M/L-Bar

M3BAR
M5BAR
M7BAR
L9BAR

Elektromekanik yol bariyeri

TR - Kurulum ve kullanım talimatları ve uyarıları

Nice

TÜRKÇE

Orijinal talimatların tam çevirisi

İÇİNDEKİLER

1 GENEL GÜVENLİK UYARILARI VE ÖNLEMLER 2
1.1 Genel uyarılar 2
1.2 Kurulum uyarıları 3
2 ÜRÜN TANIMI VE KULLANIM AMACI 3
2.1 Ürünün bekleme mevzuatına uygunluğu. 3
2.2 Parça listesi 4
3 KURULUM 4
3.1 Kurulum öncesi kontroller. 4
3.2 Ürünün kullanım sınırları 4
3.2.1 Ürün ömrü 4
3.3 Ürünün tanımlanması ve genel boyutları 5
3.4 Ürünün teslim alınması. 5
3.5 Kurulum öncesi hazırlıklar 6
3.6 Bariyerin ayarlanması. 7
3.6.1 Yayın yerinin değiştirilmesi veya yenilenmesi. 8
3.7 Redüktörlü motorun montajı 10
3.8 Kolun montajı. 11
3.9 Mekanik limit anahtarlarının ayarlanması 13
3.10 Kolun dengelenmesi. 13
3.11 Redüktörlü motorun kilidini elle açma ve kilitleme 14
3.12 Kol boşluğunun tespiti ve ayarlanması. 15
4 ELEKTRİK BAĞLANTILARI 16
4.1 Ön kontroller 16
4.2 Bağlantı şeması ve bağlantıların açıklaması 17
4.2.1 Bağlantı şeması 17
4.2.2 Bağlantıların açıklaması 17
5 SON KONTROLLER VE ÇALIŞTIRMA 18
5.1 Bariyer türünün seçimi. 18
5.2 Yön seçimi 18
5.3 Güç beslemesinin bağlanması 19
5.4 Cihazların tanıtılması 19
5.5 Mekanik durdurucu konumlarının öğrenilmesi. 19
5.6 Kol hareketinin kontrolü. 19
5.7 Diğer cihazların bağlanması 19
6 TEST VE DEVREYE ALMA 20
6.1 Test 20
6.2 Devreye alma 21
7 PROGRAMLAMA 22
7.1 Kontrol ünitesinin programlanması 22
7.2 Özel işlevler 30
7.2.1 "Yine de hareket ettir" işlevi 30
7.2.2 "Bakım bildirimi" işlevi 30
7.2.3 Tamamlanan manevra sayısının kontrolü 30
7.2.4 Manevra sayacının sıfırlanması 30
8 SORUN GİDERME KILAVUZU 30
8.1 SORUN GİDERME 30
8.2 TEŞHİS 31
8.3 Kontrol ünitesi bildirimleri 31
8.3.1 Ekranla arıza teşhisi 32
8.3.2 Ekran bildirimleri. 33
8.4 İkaz lambası bildirimleri 34
9 EK BİLGİLER (Aksesuarlar) 34
9.1 Kontrol ünitesi hafızasının tamamen silinmesi. 34
9.2 Cihaz ekleme veya çıkarma 34
9.2.1 BlueBUS 35
9.2.2 STOP girişi 35
9.2.3 Fotoseller 35
9.2.4 EDSP dijital seçici ve ETPB kartlar için yakınlık okuyucu 35
9.2.5 Güvenlik kenarı için optik cihaz. 36
9.2.6 Diğer cihazların tanıtılması 36
9.3 SLAVE modunda redüktörlü motor 36
9.4 SM tipi radyo alıcısının bağlanması 38
9.5 ACİL GÜÇ KAYNAĞININ BAĞLANMASI VE KURULUMU 39
9.6 Oview programlayıcının bağlanması 39
9.7 Döngü dedektörü. 39
9.7.1 Endüktif döngüler. 39
9.8 Solemyo güneş enerjisi sisteminin bağlanması 41
9.9 Kol ışıklarının bağlanması (isteğe bağlı aksesuar). 42
9.10 İkaz lambası veya trafik lambasının bağlanması 43
10 ÜRÜN BAKIMI 44
11 ÜRÜNÜN BERTARAF EDİLMESİ 44
12 TEKNİK ÖZELLİKLER 45
13 UYGUNLUK BEYANI 46
TALİMATLAR VE UYARILAR 48
BAKIM ÇİZELGESİ (son kullanıcıya teslim edilecek) 50

1 GENEL GÜVENLİK UYARILARI VE ÖNLEMLER

1.1 Genel uyarılar

UYARI! Önemli güvenlik talimatları. Hatalı kurulum ciddi hasara yol açabileceğinden tüm talimatlara uyun.

UYARI! Önemli güvenlik talimatları. Kişisel güvenliğinizi sağlamak için bu talimatlara uymanız önemlidir. Talimatları özenle saklayın.

Güncel Avrupa mevzuatına göre otomasyon, yürürlükteki Makine Direktifinde belirtilen ve otomasyonun uygunluk varsayımının beyan edilmesini sağlayan uyumlaştırılmış kurallara uygun kurulmalıdır. Bu nedenle ürünün şebekeye bağlanması, devreye alınması ve bakımı yalnızca yetkili ve uzman bir teknisyen tarafından yapılmalıdır.

Termal kesme cihazının yanlışlıkla sıfırlanmasından kaynaklanan herhangi bir tehlikeyi önlemek için, bu cihaza zamanlayıcı gibi harici bir anahtarlama cihazı yoluyla güç verilmemeli veya devre tarafından düzenli olarak çalıştırılan veya kapatılan bir kaynağa bağlanmamalıdır.

UYARI! Lütfen aşağıdaki uyarılara uyun:

Kuruluma başlamadan önce, " Ürün teknik özellikleri ", özellikle bu ürünün rehberli parçanızı otomatikleştirmek için uygun olup olmadığını kontrol edin. Uygun değilse, kuruluma devam etmeyin.

Ürün, "Test ve devreye alma" bölümünde belirtilen şekilde devreye alınmadan önce kullanılamaz.

Ürünün kurulumuna devam etmeden önce, tüm malzemelerin iyi çalışma düzeninde olup olmadığını ve hedeflenen uygulamalara uygun olup olmadığını kontrol edin.

Ürün, fiziksel, duyusal veya zihinsel kapasiteleri azaltılmış kişiler (çocuklar dahil) tarafından veya ürüne yeterli deneyim veya aşinalıktan yoksun kimse tarafından kullanılmak üzere tasarlanmamıştır.

Çocuklar cihazla oynamamalıdır.
Çocukların ürünün kontrol cihazlarıyla oynamasına izin vermeyin.

Uzaktan kumandaları çocukların erişemeyeceği yerlerde tutun.

Sistemi "nin güç kaynağı ağı, Aşırı Gerilim Kategori III tarafından öngörülen koşullar altında tam bağlantı kopukluğuna izin veren bir kontak açma boşluğuna sahip bir bağlantı kesme cihazı (sağlanmamış) içermelidir.

Ürünü kurulum sırasında dikkatli bir şekilde ele alın, ezme, dalma veya bırakma veya herhangi bir sıvı ile temastan kaçınmaya özen gösterin. Ürünü ısı ve çıplak alev kaynaklarından uzak tutun. Yukarıdakileri gözlemlememek ürüne zarar verebilir ve tehlike veya arıza riskini artırabilir. Bu durumda, kurulumu derhal durdurun ve Müşteri Hizmetleri ile iletişime geçin.

Üretici, montaj talimatlarına uyulmamasından kaynaklanan mülkiyet, nesne veya kişilere verilen zararların tüm sorumluluğunu reddeder. Bu gibi durumlarda, malzeme kusurları için garanti geçerli olmayacaktır.

A ağırlıklı yayılan ses basıncı seviyesi 70 dB(A) değerinden düşüktür.

Kullanıcı için ayrılmış temizlik ve bakım denetimsiz çocuklar tarafından yapılmamalıdır.

Sisteme müdahale etmeden önce (bakım, temizlik), ürünü her zaman şebeke güç kaynağından ve herhangi bir pilden çıkarın.

Sistemi sık inceleyin. Özellikle kablo, yay ve desteklerde dengesizlik, aşınma veya hasar arayın. Onarım ya da ayar gerekiyorsa ürünü kullanmayın; hatalı kurulum veya yanlış dengeleme yaralanmaya yol açabilir.

Ürünün ambalaj malzemeleri yerel düzenlemelere uygun olarak bertaraf edilmelidir.

Otomatikleştirilecek kapıda yaya geçiş kapısı varsa, bu kapı açıkken motorun çalışmasını engelleyen bir kontrol sistemi bulunmalıdır.

1.2 Kurulum uyarıları

Tahrik motorunu kurmadan önce tüm mekanik parçaların sağlam, doğru dengelenmiş ve otomasyonun düzgün hareket edebilir durumda olduğunu kontrol edin.

Kumanda elemanlarını hareketli parçalardan uzak, kapının doğrudan görülebildiği yerde tutun. Seçici kullanılmıyorsa yerden en az 1.5 m yüksekliğe ve erişilemeyecek biçimde yerleştirin.

Açılma hareketi yangın algılama sistemiyle kontrol ediliyorsa 200 mm'den büyük pencerelerin kumanda elemanlarıyla kapatıldığını kontrol edin.

Hareket sırasında hareketli ve sabit parçalar arasında her türlü sıkışmayı önleyin.

Elle hareket ettirme etiketini ilgili çalıştırma elemanının yakınına kalıcı olarak yapıştırın.

Motoru kurduktan sonra mekanizmanın, koruma sisteminin ve tüm elle hareket ettirme işlemlerinin doğru çalıştığını doğrulayın.

2 ÜRÜN TANIMI VE KULLANIM AMACI

M-BAR ve L-BAR, konutlarda ve sanayide araç girişini açıp kapatan elektromekanik kollu bariyerlerdir. Bariyerlerde 24 V motorlu elektromekanik redüktör, elektrikli limit anahtarı sistemi ve kapağa yerleştirilebilen ikaz lambası (isteğe bağlı) bulunur. İki bariyer karşılıklı Master-Slave modunda kurularak 8 metreden geniş girişleri kontrol edebilir (bkz. SLAVE modunda redüktörlü motor). Kontrol ünitesi Nice Opera System cihazlarına ve Solemyo güneş enerjisi sistemine bağlantıya uygundur (bkz. Solemyo güneş enerjisi sisteminin bağlanması). Bariyerler elektrikle çalışır. Kesintide kolun kilidi açılıp elle hareket ettirilebilir. İsteğe bağlı PS224 yedek akü, kesintinin ilk saatlerinde birkaç manevra yapılmasını sağlar. Süreyi veya manevra sayısını artırmak için Bekleme modu etkinleştirilmelidir (Tablo 6). İstenen uzunluğa ulaşmak için uygun kollar tek veya çift olarak birleştirilir. Seçilen kola göre kullanılabilen aksesuarlar tabloda gösterilmiştir.

Tablo 1

TAKILABİLEN AKSESUARLAR					
Gövde	**Bariyer kolu**	**Kauçuk**	**Işıklar**	**Alüminyum etek -**	**Mobil destek -**
M3BAR	3 m	Evet.	Evet.	-	-
M5BAR	4 m	Evet.	Evet.	Evet (1 parça)	Evet.
	5 m	Evet.	Evet.	Evet (1 parça)	Evet.
M7BAR	5 m	Evet.	Evet.	Evet (2 parça)	Evet.
	3+3 m	Evet.	Evet.	Evet (2 parça)	Evet.
	3+4 m	Evet.	Evet.	-	Evet.
L9BAR	3+4 m	Evet.	Evet.	Evet (3 parça)	Evet.
	4+4 m	Evet.	Evet.	Evet (3 parça)	Evet.
	4+5 m	Evet.	Evet.	-	-

Kullanım kılavuzu için önemli notlar:
Bu kılavuzda kollu bariyer ifadesi M-BAR ve L9BAR ürünlerini belirtir.
Kılavuzdaki aksesuarlar isteğe bağlıdır.

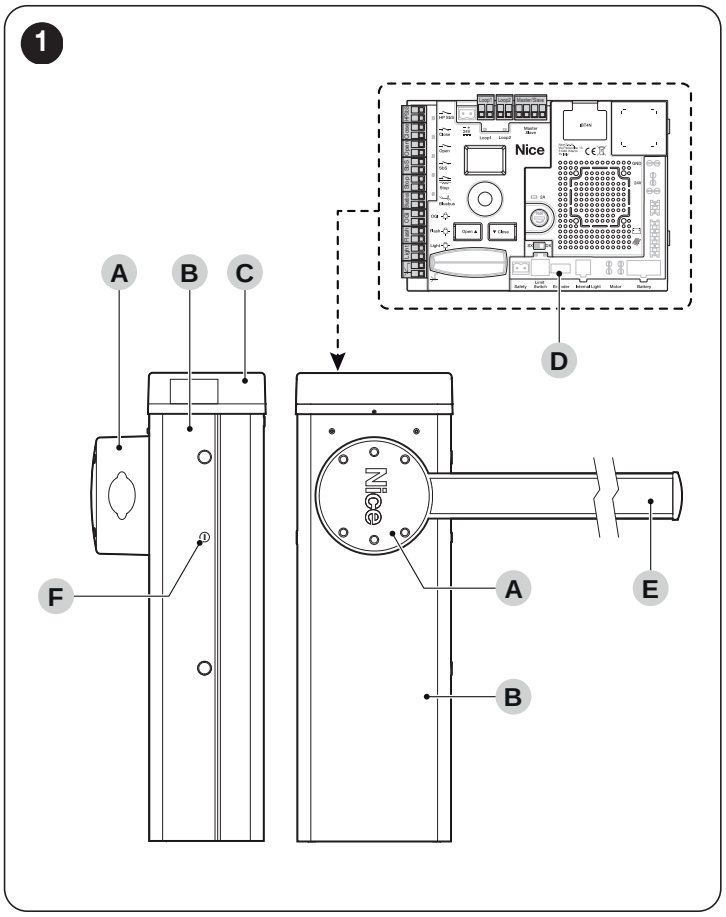
DİKKAT! - Burada belirtilenlerin dışında veya bu kılavuzda belirtilenlerin dışındaki çevre koşullarında her türlü kullanım, uygunsuz olarak değerlendirilecektir ve kesinlikle yasaktır!

2.1 ÜRÜNÜN BEKLEME MEVZUATINA UYGUNLUĞU

Bekleme Yönetmeliğinin kriterleri bu ürüne uygulanmamıştır, çünkü bu ürün 'evsel veya ofis' kullanımına yönelik değildir.

2.2 Parça listesi

"Şekil 1", M/L-BAR'ı oluşturan ana parçaları gösterir.



A Kol desteği
B Redüktörlü motorun muhafazası
C Kapak
D Elektronik kontrol ve kumanda ünitesi
E Bariyer kolu
F Kilitleme/kilit açma anahtarı

3 KURULUM

3.1 Kurulum öncesi kontroller

Kurulum, yetkili personel tarafından yürürlükteki mevzuat, standart ve yönetmeliklere ve bu kılavuzdaki talimatlara uygun olarak yapılmalıdır.

Ürünün kurulumuna devam etmeden önce, aşağıdakiler gereklidir:
Teslim edilen parçaların sağlam ve eksiksiz olduğunu kontrol edin.
Tüm malzemeler çalışır durumda ve amaca uygun olmalıdır.
Ürün kullanım sınırlarına uyulabildiğini doğrulayın.
Kurulum yerinin ürünün kapladığı alana uygun olduğunu kontrol edin (Şekil 3).

Bariyerin kurulacağı yüzey sağlam ve kararlı ankraja uygun olmalıdır.
Alanı su basmamalıdır; gerekiyorsa ürünü yerden yükselterek kurun.
Çevredeki alan elle hareket ettirmeyi kolay ve güvenli kılmalıdır.
Kolun açma-kapama yolunda engel olmamalıdır.
Her cihaz yanlışlıkla darbe alma riskinden korunmuş bir konumda olmalıdır.

Cihazların montaj yerleri darbeden korunmalı ve yüzeyleri yeterince sağlam olmalıdır.
Hiçbir parçayı suya veya başka sıvıya batırmayın.
Isıdan, açık alevden, asitli, tuzlu veya patlayıcı olabilecek ortamlardan uzak tutun; hasar, arıza ve tehlike oluşturabilirler.
Kontrol ünitesini güvenli topraklamalı beslemeye bağlayın.

3.2 Ürünün kullanım sınırları

Ürünün kurulumuna devam etmeden önce, aşağıdakiler gereklidir:
"Teknik Specifica-" da görünen tüm değerlerin kontrol edilmesi bölümündeki değerlerin kullanım amacına uygun olduğunu kontrol edin.
Tahmini ömrün amaca uygunluğunu doğrulayın (bkz. Ürün ömrü).
Kılavuzdaki tüm sınır, koşul ve uyarılara uyulabildiğini kontrol edin.

3.2.1 Ürün ömrü

Ürünün ömrü, ortalama ekonomik kullanım süresidir ve manevraların zorluk derecesinden, yani aşınmaya katkıda bulunan tüm etkenlerin toplamından güçlü biçimde etkilenir. Otomasyonunuzun ömrünü tahmin etmek için şöyle ilerleyin:

1. Sistemin koşullarına karşılık gelen Tablo 2 değerlerini toplayın.
2. Şekil 2'deki grafikte bulunan değerden eğriye dikey, oradan manevra çevrimleri eksenine yatay çizgi çizin. Elde edilen değer ürünün tahmini ömrüdür. Grafikteki değerlere yalnızca bakım

Grafikteki ömür değerlerine yalnızca bakım programına sıkı biçimde uyulduğunda ulaşılabilir (bkz. ÜRÜN BAKIMI). Ortalama ürün ömrü, kapsamlı şirket içi testlerden; standart kullanım, doğru kurulum ve Nice S.p.A. teknik kılavuzuna uygun bakım koşulları dikkate alınarak hesaplanan tahmini ve yalnızca yol gösterici bir değerdir. İklim ve çevre gibi değişken etkenler performansı önemli ölçüde etkileyebilir. Ortalama ömür, ürünün garanti süresi değildir.

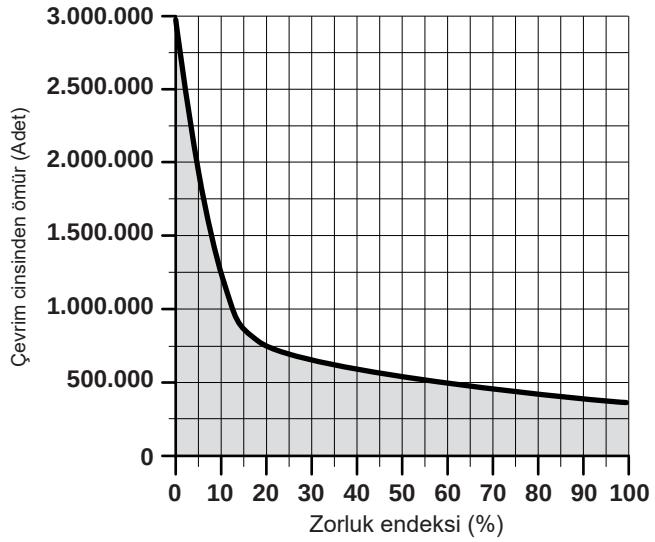
Dayanıklılık hesaplaması örneği: Mobil destekli M5BAR, hız seviyesi 3 "Tablo 2" bu tür kurulum için "önem endekslerini" gösterir: 10% ("Mobil destek"), 10% ("hız seviyesi 3"). Bu durumda %20 olan genel şiddet endeksini elde etmek için bu göstergelerin bir araya toplanması gerekir. Hesaplanan değerle (%20), grafiğin yatay ekseni boyunca ("şiddet endeksi") ürünün kullanım ömrü boyunca gerçekleştirebileceği "manevra döngüsü" sayısına karşılık gelen değeri tanımlayın = kabaca 750.000 döngü.

=

Tablo 2

Ürün ömrü				
	Zorluk endeksi			
	M3BAR	M5BAR	M7BAR	L9BAR
Kol eklemi (XBA11)	20	15	-	-
Hız seviyesi 4	15	10	15	15
Hız seviyesi 3	0	0	10	10
Fotoselin kestiği manevralar > 10%	15	10	15	15
STOP ile kesilen manevralar > 10%	10	10	15	15
Hareketli destek (WA12)	-	10	10	10
Kuvvet 5 veya 6	10	10	10	10
Kuvvet 4 veya 5	5	5	5	5
Tuzluluğun varlığı	10	10	10	10
Toz ve kum varlığı	5	5	5	5
Alüminyum etek -	-	5	5	5
Ortam sıcaklığının 40°C'den yüksek ve 0°C'den düşük olması	5	5	5	5

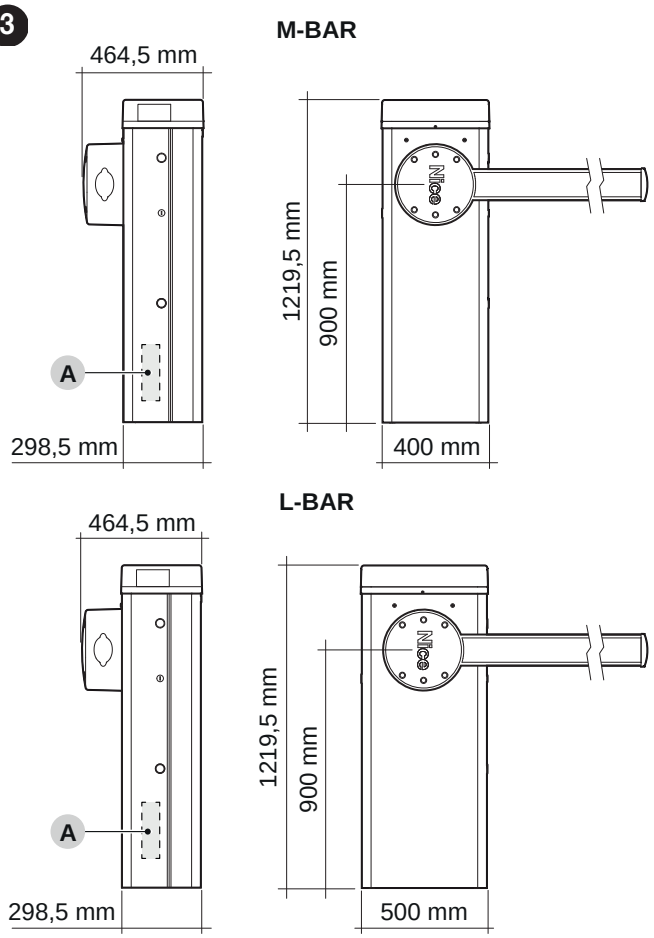
2



3.3 ÜRÜNÜN TANIMLANMASI VE GENEL BOYUTLAR

Ürünün tanımlanmasına izin veren genel boyutlar ve etiket (A), "Şekil 3" de gösterilir.

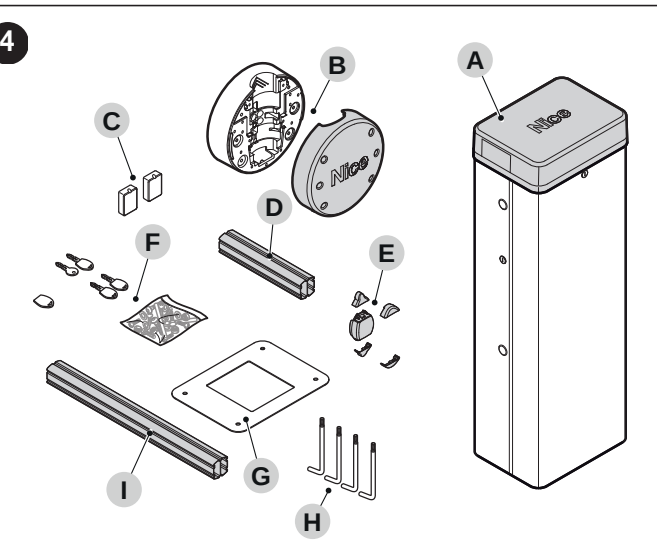
3



3.4 ÜRÜNÜN TESLİM ALINMASI

Ürünün ambalajında bulunan tüm bileşenler aşağıda gösterilmiştir ve listelenmiştir.

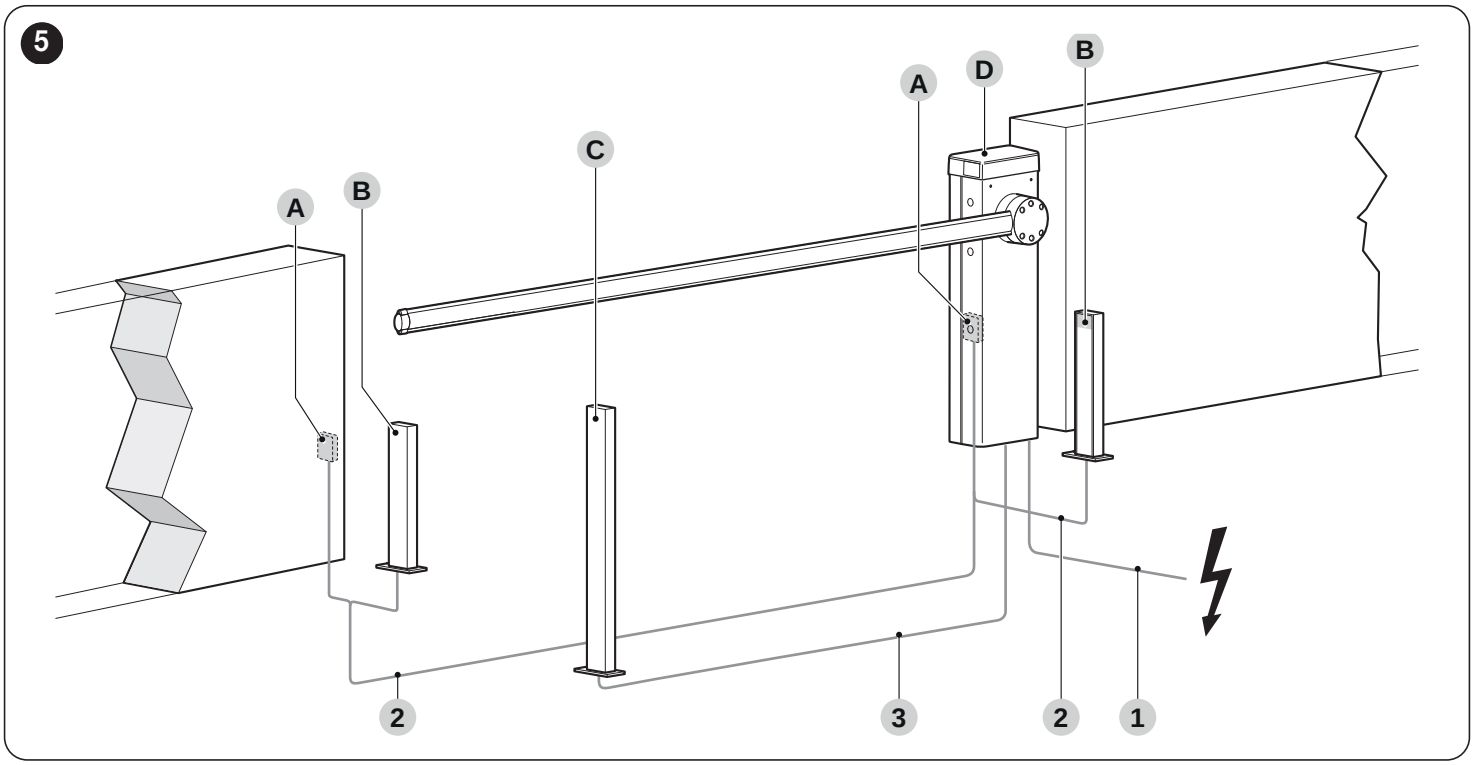
4



A Kontrol üniteli bariyer
B Kol kapağı ve desteği
C 2 fotosel kutusu
D 300 mm alüminyum bağlantı (yalnızca M3BAR, M5BAR, M7BAR)
E Sabit kol tapası; 2 kauçuk koruyuculu ve 2 koruyucusuz bağlantı
F Kol ve kapak kilidi anahtarları; vida, rondela ve diğer metal parçalar
G Temel plakası
H 4 ankraj cıvatası
I 700 mm alüminyum bağlantı (yalnızca L9BAR)

3.5 Kurulum öncesi hazırlıklar

Şekil, Nice bileşenleriyle kurulmuş bir otomasyon sistemi örneğini gösterir.



A Fotoseller
B Sütun üzerindeki fotoseller
C Anahtarlı seçici
D Bariyer gövdesi

Tablo 3

ELEKTRİK KABLOLARININ TEKNİK ÖZELLİKLERİ	
Tanım no.	**Kablo özellikleri**
1	REDÜKTÖRLÜ MOTOR BESLEME kablosu 1 kablo 3 x 1.5 mm2 En fazla 30 m [not 1]
2	BLUEBUS kablosu 1 adet 2 x 0.5 mm2 kablo En fazla 20 m [not 2]
3	ANAHTARLI SEÇİCİ kablosu 2 adet 2 x 0.25 mm2 kablo [not 3] En fazla 30 m
Diğer kablolar	AÇMA GİRİŞİ kablosu 1 adet 2 x 0.25 mm2 kablo En fazla 30 m
	KAPAMA GİRİŞİ kablosu 2 x 0.25 mm2 En fazla 30 m
	İKAZ LAMBASI kablosu [not 4] 1 adet 2 x 0.5 mm2 kablo En fazla 30 m
	ANTEN kablosu 1 x RG58 tipi ekranlı kablo En fazla 15 m; önerilen < 5 m
	AÇIK KOL GÖSTERGESİ kablosu [not 4] 1 adet 2 x 0.5 mm2 kablo En fazla 30 m
	KOL IŞIKLARI kablosu [not 4]
	MASTER/SLAVE kablosu 1 adet 2 x 1 mm2 kablo En fazla 20 m

Yukarıdaki bileşenler tipik bir yerleşime göre gösterilmiştir. Şekil 5'i referans alarak her bileşenin kurulacağı yaklaşık konumu belirleyin.

Not 1 Güç kaynağı kablosu 30 m'den daha uzunsa, daha büyük bir kablo daha büyük kesitli (3 x 2.5 mm2) kablo kullanılmalı ve otomasyonun yakınına güvenli bir topraklama sistemi kurulmalıdır.

Not 2 BlueBus kablosu 20 m'den uzun ve en fazla 40 m ise, daha büyük kesitli (2 x 1 mm2) kablo kullanılmalıdır.

Not 3 Bu iki kablo yerine tek bir 4 x 0.5 mm2 kablo kullanılabilir.

Not 4 Bağlantıdan önce çıkışın, bağlanacak cihaza uygun programlandığını doğrulayın (bkz. PROGRAMLAMA).

Kullanılan kablolar, kurulum alanının ortamına uygun olmalıdır.

Elektrik kablolarını taşıyacak boruları döşerken bağlantı kutularındaki su birikintilerinin, borular aracılığıyla kontrol ünitesinde yoğuşmaya ve elektronik devrelerde hasara neden olabileceğini dikkate alın.

Kuruluma başlamadan önce Şekil 5 ve TEKNİK ÖZELLİKLER bölümüne göre gerekli elektrik kablolarını hazırlayın.

