Nice

RB500HS
RB600
RB1000

Yana kayar kapılar için

TR - Kurulum ve kullanım talimatları ve uyarıları

Nice

İÇİNDEKİLER

GENEL UYARILAR: GÜVENLİK - KURULUM - KULLANIM 2

1 - ÜRÜN TANIMI VE KULLANIM AMACI 3

2 - KULLANIM SINIRLARI 3

3 - KURULUM 4

4 - ELEKTRİK BAĞLANTILARI

4.1 - Elektrik kablosu türleri 10

4.2 - Elektrik kablosu bağlantıları 10

5 - OTOMASYONUN BAŞLATILMASI VE BAĞLANTILARIN KONTROL EDİLMESİ

5.1 - Otomasyonun şebeke elektriğine bağlanması 12

6 - TESTLER VE DEVREYE ALMA

6.1 - Test etme 12

6.2 - Devreye Alma 13

7 - PROGRAMLAMA SÖZLÜĞÜ 14

7.1 - Programlama 14

7.2 - Seviye 1 fonksiyonları (AÇIK-KAPALI fonksiyonları) 14

7.3 - Seviye 1 programlama (AÇIK-KAPALI fonksiyonları) 15

7.4 - Seviye 2 fonksiyonları (ayarlanabilir parametreler) 16

7.5 - Seviye 2 programlama (ayarlanabilir parametreler) 17

7.6 - Cihazların tanınması 18

7.7 - Kapı uzunluğunun tanınması 18

7.8 - Kapı hareketinin kontrol edilmesi 18

7.9 - Ön ayarlı işlevler 19

7.10 - Radyo alıcısı 19

8 - EK BİLGİLER

8.1 - Cihaz ekleme veya kaldırma 19

8.2 - FT210B fotosensör 20

8.3 - “Slave” modunda ROBUS 21

8.4 - Diğer cihazların tanınması 22

8.5 - Oview programlayıcının bağlanması 22

8.6 - Özel işlevler 22

8.7 - Diğer cihazları bağlama 24

8.8 - Aksesuarlar 24

9 - ARIZA TEŞHİSİ 24

9.1 - Arıza günlüğü listesi 25

9.2 - Teşhis ve sinyaller 25

9.2.1 - Yanıp sönen ışık sinyalleri 25

9.2.2 - Kontrol ünitesi sinyalleri 26

10 - ÜRÜNÜN BERTARAFI 27

11 - BAKIM 28

12 - TEKNİK ÖZELLİKLER 28

CE UYGUNLUK BEYANI 29

Kullanım kılavuzu (son kullanıcı versiyonu) 31

GENEL UYARILAR: GÜVENLİK - KURULUM - KULLANIM (özgün talimatlar İtalyancadır)

⚠ **Aşağıdaki uyarılar doğrudan Yönetmeliklerden alınmıştır ve mümkün olduğunca burada açıklanan ürüne uygulanır.**

DİKKAT **Önemli güvenlik talimatları. Yanlış kurulum ciddi hasara yol açabilir; tüm talimatlara uyun.**
DİKKAT **Önemli güvenlik talimatları. Kişisel güvenlik için bu talimatlara uyulması önemlidir. Bu talimatları saklayın.**

• Kuruluma başlamadan önce "Ürün teknik özellikleri"ni inceleyin; özellikle ürünün hareket ettireceğiniz parçayı otomatikleştirmeye uygun olduğunu doğrulayın. Uygun değilse kuruluma DEVAM ETMEYİN.

• Ürün, "Test ve devreye alma" bölümünde belirtildiği gibi devreye alınmadan kullanılamaz.

DİKKAT **En son Avrupa mevzuatına göre, bir otomasyon sisteminin uygulanması, otomasyonun varsayılan uygunluğunu beyan etmeye izin veren, yürürlükteki Makine Direktifinde belirtilen uyumlaştırılmış standartlara uygun olmalıdır. Bu nedenle, şebeke elektriğine bağlantı, ürün testi, devreye alma ve bakım ile ilgili tüm işlemler yalnızca kalifiye ve vasıflı bir teknisyen tarafından gerçekleştirilmelidir!**

• Ürünün kurulumuna geçmeden önce tüm malzemelerin çalışır durumda olduğunu ve amaçlanan uygulamalara uygun olduğunu kontrol edin.

• Ürün, fiziksel, duyusal veya zihinsel kapasiteleri kısıtlı kişiler (çocuklar dahil) veya ürünle ilgili yeterli deneyimi veya bilgisi olmayan kişiler tarafından kullanılmak üzere tasarlanmamıştır.

• Çocuklar cihazla oynamamalıdır

• Çocukların ürünün kontrol cihazlarıyla oynamasına izin vermeyin. Uzaktan kumandaları çocukların erişemeyeceği bir yerde saklayın

DİKKAT 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.

• Tesisin ana güç kaynağında, Aşırı Gerilim Kategorisi III'te öngörülen koşullar altında bağlantının tamamen kesilmesini sağlayacak bir kontak açma mesafesine sahip bir bağlantı kesme cihazı (tedarik edilmez) sağlayın

• Kurulum sırasında ürünü dikkatli bir şekilde taşıyın; ezilme, çarpma, düşme veya herhangi bir sıvıyla temastan kaçının. Ürünü ısı kaynaklarından ve açık alevden uzak tutun. Yukarıdakilere uyulmaması ürüne zarar verebilir ve tehlike veya arıza riskini artırabilir. Böyle bir durumda kurulumu derhal durdurun ve Müşteri Hizmetleriyle iletişime geçin.

• Üretici, montaj talimatlarına uyulmaması nedeniyle mallara, eşyalara veya kişilere gelebilecek hasarlardan dolayı sorumluluk kabul etmez. Bu gibi durumlarda garanti maddi kusurları kapsamaz.

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

• Kullanıcı tarafından yapılacak temizlik ve bakım, gözetimsiz çocuklar tarafından yapılmamalıdır.

• Sisteme müdahale etmeden önce (bakım, temizlik) mutlaka ürünün elektrik bağlantısını kesin.

• Olası dengesizlikleri, aşınma veya hasar belirtilerini tespit etmek için sistemi, özellikle tüm kabloları, yayları ve destekleri periyodik olarak kontrol edin. Kurulum hatası veya yanlış dengelenmiş kapı yaralanmaya neden olabileceğinden onarım veya ayarlama gerekiyorsa ürünü kullanmayın.

• Ürünün ambalaj malzemeleri yerel yönetmeliklere uygun olarak imha edilmelidir.

• Kapı kontrol elemanları aracılığıyla hareket ettirildiğinde kişileri kapıdan uzak tutun

• Bir manevra gerçekleştirirken, otomatik mekanizmaya dikkat edin ve hareket tamamlanana kadar çevredeki herkesi güvenli bir mesafede tutun.

• Üzerinde herhangi biri çalışıyorsa otomasyonu çalıştırmayın; herhangi bir çalışmanın yapılmasına izin vermeden önce güç kaynağının bağlantısını kesin

• Elektrik kablosu hasar görmüşse, her türlü riski önlemek için üretici veya üreticinin teknik destek servisi veya benzer vasıflara sahip bir kişi tarafından değiştirilmelidir.

KURULUM ÖNLEMLERİ

• Tahrik motorunu monte etmeden önce tüm mekanik bileşenlerin iyi çalışır durumda ve dengeli olduğundan ve otomasyonun doğru şekilde hareket ettiğinden emin olun.

• Otomatikleştirilen kapı veya kapıda yaya kapısı bulunuyorsa sistemde yaya kapısı açıkken motorun çalışmasını engelleyecek bir kontrol cihazı bulunmalıdır.

• Kontrol cihazlarının hareketli parçalardan uzak fakat yine de görünür bir konumda tutulduğundan emin olun. Bir seçici kullanılmadığı sürece kontrol cihazları en az 1,5 m yüksekliğe kurulmalı ve erişilemez olmalıdır

• Açıldığında 200 mm üzerinde açıklık oluşan pencerelerin açılma hareketi yangın algılama sistemiyle kontrol ediliyorsa, kapatma için bırakıldığında hareketi durduran bir kumanda kullanılmalıdır.

• Tahrik edilen parçanın açılma hareketi nedeniyle tahrik edilen parça ile çevredeki sabit parçalar arasında sıkışmanın önlendiğinden emin olun

• Manuel serbest bırakmaya ilişkin etiketi, çalıştırma elemanının yanına kalıcı olarak sabitleyin

• Tahrik motorunu monte ettikten sonra mekanizmanın, koruma sisteminin ve tüm manuel manevraların düzgün çalıştığından emin olun.

1 ÜRÜN TANIMI VE KULLANIM AMACI

ROBUS, kayar kapıların otomatikleştirilmesi için tasarlanmış, kendinden kilitlemeli bir elektromekanik redüktörlü motor serisidir. Bu redüktörlü motorlar bir elektronik kontrol ünitesi ve SMXI veya OXI radyo uzaktan kumanda alıcısı (her ikisi de isteğe bağlı) için bir konnektör ile donatılmıştır. Yalnızca 2 kabloyla birden fazla cihazın bağlanmasına olanak tanıyan bir teknik olan "BLUEBUS" kullanımı sayesinde harici cihazlara elektrik bağlantıları basitleştirilmiştir. ROBUS cihazları elektrikle çalışır; Şebekeden güç gelmemesi durumunda, bunları uygun bir anahtar kullanarak serbest bırakmak ve kapıyı manuel olarak hareket ettirmek veya isteğe bağlı aksesuarı kullanmak mümkündür: Şebeke gücü olmadığında bile belirli manevraları tamamlamaya olanak tanıyan PS124 yedek pil.

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

Tablo 1 - ROBUS redüktörlü motorların temel özelliklerinin karşılaştırılması

	RB600 / RB600P	RB1000 / RB1000P	RB500HS	RB500HS/V1
Kapı uzunluğu sınırı (m)	8	12	8	8
Ağırlık sınırı (kg)	600	1000	500	500
Besleme gerilimi (V)	230	230	230	120
Çekilen akım (A)	2.5	2.3	2.2	4.2
Güç (W)	515	450	460	460
Hız (m/s)	0.31	0.28	0.44	0.44
En yüksek kalkış torku (Nm) Karşılık gelen kuvvet (N)	18 600	27 900	13 360	13 360
Nominal tork (Nm) Karşılık gelen kuvvet (N)	9 300	15 500	5,9 164	5,9 164
Çevrimler (çevrim/saat) - 4 m'ye kadar kapı uzunluğu - 8 m'ye kadar kapı uzunluğu	 40 20	 50 25	 40 20	 40 20
IP koruma derecesi	44	44	44	44
Ortam çalışma sıcaklığı (°C)	-20 ... +50	-20 ... +50	-20 ... +50	-20 ... +50
Boyutlar (mm)	330 x 212 x 303 h	330 x 212 x 303 h	330 x 212 x 303 h	330 x 212 x 303 h
Ağırlık (kg)	11	13	11	11
Kontrol ünitesi	RBA3	RBA3	RBA3/HS	RBA3/HS

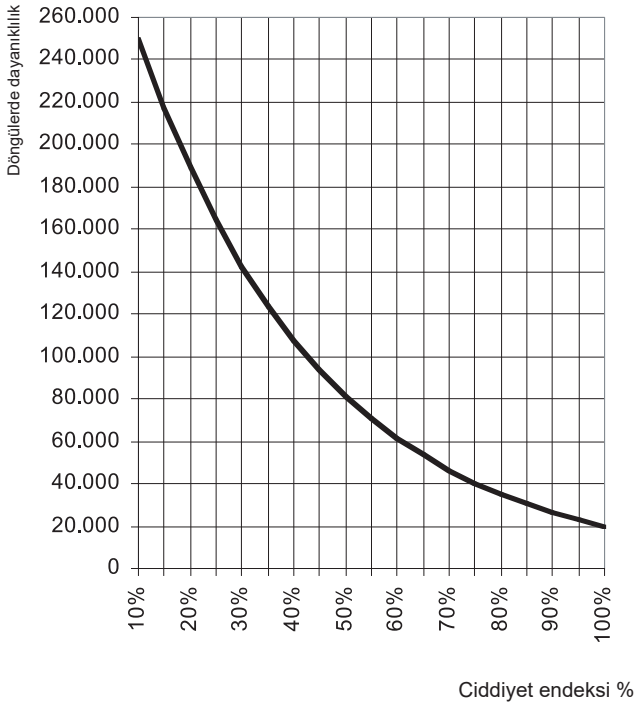
Not: 1 kg = 9,81 N (örnek: 600 N = 61 kg)

⚠ Dikkat! Belirtilenlerden daha büyük boyutlardaki herhangi bir başka kullanım veya kullanım, uygunsuz kabul edilir. Nice, uygunsuz kullanımdan kaynaklanan hasar ve yaralanmalara ilişkin hiçbir sorumluluk kabul etmez.

2 UYGULAMA LİMİTLERİ

ROBUS serisi ürünlerin performansına ilişkin veriler Bölüm 12 "Teknik özellikler"de belirtilmiştir ve ürünün kullanıma uygunluğunun doğru şekilde değerlendirilmesine olanak tanıyan yegane değerlerdir. ROBUS ürünlerinin yapısal özellikleri, onları Tablo 2'de belirtilen sınırlara göre kayar kapılarda kullanıma uygun hale getirir. ROBUS'nin belirli bir kayar kapıyı otomatikleştirmeye gerçek uygunluğu, sürtünmeye ve hatta bazen kapının hareketini engelleyebilecek don varlığı gibi diğer faktörlere bağlıdır. Gerçek bir doğrulama için, kapıyı tüm yolu boyunca hareket ettirmek için gereken kuvveti ölçmek kesinlikle hayati öneme sahiptir ve bunun Bölüm 12 "Teknik özellikler"de belirtilen "nominal torkun" yarısını aşmadığından emin olun (olumsuz hava koşulları sürtünmenin artmasına neden olabileceğinden kuvvette %50'lik bir marj önerilir); ayrıca çevrim/saat sayısını, ardışık çevrimleri ve izin verilen maksimum hızı belirlemek için Tablo 1'de belirtilen verilerin dikkate alınması gerekir. Bölüm 12 "Teknik özellikler", ürünün "dayanıklılığına", yani ortalama kullanım ömrüne ilişkin tahminleri içerir. Dayanıklılık değeri, manevraların ciddiyetinden, yani ürünün aşınmasına katkıda bulunan tüm faktörlerin toplamından büyük ölçüde etkilenir. Tahmin, Tablo 2'de belirtilen tüm şiddet endekslerinin toplanmasıyla yapılmalıdır; toplam sonuç daha sonra grafikteki tahmini dayanıklılık rakamlarıyla karşılaştırılabilir. Örneğin, 5 m uzunluğunda, 650 kg'lık bir kapı üzerine monte edilen, fotosellerle donatılmış ve diğer yoğunluk arttırıcı unsurlar içermeyen ROBUS 1000, %50'lik (30+10+10) bir şiddet indeksine karşılık gelir. Tablodan tahmini olarak 80.000 döngülük bir dayanıklılık çıkarılabilir.

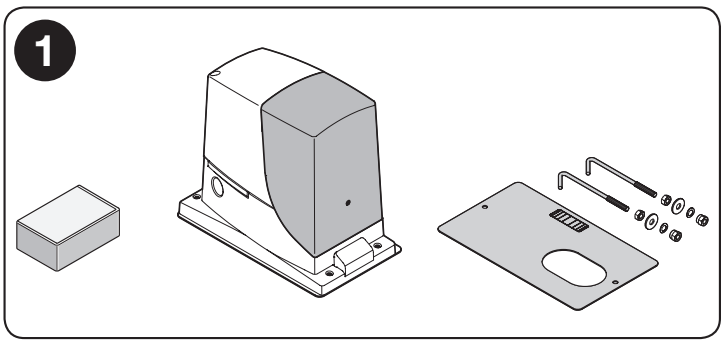
Tablo 2 - Manevra şiddet indeksine göre tahmini dayanıklılık				
Ciddiyet endeksi %	**RB600**	**RB1000**	**RB500HS RB500HS/V1**	**Döngülerde dayanıklılık**
Kapı kanadı ağırlığı (kg)				
200'e kadar	10	5	30	
200 – 400	30	10	40	
400 – 500	50	20	60	
500 – 600	-	30	-	
600 – 800	-	40	-	
800 – 900	-	50	-	
900 – 1000	-	60	-	
Kapı kanadı uzunluğu (m)				
4'e kadar	10	5	15	
4 – 6	20	10	25	
6 – 8	35	20	35	
8 – 10	-	35	-	
10 – 12	-	50	-	
Yorgunluğa katkıda bulunan diğer faktörler (olasılıkları %10'u geçerse dikkate alınacaktır)				
Ortam sıcaklığı 40°C'den yüksek veya 0°C'den düşük veya nem oranı %80'den yüksek	10	10	10	
Toz ve kum varlığı	15	15	15	
Tuzluluğun varlığı	20	20	20	
Manevra fotosel nedeniyle kesintiye uğradı	15	10	20	
Manevra Durdurma nedeniyle kesintiye uğradı	25	20	30	
Hız “L4 hızlı”dan daha yüksek	20	15	25	
Aktif tepe kuvveti	25	20	25	
Toplam ciddiyet indeksi %'si:				
Not: %100'ü aşan bir şiddet indeksi, koşulların kabul edilebilirlik sınırının ötesinde olduğu anlamına gelir; bu durumda daha büyük boyutlu bir model önerilir.				



