Nice

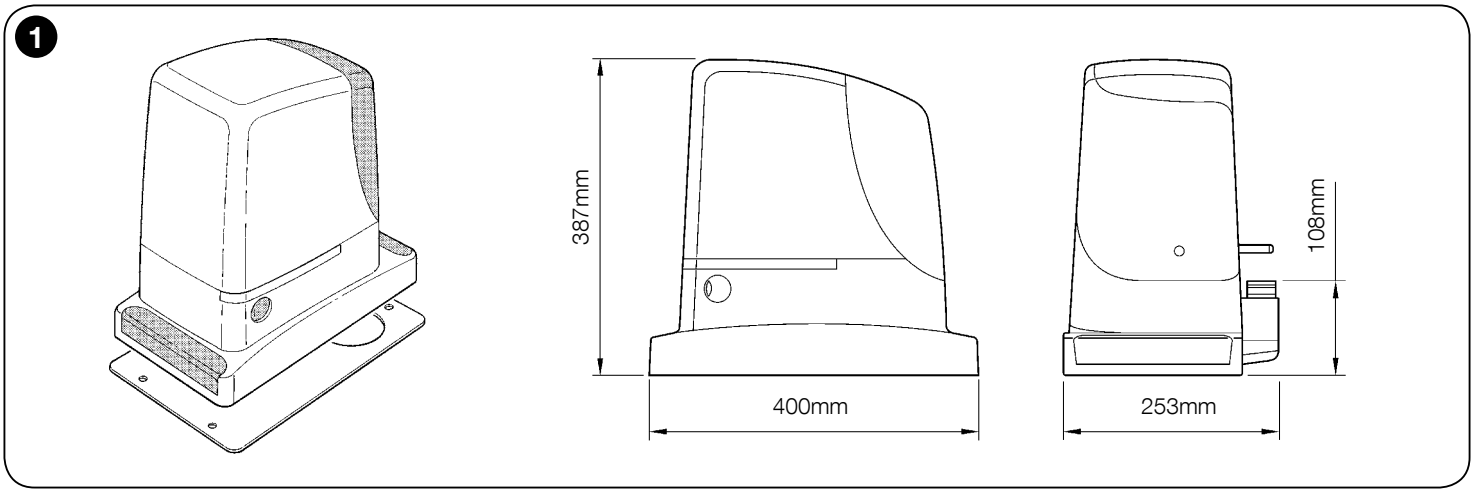
CE

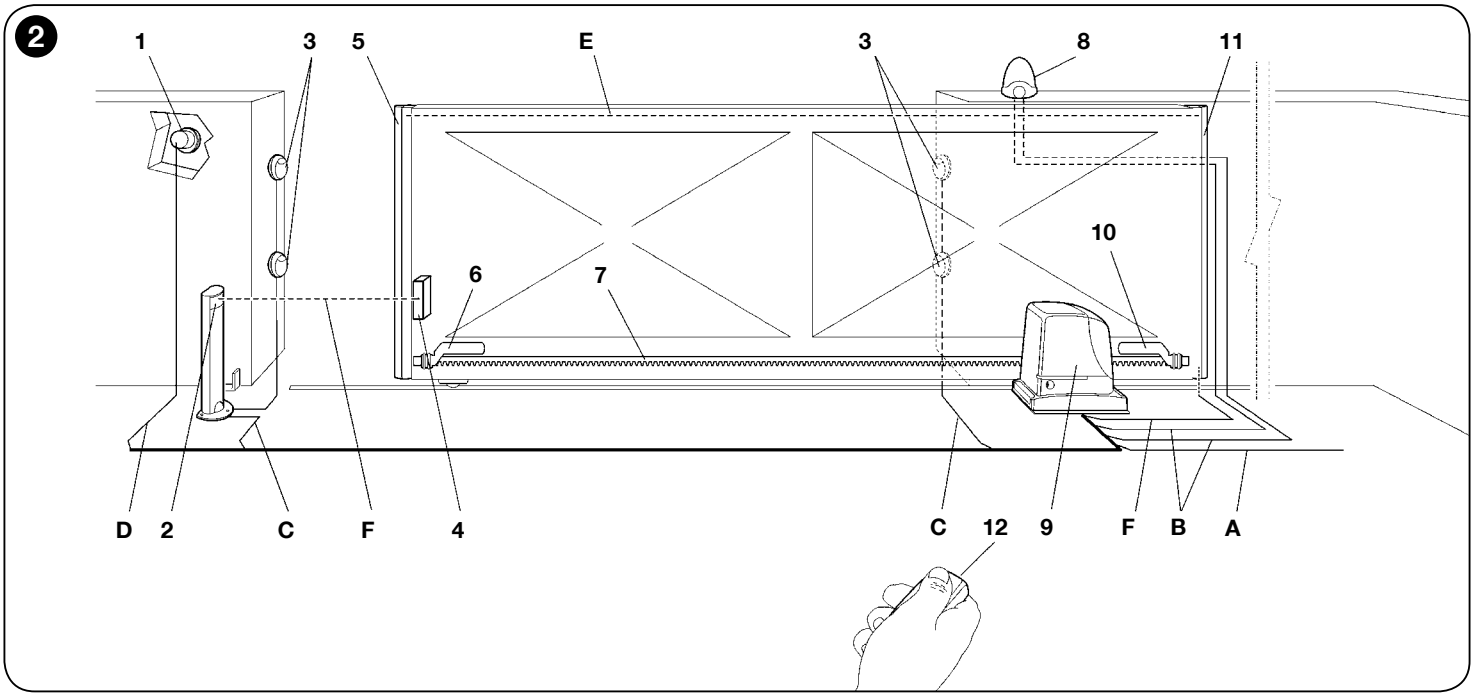
RUN400HS
RUN400HS / V1
RUN1200HS
RUN1200HS / V1

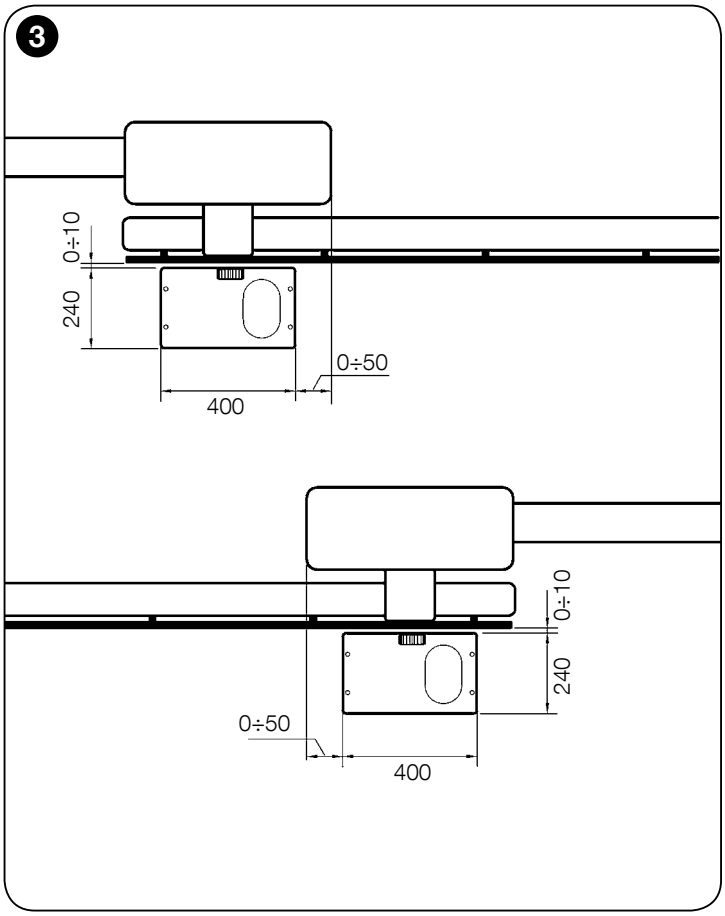
Yana kayar kapı motoru

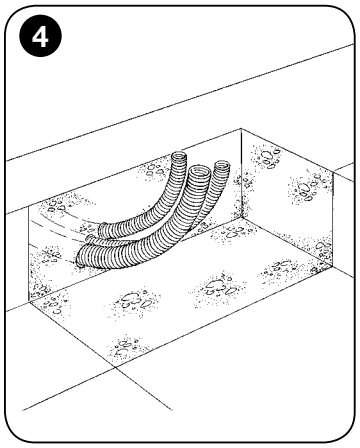
TR - Kurulum ve kullanım talimatları ve uyarıları

