Nice

S-BAR

Otomatik bariyer

TR - Kurulum ve kullanım talimatları ve uyarıları

Nice

TÜRKÇE

Orijinal talimatların tam çevirisi

İÇİNDEKİLER

1 GENEL GÜVENLİK UYARILARI VE ÖNLEMLER 2
1.1 Genel uyarılar 2
1.2 Kurulum uyarıları 3
2 ÜRÜN TANIMI VE KULLANIM AMACI 3
2.1 Parça listesi 3
3 KURULUM 4
3.1 Kurulum öncesi kontroller 4
3.2 Ürünün kullanım sınırları 4
3.2.1 Ürün ömrü 4
3.3 Ürünün tanımlanması ve genel boyutları 5
3.4 ÜRÜNÜN TESLİM ALINMASI 5
3.5 Kurulum öncesi hazırlıklar 6
3.6 Bariyerin ayarlanması. 7
3.7 Redüktörlü motorun montajı 8
3.8 KOLUN MONTAJI 9
3.9 Mekanik limit anahtarlarının ayarlanması 11
3.10 Kolun dengelenmesi 11
3.11 Motorun kilidini elle açma ve kilitleme 12
4 ELEKTRİK BAĞLANTILARI 12
4.1 Ön kontroller 12
4.2 Bağlantı şeması ve bağlantıların açıklaması 13
4.2.1 Bağlantı şeması 13
4.2.2 Bağlantıların açıklaması 13
4.3 BlueBUS sistemine bağlı cihazların adreslenmesi 14
5 SON KONTROLLER VE ÇALIŞTIRMA 14
5.1 Güç beslemesinin bağlanması 14
5.2 Cihazların tanıtılması 14
5.3 Mekanik durdurucu konumlarının öğrenilmesi. 15
5.3.1 Kuvvetlerin otomatik öğrenilmesi. 15
5.4 Kol hareketinin kontrolü. 15
5.5 Diğer cihazların bağlanması 16
6 TEST VE DEVREYE ALMA 16
6.1 Test 16
6.2 Devreye alma 17
7 PROGRAMLAMA 18
7.1 Programlama düğmelerinin kullanımı 18
7.2 Seviye 1 programlama (ON-OFF) 19
7.2.1 Seviye 1 programlama işlemi 19
7.3 Seviye 2 programlama (ayarlanabilir parametreler) 20
7.3.1 Seviye 2 programlama işlemi 20
7.4 Özel işlevler 22
7.4.1 "Her zaman aç" işlevi 22
7.4.2 "Yine de hareket ettir" işlevi 22
7.4.3 "Bakım bildirimi" işlevi 22
7.5 Tamamlanan manevra sayısının kontrolü 22
7.6 Manevra sayacının sıfırlanması 23
7.7 Bellek silme 23
8 SORUN GİDERME KILAVUZU 23
8.1 SORUN GİDERME 23
8.2 Arıza kaydı 24
8.3 İkaz lambası bildirimleri 24
8.4 Kontrol ünitesi bildirimleri 25
9 EK BİLGİLER (Aksesuarlar) 27
9.1 STOP girişinin yapılandırılması 27
9.2 SM tipi radyo alıcısının bağlanması 27
9.3 EDSP dijital seçici ve ETPB kartları için yakınlık okuyucusu 28
9.4 Kol ışıklarının bağlanması (isteğe bağlı aksesuar). 28
9.5 İkaz lambası veya trafik lambasının bağlanması 29
9.6 Yedek akünün bağlanması ve montajı 29
9.7 Oview programlayıcının bağlanması 30
9.8 Solemyo güneş enerjisi sisteminin bağlanması 30
10 ÜRÜN BAKIMI 31
11 ÜRÜNÜN BERTARAF EDİLMESİ 31
12 TEKNİK ÖZELLİKLER 32
13 UYGUNLUK 33
KULLANICI İÇİN TALİMATLAR VE UYARILAR 35
BAKIM PLANI (son kullanıcıya verilecektir) 37

1 GENEL GÜVENLİK UYARILARI VE ÖNLEMLER

1.1 Genel uyarılar

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

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

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

Termik kesicinin istenmeden yeniden devreye girmesinden doğabilecek tehlikeleri önlemek için bu cihaz, zamanlayıcı gibi harici bir anahtarlama cihazından beslenmemeli veya düzenli olarak açılıp kapatılan bir besleme devresine bağlanmamalıdır.

UYARI! Lütfen aşağıdaki uyarılara uyun:

- Kuruluma başlamadan önce "Ürünün teknik özellikleri"ni inceleyin; özellikle ürünün otomatikleştirilecek mekanizmaya uygun olduğunu doğrulayın. Uygun değilse kuruluma devam etmeyin.
- Ürün, "Test ve devreye alma" bölümüne göre devreye alınmadan kullanılamaz.
- Kurulumdan önce tüm malzemelerin çalışır durumda ve amaçlanan uygulamaya uygun olduğunu kontrol edin.
- Ürün, fiziksel, duyusal veya zihinsel becerileri kısıtlı kişilerin (çocuklar dahil) ya da yeterli deneyimi veya bilgisi olmayanların kullanımına yönelik değildir.
- Çocuklar cihazla oynamamalıdır.
- Çocukların ürünün kumandalarıyla oynamasına izin vermeyin. Uzaktan kumandaları çocukların erişemeyeceği yerde saklayın.
- Besleme hattında, Aşırı Gerilim Kategorisi III koşullarında tam ayırma sağlayan kontak açıklığına sahip bir ayırma cihazı (birlikte verilmez) bulunmalıdır.
- Kurulumda ürünü dikkatli taşıyın; ezilme, darbe, düşme ve her tür sıvıyla temastan koruyun. Isı kaynaklarının yakınına koymayın ve açık aleve maruz bırakmayın. Bunlar ürüne zarar verip arızaya veya tehlikeye yol açabilir. Böyle bir durumda kurulumu hemen durdurun ve Teknik Destek Servisine başvurun.

_ Üretici, montaj talimatlarına uyulmaması nedeniyle eşyalarda veya kişilerde oluşan zararlardan sorumlu değildir. Böyle durumlarda malzeme kusurları garantisi geçerli olmaz.

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

_ Kullanıcıya ait temizlik ve bakım işlemleri gözetimsiz çocuklar tarafından yapılmamalıdır.

_ Sisteme müdahaleden (bakım, temizlik) önce ürünü her zaman şebekeden ve varsa akülerden ayırın.

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

_ Ürünün ambalaj malzemelerini yerel mevzuata uygun bertaraf edin.

_ Kumandalarla hareket ettirildiğinde insanları bariyerden uzak tutun.

_ Bariyeri çalıştırırken otomatik mekanizmayı izleyin; hareket bitene kadar çevredeki herkesi güvenli mesafede tutun.

_ Yakında çalışma yapan biri varsa ürünü çalıştırmayın. Böyle bir çalışmaya izin vermeden önce beslemeyi ayırın.

1.2 Kurulum uyarıları

_ Tahrik motorunu takmadan önce tüm mekanik parçaların çalışır durumda, doğru dengelenmiş ve otomasyonun düzgün hareket edebilir olduğunu kontrol edin.

_ Otomatikleştirilecek kapıda yaya geçiş kapısı varsa sistem, yaya kapısı açıkken motorun çalışmasını önleyen bir kumanda cihazı içermelidir.

_ Kumandaları hareketli parçalardan uzak ve doğrudan görüş alanı içinde tutun. Seçici kullanılmıyorsa kumandalar yerden en az 1.5 m yüksekliğe ve erişilemeyecek şekilde takılmalıdır.

_ Açılma, yangın algılama sistemiyle kumanda ediliyorsa 200 mm'den büyük tüm pencerelerin kumandalarla kapatıldığından emin olun.

_ Hareket sırasında hareketli ve sabit parçalar arasında sıkışmayı önleyin.

_ Elle çalıştırma etiketini ilgili kumanda elemanının yakınına kalıcı olarak takın.

_ Tahrik motorunu kurduktan sonra mekanizmanın, koruyucu sistemin ve tüm elle çalıştırma işlemlerinin doğru çalıştığını kontrol edin.

2 ÜRÜN TANIMI VE KULLANIM AMACI

S-BAR, konut ve sanayi alanlarında araç geçişinin açılıp kapanmasını sağlayan elektromekanik kollu bariyerlerdir. Bu bariyerlerde 24 V motorlu bir elektromekanik redüktörlü motor, elektrikli limit anahtarı sistemi ve kapağa yerleştirilen bir ikaz lambası (isteğe bağlı aksesuar) bulunur. Kontrol ünitesi, Nice Opera System kapsamındaki çeşitli cihazlara ve "Solemyo" güneş enerjisi sistemine bağlanacak şekilde tasarlanmıştır ("Solemyo güneş enerjisi sisteminin bağlanması" paragrafına bakın).

Bariyerler elektrikle çalışır. Elektrik kesintisinde kolun kilidi elle açılarak kol elle hareket ettirilebilir. Alternatif olarak, kesintinin ilk birkaç saatinde belirli sayıda manevra yapılmasını sağlayan yedek akü (PS124 modeli, isteğe bağlı aksesuar) kullanılabilir. Bu süreyi veya yapılabilecek manevra sayısını artırmak için "Bekleme modu" işlevini etkinleştirmek gerekir ("Tablo 5"e bakın).

Kullanım kılavuzu için önemli notlar:

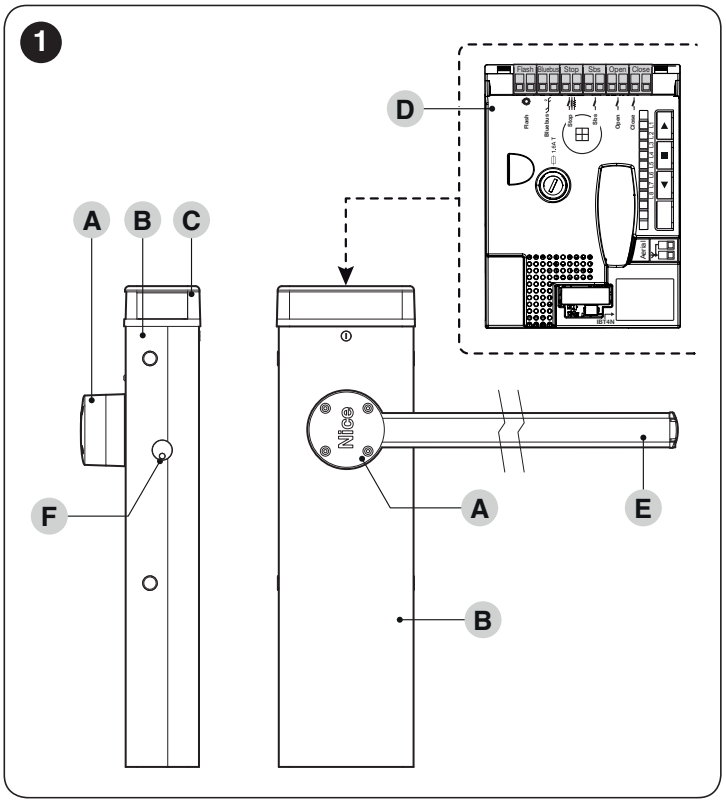
_ Bu kılavuzda "kollu bariyer" ifadesi "S-BAR" ürününü belirtir.

_ Kılavuzda sözü edilen aksesuarlar isteğe bağlıdır.

Ürünün belirtilen kullanım amacı dışında kullanılması yasaktır!

2.1 Parça listesi

"Şekil 1", S-BAR'yi oluşturan ana parçaları gösterir.



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

3 KURULUM

3.1 Kurulum öncesi kontroller

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

Ürünün kurulumuna devam etmeden önce, aşağıdakiler gereklidir:

- Teslim edilen ürünlerin eksiksiz ve hasarsız olduğunu kontrol edin.
- Tüm malzemelerin çalışır durumda ve kullanım amacına uygun olduğunu kontrol edin.
- "Ürünün kullanım sınırları" paragrafındaki çalışma sınırlarına uyulabileceğini kontrol edin.
- Kurulum yerinin ürünün toplam boyutlarına uygun olduğunu kontrol edin ("Şekil 3").
- Bariyerin monte edileceği yüzeyin sağlam ve güvenli sabitlemeye uygun olduğunu kontrol edin.
- Kurulum alanının su baskınına maruz kalmadığını doğrulayın. Gerekirse ürünü zeminden uygun yüksekliğe kurun.

- Bariyer çevresindeki alanın elle manevraları kolay ve güvenli yapmaya uygun olduğunu kontrol edin.
- Kolun hareket yolu boyunca açılmayı veya kapanmayı engelleyen bir unsur bulunmadığını kontrol edin.
- Takılacak her cihazın kazara darbe riskinden korunmuş bir yerde bulunduğunu kontrol edin.
- Cihazların montaj noktalarının darbeden korunmuş ve montaj yüzeylerinin yeterince sağlam olduğunu doğrulayın.

- Otomasyonun hiçbir parçasının suya veya başka sıvılara batmasına izin vermeyin.
- Ürünü ısı kaynaklarından, açık alevden, asitli, tuzlu veya patlayıcı olabilecek ortamlardan uzak tutun. Bunlar hasara, arızaya veya tehlikeye yol açabilir.

- Kontrol ünitesini güvenli topraklama sistemi bulunan bir besleme hattına bağlayın.

3.2 Ürünün kullanım sınırları

Ürünün kurulumuna devam etmeden önce, aşağıdakiler gereklidir:

- "TEKNİK ÖZELLİKLER" bölümündeki tüm değerlerin kullanım amacına uygun olduğunu kontrol edin.
- Tahmini hizmet ömrünün kullanım amacına uygun olduğunu kontrol edin ("Ürünün hizmet ömrü" paragrafına bakın).
- Bu kılavuzdaki tüm sınırlara, koşullara ve uyarılara eksiksiz uyulabileceğini kontrol edin.

3.2.1 Ürünün hizmet ömrü

Ürünün hizmet ömrü, ortalama ekonomik kullanım süresidir ve manevraların zorlanma düzeyinden, yani ürünün aşınmasına katkıda bulunan tüm etkenlerin toplamından önemli ölçüde etkilenir. Otomasyonunuzun hizmet ömrünü tahmin etmek için aşağıdakileri yapın:

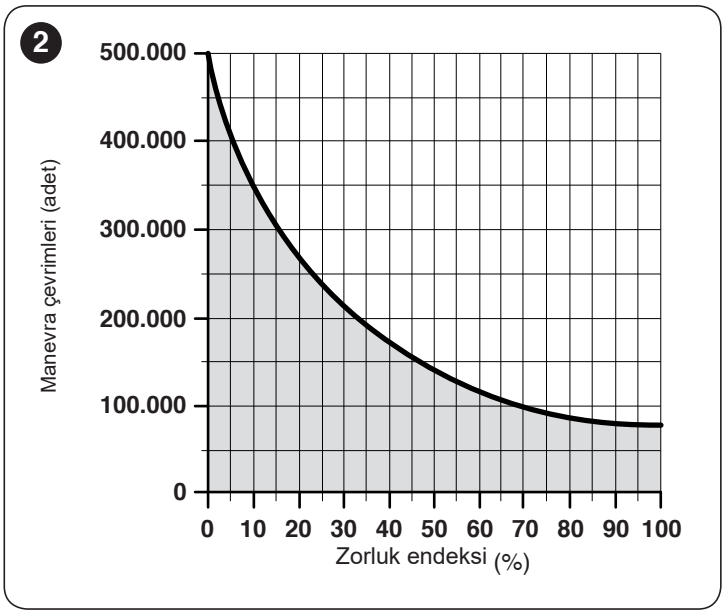
1. Sistem koşullarına göre "Tablo 1"deki ilgili değerleri toplayın.
2. "Şekil 2"deki grafikte, yukarıda bulunan değerden eğriyi kesene kadar dikey bir çizgi çizin;
   bu noktadan "manevra çevrimleri" eksenini kesen yatay bir çizgi çizin. Bulunan değer, ürününüzün tahmini hizmet ömrüdür.

Grafikte gösterilen dayanıklılık değerleri yalnızca bakım planına sıkı sıkıya uyulması durumunda elde edilebilir, bkz. ÜRÜN BAKIMI" bölümü. Dayanıklılık, tasarım hesaplamaları ve prototipler üzerinde gerçekleştirilen testlerin sonuçlarına göre tahmin edilir. Bu nedenle, bir tahmin olması nedeniyle ürünün gerçek kullanım ömrüne ilişkin açık bir garanti sunmaz.

Hizmet ömrü hesaplama örneği: S4-BAR. "Tablo 1", bu kurulum türüne ait zorlanma endekslerini gösterir: %15 ("XBA4 model ışıklı kol"), %10 ("Tuz bulunması"). Toplam zorlanma endeksini bulmak için bu değerler toplanır; sonuç %25'tir. Hesaplanan değerle (%25), grafiğin yatay ekseninde ("zorlanma endeksi") ürünün hizmet ömrü boyunca yapabileceği "manevra çevrimi" sayısını bulun: yaklaşık 240.000 çevrim.

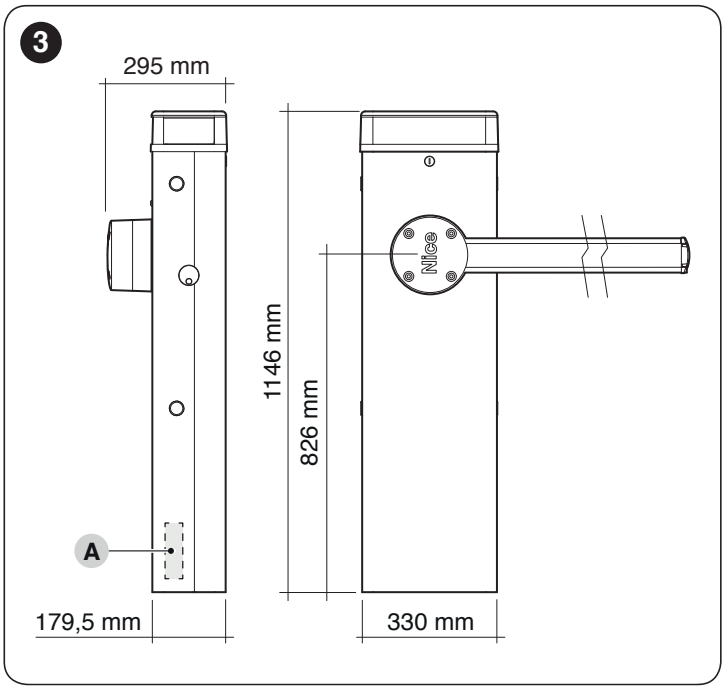
Tablo 1

Ürün ömrü	
	Zorluk endeksi
XBA4 model ışıklı kol	15
Hız seviyeleri 3 ve 4	5
Hız seviyesi 5	20
Fotoselin kestiği manevralar > 10%	15
STOP ile kesilen manevralar > 10%	25
Frenleme	10
Kuvvet 5 veya 6	10
Kuvvet seviyesi 7 veya 8	10
Tuzluluğun varlığı	10
Toz ve kum varlığı	10
Ortam sıcaklığının 40°C'den yüksek ve 0°C'den düşük olması	15



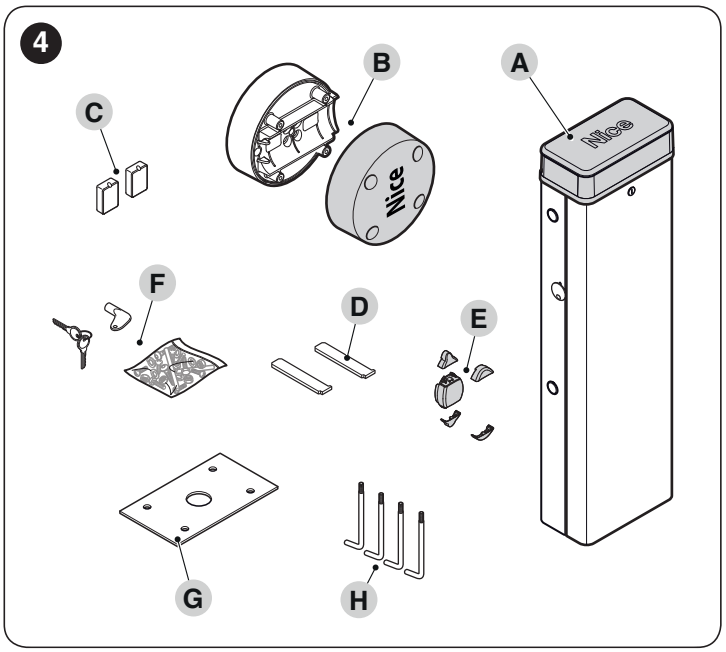
3.3 ÜRÜNÜN TANIMLANMASI VE GENEL BOYUTLARI

