RUN

RUN1800
RUN1800P
RUN2500
RUN2500P

Yana kayar kapı motoru

TR - Kurulum ve kullanım talimatları ve uyarıları

Nice

TR

İçindekiler: **Sayfa**

1 Uyarılar 3

2 Ürün tanımı ve kullanım alanları 4
2.1 Çalışma sınırları 4
2.2 Tipik sistem 6
2.3 Kablo listesi 6

3 Kurulum 7
3.1 Ön kontroller 7
3.2 Redüktörlü motorun montajı 7
3.3 Endüktif limit anahtarlı modellerde limit braketi montajı 8
3.4 Diğer cihazların montajı 9
3.5 Elektrik bağlantıları 9
3.6 Elektrik bağlantılarının açıklaması 10

4 Son kontroller ve çalıştırma 10
4.1 Yön seçimi 10
4.2 Güç beslemesinin bağlanması 10
4.3 Cihazların tanıtılması 10
4.4 Kanat uzunluğunun öğrenilmesi 11
4.5 Kapı hareketlerinin kontrolü 11
4.6 Önceden ayarlanmış işlevler 11
4.7 Radyo alıcısı 11

5 Test ve devreye alma 11
5.1 Test 12
5.2 Devreye alma 12

6 Bakım ve bertaraf 12
6.1 Bakım 12
6.2 Bertaraf etme 12

7 Ek bilgiler 13
7.1 Programlama düğmeleri 13
7.2 Programlama 13
7.2.1 Birinci seviye işlevleri (ON-OFF işlevleri) 13
7.2.2 Birinci seviye programlama (ON-OFF işlevleri) 14
7.2.3 İkinci seviye işlevleri (ayarlanabilir parametreler) 14
7.2.4 İkinci seviye programlama (ayarlanabilir parametreler) 15
7.2.5 Birinci seviye programlama örneği (ON-OFF işlevleri) 16
7.2.6 İkinci seviye programlama örneği (ayarlanabilir parametreler) 16
7.3 Cihaz ekleme veya çıkarma 16
7.3.1 BlueBUS 16
7.3.2 STOP girişi 17
7.3.3 Fotoseller 17
7.3.4 FT210B fotosensörü 17
7.3.5 RUN'un “Slave” modu 18
7.3.6 Diğer cihazların tanıtılması 19
7.4 Özel işlevler 19
7.4.1 “Her zaman aç” işlevi 19
7.4.2 “Yine de hareket ettir” işlevi 19
7.4.3 Isıtma ve soğutma kontrol sistemi 19
7.4.4 Bakım bildirimi 19
7.5 Diğer cihazların bağlanması 20
7.6 Sorun giderme 21
7.6.1 Arıza kaydı 21
7.7 Teşhis ve bildirimler 21
7.7.1 İkaz lambası bildirimleri 22
7.7.2 Kontrol ünitesi bildirimleri 22
7.8 Aksesuarlar 23
7.8.1 Uzaktan programlama ünitesi 23

8 Teknik özellikler 24

RUN redüktörlü motor kullanıcıları için talimatlar ve uyarılar 25

CE Uygunluk Beyanı 27

1 - UYARILAR

Bu kılavuz güvenlikle ilgili önemli bilgiler içermektedir. Bileşenlerin kurulumuna başlamadan önce burada yer alan tüm bilgileri okumanız önemlidir. Bu kılavuzu ileride kullanmak üzere güvenli bir şekilde saklayın. RUN'un hem kurulumu hem de kullanımı sırasında ortaya çıkabilecek tehlikeler nedeniyle, maksimum güvenliğin sağlanması için kurulumun halihazırda yürürlükte olan kanunlara, hükümlere ve kurallara tam olarak uyularak yapılması gerekmektedir. Bu bölümde genel uyarıların ayrıntıları verilmektedir. Diğer daha spesifik uyarılar "3.1 Ön Kontroller" ve "5 Test Etme ve Devreye Alma" Bölümlerinde ayrıntılı olarak açıklanmıştır.

⚠En güncel Avrupa mevzuatına göre kapı veya girişlerin otomasyonu, 98/37/CE (Makine Direktifi) Direktifinde ve daha spesifik olarak EN 13241-1 (uyumlu standart); TR 12445 ; Makinenin makine direktifine uygunluğunun beyan edilmesini sağlayan EN 12453 ve EN 12635.

Daha fazla bilgi ve risk analizi ve Teknik Dokümantasyonun nasıl hazırlanacağı ile ilgili yönergeler için " www.niceforyou.com" adresini ziyaret edin. Bu kılavuz, özellikle kalifiye montajcıların kullanımı için yazılmıştır. Kurulumcu tarafından kaldırılacak ekteki "RUN redüktörlü motor Kullanıcıları için Talimatlar ve Uyarılar" spesifikasyonu dışında, bu kılavuzda sağlanan bilgilerin hiçbiri son kullanıcıların ilgisini çekecek şekilde değerlendirilemez!

- Bu talimatlarda açıkça belirtilmeyen RUN'un herhangi bir şekilde kullanılmasına veya çalıştırılmasına izin verilmez. Yanlış kullanım hasara ve kişisel yaralanmaya neden olabilir.
- Kuruluma başlamadan önce, kullanılan ilgili çözümleri gösteren, Makine Direktifi Ek I'de sağlanan temel güvenlik gereksinimlerinin bir listesini içeren bir risk analizi yapılmalıdır. N.B. Risk analizi bu otomasyona ait "Teknik Dokümantasyon" içerisinde yer alan dokümanlardan biridir.
- Özel uygulama gereksinimlerine ve mevcut tehlikelere göre otomasyonu RUN ile tamamlamak için ek cihazların gerekli olup olmadığını kontrol edin. Aşağıdaki riskler dikkate alınmalıdır: darbe, ezilme, kesilme, sürüklenme vb. ve diğer genel tehlikeler.
- Bu kılavuzda böyle bir eylem belirtilmediği sürece hiçbir bileşeni değiştirmeyin. Bu tür işlemlerin arızalara yol açması muhtemeldir. NICE, değiştirilmiş ürünlerden kaynaklanan hasarlarla ilgili hiçbir sorumluluk kabul etmez.
- Kurulum ve kullanım sırasında katı nesnelerin veya sıvıların kontrol ünitesine veya diğer açık cihazlara girmediğinden emin olun. Gerekirse NICE müşteri hizmetleri departmanıyla iletişime geçin; RUN'un bu koşullarda kullanılması tehlikeli olabilir.
- Otomasyon sistemi, 5 "Test ve devreye alma" bölümünde açıklandığı gibi devreye alınana kadar kullanılmamalıdır.
- RUN ambalaj malzemeleri yerel düzenlemelere uygun olarak imha edilmelidir.
- Bu kılavuzda sağlanan bilgiler kullanılarak çözülemeyen bir arıza meydana gelirse NICE müşteri hizmetleri departmanıyla iletişime geçin.
- Otomatik anahtarlardan herhangi birinin tetiklenmesi veya sigortaların atması durumunda, ilgili arızayı tespit edip ortadan kaldırmaya çalışın.
- RUN kapağının altındaki terminallere erişmeden önce tüm besleme devrelerini ayırın. Ayırma cihazı belirlenemiyorsa üzerine şu uyarıyı asın: "UYARI: BAKIM ÇALIŞMASI DEVAM EDİYOR".

Bu ürünün 98/37 CE "Makine Direktifi" (eski 89/392 /CEE) ile ilgili olarak uygun kullanımına ilişkin özel uyarılar:

- Bu ürün, piyasaya bir "makine bileşeni" olarak piyasaya sürülmüştür ve bu nedenle, 98/37/EC direktifine uygun olarak, yalnızca diğer bileşenlerle kombinasyon halinde ve mevcut kullanım kılavuzunda açıklanan şekilde bir "makine" oluşturmak amacıyla bir makineye entegre edilecek veya diğer makinelerle birleştirilecek şekilde üretilmiştir. 98/37 CE direktifinde belirtildiği gibi, bu ürünün monte edildiği makinenin üreticisi makinenin 98/37 /CE direktifine uygun olduğunu belirleyip beyan edene kadar bu ürünün kullanımına izin verilmez.

Bu ürünün 73/23 /EEC "Alçak Gerilim" Direktifi ve sonraki değişiklikler 93/68 /CEE ile ilgili olarak uygun kullanımına ilişkin özel uyarılar:

- Bu ürün, bu kullanım kılavuzunda öngörülen konfigürasyonlarda ve Nice S.p.a.'da bulunan ürünlerle birlikte kullanıldığında "Alçak Gerilim" Direktifinin öngördüğü hükümlere uygundur. ürün kataloğu. Ürünün belirtilen konfigürasyonlarda kullanılmaması veya öngörülmeyen diğer ürünlerle birlikte kullanılması halinde gereklilikler garanti edilemeyebilir; Direktifin öngördüğü gerekliliklere uygunluğu montajcılar tarafından doğrulanıncaya kadar ürünün bu koşullarda kullanılması yasaktır.

Bu ürünün 89/336 /EEC "Elektromanyetik Uyumluluk" Direktifi ve sonraki değişiklikler 92/31 /EEC ve 93/68 /EEC ile ilgili olarak uygun kullanımına ilişkin özel uyarılar:

- Bu ürün, en kritik kullanım koşullarında, bu kullanım kılavuzunda öngörülen konfigürasyonlarda ve Nice S.p.A. ürün kataloğunda bulunan ürünlerle birlikte elektromanyetik uyumluluk açısından testlere tabi tutulmuştur. Öngörülmeyen konfigürasyonlarda veya diğer ürünlerle birlikte kullanılması durumunda elektromanyetik uyumluluk garanti edilmeyebilir; Direktifin öngördüğü gerekliliklere uygunluğu montajcılar tarafından doğrulanıncaya kadar ürünün bu koşullarda kullanılması yasaktır.

TR

2) Ürün tanımı ve uygulamaları

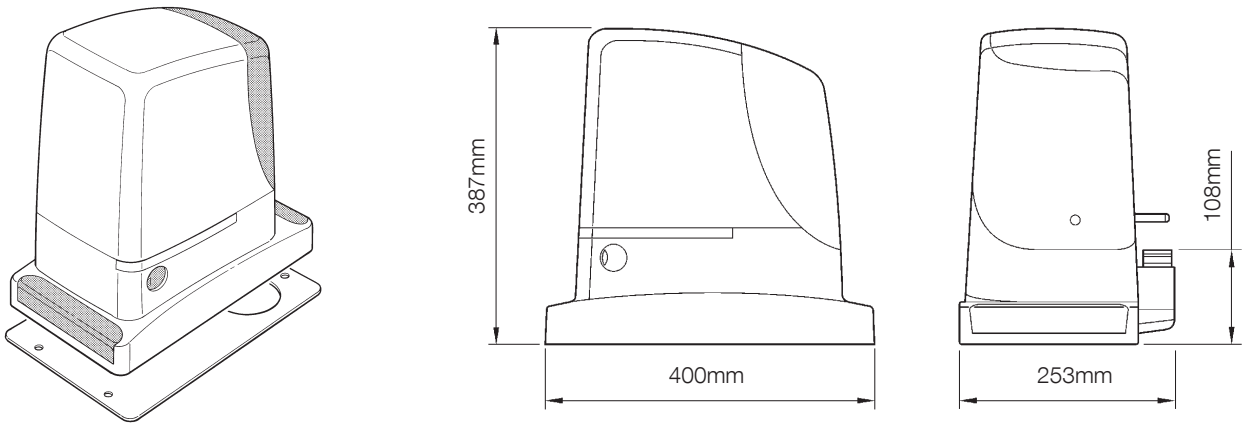
RUN, yana kayar kapıların otomasyonunda kullanılan, kendinden kilitlemeli elektromekanik redüktörlü motor serisidir. Elektronik kontrol ünitesi ve radyo alıcıları için “SM” tipi konnektörle donatılmıştır (isteğe bağlı). Birden fazla cihazın yalnızca 2 kablo ile bağlanmasını sağlayan “BlueBUS” sistemi, harici cihazların elektrik bağlantısını kolaylaştırır. Run BlueBUS bağlantısına uygun cihazlar, 7.3.1 “BlueBUS” bölümünde listelenmiştir; uyumluluk bilgileriyle birlikte güncel liste ayrıca şu adreste de mevcuttur: www.niceforyou.com. RUN, kurulum, bakım ve herhangi bir arızanın giderilmesinin eksiksiz ve hızlı yönetimini sağlamak amacıyla uzaktan programlama üniteleri için bir konektörle donatılmıştır; ayrıca 7.8.1 "Uzaktan programlama ünitesi" konusuna bakın. RUN elektrikle çalışır, elektrik kesintisi durumunda, kapının manuel hareketini sağlamak için cihaz özel anahtar aracılığıyla serbest bırakılabilir.

Diğer ürünler de RUN serisinin bir parçasıdır ve aralarındaki fark 1 tablosunda açıklanmıştır.

Table 1 : comparison of the RUN redüktörlü motor main characteristics

Redüktörlü motor type Limit switch type ~~Maximum leaf length Maximum leaf weight Peak thrust (corresponding to a force)~~	**RUN1800**	**RUN1800P**	**RUN2500**	**RUN2500P**
	elektromekanik	endüktif yakınlık	elektromekanik	endüktif yakınlık
	15m		18m	
	1800 kg		2500 kg	
	40Nm (1110N)		50Nm (1390N)	

Not: 1kg 9,81 N örneğin: 1390 N 142 kg =



1

2.1) Operating limits Chapter 8 "Technical Characteristics" provides the only data needed to determine whether the products of the RUN line are suitable for the intended application. The structural characteristics of RUN make it suitable for use on sliding leaves in conformity with the limits specified in tables 2 , 3 and 4 .

The effective suitability of RUN to automate a sliding gate depends on friction and other factors, even occasional, such as the presence of ice which could obstruct leaf movement. To ensure suitability, it is absolutely vital to measure the force necessary to move the leaf throughout its entire run and ensure that this is less than half of the "nominal torque" indicated in chapter 8 "Technical characteristics" (a 50% margin on the force is recommended, as unfavourable climatic conditions may cause an increase in the friction); ayrıca, data specified in tables 2 and 3 should be taken into account to establish the number of cycles/hour and consecutive cycles.

Table 2 : limits in relation to the length of the leaf

	RUN1800/ RUN1800P		**RUN2500/ RUN2500P**	
Kanat genişliği(m) 6'ye ~~kadar 6 9 9 12 12 15 15 18~~	**maks. döngü/saat**	**maks. ardışık döngüler**	**maks. döngü/saat**	**maks. ardışık döngüler**
	42	28	42	42
÷	28	18	28	28
÷	21	14	21	21
÷	17	11	17	17
÷			14	14

Table 3 : limits in relation to the weight of the leaf

Kanat ağırlığı (kg) 500 500 900 900 1200 1200 1500 1500 1800 2000 2300 2300 2500	RUN1800/ RUN1800P Döngü yüzdesi	RUN2500/ RUN2500P Döngü yüzdesi
÷	100%	100%
÷	80	80
÷	75	75
÷	60	60
÷	50	50
÷	---	40
÷	---	30

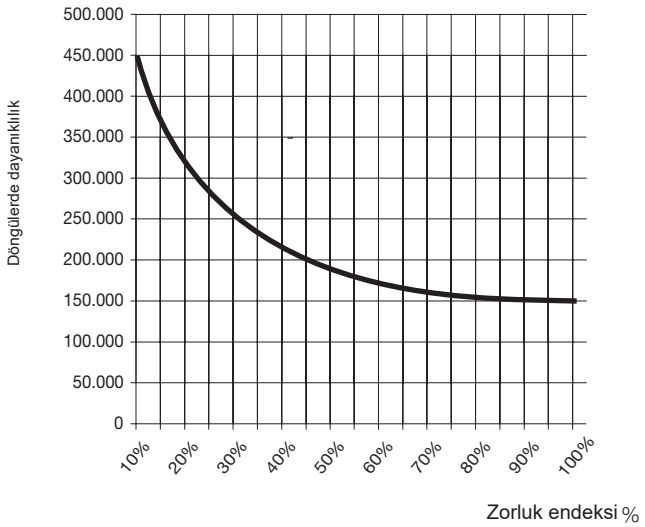
Kanadın uzunluğu, hem saat başına maksimum çevrim sayısının hem de ardışık çevrimlerin hesaplanmasına olanak sağlarken, ağırlık, çevrim azalma yüzdesinin ve izin verilen maksimum hızın hesaplanmasına olanak sağlar. Örneğin, RUN1800 için, eğer kanat 10 m uzunluğundaysa, 21 döngü/saat ve 14 ardışık döngülere sahip olmak mümkün olacaktır. Bununla birlikte, kanadın ağırlığı 1300 kg ise, bunların %60 oranında azaltılması gerekir, bu da 9 döngü/saat ve 8 ardışık döngülerle sonuçlanır. Kontrol ünitesinde, motorun yüküne ve çevrim süresine bağlı olarak aşırı ısınma riskini önleyen bir sınırlama cihazı bulunmaktadır. Bu cihaz maksimum limit aşıldığında tetiklenir. Manevra sınırlama cihazı aynı zamanda ortam sıcaklığını da ölçerek sıcaklık özellikle yüksek olduğunda manevra sayısını daha da azaltır.

The "durability" estimate is shown in chapter 8 "Technical characteristics", which is the average useful life of the product. Değer, manevranın ciddiyet endeksinden büyük ölçüde etkilenir; bu, aşınmaya katkıda bulunan tüm faktörlerin toplamıdır. Bu tahmini yapmak için 4 tablosundaki tüm şiddet indeksleri bir araya toplanmalı ve sonuç, grafikteki tahmini dayanıklılığı kontrol etmek için kullanılmalıdır. For example: for RUN1800 on a gate weighing 1300 kg and 10 m in length, equipped with photocells and other stress related elements obtains a severity index equal to 45% (20 +15 +10). From the graph the estimated durability is equal to 200.000 cycles. Note that the estimated durability is calculated on the basis of design specifications and the results of tests performed on prototypes; as this is an estimate only, it does not represent any form of guarantee on the effective durability of the product.