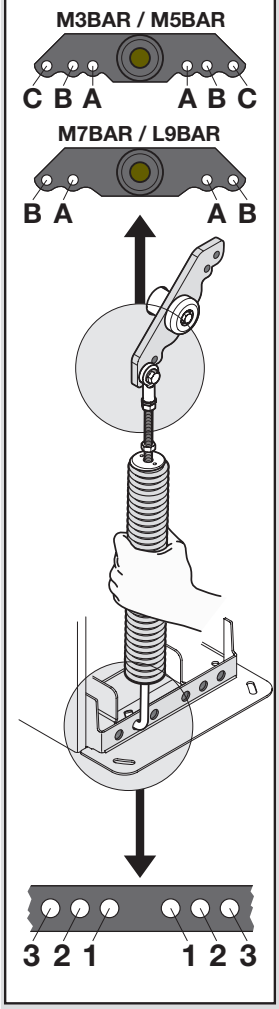
3.6 BARİYERİN AYARLANMASI

Bariyerin fabrika ayarları şöyledir:
Dengeleme yayı sağa bağlı, kurulum seçicisi sağda ve geçici deliklerden sabitlenmiş durumdadır.
Kol sola doğru kapanır.
Bunlar başlangıç ayarlarıdır. Değişiklik gerekip gerekmediğini aşağıdaki kontrollerle belirleyin:

Tek aksesuar takılacaksa: Şekil 6'nın A kutusunda bariyer modelini, kol uzunluğunu ve takılacak aksesuarı bulun. Buna göre yayı bağlamak için kullanılacak deliklerin harf ve numarasını okuyun.

Birden fazla aksesuar takılacaksa Şekil 6'nın B kutusunda modeli, kol uzunluğunu, aksesuar türünü ve adedini bulun. Aksesuarların parantez içindeki sayılarını toplayın. B kutusunun altından toplamın karşılığı olan yay bağlantı deliğinin harf ve numarasını okuyun.
Kol motorun sağına kapanacaksa yayı dengeleme kolunun diğer tarafındaki uygun deliğe taşıyın.

6



A

?	M3BAR		M5BAR			M7BAR	L9BAR
	2,65 m XBA15 (3,15m) – 0,50m	3,15 m XBA15 (3,15m)	3,50 m XBA14 (4,15m) – 0,65m	4,15 m XBA14 (4,15m)	5,15 m XBA5 (5,15m)	7,33 m XBA15 + XBA14	9,33 m XBA14 + XBA5
XBA13 / XBA13T	A 1	A 3	B 2	B 3	C 2	B 2	B 1
XBA13 / XBA13T XBA4 / XBA6 / XBA18 XBA40 / XBA60 / XBA80	A 1	A 3	B 2	B 3	C 2	B 2	B 1
XBA11	B 3	B 3	C 1	C 3			

B

?	M5BAR			M7BAR				L9BAR	
	3,50 m XBA14 (4,15m) – 0,65m	4,15 m XBA14 (4,15m)	5,15 m XBA5 (5,15m)	5,15 m XBA5 (5,15m)	5,00 m XBA15+XBA15 (6,30m) – 1,30m	6,33 m XBA15 + XBA15	7,33 m XBA15 + XBA14	7,33 m XBA15 + XBA14	8,33 m XBA14 + XBA14
XBA13 / XBA13T	(0)	(0)	(0)	(0)	(0)	(0)	(0)	(0)	(0)
XBA13 / XBA13T XBA4 / XBA6 / XBA18 XBA40 / XBA60 / XBA80	(1)	(1)	(1)	(1)	(1)	(1)	(1)	(1)	(1)
WA13	(1)	(1)	-	(2)	(1)	(1)	-	(2)	(2)
WA12	(5)	(4)	(4)	(4)	(3)	(3)	(3)	(3)	(3)
	↓	↓	↓	↓	↓	↓	↓	↓	↓
	0÷1= B 2	0÷1= B 3	4÷5= C 2	0÷2= A 2	0÷2= B 1	0÷2= B 1	3÷4= B 3	0÷2= A 1	0÷2= A 3
	2÷7= B 3	2÷4= C 1		3÷5= A 2	3÷5= B 2	3÷5= B 2		3÷4= A 2	3÷6= B 1
		5÷6= C 2		6÷7= A 3				5÷6= A 3	

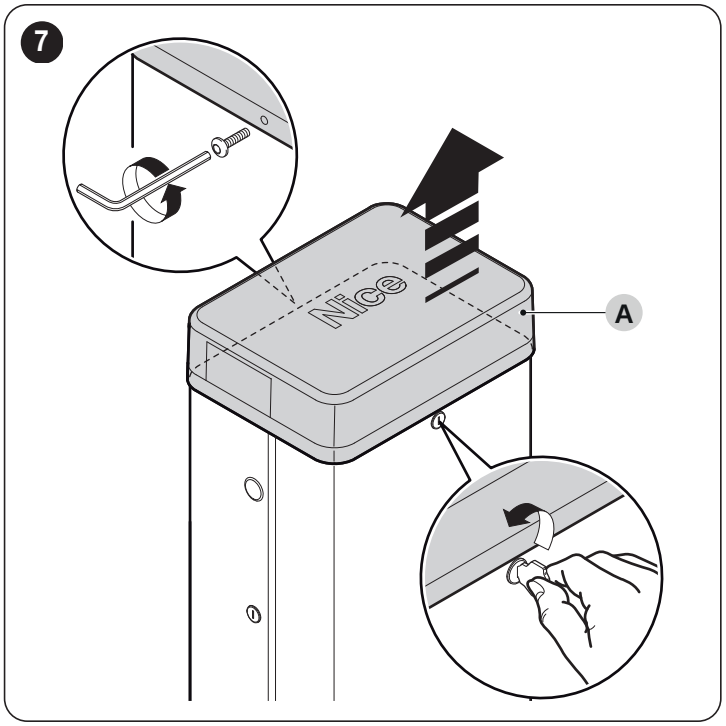
1. Sütunda bulunan parantez arasındaki sayıları ekleyin, yalnızca kurulu aksesuarlara bağlı olanlar arasından seçim yapın.

2. Yay takmak için gereken deliklerin sayısını belirlemek için ekin sonucunu kullanın.

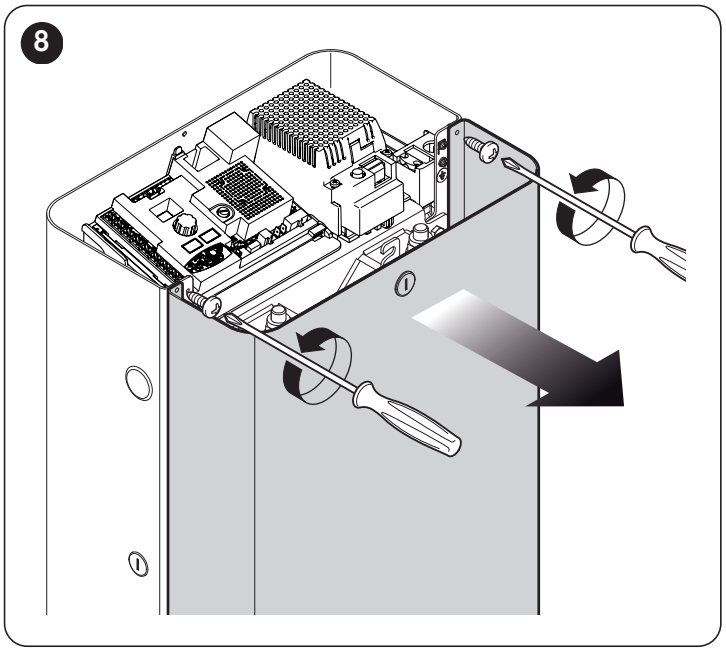
3.6.1 YAYIN YERİNİN DEĞİŞTİRİLMESİ VEYA YENİLENMESİ

Yayın bağlantısını fabrika ayarından farklı deliklere taşımak için aşağıdaki işlemleri yapın: Bariyer gövdesinin üst kapağını (A) çıkarın.

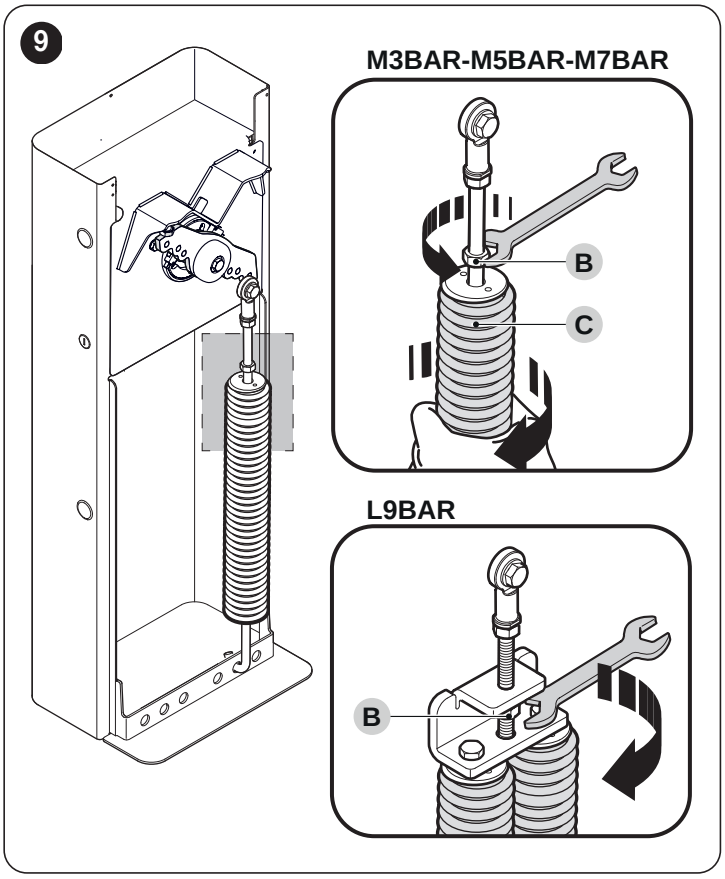
1.



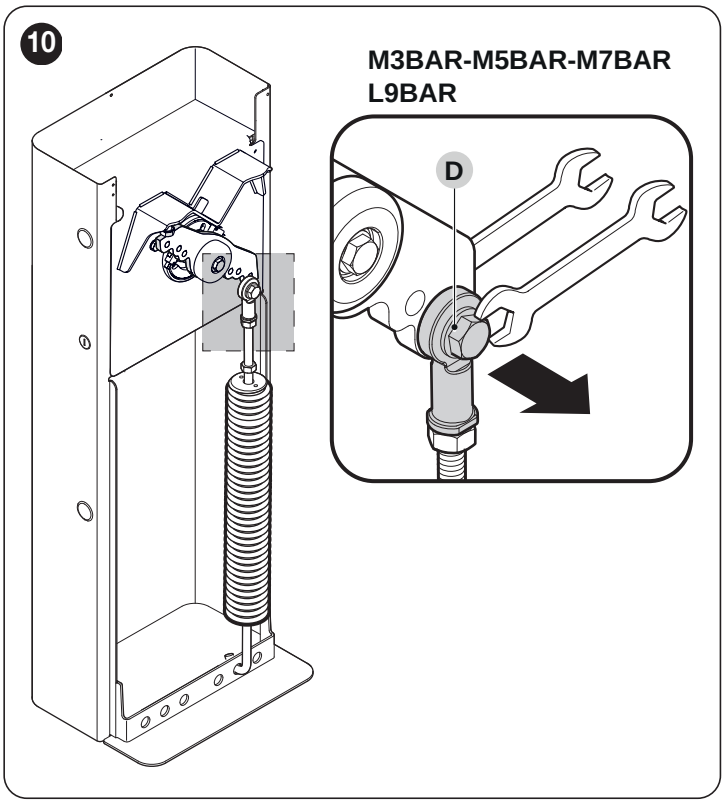
2. kübik paneli tutturan iki vidayı gevşetin



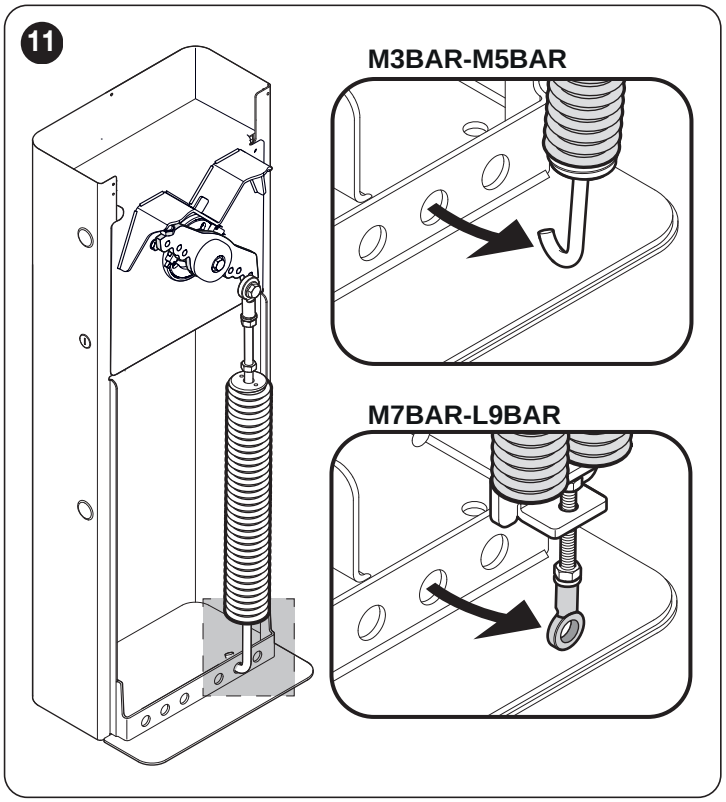
3. Dengeleme yayı gerginliğini gevşetmek için:
M-BAR: Somunu (B) gevşetin ve yayı (C) elle saat yönünde çevirin.
L-BAR: Somunu (B) saat yönünde çevirin.



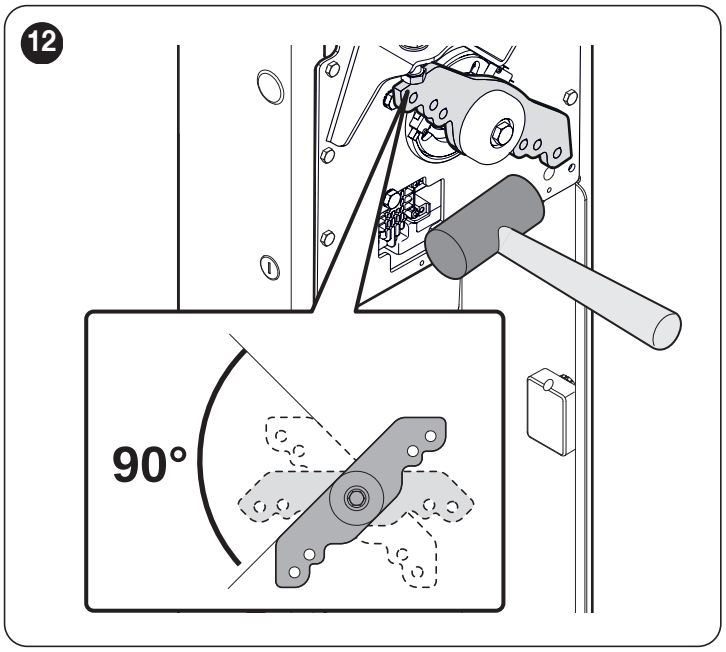
4. cıvata gevşetmek (D) dengeleme koluna yay sabitleme



5. yayı kübik tabanında bulunan delinmiş plakadan çıkarın

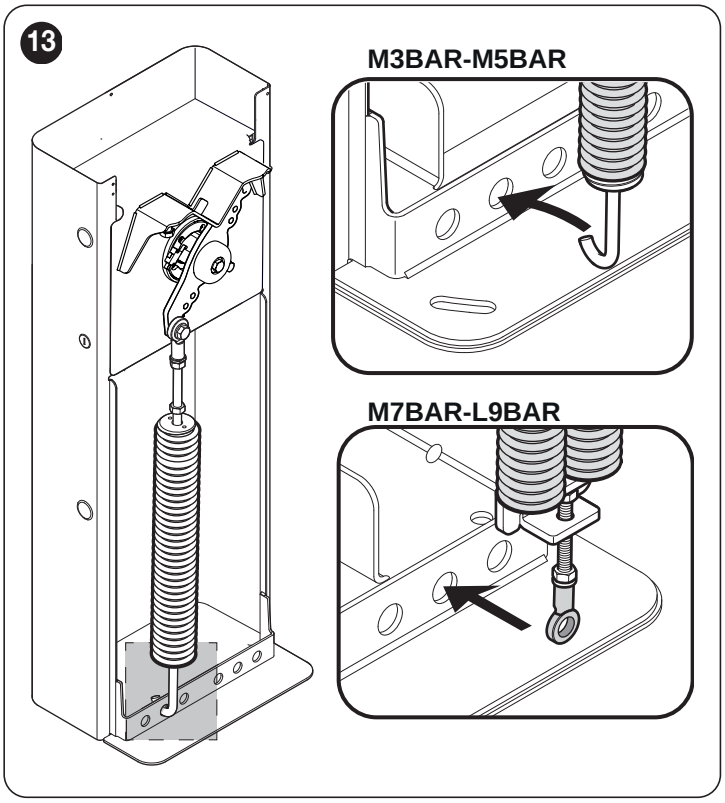


6. Kolun gövdenin sağına doğru kapanmasını ayarlamak için motorun kilidini açın (bkz. Redüktörlü motorun kilidini elle açma ve kilitleme) ve dengeleme kolunu 90° döndürün.

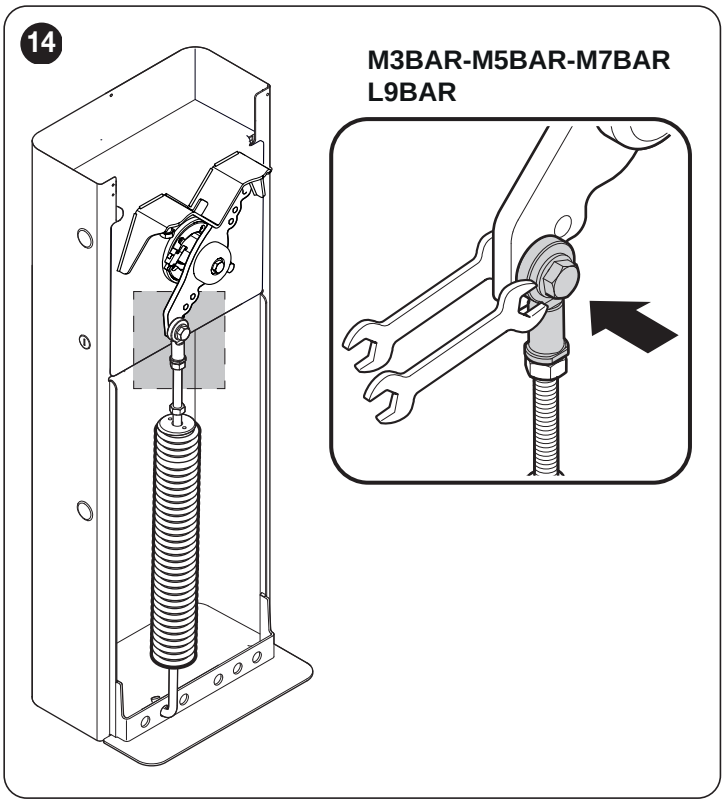


7. Şekil 6'yı kullanarak yayın iki ucunun bağlanacağı yeni delikleri belirleyin.

8. Yayı gövdenin tabanındaki delikli plakaya sabitleyin.



9. Yayın halkasını dengeleme koluna bağlayıp cıvatayı iyice sıkın.



10. Redüktörlü motor daha önce kilitli değilse, tekrar kilitleyin.

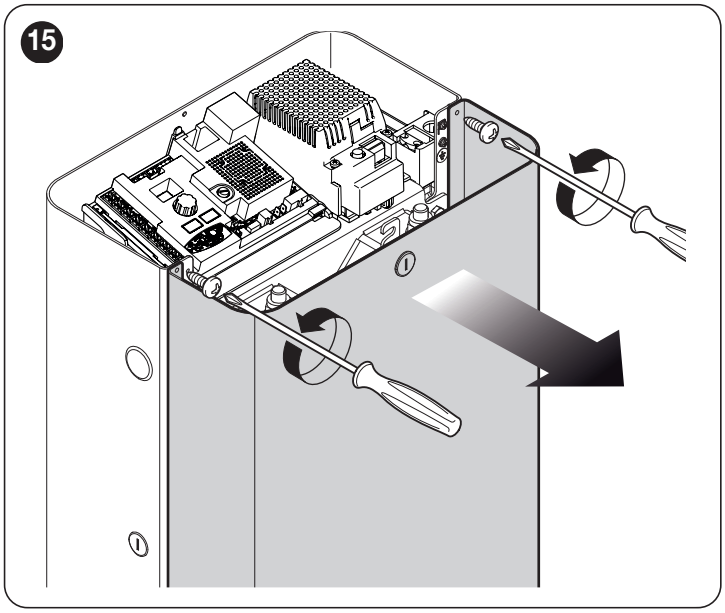
3.7 Redüktörlü motorun montajı

Hatalı kurulum, sistem üzerinde çalışan kişinin veya gelecekteki kullanıcıların ciddi biçimde yaralanmasına neden olabilir.

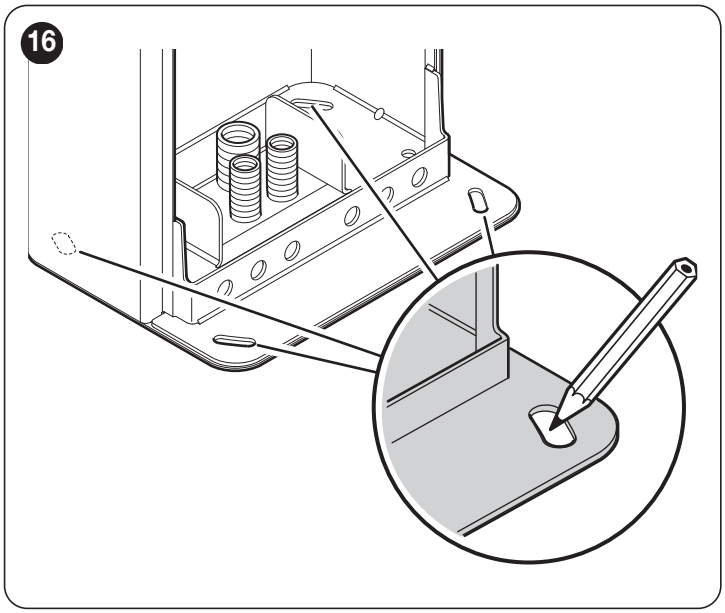
Montaja başlamadan önce Kurulum öncesi kontroller (sayfa 4) ve Ürün kullanım sınırları (sayfa 4) bölümlerindeki ön kontrolleri tamamlayın.

Destek yüzeyi varsa: Gövde panelini açın.

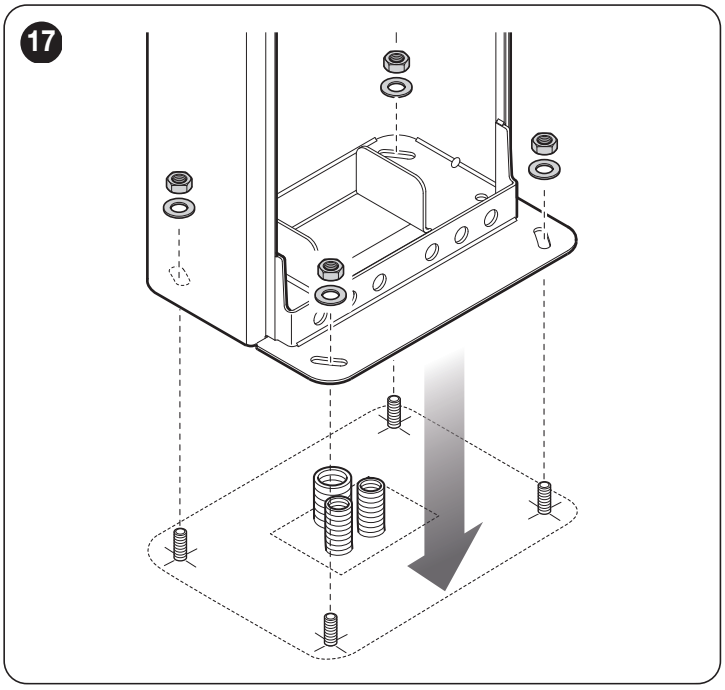
1.



2. küpü sabitleme yüzeyine yerleştirin ve yuvalara karşılık gelen noktaları işaretleyin



3. Gövdeyi kenara alın ve işaretlenen yerlerden yüzeyi delin.
4. 4 genleşme ankrajı takın (verilmez).
5. Gövdeyi doğru konumlandırıp uygun somun ve rondelalarla sabitleyin (verilmez).



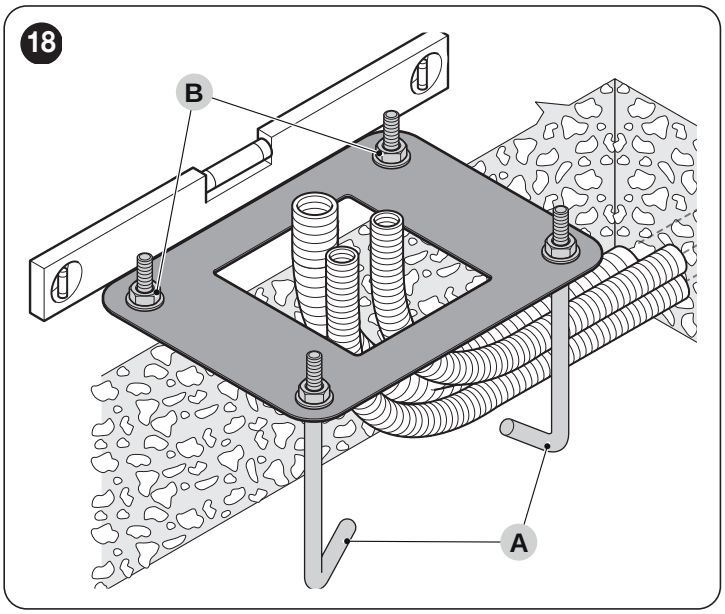
Destek yüzeyi yoksa:

1. temel plakasını yerleştirmek için deliği kazmak

Not Ankraj yüzeyi tamamen düz ve pürüzsüz olmalıdır. Beton yüzey en az 0,15 m kalınlıkta ve demir kafesle güçlendirilmiş olmalıdır. Beton hacmi 0.2 m3'ten fazla olmalıdır; 0.25 m kalınlık, 0.8 m2 alana, yani kenarı yaklaşık 0.9 m olan kareye karşılık gelir. Plaka, en az 400 kg çekme yüküne dayanabilen 12 MA vidalı 4 genleşme ankrajıyla bağlanabilir. Başka yüzeylerde malzemenin sağlamlığı ve dört ankraj noktasının en az 1,000 kg yüke dayanımı doğrulanmalıdır. Plakayı 12 MA vidalarla sabitleyin.

2. Elektrik kablolarının geçeceği boruları hazırlayın.
3. Dört ankraj cıvatasını (A), plakanın altına ve üstüne verilen somun ve rondelaları yerleştirerek temel plakasına sabitleyin.

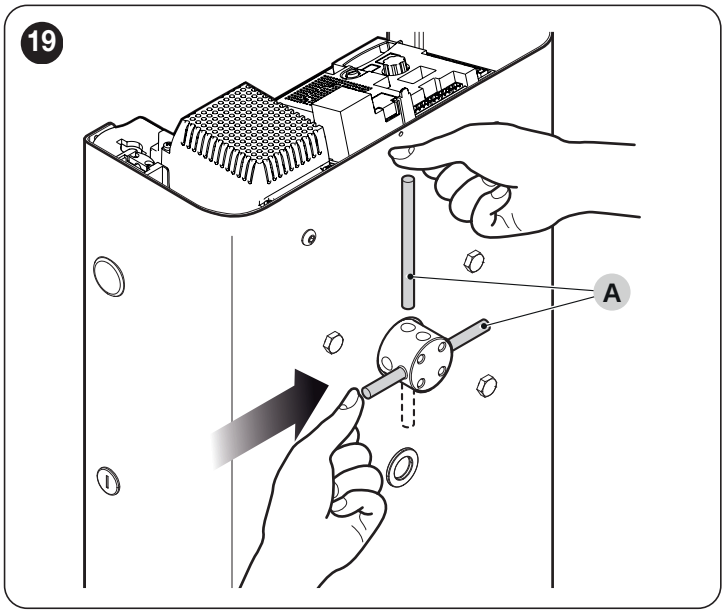
Alt somun, dişin sonuna kadar vidalanmalıdır.



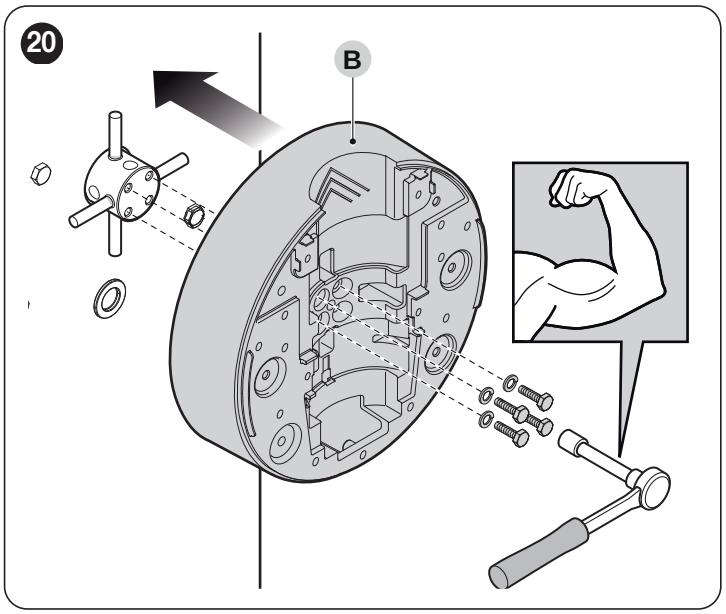
4. Betonu dökün. Priz almadan önce temel plakasını yüzeyle aynı seviyede, kola paralel ve tam yatay yerleştirin.
5. Betonun tamamen sertleşmesini bekleyin; genellikle iki hafta sürer.
6. Ankrajlardaki dört üst somun ve rondelayı (B) çıkarın.
7. Gövde panelini açın (Şekil 8).
8. Gövdeyi doğru konuma getirip önceden çıkarılan somun ve rondelalarla sabitleyin (Şekil 17).

3.8 KOLUN MONTAJI

1. Kolu monte etmek için: İki pimi (A), motor çıkış milindeki uygun yuvalara geçirin.

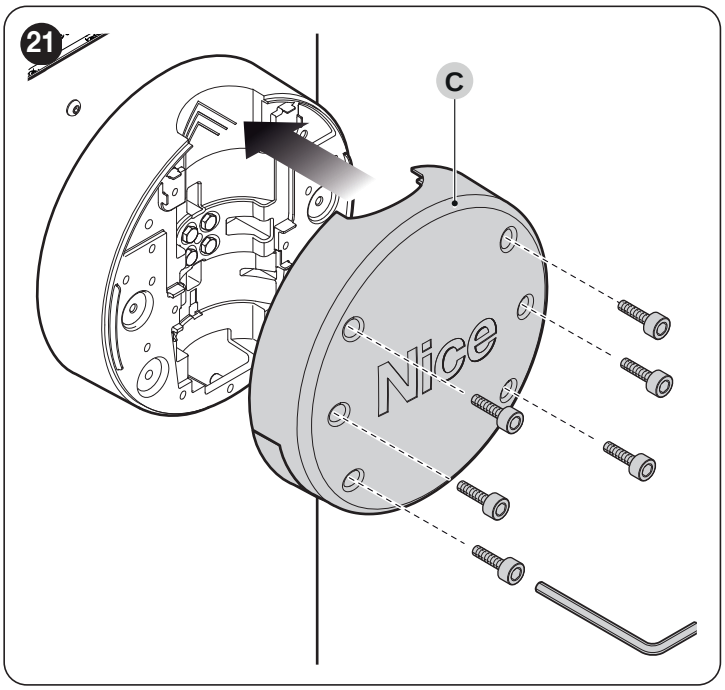


2. Desteği (B) motor çıkış miline, kol dikey konumda olacak yönde yerleştirin.
3. Uygun vidalar ve yarık yaylı rondelalarla sabitleyip iyice sıkın.