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



3.4 ÜRÜNÜN TESLİM ALINMASI

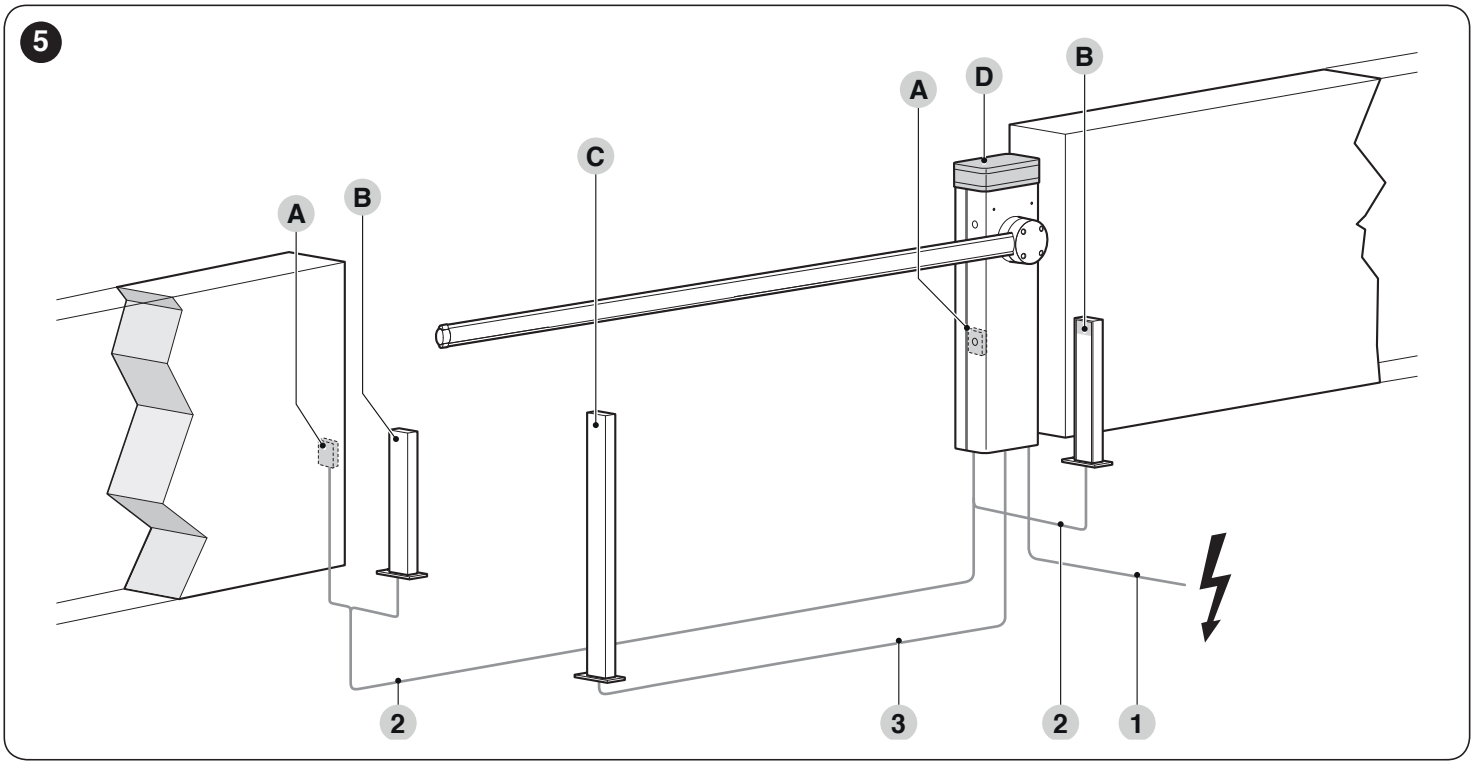
Ürünün ambalajında bulunan tüm bileşenler aşağıda gösterilmiştir ve listelenmiştir.



A Entegre kontrol üniteli bariyer
B Kol kapağı ve desteği
C 2 fotosel kutusu
D 2 kol destek braketi
E Sabit kol uç kapağı; kauçuk darbe koruyucular için 2 bağlantı parçası; koruyucusuz 2 bağlantı parçası
F Kolun kilidini elle açma ve kilitleme anahtarları; kapak kilidi anahtarı; küçük metal parçalar (vida, rondela vb.)
G Temel plakası
H 4 ankraj cıvatası

3.5 Kurulum öncesi hazırlıklar

Şekil, Nice bileşenleriyle kurulmuş bir otomasyon sistemi örneğini gösterir.



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

Tablo 2

ELEKTRİK KABLOLARININ TEKNİK ÖZELLİKLERİ	
Tanım no.	**Kablo özellikleri**
1	REDÜKTÖRLÜ MOTOR BESLEME kablosu 1 kablo 3 x 1.5 mm2 En fazla 30 m [not 1]
2	BLUEBUS kablosu 1 kablo, 2 x 0.5 mm2 Maksimum uzunluk 30 m
3	ANAHTARLI SEÇİCİ kablosu 1 kablo, 4 x 0.25 mm2 (not 2) Maksimum uzunluk 30 m
Diğer kablolar	İSTEĞE BAĞLI İKAZ LAMBASI: Kablo birlikte verilir
	KOL IŞIKLARI kablosu

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

Not 1 Güç kaynağı kablosu 30 m'den daha uzunsa, bir kablo daha büyük kesit alanına sahip (3 x 2.5 mm 2) kullanılmalı ve otomasyonun yakınına güvenli topraklama sistemi kurulmalıdır.

Not 2: Seçici yerine bir ETPB transponder kart okuyucu veya EDSP dijital tuş takımı kullanılırsa iki damarlı bir kablo yeterlidir (2 x 0.5 mm2).

Kullanılan kablolar, kurulum alanının ortamına uygun olmalıdır.

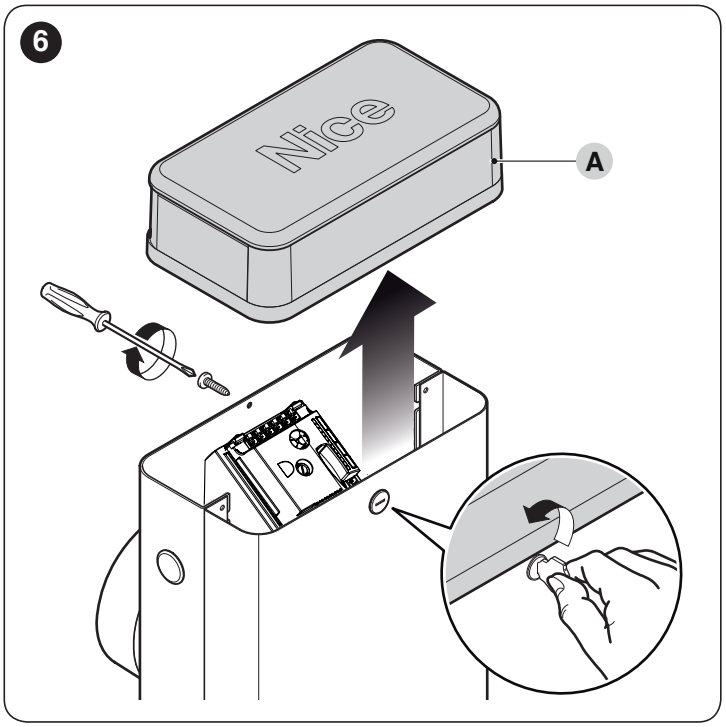
Elektrik kablolarını taşıyacak boruları döşerken bağlantı kutularındaki su birikintilerinin, borular aracılığıyla kontrol ünitesinde yoğuşmaya ve elektronik devrelerde hasara neden olabileceğini dikkate alın.

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

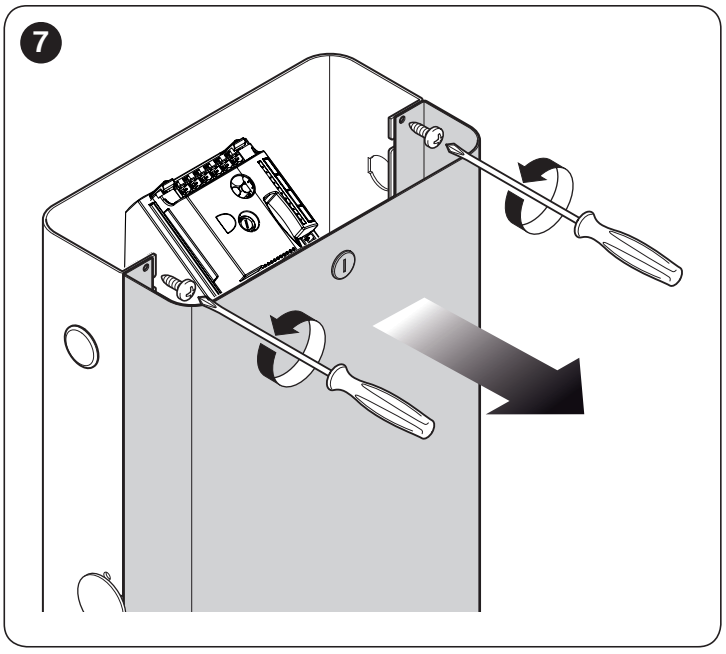
3.6 BARİYERİN AYARLANMASI

Bariyer fabrikadan, kolun kapanma yönü sola ayarlanmış olarak çıkar. Kapanma yönünü sağa ayarlamak için aşağıdakileri yapın:

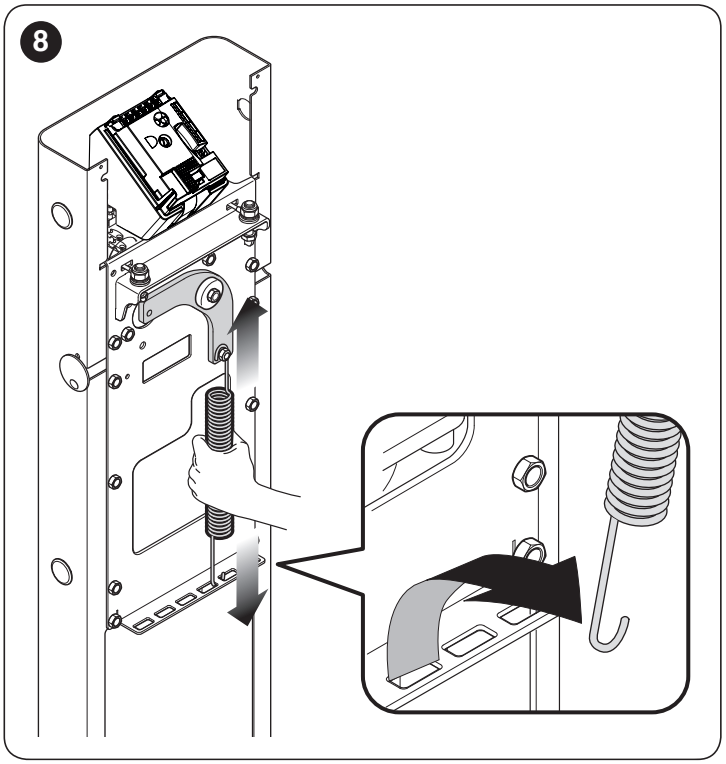
1. Bariyer gövdesinin üst kapağını (A) çıkarın.



2. Gövde panelini sabitleyen iki vidayı gevşetin.

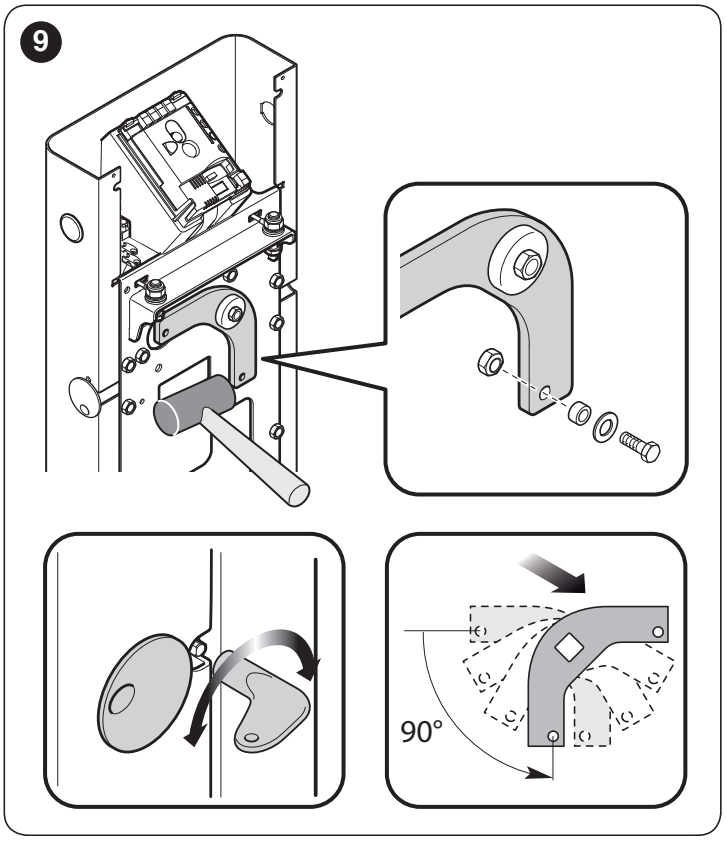


3. balans kolundan ayırarak balans yayı çıkarın

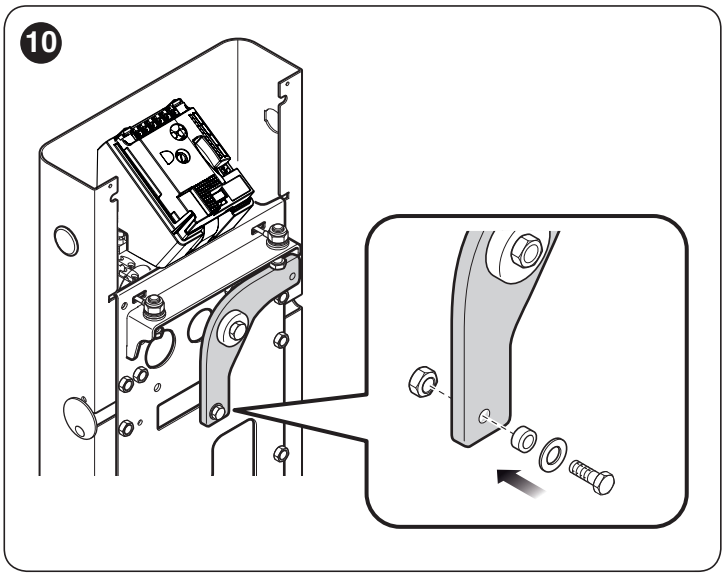


4. Dengeleme yayını sabitleyen cıvatayı gevşetin.

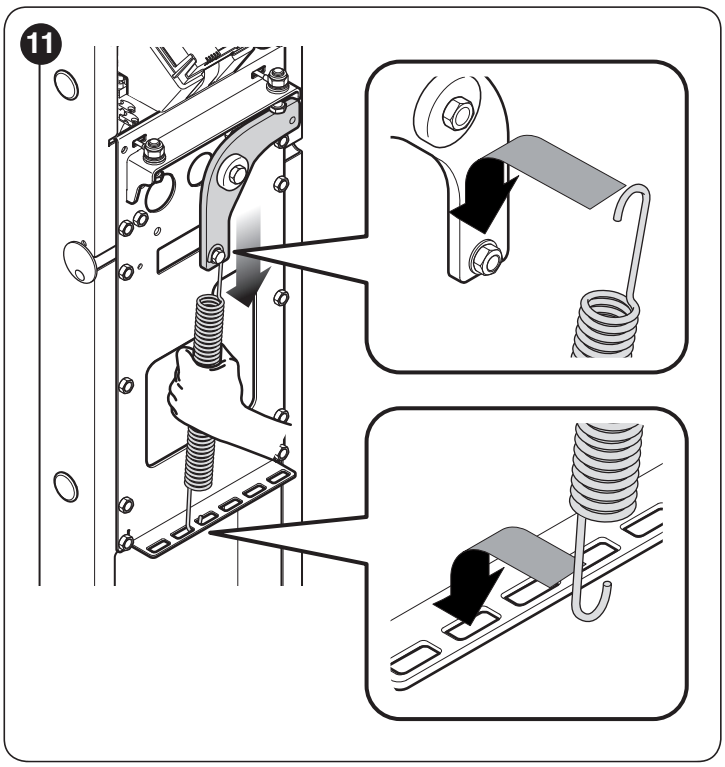
5. Redüktörlü motorun kilidini açın (“Redüktörlü motorun kilidini elle açma ve kilitleme” paragrafına bakın) ve dengeleme kolunu 90° çevirin.



6. Dengeleyici yayı sabitleyen cıvatayı kuvvetle sıkın



7. Dengeleme yayı doğru konuma takın



8. Redüktörlü motorun kilidi daha önce açılmışsa yeniden kilitleyin.

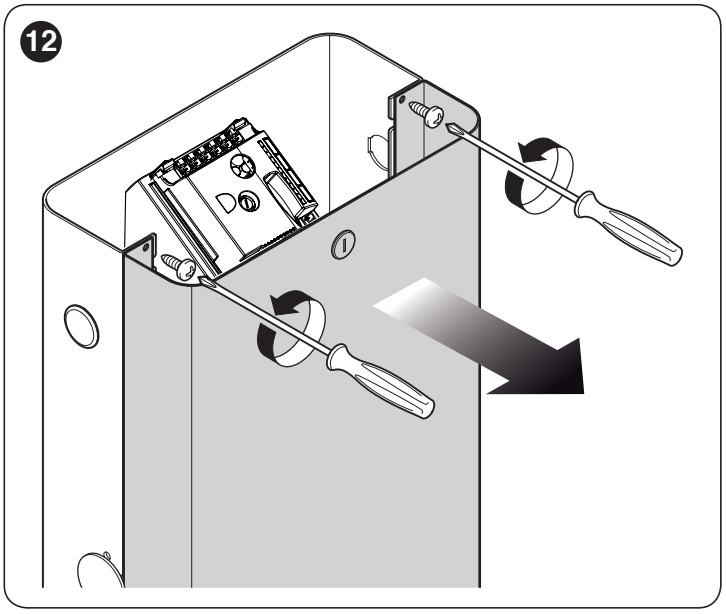
3.7 Redüktörlü motorun montajı

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

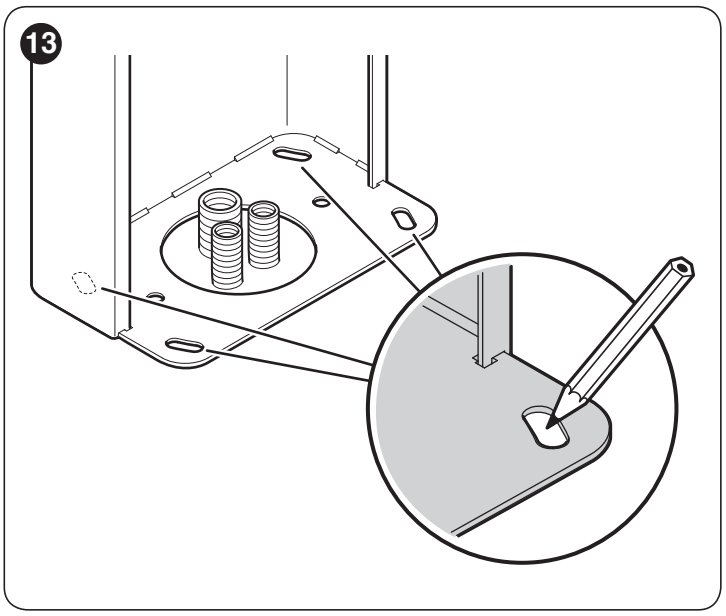
Otomasyonun montajına başlamadan önce "Kurulum öncesi kontroller" ve "Ürün kullanım limitleri" paragraflarında açıklanan ön kontrolleri tamamlayın.

