas de instruções ou quaisquer outros documentos acordados entre as partes relacionados ao produto, as condições de tais documentos devem prevalecer em relação ao manual.

A responsabilidade da ZKTeco em relação ao presente manual e ao produto está detalhada nos termos de sua respectiva Garantia.

A ZKTeco reserva-se o direito de adicionar, apagar, alterar ou modificar as informações contidas no manual de tempos em tempos, independente de aviso prévio, por meio de circulares, cartas, notas e/ou novas edições do manual, visando a melhor utilização e/ou segurança do produto.

Os mais recentes procedimentos de utilização e documentos relevantes estão disponíveis em <http://www.zkteco.com.br/> sendo de responsabilidade do usuário verificar eventuais atualizações e informes, especialmente se o produto indicar problemas no funcionamento ou se restarem dúvidas sobre sua instalação, manejo, armazenamento, operação e/ou manutenção.

Se houver algum problema relacionado ao produto, entre em contato conosco.

ZKTeco filial Brasil

Endereço Rodovia MG-010, KM 26 - Loteamento 12 - Bairro Angicos -
Vespasiano - MG - CEP: 33.206-240.

Telefone +55 31 3055-3530

Para dúvidas relacionadas a negócios, escreva para nós em: comercial.brasil@zkteco.com

Para saber mais sobre nossas filiais globais, visite www.zkteco.com.br.

Sobre a Empresa

A ZKTeco é uma dos maiores fabricantes mundiais de leitores RFID e biométricos (Cartão, Facial, Veia do dedo). As ofertas de produtos incluem leitores e painéis de controle de acesso, câmeras de reconhecimento facial de alcance próximo e distante, controladores de acesso para elevadores/andares, catracas, controladores de portão de Reconhecimento de Placas de Veículos (LPR) e produtos de consumo, incluindo fechaduras de porta com leitor de cartão e reconhecimento facial operadas por bateria. Nossas soluções de segurança são multilíngues e localizadas em mais de 18 idiomas diferentes. Na instalação de fabricação ISO9001 certificada de última geração da ZKTeco, com 700.000 pés quadrados, controlamos a fabricação, o design de produtos, a montagem de componentes e a logística/envio, tudo sob o mesmo teto.

Os fundadores da ZKTeco têm se dedicado à pesquisa independente e ao desenvolvimento de procedimentos de autenticação biométrica e à criação de produtos baseados em SDK de autenticação biométrica, que inicialmente foram amplamente aplicados em segurança de PC e autenticação de identidade. Com o contínuo aprimoramento do desenvolvimento e diversas aplicações de mercado, a equipe gradualmente construiu um ecossistema de autenticação de identidade e um ecossistema de segurança inteligente, ambos baseados em técnicas de autenticação biométrica. Com anos de experiência na industrialização de verificações biométricas, a ZKTeco foi oficialmente estabelecida em 2007 e agora é uma das principais empresas do mundo no setor de autenticação biométrica, detendo várias patentes e sendo selecionada como Empresa Nacional de Alta Tecnologia por 6 anos consecutivos. Seus produtos são protegidos por direitos de propriedade intelectual.

Sobre o Manual

Este manual apresenta as operações da **Série Mars-B1000**.

Todas as imagens exibidas são apenas para fins ilustrativos. As imagens neste manual podem não ser exatamente consistentes com os produtos reais. Recursos e parâmetros marcados com ★ não estão disponíveis em todos os dispositivos.

Este produto pode conter um ou mais módulos listados abaixo, de acordo com o modelo adquirido por você.

Convenções de Documentos

As convenções usadas neste manual estão listadas abaixo:

Convenções de Interface Gráfica

Para Software	
Padrão	Descrição
Bold	Usado para identificar nomes de interface de software. Por exemplo, OK , Confirmar , Cancelar .
>	Os menus de vários níveis são separados por esses colchetes. Por exemplo, Arquivo > Criar > Pasta.
Para Dispositivo	
Padrão	Descrição
<>	Nomes de botões ou chaves para dispositivos. Por exemplo, pressione <OK>
[]	Nomes de janelas, itens de menu, tabela de dados e nomes de campos estão entre colchetes. Por exemplo, abra a janela [Novo usuário]
/	Os menus de vários níveis são separados por barras de encaminhamento. Por exemplo, [Arquivo / Criar / Pasta].

Símbolos

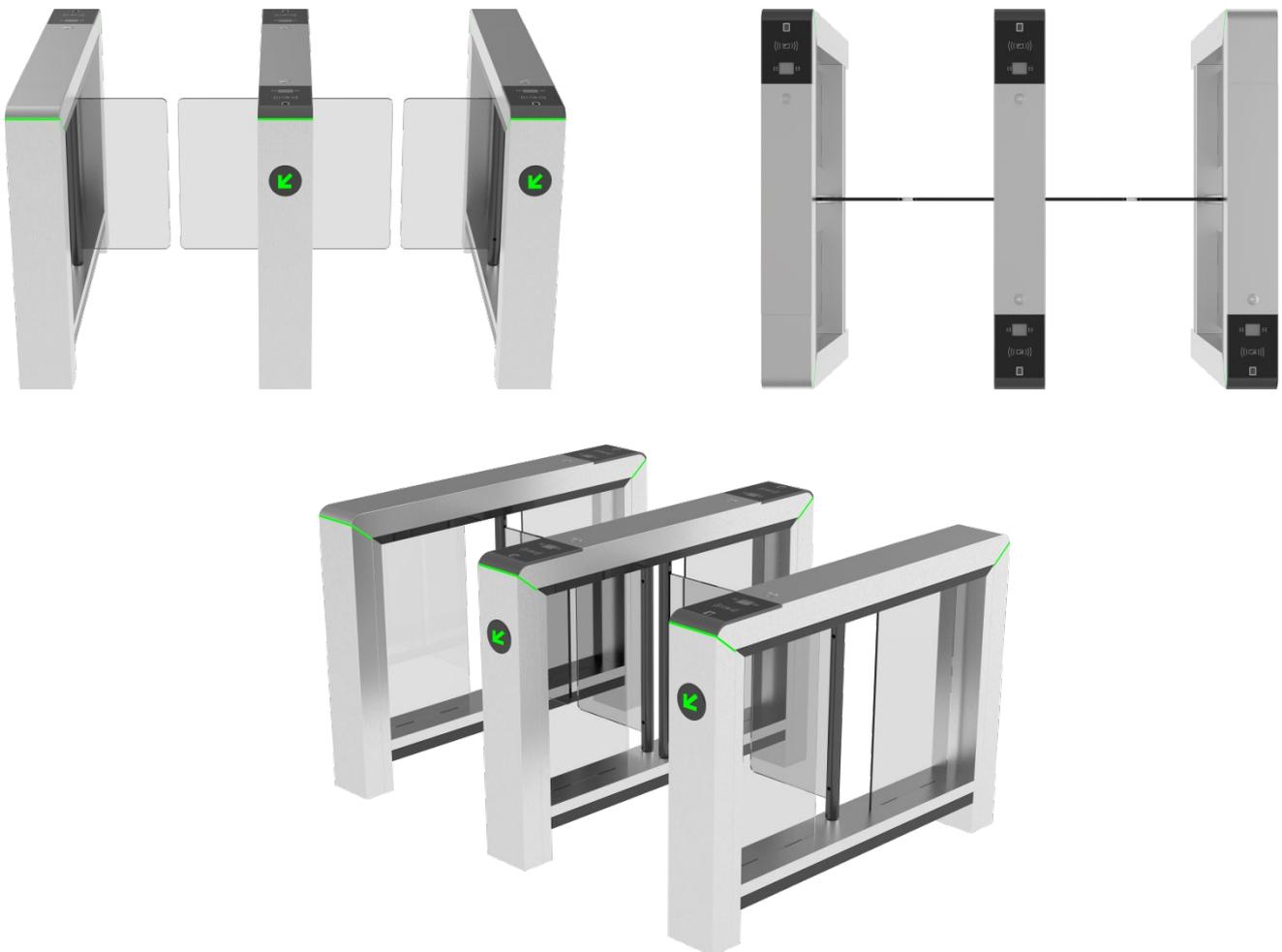
Padrão	Descrição
	Implica sobre o aviso ou para ter atenção, no manual
	Informações gerais que ajudam a realizar as operações mais rapidamente
	Informação importante
	Cuidado para evitar perigos ou erros
	Declaração ou evento que avisa sobre algo ou que serve como um exemplo de advertência

Índice

1	VISÃO GERAL	7
1.1	DESIGN E DIMENSÕES	7
1.2	SISTEMA MECÂNICO.....	8
1.3	SISTEMA DE CONTROLE ELETRÔNICO	8
1.4	PRINCÍPIO DE FUNCIONAMENTO	9
1.5	COMPOSIÇÃO DO SISTEMA	9
1.6	ESPECIFICAÇÕES TÉCNICAS.....	10
1.7	PARÂMETROS DE FORÇA ANTI-COLISÃO	11
2	INTRODUÇÃO DAS FUNÇÕES	12
2.1	AUTENTICAÇÃO POR IMPRESSÃO DIGITAL.....	12
2.2	AUTENTICAÇÃO POR CARTÃO.....	13
2.3	AUTENTICAÇÃO POR QR CODE.....	14
2.4	AUTENTICAÇÃO FACIAL★	15
2.5	CONTROLE REMOTO SEM FIO★	17
3	INTRODUÇÃO DO MENU	18
4	DIAGRAMA DE FIAÇÃO	27
5	LISTA DE EMBALAGEM.....	28
6	MANUTENÇÃO.....	29
6.1	MANUTENÇÃO DO CHASSI.....	29
6.2	MANUTENÇÃO DO MOVIMENTO	29
6.3	MANUTENÇÃO DA FONTE DE ALIMENTAÇÃO.....	29
7	SOLUÇÃO DE PROBLEMAS.....	30