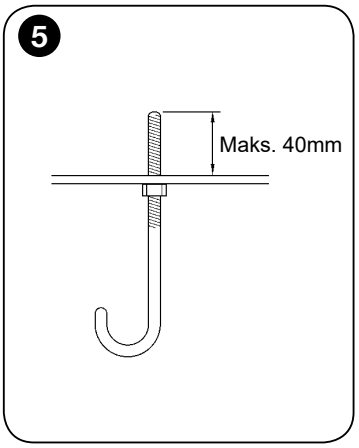
Nice

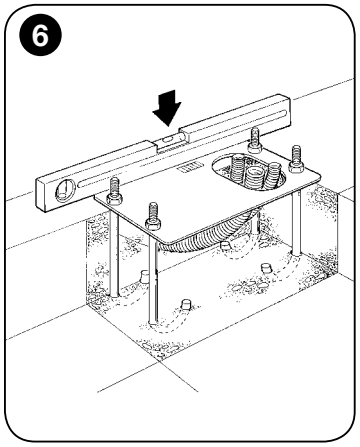

1
387mm
400mm
108mm
253mm

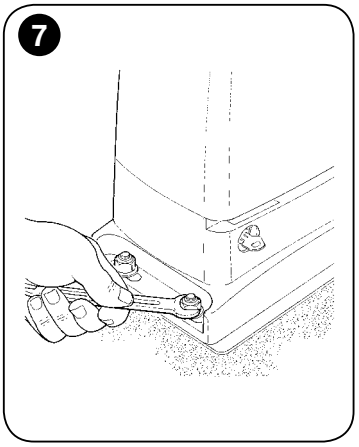

2
1
3
5
E
3
8
11
10
6
7
D
2
C
F
4
C
12
9
F
B
A


3
0÷10
240
0÷50
400
0÷10
240
0÷50
400

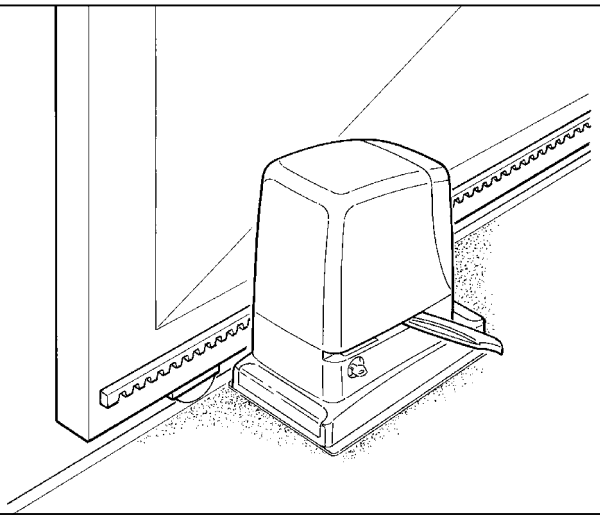

4


5
Maks. 40mm

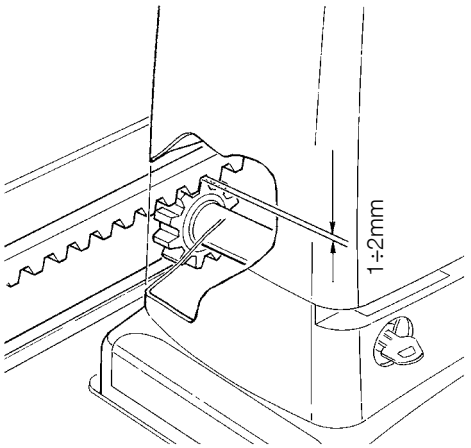

6


7

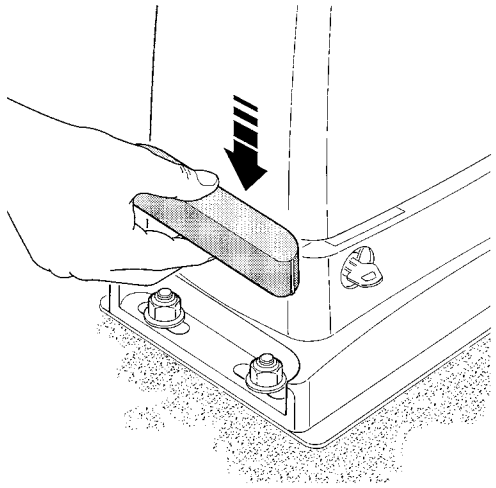
8



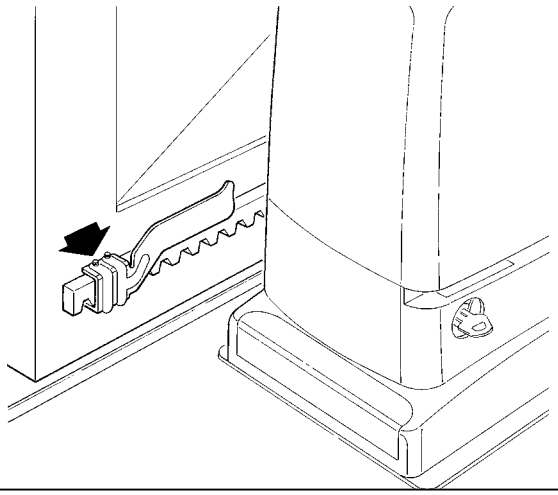
9



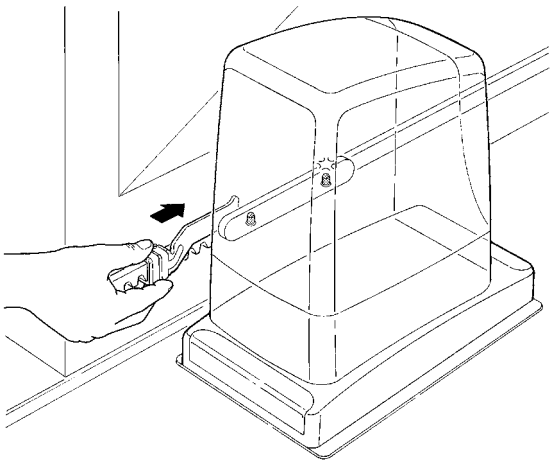
10



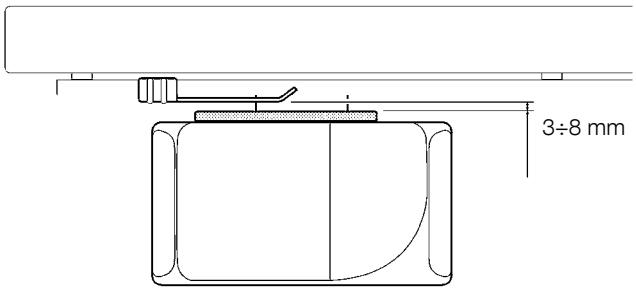
11



12

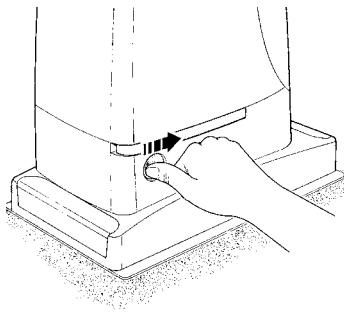


13

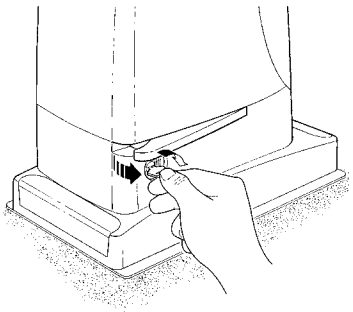


14

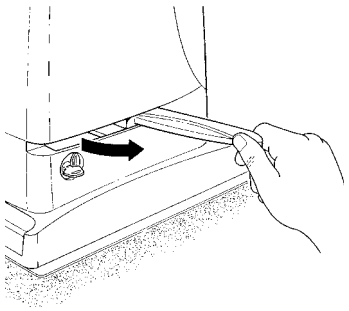
1



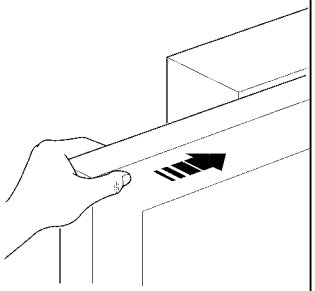
2



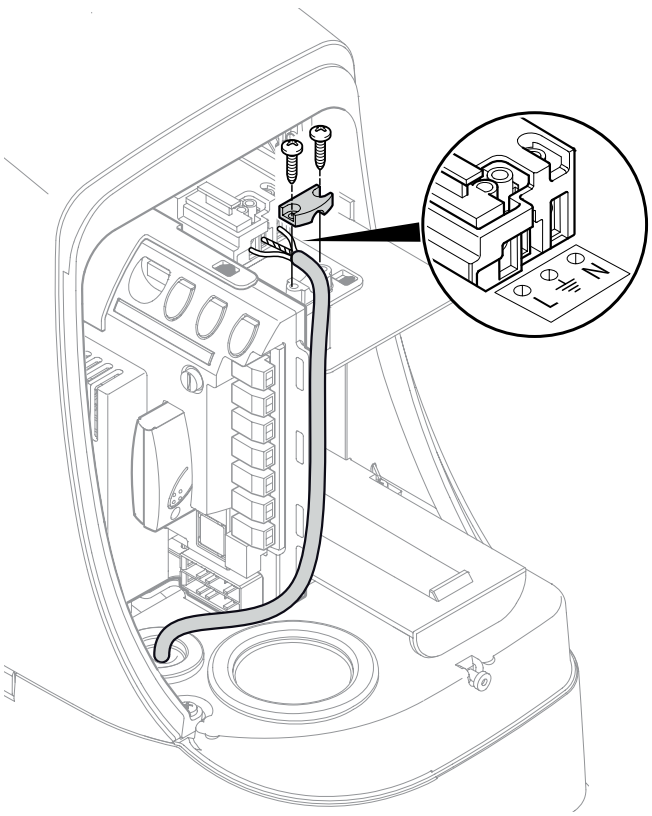
3



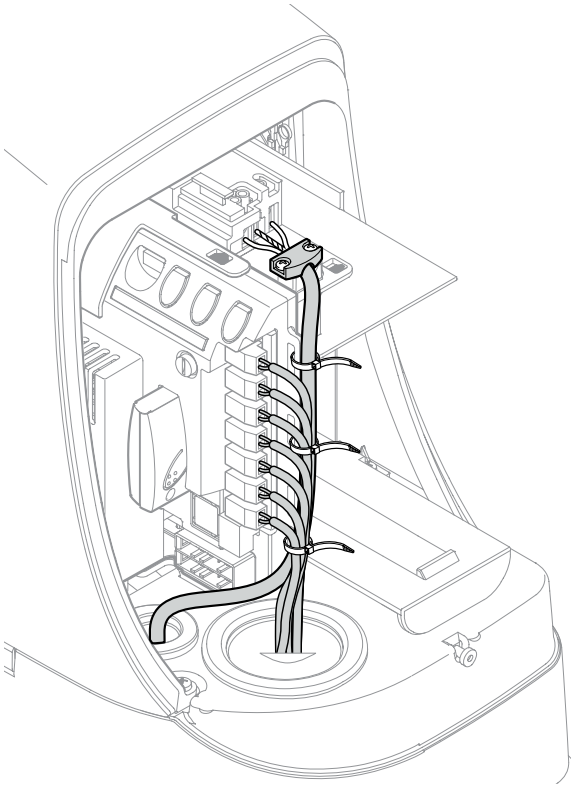
4



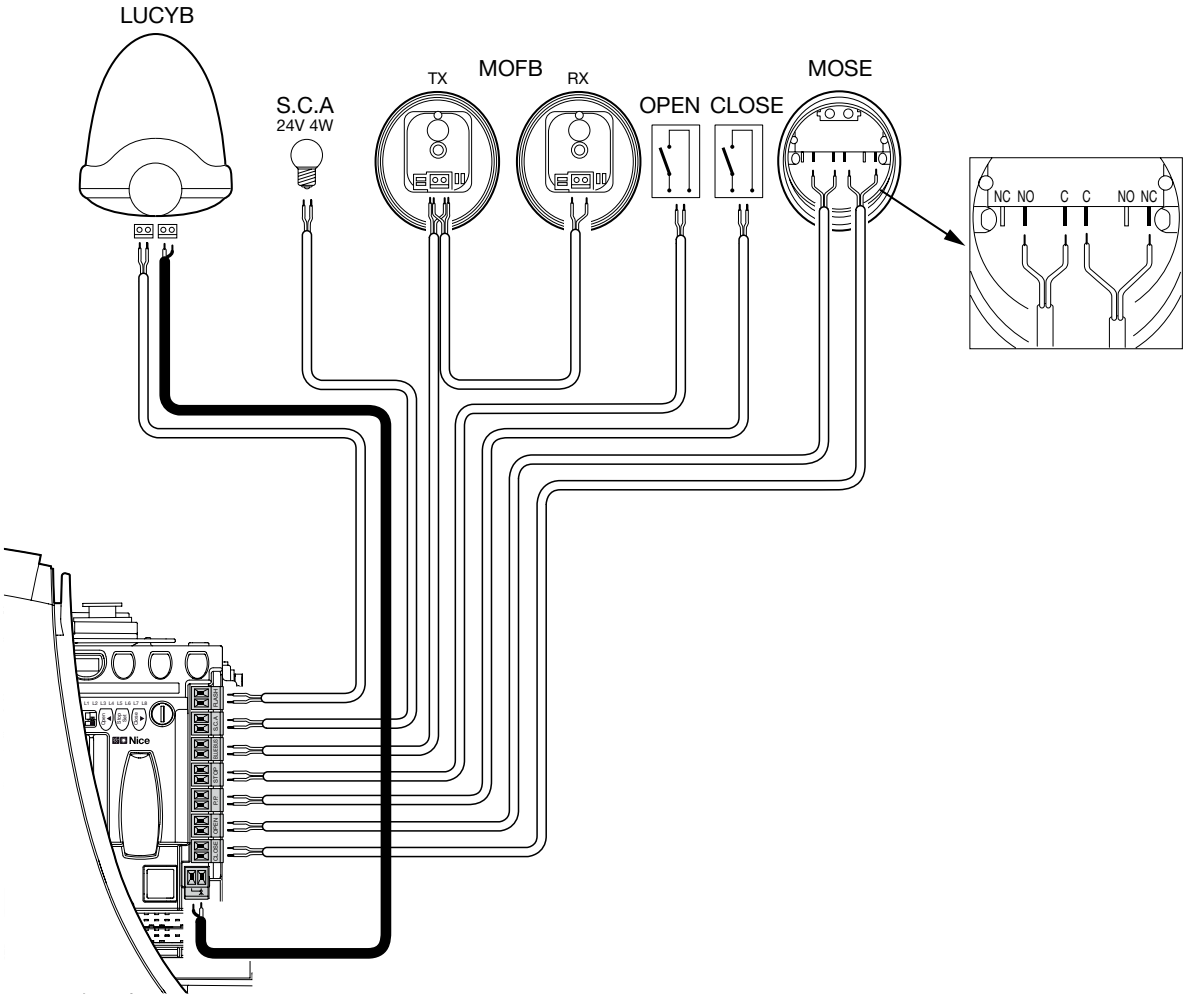
15

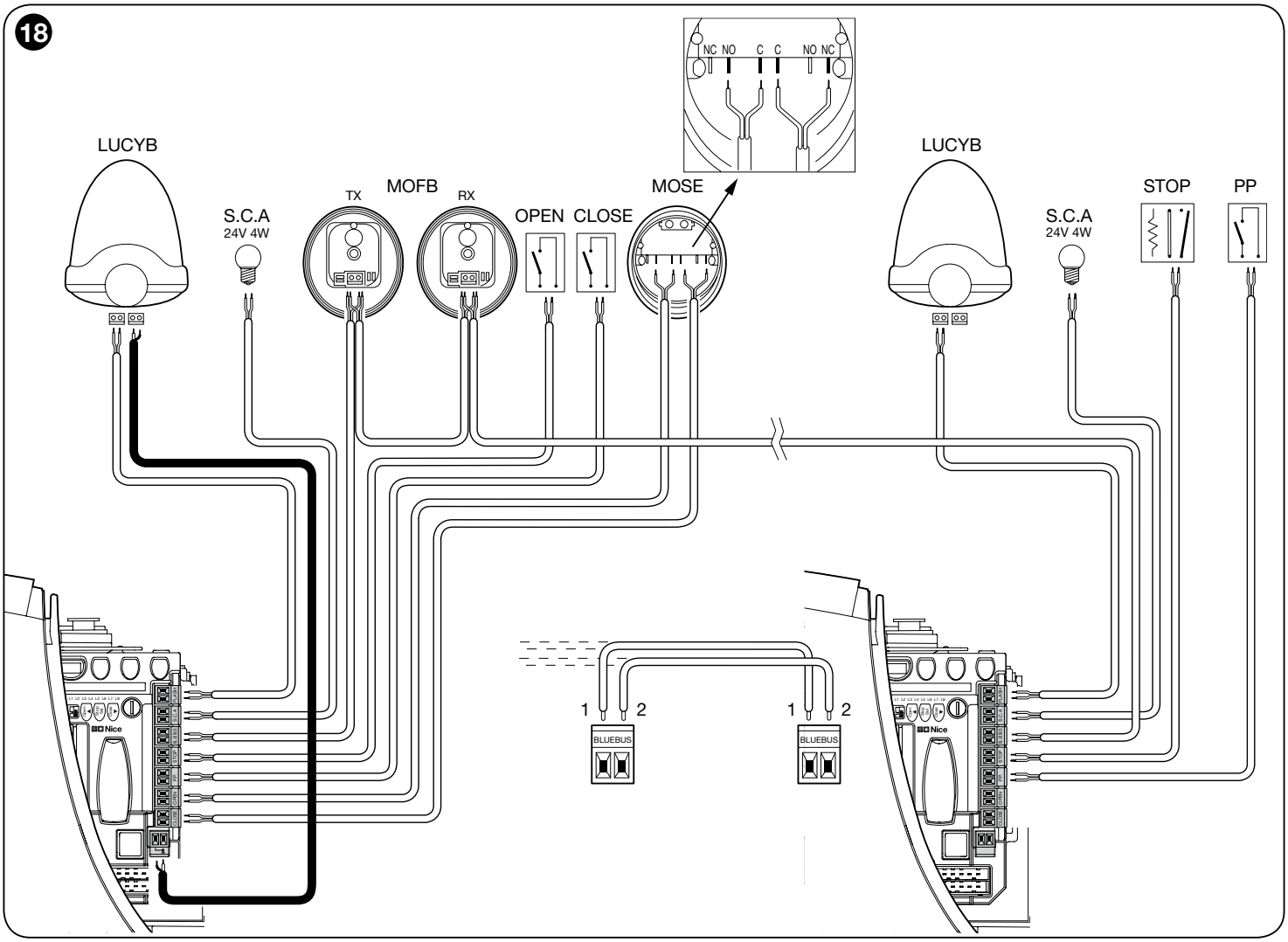


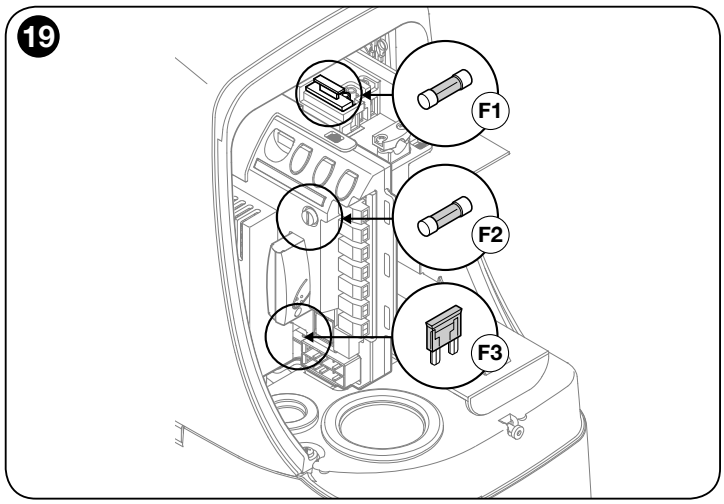
16

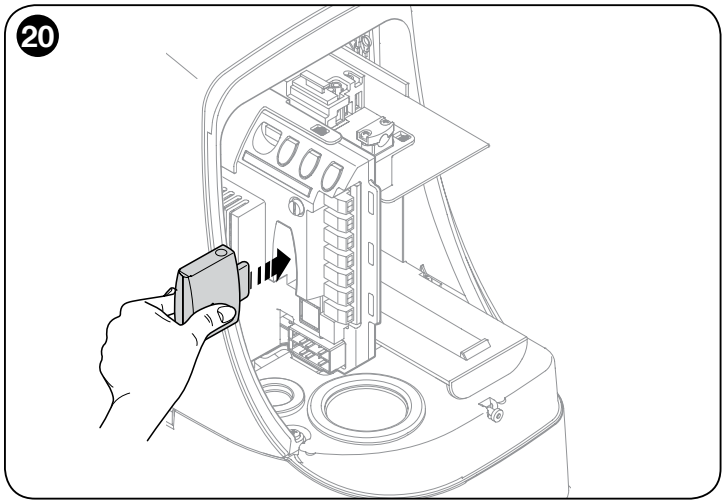


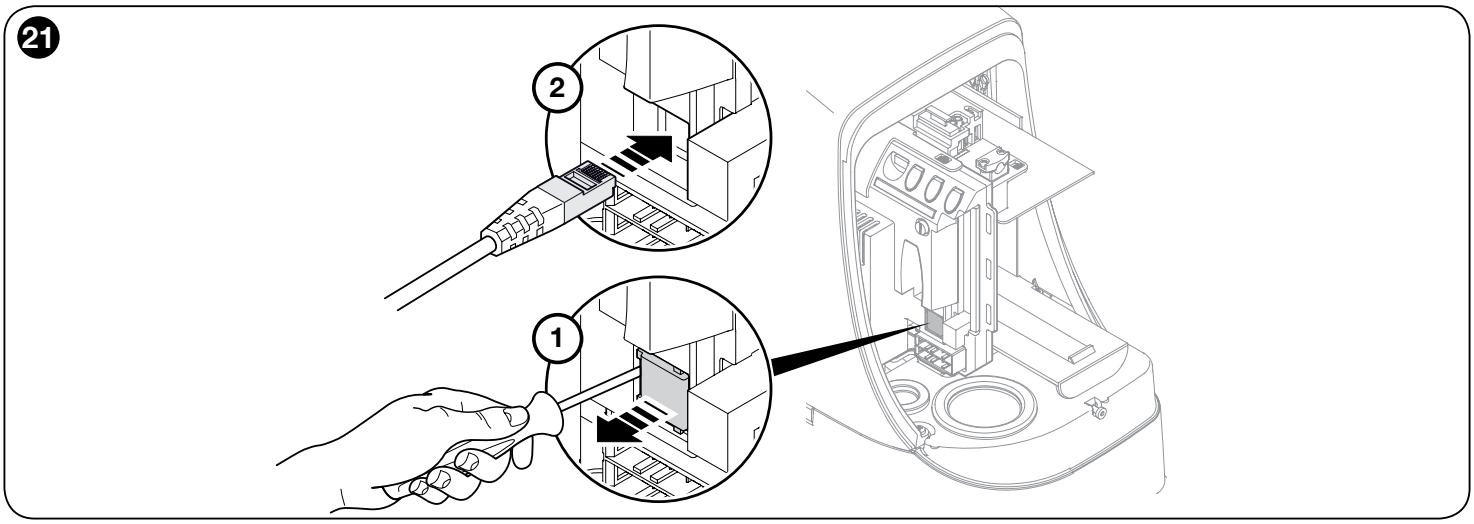
17



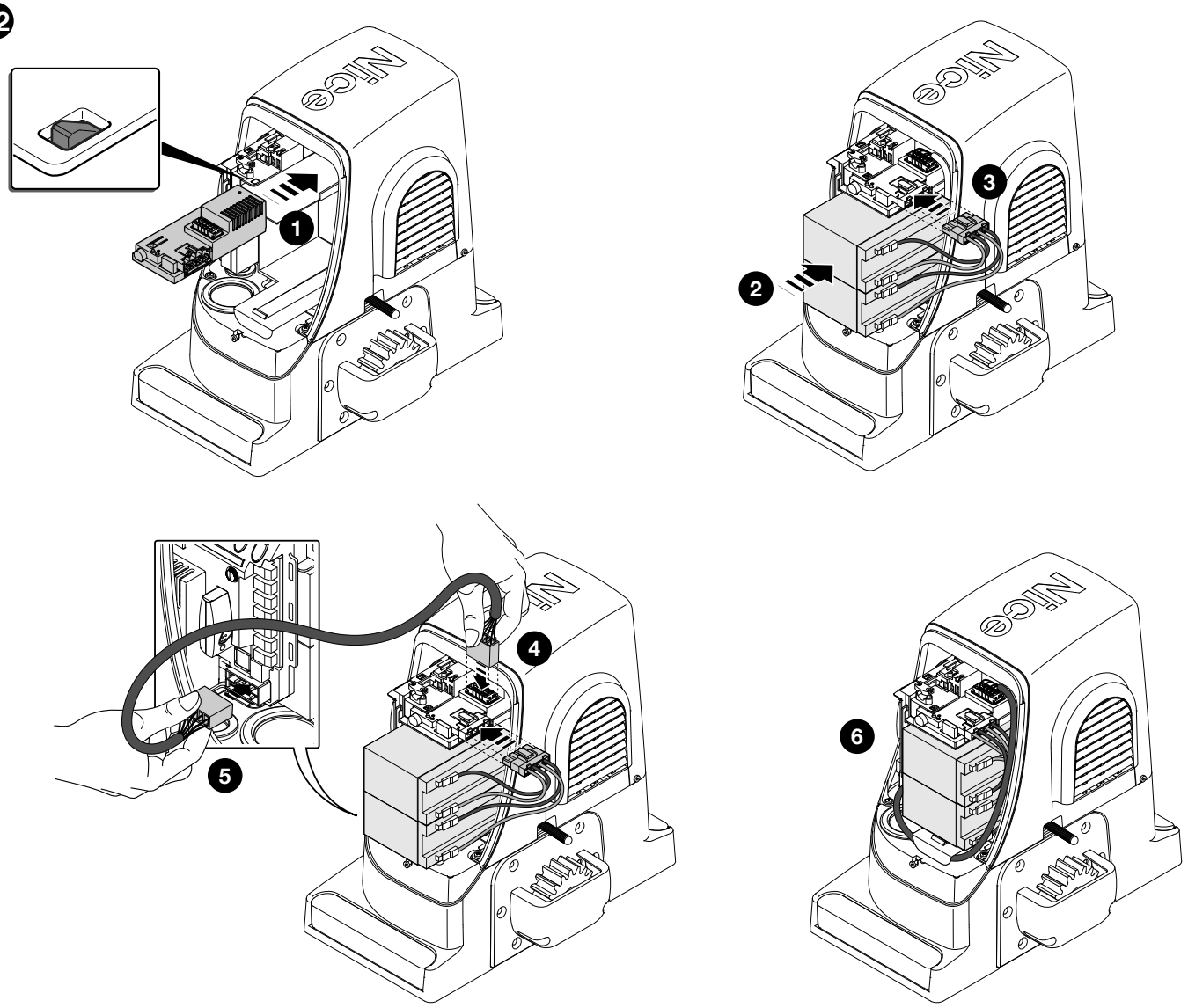

18
NC NO C C NO NC
LUCYB
S.C.A
24V 4W
TX
MOFB
RX
OPEN
CLOSE
MOSE
LUCYB
S.C.A
24V 4W
STOP
PP
1 2
1 2
BLUEBUS
BLUEBUS
Nice
Nice


19
F1
F2
F3

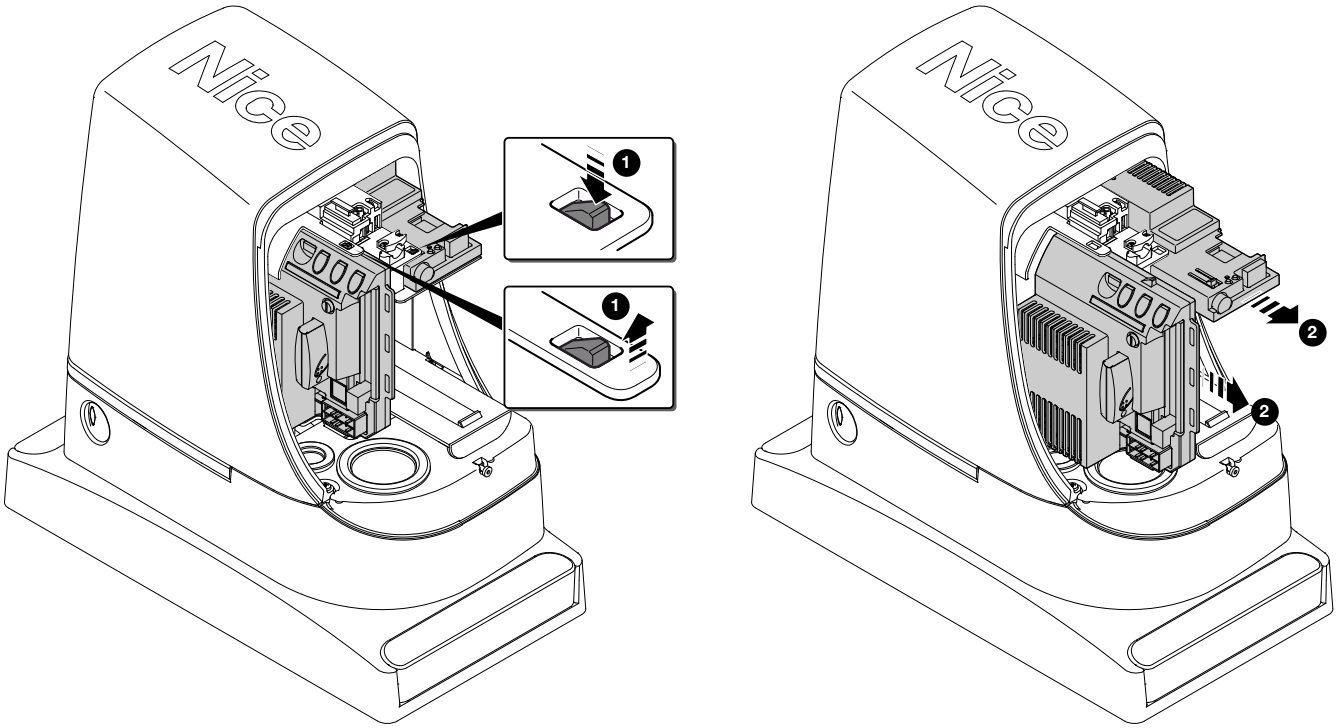

20


21
2
1

22



23



TÜRKÇE

İçindekiler

ŞEKİLLER ..... 2 - 6

Bölüm 1 - UYARILAR VE GENEL ÖNLEMLER
1.1 - Güvenlik uyarıları 1
1.2 - Kurulumla ilgili uyarılar 1
1.3 - Kullanımla ilgili uyarılar 2

