

Manual do Usuário

Mars-S100 Series

Modelo(s) aplicável(is): Mars-100, Mars-S120 Manual do Usuário -
Julho de 2023

Versão do Documento:1.2

Português

Obrigado por escolher nosso produto . Por favor , leia atentamente as instruções antes de operá-lo. Siga estas instruções para garantir o correto funcionamento do produto. As imagens mostradas neste manual são apenas ilustrativas.



Para obter mais detalhes, visite o site da nossa empresa em
www.zkteco.com.

Direitos autorais © 2023 ZKTECO CO., LTD. Todos os direitos reservados.

Sem o consentimento prévio por escrito da ZKTeco, nenhuma parte deste manual pode ser copiada ou encaminhada de qualquer forma ou forma. Todas as partes deste manual pertencem à ZKTeco e suas subsidiárias (doravante referidas como "Empresa" ou "ZKTeco").

Marca registrada

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

Responsabilidade

Este manual contém informações sobre a operação e manutenção dos equipamentos da ZKTeco. Os direitos autorais de todos os documentos, desenhos, etc., relacionados aos equipamentos fornecidos pela ZKTeco, são de propriedade da ZKTeco. O conteúdo aqui presente não deve ser usado ou compartilhado pelo destinatário com terceiros sem a permissão expressa por escrito da ZKTeco.

O conteúdo deste manual deve ser lido na íntegra antes de iniciar a operação e manutenção dos equipamentos fornecidos. Se algum(s) conteúdo(s) do manual parecer(em) obscuro(s) ou incompleto(s), entre em contato com a ZKTeco antes de iniciar a operação e manutenção dos referidos equipamentos.

É um pré-requisito essencial para a operação e manutenção satisfatórias que os funcionários responsáveis pela operação e manutenção estejam totalmente familiarizados com o design e que tenham recebido treinamento completo na operação e manutenção da máquina /unidade /equipamento. Além disso, é essencial para a operação segura da máquina /unidade /equipamento que o pessoal 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 do contrato, desenhos, folhas de instruções ou qualquer outro documento relacionado ao contrato, as condições / documentos do contrato prevalecerão. As condições/documentos específicos do contrato serão aplicados com prioridade.

A ZKTeco não oferece qualquer garantia, garantia ou representação em relação à completude de qualquer informação contida neste manual ou em quaisquer alterações feitas nele. A ZKTeco não estende qualquer tipo de garantia, incluindo, sem limitação, qualquer garantia de design, comercialização ou adequação a um fim específico.

A ZKTeco não assume responsabilidade por quaisquer erros ou omissões nas informações ou documentos referenciados ou vinculados a este manual. Todo o risco em relação aos resultados e desempenho obtidos ao utilizar as informações é assumido pelo usuário.

Em nenhuma circunstância, a ZKTeco será responsável perante o usuário ou qualquer terceiro por quaisquer danos incidentais, consequenciais, indiretos, especiais ou exemplares, incluindo, sem limitação, perda de negócios, perda de lucros, interrupção de negócios, perda de informações comerciais ou qualquer perda pecuniária, decorrentes, em conexão com, ou relacionados ao uso das informações contidas ou referenciadas por este manual, mesmo que a ZKTeco tenha sido informada sobre a possibilidade de tais danos.

Este manual e as informações nele contidas podem incluir imprecisões técnicas, erros ou erros tipográficos. A ZKTeco periodicamente altera as informações aqui contidas, que serão incorporadas em novas edições/alterações do manual. A ZKTeco reserva-se o direito de adicionar, excluir, alterar ou modificar as informações contidas no manual de tempos em tempos, na forma de circulares, cartas, notas, etc., visando aprimorar a operação e a segurança da máquina/unidade/equipamento. As referidas adições ou alterações têm como objetivo a melhoria/operacionalização do equipamento e tais alterações não conferem nenhum direito a reivindicar qualquer compensação ou danos sob quaisquer circunstâncias.

A ZKTeco não será, de forma alguma, responsável: (I) no caso de mau funcionamento da máquina/unidade/equipamento devido ao não cumprimento das instruções contidas neste manual; (II) no caso de operação da máquina /unidade /equipamento além dos limites de taxa; (III) no caso de operação da máquina e equipamento em condições diferentes das condições prescritas no manual.

O produto será atualizado periodicamente, sem aviso prévio. Os procedimentos operacionais mais recentes e documentos relevantes estão disponíveis em <http://www.zkteco.com>.

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

Sede da ZKTeco

Endereço: Rodovia MG-010, KM 26 - Loteamento 12 -
Bairro Angicos - Vespasiano - MG - CEP: 33.
206-24

Telefone +55 31 3055-353

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 um dos maiores fabricantes do mundo de leitores RFID e biométricos (impressão digital, facial, veia do dedo). Nossa oferta de produtos inclui leitores de controle de acesso e painéis, câmeras de reconhecimento facial de curto e longo alcance, controladores de acesso a elevadores /pisos, catracas, controladores de portão de Reconhecimento de Placas de Veículos (LPR) e produtos para consumidores, incluindo fechaduras de porta com leitor de impressão digital e facial alimentadas por bateria. Nossas soluções de segurança são multilíngues e localizadas em mais de 18 idiomas diferentes. Em nossas instalações de fabricação de última geração, com 700.000 pés quadrados, certificadas com ISO9001, controlamos a fabricação, o design do produto, a montagem de componentes e a logística/transporte, tudo sob o mesmo teto.

Os fundadores da ZKTeco têm se empenhado na pesquisa e desenvolvimento independentes de procedimentos de verificação biométrica e na produção de SDK de verificação 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, baseados em técnicas de verificação biométrica. Com anos de experiência na industrialização de verificações biométricas, a ZKTeco foi oficialmente estabelecida em 2007 e agora é uma das principais empresas globalmente na indústria de verificação biométrica, possuindo diversas 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-S100. Todas as imagens exibidas têm fins ilustrativos apenas.

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.






Convenções do Documento

As convenções utilizadas neste manual estão listadas abaixo

GUI Convenções

| Para software | |
|------------------|---|
| Convenções | Descrição |
| Negrito | Usado para identificar nomes de interface de software, por exemplo. OK, confirme, cancele. |
| > | Os menus de vários níveis são separados por estes colchetes. Por exemplo, Arquivo > Criar > Pasta. |
| Para dispositivo | |
| Convenção | Descrição |
| <> | Nomes de botões ou teclas para dispositivos. Por exemplo, pressione <OK>. |
| [] | Nomes de janelas, itens de menu, tabelas 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. Por exemplo, [Arquivo/ Criar/Pasta] . |

Símbolos

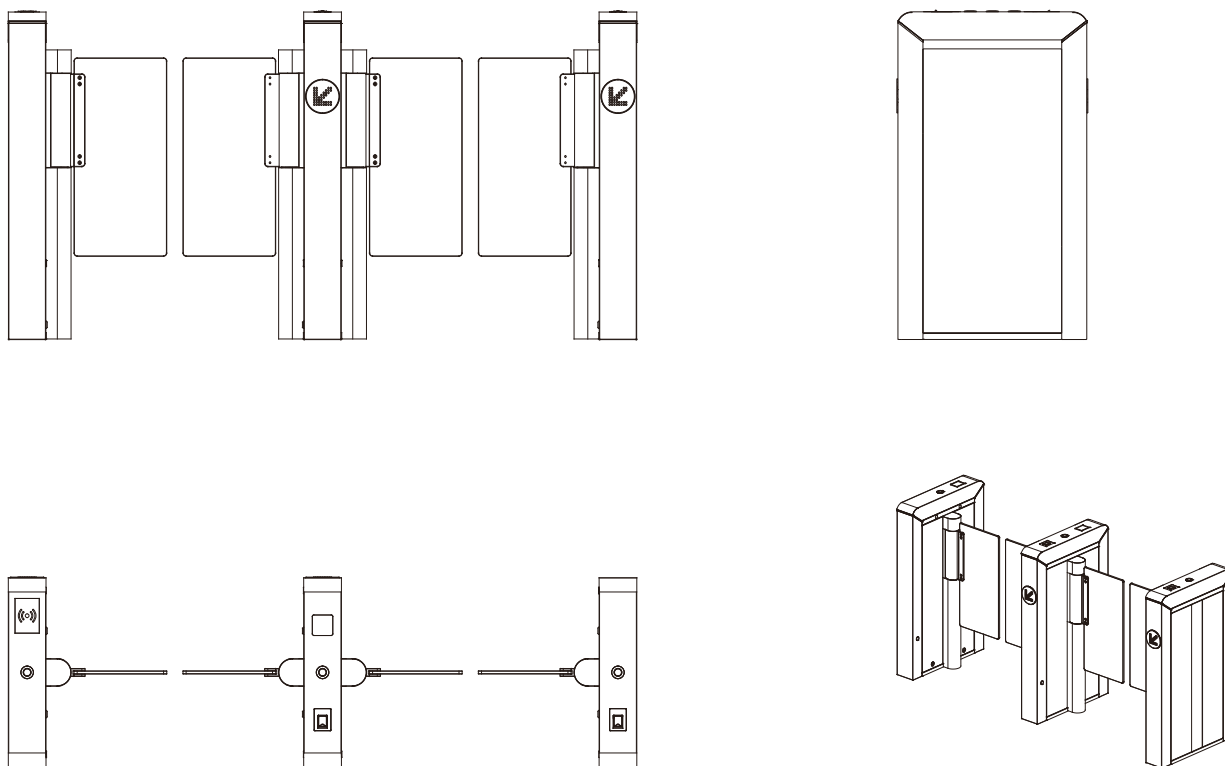
| Convenção | Descrição |
|---|--|
|  | Isso representa uma nota que precisa prestar mais atenção. |
|  | As informações gerais que auxiliam na realização das operações com mais rapidez. |
|  | A informação que é significativa. |
|  | Cuidado para evitar perigos ou erros. |
|  | A declaração ou evento que alerta sobre algo ou que serve como exemplo de advertência. |

Índice

| | | |
|----------|--|-----------|
| 1 | VISÃO GERAL..... | 7 |
| 1.1 | CARACTERÍSTICA..... | 7 |
| 1.2 | APARÊNCIA E COMPONENTES DO SISTEMA | 8 |
| 1.2.1 | APARÊNCIA..... | 8 |
| 1.2.2 | COMPONENTES DO SISTEMA..... | 9 |
| 1.3 | SISTEMA MECÂNICO | 9 |
| 1.4 | SISTEMA DE CONTROLE ELETRÔNICO | 10 |
| 1.5 | PRINCÍPIO DE TRABALHO..... | 10 |
| 1.6 | COMPOSIÇÃO DO SISTEMA..... | 11 |
| 1.7 | ESPECIFICAÇÕES TÉCNICAS | 12 |
| 2 | INTRODUÇÃO DA FUNÇÃO | 14 |
| 2.1 | VERIFICAÇÃO DE IMPRESSÃO DIGITAL ★ | 14 |
| 2.2 | CARTAO DE VERIFICACAO ★..... | 15 |
| 2.3 | VERIFICAÇÃO DE CÓDIGO QR ★ | 16 |
| 2.4 | VERIFICAÇÃO FACIAL ★ | 17 |
| 3 | INTRODUÇÃO DO SISTEMA DE CONTROLE..... | 19 |
| 3.1 | PGIC10-SV ★ | 19 |
| 3.2 | CONTROLADOR DE ACIONAMENTO DO MOTOR MESTRE / ESCRAVO | 21 |
| 3.3 | PLACA DE IR | 23 |
| 3.4 | DIAGRAMA DE FIAÇÃO..... | 25 |
| 3.5 | MENU DO PORTÃO DE VELOCIDADE | 26 |
| 3.6 | CÓDIGO DE ERRO PARA CATRACA..... | 37 |
| 4 | MANUTENÇÃO | 38 |
| 4.1 | MANUTENÇÃO DO CHASSIS | 38 |
| 4.2 | MANUTENÇÃO DO MOVIMENTO..... | 38 |
| 4.3 | MANUTENÇÃO DA FONTE DE ALIMENTAÇÃO | 38 |
| 5 | SOLUÇÃO DE PROBLEMAS..... | 39 |
| 6 | LISTA DE EMBALAGEM..... | 40 |

1 Visão Geral

A série de catracas Mars-S100 é um sistema elegante e econômico de controle de entrada projetado para volumes de tráfego intenso. Essas catracas de velocidade normalmente são mantidas em uma posição travada, negando assim o acesso ao lado seguro.



