

履带车遥控器设计说明

| | |
|------|---------------------------------------|
| 产品名称 | 履带车遥控器设计说明 |
| 公司名称 | 南京帝准电子科技有限公司 |
| 价格 | 1.00/套 |
| 规格参数 | 品牌:帝科莱德 型号:DH-Z2YL4F4B485 产地:南京 |
| 公司地址 | 南京市栖霞区迈皋桥创业园科技研发基地寅春路18号-7 |
| 联系电话 | 13584058889 |

产品详情

履带车遥控器设计说明

非标工业无线遥控器研制商南京帝准电子科技讲解

一、履带车遥控器开关按钮种类及操作功能说明

- 1、旋转开关1个，用于控制电控柜内总电源的通断；
- 2、遥控器启动旋钮开关1个，用于控制发射器本机电源，同时对应主输出控制回路的接通；
- 3、急停蘑菇头旋钮，自锁保持模式，紧急情况下拍下，可瞬间切断所有正在执行的输出控制回路；
- 4、前后单轴推动摇杆，用于控制车辆前进后退及无极变速控制；
- 5、液晶显示屏1个，用于显示报警反馈数据及被控端基本参数回传反馈；
- 6、左右布局单轴摇杆1个，用于控制车辆的左转向或右转向，且为无极调速控制，操作时可加减速转向；
- 7、三位自复位模式扭子开关1个，用于控制车辆导向轮的上升和下降操作，正反向控制开关量信号；
- 8、两位自锁保持模式扭子开关1个，用于控制外部信号的打开和关闭；
- 9、6位置波段旋转选择开关1个，用于与运行模式的切换选择，6个功能位包括：微速、牵引、空载、横移、原地旋转、任意走选择；

- 10、自动定点停车控制按键1个，用于按下后自动定点停车控制，自复位按键，程序化点动式；
- 11、自动对轨按键1个，按下后即可自动对轨控制，设计为程序化点动控制模式；
- 12、手动前轮对轨按键1个，程序化点动模式控制；
- 13、手动后轮对轨按键1个，程序化点动模式控制；

二、履带车遥控器操作流程说明

- 1、当运行模式切换开关在1挡时，按下自动定点停车按钮，速度为微速，进行自动定点停车；
- 2、当运行模式切换开关在2挡时，按上下摇杆控制小车前进后退，速度为3KM/H；
- 3、当运行模式切换开关在3挡时，按上下摇杆控制小车前进后退，速度为7KM/H；
- 4、当运行模式切换开关在4挡时
 - a.按下自动对轨，小车进行自动对轨动作；
 - b.先按下手动前轮对轨，再按上下摇杆，小车进行手动前轮对轨；
 - c.先按下手动后轮对轨，再按上下摇杆，小车进行手动后轮对轨；
 - d.按上下摇杆，小车整体横移；
- 5.当运行模式切换开关在5挡时，小车转向轮先转到相应角度，按上下摇杆控制顺时针及逆时针转动；
- 6、当运行模式切换开关在6挡时，按左右摇杆，控制小车四个转向电机的转动角度，按上下摇杆，控制小车前进后退；

三、履带车遥控器其他特定功能说明

- 1、导向轮升降拨杆开关，1个，采用三位自锁保持模式，对应2个LED指示灯，中间零位不对应，单向控制亮起（非回传亮起指示）；
- 2、信号控制拨杆开关，3个，均为两位自锁保持模式，各对应1个LED指示灯，前开后关式，单向控制亮起（非回传亮起指示）；
- 3、显示屏显示内容，单一页面最多可显示4行，每行最多16个字符，如果单一页面不能完全显示所有内容，则可通过布局1个翻动按键，

翻动循环显示，或者后面回传过来的内容自动覆盖之前已经显示了一段时间的内容。

- 4、急停对应2路物理触点输出，包含1路常开点+1路常闭点继电器输出，常规使用常开点，常闭点作为特定备用；
- 5、电控柜主电源开关，设计为1个两位置旋转开关，设计为对应1路物理触点继电器输出，常开点模式；
- 6、本次产品为双向回传类型双工模式工业无线遥控器，非标定制型号DH-Z2YL4F4B485（250米/双向/485通信Modbus协议）；

四、发射器和接收器基本参数说明

发射器

频率范围：433MHz

遥控距离：250米

密码保护：1-2亿组

天线形式：内藏式

防护等级：IP55

使用电源：DC3.6-4.2V

环境温度：-25 ~ +75

接收器

频率范围：433MHz

接收灵敏度：-120dBm

密码保护：1-2亿组

天线形式：外置式

安装方式：内置导轨式固定

使用电源：常规范围交直流12-24V

环境温度：-25 ~ +75