3 KURULUM

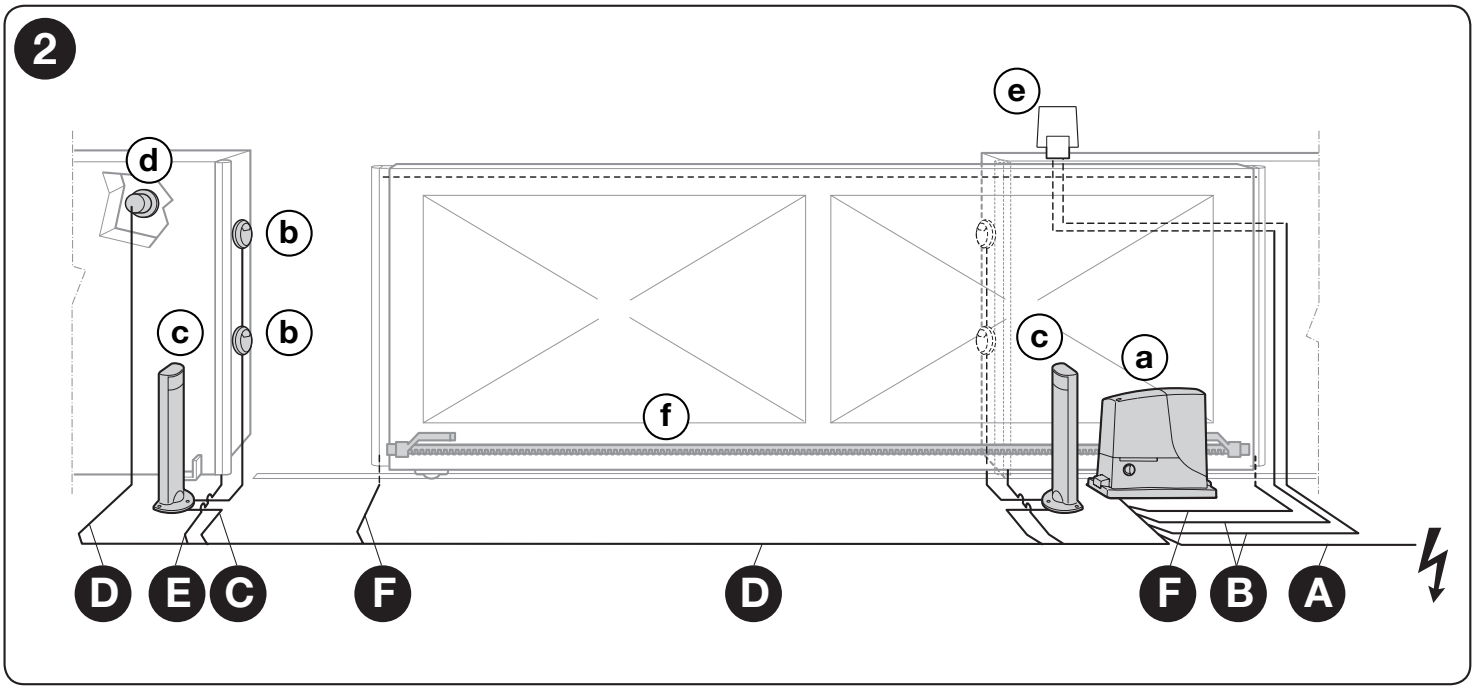
⚠ Önemli! Ürünü kurmadan önce Bölüm 2 ve Bölüm 12’ye (teknik özellikler) bakın. Sıcaklığın uygulama ⚠alanına uygun olduğunu doğrulayın.

Şekil 1 paketin içeriğini göstermektedir: her şeyin mevcut ve doğru olduğunu kontrol edin.

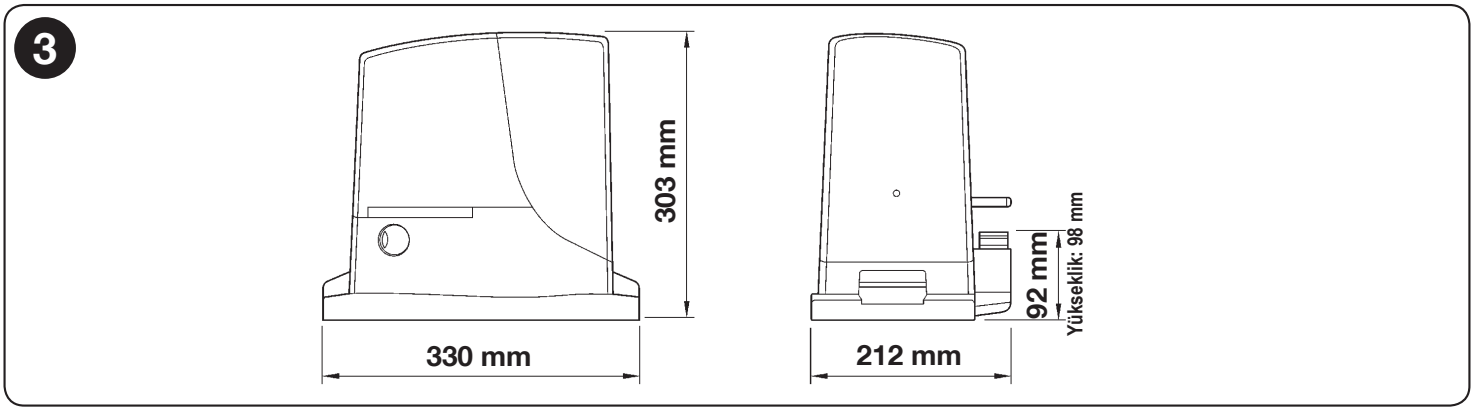


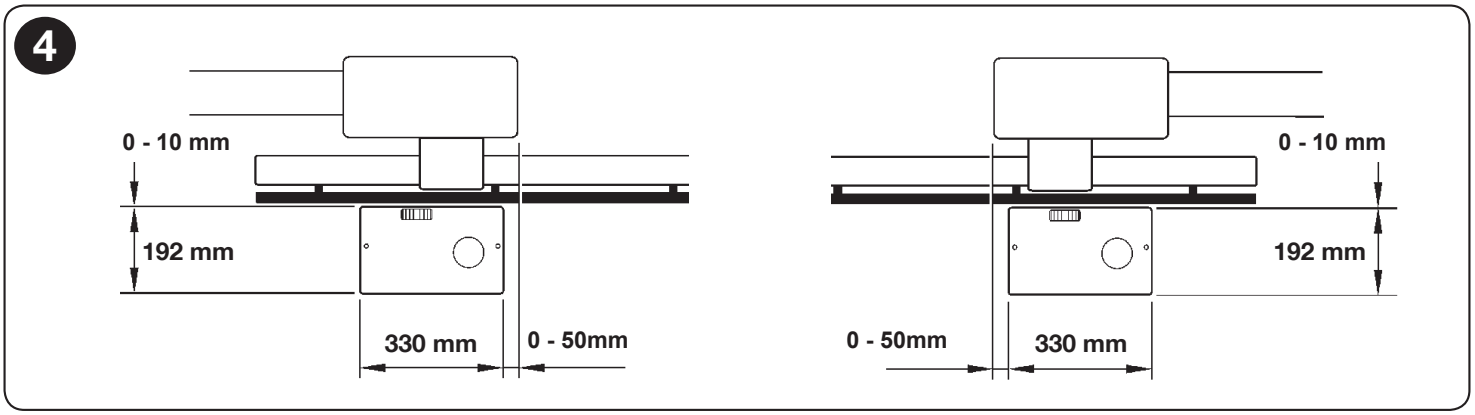
Şekil 2, Nice aksesuarlarıyla tipik bir kurulumun çeşitli bileşenlerinin konumunu göstermektedir:

a - ROBUS redüktörlü motor b - fotoseller c - fotoseller için direkler d - tuş seçici / dijital tuş takımı e - yanıp sönen ışık f - raf

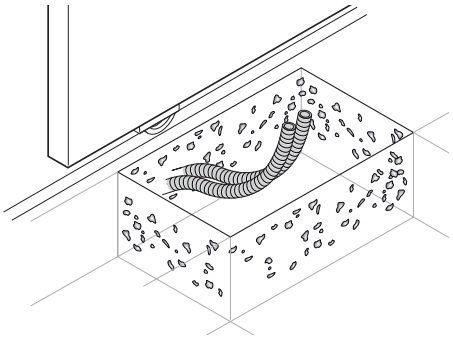


Sistemi kurmadan önce redüktörlü motorun genel boyutlarını (Şek. 3) ve kurulum ölçülerini (Şek. 4) kontrol edin:



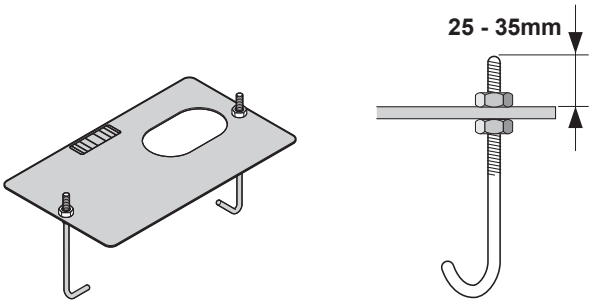


01.	Temeli kazın ve elektrik kabloları için tüpleri düzenleyin



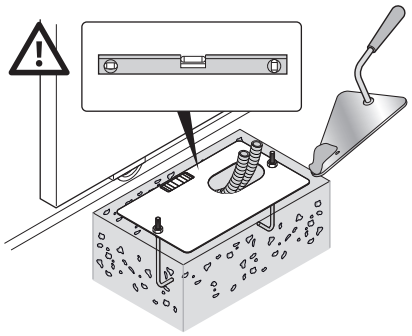
02. İki ankraj cıvatasını, bir somun üstte ve bir somun altta olacak şekilde temel plakasına sabitleyin.

⚠ Alt somunu, üst diş yaklaşık 25/35 mm dışarı çıkacak şekilde sıkın.



03. Temel plakasını sabitlemek için betonu dökün.

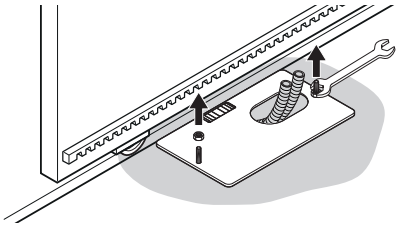
⚠ Beton sertleşmeden önce temel plakasının kapı kanadına tamamen düz ve paralel olduğundan emin olun.



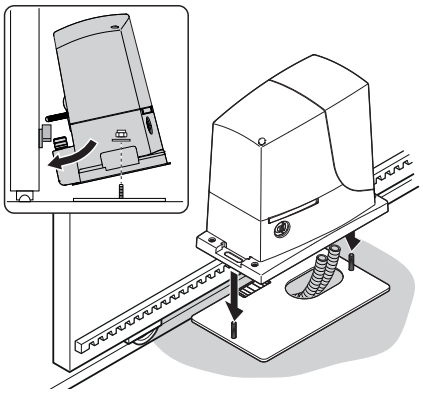
04. Betonun sertleşmesini bekleyin.

05. Redüktörlü motoru sabitleyin:

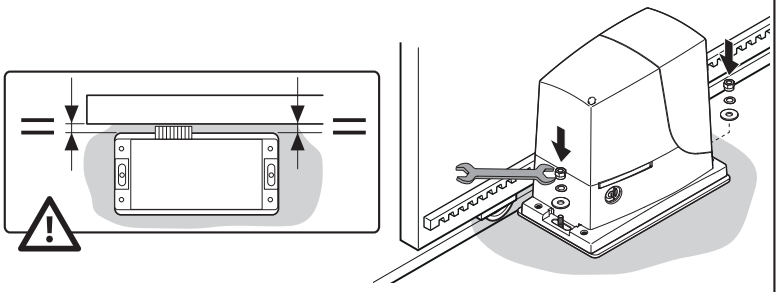
a - ankraj cıvatalarının üst somunlarını çıkarın



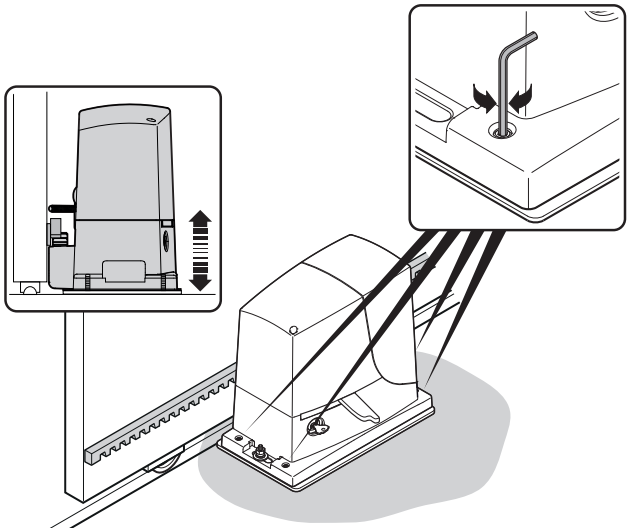
b - redüktörlü motoru ankraj cıvatalarının üzerine yerleştirin: kapı kanadına paralel durduğundan emin olun



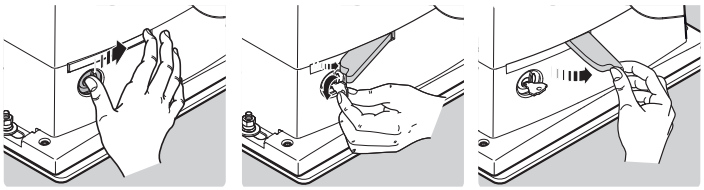
c - verilen pulları ve somunları takın ve hafifçe sıkın



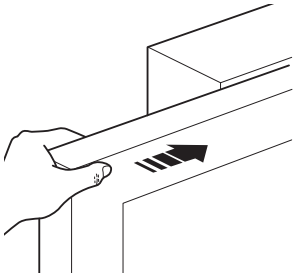
d - ayarlayıcı saplama vidalarını sıkarak redüktörlü motorun yüksekliğini ayarlayın: kremayerden 1-2 mm boşluk bırakarak pinyonu doğru yüksekliğe konumlandırın (böylece kapı kanadı ağırlığının redüktörlü motora binmesi önlenir)



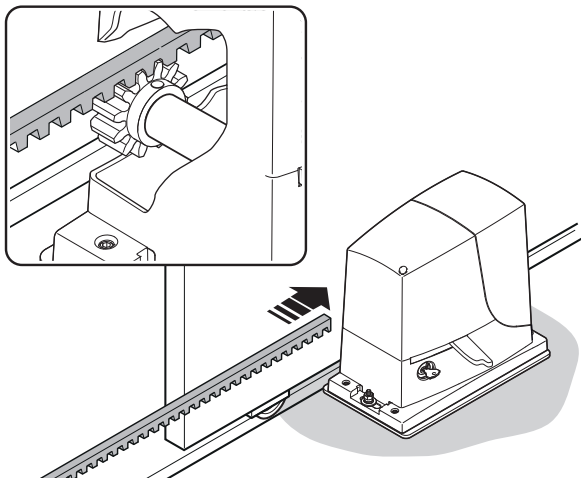
e / f / g - redüktörlü motoru serbest bırakın



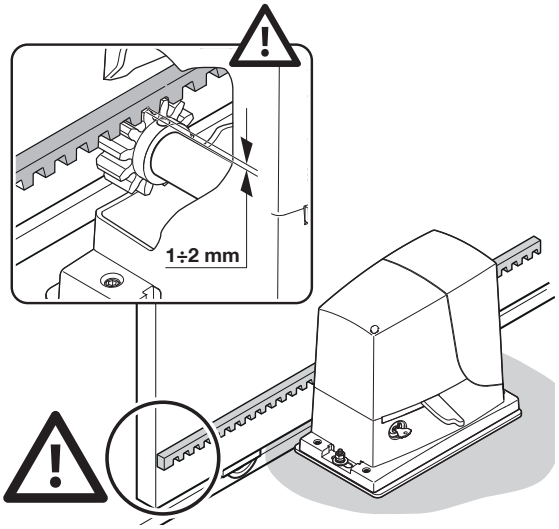
h - kapı kanadını manuel olarak tamamen açın



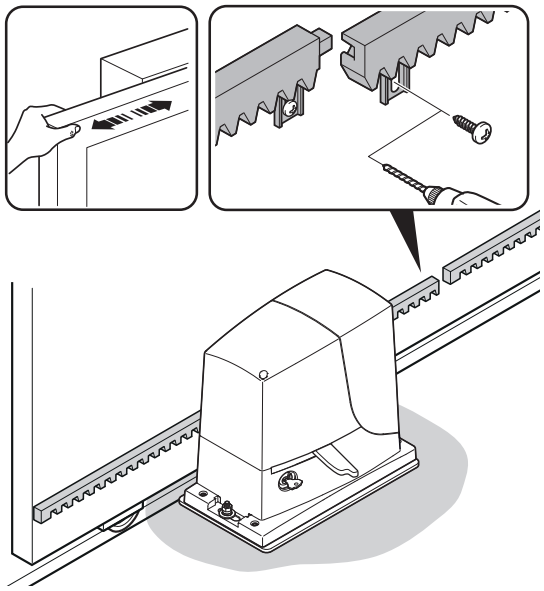
i - kremayerin ilk bölümünü redüktörlü motorun pinyonu üzerine yerleştirin: bunun kapı kanadının başlangıcına karşılık geldiğinden ve kremayer ile pinyon arasında 1-2 mm boşluk olduğundan emin olun (bu, kapı kanadı ağırlığının redüktörlü motora binmesini önlemek için)



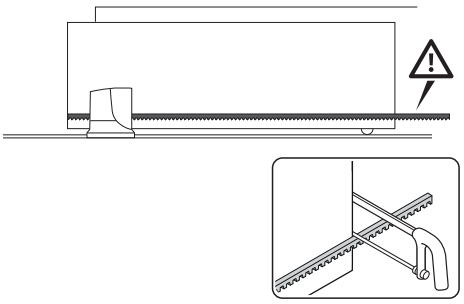
l - raf bölümünü sabitleyin



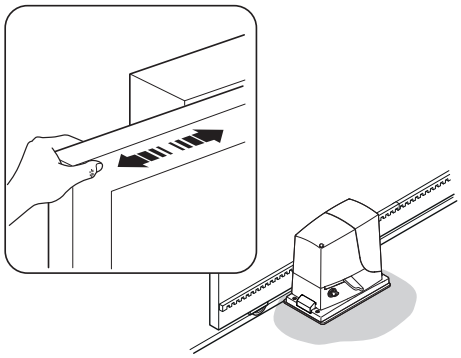
m - kapıyı elle kaydırın ve pinyonu referans olarak kullanarak kremayerin diğer bölümlerini sabitleyin

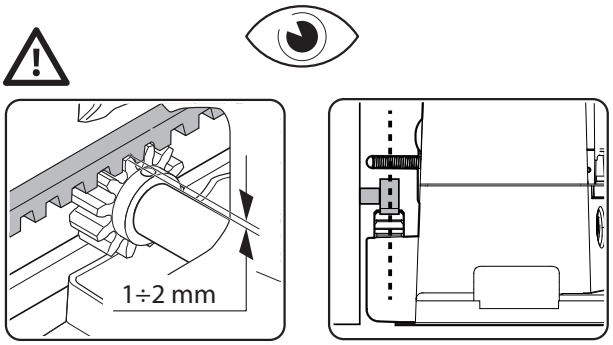


n - uçtaki fazla rafı kesin

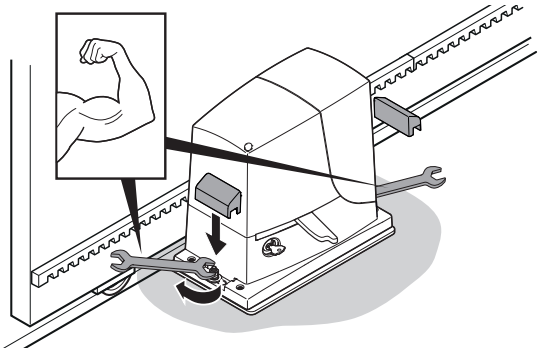


06. Kremayerin pinyonla düzgün şekilde hizalandığını kontrol etmek için kapıyı elle kaydırarak açıp kapatın. Not: kapının tüm uzunluğu boyunca kremayer ve pinyon arasında 1-2 mm'lik bir boşluk olduğundan emin olun.



