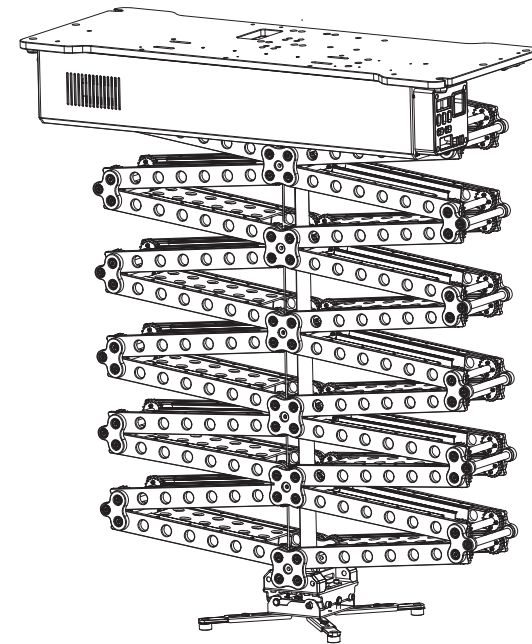


Grandview

## GSAT 系列X型电动升降机械臂



适用型号

GSAT-6506  
GSAT-6512  
GSAT-6517  
GSAT-6523  
GSAT-6529  
GSAT-6535  
GSAT-6541  
GSAT-6547  
GSAT-6553

# 重要安全说明

**警告：**为减低火灾或电击风险,请勿将产品暴露在雨水或潮湿的地方

- 请在安装和使用前阅读此说明书，以免因安装和使用不当损坏产品。
- 远离热源，如散热器、暖气、火炉和其它设备(含扩音器)。
- 只可以连接带有接地线的电源插头。
- 要求只用供应商提供的配件。
- 遇到闪电暴雨天气或产品长时间不使用，请拔掉电源线。
- 请交给专业的服务人员安装和维修。
- 切勿把产品安装在潮湿或有可能溅水的位置。
- 只要产品的插头还连接在电源上，本机就未脱离交流电源。
- 请使用经过认可的电源线（3芯电源线）/设备接口/插头，其接地插头应符合国家适用的安全法规。
- 请使用符合特定额定值（电压、电流）的电源线（3芯电线）/设备/接口/插头。如果对上述电源线/设备接口/插头的使用有疑问，请垂询专业维修人员。
- 在安装此设备时，要在固定布线中配置一个易于使用的断电设备，或者将电源插头与电气插座连接，此电气插座必须靠近该设备并且易于使用。在操作设备时如果发生故障，可以切断断电设备的电源以断开设备电源，或者断开电源插头。
- 安装位置要有足够的机械强度，承重要求为升降架自重加投影机重量的4倍，否则可能会发生意外或造成升降架脱落。



**注意**

请用户按照产品附带的说明书进行操作



**禁止拆卸**

请不要拆卸或分解安装架的部件

此安装使用说明书是为经销店及安装技工所著，请顾客不要自行安装，务必聘请符合资质的专业技术人员进行安装并按照安装使用说明书的内容施工

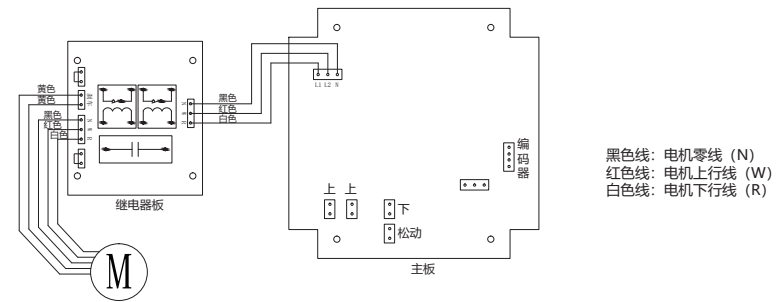
机械臂设定好组码与位码后，控制代码见编码表，波特率9600，16进制发码，其中0000 000是群控码，所以机械臂要设置为0000 000之外的组码与位码。