1 Visão geral

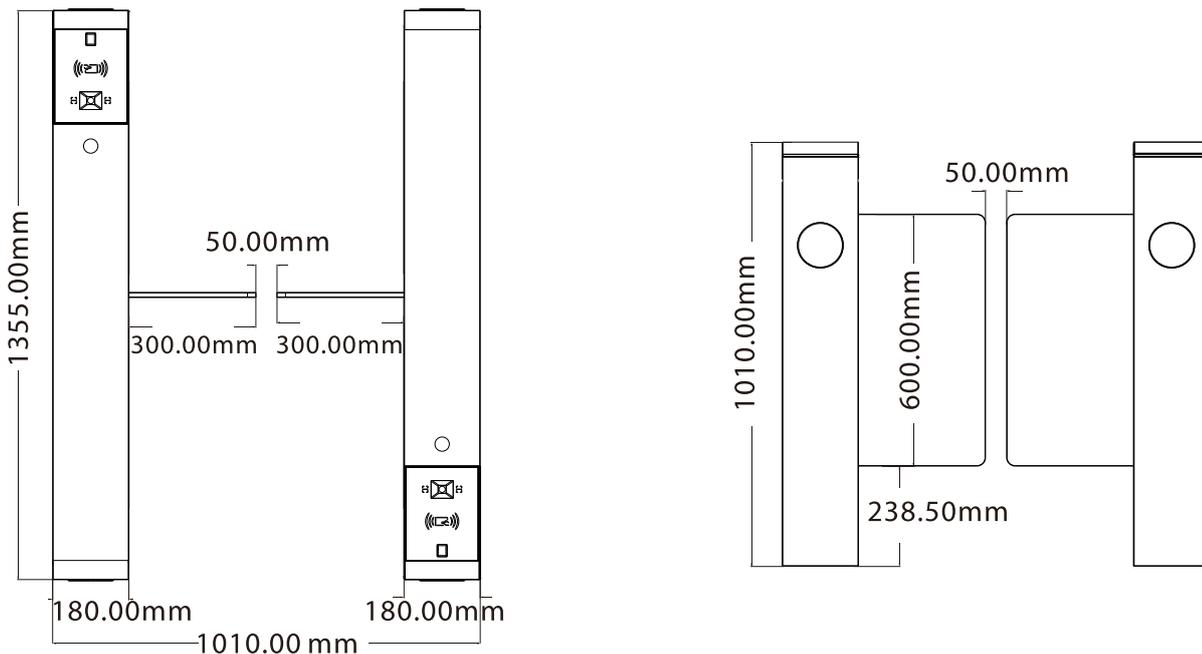
A série Mars-B1000 de **bloqueios swing** é um elegante sistema de controle de entrada custo-efetivo projetado para alto volume de tráfego. As barreiras da série Mars-B1000 são mantidas normalmente em uma posição travada, negando assim o acesso ao lado seguro. Quando a série Mars-B1000 identifica corretamente o Cartão (RFID)/Impressão digital/Código QR (**dentre outros**) do usuário para autenticar a identidade, suas barreiras balançam automaticamente, permitindo assim que os usuários passem para o lado seguro.



1.1 Design e Dimensões

O dispositivo possui uma placa de aço inoxidável estampada que o torna resistente à ferrugem e durável. O painel acrílico oferece um design simples e bonito com proteção contra corrosão. Ele proporciona uma passagem ordenada e civilizada para as pessoas e restringe o acesso de pessoal não autorizado. Em caso de emergências, garante que a passagem de evacuação ocorra sem problemas e seja conveniente para o pessoal.

A aparência e dimensões do Mars-B1000 são mostradas abaixo:



1.2 Sistema Mecânico

O sistema mecânico do bloqueio swing inclui o chassi e o componente central. O chassi é um suporte onde estão instalados o indicador de direção, leitor, scanner de QR Code, sensor de impressão digital, sensor infravermelho e a trava da porta. O componente central é composto principalmente pelo motor, estrutura, rolamento e braço giratório.

1.3 Sistema de Controle Eletrônico

O sistema de controle eletrônico de um bloqueio swing é composto principalmente pelo leitor de cartões/sensor de impressão digital/código QR, placa de controle do bloqueio, sensor infravermelho, indicador de direção e alarme.

Leitor: O leitor lê os dados do cartão e os envia para a controladora de acesso.

Sensor de impressão digital: O dispositivo compara a impressão digital pressionada no sensor com todos os dados de impressões digitais e os envia para a controladora de acesso.

Sensor de código QR: O sensor compara o código QR adquirido com todos os dados de código QR registrados no dispositivo e os envia para a controladora de acesso.

Placa de controle do bloqueio: A placa de controle do bloqueio é o centro de controle do sistema, que recebe sinais do leitor e do interruptor fotoelétrico, realiza cálculos lógicos e processamento desses sinais e envia comandos executivos para o indicador de direção, motor elétrico e alarme.

Sensor infravermelho: Ele detecta a posição do pedestre e desempenha o papel de proteção de segurança.

Indicador de direção: Este indicador exibe o caminho de passagem do pedestre e o orienta a passar pela área de forma segura e ordenada.

Alarme: O alarme emite um aviso sonoro se o sistema detectar qualquer entrada não autorizada na passagem.

1.4 Princípio de Funcionamento

1. Após ligar o dispositivo, o sistema realiza o Auto Teste de Energia.
2. Quando um Cartão/Impressão digital/ QR Code válido é detectado, o sinal sonoro emite um alerta positivo para o pedestre, indicando que a verificação foi bem-sucedida. Em seguida, o leitor envia sinais a controladora de acesso para solicitar permissão para passar pela passagem. A controladora de acesso envia o sinal para o painel de controle principal.
3. Após receber o sinal da controladora de acesso, a placa de controle do bloqueio envia sinais de controle válidos para o indicador de direção e o motor elétrico. Por fim, a seta de direção fica verde.
4. Os pedestres passam pela passagem seguindo os sinais do indicador de direção. Os sensores infravermelhos continuam detectando o pedestre durante todo o processo e continuam enviando sinais para o painel de controle principal até que o pedestre passe completamente pela passagem.
5. Se o pedestre entrar na passagem, mas esquecer de verificar a identificação, ou se o cartão/impressão digital/ QR Code apresentado pelo pedestre for inválido, o sistema emitirá um alarme sonoro para interromper e fazer o pedestre recuar da passagem. O pedestre só poderá passar pela passagem após uma verificação bem-sucedida com um cartão/impressão digital/ QR Code válido.

1.5 Composição do Sistema

O sistema de gerenciamento de uma única via é composto por dois bloqueios swing de núcleo único. O sistema de gerenciamento de várias vias é composto por dois bloqueios swing de núcleo único e vários bloqueios swing de núcleo duplo.

Modos de funcionamento do sistema

Para tornar o produto mais versátil, este sistema oferece vários modos de funcionamento para o usuário, incluindo modo de funcionamento normal, modo de abertura normal, modo de fechamento normal e modo de teste.

Modo de Funcionamento Normal: Neste modo de funcionamento, o bloqueio swing funciona normalmente.

Modo de Abertura Normal: Neste modo de funcionamento, o bloqueio swing fica sempre aberto.

Modo de Fechamento Normal: Neste modo de funcionamento, o bloqueio swing fica sempre fechado.

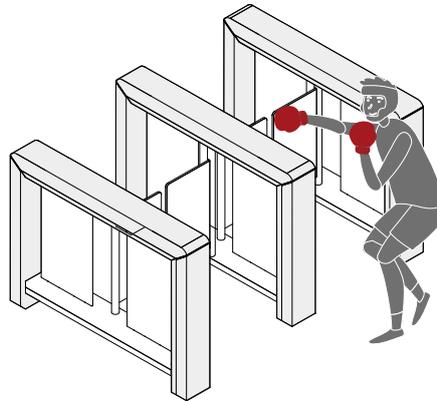
Modo de Teste: Neste modo de funcionamento, o bloqueio swing realiza o autoteste.

1.6 Especificações Técnicas

Característica	Especificação
Comunicação	TCP/IP, RS485, 4G/WIFI
Voltagem de Entrada	AC110V a 220V, 50 Hz a 60Hz
Sinal de Controle de Entrada	Sinal de Comutação
Voltagem de Saída	DC 24V
Nível de Proteção	IP34
Tempo de Abertura/Fechamento do Portão	Mínimo de 1 segundo
Umidade Relativa	< 95% (Não condensante)
Temperatura	-25°C a 65°C (Padrão) -40°C a 80°C (Opcional)
Taxa de Fluxo	Máximo de 25 pessoas/minuto
Motor	Motor sem Escovas
Sensores Infravermelhos	6~12 Pares
Ambiente de Trabalho	Interno/Externo (se abrigado)
Dimensões (mm) (CLA)	1355 * 180 * 1010
Ruído	< 60dB
Certificações	CE, FCC

1.7 Parâmetros de Força Anti-colisão

O braço oscilante pode suportar uma força de 400N.



