



## **WEJOIN Barrera Vehicular de uso rudo / Servo Motor / Brazo Octagonal de 4.5 metros / Velocidad 3 segundos / Izquierda o Derecha**

### **Principales Características**

- Motor síncrono de imán permanente DC (PMSM), servocontrol.
- Bajo consumo de energía, alta eficiencia y bajo nivel de ruido.
- Diseño de soporte de brazo bidireccional: la instalación a la izquierda y la instalación a la derecha se pueden intercambiar fácil y rápidamente.
- Sin diseño de interruptor de límite: el motor puede detectar la posición de la pluma automáticamente.
- Diseño de embrague manual: cuando esté apagado, gire un poco el volante y luego mueva la pluma con la mano.
- Función de auto reversa por obstrucción de bloqueo.
- Interfaz para fotocelda de infrarrojos (Necesita instalar detectores de fotocelda).
- Interfaz para detector de loop, para evitar golpear el vehículo y controlar el cierre del brazo automáticamente después del paso del vehículo.
- Función de conteo incorporada: Puede registrar el número de vehículos que pasarán por el loop con el brazo arriba, tras superarse este número, el brazo baja después del paso del vehículo y mejora la eficiencia del tráfico.
- Función de retardo de cierre automático: Coordinada con la función de conteo; si el tiempo de detección del vehículo es superior al tiempo almacenado, el brazo bajará automáticamente por cuenta regresiva, pero habrá un nuevo conteo regresivo si hay una señal de detección Loop o de subida.
- Velocidad de apertura / cierre es ajustable de 3 a 5 segundos
- Juego de controles para abrir, detener y cerrar.
- Panel de control tipo menú.
- Brazo Octagonal.

**WEJOIN**

### **Especificaciones Técnicas**

- Voltaje de entrada: AC110V  $\pm$  10%
- Frecuencia: 60 Hz
- Voltaje del motor: DC310V
- Grado de protección: IP54
- Temperatura de trabajo: -35 ° C ~ + 85 ° C
- Vida Útil: 6000000 ciclos
- Aplicación de flujo de tráfico: 24 horas de funcionamiento ininterrumpido
- Potencia máxima del motor: 150W
- Velocidad máxima del motor: 36r / min
- Max Torque: 240N.m