例：

编码表

位码	组码	0000	0001	0010
000	上	F6 00 00 07 FD	F6 01 00 07 FE	
	停	F6 00 00 09 FF	F6 01 00 09 00	
	下	F6 00 00 08 FE	F6 01 00 08 FF	
001	上	F6 00 01 07 FE	F6 01 01 07 FF	
	停	F6 00 01 09 00	F6 01 01 09 01	
	下	F6 00 01 08 FF	F6 01 01 08 00	
010	上	F6 00 02 07 FF	F6 01 02 07 00	
	停	F6 00 02 09 01	F6 01 02 09 02	
	下	F6 00 02 08 00	F6 01 02 08 01	
011	上	F6 00 03 07 00	F6 01 03 07 01	
	停	F6 00 03 09 02	F6 01 03 09 03	
	下	F6 00 03 08 01	F6 01 03 08 02	

## 七、主板实物接线图

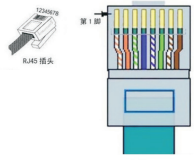


## 疑难解答

电动升降架的设计可无故障地使用多年，很多问题的出现是由简单的小事引起的。如发现问题，请查看以下的简单修复清单。如问题持续出现，请联系授权经销商。

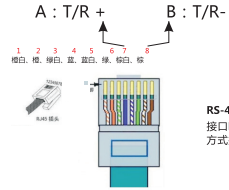
	原因	解决方法
机械臂完全安装好，但不能正常使用	发射器电池正负极装反或电池电力不足	参照说明书检查电池是否装反，如故障未消除更换电池
	电源线未连接好	参照说明书将电源线连接好并插紧
机械臂正常通电后不能上升/下降	松动开关起保护动力钢丝绳作用	检查动力钢丝绳有无松动。若有，拉紧钢丝绳再按面板上/下进行测试。如果还是不能上升/下降请联系经销商或厂家

## RJ45接线说明：



手控 RJ45 插头  
 1脚——GND (地)  
 2脚——DOWN (下)  
 3脚——STOP (停、复位)  
 4脚——UP (上)  
 RS-485- RJ45  
 7脚——5A (485+)  
 8脚——3B (485-)

## RS-485：



RS-485使用方式  
 接口RS-485 使用按5668B水晶头接线方式接线，棕白线接T/R+、绿线接T/R-。

## 六：组码与位码

### 组码与位码的设定：

使用RS485时，组码、位码都必须设置为非零，即必需至少有一位拨到“ON”，当几台设备被用于吊挂同一设备（桁架或二次升降幕等）时，这些设备的控制器组码必须相同，但位码必需不同，位码是用于区分是哪台控制设备的，位码的分配方式由客户自行设定或者工程人员设定，当一个场所（如同一宴会厅，同一会议室）有几组设备时，组码必须设置不同。

### RS485 协议

串行口设置—波特率9600、8位数据位、CRC校正、1位停止位

1.协议格式（16进制）：

包头（F6）、组码、位码、指令码、校验（单字节）

校验=包头+组码+位码+控制指令

CRC校正码位数=生成多项式位数-1

吊挂有客户端设备 常态控制	07	上升
	08	下降
	09	停止

### RS485 5位码拨码值

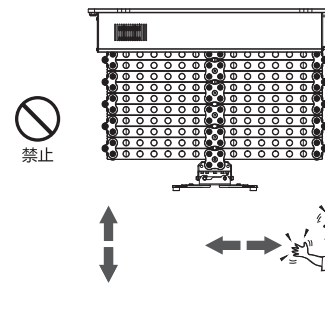
第一位	第二位	第三位	码值 16进制
OFF	OFF	OFF	00
OFF	OFF	ON	01
OFF	ON	OFF	02
OFF	ON	ON	03
ON	OFF	OFF	04
ON	OFF	ON	05
ON	ON	OFF	06
ON	ON	ON	07

### RS485 组码拨码值

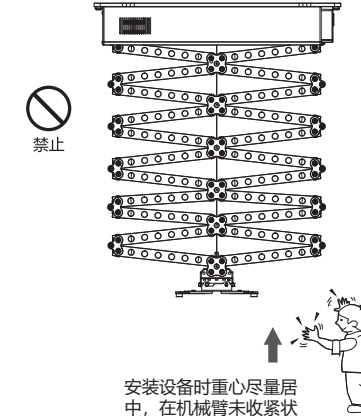
组码				码值 16进制
第一位	第二位	第三位	第四位	
OFF	OFF	OFF	OFF	00
OFF	OFF	OFF	ON	01
OFF	OFF	ON	OFF	02
OFF	OFF	ON	ON	03
OFF	ON	OFF	OFF	04
OFF	ON	OFF	ON	05
OFF	ON	ON	OFF	06
OFF	ON	ON	ON	07
ON	OFF	OFF	OFF	08
ON	OFF	OFF	ON	09
ON	OFF	ON	OFF	0a
ON	OFF	ON	ON	0b
ON	ON	OFF	OFF	0c
ON	ON	OFF	ON	0d
ON	ON	ON	OFF	0e
ON	ON	ON	ON	0f

