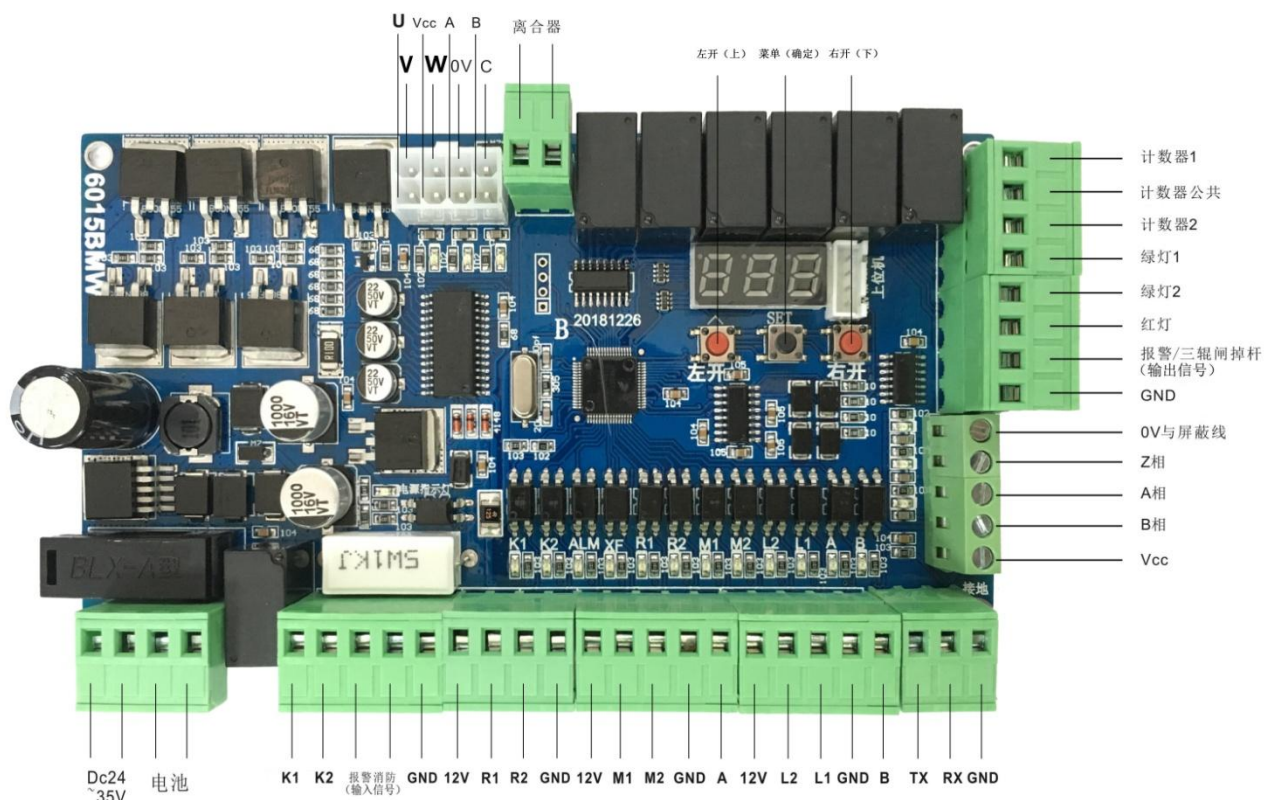