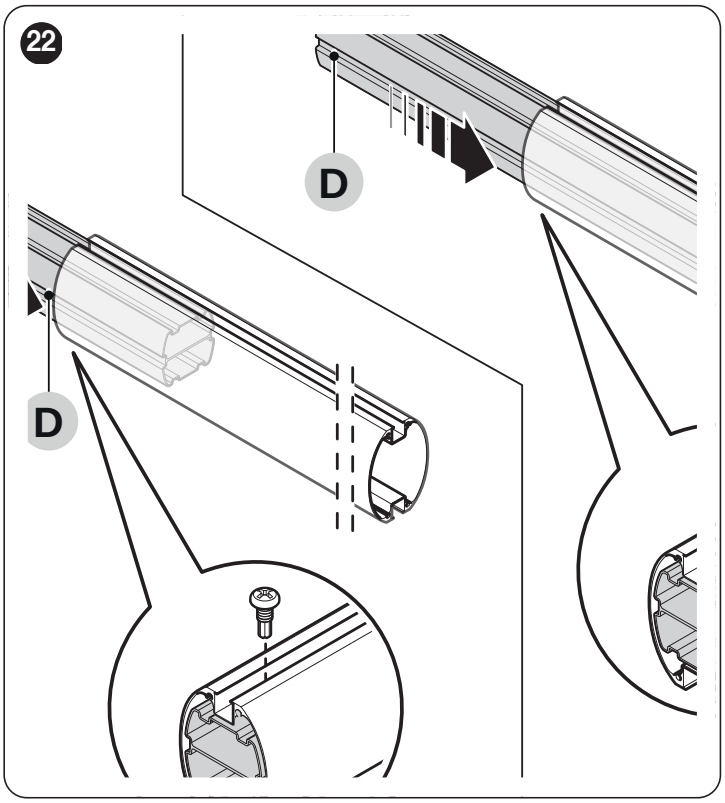


İki parçalı kollarda kısa parça gövdeye bağlanmalıdır.

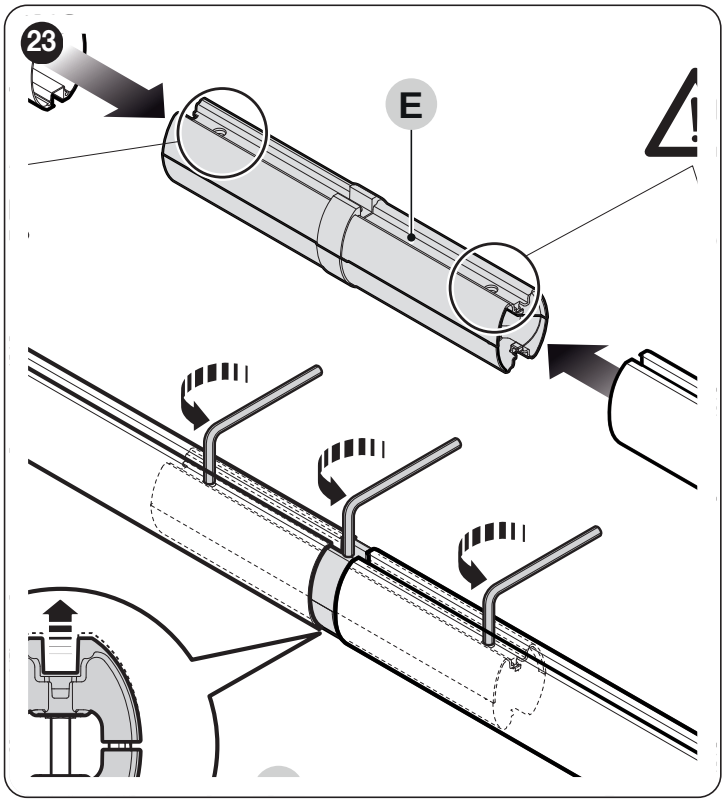
4. Destek kapağını (C) konumlandırın ve sağlanan 6 vidaları ile sabitleyin; vidaları gevşek bırakın



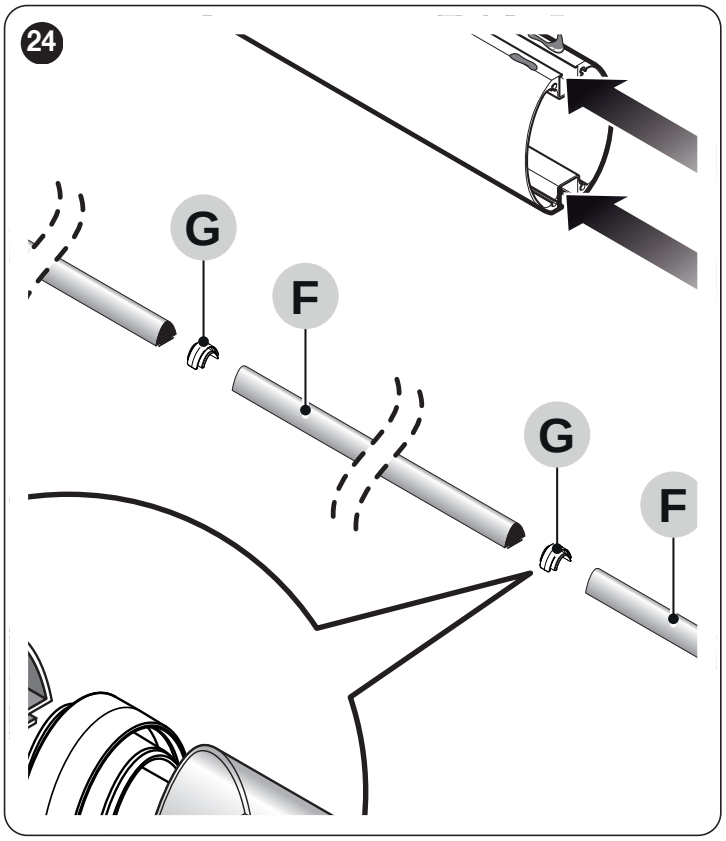
5. Alüminyum konektörü (D) en kısa kol'un bir ucuna takın ve sağlanan vida ile kilitleyin



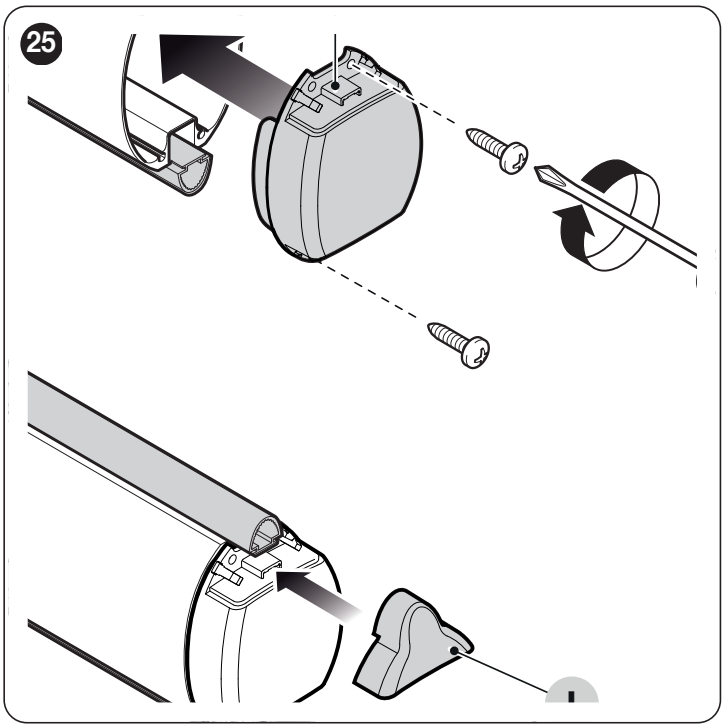
6. Yalnızca iki parçalı kollarda: üniversal bağlantıyı (E), delikleri hizalayarak iki kolun boş uçlarına geçirin. Bağlantının üç vidasını eşit miktarda gevşeterek parçanın kolların içine sabitlenmesini sağlayın.



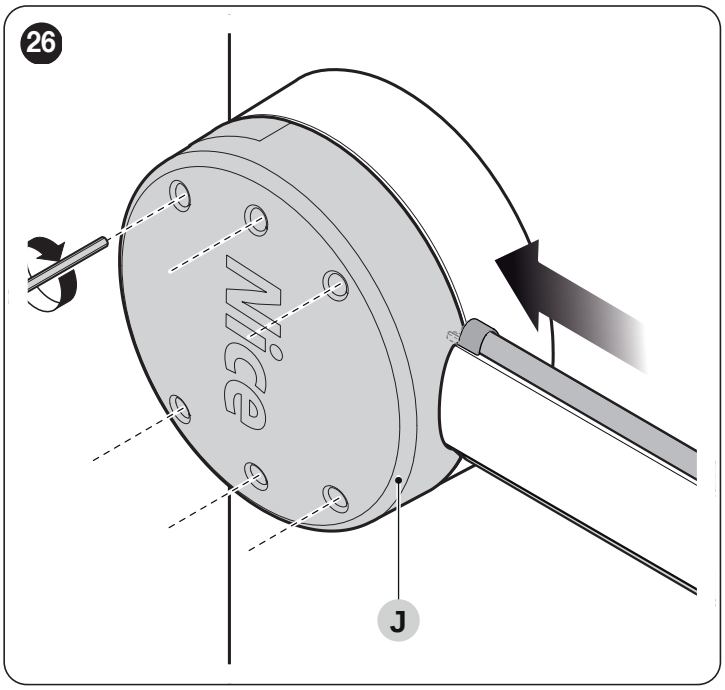
7. Alüminyum rayın iki tarafını hafifçe yağlayın.
8. Kauçuk darbe koruyucularını, bağlantılarıyla (G) dönüşümlü olarak kol boyunca kanallara (F) geçirin. Kauçuk koruyucu kol ucundan yaklaşık 1 cm taşabilir.



9. Kol tapasını (H) takıp iki vidayla sabitleyin.
10. İki kauçuk koruyucu tapasını (I) yerleştirip birbirine geçirin.



11. Tamamlanan kolu destek muhafazasının (J) içine sonuna kadar geçirin.
12. Önceden takılmış 6 destek vidasını iyice sıkın.

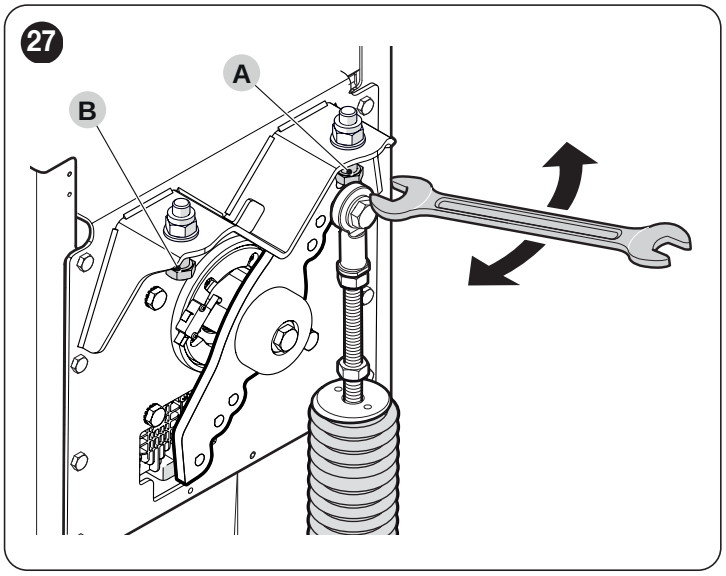


Kol ve kauçuk darbe koruyucusu takıldıktan sonra, devam etmeden önce varsa diğer aksesuarları da kola takın. Montaj için ilgili aksesuar kılavuzlarına bakın.

3.9 Mekanik limit anahtarlarının ayarlanması

Limit anahtarlarını ayarlamak için:

1. **Verilen anahtarla motorun kilidini açın (bkz. Redüktörlü motorun kilidini elle açma ve kilitleme).**
2. **Kolu elle bir kez tamamen açıp kapatın.**
3. **Mekanik durdurucu vidalarıyla (A - B), kapalıyken yatay ve açıkken dikey kol konumunu ayarlayın.**



4. Ayarlardan sonra somunları iyice sıkın.

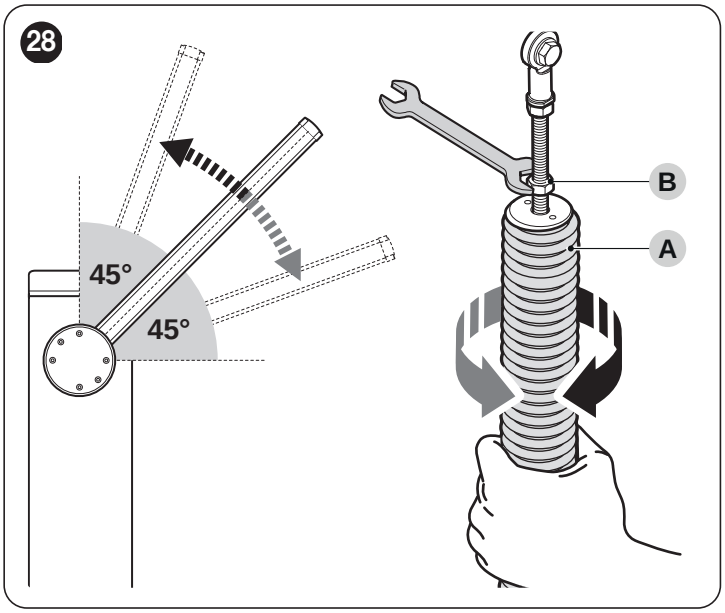
3.10 KOLUN DENGELENMESİ

Dengeleme, takılan aksesuarlar dahil kolun toplam ağırlığı ile dengeleme yayının uyguladığı karşı kuvvet arasında uygun dengeyi sağlar. Yay gerilimini kontrol etmek için aşağıdaki işlemleri yapın.

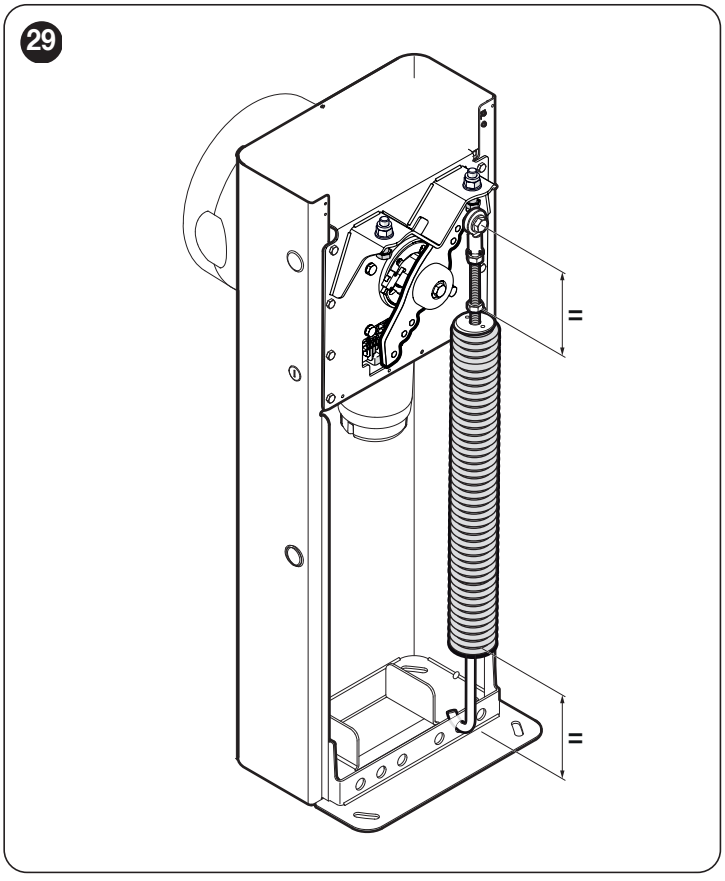
M-BAR modelleri için (Şekil 28)

1. Verilen anahtarla motorun kilidini açın (bkz. Redüktörlü motorun kilidini elle açma ve kilitleme).
2. Kolu elle yaklaşık yarıya (45°) getirip bırakın.
3. Kol yükseliyorsa yayı (A) elle saat yönünde çevirerek gerilimi azaltın. Kol düşüyorsa yayı saat yönünün tersine çevirerek gerilimi artırın.

Not Kolun açma, kapama ve diğer tüm konumlarında hareket ettirilmesi için gereken kuvvet nominal değerin yarısını aşmıyorsa dengesizlik kabul edilebilir. Yaklaşık kuvvet M3 için 1.5 kg, M5 için 3.5 kg ve M7 için 4.5 kg'dır. Kuvvet, dönme ekseninden 1 m uzakta ve kola dik yönde ölçülür.



4. Kolu yaklaşık 20° ve 70° konumlarına getirerek işlemi tekrarlayın. Kol konumunu koruyorsa doğru dengelenmiştir. Hafif dengesizlik kabul edilebilir ancak kol belirgin biçimde hareket etmemelidir.

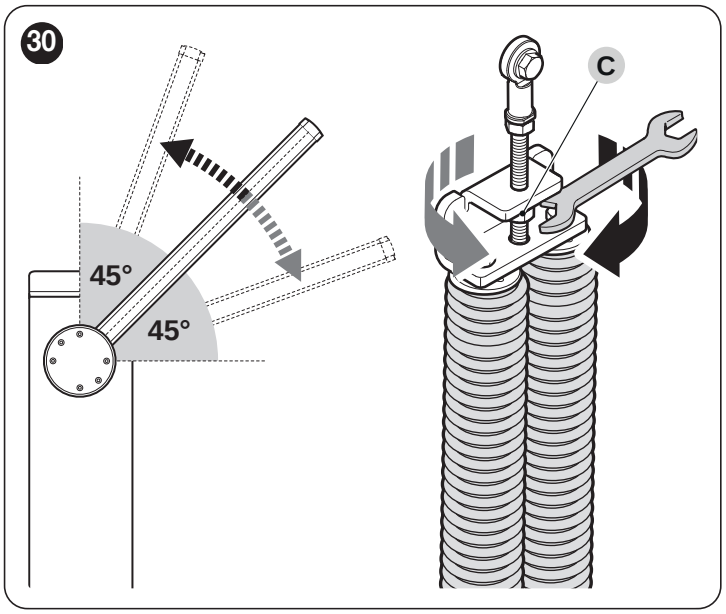


Not Yayın iki sabitleme noktasına eşit uzaklıkta olduğunu kontrol edin.

5. Dengeleme yayını kilitlemek için somunu (B) gevşetin.
6. Redüktörlü motoru kilitleyin

L-BAR modelleri için (Şekil 30)

1. Verilen anahtarla motorun kilidini açın (bkz. Redüktörlü motorun kilidini elle açma ve kilitleme).
2. Kolu elle yaklaşık yarıya (45°) getirip bırakın.
3. Kol yükseliyorsa somunu (C) saat yönünde çevirerek yay gerilimini azaltın. Kol düşüyorsa somunu (C) elle saat yönünün tersine çevirerek gerilimi artırın.



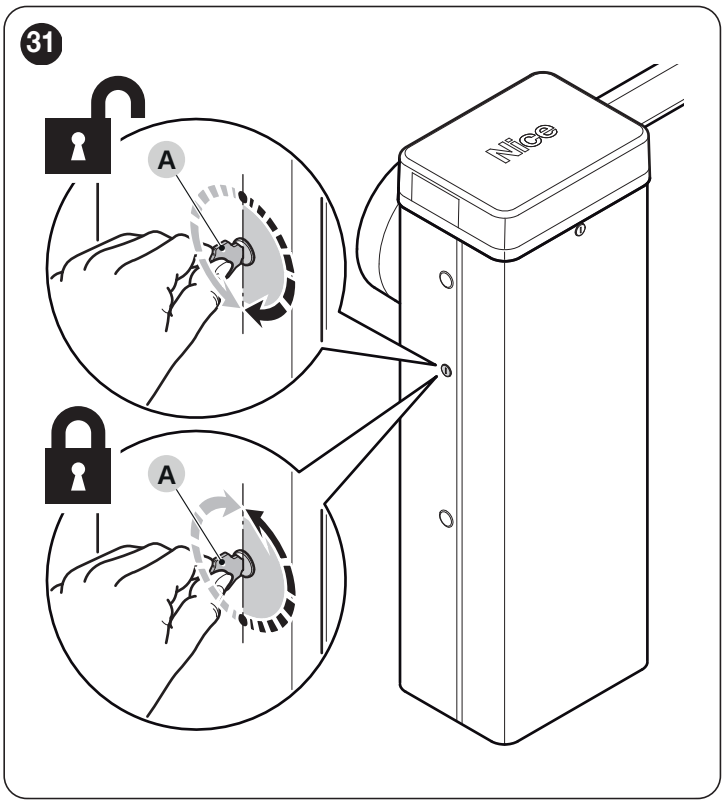
Not Açma, kapama ve diğer tüm konumlarda gereken hareket kuvveti nominal değerin yarısını aşmıyorsa dengesizlik kabul edilebilir. Yaklaşık kuvvet 6.5 kg'dır. Dönme ekseninden 1 m uzakta ve kola dik ölçülür.

4. Kolu yaklaşık 20° ve 70° konumlarına getirerek işlemi tekrarlayın. Kol konumunu koruyorsa doğru dengelenmiştir. Hafif dengesizlik kabul edilebilir ancak kol belirgin biçimde hareket etmemelidir.
5. Redüktörlü motoru kilitleyin

3.11 ELLE KİLİT AÇMA VE KİLİTLEME REDÜKTÖRLÜ MOTOR

Motorun mekanik kilit açma düzeneği, kolun elle açılıp kapatılmasını sağlar. Bu işlem yalnızca elektrik kesintisi, arıza veya kurulum sırasında yapılmalıdır. Kilidi açmak için anahtarı (A) takıp sola veya sağa 180° çevirin.

1.



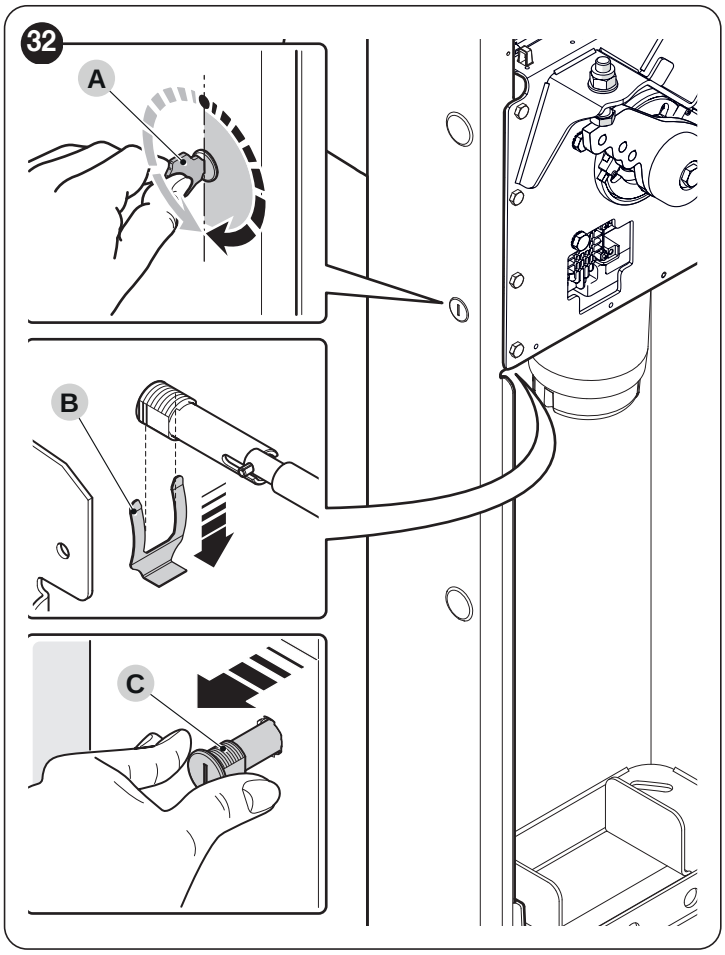
2. kapı kanadı artık elle istenen konuma hareket ettirilebilir.

Cihazı kilitlemek için:

1. Anahtarı (A) başlangıç konumuna çevirin.
2. anahtarı çıkarın.

Kilit silindirini motorun diğer tarafına taşımak için:

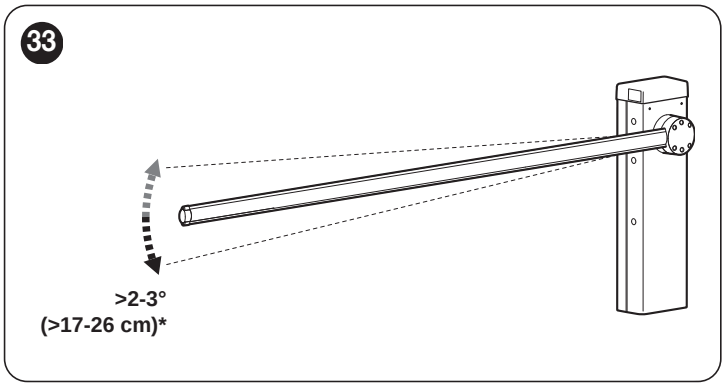
1. Anahtarı (A) takıp saat yönünde 180° çevirin.
2. Gövdenin içinden, kilit silindirini tutan U biçimli yayı (B) aşağı çekin.
3. Silindiri (C) dışa çekerek gövdeden çıkarın.



4. Gövdenin diğer tarafındaki kauçuk tapayı çıkarıp kilit silindirini deliğe geçirin.
5. Silindiri sabitlemek için gövdenin içinden U biçimli yayı aşağıdan yukarıya takın.
6. Anahtarı (A) başlangıç konumuna çevirin.
7. anahtarı çıkarın.

3.12 KOL BOŞLUĞUNUN TESPİTİ VE AYARLANMASI

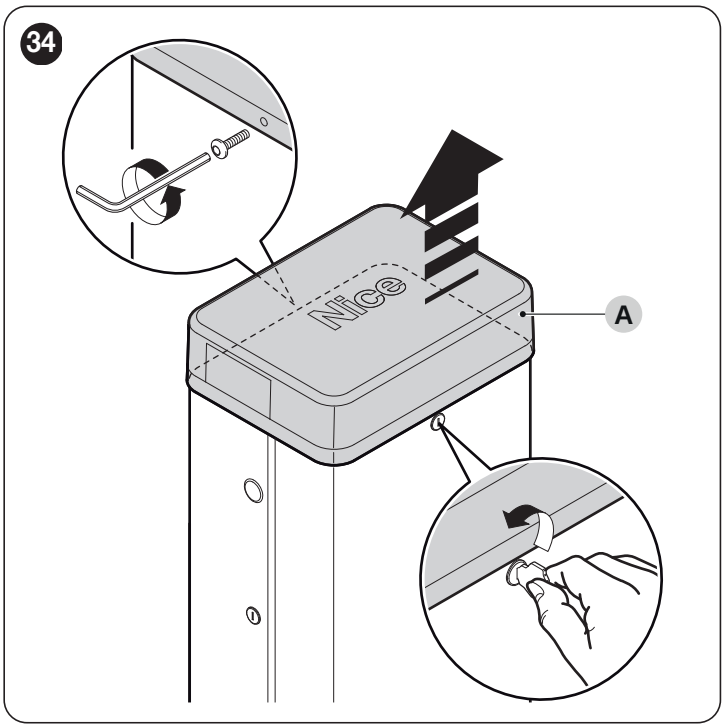
Açma veya kapamada 2-3°'den (17-26 cm) fazla salınım görülürse ayar vidası ayarlanmalıdır.



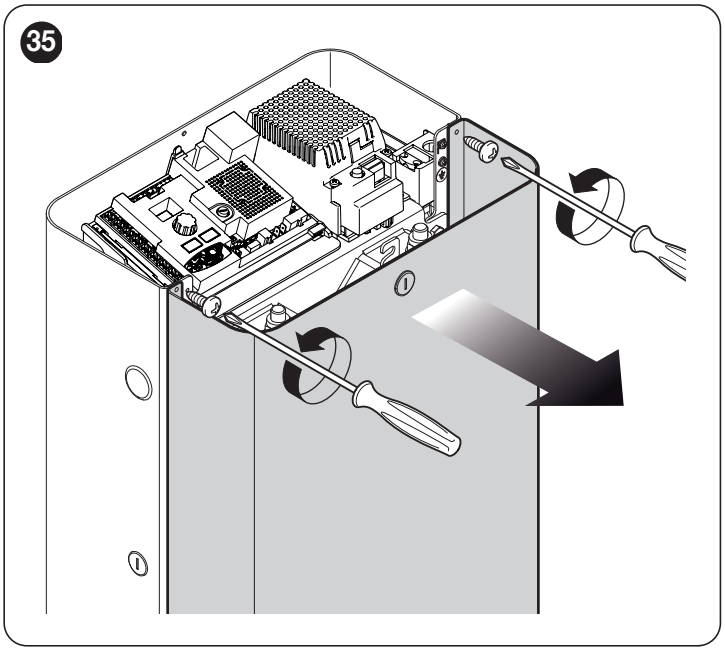
(*) Çubuk uzunluğu 5 metre için örnek.

Ayar için bariyer gövdesinin üst kapağını (A) çıkarın.

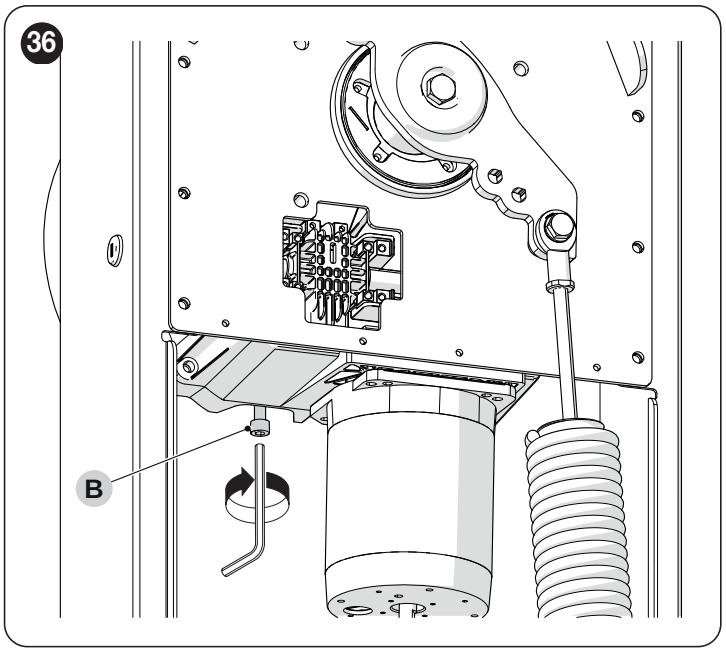
1.



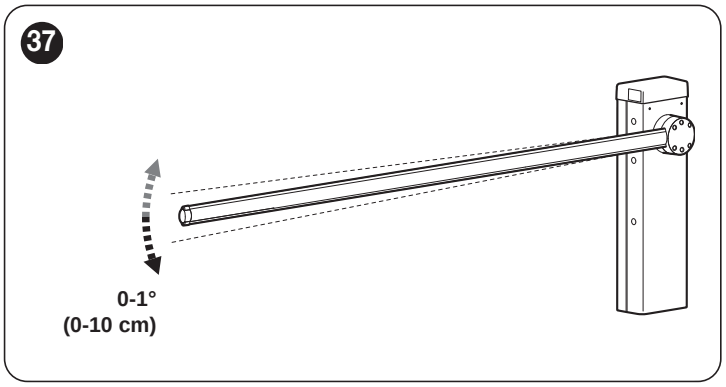
2. kübik paneli tutturan iki vidayı gevşetin



3. Vidayı (B) saat yönünün tersine 90° çevirin.



Ayardan sonra salınım aralığı en fazla 0-1° (0-10 cm) olmalıdır.