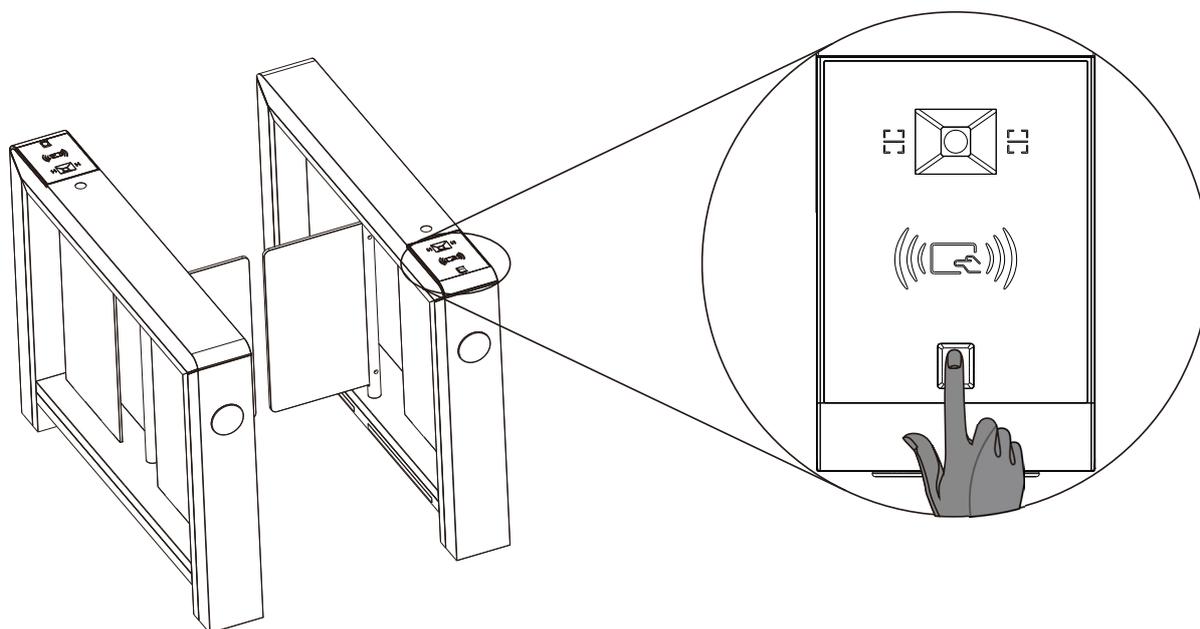
 A imagem mostra apenas o nível de anti-colisão, por favor, não danifique o dispositivo.

2 Introdução das Funções

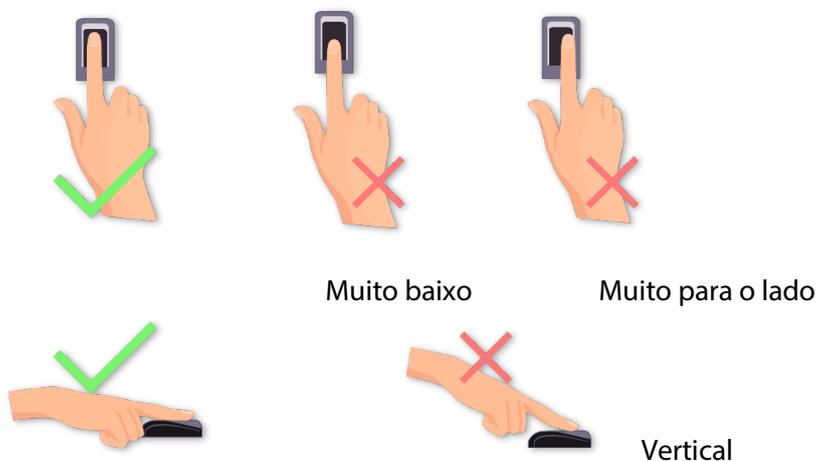
2.1 Autenticação por Impressão Digital

Neste modo de autenticação, o dispositivo compara a impressão digital que está sendo pressionada no leitor de impressões digitais com todos os dados de impressões digitais e envia para a controladora de acesso.

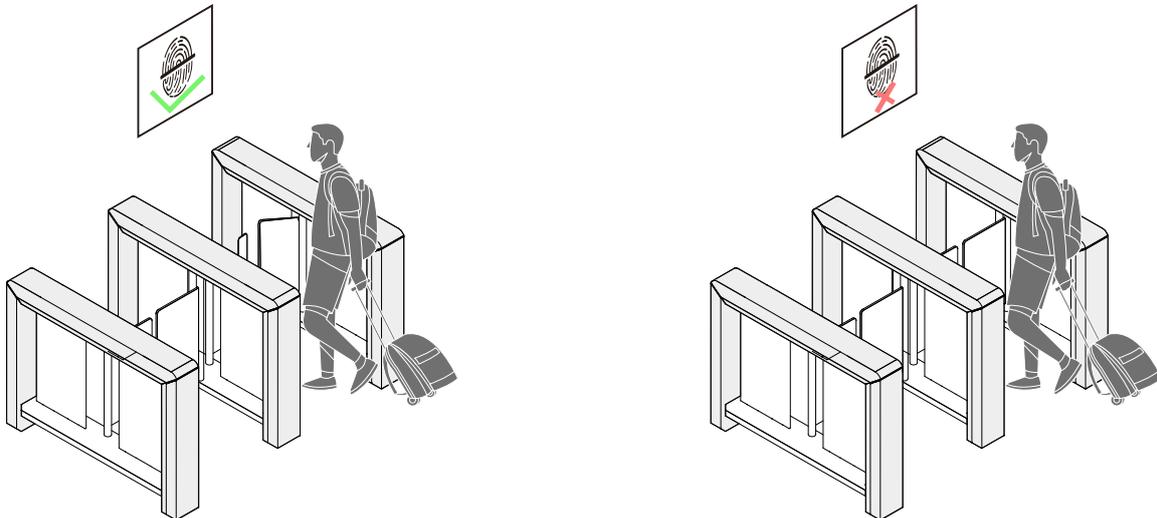
O dispositivo entra no modo de autenticação por impressão digital quando um usuário pressiona seu dedo no scanner de impressões digitais.



Dedos recomendados: É recomendado usar o dedo indicador, médio ou anelar para o registro e evitar usar o polegar ou o mindinho, pois é difícil pressioná-los com precisão no leitor de impressões digitais.



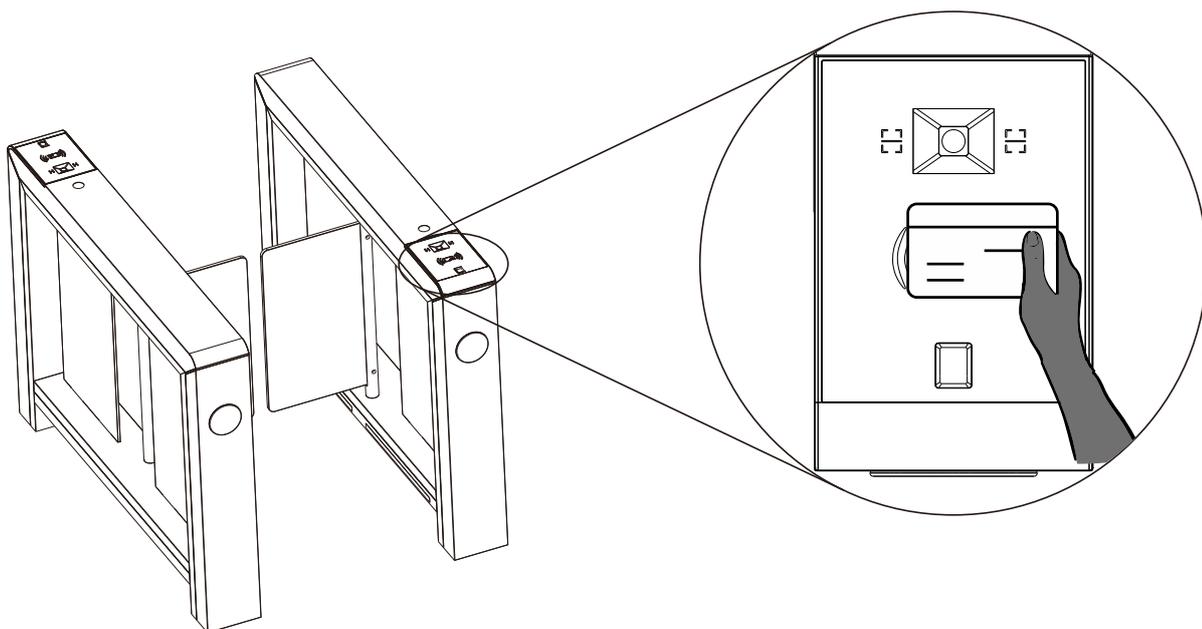
Observação: Por favor, utilize o método correto ao pressionar os dedos no leitor de impressões digitais para registro e identificação. Nossa empresa não se responsabiliza por problemas de reconhecimento que possam resultar do uso incorreto do produto. Reservamos o direito de interpretação final e modificação sobre este ponto.