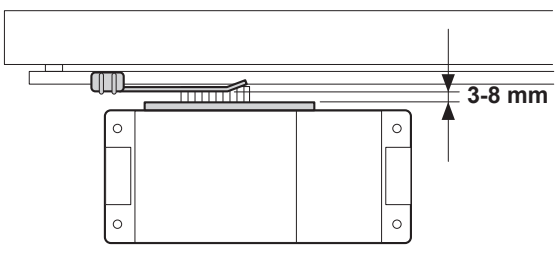


07. Redüktörlü motoru temel plakasına sabitleyen somunları iyice sıkın ve somunları ilgili kapaklarla kapatın

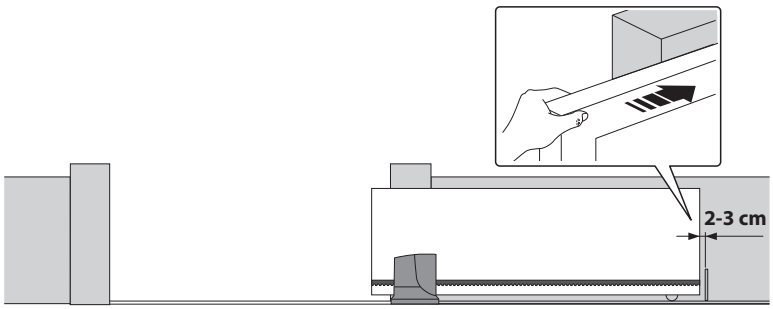


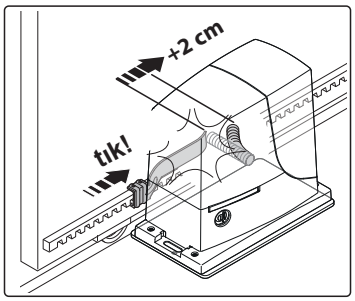
08. OPEN ve CLOSE limit anahtarı braketini sabitleyin: her iki limit anahtarı için aynı işlemleri gerçekleştirin

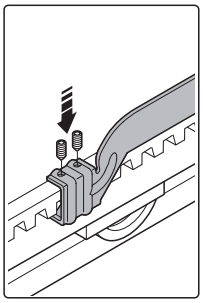
⚠ Endüktif yakınlık limit anahtarlı RB600P ve RB1000P versiyonları için braketin optimum mesafesi 3 ila 8 mm arasındadır



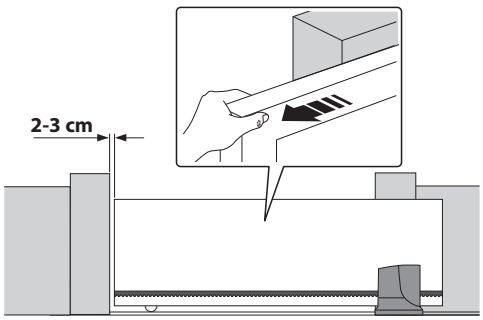
OPEN: a - kapı kanadını mekanik durdurmadan 2/3 cm önce durdurarak elle kaydırarak açın b - limit anahtarı braketini, limit anahtarı müdahale edene kadar raf boyunca açık yönde kaydırın (bir "tık" sesi duyulacaktır) c - "klik" sesini duyduktan sonra, braketi 2 cm (minimum) ileri hareket ettirin d - braketi, birlikte verilen başsız vidalarla rafa sabitleyin

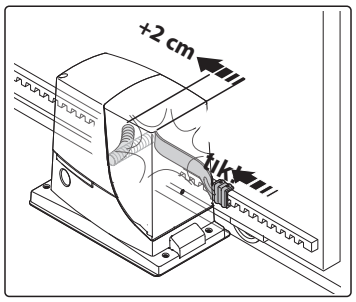


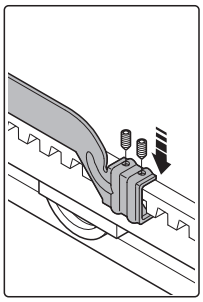




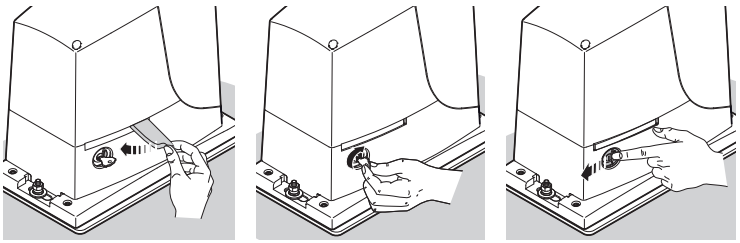
CLOSE: a - kapı kanadını mekanik durdurmadan 2/3 cm önce durdurarak elle kapatın b - limit anahtarı braketini, limit anahtarı müdahale edene kadar yakın yönde raf boyunca kaydırın (bir "tık" sesi duyulacaktır) c - "klik" sesini duyduktan sonra, braketi 2 cm (minimum) ileri doğru hareket ettirin d - braketi birlikte verilen başsız vidalarla rafa sabitleyin



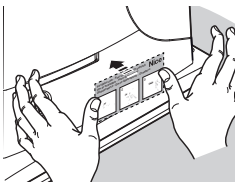




09. Redüktörlü motoru manuel olarak kilitleyin



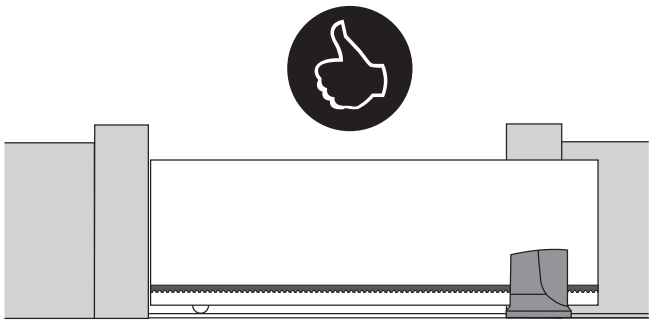
10. Serbest bırakma talimatlarını gösteren yapışkan etiketi uygulayın

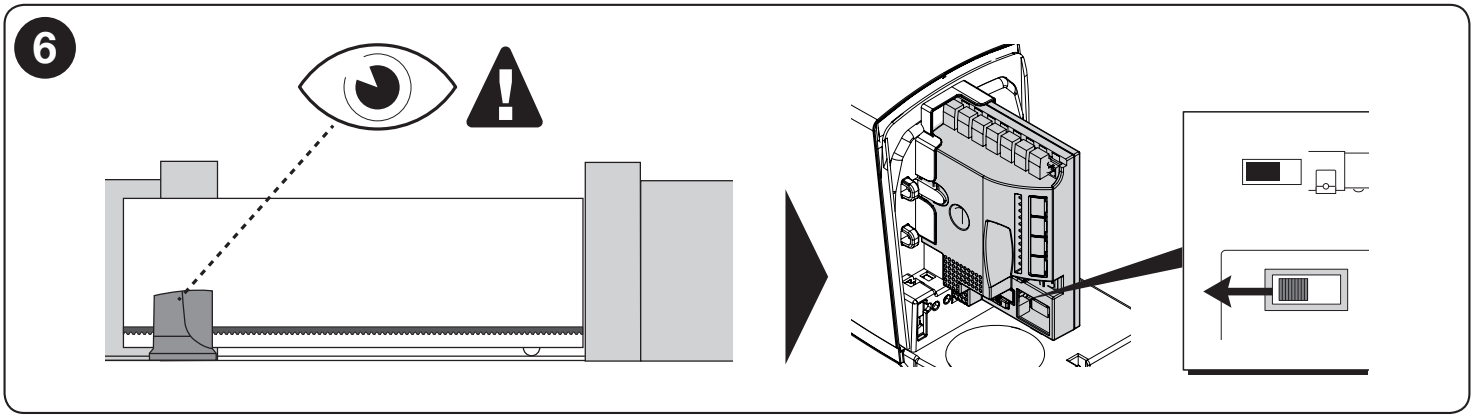


Sisteme ait cihazların kurulumu için ilgili kullanım kılavuzlarına bakınız.

⚠ ÖNEMLİ! - Redüktörlü motor sağ tarafa montaj için yapılandırılmıştır (fabrika ayarı). (Şek. 5); sol tarafa takmak için Şekil 6'da gösterilen işlemleri gerçekleştirin.

5





4 ELEKTRİK BAĞLANTILARI

⚠ DİKKAT! - Tüm elektrik bağlantıları sistem güç kaynağından ayrılmış haldeyken yapılmalıdır. Yanlış bağlantılar ekipmana zarar verebilir ve insanların yaralanmasına neden olabilir.

⚠ DİKKAT! - Kullanılan kablolar kurulum tipine uygun olmalıdır; örneğin iç ortamlar için H03VV-F tipi bir kablo, dış ortamlar için ise H07RN-F tipi bir kablo önerilir. Şekil 2, tipik bir kurulumdaki elektrik bağlantılarını göstermektedir; Şekil 7 kontrol ünitesi üzerinde yapılacak bağlantıları göstermektedir.

4.1 - Elektrik kablosu türleri

Tablo 3 - Elektrik kablosu türleri (bkz. Şekil 2)

	Bağlantı	Kablo türü	Maksimum uzunluk
A	GÜÇ KAYNAĞI	1 kablo: 3 x 1,5 mm2	30 m *
B	ANTEN İLE YANIP SÖNEN IŞIK	1 kablo: 2 x 0,5 mm2 1 tip-RG58 korumalı kablo	20 m 20 m (önerilen < 5 m)
C	FOTOSELLER	1 kablo: 2 x 0,25 mm2	30 m **
D	TUŞ SEÇİCİ	2 kablo: 2 x 0,5 mm2 ***	50 m
E	SABİT KENARLAR	1 kablo: 2 x 0,5 mm2 ****	30 m
F	HAREKETLİ KENARLAR	1 kablo: 2 x 0,5 mm2 ****	30 m *****
* ** *** **** *****	Güç kaynağı kablosu 30 m'den uzunsa, daha büyük çaplı bir kablo gerekir; 3 x 2,5 mm2 ve otomasyonun yanına emniyetli topraklama sistemi düzenlenmelidir. “BLUEBUS” kablonun 30 m'den uzun olması durumunda maksimum 50 m'ye kadar 2 x 1 mm2 kablo gerekir. İki adet 2 x 0,5 mm2 kablo, tek bir 4 x 0,5 mm2 kablo ile değiştirilebilir. Birden fazla kenar mevcutsa önerilen bağlantı türü için Paragraf 8.1 "STOP Girişi" konusuna bakın. Hareketli kenarların kayar kanatlara bağlanması için kanat hareket halindeyken bile bağlantıyı sağlayan özel cihazlar kullanılmalıdır.		

4.2 - Elektrik kablosu bağlantıları: Şekil 7

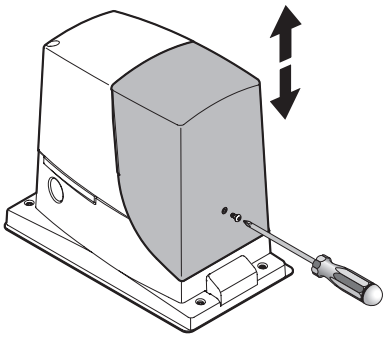
Tablo 4 - Elektrik bağlantılarının açıklaması

İşlev	Açıklama
FLASH	- Nice flaşör bağlamak için çıkış (sayfa 28'deki “TEKNİK ÖZELLİKLER” altındaki modellere bakın). Manevra sırasında ışık 0,5 saniye boyunca yanıp söner ve 0,5 saniye boyunca söner
OGI	- “Kapı Açık Göstergesi” çıkışı; 24 V (maks. 4 W) sinyal lambası bağlanabilir. Ayrıca diğer işlevler için de programlanabilir; bkz. Paragraf 7.4 "Seviye 2 fonksiyonları"
BLUEBUS	- bu terminal uyumlu cihazların bağlanmasına olanak sağlar; hepsi hem gücü hem de iletişim sinyallerini taşıyan sadece iki kabloyla paralel olarak bağlanır. BLUEBUS hakkında daha fazla bilgi Paragraf 8.1 “BLUEBUS”de yer almaktadır.
STOP	- mevcut manevrayı engelleyen ve hatta durduran cihazlar için giriş; Girişteki özel düzenlemeler sayesinde “Normalde Kapalı”, “Normalde Açık” gibi kontaklar veya sabit dirençli cihazlar bağlanabilir.
Sbs	- Adım-Adım modunda hareketi kontrol eden cihazlar için giriş; “Normalde Açık” kontakları bağlamak mümkündür
OPEN	- yalnızca açılma hareketini kontrol eden cihazlar için giriş; “Normalde Açık” kontakları bağlamak mümkündür
CLOSE	- yalnızca kapanma hareketini kontrol eden cihazlar için giriş; “Normalde Açık” kontakları bağlamak mümkündür
AUX_IN	- devam eden manevrayı bloke eden veya durduran cihazlar için giriş; Bu girişe Normalde Kapalı (NC) kontaklar bağlanabilir; Oview kullanılarak giriş işlevi değiştirilebilir; giriş fabrikada ALT olarak yapılandırılmıştır
AERIAL	- radyo alıcısı antenini bağlamak için giriş (anten LUCY B'de mevcuttur)

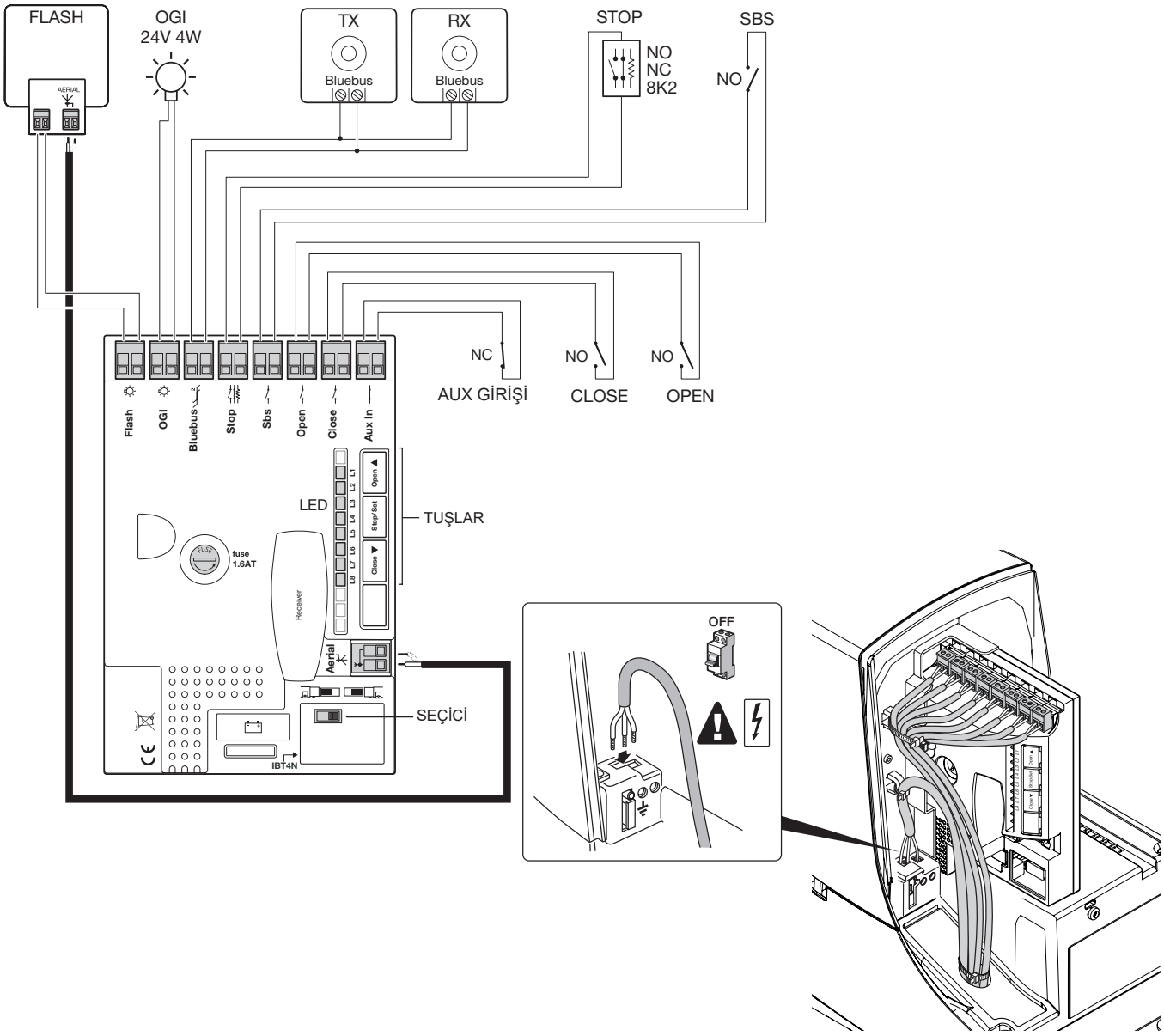
Elektrik bağlantılarını yapmak için aşağıda açıklanan şekilde ilerleyin ve Şekil 7'ye bakın:

01.	Kapağı açın: vidayı gevşetin ve kapağı kaldırın
02.	Güç kablosunu ilgili delikten geçirin (20/30 cm serbest kablo bırakın) ve ilgili terminal kelepçesine bağlayın.
03.	Sistemde kurulacak veya halihazırda mevcut olan cihazların kablolarını ilgili delikten geçirin (20/30 cm serbest kablo bırakın) ve Şekil 7'de gösterildiği gibi terminal kelepçelerine bağlayın.
04.	Kapağı kapatmadan önce sistemi programlayın: Bölüm 7
05.	Kapağı ilgili vidayla kapatın