4 ELEKTRİK BAĞLANTILARI

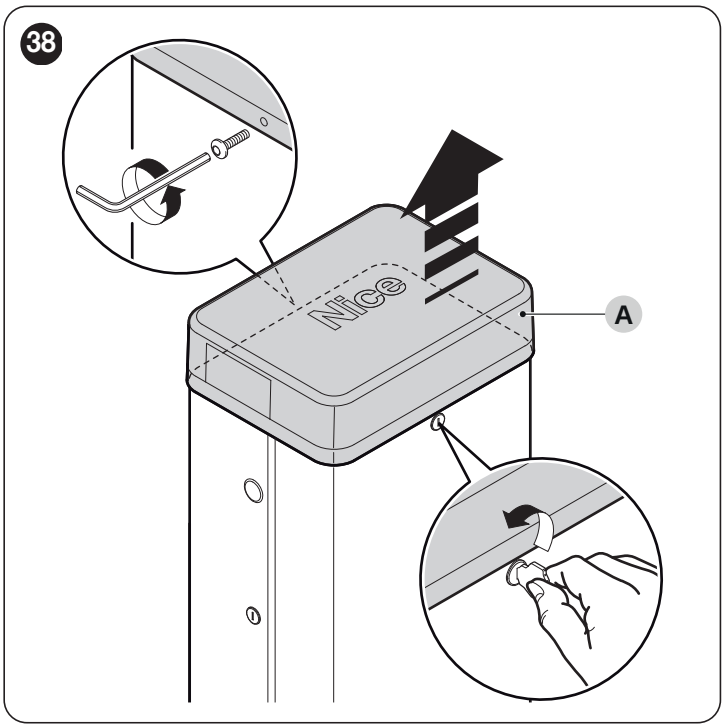
4.1 Ön kontroller

Tüm elektrik bağlantıları, sistem şebekeden ve varsa acil durum güç kaynağından ayrılmışken yapılmalıdır.

Bağlantı işlemleri yalnızca yetkili personel tarafından yapılmalıdır.

Elektrik bağlantılarını yapmak için:

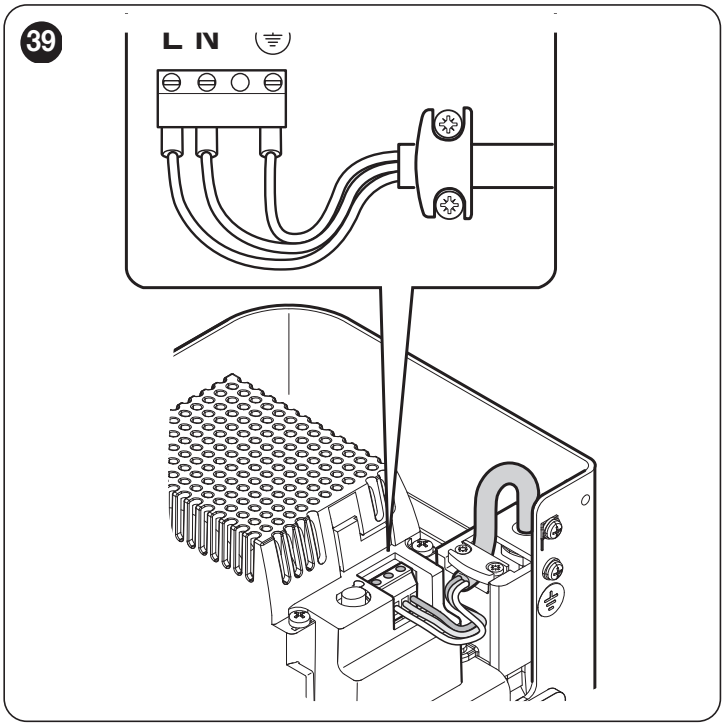
1. Bariyer gövdesinin üst kapağını (A) çıkarın.



2. Kabloları gövdenin sol tarafından, tabandan kontrol ünitesine doğru geçirin.

3. Besleme kablosunu kelepçeden geçirip sigortalı 3 kontaklı terminale bağlayın.

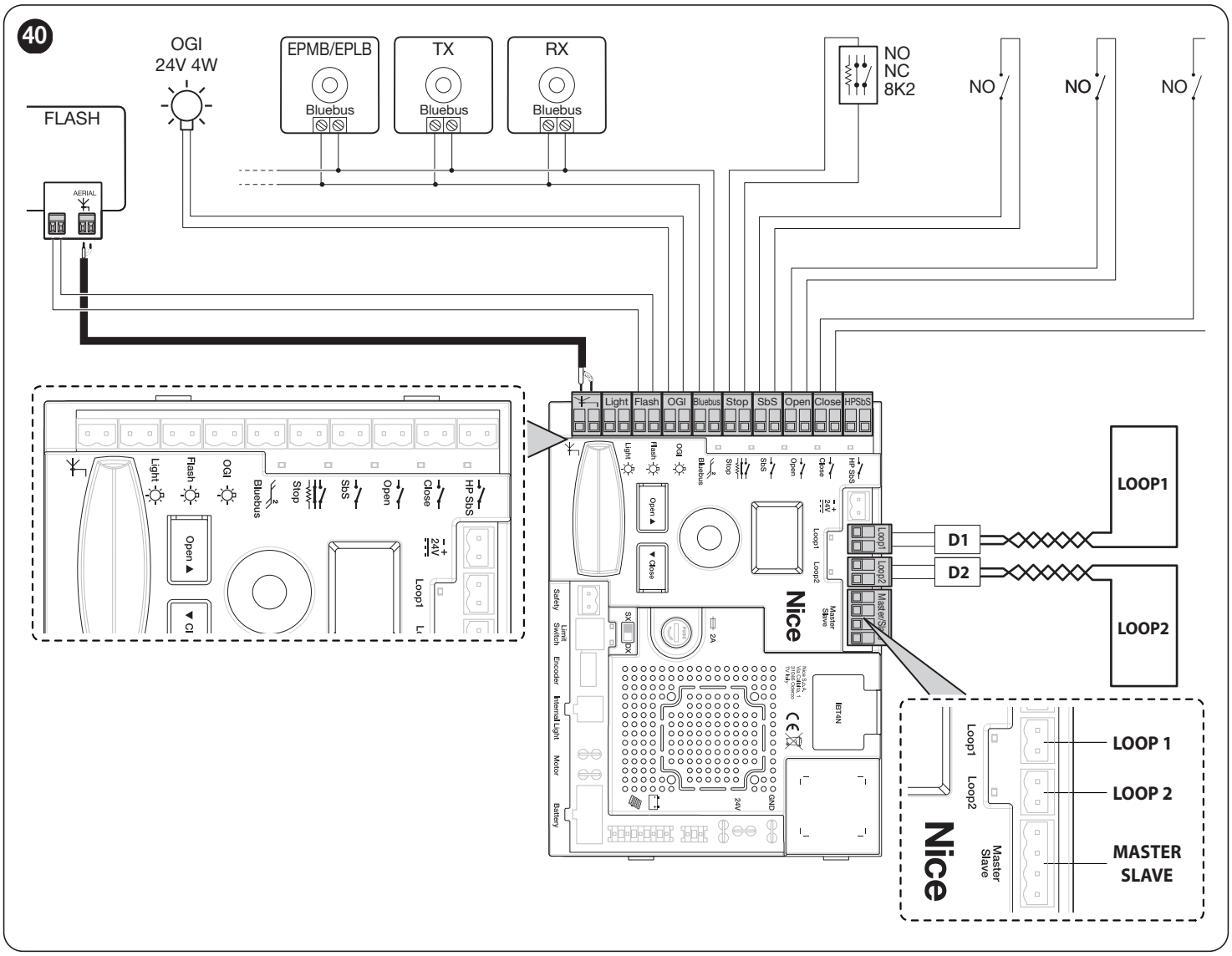
4. Kablo kelepçesinin vidasını sıkın.



5. "Şekil 40" de kablo şemasına danışarak kalan kabloları bağlayın. Daha fazla kolaylık sağlamak için terminaller çıkarılabilir.

4.2 Bağlantı şeması ve bağlantıların açıklaması

4.2.1 Bağlantı şeması



4.2.2 BAĞLANTILARIN AÇIKLAMASI

Tablo 4

ELEKTRİK BAĞLANTILARI	
Terminaller	**Açıklama**
LIGHT	Kol ışıkları çıkışına 24 V, en fazla 10 W ikaz cihazı bağlanabilir. Başka işlevlere programlanabilir (bkz. PROGRAMLAMA) veya Oview ile yeniden yapılandırılabilir. Program değiştirilerek R+G LED şeritleri XBA40, XBA60 ve XBA80 bağlanabilir.
FLASH	İkaz lambası çıkışı: 12 V, en fazla 21 W lamba veya Nice LUCY B, MLB ya da MLBT ikaz lambası bağlanabilir. Başka işlevlere programlanabilir (bkz. PROGRAMLAMA) veya Oview ile yeniden yapılandırılabilir.
OGI	Açık kapı göstergesi çıkışı: 24 V, en fazla 10 W sinyal lambası bağlanabilir. Başka işlevlere programlanabilir (bkz. PROGRAMLAMA) veya Oview ile yeniden yapılandırılabilir. Programlama değiştirilerek R+G LED şeritleri XBA40, XBA60 ve XBA80 bağlanabilir.
BLUEBUS	Bu terminal, hem elektrik gücünü hem de iletişim sinyallerini taşıyan yalnızca iki kabloyla paralel olarak bağlanan uyumlu cihazları bağlamak için kullanılabilir. BlueBUS hakkında daha fazla bilgi için "BlueBUS" paragrafına bakın.
STOP	Müdahale edildiğinde hareketi hemen durdurup kısa ters hareket yaptıran cihazların girişi. Normalde kapalı, normalde açık ve sabit dirençli cihazlar özel giriş bağlantı işlemleriyle kullanılabilir. Ayrıntılar için STOP girişi bölümüne bakın.
SbS	Adım Adım modunda hareketi kumanda eden cihazlar için giriş; “Normalde Açık” kontaklar bağlanabilir.

ELEKTRİK BAĞLANTILARI	
Terminaller	**Açıklama**
OPEN	- yalnızca açılma hareketini kontrol eden cihazlar için giriş; “Normalde Açık” kontakları bağlamak mümkündür
CLOSE	Yalnızca kapama hareketini kumanda eden cihazlar için giriş; normalde açık kontak bağlanabilir.
HP Sbs	Yüksek öncelikli Adım Adım kumanda girişi. Otomasyon kilitli durumda olsa da hareket ettirir. Normalde açık kontak bağlanabilir.
ANTEN	Radyo alıcısı anteni girişi. Anten, Nice LUCY B, MLB ve MLBT ikaz lambalarının içindedir.
INTERNAL IŞIK	LED uyarı ışığı kartını (XBA7) veya LED trafik ışığı kartını (XBA8) bağlamak için kullanılan çıkış. Ayrıca teşhis flaşları gerçekleştirilir. Programlanabilir, “PROGRAMLAMA” bölümüne bakın.
LOOP1	D1 metal dedektörü için normalde açık kontak. Bu girişin çalışma biçimi kontrol ünitesi programlayıcısıyla değiştirilebilir (bkz. Döngü dedektörü).
LOOP2	D2 metal dedektörü için normalde açık kontak. Çalışma biçimi kontrol ünitesinden değiştirilebilir (bkz. Döngü dedektörü).
MASTER SLAVE	İki bariyeri Master-Slave modunda bağlama girişi (bkz. SLAVE modunda redüktörlü motor).
GÜVENLİK	Döner kol kontağı (isteğe bağlı aksesuar) için normalde kapalı kontak.

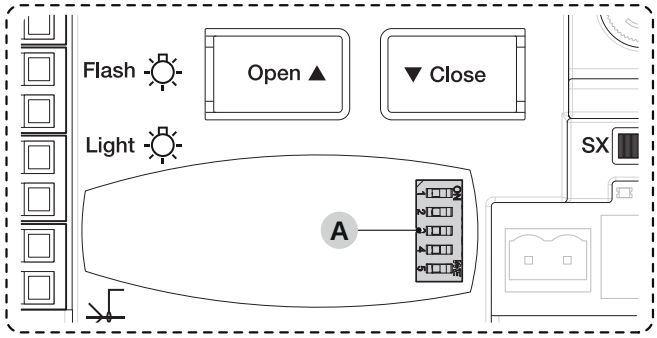
Çıkışların programı değiştirilirse bağlı cihazın seçilen gerilim türüne uygun olduğunu kontrol edin.

5 SON KONTROLLER VE ÇALIŞTIRMA

5.1 BARİYER TÜRÜNÜN SEÇİMİ

OXI alıcısı yuvasındaki DIP anahtarları (A) bariyer türünü belirler. Fabrikada ayarlanmıştır; konumların anlamı aşağıdaki tabloda verilmiştir.

41



Tablo 5

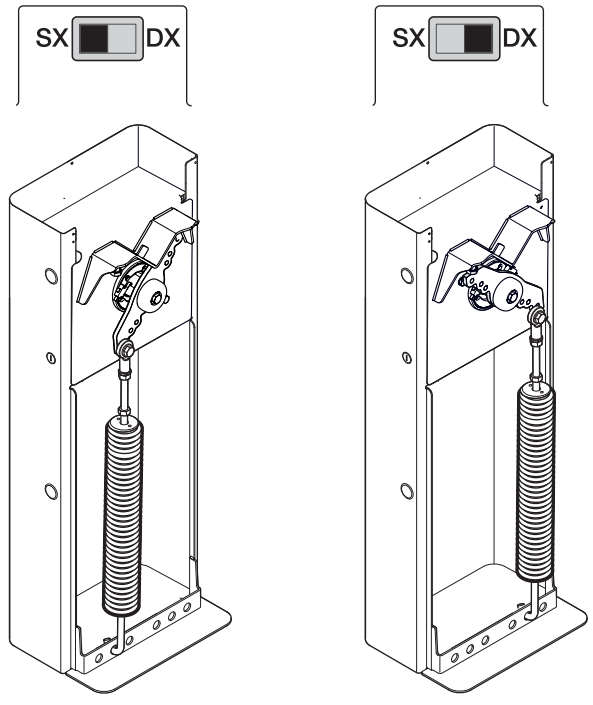
BARİYER TÜRÜNÜN SEÇİMİ					
Yapılandırmanın anlamı	**Yapılandırma**				
	Dip 1	**Dip 2**	**Dip 3**	**Dip 4**	**Dip 5**
İzin verilmeyen yapılandırma	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF
M3BAR kurulumu	ON	OFF	OFF	OFF	OFF
M5BAR kurulumu	OFF	ON	OFF	OFF	OFF
M7BAR kurulumu	OFF	OFF	ON	OFF	OFF
L9BAR kurulumu	OFF	OFF	OFF	ON	OFF
İzin verilmeyen yapılandırma	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF

5.2 Yön seçimi

Vites motorunun konumuna göre açılış manevrasının yönünü seçin. Anahtarlama cihazını aşağıdaki gibi ayarlayın:

Yay dengeleme kolunun sağındaysa RH'ye ayarlayın (fabrika ayarı).
Yay solundaysa LH'ye ayarlayın.

42



5.3 Güç beslemesinin bağlanması

Güç besleme bağlantıları, gerekli niteliklere sahip, yetkili ve deneyimli personel tarafından yürürlükteki yasa, yönetmelik ve standartlara tam uygun olarak yapılmalıdır.

Kontrol ünitesini güvenli topraklamalı hatta bağlayın. Kategori III aşırı gerilim koşullarında tam ayırmaya uygun kontak açıklığı olan bir devre kesici veya fiş-priz sistemi kurun. Ürüne enerji verilince aşağıdaki kontrolleri yapın:

1. Ekranın açıldığını kontrol edin.
2. TX ve RX fotosel LED'lerinin yanıp söndüğünü kontrol edin. Yanıp sönme biçimi başka etkenlere bağlıdır ve burada önemli değildir.
3. FLASH çıkışındaki cihazın veya XBA7 LED ikaz lambasının fabrika ayarında sönük olduğunu kontrol edin.

Bu koşullar sağlanmıyorsa kontrol ünitesinin beslemesini hemen kesin ve elektrik bağlantılarını dikkatle kontrol edin. Arıza arama ve teşhis bilgileri Sorun giderme bölümündedir (sayfa 30).

5.4 Cihazların tanıtılması

Beslemeyi bağladıktan sonra kontrol ünitesine BlueBUS ve STOP girişlerindeki cihazlar tanıtılmalıdır.

Kontrol ünitesine hiçbir cihaz bağlı olmasa bile tanıtma aşaması yapılmalıdır.

İşlemi Set 1 parametresini etkinleştirerek başlatın (bkz. “**PROGRAMLAMA**

Bağlı cihazların kendi kendine öğrenme aşaması, kurulumdan sonra da herhangi bir zamanda, örneğin bir cihazın eklenmesi gerektiğinde tekrarlanabilir.

5.5 MEKANİK DURDURUCU KONUMLARININ ÖĞRENİLMESİ

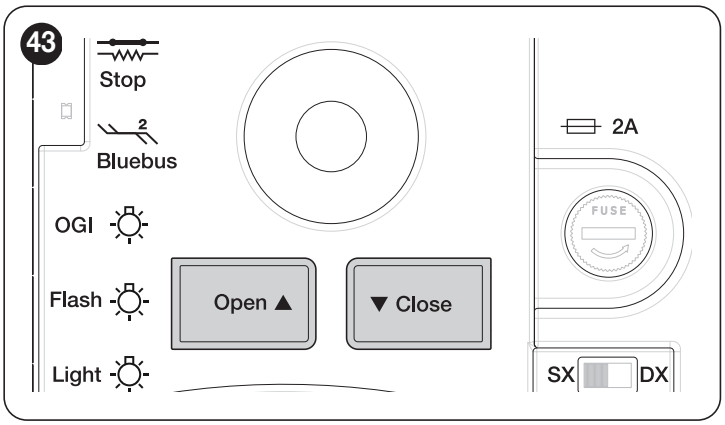
Cihazlar tanıtıldıktan sonra mekanik durdurucu konumları, yani tam açılma ve tam kapanma öğrenilmelidir. Bunun için:

1. **Verilen anahtarla motorun kilidini açın (bkz. Redüktörlü motorun kilidini elle açma ve kilitleme).**
2. **Kolu elle yaklaşık yarıya (45°) getirip bırakın.**
3. **Redüktörlü motoru kilitleyin**
4. **Set 2 parametresini etkinleştirerek konum aramasını başlatın (bkz. PROGRAMLAMA).**
5. **Hareket sırasında dengeleme kolunun mekanik limit durdurucularına temas ettiğini kontrol edin. Etmiyorsa enkodere (A) basarak işlemi durdurun, mekanik durdurucuları ayarlayın ve baştan tekrarlayın.**

Manevraları kesmeyin. Kesinti olursa işlem baştan tekrarlanmalıdır.

5.6 KOL HAREKETİNİN KONTROLÜ

Öğrenme tamamlandıktan sonra kolun düzgün hareket ettiğini doğrulamak için birkaç manevra yapın.



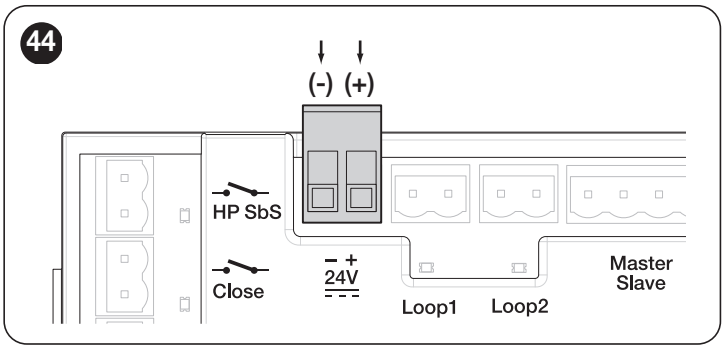
Bunun için:

1. Açma için [Open ▲]'ye basın. Kolun açık konuma ulaşmadan yavaşlamaya başladığını kontrol edin.
2. Kapama için [Close ▼]'ye basın. Kolun kapalı konuma ulaşmadan yavaşlamaya başladığını kontrol edin.
3. Varsa LED ikaz lambasının hareket sırasında 0.5 saniye arayla yanıp söndüğünü kontrol edin.
4. Aşırı sürtünme noktaları olmadığından ve montaj veya ayarlarda herhangi bir kusur olmadığından emin olmak için kapıyı birkaç kez açıp kapatın.

5.7 Diğer cihazların bağlanması

Radyo alıcısı veya anahtarlı seçici lambası gibi harici cihazları beslemek için şekildeki bağlantı kullanılabilir. Besleme gerilimi 24 V doğru akım, -30% +10%; kullanılabilir en yüksek akım 500mA'dır.

÷



6 TEST VE DEVREYE ALMA

Sistemin en yüksek güvenliğini sağladıkları için bunlar otomasyonun kurulmasındaki en önemli aşamalardır. Test, otomasyonu oluşturan cihazların periyodik kontrolü için de kullanılabilir.

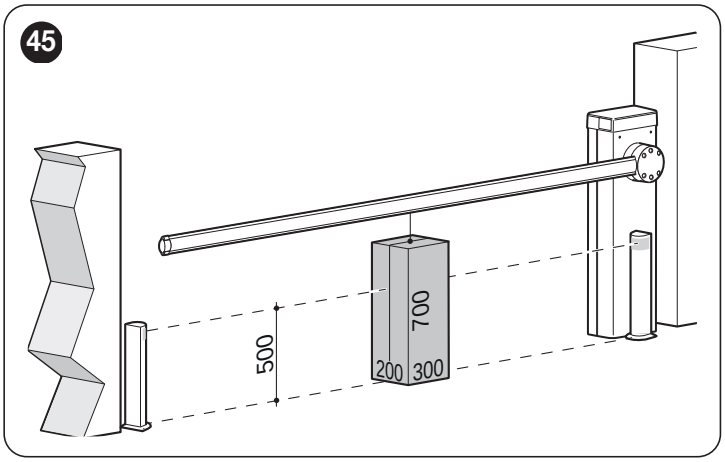
Otomasyonun test ve devreye alma işlemleri, mevcut risklere karşı alınan önlemleri doğrulamak için gereken testlerden ve tüm yasal hükümlere, standart ve yönetmeliklere, özellikle kapı otomasyonlarının kontrolü için test yöntemlerini belirleyen EN 12445 standardının tüm gereklerine uyulmasından sorumlu, deneyimli ve yetkili personel tarafından yapılmalıdır.

Ek cihazların, hem işlevleri hem de kontrol ünitesiyle düzgün etkileşimleri açısından özel testlerden geçmesi gerekir. Bireysel cihazların kullanım kılavuzlarına bakın.

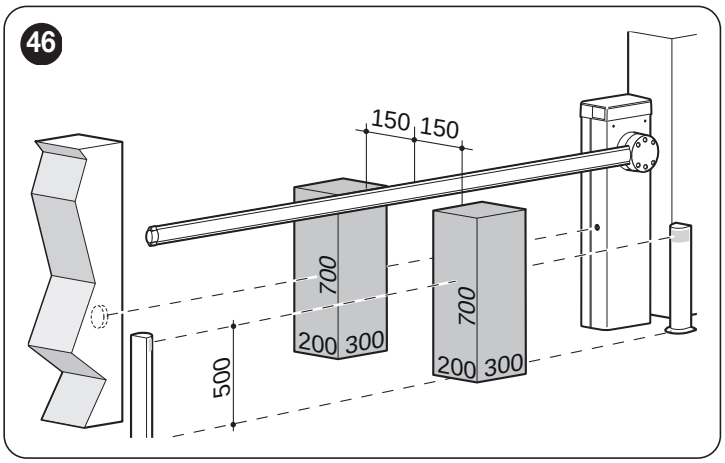
6.1 Test

Testi yapmak için:

1. Genel güvenlik uyarıları ve önlemler bölümündeki (sayfa 2) tüm talimatlara kesinlikle uyulduğunu doğrulayın.
2. Kolun doğru dengelendiğini kontrol edin (bkz. Kolun dengelenmesi).
3. Elle kilit açmanın düzgün çalıştığını kontrol edin (ilgili bölüme bakın).
4. Kumanda cihazlarıyla (verici, düğme, anahtarlı seçici vb.) açma, kapama ve durdurmayı deneyin. Hareketin belirtilen biçimde olduğunu doğrulayın. Montaj, ayar kusurları ve sürtünme noktalarını belirlemek için birkaç deneme yapın.
5. Tüm güvenlik cihazlarını (fotoseller, güvenlik kenarları vb.) tek tek kontrol edin.
6. Fotosellerin çalışmasını aşağıdaki gibi doğrulayın:
   Kurulması için sayısına göre 70x30x20 cm ölçülerinde bir veya iki sert blok (ör. ahşap panel) gerekir. Her bloğun üç farklı boyutundaki yüzleri yansıtıcı (ayna veya parlak beyaz), kalan üç yüzü mat (mat siyah) olmalıdır. Yerden 50 cm yükseklikteki fotoselleri denerken blok zemine; 1 m yükseklikteki fotoselleri denerken 50 cm yüksekliğe konur. Tek çift testinde blok kolun tam ortasının altına, 20 cm'lik yüzleri fotosellere bakacak biçimde yerleştirilip kol boyunca hareket ettirilir.



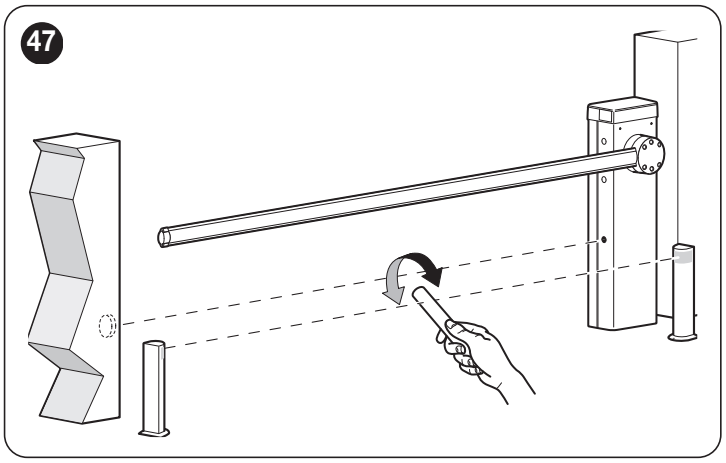
İki çift varsa önce her çift tek blokla ayrı denenir. Sonra iki blokla tekrarlanır. Bloklar kol merkezinin iki yanında 15 cm uzakta tutulup kol boyunca hareket ettirilmelidir.



Bu testlerde test bloğu, kol boyunca hangi konumda olursa olsun fotosellerce algılanmalıdır. Fotoseller ile diğer cihazlar arasında etkileşim olmadığını kontrol edin:

7.

Fotosel çiftinin görüş hattını 5 cm çapında ve 30 cm uzunluğunda silindirle kesin. Önce TX'e, sonra RX'e yaklaştırın, ardından aralarındaki orta noktada deneyin.



Cihazın her durumda etkin durumdan alarma ve tekrar etkin duruma geçtiğini kontrol edin.
Kontrol ünitesinde amaçlanan eylemi yaptırdığını doğrulayın (örneğin kapama hareketinin tersine çevrilmesi gibi).

8. Kaldırılma tehlikesine karşı korumayı kontrol edin. Dikey hareketli otomasyonlarda kaldırılma tehlikesi olmadığını aşağıdaki gibi doğrulayın:

Kolun ortasına 20 kg yük (ör. kum torbası) asın.
Açma komutu verin; kolun kapalı konumundan 50 cm'den fazla yükselmediğini kontrol edin.
Aşarsa motor kuvvetini azaltın (bkz. PROGRAMLAMA).

9. Kol hareketinin tehlikesi darbe kuvvetini sınırlayarak önleniyorsa kuvvet EN 12445'e göre ölçülmelidir. Motor kuvveti kontrolü kuvvet azaltma sistemine yardımcıysa en iyi sonucu veren ayarı bulmak için farklı ayarları deneyin.

10. Kilit açma sisteminin etkinliğini kontrol edin:
Kolu kapatıp kilidini elle açın (ilgili bölüme bakın).
İşlemin zorlanmadan gerçekleştiğini doğrulayın.
Açma için gereken elle uygulanan kuvvet 200 N'u (yaklaşık 20 kg) aşmamalıdır.
Kuvvet dönme ekseninden 1 m uzakta ve kola dik ölçülür.
Besleme ayırıcıyı çalıştırıp varsa yedek aküleri çıkarın. Tüm kontrol ünitesi LED'leri OFF olmalı ve komutla kol hareket etmemelidir. Yanlışlıkla veya yetkisiz bağlantıyı engelleyen kilitlemenin etkinliğini doğrulayın.

11.

6.2 Devreye alma

Devreye alma yalnızca tüm test aşamaları başarıyla tamamlandıktan sonra yapılabilir.

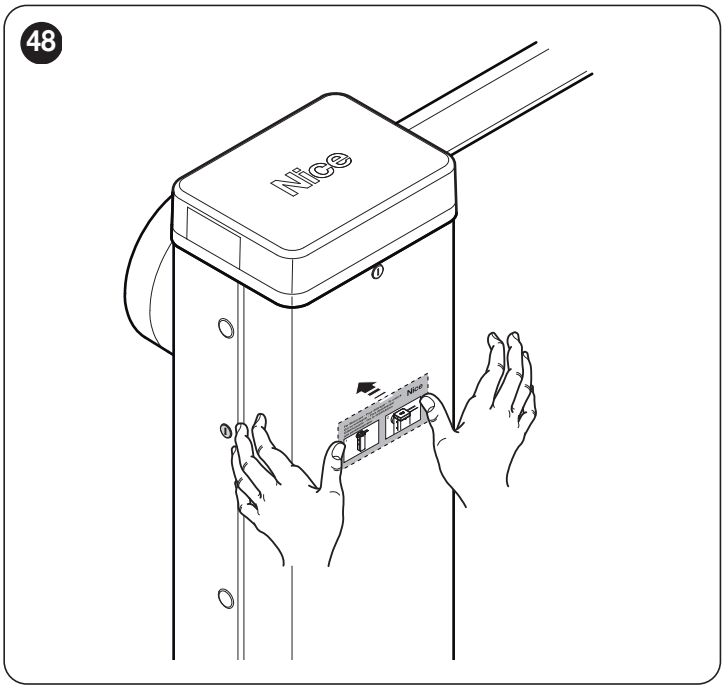
Otomasyonu devreye almadan önce sahibinin kalan tüm risk ve tehlikeler hakkında doğru bilgilendirildiğinden emin olun.

Kapı kısmen veya "geçici" koşullarda devreye alınamaz.

Otomasyonu devreye almak için:

1. Otomasyonun teknik dosyasını hazırlayın. Genel çizim, bağlantı şeması, risk değerlendirmesi ve uygulanan çözümler, tüm cihazların üretici uygunluk beyanları ve kurulumcunun hazırladığı uygunluk beyanı bulunmalıdır.

2. Kilidin açılması ve elle hareket ettirmeyi anlatan kalıcı etiketi veya levhayı gövdeye takın (Şekil 48).



3. Gövdeye en az şu bilgileri içeren plaka takın: Otomasyon tipi, üreticinin (devreye almadan sorumlu kişinin) adı ve adresi, seri numarası, üretim yılı ve CE işareti.