Tablo 4 : manevra şiddet indeksine göre dayanıklılık tahmini

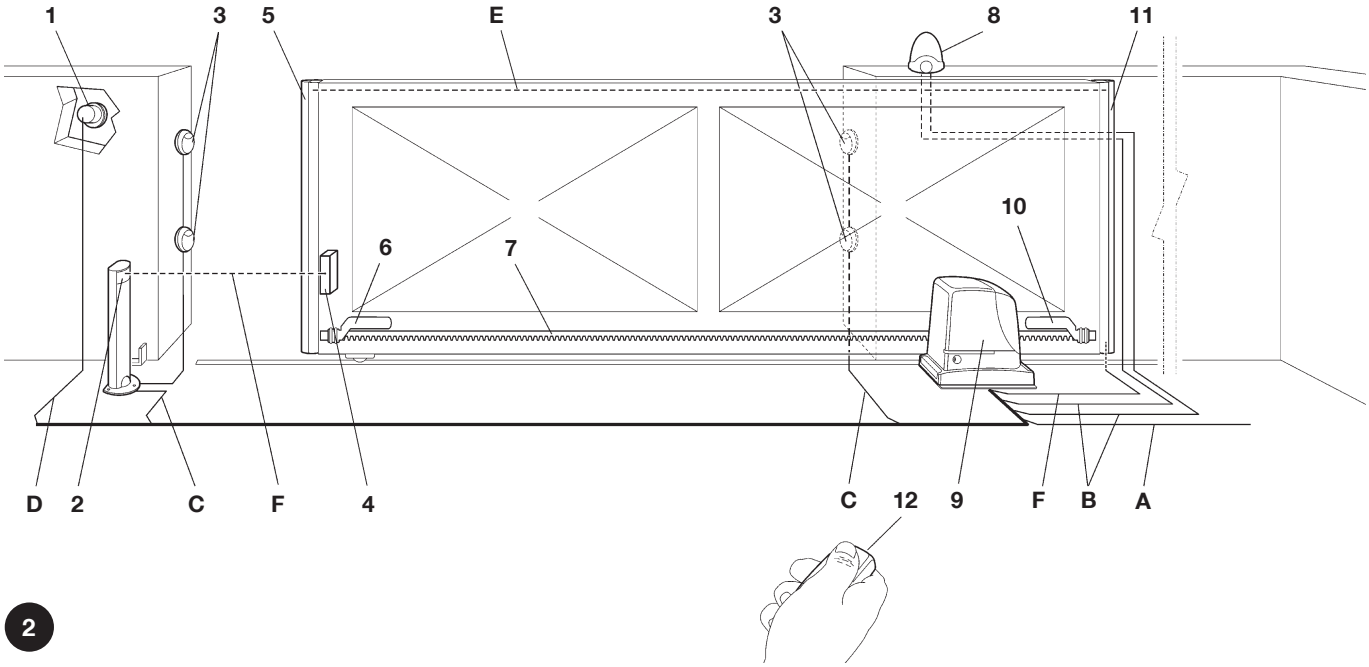
Zorluk endeksi %	1800'yi çalıştırın	2500	
Kanat ağırlığı kg En fazla 500 500 900 900 1200 1200 1500 1500 1800 1800 2200 2200 2500			
	5	5	
÷	10	10	
÷	20	20	
÷	30	30	
÷	40	40	
÷	-	50	
÷	-	60	
Kanat uzunluğu m 6'ye kadar 6 9 9 12 12 15 15 18			
	5	5	
÷	10	10	
÷	15	15	
÷	25	25	
÷	-	35	
Other stress related elements (to be taken into consideration if the probability is greater than 10%) Ambient temperature greater than 40°C or lower than 0°C or humidity greater than 80%			
	10	10	
Toz ve kum varlığı	15	15	
Tuzluluğun varlığı	20	20	
Photo manevra kesintisi	10	10	
Manevra kesintisini durdur	20	20	
İtme aktif	10	10	
Zorluk endeksi toplamı %:			

Döngülerde dayanıklılık



Not: Şiddet endeksi 100%'yi aşarsa bu, koşulların kabul edilebilirlik sınırlarının dışında olduğu anlamına gelir; in this case the use of a larger-sized model is recommended.

2.2) Tipik sistem Şekil 2, kayan bir kapıyı RUN kullanarak otomatikleştirmek için tipik bir sistemi göstermektedir.



2

1 Anahtarla çalıştırılan seçici anahtar Alıcı FT210B
2 Fotoseller Verici FT210B Birincil hareketli kenar
3 "Açık" limit anahtarı braketi
4
5
6
7 Kremayer 8 Dahili antenli yanıp sönen ışık
9 RUN
10 "Kapalı" limit anahtarı braketi 11 Birincil hareketli kenar (isteğe bağlı) 12 Radyo vericisi

2.3) Kablo listesi Şekil 2'de gösterilen tipik sistem ayrıca, özellikleri 5 tablosunda verilen çeşitli cihazların bağlantısı için gereken kabloları da belirtir.

⚠ Kullanılan kablolar kurulum tipine uygun olmalıdır; örneğin, iç mekan uygulamaları için H03VV-F tipi bir kablo önerilirken, H07RN-F dış mekan uygulamaları için uygundur.

Tablo 5 : Kabloların listesi

Bağlantı	**Kablo tipi**	İzin verilen maksimum uzunluk 30 m (1'ye dikkat edin) 20 m 20 m (5 m'den daha az önerilir) 30 m (2'ye dikkat edin) 50 m 20 m 30 m
A: Elektrik güç hattı	N ° 1 kablo 3x1,5 mm 2	
B: Antenli yanıp sönen ışık	N ° 1 kablo 2x0,5 mm 2	
	N ° 1 ekranlı kablo tipi RG58	
C: Fotoseller	N ° 1 kablo 2x0,5 mm 2	
D: Anahtarla çalıştırılan seçici anahtar	N ° 2 kablo 2x0,5 mm 2 (not 3)	
E: 2 hareketli kenarlar arasındaki bağlantı	N ° 1 kablo 2x0,5 mm 2 (not 4)	
F: Hareketli kenar bağlantısı	N ° 1 kablo 2x0,5 mm 2 (not 5)	

Not 1: 30 m'den daha uzun güç kaynağı kablosu, daha büyük bir ölçüye sahip olması koşuluyla kullanılabilir; 3x2,5 mm 2 ve güvenli bir topraklama sistemi Otomasyon ünitesinin yanında sağlanır.

Not 2 : " BLUEBUS " kablosu 30 m'den uzunsa, 50 m'ye kadar bir 2x1 mm 2 kablo gerekir. Not 3 : İki 2x0,5 mm 2 kablo yerine tek bir 4x0,5 mm 2 kablo kullanılabilir. Not 4 : Bağlantı türü hakkında bilgi için birden fazla kenarın olduğu durumlarda "7.3.2 STOP Girişi" Bölümüne bakın

üretici tarafından tavsiye edilir.

Not 5: hareketli kenarları kayan kanatlara bağlamak için kanat hareket ederken bile bağlantıyı mümkün kılan özel cihazlar kullanılmalıdır; hareket halindeyken; Şekil FT210B'nin kullanımını gösterir.

3 KURULUM

⚠ RUN'un kurulumu, yürürlükteki mevzuat, standart ve yönetmeliklere ve bu kılavuzda verilen talimatlara uygun olarak kalifiye personel tarafından yapılmalıdır.

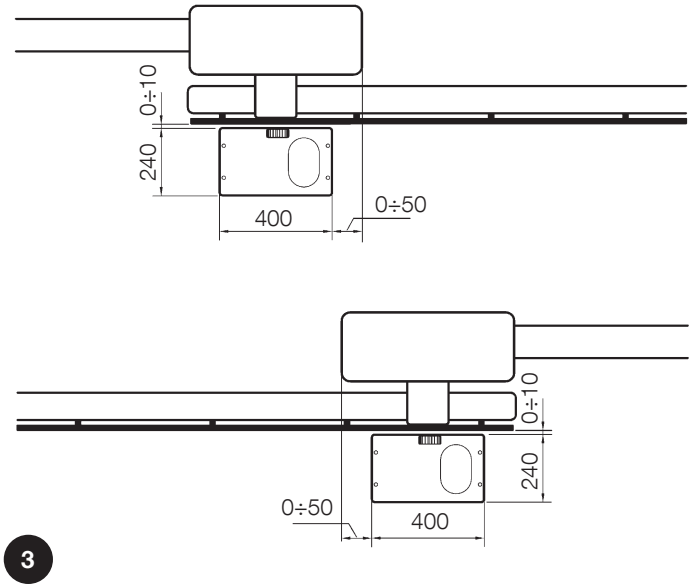
3.1) Ön kontroller RUN kurulumuna devam etmeden önce:

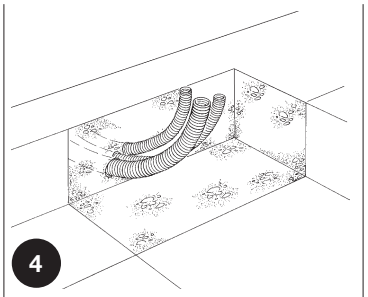
- Tüm malzemelerin mükemmel durumda, kullanıma uygun ve mevcut standartlara uygun olduğunu kontrol edin.
- Kapı yapısının otomasyona uygun olduğundan emin olunuz.
- Kanadın ağırlığının ve boyutlarının "2.1 Çalıştırma sınırları" bölümünde belirtilen çalıştırma sınırları dahilinde olduğundan emin olun.
- Kanadın hareketini başlatmak için gereken kuvvetin "maksimum torkun" yarısından az olduğunu ve kanadı hareket halinde tutmak için gereken kuvvetin "nominal torkun" yarısından az olduğunu kontrol edin. Ortaya çıkan değerleri " 8 Teknik Özellikler" Bölümünde belirtilen değerlerle karşılaştırın. Olumsuz iklim koşulları sürtünmenin artmasına neden olabileceğinden üreticiler kuvvette bir 50% marjı önermektedir.
- Kapı kanatlarının açılma veya kapanma hareketinde daha büyük sürtünme noktaları olmadığından emin olun.
- Kapının raydan çıkma tehlikesi olmadığından emin olun.
- Mekanik durdurucuların yeterince sağlam olduğundan ve kanat mekanik durdurucuya şiddetli bir şekilde çarpsa bile deformasyon riskinin bulunmadığından emin olun.
- Kapının iyi dengelendiğinden emin olun: herhangi bir konuma yerleştirildiğinde kendi kendine hareket etmemelidir.
- Redüktörlü motorun sabitlendiği alanın su basmasına maruz kalmadığından emin olun. Gerekirse redüktörlü motoru yerden yükseltilmiş şekilde monte edin.
- Kurulum alanının redüktörlü motorun serbest bırakılmasına olanak sağladığından ve serbest bırakılmasının güvenli ve kolay olduğundan emin olun.
- Çeşitli cihazların montaj konumlarının darbelere karşı korunduğundan ve montaj yüzeylerinin yeterince sağlam olduğundan emin olun.
- – Bileşenler asla suya veya diğer sıvılara batırılmamalıdır.
- RUN'u ısı kaynaklarından ve açık alevlerden uzak tutun; asit, tuzlu veya potansiyel olarak patlayıcı atmosferde; bu RUN'a zarar verebilir ve arızalara veya tehlikeli durumlara neden olabilir.
- Kanatta veya kapının hareket alanı dahilinde bir erişim kapısı varsa, bunun normal hareketi engellemediğinden emin olun. Gerekirse uygun bir kilitleme sistemi monte edin.
- Kontrol ünitesini yalnızca güvenli topraklama sistemi ile donatılmış bir güç kaynağı hattına bağlayın.
- Güç kaynağı hattı uygun manyetotermal ve diferansiyel anahtarlarla korunmalıdır.
- Elektrik şebekesinden gelen güç kaynağı hattına bir bağlantı kesme cihazı (kontaklar arasındaki mesafe, aşırı gerilim kategorisi III olan en az 3.5 mm olmalıdır) veya eşdeğer bir sistem (örneğin bir priz ve ilgili fiş) takılmalıdır. Güç kaynağının bağlantı kesme cihazı otomasyonun yakınına monte edilmemişse, istenmeyen, yetkisiz bağlantıyı önlemek için bir kilitleme sistemine sahip olmalıdır.

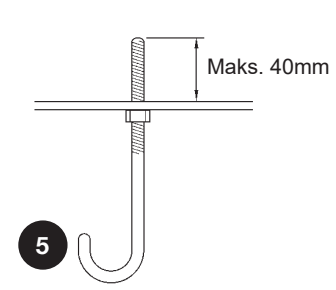
3.2) Redüktörlü motorun montajı Redüktörlü motor, örneğin genişletme cıvataları gibi uygun araçlar kullanılarak halihazırda mevcut bir montaj yüzeyine doğrudan sabitlenmelidir. Aksi takdirde, redüktörlü motoru sabitlemek için kurulumu yapan kişi şunları yapmalıdır:

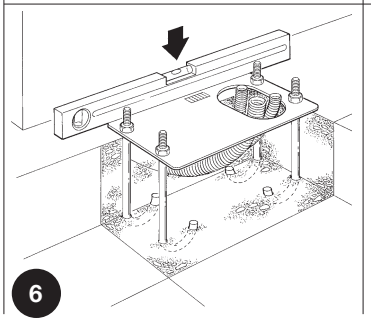
1. **Şekil 3'ye bakarak uygun boyutlara sahip bir temel deliği kazın.**
2. **Elektrik kabloları için şekil 4'de gösterildiği gibi bir veya daha fazla kanal hazırlayın.**
3. **4 ankrajı, plakanın altına ve üstüne birer somun yerleştirerek temel plakasına monte edin. Plakanın altındaki somun, dişli kısım plakanın üstünden en fazla 40 mm çıkacak şekilde, Şekil 5'te gösterildiği gibi sıkılmalıdır.**
4. Betonu dökün ve sertleşmeye başlamadan önce temel plakasını Şekil 3'de gösterilen değerlere ayarlayın. Kanada paralel ve tamamen düz olduğundan emin olun (Şekil 6). Betonun tamamen sertleşmesini bekleyin.
5. Plaka üzerindeki 4 üst somunlarını sökün ve ardından redüktörlü motoru konumlandırın. Kanadın tamamen paralel olup olmadığını kontrol edin, ardından birlikte verilen dört somunu ve pulu Şekilde gösterildiği gibi yeniden takın ve sıkın.

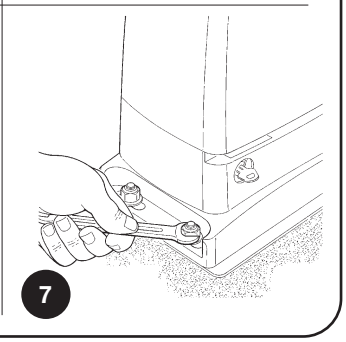
7.







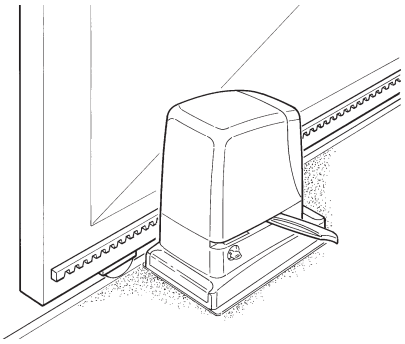




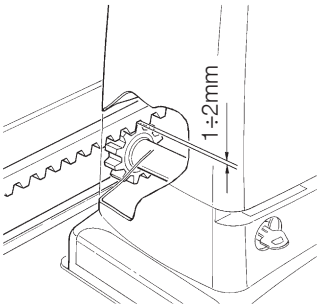
6. Redüktörlü motoru, "RUN redüktörlü motor kullanıcıları için Talimatlar ve Uyarılar" bölümündeki "Serbest bırakma ve manuel hareket" paragrafında gösterildiği gibi serbest bırakın.

7. Kanadı tamamen açın ve kremayerin ilk parçasını pinyonun üzerine yerleştirin. Şekil 8'de gösterildiği gibi kremayerin başlangıcının kanadın başlangıcına karşılık gelip gelmediğini kontrol edin. 1-2 mm kremayer ile pinyon arasında boşluk bırakın, ardından kremayeri uygun araçlar kullanarak kanada sabitleyin.

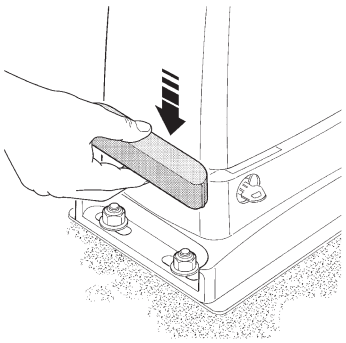
⚠ Kanadın ağırlığının redüktörlü motoru etkilemesini önlemek için, Şekil 9'de gösterildiği gibi kremayer ile pinyon arasında 1-2 mm boşluğunun olması önemlidir.



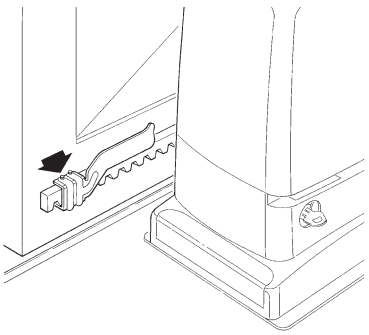
8



9



10



11

8. Kremayerin diğer elemanlarını sabitlemek için pinyonu referans noktası olarak kullanarak kanadı kaydırın.

9. Rafın fazla kısmını kesin.

10. Kapıyı birkaç kez açıp kapatın ve kremayerin maksimum 5 mm toleransıyla pinyonla hizalandığından emin olun. Ayrıca, pinyon ile kremayer arasındaki tüm uzunluk boyunca 1-2 mm boşluğuna uyulduğunu kontrol edin.