1.1 Recursos

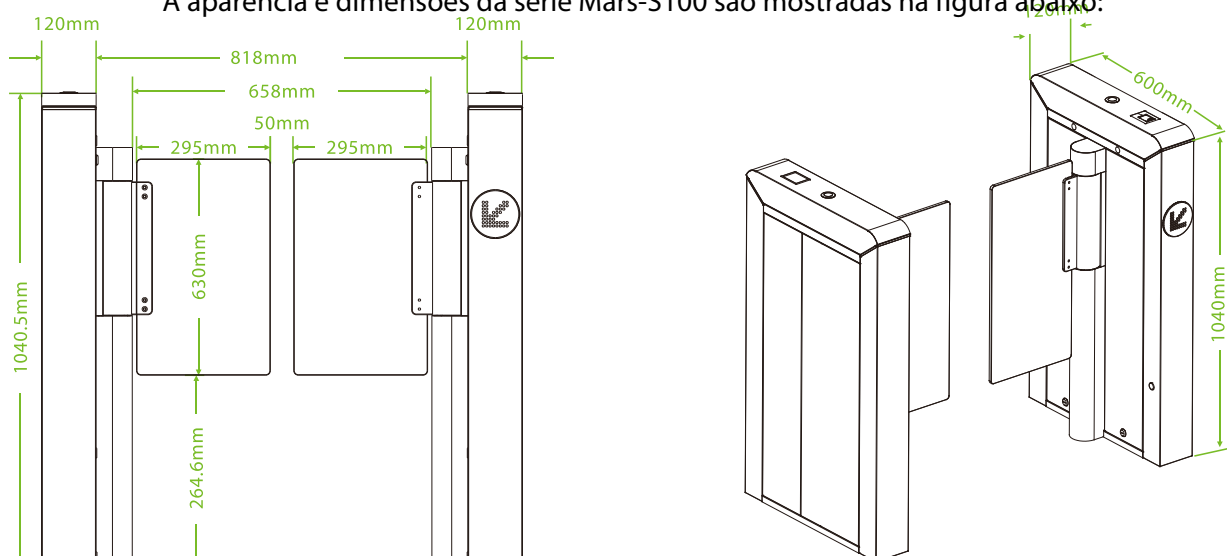
- Longa vida útil, capaz de abrir e fechar a catraca mais de 5 milhões de vezes quando medida.
- Com função de múltiplos alarmes, como detecção de invasão, entrada na direção errada e tempo de porta aberta excedido.
- Com modo de emergência em que a catraca se abre automaticamente em caso de falta de energia ou acionamento de sinal de incêndio.
- Função de segurança que impede a entrada forçada na catraca, pois a catraca possui um par de embreagens que se engajam quando a barreira é forçada, e automaticamente se reajustam após o engajamento.
- Função de autoproteção para prevenir intrusões fortes, corrente excessiva e outras circunstâncias especiais, como danos ao produto, acidentes graves, entre outros.
- Múltiplas funções anti-esmagamento, distribuição razoável de infravermelho para proteger a segurança da passagem de pedestres. A função de anti-esmagamento infravermelho impede que pessoas sejam esmagadas dentro da área do infravermelho, bloqueando a abertura secundária do infravermelho anti-esmagamento.
- Descarrega a força ao encontrar bloqueio para evitar ferimentos nos pedestres.

- Combinado com dispositivos de verificação periféricos, ele suporta métodos de verificação como reconhecimento facial, identificação humana, cartão de acesso, dispositivo ESD, leitura de código QR e outros.
- Função de comutação normalmente aberto/normalmente fechado, adequada para diferentes locais.
- Com função de memória, ela pode permitir a passagem de várias pessoas após várias passagens consecutivas do cartão.
- Interfaces de desenvolvimento estão disponíveis para integração com sistemas.
- Caixa em aço inoxidável SUS304 que garante durabilidade de longa duração.
- Bonito e elegante, o dispositivo funciona suavemente, silenciosamente e consome baixa energia.
- Com uma clara indicação da direção de passagem, o dispositivo possui um indicador padrão em forma de seta. A seta verde indica o estado de passagem normal, enquanto a seta vermelha indica o estado anormal, proibindo a passagem.

1.2 Aparência e Componentes do Sistema

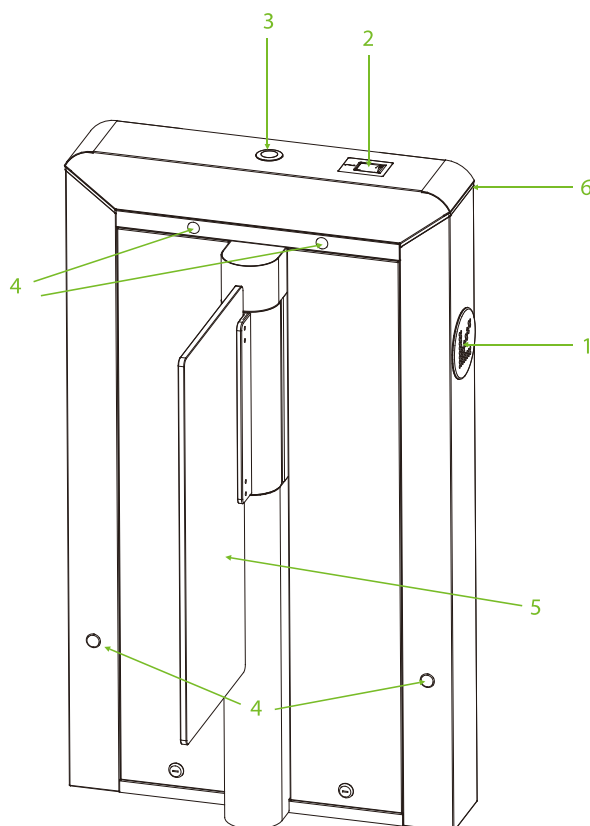
1.2.1 Aparência

A aparência e dimensões da série Mars-S100 são mostradas na figura abaixo:



1.2.2 Componentes do Sistema

Os componentes do sistema da série Mars-S100 são mostrados abaixo:



| | |
|--|-------------------------------------|
| 1. Indicador de Tráfego | 2. Unidades de autenticação★ |
| 3. Furo reservado para dispositivo facial | 4. Sensor infravermelho |
| 5. Barreira | 6. Indicador de passagem |

1.3 Sistema Mecânico

O sistema mecânico do torniquete é composto pelo chassi e pelo componente central. O chassi é uma estrutura onde são instalados o Indicador de Tráfego, Leitor★, Scanner de código QR★, Leitor de impressões digitais★, Sensor infravermelho e Fechadura da porta. O componente central é composto principalmente pelo Motor, Estrutura, Rolamento e Braço oscilante.

1.4 Sistema de Controle Eletrônico

O sistema de controle eletrônico de um torniquete é principalmente composto pelo Leitor★/Scanner de código QR★ /Leitor de impressões digitais★, Sensor infravermelho, Placa de Controle do Torniquete, Indicador de Tráfego e Alarme.

Leitor★: O leitor lê os dados no cartão e os transmite para o Controlador de Acesso.

Leitor de Impressões Digitais★: O dispositivo compara a impressão digital que está sendo pressionada no leitor de impressões digitais com todos os dados de impressões digitais e envia-os para o Controlador de Acesso.

Leitor de Código QR★: O dispositivo compara o código QR adquirido com todos os dados de código QR registrados no dispositivo e os envia para o Controlador de Acesso.

Sensor Infravermelho: Ele detecta a posição do pedestre e desempenha um papel na garantia de segurança e proteção.

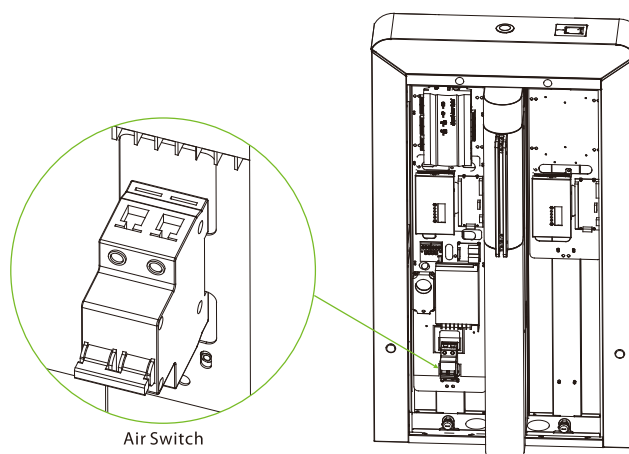
Placa de Controle do Torniquete A placa de controle do torniquete é o centro de controle do sistema que recebe sinais do leitor de cartão ★/leitor de impressões digitais ★/scanner de código QR★. A placa de controle realiza cálculos lógicos e processa esses sinais e, em seguida, envia comandos executivos para o Indicador de Tráfego, Motor Elétrico e alarme.

Indicador de Tráfego: Quando o portão está fechado, o sistema acende o indicador vermelho. No entanto, quando alguém passa com sucesso pela verificação, o sistema acende o indicador verde.indicator.

Alarme: O alarme emite um alarme sonoro e luminoso se o sistema detectar qualquer entrada não autorizada no corredor, entrada em direção errada, anti-retorno e outras violações.

1.5 Princípio de Funcionamento

1. Quando o dispositivo é ligado, ele passa por um teste automático de inicialização (POST - Power-On Self-Test). Se nenhum problema for detectado durante o teste, o dispositivo funcionará normalmente. Se uma falha for detectada, o sistema exibirá mensagens de erro relevantes no visor digital, permitindo que o usuário identifique e resolva o problema rapidamente.



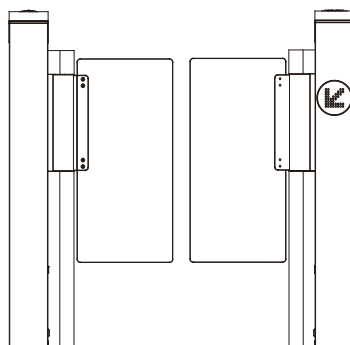
- Quando um cartão★/impressão digital★/código QR★, válido é apresentado, o visor mostrará se a autenticação foi bem-sucedida ou não, e o buzzer emitirá um sinal sonoro positivo para o pedestre, indicando que a verificação foi realizada com sucesso. Em seguida, o leitor de cartão★/impressão digital★/código QR★ enviará sinais ao Controlador de Acesso para solicitar permissão para passar pela passagem. O Controlador de Acesso enviará o sinal para a Placa de Controle do Torniquete
- Após receber o sinal do cartão★/impressão digital★/código QR★ e do Sensor Infravermelho, a Placa de Controle do Torniquete enviará sinais de controle válidos para o driver do motor servo. Nesse momento, se o sistema estiver no modo de passagem proibida, a luz indicadora do modo ficará vermelha, e a Placa de Controle do Torniquete não aceitará sinais do cartão★/impressão digital★/código QR★.
- Uma vez que o passageiro passa pelo canal de acordo com a direção de abertura do braço oscilante, o Sensor Infravermelho continuará monitorando continuamente o movimento do pedestre durante todo o percurso. Ele enviará sinais para a Placa de Controle do Torniquete até que o pedestre conclua a passagem.
- Se o pedestre entrar na passagem sem autenticar sua identificação ou apresentar um cartão★/impressão digital★/código QR★ o sistema emitirá um alarme sonoro para alertar o pedestre a parar. O sinal de alarme persistirá até que o pedestre recue da passagem. Somente após a autenticação bem-sucedida do cartão★/impressão digital★/código QR★ o pedestre poderá prosseguir pela passagem.

Observação: Certifique-se de que o fio de aterramento do sistema esteja conectado de forma confiável para evitar lesões pessoais ou outros acidentes.

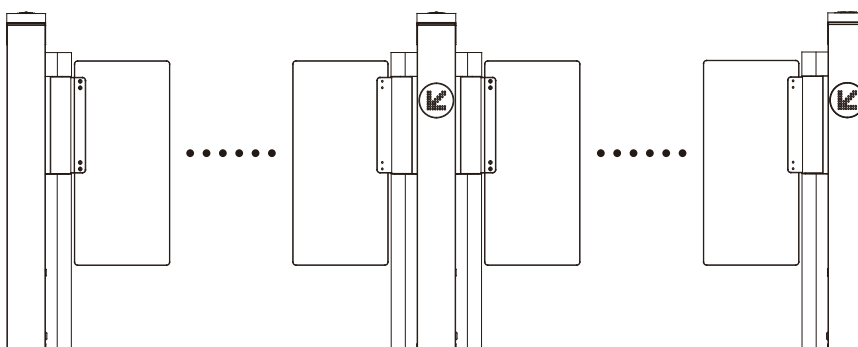
1.6 Composição do Sistema

O sistema de gerenciamento de passagem única consiste em dois torniquetes de velocidade de núcleo único. O sistema de gerenciamento de passagem múltipla consiste em dois torniquetes de velocidade de núcleo único e vários torniquetes de velocidade de núcleo duplo.