7



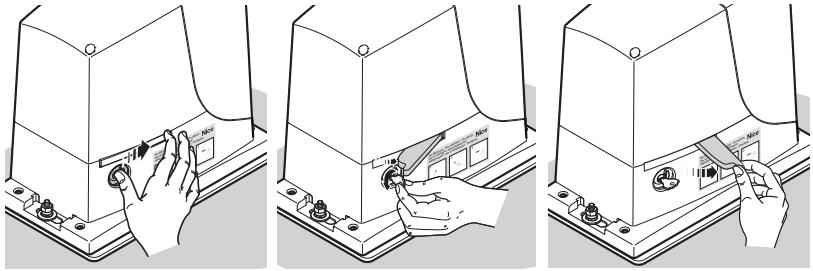
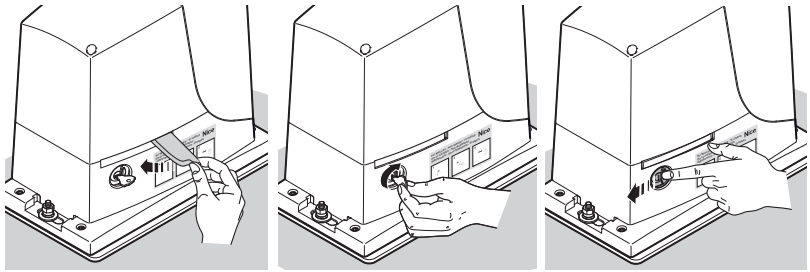
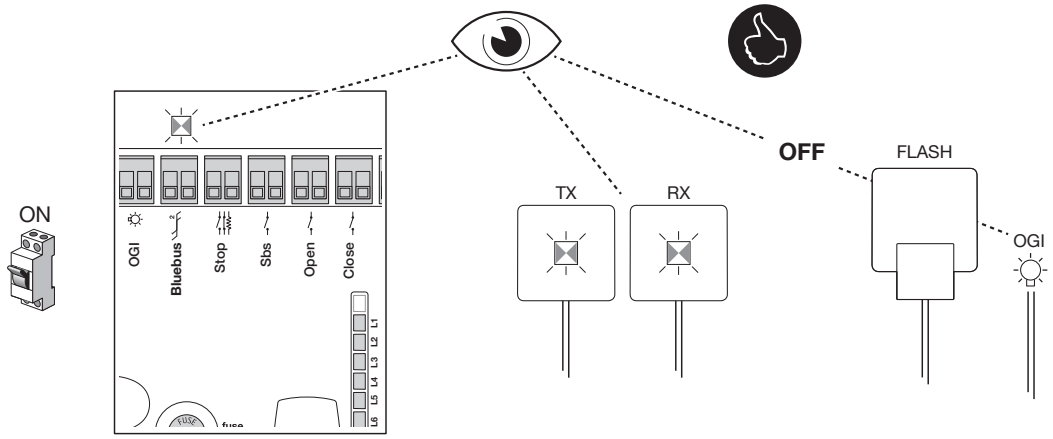
SEÇİCİ	YÖN SEÇİCİ	**OGI**	KAPI OPEN GÖSTERGESİ
TUŞLAR	PROGRAMLAMA VE KONTROL TUŞLARI	**Teksas - RX**	FOTOSELLER
LED	FONKSİYON LED'LERİ	**STOP NO-NC-8K2**	STOP HASSAS KENAR
ALICI	RADYO ALICISI	**SBS**	ADIM ADIM
AERIAL	AERIAL	**OPEN**	OPEN
SİGORTA	SİGORTA	**CLOSE**	CLOSE
FLASH	YANIP SÖNEN IŞIK	**AUX_IN**	YARDIMCI GİRİŞ



5 OTOMASYONUN BAŞLATILMASI VE BAĞLANTILARIN KONTROL EDİLMESİ

5.1 - Otomasyonun şebeke elektriğine bağlanması

⚠ DİKKAT! - Otomasyonun, uzman ve kalifiye bir elektrikçi tarafından, yürürlükteki yasa, standart ve yerel düzenlemelere uygun olarak şebeke elektriğine bağlanması gerekir. Aşağıda açıklandığı şekilde ilerleyin

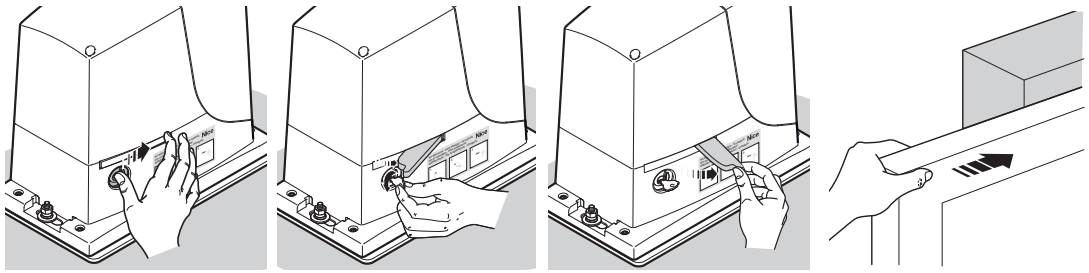
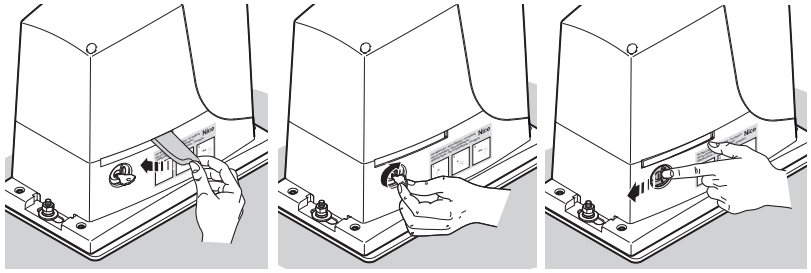
01.	Kapının açılıp kapanabilmesi için redüktörlü motoru manuel olarak serbest bırakın 
02.	Kapı kanadını yolunun yarısına kadar hareket ettirin
03.	Redüktörlü motoru manuel olarak kilitleyin 
04.	otomasyona güç verin ve şunları doğrulayın: - BLUEBUS LED'in saniyede bir yanıp sönme frekansında düzenli olarak yanıp söndüğünü - fotosellerdeki LED'lerin yanıp söndüğünü (hem TX hem de RX'te); yanıp sönme türü diğer faktörlere bağlı olduğundan önemli değildir - FLASH çıkışına bağlı yanıp sönen ışığın ve "Kapı Açık Göstergesi" çıkışına bağlı gösterge ışığının AÇIK olması 
⚠	bu koşullardan herhangi biri karşılanmazsa aşağıdaki şekilde ilerleyin (adım 05)
05.	Otomasyona giden şebeke gücünü kapatın ve elektrik bağlantılarını, fotosel hizalamasını ve sigortaları kontrol edin.

6 TEST VE DEVREYE ALMA

Bunlar, maksimum sistem güvenliğini sağlamak için otomasyonun düzenlenmesindeki en önemli aşamalardır. Bunlar, mevcut risklere karşı koymak için benimsenen çözümleri doğrulamak ve yasalara, düzenlemelere, standartlara, özellikle de EN 13241-1, EN 12445 ve EN 12453 standartlarının tüm gerekliliklerine uygunluğu kontrol etmek için gerekli testleri tanımlaması gereken kalifiye ve uzman bir teknisyen tarafından gerçekleştirilmelidir. Herhangi bir ek ekipmanın çalışması ve ROBUS ile doğru etkileşim açısından ayrı ayrı test edilmesi gerekir: ilgili kullanım kılavuzlarına bakın.

6.1 - Test Test prosedürü aynı zamanda otomasyon cihazlarının periyodik kontrolü olarak da gerçekleştirilebilir. Sistemin her bileşeni (hassas kenarlar, fotoseller, acil durdurma vb.) belirli bir test aşaması gerektirir; bu cihazlar için ilgili kullanım kılavuzlarında verilen prosedürlere uyun.

Testi şu şekilde çalıştırın:

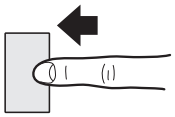
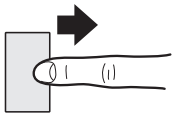
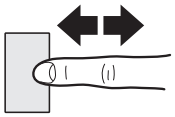
01.	“UYARILAR” bölümündeki tüm spesifikasyonlara kesinlikle uyulduğundan emin olun
02.	Redüktörlü motoru serbest bırakın ve Tablo 1'de gösterilen kullanım sınırlarına karşılık gelen değerden daha büyük olmayan bir kuvvetle kapıyı her iki yönde (açık ve kapalı) manuel olarak hareket ettirmenin mümkün olup olmadığını doğrulayın. 
03.	Redüktörlü motoru kilitleyin 
04.	Anahtar şalterini, kontrol anahtarını veya radyo vericisini kullanarak kapının açılıp kapanmasını test edin ve istenilen yönde hareket ettiğinden emin olun.
05.	Kapının sorunsuz hareket ettiğini, aşırı sürtünme noktalarının bulunmadığını ve montaj veya ayarda herhangi bir kusur olmadığını doğrulamak için test birkaç kez yapılmalıdır.
06.	Sistemde bulunan her güvenlik cihazının (fotoseller, hassas kenarlar vb.) doğru çalıştığını doğrulayın.
07.	Fotosellerin çalışmasını ve diğer cihazlarla herhangi bir etkileşim olup olmadığını kontrol edin: 1 - 5 cm çapında ve 30 cm uzunluğunda bir silindiri optik eksen boyunca önce TX'e, sonra RX'e yakın bir yerden geçirin 2 - fotosellerin herhangi bir duruma müdahale edip etmediğini, aktif durumdan alarm durumuna veya tersi yönde geçiş yaptığını kontrol edin 3 - fotoselin müdahalesinin kontrol ünitesinin amaçlanan tepkisini belirleyip belirlemediğini kontrol edin: örneğin, kapanma manevrası sırasında hareketin tersine dönmesine neden olur 4 - Bir cihaz ne zaman müdahale ederse, kontrol ünitesindeki “BLUEBUS” LED'i 2 kat daha hızlı yanıp sönmeli ve kontrol ünitesinin olayı tanıdığını onaylamalıdır.
08.	Kapının hareketinden kaynaklanan tehlikeli durumlar, darbe kuvveti sınırlandırılarak korunmuşsa, montajı yapan kişi darbe kuvvetini EN 12453 standardına göre ölçmelidir. Darbe kuvvetini azaltmada sisteme yardımcı olmak için “Hız” ayarı ve “Motor Kuvveti” kontrolü kullanılıyorsa, en iyi sonuçları sağlayan ayarları bulmaya çalışın.

6.2 - Devreye Alma Devreye alma ancak tüm test aşamaları başarıyla sonlandırıldıktan sonra gerçekleştirilebilir (Paragraf 6.1). Kısmi veya "geçici" devreye alma kesinlikle yasaktır.

01.	Otomasyonun teknik dokümantasyonunu hazırlayın ve saklayın (en az 10 yıl). Bu en azından şunları içermelidir: otomasyonun bir montaj çizimi, bir kablo bağlantı şeması, risklerin analizi ve benimsenen ilgili çözümler, kurulu tüm cihazlar için üreticinin uygunluk beyanı (ROBUS için ekteki CE Uygunluk Beyanını kullanın); Otomasyon sistemi kullanım kılavuzunun ve bakım planının bir kopyası
02.	Anahtar seçiciyi veya vericiyi kullanarak kapının açılıp kapanmasını test edin ve istenilen yönde hareket ettiğinden emin olun.
03.	Otomasyonun uygunluk beyanını doldurup sahibine teslim edin
04.	“Kullanım Kılavuzunu” (çekilebilir parça) sahibine teslim edin
05.	Otomasyonun bakım programını hazırlayın ve sahibine teslim edin
06.	Kuvvet ayarı önemli bir güvenlik faktörüdür ve kalifiye bir teknisyen tarafından büyük bir dikkatle yapılmalıdır. Önemli! - Kapının amaçlandığı gibi hareket etmesini sağlayacak kadar kuvveti ayarlayın; Kapıyı hareket ettirmek için gerekenden daha yüksek kuvvet değerleri, kapının bir engelle çarpışması durumunda hayvanların ve kişilerin yaralanmasına veya malların zarar görmesine neden olabilir
07.	Kapıyı işletmeye almadan önce, kapı sahibini ilgili kalan riskler hakkında yeterli ve yazılı olarak bilgilendirin

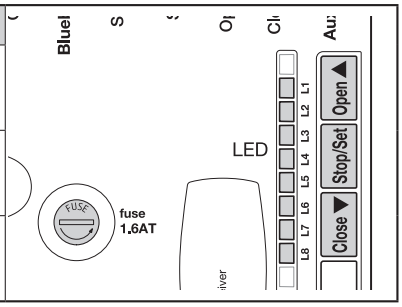
7 PROGRAMLAMA

Bu kılavuzda programlama prosedürleri simgeler kullanılarak açıklanmış ve anlamları aşağıdaki sözlükte verilmiştir:

TERİMLER			
Sembol	**Açıklama**	**Sembol**	**Açıklama**
	LED açık		doğru prosedür
	LED kapalı		YANLIŞ prosedür
	kısa yanıp sönen LED	▲	“OPEN” düğmesi = açma
	uzun yanıp sönen LED	▼	“CLOSE” düğmesi = kapatma
	çok hızlı yanıp sönen LED	**Stop/Set**	“STOP” düğmesi = durdurma “Ayarla” düğmesi = programlama için kullanılır
ON 	şebeke elektriğini sağlayın		tuşuna basın ve basılı tutun
OFF 	şebeke elektriğini kapatın		serbest bırakma anahtarı
	bekle ...		tuşuna basın ve bırakın

7.1 - Programlama ROBUS kontrol ünitesinde bir dizi programlanabilir fonksiyon mevcuttur. Fonksiyonlar kontrol ünitesindeki 3 tuş kullanılarak ayarlanır: [▲], [Stop/Set], [▼] ve 8 LED aracılığıyla görüntülenir: L1….L8.

Anahtarlar	İşlev
▲	“OPEN” tuşu kullanıcının kapının açılmasını kontrol etmesini veya programlama noktasını yukarı doğru hareket ettirmesini sağlar
Stop/ Set	“STOP/SET” düğmesi manevranın durdurulmasını sağlar. 5 saniyeden fazla basılırsa programlama moduna girilmesini sağlar
▼	“CLOSE” tuşu kullanıcının kapıyı kapatmasını veya programlama noktasını aşağı doğru hareket ettirmesini sağlar



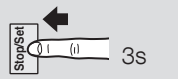
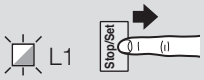
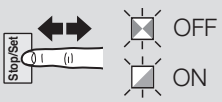
7.2 - Seviye 1 fonksiyonları (AÇIK-KAPALI fonksiyonları) ROBUS'de bulunan programlanabilir fonksiyonlar 2 seviyede düzenlenmiştir: Seviye 1: fonksiyonlar AÇIK-KAPALI modunda ayarlanabilir (aktif veya aktif değil); bu durumda her LED L1….L8 bir işlevi belirtir; açıksa işlev etkindir ve kapalıysa işlev etkin değildir; Tablo 5'e bakınız.

Tablo 5 - Programlanabilir işlevler: Seviye 1		
LED	**İşlev**	**Açıklama**
L1	Otomatik kapanma	Bu fonksiyon, programlanan duraklama süresi dolduktan sonra kapının otomatik olarak kapanmasına neden olur. Fabrikada ayarlanan Duraklatma Süresi 30 saniyedir ancak 5, 15, 30, 45, 60, 80, 120 veya 180 saniyeye değiştirilebilir. Fonksiyon etkinleştirilmemişse "yarı otomatik" mod uygulanır
L2	Fotoselden sonra kapat	Bu işlev, kapının yalnızca gerekli geçiş süresi boyunca açık tutulmasını sağlar. “Photo” her zaman 5 saniyelik bir duraklama süresiyle otomatik yeniden kapanmaya neden olur (programlanan değerden bağımsız olarak). Davranış, “Otomatik kapanma” fonksiyonunun etkin olup olmadığına bağlı olarak değişir.

		“Otomatik kapanma” etkin olmadığında: kapı her zaman tam açık konuma ulaşır (önce Photo devreden çıksa bile). Photo'nin devreden çıkarılması, 5 saniyelik bir duraklamayla otomatik tekrar kapanmayı etkinleştirir. "Otomatik kapanma" etkin olduğunda: açma manevrası, fotosellerin devreden çıkmasından hemen sonra durur. 5 saniye sonra kapı otomatik olarak tekrar kapanmaya başlayacaktır. "Fotoselden sonra kapat" işlevi, Durdurma komutuyla kesintiye uğrayan manevralarda her zaman devre dışı bırakılır. "Fotoselden sonra kapat" işlevi etkin değilse, duraklatma süresi programlanan süredir veya işlev etkin değilse otomatik yeniden kapanma olmayacaktır.
L3	Her zaman kapat	Güç kaynağı geri geldiğinde açık kapı durumu tespit edilirse “Her zaman kapat” fonksiyonu müdahale edecek ve kapı kapanacaktır. Güvenlik nedeniyle manevradan önce 5 saniyelik yanıp sönme yapılır. Güç kaynağı geri geldiğinde fonksiyon aktif değilse kapı hareketsiz kalacaktır.
L4	Bekleme modu	Bu işlev tüketimin en aza indirilmesini sağlar ve özellikle yedek pilin kullanıldığı durumlarda kullanışlıdır. Bu işlev etkinleştirilirse manevranın tamamlanmasından 1 dakika sonra kontrol ünitesi BLUEBUS çıkışını (ve dolayısıyla tüm cihazları) ve daha yavaş bir hızda yanıp sönen BLUEBUS LED'i hariç tüm LED'leri kapatır. Bir komut geldiğinde, kontrol ünitesi tam işleyişine geri dönecektir. Bu fonksiyon aktif değilse tüketimde herhangi bir azalma olmayacaktır.
L5	Kalkış desteği	Bu fonksiyon etkinleştirilirse, her manevranın başlangıcındaki kademeli hızlanma devre dışı bırakılacaktır; en yüksek itme kuvvetine sahip olunmasına izin verir ve statik sürtünmenin yüksek olduğu durumlarda kullanışlıdır; Kapıyı kar veya buz kapatıyorsa. Zirve aktif değilse manevra kademeli bir hızlanma ile başlayacaktır.
L6	Ön yanıp sönme	Ön yanıp sönme fonksiyonuyla, kullanıcıyı potansiyel olarak tehlikeli bir duruma karşı önceden uyarmak amacıyla, yanıp sönen ışığın açılması ile manevranın başlaması arasına 3 saniyelik bir duraklama eklenir. Ön yanıp sönme devre dışı ise, manevra başladığında yanıp sönen ışık yanacaktır.
L7	“Kapat”, “Kısmen açık” olur	Bu fonksiyonun etkinleştirilmesiyle “CLOSE” girişi kısmi açılma manevrasını etkinleştirir (bkz. tablo 7'deki LED L6)
L8	“Slave” modu	Bu seçenekle, ROBUS bir "Slave" haline gelir: bu, karşılıklı kapı kanatlarındaki iki motorun senkronize edilmesine olanak tanır; bir motor Master ve diğeri Slave olarak çalışır; daha fazla bilgi için bkz. Paragraf 8.3 “Slave” modunda “ROBUS”

ROBUS'nin normal çalışması sırasında, L1….L8 LED'leri ilgili fonksiyonun durumuna göre açık/kapalıdır; örneğin “Otomatik kapanma” etkinken L1 açıktır.

7.3 - Seviye 1 programlama (AÇIK-KAPALI fonksiyonları) Varsayılan olarak, Seviye 1 fonksiyonlarının tümü “KAPALI” olarak ayarlanmıştır, ancak Tablo 6'da açıklandığı gibi herhangi bir zamanda değiştirilebilir. Farklı tuşlara basılması arasında maksimum 10 saniyelik bir zaman aralığı olduğundan değişiklik prosedürleri sırasında dikkatli olun; aksi takdirde prosedür otomatik olarak sonlandırılır ve o ana kadar yapılan değişiklikler kaydedilir.

Tablo 6 - AÇMA-KAPAMA İşlevlerinin Değiştirilmesi		**Örnek**
01.	[Stop/Set] tuşunu yaklaşık 3 saniye basılı tutun	
02.	LED L1 yanıp sönmeye başladığında [Stop/Set] tuşunu bırakın	
03.	Yanıp sönen LED'i istenen "LED"e kaydırmak için [▲] veya [▼] tuşuna basıp bırakın (L1...L8 - Tablo 5)	
04.	Fonksiyonun durumunu değiştirmek için [Stop/Set] tuşuna basıp bırakın (kısa yanıp sönme = KAPALI; uzun yanıp sönme = AÇIK)	
05.	Maksimum zaman aralığından sonra programlama modundan çıkmak için 10 saniye bekleyin	
Not: diğer fonksiyonları AÇIK veya KAPALI olarak ayarlamak için aynı programlama aşamasında 3. ve 4. noktalar tekrarlanabilir.		