11. Redüktörlü motor yapısının iki sabitleme somununu iyice sıkın yere iyice sabitlendiğinden emin olun. Sabitleme somunlarını şekil 10'de gösterildiği gibi ilgili kapaklarla kapatın.

12. Limit anahtarı braketini aşağıda açıklandığı şekilde sabitleyin (versiyonlar için) RUN1800P ve RUN2500P, braketi paragrafta anlatıldığı gibi sabitleyin.

paragraf " 3.3 Endüktif limit anahtarlı versiyonlarda limit anahtar braketinin sabitlenmesi"):

- Kanadı, mekanik durdurucudan en az 2-3 cm uzakta kalacak şekilde manuel olarak açık konuma yerleştirin.
- Braketi kremayer üzerinde açma yönünde, limit anahtarı devreye girene kadar kaydırın. Ardından braketi en az 2 cm daha ilerletip şekil 11'de gösterildiği gibi uygun ayar vidalarıyla kremayere sabitleyin.
- Aynı işlemi kapatma limit anahtarı için de yapın. Redüktörlü

13. motoru, "Kullanıcılar için Talimatlar ve Uyarılar" bölümündeki "Serbest bırakma ve manuel hareket" paragrafında anlatıldığı gibi sabitleyin.

3.3) Endüktif limit anahtarlı versiyonlarda limit anahtar braketinin sabitlenmesi

Endüktif limit anahtarını kullanan RB600P ve RB1000P versiyonları için limit anahtarı braketi aşağıda açıklandığı şekilde sabitlenmelidir.

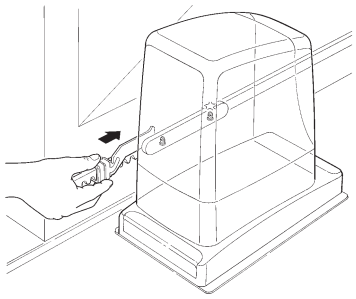
1. Kanadı, mekanik durdurucudan en az 2-3 cm uzakta kalacak şekilde manuel olarak açık konuma yerleştirin.

2. Braketi, Şekil 12'deki gibi ilgili LED sönene kadar kremayer boyunca açılma yönünde kaydırın. Ardından braketi en az 2 cm daha ilerletin ve uygun saplama vidalarıyla kremayere sabitleyin.

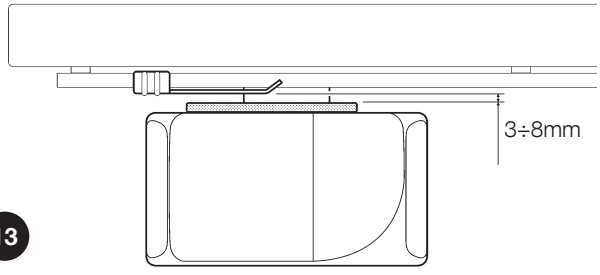
3. Kanadı mekanik durdurucudan en az 2-3 cm uzakta kalacak şekilde manuel olarak kapalı konuma yerleştirin.

4. İlgili LED kapanana kadar braketi kremayer boyunca kapanma yönünde kaydırın. Ardından braketi en az 2 cm kadar ileri getirin ve uygun saplama cıvatalarıyla kremayere sabitleyin.

⚠ Uyarı: Endüktif limit anahtarlarında braketin ideal uzaklığı, şekil 13'te gösterildiği gibi 3 ile 8 mm arasındadır.



12



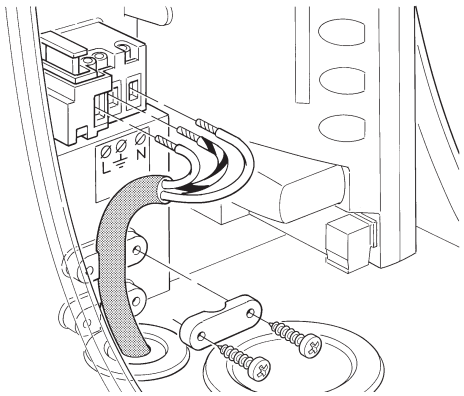
13

3.4) Çeşitli cihazların kurulumu Başka cihazlar gerekiyorsa, bunları ilgili talimatlarda verilen talimatları izleyerek kurun. Bunu "3.6 Elektrik bağlantılarının açıklaması" paragrafından ve Şekil 2'deki RUN'a bağlanabilecek cihazlardan kontrol edin.

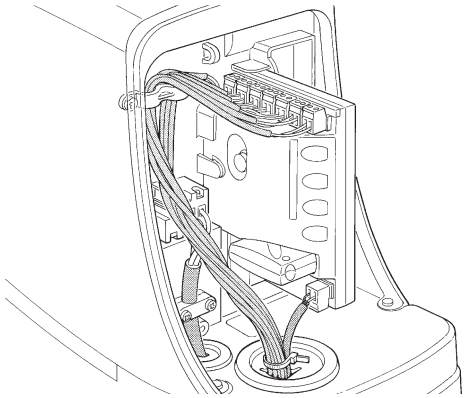
3.5) Elektrik bağlantıları

⚠ Elektrik bağlantılarını yalnızca sistemin elektrik beslemesi kapatıldıktan sonra gerçekleştirin.

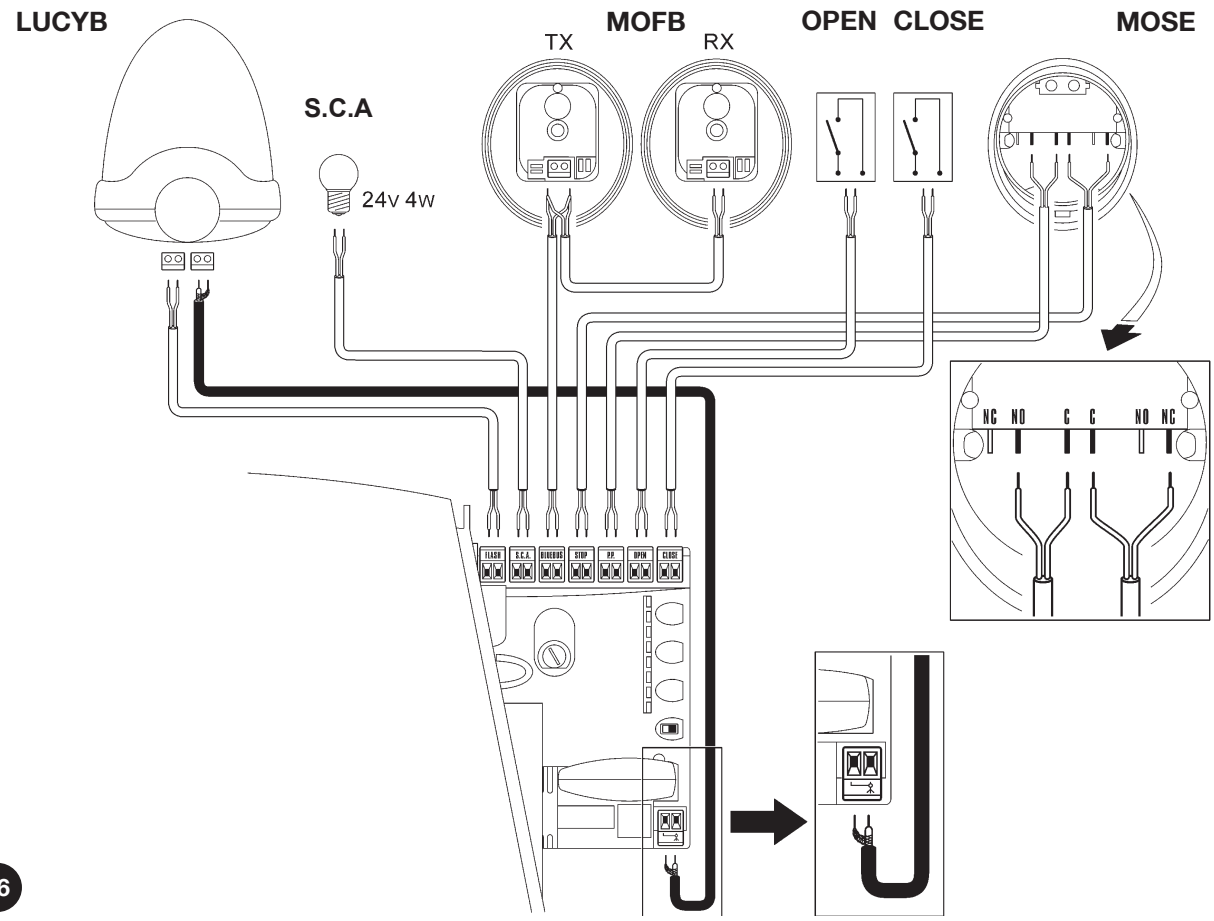
1. RUN'un elektronik kontrol ünitesine erişmek için koruma kapağını çıkarın. Yan vida çıkarılmalı ve kapak yukarı kaldırılmalıdır.
2. Kabloları yönlendirmek için iki deliği kapatan kauçuk membranı çıkarın; 20 ÷ 30 cm uzunluğunu gerekenden daha uzun bırakarak, güç kablosunu daha küçük deliğe ve çeşitli cihazlara ait tüm diğer kabloları daha büyük deliğe takın. Kablo tipine ilişkin bilgi için Tablo 5'ye ve bağlantılar için Şekil 2'ye bakın.
3. Büyük delikten geçirilen kabloları bir araya toplamak ve birleştirmek için bir kelepçe kullanın ve kelepçeyi kablo giriş deliğinin altına yerleştirin. Kauçuk membranda biraz daha küçük bir delik açın Kelepçe ile birleştirilen kabloların çapından daha büyük bir mesafeye getirin ve membranı kelepçeye ulaşana kadar kablolar boyunca kaydırın. Daha sonra membranı tekrar yerine yerleştirin. Membranın hemen üstüne yerleştirilen kabloları toplamak için ikinci bir kelepçe yerleştirin.
4. Küçük membran üzerinde, güç kablosunun çapından biraz daha küçük bir delik açın ve membranı, yuvasına oturuncaya kadar kablo boyunca kaydırın.
5. Güç kablosunu şekil 14'de gösterildiği gibi ilgili terminale bağlayın ve kabloyu manşon aracılığıyla sabitleyin.
6. Diğer kabloları Şekil 16'deki şemaya göre bağlayın. Bu prosedürü kolaylaştırmak için terminaller çıkarılabilir.
7. Bağlantılar tamamlandıktan sonra kelepçelerle birleştirilen kabloları kablo kilitleme halkalarına sabitleyin. Fazla anten kablosu, Şekil 15'de gösterildiği gibi başka bir kelepçe kullanılarak diğer kablolara sabitlenmelidir.



14



15



16

2 motorlarının karşı kanatlara bağlantısı için "7.3.5 Slave modunda RUN" paragrafına bakın.

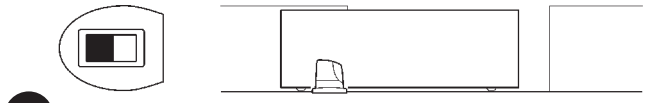
3.6) Elektrik bağlantılarının açıklaması Aşağıda elektrik bağlantılarının kısa bir açıklaması bulunmaktadır; daha fazla bilgi için lütfen "7.3 Cihaz Ekleme veya Kaldırma" paragrafını okuyun. FLASH : tek 12V maksimum 21W ampul ile bir veya iki "LUCYB" veya benzer tipte yanıp sönen ışık çıkışı. S.C.A .: "Açık Kapı Göstergesi" çıkışı. Bir gösterge lambası bağlanabilir (24V maks. 4W). Ayrıca diğer işlevler için de programlanabilir; "7.2.3 İkinci düzey işlevler" paragrafına bakınız. BLUEBUS: uyumlu cihazlar bu terminale bağlanabilir. Hem elektrik kaynağının hem de iletişim sinyallerinin içinden geçtiği yalnızca iki kablo kullanılarak paralel olarak bağlanırlar. BlueBUS hakkında daha yararlı bilgi için ayrıca " 7.3.1 BlueBUS " Paragrafına bakın. STOP : devam eden manevrayı bloke eden veya sonunda durduran cihazlara yönelik giriş. "Normalde Kapalı", "Normalde Açık" gibi kontaklar veya sabit dirençli cihazlar kullanılarak bağlanabilir

girişe ilişkin özel prosedürler. STOP hakkında daha yararlı bilgi için ayrıca " 7.3.2 STOP Girişi" Paragrafına bakın. STEP-BY-STEP : Adım Adım hareketi kontrol eden cihazlar için giriş. Bu girişe "Normalde Açık" olan cihazları bağlamak mümkündür. OPEN : yalnızca açılma hareketini kontrol eden cihazlar için giriş. Bu girişe "Normalde Açık" olan cihazları bağlamak mümkündür. CLOSE : yalnızca kapanma hareketini kontrol eden cihazlar için giriş. Bu girişe "Normalde Açık" olan cihazları bağlamak mümkündür. ANTEN: radyo alıcı anteni için bağlantı girişi (anten LUCY B'ye dahil edilmiştir).

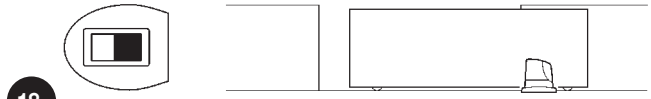
4) Son kontroller ve başlatma

Üreticiler, otomasyonun kontrol ve başlatma aşamasına başlamadan önce kanadın yaklaşık olarak strokun ortasında konumlandırılmasını önermektedir. Bu, kanadın hem açılma hem de kapanma sırasında serbestçe hareket etmesini sağlayacaktır.

4.1) Yön seçimi Açma manevrasının yönü redüktörlü motorun kanada göre konumuna göre seçilmelidir. Açmak için kanadın sola doğru hareket etmesi gerekiyorsa seçici Şekil 17'de gösterildiği gibi sola doğru hareket ettirilmelidir; alternatif olarak, eğer kanadın açılma sırasında sağa doğru hareket etmesi gerekiyorsa seçicinin Şekil 18'de gösterildiği gibi sağa doğru hareket ettirilmesi gerekir.



17



18

4.2) Güç kaynağı bağlantısı

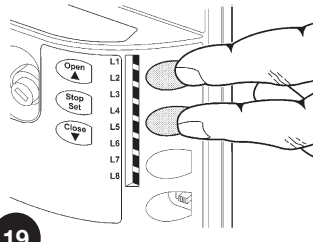
⚠ **RUN'un şebekeye bağlantısı, gerekli gerekliliklere sahip, yürürlükteki yasa, hüküm ve standartlara tam olarak uygun, kalifiye ve deneyimli personel tarafından yapılmalıdır.**

RUN'a güç verilir verilmez aşağıdakileri kontrol edin:

1. " BLUEBUS " LED'nin saniyede yaklaşık bir kez olmak üzere düzenli olarak yanıp söndüğünden emin olun.
2. Fotosellerdeki LED'lerin yanıp söndüğünden emin olun (hem TX hem de RX'de); Yanıp sönme türü diğer faktörlere bağlı olduğundan önemli değildir.
3. FLASH çıkışına bağlı yanıp sönen ışığın ve "Açık Kapı Göstergesi" çıkışına bağlı LED lambasının kapalı olduğundan emin olun. Yukarıdaki koşullar karşılanmazsa, kontrol ünitesine giden güç beslemesini derhal kapatın ve elektrik bağlantılarını daha dikkatli bir şekilde kontrol edin. Arıza bulma ve analiz hakkında daha fazla bilgi için lütfen "7.6 Sorun Giderme" Bölümüne bakın.

4.3) Cihazın kendi kendine öğrenmesi Güç kaynağını bağladıktan sonra, kontrol ünitesinin BLUEBUS ve STOP girişlerine bağlı cihazları "öğrenmesi" gerekir. Bu aşamadan önce, cihazın kendi kendine öğrenmesinin gerçekleştirilmesi gerektiğini belirtmek için LEDs L1 ve L2 yanıp sönecektir.

1. [▲] ve [Set] tuşlarını basılı tutun
2. L1 ve L2 LED'leri çok hızlı yanıp sönmeye başladığında tuşları bırakın (yaklaşık 3 s'den sonra)
3. Kontrol ünitesinin cihazları kendi kendine öğrenmeyi bitirmesi için birkaç saniye bekleyin
4. Kendi kendine öğrenme aşaması tamamlandığında, STOP LED açık kalmalı, L1 ve L2 kapatılmalıdır (L3 ve L4 LED'leri sonunda yanıp sönmeye başlayacaktır).

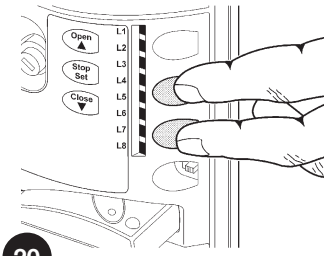


19

Bağlı cihazların kendi kendine öğrenme aşaması, kurulumdan sonra bile (örneğin, yeni bir cihaz kurulduğunda) herhangi bir zamanda tekrarlanabilir; Kendi kendine öğrenmeyi tekrarlamak için "7.3.6 Kendi Kendine Öğrenen Diğer Cihazlar" paragrafına bakın.

4.4) Kanat uzunluğu kendi kendine öğrenme Cihazların kendi kendine öğrenmesi sonrasında L3 ve L4 ledleri yanıp sönmeye başlar; kontrol ünitesi kapının uzunluğunu kendi kendine öğrenmelidir. Bu aşamada kapanma limit switch'inden açılma limit switch'e kadar kanadın uzunluğu ölçülür. Bu ölçüm, yavaşlama noktalarını ve kısmi açılma noktasını hesaplamak için gereklidir.

1. [▼] ve [Set] tuşlarını basılı tutun
2. Manevra başladığında tuşları bırakın (yaklaşık 3 s'den sonra)
3. Gerçekleştirilen manevranın bir açılma manevrası olup olmadığını kontrol edin. Aksi takdirde, [Durdur] tuşuna basın ve " 4.1 Yönün Seçilmesi" Paragrafını dikkatle kontrol edin, ardından Noktadan itibaren işlemi tekrarlayın. 1.
4. Açma limit anahtarına ulaşana kadar kontrol ünitesinin kapıyı açmasını bekleyin; kapanma manevrası hemen ardından başlayacaktır.
5. Kontrol ünitesinin kapıyı kapatmasını bekleyin.