Bölüm 2 - ÜRÜN TANIMI VE KULLANIM AMACI 2

Bölüm 3 - KURULUM
3.1 - Kurulum öncesi kontroller 2
3.2 - Çalışma sınırları 2
3.2.1 - Ürün ömrü 3
3.3 - Kurulum hazırlıkları 3
3.4 - Redüktörlü motorun montajı 4
3.5 - Endüktif yaklaşım anahtarı braketlerinin takılması 4
3.6 - Redüktörlü motorun kilidini elle açma ve kilitleme 4

Bölüm 4 - ELEKTRİK BAĞLANTILARI 4
4.1 - Elektrik bağlantılarının açıklaması 4

Bölüm 5 - SON KONTROLLER VE ÇALIŞTIRMA
5.1 - Yön seçimi 5
5.2 - Güç beslemesinin bağlanması 5
5.3 - Cihazların tanıtılması 5
5.4 - Kapı uzunluğunun öğrenilmesi 5
5.5 - Kapı hareketinin kontrolü 5
5.6 - Diğer cihazların bağlanması 6

Bölüm 6 - TEST VE DEVREYE ALMA
6.1 - Test 6
6.2 - Devreye alma 6

BAKIM 6

BERTARAF ETME 6

Bölüm 7 - PROGRAMLAMA
7.1 - Önceden ayarlanmış işlevler 7
7.2 - Programlama düğmeleri 7
7.3 - Programlama 7
7.4 - Seviye 1 programlama (ON-OFF işlevleri) 7
7.5 - Seviye 2 programlama (ayarlanabilir parametreler) 8

Bölüm 8 - EK BİLGİLER
8.1 - Cihaz ekleme veya çıkarma 9
8.1.1 - BlueBUS 9
8.1.2 - STOP girişi 9
8.1.3 - Fotoseller 9
8.1.4 - FT210B fotosensörü 10
8.1.5 - RUN “Slave” modu 10
8.1.6 - Diğer cihazların tanıtılması 10
8.1.7 - Radyo alıcısı 10
8.1.8 - Oview programlayıcının bağlanması 10
8.1.9 - Yedek akünün bağlanması ve montajı 11
8.2 - Özel işlevler 11
8.2.1 - “Her zaman aç” işlevi 11
8.2.2 - “Yine de hareket ettir” işlevi 11
8.2.3 - Bakım bildirimi 11
8.2.4 - Tamamlanan manevra sayısının kontrolü 11
8.2.5 - Manevra sayacının sıfırlanması 11

Bölüm 9 - SORUN GİDERME (yaygın sorunların çözümü) 12
9.1 - Teşhis 12
9.2 Sorun giderme 12
9.3 - Arıza kaydı 12
9.4 - İkaz lambası bildirimleri 12
9.5 - Kontrol ünitesi bildirimleri 13

TEKNİK ÖZELLİKLER 15

Kullanıcı kılavuzu (ayrılabilir ek) I

Uygunluk Beyanı VIII

1 UYARILAR VE GENEL ÖNLEMLER

TR

1.1 - Güvenlik uyarıları

- **UYARI! - Bu kılavuz güvenlikle ilgili önemli talimatlar ve uyarılar içermektedir. Yanlış kurulum ciddi yaralanmalara yol açabilir. Başlamadan önce lütfen kılavuzun tüm bölümlerini dikkatlice okuyun. Herhangi bir şüpheniz varsa kurulumu askıya alın ve açıklama için Nice Destek Hizmetini arayın.**

- UYARI! - Önemli: lütfen bu kılavuzu gelecekteki bakım çalışmaları ve ürünün imhası için saklayın. 98/37 CE "Makine Direktifi" (2006/42 /CE) ile ilgili olarak bu ürünün uygun kullanımına ilişkin özel uyarılar:

- Bu ürün bir "makine bileşeni" olarak piyasaya sürülmektedir ve bu nedenle, 2006/42/CE direktifi kapsamında, 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. 2006/42/CE direktifinde belirtildiği gibi, bu ürünün monte edildiği makinenin üreticisi makinenin 2006/95/CE direktifine uygun olduğunu belirleyip beyan edene kadar bu ürünün kullanımına izin verilmez. 73/23 /EEC "Alçak Gerilim" Direktifi ve 2006/95 /CE ile ilgili olarak bu ürünün uygun kullanımına ilişkin özel uyarılar:

- Bu ürün, bu kullanım kılavuzunda öngörülen kullanım ve konfigürasyonlarda ve Nice S. s. A. ürün kataloğu. Ürünün öngörülemeyen konfigürasyonlarda veya öngörülemeyen diğer ürünlerle birlikte kullanılması durumunda gereksinimler garanti edilemeyebilir; Direktifin belirtilen gerekliliklerine uygunluğu montajcılar tarafından doğrulanıncaya kadar bu durumlarda ürünün kullanılması yasaktır. Bu ürünün 2004/108/CE "Elektromanyetik Uyumluluk" Direktifi uyarınca uygun kullanımına ilişkin özel uyarılar:

- Bu ürün, en kritik kullanım durumlarında ve bu kullanım kılavuzunda öngörülen konfigürasyonlarda ve Nice S.p.a.'da bulunan ürünlerle birlikte elektromanyetik uyumluluk testlerine tabi tutulmuştur. ürün kataloğu. Ürünün öngörülemeyen konfigürasyonlarda veya öngörülemeyen diğer ürünlerle kullanılması durumunda elektromanyetik uyumluluk garanti edilemeyebilir; Direktifin belirtilen gerekliliklerine uygunluğu montajcılar tarafından doğrulanıncaya kadar bu durumlarda ürünün kullanılması yasaktır.

1.2 - Kurulum uyarıları

- Kuruluma başlamadan önce bu ürünün kapınızı kontrol etmek için uygun olup olmadığını kontrol edin (bkz. Bölüm 3 ve "Ürün teknik özellikleri"). Uygun değilse kuruluma DEVAM ETMEYİN.
- Tüm kurulum ve bakım çalışmaları, otomasyon sisteminin elektrik beslemesinden bağlantısı kesilmiş halde gerçekleştirilmelidir. Otomasyon sisteminin bulunduğu yerden elektrik kesme cihazı görülemiyorsa, çalışmaya başlamadan önce kesme cihazının üzerine "DİKKAT! BAKIM DEVAM EDİYOR" yazan bir uyarı yapıştırılmalıdır.
- Ürünü kurulum sırasında dikkatli bir şekilde taşıyın; ezilmemesine, çökmemesine, düşmesine veya herhangi bir tür sıvıyla temas etmemesine dikkat edin. Ürünü ısı kaynaklarından ve çıplak alevden uzak tutun. Yukarıdakilere uyulmaması ürüne zarar verebilir ve tehlike veya arıza riskini artırabilir. Böyle bir durumda kurulum işini derhal askıya alın ve Nice Destek Servisiyle iletişime geçin.
- Ürünün herhangi bir parçasını değiştirmeyin. Belirtilenlerin dışındaki işlemler yalnızca arızalara neden olabilir. Üretici, üründe yapılan geçici değişikliklerden kaynaklanan hasarlarla ilgili hiçbir sorumluluk kabul etmez.
- Otomasyona tabi tutulan kapının yaya kapısı varsa, sistemde yaya kapısı açıkken motorun çalışmasını engelleyecek bir kontrol cihazı bulunmalıdır.
- Tesisin güç kaynağı şebekesine, aşırı gerilim kategorisi III tarafından belirlenen koşullar altında bağlantının tamamen kesilmesine izin verecek kontak açma mesafesine sahip bir bağlantı kesme cihazı (ürünle birlikte verilmez) sağlayın.
- **UYARI! - Kurulumu tamamlamadan motora giden güç kaynağını açmak kesinlikle yasaktır.**
- Anahtarlı seçici, otomasyon mekanizmasının görüş alanı içinde, hareketli parçalardan uzakta, yerden en az 1.5 m yüksekte ve halkın erişemeyeceği bir konumda bulunmalıdır. Basılı tutarak çalıştırma modunda kullanılıyorsa otomasyon mekanizmasının yakınında kimsenin bulunmadığından emin olun.
- Kapı tamamen açık veya tamamen kapalıyken insanların sabit parçalara sıkışabileceği veya ezilebileceği hiçbir nokta bulunmadığını kontrol edin; varsa bu parçalara koruma sağlayın.
- Ürün, eksiksiz bir izinsiz giriş önleme koruma sistemi olarak değerlendirilmeyebilir. Etkin bir korumaya sahip olmak istiyorsanız otomasyon mekanizmasını diğer güvenlik cihazlarıyla birleştirin.
- Özel kullanım koşulları ve mevcut tehlikeler temelinde otomasyon mekanizmasını tamamlamak için başka cihazların gerekli olup olmadığını kontrol edin; örneğin çarpma, ezilme, kesilme, sürüklenme vb. riskleri ve diğer tüm tehlikeler dikkate alınmalıdır.
- Otomatik anahtar veya sigorta atmışsa sebebini tespit edin ve ortadan kaldırın

sıfırlamadan önce.

- Otomasyon mekanizması "Test ve devreye alma" bölümünde belirtildiği gibi devreye alınmadan kullanılamaz.
- Dengesizlik, aşınma belirtileri veya elektrik kablolarında ve mekanik parçalarda hasar olup olmadığını kontrol etmek için otomasyon mekanizmasını sık sık inceleyin. Ayarlama veya onarım gerekiyorsa otomasyon mekanizmasını kullanmayın.
- Uzun süre kullanılmayacaksa isteğe bağlı pili çıkarın ve zararlı madde sızıntısı olmadığından emin olmak için kuru bir yerde saklayın.
- Ürünün ambalaj malzemeleri yerel düzenlemelere uygun olarak bertaraf edilmelidir.

1.3 - Kullanımla ilgili uyarılar

- Ürün, güvenliklerinden sorumlu bir kişi tarafından ürünün kullanımı konusunda denetlenmedikçe veya eğitilmedikçe, çocuklar da dahil olmak üzere sınırlı fiziksel, duyusal veya zihinsel kapasiteye sahip veya deneyimi veya bilgisi olmayan kişiler tarafından kullanılmak üzere tasarlanmamıştır.
- Otomasyon sisteminin yakınındaki çocuklar, sistemle oynamamalarını sağlamak amacıyla gözetim altında tutulmalıdır.
- Çocukların sabit kontrol cihazlarıyla oynamasına izin vermeyin. Uzaktan kumanda cihazlarını da erişemeyecekleri bir yerde tutun.
- Ürünün yüzeylerini yumuşak, hafif nemli bir bezle temizleyin. Yalnızca su kullanın; temizlik ürünleri veya solventler kullanmayın.

2 ÜRÜN TANIMI VE KULLANIM AMACI

Bu ürün, konutlarda kullanılan yana kayar kapıların otomasyonu için tasarlanmıştır. DİKKAT! – Belirtilen kullanım amacı dışındaki veya bu kılavuzda belirtilmeyen çevre koşullarındaki her türlü kullanım uygunsuzdur ve yasaktır!

RUN, elektronik denetleyiciye ve kablosuz alıcı için SM tipi konnektöre (isteğe bağlı) sahip, tek yönlü elektromekanik redüktörlü motorlardan oluşan bir seridir. Birden fazla cihazın yalnızca 2 kablolarla bağlanmasına izin veren bir teknik olan "BlueBus" kullanımı sayesinde harici cihazlarla elektrik bağlantıları basitleştirilmiştir. BlueBus ağı üzerinden RUN ile uyumlu cihazların listesi 7.3.1 "BlueBus" Bölümünde verilmiştir; Uyumluluk özelliklerini içeren güncel bir liste de www. senin için güzel. com.

RUN, kurulumu, bakımı ve sorun gidermeyi kolaylaştırmak için bir uzaktan programlayıcı konektörüne sahiptir; bkz. Bölüm 7. 8. 1 "Uzaktan programlayıcı". Şebekeden güç alınıyorsa, Run'a elektrik kesintileri sırasında güç sağlamak ve böylece birkaç saat boyunca çalıştırılabilmesi için bir yedek pil takılabilir (bkz. par. 2). Elektrik kesintisi durumunda, redüktörlü motoru serbest bırakma koluyla serbest bırakarak kapıyı çalıştırmak hâlâ mümkündür (bkz. par. 3 . 6).

Otomasyon mekanizması, işlevler eklemek ve güvenliği artırmak için çeşitli aksesuarların kurulumuna izin verir.

RUN ürün grubu aşağıdaki ürünleri içerir (tablo 1 - bkz. şekil 1).

TABLO 1
RUN redüktörlü motorların temel özelliklerinin karşılaştırılması

Redüktörlü motor tipi	RUN400HS	RUN1200HS
Limit anahtarı tipi	elektromekanik	elektromekanik
Maks. kapı uzunluğu	14 mt	14 mt
Maks. kapı ağırlığı	400 kg	1200 kg
Maksimum başlatma torku (kuvvete karşılık gelir)	12,3 Nm (340 N)	28.4 Nm (790 N)
Motor	24V; 5500RPM	24V; 3100RPM

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

3 KURULUM

3.1 - Kurulum öncesi testler Dikkat! - RUN'un kurulumu, yürürlükteki mevzuat, standart ve yönetmeliklere ve bu kılavuzda verilen talimatlara uygun olarak kalifiye personel tarafından yapılmalıdır. RUN kurulumuna devam etmeden önce şunları yapmalısınız:

- Tüm malzemelerin mükemmel durumda olduğunu, kullanıma uygun olduğunu ve yürürlükteki standartlara uygun olduğunu kontrol edin.
- Kapı yapısının otomasyona uygun olduğundan emin olunuz.
- Kapının ağırlığının ve boyutlarının 3 bölümünde belirtilen çalışma sınırları dahilinde olduğundan emin olun. 2 "Çalışma sınırları".
- Kapının hareketini başlatmak için gereken kuvvetin "maksimum torkun" yarısından az olduğunu ve kapıyı hareket halinde tutmak için gereken kuvvetin "nominal torkun" yarısından az olduğunu kontrol edin. Ortaya çıkan değerleri "Teknik Özellikler" bölümünde belirtilen değerlerle karşılaştırın. Olumsuz iklim koşulları sürtünmenin artmasına neden olabileceğinden, üretici kuvvette bir 50% marjı önermektedir.
- Kapıların açılma ve kapanma aşamalarında daha büyük sürtünme noktalarının olmadığından emin olun.
- Raydan çıkma riskinin olup olmadığını veya kapıların kılavuzlarından çıkıp çıkmayacağını kontrol edin.
- Mekanik durdurucuların yeterince sağlam olduğundan ve kapı mekanik durdurucuya şiddetli bir şekilde çarpsa bile deformasyon riskinin bulunmadığından emin olun.
- Kapı kanadının dengeli olduğundan, yani herhangi bir konumda bırakıldığında kendiliğinden hareket etmediğinden emin olun.
- 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 manuel olarak 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.
- Kapıda veya kapının hareket alanı dahilinde bir erişim kapısı varsa, bunun normal hareketi engellemediğinden emin olun ve gerekirse uygun bir kilitleme sistemi sağlayın.
- Kontrol ünitesini güvenli topraklama sistemine sahip bir elektrik kaynağına bağlayın.
- Kapıyı mevcut mevzuata uygun olarak koruyucu topraklamaya bağlayın.
- Otomasyon mekanizmasının şebekeden tamamen ayrılmasını sağlayan elektrik besleme hattına bir cihaz sağlayın. Bağlantı kesme cihazı, kurulum yönetmeliklerine uygun olarak aşırı gerilim kategorisi III tarafından onaylanan koşullar altında bağlantının tamamen kesilmesine izin verecek kadar geniş bir açılma mesafesine sahip kontaklara sahip olmalıdır. Cihaz, gerektiğinde güç kaynağından hızlı ve güvenli bir şekilde bağlantının kesilmesini sağlar ve bu nedenle otomasyon mekanizmasının görülebileceği şekilde konumlandırılmalıdır. Öte yandan, görülmeyecek bir konumda bulunuyorsa, bu riski önlemek için elektrik şebekesine yanlışlıkla veya yetkisiz olarak yeniden bağlanmayı önleyecek bir sistemin bulunması gerekir. Bağlantı kesme cihazı ürünle birlikte verilmemektedir.

3.2 - Çalışma sınırları "Teknik Özellikler" bölümü, RUN serisindeki ürünlerin amaçlanan uygulamaya uygun olup olmadığını belirlemek için gereken tüm verileri sağlar. RUN'un yapısal özellikleri, 2 ve 3 tablolarında belirtilen sınırlara uygun olarak kayar kapılarda kullanıma uygun olmasını sağlar. RUN'un belirli bir kayar kapıyı otomatikleştirmek için etkili uygunluğu, sürtünmenin yanı sıra kapının hareketini engelleyebilecek buz gibi diğer ilişkili faktörlere de bağlıdır. Etkili bir kontrol için, kapıyı tüm çalışma boyunca hareket ettirmek için gereken kuvveti ölçmek ve bunun 8 "Teknik özellikler" bölümünde belirtilen "nominal torkun" yarısından az olduğundan emin olmak kesinlikle hayati öneme sahiptir (olumsuz iklim koşulları sürtünmenin artmasına neden olabileceğinden kuvvet üzerinde bir 50% marjı önerilir); ayrıca çevrim/saat sayısını, ardışık çevrimleri ve izin verilen maksimum hızı belirlemek için 1 ve 2 tablolarında belirtilen verilerin dikkate alınması gerekir.

TABLO 2 - Kapının uzunluğuna ilişkin sınırlar				
	RUN400HS		RUN1200HS	
İzin genişliği (m)	maksimum devir sayısı / saat	Azami ardışık çevrim sayısı	maksimum devir sayısı / saat	Azami ardışık çevrim sayısı
4'e kadar	67	33	36	21
4 ÷ 6	45	26	26	15
6 ÷ 8	37	21	23	12
8 ÷ 10	29	18	17	10
10 ÷ 12	25	15	14	8
12 ÷ 14	22	13	13	7

TABLO 3 - Kapının ağırlığına ilişkin sınırlar		
	RUN400HS	RUN1200HS
Kapı ağırlığı (kg)	% döngüler	% döngüler
50 ÷ 100	100%	100%
100 ÷ 200	50	80
200 ÷ 400	30	75
400 ÷ 550	---	60
550 ÷ 800	---	50
800 ÷ 1000	---	40
1000 ÷ 1200	---	30

3.2.1 - Ürün ömrü

Dayanıklılık, ürünün ortalama ekonomik ömrüdür. Kullanım ömrü değeri, manevraların yoğunluğundan, yani ürünün aşınmasına katkıda bulunan tüm faktörlerin toplamından büyük ölçüde etkilenir, bkz. Tablo 4 Otomatik cihazınızın kullanım ömrünü tahmin etmek için aşağıdaki şekilde ilerleyin: Sistem koşullarına ilişkin Tablo 4'deki öğelerin değerlerini ekleyin; Yukarıda elde edilen değerden 1 grafiğinde, eğriyle kesişene kadar dikey bir çizgi çizin; bu noktadan itibaren "manevra döngüleri" çizgisiyle kesişene kadar yatay bir çizgi çizin. Elde edilen değer ürününüzün tahmini ömrüdür.