Bir montaj yüzeyi varsa:

1. Kabin panelini aç



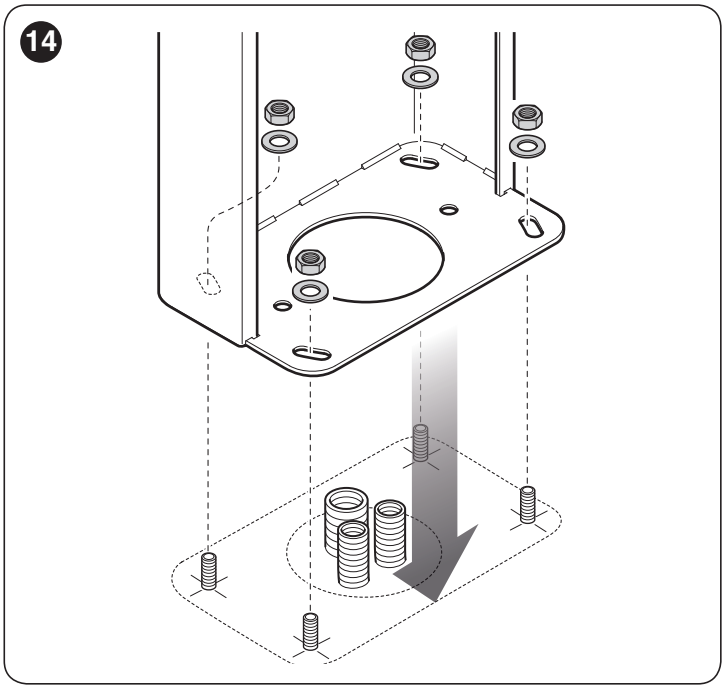
2. Gövdeyi montaj yüzeyine yerleştirin ve yuvalara karşılık gelen noktaları işaretleyin.



3. Gövdeyi kenara alın ve işaretlenen yerlerden yüzeyi delin.

4. 4 genleşme ankrajı takın (verilmez).

5. Gövdeyi doğru konumlandırıp uygun somun ve rondelalarla sabitleyin (verilmez).



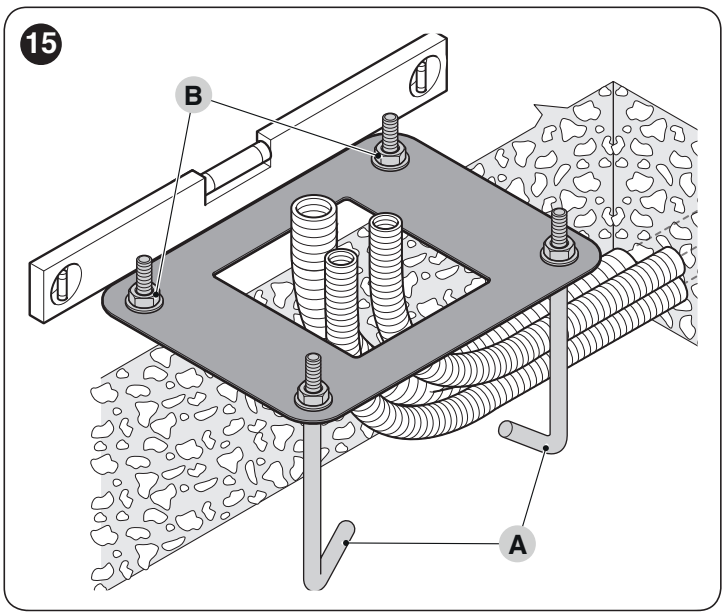
Destek yüzeyi yoksa:

1. temel plakasını yerleştirmek için deliği kazmak Ankraj yüzeyi tamamen düz ve pürüzsüz olmalıdır. Beton yüzey en az 0,15 m kalınlıkta ve demir kafesle güçlendirilmiş olmalıdır. Beton hacmi 0.2 m3'ten fazla olmalıdır; 0.25 m kalınlık, 0.8 m2 alana, yani kenarı yaklaşık 0.9 m olan kareye karşılık gelir. Plaka, en az 400 kg çekme yüküne dayanabilen 12 MA vidalı 4 genleşme ankrajıyla bağlanabilir. Başka yüzeylerde malzemenin sağlamlığı ve dört ankraj noktasının en az 1,000 kg yüke dayanımı doğrulanmalıdır. Plakayı 12 MA vidalarla sabitleyin.

Not

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

Alt somun, dişin sonuna kadar vidalanmalıdır.

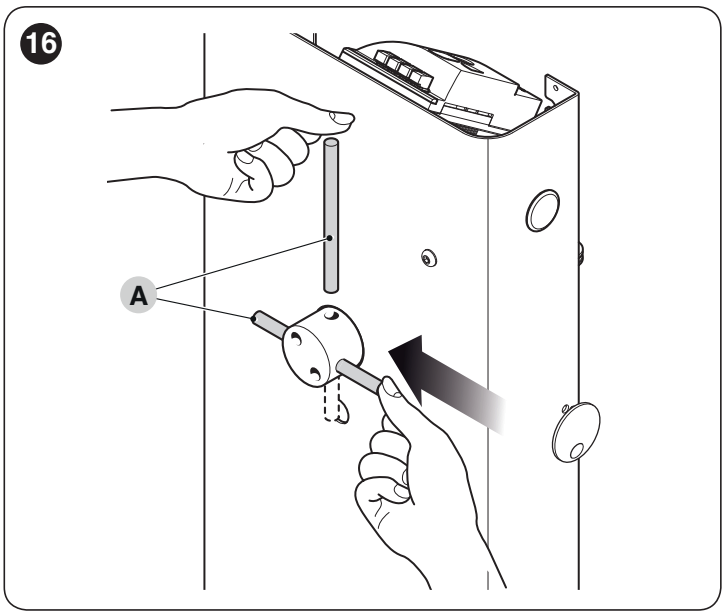


4. Betonu dökün. Priz almadan önce temel plakasını yüzeyle aynı seviyede, kola paralel ve tam yatay yerleştirin.
5. Betonun tamamen sertleşmesini bekleyin; genellikle iki hafta sürer.
6. Ankrajlardaki dört üst somun ve rondelayı (B) çıkarın.
7. Gövde panelini açın (“Şekil 7”). Gövdeyi doğru şekilde yerleştirin ve daha önce çıkarılan uygun somun ve
8. rondelalarla sabitleyin (“Şekil 14”).

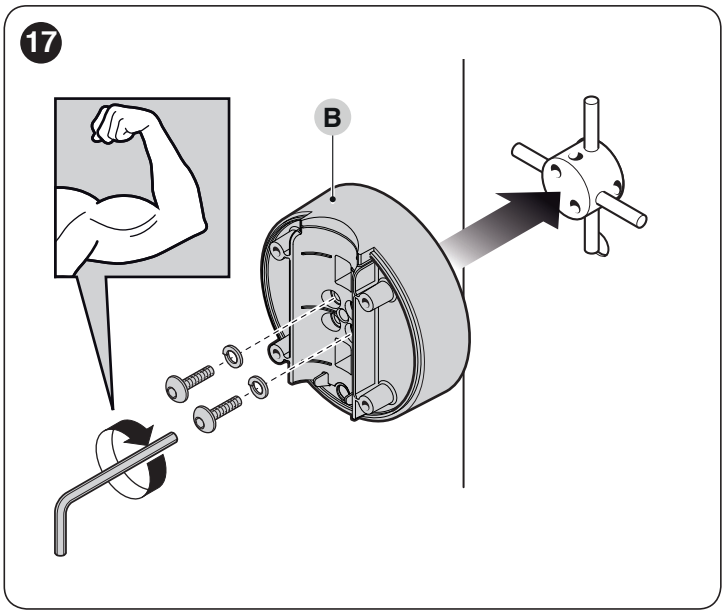
3.8 KOLUN MONTAJI

Bariyer kolunu takmak için aşağıdakileri yapın:

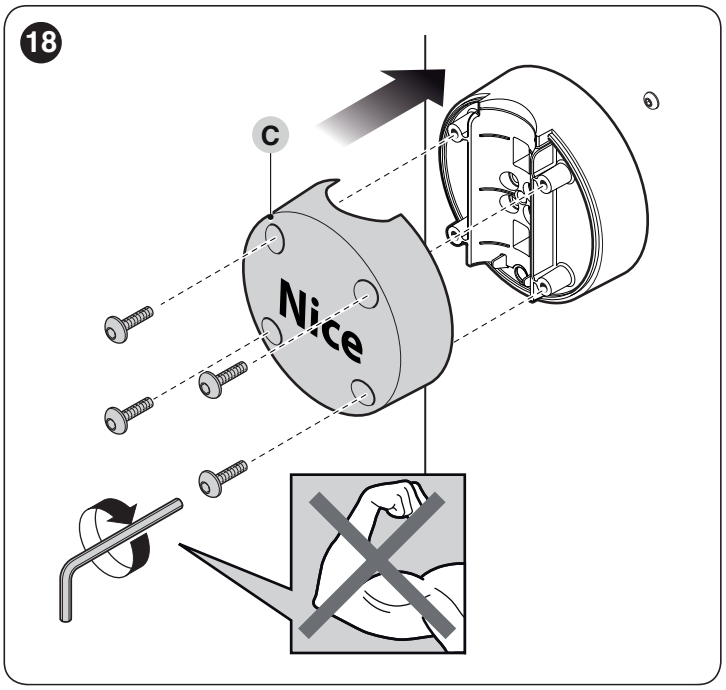
1. İki pimi (A) çıkış motor milindeki uygun muhafazalardan geçirin



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

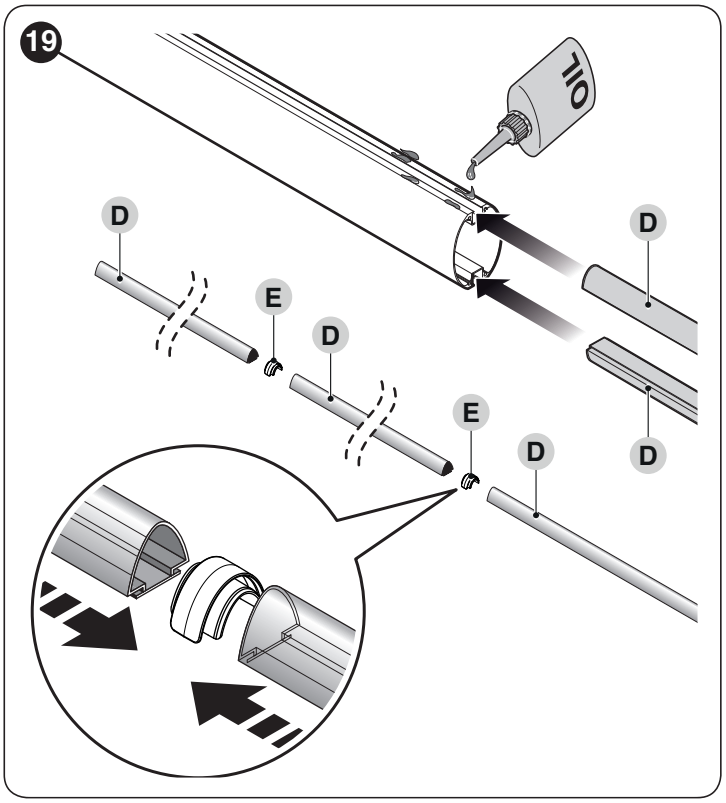


4. Destek kapağını (C) konumlandırın ve sağlanan 6 vidaları ile sabitleyin; vidaları gevşek bırakın



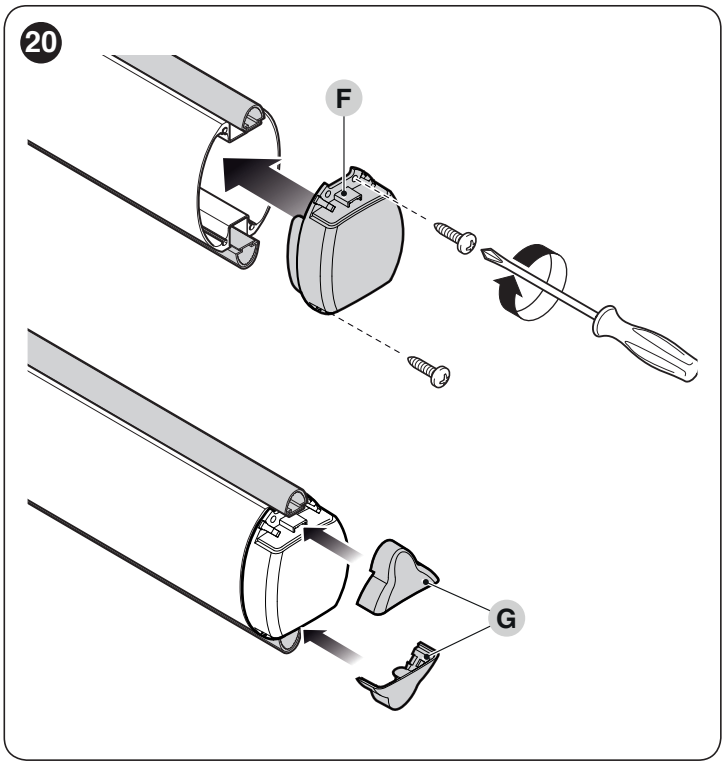
5. Alüminyum rayın iki tarafını hafifçe yağlayın.

6. Kolun tüm uzunluğu boyunca kauçuk darbe koruyucularını kanallara (D) geçirin ve ilgili bağlantı parçalarıyla (E) dönüşümlü yerleştirin. Kauçuk koruyucu, kolun ucundan yaklaşık 1 cm dışarı taşabilir.

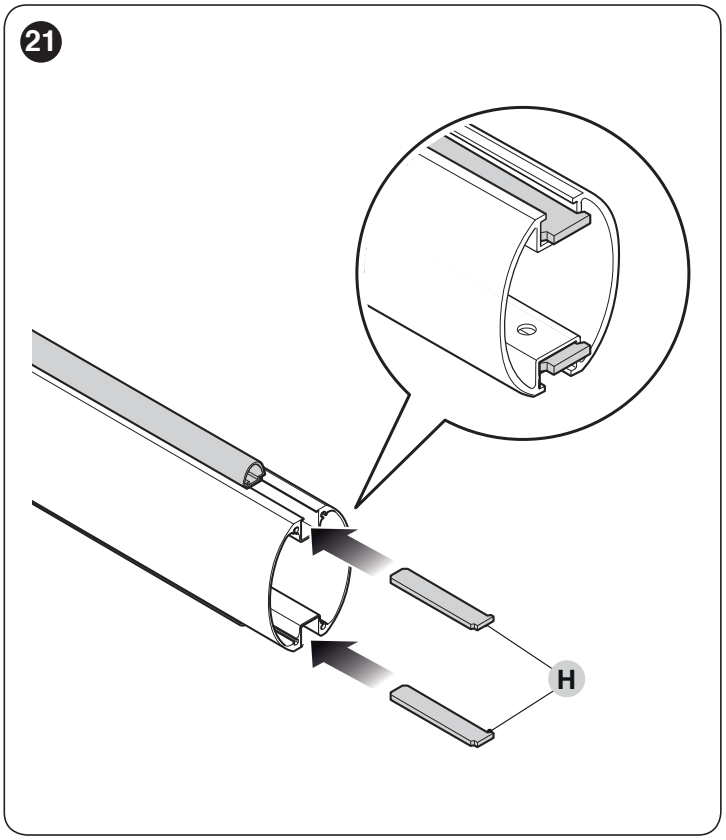


7. Kol uç kapağını (F) takın ve iki vidayla sabitleyin. İki kauçuk

8. koruyucu kapağını (G) yerleştirip birleştirin.

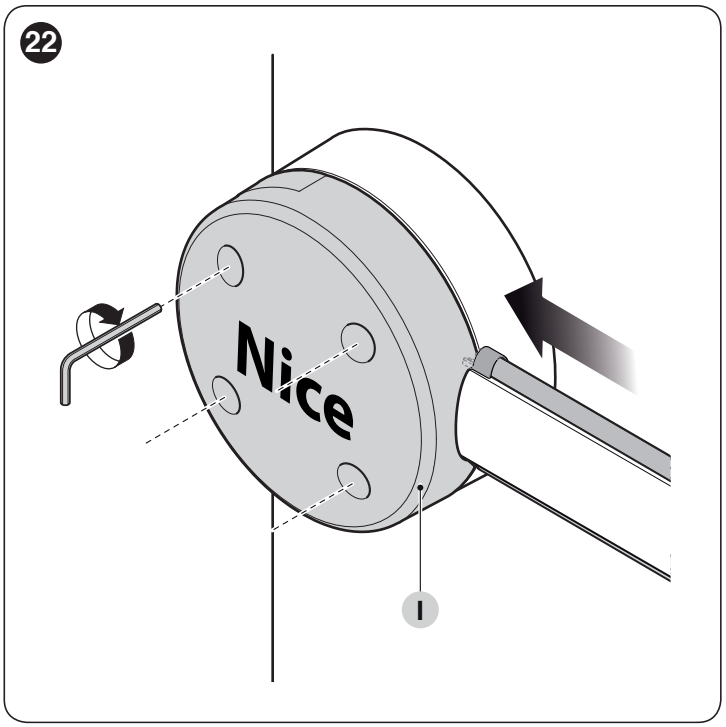


9. Kol destek plakalarını (H), uç kapağının karşı tarafındaki uçtan geçirin.



10. Komple kolu, desteğin yuvasına (I) sonuna kadar geçirin. Daha önce takılan desteğin 4 vidasını iyice sıkın.

11.



Kolu ve kauçuk darbe koruyucusunu taktıktan sonra, başka bir işlem yapmadan önce, varsa diğer aksesuarları kola takın.

Bunların montajı için ilgili kullanım kılavuzlarına bakın.