- **O sistema de gerenciamento de uma única via:**



- **O sistema de gerenciamento de várias vias:**



1.7 Especificações Técnicas

| Característica | Especificação |
|--|--|
| Comunicação | TCP/IP, RS485, 4G/WIFI |
| Tensão de Entrada | AC110V/240V, 50/60Hz |
| Sinal de Controle de Entrada | Sinal de Comutação v |
| Tensão de Saída | DC 24V |
| Tempo de Abertura/Fechamento do Portão | 0.8 Sec (Ajustável) |
| Umidade de Operação | 5% a 80% (Não condensante) |
| temperatura de Operação | -28°C a 60°C (Padrão) |
| Taxa de Transferência | Até 25 pessoas/min (Usando autenticação) |
| Unidade de Acionamento | Motor Sem Escovas |
| Sensor Infravermelho | 4 pares |
| Indicador LED | Suporte |
| Ambiente de Trabalho | Interno |
| Unidade de Acionamento | Motor Sem Escovas |

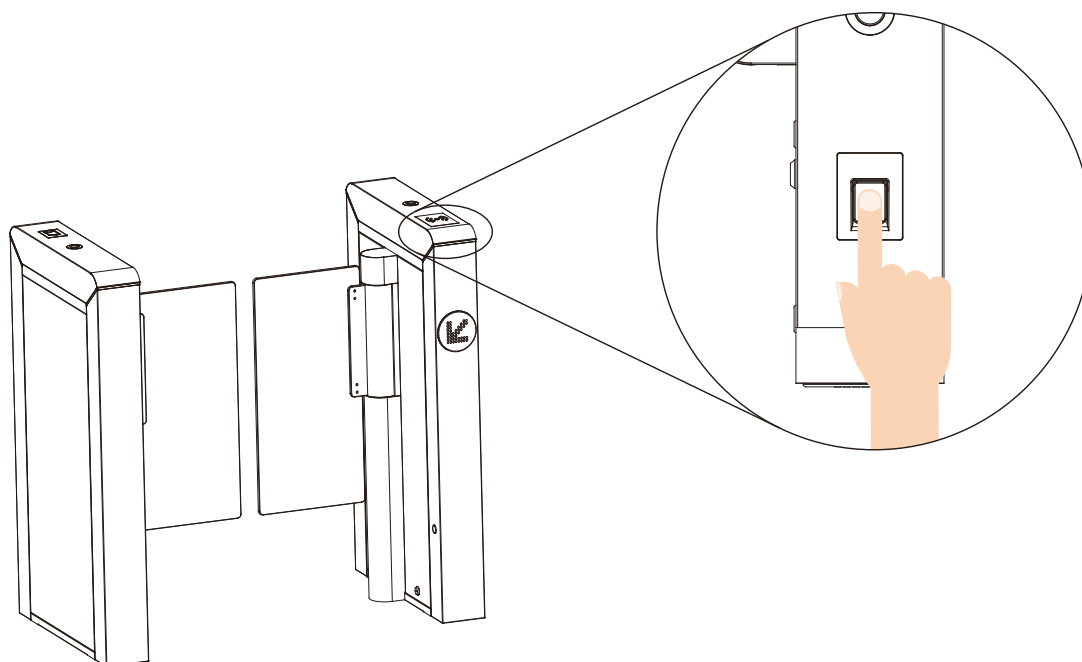
| | |
|---------------------------------|---|
| Movimentação da Barreira | Balanço |
| Largura da Faixa | 660mm (Opção: 900mm) |
| MCBF | 5 milhões |
| Dimensão (mm) (C*L*A) | 600*120*1040 |
| Dimensões com Embalagem (C*L*A) | 762*362*1040(mm) (2 caixas) |
| Peso Líquido | 50kg (±5kg) |
| Peso Bruto | 64kg (± 5kg) |
| Ruído | <60dB |
| Certificações | CE e FCC |
| Indicador de Tráfego | Verde: Faixa Disponível Vermelho: Faixa Indisponível |

2 Introdução da Função

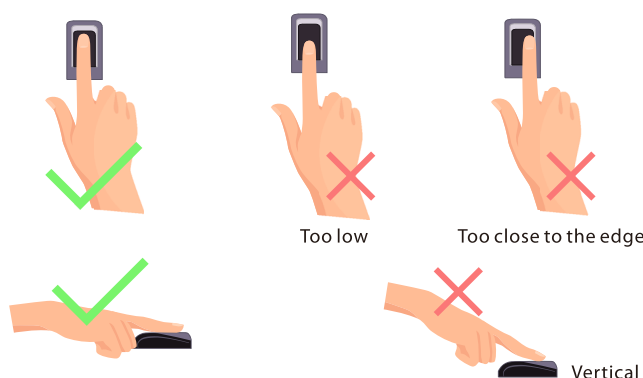
2.1 Autenticação por Impressão Digital★

Neste modo de verificação, o dispositivo compara a impressão digital que está sendo pressionada no leitor de impressão digital com todos os dados de impressão digital enviados e os envia para o Controlador de Acesso.

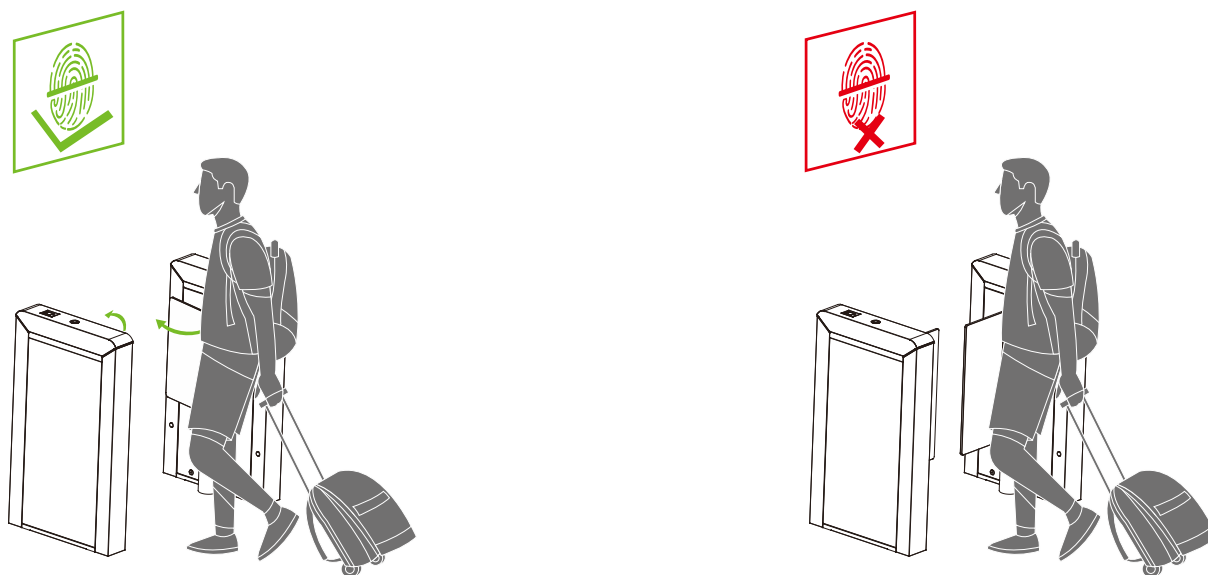
O dispositivo entra no modo de autenticação de impressão digital quando um usuário pressiona o dedo no scanner de impressão digital.



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

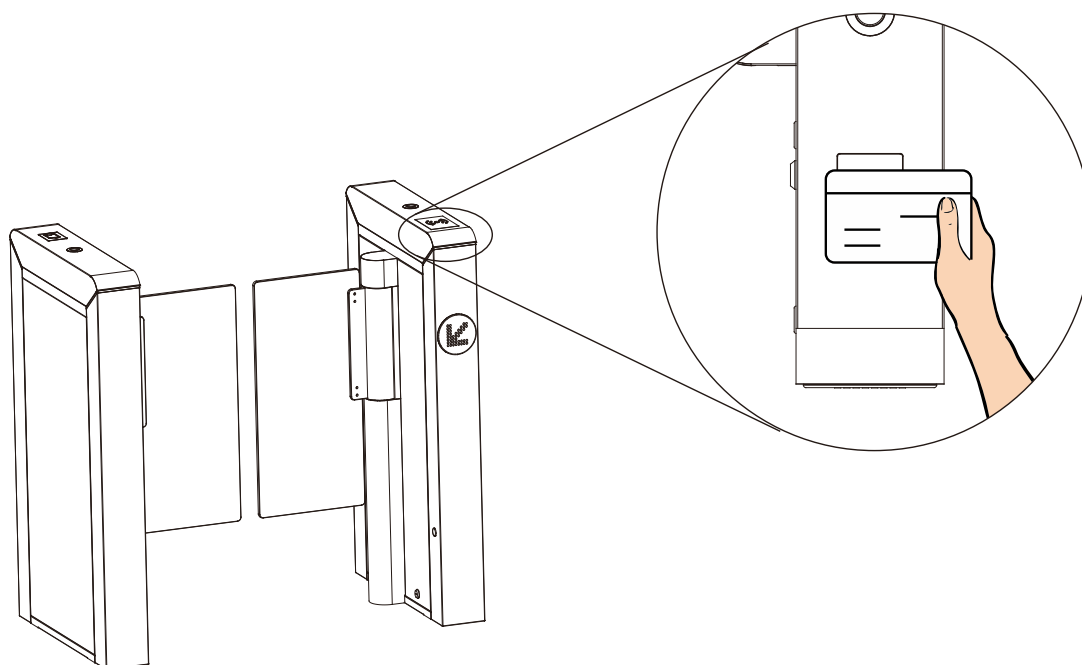


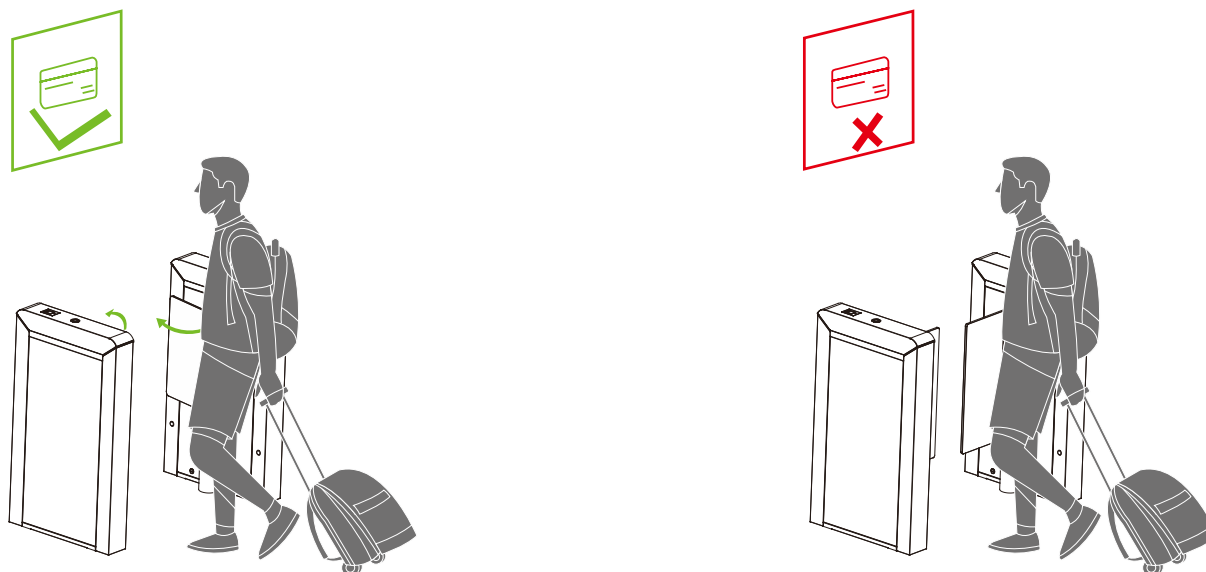
Observação: Certifique-se de usar o método correto ao pressionar seus dedos no leitor de impressão digital para registro e identificação. É importante seguir as diretrizes adequadas para evitar quaisquer problemas de reconhecimento. Observe que nossa empresa não se responsabilizará por qualquer problema que podem surgir do uso incorreto do produto. Reservamo-nos o direito de fazer a interpretação final e modificações a respeito deste assunto.



2.2 Verificação de Cartão★

No modo de Verificação de Cartão, o dispositivo compara o número do cartão na área de indução do cartão com todos os dados de número de cartão registrados no dispositivo e os envia para o Controlador de Acesso. Quando um usuário pressiona seu cartão na área de leitura do cartão, o dispositivo entra no modo de autenticação de cartão.