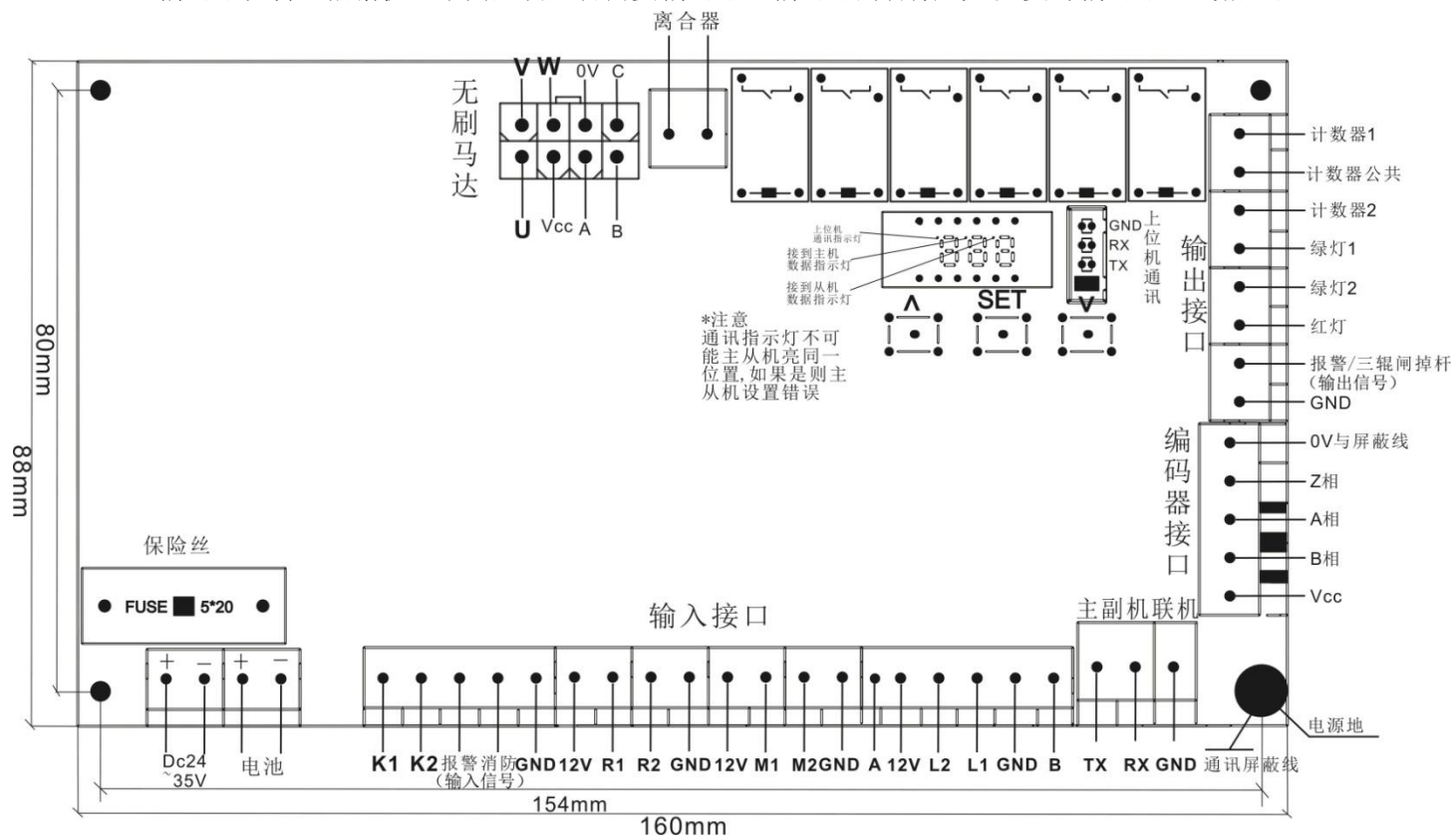