20

Yukarıdaki koşullar karşılanmazsa, kontrol ünitesine giden güç beslemesini derhal kapatın ve elektrik bağlantılarını daha dikkatli bir şekilde kontrol edin. Daha yararlı bilgiler için ayrıca "7.6 Sorun Giderme" bölümüne bakın.

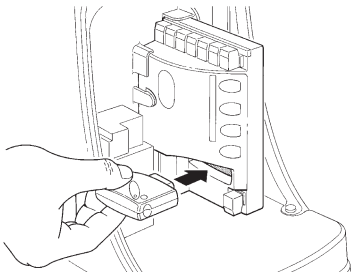
4.5) Kapı hareketlerinin kontrol edilmesi Kanat uzunluğunun kendi kendine öğrenilmesinin ardından, kapının doğru hareket etmesini sağlamak için bir dizi manevra gerçekleştirilmelidir.

1. Kapıyı açmak için [Aç] tuşuna basın. Hızda herhangi bir değişiklik olmaksızın kapının düzenli olarak açılıp açılmadığını kontrol edin. Kanat yalnızca açılan mekanik durdurucudan 70 ile 50 cm arasında olduğunda yavaşlamalı ve durmalıdır. Ardından 2-3 cm'de mekanik açma durdurma noktasından limit anahtarı tetiklenecektir.
2. Kapıyı kapatmak için [Kapat] tuşuna basın. Kapının kapanmasının hızda herhangi bir değişiklik olmadan düzenli olarak gerçekleştiğini kontrol edin. Kanat yalnızca kapanış mekanik durdurucusundan itibaren 70 ile 50 cm arasında olduğunda yavaşlamalı ve durmalıdır. Daha sonra 2-3 cm'de mekanik kapatma durdurma noktasında limit anahtarı tetiklenecektir.
3. Manevra sırasında yanıp sönen ışığın 0.5 saniyelik bir hızla yanıp söndüğünü ve 0.5 saniyelik bir hızda yanıp söndüğünü kontrol edin. Varsa, açık kapı gösterge terminaline bağlı ışığın yanıp sönmelerini de kontrol edin: açılma sırasında yavaş yanıp sönme, kapanma sırasında hızlı yanıp sönme.
4. Aşırı sürtünme noktaları olmadığından ve montaj veya ayarlarda herhangi bir kusur olmadığından emin olmak için kapıyı birkaç kez açıp kapatın.
5. Kapı keskin bir şekilde hızlansa veya yavaşlasa bile, RUN redüktörlü motor sabitlemesinin, kremayerin ve limit anahtarı braketlerinin sağlam, stabil ve uygun şekilde dirençli olduğunu kontrol edin.

4.6) Önceden ayarlanmış işlevler RUN kontrol ünitesinin bir dizi programlanabilir işlevi vardır. Bu işlevler, çoğu otomasyonu karşılaması gereken bir konfigürasyona ayarlanmıştır. Ancak işlevler, özel bir programlama prosedürü aracılığıyla herhangi bir zamanda değiştirilebilir.

Daha fazla bilgi için lütfen "7.2 Programlama" paragrafına bakın.

4.7) Radyo alıcısı RUN'un uzaktan kumandası için kontrol ünitesinde isteğe bağlı SMXI veya SMXIS tipi radyo alıcılarına uygun bir “SM” bağlantısı bulunur. Radyo alıcısını takmak için beslemeyi kesin ve şekil 21'deki işlemleri uygulayın. SMXI ve SMXIS alıcı çıkışlarıyla RUN'un uyguladığı komutların ilişkisi tablo 6'da açıklanmıştır:



21

Tablo 6 : vericili komutlar

Çıkış N ° 1	STEP-BY-STEP komutu "Kısmi açma" komutu "Aç" komutu "Kapat" komutu
Çıkış N ° 2	
Çıkış N ° 3	
Çıkış N ° 4	

Daha fazla bilgi için radyo alıcısı kullanım kılavuzuna bakın.

5 TEST VE DEVREYE ALMA

Bu, maksimum güvenlik seviyelerinin sağlanması için otomasyon sistemi kurulum prosedüründeki en önemli aşamadır. Test aynı zamanda sistemdeki tüm çeşitli cihazların doğru şekilde çalışıp çalışmadığının periyodik olarak kontrol edilmesi yöntemi olarak da benimsenebilir.

⚠ Tüm sistemin testi, ilgili risklere göre hangi testlerin gerçekleştirileceğini belirlemesi ve sistemin geçerli düzenlemeler, mevzuat ve standartlara, özellikle de kapılar için otomasyon sistemlerine yönelik test yöntemlerini belirleyen EN standardı 12445'nin tüm hükümlerine uygunluğunu doğrulaması gereken nitelikli ve deneyimli personel tarafından gerçekleştirilmelidir.

5.1) Test Sistemin her bir bileşeni, ör. güvenlik kenarları, fotoseller, acil durdurma vb. özel bir test aşaması gerektirir. Bu nedenle ilgili kullanım kılavuzlarında gösterilen prosedürlere uymanızı öneririz. RUN'u test etmek için aşağıdakileri yapın:

1. Bu kılavuzda ve özellikle 1 "UYARILAR" bölümünde belirtilen talimatlara tam olarak uyulduğundan emin olun;
2. Redüktörlü motoru, "RUN redüktörlü motor kullanıcıları için Talimatlar ve Uyarılar" bölümündeki "Bırakma ve manuel hareket" paragrafında gösterildiği gibi serbest bırakın.
3. Kapıyı hem açma hem de kapatma sırasında maksimum bir güçle manuel olarak hareket ettirebildiğinizden emin olun. 390 N (40 kg yaklaşık.).
4. Redüktörlü motoru kilitleyin
5. Kontrol veya durdurma cihazlarını (anahtarla çalıştırılan seçici anahtar, kontrol düğmeleri veya radyo vericisi) kullanarak açma, kapama ve kapatma işlemlerini test edin.

Kapıyı durdurun ve kanatların istenilen yönde hareket ettiğinden emin olun.

6. Tüm güvenlik cihazlarının (fotoseller, hassas kenarlar, acil durdurma vb.) teker teker doğru çalıştığından emin olun ve kapının olması gerektiği gibi çalışıp çalışmadığını kontrol edin. Özellikle, bir cihaz her etkinleştirildiğinde, kontrol ünitesindeki " BlueBUS " LED, 2 kez hızlı bir şekilde yanıp sönerek kontrol ünitesinin olayı tanıdığını doğrular.
7. Kanadın hareketinden kaynaklanan tehlikeli durumlar, darbe kuvveti sınırlandırılarak güvence altına alınmışsa, darbe kuvveti EN Standardı 12445'ye göre ölçülmelidir. "Engel algılama hassasiyeti" ayarı ve "motor torku" kontrolü, darbe kuvvetini azaltmak için sisteme yardımcı olmak amacıyla kullanılıyorsa, en iyi sonuçları elde etmek için ayarlamayı bulmaya çalışın.

5.2) Devreye Alma Devreye alma ancak RUN ve diğer cihazların tüm test aşamaları başarıyla tamamlandıktan sonra gerçekleştirilebilir. Kısmi devreye alma yapılmasına veya sistemin geçici olarak kullanılmasına izin verilmez.

1. En az aşağıdakileri içermesi gereken otomasyon teknik belgelerini en az 10 yıl boyunca hazırlayın ve saklayın: otomasyonun montaj çizimi, kablo bağlantı şeması, tehlikelerin analizi ve benimsenen çözümler, kurulu tüm cihazların imalatçının uygunluk beyanı (RUN için ekteki CE uygunluk beyanını kullanın); otomasyonun kullanım kılavuzunun ve bakım planının kopyası.
2. Kapıya en azından aşağıdaki verileri sağlayan bir veri plakası yapıştırın: otomasyon tipi, üreticinin adı ve adresi ("devreye alma"dan sorumlu kişi), seri numarası, üretim yılı ve "CE" işareti.
3. Serbest bırakma ve manuel manevra işlemlerini ayrıntılarıyla anlatan, kapının yakınına kalıcı bir etiket veya işaret asın.
4. Otomasyon sisteminin uygunluk bildirgesini hazırlayın ve sahibine teslim edin.
5. "Otomasyon sisteminin kullanımına ilişkin talimat ve uyarıları" hazırlayıp sahibine teslim edin.
6. Otomasyon sisteminin bakım programını hazırlayıp sahibine teslim etmek; bu, tekli otomasyon cihazlarının bakımına ilişkin tüm talimatları sağlamalıdır.
7. Otomasyon sistemini devreye almadan önce, işletme sahibini kalan riskler ve tehlikeler konusunda yazılı olarak bilgilendirin (örn. "Otomasyon sisteminin kullanımına yönelik talimatlar ve uyarılar").

6) Bakım ve İmha

Bu sözleşme, bir bakım programının nasıl oluşturulacağı ve RUN'un imhası hakkında bilgi sağlar.

6.1) Bakım Uzun kullanım ömrünü garanti etmek için otomasyonun düzenli olarak bakım çalışması yapması gerekir; bu amaçla RUN'da manevra sayacı ve bakım uyarı sistemi bulunmaktadır; "7.4.4 Bakım uyarısı" paragrafına bakın.

⚠ **Bakım işlemleri, bu kılavuzda belirtilen emniyet talimatlarına ve geçerli mevzuat ve standartlara uygun olarak sıkı bir şekilde yapılmalıdır.**

Diğer cihazlar mevcutsa, ilgili bakım programında verilen talimatları izleyin.

1. RUN, her 6 ayda bir planlı bakım çalışmasını veya önceki bakımdan sonra 20,000 manevralarını (maks.) gerektirir.
2. Tüm güç kaynaklarının bağlantısını kes
3. Otomasyonu oluşturan bileşenlerde herhangi bir bozulma olup olmadığını kontrol edin; yapısal parçaların aşınmasına veya oksidasyonuna özellikle dikkat edin. Gerekli standardın altındaki parçaları değiştirin.
4. Hareketli parçalardaki aşınma ve yıpranmayı kontrol edin: pinyon, kremayer ve kanat bileşenleri; gerekirse değiştirin.
5. Elektrik güç kaynaklarını tekrar bağlayın ve "5.1 Testi" Paragrafında belirtilen test ve kontrolleri gerçekleştirin.

6.2) Bertaraf Kurulum durumunda olduğu gibi, ürünün kullanım ömrü sonunda imha prosedürleri kalifiye personel tarafından gerçekleştirilmelidir. Bu ürün, bazıları geri dönüştürülebilen, bazıları ise imha edilmesi gereken çeşitli türde malzemelerden oluşur. Bu ürün kategorisi için yerel mevzuata göre geri dönüşüm ve imha prosedürlerine ilişkin bilgileri kontrol edin.

⚠ **Ürünün bazı parçaları kirletici veya tehlikeli maddeler içerebilir; bunlar çevreye atılırsa çevreye ve halk sağlığına ciddi zarar verme riski oluşturabilir.**

Şekil 22'deki sembolle belirtildiği gibi bu ürünü asla diğer atıklarla birlikte atmayın. Yerel düzenlemelere uygun olarak imha etmek için sınıflandırılmış atık toplama prosedürlerini uygulayın veya yeni bir model satın alırken ürünü perakendeciye iade edin.



22

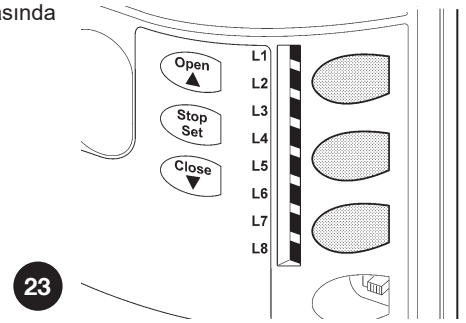
Yerel düzenlemeler, bu ürünün yasadışı olarak imha edilmesi durumunda ciddi para cezaları öngörebilir.

7) Ek bilgi

Programlama, kişiselleştirme ve RUN'daki hataların nasıl aranacağı ve giderileceği bu bölümde ele alınacaktır.

7.1) Programlama tuşları RUN kontrol ünitesinde, hem testler hem de programlama sırasında kontrol ünitesine komut vermek için kullanılabilecek üç tuş bulunur:

Aç ▲	"OPEN" tuşu, kapıyı açmayı veya programlama noktasını yukarı taşımayı sağlar.
Durdur Set	"STOP" tuşu hareketi durdurur. 5 saniyeden uzun basılı tutulursa programlamaya girilir.
Kapat ▼	"CLOSE" tuşu, kapıyı kapatmayı veya programlama noktasını aşağı taşımayı sağlar.



7.2) Programlama RUN kontrol ünitesinde bir dizi programlanabilir fonksiyon mevcuttur. Fonksiyonlar, kontrol ünitesinde ayarlanan 3 tuşları kullanılarak ayarlanır: [▲] [Set] [▼] ve 8 LEDs : L1....L8 aracılığıyla kullanılır. RUN'da mevcut olan programlanabilir işlevler 2 düzeylerinde belirtilmektedir:

Birinci düzey: işlevler ON-OFF modlarında (etkin veya etkin değil) ayarlanabilir. Bu durumda LEDs L1....L8'nin her biri bir işlevi belirtir. LED açıksa işlev etkindir, kapalıysa işlev etkin değildir. Bkz. Tablo 7.
İkinci düzey: parametreler bir değer ölçeğinde ayarlanabilir (1'den 8'ye kadar). Bu durumda LEDs L1...L8'nin her biri değer ayarını gösterir (8 olası ayarları vardır). Lütfen Tablo 9'ye bakın.

7.2.1) Birinci düzey işlevler (ON-OFF işlevleri)

Tablo 7: programlanabilir fonksiyon listesi: birinci seviye:

Led	İşlev	Açıklama
L1	Otomatik Kapanış	Bu işlev, programlanan süre dolunca kapıyı otomatik kapatır. Fabrika ayarı bekleme süresi 30 saniyedir; 5, 15, 30, 45, 60, 80, 120 veya 180 saniye yapılabilir. İşlev devre dışıysa sistem yarı otomatik çalışır.
L2	Fotoselden sonra kapat	Bu işlev kapıyı yalnızca geçiş için gereken süre açık tutar. "Photo", programlanan değerden bağımsız olarak 5s beklemeyle otomatik kapamayı başlatır. Davranış "Otomatik kapama" işlevine bağlıdır. Otomatik kapama devre dışıyken: Fotoseldeki engel daha önce kalksa bile kapı tamamen açılır. Engel kalkınca 5s beklemeyle otomatik kapama başlar. Otomatik kapama etkinken: Fotoseldeki engel kalkar kalkmaz açılma durur; 5 saniye sonra kapı otomatik kapanır. Stop komutuyla kesilen manevralarda "Fotoselden sonra kapat" daima devre dışıdır. Bu işlev devre dışıysa programlanan bekleme süresi kullanılır; otomatik kapama da devre dışıysa kapı otomatik kapanmaz.
L3	Her Zaman Kapat	"Her zaman kapat" etkinken, elektrik geri geldiğinde kapı açık algılanırsa kapama başlar. Güvenlik için manevradan önce lamba 5 saniye yanıp söner. İşlev devre dışıysa besleme geri geldiğinde kapı hareketsiz kalır.
L4	Yavaşlama	Bu işlev etkinken açma veya kapama sonunda yavaşlama uygulanır. Yavaşlama hızı nominal hızın yaklaşık %60'ıdır. Dikkat: Yavaşlamada motor yalnızca nominal torkun yarısını üretir. Ağır veya azami tork gerektiren kapılarda yavaşlama uygulanamaz. İşlev devre dışıysa hız manevra boyunca sabittir.
L5	Kalkış desteği	Bu işlev, manevra başlangıcındaki kademeli hızlanmayı kaldırıp azami kalkış kuvvetini sağlar. Kar veya buzun kanadı engellemesi gibi yüksek statik sürtünme durumlarında yararlıdır. Kalkış desteği devre dışıysa manevra kademeli hızlanmayla başlar.
L6	Ön yanıp sönme	Ön yanıp sönme, kullanıcıyı olası tehlikeye karşı uyarmak için ikaz lambasının yanmasıyla manevranın başlaması arasına 3 saniye gecikme ekler. İşlev devre dışıysa lamba manevrayla birlikte yanar.
L7	"Kapat", "Kısmi aç" olur	Bu işlev etkinken tüm kapama komutları ("CLOSE" girişi veya radyo kapama komutu) kısmi açılma yaptırır (tablo 9, LED L6).
L8	"Slave" modu	Bu işlev RUN'u "Slave" yapar. Böylece karşılıklı iki kanattaki motorlardan biri Master, diğeri Slave olarak eşzamanlı çalışabilir. Ayrıntı için "7.3.5 RUN'un Slave modu" paragrafına bakın.

RUN'un normal çalışması sırasında LEDs L1...L8, temsil ettikleri işlevin durumuna bağlı olarak açık veya kapalı olacaktır. Örneğin "Otomatik Kapanma" fonksiyonu aktifse L1 açık olacaktır.

7.2.2) Birinci düzey programlama (ON-OFF işlevleri) Düzey 1 işlevlerinin tümü fabrikada "OFF" olarak ayarlanmıştır. Ancak Tablo 8'de gösterildiği gibi herhangi bir zamanda değiştirilebilirler. Bir tuşa basıp diğerine basmak arasında maksimum süre 10 saniye olduğundan prosedürü dikkatli bir şekilde izleyin. Daha uzun bir süre geçmesi durumunda işlem otomatik olarak tamamlanacak ve o aşamaya kadar yapılan değişiklikler hafızaya alınacaktır.