## 注意事项

本产品在安装、使用过程中，请注意按下述内容正确使用本产品



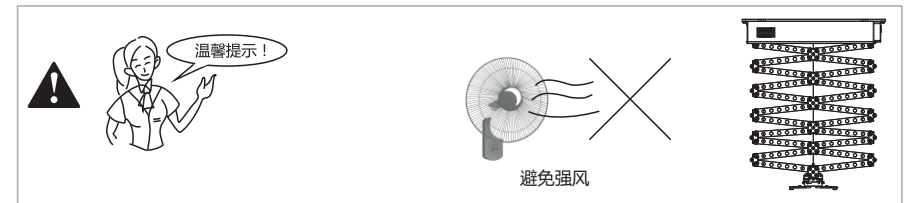
请不要左右、前后摇晃吊架



安装设备时重心尽量居中，在机械臂未收紧状态下，请不要用手托起机械臂，以免造成动力钢丝绳松动。

### 放置场所注意事项

- 请不要放置在阳光直射、灰尘多、温度高和湿度大的场所，避免在风力较强的环境下使用
- 吊架完全放下后，其底部距离地面应不少于1.8米，以免小孩触碰



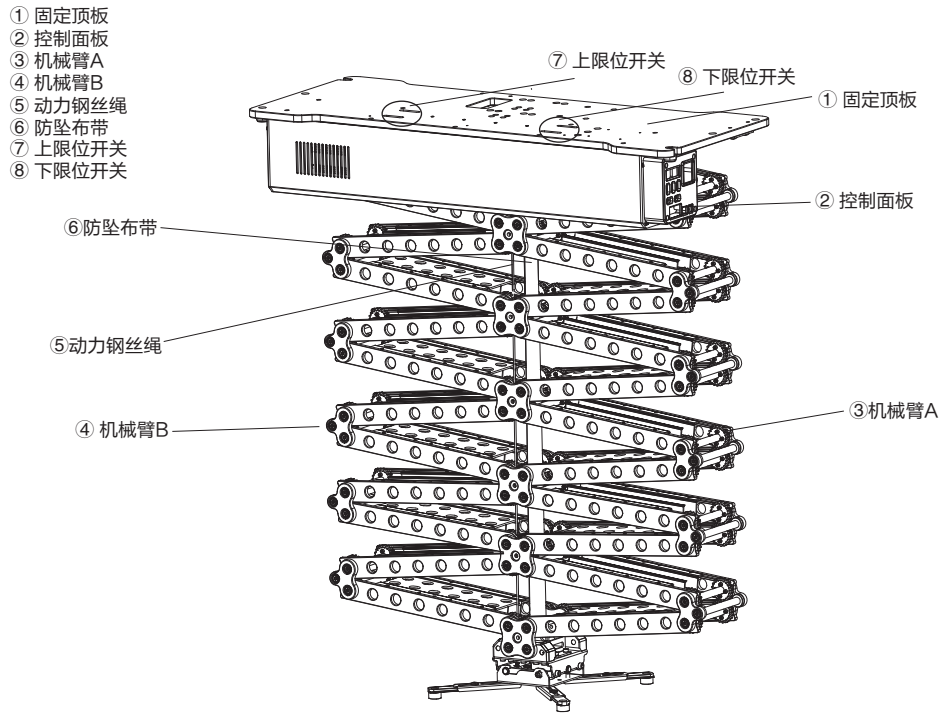
### 维护注意事项

- 禁止随意拆分机械臂或拧松机械臂螺丝，如需要修理或矫正，请与本公司或销售代理店联络



# 部 件

## GSAT系列X型电动升降机械臂组成



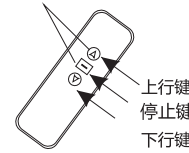
注：机械臂出厂时已将回收和展开高度调至最佳位置，不建议客户自行调整，避免因调节不当造成产品损坏。如需调节务必由专业技术人员进行调节或联系经销商。