01.
02

Grafikte belirtilen kullanım ömrü değerleri yalnızca bakım planına sıkı sıkıya uyulması durumunda elde edilebilir ("Bakım planı" bölümüne bakın). Dayanıklılığın tahmini, tasarım hesaplamalarına ve prototipler üzerinde yapılan testlerin sonuçlarına dayanarak yapılır. Bu yalnızca bir tahmin olduğundan, ürünün etkin ömrüne ilişkin herhangi bir garantiyi temsil etmez.

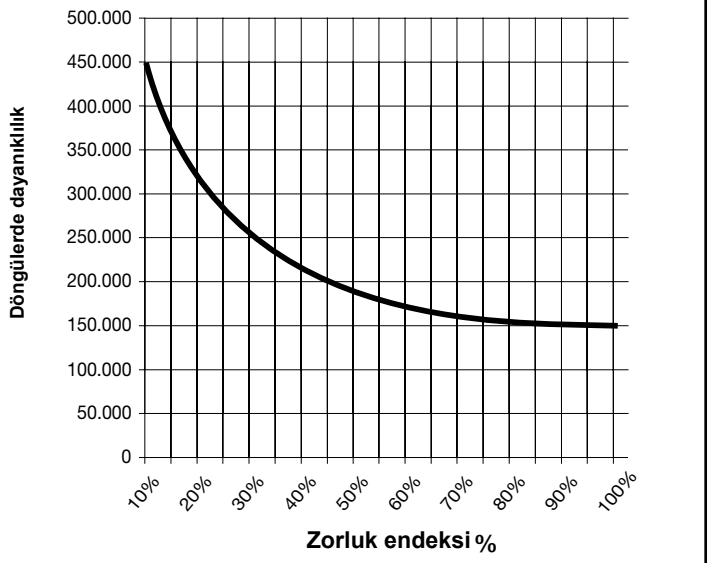
Örnek dayanıklılık hesaplaması: 150 Kg ağırlığında, 10 m uzunluğunda, denize yakın monte edilmiş bir kapıya sahip bir kapının otomasyonu:

Tablo 4, bu tür kurulum için "şiddet indeksini" gösterir: 15% (kapının uzunluğu), 30% (kapının ağırlığı) ve 10% (ortam sıcaklığı 40°C veya 0°C veya nem 80% "). >

Bu durumda 55% olan genel şiddet endeksini elde etmek için bu göstergelerin bir araya getirilmesi gerekir. Tanımlanan değer (55%) ile, 1 ("şiddet indeksi") Grafiğinin yatay eksenine bakın ve ürünümüzün kullanım ömrü boyunca gerçekleştirebileceği "manevra çevrimi" sayısına karşılık gelen değeri, yaklaşık 180,000 çevrimini belirleyin.

TABLO 4 - İlgili tahmini dayanıklılık döngü şiddet indeksine		
Zorluk endeksi %	RUN	
	400HS	1200HS
Kapı uzunluğu m		
6'ye kadar	5%	5%
6 ÷ 9	10%	10%
9 ÷ 12	15%	15%
12 ÷ 14	20%	20%
Kapı ağırlığı (kg)		
50 ÷ 100	10%	5%
100 ÷ 200	30%	10%
200 ÷ 400	60%	20%
400 ÷ 550	-	30%
550 ÷ 800	-	40%
800 ÷ 100	-	50%
100 ÷ 1200	-	60%
Diğer yorulma faktörleri (oluşma olasılığı 10%'den büyükse dikkate alınacaktır)		
Çevre sıcaklığı 40°C'den yüksek veya 0°C'den düşük veya nem 80%'den yüksek	10%	10%
Toz ve kum varlığı	15%	15%
Tuzluluğun varlığı	20%	20%
Çalışma fotosel tarafından durduruldu	10%	10%
Durdurma nedeniyle işlem kesintiye uğradı	20%	20%
Aktif tepe kuvveti	10%	10%
Toplam ciddiyet indeksi %'si:		

GRAFİK 1



3.3 - Kurulum için hazırlık çalışması şek. 2, Nice bileşenleri kullanılarak üretilen bir otomasyon sisteminin bir örneğini sunar: 1 Anahtar şalteri 2 FT210B alıcı 3 Fotoseller 4 FT210B verici 5 Ana mobil kenar 6 Açık durdurma braketi 7 Kremayer 8 Entegre antenli Flaşör

9 ÇALIŞTIR
10 Kapalı durdurma braketi 11 İkincil mobil kenar (isteğe bağlı) 12 Verici

Bu parçalar tipik bir standart yerleşime göre konumlandırılmıştır. Şekil 2'ye bakarak sistemde öngörülen her bileşenin yaklaşık montaj yerini belirleyin. Önemli – Kurulumdan önce şekil 2'ye ve "Tablo 5 - Elektrik kablolarının teknik özellikleri"ne göre gerekli elektrik kablolarını hazırlayın. Dikkat - Kablo kanallarını döşerken kanallarda birikebilecek suyun, bağlantı boruları aracılığıyla kontrol ünitesinde yoğuşmaya ve elektronik devrelerde hasara neden olabileceğini dikkate alın.

TR

TABLO 5 - Elektrik kablolarının teknik özellikleri (şek. 2)		
Bağlantı	**Kablo tipi**	**Maksimum kabul edilebilir uzunluk**
A: GÜÇ kablosu	1 kablosu 3 x 1 . 5 mm2	**30 m (not 1)**
B: Antenli FLASHER kablosu	1 kablosu 2 x 0 . 5 mm2 1 RG58 tipi ekranlı kablo	20 m 20 m (5 m'den daha az olması önerilir)
C: FOTOSEL kablosu	1 kablosu 2 x 0 . 5 mm2	**30 m (2'ye dikkat edin)**
D: ANAHTAR ANAHTARI kablosu	2 kabloları 2 x 0 . 5 mm 2 (3'ye dikkat edin)	50 m
E: 2 hareketli kenarlar arasındaki BAĞLANTI kablosu	1 kablosu 3 x 0 . 5 mm 2 (4'ye dikkat edin)	20 m
F: Mobil kenar BAĞLANTISI kablosu	1 kablosu 2 x 0 . 5 mm 2 (5'ye dikkat edin)	30m

Not 1 - 30 m'den daha uzun bir güç kaynağı kablosu, daha büyük bir ölçüye sahip olması koşuluyla kullanılabilir; 3x2.5 mm 2 ve otomasyon ünitesinin yakınında güvenli topraklama sisteminin sağlandığını.

Not 2 - "BlueBus" kablosu 30 m'den 50 m'ye kadar uzunsa, daha büyük ölçülü (2x1 mm 2) kablo gerekir.

Not 3 - Bu iki kablo, tek bir 4 x 0.5 mm 2 kabloyla değiştirilebilir.

Not 4 - Bu kablolar tek bir 5 x 1.5 mm 2 kabloyla değiştirilebilir.

Not 5 - hareketli kenarları kayar kapılara bağlamak için kapı hareket ederken bile bağlantıyı mümkün kılan özel cihazlar kullanılmalıdır, şekilde FT210B gösterilmektedir.

DİKKAT! - Kullanılan kablolar kurulum yerinin ortam tipine uygun olmalıdır.

3.4 - Redüktörlü motorun montajı

UYARILAR

- **Yanlış kurulum, sistemi çalışan veya kullananlarda ciddi fiziksel yaralanmalara neden olabilir.**

• Otomasyonun montajına başlamadan önce 3.1 ve 3.2 paragraflarındaki ön kontrolleri yapın. Motorun yerleştirileceği yüzey mevcutsa redüktörlü motor, genleşme dübelleri gibi uygun bağlantı elemanlarıyla doğrudan bu yüzeye takılmalıdır. Aksi halde motoru monte etmek için: Şekil 3'teki gibi temel çukurunu kazın. Şekil 4'teki gibi kablo geçişi için bir veya iki kanal hazırlayın. Dört ankrajı temel plakasına, her birine plakanın altında ve üstünde birer somun gelecek şekilde takın. Alt somunu şekil 5'teki gibi sıkın; dişli kısım plakanın üstünden en fazla 40 mm çıkmalıdır. Betonu dökün ve sertleşmeye başlamadan temel plakasını şekil 3'teki seviyelere yerleştirin. Şekil 6'daki gibi kapıya paralel ve tamamen terazisinde olduğundan emin olun. Betonun tamamen sertleşmesini bekleyin. Plakanın üstündeki 4 somunu çıkarıp motoru yerleştirin; kapıya paralel olduğunu kontrol edin ve 4 somunu pullarıyla birlikte elle sıkın (şekil 7). “3. 6 - Redüktörlü motorun kilidini elle açma ve kilitleme” paragrafındaki gibi kilidi açın. Kapıyı tamamen açın, ilk kremayer parçasını pinyona dayayın ve şekil 8'deki gibi kremayer başlangıcının kapı başlangıcıyla hizalandığını doğrulayın. Pinyonla kremayer arasında yaklaşık 1-2 mm boşluk bırakıp kremayeri uygun bağlantılarla kapıya sabitleyin. Kapıyı kaydırın; diğer kremayer parçalarını sabitlerken pinyonu referans alın. Fazla kremayeri kesin. Kapıyı birkaç kez açıp kapatın; kremayerin pinyonla aynı hizada, en fazla 5 mm sapmayla hareket ettiğini ve tüm uzunluk boyunca pinyonla kremayer arasında 1-2 mm boşluk bulunduğunu kontrol edin (şekil 9). Motorun sabitleme somunlarını sıkın ve zemine sağlam bağlandığından emin olun; somun kapaklarını şekil 10'daki gibi takın. Limit braketlerini aşağıdaki şekilde sabitleyin (yaklaşım sensörlü üniteler “3. 5 - Endüktif yaklaşım anahtarı braketlerinin takılması” paragrafına göre monte edilmelidir): a) Kapıyı elle açık konuma getirin; mekanik durdurucudan en az 2-3cm önce durdurun. b) Braketi kremayer üzerinde açma yönünde, limit anahtarı devreye girene kadar kaydırın. Ardından braketi en az 2cm daha ilerletip ayar vidalarıyla sabitleyin (şekil 11). c) Kapama limit braketi için de aynı işlemi yapın. “Kullanıcı talimatları ve uyarılar” bölümündeki “Redüktörlü motorun kilidini elle açma ve kilitleme” paragrafına göre motoru kilitleyin.

01.
02.
03.
04.
05.
06.
07.
08.
09.
10.
11.
12.
13.

3.5 - Endüktif yakınlık anahtarlı braketlerin montajı

Endüktif yakınlık anahtarlı üniteler için braketleri aşağıda açıklandığı gibi takın. Mekanik durdurmadan en az 2-3cm önce durarak kapıyı elle açık konuma getirin. Braketi, LED sönene kadar kremayer boyunca daha fazla kaydırın, bkz. 12. Şimdi braketi en az 2cm daha ileri taşıyın ve başsız vidalarla kremayere sabitleyin. Kapıyı elle kapalı konuma getirin ve en az 2-3cm'yi durdurun

01.
02.
03.
04.

mekanik durdurucudan önce durun. LED sönene kadar braketi kremayer boyunca kaydırın. Ardından braketi en az 2cm daha ilerletip ayar vidalarıyla kremayere sabitleyin. Dikkat - Endüktif sensörlerde braket, şekil 13'te gösterildiği gibi sensörden 3 ile 8 mm uzaklıkta olmalıdır.

3.6 - Redüktörlü motorun manuel olarak serbest bırakılması ve kilitlenmesi

Redüktörlü motor, kapının manuel olarak açılıp kapanmasını sağlamak için mekanik bir kilitleme sistemi ile donatılmıştır. Bu manuel işlemler yalnızca elektrik kesintisi, arıza durumunda veya kurulum prosedürleri sırasında gerçekleştirilmelidir. Kilit kapağı diskini kaydırın (adım 1 - şekil 14); Anahtarı CW takıp çevirin, ardından serbest bırakma kolunu çekin (adım 2 - şekil 14); Artık kapıyı elle istediğiniz konuma hareket ettirebilirsiniz (3 ve 4 adımları - şekil 14).

01.
02.
03.

4 ELEKTRİK BAĞLANTILARI

DİKKAT! - Tüm elektrik bağlantıları şebekeden ve (varsa) yedek aküden ayrılmış durumdayken yapılmalıdır. Tüm bağlantı kablolarını çeşitli cihazlara takın ve onları 20 - 30 cm arası gerekenden daha uzun bırakın. Kablo tipi için Tablo 5'ye ve bağlantılar için Şekil 17'ye bakın. Redüktörlü motora giren tüm kabloları bir arada tutmak için bir kelepçe kullanın ve kelepçeyi, kabloların girdiği deliğin altına yerleştirin. Güç kablosunu Şekil 15'de gösterildiği gibi sağlanan terminale bağlayın, ardından kabloyu ilk kablo halkasına kilitlemek için bir kelepçe kullanın. Diğer kabloları Şekil 16'deki şemaya göre bağlayın. Daha fazla rahatlık için terminal kelepçeleri çıkarılabilir. Bağlantıları yaptıktan sonra, birlikte topladığınız kabloları, verilen halkaları (şek. 16) kullanarak yerine kilitleyin ve anten kablosunun fazla kısmını diğer kablolara sabitleyin.

01.
02.
03.
04.
05.

4.1 - Elektrik bağlantılarının açıklaması

- Tek 12V⎓ maksimum 21W ampullü bir veya iki "LUCYB" veya benzer tipte flaşör için FLASH çıkışı.

- S.C.A. "⎓Açık Kapı Işığı" çıkışı; bir 24V (maks. 4W) sinyal ışığı bağlanabilir. Ayrıca diğer işlevler için de programlanabilir; "7. 5 İkinci düzey işlevler" paragrafına bakın.

- Bu terminale ⎓ BLUEBUS uyumlu cihazlar bağlanabilir. Hem elektrik beslemesinin hem de iletişim sinyallerinin içinden geçtiği yalnızca iki iletken kullanılarak paralel olarak bağlanırlar. BlueBus hakkında daha yararlı bilgiler için ayrıca "8. 1. 1 BlueBus" paragrafına bakın.

- Devam ⎓ eden bir manevrayı engelleyen veya durdurabilecek cihazlar için STOP girişi. Girişteki özel prosedürler kullanılarak "Normalde Kapalı", "Normalde Açık" veya sabit dirençli cihazlar gibi kontaklar bağlanabilir. STOP hakkında daha yararlı bilgi için ayrıca "8. 1. 2 STOP girişi" paragrafına bakın.

- **Adım Adım hareketi ⎓ kontrol eden cihazlar için STEP-BY-STEP girişi. Bu girişe "Normalde Açık" tipteki kontakları bağlamak mümkündür.**

- Yalnızca ⎓ açılma hareketini kontrol eden cihazlar için OPEN girişi. Bu girişe "Normalde Açık" tipteki kontakları bağlamak mümkündür.

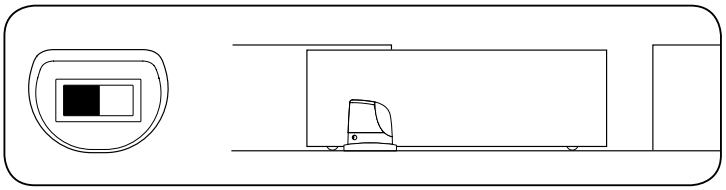
- Yalnızca kapanma hareketini kontrol eden cihazlar için CLOSE girişi. Bu girişe "Normalde Açık" tipteki kontakları bağlamak mümkündür.
- Radyo alıcı anteni için ANTEN bağlantı girişi (anten LUCY B'ye dahil edilmiştir).

5 SON KONTROLLER VE ÇALIŞTIRMA

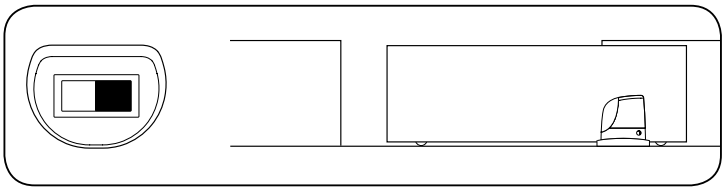
Üreticiler, otomasyonun kontrol ve başlatma aşamasına başlamadan önce kapıyı yaklaşık yarım hareket mesafesine yerleştirmenizi tavsiye ediyor. Bu, kapının hem açılma hem de kapanma sırasında serbestçe hareket etmesini sağlayacaktır.

5.1 - Yön seçimi

Açma manevrasının yönü, redüktörlü motorun kapıya göre konumuna bağlı olarak seçilmelidir. Kapının açılması için sola doğru hareket etmesi gerekiyorsa seçici şekildeki gibi sola doğru hareket ettirilmelidir.



alternatif olarak, kapının açılma sırasında sağa doğru hareket etmesi gerekiyorsa seçicinin şekilde gösterildiği gibi sağa doğru hareket ettirilmesi gerekir.



5.2 - Güç kaynağına bağlanma

DİKKAT! - RUN'un güç kaynağına bağlanması yalnızca gerekli gerekliliklere sahip olan ve halihazırda yürürlükte olan yasalara, hükümlere ve standartlara tam olarak uyan kalifiye ve deneyimli personel tarafından gerçekleştirilmelidir. RUN'a enerji verildiğinde aşağıdakileri kontrol etmelisiniz: BlueBus ledinin saniyede bir yanıp sönme frekansında düzenli olarak yanıp söndüğünü kontrol edin. Fotosellerdeki ledlerin yanıp söndüğünden emin olun (hem TX hem de RX'de); Yanıp sönme türü diğer faktörlere bağlı olduğundan önemli değildir. FLASH çıkışına bağlı flaşörün ve "Kapı Açma Göstergesi" çıkışına bağlı gösterge ışığının kapalı olduğundan emin olun. Yukarıdaki koşullar karşılanmazsa, kontrol ünitesine giden güç beslemesini derhal kapatmalı ve elektrik bağlantılarını daha dikkatli kontrol etmelisiniz. Arızaları bulma ve analiz etme hakkında daha fazla bilgi için lütfen "Sorun Giderme" bölümüne bakın.

01

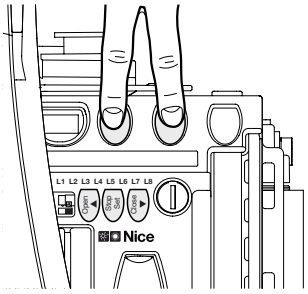
02

03

5.3 - Cihazların tanınması

Güç kaynağı bağlandıktan sonra kontrol ünitesinin BLUEBUS ve STOP girişlerine bağlı cihazları tanıması sağlanmalıdır. Bu aşamadan önce L1 ve L2 ledleri yanıp sönerek cihazların tanınmasının yapılması gerektiğini belirtecektir.

01. [s] ve [Set] tuşlarını basılı tutun



02. L1 ve L2 LED'leri hızlı bir şekilde yanıp sönmeye başladığında (3s civarından sonra) tuşları bırakın. Kontrol ünitesi cihaz tanıma prosedürünü tamamlayana kadar birkaç saniye bekleyin. Tanıma aşaması

03. tamamlandığında STOP ledi yanık kalmalı, L1 ve L2 ledleri sönmelidir (L3 ve L4 ledleri yanıp sönmeye başlayabilir).