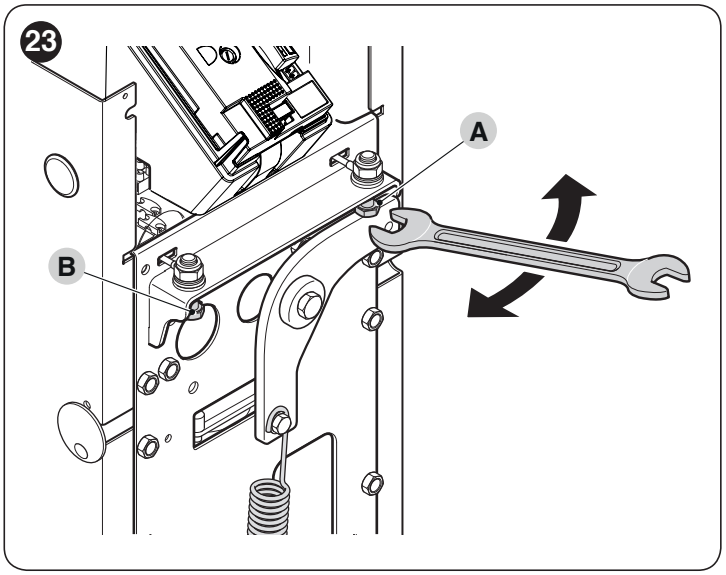
3.9 MEKANİK LİMİT ANAHTARLARININ AYARLANMASI

Limit anahtarlarını ayarlamak için:

1. **Verilen anahtarla motorun kilidini açın (bkz. Redüktörlü motorun kilidini elle açma ve kilitleme).**

2. Kolu elle bir kez tamamen açıp kapatın.

3. Mekanik durdurucu vidalarıyla (A - B), kapalıyken yatay ve açıkken dikey kol konumunu ayarlayın.



4. Ayarlardan sonra somunları iyice sıkın.

3.10 KOLUN DENGELENMESİ

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

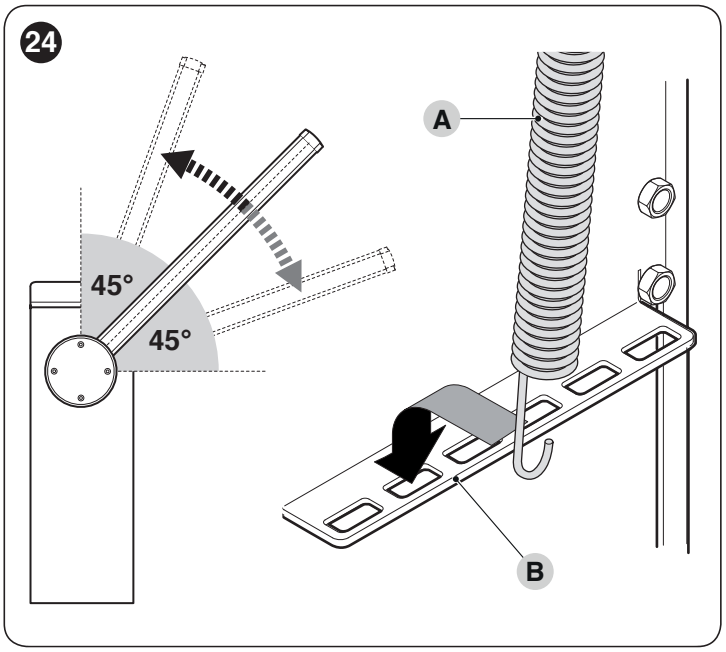
1. **Verilen anahtarla motorun kilidini açın (bkz. Redüktörlü motorun kilidini elle açma ve kilitleme).**

2. Kolu elle yaklaşık yarıya (45°) getirip bırakın.

3. Kol yukarı kalkıyorsa yayın (A) gerginliğini azaltın. Kol aşağı iniyorsa yayın gerginliğini artırın.

4. Kolu tamamen açık konuma getirin.

5. Dengeleme yayını yuvasından (B) çıkarın. Yay gerginliğini azaltmak için bağlantı noktasını merkeze, artırmak için dışa doğru kaydırın.



Not Açma, kapama ve diğer tüm konumlarda kolu hareket ettirmek için gereken kuvvet, maksimum tork değerinin yarısına eşit veya bundan küçükse dengesizlik kabul edilebilir düzeydedir (bu ürün için 1 m mesafede yaklaşık 5 kg).

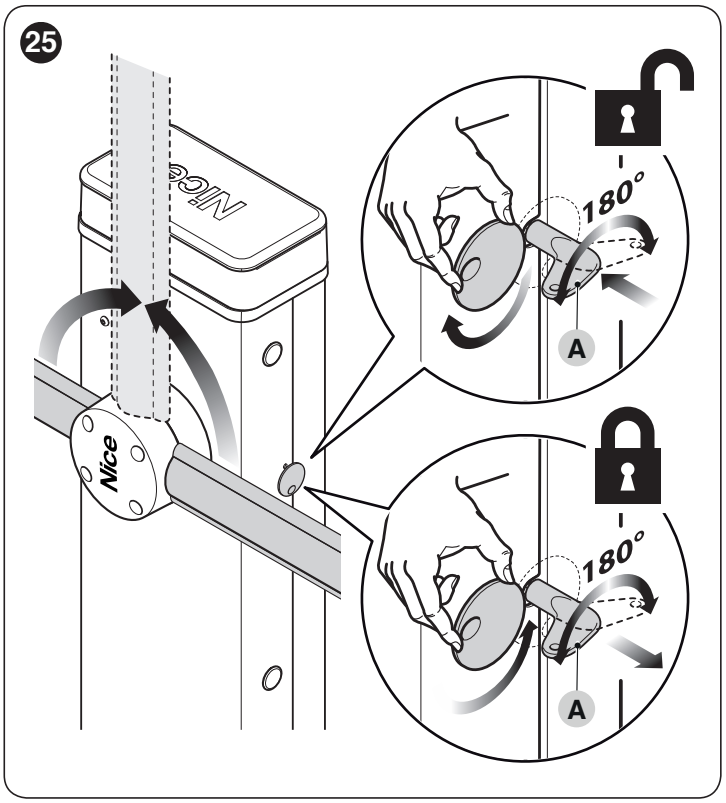
6. Kolu yaklaşık 20° ve 70° konumlarına getirerek işlemi tekrarlayın. Kol konumunu koruyorsa doğru dengelenmiştir. Hafif dengesizlik kabul edilebilir ancak kol belirgin biçimde hareket etmemelidir.

7. Redüktörlü motoru kilitleyin

3.11 REDÜKTÖRLÜ MOTORUN KİLİDİNİ ELLE AÇMA VE KİLİTLEME

Redüktörlü motorda kolun elle açılıp kapanmasını sağlayan mekanik bir kilit açma sistemi bulunur. Elle hareket ettirme işlemleri yalnızca elektrik kesintisinde, arızalarda veya kurulum sırasında yapılmalıdır. Cihazın kilidini açmak için:

1. Anahtar yuvasının kapağını çevirin.
2. Anahtarı (A) takın ve sola veya sağa 180° çevirin.



3. kapı kanadı artık elle istenen konuma hareket ettirilebilir.

Cihazı kilitlemek için:

1. Anahtarı (A) başlangıç konumuna çevirin.
2. anahtarı çıkarın.
3. Anahtar yuvasının kapağını çevirin.

4 ELEKTRİK BAĞLANTILARI

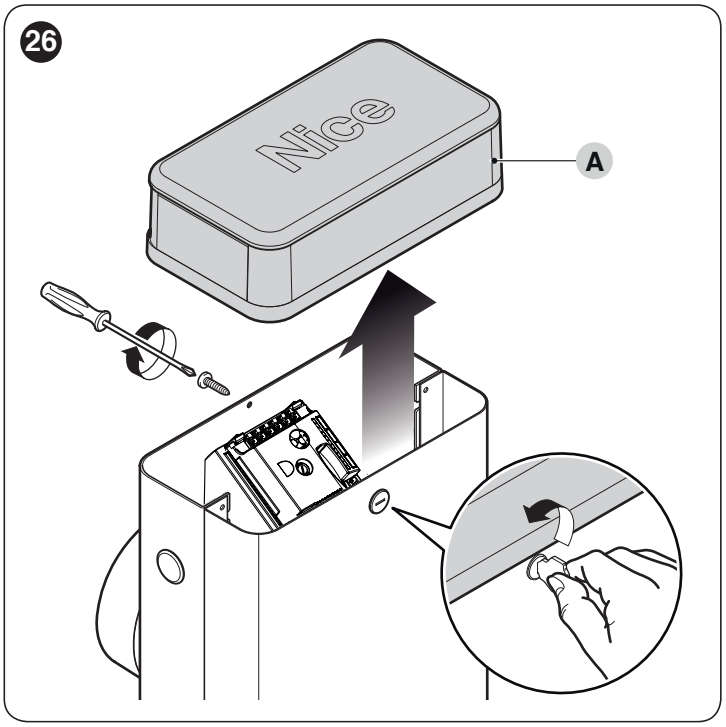
4.1 Ön kontroller

Tüm elektrik bağlantıları, sistemin şebeke beslemesi kesilmiş ve varsa yedek aküsü ayrılmış durumdayken yapılmalıdır.

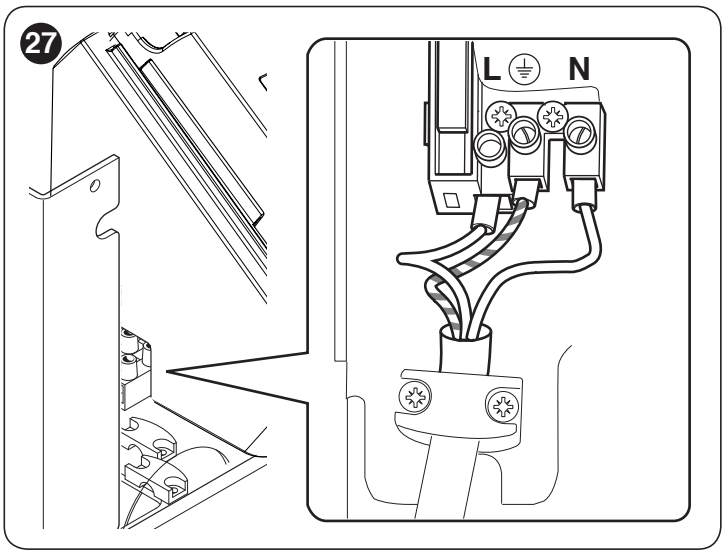
Bağlantı işlemleri yalnızca yetkili personel tarafından yapılmalıdır.

Elektrik bağlantılarını yapmak için:

1. Bariyer gövdesinin üst kapağını (A) çıkarın.



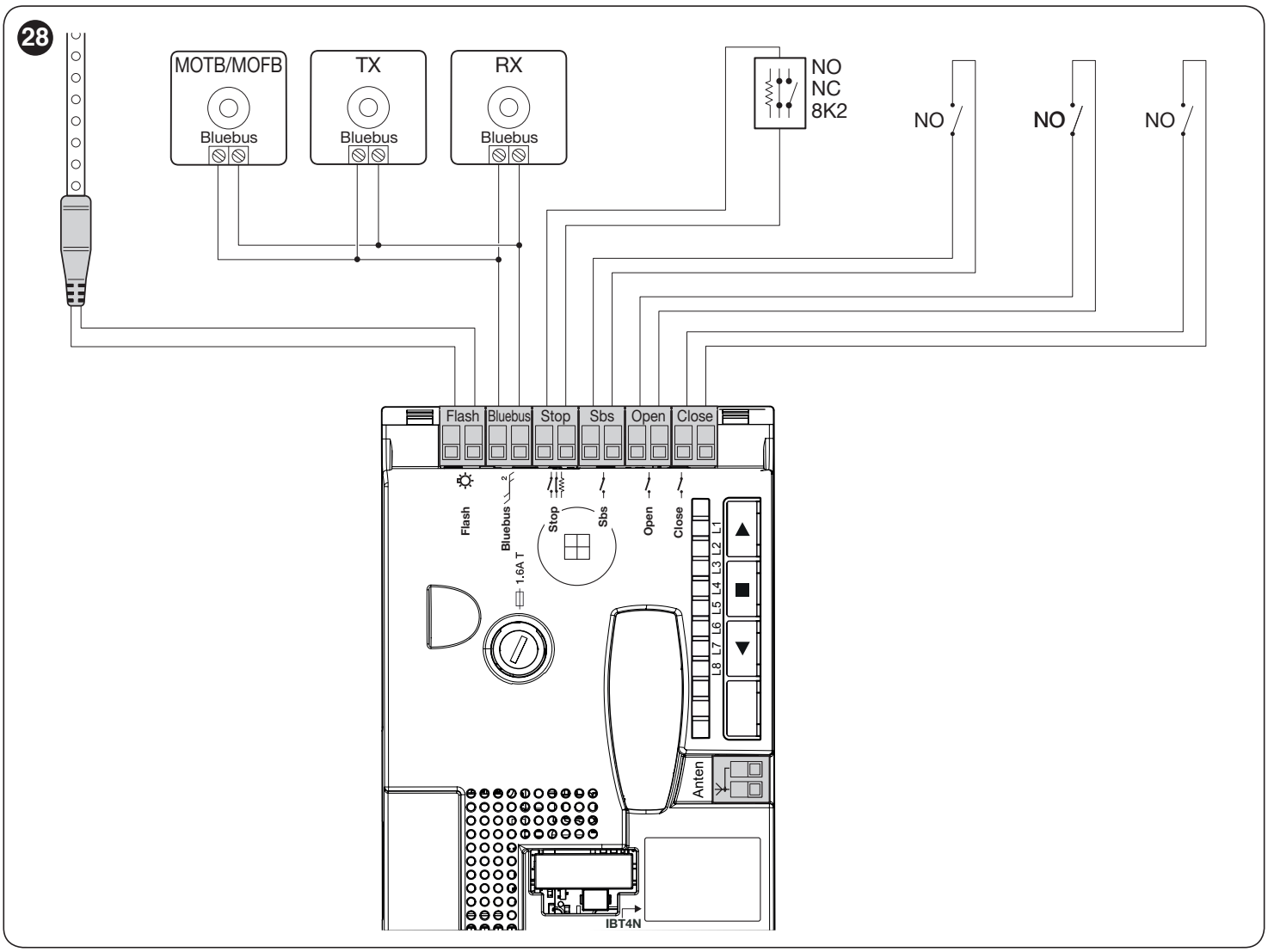
2. Kabloları gövdenin sol tarafından, tabandan kontrol ünitesine doğru geçirin.
3. Besleme kablosunu kelepçeden geçirip sigortalı 3 kontaklı terminale bağlayın.
4. Kablo kelepçesinin vidasını sıkın.



5. "Şekil 28" de kablo şemasına danışarak kalan kabloları bağlayın. Daha fazla kolaylık sağlamak için terminaller çıkarılabilir.

4.2 Bağlantı şeması ve bağlantıların açıklaması

4.2.1 Bağlantı şeması



4.2.2 Bağlantıların açıklaması

Tablo 3

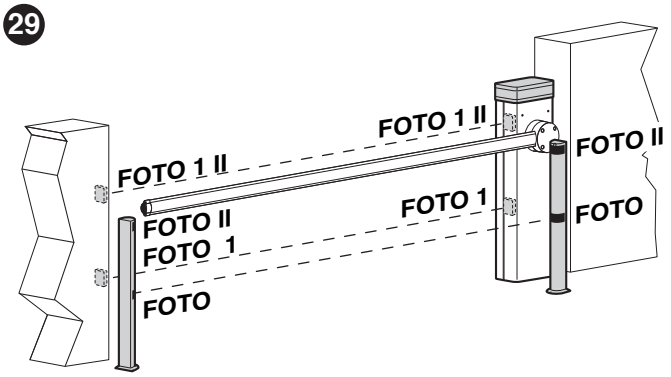
ELEKTRİK BAĞLANTILARI	
Terminaller	**Açıklama**
FLASH	İkaz lambası çıkışı: 12 V, en fazla 21 W lamba veya Nice LUCY B, MLB ya da MLBT ikaz lambası bağlanabilir. Başka işlevlere programlanabilir (bkz. PROGRAMLAMA) veya Oview ile yeniden yapılandırılabilir.
BLUEBUS	Bu klemense uyumlu cihazlar bağlanabilir. Tüm cihazlar, hem elektrik beslemesini hem haberleşme sinyallerini taşıyan yalnızca iki kabloyla paralel bağlanır. BlueBUS hakkında ayrıntılı bilgi için “BlueBUS sistemiyle bağlı cihazların adreslenmesi” paragrafına bakın.
STOP	Devam eden manevrayı askıya alan veya durduran cihazlar için giriş. Giriş uygun şekilde yapılandırılarak “Normalde Kapalı” ve “Normalde Açık” kontaklar veya sabit dirençli cihazlar bağlanabilir. STOP işlevi hakkında ayrıntılı bilgi için “STOP girişi yapılandırmasının değiştirilmesi” paragrafına bakın.
SbS	Adım Adım modunda hareketi kumanda eden cihazlar için giriş; “Normalde Açık” kontaklar bağlanabilir.
OPEN	- yalnızca açılma hareketini kontrol eden cihazlar için giriş; “Normalde Açık” kontakları bağlamak mümkündür
CLOSE	Yalnızca kapama hareketini kumanda eden cihazlar için giriş; normalde açık kontak bağlanabilir.
ANTEN	Radyo alıcısı anteni girişi. Anten, Nice LUCY B, MLB ve MLBT ikaz lambalarının içindedir.

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

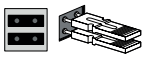
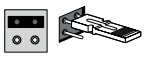
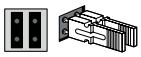
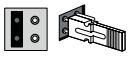
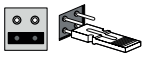
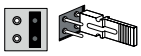
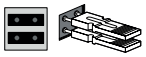
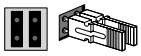
4.3 BLUEBUS SİSTEMİNE BAĞLI CİHAZLARIN ADRESLENMESİ

"BlueBUS" sistemi, özel köprülerle adresleme yapılarak kontrol ünitesinin fotoselleri tanımasını ve doğru algılama işlevini atamasını sağlar. Adresleme, hem TX hem RX fotoselinde köprüler aynı şekilde ayarlanarak yapılmalıdır. Aynı adrese sahip başka fotosel çiftleri bulunmadığından emin olun. Fotosel türüne göre adresleme şeması aşağıda gösterilmiştir.

29



Tablo 4

FOTOSEL ADRESLERİ	
Fotosel	**Köprülerin konumu**
FOTO (PHOTO) **Kapanma sırasında etkinleşen harici fotosel, h = 50 (kapı hareketini durdurur ve tersine çevirir)**	
FOTO II (PHOTO II) Kapama sırasında etkin dış fotosel, yükseklik 100 (kapı hareketini durdurur ve tersine çevirir)	
FOTO 1 (PHOTO 1) **Kapanma sırasında etkinleşen dahili fotosel, h = 50 (kapı hareketini durdurur ve tersine çevirir)**	
FOTO 1 II (PHOTO 1 II) Kapama sırasında etkin iç fotosel, yükseklik 100 (kapı hareketini durdurur ve tersine çevirir)	
FOTO 2 (PHOTO 2) **Açılma sırasında etkinleşen harici fotosel**	
FOTO 2 II (PHOTO 2 II) Açılma sırasında etkin iç fotosel	
FOTO 3 (PHOTO 3) Tüm otomasyonu kapsayan tek fotosel	
FA1 Açma komutu fotoseli (TX ve RX kartlarının arkasındaki A köprüsünü kesin)	
FA2 Açma komutu fotoseli (TX ve RX kartlarının arkasındaki A köprüsünü kesin)	

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

5 SON KONTROLLER VE ÇALIŞTIRMA

5.1 Güç beslemesinin bağlanması

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

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

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

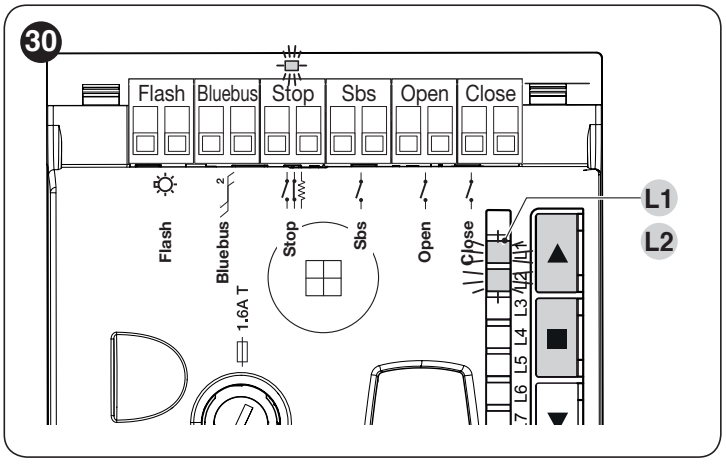
Yukarıdaki koşullar karşılanmazsa, kontrol ünitesine giden güç beslemesini derhal kapatın ve elektrik bağlantılarını dikkatlice kontrol edin. Arızaların aranması ve teşhis edilmesine ilişkin daha fazla faydalı bilgi "Sorun Giderme" paragrafında yer almaktadır.

5.2 Cihazların tanıtılması

Besleme bağlandıktan sonra kontrol ünitesi "BlueBUS" ve "STOP" girişlerine bağlı cihazları tanımalıdır. Bu aşamadan önce "L1" ve "L2" LED'leri yanıp sönerek cihaz tanıtma işleminin yapılması gerektiğini bildirir.

Kontrol ünitesine hiçbir cihaz bağlı olmasa bile tanıtma aşaması yapılmalıdır.