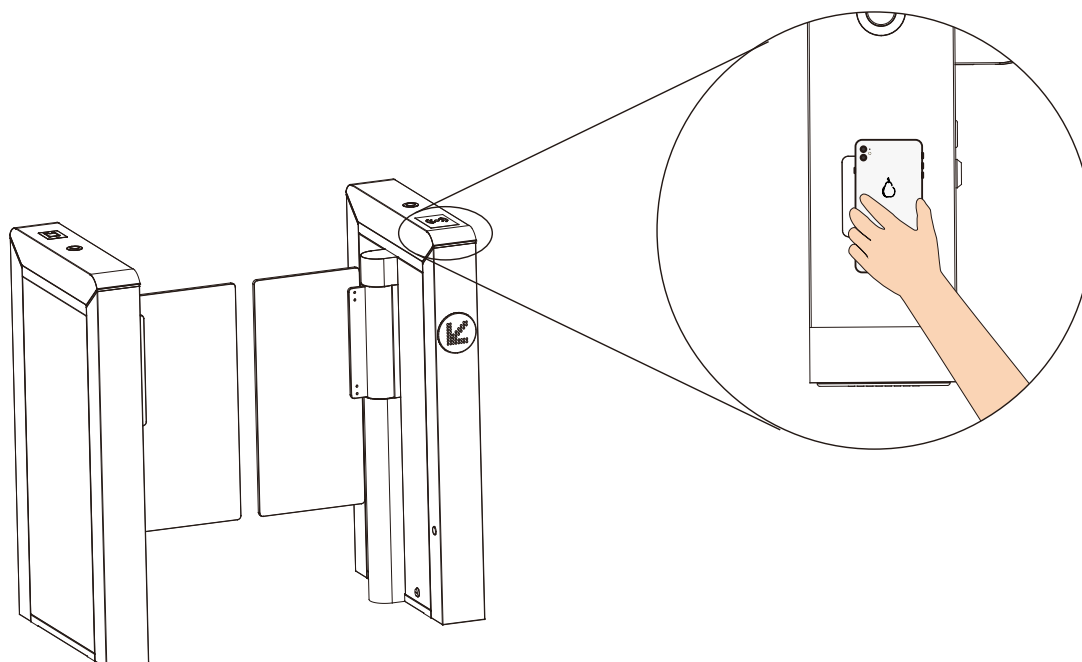


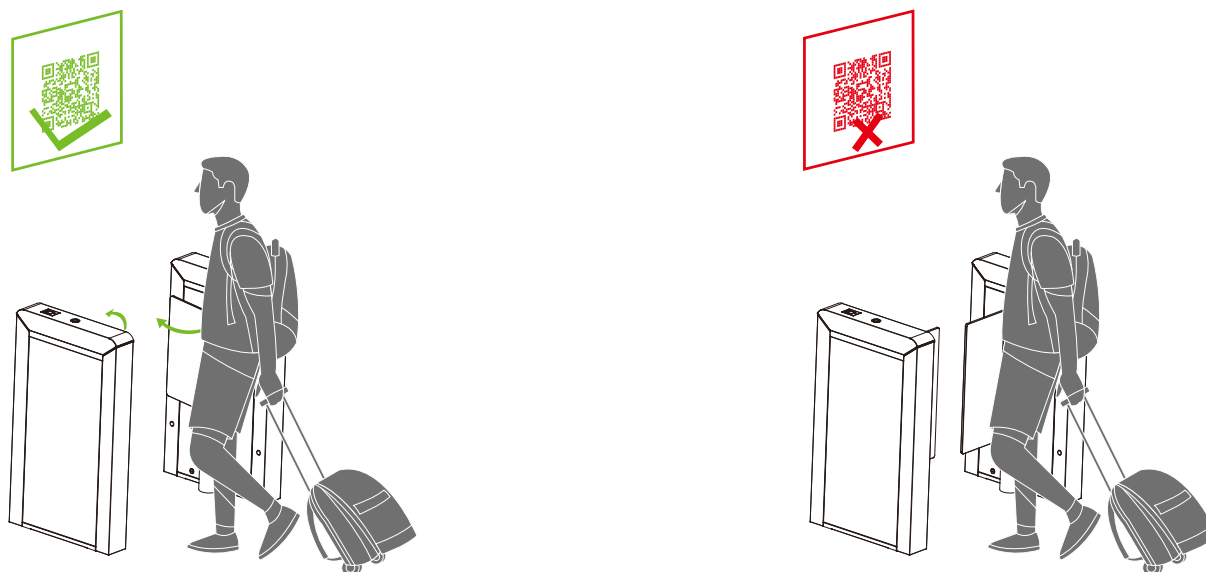
2.3 Verificação por Código QR★

No modo de Verificação por Código QR, o dispositivo lê o código QR no smartphone do usuário usando o scanner de código QR.

Ele então compara os dados digitalizados com o código QR registrado e envia o resultado para o Controlador de Acesso.

Quando o usuário coloca o smartphone exibindo o código QR sobre o scanner de código QR, o dispositivo entra no modo de autenticação por código QR.





2.4 Verificação Facial★

Neste modo de autenticação, o dispositivo compara as imagens faciais coletadas com todos os dados de face registrados no dispositivo e, em seguida, envia-os para o Controlador de Acesso.

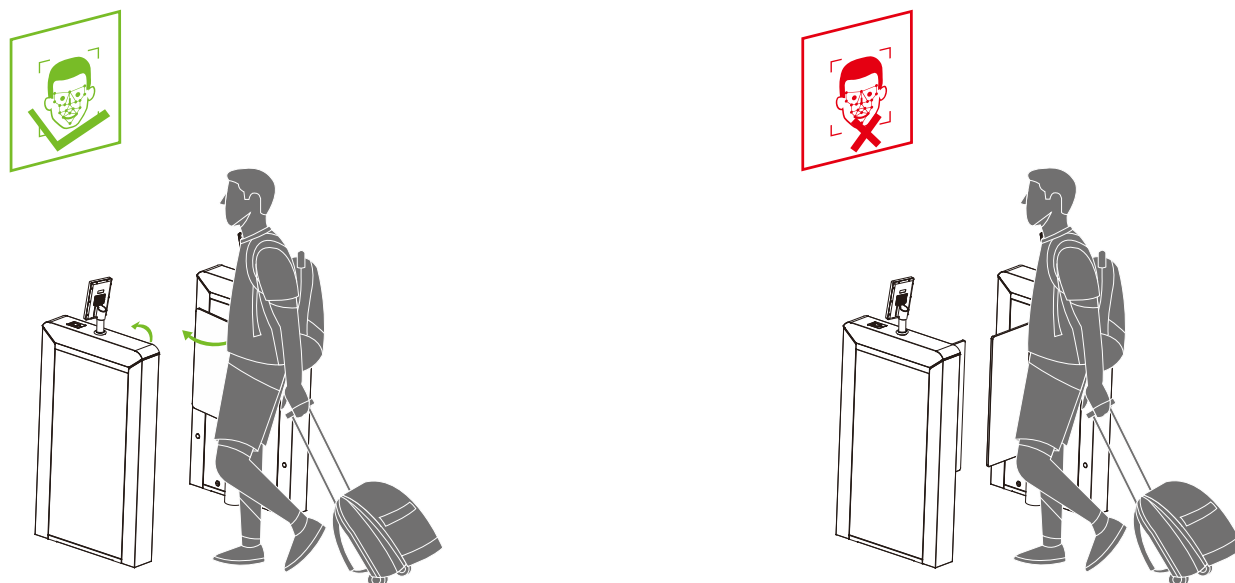
Tente manter sua face centralizada na tela durante a autenticação.

Ao registrar sua face, certifique-se de ficar de frente para a câmera e permanecer imóvel.

Postura Em Pé e Expressão Facial Recomendadas:

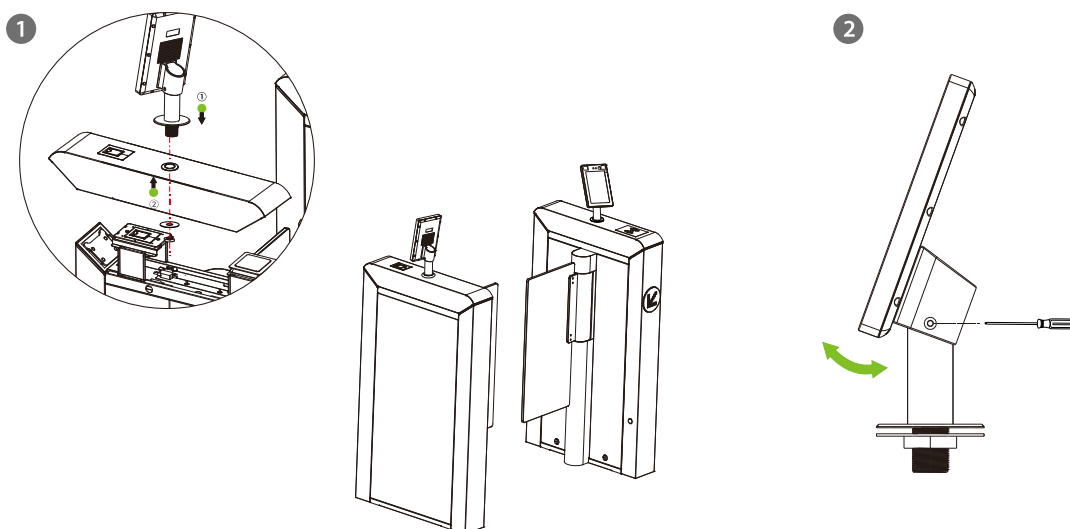


Observação: Mantenha sua expressão facial e postura em pé naturais durante o registro ou autenticação.



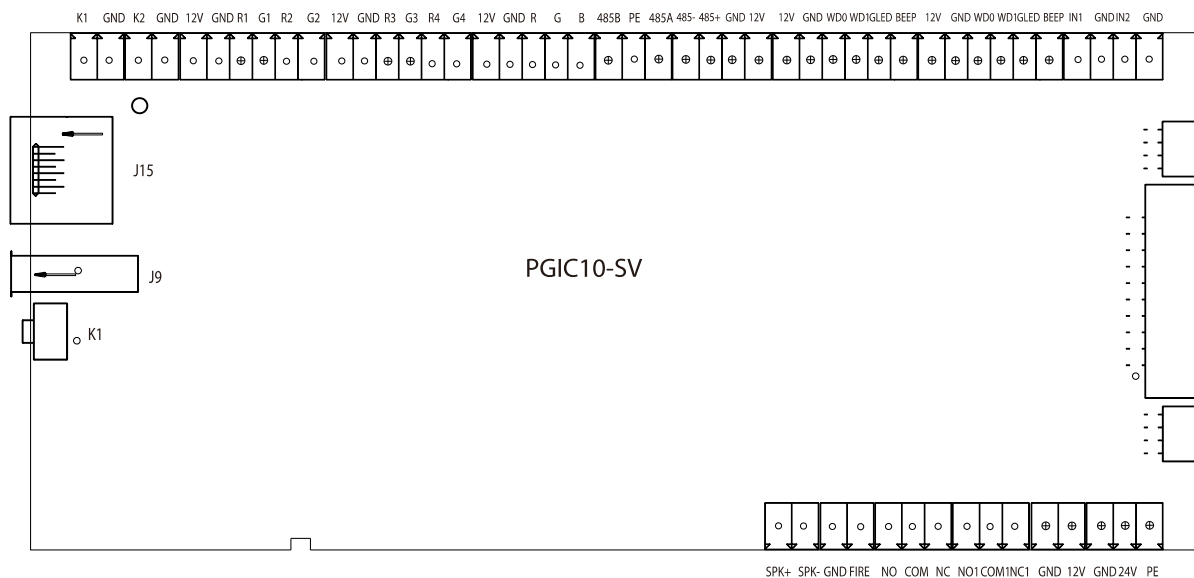
Instalação no Portão de Acesso:

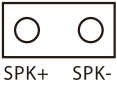




1. Antes da instalação, por favor, passe o fio através do suporte..
2. Insira o suporte no orifício e fixe-o com uma porca.
3. Ajuste o ângulo do dispositivo.


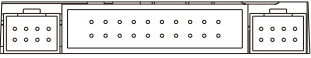












3. Introdução ao Sistema de Controle

3.1 PGIC10-SV★

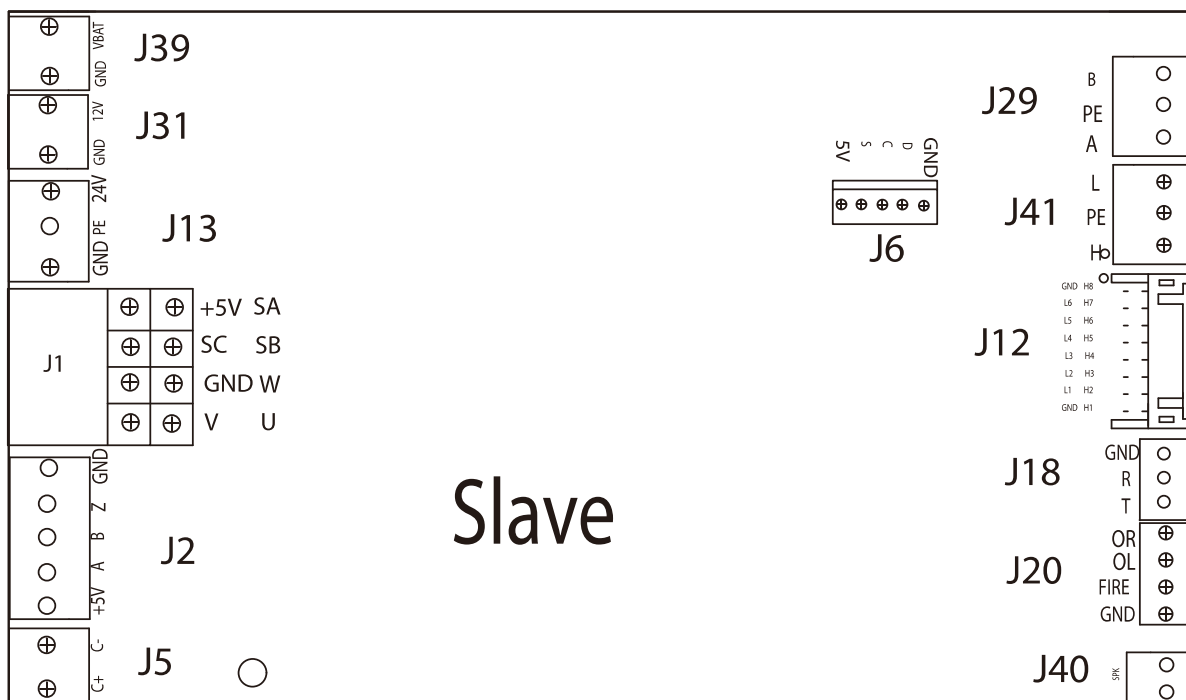
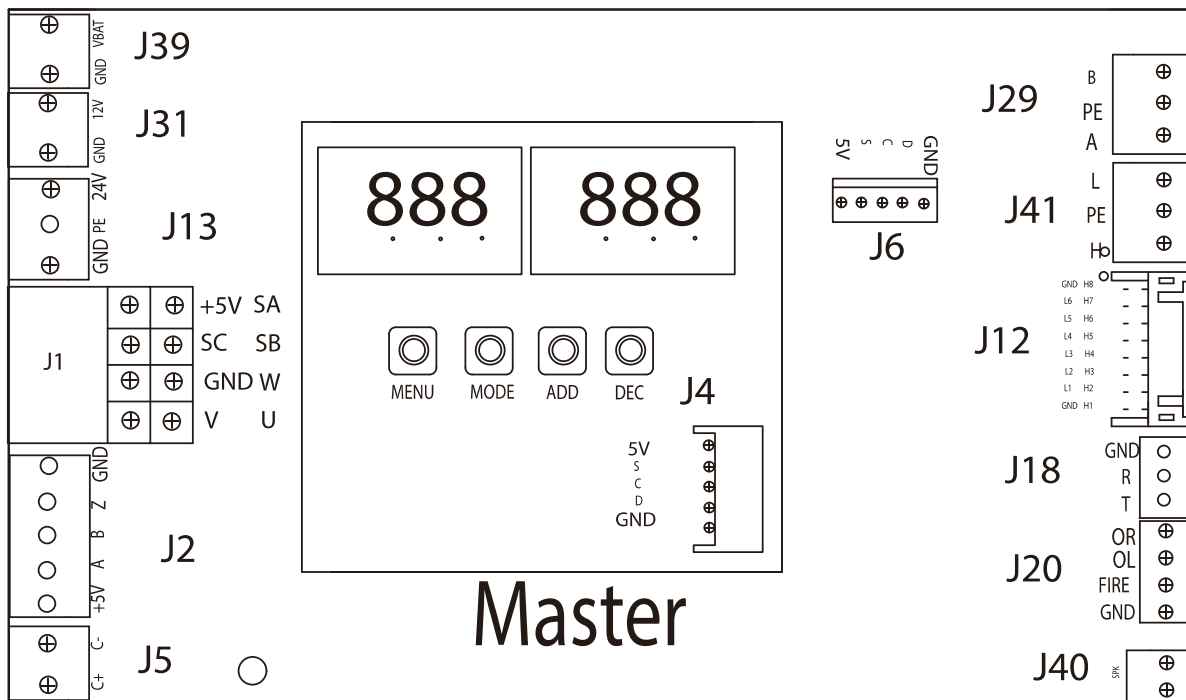