7.4 - Seviye 2 Fonksiyonları (ayarlanabilir parametreler) Seviye 2: parametreler bir değer ölçeğinde (1'den 8'e kadar) ayarlanabilir; bu durumda L1….L8 LED'lerinin her biri 8 olası ayar arasından ayarlanan değeri gösterir; Tablo 7'ye bakın.

Tablo 7 - Programlanabilir işlevler: Seviye 2

LED	Parametre	Seviye	Değer	Açıklama
Not: Gri arka plana sahip parametreler fabrika ayarlarıdır				
L1	Duraklatma Süresi	**L1**	5 s	Duraklatma süresini, yani otomatik tekrar kapanmadan önce geçen süreyi ayarlar. Yalnızca otomatik kapatma etkinleştirildiğinde etkilidir
		L2	15 s	
		L3	30 s	
		L4	45 s	
		L5	60 s	
		L6	80 s	
		L7	120 s	
		L8	180 s	
L2	Adım Adım işlevi	**L1**	Open - Stop - Close - Stop	Adım Adım girişi veya 1. radyo komutuyla ilişkili komutların sırasını ayarlar
		L2	Open - Stop - Close - Open	
		L3	Open - Close - Open - Close	
		L4	Apartman bloğu	
		L5	Apartman bloğu 2 (2'"den fazlası stop oluşturur) Adım Adım 2 (2'"den azı kısmi açılmaya neden olur) Çalıştırmak için tut	
		L6		
		L7		
		L8	"Yarı otomatik" açılma, "tut-çalıştır" kapanma Çok yavaş	
L3	Motor hızı	**L1**		Normal sürüş sırasında motor hızını ayarlar. MODEL 500HS: fabrika ayarı = L5
		L2	Yavaş	
		L3	Orta	
		L4	Hızlı	
		L5	Çok hızlı	
		L6	Son derece hızlı	
		L7	"Hızlı" açar, "Yavaş" kapatır	
		L8	"Son derece hızlı" açar, "Hızlı" kapatır	
L4	OGI çıkışı	**L1**	"Kapı Açık Göstergesi" (G.O.I.) fonksiyonu	OGI çıkışıyla ilişkili işlevi ayarlar (ilişkili işlev ne olursa olsun, çıkış aktif olduğunda 24V ⎓ (-%30 +%50) ile maksimum 4 W güç sağlar)
		L2	Kapı kapalıysa açık	
		L3	Kapı açıksa açık	
		L4	Radyo çıkışı no ile aktif. 2	
		L5	Radyo çıkışı no ile aktif. 3	
		L6	Radyo çıkışı no ile aktif. 4	
		L7	Bakım göstergesi	
		L8	Elektrikli kilit	
L5	Motor kuvveti	**L1**	Ultra hafif kapı	Motor kuvvetini kapının ağırlığına göre ayarlamak için kontrol eden sistemi ayarlar. Kuvvet kontrol sistemi aynı zamanda ortam sıcaklığını da ölçerek özellikle düşük sıcaklıklarda kuvveti otomatik olarak artırır.
		L2	Çok hafif kapı	
		L3	Işık kapısı	
		L4	Ortalama kapı	
		L5	Orta-ağır kapı	
		L6	Ağır kapı	
		L7	Çok ağır kapı	
		L8	Ultra ağır kapı	
L6	Kısmi açık	**L1**	0.5 m	Kısmi açıklığın ölçümünü ayarlar. Kısmi açılma no.lu telsiz komutu ile kontrol edilebilir. 2 veya "CLOSE" ile "Kapat" fonksiyonu mevcutsa bu "Kısmi açık" olur
		L2	1 m	
		L3	1.5 m	
		L4	2 m	
		L5	2.5 m	

		L6	3 m	
		L7	3.4 m	
		L8	4 m	
L7	Bakım bildirimi	**L1**	Otomatik (manevranın ciddiyetine bağlı olarak)	Otomasyon bakım bildiriminin gönderildiği manevra sayısını kontrol eder (bkz. Paragraf 8.5 "Bakım bildirimi")
		L2	1000	
		L3	2000	
		L4	4000	
		L5	7000	
		L6	10000	
		L7	15000	
		L8	20000	
L8	Arızaların listesi	**L1**	1. manevranın sonucu (en güncel)	Son 8 manevrada meydana gelen arıza tipinin doğrulanmasına olanak sağlar (bkz. Paragraf 9.1 "Hata kayıt listesi")
		L2	2. manevranın sonucu	
		L3	3. manevranın sonucu	
		L4	4. manevranın sonucu	
		L5	5. manevranın sonucu	
		L6	6. manevranın sonucu	
		L7	7. manevranın sonucu	
		L8	8. manevranın sonucu	

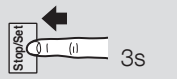
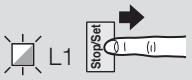
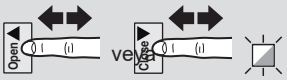
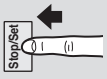
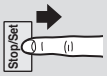
Tüm parametreler herhangi bir kontrendikasyon olmaksızın gerektiği gibi ayarlanabilir; yalnızca “Motor Kuvvetinün” ayarlanması özel dikkat gerektirebilir:

• Kanattaki anormal sürtünme noktalarını telafi etmek için yüksek kuvvet değerleri kullanmayın. Aşırı kuvvet, güvenlik sisteminin çalışmasını tehlikeye atabilir veya kanada zarar verebilir.

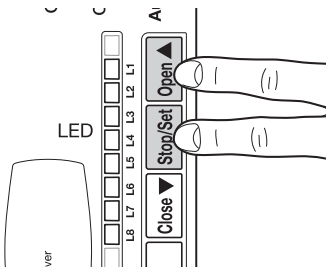
• Darbe kuvveti azaltma sistemine yardımcı olmak için “Motor Kuvveti” kontrolü kullanılıyorsa, EN 12453 standardına uygun olarak her ayardan sonra kuvveti tekrar ölçün.

• Aşınma ve hava koşulları kapının hareketini etkileyebilir, dolayısıyla periyodik kuvvet ayarlamaları gerekli olabilir.

7.5 - Seviye 2 programlama (ayarlanabilir parametreler) Ayarlanabilir parametreler, Tablo 7'de gösterildiği gibi fabrikada ayarlanmıştır: " Farklı tuşlara basılması arasında maksimum 10 saniyelik bir zaman aralığı olduğundan değişiklik prosedürleri sırasında dikkatli olun; aksi takdirde prosedür otomatik olarak sona erer ve o zamana kadar yapılan değişiklikleri kaydeder. ancak Tablo 8'de gösterildiği gibi herhangi bir zamanda değiştirilebilir.

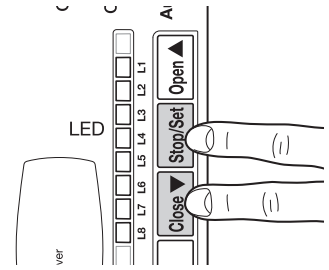
Tablo 8 - Ayarlanabilir parametrelerin değiştirilmesi		**Örnek**
01.	[Stop/Set] tuşunu yaklaşık 3 saniye basılı tutun	
02.	LED L1 yanıp sönmeye başladığında [Stop/Set] tuşunu bırakın	
03.	LED'in yanıp sönmesini istediğiniz "LED"e kaydırmak için [▲] veya [▼] tuşuna basıp bırakın (L1...L8 - Tablo 7)	
04.	5. ve 6. adımların tamamı boyunca basılı tutulması gereken [Stop/Set] tuşuna basın ve basılı tutun	
05.	Yaklaşık bekleyin. 3 saniye sonra değiştirilecek parametrenin mevcut seviyesiyle ilgili LED yanacaktır.	
06.	Parametrenin değerini temsil eden LED'i kaydırmak için [▲] veya [▼] tuşuna basıp bırakın	
07.	**[Stop/Set]'yı bırakın**	
08.	Maksimum zaman aralığından sonra programlama modundan çıkmak için 10 saniye bekleyin	
Not: diğer parametreleri değiştirmek için aynı programlama aşamasında 3'ten 7'ye kadar olan noktalar tekrarlanabilir.		

7.6 - Cihazların tanınması Güç kaynağı bağlandıktan sonra kontrol ünitesinin BLUEBUS ve STOP girişlerine bağlı cihazları tanıması sağlanmalıdır. Bu aşamadan önce L1 ve L2 LED'leri, cihazların tanınmasının yapılması gerektiğini belirtmek üzere yanıp sönecektir.

01.	[▲] ve [Stop/Set] tuşlarını basılı tutun	
02.	LED'ler L1 ve L2 hızlı bir şekilde yanıp sönmeye başladığında (yaklaşık 3 saniye sonra) tuşları bırakın	
03.	Kontrol ünitesi cihaz tanıma prosedürünü tamamlayana kadar birkaç saniye bekleyin	
04.	Tanıma aşaması tamamlandıktan sonra STOP LED'i açık kalmalı, L1 ve L2 LED'leri kapanacaktır (L3 ve L4 LED'leri yanıp sönmeye başlayabilir)	

Bağlı cihazların tanınma aşaması, kurulumdan sonra bile (örneğin ek bir cihaz kuruluysa) herhangi bir zamanda tekrarlanabilir; yeni bir tanıma prosedürünü tamamlamak için bkz. Paragraf 8.4 “Diğer cihazların tanınması”.

7.7 - Kapı uzunluğunun tanınması Cihazlar tanındığında, L3 ve L4 LED'leri yanıp sönmeye başlayacaktır; bu, kontrol ünitesinin kapı kanadının uzunluğunu (kapanma limit anahtarı ile açılma limit anahtarı arasındaki mesafe) tanıması gerektiği anlamına gelir; bu ölçüm yavaşlama noktalarını ve kısmi açılma noktasını hesaplamak için gereklidir.

01.	[Stop/Set] ve [▼] tuşlarını basılı tutun	
02.	Manevra başladığında tuşları bırakın (yaklaşık 3 saniye sonra)	
03.	Mevcut manevranın bir açılma manevrası olup olmadığını kontrol edin, aksi halde [Stop/Set] tuşuna basın ve Bölüm 3'ü (Şekil 5 ve 6) dikkatlice kontrol edin; daha sonra 1. Noktadan itibaren sırayı tekrarlayın	
04.	Açma limit anahtarına kadar kontrol ünitesinin kapı açma manevrasını tamamen tamamlamasını bekleyin; kapanma manevrası hemen ardından başlayacak	
05.	Kontrol ünitesinin kapıyı tamamen kapatmasını bekleyin	

500HS modeli için kapı kanadı uzunluğu tanıma modu 2.
Bu mod aşağıdakilerin yapılandırılmasını sağlar:

• Açma ve kapama sırasında 10 cm işaretinde “Yavaşlama”;

• %100'de açma ve kapama için “motor hızı ayarı” (ultra hızlı mod, bkz. Tablo 8). Bu çalışma modu, cihaz tanıma aşamasında [Stop/Set] ve [▼] düğmelerine 8 saniyeden uzun süre basıldığında etkinleştirilir. 8 saniye sonra L3 ve L4 LED'leri çok hızlı yanıp sönmeye başlar; bu noktada [Stop/Set] ve [▼] tuşlarını bırakın. Yukarıdaki koşullar karşılanmazsa, kontrol ünitesine giden güç beslemesini derhal kapatın ve elektrik bağlantılarını dikkatlice kontrol edin.

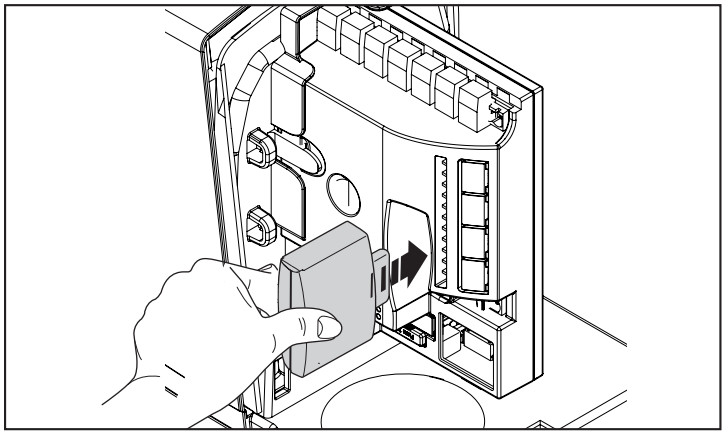
7.8 - Kapı hareketinin kontrol edilmesi Kapı uzunluğunun tanınması tamamlandıktan sonra, kapının düzgün hareket ettiğini doğrulamak için birkaç manevra yapılması tavsiye edilir.

01.	Bir “Aç” manevrası komutu vermek için [▲] tuşuna basın; hızda herhangi bir değişiklik olmadan kapının doğru şekilde açılıp açılmadığını kontrol edin; kapı sadece açılma limit anahtarından 70 ila 50 cm uzakta olduğunda yavaşlamalı ve durmalı ve mekanik açılma durdurucusundan 2-3 cm uzakta limit anahtarının bir sonucu olarak durmalıdır
02.	Bir “Kapat” manevrası komutu vermek için [▼] tuşuna basın; hızda herhangi bir değişiklik olmadan kapının doğru şekilde açılıp açılmadığını kontrol edin; kapı sadece kapanma limit anahtarından 70 ila 50 cm uzakta olduğunda yavaşlamalı ve durmalı ve mekanik kapanma durdurucusundan 2-3 cm uzakta limit anahtarının bir sonucu olarak durmalıdır
03.	Manevra sırasında yanıp sönen ışığın 0,5 saniye açık ve 0,5 saniye kapalı aralıklarla yanıp söndüğünü kontrol edin. Varsa, OGI terminaline bağlı ışığın yanıp sönmelerini de kontrol edin: açılma sırasında yavaş yanıp sönme, kapanma sırasında hızlı yanıp sönme.
04.	Aşırı sürtünme noktaları olmadığından ve montaj veya ayarlarda herhangi bir kusur olmadığından emin olmak için kapıyı birkaç kez açıp kapatın.
05.	ROBUS redüktörlü motorun, kremayerin ve limit anahtarı braketlerinin sağlam ve güvenli bir şekilde sabitlendiğini ve ani kapı hızlanma veya yavaşlama hareketleri sırasında da uygun şekilde dirençli olduğunu kontrol edin

7.9 - Önceden ayarlanmış işlevler ROBUS kontrol ünitesinin çeşitli programlanabilir işlevleri vardır. Bu işlevler, çoğu otomasyonu karşılaması gereken bir yapılandırmaya fabrikada ayarlanmıştır. Fonksiyonlar uygun bir programlama prosedürü aracılığıyla herhangi bir zamanda değiştirilebilir; bu amaçla Paragraf 7.1 “Programlama”ya bakınız.

7.10 - Radyo alıcısı ROBUS'yi uzaktan kontrol etmek için, kontrol ünitesinde SMXI veya OXI tipi isteğe bağlı radyo alıcılarına yönelik bir SM konektörü bulunur.

Daha fazla bilgi için radyo alıcısı kullanım kılavuzuna bakın. Radyo alıcısını takmak için şekilde gösterilen işlemleri tamamlayın.



Tablo 9'da radyo alıcısı çıkışı ile ROBUS'nin yürüteceği komut arasındaki ilişki açıklanmaktadır:

Tablo 9

Çıkış	Komut
N° 1	Sbs (Adım Adım)
N° 2	Kısmi açık
N° 3	Open
N° 4	Close

8 DAHA FAZLA BİLGİ

8.1 - Cihaz ekleme veya kaldırma Cihazlar ROBUS otomasyonuna herhangi bir zamanda eklenebilir veya buradan çıkarılabilir. Özellikle “BLUEBUS” ve “STOP” girişine aşağıdaki paragraflarda açıklandığı gibi çeşitli tipte cihazlar bağlanabilir. Cihazları ekledikten veya çıkardıktan sonra, Paragraf 8.4 "Diğer cihazların tanınması" bölümünde açıklandığı gibi cihaz tanıma prosedürünün yeniden çalıştırılması gerekir.

Bluebus

BLUEBUS, hem güç kaynağını hem de iletişim sinyallerini taşıyan yalnızca iki kablo kullanarak uyumlu cihazların bağlanmasına olanak tanıyan bir tekniktir. Tüm cihazlar BLUEBUS'nin aynı 2 kablosuna paralel olarak ve herhangi bir polariteye dikkat edilmeden bağlanır; kurulum sırasında tek sesli bir adres atandığından her cihaz ayrı ayrı tanınır. BLUEBUS'ye fotoseller, güvenlik cihazları, kontrol tuşları, sinyal lambaları vb. bağlanabilir. ROBUS kontrol ünitesi, bağlı tüm cihazları uygun bir tanıma süreci aracılığıyla ayrı ayrı tanır ve olası tüm anormallikleri mutlak hassasiyetle tespit edebilir. Bu nedenle, BLUEBUS'ye bağlanan bir cihazın her eklendiğinde veya çıkarıldığında, kontrol ünitesinin Paragraf 8.4 "Diğer cihazların tanınması" bölümünde açıklanan tanıma prosedüründen geçmesi gerekir.

STOP girişi

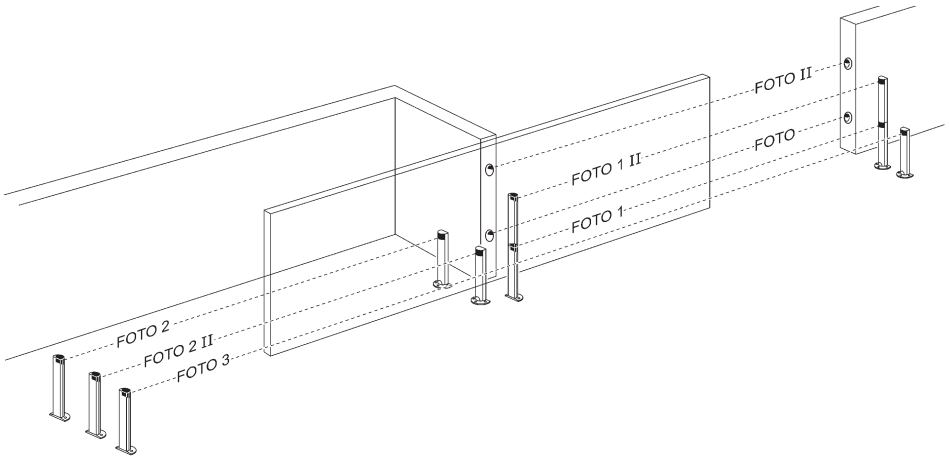
STOP, manevranın anında kesilmesine neden olan giriştir (kısa bir ters çalışma ile). Çıkışı normalde açık "NO" kontakları olan cihazlar ve normalde kapalı "NC" kontakları olan cihazların yanı sıra hassas kenarlar gibi 8,2 kΩ sabit dirençli çıkışı olan cihazlar bu girişe bağlanabilir. BLUEBUS'ye benzer şekilde kontrol ünitesi, tanıma aşamasında STOP girişine bağlı cihazın tipini tanır (bkz. Paragraf 8.4 "Diğer cihazların tanınması"); daha sonra tanınan duruma göre herhangi bir değişiklik meydana geldiğinde bir durdurma tetiklenir. Uygun düzenlemeler yapılırsa STOP girişine farklı türlerde bile olsa birden fazla cihaz bağlanabilir:

• Birden fazla NO cihazı herhangi bir miktar sınırı olmadan birbirine paralel olarak bağlanabilir.
• Birden fazla NC cihazı herhangi bir miktar sınırı olmadan seri olarak birbirine bağlanabilir.
• 8,2 kΩ sabit dirençli çıkışa sahip iki cihaz paralel olarak bağlanabilir; 2'den fazla cihaz varsa, tümü tek bir 8,2 kΩ sonlandırma direnciyle kademeli olarak bağlanmalıdır.
• NO ve NC kombinasyonları, NC kontağıyla seri olarak 8,2 kΩ direnç yerleştirmeye dikkat ederek 2 kontağı paralel yerleştirerek mümkündür (bu, 3 cihazın birleştirilmesine olanak tanır: NO, NC ve 8,2 kΩ).