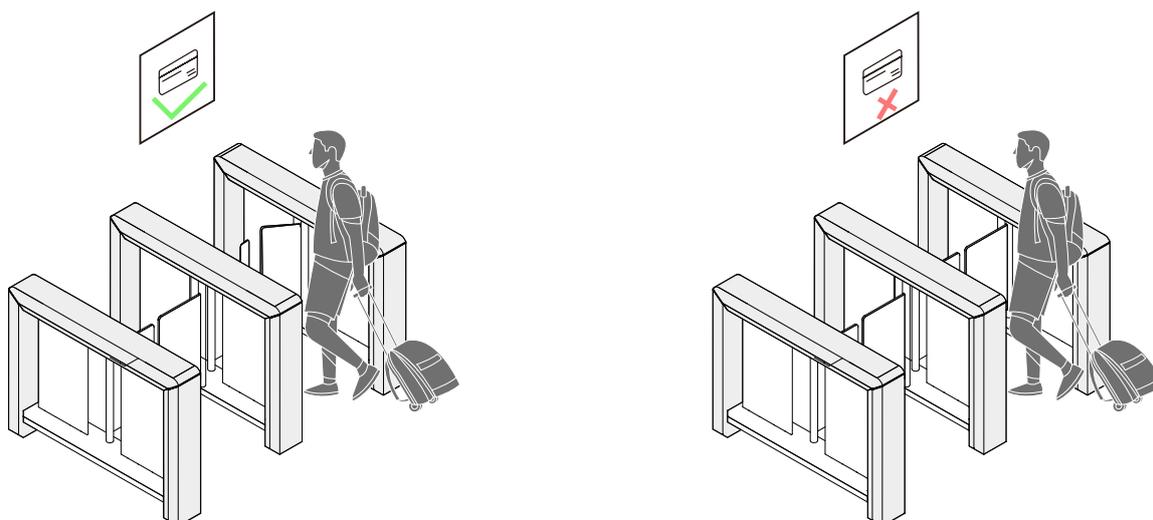


2.2 Autenticação por Cartão

O modo de Autenticação por Cartão compara o número do cartão na área de indução do cartão com todos os dados de número do cartão registrados no dispositivo e envia para a controladora de acesso.

O dispositivo entra no modo de autenticação por cartão quando um usuário pressiona seu cartão na área de leitura do cartão.

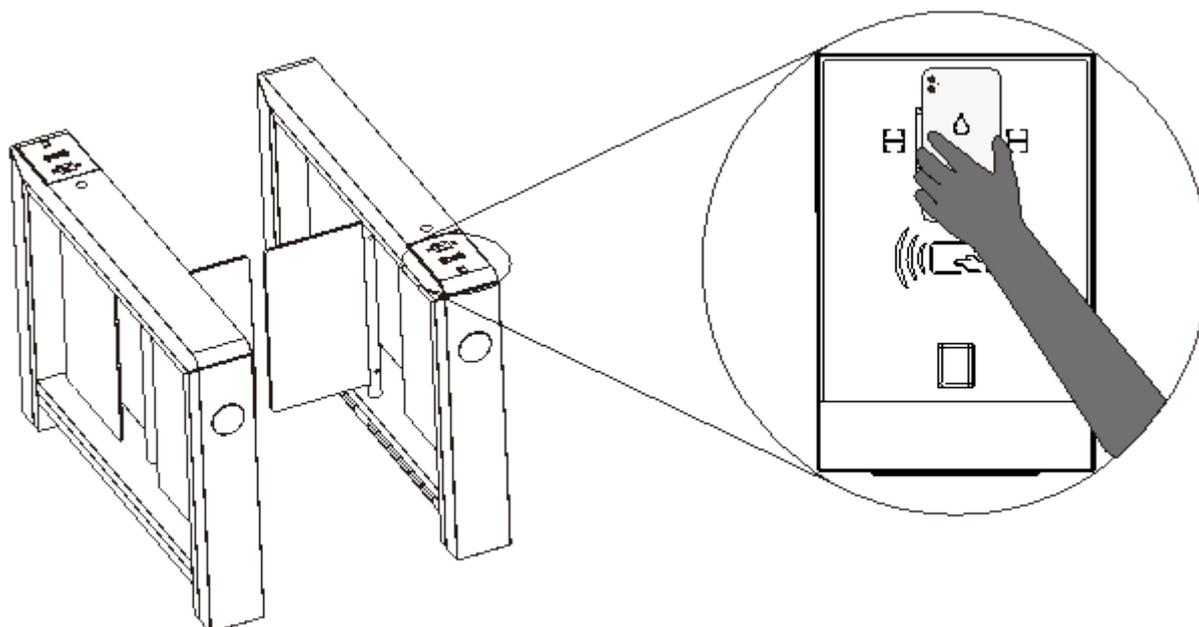


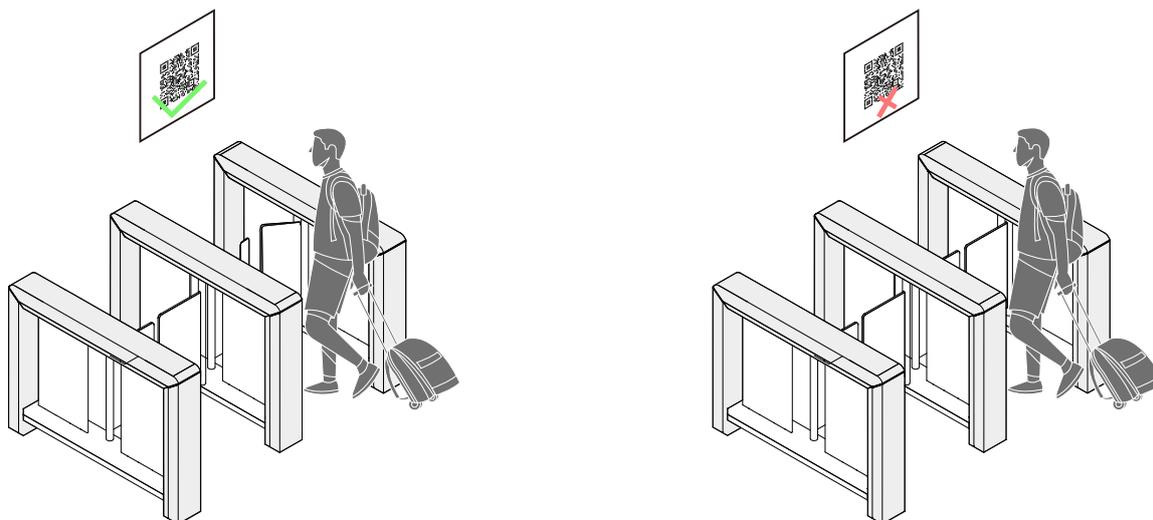


2.3 Autenticação por QR Code

O modo de Autenticação por QR Code consiste de escanear o QR Code no celular do usuário através do leitor de QR Code, comparar os dados e enviar para a controladora de acesso.

Quando o usuário coloca o celular exibindo o QR Code em cima do leitor, o dispositivo entra no modo de autenticação por QR Code.





2.4 Autenticação Facial★

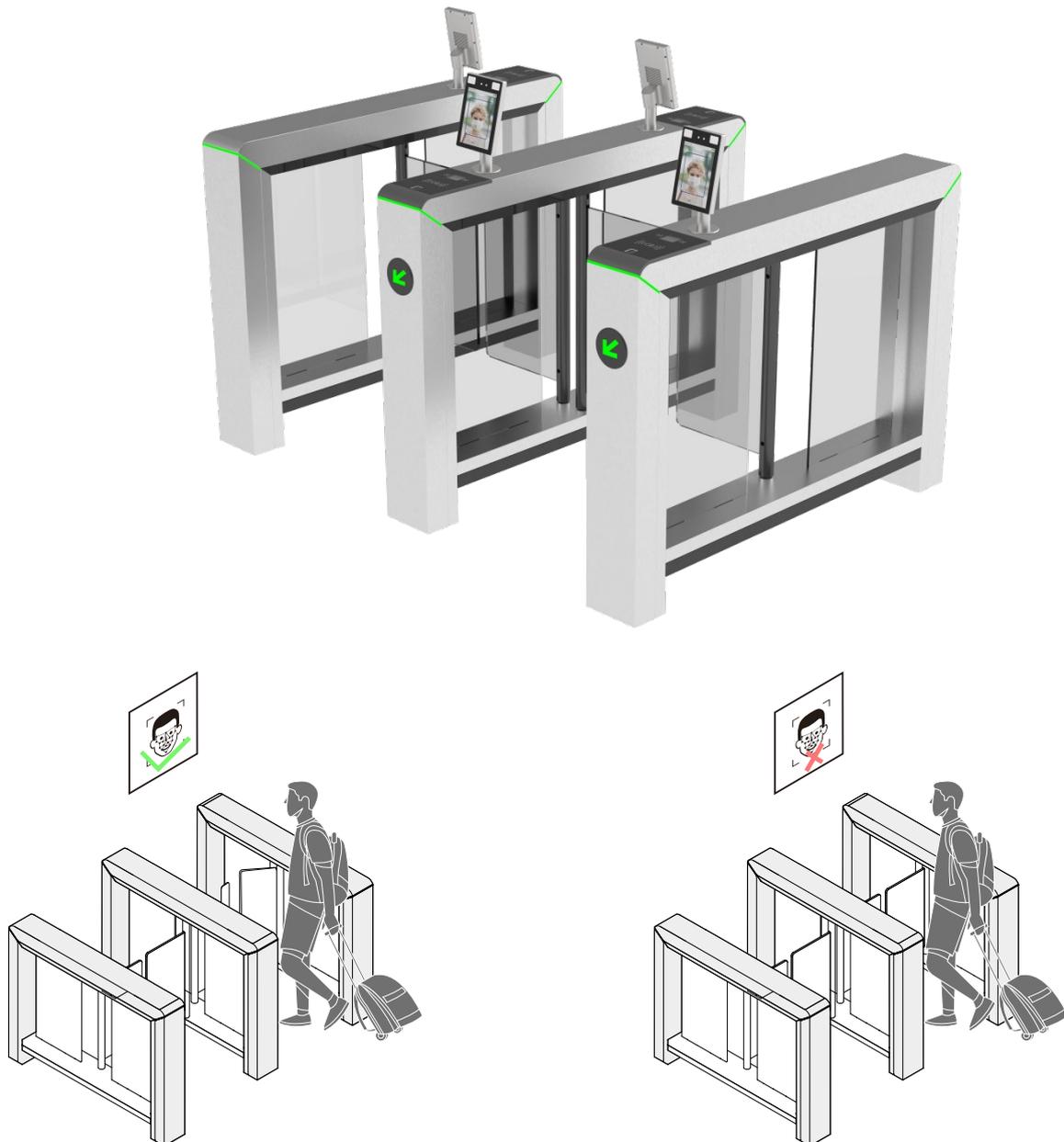
Neste modo de autenticação, o dispositivo compara as imagens faciais coletadas com todos os dados faciais registrados no dispositivo e envia para a controladora de acesso.