| Terminal | Descrição |
|---|--------------------------------|
| J15 | Interface Ethernet/PoE |
| J9 | Slot USB |
| K1 | Redefinir |
|  | Alto-falante |
|  | Sinal de Incêndio |
|  | Saída Auxiliar |
|  | Saída Auxiliar |
|  | Fonte de alimentação CC de 12V |

| | |
|--|---|
|  <p>GND 24V PE</p> | Fonte de alimentação CC de 24V |
|  | Sensor de IV |
|  <p>IN1 GND IN2 GND</p> | Entrada Auxiliar |
|  <p>12V GND WD0 WD1 GLED BEEP</p> | Leitor Wiegand |
|  <p>12V GND WD0 WD1 GLED BEEP</p> | Leitor Wiegand |
|  <p>485- 485+ GND 12V</p> | Saída RS485 |
|  <p>485B PE 485A</p> | RS485 |
|  <p>12V GND R G B</p> | Indicador de status |
|  <p>12V GND R3 G3 R4 G4</p> | Indicador de status de saída ou entrada |
|  <p>12V GND R1 G1 R2 G2</p> | Indicador de status de saída ou entrada |
|  <p>K2 GND</p> | Porta |
|  <p>K1 GND</p> | Porta |

Sistema operacional Linux embarcado. Ele possui uma tela sensível ao toque de 2,8 polegadas (a tela de exibição) onde os parâmetros podem ser configurados por meio da tela de toque.

3.2 Controlador de Acionamento de Motor Mestre/Escravo





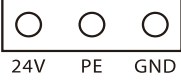
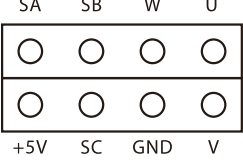
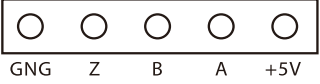
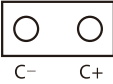
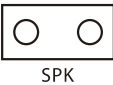


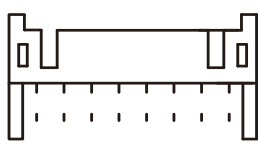
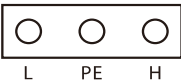
O controlador de acionamento de motor mestre possui 4 teclas: "MENU", "MODE", "ADD" e "DEC".

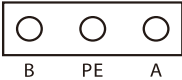
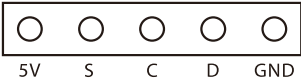
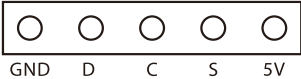
MENU: É usado para acessar o menu de configurações e confirmar o valor modificado atual.

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

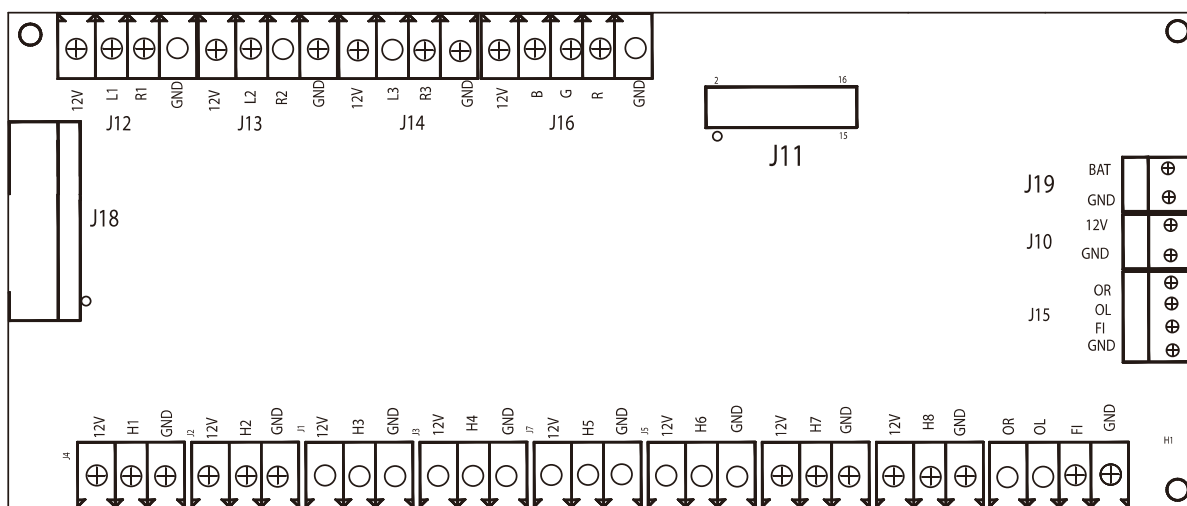
ADD: É usado para navegar até o item de menu acima e aumentar o valor.





DEC: É usado para navegar até o item de menu abaixo e diminuir o valor.



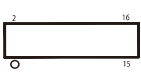

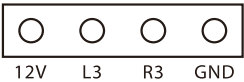


| Terminal | Descrição |
|---|-----------|
|  <p>BAT GND</p> | J39 |
|  <p>12V GND</p> | J31 |
|  <p>24V PE GND</p> | J13 |
|  <p>SA SB W U +5V SC GND V</p> | J1 |
|  <p>GNG Z B A +5V</p> | J2 |
|  <p>C- C+</p> | J5 |
|  <p>SPK</p> | J40 |
|  <p>OR OL FIRE GND</p> | J20 |
|  <p>GND R T</p> | J18 |
|  | J12 |
|  <p>L PE H</p> | J41 |

| | | |
|---|-----|--|
|  <p>B PE A</p> | J29 | Comunicação RS485 |
|  <p>5V S C D GND</p> | J4 | Fonte de Alimentação para a Tela do Controlador de Acionamento de Motor Mestre |
|  <p>GND D C S 5V</p> | J6 | Fonte de Alimentação para a Tela do Controlador de Acionamento de Motor Mestre |

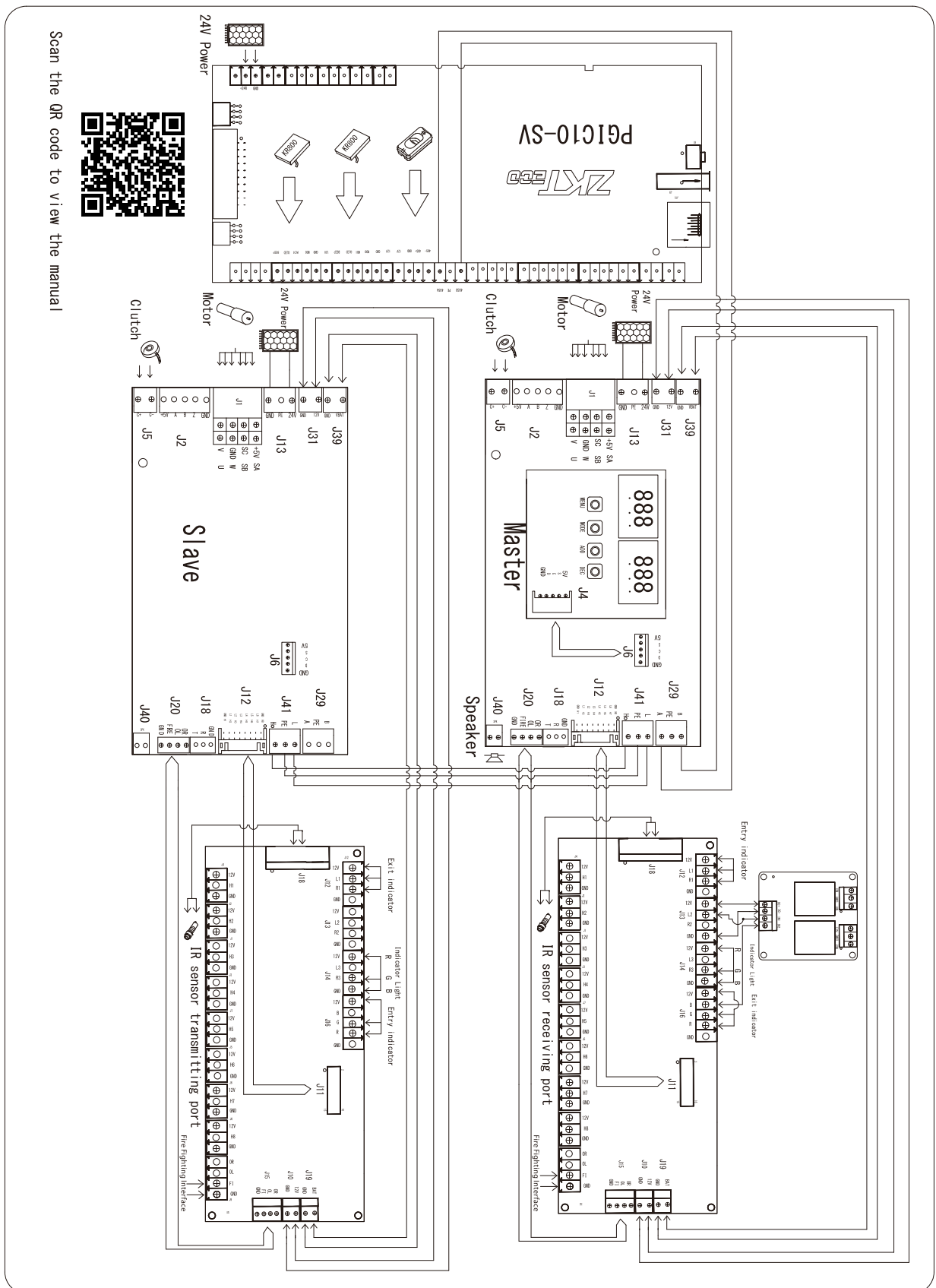
3.3 Placa de Infravermelho



| Terminal | Descrição |
|--|---|
|  <p>J18</p> | Conectando a porta de recepção do sensor IR |
|  <p>12V H GND X 8</p> | Porta de Recepção do Sensor de Infravermelho |
|  <p>OR OL FI GND</p> <p>J15</p> | Interface de Combate a Incêndio |
|  <p>OR OL FI GND</p> | Fonte de Alimentação para Catraca de Velocidade em Caso de Incêndio |

| | | |
|--|-----|---|
|  <p>12V GND</p> | J10 | Entrada de Energia |
|  <p>BAT GND</p> | J19 | Entrada de Energia |
|  | J11 | Porta de Transmissão do Sensor de Infravermelho |
|  <p>12V B G R GND</p> | J16 | Indicador de Entrada |
|  <p>12V L3 R3 GND</p> | J14 | Luz Indicadora |
|  <p>12V L2 R2 GND</p> | J13 | Reservado |
|  <p>12V L1 R1 GND</p> | J12 | Indicador de Entrada |

3.4 Diagrama de Fiação



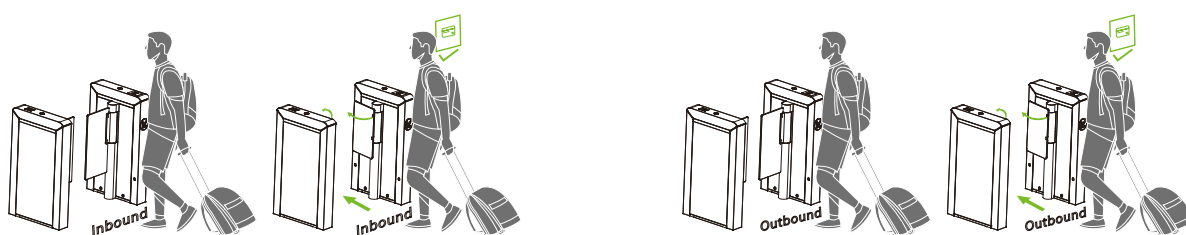
3.5 Menu of Speed Gate

Modo de Exibição (01EXXX)

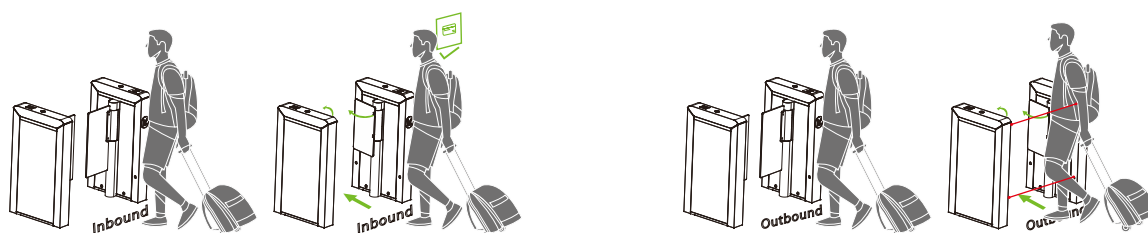
- (01E000) Exibe a posição atual da catraca (Padrão).
- (01E001) Sinal de entrada de infravermelho.
- (01E002) Controla o sinal de entrada.
- (01E003) Modo de teste (o LED digital exibe "---" no modo de teste).
- (01E004) Número da versão.