⚠ Güvenlik fonksiyonlu cihazları bağlamak için STOP girişi kullanılırsa, yalnızca 8,2 kΩ sabit dirençli cihazlar EN 954-1 standardına uygun olarak arızalara karşı Kategori 3 güvenliği garanti eder.

Fotoseller

“BLUEBUS” sistemi, özel jumperlar kullanılarak yapılan adresleme yoluyla kontrol ünitesinin fotoselleri tanımasını ve doğru algılama fonksiyonunu atamasını sağlar. Adresleme işlemi hem TX hem de RX üzerinde yapılmalıdır (jumperların aynı şekilde ayarlanması), aynı adrese sahip başka fotosel çifti olmadığından emin olunmalıdır. ROBUS kayar kapılara yönelik otomasyon mekanizmasında, şekilde gösterildiği gibi fotosellerin takılması mümkündür. Her fotosel eklendiğinde veya çıkarıldığında, kontrol ünitesi Paragraf 8.4 "Diğer cihazların tanınması" bölümünde açıklandığı gibi tanıma sürecinden geçmelidir.



Tablo 10

Fotoseller	Jumper'lar	
PHOTO	Kapanışta aktivasyon ile fotosel h = 50	
PHOTO II	Kapanışta aktivasyon ile fotosel h = 100	
PHOTO 1	Kapanışta aktivasyon ile fotosel h = 50	
PHOTO 1 II	Kapanışta aktivasyon ile fotosel h = 100	
PHOTO 2	Kapı açıldığında harici fotosel etkinleştirilir	
PHOTO 2 II	Kapı açıldığında devreye giren dahili fotosel	
PHOTO 3	Tüm otomasyonu kapsayan tek fotosel	

⚠ PHOTO 3 ve PHOTO II'nin ortak kurulumu, fotoseli oluşturan elemanların (TX - RX) konumunun, fotosel kullanım kılavuzunda yer alan önlemlere uygun olmasını gerektirir.

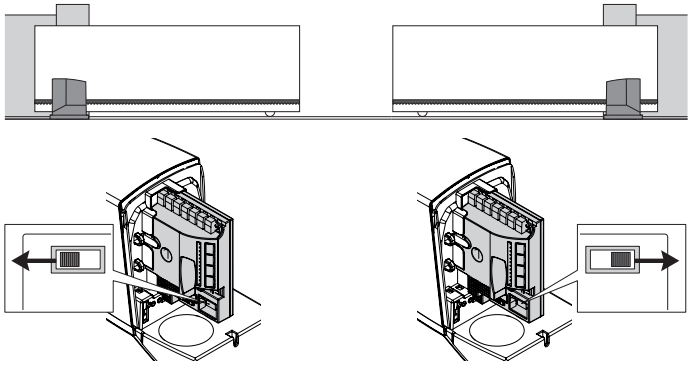
8.2 - FT210B Fotosensör FT210B fotosensör, tek bir cihazda bir kuvvet sınırlama cihazını (EN12453 standardına uygun olarak C tipi) ve TX vericisi ile RX alıcısı (EN12453 standardına uygun olarak D tipi) arasındaki optik eksen üzerinde engellerin varlığını algılayan bir varlık dedektörünü birleştirir. FT210B fotosensöründeki hassas kenar durumu sinyalleri, fotosel ışını aracılığıyla iletilerek iki sistemi tek bir cihazda birleştirir. Verici kısım hareketli kanat üzerinde konumlandırılmıştır ve bir batarya ile çalıştırılmaktadır, böylece göze hoş görünmeyen bağlantı sistemleri ortadan kaldırılmaktadır; Pil tüketimi, 15 yıla kadar kullanım ömrünü garanti edecek şekilde özel devrelerle azaltılır (ürün talimatlarındaki tahmin ayrıntılarına bakın). Bir FT210B cihazının hassas bir kenarla (örneğin TCB65) birleştirilmesi, tüm "kullanım türleri" ve "aktivasyon türleri" için EN12453 standardının gerektirdiği "ana kenar" güvenlik seviyesine ulaşılmasına olanak tanır. "Dirençli" hassas kenarlarla (8,2 kΩ) birleştirilmiş fotosensör FT210B, tekli arızalara karşı güvenlidir. Senkronize olmasa bile diğer dedektörlerle etkileşimi önlemek için özel bir çarpışma önleme devresi ile donatılmıştır ve başka fotosellerin eklenmesine olanak tanır; örneğin, ikinci bir fotoselin normalde yerden 1 m yüksekte konumlandırıldığı ağır araçların geçişi durumunda. Bağlantı ve adresleme yöntemleriyle ilgili daha fazla bilgi için FT210B kullanım kılavuzuna bakın.

8.3 - “Slave” modunda ROBUS ROBUS, uygun şekilde programlanıp bağlandığında “Slave” modunda çalışabilir; bu tip fonksiyon, 2 karşılıklı kapı kanadının, iki kapı kanadının senkronize hareketi ile otomatikleştirilmesi gerektiğinde kullanılır. Bu modda, bir ROBUS, hareketi komuta eden bir Master olarak işlev görürken, ikinci ROBUS, Master tarafından iletilen komutları yürüterek bir Slave olarak işlev görür (tüm ROBUS cihazları fabrikada Master olarak çalışacak şekilde ayarlanmıştır). ROBUS'yi Slave olarak yapılandırmak için bir "Slave Modu" Seviye 1 işlevi etkinleştirilmelidir (bkz. Tablo 5).

01.

ROBUS Master ve ROBUS Slave arasındaki bağlantı BLUEBUS aracılığıyla yapılır.

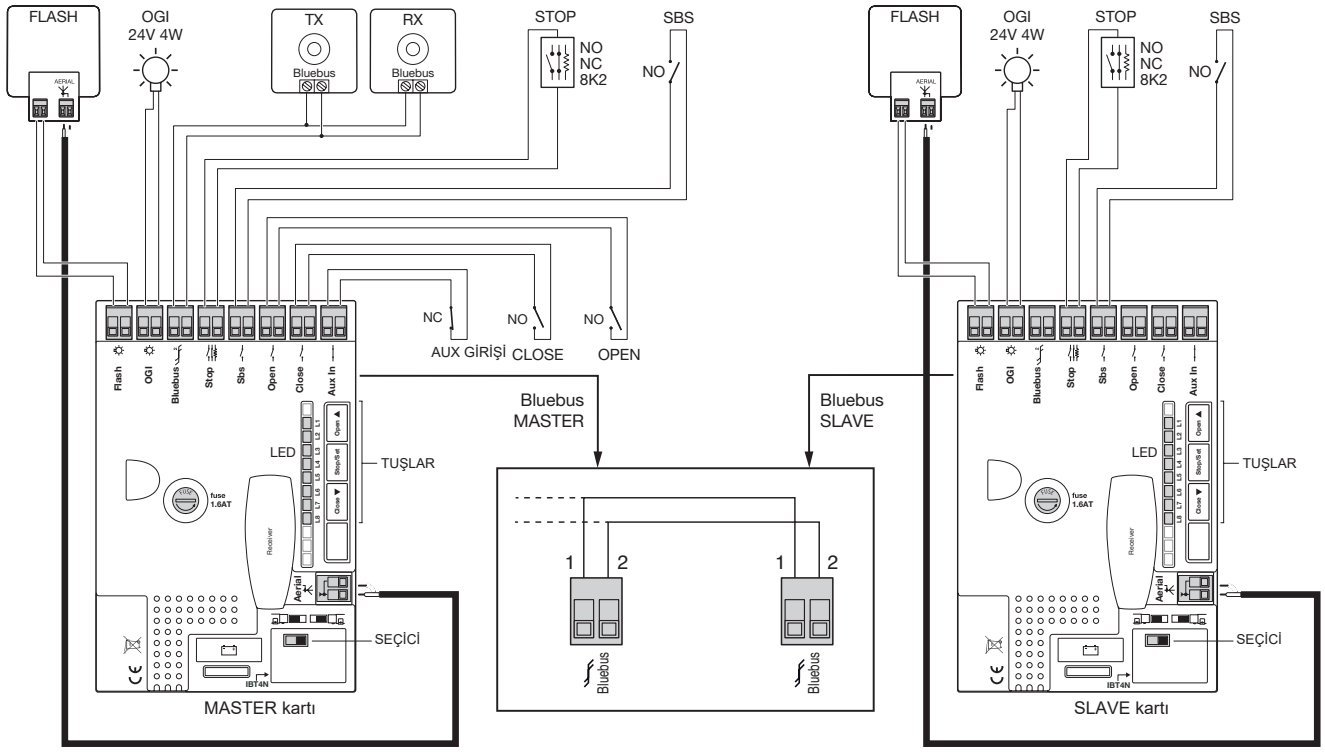
⚠ Bu durumda iki ROBUS cihazı arasındaki bağlantıların polaritesine şekilde gösterildiği gibi uyulmalıdır (diğer cihazlarda polarite bulunmamaya devam eder)



2 ROBUS cihazını Master ve Slave modunda kurmak için aşağıdaki işlemleri izleyin: - 2 motoru takın

Hangi motorun Slave veya Master olarak çalışması gerektiği önemli değildir; seçimde bağlantıların rahatlığı ve Slave'nin Adım Adım komutunun yalnızca Slave kanadının tamamen açılmasına izin verdiği gerçeği dikkate alınmalıdır.

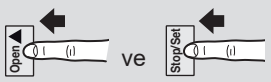
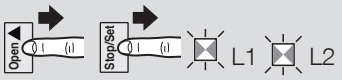
- 2 motoru bağlayın - 2 motorun açılma manevrasının yönünü seçin (Şekil 5-6) - 2 motora güç verin - Slave ROBUS üzerinde “Slave Modu” fonksiyonunu programlayın (bkz. Tablo 5) - Slave ROBUS üzerinde cihaz tanımayı çalıştırın (bkz. Paragraf 7.6 “Cihazların tanınması”) - Cihaz tanımayı Slave ROBUS üzerinde çalıştırın Master ROBUS (bkz. Paragraf 7.6 "Cihazların tanınması") - Master ROBUS üzerinde kapı kanadı uzunluğu tanımayı çalıştırın (bkz. Paragraf 7.7 "Kapı kanadı uzunluğu tanıma")



⚠ 2 ROBUS cihazını Master-Slave modunda bağlarken aşağıdakilerden emin olun: - Radyo alıcısı dahil tüm cihazlar Master ROBUS'ye bağlı olmalıdır. - Yedek akü kullanıldığında her motorun kendine ait aküsü bulunmalıdır. - Tablo 11'de belirtilenler dışında, Slave ROBUS üzerinde gerçekleştirilen tüm programlama etkinlikleri göz ardı edilir (Master ROBUS üzerindekiler diğerlerini geçersiz kılar).

Tablo 11 - Slave ROBUS'de Master ROBUS'den bağımsız olarak programlama	
Seviye 1 fonksiyonları (AÇIK-KAPALI fonksiyonları)	**Seviye 2 fonksiyonları (ayarlanabilir parametreler)**
Bekleme modu	Motor hızı
Kalkış desteği	OGI çıkışı
Slave modu	Motor kuvveti
	Hata listesi
Slave'ye aşağıdakileri bağlamak mümkündür: • yanıp sönen bir ışık (Flaş) • Kapı Açık Göstergesi (OGI) • hassas bir kenar (Durdur) • yalnızca Slave kapı kanadının tam açılmasını kontrol eden bir komut cihazı (Adım Adım) Slave'de Open, Close ve Aux_In girişleri kullanılmaz.	

8.4 - Diğer cihazların tanınması Normalde BLUEBUS ve STOP girişine bağlı cihazların tanınması kurulum aşamasında gerçekleşir. Ancak yeni cihazların eklenmesi veya eskilerinin çıkarılması durumunda Tablo 12'deki gibi ilerlenerek tanıma işlemi tekrar tamamlanır.

Tablo 12 - Diğer cihazların tanınması		Örnek
01.	[▲] ve [Stop/Set] tuşlarını basılı tutun	
02.	LED'ler L1 ve L2 hızlı bir şekilde yanıp sönmeye başladığında (yaklaşık 3 saniye sonra) tuşları bırakın	
03.	Kontrol ünitesi cihaz tanıma prosedürünü tamamlayana kadar birkaç saniye bekleyin	
04.	Tanıma işleminin sonunda, L1 ve L2 LED'leri yanıp sönmeyi bırakacaktır, STOP LED'i açık kalmalıdır, L1...L8 LED'leri temsil ettikleri AÇIK-KAPALI fonksiyonlarının durumuna göre açılacaktır.	
⚠ Bir cihazı ekledikten veya çıkardıktan sonra otomasyon, Paragraf “6.1 Test Etme”de belirtildiği gibi tekrar test edilmelidir.		

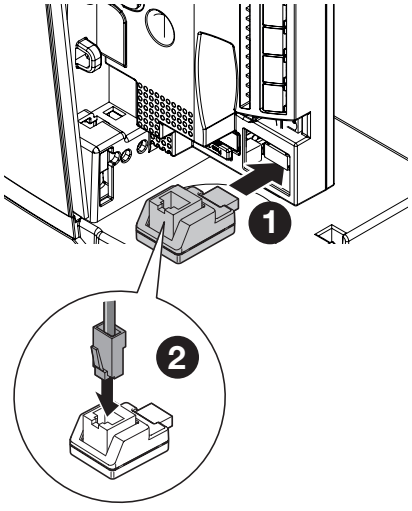
8.5 - Oview programlayıcının bağlanması

Oview programlama ünitesi, içinde 4 elektrik kablosu bulunan bir BUS kablosu kullanılarak IBT4N arayüzü aracılığıyla kontrol ünitesine bağlanabilir. Bu ünite, fonksiyonların hızlı ve kapsamlı bir şekilde programlanmasına, parametrelerin ayarlanmasına, kontrol ünitesi donanım yazılımının güncellenmesine ve herhangi bir arızayı ve rutin bakımı tespit etmek için teşhislerin çalıştırılmasına olanak tanır.

Oview ünitesi, kontrol ünitesinin yaklaşık 100 m mesafede kullanılmasına olanak sağlar. Bir 'BusT4' ağında birbirine bağlı birden fazla kontrol ünitesi varsa Oview'yi bu kontrol ünitelerinden birine bağlayarak ağa bağlı tüm kontrol üniteleri ekranda görüntülenebilir (maksimum 16 kontrol ünitesi).

Oview ünitesi, operatörün normal çalışması sırasında kontrol ünitesine bağlı kalarak kullanıcının belirli bir menü aracılığıyla komutlar göndermesine olanak tanır.

⚠ UYARI! - IBT4N arayüzünü bağlamadan önce kontrol ünitesini ana elektrik güç kaynağından ayırın.



8.6 - Özel işlevler

“Her zaman açık” fonksiyonu
“Her zaman aç” işlevi, “Adım Adım” komutunun 2 saniyeden uzun sürmesi durumunda kullanıcının açma manevrasını kontrol etmesini sağlayan bir kontrol ünitesi özelliğidir. Bu, örneğin kapıyı belirli bir süre açık tutmak amacıyla "Adım Adım" terminaline bir zamanlayıcı kontağını bağlamak için kullanışlıdır. Bu özellik, "Kapat" dışında "Adım Adım" giriş programlamasından bağımsız olarak geçerlidir; Tablo 7'deki "Adım Adım İşlev" parametresine bakın. ⚠ STOP girişi güvenlik fonksiyonlu cihazları bağlamak için kullanılırsa, yalnızca 8,2 kΩ sabit dirençli çıkışa sahip cihazlar arızalara karşı yeterli güvenliği garanti eder.

“Yine de taşı” işlevi

Güvenlik cihazlarından birinin düzgün çalışmaması veya arızalı olması durumunda, “Adam Var” modunda kapıya komut vermek ve kapıyı hareket ettirmek hala mümkündür. Daha fazla bilgi için lütfen “Kullanım kılavuzu” ekindeki “Güvenlik cihazları arızalıyken kontrol” paragrafına bakınız.

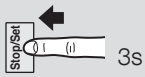
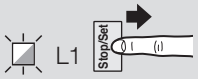
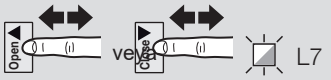
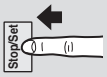
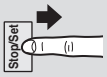
Bakım bildirimi

ROBUS, otomasyonun bakım kontrolü gerektirdiğinde kullanıcıya bildirimde bulunulmasını sağlar. “Bakım bildirimi” ayarlanabilir parametresi sayesinde bildirim sonrası manevra sayısı 8 seviye arasından seçilebilir (bkz. Tablo 7). Ayar seviyesi 1 "otomatiktir" ve manevranın ciddiyetini dikkate alır; bu, manevranın gücü ve süresidir; diğer ayarlamalar ise manevra sayısına göre tanımlanır. Bakım talebi bildirimi, “Flaş” yanıp sönen ışık aracılığıyla veya “Bakım göstergesi” olarak programlandığında OGI çıkışına bağlanan lamba aracılığıyla verilir (bkz. Tablo 7). Yanıp sönen “Flaş” ışığı ve bakım göstergesi, programlanan limitlere göre gerçekleştirilen manevra sayısına göre Tablo 13'te belirtilen sinyalleri verir.

