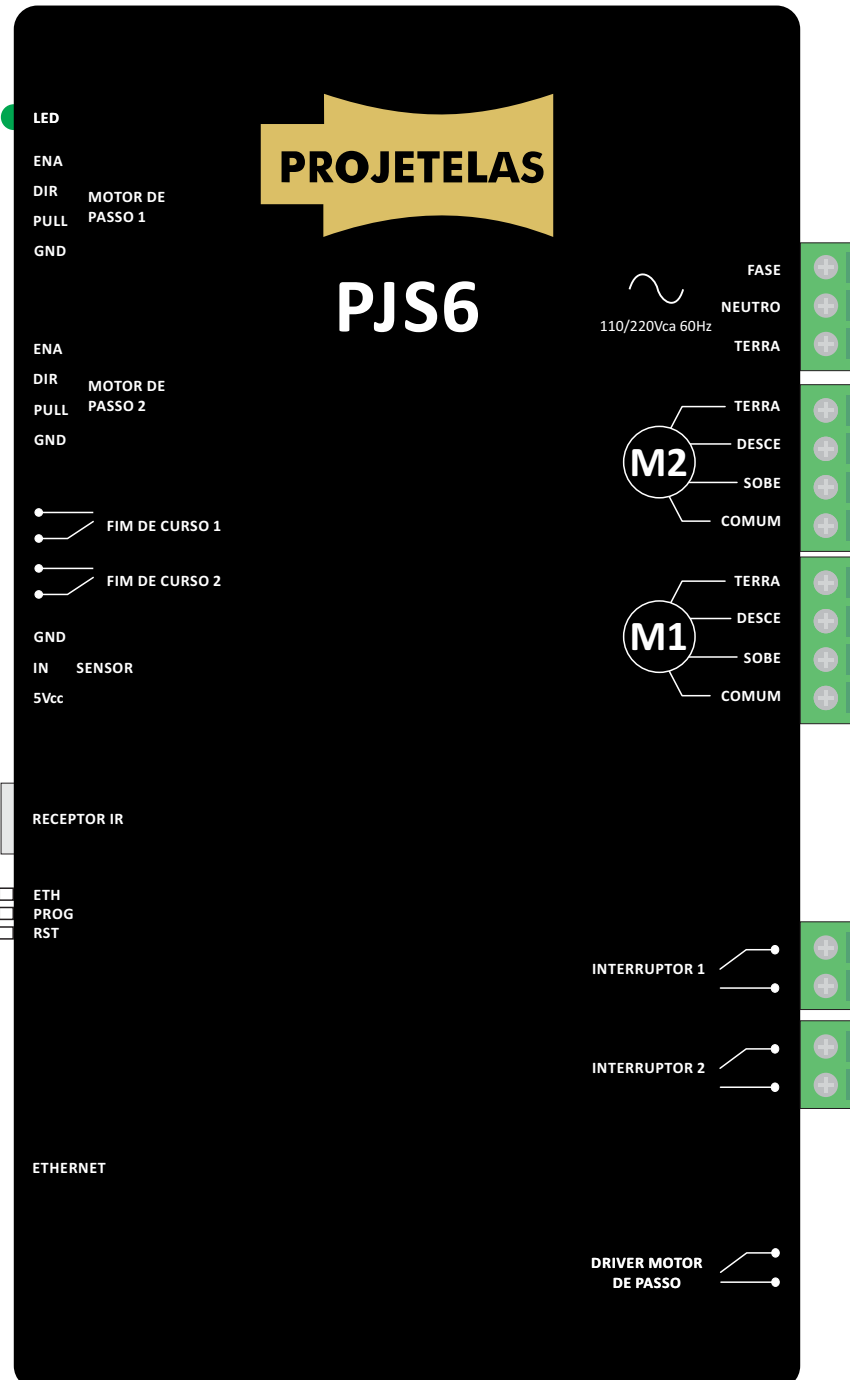


MANUAL DE INSTALAÇÃO

CONTROLADOR PJS6



CARACTERÍSTICAS

1. Fonte de Alimentação

- Tensão de entrada: 100 - 240Vca / 60Hz
- A tensão utilizada na alimentação da placa é a mesma tensão que acionará os motores.
- Proteção contra sobrecorrente e sobretensão.
- Proteção para RFI/EMI.