04.

Cihaz tanıma, 2 modu

Bu şunları yapılandırır:

- 12V yardımcı çıkışlı BlueBus çıkışı; 6W'ye kadar 12V elektronik cihazlar için güç çıkışı olarak kullanılabilir;

  DİKKAT - 2 numaralı cihaz tanıtma modunu kullanırsanız BlueBus fotosellerini artık kullanamazsınız.

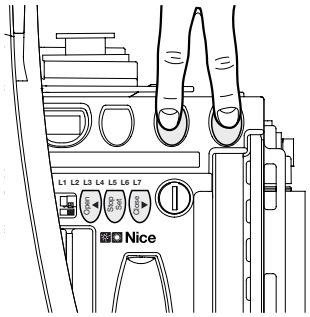
- OPEN ve CLOSE terminallerinin sırasıyla fotosel ve fotosel 2 güvenlik girişleri olarak kullanılması (bu işlev için 10 tablosuna ve şekil 18'ye bakın). Bu mod, cihaz tanıma sırasında [Aç] ve [Durdur] düğmelerinin 8 saniyeden uzun süre basılı tutulmasıyla seçilir. 8 saniye sonra L1 ve L2 ledleri çok hızlı bir şekilde yanıp sönmeye başlar; [Aç] ve [Durdur] düğmelerini bırakın.

Bağlı cihazları tanıma aşaması, kurulumdan sonra bile (örneğin, bir cihaz kuruluysa) herhangi bir zamanda tekrarlanabilir; yeni tanımayı gerçekleştirmek için "8. 1. 6 Diğer Cihazların Tanınması" paragrafına bakın.

5.4 - Kapı uzunluğunun tanınması

Cihazların tanınmasının ardından L3 ve L4 ledleri yanıp sönmeye başlar; kontrol ünitesi kapının uzunluğunu algılamalıdır. Bu aşamada kapının uzunluğu kapanma limit switch'inden açılma limit switch'e kadar ölçülür. Bu ölçüm, yavaşlama noktalarını ve kısmi açılma noktasını hesaplamak için gereklidir.

01. [Set] ve [t] tuşlarını basılı tutun



02. Manevra başladığında tuşları bırakın (yaklaşık 3 s'den sonra).

03. Gerçekleştirilen manevranın bir açılma manevrası olup olmadığını kontrol edin. Değilse, [Durdur] tuşuna basın ve " 5 . 1 Yönün seçilmesi" paragrafını dikkatlice kontrol edin; daha sonra işlemi 1 noktasından itibaren tekrarlayın. Açma limit anahtarına ulaşarak kontrol ünitesinin kapıyı tamamen açmasını bekleyin; kapanma manevrası hemen ardından

04. başlayacaktır. Kontrol ünitesinin kapıyı tamamen kapatmasını bekleyin.

05.

Kapı uzunluğu tanıma, 2 modu

Bu şunları yapılandırır:

- Açma ve kapamada 10 cm konumunda yavaşlama;
- Açma ve kapama için 100% motor hızı ayarı (son derece hızlı mod, bkz. tablo 8).

  Bu mod, cihaz tanıma sırasında [Durdur] ve [Kapat] tuşlarının 8 saniyeden uzun süre basılı tutulmasıyla etkinleştirilir. L3 ve L4 LED'leri artık çok hızlı yanıp sönmeye başlıyor; bu noktada [Durdur] ve [Kapat] tuşlarını bırakabilirsiniz.

Yukarıdaki koşullar karşılanmazsa, kontrol ünitesine giden güç beslemesini derhal kapatmalı ve elektrik bağlantılarını daha dikkatli kontrol etmelisiniz. Diğer faydalı bilgileri "Sorun Giderme" bölümünde bulabilirsiniz.

5.5 - Kapı hareketlerinin kontrol edilmesi

Kapının uzunluğunun tanınması tamamlandıktan sonra, kapının düzgün hareket ettiğini kontrol etmek için bir takım manevraların yapılması tavsiye edilir. Kapıyı açmak için [Aç] tuşuna basın. Hızda herhangi bir değişiklik olmadan kapının doğru şekilde açılıp açılmadığını kontrol edin. Kapı yalnızca açılma limit anahtarından 70 ile 50 cm arasında olduğunda yavaşlamalı ve limit anahtarının bir sonucu olarak mekanik açılma durdurucusundan 2-3 cm'de durmalıdır. Kapıyı kapatmak için [Kapat] tuşuna basın. Hızda herhangi bir değişiklik olmadan kapının doğru şekilde açılıp açılmadığını kontrol edin. Kapı yalnızca kapanma limit anahtarından 70 · 50 cm arasında olduğunda yavaşlamalı ve limit anahtarının bir sonucu olarak mekanik kapanma durdurucusundan 2-3 cm'de durmalıdır. Manevra sırasında flaşörün 0 hızında yanıp söndüğünü kontrol edin. 5 saniye açık ve 0. 5 saniye kapalı. Varsa, S.C.A. terminaline bağlı ışığın yanıp sönmelerini de kontrol edin: açılma sırasında yavaş yanıp sönme, kapanma sırasında hızlı yanıp sönme. Aşırı sürtünme noktaları olmadığından ve montaj veya ayarlarda herhangi bir kusur olmadığından emin olmak için kapıyı birkaç kez açıp kapatın. RUN redüktörlü motorun, kremayerin ve limit anahtarı braketlerinin sabitlemelerinin, kapı keskin bir şekilde hızlandığında veya yavaşladığında da sağlam, stabil ve uygun şekilde dirençli olduğunu kontrol edin.

01.

02.

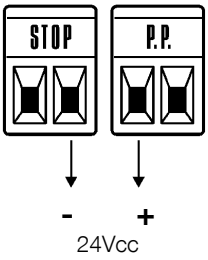
03.

04.

05.

TR

5.6 - Diğer cihazların bağlanması Kullanıcının, transponder kartları için yakınlık okuyucusu veya tuşla çalışan seçici anahtarın aydınlatma ışığı gibi harici cihazları beslemesi gerekiyorsa, Şekilde gösterildiği gibi gücü kesmek mümkündür. Güç kaynağı voltajı 24V DC -30% ila +50% arasındadır ve maksimum kullanılabilir akım 100mA'dir.



12V'de harici cihazlara güç vermeniz gerekiyorsa, programlayıcıda 2 tipi programlama ayarlandıktan sonra gücü BlueBus terminalinden çekebilirsiniz.

DİKKAT! – Tip 2 cihaz programlaması, kontrol ünitesinin BlueBus sistemiyle uyumluluğunu devre dışı bırakır.



6 TEST VE DEVREYE ALMA

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

DİKKAT! - Tüm sistemin testi, ilgili risklere göre hangi testlerin gerçekleştirileceğini belirlemesi ve sistemin yürürlükteki düzenlemelere, mevzuata 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.

6.1 - Sistemin her bileşeninin test edilmesi, e. G. güvenlik kenarları, fotoseller, acil durdurma vb. özel bir test aşaması gerektirir. Bu nedenle ilgili kullanım kılavuzlarında gösterilen prosedürlere uymanızı öneririz. RUN'yı test etmek için aşağıdakileri yapın: Bu kılavuzda ve özellikle 1 "UYARILAR" bölümünde belirtilen talimatlara tam olarak uyulduğundan emin olun.

01. Redüktörlü motoru par. 3. 6 - Redüktörlü motoru manuel olarak serbest bırakma ve kilitleme. Kapıyı hem açma hem de kapama sırasında maksimum kuvvetle manuel olarak hareket ettirebildiğinizden emin olun. 390 N (40 kg yaklaşık. Redüktörlü motoru kilitleyin. Kontrol veya durdurma cihazlarını

02. (anahtarla çalıştırılan seçici anahtar, kontrol düğmeleri veya radyo vericisi) kullanarak kapının açılmasını, kapanmasını ve durmasını test edin ve kapıların

03. istenilen yönde hareket ettiğinden emin olun. Tüm güvenlik cihazlarının (fotoseller, hassas kenarlar, acil durdurma vb.) düzgün çalışıp çalışmadığını tek tek kontrol edin ve kapının olması gerektiği gibi çalışıp çalışmadığını

04. kontrol edin. Özellikle her seferinde bir cihaz etkinleştirildiğinde kontrol ünitesi

05. üzerindeki "BlueBus" LED'i 2 kez hızlı bir şekilde yanıp sönerek kontrol ünitesinin olayı algıladığını doğrular. Kapının hareketinden kaynaklanan tehlikeli durumlar darbe kuvvetini sınırlandırarak korunduysa, kullanıcı darbe

06. kuvvetini EN 12445 standardına göre ölçmelidir. Eğer "hız" ayarı ve "motor kuvveti" kontrolü, darbe kuvvetini azaltmada sisteme yardımcı olmak için kullanılıyorsa, uygun değeri bulmaya çalışın. En iyi sonuçları veren ayar.

07.

6.2 - Devreye Alma Devreye alma ancak RUN ve diğer cihazların tüm test aşamaları başarıyla sonlandırıldıktan sonra gerçekleştirilebilir. Kısmi devreye alma yapılmasına veya sistemin geçici şartlarda kullanılmasına izin verilmez. Otomasyona ilişkin teknik belgeleri en az 10 yıl boyunca hazırlayın ve saklayın. Bu en azından şunları içermelidir: otomasyonun bir montaj çizimi, bir kablo bağlantı şeması, tehlikelerin ve benimsenen çözümlerin bir analizi,

01. kurulu tüm cihazların imalatçısının uygunluk beyanı (RUN için ekteki CE uygunluk beyanını kullanın); Otomasyon sistemi kullanım kılavuzunun ve bakım planının bir kopyası. Kapıya en azından şu verileri içeren bir etiket yapıştırın: otomasyon tipi, üreticinin adı ve adresi ("devreye alma"dan sorumlu kişi), seri numarası, üretim yılı ve CE işareti. Serbest bırakma ve manuel manevra işlemlerini ayrıntılarıyla anlatan, kapının yakınına kalıcı bir etiket veya işaret asın. Otomasyon sisteminin uygunluk beyanını hazırlayıp sahibine teslim etmek. Otomasyon sisteminin "Kurulum talimat ve uyarılarını" hazırlayarak

02. sahibine teslim edin.

03.

04.

05.

06. Otomasyon sisteminin bakım programını hazırlayıp sahibine teslim etmek; tekli otomasyon cihazlarının bakımına ilişkin tüm talimatları sağlamalıdır. Otomasyon sistemini devreye almadan önce, mevcut tehlikeler ve tehlikeler hakkında işletme sahibini yazılı olarak bilgilendirin (örn. "Kurulum talimatları

07. ve uyarılar").

ÜRÜN BAKIMI

Uzun ömürlü olmasını sağlamak için otomasyonun düzenli olarak bakım çalışmalarına tabi tutulması gerekir; bu amaçla RUN'da manevra sayacı ve bakım uyarı sistemi bulunmaktadır; "8. 2. 3 Bakım uyarısı" paragrafına bakın.

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

Diğer cihazlar mevcutsa, ilgili bakım programında verilen talimatları izleyin.

01. RUN, önceki bakımdan sonra en geç 6 ayda veya en fazla 20,000 manevrada düzenli bakım gerektirir. Tüm beslemeleri, varsa yedek aküler dahil ayırın. Otomasyon bileşenlerinde bozulma olup olmadığını, özellikle

02. yapısal parçalardaki aşınma ve oksitlenmeyi kontrol edin. Gerekli standardı

03. karşılamayan parçaları değiştirin. Pinyon, kremayer ve kapı bileşenleri gibi hareketli parçaların aşınmasını kontrol edip gerekirse değiştirin. Beslemeleri yeniden bağlayın ve “6. 1 Test” bölümündeki tüm test ve

04. kontrolleri yapın.

05.

ÜRÜNÜN BERTARAF EDİLMESİ

Bu ürün, kontrol ettiği otomasyon sisteminin ayrılmaz bir parçasıdır ve onunla birlikte imha edilmesi gerekir. Kurulum işlemlerinde olduğu gibi imha işlemleri de ürünün kullanım ömrü sonunda kalifiye personel tarafından gerçekleştirilmelidir. Bu ürün, bazıları geri dönüştürülebilen, bazıları ise hurdaya ayrılması gereken çeşitli türde malzemelerden yapılmıştır. Bu ürün kategorisi için bölgenizdeki yerel düzenlemelerin gerektirdiği geri dönüşüm ve imha sistemleri hakkında bilgi arayın. Dikkat! - ürünün bazı parçaları, çevreye salınması durumunda çevreye veya insan sağlığına ciddi zararlar verebilecek kirletici veya tehlikeli maddeler içerebilir. Yan taraftaki sembolle de belirtildiği gibi bu ürünün evsel atık olarak imha edilmesi kesinlikle yasaktır. Atıkları, yerel düzenlemeler tarafından belirlenen yöntemlere göre imha edilmek üzere kategorilere ayırın veya yeni bir versiyon satın alırken ürünü perakendeciye iade edin. Dikkat! - Yerel mevzuat, bu ürünün usulsüz bertaraf edilmesi durumunda ciddi para cezaları öngörebilir.

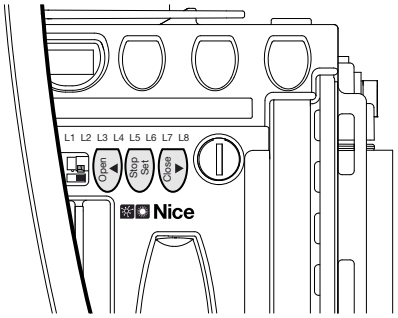


7 PROGRAMLAMA

7.1 - Önceden ayarlanmış işlevler RUN kontrol ünitesinin bir dizi programlanabilir işlevi vardır. Bu işlevler çoğu otomasyonu karşılayacak bir konfigürasyona ayarlanmıştır.

7.2 - Programlama tuşları RUN kontrol ünitesi, hem testler hem de programlama sırasında kontrol ünitesine komut vermek için kullanılabilecek üç tuşa sahiptir.

Aç s	"OPEN" tuşu kullanıcının kapının açıklıklarını kontrol etmesini veya programlama noktasını yukarı doğru hareket ettirmesini sağlar.
Durdur	"STOP " tuşu kullanıcının manevrayı durdurmasını sağlar veya 5
Ayarla	saniye boyunca basıldığında programlama moduna erişim sağlar.
Kapat t	"CLOSE " tuşu kullanıcının kapıyı kapatmasını veya programlama adımlarında aşağı doğru ilerlemesini sağlar



7.3 - Programlama RUN kontrol ünitesinde çok sayıda programlanabilir fonksiyon mevcuttur. Fonksiyonlar kontrol ünitesindeki 3 tuşları kullanılarak ayarlanır: [s] [Set] [t] ve 8 ledleri tarafından görüntülenir: L1....L8 RUN'da mevcut olan programlanabilir fonksiyonlar 2 seviyelerinde ayarlanır: Birinci seviye: fonksiyonlar ON-OFF (aktif veya aktif değil) modlarında ayarlanabilir. Bu durumda L1....L8 LED'lerinin her biri bir işlevi belirtir; yanıyorsa fonksiyon aktiftir, OFF ise fonksiyon aktif değildir; bkz. Tablo 6. İkinci düzey: parametreler bir değer ölçeğinde ayarlanabilir (1'den 8'ye kadar). Bu durumda L1....L8 ledlerinin her biri ayarlanan değeri gösterir (8 olası ayarları vardır). Lütfen Tablo 8'ye bakın.

TABLO 6 - Programlanabilir işlevler: seviye 1

Led	İşlev	Açıklama
L1	**Otomatik kapatma**	Bu fonksiyon, programlanan süre geçtikten sonra kapının otomatik olarak kapanmasını sağlar. Fabrika ayarı Duraklatma Süresi 30 saniyedir, ancak 5 , 15 , 30 , 45 , 60 , 80 , 120 veya 180 saniye olarak değiştirilebilir. İşlev devre dışıysa çalışma "yarı otomatik" olacaktır.
L2	**Şu Süreden Sonra Kapat** **Fotosel**	Bu fonksiyon, kapının yalnızca gerekli geçiş süresi boyunca açık tutulmasını sağlar. Aslında " Photo " her zaman 5s duraklama süresiyle (programlanan değerden bağımsız olarak) otomatik kapanmaya neden olur. "Otomatik kapanma" fonksiyonunun etkin olup olmamasına bağlı olarak eylem değişir. Otomatik Kapanma etkin olmadığında: Kapı her zaman tamamen açık konuma gelir (önce Photo devreden çıksa bile). Photo serbest bırakıldığında, 5s duraklaması ile otomatik kapatma etkinleştirilir. OTOMATİK KAPATMA aktif olduğunda: açma manevrası, fotosellerin devreden çıkmasından hemen sonra durur. 5 saniye sonra kapı otomatik olarak kapanmaya başlayacaktır. Durdurma komutuyla kesintiye uğrayan manevralarda "Fotoselden sonra kapat" işlevi her zaman devre dışı bırakılır. "Fotoselden sonra kapat" işlevi etkin değilse, duraklatma süresi programlanan süre kadardır veya işlev etkin değilse otomatik kapanma yoktur.
L3	**Her Zaman Kapat**	"Her Zaman Kapat" işlevi tetiklenecek ve güç kaynağı geri geldiğinde açık bir kapı tespit edilirse kapı kapanacaktır. Güvenlik nedenleriyle manevra öncesinde 5s yanıp söner. Güç kaynağı geri geldiğinde fonksiyon aktif değilse, kapı hareketsiz kalacaktır.
L4	**Bekleme**	Bu fonksiyon kullanıcının tüketimi en aza indirmesine olanak tanır. Özellikle yedek aküin kullanıldığı durumlarda kullanışlıdır. Bu işlev etkinse, manevranın bitiminden bir dakika sonra kontrol ünitesi BLUEBUS çıkışını (ve dolayısıyla cihazları) ve tüm LEDs'yi kapatacaktır. Açık kalacak tek LED, daha yavaş yanıp sönecek olan BLUEBUS LED'dir. Bir komut geldiğinde, kontrol ünitesi çalışmayı tamamlayacak şekilde sıfırlanacaktır. Bu fonksiyon devre dışı bırakılırsa tüketimde herhangi bir azalma olmayacaktır.
L5	**Kalkış desteği**	Bu fonksiyon etkinleştirilirse, her manevranın başlangıcındaki kademeli hızlanma bağlantısı kesilecektir. En yüksek itme kuvvetini sağlar ve statik sürtünmenin yüksek olduğu durumlarda kullanışlıdır; G. Kapıyı kar veya buz kapatıyorsa. İtme etkin değilse manevra kademeli bir hızlanmayla başlayacaktır.
L6	**Ön yanıp sönme**	Ön flaşör işleviyle, kullanıcıyı potansiyel olarak tehlikeli bir duruma karşı önceden uyarmak amacıyla flaşörün açılması ile manevranın başlangıcı arasına 3 ikinci bir duraklama eklenir. Ön flaşör devre dışı ise manevra başladığında flaşör açılacaktır.
L7	**"Kapat", "Kısmen aç" olur**	Bu seçenek seçildiğinde, tüm Kapatma komutları (CLOSE girişi veya kablosuz kontrol) Kısmi Açık'ı etkinleştirir (bkz. LED L6, tablo 8).
L8	**“Slave” modu**	Bu seçenekle, ROBUS bir Slave haline gelir: bu, karşı panellerdeki iki motoru biri Master ve diğeri Slave olacak şekilde senkronize etmenize olanak tanır; daha fazla bilgi için bkz. par. 1. 5 ÇALIŞTIR "Slave" modu.
Normal çalışma sırasında, L1....L8 LED'leri ilgili fonksiyonun durumuna göre açık/kapalı durumdadır; örneğin "Otomatik Kapanma" etkinken L1 açıktır.		