Tente manter a face no centro da tela durante a autenticação. Por favor, olhe para a câmera e mantenha-se imóvel durante o registro facial.

Postura em pé e expressão facial recomendadas:

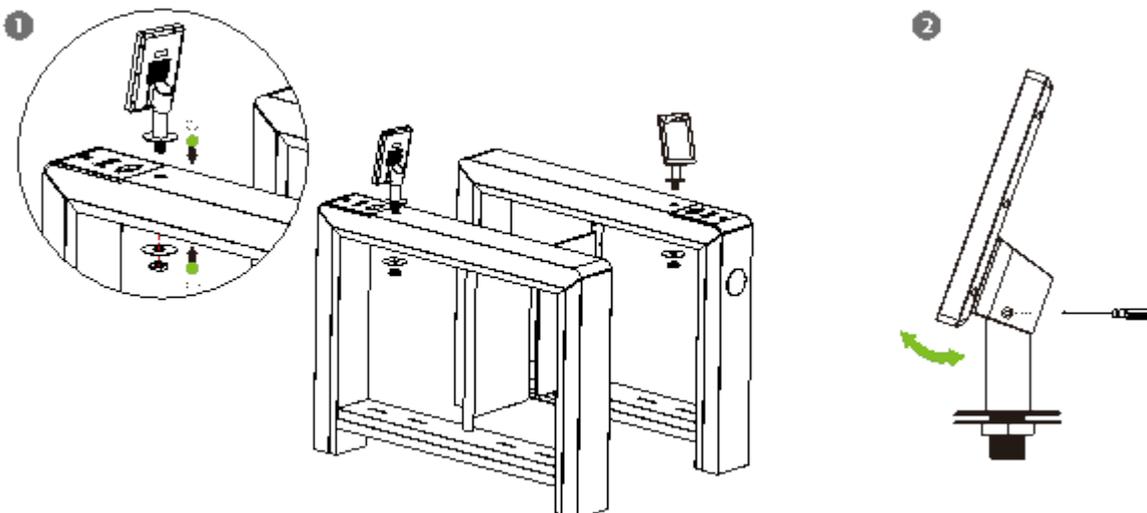


Observação: Por favor, mantenha sua expressão facial e postura natural durante o cadastramento ou verificação.



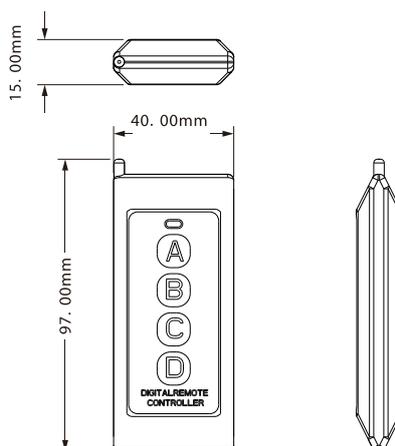
Instalação na barreira do portão:

1. Por favor, passe o fio através do suporte antes da instalação.
2. Insira o suporte no furo e fixe-o com uma porca.
3. Ajuste o ângulo do dispositivo.



2.5 Controle Remoto sem fio★

O controle remoto sem fio para bloqueio swing é um dispositivo inteligente que controla remotamente a entrada e saída. Ele foi projetado para o controle manual do bloqueio swing pelo administrador. O controle remoto sem fio possui quatro botões A, B, C e D, correspondendo às opções de abrir a porta de entrada, abrir a porta de saída, modo de emergência para passagem livre e bloquear com alarme.



Botões	Descrição
A	Pressione o botão uma vez para abrir o bloqueio swing na entrada e permitir a passagem após autenticação pela entrada.
B	Pressione o botão uma vez para abrir o bloqueio swing na saída e permitir a passagem após autenticação pela saída.
C	No modo de emergência, pressione o botão uma vez para abrir o portão. Em seguida, os portões de entrada e saída se abrem, permitindo a passagem livre sem autenticação.
D	Pressione o botão uma vez para fechar o portão. Em seguida, os portões de entrada e saída são controlados pelo bloqueio swing. A autenticação se torna inválida e nenhuma passagem é permitida.

3 Introdução do Menu

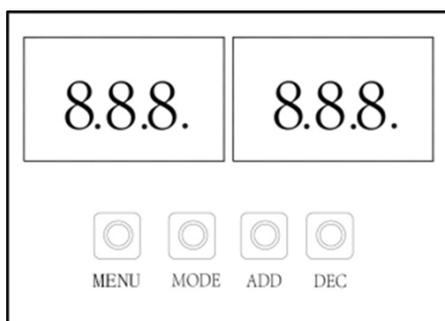
Existem 4 teclas no painel de controle: "MENU", "MODE", "ADD" e "DEC".

MENU: É usado para entrar no menu de configurações e confirmar o valor modificado atual.

MODE: É usado para voltar ao menu anterior e descartar a operação atual.

ADD: É usado para navegar até o item do menu superior e aumentar o valor.

DEC: É usado para navegar até o item do menu inferior e diminuir o valor.

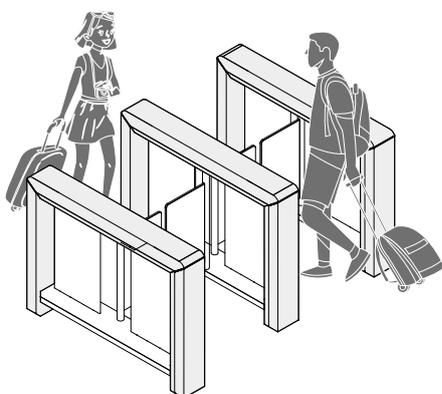


Modo de exibição (01EXXX)

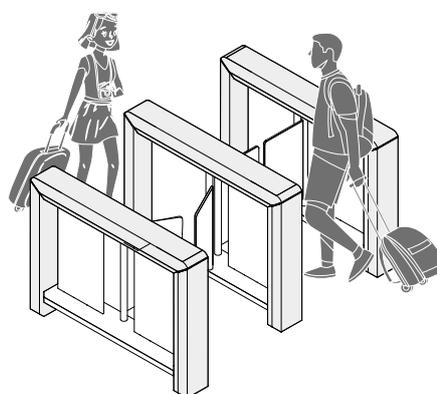
- (01E000) Exibe a posição atual do portão. (Padrão)
- (01E001) Sinal de entrada infravermelho.
- (01E002) Controla o sinal de entrada.
- (01E003) Modo de teste (o LED digital exibe "---" no modo de teste).
- (01E004) Número da versão.