Tablo 8 : ON-OFF işlevlerinin değiştirilmesi		**Örnek**
1.	[Set] tuşuna basın ve basılı tutun (yaklaşık 3 s)	
2.	L1 LED yanıp sönmeye başladığında Set anahtarını serbest bırakın	
3.	Yanıp sönen LED'yi değiştirilecek işlevi temsil eden LED'nin üzerine taşımak için [▲] veya [▼] tuşlarına basın	
4.	Fonksiyonun durumunu değiştirmek için [Set] tuşuna basın (kısa yanıp sönen OFF; uzun yanıp sönen ON)	
5.	10'yi programdan ayrılmadan saniyeler önce bekleyin ve maksimum sürenin dolmasını sağlayın	

Not - 3 ve 4 noktaları, diğer işlevleri ON veya OFF olarak ayarlamak için aynı programlama aşamaları sırasında tekrarlanabilir.

7.2.3) İkinci seviye fonksiyonlar (ayarlanabilir parametreler)

Tablo 9 : programlanabilir fonksiyon listesi: seviye iki Giriş

LED Parametre Ledi (seviye)			Değer	Açıklama
L1	Duraklatma Süresi	L1 L2 L3 L4 L5 L6 L7 L8	5 Saniye 15 Saniye 30 Saniye 45 Saniye 60 Saniye 80 Saniye 120 Saniye 180 Saniye Aç - dur - kapat - dur Aç - dur - kapat - aç Aç - kapat - aç - kapat Apartman bloğu Apartman bloğu (daha fazla 2 " stop oluşturur) Adım adım 2 (2 "'den küçük olması kısmi açık oluşturur) Ölü adam Yarı otomatik modda açma, ölü adam modunda kapatma Çok yüksek hassasiyet (hafif kapılar) Çok yüksek hassasiyet Yüksek hassasiyet Orta hassasiyet Orta-düşük hassasiyet Düşük hassasiyet Çok düşük hassasiyet Çok düşük hassasiyet (ağır kapılar) Kapı Açık Gösterge fonksiyonu Kanat kapalıysa aktif Kanat açıksa aktif Radyo çıkışı ile aktif 2 Radyo çıkışlı aktif 3 Radyo çıkışlı aktif 4 Bakım göstergesi Elektrikli kilit 40%'de ayarlayın 50%'de ayarlayın 60%'de ayarlayın 80%'de ayarlayın 100%'de ayarlayın Yarı otomatik 1 = 40 ÷ 100% (1) Yarı otomatik 2 = 60 ÷ 100% (1) Otomatik 0 ÷ 100% (2)	Duraklatma süresini, yani otomatik kapanmadan önce geçecek süreyi ayarlar. Bu yalnızca otomatik kapanmanın etkin olması durumunda etkili olacaktır.
L2	Adım adım İşlev	L1 L2 L3 L4 L5 L6 L7 L8		Adım Adım girişiyle veya 1 st radyo komutuyla ilişkili kontrollerin sırasını yönetir.
L3	Engel algılama hassasiyeti	L1 L2 L3 L4 L5 L6 L7 L8		Engel algılama hassasiyetini kontrol eder. Hassasiyetin aynı zamanda motor kuvvetinden de etkilendiğine dikkat edin (bkz. L5); Engel algılama hassasiyetinin doğru ayarlanmasını sağlamak için motor kuvveti her zaman önceden ayarlanmalıdır.
L4	Açık Kapı Gösterge Çıkışı	L1 L2 L3 L4 L5 L6 L7 L8		Açık kapı göstergesi çıkışıyla ilişkili işlevi ayarlayın (ilişkili işlevden bağımsız olarak, aktif olduğunda, maksimum 4W gücüyle 24V -30 +50% voltajı sağlar).
L5	Motor kuvveti kontrolü	L1 L2 L3 L4 L5 L6 L7 L8	=	Motoru çalıştırdıktan sonra, kapının ağırlığına uyum sağlayacak kuvveti ayarlayın. Kontrol sistemi aynı zamanda ortam sıcaklığını da ölçerek, özellikle düşük sıcaklıklarda kuvveti otomatik olarak artırır.

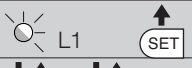
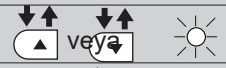
Giriş LED	Parametre	LED (seviye)	Değer	Açıklama
L6	Kısmi açma	L1	0,5 mt 1 mt 1,5 mt 2 mt 2,5 mt 3 mt 3,4 mt 4 mt Otomatik (manevraların ciddiyetine dayalı) 2.000 4.000 7.000 10.000 15.000 20.000 30.000 Manevra 1 sonucu (en yeni) Manevra 2 sonucu Manevra 3 sonucu Manevra 4 sonucu Manevra 5 sonucu Manevra 6 sonucu Manevra 7 sonucu Manevra 8 sonucu	Kısmi açıklığın ölçümü. Kısmi açma, 2 radyo komutuyla veya " CLOSE " ile kontrol edilebilir, eğer "Kapat" fonksiyonu mevcutsa, bu "Kısmi açma" olur.
		L2		
		L3		
		L4		
		L5		
		L6		
		L7		
		L8		
L7	Bakım bildirimi	L1		Otomasyonun kaç manevradan sonra bakım isteğini bildireceğini ayarlar (“7.4.4 Bakım uyarısı” paragrafına bakın).
		L2		
		L3		
		L4		
		L5		
		L6		
		L7		
		L8		
L8	Arıza listesi	L1		Son 8 manevralarında meydana gelen arızanın türü belirlenebilir (bkz. paragraf "7.6.1 Arıza arşivi").
		L2		
		L3		
		L4		
		L5		
		L6		
		L7		
		L8		

Not: fabrika ayarını temsil eder Not (1): Garanti edilen minimum kuvvet seviyesini koruyarak gerekli kuvveti otomatik olarak düzenler. Not (2): Gerekli kuvveti otomatik olarak düzenler.

Tüm parametreler herhangi bir kontrendikasyon olmaksızın gerektiği gibi ayarlanabilir; yalnızca "Engel algılama hassasiyeti" ve "Motor kuvveti kontrolü" özel dikkat gerektirebilir:

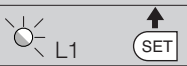
- Kanadın anormal sürtünme noktalarına sahip olduğu gerçeğini telafi etmek için yüksek kuvvet değerlerinin kullanılması tavsiye edilmez; aşırı kuvvet, güvenlik sistemini bozabilir ve kanada zarar verebilir.
- Darbe kuvvetini azaltmak için sistemi desteklemek amacıyla "Engel algılama hassasiyeti" kullanılıyorsa, her ayardan sonra EN standardında öngörüldüğü şekilde kuvvet ölçüm prosedürü gerçekleştirilmelidir. 12445.
- Kapının hareketini etkileyen aşınma ve atmosferik koşullar; kuvvet ayarları periyodik olarak kontrol edilmelidir.

7.2.4) İkinci düzey programlama (ayarlanabilir parametreler) Ayarlanabilir parametreler, 9 tablosunda gösterildiği gibi fabrikada ayarlanmıştır: Ancak, Tabloda gösterildiği gibi herhangi bir zamanda değiştirilebilirler. Bir tuşa basıldığında diğerine basılması arasında maksimum 10 saniyelik bir süre olduğundan prosedürü dikkatli bir şekilde izleyin. Daha uzun bir süre geçmesi durumunda işlem otomatik olarak tamamlanacak ve o aşamaya kadar yapılan değişiklikler hafızaya alınacaktır.

Tablo 10: ayarlanabilir parametrelerin değiştirilmesi		Örnek
1.	[Set] tuşuna basın ve basılı tutun (yaklaşık 3 s)	
2.	L1 LED yanıp sönmeye başladığında Set anahtarını serbest bırakın	
3.	Yanıp sönen LED'yi değiştirilecek parametreyi temsil eden LED girişine taşımak için [▲] veya [▼] tuşuna basın	
4.	[Set] tuşuna basın ve 5 ve 6 adımları sırasında basılı tutun	
5.	Yaklaşık bekleyin. 3 saniye sonra, değiştirilecek parametrenin mevcut seviyesini temsil eden LED yanacaktır.	
6.	Parametre değerini temsil eden LED'yi hareket ettirmek için [▲] veya [▼] tuşuna basın.	
7.	[Set] tuşunu bırakın	
8.	10'yi programdan ayrılmadan saniyeler önce bekleyin ve maksimum sürenin dolmasını sağlayın	

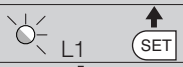
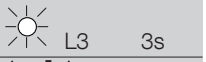
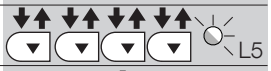
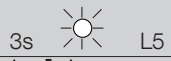
Not - 3 - 7 arasındaki noktalar, diğer parametreleri ayarlamak için aynı programlama aşamasında tekrarlanabilir.

7.2.5) Birinci düzey programlama örneği (ON-OFF fonksiyonları) "Otomatik Kapanma" (L1) ve "Her zaman kapat" (L3)'nin etkinleştirilmesine yönelik fonksiyonların fabrika ayarlarını değiştirmek için izlenecek sıra örnek olarak dahil edilmiştir.

Tablo 11: Birinci düzey programlama		Örnek
1.	[Set] tuşuna basın ve basılı tutun (yaklaşık 3 s)	
2.	L1 LED yanıp sönmeye başladığında Set anahtarını serbest bırakın	
3.	L1 (Otomatik Kapanma) ile ilişkili fonksiyonun durumunu değiştirmek için [Set] tuşuna bir kez basın. LED L1 artık uzun aralıklarla yanıp sönecek. Yanıp sönen LED'yi LED L3'ye taşımak için [▼] tuşuna iki kez basın	
4.		
5.	L3 (Her Zaman Kapalı) ile ilişkili işlevin durumunu değiştirmek için [Set] tuşuna bir kez basın. LED L3 artık uzun aralıklarla yanıp sönecek. Maksimum sürenin geçmesini sağlamak için programdan çıkmadan önce 10 saniye bekleyin.	
6.		

Bu işlemler tamamlandıktan sonra LEDs L1 ve L3 "Otomatik Kapanma" ve "Her Zaman Kapat" fonksiyonlarının aktif olduğunu belirtmek için açık kalmalıdır.

7.2.6) İkinci seviye programlama örneği (ayarlanabilir parametreler) Örnek, parametrelerin fabrika ayarlarını değiştirmek ve "Duraklatma Süresini" 60 saniyeye çıkarmak (L1'de giriş ve L5'de seviye) ve 60%'nin "Motor Torkunu" azaltmak (L5'de giriş ve seviye açık) için izlenecek sırayı gösterir. L3).

Tablo 12: İkinci düzey programlama		Örnek
1.	[Set] tuşuna basın ve basılı tutun (yaklaşık 3 s)	
2.	L1 LED yanıp sönmeye başladığında [Set] tuşunu bırakın	
3.	4 ve 5 adımları sırasında [Set] tuşunu basılı tutun	
4.	Yaklaşık bekleyin. 3 LED'ye kadar saniye L3, "Duraklatma Süresi"nin mevcut seviyesini temsil eder	
5.	Yanan LED'yi yeni "Duraklatma Süresi" değerini temsil eden LED L5'ye taşımak için [▼] tuşuna iki kez basın	
6.	Set düğmesini bırakın	
7.	Yanıp sönen LED'yi LED L5'ye taşımak için [▼] tuşuna dört kez basın	
8.	9 ve 10 adımları sırasında [Set] tuşunu basılı tutun	
9.	Yaklaşık bekleyin. 3 LED'ye kadar geçen saniye L5, "Motor Torku"nun mevcut seviyesini temsil eder	
10.	Yanan LED'yi yeni "Motor Torku" değerini temsil eden LED L3'ye taşımak için [▲] tuşuna iki kez basın	
11.	Set düğmesini bırakın	
12.	10'yi programdan ayrılmadan saniyeler önce bekleyin ve maksimum sürenin dolmasını sağlayın	

7.3) Cihaz ekleme veya çıkarma Cihazlar RUN otomasyon sistemine herhangi bir zamanda eklenebilir veya sistemden çıkarılabilir. Özellikle aşağıdaki paragraflarda açıklandığı gibi "BlueBUS" ve "STOP" girişine çeşitli cihaz tipleri bağlanabilir.

Herhangi bir cihazı ekledikten veya çıkardıktan sonra otomasyon sistemi, 7.3.6 "Cihazın kendi kendine öğrenmesi" paragrafında yer alan talimatlara göre yeniden kendi kendine öğrenme sürecinden geçmelidir.

7.3.1) BlueBUS BlueBUS teknolojisi, uyumlu cihazların hem güç kaynağını hem de iletişim sinyallerini taşıyan yalnızca iki kablo kullanarak bağlanmasını sağlar. Tüm cihazlar BlueBUS'nin 2 kablolarına paralel olarak bağlanır. Herhangi bir kutupluluğu gözlemlemek gerekli değildir; kurulum sırasında tek sesli bir adres atandığından her cihaz ayrı ayrı tanınır. BlueBUS'ye fotoseller, güvenlik cihazları, kontrol tuşları, sinyal lambaları vb. bağlanabilir.

RUN kontrol ünitesi, uygun bir kendi kendine öğrenme süreci aracılığıyla bağlı tüm cihazları ayrı ayrı tanır ve olası tüm anormallikleri mutlak bir hassasiyetle tespit edebilir. Bu nedenle BlueBUS'ye bağlanan her cihaz eklendiğinde veya çıkarıldığında kontrol ünitesinin kendi kendine öğrenme sürecinden geçmesi gerekir; paragrafa bakın

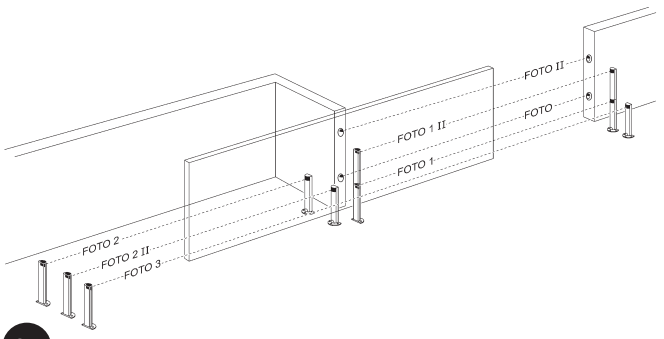
7.3.6 "Kendi Kendine Öğrenen Diğer Cihazlar".

7.3.2) STOP girişi STOP, manevranın anında kesilmesine neden olan giriştir (kısa bir geri çalışma ile). Çıkışı normalde açık "NO" kontakları olan cihazlar ve normalde kapalı "NC" kontakları olan cihazlar ile hassas kenarlar gibi 8,2 k Ω sabit direnç çıkışlı cihazlar bu girişe bağlanabilir. Kendi kendine öğrenme aşaması sırasında kontrol ünitesi, Blue-BUS durumunda olduğu gibi, STOP girişine bağlı cihazın tipini tanır (bkz. paragraf 7.3.6 "Kendi Kendine Öğrenme Diğer Cihazlar"); ardından tanınan durumda bir değişiklik meydana geldiğinde bir STOP komutu verir. Uygun düzenlemeler yapılırsa STOP girişine farklı türde olsa bile birden fazla cihaz bağlanabilir:

- – Herhangi bir sayıda NO cihazı birbirine paralel olarak bağlanabilir.
- – NC cihazlarının herhangi bir sayısı seri olarak birbirine bağlanabilir.
- 8.2 K Ω sabit direnç çıkışına sahip iki cihaz paralel olarak bağlanabilir; gerekirse birden fazla cihaz tek bir 8.2 K Ω sonlandırma direnciyle "kademeli olarak" bağlanmalıdır.
- Normalde Açık ve Normalde Kapalı kontaklar, 2 kontak paralel bağlanarak birleştirilebilir. Normalde Kapalı kontağa seri bir 8.2KΩ direnç takılmalıdır. Bu yöntem 3 cihazı da birleştirmeyi sağlar: Normalde Açık, Normalde Kapalı ve 8,2kΩ.

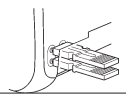
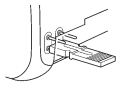
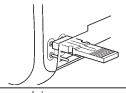
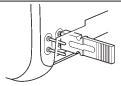
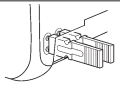
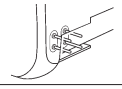
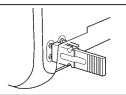
⚠ STOP girişi, güvenlik işlevlerine sahip cihazları bağlamak için kullanılırsa, yalnızca 8,2 k Ω sabit direnç çıkışına sahip cihazlar, EN standardı 954-1'ye göre arıza korumalı 3 kategorisini garanti eder.

7.3.3) Fotoseller "BlueBUS" sistemi, özel jumper'lar kullanarak adresleme yaparak, kullanıcının kontrol ünitesinin fotoselleri tanımasını ve onlara doğru bir algılama fonksiyonu atamasını sağlar. Adresleme prosedürü hem TX hem de RX üzerinde gerçekleştirilmelidir (atlatma telleri aynı şekilde ayarlanarak), aynı adrese sahip başka fotosel çifti olmadığından emin olunmalıdır. Kayar kapılara yönelik bir otomasyonda RUN, fotosellerin Şekil 24'de gösterildiği gibi kurulumunu sağlar. Her fotosel eklendiğinde veya çıkarıldığında kontrol ünitesinin kendi kendine öğrenme sürecinden geçmesi gerekir; bkz. paragraf 7.3.6 "Kendi Kendine Öğrenen Diğer Cihazlar".