7.4 - Birinci düzey programlama (ON-OFF işlevleri) Varsayılan olarak, düzey 1 işlevlerinin tümü OFF olarak ayarlanmıştır ancak Tablo 6'de açıklandığı gibi herhangi bir zamanda değiştirilebilir. Bir tuşa basma ile diğerine basma arasında maksimum 10 saniyelik zaman aralığı olduğundan, değişiklik prosedürleri sırasında dikkatli olun; aksi takdirde sistem o ana kadar yapılan değişiklikleri hafızaya alarak prosedürden otomatik olarak çıkar.

TABLO 7

ON-OFF işlevlerini değiştirme	
01.	“Set” tuşunu yaklaşık 3 saniye basılı tutun;
02.	LED L1 yanıp sönmeye başladığında "Set" düğmesini bırakın;
03.	Yanıp sönen LED'i değiştirmek istediğiniz fonksiyona getirmek için "s" veya "t" tuşuna basın;
04.	Fonksiyonun durumunu değiştirmek için “Set” tuşuna basın (kısa yanıp sönen OFF; uzun yanıp sönen ON);
05.	Programlamadan çıkmak için 10 saniye (maks.) bekleyin.
Not - 3 ve 4 noktaları, diğer işlevleri ON veya OFF olarak ayarlamak için aynı programlama aşamaları sırasında tekrarlanabilir.	

TR

7.5 - Seviye 2 programlama (ayarlanabilir parametreler)

Ayarlanabilir parametreler, Tablo 8'de gösterildiği gibi fabrikada ayarlanmıştır: ancak Tablo 9'de gösterildiği gibi herhangi bir zamanda değiştirilebilir. Bir tuşa basma ile diğerine basma arasında maksimum 10 saniyelik zaman aralığı olduğundan, değişiklik prosedürleri sırasında dikkatli olun; aksi takdirde sistem o ana kadar yapılan değişiklikleri hafızaya alarak prosedürden otomatik olarak çıkar.

TABLO 8 - İkinci düzey işlevler (ayarlanabilir parametreler)

Giriş led	Parametre	LED (seviye)	Değer	Açıklama
L1	**Duraklatma Süresi**	**L1**	5 saniye	Duraklatma süresini, yani otomatik kapanmadan önce geçecek süreyi ayarlar. Yalnızca otomatik kapatma etkinleştirildiğinde etkilidir.
		L2	15 saniye	
		L3	30 saniye	
		L4	45 saniye	
		L5	60 saniye	
		L6	80 saniye	
		L7	120 saniye	
		L8	180 saniye	
L2	**Adım adım**	**L1**	Aç - Durdur - Kapat - Durdur Aç - Durdur - Kapat - Aç	Adım Adım girişiyle veya 1 st radyo komutuyla ilişkili kontrollerin sırasını yönetir.
		L2		
		L3	Aç - kapat - aç - kapat	
		L4	Apartman bloğu	
		L5	Apartman bloğu 2 (2 "den fazlası stop oluşturur)	
		L6	Adım Adım 2 (2 " değerinden küçük olması kısmi açılmaya neden olur)	
		L7	Basılı tutarak çalıştırma	
		L8	"Yarı otomatik" açma, "çalıştırmak için tut" kapatma	
L3	**Motor hızı**	**L1**	Çok yavaş.	Normal hareket sırasında motor hızını ayarlar.
		L2	Yavaş	
		L3	Orta	
		L4	Hızlı	
		L5	Çok hızlı	
		L6	Son derece hızlı	
		L7	“Hızlı” açar, “Yavaş” kapatır	
		L8	“Son derece hızlı” açar, “Hızlı” kapatır	
L4	**Kapıyı Aç BİLDİRİMİ Çıkış**	**L1**	Açık Kapı Göstergesi Fonksiyonu	S.C.A. çıkışıyla ilişkili işlevi ayarlar. (ilişkili fonksiyon ne olursa olsun, çıkış aktif olduğunda maksimum 4W gücüyle 24V –30 +50% voltajı sağlar).
		L2	Kapı kapalıysa açık	
		L3	Kapı açıksa açık	
		L4	2 ve radyo çıkışıyla aktif	
		L5	3 rd radyo çıkışıyla aktif	
		L6	4 inci radyo çıkışıyla aktif	
		L7	Bakım göstergesi	
		L8	Elektrikli kilit	
L5	**Motor kuvvet**	**L1**	Süper hafif kapı	Kuvvet kontrol sistemi aynı zamanda ortam sıcaklığını da ölçerek özellikle düşük sıcaklıklarda kuvveti otomatik olarak artırır.
		L2	Çok hafif kapı	
		L3	Işık kapısı	
		L4	Ortalama kapı	
		L5	"Ortalama ağır" kapı	
		L6	Ağır kapı	
		L7	Çok ağır kapı	
		L8	"Süper ağır" kapı	
L6	**Kısmi açık**	**L1**	0,5 mt	Kısmi açıklığın ölçümünü ayarlar. Kısmi açma, 2 radyo komutuyla veya " CLOSE " ile kontrol edilebilir, eğer "Kapat" fonksiyonu mevcutsa, bu "Kısmen aç" olur.
		L2	1 mt	
		L3	1,5 mt	
		L4	2 mt	
		L5	2,5 mt	
		L6	3 mt	
		L7	3,4 mt	
		L8	4 mt	
L7	**Bakım uyarısı**	**L1**	Otomatik (manevranın ciddiyetine bağlı olarak)	Otomasyon bakım bildirim sinyalinin gönderilmesinden sonraki manevra sayısını kontrol eder (bkz. paragraf 8 . 2 . 3 Bakım bildirimi).
		L2	1000	
		L3	2000	
		L4	4000	
		L5	7000	
		L6	10000	
		L7	15000	
		L8	20000	

L8	**Arızaların listesi**	**L1**	1. manevranın sonucu (en güncel)	Son 8 manevralarında meydana gelen arızanın türü belirlenebilir (bkz. paragraf 7. 6. 1 Arıza günlüğü).
		L2	2. manevranın sonucu	
		L3	3 manevrasının sonucu	
		L4	4 manevrasının sonucu	
		L5	5 manevrasının sonucu	
		L6	6 manevrasının sonucu	
		L7	7 manevrasının sonucu	
		L8	8 manevrasının sonucu	

N.B.:

- Gri alanlar fabrika ayarlarıdır.
- Tüm parametreler herhangi bir kontrendikasyon olmaksızın gerektiği gibi ayarlanabilir; yalnızca "motor kuvvetinin" ayarlanması özel dikkat gerektirebilir:
  - Kapıdaki anormal sürtünme noktalarını telafi etmek için yüksek kuvvet değerleri kullanmayın. Aşırı kuvvet, güvenlik sisteminin çalışmasını tehlikeye atabilir veya kapıya zarar verebilir.
  - Darbe kuvvetini azaltmak için sistemi desteklemek amacıyla "Motor kuvveti kontrolü" kullanılıyorsa, EN 12445 standardında öngörüldüğü gibi her ayardan sonra kuvvet ölçüm prosedürü gerçekleştirilmelidir.
  - Aşınma ve hava koşulları kapının hareketini etkileyebilir, dolayısıyla periyodik kuvvet ayarlamaları gerekli olabilir.

TABLO 9

Seviye 2 programlama (ayarlanabilir parametreler)	
01.	“Set” tuşunu yaklaşık 3 saniye basılı tutun;
02.	LED L1 yanıp sönmeye başladığında "Set" düğmesini bırakın;
03.	Yanıp sönen LED'i değiştirmek istediğiniz fonksiyona getirmek için "s" veya "t" tuşuna basın;
04.	06 adımını tamamlayana kadar “Set” düğmesini başılı tutun.
05.	Yaklaşık bekleyin. 3 saniye sonra değiştirilecek parametrenin mevcut seviyesini temsil eden led yanacaktır;
06.	Parametre değerini temsil eden ledi hareket ettirmek için "s" veya "t" tuşuna basın;
07.	Set anahtarını serbest bırakın.
08.	Programlamadan çıkmak için 10 saniye (maks.) bekleyin.
Not - 3 - 7 arasındaki noktalar, diğer parametreleri ayarlamak için aynı programlama aşamasında tekrarlanabilir.	

8 EK BİLGİLER

8.1 - Cihaz ekleme veya kaldırma Cihazlar RUN otomasyon sistemine istenildiği zaman 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 sisteminin " 8.1.6 Diğer cihazların tanınması" paragrafında yer alan talimatlara göre yeniden tanıma sürecinden geçmesi gerekir.

8.1.1 - BlueBus BlueBus teknolojisi, hem güç kaynağını hem de iletişim sinyallerini taşıyan yalnızca iki kabloyu kullanarak uyumlu cihazları bağlamanıza olanak tanır. Tüm cihazlar BlueBus'un 2 kablolarına paralel olarak bağlanır. Herhangi bir kutupluluğu gözlemlemek gerekli değildir; kurulum sırasında tek sesli bir adres atandığından her cihaz ayrı ayrı tanınır. BlueBus'a fotoseller, emniyet cihazları, kumanda tuşları, sinyal lambaları vb. bağlanabilir. RUN kontrol ünitesi, uygun bir tanıma süreci aracılığıyla bağlı tüm cihazları ayrı ayrı tanır ve olası tüm anormallikleri mutlak bir hassasiyetle tespit edebilir. Bu nedenle Blue-Bus'a bağlanan her cihaz eklendiğinde veya çıkarıldığında kontrol ünitesinin tanıma sürecinden geçmesi gerekir; bkz. paragraf 8. 1. 6 Diğer Cihazların Tanınması.

8.1.2 - STOP girişi STOP, hareketi anında durduran ve ardından manevrayı kısa bir süre tersine çeviren giriştir. Çıkışı normalde açık "NO" kontakları olan cihazlar ve normalde kapalı "NC" kontakları olan cihazların yanı sıra 8'li cihazlar. 2 k Ω sabit direnç çıkışı, hassas kenarlar gibi bu girişe bağlanabilir. Tanıma aşamasında kontrol ünitesi, BlueBus gibi, STOP girişine bağlı cihazın tipini tanır (bkz. paragraf "8. 1. 6 Diğer Cihazların Tanınması"); daha sonra tanınan durumda bir değişiklik meydana geldiğinde bir STOP komutu verir. Uygun düzenlemeler yapılırsa STOP girişine farklı tipte 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 cihazın tek bir 8.2 k Ω ile "kademeli olarak" bağlanması gerekir.
- NO ve NC kombinasyonları, 2 kontaklarını paralel yerleştirerek, 8.2 k Ω direncini NC kontağına paralel yerleştirmeye dikkat ederek mümkündür (böylece 3 cihazlarının kombinasyonunu mümkün kılar: Normalde Açık, Normalde Kapalı ve 8.2 kΩ).

ÖNEMLİ - Güvenlik işlevlerine sahip cihazları bağlamak için STOP girişi kullanılırsa, yalnızca 8.2 k Ω sabit direnç çıkışına sahip cihazlar, EN standardı 954-1'ye göre arıza korumalı 3 kategorisini garanti eder.

8.1.3 - Fotoseller “BlueBus” sistemi, özel köprülerle adresleme yaparak kontrol ünitesinin fotoselleri tanımasını ve her birine doğru algılama işlevini atamasını sağlar. Adresleme hem TX hem RX üzerinde, köprüler aynı şekilde ayarlanarak yapılmalıdır. Aynı adrese sahip başka fotosel çifti bulunmadığından emin olun. RUN'lı yana kayar kapı otomasyonunda fotoseller tablo 10 ve şekil A'daki gibi kurulabilir. Her fotosel eklendiğinde veya çıkarıldığında kontrol ünitesinde tanıtma işlemi yapılmalıdır; “8. 1. 6 Diğer cihazların tanıtılması” paragrafına bakın.

TABLO 10 - FOTOSEL ADRESLERİ

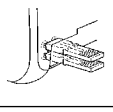
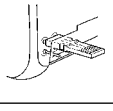
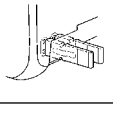
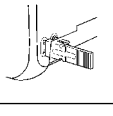
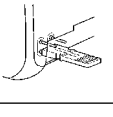
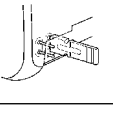
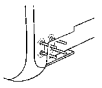
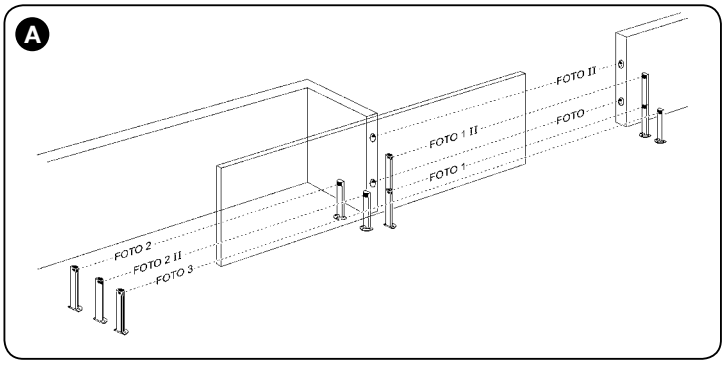
Fotosel		**Köprü**
FOTO	Kapı kapandığında harici fotosel h 50 etkinleştirilir	
FOTO II	Kapı kapandığında harici fotosel h 100 etkinleştirilir	
FOTO 1	Kapı kapandığında dahili fotosel h 50 etkinleştirilir	
FOTO 1 II	Kapı kapandığında dahili fotosel h 100 etkinleştirilir	
FOTO 2	Kapı açıldığında harici fotosel etkinleştirilir	
FOTO 2 II	Kapı açıldığında devreye giren dahili fotosel	

FOTO 3	Tüm otomasyon sistemi için tek fotosel	
ÖNEMLİ - FOTO 3 ve FOTO II'nin birlikte kurulumu durumunda, fotosel elemanlarının (TX-RX) konumu, fotosel kullanım kılavuzunda yer alan hükümlere uygun olmalıdır.		



8.1.4 - FT210B Photo -sensör FT210B foto-sensör, tek bir cihazda bir kuvvet sınırlama cihazını (EN1245 standardına uygun olarak C tipi) ve TX vericisi ile RX alıcısı arasındaki optik bir eksen üzerinde engellerin varlığını tespit eden bir varlık dedektörünü (bkz. EN12453 standardı). FT210B fotosensöründeki hassas kenar durumu sinyalleri, fotosel ışını aracılığıyla iletilerek iki sistemi tek bir cihazda birleştirir. Verici kısım mobil kapı üzerinde konumlandırılmıştır ve bir batarya ile çalıştırılmaktadır, böylece göze hoş görünmeyen bağlantı sistemleri ortadan kaldırılmaktadır; Pil tüketimi, 15 yıla kadar kullanım ömrünü garanti eden özel devreler sayesinde azaltılır (ürün talimatlarındaki tahmin ayrıntılarına bakın). Bir FT210B cihazını hassas bir uçla (örneğin TCB65) birleştirerek EN12453 standardının tüm "kullanım türleri" ve "aktivasyon türleri" için gerektirdiği "ana uç" güvenlik düzeyi elde edilebilir. "Dirençli" hassas kenarlarla (8 . 2 kOhm) birleştirilmiş fotosensör FT210B, tek hatalarla güvenlidir (EN 954-1'ye göre sınıf 3). Senkronize olmasa bile diğer dedektörlerle etkileşimi önlemek için özel bir çarpışma önleme devresi ile donatılmıştır ve başka fotosellerin eklenmesine olanak tanır; örneğin, ikinci bir fotoselin normalde yerden 1 m yüksekte konumlandırıldığı ağır araçların geçişi durumunda. Bağlantı ve adresleme yöntemleriyle ilgili daha fazla bilgi için FT210B talimat kılavuzuna bakın.

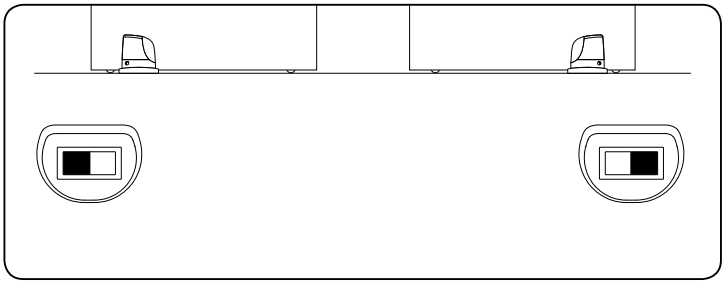
8.1.5 - RUN "Slave" modu Düzgün programlanmış ve bağlanmış olan RUN, "Slave" modunda çalışabilir; bu tür fonksiyon, 2 zıt kapıların, iki kapının senkronize hareketi ile otomatikleştirilmesi gerektiğinde kullanılır. Bu modda bir RUN, hareketi komuta eden Master olarak çalışırken, ikinci RUN, Master tarafından iletilen komutları takip ederek Slave olarak hareket eder (tüm RUN'lar fabrikada Master olarak çalışacak şekilde ayarlanmıştır). RUN'u Slave olarak yapılandırmak için birinci düzey "Slave modu" etkinleştirilmelidir (bkz. tablo 6).

RUN Master ve Slave arasındaki bağlantı BlueBus üzerinden yapılır.

DİKKAT – Bu durumda iki RUN arasındaki bağlantıların kutuplarına şekil 18'de gösterildiği gibi dikkat edilmelidir (diğer cihazlarda kutup yönü yine önemsizdir).

2 RUN'ları Master ve Slave modunda kurmak için aşağıdaki işlemleri izleyin:

- 2 motorlarını şekilde gösterildiği gibi takın. Hangi motorun Slave veya Master olarak çalışacağı önemli değildir; Seçim yaparken bağlantıların rahatlığı ve Slave'nin Adım Adım komutunun yalnızca Slave kapısının tamamen açılmasına izin verdiği gerçeği dikkate alınmalıdır.
- 2 motoru şekil 18'de gösterildiği gibi bağlayın.
- 2 motorların açılma yönünü şekilde gösterildiği gibi seçin (ayrıca 5 paragrafına bakın. 1 Yönün seçilmesi).



- 2 motorlara güç sağlayın.
- **Slave RUN'da "Slave Modu"nu programlayın (bkz. Tablo 6).**
- Slave RUN'da cihaz tanımayı çalıştırın (bkz. paragraf 8. 1. 6 Cihazların tanınması).
- Master RUN'da cihaz tanımayı çalıştırın (bkz. paragraf 8. 1. 6 Cihazların tanınması).
- Master RUN'da kapı uzunluğu tanımayı çalıştırın (bkz. paragraf 5. 4 Kapının tanıma uzunluğu).

2 RUN'ları Master - Slave modunda bağlarken aşağıdakilerden emin olun:

- Radyo alıcısı da dahil olmak üzere tüm cihazlar Master RUN'a (şekil 18'deki gibi) bağlanmalıdır.
- - Yedek piller kullanırken, her motorun kendi pili olmalıdır.
- 11 tablosunda belirtilenler dışında, Slave RUN'un tüm programlaması göz ardı edilir (Master RUN'un programlaması diğerlerini geçersiz kılar).