# 配 件

■ AC097遥控器	1个	■ 合格证	1份	■ 保修卡	1份
■ 安装使用说明书	1份	■ 4x20十字盘头	4个	■ 5x20十字盘头	4个
■ 4x30十字盘头	4个	■ Φ20x10黑色垫圈	4个	■ 5x30十字盘头	4个

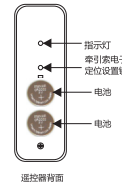
## 机械臂遥控器学习方法：

长按两键进入学习状态



1. 将机械臂处于负载状态，接通电源5秒内，长按控制面板的停止键，及至数字显示屏的数字开始闪烁，本产品进入学习状态。或者在插上电源10S内，同时按住遥控器上、停止键进入学习状态。
2. 试遥控器的按键是否正常控制机械臂，若不受控制，请重新配。

## 机械臂遥控器设置限位方法：

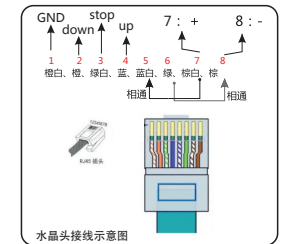


机械臂上升时用别针按亮遥控背面指示灯，在上升至所需高度时停止再按灭指示灯即上限位设置成功；机械臂下降时用别针按亮遥控背面指示灯，在下降至所需高度时停止再按灭指示灯即下限位设置成功；

## RS485 通讯口：

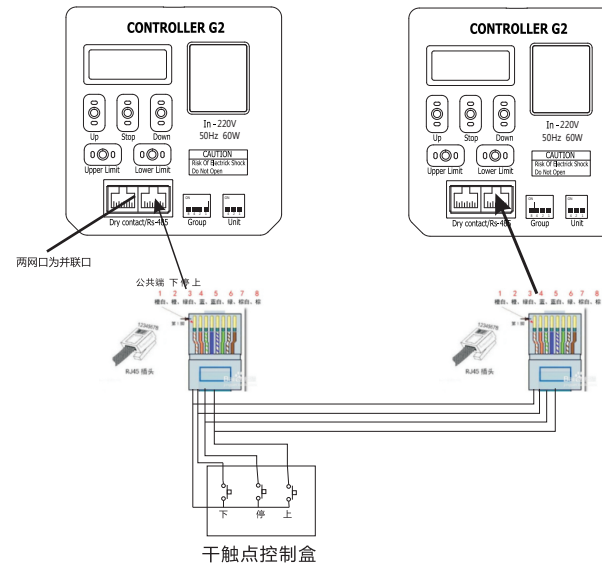
- ①、连接电脑中控，两个接口为并联接口。
- ②、A、B两端口为并联接口，其中5脚与7脚相同；6脚与8脚相同。

- 组码：使用RS485控制时，同群控制组的吊架使用同一组码
- 位码：在同一组码内的不同吊架以位码区分控制：



## 干触点联动接线图：

此图连接需专业人员安装或详询客服人员。



四、控制面板说明 (图5-1)

**显示屏:** 吊架当前运行距离  
**UP:** 机械臂上升  
**Stop:** 机械臂停止  
**Down:** 吊架上升  
**Upper Limit:** 机械臂上限位设置/清除  
**Lower Limit:** 机械臂下限位设置/清除  
**上限位设置:** 长按Upper Limit键, 蜂鸣器响两声, 上限位设置成功;  
**下限位设置:** 长按Lower Limit键, 蜂鸣器响两声, 下限位设置成功;  
**上限位清除:** 长按Upper Limit键, 蜂鸣器响四声, 上限位清除成功;  
**下限位清除:** 长按Lower Limit键, 蜂鸣器响四声, 下限位清除成功;  
**通讯口:** 干触点接口  
**RS485:** RS485接口  
**保险管:** F6. 3A 250V  
**电源输入:** 电源输入接口  
**复位:** 吊架复位到最高点  
**组码:** 使用RS485控制时, 同群控组的吊架用同一组码  
**位码:** 同一组码内的不同吊架以位码区分