24

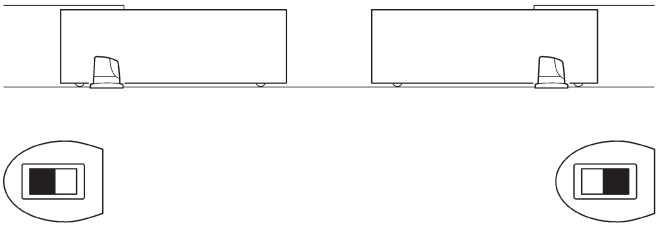
Tablo 13 : Fotosel adresleme

Fotosel	Jumper'lar	Fotosel	Jumper'lar
FOTOSEL Harici fotosel h= 50 cm kapı kapandığında etkinleştirilir		**FOTOSEL 2** Kapı açıldığında harici fotosel etkinleştirilir	
FOTOSEL II Harici fotosel h= 100 cm kapı kapandığında etkinleştirilir		**FOTOSEL 2 II** Kapı açıldığında devreye giren dahili fotosel	
FOTOSEL 1 Kapı kapandığında dahili fotosel h 50 cm etkinleştirilir		**FOTOSEL 3** Tüm otomasyon sistemi için tek fotosel	
FOTOSEL 1 II Dahili fotosel h= 100 cm kapı kapandığında etkinleştirilir		⚠ PHOTO 3 ve PHOTO II'nin birlikte montajı durumunda, fotosel elemanlarının (TX-RX) konumu, fotosel kullanım kılavuzunda yer alan hükümlere uygun olmalıdır.	

7.3.4) FT210B fotosensörü FT210B fotosensörü, kuvvet sınırlama cihazını (EN1245 standardına göre C tipi) ve TX vericisi ile RX alıcısı arasındaki optik eksende engelleri algılayan varlık dedektörünü (EN12453 standardına göre D tipi) birleştirir. FT210 fotosensöründeki hassas güvenlik kenarının durum sinyalleri fotosel ışını üzerinden iletilerek iki sistem tek cihazda bütünleştirilir. Hareketli kanattaki verici pille beslenir; böylece görüntüyü bozan bağlantı düzenekleri gerekmez. Özel devreler pil tüketimini azaltarak 15 yıla kadar ömür sağlar (tahmin ayrıntıları için ürün talimatlarına bakın). FT210B, bir hassas güvenlik kenarıyla (örneğin TCB65) birleştirilerek EN12453 standardının tüm “kullanım türleri” ve “etkinleştirme türleri” için gerektirdiği “ana kenar” güvenlik seviyesine ulaşılabilir.

FT210B, "dirençli" tipte (8,2 Kohm) hassas kenarla birleştirildiğinde bireysel arızalara karşı güvenlidir. Senkronize olmasa bile diğer dedektörlerle etkileşimi önleyen ve ek fotosellerin takılmasına olanak tanıyan özel bir çarpışma önleme devresine sahiptir; örneğin ağır araçların geçişinin olduğu durumlarda ve ikinci bir fotosel normalde yerden 1 m yüksekliğe yerleştirilir. Bağlantı ve adresleme yöntemleriyle ilgili daha fazla bilgi için FT210B kullanım kılavuzuna bakın.

7.3.5) " Slave " modunda RUN Doğru şekilde programlanıp bağlandığında, RUN " Slave " modunda çalışabilir; bu tür fonksiyon, 2 zıt kapılarının iki kanadın senkronize hareketi ile otomatikleştirilmesi gerektiğinde kullanılır. Bu modda RUN, Master'nin hareketi komuta etmesi gibi çalışırken, ikinci RUN, Master tarafından iletilen komutları takip eden Slave görevi görür (fabrikadan çıkarken tüm RUN'lar Master'dır). RUN'u Slave seviye bir olarak yapılandırmak için "Slave modu" etkinleştirilmelidir (bkz. tablo 7).



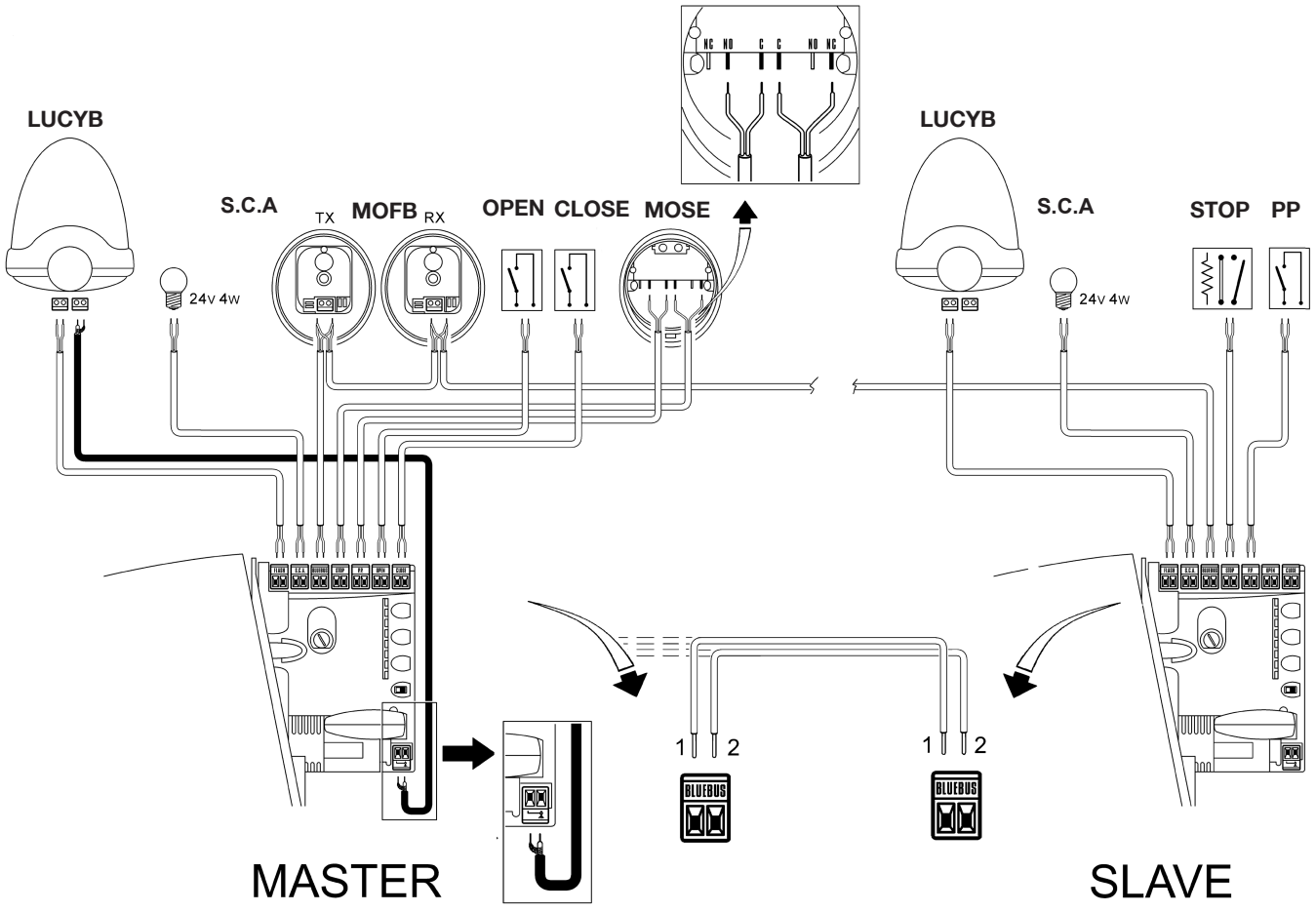
25

RUN Master ve RUN Slave arasındaki bağlantı BlueBus üzerinden yapılır.

⚠ Bu durumda iki RUN arasındaki bağlantıların kutuplarına şekil 26'da gösterildiği gibi dikkat edilmelidir (diğer cihazlarda kutup yönü yine önemsizdir).

2 RUN'u Master ve Slave modunda yüklemek için aşağıdaki işlemleri izleyin:

- 2 motoru şekil 25'teki gibi monte edin. Hangi motorun Slave veya Master olduğu önemli değildir. Seçimde bağlantı kolaylığı ve Slave'in Adım Adım komutunun yalnızca Slave kanadını tamamen açtığı dikkate alınmalıdır.
- 2 motoru şekil 26'da gösterildiği gibi bağlayın.
- 2 motorun açılma yönünü şekil 25'teki gibi seçin (“4.1 Yön seçimi” paragrafına da bakın).
- 2 motorlara güç sağlayın.
- RUN Slave'de "Slave modunu" programlayın (bkz. tablo 7).
- RUN Slave üzerinde cihazın kendi kendine öğrenme işlemini gerçekleştirin (bkz. paragraf " 4.3 Kendi kendine öğrenen cihazlar").
- RUN Master üzerinde cihazın kendi kendine öğrenme işlemini gerçekleştirin (bkz. paragraf " 4.3 Kendi kendine öğrenen cihazlar").
- RUN Master üzerinde kanat uzunluğunun kendi kendine öğrenmesini gerçekleştirin (bkz. paragraf " 4.4 Kanat uzunluğunun kendi kendine öğrenilmesi").



26

2 RUN'u Master - Slave modunda bağlarken aşağıdakilere kesinlikle uyun:

- Radyo alıcısı dahil tüm cihazlar RUN Master'ye (şekil 26'deki gibi) bağlanmalıdır.
- 14 tablosunda belirtilenler dışında, RUN Slave üzerinde gerçekleştirilen tüm programlamalar göz ardı edilir (RUN Master üzerindeki programlama diğerlerini geçersiz kılar).

Tablo 14: RUN Slave programlamasını RUN Master'den bağımsız olarak yapın

Birinci düzey işlevler (ON-OFF işlevleri) Beklemede Zirve Slave Modu	İkinci düzey fonksiyonlar (ayarlanabilir parametreler) Engel algılama hassasiyeti Açık Kapı Gösterge çıkışı Motor tork kontrolü Arıza listesi

Slave'ye aşağıdakileri bağlamak mümkündür:

- yanıp sönen bir ışık (Flaş)
- Açık kapı göstergesi (S.C.A.)
- hassas bir kenar (Durdur)

- Yalnızca Slave kanadının tamamen açılmasını kontrol eden bir komut cihazı (Adım Adım).
- Açma ve Kapatma girişleri Slave'de kullanılmaz

7.3.6) Kendiliğinden Öğrenen Diğer Cihazlar Normalde BlueBUS ve STOP girişine bağlı cihazların kendi kendine öğrenmesi kurulum aşamasında gerçekleşir. Ancak yeni cihazlar eklenirse veya eskileri çıkarılırsa kendi kendine öğrenme süreci Şekil 15'de gösterildiği gibi ilerlenerek tekrarlanabilir.

Tablo 15 : Kendi Kendine Öğrenen Diğer Cihazlar		Örnek
1.	[▲] ve [Set] tuşlarını basılı tutun	
2.	L1 ve L2 LED'leri çok hızlı yanıp sönmeye başladığında tuşları bırakın (yaklaşık 3 s'den sonra)	
3.	Kontrol ünitesinin cihazları kendi kendine öğrenmeyi bitirmesi için birkaç saniye bekleyin	
4.	Kendi kendine öğrenme aşaması tamamlandığında, L1 ve L2 ledleri sönecek, STOP LED açık kalmalıdır, L1...L8 ledleri ise ilgili ON-OFF fonksiyonlarının durumuna göre yanacaktır.	

⚠ **Herhangi bir cihazı ekledikten veya çıkardıktan sonra otomasyon sistemi, 5.1 "Test" paragrafındaki talimatlara göre tekrar test edilmelidir.**

7.4 Özel işlevler

7.4.1) "Her zaman açık" Fonksiyonu "Her zaman açık" fonksiyonu, "Adım Adım" komutu 2 saniyeden uzun sürdüğünde kullanıcının bir açılma manevrasını kontrol etmesini sağlayan bir kontrol ünitesi özelliğidir. Örneğin, bu, bir zamanlayıcı kontağını "Adım Adım" terminaline bağlamak için kullanışlıdır.

Kapı belli bir süreliğine açık. Bu özellik "Apartman bloğu 2" hariç her türlü "Adım Adım" giriş programlaması için geçerlidir. Tablo 9'deki "Adım Adım İşlev" parametresine bakın.

7.4.2) "Yine de hareket ettir" fonksiyonu Güvenlik cihazlarından birinin düzgün çalışmaması veya kullanım dışı olması durumunda, "Ölü adam" modunda kapıyı kontrol etmek ve hareket ettirmek hala mümkündür.

Daha fazla bilgi için lütfen "RUN redüktörlü motor kullanıcıları için Talimatlar ve Uyarılar" ekindeki "Güvenlik cihazları arızalıyken kontrol" paragrafına bakın.

7.4.3) Isıtma ve soğutma kontrol sistemi RUN, motor sıcaklığının kontrolü için gelişmiş bir sistemle donatılmıştır. RUN'un dahili değeri özel bir sensör tarafından okunur ve dış sıcaklıklar belirli bir sıcaklığın altına düştüğünde motorun ısıtılmasını sağlamak için iklimlendirme sisteminin yönetimi için kullanılır.

0°C civarında eşik ("ısıtma" fonksiyonu "OperaView" uzaktan programlama ünitesi aracılığıyla etkinleştirilirse); veya sıcaklıklar 40°C civarındaki bir değeri aştığında motorun hızlandırılmış soğutulmasını etkinleştirin.

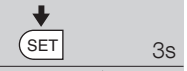
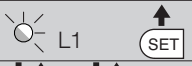
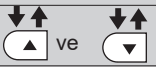
7.4.4) Bakım uyarısı RUN ile kullanıcı otomasyonun bakım incelemesi gerektirdiğinde bilgilendirilir. Uyarıdan sonraki manevra sayısı, "Bakım uyarısı" ayarlanabilir parametresi aracılığıyla 8 seviyelerinden seçilebilir (bkz. tablo 9). 1 ayar seviyesi "otomatiktir" ve manevranın ciddiyetini dikkate alır; bu, manevranın gücü ve süresidir; diğer ayarlamalar ise manevra sayısına göre belirlenir.

Bakım talebi uyarısı, "Bakım Göstergesi" olarak programlandığında, Yanıp Sönen ışık aracılığıyla veya Kapıyı Aç gösterge çıkışı üzerinde yapılır (bkz. tablo 9). Yanıp sönen "Flaş" ışığı ve bakım ışığı, programlanan limitlere göre gerçekleştirilen manevra sayısına bağlı olarak 16 tablosunda belirtilen sinyalleri verir.

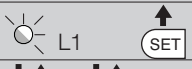
Tablo 16 : Flaşlı ve bakım ışıklı bakım uyarısı

Manevra sayısı	Flaş sinyali	Bakım göstergesi sinyali
Sınırın %80'inin altında	Normal (0.5s açık, 0.5s kapalı) Manevra başlangıcında 2s için yanık kalır ve ardından normal şekilde devam eder 2s için manevra başlangıcında ve sonunda yanık kalır ve ardından normal şekilde devam eder	2s için açılma başlangıcında yanar Manevra boyunca yanıp söner
Sınırın %81 ile %100'ü arasında		
Sınırın %100'ünün üzerinde		Sürekli yanıp sönüyor

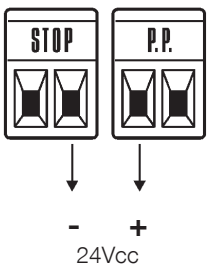
Gerçekleştirilen manevra sayısının kontrolü Ayarlanan limitin yüzdesi olarak gerçekleştirilen manevra sayısı "Bakım uyarısı" fonksiyonu aracılığıyla doğrulanabilir. Bu kontrol için 17 tablosundaki göstergeleri izleyin.

Tablo 17 : gerçekleştirilen manevra sayısının kontrolü		**Örnek**
1.	[Set] tuşuna basın ve basılı tutun (yaklaşık 3 s)	
2.	LED L1 yanıp sönmeye başladığında "Set" düğmesini bırakın;	
3.	Yanıp sönen LED'yi "Bakım uyarısı" parametresini temsil eden LED L7 girişine taşımak için [▲] veya [▼] tuşuna basın	
4.	5, 6 ve 7 adımları sırasında [Set] tuşunu basılı tutun	
5.	Yaklaşık bekleyin. 3 saniye sonra "Bakım uyarısı" parametresinin mevcut seviyesini temsil eden LED yanacaktır.	
6.	[▲] ve [▼] tuşlarına basıp hemen bırakın.	
7.	Seçilen seviyeye karşılık gelen LED yanıp söner. Yanıp sönme sayısı, ayarlanan sınıra göre gerçekleştirilen manevraların yüzdesini (10%'nin katları halinde) gösterir. Örneğin: L6 üzerinde ayarlanan bakım uyarısı 10000 olduğunda, 10%, 1000 manevralarına eşittir; LED, 4 kez yanıp sönerse bu, 40% manevralarına (4000 ve 4999 manevraları arasında) ulaşıldığı anlamına gelir. Manevraların 10%'sine henüz ulaşılmadıysa LED yanıp sönmeyecektir.	
8.	[Set] tuşunu bırakın	

Manevra sayacının sıfırlanması Sistemin bakımı yapıldıktan sonra manevra sayacının sıfırlanması gerekir. Tablo 18'de açıklandığı gibi ilerleyin.

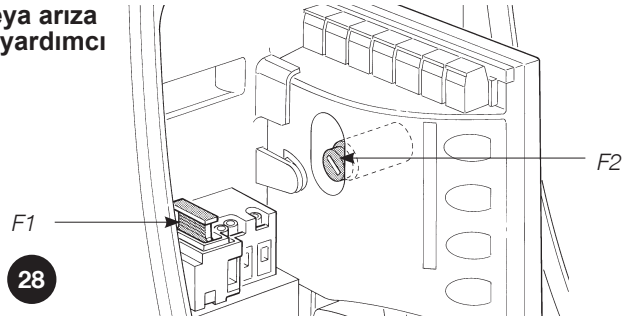
Tablo 18 : manevra sayacının sıfırlanması		**Örnek**
1.	[Set] tuşuna basın ve basılı tutun (yaklaşık 3 s)	
2.	LED L1 yanıp sönmeye başladığında "Set" düğmesini bırakın;	
3.	Yanıp sönen LED'yi "Bakım uyarısı" parametresini temsil eden LED L7 girişine taşımak için [▲] veya [▼] tuşuna basın	
4.	5 ve 6 adımları sırasında [Set] tuşunu basılı tutun	
5.	Yaklaşık bekleyin. 3 saniye sonra "Bakım uyarısı" parametresinin mevcut seviyesini temsil eden LED yanacaktır.	
6.	[▲] ve [▼] tuşlarını en az 5 saniye basılı tutun ve ardından bırakın. Seçilen seviyeye karşılık gelen LED hızlı bir şekilde yanıp sönerek manevra sayacının sıfırlandığını gösterir.	
7.	[Set] tuşunu bırakın.	