TABLO 11 Slave RUN'ların bağımsız olarak programlanması Master ÇALIŞTIR

Seviye 1 fonksiyonları (ON - OFF fonksiyonları)	Seviye 2 işlevleri (ayarlanabilir parametreler)
Bekleme modu	Motor hızı
Kalkış desteği	Açık Kapı Gösterge Çıkışı
Slave Modu	Motor kuvveti
	Hata listesi
Slave'ye aşağıdakileri bağlamak mümkündür: • Bir flaşör (Flaş) • Açık bir kapı ışığı (S.C.A.) • hassas bir kenar (Durdur) • Yalnızca Slave kapısının tamamen açılmasını kontrol eden bir komut cihazı (Adım Adım) • Açma ve Kapatma girişleri Slave'de kullanılmaz	

8.1.6 - Diğer cihazların tanınması

Normalde BlueBus ve STOP girişine bağlı cihazların tanınması kurulum aşamasında gerçekleşir. Ancak yeni cihazlar eklenirse veya eskileri kaldırılırsa, Tablo 12'de gösterildiği gibi ilerlenerek tanıma işlemi tekrar gerçekleştirilebilir.

TABLO 12

Diğer cihazların tanınması

01.	**"S" ve "Set" tuşlarını basılı tutun;**
02.	LED L1 yanıp sönmeye başladığında "Set" düğmesini bırakın;
03.	" L1 " ve " L2 " ledleri hızlı bir şekilde yanıp sönmeye başladığında (3s civarından sonra) tuşları bırakın;
04.	Tanıma sonunda L1 ve L2 ledlerinin yanıp sönmesi duracak, STOP ledinin yanık kalması gerekirken, L1 ... L8 ledleri temsil ettikleri ON-OFF fonksiyonlarının durumuna göre yanacaktır.
ÖNEMLİ - Herhangi bir cihazı ekledikten veya çıkardıktan sonra otomasyon sistemi, 1 "Test Etme" paragrafında yer alan talimatlara göre tekrar test edilmelidir. 6.	

8.1.7 - Radyo alıcısı SMXI veya SMXIS tipi opsiyonel radyo alıcıları için "SM" radyo alıcısı konektörü, kullanıcının RUN'u uzaktan kontrol edebilmesini sağlamak amacıyla sağlanmıştır. Daha fazla bilgi için radyo alıcısı kullanım kılavuzuna bakın. Radyo alıcısını takmak için Şekil 20'de gösterilen işlemleri izleyin. Tablo 13'de radyo alıcısı çıkışı ile RUN'un gerçekleştireceği komut arasındaki ilişkinin bir açıklaması bulunmaktadır:

TABLO 13 SMXI, SMXIS alıcılarıyla komutlar

Çıkış N ° 1	Adım adım (STEP-BY-STEP)
Çıkış N ° 2	Kısmi açık
Çıkış N ° 3	Open
Çıkış N ° 4	Close

8.1.8 - Oview programlayıcının bağlanması

Ünite, Oview programlama ünitesinin bağlantısı için bir BusT 4 konektörüne sahiptir; bu, tüm otomasyon mekanizmasının kurulumunun, bakımının ve teşhisinin eksiksiz ve hızlı yönetimine olanak tanır. Konektöre erişmek için Şekil 21'de gösterildiği gibi ilerleyin ve konektörü sağlanan muhafazaya bağlayın. Oview aynı anda birden fazla üniteye bağlanabilir (özel bir önlem olmaksızın 16'ye kadar, belirtilen uyarılarla 60'ye kadar) ve otomasyon mekanizmasının normal çalışması sırasında üniteye bağlı bırakılabilir. Bu durumda "kullanıcı" menüsü kullanılarak komutların doğrudan üniteye gönderilmesi için kullanılabilir. Firmware'i de güncelleyebilirsiniz. Ünitenin OXI/OXIT ailesinden bir radyo alıcısı varsa verici parametrelerine erişmek için Oview'yi kullanabilirsiniz.

alıcıda hafızaya alınır. Daha fazla bilgi için kullanım kılavuzuna ve "Opera sistemi kitabı" kılavuzuna bakın.

.

8.1.9 - Yedek akünün bağlanması ve montajı

DİKKAT! – Akü bir acil durum güç kaynağı olduğundan, üniteye elektrik bağlantısı yalnızca tüm kurulum ve programlama aşamaları tamamlandıktan sonra yapılmalıdır. RUN400HS ve RUN1200HS modellerine, PS524 şarj arayüzü ve B12-B.4310 akü çiftiyle (12V - 7ah) yedek akü takılabilir.

.

Şekil 22'deki gibi ilerleyin: PS524 şarj kartını adım 1'deki gibi takın. Önceden bağlanmış aküleri adım 2 ve 3'teki gibi yerleştirin. Akü bağlantısını PS524'e takın (adım 4); ardından bağlantı kablosunu adım 5'teki gibi kontrol ünitesine bağlayın. Kontrol ünitesi ile şarj kartı arasındaki kabloyu adım 6'daki gibi geçirin.

01.
02.
03.

04.

.

Not - Gerekirse kontrol ünitesi ve şarj kartı tırnaklara basılarak çıkarılabilir (şek. 23).

8.2 - Özel işlevler

8.2.1 - Her zaman aç işlevi

"Her zaman açık" işlevi, "Adım Adım" komutu 2 saniyeden uzun sürdüğünde kullanıcının bir açılma manevrasını kontrol etmesini sağlayan bir kontrol ünitesi özelliğidir. Bu, örneğin kapıyı belirli bir süre açık tutmak amacıyla "Adım Adım" terminaline bir zamanlayıcı kontağını bağlamak için kullanışlıdır. Bu özellik "Kapat" dışında her türlü "Adım Adım" giriş programlaması için geçerlidir. Lütfen Tablo 8'deki "Adım Adım İşlev" parametresine bakın.

.

.

8.2.2 - Yine de hareket ettir işlevi

Güvenlik cihazlarından birinin düzgün çalışmaması veya kullanım dışı olması durumunda, "Adam mevcut" modunda kapıya komut vermek ve kapıyı hareket ettirmek hala mümkündür.

.

Lütfen par. Daha fazla bilgi için "RUN redüktörlü motor kullanıcıları için talimatlar ve uyarılar" ekindeki "Güvenlik cihazları arızalı kontrol" bölümüne bakın.

.

8.2.3 - Bakım bildirimi

RUN, otomasyonun bakım kontrolüne ihtiyaç duyduğunu kullanıcıya bildirir. Bakım uyarısı için manevra sayısı, "Bakım uyarısı" ayarlanabilir parametresiyle 8 seviye arasından seçilir (tablo 8). Seviye 1 "otomatik" ayardır ve manevranın zorluğunu, yani kuvvetini ve süresini dikkate alır. Diğer ayarlar manevra sayısına göre belirlenir.

.

.

Bakım talebi sinyali, flaşör (Flaş) aracılığıyla veya "Bakım ışığı" olarak programlandığında S.C.A. çıkışına bağlanan ışıkla verilir (bkz. tablo 8). Flaşör "Flaş" ve bakım ışığı, programlanan limitlere göre gerçekleştirilen manevra sayısına bağlı olarak 14 tablosunda belirtilen sinyalleri verir.

.

TABLO 14 - Flash ve bakım göstergesiyle Nance ışığı

Manevra sayısı	Flaş sinyali	Bakım ışığı sinyali
Limitin %80'inden düşük	Normal (0 . 5s açık, 0 . 5s kapalı)	Açılış başladığında 2s için açık
Limitin %81 ila %100'ü arasında	Manevranın başında 2s için açık kalır, ardından normal şekilde devam eder	Manevra boyunca yanıp söner
Limitin %100'ünün üzerinde	Başlangıç ve bitişte 2s için ON olarak kalır	manevra daha sonra normal şekilde devam eder

8.2.4 - Gerçekleştirilen manevra sayısının kontrolü

Ayarlanan limit üzerinden yüzde olarak gerçekleştirilen manevra sayısı "Bakım uyarısı" fonksiyonu aracılığıyla doğrulanabilmektedir. Bu kontrol için Tablo 15'deki göstergeleri izleyin.

.

TABLO 15

Gerçekleştirilen manevra sayısını kontrol edin

01.	"Set" tuşunu yaklaşık 3 saniye basılı tutun;
02.	LED L1 yanıp sönmeye başladığında "Set" düğmesini bırakın;
03.	Yanıp sönen LED'i L7'ye, yani "Bakım bildirimi" parametresi için "giriş ledine" taşımak için "s" veya "t" tuşuna basın;
04.	5, 6 ve 7 adımları boyunca "Set" düğmesini basılı tutun;
05.	Yaklaşık bekleyin. 3s bundan sonra "Bakım bildirimi" parametresinin mevcut seviyesiyle ilişkili led yanacaktır.
06.	"S" ve "t" tuşlarına basıp bırakın;
07.	Seçilen seviyeye karşılık gelen led birkaç kez yanıp söner. Yanıp sönme sayısı, ayarlanan limite 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 sönüyorsa bu, 40% manevralarına (4000 ve 4999 manevraları arasında) ulaşıldığı anlamına gelir. Manevraların 10%'sine ulaşılmadığı takdirde led yanıp sönmeyecektir.
08.	Set anahtarını serbest bırakın.

8.2.5 - Manevra sayacının sıfırlanması Sistemin bakımı yapıldıktan sonra manevra sayacının sıfırlanması gerekir. Bu kontrol için Tablo 16'deki göstergeleri izleyin.

. .

TABLO 16

Manevra sayacının sıfırlanması

01.	"Set" tuşunu yaklaşık 3 saniye basılı tutun;
02.	LED L1 yanıp sönmeye başladığında "Set" düğmesini bırakın;
03.	Yanıp sönen LED'i L7'ye, yani "Bakım bildirimi" parametresi için "giriş ledine" taşımak için "s" veya "t" tuşuna basın;
04.	5 ve 6 adımları boyunca "Set" düğmesini basılı tutun;
05.	Yaklaşık bekleyin. 3s bundan sonra "Bakım bildirimi" parametresinin mevcut seviyesiyle ilişkili led yanacaktır.
06.	"s" ve "t" tuşlarını en az 5 saniye basılı tutun, ardından bırakın. Seçilen seviyeye karşılık gelen led hızlı bir şekilde yanıp sönerek; manevra sayacı sıfırlandı;
07.	Set anahtarını serbest bırakın.

9 SORUN DURUMUNDA YAPILACAKLAR (sorun giderme kılavuzu)

9.1 - TEŞHİS

Bazı cihazlar, durumlarını ve arızalarını tanımlayan ekran mesajlarıdır. Aşağıdaki paragraflarda farklı cihaz türlerinde mevcut olan mesajlar açıklanmaktadır.

9.2 - Sorun Giderme Tablosu 17, kurulum sırasında ve arıza durumunda kullanılmak üzere bazı sorun giderme prosedürlerini verir.

TABLO 17

	SORUN GİDERME	
01.	Radyo vericisi geçidi kontrol etmez ve verici üzerindeki led yanmaz	Verici pillerin tükenmiş olup olmadığını kontrol edin, gerekirse değiştirin
02.	Radyo vericisi geçidi kontrol etmez ama vericideki led yanar	Vericinin radyo alıcısına doğru şekilde kaydedilip kaydedilmediğini kontrol edin
03.	Manevra başlamıyor ve “BLUEBUS” LED'i yanıp sönmüyor	RUN'un şebekeden kesildiğini kontrol edin. F1, F2 veya F3 sigortalarının atmış olup olmadığını kontrol edin; Gerekirse arızanın nedenini belirleyin ve ardından sigortaları aynı akım değerine ve özelliklere sahip başkalarıyla değiştirin.
04.	Manevra başlamıyor ve ikaz lambası sönük	Komutun gerçekten alındığından emin olun. Komut STEP-BY - STEP girişine ulaşırsa ilgili " STEP-BY-STEP " ledi yanmalıdır; Radyo vericisini kullanıyorsanız "BlueBus" ledi iki kez hızlı yanıp sönmelidir.
05.	Manevra başlamıyor ve flaşör birkaç kez yanıp sönüyor	Yanıp sönmeleri sayın ve 19 tablosundaki karşılık gelen değeri kontrol edin
06.	Manevra başlıyor ancak hemen ardından ters bir koşu geliyor	Seçilen kuvvet bu tip kapı için çok düşük olabilir. Herhangi bir engel olup olmadığını kontrol edin; gerekirse kuvveti artırın
07.	Manevra yapılıyor ancak flaşör çalışmıyor	Manevra sırasında flaşörün FLASH terminalinde voltaj olduğundan emin olun (aralıklı olduğundan voltaj değeri önemli değildir: yaklaşık olarak 10-30Vdc); voltaj varsa sorun lambadan kaynaklanmaktadır; bu durumda lambayı aynı özelliklere sahip olanla değiştirin; voltaj yoksa FLASH çıkışında aşırı yük oluşmuş olabilir. Kablonun kısa devre yapmadığını kontrol edin.
08.	Manevra gerçekleştirildi ancak Açık Kapı Göstergesi çalışmıyor	S.C.A. çıkışı için programlanan fonksiyon tipini kontrol edin (Tablo 8) Işığın yanması gerektiğinde, S.C.A. terminalinde voltaj olduğunu kontrol edin (yaklaşık 24Vdc). Gerilim varsa, sorun ışıktan kaynaklanıyor demektir ve ışığın aynı özelliklere sahip bir ışıkla değiştirilmesi gerekir. Gerilim yoksa S.C.A. çıkışında aşırı yük oluşmuş olabilir. Kablonun kısa devre yapmadığını kontrol edin.

9.3 - Arıza arşivi RUN, son 8 manevralarında meydana gelen her türlü arızayı görüntüleyebilir; örneğin bir fotoselin veya hassas kenarın etkinleştirilmesi nedeniyle manevranın kesintiye uğraması. Arıza listesini kontrol etmek için Tablo 18'deki gibi ilerleyin:

TABLO 18

	Arıza günlüğü
01.	“Set” tuşunu yaklaşık 3 saniye basılı tutun;
02.	LED L1 yanıp sönmeye başladığında "Set" düğmesini bırakın;
03.	Yanıp sönen led'i L8'ye, yani Arıza Günlüğü parametresi için "giriş ledine" taşımak için "s" veya "t" tuşuna basın;
04.	5 ve 6 adımları boyunca “Set” düğmesini basılı tutun;
05.	Yaklaşık bekleyin. 3s bundan sonra arızaya tabi manevralara karşılık gelen ledler yanacaktır. Led L1 son manevranın sonucunu, L8 ise 8'inci manevranın sonucunu gösterir. Eğer led yanıyorsa o manevra sırasında bir arıza meydana gelmiş demektir; eğer led kapalıysa bu, o manevra sırasında herhangi bir kusurun meydana gelmediği anlamına gelir;
06.	Gerekli manevrayı seçmek için "s" ve "t" tuşlarına basın: ilgili LED, bir arızadan sonra flaşör tarafından yapılanlarla aynı sayıda yanıp söner (bkz. tablo 19);
07.	Set anahtarını serbest bırakın.

9.4 - Flaşör sinyalleri Kontrol ünitesinin FLASH çıkışına bir flaşör (veya flaşör görevi görecek şekilde programlanmış bir led flaşör) bağlarsanız, manevralar sırasında saniyede bir kez yanıp sönecektir. Herhangi bir arıza ortaya çıkarsa flaşör, aralarında 1 saniyelik duraklamalarla iki kez tekrarlanan uyarı sinyallerini görüntüleyecektir. BlueBus led'i ve led flaşör ile aynı sinyaller görüntülenir. Tablo 19 her sinyalin nedenlerini ve çözümlerini açıklamaktadır.

TABLO 19

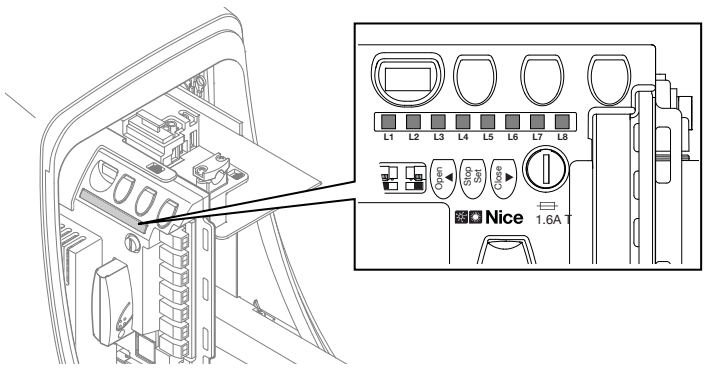
Sinyal	Sebep	Çözüm
1 flaş 1 saniye duraklama 1 flaş	BlueBUS hatası	Manevranın başlangıcında gerçekleştirilen BlueBus bağlı cihaz kontrolü, cihaz tanıma sırasında hafızaya alınan cihazlarla eşleşmiyor. Bazı arızalı cihazlar mevcut olabilir; kontrol edin ve gerekiyorsa değiştirin.
2 flaşları 1 saniye duraklama 2 flaşları	Bir fotoselin tetiklenmesi	Manevranın başlangıcında bir veya daha fazla fotosel etkinleştirme sinyalini vermiyor; engelleri ve fotosellerin birbirlerinin IR'sini engelleyip engellemediğini kontrol edin.

3 flaşları 1 saniye duraklama 3 flaşları	"motor kuvveti" sınırlayıcı cihazın aktivasyonu	Hareket sırasında kapı aşırı sürtünmeyle karşılaştı; nedenini belirleyin.
4 flaş 1 ikinci duraklama 4 flaş	STOP girişinin aktivasyonu	Manevranın başlangıcında veya hareket sırasında STOP girişi etkinleştirildi; sebebini tanımla
5 flaş 1 saniye duraklama 5 flaş	Elektronik kontrol ünitesinin iç parametrelerinde hata	En az 30 saniye bekleyin, ardından komut vermeyi deneyin. durum devam ederse bir arıza olduğu ve elektronik kartın değiştirilmesi gerektiği anlamına gelir
6 flaş 1 ikinci duraklama 6 flaş	Maksimum manevra limiti/saati aşıldı	Manevra sınırlama cihazı maksimum sınırın altına düşene kadar birkaç dakika bekleyin.
7 flaş 1 ikinci duraklama 7 flaş	Dahili elektrik devrelerinde bir hata var	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 flaş 1 ikinci duraklama 8 flaş	Diğer komutların yapılmasına izin vermeyen bir komut zaten mevcuttur.	Sürekli etkin olan komutun türünü kontrol edin; örneğin “open” girişine bağlı bir zamanlayıcı komutu olabilir.

9.5 - Kontrol ünitesi sinyalleri Kontrol ünitesinin terminalleri, konnektörleri ve tuşları üzerindeki ledler, normal/arızalı çalışmalarını gösteren sinyaller verir. Tablo 20 her sinyalin nedenlerini ve çözümlerini açıklamaktadır.