# 6015BMW 闸机主控板设置说明书

感谢您选用本公司产品，您因此将获得本公司全面的技术支持和和服务保障。  
请您在使用本设备前仔细阅读说明书，按规操作，如有疑问请联系供货商或本公司。

## 一、 闸机主控板接线图

- 1、红色按键说明：默认状态按一下是左开闸、右开闸（可以测试闸机）；设置状态下是加减操作；
- 2、编码器说明：根据机芯不同配套是否需要编码器，编码器的屏蔽线一定要与编码器地线相连；



二、端口定义说明

输入端口

K1: K1 方向有效的刷卡（通行）信号输入接口                      K2: K2 方向有效的刷卡（通行）信号输入接口  
报警：非法刷卡（通行）信号或安全门联动信号输入接口      消防：消防信号输入接口  
A: 辅助防夹，有效开门后，这里有信号将不会关门      B: 备用  
R1: 为其中一个方向的入口红外传感器第一路输入接口    R2: 为其中一个方向的入口红外传感器第一路输入接口  
L1: 为另外一个方向的入口红外传感器第一路输入接口    L2: 为另外一个方向的入口红外传感器第一路输入接口  
M1: 为通道中央防夹红外传感器第一路输入接口              M2: 为通道中央防夹红外传感器第二路输入接口  
※注：M1, M2 分别各接一路红外，效果更好。如只想接一路红外，请将 M1 与 M2 短接后接一路红外，**不短接将不能正常工作，请注意!!!**

输出接口

K1 绿灯 1: 顶盖灯 K1 方向绿灯控制端口（有 12V 输出）      K2 绿灯 2: 顶盖灯 K2 方向绿灯控制端口（有 12V 输出）  
红灯: 顶盖灯红灯控制端口(有 12V 输出)  
报警输出: 报警信号输出/三辊闸上杆电磁铁，可设置为侧门灯的绿灯控制，注意：默认为 24V 电压输出，如需 12V 电压输出，需要调线焊接。  
计数器 1:K1 方向进入通道过人后计数信号输出(无源触点)    计数器 2:K2 方向进入通道过人后计数信号输出(无源触点)  
计数器公共端: 计数器 1 与计数器 2 无源触点的另一端并联点

主从机通讯接口

RX: 接收通讯数据端口              TX: 发送通讯数据端口  
GND: 通讯线共地端口              通讯屏蔽: 通讯线屏蔽层接口  
**\*\*\*注意：主从机通讯推荐使用三芯屏蔽线，屏蔽线接到屏蔽接口上，并保证接机箱地可靠接触机箱，机箱可靠接大地。主从机的发送与接收为交叉接线。**

三、设置参数操作

**第一步：**长按“SET”键，直到出现“000”，第一个“0”闪烁。  
**第二步：**按“^”键对当前闪烁的数字进入加操作，数字到 9 后自动回 0，按“√”键改变当前闪烁的数字位置。以此操作输入密码“168”后，按“SET”键一下，进入设置菜单中，当前显示“F00”  
**第三步：**按“^”或“√”键移动菜单项，移到要修改的菜单项后，按“SET”一下，进入相应菜单参数中，按“^”或“√”键可修改参数，完成后，再按一次“SET”键回到菜单项中。  
**第四步：**设置完所有参数后，长按“SET”键，回到初始状态（工作状态），所修改的参数自动保存。  
**密码说明：**用户技术人员调试 168 |校正零点: 605 |恢复出厂值: 999| 老化机芯: 222（主机有效）  
**校正零位：**将参数按到 605 后按 SET（晶体管显示横杠），用手将摆门摆到和机箱成 90 度位置，再按 SET 键即可。（用在翼闸类型）关门点校正: 605，开门点校正 606，上电转向为关门方向。

四、设置参数表

菜单号	设置范围/默认值	参数说明	备注
F00	0~1(0)	主机或从机选择 0: 主机 1: 从机	主机必须接红外传感器的接收端
F01	0~3（1）	机型选择 0: 三辊闸 1: 摆闸 2:90 度转闸 3:翼闸类型 4: 120 度转闸	
F02	10%~100%(100%)	马达速度设置	无 F36 项时关联三辊闸上电速度
F03	1~200(1)S	离合器锁定时间设置	
F04	0~1（0）	马达转向设置	
F05	50~300（200）	马达最低速度设置	无 F36 项时关联翼闸摆闸上电速度
F06	0~500(100)	翼闸，摆闸，三辊闸开门马达提前减速区大小设置	
F07	0~50(10)	翼闸，摆闸，关门马达提前减速区大小设置	