30



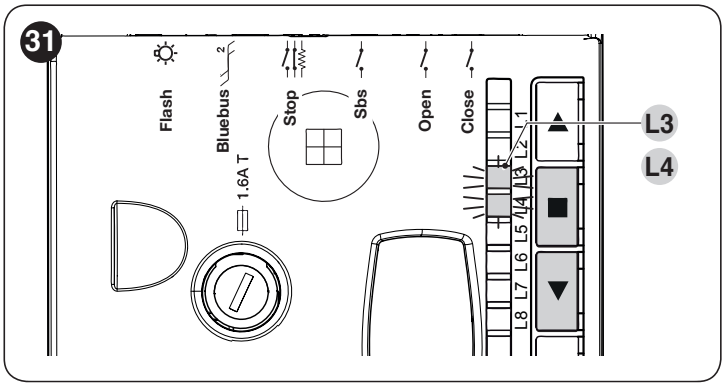
Bunun için:

1. ▲ ve Stop/Set düğmelerini aynı anda basılı tutun.
2. “L1” ve “L2” LED'leri hızlı yanıp sönmeye başladığında (yaklaşık 3 saniye sonra) düğmeleri bırakın.
3. Kontrol ünitesinin cihaz öğrenme aşamasını tamamlaması için birkaç saniye bekleyin.
4. Bu aşama bitince “Stop” LED'i yanmalı, “L1” ve “L2” LED'leri sönmelidir (“L3” ve “L4” LED'leri yanıp sönmeye başlayabilir).

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

5.3 MEKANİK DURDURUCU KONUMLARININ ÖĞRENİLMESİ.

Bağlı cihazlar öğrenildikten sonra mekanik durdurucu konumları (tam açık ve tam kapalı) öğrenilmelidir. “L3” ve “L4” LED'lerinin yanıp sönmesi, mekanik durdurucu konumlarının öğrenilmesi gerektiğini gösterir.



Bunun için:

1. **Verilen anahtarla motorun kilidini açın (bkz. Redüktörlü motorun kilidini elle açma ve kilitleme).**
2. Kolu elle yaklaşık yarıya (45°) getirip bırakın.
3. Redüktörlü motoru kilitleyin
4. ▼ ve Stop/Set düğmelerini aynı anda basılı tutun.
5. Manevra başladığında (yaklaşık 3 saniye sonra) düğmeleri bırakın.
6. Kontrol ünitesinin öğrenme aşamasını tamamlamasını bekleyin: kol kapanır, açılır ve yeniden kapanır.
7. Manevralar sırasında kolun dengeleme kolunun limit anahtarının mekanik durdurucularına dayandığından emin olun. Dayanmıyorsa işlemi durdurun, limit anahtarının mekanik durdurucularını ayarlayın ve işlemi baştan tekrarlayın.

Manevraları kesmeyin. Kesinti olursa işlem baştan tekrarlanmalıdır.

5.3.1 Kuvvetlerin otomatik öğrenilmesi

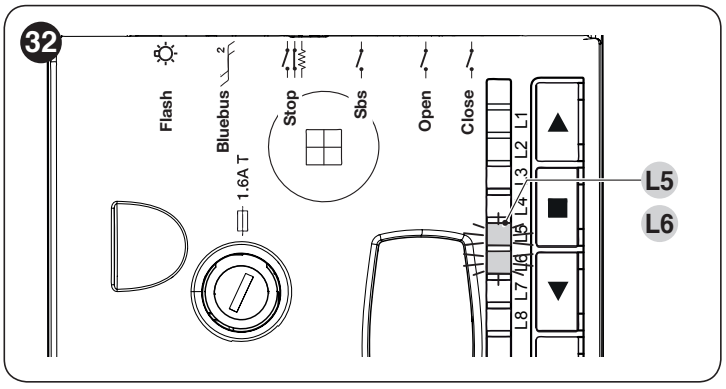
Kontrol ünitesinin kolu hareket ettirmek için gereken kuvvetleri belirleyip gerekli parametreleri kendiliğinden ayarlaması için kuvvetlerin otomatik öğrenilmesi gerekir. Otomatik kuvvet öğrenme işlemi, “Mekanik durdurucu konumlarının öğrenilmesi” tamamlandığında veya hız, yavaşlama konumları ya da uzun/kısa yavaşlama parametreleri değiştirildiğinde başlar.

“L5” ve “L6” LED'leri birlikte yanıp sönerek kuvvetlerin otomatik öğrenilmesinin başladığını ve sürdüğünü gösterir.

Kullanıcı, manevralarda hiçbir kesinti olmadan elle 3 tam açma ve kapama çevrimi yaptığında kuvvetlerin otomatik öğrenilmesi tamamlanır. Ardından “L5” ve “L6” LED'leri söner.

Daha sonra bazı LED'ler yanık kalabilir. Bu, Seviye 1 ON/OFF işlevlerinin etkin olduğunu gösterir (“Seviye 1 programlama (ON-OFF)” paragrafına bakın).

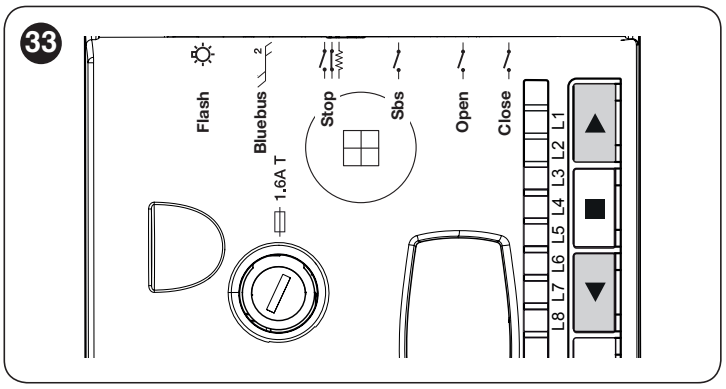
Bu 3 çevrim boyunca otomatik manevralar (ör. otomatik kapanma, fotoselden sonra kapanma, her zaman kapanma vb.) geçici olarak devre dışıdır. İşlem tamamlanınca normal çalışmalarına devam ederler.



“L5” ve “L6” LED'leri yanıp sönmeye devam ederse LED'ler sönene kadar 3 çevrim yeniden yapılmalıdır.

5.4 KOL HAREKETİNİN KONTROLÜ

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



Bunun için:

1. ▲ düğmesiyle bir “Aç” manevrası verin; kolun açık konuma ulaşmadan önce yavaşlamaya başladığını kontrol edin.
2. ▼ düğmesiyle bir “Kapat” manevrası verin; kolun kapalı konuma ulaşmadan önce yavaşlamaya başladığını kontrol edin.
3. Varsa LED ikaz lambasının hareket sırasında 0.5 saniye arayla yanıp söndüğünü kontrol edin.
4. Aşırı sürtünme noktaları olmadığından ve montaj veya ayarlarda herhangi bir kusur olmadığından emin olmak için kapıyı birkaç kez açıp kapatın.

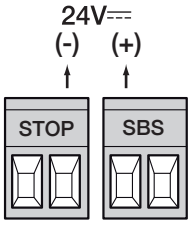
İlk açma ve kapama manevralarından sonra kontrol ünitesi, kuruluma en iyi uyumu sağlamak için Seviye 2 programlama menüsündeki “L5” ve “L6” parametre değerlerini otomatik değiştirir.

5.5 Diğer cihazların bağlanması

Radyo alıcısı veya anahtarlı seçici lambası gibi harici cihazlara besleme gerekiyorsa şekilde gösterildiği gibi besleme alınabilir. Besleme gerilimi 24Vc -%30 +%50, kullanılabilir maksimum akım 100mA'dır.

÷

34



6 TEST VE DEVREYE ALMA

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

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

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

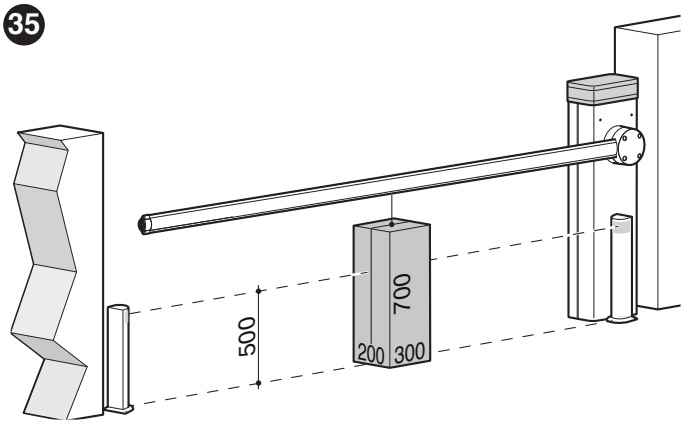
6.1 Test

Testi yapmak için:

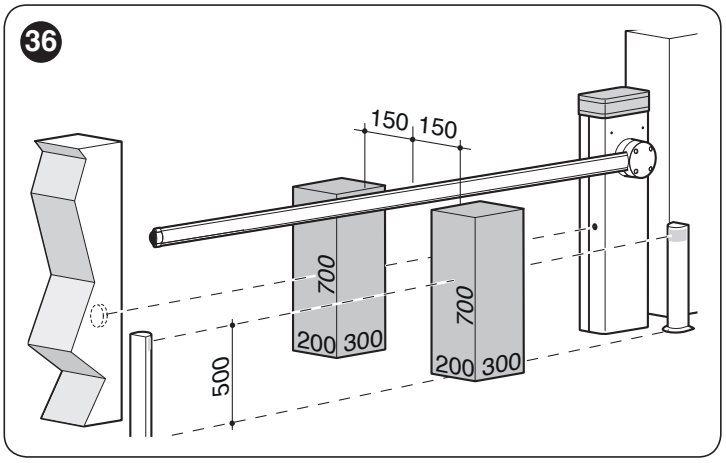
1. “GENEL GÜVENLİK UYARILARI VE ÖNLEMLER” bölümündeki tüm talimatlara eksiksiz uyulduğunu doğrulayın. Kolun doğru dengelendiğini kontrol edin (“Kolun dengelenmesi” paragrafına bakın).
2.
3. Elle kilit açmanın düzgün çalıştığını kontrol edin (ilgili bölüme bakın).
4. Kumanda cihazlarıyla (verici, düğme, anahtarlı seçici vb.) açma, kapama ve durdurmayı deneyin. Hareketin belirtilen biçimde olduğunu doğrulayın. Montaj, ayar kusurları ve sürtünme noktalarını belirlemek için birkaç deneme yapın.
5. Sistemdeki tüm güvenlik cihazlarının (fotoseller, hassas kenarlar vb.) doğru çalıştığını tek tek kontrol edin. Her cihaz devreye girdiğinde kontrol ünitesindeki “Bluebus” LED'i, algılamayı doğrulamak için iki kez daha hızlı yanıp söner.
6. Fotosellerin doğru çalıştığını şu şekilde kontrol edin: Bir veya iki fotosel çifti kullanılmasına göre, 70x30x20 cm boyutlarında bir veya iki sert blok (ör. ahşap panel) gerekir. Her bloğun her boyutuna karşılık gelen üç yüzü yansıtıcı (ör. ayna veya parlak beyaz boya), diğer üç yüzü mat (ör. mat siyah boya) olmalıdır. Yerden 50 cm yüksekteki fotosselleri sınamak için bloğu yere koyun; yerden 1 m yüksekteki fotosselleri sınamak için bloğu 50 cm yükseltin. Tek fotosel çifti sınanıyorsa bloğu, 20 cm'lik yüzleri fotosellere bakacak şekilde doğrudan kolun ortasının altına yerleştirip kolun tüm uzunluğu boyunca hareket ettirin.

–

35



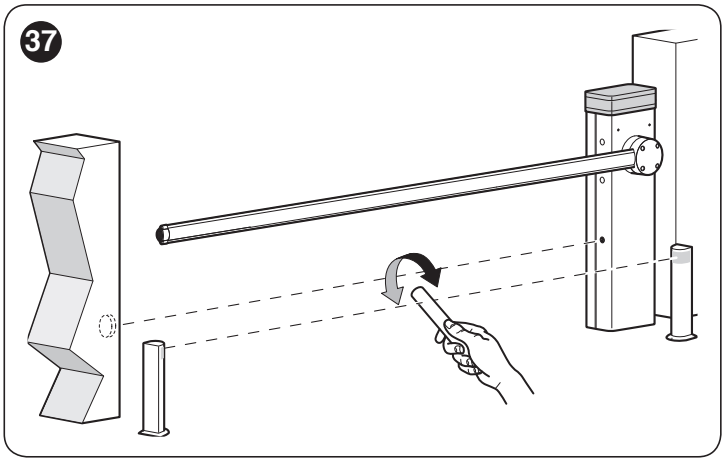
– **İki çift varsa önce her çift tek blokla ayrı denenir. Sonra iki blokla tekrarlanır. Bloklar kol merkezinin iki yanında 15 cm uzakta tutulup kol boyunca hareket ettirilmelidir.**



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

7.

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



_ Cihazın her durumda etkin durumdan alarma ve tekrar etkin duruma geçtiğini kontrol edin.
Kontrol ünitesinde amaçlanan eylemi yaptırdığını doğrulayın (örneğin kapama hareketinin tersine çevrilmesi gibi).
Kaldırılma tehlikesine karşı korumayı kontrol edin. Dikey hareketli otomasyonlarda kaldırılma tehlikesi olmadığını aşağıdaki gibi doğrulayın:

8.

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

_

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

10. Kilit açma sisteminin etkinliğini kontrol edin:
Kolu kapalı konuma getirin ve kilidini elle açın (“Redüktörlü motorun kilidini elle açma ve kilitleme” paragrafına bakın). İşlemin sorunsuz yapıldığını doğrulayın. Açılma sırasında kolu elle hareket ettirmek için gereken kuvvetin 200 N'yi (yaklaşık 20 kg) aşmadığını doğrulayın. Kuvvet, dönme ekseninden 1 m uzaklıkta ve kola dik olarak ölçülür. Beslemeyi kesme sistemini kontrol edin: Besleme kesme cihazını çalıştırın ve varsa yedek aküleri ayırın. Kontrol ünitesindeki tüm LED'lerin OFF olduğunu ve komut verildiğinde kolun hareketsiz kaldığını kontrol edin.

11. Yanlışlıkla veya izinsiz bağlantıyı önleyen kilitleme sisteminin etkinliğini kontrol edin.

6.2 Devreye alma

Devreye alma yalnızca tüm test aşamaları başarıyla tamamlandıktan sonra yapılabilir.

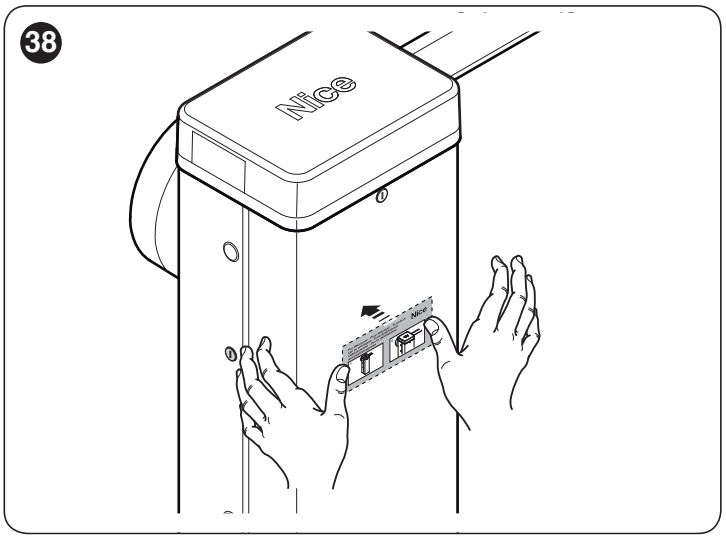
Otomasyonu devreye almadan önce sahibinin kalan tüm risk ve tehlikeler hakkında doğru bilgilendirildiğinden emin olun.

Kapı kısmen veya “geçici” koşullarda devreye alınamaz.

Otomasyonu devreye almak için:

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

2. Bariyerin kilidini açma ve elle hareket ettirme işlemlerini gösteren kalıcı bir etiket veya levhayı gövdeye takın (“Şekil 38”).



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

4. Uygunluk beyanını hazırlayıp otomasyonun sahibine verin.

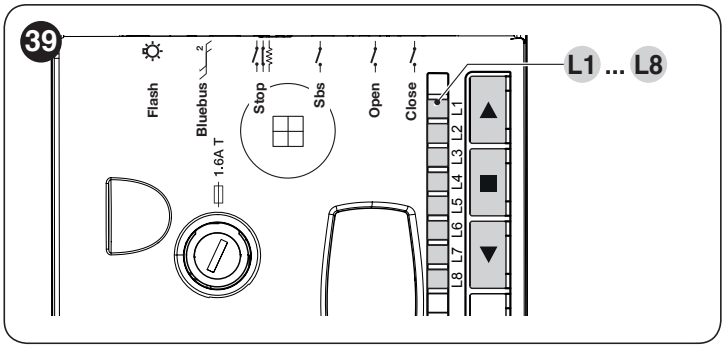
5. Kullanım kılavuzunu hazırlayıp otomasyonun sahibine verin.

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

Nice, yukarıda belirtilen tüm belgeler için teknik destek hizmeti aracılığıyla önceden doldurulmuş formlar sağlar.

7 PROGRAMLAMA

Kontrol ünitesinde 3 düğme vardır: ▲, Stop/Set ve ▼ (“Şekil 39”). Bunlar test aşamasında kontrol ünitesine komut vermek ve kullanılabilir işlevleri programlamak için kullanılır.



Programlanabilir işlevler iki seviyede gruplanır. Çalışma durumları kontrol ünitesindeki sekiz LED, “L1 ... L8”, ile gösterilir (LED yanıyor: işlev etkin; LED sönük: işlev devre dışı).

7.1 Programlama düğmelerinin kullanımı

▲ Bariyer kolunu açma komutu veren düğme. Programlama aşamasında seçim düğmesi olarak kullanılır.

■ — Manevrayı durdurmak için kullanılan düğme — 5 saniyeden uzun süre basılırsa programlama moduna girilmesine olanak sağlar.

▼ Bariyer kolunu kapama komutu veren düğme. Programlama aşamasında seçim düğmesi olarak kullanılır.

7.2 Seviye 1 programlama (ON-OFF)

"L5" parametresi dışında tüm Seviye 1 işlevleri fabrikada "OFF" olarak ayarlanmıştır ve istenildiğinde değiştirilebilir. İşlevleri incelemek için "Tablo 5"e bakın. Değişiklik sırasında farklı düğmelere basma aralığı en fazla 10 saniyedir; bu süre aşılırsa işlem otomatik sona erer ve o ana kadar yapılan değişiklikler kaydedilir.

7.2.1 Seviye 1 programlama işlemi

Programlama sırasında art arda düğmeye basmak için en fazla 10 saniye vardır. Bu süre aşılırsa işlem otomatik olarak sona erer ve o ana kadarki değişiklikler kaydedilir.

Seviye 1 programlaması için:

1. "L1" LED'i yanıp sönene kadar Stop/Set düğmesini basılı tutun.
2. "L1" LED'i yanıp sönmeye başlayınca Stop/Set düğmesini bırakın.
3. ▲ veya ▼ ile değiştirilecek işleve ait LED'i seçin.
4. İşlevin durumunu değiştirmek için Stop/Set düğmesine basın:
   Kısa yanıp sönme = OFF
   Uzun yanıp sönme = ON
5. Programlamadan çıkmak için 10 saniye hiçbir düğmeye basmadan bekleyin.

İşlem devam ederken diğer işlevleri de "ON" veya "OFF" yapmak için aynı aşamada 2 ve 3 numaralı adımları tekrarlayın.