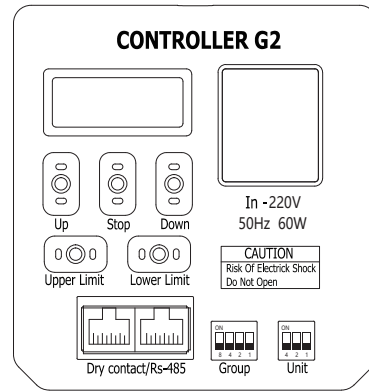
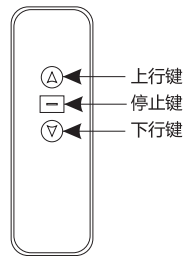


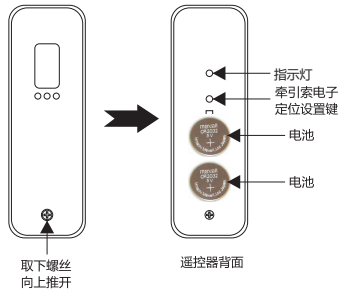
图 5-1

五、遥控器按键功能说明

1. 按上行键, 机械臂上升;
2. 按停止键, 机械臂停止;
3. 按下行键, 机械臂下降。



遥控器正面



使用遥控器的注意事项

1. 工作温度:  $-20^{\circ}\text{C}$  至  $\pm 70^{\circ}\text{C}$
2. 发射器的电池: 使用2粒RC2032钮型电池
3. 在遥控器发出信号较弱时, 此时需更换电池

遥控器电池的安装

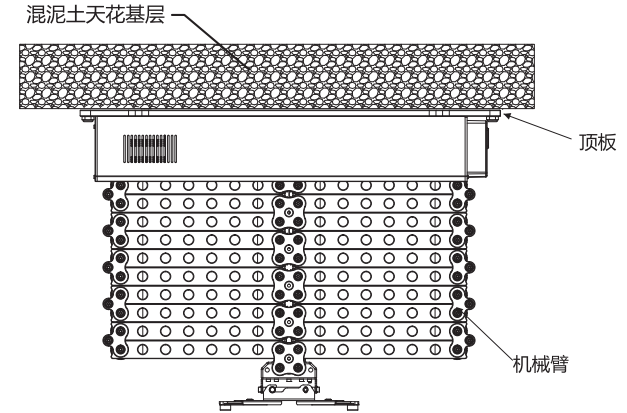
在遥控器发出的信号较弱时, 请按以下方法更换电池:

1. 在遥控器背面, 取下螺丝, 按箭头方向推开电池盒盖
2. 按图所示标明的正负及方向, 装入电池
3. 关上电池盒盖, 上好螺丝

一、安装方式说明

该产品适用安装在各种吊顶天花板内, 本说明书以格栅天花的安装方法为例, 请用户根据不同的安装环境进行安装。本产品应安装在最佳投影的位置, 正确的安装会使产品在使用过程中更便捷、更安全。打开包装箱, 检查零配件是否齐全, 然后取出放在合适的场所按照下面的操作方式进行安装。

\* 为了安全, 请您将说明书安装部份完整读一遍, 根据您的现场实际情况选择您最适合的安装方式!



(安装示意图)

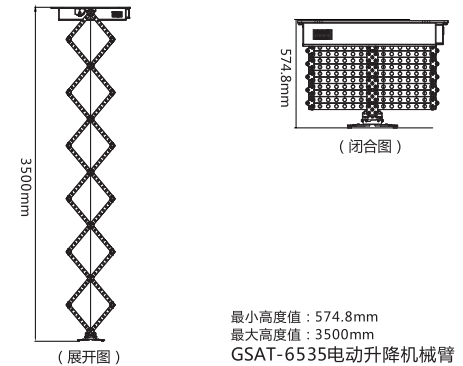
**警告:** 安装时必须保证顶板保持水平, 否则容易造成机械臂的损坏!

规格参数

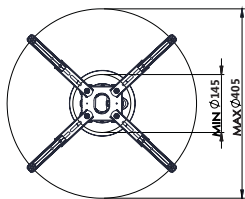
\* 请根据 表格-2 考虑投影机重量, 并根据图1、图2所示确定电动机械臂型号。

表格-2

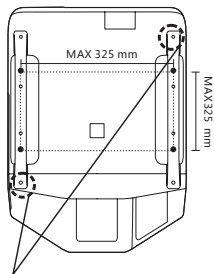
型号	高度范围	承重
GSAT-6506	163mm~600mm	40KG
GSAT-6512	233mm~1200mm	40KG
GSAT-6517	303mm~1700mm	40KG
GSAT-6523	373mm~2300mm	40KG
GSAT-6529	443mm~2900mm	40KG
GSAT-6535	513mm~3500mm	40KG
GSAT-6541	583mm~4100mm	40KG
GSAT-6447	653mm~4700mm	40KG
GSAT-6553	723mm~5300mm	40KG