F08	0~1(0)	摆闸掉电或消防信号有效时，开门的方向设置	
F09	5~250S(10S)	有效信号超时设置	信号超时时将清除所有有效信号 <b>从机可不设置</b>
F10	0~1 (0)	顶盖红灯运行特性设置 0: 绿灯不亮时，红灯亮 1:绿灯不亮时，红灯不亮	<b>从机可不设置</b>
F11	0~1 (0)	顶盖绿灯运行特性设置 0:闪烁 1:不闪烁	如果从机 F12 设成联动，此处设置能改变侧门灯切换速度。
F12	0~4(0)	侧门灯或三辊闸掉杆电磁铁是否用板上 ALM 继电器控制。 0:侧门灯不用 ALM 继电器控制 1: 侧门灯 ALM 继电器控制，并与 K1 信号联动 2: 侧门灯 ALM 继电器控制，并与 K2 信号联动 3: 侧门灯 ALM 继电器控制，并与 K1，K2 信号联动 4: 三辊闸掉杆电磁铁由 ALM 继电器控制(默认 24V，可跳线为 12V)	注意：侧门灯由 ALM 继电器控制后，不能再做报警输出用 小窍门：顶盖灯的绿灯与侧门灯的红灯并联，并设为不闪，达到有效信号时，顶盖亮绿灯时，侧门灯亮红灯，顶盖不亮绿灯时，侧门亮绿灯 <b>重点注意：三辊闸掉杆电磁铁接 ALM 继电器输出端子为(24)12V 直流。该电源总电流不可超为 1A,请结合其它装置用电综合考虑，尽量外加中间继电器，用外电源。</b>
F13	0~2(2)	进口或出口的传感器对数 0:不接传感器 1:接一对传感器（默认） 2:接两对传感器	<b>从机可不设置</b>
F14	0~1(0)	K1 方向自由通行设置 0:不自由通行 1:自由通行	<b>从机可不设置</b>
F15	0~1(0)	K2 方向自由通行设置 0:不自由通行 1:自由通行	<b>从机可不设置</b>
F16	0~1(0)	团体票计票开启设置 0:不开启 1: 开启	溢出值为 65535 <b>从机可不设置</b>
F17	0~1(0)	闸机常开常闭设置 0:常闭 1:常开	<b>从机可不设置</b>
F18	0~1(1)	旋转类闸机首次有信号转动提示设置 0:不提示 1:转动一点提示	
F19	0~1(0)	翼闸关门定位锁定方式 0:机械锁定 1:电机反推锁定	
F20	0~1(0)	取消尾随，并触发防夹弹开门设置 0: 不开启 1:开启	<b>从机可不设置</b>
F21	0~1(1)	报警刷卡开门设置 0:不开门 1:开门	<b>从机可不设置</b>
F22	0~1(0)	与安全检测装置联锁 0:不联锁 1:联锁	锁定信号从 ALM 端输入 <b>从机可不设置</b>
F23	0~60(0)S	过人后延时关门时间设置。	<b>从机可不设置</b>
F24	1~250 (1)	上位机通讯地址设置	<b>从机可不设置</b>
F25	0~4(3)	上位机通讯波特率设置 0:1200dps 1:2400dps 2:4800dps 3:9600dps 4:19200dps	<b>从机可不设置</b>
F26	0~1(0)	取消三路红外(F13 设 1)摆闸闯入报警与尾随报警	<b>从机可不设置</b>
F27	0~1(0)	摆臂（翼门）打到人后弹开 0: 不开启 1: 开启	
F28	2~20(6)	摆闸关门位置允许偏差值	
F29	0~1(0)	非法阻止方式设置 0: 离合器 1: 电机反转力矩	