Tablo 5

SEVİYE 1 İŞLEVLERİ (ON-OFF)		
LED	**İşlev**	**Açıklama**
L1	**Otomatik kapanma**	Fonksiyon ETKİN: Bir açılma manevrasından sonra bir duraklama olur (ayarlanan duraklama süresine eşit), bunun ardından kontrol ünitesi otomatik olarak bir kapanma manevrasını başlatır. Duraklatma süresi varsayılan olarak 30 saniyeye ayarlanmıştır. İşlev ETKİN DEĞİL: sistem "yarı otomatik" modda çalışır.
L2	**Fotoselden sonra kapat**	İşlev ETKİN: Davranış, "Otomatik kapanma" işlevinin etkin olup olmamasına göre değişir. "Otomatik kapanma" devre dışıyken: Fotosel daha önce serbest kalsa bile kol her zaman tamamen açık konuma ulaşır. Fotosel serbest kaldığında 5 saniyelik beklemenin ardından otomatik kapanma başlar. "Otomatik kapanma" etkinken: Fotoseller serbest kaldığında açılma manevrası hemen durur. 5 saniye sonra bariyer otomatik kapanmaya başlar. Stop komutuyla kesilen manevralarda "Fotoselden sonra kapanma" işlevi her zaman devre dışıdır. İşlev DEVRE DIŞI: Programlanan bekleme süresi uygulanır; otomatik kapanma devre dışıysa yeniden otomatik kapanma yapılmaz.
L3	**Her Zaman Kapat**	İşlev ETKİN: Kısa süreli bile olsa elektrik kesintisinden sonra, enerji geldiğinde kontrol ünitesi kolun açık olduğunu algılarsa 3 saniyelik ön yanıp sönmenin ardından otomatik kapanma manevrası başlatır. İşlev DEVRE DIŞI: Enerji geldiğinde bariyer aynı konumda kalır.
L4	**Bekleme modu**	İşlev ETKİN: Manevra tamamlandıktan 1 dakika sonra kontrol ünitesi BlueBUS çıkışını (ve bağlı cihazları) ve daha yavaş yanıp sönen BlueBUS LED'i dışındaki tüm LED'leri kapatır. Komut alınca tam çalışmaya döner. İşlev DEVRE DIŞI: Tüketim azaltılmaz. Bu işlev özellikle yedek pil ile çalışma sırasında yararlıdır.
L5	**Uzun yavaşlama**	İşlev ETKİN: Hem açılma hem kapanmada yavaşlamanın başladığı mesafeyi iki katına çıkarır. İşlev DEVRE DIŞI: Kısa yavaşlama uygulanır. ÖNEMLİ: Parametre her değiştirildiğinde "Kuvvetlerin otomatik öğrenilmesi" işlemindeki talimatlar uygulanmalıdır.
L6	**Ön yanıp sönme**	İşlev ETKİN: Kullanıcıyı potansiyel olarak tehlikeli bir duruma karşı önceden uyarmak için uyarı ışığının açılması ile manevranın başlaması arasına 3 saniyelik bir duraklama eklenebilir. Fonksiyon DEVRE DIŞI: uyarı ışığının sinyali manevranın başlangıcıyla çakışır.
L7	**Duyarlılık**	İşlev ETKİN: Motorun engel algılama hassasiyetini önemli ölçüde artırır. Darbe kuvveti algılamasına yardımcı olmak için kullanılıyorsa Seviye 2 menüsündeki "Hız" ve "Motor kuvveti" parametreleri de ayarlanmalıdır.
L8	**Motor dönüş yönü**	İşlev ETKİN: Bariyerin sağa monte edilmesi için motorun dönüş yönünü tersine çevirir. İşlev DEVRE DIŞI: Bariyerin sola kapandığı fabrika ayarı uygulanır. UYARI: Bu işlev etkinleştirildiğinde "Açılma" ve "Kapanma" konumları öğrenilmelidir ("Mekanik durdurucu konumlarının öğrenilmesi" paragrafına bakın).

Normal çalışmada "L1 ... L8" LED'leri ilgili işlevin durumuna göre yanar veya söner. Örneğin "Otomatik kapanma" etkinse "L1" yanar.

Manevra sırasında “L1 ... L8” LED'leri, o anda kolu hareket ettirmek için gereken kuvveti göstermek üzere yanıp söner. “L1” yanıp sönüyorsa gerekën kuvvet düşüktür; en yüksek kuvvet gerektiğinde “L8” LED'i yanıp söner.

Hareket sırasında LED'lerin gösterdiği kuvvet seviyesi (mutlak değer) ile kuvvet programlama aşamasında LED'lerin gösterdiği seviye (bağıl değer) arasında ilişki bulunmadığını unutmayın. “Tablo 6”daki “L5” ve “L6” LED'lerine bakın.

7.3 Seviye 2 programlama (ayarlanabilir parametreler)

Seviye 2 parametreleri fabrikada “Tablo 6”da “GRİ” ile gösterilen değerlere ayarlanmıştır ve istenildiğinde değiştirilebilir. Parametreler 1 ile 8 arasında ayarlanabilir. Her LED'e karşılık gelen değer için “Tablo 6”ya bakın.

7.3.1 Seviye 2 programlama işlemi

Programlama sırasında art arda düğmeye basmak için en fazla 10 saniye vardır. Bu süre aşılırsa işlem otomatik olarak sona erer ve o ana kadarki değişiklikler kaydedilir.

Seviye 2 programlaması için:

1. “L1” LED'i yanıp sönene kadar Stop/Set düğmesini basılı tutun.
2. “L1” LED'i yanıp sönmeye başlayınca Stop/Set düğmesini bırakın.
3. ▲ veya ▼ ile değiştirilecek parametrenin “giriş LED'ini” seçin.
4. Stop/Set düğmesini basılıyken:
   Parametrenin geçerli seviyesini gösteren LED yanana kadar yaklaşık 3 saniye bekleyin.
   ▲ veya ▼ ile parametre değerine ait LED'i seçin.
5. Stop/Set düğmesini bırakın.
6. Programlamadan çıkmak için 10 saniye hiçbir düğmeye basmadan bekleyin.

Prosedürün yürütülmesi sırasında birden fazla parametre ayarlamak için, aşamanın kendisi sırasında işlemleri 2 noktasından 4 noktasına kadar tekrarlayın.

Tablo 6

Seviye 2 işlevleri (ayarlanabilir parametreler)				
Giriş LED'i	**Parametre**	**LED (seviye)**	**Ayarlanan değer**	**Açıklama**
L1*	**Duraklatma Süresi**	L1	5 saniye	Duraklama süresini, başka bir deyişle otomatik kapanmadan önceki zamanı ayarlar. Sadece "Otomatik Kapatma" işlevi etkinleştirildiğinde etkilidir.
		L2	10 saniye	
		L3	**20 saniye**	
		L4	40 saniye	
		L5	60 saniye	
		L6	80 saniye	
		L7	120 saniye	
		L8	200 saniye	
L2**	**Adım Adım işlevi**	L1	Aç - Durdur - Kapat - Durdur	SbS girişine veya 1. radyo komutuna karşılık gelen komut sırasını belirler.
		L2	Aç - Durdur - Kapat - Aç	
		L3	Aç - Kapat - Aç - Kapat	
		L4	Toplu kullanım (2 saniyeden uzun basma “Durdur” komutu verir)	
		L5	Toplu kullanım 2 (2 saniyeden kısa basma “Kısmi aç” komutu verir)	
		L6	Adım adım 2	
		L7	Basılı tutarak çalıştırma	
		L8	“Yarı otomatik” modda açılma, “basılı tutarak çalıştırma” modunda kapama	
L3*	**Motor hızı**	L1	Hız 1 (30% - yavaş)	Normal manevralarda motor hızını ayarlar. ÖNEMLİ: Parametre her değiştirildiğinde “Kuvvetlerin otomatik öğrenilmesi” işlemindeki talimatlar uygulanmalıdır.
		L2	Hız 2 (%47)	
		L3	Hız 3 (%65)	
		L4	**Hız 4 (%82)**	
		L5	Hız 5 (%100 - hızlı)	
		L6	Açılma V3, kapanma V2	
		L7	Açılma V4, kapanma V3	
		L8	Açılma V5, kapanma V4	

Seviye 2 işlevleri (ayarlanabilir parametreler)				
Giriş LED'i	**Parametre**	**LED (seviye)**	**Ayarlanan değer**	**Açıklama**
L4**	**FLASH çıkışı**	L1	Kapı açık göstergesi	FLASH çıkışına bağlı cihazı seçer.
		L2	Kol kapalıysa etkin	
		L3	Kol açıksa etkin	
		L4	Uyarı ışığı	
		L5	**Kol ışıkları ikazı**	
		L6	Elektrikli kilit	
		L7	Elektromıknatıs	
		L8	Bakım göstergesi	
L5*	**Açılmada motor kuvveti**	L1	Kuvvet 1 (düşük)	Açılma manevrasında motor kuvvetini kolun ağırlığına uyarlayan kontrol sistemini ayarlar.
		L2	Kuvvet 2	
		L3	Kuvvet 3	
		L4	Kuvvet 4	
		L5	**Kuvvet 5**	
		L6	Kuvvet 6	
		L7	Kuvvet 7	
		L8	Kuvvet 8 (yüksek)	
L6*	**Kapanmada motor kuvveti**	L1	Kuvvet 1 (düşük)	Kapanma manevrasında motor kuvvetini kolun ağırlığına uyarlayan kontrol sistemini ayarlar.
		L2	Kuvvet 2	
		L3	Kuvvet 3	
		L4	**Kuvvet 4**	
		L5	Kuvvet 5	
		L6	Kuvvet 6	
		L7	Kuvvet 7	
		L8	Kuvvet 8 (yüksek)	
L7*	**Bakım bildirimi**	L1	2500	Otomasyon için bakım bildiriminin verileceği manevra sayısını ayarlar ("Bakım bildirimi işlevi" paragrafına bakın).
		L2	5000	
		L3	**10000**	
		L4	15000	
		L5	20000	
		L6	30000	
		L7	40000	
		L8	50000	
L8	**Arızaların listesi**	**L1**	**1. manevranın sonucu (en güncel)**	Son 8 manevrada oluşan arıza türlerinin görüntülenmesini sağlar ("Arıza kaydı" paragrafına bakın). Bu parametre yalnızca okunabilir; değerleri değiştirilemez.
		L2	2. manevranın sonucu	
		L3	3. manevranın sonucu	
		L4	4. manevranın sonucu	
		L5	5. manevranın sonucu	
		L6	6. manevranın sonucu	
		L7	7. manevranın sonucu	
		L8	8. manevranın sonucu	

Tüm parametreler herhangi bir sorun olmadan istenildiği gibi ayarlanabilir; yalnızca "açılışta motor kuvveti" ve "kapanmada motor kuvveti" ayarları özel dikkat gerektirir:

- Kolun hareketindeki anormal sürtünmeleri telafi etmek için yüksek kuvvet kullanılmamalıdır. Aşırı kuvvet güvenlik sisteminin çalışmasını tehlikeye atabilir veya kola zarar verebilir.
- Darbe kuvvetini azaltma sistemine yardımcı olmak için "Motor kuvveti" kontrolü kullanılıyorsa her ayardan sonra kuvveti EN 12445 standardına göre yeniden ölçün.
- Aşınma ve hava koşulları kolun hareketini etkileyebilir; bu nedenle motor kuvvetinin düzenli olarak yeniden ayarlanması gerekebilir.

(*) Bir parametrenin değeri iki komşu değer arasındaysa kontrol ünitesi bu değerleri gösteren iki LED'i dönüşümlü yakar. Gerekirse ▲ veya ▼ düğmesiyle, gösterilen iki değerden sırasıyla düşük veya yüksek olana yuvarlanabilir.
Örnek: Bakım uyarısı 7000 manevra - L2 ve L3 LED'leri yanıp söner. ▼ düğmesi değeri L3'e (10000), ▲ düğmesi L2'ye (2500) yuvarlar.
Parametre değeri tablodaki en düşük değerin altında veya en yüksek değerin üstündeyse sırasıyla L1 veya L8 LED'i aralıklı yanar. Gerekirse ▲ veya ▼ düğmesiyle en yakın değere yuvarlanabilir.
Örnek: Bekleme süresi 3 saniye - L1 LED'i yanıp söner. ▲ düğmesi değeri L1'e (10 s) yuvarlar. Parametre bilinen bir değere yuvarlandığı için L1 artık yanıp sönmez.

=

(**) Yapılandırma öğrenilmediyse MENÜNÜN SEVİYE 2 bölümü açıldığında kontrol ünitesi varsayılan yapılandırmayı önerir.

7.4 Özel işlevler

7.4.1 "Her zaman aç" işlevi
"Her zaman aç", "Adım adım" komutu 2 saniyeden uzun sürdüğünde her zaman açılma manevrası veren bir kontrol ünitesi işlevidir. Örneğin bariyeri belirli bir süre açık tutmak için SbS klemensine zamanlayıcı kontağı bağlandığında kullanışlıdır. "Toplu kullanım 2" işlevine ayarlanmadığı sürece bu özellik, "SbS" girişinin programından bağımsız olarak geçerlidir. "Seviye 2 programlama (ayarlanabilir parametreler)" paragrafındaki "Adım adım işlevi"ne bakın.

7.4.2 "Yine de hareket ettir" işlevi Bu işlev, bir veya daha fazla güvenlik cihazı düzgün çalışmadığında veya arızalı olduğunda bile otomasyonu çalıştırmayı sağlar. Otomasyon aşağıdaki şekilde "basılı tutarak çalıştırma" modunda kumanda edilebilir:

1. **Verici, anahtarlı seçici vb. ile bariyere hareket komutu verin. Her şey düzgün çalışıyorsa bariyer normal hareket eder; aksi halde 2. adıma geçin.**
2. **3 saniye içinde tekrar komut verip basılı tutun.**
3. **Yaklaşık 2 saniye sonra bariyer, istenen manevrayı "basılı tutarak çalıştırma" modunda yapar; yani kumanda basılı tutulduğu sürece hareket eder.**

Güvenlik cihazları çalışmadığında ikaz lambası, arıza türünü göstermek için birkaç kez yanıp söner. Arıza türünü belirlemek için "SORUN GİDERME...

(sorun giderme kılavuzu)" bölümüne bakın.

7.4.3 "Bakım bildirimi" işlevi Bu işlev, otomasyonun bakım kontrolüne ihtiyaç duyduğunu kullanıcıya bildirir. Bildirimin kaç manevradan sonra verileceği, "Bakım bildirimi" ayarlanabilir parametresiyle 8 seviye arasından seçilebilir (ilgili paragrafa bakın

"

Seviye 2 programlama (ayarlanabilir parametreler)
Seviye 1 "otomatik" ayardır; manevraların zorluğunu, yani kuvvetlerini ve sürelerini dikkate alır. Diğer ayarlar manevra sayısına göre belirlenir.

İlgili ayarlara göre bakım bildirimi Flash ikaz lambası veya bakım göstergesi üzerinden verilir ("Seviye 2 programlama (ayarlanabilir parametreler)" paragrafına bakın).

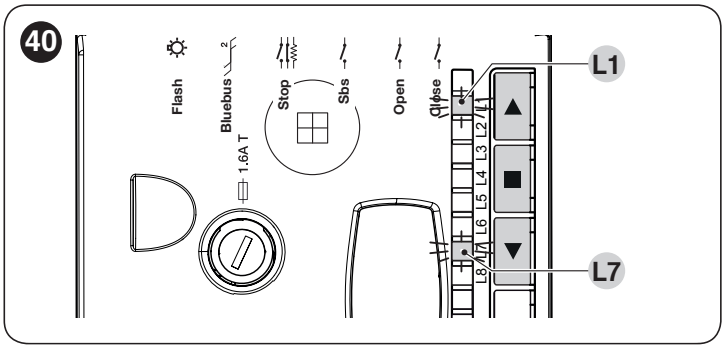
"Flash" ikaz lambası ve bakım göstergesi, ayarlanan sınıra göre tamamlanan manevra sayısına bağlı olarak "Tablo 7"deki sinyalleri verir.

Tablo 7

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

7.5 TAMAMLANAN MANEVRA SAYISININ KONTROLÜ

"Bakım bildirimi" işlevi, tamamlanan manevra sayısını belirlenen limitin yüzdesi olarak doğrulamak için kullanılabilir.

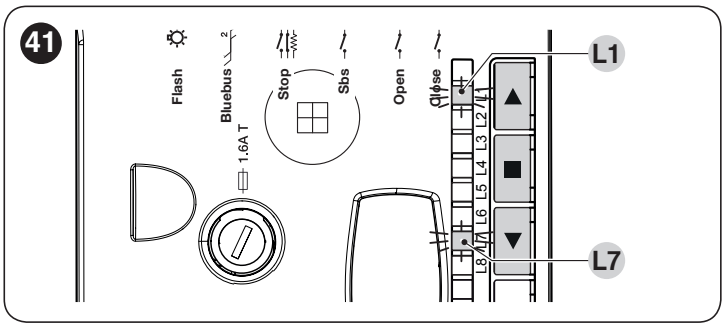


Bunun için:

1. "L1" LED'i yanıp sönene kadar Stop/Set düğmesini basılı tutun.
2. "L1" LED'i yanıp sönmeye başlayınca Stop/Set düğmesini bırakın.
3. ▲ veya ▼ ile "Bakım bildirimi" parametresinin "giriş LED'i" olan "L7"yi seçin.
4. Stop/Set düğmesini basılı tutun. Düğme basılıyken: "Bakım bildirimi" parametresinin geçerli seviyesini gösteren LED yanana kadar yaklaşık 3 saniye bekleyin. ▲ ve ▼ düğmelerine basıp hemen bırakın. Seçilen seviyenin LED'i birkaç kez yanıp söner. Sayı, ayarlanan sınıra göre yapılan manevraların yüzdesini (%10'un katları olarak) gösterir. Örneğin: Bakım bildirimi L7, yani 40000 ise %10, 4000 manevradır. Gösterge LED'i 4 kez yanıp sönerse manevraların %40'ına ulaşılmıştır (16000 ile 19999 arası). Manevraların %10'una henüz ulaşılmadıysa LED yanıp sönmez.
5. Stop/Set düğmesini bırakın.

7.6 Manevra sayacının sıfırlanması

Sistemin bakımından sonra manevra sayacı sıfırlanmalıdır.

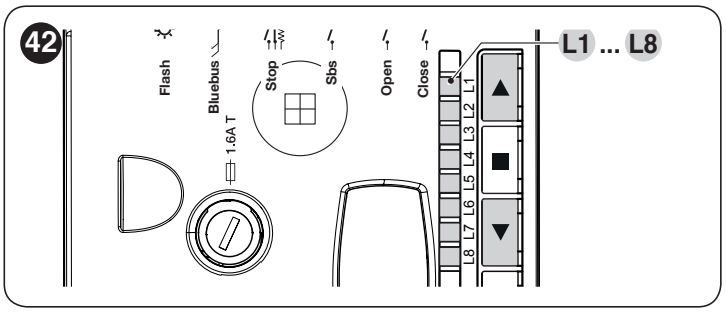


Bunun için:

1. "L1" LED'i yanıp sönene kadar Stop/Set düğmesini basılı tutun.
2. "L1" LED'i yanıp sönmeye başlayınca Stop/Set düğmesini bırakın.
3. ▲ veya ▼ ile "Bakım bildirimi" parametresinin "giriş LED'i" olan "L7"yi seçin.
4. Stop/Set düğmesini basılı tutun. Düğme basılıyken: "Bakım bildirimi" parametresinin geçerli seviyesini gösteren LED yanana kadar yaklaşık 3 saniye bekleyin. ▲ ve ▼ düğmelerini en az 5 saniye basılı tutup bırakın. Seçilen seviyenin LED'i, manevra sayacının sıfırlandığını göstermek için hızlı yanıp söner.
5. Stop/Set düğmesini bırakın.

7.7 BELLEĞİN SİLİNMESİ

Aşağıdaki işlem, kontrol ünitesini varsayılan ayarlara döndürür. Tüm özel ayarlar silinir.