2. Saída para Motores

- O PJS6 permite acionar até dois motores AC simultaneamente (padrão de fábrica) ou individualmente, conforme a necessidade.
- Corrente máxima de 2A por motor.

3. Modo de Operação

- O PJS6 permite operar no modo Wi-Fi
- Chave PROG para baixo – Apagar os dados de login e senha da rede Wi-Fi configurada.
- Chave PROG para cima – Manter em posição para funcionamento do controlador.

4. Especificações de Hardware Wi-Fi

- Faixa de frequência suportada: 2.4 GHz.
- Oferece taxas de dados de até 11 Mbps na faixa de 2.4 GHz.
- Potência de saída máxima: 20 dBm (100 mW).

5. Configuração de Rede

- Modo Station (STA): O dispositivo PJS6 se conecta a um roteador, como qualquer outro dispositivo Wi-Fi.
- Modo Access Point (AP): O PJS6 cria sua própria rede Wi-Fi, permitindo que outros dispositivos se conectem a ele, funcionando como um roteador que oferece uma rede local.

- Nome da Rede (SSID): Em modo Access Point, a rede Wi-Fi criada pelo PJS6 será identificada como `PROJETELAS\_XXXX`, onde `XXXX` são os 4 últimos números do Mac Address do dispositivo.

- Senha da Rede: Para conectar à rede criada pelo PJS6, use a senha `12345678`.

- Acesso à Interface: Para configurar a rede, acesse `http://192.168.4.1/user` no navegador e insira o nome (SSID) e a senha da rede desejada.

- IP Dinâmico e Estático: O PJS6 suporta tanto endereços IP dinâmicos (DHCP) quanto estáticos.

- Campo 1**: Preencha com "ok".

7. Integração com Alexa

- O PJS6 possui integração direta com dispositivos Alexa.
- A configuração é feita em "adicionar dispositivos/Outros".

8. Acionamento por IR

- Controle remoto – teclas subir, descer, direita, esquerda e ok (para).
- Alcance de 10 metros livre de obstáculos.
- Utiliza 2 pilhas AA.

9. Fim de Curso

- O PJS6 dispõe de duas saídas para fim de curso, que são programadas de acordo com a necessidade do projeto.

10. Operação

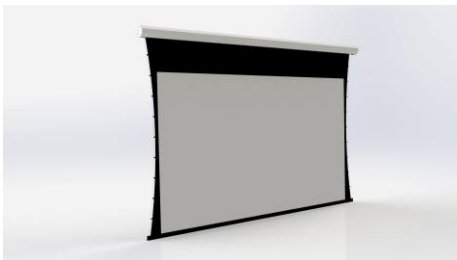
- Temperatura de Operação e Armazenamento: Entre -10°C e 60°C.

11. Comandos HTTP

Todos os comandos HTTP são enviados em Method GET direto na URL, seguindo o padrão:

- Para ligar os dois motores simultaneamente:
 - `http://<IP ou Hostname\_device>/comando/sobe`
 - `http://<IP ou Hostname\_device>/comando/desce`
 - `http://<IP ou Hostname\_device>/comando/para`
- Para ligar os motores individualmente:
 - Motor 1:
 - `http://<IP ou Hostname\_device>/comando/sobeM1`
 - `http://<IP ou Hostname\_device>/comando/desceM1`
 - `http://<IP ou Hostname\_device>/comando/paraM1`
 - Motor 2:
 - `http://<IP ou Hostname\_device>/comando/sobeM2`
 - `http://<IP ou Hostname\_device>/comando/desceM2`
 - `http://<IP ou Hostname\_device>/comando/paraM2`
- Exemplo: `http://192.168.0.105/comando/sobeM2`

PRODUTOS UTILIZADOS



Tela motorizada



LIFT de projetor



Tela Eleva



Lift de Tv com giro



LIFT de Tv



Lift balada