Configuração do Modo de Acesso (02EXXX)

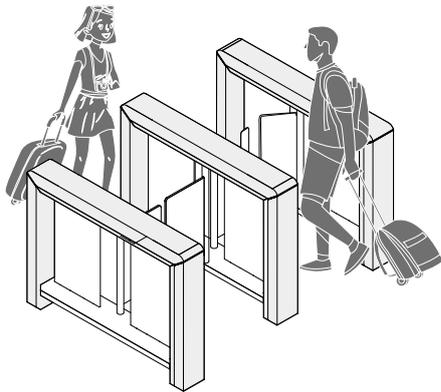
Controle bidirecional (padrão)



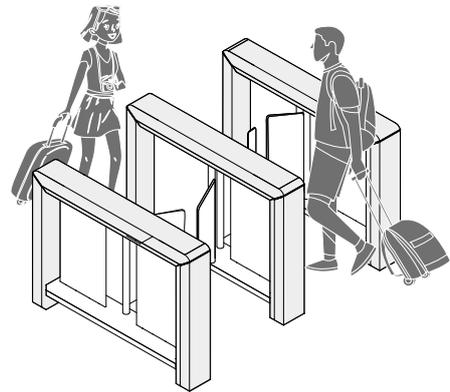
Controle na entrada, saída livre



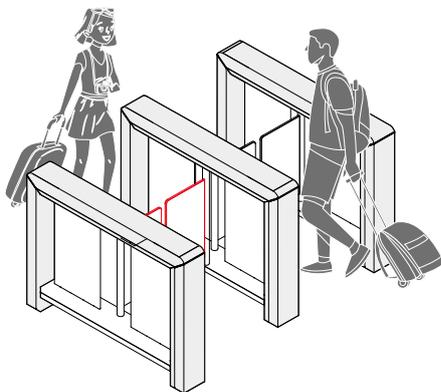
Entrada livre, controle na saída



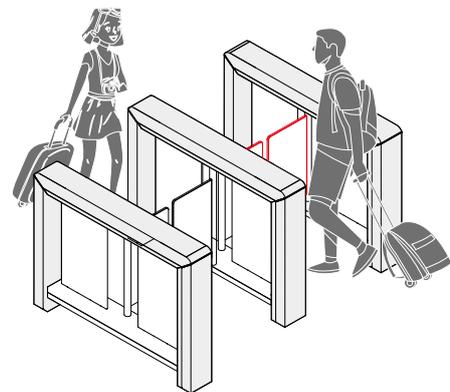
Entrada livre, saída livre



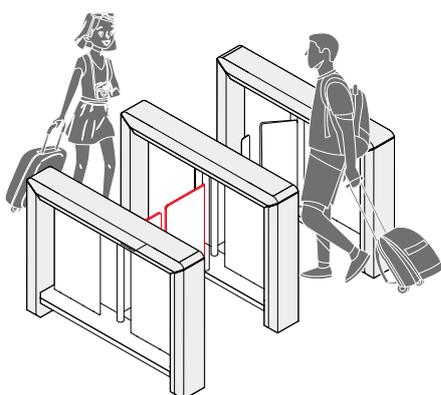
Controle na entrada, saída bloqueada



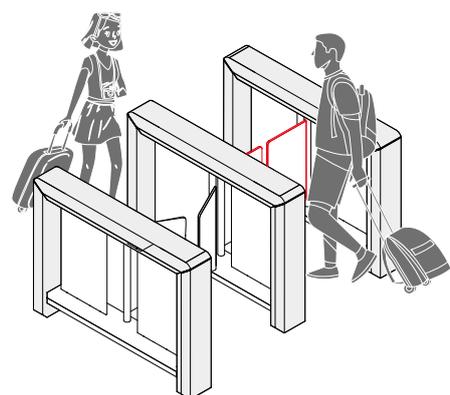
Entrada bloqueada, controle na saída



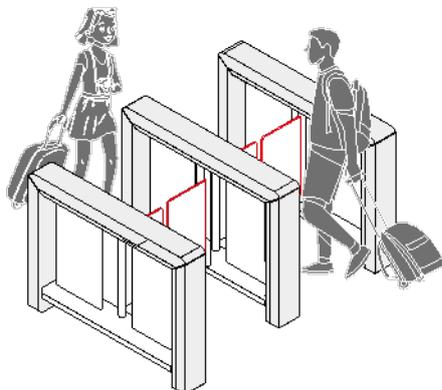
Entrada livre, saída bloqueada



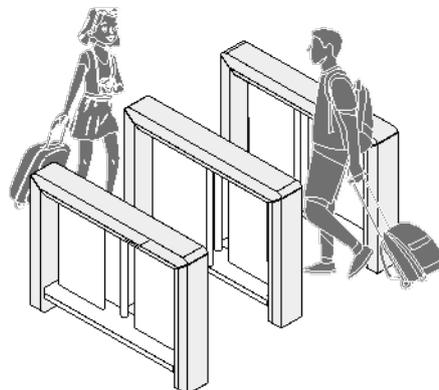
Entrada bloqueada, saída livre



Entrada bloqueada, saída bloqueada



Normalmente aberto bidirecional

**Velocidade de Abertura (03EXXX)**

Defina a Velocidade de Abertura para abrir o portão. Quanto maior o número definido, mais rápida será a velocidade. O valor da Velocidade de Abertura pode ser definido entre 5 a 30 segundos e o valor padrão é 22s.

Curso de Freio na Abertura (04EXXX)

Quanto maior o número definido, maior será o curso de desaceleração. O valor do Curso de Freio na Abertura pode ser definido entre 0 a 50 segundos e o valor padrão é 15.

Velocidade de Compensação na Abertura (05EXXX)

Pode ser definida quando o braço não consegue abrir até o limite ou apresenta tremores. Quanto maior o número definido, mais rápida será a velocidade de compensação. O valor da Velocidade de Compensação na Abertura pode ser definido entre 0 a 50s e o valor padrão é 20s.

Velocidade de Fechamento (06EXXX)

Defina a Velocidade de Fechamento para fechar o bloqueio. Quanto maior o número definido, mais rápida será a velocidade. O valor da Velocidade de Fechamento pode ser definido entre 5 a 30 segundos e o valor padrão é 22s.

Curso de Freio no Fechamento (07EXXX)

Quanto maior o número definido, maior será o curso de desaceleração. O valor do Curso de Freio no Fechamento pode ser definido entre 0 a 50 segundos e o valor padrão é 15.

Velocidade de Compensação no Fechamento (08EXXX)

Pode ser definida quando o bloqueio não consegue fechar na posição zero ou apresenta tremores. Quanto maior o número definido, mais rápida será a velocidade de compensação no fechamento. O valor da Velocidade de Compensação no Fechamento pode ser definido entre 0 a 50s e o valor padrão é 20s.

Configuração de Catraca Principal/Secundária (09EXXX)

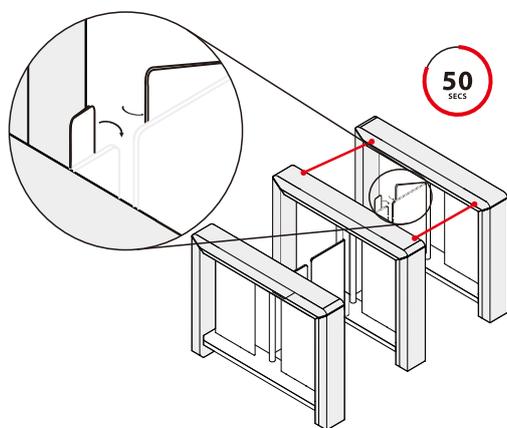
- (09E000) Catraca Principal
- (09E001) Catraca Secundária (Padrão)

Endereço RS485 (10EXXX)

Pode ser definido entre 0 a 254 e o valor padrão é 0.

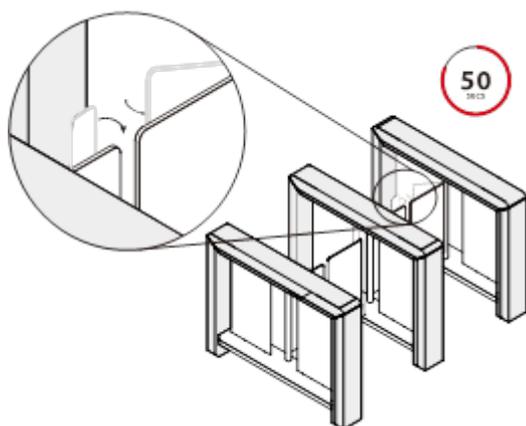
Tempo de Fechamento Automático para Passagem Não Assistida (11EXXX)

Verifica se ninguém passa após a abertura do dispositivo. Após o tempo definido, o dispositivo será fechado automaticamente. O valor válido para o Tempo de Fechamento Automático para Passagem Não Assistida pode ser definido entre 2 a 60s e o valor padrão é 5s.



Atraso de Fechamento após a Passagem (12EXXX)

Define o tempo de atraso do fechamento do bloqueio após a passagem. O valor válido para o Tempo de Atraso do Fechamento pode ser definido entre 0 a 60s e o valor padrão é 0s.



Ajuste de Posição (13EXXX)

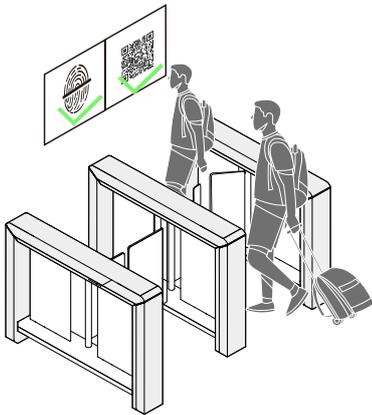
- (13E001) Posição zero
- (13E002) Posição direita
- (13E003) Posição esquerda
- (13E004) Posição secundária

A posição correspondente só pode ser ajustada quando estiver no local correto.

Função de Memória (14EXXX)

- (14E001) Função de Memória de Fechamento (Padrão)
- (14E002) Função de Memória de Abertura

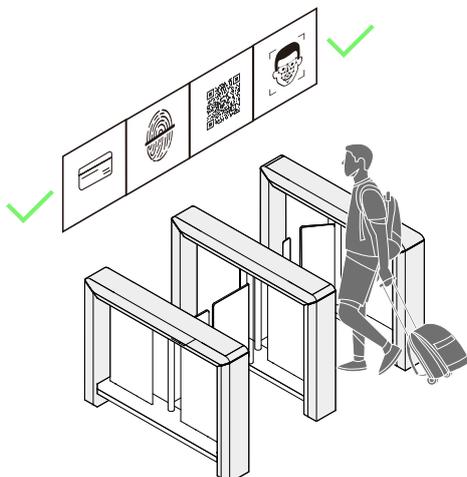
Quando mais de dois sinais de acesso legais são fornecidos ao mesmo tempo (incluindo a mesma direção e a direção oposta), o sistema lembrará todas as solicitações de passagem e as completará sequencialmente.