Kontrol ünitesinin belleğini silip tüm varsayılan ayarları geri yüklemek için aşağıdakileri yapın:

1. "L1 ... L8" programlama LED'leri yanana kadar (yaklaşık 3 saniye sonra) ▲ ve ▼ düğmelerini basılı tutun.
2. Düğmeleri bırakın.
3. İşlem doğru yapıldıysa tüm "L1 ... L8" programlama LED'leri 3 saniye hızlı yanıp söner.
4. Kontrol ünitesi tüm varsayılan parametreleri yükleyerek sıfırlama işlemi yapar.
5. İşlem sonunda "L1" ve "L2" LED'leri yanıp sönmeye başlar.

Bu işlemle hafızada kalan hatalar da silinebilir.

Bu işlem, motorun dönüş yönü parametresini ve yapılan manevra sayısını silmez.

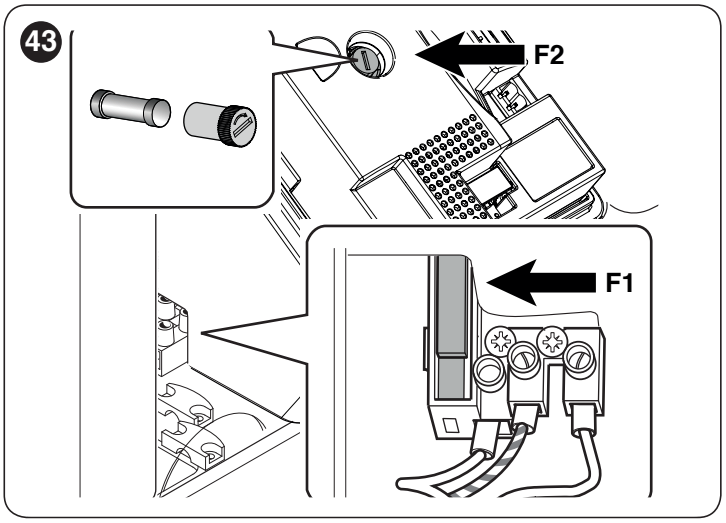
8 SORUN GİDERME SORUN GİDERME KILAVUZU

8.1 SORUN GİDERME

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

Tablo 8

SORUN GİDERME	
Sorun	**Önerilen kontroller**
Radyo vericisi kapıyı kontrol etmiyor ve vericideki LED yanmıyor	Verici pillerin tükenip tükenmediğini kontrol edin ve gerekirse değiştirin.
Radyo vericisi kapıyı kontrol etmiyor ancak vericideki LED yanıyor	Vericinin radyo alıcısına doğru kaydedildiğini kontrol edin.
Manevra başlamıyor ve "BlueBUS" LED'i yanıp sönmüyor	Redüktörlü motora şebeke gerilimi geldiğini kontrol edin. F1 ve F2 sigortalarının atıp atmadığını kontrol edin. Atmışlarsa nedenini belirleyin; ardından "Tablo 9"da belirtilenle aynı akım değerine ve özelliklere sahip sigortalarla değiştirin.
Manevra başlamıyor ve ikaz lambası sönük	Komutun alındığını kontrol edin. Adım Adım girişinden geliyorsa SbS LED'i yanmalıdır. Radyo vericisi kullanılıyorsa BlueBUS LED'i iki hızlı yanıp sönme yapmalıdır.
Hiçbir manevra başlamaz ve uyarı ışığı birkaç kez yanıp söner	Yanıp sönme sayısını sayın ve "Tablo 7"deki karşılık gelen değeri kontrol edin.
Manevra başlıyor, ardından hemen ters yönde hareket ediyor	Seçilen kuvvet değeri bariyeri hareket ettirmek için düşük olabilir. Engel bulunup bulunmadığını kontrol edin; gerekirse daha yüksek kuvvet seçin. Stop girişine bağlı bir güvenlik cihazının devreye girip girmediğini kontrol edin.

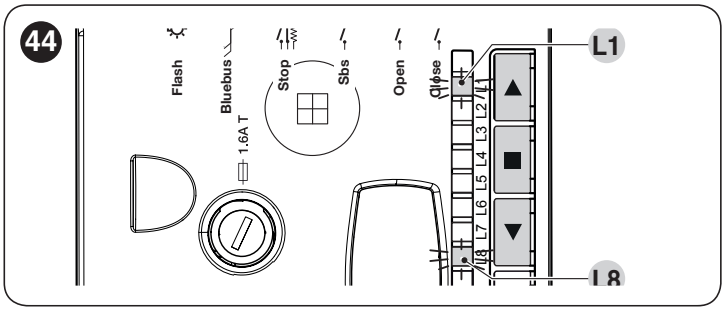


Tablo 9

F1 SİGORTASININ ÖZELLİKLERİ	
F1	Şebeke besleme sigortası = 1.0 A, gecikmeli
F2	Kontrol ünitesi sigortası = 1.6 A, gecikmeli

8.2 Arıza kaydı

Motor, son 8 manevrada oluşan arızaları gösterebilir. Örneğin fotosel veya güvenlik kenarının devreye girerek hareketi kesmesi kaydedilir.



Bunun için:

1. "L1" LED'i yanıp sönene kadar Stop/Set düğmesini basılı tutun.
2. "L1" LED'i yanıp sönmeye başlayınca Stop/Set düğmesini bırakın.
3. ▲ veya ▼ ile "Arıza listesi" parametresinin "giriş LED'i" olan "L8"i seçin.
4. Stop/Set düğmesini basılı tutun. Düğme basılıyken: Yaklaşık 3 saniye bekleyin. Arıza yaşanan manevralara ait LED'ler yanar. L1 en son, L8 sekizinci manevrayı gösterir. LED yanıyorsa manevrada arıza olmuştur; sönükse manevra arızasız tamamlanmıştır. ▲ veya ▼ ile istenen manevrayı seçin. İlgili LED, arıza sonrasında ikaz lambasının verdiği sayıda yanıp söner ("Tablo 10"a bakın).
5. Stop/Set düğmesini bırakın.

8.3 İkaz lambası bildirimleri

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

Tablo 10

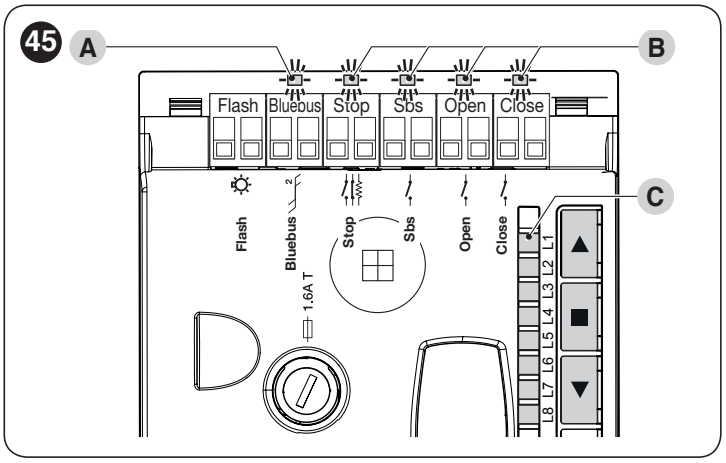
FLASH İKAZ LAMBASI BİLDİRİMLERİ		
hızlı yanıp sönme	**Sebep**	**YAPILACAK İŞLEM**
2 kez yanıp sönme 1 saniye ara 2 kez yanıp sönme	Bir fotoselin müdahalesi	Manevranın başlangıcında bir veya daha fazla fotosel hareketi engelliyor; engel bulunup bulunmadığını kontrol edin. Manevra sırasında bir engel varsa bu durum normaldir.
3 kez yanıp sönme 1 saniye ara 3 kez yanıp sönme	"Motor Kuvveti" sınırlayıcısının müdahalesi	Hareket sırasında motorlar daha fazla dirençle karşılaşmıştır. Nedenini kontrol edin ve gerekiyorsa motor kuvvetini artırın.
4 kez yanıp sönme 1 saniye ara 4 kez yanıp sönme	STOP girişine müdahale	Manevranın başlangıcında veya hareket sırasında STOP girdisi müdahale etti; nedenini tanımla.
5 kez yanıp sönme 1 saniye ara 5 kez yanıp sönme	Kontrol ünitesinin dahili parametrelerinde hata	Beslemeyi kesip yeniden bağlayın. Hata sürerse tüm belleği silin ("Belleğin silinmesi" paragrafına bakın) ve kurulumu yeniden yapın. Durum devam ederse ciddi bir arıza olabilir veya elektronik kartın değiştirilmesi gerekebilir.
6 kez yanıp sönme 1 saniye ara 6 kez yanıp sönme	Saatlik en yüksek manevra sayısı aşıldı	Manevra sınırlama cihazı maksimum sınırın altına düşene kadar birkaç dakika bekleyin.
7 kez yanıp sönme 1 saniye ara 7 kez yanıp sönme	Dahili elektrik devrelerinde hata	Tüm besleme devrelerini birkaç saniye ayırıp yeniden komut vermeyi deneyin. Durum sürerse elektronik kartta veya motor kablolarında ciddi arıza vardır. Kontrol edin ve gerekiyorsa parçaları değiştirin. Gösterim sırasında şu LED'ler hızlı yanıp sönerse: L1 = mekanik kilit açma cihazının doğru konumunu kontrol edin. L2 = manevra beklenenden uzun sürdüğü için kolun doğru hareket ettiğini kontrol edin.

FLASH İKAZ LAMBASI BİLDİRİMLERİ		
hızlı yanıp sönme	**Sebep**	**YAPILACAK İŞLEM**
8 kez yanıp sönme 1 saniye ara 8 kez yanıp sönme	Diğer komutların yürütülmesini engelleyen bir komut zaten mevcut	Sürekli etkin olan komutun türünü kontrol edin; örneğin “Open” girişine bağlı bir zamanlayıcının komutu olabilir.
9 kez yanıp sönme 1 saniye ara 9 kez yanıp sönme	Otomasyon, “Otomasyonu durdur” komutuyla durduruldu	"Kilitsiz otomasyon" komutunu vererek otomasyonun kilidini açın veya manevrayı "Yüksek Öncelikli Adım Adım" ile yönetin.
Başlatma 3 saniye	Kontrol ünitesi kilidi	“Otomasyonu kilitle” komutu alındığında bu gösterim etkinleşir.
2 yavaş yanıp sönme	Kontrol ünitesi kilidini aç	“Otomasyon kilidini aç” komutu alındığında bu gösterim etkinleşir.

8.4 Kontrol ünitesi bildirimleri

Kontrol ünitesinde hem normal çalışmada hem arıza halinde özel sinyaller verebilen çeşitli LED'ler bulunur.
A: BlueBus LED'i
B: Close, Open, SbS, Stop LED'leri
C: “L1 ... L8” programlama LED'leri

...



Tablo 11

KONTROL ÜNİTESİNDEKİ TERMİNAL LED'LERİ		
Durum	**Anlamı**	**Olası çözüm**
BLUEBUS LED		
OFF	Anomali	Gücün varlığını kontrol edin; sigortaların atmadığını kontrol edin; gerekiyorsa arızanın nedenini tespit edip aynı özelliklere sahip sigortalarla değiştirin.
On	Ciddi anomali	Ciddi arıza var. Kontrol ünitesini birkaç saniye kapatın. Sorun sürerse elektronik kart arızalıdır ve değiştirilmelidir.
Saniyede 1 yeşil yanıp sönme	Her şey normal	Kontrol ünitesinin normal çalışması.
2 hızlı yeşil yanıp sönme	Girdilerin durumu değişti	SBS, STOP, OPEN, CLOSE girişlerinden birinin durumu değiştiğinde, fotoseller devreye girdiğinde veya radyo vericisi kullanıldığında bu durum normaldir.
1 saniyelik aralarla yanıp sönme dizisi	Çeşitli	"Tablo 10" de gösterilenlere bakın.
Hızlı ve uzun kırmızı yanıp sönme dizisi	BlueBUS terminal kelepçesinde kısa devre	Klemensi ayırın ve BlueBUS bağlantılarındaki kısa devrenin nedenini belirleyin. Kısa devre giderilirse LED yaklaşık on saniye sonra normal yanıp sönmeye başlar.
STOP LED		
OFF	STOP girişine müdahale	STOP girişine bağlı cihazları kontrol edin.
On	Her şey normal	STOP Giriş aktif
SbS LED		
OFF	Her şey normal	SbS girişi aktif değil.
On	SbS girişinin müdahalesi	SbS girişine bağlı cihaz gerçekten aktifse bu normaldir.

KONTROL ÜNİTESİNDEKİ TERMİNAL LED'LERİ		
Durum	**Anlamı**	**Olası çözüm**
OPEN LED		
OFF	Her şey normal	OPEN girişi aktif değil.
On	OPEN girişine müdahale	OPEN girişine bağlı cihaz gerçekten aktifse bu normaldir.
CLOSE LED		
OFF	Her şey normal	CLOSE girişi aktif değil.
On	CLOSE girişine müdahale	CLOSE girişine bağlı cihaz gerçekten aktifse bu normaldir.

Tablo 12

KONTROL ÜNİTESİ DÜĞMELERİNDEKİ LED'LER	
LED 1	**Açıklama**
OFF	Normal çalışmada “Otomatik kapanma” işlevi devre dışıdır.
On	Normal çalışmada “Otomatik kapanma” işlevi etkindir.
Yanıp söner	İşlev programlanıyor. L2 ile birlikte yanıp sönüyorsa cihaz tanıtma işlemi yapılmalıdır (ilgili bölüme bakın).
Hızlı yanıp söner	7 yanıp sönmeli arıza teşhisi sırasında yanıp sönüyorsa (Tablo 10) kol limit anahtarından uzaklaşmamıştır. Mekanik kilit açma cihazını kontrol edin.
LED 2	**Açıklama**
OFF	Normal çalışmada “Fotoselden sonra kapat” işlevi devre dışıdır.
On	Normal çalışmada “Fotoselden sonra kapat” işlevi etkindir.
Yanıp söner	İşlev programlanıyor. L1 ile birlikte yanıp sönüyorsa cihaz tanıtma işlemi yapılmalıdır (ilgili bölüme bakın).
Hızlı yanıp söner	7 yanıp sönmeli arıza teşhisi sırasında yanıp sönüyorsa (Tablo 10) manevra karşı limit anahtarına ulaşmak için çok uzun sürüyordur. Hareketi engelleyen unsurları kontrol edin. Gerekirse “Mekanik durdurucu konumlarının öğrenilmesi” paragrafındaki işlemi uygulayın.
LED 3	**Açıklama**
OFF	Normal çalışmada “Her zaman kapat” işlevi devre dışıdır.
On	Normal çalışmada “Her zaman kapat” işlevi etkindir.
Yanıp söner	İşlev programlanıyor. L4 ile birlikte yanıp sönüyorsa kolun açılma ve kapanma konumları öğrenilmelidir (“Mekanik durdurucu konumlarının öğrenilmesi” paragrafına bakın).
LED 4	**Açıklama**
OFF	Normal çalışmada “Bekleme modu” işlevi devre dışıdır.
On	Normal çalışmada “Bekleme modu” işlevi etkindir.
Yanıp söner	İşlev programlanıyor. L3 ile birlikte yanıp sönüyorsa kolun açılma ve kapanma konumları öğrenilmelidir (“Mekanik durdurucu konumlarının öğrenilmesi” paragrafına bakın).
LED 5	**Açıklama**
OFF	Normal çalışmada “Uzun yavaşlama” işlevinin etkin olmadığını gösterir.
On	Normal çalışmada “Uzun yavaşlama” işlevinin etkin olduğunu gösterir.
Yanıp söner	İşlev programlanıyor. L6 ile birlikte yanıp sönüyorsa otomatik kuvvet öğrenme işlemi yapılmalıdır (“Kuvvetlerin otomatik öğrenilmesi” paragrafına bakın).
LED 6	**Açıklama**
OFF	Normal çalışmada “Ön yanıp sönme” işlevi devre dışıdır.
On	Normal çalışmada “Ön yanıp sönme” işlevi etkindir.
Yanıp söner	İşlev programlanıyor. L5 ile birlikte yanıp sönüyorsa otomatik kuvvet öğrenme işlemi yapılmalıdır (“Kuvvetlerin otomatik öğrenilmesi” paragrafına bakın).
LED 7	**Açıklama**
OFF	Normal çalışmada “Hassasiyet” işlevinin etkin olmadığını gösterir.
On	Normal çalışmada “Hassasiyet” işlevinin etkin olduğunu gösterir.
Yanıp söner	Fonksiyon programlama devam ediyor.
LED 8	**Açıklama**
OFF	Normal çalışmada kolun kapanma yönünün sola ayarlandığını gösterir.
On	Normal çalışmada kolun kapanma yönünün sağa ayarlandığını gösterir.
Yanıp söner	Fonksiyon programlama devam ediyor.

9 EK BILGILER (Aksesuarlar)

9.1 STOP GİRİŞİ YAPILANDIRMASININ DEĞİŞTİRİLMESİ

STOP girişi manevrayı hemen durdurur ve ardından kısa bir ters hareket yaptırır. Bu girişe normalde açık “NO”, normalde kapalı “NC” kontak çıkışlı cihazlar ve hassas kenarlar gibi sabit 8.2 kΩ direnç çıkışlı cihazlar bağlanabilir. BlueBUS'ta olduğu gibi kontrol ünitesi, öğrenme aşamasında STOP girişine bağlı cihazın türünü tanır (“Cihazların öğrenilmesi” paragrafına bakın). Daha sonra öğrenilen duruma göre değişiklik algıladığında STOP komutu verir. Uygun düzenlemeler yapılarak farklı türlerden birden fazla cihaz STOP girişine bağlanabilir:

- İstenen sayıda NO cihaz birbirine paralel bağlanabilir. İstenen sayıda NC cihaz birbirine seri bağlanabilir. Sabit 8.2 kΩ direnç çıkışlı iki cihaz paralel bağlanabilir; 2'den fazla cihaz varsa tümü, tek bir 8.2 kΩ sonlandırma direnciyle kaskat bağlanmalıdır. NO ve NC kontaklar, NC kontağa seri bir 8.2 kΩ direnç eklenerek birbirine paralel bağlanabilir (bu yöntem 3 cihazın birleştirilmesine de olanak verir: NA, NC ve 8.2 kΩ).
-

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

9.2 SM TİPİ RADYO ALICISININ BAĞLANMASI

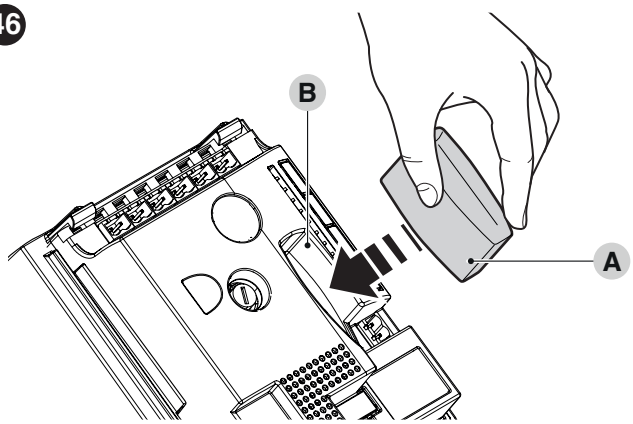
Kontrol ünitesinde SMXI, OXI gibi SM soketli radyo alıcıları için yuva vardır. Bu isteğe bağlı alıcılar, ünitenin girişlerini kumanda eden vericilerle uzaktan kontrol sağlar.

Alıcıyı takmadan önce kontrol ünitesinin beslemesini ayırın.

Bir alıcı takmak için (“Şekil 46”):

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

46



Radyo alıcı çıkışı ile motor tarafından kesilen komut exe arasındaki ilişki "Tablo 13" de gösterilir:

Tablo 13

SMXI / SMXIS	
Alıcı çıkışı	**Komut**
Çıkış No. 1	Adım adım
Çıkış No. 2	“Kısmi açılma”
Çıkış No. 3	“Open”
Çıkış No. 4	“Close”

OXI radyo alıcısı “GENİŞLETİLMİŞ MOD”da kullanılıyorsa “Tablo 14”teki komutları gönderebilir.