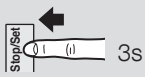
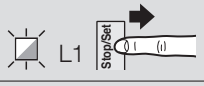
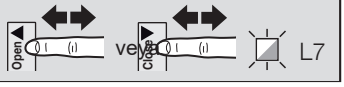
Tablo 13- Bakım bildirim sinyalleri

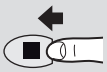
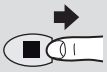
Manevra sayısı	“Flaş” sinyali	Bakım göstergesindeki sinyal
Limitin %80'inden düşük	Normal (0,5 sn açık, 0,5 sn kapalı)	Açılış başlangıcında 2 saniye açık
Limitin %81 ila %100'ü arasında	Manevranın başlangıcında 2 saniye boyunca yanık kalır ve ardından normal şekilde devam eder	Manevra boyunca yanıp söner
Limitin %100'ünün üzerinde	Manevranın başında ve sonunda 2 saniye boyunca yanık kalır ve ardından normal şekilde devam eder	Her zaman yanıp söner

Gerçekleştirilen manevra sayısının kontrolü Ayarlanan limitin yüzdesi olarak gerçekleştirilen manevra sayısı “Bakım bildirimi” fonksiyonu aracılığıyla doğrulanabilir. Kontrol için Tablo 14'te açıklanan şekilde ilerleyin.

Tablo 14 - Gerçekleştirilen manevra sayısının kontrolü		Örnek
01.	[Stop/Set] tuşunu yaklaşık 3 saniye basılı tutun	
02.	LED L1 yanıp sönmeye başladığında [Stop/Set] tuşunu bırakın	
03.	L7 üzerinde yanıp sönen LED'i, yani "Bakım bildirimi" parametresiyle ilişkili "giriş LED'ini" değiştirmek için [▲] veya [▼] tuşlarına basıp bırakın	
04.	5, 6 ve 7 numaralı adımların tamamında basılı tutulması gereken [Stop/Set] tuşuna basın ve basılı tutun	
05.	Yaklaşık bekleyin. 3 saniye sonra “Bakım bildirimi” parametresinin mevcut seviyesiyle ilgili LED yanar	
06.	[▲] ve [▼] tuşlarına basıp bırakın	
07.	Seçilen seviyeye karşılık gelen LED birkaç kez yanıp söner. Yanıp sönme sayısı, belirlenen limite göre gerçekleştirilen manevraların yüzdesini (%10'un katları) gösterir. Örneğin: bakım bildirimi L6 olarak 10000 olarak ayarlandığında, %10 1000 manevraya karşılık gelir; görselleştirme LED'i 4 kez yanıp sönüyorsa manevraların %40'ına ulaşıldığı anlamına gelir (4000 ila 4999 manevra arasında). Manevraların %10'una henüz ulaşılmadıysa LED hiç yanıp sönmez	
08.	**[Stop/Set]'yı bırakın**	

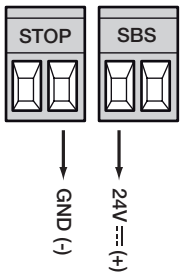
Manevra sayacının sıfırlanması Sistemde bakım yapıldıktan sonra manevra sayacının sıfırlanması gerekir. Tablo 15'te açıklandığı gibi ilerleyin.

Tablo 15 - Manevra sayacının sıfırlanması		Örnek
01.	[Stop/Set] tuşunu yaklaşık 3 saniye basılı tutun	
02.	LED L1 yanıp sönmeye başladığında [Stop/Set] tuşunu bırakın	
03.	L7 üzerinde yanıp sönen LED'i, yani "Bakım bildirimi" parametresiyle ilişkili "giriş LED'ini" değiştirmek için [▲] veya [▼] tuşlarına basıp bırakın	

04.	5, 6 ve 7 numaralı adımların tamamında basılı tutulması gereken [Stop/Set] tuşuna basın ve basılı tutun	
05.	Yaklaşık bekleyin. 3 saniye sonra “Bakım bildirimi” parametresinin mevcut seviyesiyle ilgili LED yanar	
06.	[▲] ve [▼] düğmelerini en az 5 saniye basılı tutun, ardından 2 düğmeyi bırakın. Seçilen seviyeye karşılık gelen LED hızlı bir şekilde yanıp sönerek manevra sayacının sıfırlandığını gösterir.	
07.	**[Stop/Set]'yı bırakın**	

8.7 - Diğer cihazların bağlanması Kullanıcının, transponder kartları için yakınlık okuyucusu veya anahtarla çalıştırılan seçici anahtarın aydınlatma ışığı gibi harici cihazlara güç vermesi gerekiyorsa, şekilde gösterildiği gibi gücü açmak mümkündür.

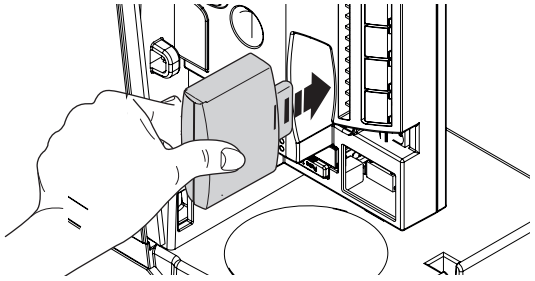
Güç kaynağı voltajı 24V⎓'dür (-%30 +%50) ve maksimum kullanılabilir akım 100 mA'dır.



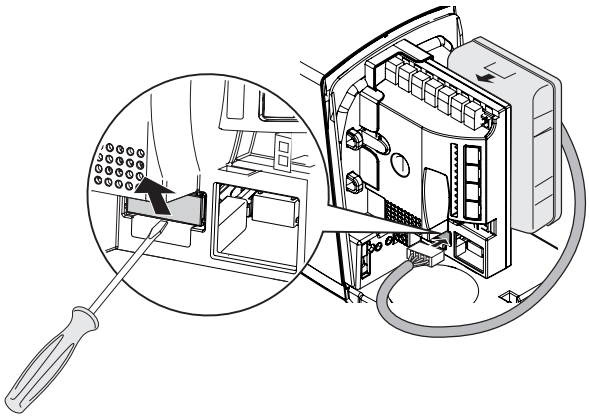
8.8 - Aksesuarlar ROBUS için aşağıdaki isteğe bağlı aksesuarlar mevcuttur:

- Rolling Code dijital kodlamalı 433,92 MHz'de SMXI veya OXI Radyo alıcısı
- Entegre akü şarj cihazına sahip PS124 24 V - 1,2 Ah yedek akü
- SOLEMYO güneş enerjisi sistemi (kurulum ve bağlantı için ürünün kullanma kılavuzuna bakınız)

SMXI o OXI



PS124



9 TEŞHİS

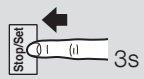
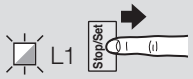
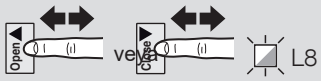
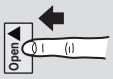
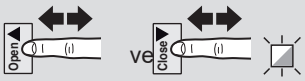
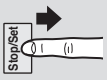
Kurulum sırasındaki sorunlardan veya arızadan kaynaklanan arıza durumunda Tablo 16'ya bakın:

Tablo 16

Sorun	Çözüm
Radyo vericisi kapıyı kontrol etmiyor ve vericideki LED yanmıyor	Verici pillerinin bitip bitmediğini kontrol edin ve gerekiyorsa değiştirin
Radyo vericisi kapıyı kontrol etmiyor ancak vericideki LED yanıyor	Vericinin radyo alıcısına doğru şekilde kaydedilip kaydedilmediğini kontrol edin ROBUS'ye şebeke voltajıyla güç verildiğini kontrol edin
Manevra başlamıyor ve “BLUEBUS” LED'i yanıp sönmüyor	Sigortaların atmış olup olmadığını kontrol edin; eğer öyleyse, arızanın nedenini belirleyin ve bunları aynı akım değerine ve özelliklere sahip başkalarıyla değiştirin. Komutun gerçekten alındığını kontrol edin. Komut Adım Adım girişine ulaşırsa ilgili "Adım Adım" LED'inin yanması gerekir; bunun yerine radyo vericisi kullanılıyorsa "BlueBus" LED'i iki kez hızlı yanıp sönmelidir
Manevra başlamıyor ve yanıp sönen ışık kapalı	Komutun gerçekten alınıp alınmadığını kontrol edin. Komut Adım Adım girişine ulaşırsa ilgili "Adım Adım" LED'inin yanması gerekir; bunun yerine radyo vericisi kullanılıyorsa "BlueBus" LED'i iki kez hızlı yanıp sönmelidir

Hiçbir manevra başlamıyor ve yanıp sönen ışık birkaç kez yanıp sönüyor	Yanıp sönmeleri sayın ve Tablo 18'deki karşılık gelen değeri kontrol edin
Manevra başlar ancak hemen ardından ters bir koşu gelir	Seçilen kuvvet bu tip kapı için çok düşük olabilir. Herhangi bir engel olup olmadığını kontrol edin ve gerekirse kuvveti artırın
Manevra gerçekleştirildi ancak yanıp sönen ışık çalışmıyor	Manevra sırasında yanıp sönen ışığın FLASH terminalinde voltaj olduğundan emin olun (aralıklı olduğundan voltaj değeri önemli değildir: yaklaşık 10-30 VDC); voltaj varsa sorun lambadan kaynaklanmaktadır; bu durumda lambayı aynı özelliklere sahip olanla değiştirin; voltaj yoksa FLASH çıkışında aşırı yük oluşmuş olabilir. Kablonun kısa devre yapmadığını kontrol edin
Manevra yapılıyor ancak Kapı Açık Göstergesi (OGI) çalışmıyor	OGI çıkışı için programlanan fonksiyon tipini kontrol edin (Tablo 7) Gösterge ışığının yanması gerektiğinde, OGI terminalinde voltaj olup olmadığını kontrol edin (yaklaşık 24V). Voltaj varsa sorun, aynı özelliklere sahip bir gösterge ışığıyla değiştirilmesi gereken gösterge ışığından kaynaklanmaktadır. Gerilim yoksa OGI çıkışında aşırı yük oluşmuş olabilir. Kablonun kısa devre yapmadığını kontrol edin

9.1 - Arıza kayıt listesi ROBUS, son 8 manevrada meydana gelen arızaları görüntüleyebilir; örneğin bir fotoselin veya hassas kenarın etkinleştirilmesi nedeniyle manevranın kesintiye uğraması. Arıza listesini kontrol etmek için Tablo 17'de gösterildiği gibi ilerleyin.

Tablo 17 - Arıza günlüğü		**Örnek**
01.	[Stop/Set] tuşunu yaklaşık 3 saniye basılı tutun	
02.	LED L1 yanıp sönmeye başladığında [Stop/Set] tuşunu bırakın	
03.	L8 üzerinde yanıp sönen LED'i, yani "Hata günlüğü" parametresiyle ilişkili "giriş LED'ini" değiştirmek için [▲] veya [▼] tuşlarına basıp bırakın	
04.	5. ve 6. adımların tamamı boyunca basılı tutulması gereken [Stop/Set] tuşuna basın ve basılı tutun	
05.	Yaklaşık bekleyin. 3 saniye sonra hatalı manevralara karşılık gelen LED'ler yanacaktır. LED L1 son manevranın sonucunu gösterir ve LED L8 8. manevranın sonucunu gösterir. LED yanıyorsa bu, manevra sırasında arızaların meydana geldiği anlamına gelir; LED kapalıysa bu, manevra sırasında herhangi bir arızanın meydana gelmediği anlamına gelir	
06.	İstenilen manevrayı seçmek için [▲] ve [▼] tuşlarına basıp bırakın: İlgili LED, bir arıza sonrasında normal olarak yanıp sönen ışığın yaydığı sayıya eşit sayıda yanıp sönme yayar (bkz. Tablo 18)	
07.	**[Stop/Set]'yı bırakın**	

9.2 - Teşhis ve sinyaller Bazı cihazlar, çalışma durumunu veya herhangi bir arızayı açıklamaya yardımcı olan özel sinyalleri doğrudan sağlar.

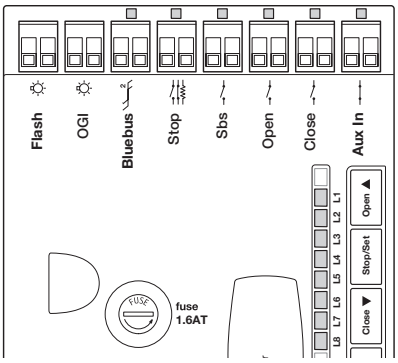
9.2.1 - Yanıp sönen ışık sinyalleri Manevra sırasında FLASH yanıp sönen ışık saniyede bir yanıp söner. Bir arıza meydana geldiğinde yanıp sönmeler daha sık hale gelir; ışık, yanıp sönmeler arasında bir saniyelik duraklamayla iki kez yanıp söner.

Tablo 18

Sinyal	Sebep	Çözüm
1 yanıp sönme 1 saniyelik duraklama 1 yanıp sönme	Bluebus sistem hatası	Manevranın başlangıcında BLUEBUS'ye bağlı cihazlar, tanıma aşamasında hafızaya alınan cihazlara karşılık gelmiyor. Bir veya daha fazla cihaz arızalı olabilir; bunları kontrol edin ve gerekirse değiştirin; değişiklik olması durumunda tanıma işlemi tekrarlanmalıdır
2 kez yanıp sönme 1 saniyelik duraklama 2 kez yanıp sönme	Bir fotoselin müdahalesi	Manevranın başlangıcında bir veya daha fazla fotosel hareketi engeller; herhangi bir engel olup olmadığını kontrol edin. Kapının hareketini engelleyen bir engel olduğunda bu normaldir
3 kez yanıp sönme 1 saniyelik duraklama 3 kez yanıp sönme	"Motor Kuvveti" sınırlama cihazının etkinleştirilmesi	Hareket sırasında kapı aşırı sürtünmeyle karşılaştı; sebebini tanımla
4 kez yanıp sönme 1 saniyelik duraklama 4 kez yanıp sönme	STOP girişine müdahale	Manevranın başlangıcında veya hareket sırasında STOP girişi müdahale etti; sebebini tanımla

5 kez yanıp sönme 1 saniyelik duraklama 5 kez yanıp sönme	Kontrol ünitesinin dahili parametrelerinde hata	En az 30 saniye bekleyin ve ardından komut vermeyi deneyin; durum devam ederse ciddi bir arıza var demektir ve elektronik kartın değiştirilmesi gerekir
6 kez yanıp sönme 1 saniyelik duraklama 6 kez yanıp sönme	Maksimum manevra limiti/saati aşıldı	Manevra sınırlama cihazı maksimum sınırın altına düşene kadar birkaç dakika bekleyin
7 kez yanıp sönme 1 saniyelik duraklama 7 kez yanıp sönme	Dahili elektrik devrelerinde hata	Birkaç saniyeliğine tüm güç devrelerinin bağlantısını kesin ve ardından yeniden komut vermeyi deneyin. Eğer durum devam ediyorsa ciddi bir arıza var demektir ve elektronik kartın değiştirilmesi gerekmektedir.
8 kez yanıp sönme 1 saniyelik duraklama 8 kez yanıp sönme	Diğer komutların yürütülmesine izin vermeyen bir komut zaten mevcut	Her zaman mevcut olan komut türünü kontrol edin; örneğin “açık” girişteki bir zamanlayıcıdan gelen bir komut olabilir
9 kez yanıp sönme 1 saniyelik duraklama 9 kez yanıp sönme	Operatör "operatörü engelle" komutuyla engellendi	Bir "operatörü serbest bırak" komutu göndererek operatörü serbest bırakın.

9.2.2 - Kontrol ünitesi sinyalleri ROBUS ünitesinde, her biri hem normal çalışma sırasında hem de bir arıza oluştuğunda özel sinyaller verebilen bir dizi LED bulunur.



Tablo 19 - Kontrol ünitesi terminallerindeki LED'ler

BLUEBUS LED	**Sebep**	**Eylem**
Kapalı	Arıza	Güç kaynağının olduğundan emin olun; sigortaların atmış olup olmadığını kontrol edin; gerekirse arızanın nedenini belirleyin ve bunları aynı türden başkalarıyla değiştirin
Açık	Ciddi hata	Ciddi bir hata var; kontrol ünitesini birkaç saniyeliğine kapatmayı deneyin; durum devam ederse bir arıza olduğu ve devre kartının değiştirilmesi gerektiği anlamına gelir
Saniyede 1 flaş	Her şey yolunda	Kontrol ünitesi düzgün çalışıyor
2 hızlı yanıp sönme	Giriş durumu değişimi	Girişlerden birinde değişiklik olduğunda bu normaldir: OPEN, STOP, fotosellerin tetiklenmesi veya radyo vericisi kullanıldığında
Bir saniyelik duraklamalarla ayrılmış bir dizi yanıp sönme	Çeşitli	Bu, yanıp sönen ışıkta görünen sinyalin aynısıdır. Bkz. Tablo 18
STOP LED	**Sebep**	**Eylem**
Kapalı	STOP girişine müdahale	STOP girişine bağlı cihazları kontrol edin
Açık	Her şey yolunda	STOP girişi aktif
Sbs LED'i	**Sebep**	**Eylem**
Kapalı	Her şey yolunda	Sbs girişi aktif değil
Açık	Sbs girişine müdahale	Sbs girişine bağlı cihaz aktif ise normaldir
OPEN LED	**Sebep**	**Eylem**
Kapalı	Her şey yolunda	OPEN girişi aktif değil
Açık	OPEN girişine müdahale	OPEN girişine bağlı cihaz aktifse normaldir
CLOSE LED	**Sebep**	**Eylem**
Kapalı	Her şey yolunda	CLOSE girişi aktif değil
Açık	CLOSE girişine müdahale	CLOSE girişine bağlı cihaz aktifse normaldir
AUX_IN LED'i	**Çünkü**	**Azyon**
Kapalı	AUX_IN giriş kontağı açık	AUX_IN girişine bağlı cihazları kontrol edin
Açık	Her şey yolunda	AUX_IN girişi aktif

Tablo 20 - Kontrol ünitesi tuşlarındaki LED'ler	
L1 LED	**Açıklama**
Kapalı	Normal çalışma sırasında “Otomatik kapanma” modunun aktif olmadığını bildirir.
Açık	Normal çalışma sırasında “Otomatik kapanma” modunun aktif olduğunu bildirir
Yanıp söner	• Fonksiyon programlama devam ediyor • L2 ile birlikte yanıp sönüyorsa cihaz tanıma aşamasının yapılması gerektiği anlamına gelir (Paragraf 7.6)
L2 LED	**Açıklama**
Kapalı	Normal çalışma sırasında “Fotoselden sonra kapat” modunun aktif olmadığını bildirir.
Açık	Normal çalışma sırasında “Fotoselden sonra kapat” modunun aktif olduğunu bildirir.
Yanıp söner	• Fonksiyon programlama devam ediyor • L1 ile birlikte yanıp sönüyorsa cihaz tanıma aşamasının yapılması gerektiği anlamına gelir (Paragraf 7.6)
L3 LED	**Açıklama**
Kapalı	Normal çalışma sırasında “Her zaman kapat” modunun aktif olmadığını bildirir.
Açık	Normal çalışma sırasında “Her zaman kapat” modunun aktif olduğunu bildirir.
Yanıp söner	• Fonksiyon programlama devam ediyor • LED L4 ile birlikte yanıp sönüyorsa, kapı kanadı uzunluğu tanıma aşaması gerçekleştirilmelidir (Paragraf 7.7)
LED L4	**Açıklama**
Kapalı	Normal çalışma sırasında “Bekleme” modunun aktif olmadığını bildirir
Açık	Normal çalışma sırasında “Bekleme” modunun aktif olduğunu bildirir
Yanıp söner	• Fonksiyon programlama devam ediyor • LED L3 ile birlikte yanıp sönüyorsa, kapı kanadı uzunluğu tanıma aşaması gerçekleştirilmelidir (Paragraf 7.7)
LED L5	**Açıklama**
Kapalı	Normal çalışma sırasında “Kalkış desteği” modunun aktif olmadığını gösterir.
Açık	Normal çalışma sırasında “İtme” modunun aktif olduğunu bildirir
Yanıp söner	Fonksiyon programlama devam ediyor
LED L6	**Açıklama**
Kapalı	Normal çalışma sırasında “Ön Yanıp Sönme” modunun aktif olmadığını gösterir.
Açık	Normal çalışma sırasında “Ön Yanıp Sönme” modunun aktif olduğunu gösterir.
Yanıp söner	Fonksiyon programlama devam ediyor
LED L7	**Açıklama**
Kapalı	Normal çalışma sırasında “CLOSE” girişinin bir kapanma manevrasını etkinleştirdiğini bildirir
Açık	Normal çalışma sırasında "CLOSE" girişinin kısmi açılma manevrasını etkinleştirdiğini bildirir
Yanıp söner	Fonksiyon programlama devam ediyor
LED L8	**Açıklama**
Kapalı	Normal çalışma sırasında ROBUS'nin Master olarak yapılandırıldığını bildirir
Açık	Normal çalışma sırasında ROBUS'nin Slave olarak yapılandırıldığını bildirir
Yanıp söner	Fonksiyon programlama devam ediyor

10 ÜRÜNÜN İMHA EDİLMESİ

Bu ürün otomasyonun ayrılmaz bir parçasını oluşturur ve bu nedenle onunla birlikte imha edilmesi gerekir. Kurulum aşamasında olduğu gibi, ürün kullanım ömrünün sonuna ulaştığında, sökme ve hurdaya çıkarma işlemlerinin de uzman personel tarafından yapılması gerekmektedir. Bu ürün, bazıları geri dönüştürülebilen, bazıları ise hurdaya ayrılması gereken çeşitli türde malzemelerden yapılmıştır. Bu ürün kategorisi için bölgenizdeki yerel yönetmeliklerin öngördüğü geri dönüşüm ve imha sistemleri hakkında bilgi arayın.