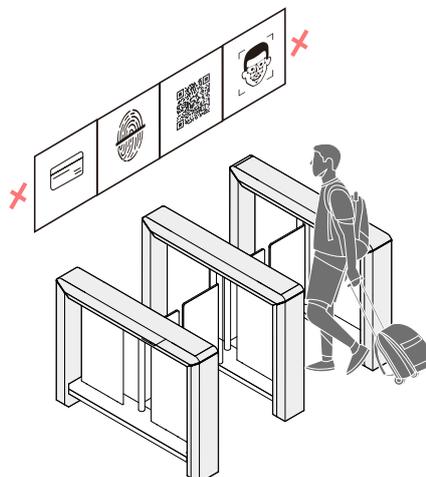
Modo de Verificação (15EXXX)

O modo de verificação pode ser definido como permitir verificação no canal ou proibir verificação no canal.

Permitir verificação no canal (Padrão)



Proibir verificação no canal



Ajuste de Volume do Som (16EXXX)

Ajusta o volume do dispositivo, quanto maior o número definido, mais alto será o volume. O valor válido para o Ajuste de Volume pode ser definido entre 1 a 100 e o valor padrão é 70.

Desligar Som de Alarme ao Fechar (17EXXX)

- (17E001) Fechar
- (17E002) Abrir (Padrão)

Quando o som do alarme estiver desligado, a Catraca não emitirá um som de alarme ao encontrar uma situação de alarme.

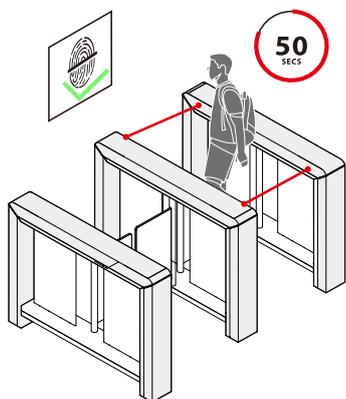
Troca de Voz de Entrada e Saída (18EXXX)

- (18E000) Direita para entrar, esquerda para sair (Padrão)
- (18E001) Direita para sair, esquerda para entrar

Os sons de alarme comuns não precisam ser trocados.

Tempo de Duração de Permanência (19EXXX)

Configure a duração de permanência no canal após a autenticação bem-sucedida. O valor válido para o Tempo de Duração de Permanência pode ser definido entre 5 e 30 segundos, sendo o valor padrão 10 segundos.

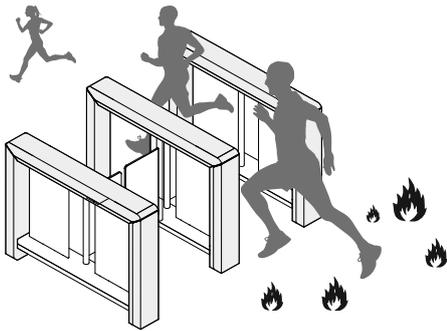


Ajuste de Força (20EXXX)

Quanto maior o número, maior a eficiência da força de abertura e fechamento da catraca. O valor válido para o Ajuste de Força pode ser definido entre 10 e 60, sendo o valor padrão 40.

Modo de Incêndio (21EXXX)

- (21E000) Abertura de entrada-(Padrão)
- (21E001) Abertura de saída



Ângulo de Partida da Embreagem (22EXXX)

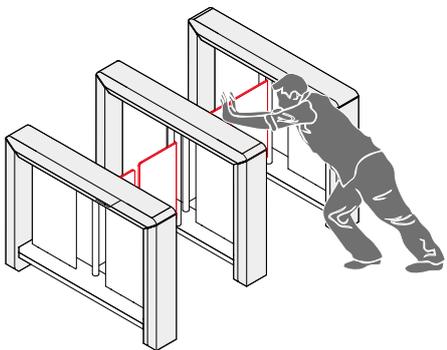
Defina o ângulo em que a embreagem é ativada. Quanto maior o número, maior o ângulo. O valor válido para o Ângulo de Partida da Embreagem pode ser definido entre 0 e 99, sendo o valor padrão 0.

Observação: A configuração privada é inválida.

Configuração de Alarme da Embreagem (23EXXX)

- (23E000) Desbloqueio com atraso (Padrão)
- (23E001) Autorizar desbloqueio

Quando a catraca é desbloqueada de maneira não autorizada, a embreagem é bloqueada automaticamente.



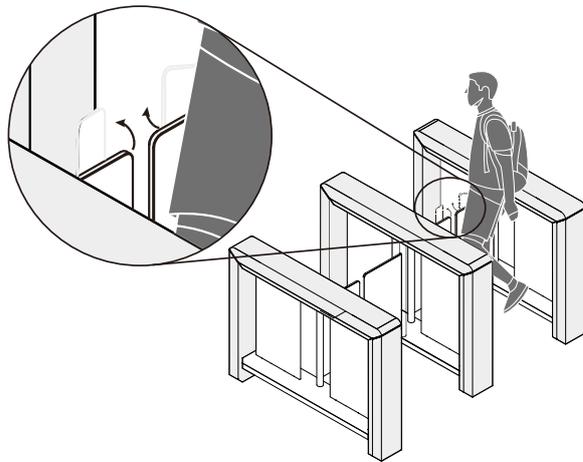
Restaurar Configurações de Fábrica (24EXXX)

- (24E001) Restaurar configurações de fábrica

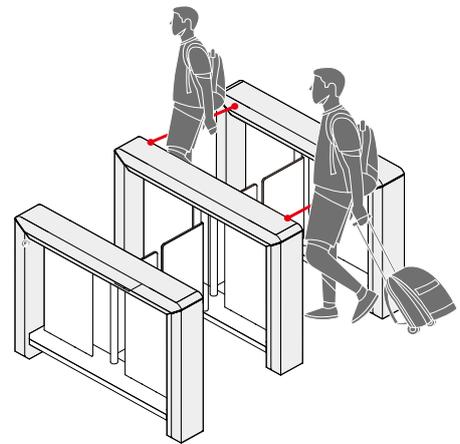
Configuração de Área Anti-esmagamento (25EXXX)

Pode ser definido como área anti-esmagamento, anti-esmagamento no canal ou sem anti-esmagamento em ambas as extremidades do canal.

Anti-esmagamento no canal (Padrão)



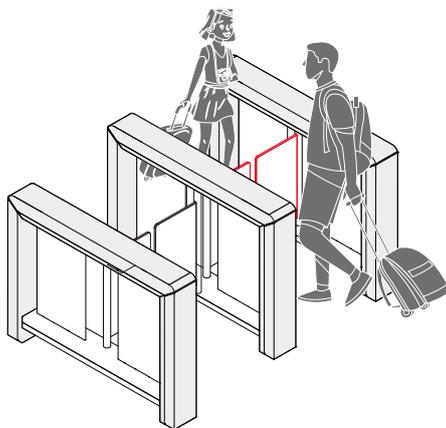
Sem anti-esmagamento em ambas as extremidades do canal



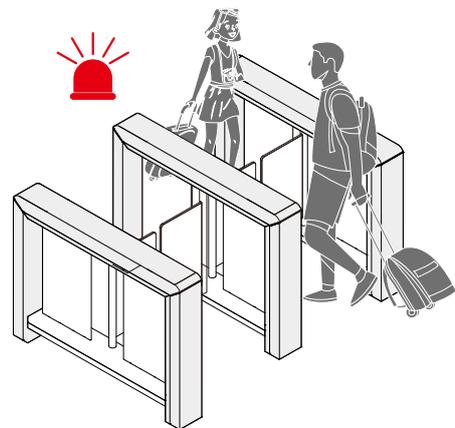
Entrada de Direção Falsa (26EXXX)(26E000) Fechar catraca

- (26E001) Alarme (Padrão)
- (26E002) Desativar esta função

Fechar bloqueio



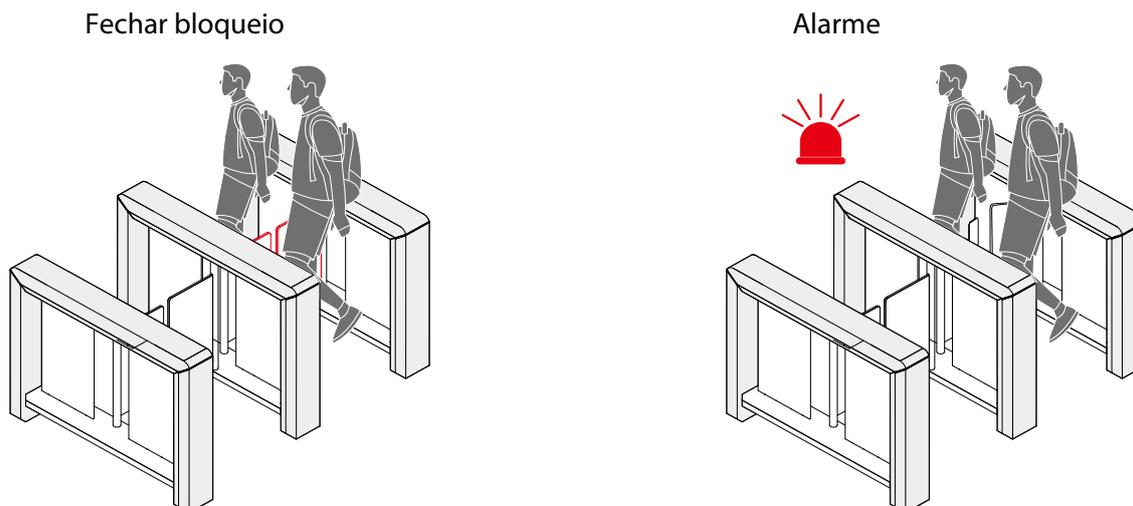
Alarme



Quando a área anti-esmagamento está definida como 1, esta função é efetiva.