最小高度值: 574.8mm  
 最大高度值: 3500mm  
 GSAT-6535电动升降机械臂



安装脚孔距示意图

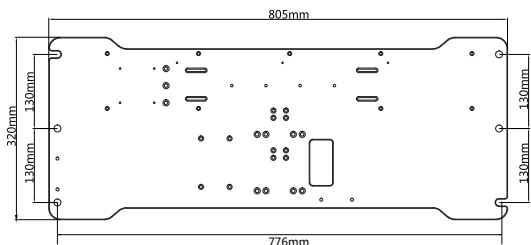


为使产品更加牢固，用户可自行在此处加装安全绳。

本产品安装脚位使用六角扳手拧松螺丝即可任意伸缩调节，最大调节至直径405mm，最小调节至直径145mm，适配孔距范围在 325mmx325mm 以内的任意投影机。重量不超40kg的投影机。

## 二、型号规格-GSAT系列X型电动升降机械臂

- 1、供电参数：220V 50Hz 60W
- 2、丝杆安装尺寸：260X776mm
- 3、螺杆吊装尺寸：见安装位图



(GSAT系列俯视图)

## 安装步骤

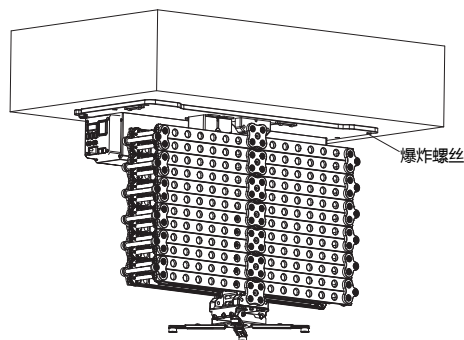


图3-1 爆炸螺丝安装

## 螺杆安装示意图

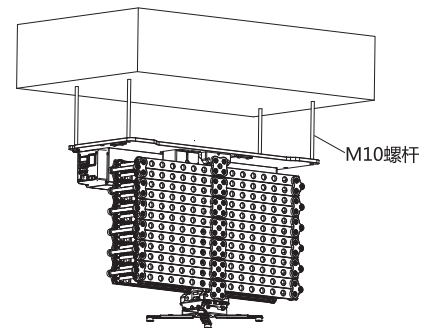


图 3-2

如图3所示，安装机械臂吊架。将安装定位图沿边撕开不干胶保护膜，按定位图指示正确方向，直接贴到天花安装位置，将机械臂吊架上的安装顶板孔位对准定位图孔位，用螺丝锁紧，安装完成（图3-1）。若用螺杆安装，如（图3-2）所示。

## 三、机械臂吊架的控制操作

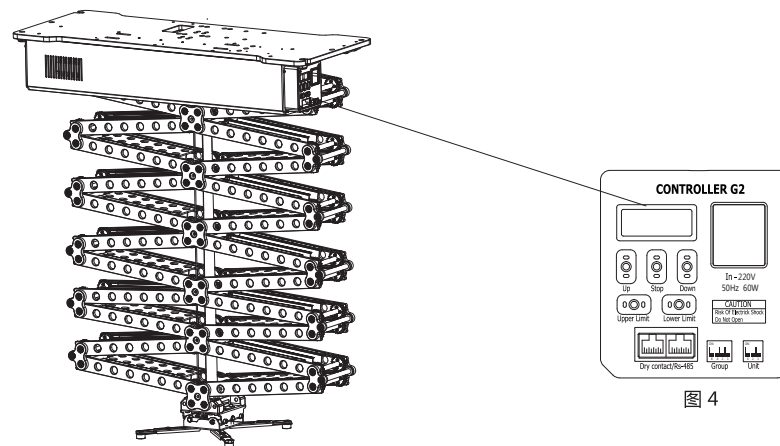


图 4

如果因安装环境或场地的局限，确实需要调整产品机器的操作，务必由专门的技术人员进行调整，请勿随意拧动其中的螺丝。否则容易造成松脱，产生危险。