Configuração do Modo de Abertura (02EXXX)

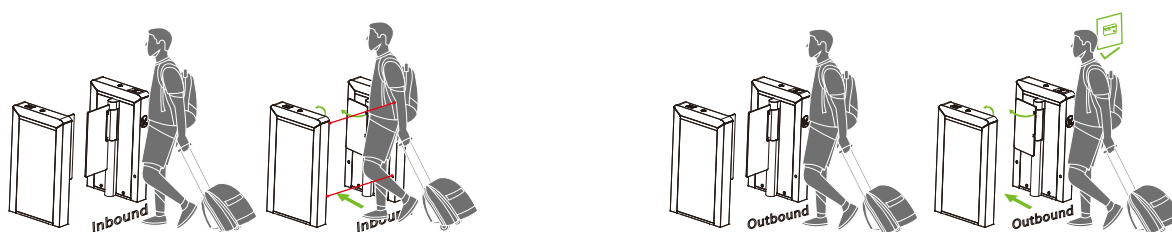
- (02E001) Controlada em ambos os sentidos, ambos necessitam de verificação (Padrão).



- (02E002) Entrada precisa de verificação, saída livre.



- (02E003) Entrada livre, saída precisa de verificação.



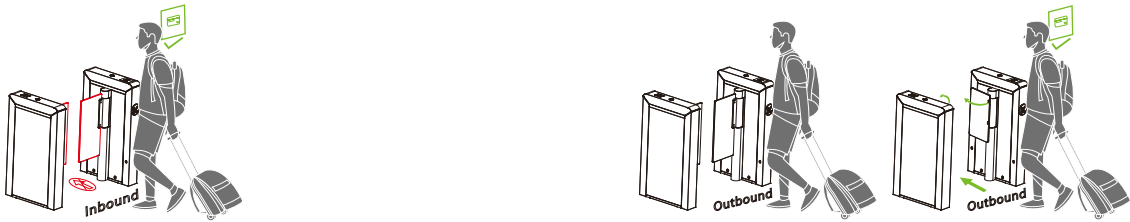
- (02E004) Livre em ambos os sentidos.



- (02E005) Entrada precisa de verificação, saída proibida.



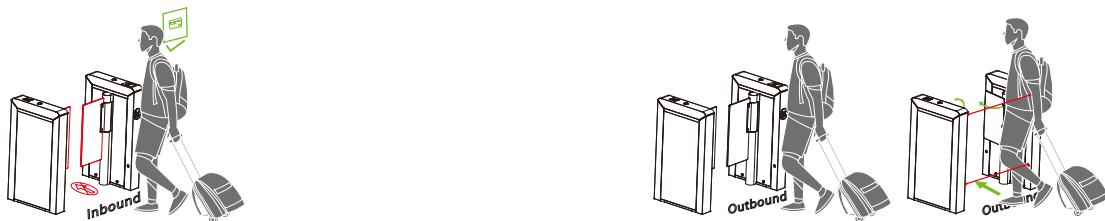
- (02E006) Entrada proibida, saída precisa de verificação.



- (02E007) Entrada livre, saída proibida.



- (02E008) Entrada proibida, saída livre.

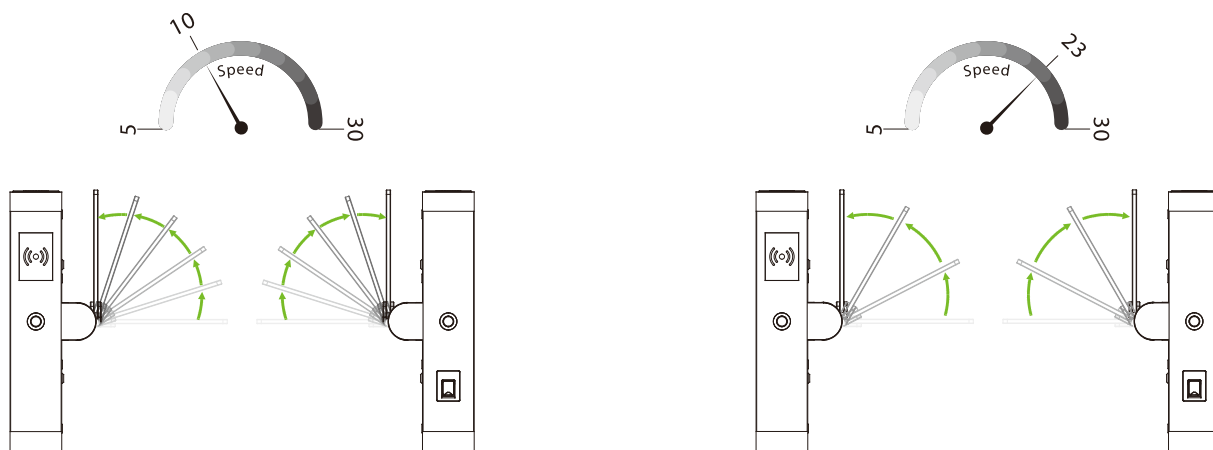


- (02E009) Livre em ambos os sentidos normalmente.



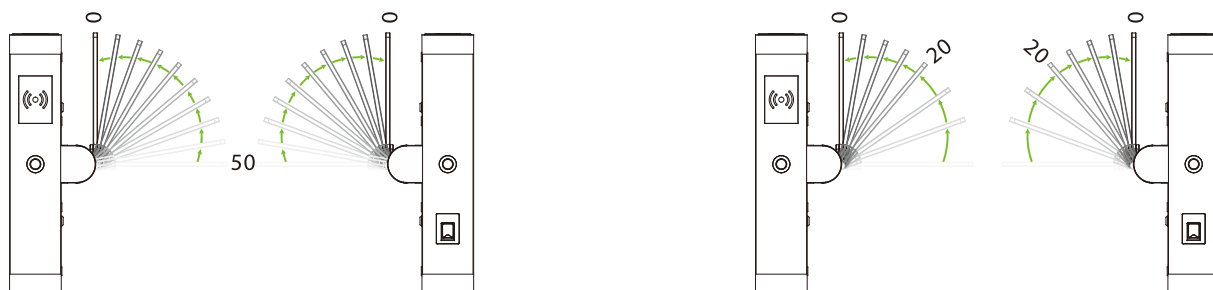
Velocidade de Abertura da Catraca (03EXXX)

Entendi. Para abrir a catraca, é possível ajustar a velocidade de abertura da mesma. Definir um número maior resultará em uma velocidade de abertura mais rápida. O valor da Velocidade de Abertura da Catraca pode ser configurado dentro da faixa de 5 a 30, sendo o valor padrão 23.



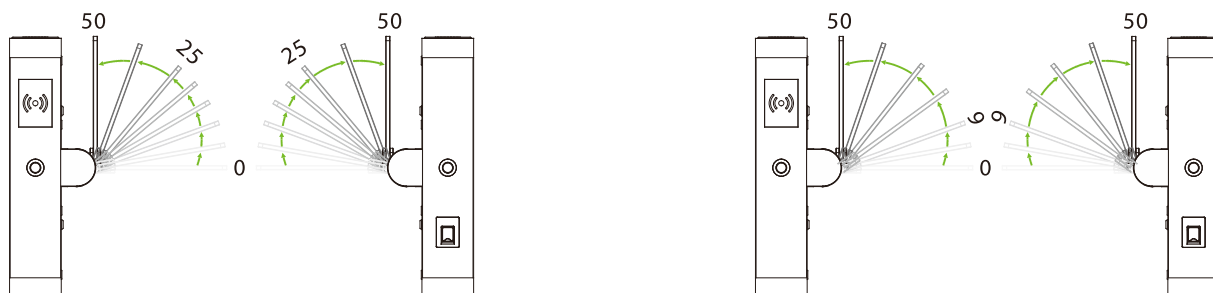
Distância de Desaceleração na Abertura da Catraca (04EXXX)

Entendi. Quanto maior o número, maior o tempo de desaceleração e mais estável a operação do braço basculante. A Distância de Desaceleração na Abertura da Catraca pode ser configurada entre 0 e 50, sendo o valor padrão 20.



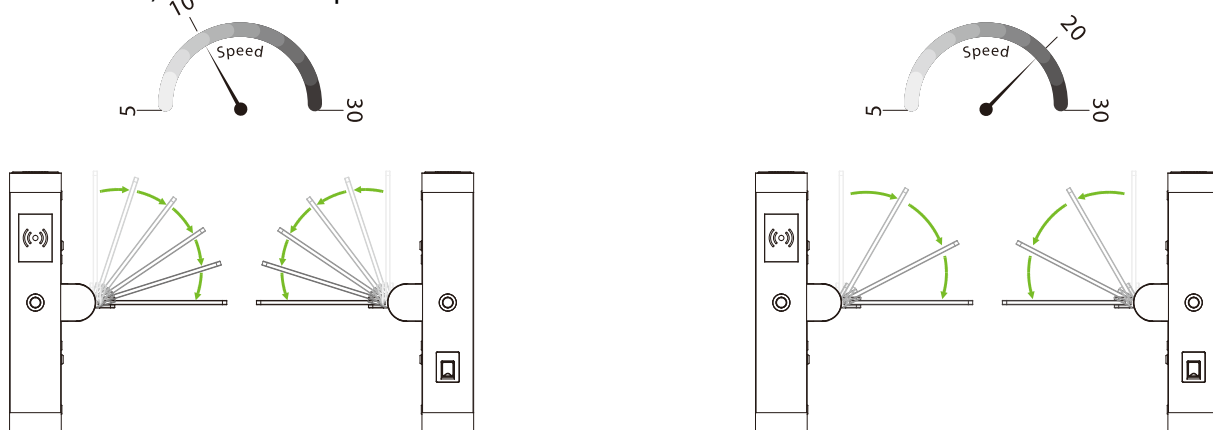
Gate Opening Compensation Speed (05EXXX)

Pode ser ajustado quando o braço do portão não consegue abrir até o limite ou balança. Quanto maior for o número configurado, maior será a velocidade de compensação. O valor da Velocidade de Compensação na Abertura do Portão pode ser ajustado entre 0 e 50, sendo o valor padrão 9.



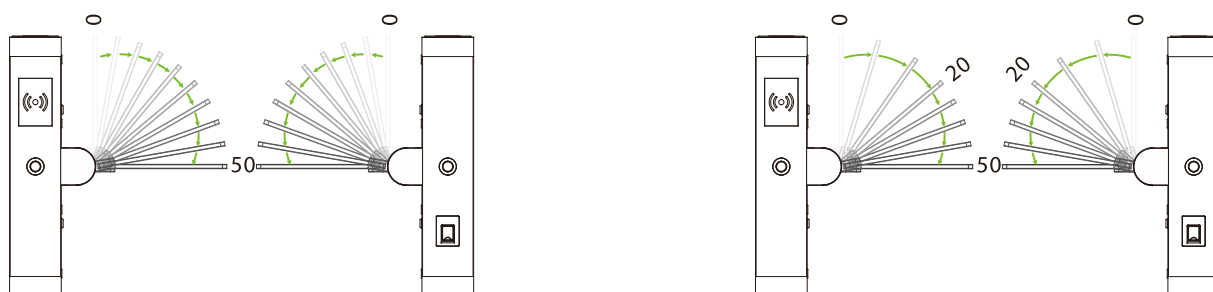
Velocidade de Fechamento do Portão(06EXXX)

Ajuste a velocidade de fechamento do portão para fechá-lo. Quanto maior for o número configurado , mais rápida será a velocidade. O valor da Velocidade de Fechamento do Portão pode ser ajustado entre 5 e 30, sendo o valor padrão 20.



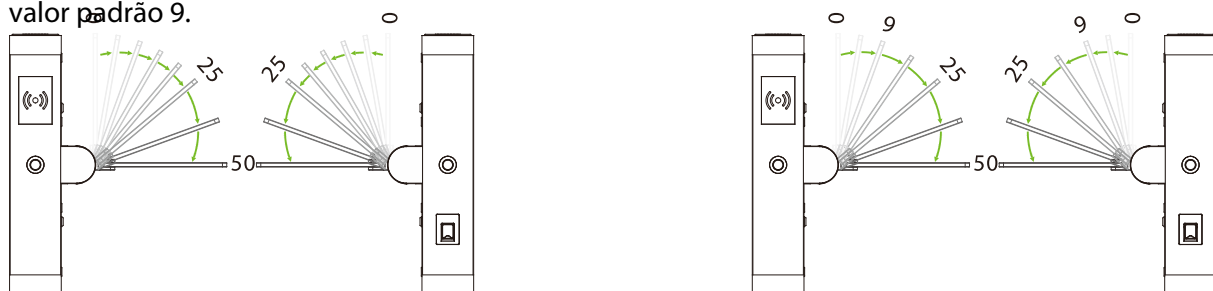
Distância de Desaceleração do Fechamento do Portão (07EXXX)

Quanto maior for o número, maior será o tempo de desaceleração e mais estável será a operação do braço oscilante . O valor da Distância de Desaceleração do Fechamento do Portão pode ser ajustado entre 0 e 50, sendo o valor padrão 20.