7.5) Diğer Cihazların Bağlantısı Kullanıcının, transponder kartları için yakınlık okuyucusu veya tuşla çalıştırılan seçici anahtarın aydınlatma ışığı gibi harici cihazları beslemesi gerekiyorsa, Şekil 27'de gösterildiği gibi güce dokunmak mümkündür. Güç kaynağı voltajı 24Vdc -30% - +50%'dir ve maksimum kullanılabilir akım 100mA'dir.



27

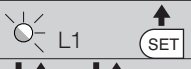
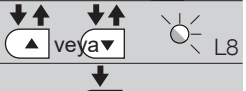
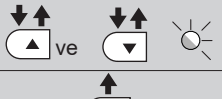
7.6) Sorun Giderme Tablosu 19, kurulum aşamasında veya arıza durumunda oluşabilecek arıza veya hataların çözümüne yardımcı olacak talimatlar içerir.



Tablo 19: Sorun Giderme

Belirtiler	Önerilen kontroller
Radyo vericisi kapıyı kontrol etmiyor ve vericideki LED ışığı yanmıyor. Radyo vericisi kapıyı kontrol etmiyor ancak vericideki LED yanıyor Manevra başlatılmıyor ve " BlueBUS " LED yanıp sönmüyor	Verici pillerinin boş olup olmadığını kontrol edin, gerekiyorsa değiştirin
	Vericinin radyo alıcısına doğru şekilde kaydedilip kaydedilmediğini kontrol edin
Manevra başlamıyor ve yanıp sönen ışık kapalı	RUN'un şebeke beslemesinden beslendiğini kontrol edin. Sigortaların atmış olup olmadığını kontrol edin; gerekirse arızanın nedenini bulun ve ardından sigortaları aynı akım değerine ve özelliklere sahip diğer sigortalarla değiştirin. Komutun gerçekten alındığından emin olun. Komut STEP-BY-STEP girişine ulaşırsa, karşılık gelen " STEP-BY-STEP " LED yanmalıdır; Radyo vericisini kullanıyorsanız "BlueBus" LED'nin iki kez hızlı yanıp sönmesi gerekir. Yanıp sönmeleri sayın ve 21 tablosundaki karşılık gelen değeri kontrol edin
Manevra başlamıyor ve yanıp sönen ışık birkaç kez yanıp sönüyor Manevra başlıyor ama hemen ardından geri dönüş yapılıyor Manevra yapılıyor ancak yanıp sönen ışık çalışmıyor	Seçilen engel algılama hassasiyeti seviyesi, kapı tipine göre çok yüksek olabilir. Herhangi bir engel olup olmadığını kontrol edin; gerekirse daha düşük bir hassasiyet düzeyi seçin.
Manevra gerçekleştirildi ancak Açık Kapı Göstergesi çalışmıyor	Manevra sırasında yanıp sönen ışığın FLASH terminalinde voltaj olduğundan emin olun (aralıklı olduğundan voltaj değeri önemli değildir: yaklaşık 10-30Vdc); voltaj varsa sorun lambadan kaynaklanmaktadır; bu durumda lambayı aynı özelliklerden biriyle değiştirin; voltaj yoksa FLASH çıkışında aşırı yük oluşmuş olabilir. Kablonun kısa devre yapmadığını kontrol edin. Kapı Açık gösterge çıkışı için programlanan fonksiyon tipini kontrol edin (9 tablosundaki L4). Göstergenin yanması gerektiğinde, Açık Kapı Göstergesi terminalinde (yaklaşık 24 Vdc) voltaj olup olmadığını kontrol edin; voltaj mevcutsa sorun ışıktan kaynaklanıyordur ve ışığın aynı özelliklere sahip bir ışıkla değiştirilmesi gerekir. Gerilim yoksa açık kapı gösterge çıkışında aşırı yük oluşmuş olabilir. Kablonun kısa devre yapmadığını kontrol edin.

7.6.1) Arıza arşivi RUN, kullanıcının son 8 manevralarında meydana gelen olası arızaları görüntülemesini sağlar; örneğin bir fotosel veya hassas kenar kesilmesi nedeniyle manevranın kesintiye uğraması. Arıza listesini doğrulamak için 20 tablosundaki gibi ilerleyin.

Tablo 20 : arıza arşivi		Örnek
1.	[Set] tuşuna basın ve basılı tutun (yaklaşık 3 s)	
2.	LED L1 yanıp sönmeye başladığında "Set" düğmesini bırakın;	
3.	Yanıp sönen LED'yi "arıza listesi" parametresini temsil eden LED L8 girişine taşımak için [▲] veya [▼] tuşuna basın	
4.	5 ve 6 adımları sırasında [Set] tuşunu basılı tutun	
5.	Yaklaşık 3s kadar bekleyin, ardından arızanın meydana geldiği manevralara karşılık gelen LEDs yanacaktır. L1 LED son manevranın sonucunu gösterir ve L8, 8'inci manevranın sonucunu gösterir. LED açıksa bu, o manevra sırasında bir arızanın meydana geldiği anlamına gelir; LED kapalıysa bu, o manevra sırasında hiçbir kusurun meydana gelmediği anlamına gelir.	
6.	Gerekli manevrayı seçmek için [▲] ve [▼] tuşlarına basın: İlgili LED, bir arızadan sonra yanıp sönen ışığın yaptığıyla aynı sayıda yanıp söner (bkz. tablo 21).	
7.	[Set] tuşunu bırakın.	

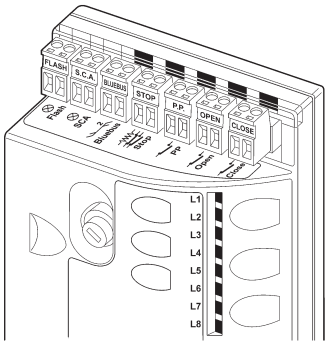
7.7) Teşhis ve sinyaller Birkaç cihaz, çalışma durumunun veya olası arızaların tanımlanmasını sağlayan özel sinyaller yayınlar.

7.7.1) Yanıp sönen ışık sinyali Manevra sırasında yanıp sönen ışık FLASH saniyede bir yanıp söner. Bir şeyler ters gittiğinde flaşlar daha sık görülür; ışık, yanıp sönmeler arasında bir saniyelik duraklamalarla iki kez yanıp söner.

Tablo 21 : FLASH yanıp sönen ışık sinyali Hızlı yanıp

sönme Nedeni		YAPILACAK İŞLEM
1 flaş 1 saniye duraklama 1 flaş	BlueBUS'de hata	Manevranın başlangıcında BLUEBUS'ye bağlı cihazlar, kendi kendine öğrenme aşamasında tanınan cihazlara karşılık gelmiyor. Bir veya daha fazla cihaz arızalı olabilir; bunları kontrol edin ve gerekirse değiştirin; değişiklik yapılması durumunda kendi kendine öğrenme sürecini tekrarlayın (7.3.4 Kendi Kendine Öğrenme Diğer Cihazlar).
2 flaşları 1 saniye duraklama 2 flaşları	Bir Fotoselin Aktivasyonu	Manevranın başlangıcında bir veya daha fazla fotosel bunu etkinleştirmiyor; herhangi bir engel olup olmadığını kontrol edin. Hareketi engelleyen bir engel olduğunda bu normaldir.
3 flaşları 1 saniye duraklama 3 flaşları	"Engel tespiti"nin etkinleştirilmesi	Hareket sırasında kapı aşırı sürtünmeyle karşılaştı; nedenini belirleyin.
4 flaşları 1 saniye duraklama 4 flaşları	STOP girişinin etkinleştirilmesi	Manevranın başlangıcında veya hareket sırasında STOP girişi etkinleştirildi; sebebini tanımla
5 flaşları 1 saniye duraklama 5 flaşları	Elektronik kontrol ünitesindeki parametrelerde hata	En az 30 saniye bekleyin, ardından komut vermeyi deneyin. durum devam ederse bir arıza olduğu ve elektronik kartın değiştirilmesi gerektiği anlamına gelir
6 flaşları 1 saniye duraklama 6 flaşları	Saatte maksimum manevra limiti aşıldı	Manevra sınırlama cihazı maksimum sınırın altına düşene kadar birkaç dakika bekleyin.
7 flaşları 1 saniye duraklama 7 flaşları	Dahili elektrik devrelerinde hata	Birkaç saniyeliğine tüm güç devrelerinin bağlantısını kesin ve ardından komutu tekrar vermeyi deneyin. Eğer durum devam ediyorsa ciddi bir arıza var demektir ve elektronik kartın değiştirilmesi gerekmektedir.
8 flaşları 1 saniye duraklama 8 flaşları	Diğer komutların yürütülmesini devre dışı bırakan bir komut zaten mevcut	Sürekli etkin olan komutun türünü kontrol edin; örneğin “open” girişine bağlı bir zamanlayıcı komutu olabilir.

7.7.2) Kontrol ünitesindeki sinyaller RUN kontrol ünitesinde, her biri hem normal çalışma sırasında hem de arıza durumunda özel göstergeler verebilen bir dizi LED bulunmaktadır.



29

Tablo 22 : Kontrol ünitesi terminallerindeki LED'ler

BLUEBUS LED	Sebep	YAPILACAK İŞLEM
Kapalı	Arıza	Güç kaynağının olduğundan emin olun; sigortaların atmış olup olmadığını kontrol edin; Gerekirse arızanın nedenini belirleyin ve ardından sigortaları aynı özelliklere sahip diğer sigortalarla değiştirin.
Açık	Ciddi hata	Ciddi bir arıza var; kontrol ünitesini birkaç saniyeliğine kapatmayı deneyin; durum devam ederse, bu bir arıza olduğu ve elektronik kartın değiştirilmesi gerektiği anlamına gelir Kontrol ünitesinin normal çalışması
Saniyede bir yanıp sönme	Her şey yolunda	
2 hızlı yanıp sönme	Giriş durumu değişikliği oluştu	Girişlerden birinde bir değişiklik olduğunda bu normaldir: STEP-BY-STEP , STOP , OPEN , CLOSE , fotosellerin tetiklenmesi veya radyo vericisi kullanıldığında
Bir saniyelik duraklamalarla ayrılmış bir dizi yanıp sönme	Çeşitli	Yanıp sönen ışıkla aynı sinyal. Bkz. tablo 21
STOP led	**Sebep**	**YAPILACAK İŞLEM**
Kapalı	STOP girişinin etkinleştirilmesi	STOP girişine bağlı cihazları kontrol edin
Açık	Her şey yolunda	STOP girişi aktif
SS liderliğindeki	**Sebep**	**YAPILACAK İŞLEM**
Kapalı	Her şey yolunda	SS girişi aktif değil
Açık	S.S'nin etkinleştirilmesi. giriş	Cihaz S.S'ye bağlıysa normaldir. giriş etkili bir şekilde aktif
OPEN Led	**Sebep**	**YAPILACAK İŞLEM**
Kapalı	Her şey yolunda	OPEN girişi aktif değil OPEN girişine bağlı cihazın etkin olması normaldir
Açık	OPEN girişinin etkinleştirilmesi	
CLOSE LED	**Sebep**	**YAPILACAK İŞLEM**
Kapalı	Her şey yolunda	Kapalı giriş aktif değil CLOSE girişine bağlı cihaz etkin bir şekilde aktifse normaldir
Açık	CLOSE girişinin etkinleştirilmesi	

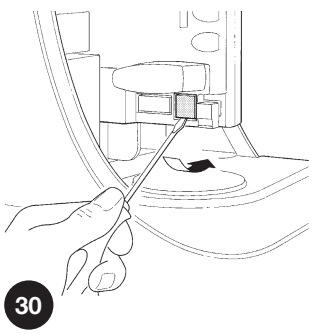
Tablo 23 : kontrol ünitesi tuşlarındaki ledler	
LED 1	**Açıklama**
Kapalı	Normal çalışma sırasında "Otomatik kapanma"nın etkin olmadığını gösterir Normal çalışma sırasında "Otomatik kapanmanın" etkin olduğunu gösterir
Açık	
yanıp sönüyor	• Fonksiyon programlama devam ediyor • L2 ile Yanıp Sönüyorsa, cihazın kendi kendine öğrenme aşamasına ihtiyaç olduğunu gösterir (bkz. "4.3 Cihazın kendi kendine öğrenmesi" paragrafı).
Led L2	**Açıklama**
Kapalı	Normal işlem sırasında, "Fotoselden sonra tekrar kapat" aktif olmadığını gösterir. Normal işlem sırasında, "Fotoselden sonra tekrar kapat" aktif olduğunu gösterir.
Açık	
yanıp sönüyor	• Fonksiyon programlama devam ediyor. • L1 ile yanıp sönüyorsa, cihazın kendi kendine öğrenme aşamasına ihtiyaç duyulduğunu gösterir (bkz. "4.3 Cihazın kendi kendine öğrenmesi" paragrafı)
Led L3	**Açıklama**
Kapalı	Normal çalışma sırasında "Her zaman kapat" seçeneğinin etkin olmadığını gösterir. Normal çalışma sırasında "Her zaman kapat" seçeneğinin etkin olduğunu gösterir.
Açık	
yanıp sönüyor	• Fonksiyon programlama devam ediyor. • L4 ile yanıp sönme, cihazın kendi kendine öğrenme aşamasına ihtiyaç duyulduğunu gösteriyorsa ("4.3 Cihazın kendi kendine öğrenmesi" paragrafına bakın)
LED L4	**Açıklama**
Kapalı	Normal çalışma sırasında cihaz "Bekleme"nin aktif olmadığını gösterir. Normal çalışma sırasında cihaz "Bekleme"nin etkin olduğunu gösterir.
Açık	
yanıp sönüyor	• Fonksiyon programlama devam ediyor. • L3 ile yanıp sönme, kanat uzunluğu kendi kendine öğrenme aşamasına ihtiyaç duyulduğunu gösteriyorsa (bkz. Paragraf " 4.4 Kanat uzunluğu Kendi kendine öğrenme").
LED L5	**Açıklama**
Kapalı	Normal çalışma sırasında "İtme"nin etkin olmadığını gösterir.
Açık	Normal çalışma sırasında "İtme"nin etkin olduğunu gösterir. Fonksiyon programlama devam ediyor.
Lampeggia	
LED L6	**Açıklama**
Kapalı	Normal çalışma sırasında "Ön flaş"ın etkin olmadığını gösterir. Normal çalışma sırasında "Ön flaş"ın etkin olduğunu gösterir. Fonksiyon programlama devam ediyor
Açık	
yanıp sönüyor	
LED L7	**Açıklama Normal çalışma sırasında CLOSE girişinin bir yakın manevrayı etkinleştirdiğini gösterir.**
Kapalı	**Normal çalışma sırasında CLOSE girişinin bir kısmi açılma manevrasını etkinleştirdiğini gösterir.**
Açık	**Fonksiyon programlama devam ediyor**
yanıp sönüyor	
LED L8	**Açıklama Normal çalışma sırasında RUN'un Master olarak yapılandırıldığını gösterir Normal çalışma**
Kapalı	**sırasında RUN'un Slave olarak yapılandırıldığını gösterir Fonksiyon programlama devam ediyor**
Açık	
yanıp sönüyor	

7.8) Aksesuarlar RUN için aşağıdaki isteğe bağlı aksesuarlar mevcuttur:

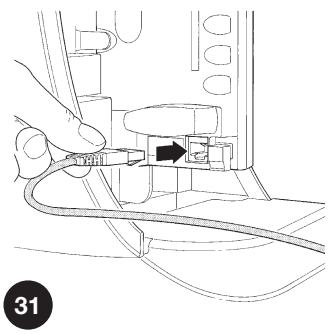
- SMXI veya SMXIS: 433.92MHz'de dijital Dönen Kod kodlamalı radyo alıcısı.
- ONEXI: 433.92MHz'de dijital Rolling Code kodlamalı radyo alıcısı; Kontrol ünitesine 15 komut türlerini göndermek için Modo III ile donatılmıştır
- Opera Görünümü; Uzaktan programlama ünitesi. Nice S.p.a.'ya danışın. Tam ve güncel aksesuar listesi için ürün kataloğu.

7.8.1) Uzaktan programlama ünitesi Daha spesifik olarak, BusT 4 konektörü (bkz. şekil 30), herhangi bir arızanın kurulum, bakım ve sorun giderme işlemlerinin eksiksiz ve hızlı yönetimini sağlayan Oview uzaktan programlama ünitesinin bağlantısını sağlar. Konektöre erişmek için membranı şekilde gösterildiği gibi uzaklaştırın. Uzaktan programlama ünitesi, 100 m'ye kadar kabloyla kontrol ünitesinden belirli bir mesafeye yerleştirilebilir; aynı anda 16'ye kadar bağlanabilir ve RUN'un normal çalışması sırasında bağlı kalabilir; bu durumda özel bir "kullanıcı" menüsü, komutların kontrol ünitesine iletilmesini sağlar. Kontrol ünitesine OXI (o OXIT) tipi radyo alıcısı takılırsa, uzaktan programlama ünitesi hafızaya alınan vericilerin parametrelerine erişim sağlar. Bu işlevler bir 4 çekirdekli bağlantı kablosu (BusT 4) gerektirir. RUN kontrol ünitesi ürün yazılımı da güncellenebilir. Daha fazla bilgi Oview programlayıcı kullanım kılavuzunda mevcuttur.

ÖNEMLİ - NiceOpera sisteminin tüm işlevleri ve sistemdeki çeşitli cihazların birbirine bağımlılığı hakkında daha fazla ayrıntı için, ayrıca www.niceforyou.com. İnternet sitesinde de bulunan "NiceOpera Sistem Kitabı" genel kılavuzuna bakın.