4. Uygunluk beyanını hazırlayıp otomasyonun sahibine verin.

5. Kullanım kılavuzunu hazırlayıp otomasyonun sahibine verin.

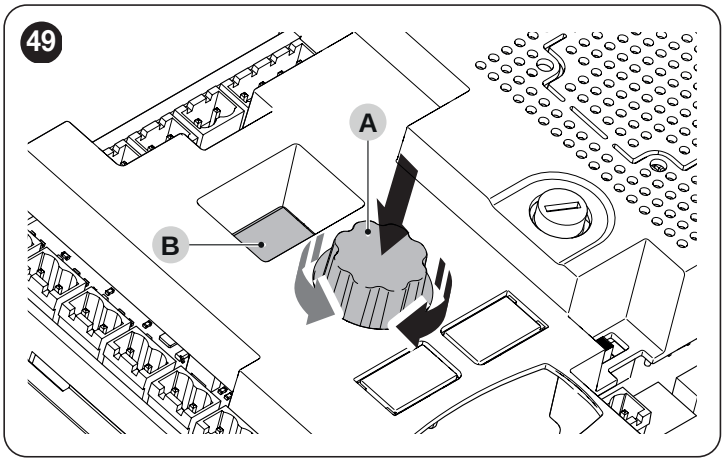
6. Tüm cihazların bakım talimatlarını içeren Bakım programını hazırlayıp otomasyonun sahibine verin.

Nice, yukarıdaki tüm belgeler için teknik destek hizmeti üzerinden kullanım kılavuzları ve rehberler sağlar.

7 PROGRAMLAMA

Kontrol ünitesi, artımlı enkoderi (A) çevirip dikey olarak bastırarak ve ekranı (B) kullanarak programlanır.

Parametrelerin ve seçilebilir değerlerin tam listesi için Tablo 6'ya bakın.



7.1 Kontrol ünitesinin programlanması

Kodlayıcının (A) saat yönünde veya saat yönünün tersine döndürülmesi, ekranda (B) 1 Seviyesi menüsünü tanımlayan "Tablo 6"de gösterilen parametrelerin kaydırılmasına olanak tanır. İstenilen 1 Seviyesi parametresini belirledikten sonra, gerekli programlamaya dayanarak, 2 Seviyesine geçmek için kodlayıcıya (A) basıp bırakın, burada hafızaya alınan değerin göründüğü veya yeni seçilen Seviye 1 parametresine göre varsayılan parametrenin (sabit ekran) göründüğü yer. Kodlayıcının (A) döndürülmesi Seviye 2 değerlerinin kaydırılmasına neden olur (yanıp sönen ekran). Kodlayıcıya (A) basılarak değer seçildikten sonra, seçilen değer hafızaya alınır ve sistem 1 Seviyesine geri döner. Görüntülenebilen isteğe bağlı değerler arasında "ESC" ve "---" yer alır: kodlayıcıya (A) basıp bırakarak "ESC"yi seçtikten sonra, sistem programlamayı değiştirmeden Seviye 1 parametrelerine geri döner, "---" değeri ise Oview harici programlayıcı aracılığıyla yapılan programlamayı tanımlar. Bu değer yalnızca Seviye 2 parametresi olarak seçilemez.

"---"

Tablo 6

PROGRAMLAMA PARAMETRELERİ			
Anlamı	**Seviye I parametreleri**	**Seviye II parametreleri**	**Enkodere (A) basılmasının sonucu**
HIZLI KURULUM	8.8.8.	-	Bluebus, Dur ve seviye öğrenme cihazlarını sırayla, birbiri ardına öğrenmeye başlar.
Kurulum	SEt	1	Bluebus ve Stop terminallerine bağlı cihazların öğrenilmesi
		2	Açma ve kapama konumlarının öğrenilmesi: Kolun hareket mesafesi, kapama mekanik durdurucusundan açma mekanik durdurucusuna kadar ölçülür.
Program	Pro	000	**Temel varsayılan donanım yazılımı**
		001	Yazılım 1 (temel yazılımın özelleştirmesi, kullanılmıyor)
		002	Yazılım 2 (temel yazılımın özelleştirmesi, kullanılmıyor)
		003	Yazılım 3 (temel yazılımın özelleştirmesi, kullanılmıyor)
Operasyon türü	F01	oFF	**Yarı otomatik çalışma**
		on	Otomatik işlem: bir açılış manevrasını takiben, duraklama süresi geçtikten sonra, bir kapanış manevrası otomatik olarak başlar.
Fotoselden sonra kapat Kolu yalnızca insan veya araç geçişine yetecek süre açık tutar. Güvenlik cihazlarının müdahalesinden sonra Fotoselden sonra kapatma süresi dolunca kol otomatik kapanır.	F02	oFF	**İşlev devre dışı**
		1	Engel kalkana kadar aç modunda etkin: Güvenlik cihazı devreye girince kol durur. Cihaz serbest kalınca Fotoselden sonra kapatma sayacı başlar; süre dolunca kol otomatik kapanır.
		2	Tam aç modunda etkin: Güvenlik cihazı devreye girince kol yön değiştirerek Açık konuma gelir. Fotoselden sonra kapatma süresi burada başlar; ardından otomatik kapama yapılır. Not: Bu süre içinde açma hareketi başlatan bir komut verilmesi yeniden kapanmayı engeller.
		3	Tam kapat 2 modunda etkin: Tam aç moduna benzer; ancak açma hareketini başlatan komut yeniden kapanmayı engellemez.
Fotoselden sonra kapat için güvenlik cihazı Fotosellerin müdahalesinden sonra yeniden kapamayı hangi güvenlik cihazının tetikleyeceğini seçer.	F03	1	**Fotoseller ve döngü (fotosel olarak ayarlanmış)**
		2	Yalnızca fotoseller
		3	Sadece döngü (fotoseller olarak yapılandırılmıştır)

PROGRAMLAMA PARAMETRELERİ			
Anlamı	**Seviye I parametreleri**	**Seviye II parametreleri**	**Enkodere (A) basılmasının sonucu**
Her Zaman Kapat	F04	oFF	**Her zaman kapat devre dışı**
		1	Standart: Elektrik kesintisinden sonra besleme geri geldiğinde kol kapalı değilse, Her zaman kapat süresi kadar ön yanıp sönmenin ardından hemen kapama hareketi başlar.
		2	Otomatik kapanmayı kaydedin: Bir elektrik kesintisinden sonra güç kaynağı geri geldiğinde, duraklatma süresi devam ederken, otomatik kapanma belirli bir süre ile geri yüklenir
Bekleme modu Manevra bitip bekleme süresi dolunca kontrol ünitesi, tüketimi azaltmak için Seviye 2'de seçilen cihazları kapatır. Komut alınca otomasyonun normal çalışmasını geri yükler.	F05	oFF	**Etkin değil**
		1	Tümü beklemede: Ekran, Bluebus çıkışı, diğer çıkışlar ve bazı iç devreler kapatılır.
		2	Bluebus beklemede: Bluebus çıkışı kapatılır.
		4	Bekleme Otomatik: pille çalıştırılıyorsa, kontrol ünitesi "Tümünü bekleme" moduna girer
Kalkış desteği	F06	oFF	**Etkin değil**
		on	Kalkış desteği etkin: Kol açık veya kapalıyken başlayan manevrada, statik sürtünmeyi aşmak için başlangıçta en yüksek güç uygulanır.
Acil durum fonksiyonu	F07	oFF	**Devre dışı bırakıldı**
		on	Şebeke gerilimi yoksa ve akü bağlıysa kol otomatik açılır.
Slave seçimi	F09	oFF	**MASTER bariyer**
		on	SLAVE bariyer
Zorlamaya karşı koruma	F10	oFF	**Devre dışı bırakıldı**
		on	Kol kapalıyken zorlanarak açıldığını algılarsa kontrol ünitesi kapama hareketi yaptırır. NOT: Zorlamaya karşı yapılan kapama zaman aşımına uğrarsa bu ayar sonraki manevraya kadar iptal edilir.
Zamanlar	t01	0-250	Duraklatma süresi/süreleri: açılma manevrasının sonu ile otomatik kapanma manevrasının başlangıcı arasında geçen istenen duraklama süresini programlar. Yalnızca otomatik çalışma modu etkinleştirildiğinde çalışır Varsayılan: 20
	t02	0-5.0	Açma öncesi yanıp sönme (s): İkaz lambasının yanması ile açma hareketinin başlaması arasındaki süreyi ayarlar. Varsayılan: 0
	t03	0-5.0	Kapama öncesi yanıp sönme (s): İkaz lambasının yanması ile kapama hareketinin başlaması arasındaki süreyi ayarlar. Varsayılan: 0
	t04	0-60	Bekleme süresi (s): Manevranın bitmesi ile etkinleştirilmiş Bekleme işlevinin başlaması arasındaki süreyi ayarlar. Varsayılan: 60
	t06	0-3.0	Elektromıknatıs gecikmesi (s): Kapama hareketinin bitmesi ile elektromıknatıs serbest bırakıldığında açma hareketinin başlaması arasında geçen süreyi ayarlar. Varsayılan: 0,2
	t07	0-250	Aydınlatma süresi (s): Çeşitli çıkışlarda lambanın yanacağı süreyi ayarlar. Varsayılan: 60
	t09	0-20	Her zaman kapanış zamanı (s) Varsayılan: 5
	t10	0-250	Fotosel sonrası kapatma süresi/süreleri: “Fotosel sonrası kapatma” fonksiyonu için zamanı programlar Varsayılan: 5
Açılış manevra hızı	SPo	1	Hız seviyesi 1 (en düşük)
		2	Hız seviyesi 2
		3	Hız seviyesi 3
		4	**Hız seviyesi 4 (en yüksek)**
Kapanış manevra hızı	SPc	1	Hız seviyesi 1 (en düşük)
		2	Hız seviyesi 2
		3	Hız seviyesi 3
		4	**Hız seviyesi 4 (en yüksek)**

PROGRAMLAMA PARAMETRELERİ			
Anlamı	**Seviye I parametreleri**	**Seviye II parametreleri**	**Enkodere (A) basılmasının sonucu**
Açılış manevrası yavaşlama hızı	SLo	1	1 (en düşük)
		2	**2 (orta)**
		3	3 (en yüksek)
Kapanış manevrası yavaşlama hızı	SLc	1	1 (en düşük)
		2	**2 (orta)**
		3	3 (en yüksek)
Açılmada yavaşlama konumu Açılma konumu ile kolun yavaşlamaya başladığı nokta arasındaki fark	PLo	1	**0°**
		2	yaklaşık 10°
		3	yaklaşık 20°
Kapatma yavaşlama pozisyonu Kapanış pozisyonu ile kolun yavaşlamaya başladığı nokta arasındaki fark	PLc	1	**0°**
		2	yaklaşık 10°
		3	yaklaşık 20°
Açılış kuvveti	Fro	1	Kuvvet seviyesi 1 (en düşük)
		2	Kuvvet seviyesi 2
		3	**Kuvvet seviyesi 3 (orta)**
		4	Kuvvet seviyesi 4
		5	Kuvvet seviyesi 5
		6	Kuvvet seviyesi 6 (en yüksek)
Kapatma kuvveti	Frc	1	Kuvvet seviyesi 1 (en düşük)
		2	Kuvvet seviyesi 2
		3	**Kuvvet seviyesi 3 (orta)**
		4	Kuvvet seviyesi 4
		5	Kuvvet seviyesi 5
		6	Kuvvet seviyesi 6 (en yüksek)
Kuvvet süresi Ayarlanan kuvvet aşılınca müdahale süresini ayarlar. 30 ms'nin katlarıdır; 3 (=90 ms) ile 32 (=960 ms) arasında seçilebilir. Değer arttıkça akım ölçümüyle engel algılamanın müdahale süresi uzar.	tF	3-32	x 30 ms Varsayılan: 3
SbS girişi	In1	0	Komut yok
		1	**Adım adım**
		3	Aç
		4	Kapat
		6	Yüksek öncelikli Adım Adım: Kilitleme komutuyla kilitli olsa bile otomasyonu hareket ettirir.
		7	Otomasyonu açar ve kilitler
		8	Otomasyonu kapatır ve kilitler
		11	Aydınlatma zamanlayıcısı: Lambayı açar; aydınlatma süresi dolunca kapatır.
		12	Aydınlatma lambası aç/kapat: Lambayı etkinleştirir veya kapatır. Aydınlatma süresi dolunca lamba söner.
		16	Fotosel
		19	Otomasyonun kilidini açar ve açma yapar.
		20	Otomasyonun kilidini açar ve kapama yapar.
		21	Bluebus fotosellerinden açmayı etkinleştirir.
		22	Bluebus fotosellerinden açmayı devre dışı bırakır.
		25	MASTER ve SLAVE bariyer Adım Adım
		26	MASTER ve SLAVE bariyer açma
		27	MASTER ve SLAVE bariyer kapama
		28	SLAVE bariyer Adım Adım
		29	SLAVE bariyer açma
		30	SLAVE bariyer kapama

PROGRAMLAMA PARAMETRELERİ			
Anlamı	**Seviye I parametreleri**	**Seviye II parametreleri**	**Enkodere (A) basılmasının sonucu**
Açma girişi	In2	0	Komut yok
		1	Adım adım
		3	**Aç**
		4	Kapat
		6	Yüksek öncelikli Adım Adım: Kilitleme komutuyla kilitli olsa bile otomasyonu hareket ettirir.
		7	Otomasyonu açar ve kilitler
		8	Otomasyonu kapatır ve kilitler
		11	Aydınlatma zamanlayıcısı: Lambayı açar; aydınlatma süresi dolunca kapatır.
		12	Aydınlatma lambası aç/kapat: Lambayı etkinleştirir veya kapatır. Aydınlatma süresi dolunca lamba söner.
		16	Fotosel
		19	Otomasyonun kilidini açar ve açma yapar.
		20	Otomasyonun kilidini açar ve kapama yapar.
		21	Bluebus fotosellerinden açmayı etkinleştirir.
		22	Bluebus fotosellerinden açmayı devre dışı bırakır.
		25	MASTER bariyer Adım adım
		26	MASTER ve SLAVE bariyer açma
		27	MASTER ve SLAVE bariyer kapama
		28	SLAVE bariyer Adım Adım
		29	SLAVE bariyer açma
		30	SLAVE bariyer kapama
Kapatma girişi	In3	0	Komut yok
		1	Adım adım
		3	Aç
		4	**Kapat**
		6	Yüksek öncelikli Adım Adım: Kilitleme komutuyla kilitli olsa bile otomasyonu hareket ettirir.
		7	Otomasyonu açar ve kilitler
		8	Otomasyonu kapatır ve kilitler
		11	Aydınlatma zamanlayıcısı: Lambayı açar; aydınlatma süresi dolunca kapatır.
		12	Aydınlatma lambası aç/kapat: Lambayı etkinleştirir veya kapatır. Aydınlatma süresi dolunca lamba söner.
		16	Fotosel
		19	Aç ve Aç
		20	Kilidini aç ve kapat
		21	Bluebus fotosellerinden açmayı etkinleştirir.
		22	Bluebus fotosellerinden açmayı devre dışı bırakır.
		25	MASTER ve SLAVE bariyer Adım Adım
		26	MASTER ve SLAVE bariyer açma
		27	MASTER ve SLAVE bariyer kapama
		28	SLAVE bariyer Adım Adım
		29	SLAVE bariyer açma
		30	SLAVE bariyer kapama

PROGRAMLAMA PARAMETRELERİ			
Anlamı	**Seviye I parametreleri**	**Seviye II parametreleri**	**Enkodere (A) basılmasının sonucu**
HP SbS girişi	In4	0	Komut yok
		1	Adım adım
		3	Aç
		4	Kapat
		6	**Yüksek öncelikli Adım Adım: Kilitleme komutuyla kilitli olsa bile otomasyonu hareket ettirir.**
		7	Otomasyonu açar ve kilitler
		8	Otomasyonu kapatır ve kilitler
		11	Aydınlatma zamanlayıcısı: Lambayı açar; aydınlatma süresi dolunca kapatır.
		12	Aydınlatma lambası aç/kapat: Lambayı etkinleştirir veya kapatır. Aydınlatma süresi dolunca lamba söner.
		16	Fotosel
		19	Aç ve Aç
		20	Kilidini aç ve kapat
		21	Bluebus fotosellerinden açmayı etkinleştirir.
		22	Bluebus fotosellerinden açmayı devre dışı bırakır.
		25	MASTER ve SLAVE bariyer Adım Adım
		26	MASTER ve SLAVE bariyer açma
		27	MASTER ve SLAVE bariyer kapama
		28	SLAVE bariyer Adım Adım
		29	SLAVE bariyer açma
		30	SLAVE bariyer kapama
Adım adım girdilerle ilişkili komutların dizilimi	SE1	1	Sanayi modu: Yarı otomatik açma, basılı tutarak kapama.
		2	Aç - Durdur - Kapat - Durdur
		3	Aç - Durdur - Kapat - Aç
		5	**Toplu kullanım 1 Adım Adım**
		6	Basılı tutarak çalıştırma
Açık girdi ile ilişkili komutların dizilimi	SE3	1	Aç - Durdur - Aç
		2	**Toplu kullanım 1**
		3	Koşuya hazır açık
Yakın girdi ile ilişkili komutların dizilimi	SE4	1	Kapat - Durdur - Kapat
		2	**Toplu kullanım 1 kapama**
		3	Basılı tutarak kapama
BlueBus fotosel ve fotosel girişi çalışma modu	SE5	1	**Durdurma ve tersine çevirme: Kapanış manevrası sırasında bir fotoselin müdahalesi manevrayı durdurur ve hareketi tersine çevirir.**
		4	Geçici durdurma: Kapama sırasında fotosel devreye girince hareket durur; fotosel serbest kalınca kol yeniden açılır.
		5	Geçici durdurma 2: Kapama sırasında fotosel devreye girerse hareket durur; fotosel serbest kalınca kol yeniden kapanır.
Giriş işlevini açarken durdurma	SE6	1	Dur: Mevcut manevrayı anında durdurur
		2	**Durdurma ve kısa geri döndürme: mevcut manevrayı anında durdurur ve kapanış aşamasında kısa bir gerileme gerçekleştirir.**
Giriş işlevini kapatma sırasında durdurma	SE7	1	Dur: Mevcut manevrayı anında durdurur
		2	**Dur ve kısa bir geri dönüş: mevcut manevrayı anında durdurur ve açılış aşamasında kısa bir geri dönüş gerçekleştirir.**
Açılış fonksiyonu sırasında engeli tespit edin	SE8	2	**Durdurma ve kısa geri döndürme: mevcut manevrayı anında durdurur ve kapanış aşamasında kısa bir gerileme gerçekleştirir.**
		3	Durdurma ve tersine çevirme: Mevcut manevrayı anında durdurur ve kapanış aşamasında tam bir gerileme gerçekleştirir.
Kapatma işlevi sırasında engeli tespit edin	SE9	2	Dur ve kısa bir geri dönüş: mevcut manevrayı anında durdurur ve açılış aşamasında kısa bir geri dönüş gerçekleştirir.
		3	**Durdurma ve tersine çevirme: mevcut manevrayı anında durdurur ve açılış aşamasında tam bir tersine çevirme gerçekleştirir.**
Döngü 1 giriş fonksiyonu	Lo1	1	**Aç-aç sırasıyla açar (normalde açık NA girişi).**
		2	Kapat-kapat sırasıyla kapatır (normalde açık NA girişi).
		4	Fotosel (normalde kapalı NC girişi)

PROGRAMLAMA PARAMETRELERİ			
Anlamı	**Seviye I parametreleri**	**Seviye II parametreleri**	**Enkodere (A) basılmasının sonucu**
Döngü 2 giriş fonksiyonu	Lo2	1	Aç-aç sırasıyla açar (normalde açık NA girişi).
		2	**Kapat-kapat sırasıyla kapatır (normalde açık NA girişi).**
		4	Fotosel (normalde kapalı NC girişi)
Işık çıkış fonksiyonu Tek parametreler hakkında bilgi için "Tablo 7" ye danışın	ou1	0	24 V uyarı ışığı
		1	OGI
		2	Kol kapalı
		3	Kol açık
		4	**Kol ışıkları ikazı**
		5	Bakım göstergesi
		6	Aydınlatma lambası
		7	Tek yönlü kırmızı trafik lambası
		8	Kırmızı trafik ışığı
		9	Yeşil trafik ışığı
		10	Radyo kanalı no. 1
		11	Radyo kanalı no. 2
		12	Radyo kanalı no. 3
		13	Radyo kanalı no. 4
		14	Elektromıknatıs
Flash çıkış fonksiyonu Tek parametreler hakkında bilgi için "Tablo 7" ye danışın	ou2	0	24 V uyarı ışığı
		1	**12 V uyarı ışığı**
		2	OGI
		3	Kol kapalı
		4	Kol açık
		5	Kol ışıkları ikazı
		6	Bakım göstergesi
		7	Aydınlatma lambası
		9	Kırmızı trafik ışığı
		10	Yeşil trafik ışığı
		11	Radyo kanalı no. 1
		12	Radyo kanalı no. 2
		13	Radyo kanalı no. 3
		14	Radyo kanalı no. 4
		15	Elektromıknatıs
OGI çıkış fonksiyonu Tek parametreler hakkında bilgi için "Tablo 7" ye danışın	ou3	0	24 V uyarı ışığı
		1	**OGI**
		2	Kol kapalı
		3	Kol açık
		4	Kol ışıkları ikazı
		5	Bakım göstergesi
		6	Aydınlatma lambası
		7	Tek yönlü yeşil trafik lambası
		8	Kırmızı trafik ışığı
		9	Yeşil trafik ışığı
		10	Radyo kanalı no. 1
		11	Radyo kanalı no. 2
		12	Radyo kanalı no. 3
		13	Radyo kanalı no. 4
		14	Elektromıknatıs

PROGRAMLAMA PARAMETRELERİ			
Anlamı	**Seviye I parametreleri**	**Seviye II parametreleri**	**Enkodere (A) basılmasının sonucu**
İç Işık çıkış fonksiyonu Tek parametreler hakkında bilgi için "Tablo 7" ye danışın	ou4	0	**24 V uyarı ışığı**
		1	OGI
		2	Kol kapalı
		3	Kol açık
		4	Aydınlatma lambası
		5	Kırmızı trafik ışığı
		6	Yeşil trafik ışığı
		7	Tek yönlü trafik ışığı
		8	Alternatif Tek Yönlü trafik ışığı
		9	Yaya trafik ışığı
Programlanan manevra sayısını gösterir.	nnP	A b c	a = birler, b = binler, c = milyonlar (değerler arasında geçmek için enkodere (A) basın)
Tamamlanan manevra sayısını gösterir.	nnE	t u U	t = birler, u = binler, v = milyonlar (değerler arasında geçmek için enkodere (A) basın)
Veri silme	Er5	1	Bluebus cihazlarını siler.
		2	Konum seviyelerini siler.
		3	İşlev değerlerini siler ve varsayılan değerleri geri yükler.
		5	TÜMÜ SİLAH
Firmware sürümünü gösterir	F ir	n n	n, m = kartın donanım yazılımı sürümü; 3 sayılı diziler halinde gösterilir [enkodere (A) iki kez basın]. Örnek: ilk sayı HE0, ikinci sayı 2b
Donanım sürümünü gösterir	hdr	P 9 r	p, q, r = kart donanım sürümü; 3 sayılı diziler [enkodere (A) 3 kez basın]. Örnek: ilk sayı 626, ikinci -Ar, üçüncü 00
Teşhis	d in		**Ekranla arıza teşhisi bölümüne bakın.**

Tablo 7

EK - PARAMETRE AÇIKLAMALARI	
Parametre	**Açıklama**
OU1, OU2 ve OU3 çıkışlarının parametreleri	
24 V uyarı ışığı	Lambanın 0.5 saniye yanıp 0.5 saniye sönmesi manevra yapıldığını belirtir. Etkin çıkış: 24 V DC / en fazla 10 W
12 V uyarı ışığı	Lambanın 0.5 saniye yanıp 0.5 saniye sönmesi manevra yapıldığını belirtir. Etkin çıkış: 12 V DC / en fazla 21 W
OGI	Gösterge sönük: Kol kapalı Yavaş yanıp sönme: Açılıyor Hızlı yanıp sönme: Kapanıyor Sabit yanma: Kol açık Etkin çıkış: 24 V DC / en fazla 10 W
Kol kapalı	Gösterge yanık: Kol kapalı Sönük: Diğer konumlar Etkin çıkış: 24 V DC / en fazla 10 W
Kol açık	Gösterge yandı: kol açık Gösterge kapalı: diğer pozisyonlarda uygulama Çıktı aktif 24 V DC / max 10 W
Kol ışıkları ikazı	Kol hareket ederken de dururken de lamba 0.5 saniye yanar, 0.5 saniye söner. Etkin çıkış: 24 V DC / en fazla 10 W
Bakım göstergesi	Tamamlanan manevraların sayısını gösterir Gösterge açılma manevrasının başlangıcında 2 saniye boyunca yanar: manevra sayısı 80%'den az Gösterge tüm manevra boyunca yanıp sönüyor: 80% ile 100% arasındaki manevra sayısı Gösterge her zaman yanıp sönüyor: manevra sayısı 100% üzerinde
Aydınlatma lambası	Lamba manevra boyunca yanar. Manevra bitince ayarlanan aydınlatma süresi boyunca yanmaya devam eder.
Kırmızı trafik ışığı	Yavaş yanıp sönme: Kapanıyor Sabit yanma: Kol kapalı Sönük: Diğer kol konumları Etkin çıkış: 24 V DC / en fazla 10 W
Yaya trafik ışığı	Kol kapalı: İçeride yeşil, dışarıda kırmızı. Kol açık: İçeride kırmızı, dışarıda yeşil. Diğer konumlar: Her iki tarafta kırmızı.

EK - PARAMETRE AÇIKLAMALARI	
Parametre	**Açıklama**
Radyo kanalı 1	Vericiyle 1 komutu gönderilince çıkışı etkinleştirir; kontrol ünitesine gönderilen komut dikkate alınmaz. Etkin çıkış: 24 V DC / en fazla 10 W
Radyo kanalı 2	Vericiyle 2 komutu gönderilince çıkışı etkinleştirir; kontrol ünitesine gönderilen komut dikkate alınmaz. Etkin çıkış: 24 V DC / en fazla 10 W
Radyo kanalı 3	Vericiyle 3 komutu gönderilince çıkışı etkinleştirir; kontrol ünitesine gönderilen komut dikkate alınmaz. Etkin çıkış: 24 V DC / en fazla 10 W
Radyo kanalı 4	Vericiyle 4 komutu gönderilince çıkışı etkinleştirir; kontrol ünitesine gönderilen komut dikkate alınmaz. Etkin çıkış: 24 V DC / en fazla 10 W
Elektromıknatıs	Kol kapalıyken etkindir. Açma başlangıcında çıkış kapanır; Elektromıknatıs süresi dolunca açma başlar. Etkin çıkış: 24 V DC / en fazla 10 W
OU4 çıkışının parametreleri (xba7 aksesuarıyla)	
24 V uyarı ışığı	Manevra sırasında ışık yanıp söner (0.5 saniye açık, 0.5 saniye kapalı)
OGI	Işık kapalı: kol kapalı Yavaş yanıp sönen: açılış manevrası Hızlı yanıp sönen: kapanış manevrası Işık açık: kol açık
Kol kapalı	Işık açık: kol kapalı Işık kapalı: diğer pozisyonlarda kol
Kol açık	Işık açık: kol açık Işık kapalı: kol diğer pozisyonlarda
Aydınlatma lambası	Lamba manevra boyunca yanar. Manevra bitince ayarlanan aydınlatma süresi boyunca yanmaya devam eder.
OU4 çıkışının parametreleri (xba8 aksesuarıyla)	
Kırmızı trafik ışığı	Yavaş yanıp sönen: kapanış manevrası Sabit kırmızı ışık: kol kapalı Işık kapalı: diğer pozisyonlarda uygulama
Yeşil trafik ışığı	Yavaş yanıp sönen: açılış manevrası Sabit yeşil ışık: kol açık Işık kapalı: diğer pozisyonlarda uygulama
Tek yönlü trafik ışığı	Yeşil ışık: kol açık Kırmızı ışık: diğer tüm durumlar
Alternatif Tek Yönlü trafik ışığı	Bu çalışma için komutları şöyle gönderin: İç taraftan: Aç olarak ayarlanmış Giriş 2 veya Döngü 1. Dış taraftan: Aç olarak ayarlanmış Giriş 3 veya Döngü 2. İçeriden açma komutu, içeride yeşil ve dışarıda kırmızı ışığı yakarak içeridekine öncelik verir. Dışarıdan açma komutu, dışarıda yeşil ve içeride kırmızı ışığı yakarak dışarıdakine öncelik verir. Kol kapalı veya kapanıyorken iki taraf da kırmızıdır.
Yaya trafik ışığı	Kol kapalı: İçeride yeşil, dışarıda kırmızı. Kol açık: İçeride kırmızı, dışarıda yeşil. Diğer konumlar: Her iki tarafta kırmızı.

7.2 Özel işlevler

7.2.1 YİNE DE HAREKET ETTİR İŞLEVİ

Bir veya daha fazla güvenlik cihazı arızalıyken de otomasyonu çalıştırır. "Basılı tutarak çalıştırma" modunda kumanda etmek için:

1. **Verici veya anahtarlı seçiciyle hareket komutu verin. Sistem sağlamsa kol normal hareket eder; değilse 2 numaralı adıma geçin.**
2. **3 saniye içinde tekrar komut verip basılı tutun.**
3. **Yaklaşık 2 saniye sonra bariyer istenen hareketi basılı tutarak çalıştırma modunda yapar; kumanda basılı tutulduğu sürece hareket eder.**

Güvenlik cihazları çalışmazsa ikaz lambası sorun türünü belirtmek için birkaç kez yanıp söner. Arıza türü için İkaz lambası bildirimleri bölümüne (sayfa 34) bakın.

7.2.2 "BAKIM BİLDİRİMİ" İŞLEVİ

Bu işlev, otomasyonun bakıma ihtiyacı olduğunda kullanıcıyı uyarır. Bakım bildirimi parametresi Oview ile ayarlanır. Seçilen programa göre bildirim Flash ikaz lambası veya bakım göstergesiyle verilir.

"Flash" ikaz lambası ve bakım göstergesi, ayarlanan sınıra göre tamamlanan manevra sayısına bağlı olarak "Tablo 8"deki bildirimleri verir.

Tablo 8

FLASH VE BAKIM GÖSTERGESİ ÜZERİNDEN BAKIM BİLDİRİMİ		
Manevra sayısı	**"Flaş" sinyali**	**Bakım göstergesi sinyali**
Sınırın 80% altında	Normal (0.5 saniye açık, 0.5 saniye kapalı)	Açılma manevrasının başlangıcında 2 saniye yanar
Limitin %81 ila %100'ü arasında	Manevranın başlangıcında 2 saniye boyunca yanar	Manevranın tüm süresi boyunca yanıp söner
Sınırın 100%'sini aşmak	Manevranın başlangıcında ve sonunda 2 saniye yanar, ardından normal çalışmasını sürdürür	Her zaman yanıp söner

7.2.3 TAMAMLANAN MANEVRA SAYISININ KONTROLÜ

Tamamlanan manevraların sayısı kontrol ünitesi aracılığıyla ("Tablo 6"ye bakın) veya Oview programlayıcıyla "Bakım" altında kontrol edilebilir.