Velocidade de Compensação no Fechamento do Portão (08EXXX)

Pode ser ajustado quando o braço do portão não consegue fechar até a posição zero ou balança. Quanto maior for o número configurado , maior será a velocidade de compensação . O valor da Velocidade de Compensação no Fechamento do Portão pode ser ajustado entre 0 e 50, sendo o valor padrão 9.



Configuração de Mestre/Auxiliar (09EXXX)

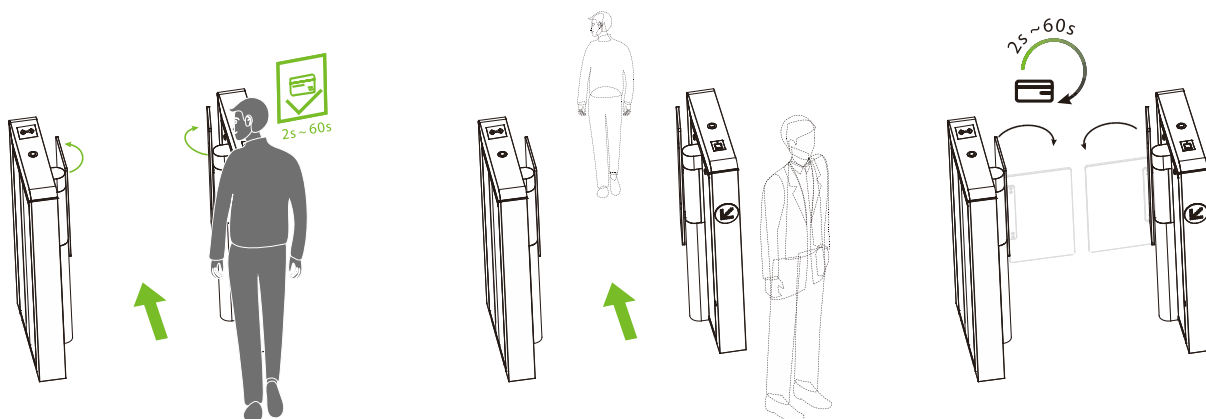
- (09E000) Mestre
- (09E001) Auxiliar

Endereço RS485(10EXXX)

Pode ser configurado entre 0 e 254, sendo o valor padrão 0.

Tempo de Duração da Abertura (11EXXX)

O período de tempo válido após uma autenticação bem-sucedida pode ser configurado. Uma vez que o tempo definido seja atingido, o portão fechará automaticamente. Quanto maior for o número configurado, maior será o tempo válido. O valor válido varia de 2 a 60 segundos, com um valor padrão de 5 segundos.



Tempo de Atraso no Fechamento do Portão (12EXXX)

Defina o tempo de atraso no fechamento do portão após a passagem. O valor válido para o tempo de atraso no fechamento do portão pode ser configurado entre 0 e 60 segundos, sendo o valor padrão 0 segundos.



Ajuste Correto da Posição da Barreira(13EXXX)

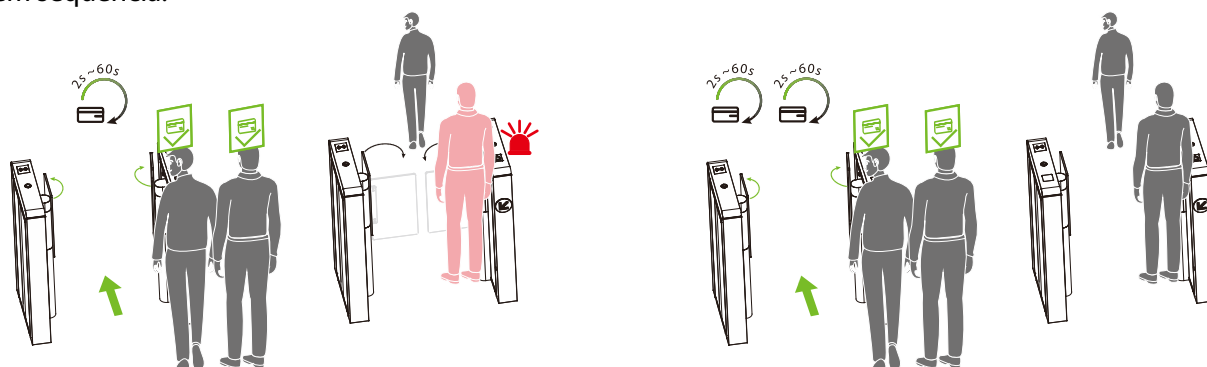
- (13E001) Posição Zero
- (13E002) Posição correta
- (13E003) Posição esquerda
- (13E004) Posição auxiliar

1. Ajuste a posição somente quando a série Mars-S100 estiver instalada corretamente.
2. Ao definir a posição zero, você pode empurrar manualmente o braço oscilante para ajustes finos. Se a barreira exceder um determinado ângulo, será considerada inválida (Nesse momento , o LED digital exibirá 13E000).

Memória de Abertura do Portão (14EXXX)

- (14E000)Fechar (Padrão)
- (14E001)Aberto

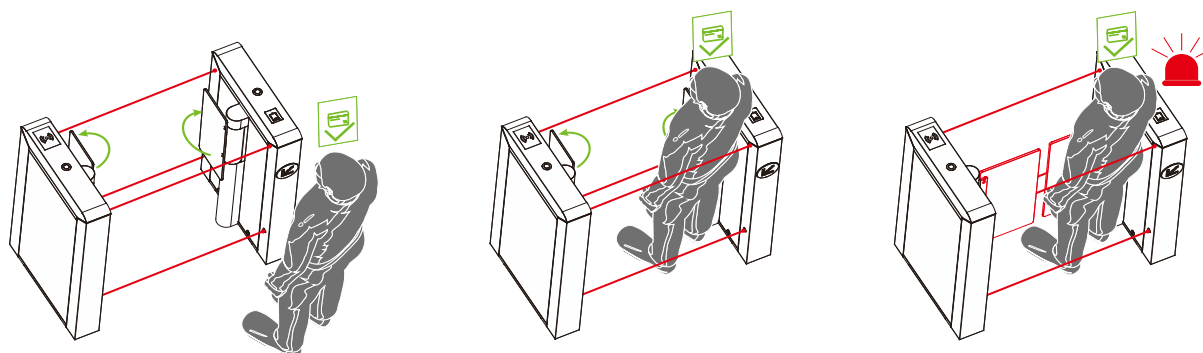
Quando mais de dois sinais de acesso legal são dados ao mesmo tempo (incluindo a mesma direção e direção oposta), o sistema lembrará todas as solicitações de passagem e concluirá cada passagem em sequência.



Autenticação na Pista(15EXXX)

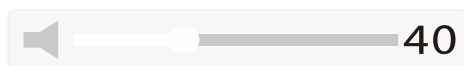
Permite a verificação do pedestre quando acionado o sensor de infravermelho.

- (15E000) Permitir (Padrão)
- (15E001) Proibido



Configuração de Volume (16EXXX)

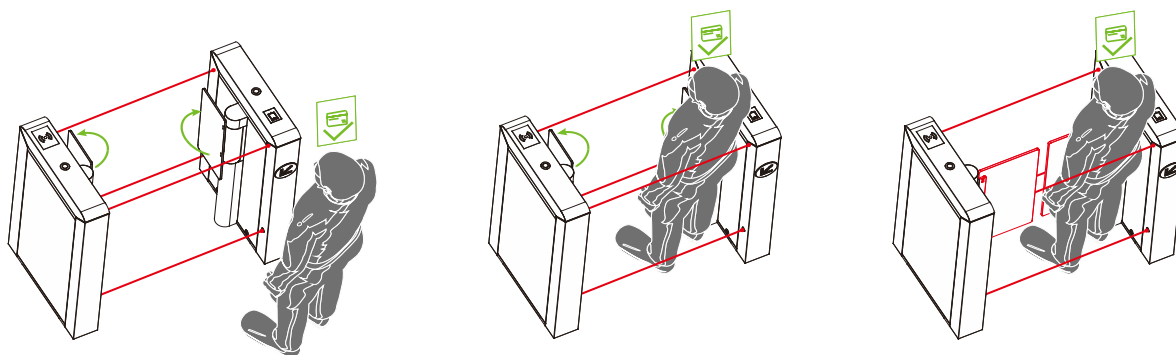
A configuração de volume é usada para ajustar o volume do dispositivo. Quanto maior for o número configurado, mais alto será o volume. O valor válido para a configuração de volume pode ser ajustado entre 1 e 100, sendo o valor padrão 40.



Tons de Alarme de Fechamento (17EXXX)

Quando o tom de alarme é desativado, o Torniquete não emitirá um tom de alarme ao encontrar uma situação de alarme. A figura a seguir mostra um exemplo da proibição de autenticação na pista:

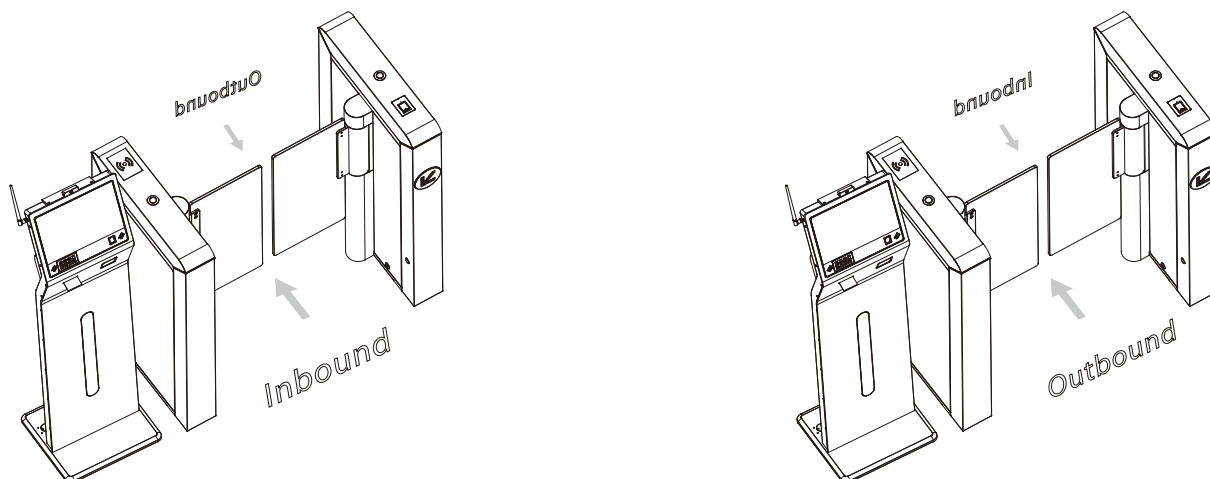
- (17E000) Fechar
- (17E001) Abrir (Padrão)



Trocar Voz de Entrada e Saída (18EXXX)

Os sons de alarme comuns não precisam ser trocados.

- (18E000) Direita na entrada, esquerda na saída (Padrão)
- (18E001) Direita na saída, esquerda na entrada



Tempo de Duração de Permanência (19EXXX)

Defina a duração de permanência no canal após a verificação bem-sucedida. O valor válido para o tempo de duração de permanência pode ser configurado entre 5 e 30 segundos, sendo o valor padrão 10 segundos.



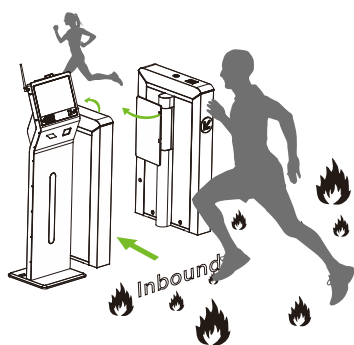
Ajuste de Força (20EXXX)

Quanto maior o número, maior será a eficiência da força de abertura e fechamento do portão. O valor válido para o ajuste de força pode ser configurado entre 10 e 60, sendo o valor padrão 40.

Direção de Abertura de Emergência (21EXXX)

De acordo com o dispositivo externo de incêndio, selecione o tipo correspondente de modo de acionamento.

- (21E000) Aberto (Padrão)
- (21E001) Aberto para Fora



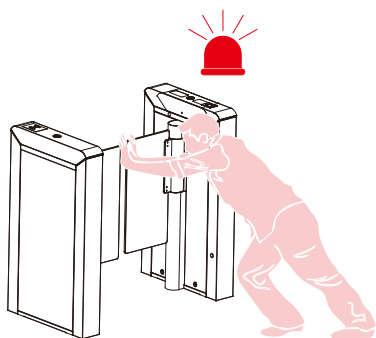
Ângulo de Início da Embreagem (22EXXX)

Defina o ângulo em que a embreagem começa. Quanto maior for o número, maior será o ângulo. O valor válido para o ângulo de início da embreagem pode ser configurado entre 0 e 99, sendo o valor padrão 0.

Configuração do Alarme da Embreagem (23EXXX)

Quando o portão é desbloqueado de forma não autorizada, a embreagem é travada automaticamente. A Configuração do Alarme de Embreagem pode ser ajustada como:

- (23E000) Desbloqueio com atraso (Padrão)
- (23E001) Autenticação para desbloquear.