Configuração de Anti-intrusão (27EXXX)

- (27E000) Fechar catraca
- (27E001) Alarme (Padrão)
- (27E002) Desativar esta função



Quando a área anti-esmagamento está definida como 1, esta função é efetiva.

Posição de Fechamento (28EXXX)

- (28E000) Fechar a catraca depois que os pedestres passarem pelo último par de sensores infravermelhos (Padrão)
- (28E001) Fechar a catraca depois que os pedestres passarem pelo penúltimo par de sensores infravermelhos

Quando a área anti-esmagamento está definida como 1, passar pelo penúltimo par de sensores infravermelhos é efetivo.

Configuração de Ação Anti-esmagamento (29EXXX)

- (29E000) Barreiras param de se mover (Padrão)
- (29E001) Reabrir
- (29E002) Desativar a ação anti-esmagamento

Troca de Voz (30EXXX)

- (30E001) Alarme (Padrão)

Direção de Instalação do Motor (31EXXX)

- (31E000) Invertida (Padrão)
- (31E001) Vertical

Observação: A configuração privada é inválida.

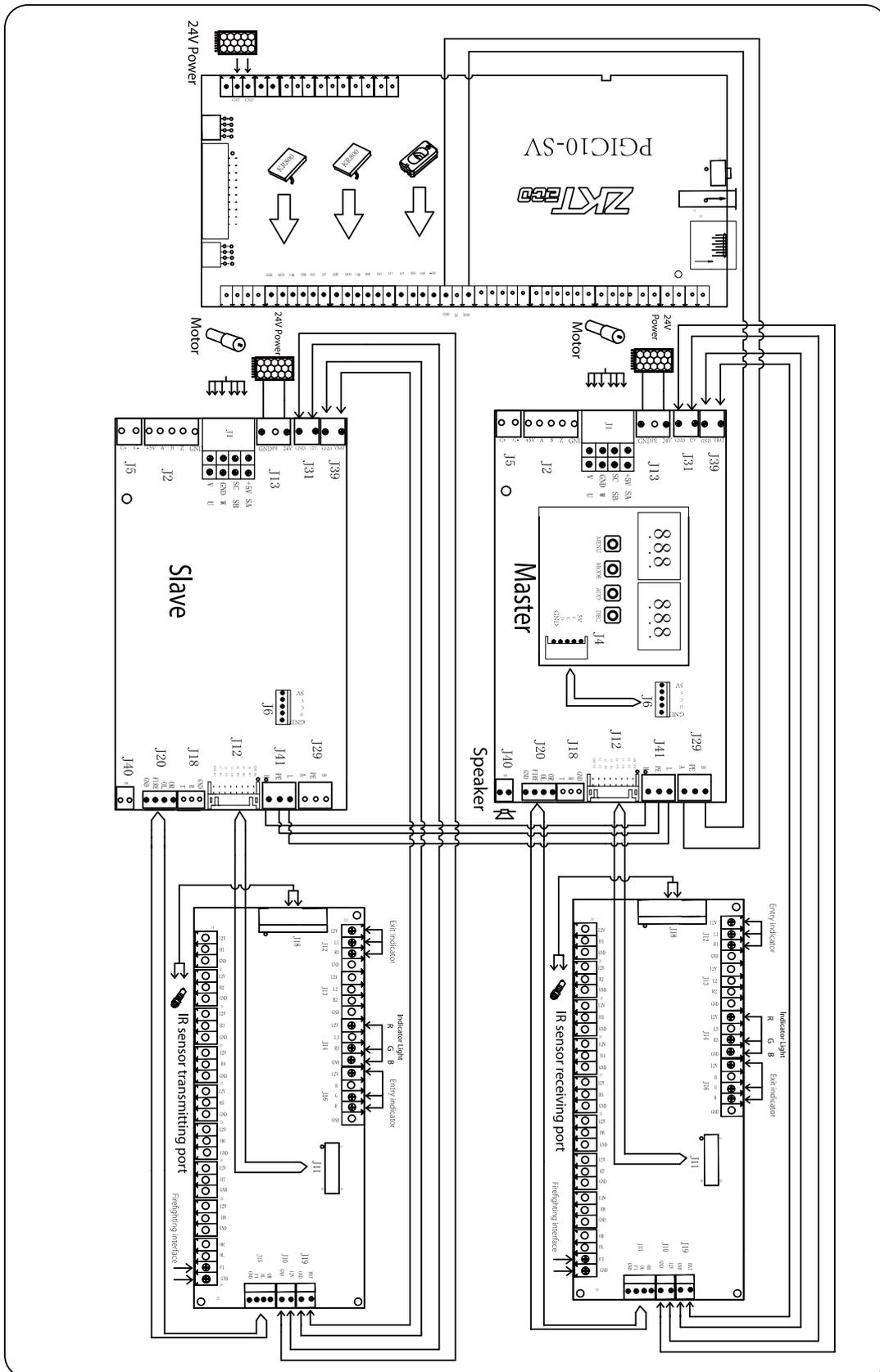
Tipo de Barreira (32EXXX)

- (32E000) Barreira comum (padrão)
- (33E001) Barreira alta (menu reservado)

Ajuste de Sincronização (33EXXX)

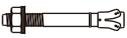
Quanto maior o valor, mais lento é o tempo de abertura da catraca mestre. O valor válido para o Ajuste de Sincronização pode ser definido entre 0 e 30, sendo o valor padrão 12.

4 Diagrama de Fiação



5 Lista de Embalagem

O pacote consiste nos seguintes itens:

	Mars-B1000	1 (Mestre e Auxiliar)
	Cabo de Alimentação	1
	Cartão	1
	Parafuso de Expansão M12*100	8

6 Manutenção

6.1 Manutenção do Chassi

O chassi é feito de aço laminado a frio com revestimento em pó. Se for utilizado por um período prolongado, podem ocorrer manchas de ferrugem em sua superfície. Lixe regularmente a superfície com uma lixa cuidadosamente. Aplique óleo anti-ferrugem na superfície e não cubra o sensor infravermelho.

6.2 Manutenção do Movimento

Desligue a alimentação antes da manutenção. Abra a porta, limpe o pó da superfície e aplique lubrificante para movimentação suave.

6.3 Manutenção da Fonte de Alimentação

- Desligue a alimentação antes da manutenção.
- Verifique a conexão do plugue de alimentação e, se estiver frouxa, fixe-a corretamente.
- Não altere aleatoriamente qualquer posição de conexão.
- Verifique periodicamente o isolamento da fonte de alimentação externa.
- Faça verificação periódica de qualquer tipo de vazamento.
- Verifique se os parâmetros técnicos da interface estão normais.
- Verifique a vida útil dos componentes eletrônicos e substitua-os conforme necessário.

Aviso: Todos os métodos de manutenção mencionados acima para o bloqueio swing devem ser realizados por um técnico profissional, especialmente o movimento e a parte de controle elétrico. Para garantir a segurança operacional, desligue a alimentação quando o bloqueio não estiver em uso.

7 Solução de Problemas

No.	Descrição da Falha	Causa e Solução
1	Nenhuma resposta do indicador de direção ou indicação incorreta.	Causa: Pode ser devido à conexão incorreta do indicador. Solução: Verifique se a conexão do indicador está correta ou não.
2	Após passar o cartão, só há ação de braço oscilante.	Causa: Pode ser devido a um problema existente na configuração do tipo de máquina mestre e escrava. Solução: Verifique a configuração do tipo de máquina mestre e escrava e a linha de conexão de 5 núcleos e 2 núcleos.
3	Atraso na abertura da barreira ou ela não fecha.	Causa: Pode ser devido ao tempo de abertura da barreira estar configurado como muito longo. Solução: Verifique se o tempo de abertura está muito longo, ou se o sensor infravermelho está coberto.
4	O motor não gira, a resistência é alta ou o rolamento está solto.	Causa: Pode ser devido ao ângulo de rotação do motor não estar configurado corretamente. Solução: O motor funciona corretamente, mas o ângulo de rotação não é suficiente, o que pode causar afrouxamento do rolamento.
5	Quando ligado, o braço oscilante não retorna à posição inicial.	Causa: Pode ser devido ao obstáculo que se encontra na área de detecção. Solução: Certifique-se de que não há obstáculo na área de detecção e, em seguida, reinicie o equipamento.

Telefone: (31) 3055-3530

Endereço: Rodovia MG-010, KM 26

Loteamento 12 - Bairro Angicos

Vespasiano - MG - CEP: 33.206-240

www.zkteco.com.br