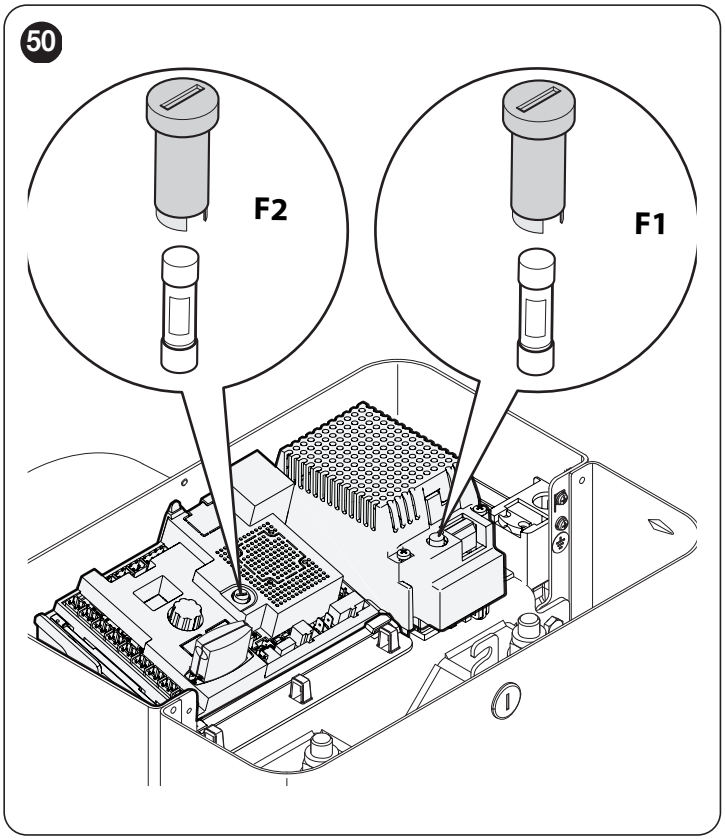
7.2.4 Manevra sayacının sıfırlanması

Bakım yapıldıktan sonra manevra sayacı sıfırlanmalıdır. Sıfırlama yalnızca Oview programlayıcısıyla yapılabilir.

8 SORUN GİDERME KILAVUZU

8.1 SORUN GİDERME

Aşağıdaki tablo, kurulum sırasında veya bir arıza durumunda oluşabilecek herhangi bir arızayı veya hatayı çözmek için yararlı talimatlar içerir.



Tablo 9

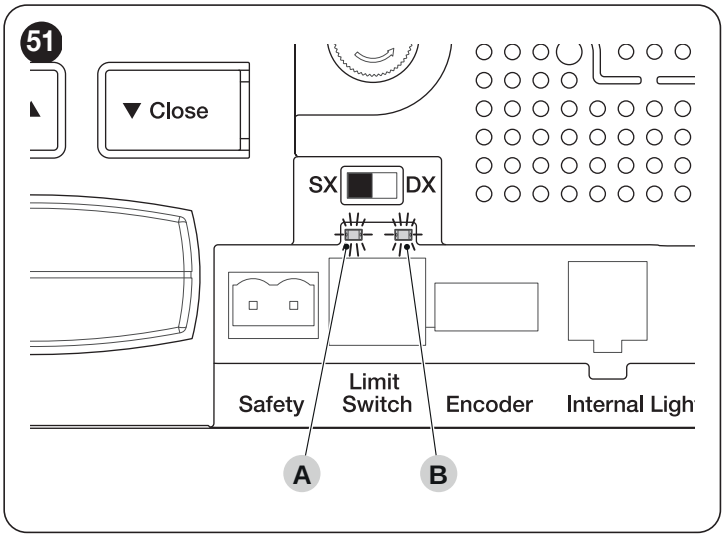
SORUN GİDERME	
Sorun	**Önerilen kontroller**
Radyo vericisi kapıyı kontrol etmiyor ve vericideki LED yanmıyor	Verici pillerin tükenip tükenmediğini kontrol edin ve gerekirse değiştirin.
Radyo vericisi kapıyı kontrol etmiyor ancak vericideki LED yanıyor	Vericinin radyo alıcısına doğru kaydedildiğini kontrol edin.
Hiçbir manevra komuta edilmez.	Motora şebeke gerilimi geldiğini kontrol edin. F1 ve F2 sigortaları atmışsa nedenini belirleyip sigortaları aynı akım ve özelliklerde yenileriyle değiştirin.
Manevra başlamıyor ve ikaz lambası sönük	Komutun alındığını kontrol edin. Adım Adım girişinden geliyorsa SbS LED'i yanmalıdır. Radyo vericisi kullanılıyorsa BlueBUS LED'i iki hızlı yanıp sönme yapmalıdır.
Hiçbir manevra başlamaz ve uyarı ışığı birkaç kez yanıp söner	Yanıp sönmeleri sayıp Tablo 15'teki karşılığını kontrol edin.
Manevra başlar ancak hemen ardından ters bir koşu gelir	Seçilen kuvvet bu kol için düşük olabilir. Kol dengesini kontrol edin; gerekirse daha yüksek kuvvet seçin.
Manevra yavaş hızda gerçekleştirilir.	Hareket limit anahtarlarından birinden başlamıyor veya kontrol ünitesi limit anahtarını tanımıyor. Limit anahtarının elektrik bağlantısını kontrol edin.
Slave bariyeri manevraları tamamlamaz	Master-Slave tanıtma işleminin her iki bariyerde yapıldığını kontrol edin.
Manevra ters yönde gerçekleştirilir.	Kurulum seçicisinin doğru konumda olup olmadığını kontrol edin (bkz. paragraf "Yönü seçmek").

8.2 TEŞHİS

Kontrol ünitesi aşağıdaki teşhis işlevlerini içerir:
- LED'lerle durum bildirimi
- Ekran üzerinden teşhis
- Ekranda hata bildirimi
- İkaz lambası bildirimleri.

8.3 Kontrol ünitesi bildirimleri

Kontrol ünitesi terminallerinin yanındaki LED'ler normal çalışmayı ve arızaları özel bildirimlerle gösterir. Aşağıdaki tabloda her bildirimin nedeni ve çözümü açıklanır.



A FC1 limit anahtarı LED'i
B FC2 limit anahtarı LED'i

Tablo 10

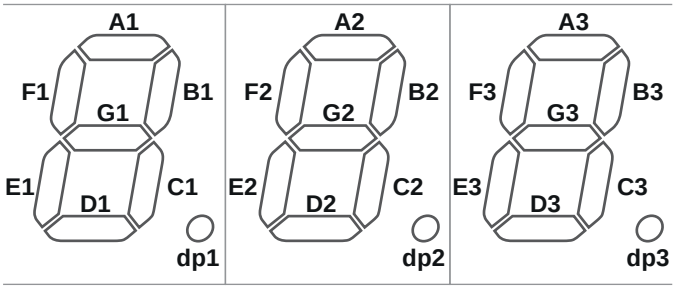
KONTROL ÜNİTESİNDEKİ TERMİNAL LED'LERİ		
Durum	**Anlamı**	**Olası çözüm**
STOP LED		
OFF	STOP girişine müdahale	STOP girişine bağlı cihazları kontrol edin.
On	Her şey normal	STOP Giriş aktif
SbS LED		
OFF	Her şey normal	SbS girişi aktif değil.
On	SbS girişinin müdahalesi	SbS girişine bağlı cihaz gerçekten aktifse bu normaldir.
OPEN LED		
OFF	Her şey normal	OPEN girişi aktif değil.
On	OPEN girişine müdahale	OPEN girişine bağlı cihaz gerçekten aktifse bu normaldir.

KONTROL ÜNİTESİNDEKİ TERMİNAL LED'LERİ		
Durum	**Anlamı**	**Olası çözüm**
CLOSE LED		
OFF	Her şey normal	CLOSE girişi aktif değil.
On	CLOSE girişine müdahale	CLOSE girişine bağlı cihaz gerçekten aktifse bu normaldir.
HP SbS LED		
OFF	Her şey normal	HP SbS girişi etkin değil.
On	HP SbS girişine müdahale	HP SbS girişine bağlı cihaz etkinse normaldir.
FC1 limit anahtarı LED'i		
OFF	Limit anahtarının müdahalesi	RH sağ kurulumda kol kapalı konumdadır. LH sol kurulumda kol açık konumdadır.
On	Limit anahtarının müdahalesi yok	RH sağ kurulumda kol kapalı konum dışında bir yerdedir. LH sol kurulumda kol açık konum dışında bir yerdedir.
FC2 limit anahtarı LED'i		
OFF	Limit anahtarının müdahalesi	RH sağ kurulumda kol açık konumdadır. LH sol kurulumda kol kapalı konumdadır.
On	Limit anahtarının müdahalesi yok	RH sağ kurulumda kol açık konum dışında bir yerdedir. LH sol kurulumda kol kapalı konum dışında bir yerdedir.

8.3.1 EKRANLA ARIZA TEŞHİSİ

Enkoderle din teşhis modunu seçip onaylayınca ekranın 3 hanesi girişlerin durumunu gösterir (Tablo 11, Tablo 12 ve Tablo 13). Yanan her ekran bölütü ilgili girişin etkin olduğunu belirtir.

52



Tablo 11

EKRANLA ARIZA TEŞHİSİ	
Bölüt	**Giriş**
A1	Döngü 1
B1	Close
C1	HP SbS
D1	Döngü 2
E1	Open
F1	Sbs
G1	Boş
dp1	Her saniye bir flaş, kurulun çalışmasını işaret eder

Tablo 12

EKRANLA ARIZA TEŞHİSİ	
Bölüt	**Giriş**
A2	FC1 AÇMA limit anahtarı
B2	CLOSE BUTONU
C2	RH yön seçicisi
D2	Aküyle çalışma
E2	LH yön seçicisi
F2	OPEN BUTONU
G2	FC2 KAPAMA limit anahtarı
dp2	Enkoder A girişi [Not 1]

Tablo 13

EKRANLA ARIZA TEŞHİSİ	
Bölüt	**Giriş**
A3	FA1 açma fotoseli
B3	PHOTO etkin olduğunda ON
C3	PHOTO II etkin olduğunda ON
D3	FA2 açma fotoseli
E3	PHOTO 1 etkin olduğunda ON
F3	PHOTO 1 II etkin olduğunda ON
G3	MASTER kontrol ünitesi SLAVE'i tanıdığında ON
dp3	Enkoder B girişi [Not 1]

Not 1 Motor durduğunda mıknatısın konumuna göre Dp2 ve dp3 yanabilir veya sönebilir. Motor hareket ederken LED'ler yanıp söner.

8.3.2 EKRAN BİLDİRİMLERİ

Arıza halinde ekran, kol hareket ederken de durduğunda da hata kodu gösterebilir. Görüntülenebilen hata kodları aşağıdaki tabloda verilmiştir.

Tablo 14

EKRAN BİLDİRİMLERİ			
Hata kodu	**Açıklama**	**Sebep**	**Eylem**
E01	BlueBus veya Stop cihazlarının hafızası	BlueBus veya Stop terminallerindeki cihazlar değişmiş, tanıtma yapılmamış ya da bağlı cihazlar kontrol ünitesiyle uyumsuzdur.	Lütfen uyumlu olmayan aygıtların bağlantısını kesin ve bağlı cihazlar için öğrenme aşamasını çalıştırın (bkz. paragraf "Device learning")
E02	Seviye hafıza veya pozisyonlar asla öğrenilmedi	Pozisyonların öğrenilmesi muhtemelen hiç yapılmadı.	Kolun açma ve kapama konumları öğrenilmelidir (bkz. Mekanik durdurucu konumlarının öğrenilmesi).
E03	Limit anahtarları ters çevrilmiş		
E04	Kodlayıcı sinyali	Motorda bulunan sensör ile kontrol ünitesi arasındaki iletişim eksikliği	Kodlayıcı kablosunun bağlı ve iyi durumda olduğunu kontrol edin
E05	Master-Slave iletişim	Master ve Slave kontrol ünitesi birbirleri arasında doğru iletişim kurmuyor	MASTER ve SLAVE kontrol üniteleri arasındaki kablo bağlantısını ve kutup yönünü kontrol edin. SLAVE ünitenin seçildiğini ve MASTER tanıtma işleminin tamamlandığını doğrulayın (bkz. SLAVE modunda redüktörlü motor).
E06	Parametre bellek okuması	Kontrol ünitesinin dahili parametrelerinde hata	Beslemeyi kesip yeniden bağlayın. Hata sürerse Kontrol ünitesi hafızasının tamamen silinmesi bölümüne göre hafızayı silip kurulumu tekrarlayın. Durum devam ederse arıza vardır veya elektronik kart değiştirilmelidir.
E07	İç kontroller ve B sınıfı testler	Dahili elektrik devrelerinde hata	Tüm besleme devrelerini ayırın; birkaç saniye sonra yeniden bağlayıp komut vermeyi deneyin. Durum sürerse arıza vardır veya elektronik kart değiştirilmelidir.
E08	Dip-switch yapılandırması	Bariyer seçiminin olası kurcalanması veya başarısızlığı dip-switch	Dip-switch ayarlarının fabrika ayarlarıyla eşleşip eşleşmediğini kontrol edin
E09	Otomasyonu kilitle	Otomasyon bir Lock komutuyla durduruldu	"Kilitsiz otomasyon" komutunu gönderin veya HP SbS ile kontrol ünitesine komut verin
E10	Güvenlik girişi eksikliği (NC) veya limit anahtarı	NC güvenlik girişi veya en azından bir limit anahtarı yoktur.	"Güvenlik" girişine bağlı kabloyu ve limit anahtarlarının çalışmasını kontrol edin
E11	Bluebus çıkışında kısa devre	Bluebus çıkışına bağlı bir veya daha fazla cihaz kısa devreli	Bir komut göndermeyi deneyin ve 40 saniyesini bekleyin
E13	Prevailing komutu	Hareketi engelleyen her zaman aktif bir girdi vardır.	Tüm girdileri kontrol edin
E14	Çalışma süresi doldu	Manevra süresi maksimum çalışma süresini aştı	Bariyerin kilidinin açılmadığını kontrol edin
E15	Slave kontrol ünitesinde genel hata	Ana - köle sisteminde, ana kontrol birimi, köle kontrol ünitesinde görünen bir hatayı bildirir.	Slave kontrol ünitesinin tanılarını kontrol edin
E16	Photo testi başarısız oldu	Manevra başlamaz çünkü fotoseller üzerindeki manevranın başlangıcındaki test başarısız olmuştur.	Fotosel hizalamasını kontrol edin
E90 ÷ E94	İç kontroller ve B sınıfı testler	Dahili elektrik devrelerinde hata	Tüm güç devrelerini ayırın. Birkaç saniye sonra yeniden bağlayıp komut vermeyi deneyin. Sorun sürerse arıza vardır ve elektronik kart değiştirilmelidir.
I02	Bir fotoselin müdahalesi	Hareket başlangıcında veya sırasında bir veya daha fazla fotosel izin sinyali vermiyor.	Herhangi bir engeli kontrol edin
I03	Motor kuvveti sınırlayıcının müdahalesi	Hareket sırasında kol aşırı sürtünmeyle karşılaşmıştır.	Nedeni doğrulayın veya kuvvet seviyesini artırın
I04	Stop girişine bağlı cihazların müdahalesi	Manevranın başlangıcında veya hareketin kendisi sırasında, STOP girişine bağlı cihazlar müdahale etti	Sebebini belirle
I05 (*)	FTA hassas kenar giriş gezisi	Manevranın başında veya hareket sırasında FTA hassas kenarının bir gezisi vardı.	FTA'ya bağlı cihazları kontrol edin

(*) Firmware sürümü HE03h ve daha yüksek sürümden edinilebilir.

8.4 İkaz lambası bildirimleri

FLASH çıkışına ikaz lambası bağlandıysa hareket sırasında saniyede bir yanıp söner. Arızada daha kısa yanıp sönmeler oluşur; her çift arasında 1 saniye beklenerek iki kez tekrarlanır. İsteğe bağlı LED ikaz lambası da aynı bildirimleri verir.

Tablo 15

FLASH İKAZ LAMBASI BİLDİRİMLERİ		
hızlı yanıp sönme	**Sebep**	**YAPILACAK İŞLEM**
1 flaş 1 saniye duraklama 1 flaş	BlueBus sistem hatası	Manevra başlangıcında BLUEBUS cihazlarına yapılan kontrolde, tanıtma sırasında kaydedilen cihazlarla aynı cihazlar algılanmadı. Arızalı cihazlar olabilir; kontrol edip gerekirse değiştirin. Değişiklik yapıldıysa tanıtma işlemi tekrarlanmalıdır.
2 flaşları 1 saniye duraklama 2 flaşları	Bir fotoselin müdahalesi	Manevranın başlangıcında bir veya daha fazla fotosel hareketi engelliyor; engel bulunup bulunmadığını kontrol edin. Manevra sırasında bir engel varsa bu durum normaldir.
3 flaşları 1 saniye duraklama 3 flaşları	"Motor Kuvveti" sınırlayıcısının müdahalesi	Kapının hareketi sırasında, motorlar daha fazla dirençle karşılaştı; nedenini doğrulayın ve gerekirse motor kuvvetinü artırın.
4 flaşları 1 saniye duraklama 4 flaşları	STOP girişine müdahale	Manevranın başlangıcında veya hareket sırasında STOP girdisi müdahale etti; nedenini tanımla.
5 flaşları 1 saniye duraklama 5 flaşları	Kontrol ünitesinin dahili parametrelerinde hata	Güç kaynağının bağlantısını kesin ve yeniden bağlayın. Hata devam ederse hafızanın tamamını silin (“Kontrol ünitesi hafızasının tamamen silinmesi” paragrafına bakın) ve kurulumu yeniden yapın. Durum devam ederse ciddi bir arıza olabilir veya elektronik devre kartının değiştirilmesi gerekebilir.
6 flaşları 1 saniye duraklama 6 flaşları	Dip-Switch kombinasyonu geçersiz veya kurulumdan sonra değiştirildi	Dip-switch kombinasyonunu kontrol edin.
7 flaşları 1 saniye duraklama 7 flaşları	Dahili elektrik devrelerinde hata	Tüm güç devrelerini birkaç saniye ayırıp yeniden komut vermeyi deneyin. Sorun sürerse elektronik kartta veya motor kablolarında ciddi arıza vardır. Kontrol edin ve gerektiğinde parçaları değiştirin.
8 flaşları 1 saniye duraklama 8 flaşları	Kullanılmadı	
9 flaşları 1 saniye duraklama 9 flaşları	Otomasyon, “Otomasyonu durdur” komutuyla durduruldu	"Kilitsiz otomasyon" komutunu vererek otomasyonun kilidini açın veya manevrayı "Yüksek Öncelikli Adım Adım" ile yönetin.
11 flaşları 1 saniye duraklama 11 flaşları	Master ve Slave kontrol ünitesi birbirleri arasında doğru iletişim kurmuyor	MASTER ve SLAVE girişleri arasındaki iletişim kablosunu ve bağlantı kutup yönünü kontrol edin. SLAVE ünitenin seçildiğini ve MASTER tanıtmanın yapıldığını doğrulayın (bkz. SLAVE modunda redüktörlü motor).
12 flaşları 1 saniye duraklama 12 flaşları	Master kontrol ünitesi köle kontrol ünitesinde bir hata bildirir	İkincil ünitedeki tanılamayı kontrol edin.
13 flaşları 1 saniye duraklama 13 flaşları	Bir girdi her zaman aktiftir ve hareketi engeller	Tüm girdileri kontrol edin.

9 EK BİLGİLER (Aksesuarlar)

9.1 KONTROL ÜNİTESİ HAFIZASININ TAMAMEN SİLİNMESİ

Kontrol ünitesindeki tüm kayıtlar silinerek ilk fabrika değerlerine dönülebilir. Bunun için ER5 programlama parametresine gidin (bkz. “

PROGRAMLAMA

Bu işlemle hafızada kalan hatalar da silinebilir.

Bu işlem, tamamlanan manevra sayısını silmez.

9.2 Cihaz ekleme veya çıkarma

Otomasyon kurulduktan sonra istenen zamanda cihaz eklenebilir veya çıkarılabilir. Özellikle “BlueBUS” ve “STOP” girişlerine, aşağıdaki paragraflarda açıklanan çeşitli cihazlar bağlanabilir.

Cihaz eklendikten veya çıkarıldıktan sonra “Diğer cihazların tanıtılması” paragrafındaki gibi cihazlar tanıtılmalıdır.

9.2.1 BLUEBUS

BlueBUS, uyumlu cihazların besleme ve iletişim sinyallerini taşıyan yalnızca iki iletkenle bağlanmasını sağlar. Cihazlar aynı 2 BlueBUS iletkenine paralel bağlanır; kutup yönü önemli değildir. Her cihaza kurulumda benzersiz adres verilir. Fotoseller, güvenlik cihazları, kumanda düğmeleri ve sinyal lambaları bağlanabilir. Kontrol ünitesi tanıtma işlemiyle her cihazı ayrı tanır ve arızaları algılar. Bu nedenle BlueBUS'a cihaz eklenince veya çıkarılınca Diğer cihazların tanıtılması bölümündeki işlem yeniden yapılmalıdır.

9.2.2 STOP GİRİŞİ

STOP girişi manevrayı hemen durdurur, ardından kısa bir ters hareket yaptırır. Normalde açık NO, normalde kapalı NC kontaklı cihazlar ve güvenlik kenarları gibi 8.2 kΩ sabit direnç çıkışlı cihazlar bağlanabilir. Kontrol ünitesi cihaz türünü tanıtma sırasında öğrenir (bkz. "Diğer cihazların tanıtılması"). Öğrenilen durumdan farklılık algılandığında STOP komutu verir. Uygun düzenlemelerle farklı türlerden birden fazla cihaz bağlanabilir:

Herhangi bir sayıda NO cihazı birbirine paralel olarak bağlanabilir.

NC cihazlarının herhangi bir sayısı seri olarak birbirine bağlanabilir.

8.2 kΩ sabit direnç çıkışlı iki cihaz paralel bağlanabilir. 2'den fazla cihaz varsa hepsi tek bir 8.2 kΩ sonlandırma direnciyle kaskat bağlanmalıdır.

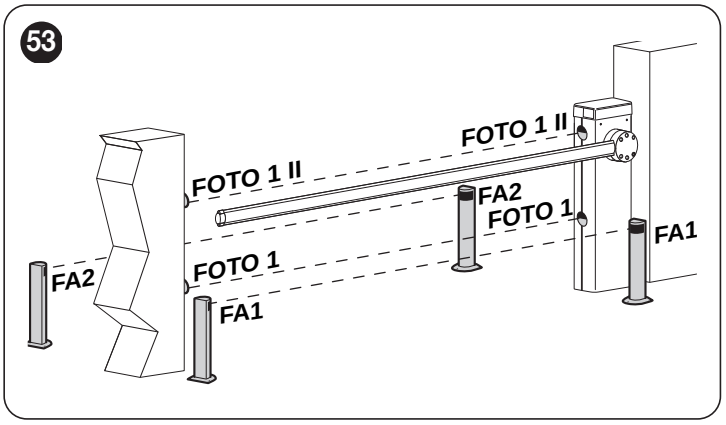
NO ve NC kontakları paralel bağlanıp NC kontağına seri 8.2 kΩ direnç eklenerek birlikte kullanılabilir. Bu, 3 cihazın birlikte bağlanmasını da sağlar: NA, NC ve 8.2 kΩ.

STOP girişine güvenlik işlevli cihazlar bağlandığında yalnızca sabit 8.2 kΩ dirençli cihazlar, EN 13849-1 standardına göre arızalara karşı Kategori 3 güvenlik sağlar.

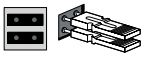
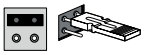
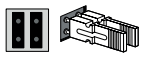
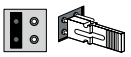
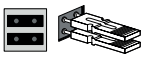
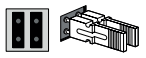
9.2.3 Fotoseller

Kontrol ünitesinin BlueBUS üzerinden bağlı cihazları tanıması için adresleme yapılmalıdır. Her cihazdaki köprü doğru konuma getirilir (cihazın kendi kılavuzuna da bakın). Aşağıda fotosel türlerine göre adresleme şeması verilmiştir.

Bluebus girişine FA1 open ve FA2 open açma komutlu iki fotosel bağlanabilir. TX ve RX kartlarının arkasındaki A köprüsü kesilmelidir. Bu fotoseller devreye girince kontrol ünitesi açma hareketi başlatır. Ayrıntılar için fotosellerin kılavuzuna bakın.



Tablo 16

FOTOSEL ADRESLERİ	
Fotosel	**Atlayıcıların konumu**
FOTO (PHOTO) **Kapama sırasında etkin fotosel, yükseklik = 50 (hareketi durdurur ve tersine çevirir)**	
FOTO II (PHOTO II) **Kapama sırasında etkin fotosel, yükseklik = 100 (hareketi durdurur ve tersine çevirir)**	
FOTO 1 (PHOTO 1) **Kapama sırasında etkin dış fotosel, yükseklik = 50 (hareketi durdurur ve tersine çevirir)**	
FOTO 1 II (PHOTO 1 II) **Kapama sırasında etkin dış fotosel, yükseklik = 100 (hareketi durdurur ve tersine çevirir)**	
FA1 Açma komutu fotoseli (TX ve RX kartlarının arkasındaki A köprüsünü kesin)	
FA2 Açma komutu fotoseli (TX ve RX kartlarının arkasındaki A köprüsünü kesin)	

Kurulum prosedürünün sonunda veya fotoseller veya diğer cihazlar çıkarıldıktan sonra öğrenme prosedürünün tamamlanması gerekir ("Cihaz öğrenme" paragrafına bakın).

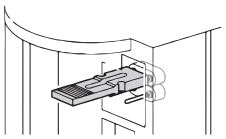
9.2.4 EDSP DİJİTAL SEÇİCİ VE ETPB KARTLAR İÇİN YAKINLIK OKUYUCU

Bluebus sistemine dört EDSP dijital seçici veya dört ETPB transponder kart okuyucu bağlanabilir. EDSP, kayıtlı sayısal şifrelerden birinin tuşlanmasıyla; ETPB ise kayıtlı kartın sensöre yaklaştırılmasıyla kumanda verir. Her cihazın benzersiz kodu, bağlı cihazların tanıtılması sırasında öğrenilip kaydedilir (bkz. Cihazların tanıtılması). Böylece cihazın sahte bir cihazla değiştirilmesi ve yetkisiz kumanda engellenir. Ayrıntılar için EDSP ve ETPB kılavuzlarına bakın.

9.2.5 GÜVENLİK KENARI İÇİN OPTİK CİHAZ

Kontrol ünitesinin BlueBus terminaline adreslenmiş FT210B cihazı da bağlanabilir. Çalışma mantığı Tablo 17'de verilmiştir. Ayrıntılar için FT210B kılavuzuna bakın.

Tablo 17

GÜVENLİK KENARI İÇİN OPTİK CİHAZ		
Cihaz fotoseli	**Fonksiyonlar**	**Jumper'lar**
FTA	Güvenlik kenarı tetiklendi. Davranış kontrol ünitesinin STOP terminaline benzer. Fabrika ayarında açma veya kapama sırasında tetiklenirse hareket durur ve kısa süre tersine döner.	
	Kızılötesi ışın kesildi. Davranış BlueBus fotosellerine benzer. Fabrika ayarında kapama sırasında müdahale hareketi tersine çevirir; açma sırasında etkisizdir.	

9.2.6 DİĞER CİHAZLARIN TANITILMASI

BlueBUS ve STOP cihazları normalde kurulum sırasında tanıtılır. Yeni cihaz eklenirse veya mevcut cihaz çıkarılırsa tanıtma tekrarlanabilir. İşlemi Set 1 parametresini etkinleştirerek başlatın (bkz.

“

PROGRAMLAMA

Cihaz eklendikten veya çıkarıldıktan sonra “Test” paragrafında belirtildiği gibi otomasyon testi yeniden yapılmalıdır.

9.3 SLAVE modunda redüktörlü motor

Uygun programlama ve bağlantıyla motor SLAVE modunda çalışabilir. Bu mod karşılıklı iki bariyerin eşzamanlı hareketi içindir. MASTER motor manevraları yönetir; SLAVE motor MASTER'ın komutlarını uygular. Tüm motorlar varsayılan olarak MASTER'dır. MASTER'ın 1-2 terminalleri iki kabloyla SLAVE'in 1-2 terminallerine bağlanır.

Hangi motorun MASTER veya SLAVE; seçimde bağlantı kolaylığı ve SLAVE cihazındaki Adım Adım, Aç ve Kapat komutlarının yalnızca SLAVE bariyerini kumanda ettiği dikkate alınmalıdır.

İki motoru MASTER ve SLAVE modunda kurmak için şu işlemleri yapın:

1. **İki motoru monte edin.**
2. **Motorları Şekil 54'teki gibi bağlayın.**
3. **İki motorun açma yönünü seçin (bkz. Yön seçimi).**
4. **Diğer elektrik bağlantılarını yapın (bkz. ELEKTRİK BAĞLANTILARI).**
5. İki motora enerji verin (bkz. Güç beslemesinin bağlanması).
6. SLAVE bariyerinde:
   Bağlı cihazları tanıtın (bkz. Cihazların tanıtılması).
   Açma ve kapama konumlarını öğretin (bkz. Mekanik durdurucu konumlarının öğrenilmesi).
   Kuvvet ve hızı ayarlayın.
   SLAVE modu parametresini etkinleştirin (bkz.

   “

   PROGRAMLAMA
   MASTER henüz SLAVE ile eşleştirilmediğinden Master-Slave iletişim hatasını belirten E5 görünür.

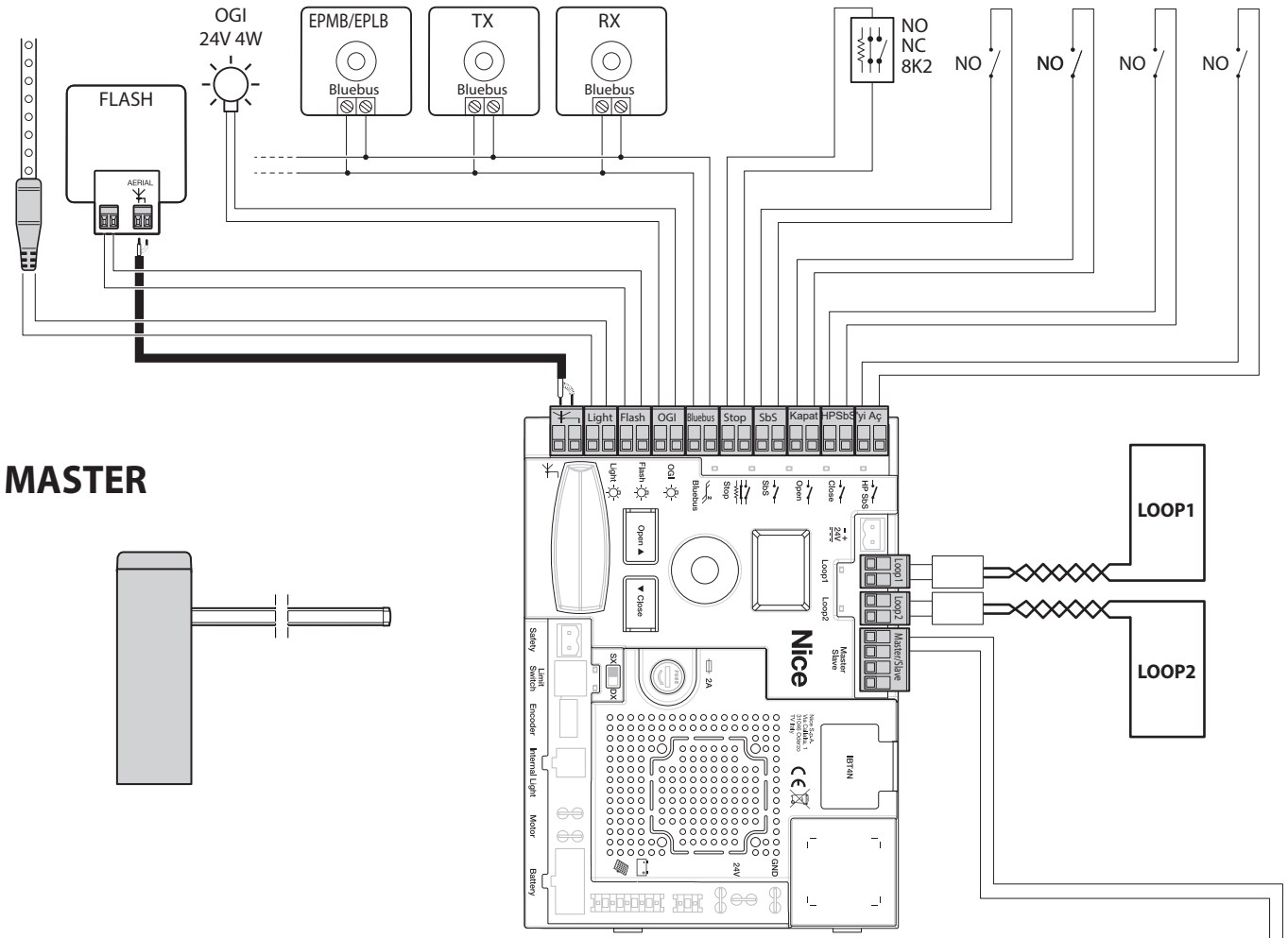
Çalışma sırasında MASTER ayarları geçerlidir; SLAVE'deki ayarlar dikkate alınmaz. Yalnızca hız, yavaşlama hızı, yavaşlama konumu ve kuvvet ayarları SLAVE bariyerini ayrı etkiler.