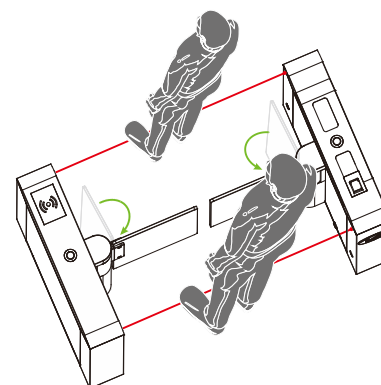
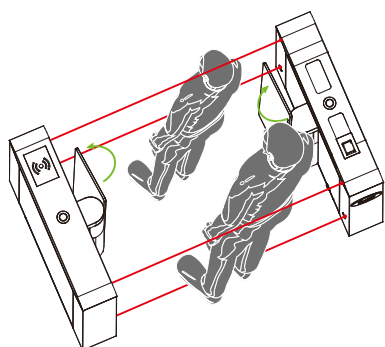


Restaurar Configuração de Fábrica (24EXXX)

- (24E001) Restaurar configurações de fábrica.

Configuração da Área de Anti-pinch. (25EXXX)

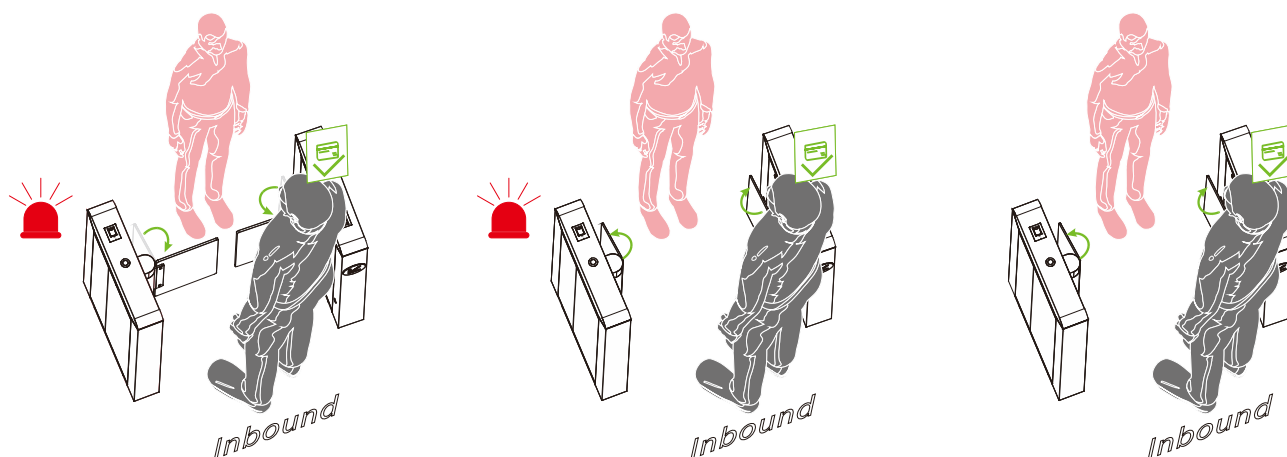
- (25E000) Todo o anti-pinch infravermelho (Padrão).
- (25E001) O primeiro e o último par não possuem anti-pinch.



False Direction Entry (26EXXX)

Quando a Configuração da Área de Anti-pinch precisa ser definida apenas para (25E001), a Entrada de Direção Falsa (26E000) é efetiva.

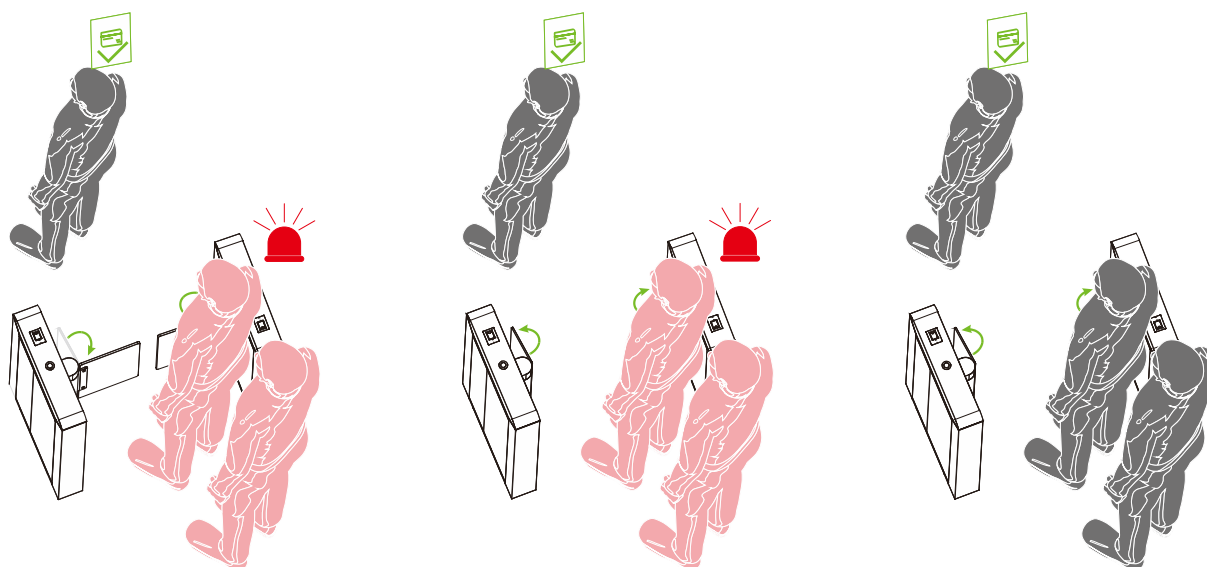
- (26E000) Fechar
- (26E001) Apenas alarme (Padrão)
- (26E002) Sem detecção



Configuração de Anti-tailgate. (27EXXX)

Quando a Configuração da Área de Anti-pinch precisa ser definida apenas para (25E001), a Configuração de Anti-tailgate (27E000) é efetiva.

- (27E000) Fechar
- (27E001) Apenas alarme (Padrão)
- (27E002) Sem detecção



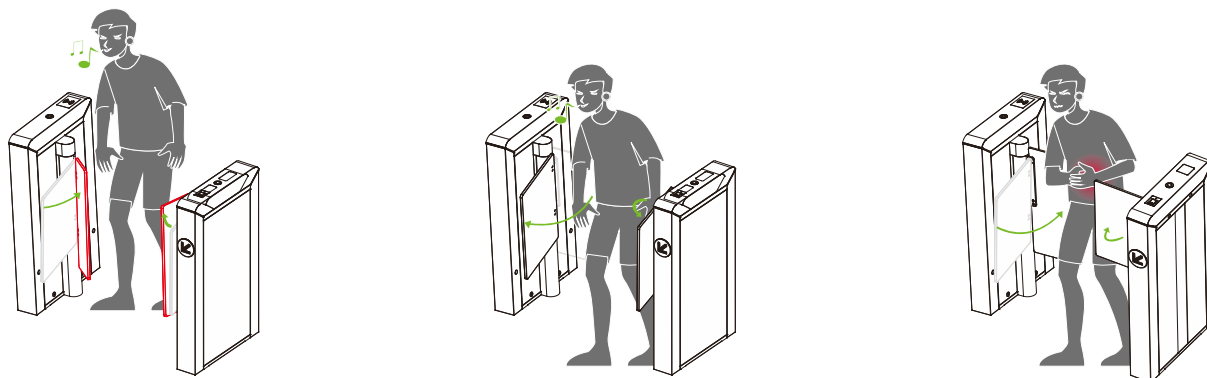
Posição de Fechamento do Portão. (28EXXX)

Quando a Configuração da Área de Anti-pinch precisa ser definida apenas para (25E001), a Posição de Fechamento do Portão (28E001) é efetiva.

- (28E000) Último par (Padrão).
- (28E001) Penúltimo par.

Configuração de Ação de Anti-pinch (29EXXX)

- (29E000) Parar (Padrão)
- (29E001) Abrir
- (29E002) Encerrar a função



Troca de Tom de Voz (30EXXX)

- (30E000) Reprodução de Voz (Padrão)
- (30E001) Alarme

Direção de Instalação do Motor (31EXXX)

- (31E000) Invertido
- (31E001) Vertical

Observação: A configuração privada é inválida

Tipo de Braço Articulado (32EXXX)

- (32E000) Porta de batente comum (Padrão).
- (32E001) Porta de batente maior.

Ajuste Sincronizado à Direita (33EXXX)

Você pode ajustar a sincronização do Mestre através deste menu. Quanto maior o valor, mais rápida será a resposta do Mestre para abrir o portão. A faixa de ajuste varia de 30 a 200, e o valor padrão é 100.

Ajuste Sincronizado à Esquerda (34EXXX)

Você pode ajustar a sincronização do Escravo através deste menu. Quanto maior o valor, mais rápida será a resposta do Escravo para abrir o portão. A faixa de ajuste varia de 30 a 200, e o valor padrão é 100.

Versão do Programa. (35EXXX)

O Mestre e o Escravo precisam ser configurados separadamente. Se a configuração estiver incorreta, a sincronização entre o Mestre e o Escravo será comprometida.

- (35E000) Antigo
- (35E001) Novo

Voz de Direção de Entrada (36EXXX)

Selecione a voz para a direção de entrada. Existem 30 vozes para escolher.

Voz de Direção de Saída (37EXXX)

Selecione a voz para a direção de saída. Existem 30 vozes para escolher.

LED Mode (38EXXX)

O Mestre e o Escravo precisam ser configurados separadamente.

- (38E000) S10
- (38E001) L7000

Modo de Incêndio.(39EXXX)

- (39E000) Normal Close
- (39E001) Normal Open

3.6 Código de Erro para Catraca

| Código de Erro. | Causa |
|-----------------|--|
| ER0002 | Falha no Auto Teste de Inicialização, Erro de Detecção de Limite de Hall |
| ER0004 | Tempo de Execução Excedido |
| ER0008 | Embreagem Trancada |
| ER016 | Falha na Detecção do Disco de Códigos |
| ER032 | Falha na Proteção de Bloqueio do Eixo do Motor Elétrico |

4 Manutenção

4.1 Manutenção do Chassi.

O chassi é feito de aço inoxidável SUS304 ou aço laminado a frio. Se tiver sido usado por um longo período de tempo, a superfície pode apresentar manchas de ferrugem. Limpe a superfície completamente com um pano limpo regularmente. Aplique uma camada de óleo anticorrosivo na superfície, mas não cubra o sensor infravermelho.

4.2 Manutenção do Movimento

Antes de realizar a manutenção, desligue a energia. Abra a porta, limpe o pó da superfície e aplique lubrificante para um movimento suave.

4.3 Manutenção da Fonte de Alimentação

- Desligue a fonte de alimentação antes da manutenção.
- Verifique a conexão do plugue de alimentação. Se estiver frouxo, fixe-o corretamente.
- Não altere aleatoriamente a posição de nenhuma conexão.
- Verifique periodicamente o isolamento da fonte de alimentação externa.
- Realize verificações periódicas em busca de qualquer tipo de vazamento.
- Verifique se os parâmetros técnicos da interface estão normais.
- Verifique a vida útil dos componentes eletrônicos e substitua-os de acordo.

Cuidado: Todos os métodos de manutenção mencionados acima para as catracas de velocidade devem ser realizados por um técnico profissional, especialmente na parte do movimento e do controle elétrico. Para garantir a segurança operacional, é importante desligar a fonte de alimentação quando a catraca de velocidade não estiver em uso.

5 Solucionando Problemas

| No. | Descrições de Falhas | Análise e Solução |
|-----|---|--|
| 1 | A luz indicadora de modo não responde ou a indicação está incorreta . | Verifique se a fiação do indicador de modo do painel de controle está correta ou se o contato está ruim. |
| 2 | Após passar o cartão, apenas uma das catracas de velocidade é destravada. | Verifique a configuração do modo dos dispositivos mestre e escravo, bem como as linhas de conexão de 8 núcleos e 2 núcleos. Consulte o diagrama de fiação para o circuito de conexão específico. |
| 3 | A catraca de velocidade não se fecha quando o tempo de atraso de abertura é encerrado. | Verifique se o tempo de atraso de abertura está muito longo ou se o sensor infravermelho (IR) está coberto. |
| 4 | Quando o portão é auto -testado , o braço oscilante não está na posição normal de fechamento! | Durante o processo de auto -teste, existem obstáculos. Por favor, remova os obstáculos , reinicie o auto -teste após ligar o dispositivo. |

6 Lista de Embalagem

A embalagem consiste nos seguintes itens:

| | | |
|---|--|---------------------------|
|  | Mars-S100 | Mestre : 1 Auxiliar: 1 |
|  | Mars-S120 | 1 |
|  | Cartão★ | 1 |
|  | Parafuso de Expansão M12*100 | 8 (Mars-S100) |
| | | 4 (Mars-S120) |
|  | Lenços de Manutenção em Aço Inoxidável | 1 |
|  | Chave Allen | 1 |
|  | Parafuso Allen | 4 |
|  | Chave | 2 |
|  | Arruela | 8 (Mars-S100) |
| | | 4 (Mars-S120) |

Telefone: (31) 3055-3530

Endereço: Rodovia MG-010, KM 26

Loteamento 12 - Bairro Angicos

Vespasiano - MG - CEP: 33.206-240

www.zkteco.com.br