TABLO 20

Kontrol ünitesindeki terminal ledleri



BLUEBUS LED	Sebep	Çözüm
Kapalı	Arıza	Güç kaynağının varlığını kontrol edin; sigortaların atmadığını kontrol edin; bu durumda arızanın nedenini belirleyin ve ardından aynı teknik özelliklere sahip versiyonlarla değiştirin.
Açık	Ciddi arıza	Ciddi bir arıza var; kontrol ünitesini birkaç saniyeliğine kapatmayı deneyin; durum devam ederse bir arıza olduğu ve devre kartının değiştirilmesi gerektiği anlamına gelir.
Saniyede 1 flaş	Her şey yolunda.	Kontrol ünitesinin normal çalışması.
2 hızlı yanıp sönme	Durum değişimi	Girişlerden birinde değişiklik olduğunda bu normaldir: SS, STOP, OPEN, CLOSE, fotosellerin tetiklenmesi veya radyo vericisi kullanıldığında.
Duraklatma ışığıyla ayrılmış bir dizi flaş	Çeşitli	Bu, flaşördeki sinyalin aynısıdır (bkz. Tablo 19) 1 ikinci duraklama
Led STOP	**Sebep**	**Çözüm**
Kapalı	STOP girişinin aktivasyonu	STOP girişine bağlı cihazları kontrol edin
Açık	Her şey yolunda.	STOP girişi aktif
SS liderliğindeki	**Sebep**	**Çözüm**
Kapalı	Her şey yolunda.	SS girişi aktif değil
Açık	SS girişi aktivasyonu	SS girişine bağlı cihaz aktifse normaldir
OPEN LED	**Sebep**	**Çözüm**
Kapalı	Her şey yolunda.	OPEN girişi aktif değil
Açık	OPEN giriş aktivasyonu	OPEN girişine bağlı cihaz aktifse normaldir
CLOSE LED	**Sebep**	**Çözüm**
Kapalı	Her şey yolunda.	CLOSE girişi aktif değil
Açık	CLOSE girişi tetiklendi	CLOSE girişine bağlı cihaz aktifse normaldir
STOP led	**Sebep**	**Çözüm**
Kapalı	STOP girişi	STOP girişine bağlı cihazları kontrol edin
Açık	Her şey yolunda.	STOP Giriş aktif

TABLO 21
Kontrol ünitesindeki programlama ledleri

Led 1	Açıklama
Kapalı	Normal çalışma sırasında cihaz 'Otomatik Kapatma'nın etkin olmadığını gösterir.
Açık	Normal çalışma sırasında cihaz "Otomatik Kapatma" nın aktif olduğunu gösterir.
Yanıp sönüyor	• Fonksiyon programlama devam ediyor. • L2 ile birlikte yanıp sönüyorsa bu, kullanıcının cihaz tanıma aşamasını gerçekleştirmesi gerektiği anlamına gelir (bkz. par. 4.3).
Led 2	**Açıklama**
Kapalı	Normal çalışma sırasında cihaz 'Fotoselden sonra kapat' aktif olmadığını gösterir.
Açık	Normal çalışma sırasında cihaz 'Fotoselden sonra kapat' aktif olduğunu gösterir.
Yanıp sönüyor	• Fonksiyon programlama devam ediyor. • L1 ile birlikte yanıp sönüyorsa bu, kullanıcının cihaz tanıma aşamasını gerçekleştirmesi gerektiği anlamına gelir (bkz. par. 5.3).
Led 3	**Açıklama**
Kapalı	Normal çalışma sırasında cihaz 'Her zaman yakın'ın aktif olmadığını gösterir.
Açık	Normal çalışma sırasında cihaz 'Her zaman yakın' aktif olduğunu gösterir.
Yanıp sönüyor	• Fonksiyon programlama devam ediyor. • L4 ile birlikte yanıp sönüyorsa, bu, kullanıcının kapı uzunluğu tanıma aşamasını gerçekleştirmesi gerektiği anlamına gelir (bkz. Paragraf 5.4 Kapının tanıma uzunluğu).
Led 4	**Açıklama**
Kapalı	Normal çalışma sırasında, cihaz 'Bekleme'nin aktif olmadığını gösterir.
Açık	Normal çalışma sırasında, cihaz 'Bekleme'nin aktif olduğunu gösterir.
Yanıp sönüyor	• Fonksiyon programlama devam ediyor. • L3 ile birlikte yanıp sönüyorsa, bu, kullanıcının kapı uzunluğu tanıma aşamasını gerçekleştirmesi gerektiği anlamına gelir (bkz. Paragraf 5.4 Kapının tanıma uzunluğu).
Led 5	**Açıklama**
Kapalı	Normal çalışma sırasında cihaz "İtme"nin aktif olduğunu gösterir.
Açık	Normal çalışma sırasında cihaz "İtme"nin aktif olduğunu gösterir.
Yanıp sönüyor	Fonksiyon programlama devam ediyor.
Led 6	**Açıklama**
Kapalı	Normal çalışma sırasında cihaz "Ön Yanıp Sönme"nin etkin olmadığını gösterir.
Açık	Normal çalışma sırasında cihaz "Ön Yanıp Sönme"nin etkin olduğunu gösterir.
Yanıp sönüyor	Fonksiyon programlama devam ediyor.
Led 7	**Açıklama**
Kapalı	Normal çalışma sırasında cihaz, CLOSE girişinin bir kapanma manevrasını etkinleştirdiğini gösterir.
Açık	Normal çalışma sırasında cihaz, CLOSE girişinin kısmi kapanma manevrasını etkinleştirdiğini gösterir.
Yanıp sönüyor	Fonksiyon programlama devam ediyor.
Led 8	**Açıklama**
Kapalı	Normal çalışma sırasında cihaz, RUN'un Master olarak yapılandırıldığını gösterir.
Açık	Normal çalışma sırasında cihaz, RUN'un Slave olarak yapılandırıldığını gösterir.
Yanıp sönüyor	Fonksiyon programlama devam ediyor.

ÜRÜNÜN TEKNİK ÖZELLİKLERİ

UYARILAR: Bu bölümde belirtilen tüm teknik özellikler 20°C 5°C ortam sıcaklığına ilişkindir. Nice S.p.a. aynı kullanım amacını ve işlevselliğini koruyarak, gerekli gördüğü durumlarda ürünlerde değişiklik yapma hakkını saklı tutar.

Modeli:	RUN400HS - RUN400HS/V1	RUN1200HS - RUN1200HS/V1
Tip	Elektronik kontrol ünitesiyle birlikte endüstriyel kullanıma yönelik kayar kapıların otomatik hareketi için elektromekanik redüktörlü motor.	
Pinyon	Diş sayısı 18 ; Modül 4 *	
Çalıştırma sırasındaki maksimum tork [kanadın hareket ettirilmesi için gereken kuvvetin oluşturulabilmesine karşılık gelir]	12,3 Nm (340 N)	28,4 Nm (790 N)
Nominal tork [kanadın hareket halinde kalması için kuvvet üretme yeteneğine karşılık gelir]	5,6 Nm (157 N)	8,2 Nm (320 N)
Hız (yüksüz)	42 m/dak	22 m/dak
Nominal torkta hız	32 m/dak	19 m/dak
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)**	7-8 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, belirtilen ağırlık ve uzunluklardaki kapıların otomasyonu için tasarlanmıştır.	
Dayanıklılık	Tablo 4'de belirtilen koşullara göre 150.000 döngüleri ile 450.000 döngüleri arasında tahmin edilmiştir.	
Güç: ÇALIŞTIR 400 HS - 1200 HS Versiyon V1	230V AC (+10% -15%) 50 Hz . 120Vac 50/60 Hz	
Başlangıçta maksimum güç emilimi [Ampere karşılık gelir]	510 W (4,7 A)	550 W (5,2 A)
Yalıtım sınıfı	1 (güvenlik topraklaması gereklidir)	
Yanıp sönen ışık çıkışı	2 için Yanıp sönen ışıklar LUCYB (lamba 12V , 21W)	
Kapı açık gösterge çıkışı	1 24V lamo için maksimum 4W (çıkış voltajı -30 ve +50% arasında değişebilir ve ayrıca küçük röleleri de kontrol edebilir)	
BLUEBUS çıkışı	Maksimum 15 BlueBus ünitesi yüküyle tek çıkış	
STOP girişi	Normalde kapalı veya normalde açık kontaklar için, 8.2 k Ω sabit direnç için; kendini tanıma özelliğine sahip (hafızaya alınan durumdan herhangi bir değişiklik " STOP " komutunun verilmesine neden olur)	
Adım adım giriş	Normalde açık kontaklar için (kontak kapanması S.S. komutunu oluşturur)	
OPEN girişi	Normalde açık kontaklar için (kontak kapatma OPEN komutunu oluşturur)	
CLOSE girişi	Normalde açık kontaklar için (kontak kapatma CLOSE komutunu oluşturur)	
Radyo konektörü	SMXI alıcıları için SM konektörü; SMXIS veya ONEXI	
Radyo ANTENİ girişi	RG58 veya benzeri kablo tipi için ANTEN Radyo 52Ω girişi	
Programlanabilir işlevler	8 ON-OFF tipi fonksiyonlar ve 8 ayarlanabilir fonksiyon (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	
Koruma derecesi	IP 44	
Boyutlar ve ağırlık	400 x 255 h 390 mm ; 24. 5kg	

* 12 diş modülü 6 pinyonu isteğe bağlı olarak mevcuttur. 50°C'de ve 15 metrelik bir geçitle, maksimum çalışma frekansı 7 döngü/saattir (40% döngüsüne eşit).
**50°C'de maksimum sürekli çalışma süresi 10 dakikadır.
***

Otomasyonu ilk kez kullanmadan önce kurulumu yapan kişinin kalan risklerin kaynaklarını açıkladığından emin olun ve kullanım kılavuzunu okumaya dikkat edin. Şüpheye düştüğünüzde danışmak üzere kılavuzu saklayın ve otomasyonun yeni sahiplerine temin edilmesini sağlayın.

DİKKAT! - Otomasyonunuz kullanıcı tarafından verilen komutları gerçekleştiren bir makinedir; İhmalkar veya uygunsuz kullanım tehlike oluşturabilir:

- **Çalışma aralığında kişiler, hayvanlar veya nesneler varsa otomasyon kontrollerini asla etkinleştirmeyin.**
- **Kapı hareket ederken ASLA otomasyonun parçalarına dokunmayın!**
- **Fotoseller gerçek güvenlik cihazları değildir, aksine güvenlik yardımcılarıdır. Oldukça güvenilir bir teknoloji kullanılarak tasarlanmışlardır, ancak aşırı koşullarda arızalara veya olası arızalara maruz kalabilirler ve bazı durumlarda bu arızalar hemen fark edilmez. Bu nedenle otomasyonu kullanırken aşağıdaki uyarılara mutlaka dikkat edin:**
- **Transit yalnızca kapının tamamen açık ve sabit olması durumunda kabul edilir**
- **Kapı kapanırken geçiş yapmak kesinlikle yasaktır!**
- **Zaman zaman fotosellerin ve diğer güvenlik ekipmanlarının çalışmasını kontrol edin.**

1 - Çocuklar: Otomasyon sistemi, insan veya nesne bulunduğunda hareketi engelleyen özel algılama cihazlarıyla yüksek güvenlik ve öngörülebilir çalışma sağlar. Yine de yanlışlıkla çalıştırmayı önlemek için çocukların otomasyonun yakınında oynamamasını sağlayın. Uzaktan kumandalar daima çocukların erişemeyeceği yerde tutulmalıdır. Bu bir oyuncak değildir!

2 - Bu ürün, güvenliklerinden sorumlu bir kişi tarafından ürünün kullanımına ilişkin gözetim veya talimat verilmediği sürece, fiziksel, duyusal veya zihinsel yetenekleri kısıtlı veya deneyim ve bilgisi olmayan kişiler (çocuklar dahil) tarafından kullanılmak üzere tasarlanmamıştır.

3 - Arızalar: Bir arıza veya anormallik fark ettiğinizde, güç kaynağının bağlantısını kesin ve manuel serbest bırakmayı etkinleştirin. Sistemi kendiniz onarmaya çalışmayın, kurulumcunuzla iletişime geçin. Bu arada, redüktörlü motor aşağıda açıklandığı gibi devreden çıkarıldığında kapı manuel olarak çalıştırılabilir. Arıza veya elektrik kesintisi durumunda, tesisatçınızın sisteme bakım yapmasını veya elektriğin geri gelmesini beklerken otomasyon hala çalışır durumdadır. Redüktörlü motoru manuel olarak devreden çıkarmanız (motorun kullanım kılavuzuna bakın) ve kapıyı istediğiniz gibi elle hareket ettirmeniz gerekir.

4 - Güvenlik ekipmanı hizmet dışıyken komutlar: sistemin güvenlik ekipmanı arızalanırsa, kapıyı aşağıdaki gibi "çalıştırmak için tut" modunda çalıştırabilirsiniz:

01. Bir verici veya anahtarlı şalter vb. ile kapıyı çalıştırmak için bir komut gönderin. Her şey yolunda gidiyorsa, kapı normal şekilde çalışacaktır, aksi halde aşağıdaki gibi ilerleyin;

02. 3 saniye içinde kontrole tekrar basın, bu sefer basılı tutun Aşağı

03. 2 saniye sonra kapı "çalıştırmak için tut" modunda çalışacaktır; yani, kontrol basılı tutulduğu sürece kapı hareket edecektir.

ÖNEMLİ! - Güvenlik ekipmanlarının kullanım dışı kalması halinde, sistemin en kısa sürede kalifiye bir teknisyene bakımını yaptırın.

5 - Bunu yapabileceğinize inansanız bile otomasyon sisteminin kurulumunu veya ayarlarını değiştirmeyin: bu yalnızca kurulumcunuz tarafından yapılmalıdır.

6 - Test, periyodik bakım ve her türlü onarım işlemleri yapan kişi tarafından belgelendirilmeli ve ilgili belgeler sistem sahibi tarafından saklanmalıdır. Kullanıcının yapabileceği ve düzenli olarak yapmanızı tavsiye ettiğimiz tek iş, fotoselli lenslerin ve otomasyon sisteminin cam panellerinin temizlenmesidir. İnsanların kapıyı etkinleştirmesini önlemek için, devam etmeden önce otomasyonu serbest bırakmayı unutmayın (motorun kullanım kılavuzuna bakın) ve temizlik için yalnızca hafif nemli bir bez (yalnızca su) kullanın.

7 - Hurdaya çıkarma: Otomasyonun kullanım ömrü sonunda, yetkili personel tarafından imha edildiğinden ve malzemelerin yerel düzenlemelere göre geri dönüştürüldüğünden veya hurdaya çıkarıldığından emin olun.

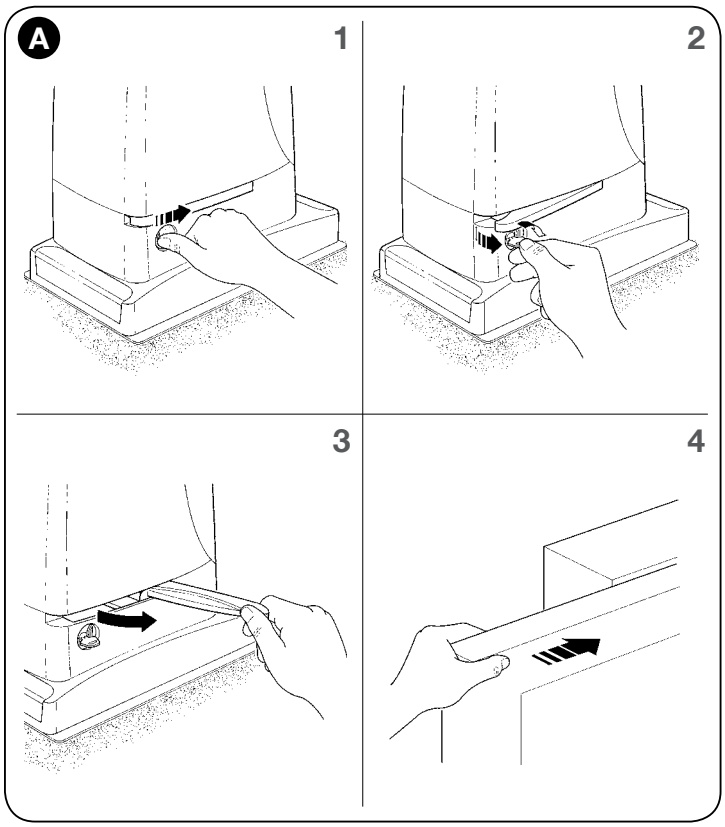
8 - Redüktörlü motoru manuel olarak serbest bırakma ve kilitleme: Redüktörlü motor, kapının manuel olarak açılıp kapanmasını sağlamak için mekanik bir serbest bırakma sistemiyle donatılmıştır.

Bu manuel işlemler yalnızca elektrik kesintisi, arıza durumunda veya kurulum prosedürleri sırasında gerçekleştirilmelidir. Kilit kapağı diskini kaydırın (adım 1 - şekil A); Anahtarı CW takıp çevirin, ardından serbest bırakma kolunu çekin (2 ve 3 adımları - şekil A); Artık kapıyı elle istediğiniz konuma getirebilirsiniz (adım 4 - şekil A).

01.

02.

03.



CE İŞARETİ UYGUNLUK BEYANI ve kısmen tamamlanmış makinelerin dahil edilme beyanı

Aşağıdaki Direktiflere uygun beyan: 2014/30 /UE (EMC); 2006/42 /EC (MD) ek II, bölüm B

Beyan numarası: 500/RUN..HS **Revizyon: 3** **Dil: TR**

Üreticinin adı: NICE s.p.a.

Adres: Via Pezza Alta 13, Z.I. Rustignè, 31046 Oderzo (TV) İtalya

Teknik belgeleri hazırlamaya yetkili kişi: NICE s.p.a.

Ürün türü: Dahili kontrol üniteli elektromekanik redüktörlü motor

Model / Tip: RUN1200HS, RUN400HS

Aksesuarlar: PS524 akü şarj cihazı; SMXI, SMXIS veya ONEXI radyo alıcısı

Aşağıda imzası bulunan Roberto Griffa, İcra Kurulu Başkanı olarak, kendi sorumluluğu altında, yukarıda tanımlanan ürünün aşağıdaki direktiflerin hükümlerine uygun olduğunu beyan eder:

- AVRUPA PARLAMENTOSU VE 26 KONSEYİ'NİN 2014/30/AB DİREKTİFİ Şubat 2014, Üye Devletlerin elektromanyetik uyumluluğa (yeniden düzenlenmiş) ilişkin yasalarının aşağıdaki standartlara göre uyumlaştırılmasına ilişkin: EN 61000-6-2:2005, EN 61000-6-3:2007 + A1: 2011

Ek olarak, ürün kısmen tamamlanmış makinelere uygulanan hükümlere uygun olarak aşağıdaki yönergeye uygundur:

- AVRUPA PARLAMENTOSU VE KONSEYİNİN, makinelerle ilgili ve 95/16/EC direktifini değiştiren 17 Mayıs 2006 tarihli 2006/42/EC Direktifi (birleştirilmiş metin)
  - İlgili teknik dokümantasyonun 2006/42/EC Direktifi Ek VII B'ye uygun olarak hazırlandığını ve aşağıdaki temel gereksinimlerin karşılandığını beyan ederim: 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 haklarını etkilemeden, gerekçeli bir talebe yanıt olarak, kısmen tamamlanmış makineyle ilgili bilgileri ulusal makamlara göndermeyi 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 60335-1:2002 A1 : 2004 A11 : 2004 A12 : 2006 A2 : 2006 A13 : 2008 A14 : 2010 A15 : 2011 , 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, 21 Nisan 2016

Sayın Roberto Griffa (İcra Kurulu Başkanı)

IS0239A04MM_28-06-2016

Nice SpA
Oderzo TV Italia
info@niceforyou.com