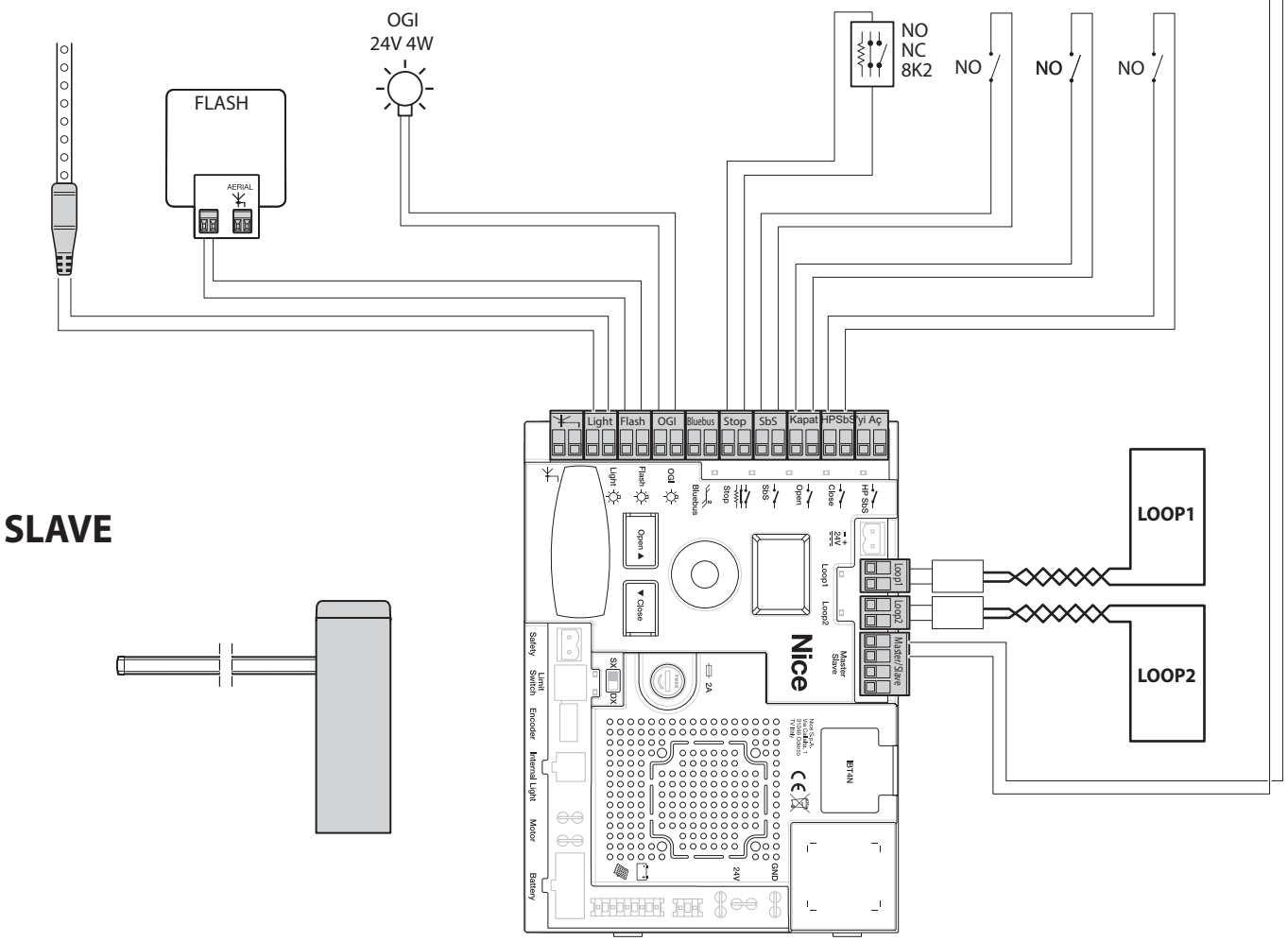
7. MASTER bariyerinde:
   Bağlı cihazları tanıtın (ilgili bölüme bakın).
   Açma ve kapama konumlarını öğretin (bkz. Mekanik durdurucu konumlarının öğrenilmesi).
   MASTER'dan manevra komutu verip SLAVE'in de uyguladığını kontrol edin.
8.

SLAVE-MASTER modunda iki motoru birbirine bağlarken, bunu doğrulayın:
Radyo alıcısı dahil tüm BlueBus cihazları MASTER'a bağlanmalıdır (Şekil 54).
Yedek akü kullanılıyorsa her motorun kendi aküsü bulunmalıdır.

SLAVE motorunda şu bağlantıları yapmak mümkündür:
Kendi ikaz lambası (Flash)
Kendi açık kapı göstergesi (OGI)
Kol ışıkları
Kendi güvenlik kenarı (Stop)
Yalnızca SLAVE bariyerini kumanda eden SbS, Open ve Close cihazları
Aç ve Kapat modlarında programlanan Loop1 ve Loop2 girişleri.

54


OGI
24V 4W
EPMB/EPLB
Bluebus
TX
Bluebus
RX
Bluebus
FLASH
AERIAL
NO
NC
8K2
NO
NO
NO
NO
Light
Flash
OGI
Bluebus
Stop
SbS
Kapat
HPSbS
Yi Aç
MASTER
LOOP1
LOOP2
Nice
IBT4N


OGI
24V 4W
FLASH
AERIAL
NO
NC
8K2
NO
NO
NO
Light
Flash
OGI
Bluebus
Stop
SbS
Kapat
HPSbS
Yi Aç
SLAVE
LOOP1
LOOP2
Nice
IBT4N

9.4 SM TİPİ RADYO ALICISININ BAĞLANMASI

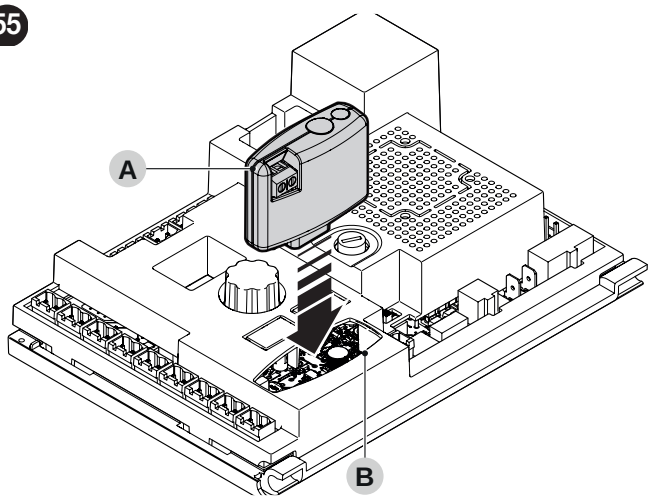
Kontrol ünitesinde SMXI, OXI gibi SM soketli radyo alıcıları için yuva vardır. Bu isteğe bağlı alıcılar, ünitenin girişlerini kumanda eden vericilerle uzaktan kontrol sağlar.

Alıcıyı takmadan önce kontrol ünitesinin beslemesini ayırın.

Alıcıyı takmak için (Şekil 55):

1. Alıcıyı (A) kontrol ünitesinin elektronik panosuna uygun yuvaya (B) yerleştirin.

55



Radyo alıcı çıkışı ile motor tarafından yürütülen komut arasındaki ilişki "Tablo 18" de gösterilir:

Tablo 18

SMXI / SMXIS VEYA OXI / OXIFM / OXIT / OXITFM - MOD 1 VEYA MOD 2	
Alıcı çıkışı	**Komut**
Çıkış No. 1	Adım adım
Çıkış No. 2	"Aydınlatmayı zamanlayıcıyla aç"
Çıkış No. 3	"Aç"
Çıkış No. 4	"Kapat"

Genişletilmiş modda OXI alıcısı takılıysa Tablo 19 komutlarını gönderebilir.

Tablo 19

GENİŞLETİLMİŞ MOD 2 İÇİN OXI / OXIFM /OXIT / OXITFM		
No.	**Komut**	**Açıklama**
1	**Adım adım**	"SbS" (Adım Adım) komutu
2	**Aydınlatmayı zamanlayıcıyla aç**	"Aydınlatmayı zamanlayıcıyla aç" komutu
3	**Aç**	"Aç" komutu
4	**Kapat**	"Kapat" komutu
5	**Durdur**	Manevrayı durdurur
6	**Toplu kullanım Adım Adım**	Toplu kullanım modunda komut
7	**Yüksek öncelikli Adım Adım**	Otomasyon kilitliyken veya komutlar etkinken de komut verir
8	**Aç ve Aç**	Kilitli otomasyonun kilidini açar ve bir açılış manevrası gerçekleştirir
9	**Kilidini aç ve kapat**	Kilitli otomasyonun kilidini açar ve bir kapanış manevrası gerçekleştirir
10	**Otomasyonu açar ve kilitler**	Açma manevrasını başlatır ve tamamlandığında otomasyonu kilitler. Kontrol ünitesi yalnızca "Yüksek öncelikli Adım Adım" ve "Otomasyon kilidini aç" komutlarını kabul eder. Ayrıca yalnızca Oview üzerinden "Kilidi aç ve kapat" ve "Kilidi aç ve aç" komutları kabul edilir.
11	**Otomasyonu kapatır ve kilitler**	Kapama manevrasını başlatır ve tamamlandığında otomasyonu kilitler. Kontrol ünitesi yalnızca "Yüksek öncelikli Adım Adım" ve "Otomasyon kilidini aç" komutlarını kabul eder. Ayrıca yalnızca Oview üzerinden "Kilidi aç ve kapat" ve "Kilidi aç ve aç" komutları kabul edilir.
12	**Otomasyonu kilitle**	Manevrayı durdurur ve otomasyonu kilitler. Kontrol ünitesi yalnızca "Yüksek öncelikli Adım Adım" ve "Otomasyon kilidini aç" komutlarını kabul eder. Ayrıca yalnızca Oview üzerinden "Kilidi aç ve kapat" ve "Kilidi aç ve aç" komutları kabul edilir.
13	**Otomasyon kilidini kaldır**	Otomasyonun kilidini açar ve normal çalışmayı geri yükler
14	**MASTER bariyer Adım adım**	MASTER bariyeri için "SbS" (Adım adım) komutu
15	**SLAVE bariyer Adım Adım**	SLAVE bariyeri için "SbS" (Adım adım) komutu

Ayrıntılı bilgi için alıcının kendi kılavuzuna bakın.

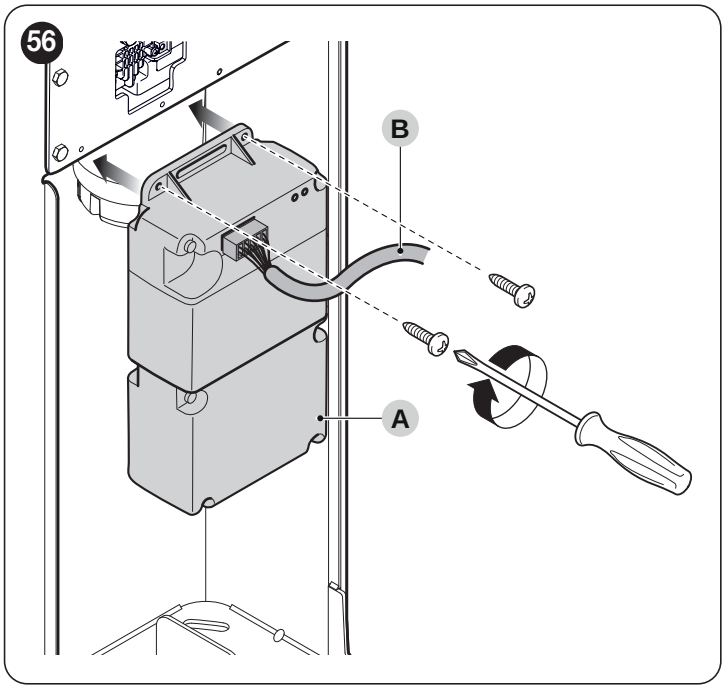
9.5 ACİL DURUM GÜÇ KAYNAĞININ BAĞLANMASI VE MONTAJI

Akü bir acil durum güç kaynağı olduğundan, kontrol ünitesine elektrik bağlantısı ancak tüm kurulum ve programlama aşamaları tamamlandıktan sonra yapılmalıdır.

Yedek aküyü takmadan önce kontrol ünitesinin beslemesini ayırın.

Aküyü monte etmek ve bağlamak için:

1. Yedek aküyü yerleştirin.
2. uygun kabloyu yedek pil konektörüne bağlayın
3. Ana güç kaynağını etkinleştirin.



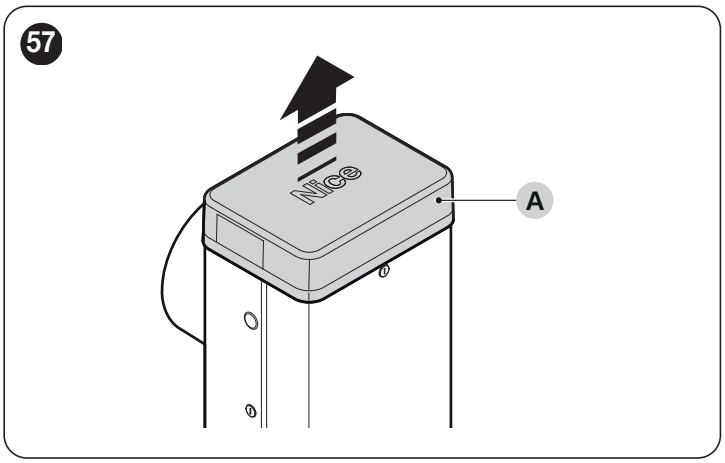
9.6 Oview programlayıcının bağlanması

Kontrol ünitesine Oview programlama ünitesi bağlanabilir. Bu ünite işlevleri programlama, parametre ayarlama, donanım yazılımı güncelleme, arıza teşhisi ve düzenli bakımı hızlı ve kapsamlı biçimde yapar. Kontrol ünitesinden yaklaşık en fazla 100 m uzaktan çalışabilir. Birden fazla ünite BusT4 ağına bağlıysa Oview'i birine bağlayarak ağdaki en fazla 16 ünitenin tümünü ekranda görebilirsiniz. Normal çalışma sırasında da bağlı bırakılabilir; kullanıcı özel menüden komut verebilir.

IBT4N arayüzünü bağlamadan önce kontrol ünitesinin beslemesini ayırın.

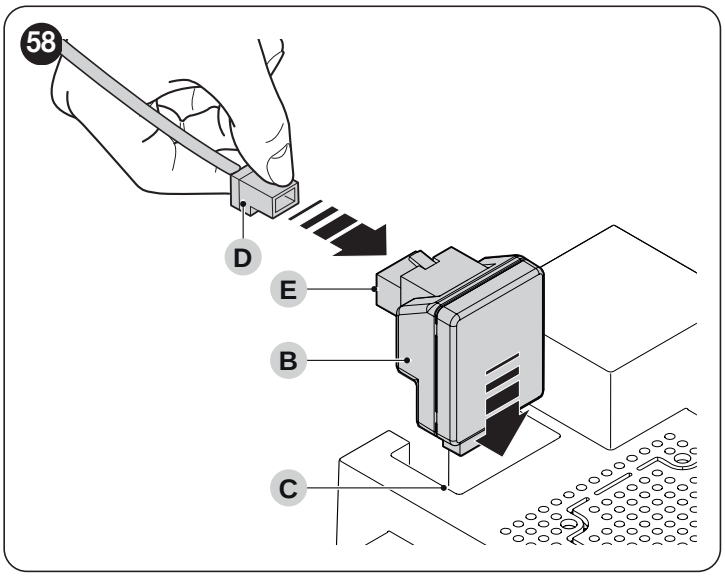
Arayüzü takmak için kapağı (A) çıkarın.

1.



2. Arayüzü (B), kontrol ünitesi kartındaki uygun yuvaya (C) takın.

3. Kabloyu (D), arayüzdeki uygun yuvaya (E) takın.



Bu aşamada kontrol ünitesi tekrar çalıştırılabilir.

Ayrıntılar için bağlı cihazların kendi kılavuzlarına bakın.

9.7 DÖNGÜ DEDEKTÖRÜ

Kontrol ünitesinde endüktif döngülü metal dedektörleri (ör. Lp21, Lp22) için iki özel giriş vardır. Çalışmaları kontrol ünitesinden programlanabilir (bkz.

PROGRAMLAMA

9.7.1 ENDÜKTİF DÖNGÜLER

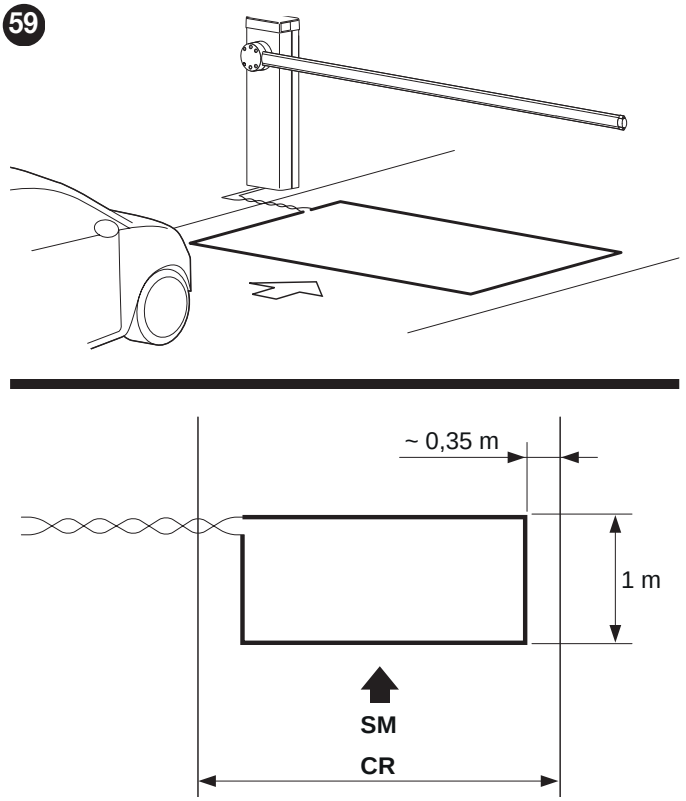
Dedektöre bağlanan endüktif döngüler için aşağıdaki talimat ve önlemlere uyun. Dedektörün kendi kılavuzuna da mutlaka başvurun.

Döngülerin yapımı için önlemler:

Döngüyü bariyere yakın kurun.
Döngünün elektrik kabloları diğer bariyer kablolarından (besleme, aksesuar vb.) ayrı döşenmelidir.

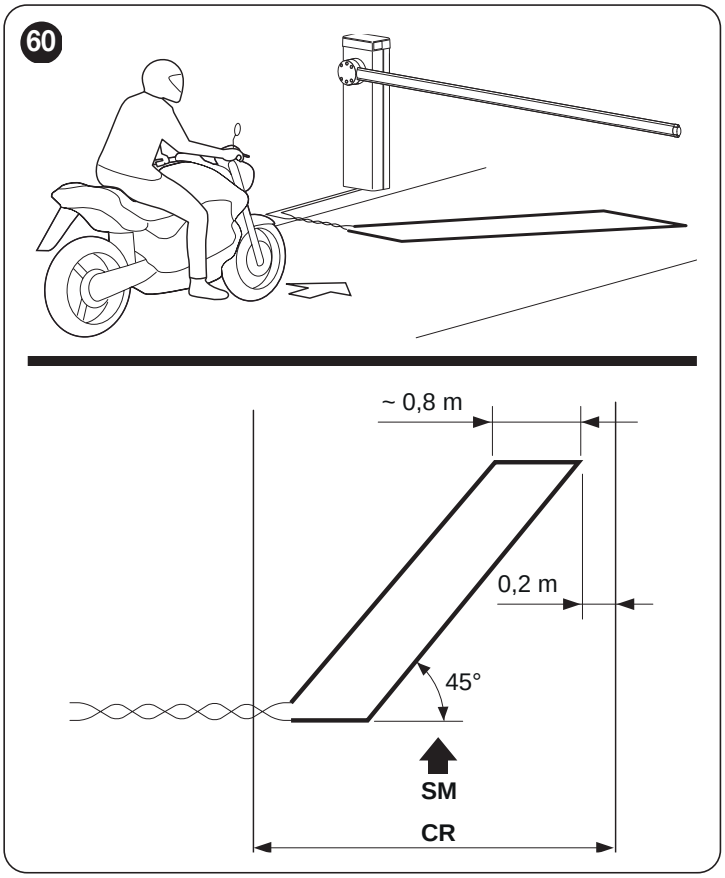
Farklı bariyerlere bağlı döngüler en az 1 m aralıklı olmalıdır.
Döngü hareket etmeyecek biçimde sabitlenmelidir; kararsız zemindeki hareketler yanlış algılamaya yol açar.
Boyutları uygulamaya göre seçin. Sabit metalden en az 20 cm, hareketli metalden 1 m uzak tutun (Şekil 59). En iyi sonuç için döngü, algılanacak nesneden büyük olmamalıdır.
Otomobil ve kamyon döngüleri genellikle dikdörtgendir.
Bisiklet/motosiklet şeridine göre 45° yerleştirilmelidir (Şekil 60). Kablo kırılmasın diye zemin kanalının köşeleri 45° kesilmelidir.
Paraziti önlemek için bağlantı kablolarını metre başına en az 20 kez bükün. Ek yapmayın; uzatma gerekirse lehimleyip ısıyla daralan kılıfla yalıtın.
Bükümlü kablo 20 m'den uzun olmamalıdır.

59



SM Hareket yönü
CR Trafik şeridi

60



SM Hareket yönü
CR Trafik şeridi

Döngü yapım talimatları
Döngü boyutunu belirledikten sonra:

1. Zemine 8 mm genişliğinde ve 30-50 mm derinliğinde kanal açın (Şekil 61).
2. Kanalı temizleyin. Bobini yerleştirip hareket etmeyecek biçimde dibine bastırın.
3. Döngü çevresine göre Tablo 20'deki tur sayısını, 1.5 mm2 kesitli yalıtılmış tek damarlı bakır kabloyla tamamlayın (Şekil 61).
4. Döngüyü korumak için kumla örtün; ardından kanalı katran veya dış mekân zemin reçinesiyle kapatın (Şekil 61).

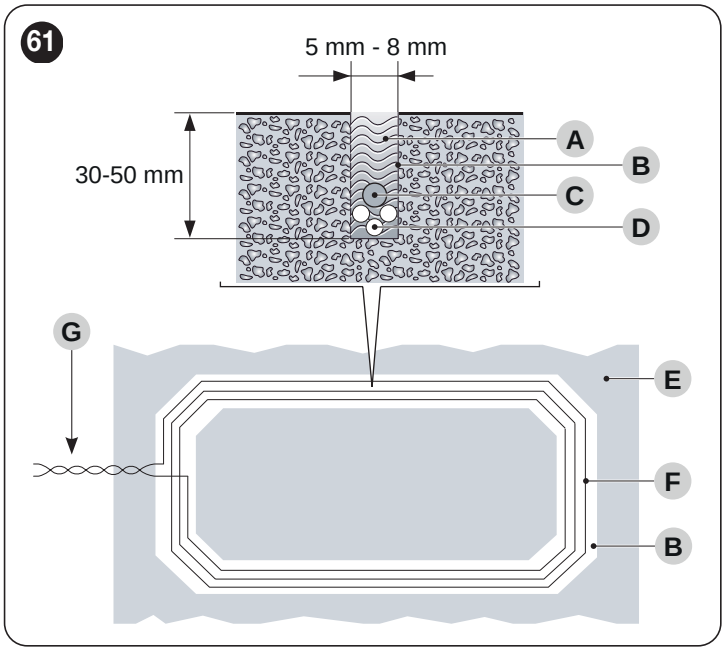
Uyarı! Sızdırmazlık malzemesinin sıcaklığı kablo kılıfının izin verdiği en yüksek sıcaklığı aşmamalıdır; aksi halde kablo zemine doğru yerleşmeyebilir.

5. Kabloları önce metal dedektörüne, sonra dedektörden Loop1 ve Loop2 terminallerine bağlayın.

Tablo 20

DÖNGÜNÜN YERLEŞİMİ	
Döngünün çevresi	**Tur sayısı**
2 – 4 m	6
4 – 7 m	5
7 – 12 m	4
12 m'den büyük	3

Not Zeminin altında herhangi bir metal takviye çubuğu varsa, döngü indüksiyonu azalır. Eğer öyleyse, döngüyü çevrede iki kez daha çalıştırın.



A Sızdırmazlık malzemesi
B Kanal (5-8 mm)
C İp
D Sarımlı kablo
E Zemin
F Döngü (kablo kanala yerleştirilmelidir)
G Bağlantı (bükümlü kablo)

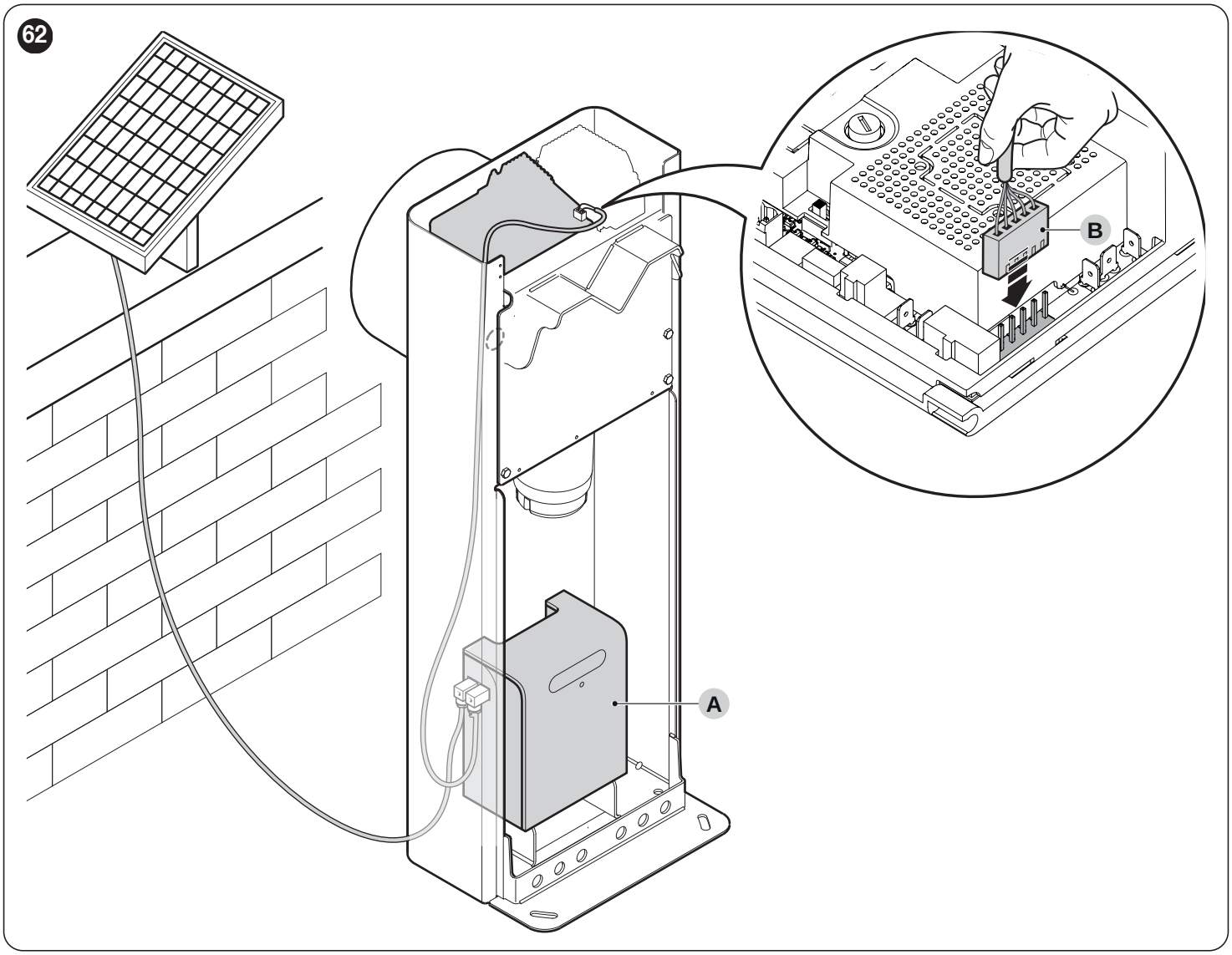
9.8 SOLEMYO GÜNEŞ ENERJİSİ SİSTEMİNİN BAĞLANMASI

Otomasyon "Solemyo" sistemiyle beslenirken aynı anda elektrik şebekesinden BESLENMEMELİDİR.

"Solemyo" sistemi hakkında bilgi için ilgili kullanım kılavuzuna bakın.

"Solemyo" sistemini bağlamak için:

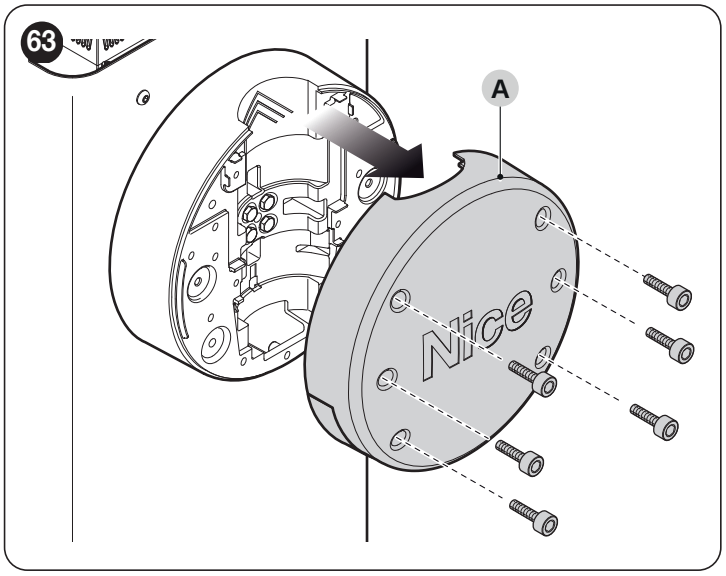
1. Sistemi yedek aküye (A) bağlayın.
2. ilgili bağlantı parçasını (B) kontrol ünitesine takın.