30



31

8) Teknik özellikler

Nice S.p.a, ürünleri geliştirmek amacıyla, aynı işlevleri ve kullanım amacını korurken teknik özellikleri önceden bildirimde bulunmaksızın değiştirme hakkını saklı tutar. Belirtilen tüm teknik özellikler 20°C (± 5°C) ortam sıcaklığına ilişkindir.

RUN Teknik özellikler		
Model tipi	**RUN 1800 - RUN 1800 P - RUN 1800 / V1**	**RUN 2500 - RUN 2500 P**
Tip	Elektronik kontrol ünitesiyle birlikte endüstriyel kullanıma yönelik kayar kapıların otomatik hareketi için elektromekanik redüktörlü motor.	
Pinyon Çalıştırma sırasındaki maksimum tork [kanadın hareket ettirilmesi için gereken kuvveti üretme yeteneğine karşılık gelir]	Diş sayısı 18 ; Modül 4 *	
	40Nm (1110N)	50Nm (1390N)
Nominal tork [kanadın hareket halinde kalması için kuvvet üretme yeteneğine karşılık gelir]	20Nm (560N)	30Nm (830N)
Hız (yüksüz)	0,17 m/s 50Hz (0,20 m/s versiyonu / V1 60Hz) 0,14 m/s 50Hz (0,15 m/s versiyonu / V1 60Hz)	
Nominal torkta hız		
Maksimum çalışma çevrimi sıklığı (nominal torkta)	11 döngü/saat (264 döngü/gün), 15 m'lik bir kapı için (63% döngüsüne eşit), (kontrol ünitesi döngüleri 2 ve 3 tablolarında belirtilen maksimum sayıyla sınırlar)**	15 döngü/saat (365 döngü/gün), 15 m'lik bir kapı için (63% döngüsüne eşit), (kontrol ünitesi döngüleri 2 ve 3 tablolarında belirtilen maksimum sayıyla sınırlar)**
Maksimum sürekli çalışma süresi (nominal torkta)	40 dakika (kontrol ünitesi, sürekli çalışmayı 2 ve 3 tablolarında belirtilen maksimum limitlerle sınırlar)***	60 dakika (kontrol ünitesi, sürekli çalışmayı 2 ve 3 tablolarında belirtilen maksimum limitlerle sınırlar)***
Çalışma sınırları	Genel olarak RUN, 2, 3 ve 4 tablolarında belirtilen ağırlık ve uzunluklara sahip kapıların otomasyonu için tasarlanmıştır.	
Dayanıklılık	Tablo 4'de belirtilen koşullara göre 150.000 döngüleri ile 450.000 döngüleri arasında tahmin edilmiştir.	
Güç kaynağı RUN 1800 - 2500	230-250Vac (±10%) 50/60 Hz	
Güç kaynağı RUNIN 1800 / V1-2500/V1	120Vac (+10% -15%) 60 Hz	
Başlangıçta maksimum güç emilimi [Ampere karşılık gelir]	700 W [3 A] [5 A versiyonu / V1]	870 W [3.8 A]
Nominal torkta güç [Ampere karşılık gelir]	400 W [1.8 A] [3 A versiyonu / V1]	600 W [2.7 A]
Yalıtım sınıfı	1 (güvenlik topraklaması gereklidir) 2 için Yanıp sönen ışıklar LUCYB (lamba 12V , 21W)	
Yanıp sönen ışık çıkışı		
Kapı açık gösterge çıkışı	Maksimum 4W 1 24V lamba için (çıkış voltajı -30 ve +50% arasında değişebilir ve ayrıca küçük röleleri de kontrol edebilir)	
BLUEBUS çıkışı	Maksimum 15 BLUEBUS ünitesi yüküne sahip bir çıkış	
STOP girişi	Normalde kapalı kontaklar için normalde açık kontaklar veya sabit 8,2 k Ω ile. rezistans; kendi kendine öğrenmede (hafızaya alınan değere göre bir değişiklik STOP komutunu üretir) Normalde açık kontaklar için (kontak kapatma S.S komutunu oluşturur) Normalde açık kontaklar için (kontak kapatma OPEN komutunu üretir) Normalde açık kontaklar için (kontak kapatma CLOSE komutunu üretir) alıcılar için SM konektörü SMXI; RG58 veya benzeri kablo tipi için SMXIS veya ONEXI Giriş ANTENİ Radyo 52Ω	
Adım adım giriş		
OPEN girişi		
CLOSE girişi		
Radyo konektörü		
Radyo ANTENİ girişi		
Programlanabilir işlevler	8 ON-OFF tipi işlevler ve 8 ayarlanabilir işlevler (bkz. 7 ve 9 tabloları)	
Kendi kendine öğrenme modundaki fonksiyonlar	BlueBus çıkışına bağlı cihazların kendi kendine öğrenmesi " STOP " cihaz tipinin kendi kendine öğrenmesi (kontak NO , NC veya 8,2 K Ω direnci) Kapı uzunluğunun kendi kendine öğrenmesi ve yavaşlama ve kısmi açılma noktalarının hesaplanması	
Çalışma sıcaklığı	-20 °C ÷ +50 °C	
Özellikle asidik, tuzlu veya patlayıcı olabilecek ortamlarda kullanım	Hayır.	
Koruma derecesi	IP 44	
Boyutlar ve ağırlık	400 x 255 h 390 ; 24.5 kg	

* İsteğe bağlı 12 -diş 6 modül pinyonu mevcuttur 50°C'de ve 15 metre kapısıyla, maksimum çalışma frekansı 7 döngü/saattir (40% döngüsüne
**eşit). 50°C'de maksimum sürekli çalışma süresi 10 dakikadır.

***

RUN redüktörlü motor kullanıcıları için talimatlar ve uyarılar

- **Otomasyon sisteminizi ilk kez kullanmadan önce kurulumcudan kalan risklerin kaynağını açıklamasını isteyin; Birkaç dakikanızı ayırın ve kurulumcu tarafından size verilen kullanıcı talimatları kılavuzunu okuyun. Kılavuzu ileride kullanmak üzere saklayın ve otomasyon sisteminin sonraki sahiplerine teslim edin.**

- Otomasyon sisteminiz komutlarınızı sadakatle yerine getirecek bir makinedir; makul olmayan veya yanlış kullanım tehlikeler yaratabilir: çalışma alanı içinde insanlar, hayvanlar veya nesneler varsa sistemi çalıştırmayın.

- Çocuklar: otomasyon sistemleri yüksek güvenlik ve güvenlik seviyelerini garanti etmek için tasarlanmıştır. İnsanlar veya nesneler yoldaysa hareketi engelleyen, güvenli ve güvenilir aktivasyonu garanti eden algılama cihazları ile donatılmıştır. Bununla birlikte, çocukların otomatik sistemlerin yakınında oynamasına izin verilmemelidir; Kazara aktivasyonları önlemek için, tüm uzaktan kumandaları çocuklardan uzak tutun: onlar oyuncak değildir!

- **Arızalar: Otomasyonunuzun düzgün çalışmadığını fark ederseniz, sistemin güç kaynağını kesin ve manuel serbest bırakma cihazını çalıştırın. Herhangi bir onarım yapmaya çalışmayın; montaj teknisyenini arayın ve bu arada redüktörlü motoru aşağıda anlatıldığı gibi bıraktıktan sonra sistemi otomatik olmayan bir kapı gibi çalıştırın.**

- **Bakım: Her makine gibi otomasyonunuzun da uzun ömürlü ve tam güvenlikli olması için düzenli periyodik bakıma ihtiyacı vardır. Kurulum teknisyeninizle periyodik bir bakım planı ayarlayın. Nice, normal ev kullanımı için bakım kontrollerinin altı ayda bir yapılmasını önerir ancak bu aralık, kullanım yoğunluğuna büyük ölçüde bağlı olabilir. Kontrolleri, bakım işlemlerini ve onarımları yalnızca kalifiye personel gerçekleştirmeye yetkilidir.**

- Sistemi veya programlama ve ayarlama parametrelerini, bunu yapabilecek kapasitede hissetseniz bile, hiçbir şekilde değiştirmeyin: kurulum teknisyeniniz sistemden sorumludur.

Nihai test, periyodik bakım işlemleri ve onarımlar, bunları gerçekleştiren kişi tarafından belgelendirilmelidir; bu belgelerin sistem sahibinin gözetiminde kalması gerekir.

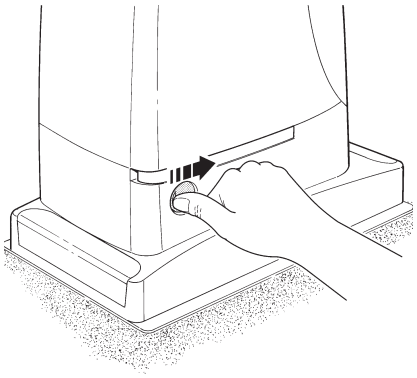
Kullanıcının periyodik olarak yapabileceği tavsiye edilen bakım işlemleri, fotoselli camların temizlenmesi ve otomasyonu engelleyebilecek yaprak ve döküntülerin uzaklaştırılmasıdır. Herhangi birinin kapıyı etkinleştirmesini önlemek için otomasyon sistemini serbest bırakın (aşağıda açıklandığı gibi). Temizlemek için hafif nemli bir bez kullanın.

- Bertaraf: Kullanım ömrünün sonunda otomasyon kalifiye personel tarafından sökülmeli ve malzemeler yerel olarak yürürlükteki mevzuata uygun olarak geri dönüştürülmeli veya imha edilmelidir.

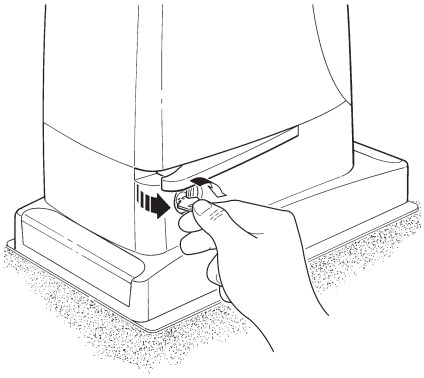
- Arıza veya elektrik kesintisi durumunda. Teknisyenin gelmesini beklerken (ya da sisteminizde yedek akü yoksa elektriğin geri gelmesini) beklerken, sistemi otomatik olmayan herhangi bir kapı gibi çalıştırabilirsiniz. Bunu yapmak için redüktörlü motoru manuel olarak serbest bırakmanız gerekir (bu işlem, otomasyon kullanıcısının gerçekleştirmeye yetkili olduğu tek işlemdir): Bu işlem, Nice tarafından herhangi bir alete veya fiziksel çabaya ihtiyaç duymadan son derece kolay hale getirmek için dikkatlice tasarlanmıştır.

Manuel hareket ve serbest bırakma: Bu işlemi gerçekleştirmeden önce lütfen serbest bırakmanın yalnızca kanat durdurulduğunda gerçekleşebileceğini unutmayın.

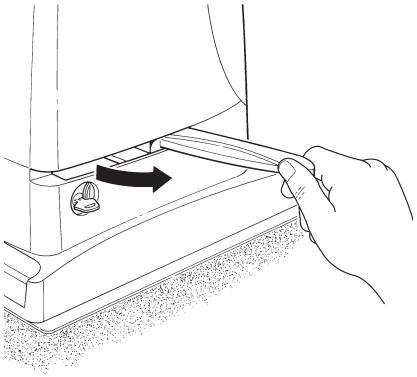
1 Kilit kapağı diskini kaydırın.



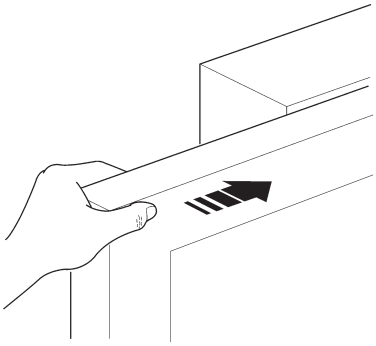
2 Anahtarı takın ve saat yönünde çevirin.



3 Serbest bırakma kolunu çekin.



4 Kanadı manuel olarak hareket ettirin.



Kilitlemek için: aynı işlemleri geriye doğru uygulayın.

Güvenlik cihazları arızalıyken kontrol: Güvenlik cihazları arızalı olsa bile kapıyı kontrol etmek mümkündür.

- Kapı kontrol cihazını çalıştırın (uzaktan kumanda veya anahtarla çalıştırılan seçici anahtar, vb.). Güvenlik cihazları çalışmayı mümkün kılıyorsa kapı normal şekilde açılıp kapanacaktır, aksi takdirde yanıp sönen ışık birkaç kez yanıp söner ancak manevra başlamaz (yanıp sönme sayısı manevranın etkinleştirilmeme nedenine bağlıdır).
- Bu durumda kontrolü 3 saniye içinde tekrar etkinleştirin ve çalışır durumda tutun.
- Yaklaşık 2s sonrasında kapı "adam mevcut" modunda hareket etmeye başlayacaktır, yani kontrol sürdürüldüğü sürece kapı hareket etmeye devam edecektir; Kontrol bırakıldığı anda kapı duracaktır.

⚠ Güvenlik cihazları arızalıysa otomasyonun mümkün olan en kısa sürede onarılması gerekir.

Uzaktan Kumanda Pilinin Değiştirilmesi: Radyo kumandanız bir süre sonra eskisi gibi çalışmıyorsa veya hiç çalışmıyorsa, bunun nedeni pilin bitmiş olması olabilir (kullanım türüne bağlı olarak birkaç aydan bir yıla kadar veya daha uzun süre dayanabilir). Bu durumda iletimi onaylayan ışığın zayıf olduğunu, yanmadığını veya kısa süreliğine yandığını göreceksiniz. Kurulum teknisyenini aramadan önce pili, çalışan başka bir vericinin piliyle değiştirmeyi deneyin:

Sorun zayıf pilden kaynaklanıyorsa pili aynı türden başka bir pille değiştirin. Piller kirletici maddeler içerir: bunları diğer atıklarla birlikte atmayın, yerel yönetmeliklerin belirlediği yöntemleri kullanın.

CE uygunluk beyanı

ve “kısmen tamamlanmış makinelerin” kuruluş beyanı

Aşağıdaki Direktiflere uygun beyan: 2004/108 /EC (EMC); 2006/42 /EC (MD) Ek II, Kısım B

Not - Bu beyanın içeriği, Nice S.p.A. genel merkezinde saklanan resmi belgede belirtilenlere ve özellikle bu kılavuzun yayınlanmasından önce mevcut olan en son revize edilmiş baskıya karşılık gelir. Buradaki metin editoryal amaçlarla yeniden düzenlenmiştir. Orijinal beyanın bir kopyası Nice S.p.A. (TV) - İtalya'dan talep edilebilir.

Beyan No: 238/RUN **Revizyon: 5** **Dil: TR**

Üreticinin adı:	Nice S.p.A.
Adres:	Via Pezza Alta 13, 31046 Rustignè di Oderzo (TV) İtalya
Teknik belgeleri hazırlamaya yetkili kişi:	Nice S.p.A.
Ürün türü:	Dahili kontrol üniteli elektromekanik redüktörlü motor
Modeller:	RUN1800, RUN2500, RUN1800P, RUN2500P
Aksesuarlar:	SMXI, SMXIS ve ONEXI model radyo alıcıları

Aşağıda imzası bulunan Mauro Sordini, İcra Kurulu Başkanı olarak, yukarıda belirtilen ürünlerin aşağıdaki direktiflerin hükümlerine uyduğunu kendi sorumluluğu altında beyan eder:

- AVRUPA PARLAMENTOSU VE 15 KONSEYİ'NİN 2004/108 /EC DİREKTİFİ Aralık 2004, Üye Devletlerin elektromanyetik uyumlulukla ilgili yasalarının yakınlaştırılması ve aşağıdaki uyumlaştırılmış standartlar uyarınca 89/336 /EEC Direktifinin yürürlükten kaldırılması hakkında: EN 61000-6-2:2005, EN 61000-6-3:2007 A1 : 2011

+

Ayrıca ürün, kısmen tamamlanmış makineler için geçerli hükümler uyarınca aşağıdaki direktife de uygundur: AVRUPA PARLAMENTOSU 2006/42 /EC Direktifi VE 17 KONSEYİ Makinelere ilişkin Mayıs 2006 ve 95/16 /EC Direktifini değiştiren (birleştirilmiş metin)

- İlgili teknik dokümantasyonun 2006/42/EC Direktifi Ek VII B'ye uygun olarak hazırlandığı ve aşağıdaki temel gereksinimlerin karşılandığı beyan edilir: 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, fikri mülkiyet haklarına halel getirmeksizin, gerekçeli bir talebe yanıt olarak, kısmen tamamlanmış makineyle ilgili bilgileri ulusal makamlara sağlamayı kabul eder.
- Kısmen tamamlanmış makine, bu beyanda kullanılan dil dışında resmi bir dille bir Avrupa ülkesinde işletilirse, ithalatçı bu beyanla bir çeviri içermelidir.
- Kısmen tamamlanmış makine, eğer varsa, dahil edileceği son makine 2006/42 /EC Direktifi hükümlerine uygun olduğu ilan edilene kadar çalıştırılmamalıdır.

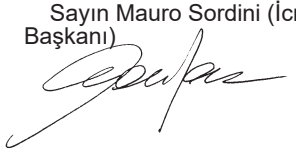
Ürün ayrıca aşağıdaki standartlara da uygundur: EN 60335-1:2012 EN 60335-2-103:2003 A11 : 2009

+

Ürünün aşağıdaki standartlara tabi olan parçaları bunlara uygundur: EN 13241-1:2003 + A1 : 2011 , EN 12445:2002 , EN 12453:2002 , EN 12978:2003 + A1 : 2009

Oderzo, 01 Temmuz 2014

Sayın Mauro Sordini (İcra Kurulu Başkanı)



IS0307A01MMD_16-04-2026

Nice SpA
Oderzo TV Italia
info@niceforyou.com

www.niceforyou.com