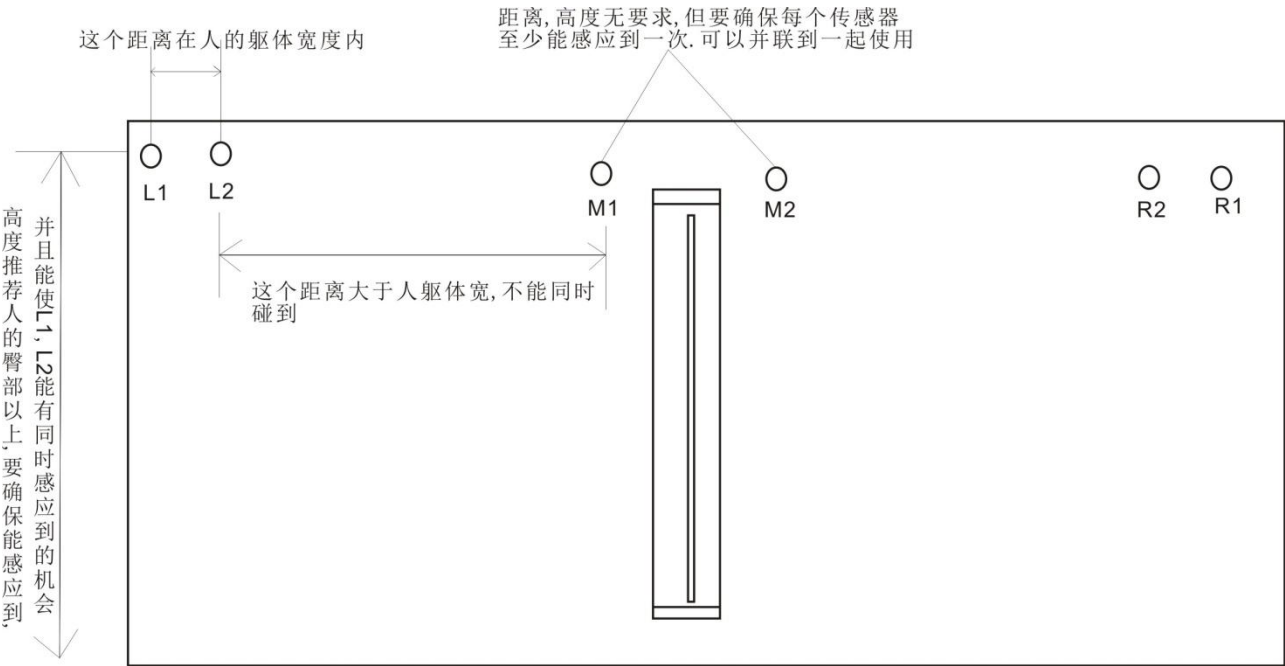
F30	0~10(3)	非法阻止时电机反转力矩大小设置	
F31	0~1(0)	闸机运行基准点设置 0：编码器 Z 信号 1：机械限位点	如果采用机械限位点，可使用两相编码器
F32	1~4(1)	闸机开关门减速强度设置（1：最柔和 4：最快速）	
F33	0~40（10）	摆闸开门位置微调（数字越大，越向中间偏移动）	
F34	0~1(0)	摆闸尾随与逆回是否关门阻挡 0：不关 1：关	请注意可能存在打到人的风险，谨慎使用！ 从机可不设置
F35	0~1(0)	闸机关门状态非法推门（杆）离合器锁定风格 0：防挤压风格 1：严密阻挡风格	
F36	50~500(150)	闸机上电速度设置	无此项版本通过 F02，F05 设置上电速度
F37	0~6(0)	语音功能控制 0：关闭 1~6：打开语音模式	只支持本公司语音板,详见语音板说明
F38	0~1(0)	闸机定位方式 0：增量式 500 码编码器定位方式 1：无刷电机自定位方式	

五、故障码显示说明

在系统出现如下故障时，数码管显示以下故障码。在 K1, K2 任何一方给一次信号可清除 Er1 马达堵转故障，其它故障请查明原因，重新上电复位处理。

- E01：马达过流  
E03：马达堵转  
E05：输入非法信号  
E07：K2 方向尾随  
E09：K2 方向逆回  
E11：长时间站在 K1 出口不走  
E13：外部输入电压太高  
E16：试用功能锁锁定运行
- E02：直流 12V 输出过流保护中  
E04：非法推拉杆  
E06：K1 方向尾随  
E08：K1 方向逆回  
E10：长时间站在中间不走  
E12：长时间站在 K2 出口不走  
E14：编码器接线与马达转向不匹配

六、传感器安装说明



注：有效信号 K1 对应从 R1 方向进入，K2 对应从 L1 方向进入。