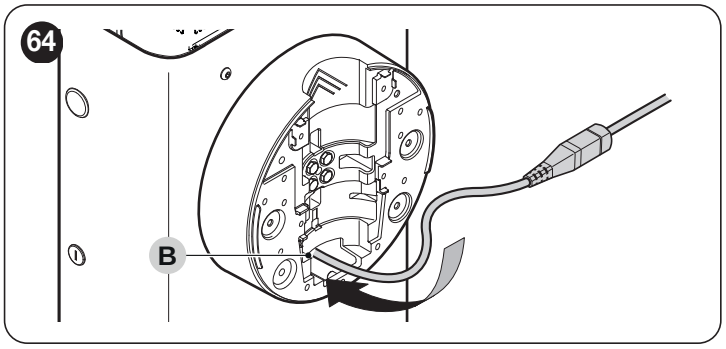
9.9 KOL IŞIKLARININ BAĞLANMASI (İSTEĞE BAĞLI AKSESUAR)

Montaj için:

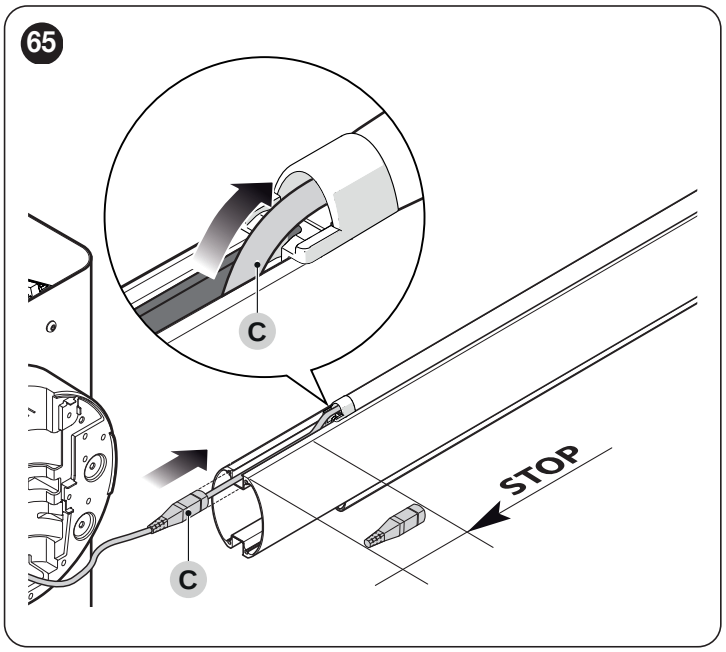
1. Kolu dikey konuma getirin.
2. Kol kapağını (A) tutan 6 vidayı gevşetin.



3. Kolu geçici olarak çıkarın.
4. Kablo rakorunu hazırlanmış deliğe (B) geçirin.

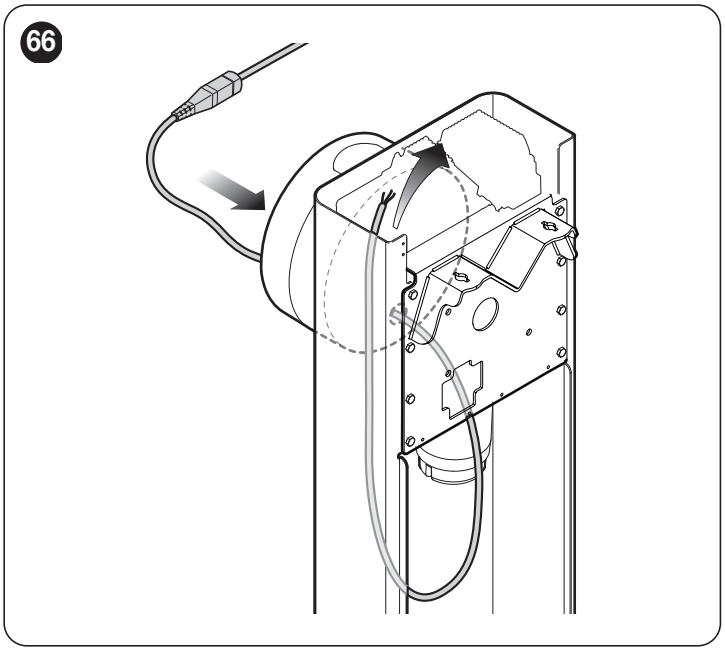


5. Işık kablosunu (C) kauçuk darbe koruyucusu aracılığıyla besleyin ve gerekirse işlemi kolaylaştırmak için bir balık bandı kullanın

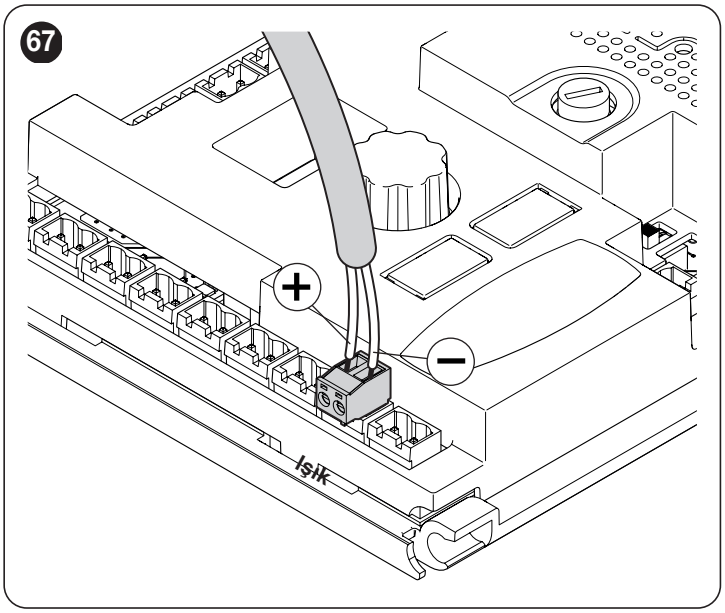


6. Işık kablosunu gerekirse yalnızca işaretli noktalardan keserek kısaltın. Kesimden sonra kesilen ucun tapasını yeni ucu kapatacak yere taşıyın.
7. Kabloyu önce kol desteğindeki, ardından gövdedeki delikten geçirin. LED şeritler kolun altına da bağlanabilir. Şekil 65'e göre simetrik uygulayın; aynı yöntem ve uyarılar geçerlidir.

Kol döndüğünde kablo gerilmesin diye desteğin içinde bir miktar kablo payı bırakın.

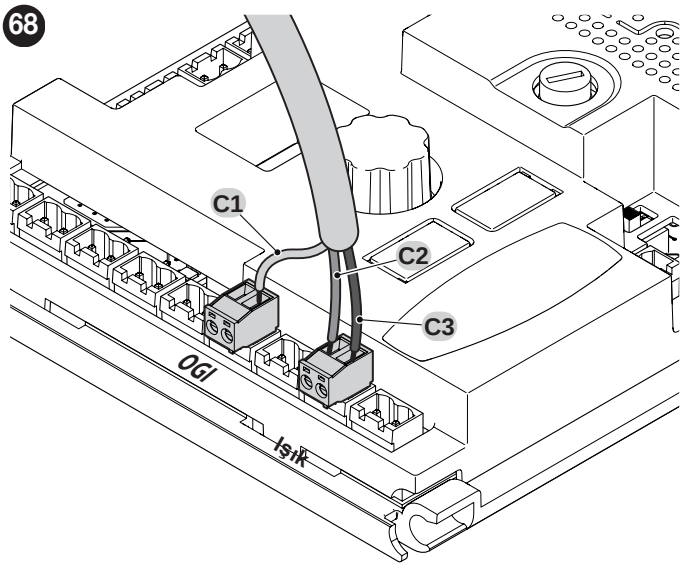


8. İki tür LED şeridi vardır:
   Yalnızca kırmızı ışıklı XBA4, XBA6 ve XBA18, Şekil 67'ye göre LIGHT çıkışına bağlanır.



XBA40, XBA60 ve XBA80 kırmızı-yeşil şeritler, Şekil 68'e göre LIGHT ve OGI çıkışlarına bağlanır. Üç kabloludur. Yalnızca kırmızı ışık için SİYAH ve BEYAZ'ı LIGHT'a bağlayın; SARI'yı kesip yalıtın veya bağlantısız yalıtın. Trafik lambası çalışması için Ou1 ve Ou3 çıkışlarının ikisini de 7 moduna ayarlayın.

68

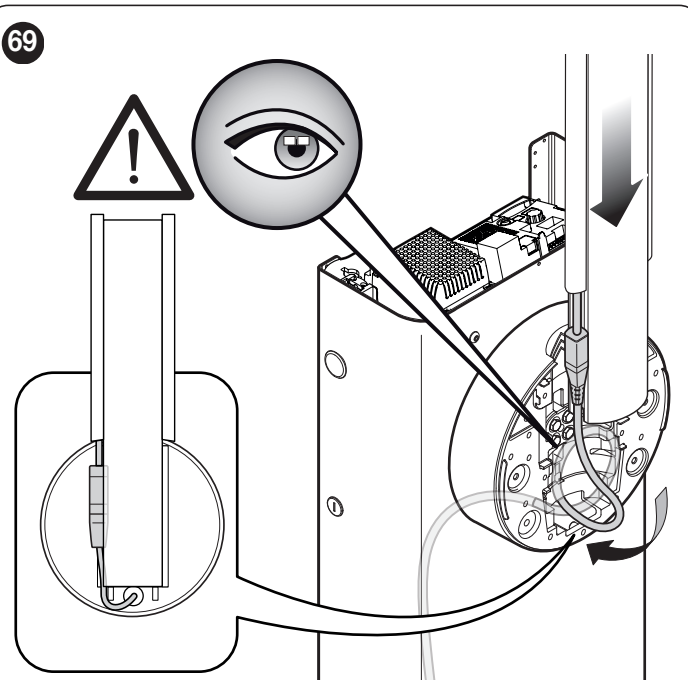


C1 Sarı kablo (yeşil ışıklar)
C2 Siyah kablo (+24V=)
C3 Beyaz kablo (kırmızı ışıklar)

Ou1 ve Ou3 çıkışlarının trafik lambası işlevi yalnızca HE03i ve sonraki yazılım sürümlerinde kullanılabilir.

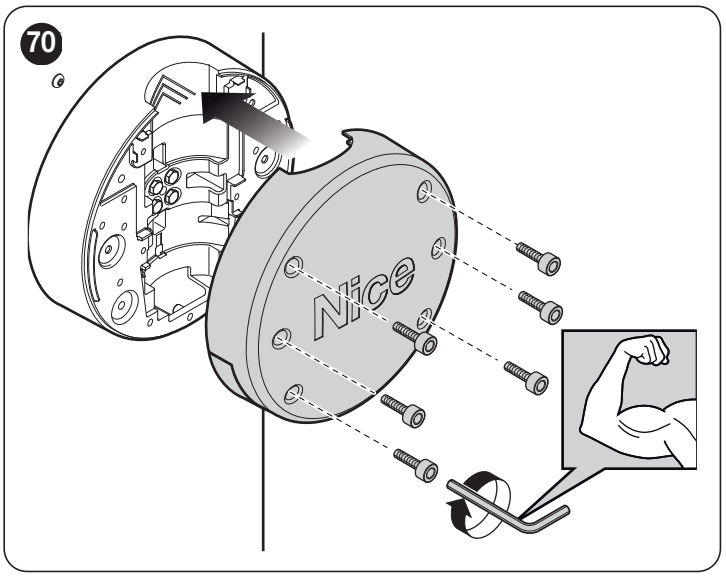
9. Bağlantı parçasını kolun yuvasına yerleştirip kilitleyin.

69



10. Kolu takıp kapağıyla kilitleyin. Kabloyu sıkıştırmadan 6 vidayı iyice sıkın.

70



9.10 İKAZ LAMBASI VEYA TRAFİK LAMBASININ BAĞLANMASI

Bariyer kapağına XBA7 LED ikaz lambası veya kırmızı-yeşil LED'li XBA8 trafik lambası takılabilir. Çalışma biçimleri Oview üzerinden veya kontrol ünitesini uygun programlayarak değiştirilebilir. Ayrıntılar için iki ürünün kılavuzlarına bakın.

10 ÜRÜN BAKIMI

Güvenlik seviyesini ve uzun ömürlü çalışmayı korumak için otomasyona düzenli bakım yapılmalıdır. M/L-BAR'daki manevra sayacı ve bakım uyarı sistemi bunun içindir (bkz. Bakım bildirimi işlevi).

Bakım, bu kılavuzdaki güvenlik hükümlerine ve yürürlükteki yasa ve yönetmeliklere kesinlikle uygun yapılmalıdır.

Not Uygun çalışma için lütfen 'Tablo 21'de belirtilen bakım programını izleyin

Tablo 21

PLANLI BAKIM							
Açıklama	Bin çevrim						
	50	100	150	200	250	300	500
Kol boşluğunun kontrolü (bkz. Kol boşluğunun tespiti ve ayarlanması)		•		•		•	
Yay gerilimi (bkz. Kolun dengelenmesi)		•		•		•	
Yay vidalarının sıkılması (bkz. Kolun dengelenmesi)		•		•		•	
Yayın değiştirilmesi (bkz. Yayın yerinin değiştirilmesi veya yenilenmesi)							•
Kol bağlantıları (M7-L9) (bkz. Kolun montajı)		•		•		•	
Kilit açma sisteminin etkinliği (bkz. Motorun kilidini elle açma ve kilitleme)			•			•	

11 ÜRÜNÜN BERTARAF EDİLMESİ

Bu ürün, tahrik sisteminin ayrılmaz bir parçasıdır ve onunla birlikte bertaraf edilmelidir.

Kurulumda olduğu gibi, sadece nitelikli personel ömrünün sonunda ürünü sökmelidir. Bu ürün farklı malzeme türlerinden oluşur. Bu malzemelerin bazıları geri dönüştürülebilir; diğerleri bertaraf edilmelidir. Lütfen bu tür bir ürün için yerel bölgenizdeki geri dönüşüm veya bertaraf sistemleri hakkında bilgi edinin.

UYARI

Ürünün bazı kısımları kirletici veya tehlikeli maddeler içerebilir. Doğru bir şekilde bertaraf edilmezse, bu maddelerin çevre ve insan sağlığı üzerinde zararlı bir etkisi olabilir.

Bu simgenin belirttiği gibi ürün evsel atıklarla atılmamalıdır. Yerel düzenlemelere göre ayrı toplayarak geri dönüştürün veya bertaraf edin. Yeni ürün alırken satıcıya da iade edebilirsiniz.



UYARI

Yerel düzenlemeler, bu ürünün yasalara uygun olarak bertaraf edilmemesi durumunda ağır cezalar verebilir.

12 TEKNİK ÖZELLİKLER

Bu bölümdeki tüm teknik özellikler 20°C (± 5°C) ortam sıcaklığına ilişkindir. Nice S.p.A., gerekli gördüğünde ürünün işlevi ve kullanım amacını değiştirmeden üründe değişiklik yapma hakkını saklı tutar.

Çıkışlara bağlanan aksesuarların toplam tüketimi en fazla 60W olmalıdır. Aşılırsa F2 sigortası devreye girer ve değiştirilmesi gerekir. Yaygın aksesuarların tüketimi Tablo 22'de verilmiştir.

Tablo 22

AKSESUARLARIN TÜKETİMİ			
Açıklama	**Teknik özellikler**		
	XBA40	**XBA60**	**XBA80**
Maksimum güç tüketimi (W)	20	30	40

Tablo 23

TEKNİK ÖZELLİKLER				
Açıklama	**Teknik özellikler**			
	M3BAR	**M5BAR**	**M7BAR**	**L9BAR**
Ürün türü	Elektronik kontrol üniteli konut tipi bariyer			
Net geçiş açıklığı (m)	2,32 ÷ 2,82	3,17 ÷ 4,82	5 ÷ 7	7 ÷ 9
Kalkış tepe torku (Nm)	100	200	300	400
Nominal tork (Nm)	30	70	90	130
Manevra süresi (saniye olarak ayarlanabilir)	1,5 - 4	3 - 6	6 - 10	11 - 18
Nominal torkta en yüksek çevrim/saat (kontrol ünitesi çevrimleri Tablo T3'teki en yüksek değerle sınırlar)	500 sürekli kullanım	350 sürekli kullanım	200	150
Dayanıklılık	**Ürün ömrü bölümüne bakın.**			
Güç kaynağı	230V≂ 50/60Hz			
/V1 besleme gerilimi	120V≂ 50/60Hz			
Kalkışta çekilen en yüksek güç (W)	150	110	110	160
Nominal torkta en yüksek güç (W)	40	50	40	50
Yalıtım sınıfı	1			
Acil durum güç kaynağı	İsteğe bağlı PS224 aksesuarıyla			
Fotovoltaik güç kaynağı	İsteğe bağlı SYKCE30 aksesuarıyla			
FLASH çıkışı	1 LUCYB, MLB veya MLBT ikaz lambası için (12 V - 21 W)			
LIGHT çıkışı	İsteğe bağlı XBA4, XBA6, XBA18 kol ışıkları veya XBA40, XBA60, XBA80 kırmızı ışıkları için			
OGI çıkışı	24V sinyal lambası (en fazla 10W) veya XBA40, XBA60, XBA80 yeşil ışıkları için			
Kapaktaki ikaz/trafik lambası çıkışı	İsteğe bağlı XBA7 LED ikaz lambası veya XBA8 LED trafik lambasıyla			
BLUEBUS çıkışı	En fazla 11 BlueBus birimi yük taşıyan 1 çıkış: En fazla 4 çift EPMB veya EPLB gibi fotosel + açma cihazı olarak adreslenen 2 çift fotosel + en fazla 4 EDSB veya ETPB kumanda cihazı + FTA adresli 1 FT210B cihazı.			
STOP girişi	Kendiliğinden tanıtılan normalde kapalı, normalde açık veya 8.2 kΩ sabit dirençli kontaklar için. Kayıtlı durumdaki her değişiklik STOP komutunu tetikler.			
SbS girişi	Normalde açık kontaklar için			
OPEN girişi	Normalde açık kontaklar için			
CLOSE girişi	Normalde açık kontaklar için			
HP SbS girişi	Normalde açık kontaklar için			
Radyo konektörü	SMXI veya OXI alıcılar için SM soketi			
Radyo ANTENİ girişi	RG58 veya benzeri kablo için 50 Ω			
Metal dedektörü girişleri	2			
Programlanabilir işlevler	PROGRAMLAMA bölümüne ve Oview programlama/kontrol ünitesindeki ek ayarlara bakın.			
Kendi kendine öğrenme fonksiyonları	BlueBus çıkışına bağlı cihazların otomatik tanıtılması. STOP cihaz türünün (normalde açık, normalde kapalı veya 8.2 kΩ direnç) otomatik tanıtılması. Açma ve kapama konumlarının öğrenilmesi.			
Çalışma sıcaklığı	-20°C ÷ 55°C			
Yüksek asitli, tuzlu veya potansiyel olarak patlayıcı atmosferde kullanın	Hayır.			
Koruma derecesi	IP54			
Boyutlar ve ağırlık	400x299x1215h mm; 80 kg	400x299x1215h mm; 80 kg	400x299x1215h mm; 85 kg	500x299x1215h mm; 98 kg

13 UYGUNLUK BEYANI

Nice S. p. A. bu ekipmanın üreticisi, Ek II, Kısım 1, Bölüm B uyarınca 2014/53/EU (RED) Direktifi ve 2006/42/EC (Makine) Direktifine uygun olduğunu beyan eder. Kullanım kılavuzu ve AB Uygunluk Beyanı'nın tam metni şu adreste bulunabilir: www.niceforyou.com; 'destek' ve 'indirme' altında.

NOTLAR

TALİMATLAR VE UYARILAR

Otomasyonu ilk kullanmadan önce kurulumcudan kalan riskleri açıklamasını isteyin. Verilen kılavuz ve uyarıları okumak için birkaç dakika ayırın. Kılavuzu tereddüt halinde başvurmak üzere saklayın ve otomasyon el değiştirirse yeni sahibine verin.

UYARI!

Otomasyonunuz, kullanıcının verdiği komutları uygulayan bir makinedir. Dikkatsizlik ve uygunsuz kullanım tehlikeli durumlara yol açabilir:

Çalışma alanında insan, hayvan veya nesne varsa hareket komutu vermeyin.
Kol hareket ederken otomasyonun parçalarına dokunmak kesinlikle yasaktır.
Fotoseller güvenlik cihazı değil, güvenliğe yardımcı unsurdur. Güvenilir teknolojiyle üretilseler de uç koşullarda arızalanabilirler. Bazı arızalar açıkça fark edilmeyebilir. Bu nedenle kullanım sırasında kılavuzdaki tüm talimatlara uyun. Fotosellerin doğru çalıştığını düzenli kontrol edin.

Kol hareket ederken geçiş KESİNLİKLE YASAKTIR! Yalnızca kol tamamen açık ve hareketsizken geçilebilir.

ÇOCUKLAR

Otomasyon sistemi yüksek derecede güvenliği garanti eder. Sahip olduğu algılama sistemleri ile kapının hareketini insan veya nesnelerin varlığında kontrol edebilir ve garanti edebilir. Bununla birlikte, sistemin istenmeyen şekilde etkinleştirilmesini önlemek için çocukların otomasyonun yakınında oynamasının yasaklanması ve uzaktan kumandaların yanlarında bırakılmaması tavsiye edilir. Otomasyon oyuncak değil!

Ürün, güvenliklerinden sorumlu bir kişi tarafından ürünün kullanımı konusunda denetlenmedikçe veya eğitilmedikçe, çocuklar da dahil olmak üzere sınırlı fiziksel, duyusal veya zihinsel kapasiteye sahip veya deneyimi veya bilgisi olmayan kişiler tarafından kullanılmak üzere tasarlanmamıştır.

Arıza: Olağandışı davranış görülürse beslemeyi kesin ve kolu elle hareket ettirmek için motorun kilidini açın (bölüm sonundaki talimatlara bakın). Kendiniz onarmaya çalışmayın; güvendiğiniz kurulumcuya başvurun.

Sistemde veya kontrol ünitesinin programlama ve ayar parametrelerinde değişiklik yapmayın; bu işlemler yalnızca kurulum görevlisinin sorumluluğundadır.

Arıza veya elektrik kesintisi: Kurulumcunun müdahalesini veya elektriğin gelmesini beklerken, yedek akü yoksa motorun kilidini elle açıp (bölüm sonundaki talimatlara bakın) kolu elle hareket ettirebilirsiniz.

Güvenlik cihazları arızalı: Bir veya daha fazla güvenlik cihazı bozuk veya devre dışı olduğunda da otomasyon kullanılabilir. Kapı aşağıdaki şekilde "basılı tutarak çalıştırma" modunda kumanda edilebilir:

1. **Verici veya anahtarlı seçiciyle kola hareket komutu verin. Sistem normalse kol hareket eder. Aksi halde ikaz lambası birkaç kez yanıp söner ve hareket başlamaz. Sayı, hareketin engellenme nedenine bağlıdır.**
2. **Bu durumda 3 saniye içinde tekrar komut verip basılı tutun.**
3. **Yaklaşık 2 saniye sonra kol istenen hareketi basılı tutarak çalıştırma modunda yapar; kumanda basılı tutulduğu sürece hareket eder.**

Güvenlik cihazları arızalıysa sistemi en kısa sürede yetkili bir teknisyene onartın.

Test, periyodik bakım ve onarımlar, işi yapan kişi tarafından belgelendirilmeli; belgeler otomasyon sahibi tarafından saklanmalıdır. Kullanıcının düzenli olarak yapabileceği işlemler yalnızca fotosel camlarını yumuşak, hafif nemli bir bezle temizlemek ve otomasyonu engelleyebilecek yaprak veya taşları kaldırmaktır.

Bakım öncesinde kullanıcı, kolun yanlışlıkla hareket ettirilmesini önlemek için motorun kilidini elle açmalıdır (bölüm sonundaki talimatlara bakın).

Bakım: Güvenlik seviyesini korumak ve otomasyonun kullanım ömrünü uzatmak için en az her 6 ayda bir düzenli bakım yapılmalıdır.

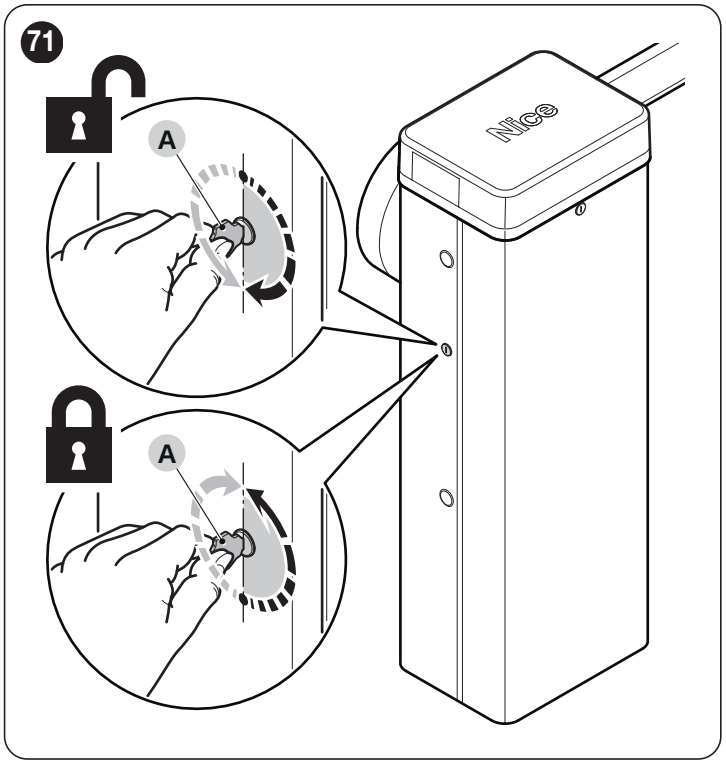
Kontrol, bakım ve onarım işlemlerini yalnızca yetkili personel yapabilir.

Bertaraf: Kullanım ömrü sonunda otomasyon yetkili personel tarafından sökülmeli; malzemeler yürürlükteki yerel yönetmeliklere göre geri dönüştürülmeli veya bertaraf edilmelidir. Uzaktan kumanda pilinin değiştirilmesi: Kumanda bir süre sonra zayıf çalışır veya tamamen durursa bunun nedeni pilin tükenmesi olabilir. Kullanım yoğunluğuna göre pil ömrü birkaç aydan bir yıldan fazlasına kadar değişebilir. Bu durum, gönderim göstergesinin yanmaması, zayıf yanması veya kısa süre yanmasıyla anlaşılır. Kurulum görevlisine başvurmadan önce pili, düzgün çalışan başka bir vericinin piliyle değiştirmeyi deneyin. Sorun çözülürse tükenmiş pili aynı türden yenisiyle değiştirin.

Unlocking Kilidin açılması ve elle hareket

Kilidi açmak için:

1. Anahtarı (A) takın ve sola veya sağa 180° çevirin.



2. kapı kanadı artık elle istenen konuma hareket ettirilebilir.

Cihazı kilitlemek için:

1. Anahtarı (A) başlangıç konumuna çevirin.
2. anahtarı çıkarın.
3. Gövdenin diğer tarafındaki kauçuk tapayı çıkarıp kilit silindirini deliğe geçirin.
4. Silindiri sabitlemek için gövdenin içinden U biçimli yayı aşağıdan yukarıya takın.
5. Anahtarı (A) başlangıç konumuna çevirin.
6. anahtarı çıkarın.

BAKIM ÇİZELGESİ (son kullanıcıya teslim edilecek)

Gerekli bölümler doldurulduktan sonra bu bakım defteri otomasyonun yeni sahibine verilmelidir.

Bu deftere otomasyonun tüm bakım, onarım ve değişiklikleri kaydedilmelidir. Her müdahalede güncellenmeli ve yetkili makamların isteyebileceği denetimler için özenle saklanmalıdır.

Bu “Bakım kaydı” aşağıdaki otomasyonu ifade eder:

Model: M-BAR ve L9BAR - seri no. - kurulum tarihi - kurulum yeri ....

Aşağıdaki ekli belgeler Bakım Defterinin bir parçasıdır:

1) - Bakım programı
2) - .....
3) - .....
4) - .....
5) - .....
6) - .....

PLANLI BAKIM PROGRAMI

Uyarı! Bu sistemdeki tüm bakım çalışmaları yetkili teknik personel tarafından, yürürlükteki yasal güvenlik standartlarına ve kılavuz başındaki GENEL GÜVENLİK UYARILARI VE ÖNLEMLER bölümüne tam uygun yapılmalıdır.

Bariyere eklenen cihazların bakımında kendi bakım programlarına uyun. Yay kırılsa da bariyer EN 12604:2000 standardının 4.3.4 bölümündeki koşulları karşılamaya devam eder.

Tablo 24

PLANLI BAKIM							
Açıklama	**Bin çevrim**						
	50	**100**	**150**	**200**	**250**	**300**	**500**
Kol boşluğunun kontrolü (bkz. Kol boşluğunun tespiti ve ayarlanması)		•		•		•	
Yay gerilimi (bkz. Kolun dengelenmesi)		•		•		•	
Yay vidalarının sıkılması (bkz. Kolun dengelenmesi)		•		•		•	
Yayın değiştirilmesi (bkz. Yayın yerinin değiştirilmesi veya yenilenmesi)							•
Kol bağlantıları (M7-L9) (bkz. Kolun montajı)		•		•		•	
Kilit açma sisteminin etkinliği (bkz. Motorun kilidini elle açma ve kilitleme)			•			•	

Dikkat! Her planlı bakımdan önce aşağıdaki kontrolleri yapın:

1. Tüm güç kaynaklarının bağlantısını kes

2. Bariyer mekanizmasının parçalarında bozulma arayın. Özellikle yapısal parçalardaki korozyon veya oksitlenmeyi kontrol edin. Standartları karşılamayan parçaları değiştirin.

3. Özellikle dengeleme yayı ve muhafaza vidaları olmak üzere tüm vidalı bağlantıların sıkılığını kontrol edin.

4. Dengeleme kolu ile çıkış mili arasında boşluk olmadığını kontrol edin; gerekirse merkez vidayı tam sıkın.

5. M7BAR ve L9BAR'da iki kol parçasının bağlantısının sıkılığını kontrol edin; gerekirse genleşme vidalarını ayarlayın.

6. **Kolu dikey konuma getirip dengeleme yayı sarımları arasındaki aralığın sabit ve şekil bozulması olmadığını kontrol edin.**

7. **Kilidi açın; kol dengesini ve elle açıp kapatmada engel olmadığını kontrol edin.**

8. **Kolu yeniden kilitleyip test işlemini yapın.**

9. **Kaldırılma tehlikesine karşı korumayı kontrol edin. Dikey hareketli otomasyonlarda bu tehlike bulunmamalıdır. Kolun ortasına 20 kg yük (ör. kum torbası) asın. Açma komutu verip kolun kapalı konumundan 50 cm'den fazla yükselmediğini kontrol edin. Aşarsa motor kuvvetini azaltın (bkz. Kontrol ünitesinin programlanması).**

10. **Kol hareketinin tehlikesi darbe kuvvetini sınırlayarak önleniyorsa kuvvet EN 12445'e göre ölçülmelidir. Motor kuvveti kontrolü darbe kuvvetini azaltmaya yardımcı olarak kullanılıyorsa en iyi sonucu veren ayarı bulmak için farklı ayarları deneyin.**

11. **Besleme ayırma sistemini kontrol edin: Ayırıcıyı çalıştırıp varsa yedek aküleri çıkarın. Kontrol ünitesindeki tüm LED'lerin OFF olduğunu ve komut verilince kolun hareket etmediğini doğrulayın. Yanlışlıkla veya yetkisiz yeniden bağlantıyı engelleyen kilitlemenin etkinliğini kontrol edin.**

Tablo 25

MÜDAHALE KAYITLARI			
Tarih	**gerçekleştirilen müdahalenin tanımı (kontrollerin tanımı, ayarlamalar, onarımlar, modifikasyonlar vb.)**	**Teknisyen İmzası**	**Sahibin İmzası**
	Bakım programındaki tüm aşamalar tamamlandı ___EVET ___HAYIR		

IS0647A03EN_27-01-2025

Nice SpA
Via Callalta, 1
31046 Oderzo TV Italy
info@niceforyou.com

www.niceforyou.com