⚠ DİKKAT! - Ürünün bazı parçaları, çevreye salınması halinde ciddi çevre ve sağlık riskleri oluşturabilecek kirletici veya tehlikeli maddeler içerebilir.



Yandaki simgeyle de belirtildiği gibi ürün, evsel atıklarla birlikte atılamaz. Bertaraf edilecek malzemeleri bölgenizdeki mevcut mevzuatın öngördüğü yöntemlere göre ayırın veya eşdeğer bir ürün satın alırken ürünü satıcıya iade edin.

⚠ DİKKAT! - Yerel mevzuat, bu ürünün uygunsuz şekilde imha edilmesi durumunda ağır para cezalarının uygulanmasını içerebilir.

11 BAKIM

Sabit güvenlik seviyeleri ve uzun bir hizmet ömrü sağlamak için sistemin düzenli olarak bakımı yapılmalıdır: en az 6 ayda bir veya son bakımdan bu yana maksimum 20.000 hareketten sonra. ROBUS bir manevra sayacı ve bakım bildirim sistemi ile donatılmıştır; bkz. Paragraf 8.5 “Bakım bildirimi”.

⚠ **DİKKAT! - Bakım işlemleri, bu kılavuzda belirtilen güvenlik talimatlarına ve ilgili mevzuat ve standartlara tam olarak uygun şekilde gerçekleştirilmelidir.**

01.		Otomasyonu oluşturan tüm malzemelerin bozulma durumunu kontrol edin: yapısal bileşenlerin erozyonuna ve oksidasyonuna özellikle dikkat edin. Standartlara uygun olmayan parçaları değiştirin
02.	Hareketli parçaların aşınma durumunu kontrol edin: pinyon, kremayer ve kapı kanadının tüm parçaları; gerekirse aşınmış bileşenleri değiştirin	
03.		Paragraf 6.1 - Test Etme bölümünde belirtilen tüm testleri ve kontrolleri gerçekleştirin

12 TEKNİK ÖZELLİKLER

⚠ Burada belirtilen tüm teknik özellikler 20°C (± 5°C) ortam sıcaklığına ilişkindir. • Nice S.p.A., gerekli görüldüğünde, ürünlerinde kullanım amacını ve işlevselliğini korurken, herhangi bir zamanda değişiklik yapma hakkını saklı tutar.

	RB600 / RB600P	RB1000 / RB1000P	RB500HS	RB500HS/V1
Ürün türü	Konut kullanımına yönelik kayar kapıların otomatik hareketi için elektromekanik dişli motoru, elektronik kontrol ünitesi dahil			
Pinyon	Z15m4	Z15m4	Z18m4	Z18m4
Maksimum çalışma çevrimi sıklığı (nominal torkta)	100 döngü/gün (kontrol ünitesi döngüleri Tablo 2'de belirtilen maksimum değerle sınırlar)	150 döngü / gün (kontrol ünitesi döngüleri Tablo 2'de belirtilen maksimum değerle sınırlar)	100 döngü/gün (kontrol ünitesi döngüleri Tablo 2'de belirtilen maksimum değerle sınırlar)	100 döngü/gün (kontrol ünitesi döngüleri Tablo 2'de belirtilen maksimum değerle sınırlar)
Maksimum sürekli çalışma süresi (nominal torkta)	7 dakika (kontrol ünitesi sürekli çalışmayı Tablo 2'de belirtilen maksimum değerle sınırlar)	5 dakika (kontrol ünitesi sürekli çalışmayı Tablo 2'de belirtilen maksimum değerle sınırlar)	6 dakika (kontrol ünitesi sürekli çalışmayı Tablo 2'de belirtilen maksimum değerle sınırlar)	6 dakika (kontrol ünitesi sürekli çalışmayı Tablo 2'de belirtilen maksimum değerle sınırlar)
Uygulama sınırları	ROBUS genel olarak kapıları Tablo 1'de belirtilen ağırlık ve uzunluk sınırlarına kadar otomatikleştirebilmektedir.			
Dayanıklılık	Tablo 2'de verilen koşullara bağlı olarak tahmini 20.000 ila 250.000 döngü			
Güç kaynağı Versiyon V1	230V~ (+%10 -%15) 50/60Hz 120V~ 50/60Hz	230V~ (+%10 -%15) 50/60Hz 120V~ 50/60Hz	230V~ (+%10 -%15) 50/60Hz	120V~ 50/60 Hz
İlk kalkışta maksimum güç girişi [ampere karşılık gelir]	515W [2,5A] [4,8A versiyonu /V1]	450W [2,3A] [4,4A versiyonu /V1]	460W [2,5A]	460W [4,8A]
Yalıtım sınıfı	1 (güvenlik topraklama sistemi gereklidir)			
Acil durum güç kaynağı	PS124 isteğe bağlı aksesuarla			
Yanıp sönen ışık çıkışı	2 yanıp sönen ELDC LED ışığı veya maks. 2 x 12V 21W ampuller			
Kapı Açık Göstergesi (OGI) çıkışı	Bir adet 24 V maksimum 4 W lamba için (çıkış voltajı %-30 ile +50 arasında değişebilir ve küçük röleleri de kontrol edebilir)			
BLUEBUS çıkışı	Maksimum 15 BLUEBUS ünitesi yüküne sahip bir çıkış			
STOP girişi	Normalde kapalı veya normalde açık kontaklar veya kendi kendini tanıma özelliğine sahip 8,2 kΩ sabit direnç için (hafızaya alınan durumdan herhangi bir değişiklik "STOP" komutunu tetikler)			
Adım adım giriş	Normalde açık kontaklar için (kontak kapanması adım adım bir komutu tetikler)			
OPEN girişi	Normalde açık kontaklar için (kontağın kapanması OPEN komutunu tetikler)			
CLOSE girişi	Normalde açık kontaklar için (kontağın kapanması CLOSE komutunu tetikler)			
AUX_IN girişi	Normalde kapalı kontaklar için (kontak açılması bir ALT komutunu tetikler)			
Radyo konektörü	SMXI ve OXI alıcıları için SM konnektörü			
Radyo ANTEN Girişi	RG58 veya benzeri tip kablo için 52 Ω			
Programlanabilir işlevler	8 AÇIK-KAPALI işlevi ve 8 ayarlanabilir işlevi (bkz. Tablo 5 ve 7)			
Kendini tanıma işlevleri	BLUEBUS çıkışına bağlı cihazların otomatik tanınması “STOP” cihaz tipinin kendi kendine tanınması (Normalde Açık, Normalde Kapalı kontak veya 8,2 kΩ direnç) Kapı uzunluğunun otomatik tanınması ve yavaşlama noktalarının ve kısmi açılma noktalarının hesaplanması			

AB Uygunluk Beyanı
ve “kısmen tamamlanmış makinelerin” kuruluş beyanı

Not: Bu beyanın içeriği, Nice S.p.A. ofislerinde dosyalanan resmi belgede ve özellikle de bu kılavuzun basılmasından önce mevcut olan en son sürümünde belirtilenlere karşılık gelir. Buradaki metin editoryal amaçlarla yeniden düzenlenmiştir. Orijinal beyanın bir kopyası Nice S.p.A. (TV) İtalya'dan talep edilebilir.

Beyan numarası: 210/ROBUS Revizyon: 16 Dil: TR

Üreticinin adı: NICE S.p.A. Adres: Via Callalta n°1, 31046 Rustignè di Oderzo (TV) İtalya Teknik belgeleri derlemeye yetkili kişi: NICE S.p.A. Ürün tipi: Dahili kontrol üniteli elektromekanik dişli motor Model / Tip: RB600/A, RB600P/A, RB600P, RB600, RB600S, RB500HS, RB1000P, RB1000, RB1000/A, RB1000P/A, RB500HS Aksesuarlar: Kataloğa bakın.

Aşağıda imzası bulunan Roberto Griffa, İcra Kurulu Başkanı olarak, tamamen kendi sorumluluğunda olmak üzere, yukarıda açıklanan ürünün aşağıdaki direktiflerde belirtilen hükümlere uygun olduğunu beyan eder:

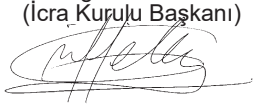
• Direktif 2014/30/EU (EMC), aşağıdaki uyumlaştırılmış standartlara uygundur: EN 61000-6-2:2005, EN 61000-6-3:2007+A1:2011

Ürün, “kısmen tamamlanmış makineler” için öngörülen gereklilikler doğrultusunda aşağıdaki direktife de uygundur (Ek II, kısım 1, bölüm B): Makinelerle ilgili ve 95/16/EC Direktifini değiştiren 17 Mayıs 2006 tarihli AVRUPA PARLAMENTOSU VE KONSEYİ 2006/42/EC Direktifi (yeniden düzenleme).
- İlgili teknik dosyanın 2006/42/EC Direktifi Ek VII B doğrultusunda hazırlandığı ve şu temel gerekliliklerin karşılandığı beyan edilir: 1.1.1 1.1.2 1.1.3-1.2.1-1.2.6-1.5.1-1.5.2-1.5.5-1.5.6-1.5.7-1.5.8-1.5.10-1.5.11
- Üretici, gerekçeli bir talep üzerine, ilgili fikri mülkiyet haklarını saklı tutarak “kısmen tamamlanmış makine” hakkındaki gerekli bilgileri ulusal makamlara iletmeyi taahhüt eder.
- “Kısmen tamamlanmış makine”, bu beyandaki dilden farklı bir resmî dile sahip bir Avrupa ülkesinde hizmete alınacaksa, ithalatçı bu beyana ilgili çevirinin eklenmesini sağlamalıdır.
- “Kısmen tamamlanmış makine”, içine monte edildiği nihai makinenin, uygulanabildiği ölçüde 2006/42/EC Direktifi hükümlerine uygunluğu beyan edilmeden kullanılmamalıdır.

Ürün aynı zamanda şu standartlarla da uyumludur: EN 60335-1:2012+A11:2014, EN 60335-2-103:2015, EN 62233:2008.

Oderzo, 16/05/2018

Ing. Roberto Griffa
(İcra Kurulu Başkanı)



Kullanım kılavuzu
(son kullanıcıya teslim edilecektir)

• Otomasyon ilk kez kullanıldığında, kurulum teknisyeni kullanıcıyı kalan risklerin kaynağı konusunda bilgilendirmeli ve kullanıcının bu kullanım kılavuzunu okuması için biraz zaman ayırmalıdır.

• Bu kullanım kılavuzunu (kurulum teknisyeni tarafından teslim edilir) ileride başvurmak üzere saklamak ve otomasyon devredildiğinde yeni sahibine teslim etmek önemlidir.

• Otomasyon sisteminiz komutlarınızı sadakatle yerine getirecek bir makinedir; mantıksız veya uygunsuz kullanım tehlikeli hale getirebilir: çalışma menzilinde insanlar, hayvanlar veya nesneler varsa sistemi çalıştırmayın.

• Çocuklar: Otomasyon sistemleri yüksek düzeyde emniyet ve güvenliği garanti edecek şekilde tasarlanmıştır. İnsanların veya nesnelerin önlerinde olması durumunda hareketi önleyen, güvenli ve güvenilir aktivasyonu garanti eden algılama cihazlarıyla donatılmıştır. Ancak çocukların otomasyonun yakınında oynamasına izin verilmemesi tavsiye edilir ve uzaktan kumandalar her zaman onların erişemeyeceği bir yerde tutulmalıdır; bu bir oyuncak değildir!

• Sistemin kontrol edilmesi: olası dengesizlikleri ve aşınma veya hasar belirtilerini tespit etmek için özellikle tüm kablolar, yaylar ve destekler.

- Kenarları hassas güvenlik ekipmanları kullanarak sistemin güvenli olup olmadığını aylık olarak kontrol edin. - Onarım veya ayarlama gerekiyorsa otomasyonu kullanmayın; herhangi bir hata veya yanlış dengelenmiş bir kapı, fiziksel yaralanmaya yol açabilir.

• Arızalar: Otomasyon arızalıysa güç kaynağını kapatın. Hiçbir zaman tamir etmeye çalışmayın; yardım için yerel kurulumcunuza başvurun.

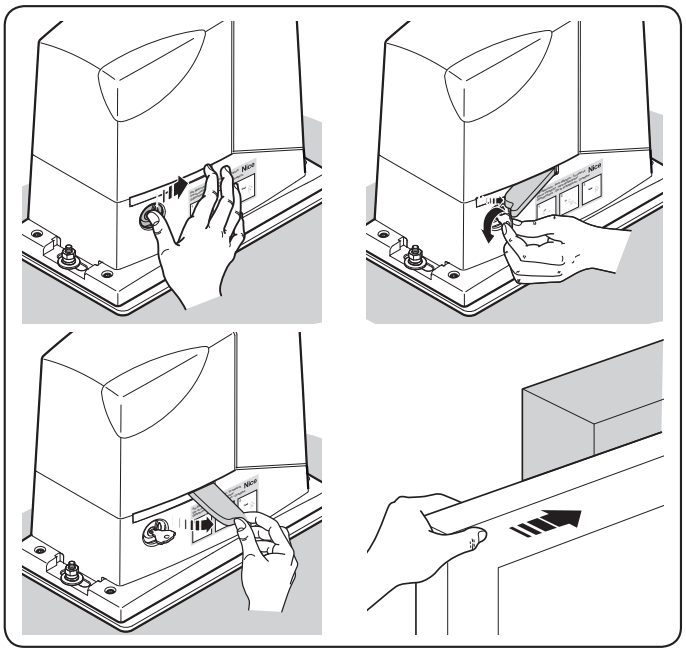
- Sistem manuel olarak çalıştırılabilir: "Redüktörlü motorun manuel olarak serbest bırakılması" bölümünde anlatıldığı gibi redüktörlü motoru serbest bırakın. - Sistemi veya programlama ve ayar parametrelerini hiçbir şekilde değiştirmeyin: bu işlemlerden yalnızca kurulumcunuz sorumludur. - Son test, periyodik bakım ve varsa onarımlar yapan kişi tarafından belgelendirilmeli ve ilgili belgeler sistem sahibi tarafından saklanmalıdır.

Önemli: Güvenlik cihazlarının arızalanması durumunda sistemin mümkün olan en kısa sürede onarılmasını sağlayın. "Transit geçişe yalnızca kapının tamamen açık ve sabit olması durumunda izin verilir".

• Bertaraf: Otomasyonun kullanım ömrünün sonunda, kalifiye personel tarafından imha edildiğinden ve malzemelerin bu ürün kategorisi için geçerli yerel düzenlemelere göre geri dönüştürüldüğünden veya hurdaya çıkarıldığından emin olun.

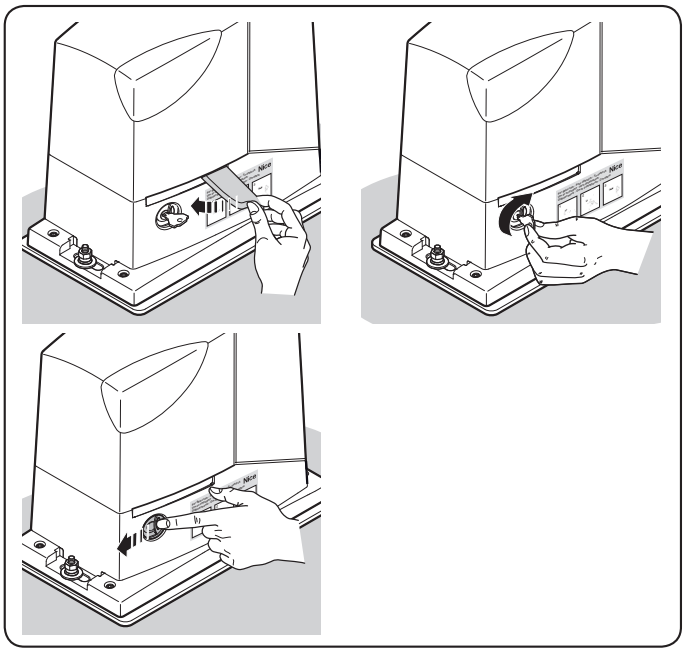
• Bakım: Diğer makineler gibi bu otomasyon da en iyi performans, uzun ömür ve tam güvenlik için periyodik bakım gerektirir. Kurulum teknisyeninizle bir bakım planı oluşturun. Nice, normal ev kullanımı için bakım kontrollerinin altı ayda bir yapılmasını önerir; bu aralık kullanım yoğunluğuna göre değişebilir. Kontrol, bakım ve onarım işlemlerini yalnızca kalifiye personel yapabilir.

• Redüktörlü motorun manuel olarak serbest bırakılması



•

• Redüktörlü motorun manuel olarak kilitlenmesi



IDV0620A01EN_31-01-2019

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