Tablo 14

GENİŞLETİLMİŞ MOD 2 İÇİN OXI / OXIFM /OXIT / OXITFM		
No.	**Komut**	**Açıklama**
1	**Adım adım**	“SbS” (Adım Adım) komutu
2	**Kısmi açılış**	“Kısmi açılma” komutu
3	**Open**	“Aç” komutu
4	**Close**	“Kapat” komutu
5	**Stop**	Manevrayı durdurur
6	**Toplu kullanımda adım adım**	Toplu kullanım modunda komut
7	**Yüksek öncelikli Adım Adım**	Otomasyon kilitliyken veya komutlar etkinken de komut verir
8	**Kilidi aç ve aç**	Kilitli otomasyonun kilidini açar ve bir açılış manevrası gerçekleştirir
9	**Kilidini aç ve kapat**	Kilitli otomasyonun kilidini açar ve bir kapanış manevrası gerçekleştirir
10	**Otomasyonu açar ve kilitler**	Açma manevrasını başlatır ve tamamlandığında otomasyonu kilitler. Kontrol ünitesi yalnızca “Yüksek öncelikli Adım Adım” ve “Otomasyon kilidini aç” komutlarını kabul eder. Ayrıca yalnızca Oview üzerinden “Kilidi aç ve kapat” ve “Kilidi aç ve aç” komutları kabul edilir.
11	**Otomasyonu kapatır ve kilitler**	Kapama manevrasını başlatır ve tamamlandığında otomasyonu kilitler. Kontrol ünitesi yalnızca “Yüksek öncelikli Adım Adım” ve “Otomasyon kilidini aç” komutlarını kabul eder. Ayrıca yalnızca Oview üzerinden “Kilidi aç ve kapat” ve “Kilidi aç ve aç” komutları kabul edilir.
12	**Otomasyonu kilitle**	Manevrayı durdurur ve otomasyonu kilitler. Kontrol ünitesi yalnızca “Yüksek öncelikli Adım Adım” ve “Otomasyon kilidini aç” komutlarını kabul eder. Ayrıca yalnızca Oview üzerinden “Kilidi aç ve kapat” ve “Kilidi aç ve aç” komutları kabul edilir.
13	**Otomasyon kilidini kaldır**	Otomasyonun kilidini açar ve normal çalışmayı geri yükler
14	**Zaman ayarlı aydınlatma**	Aydınlatma lambası çıkışı açılır ve zamanlayıcıyla kapanır
15	**Aydınlatmayı aç-kapat**	Aydınlatma lambası çıkışı Adım Adım modunda açılıp kapanır

9.3 EDSP DİJİTAL SEÇİCİ VE ETPB KARTLAR İÇİN YAKINLIK OKUYUCU

"Bluebus" sistemi, en fazla dört EDSP dijital seçici veya dört ETPB transponder kart okuyucusunun bağlanmasını sağlar.

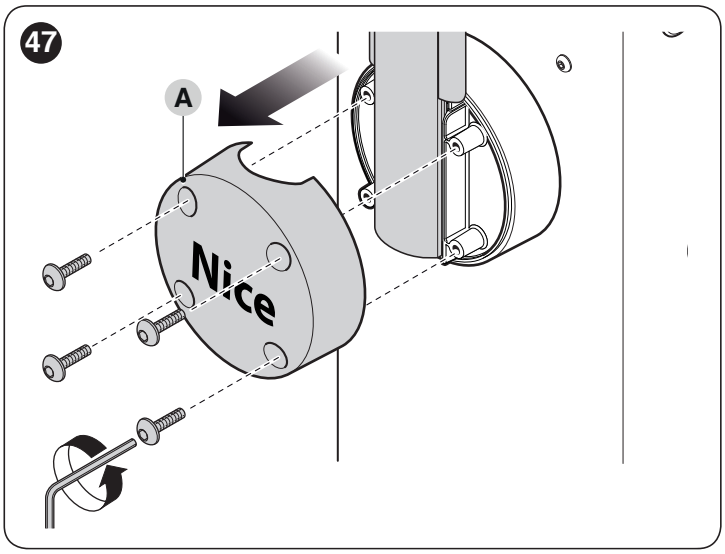
EDSP ile, kayıtlı sayısal şifrelerden biri tuş takımına girilerek otomasyona komut verilebilir. ETPB ile, kayıtlı transponder kartı sensöre yaklaştırmak yeterlidir. Bu cihazların benzersiz kodları, bağlı tüm cihazların öğrenilmesi sırasında kontrol ünitesi tarafından öğrenilip kaydedilir ("Cihazların öğrenilmesi" paragrafına bakın).

Bu özellik, cihazın izinsiz değiştirilmesini ve yetkisiz kişilerin otomasyona komut vermesini önler. Ayrıntılı bilgi için EDSP ve ETPB kullanım kılavuzlarına bakın.

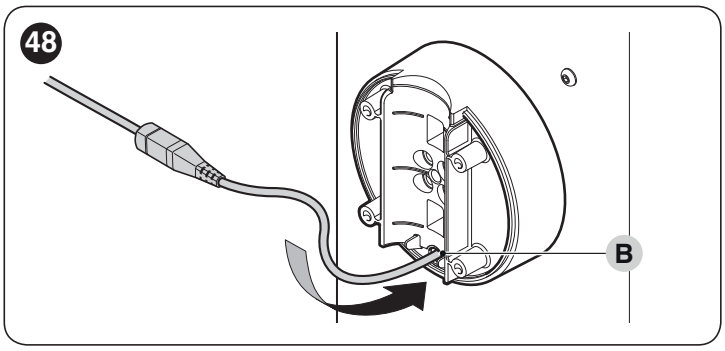
9.4 KOL IŞIKLARININ BAĞLANMASI (İSTEĞE BAĞLI AKSESUAR).

Montaj için:

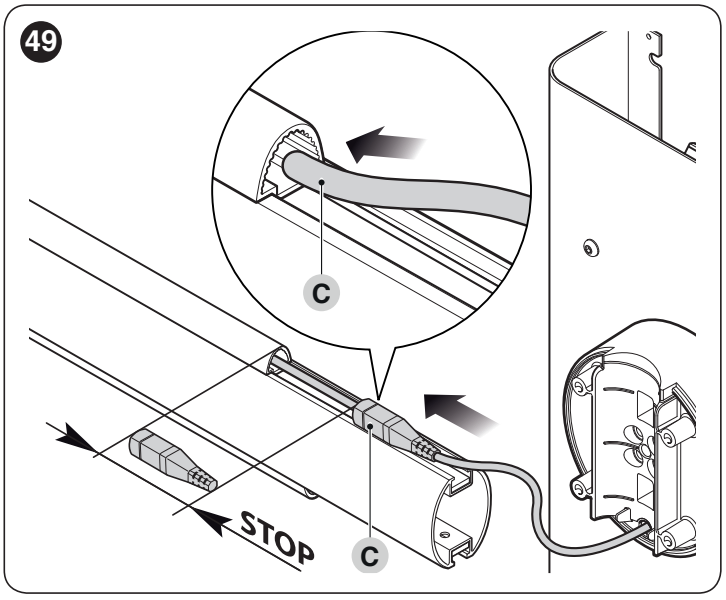
1. Kolu dikey konuma getirin.
2. Kol kapağını (A) sabitleyen 4 vidayı gevşetin.



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



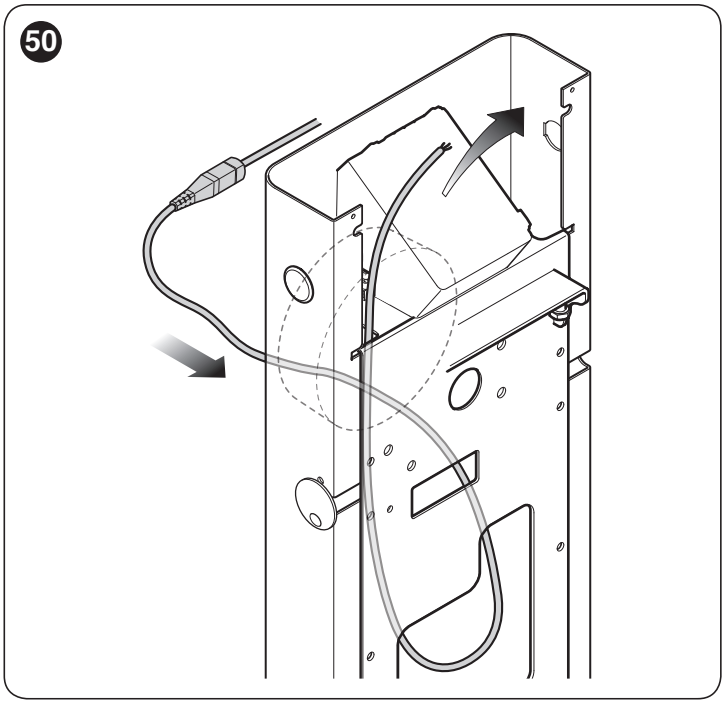
5. Işık kablosunu (C) kauçuk darbe koruyucusundan geçirin. Gerekirse işlemi kolaylaştırmak için kablo çekme kılavuzu kullanın.



6. Işık kablosunu gerekirse yalnızca işaretli noktalardan keserek kısaltın. Kesimden sonra kesilen ucun tapasını yeni ucu kapatacak yere taşıyın.

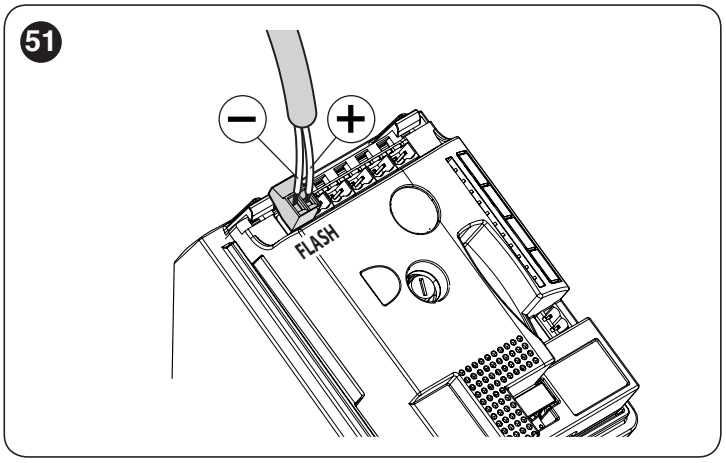
7. Bağlantı kablosunu önce kol desteğindeki, ardından gövdedeki delikten geçirin. Kolun dönerken kabloyu germemesi için kol desteğinin içinde bir miktar kablo bırakın;

böylece kol döndüğünde kablo üzerinde gerilme oluşmaz.

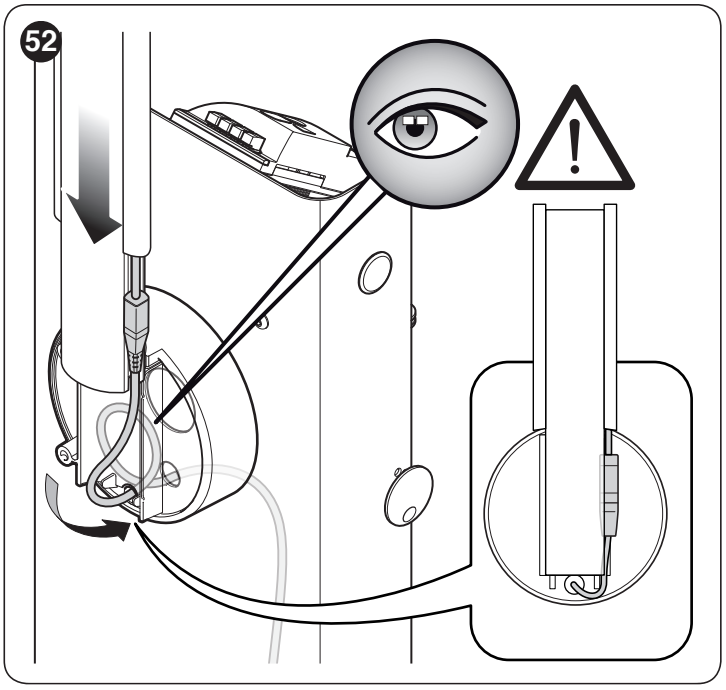


8. Işık kablosunu kontrol ünitesindeki "FLASH" klemensine bağlayın. "FLASH" çıkışı kutupludur. Işıklar ayarlara göre

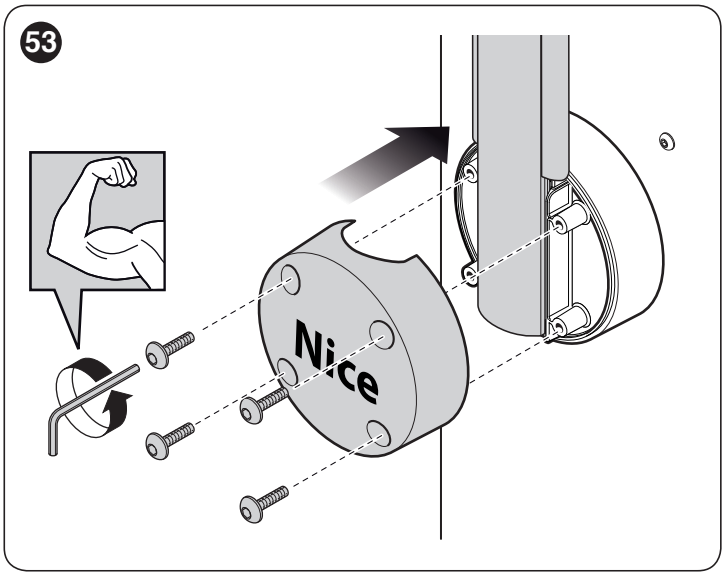
yanmıyorsa klemense bağlı kabloların yerlerini değiştirin.



9. Bağlantı parçasını kolun yuvasına yerleştirip kilitleyin.



10. Kolu takın, kabloyu sıkıştırmamaya dikkat ederek 4 vidayı iyice sıkın ve kapağıyla sabitleyin.



9.5 İKAZ LAMBASI VEYA TRAFİK LAMBASININ BAĞLANMASI

Kol kapağına XBA7 model LED ikaz lambası veya kırmızı ve yeşil LED'li XBA8 model trafik lambası takılabilir. Bu lambaların çalışma modları Oview programlayıcıyla veya kontrol ünitesi uygun şekilde programlanarak değiştirilebilir.

Ayrıntılı bilgi için her iki ürünün kullanım kılavuzlarına bakın.

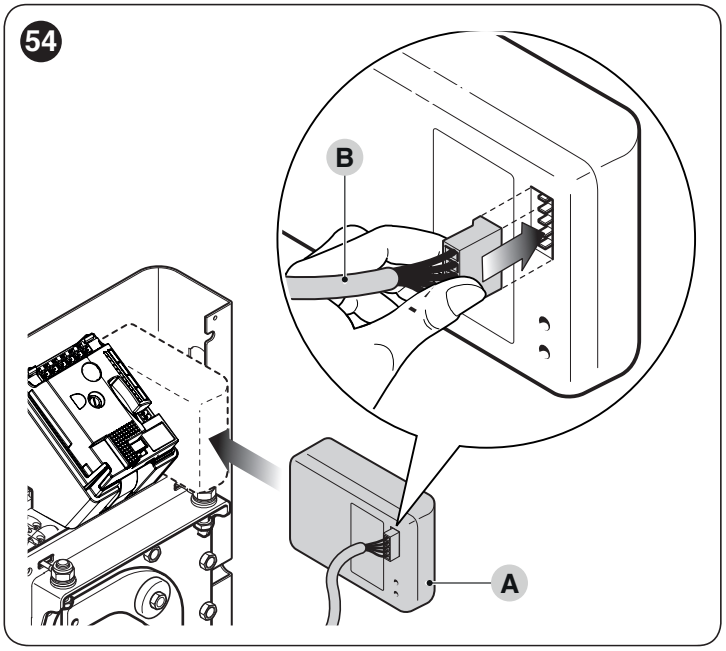
9.6 YEDEK AKÜNÜN BAĞLANMASI VE MONTAJI

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

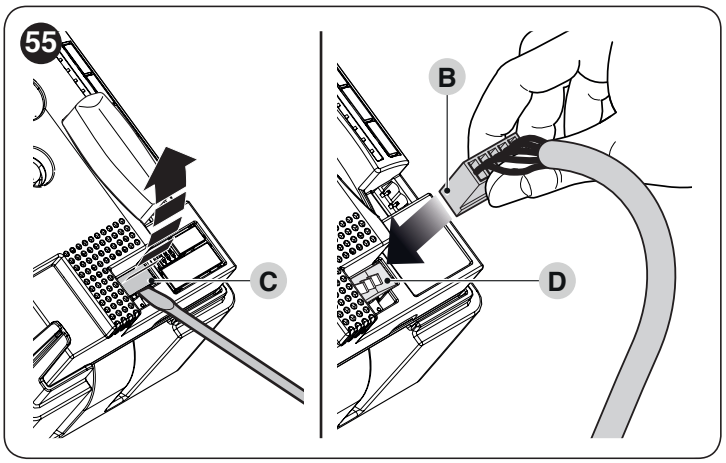
Yedek aküyü takmadan önce kontrol ünitesinin beslemesini ayırın.

Aküyü monte etmek ve bağlamak için:

1. Yedek aküyü (A) yerleştirin.
2. Uygun kabloyu (B) yedek akü bağlantısına takın.



3. Kontrol ünitesindeki membranı (C) çıkarın.
4. Uygun kabloyu (B) kontrol ünitesi bağlantısına (D) takın.



5. Ana güç kaynağını etkinleştirin.

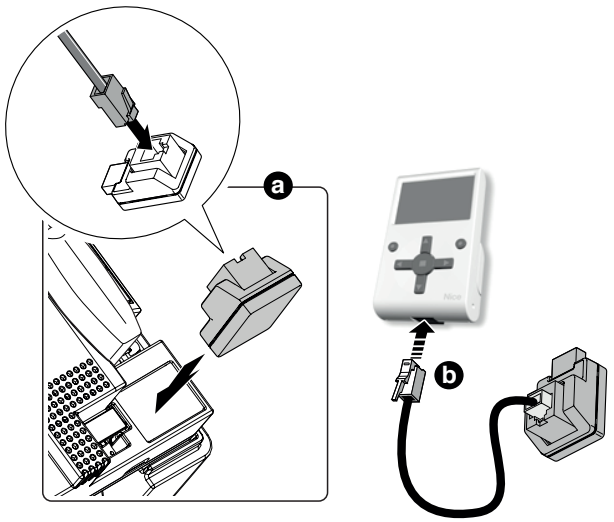
9.7 Oview programlayıcının bağlanması

Kurulum, bakım ve arıza teşhisinin eksiksiz ve hızlı yönetilmesini sağlayan “OView” uzaktan programlama ünitesi, özel BusT4 bağlantısına takılabilir. Bağlantıya erişmek için “Şekil 56”da gösterildiği gibi membranı çıkarın ve bağlantıyı ilgili yuvaya takın (“Şekil 56”). Programlama ünitesi kontrol ünitesinden uzakta, en fazla 100 m kabloyla kullanılabilir. Aynı anda en fazla 16 kontrol ünitesine bağlanabilir ve normal çalışma sırasında da bağlı kalabilir. Bu durumda özel “kullanıcı” menüsünden kontrol ünitesine komut verilebilir. Kontrol ünitesine OXI tipi radyo alıcısı takılmışsa kayıtlı vericilerin parametrelerine uzaktan programlama ünitesiyle erişilebilir. Bu işlevler için 4 damarlı BusT4 bağlantı kablosu gerekir; bu kabloyla kontrol ünitesinin yazılımı da güncellenebilir. Ayrıntılı bilgi “OView” programlayıcının kullanım kılavuzunda veya www.niceforyou.

com)

IBT4N arayüzünü bağlamadan önce kontrol ünitesinin beslemesini ayırın.

56



9.8 Solemyo güneş enerjisi sisteminin bağlanması

Otomasyon “Solemyo” sistemiyle beslenirken aynı anda elektrik şebekesinden BESLENMEMELİDİR.

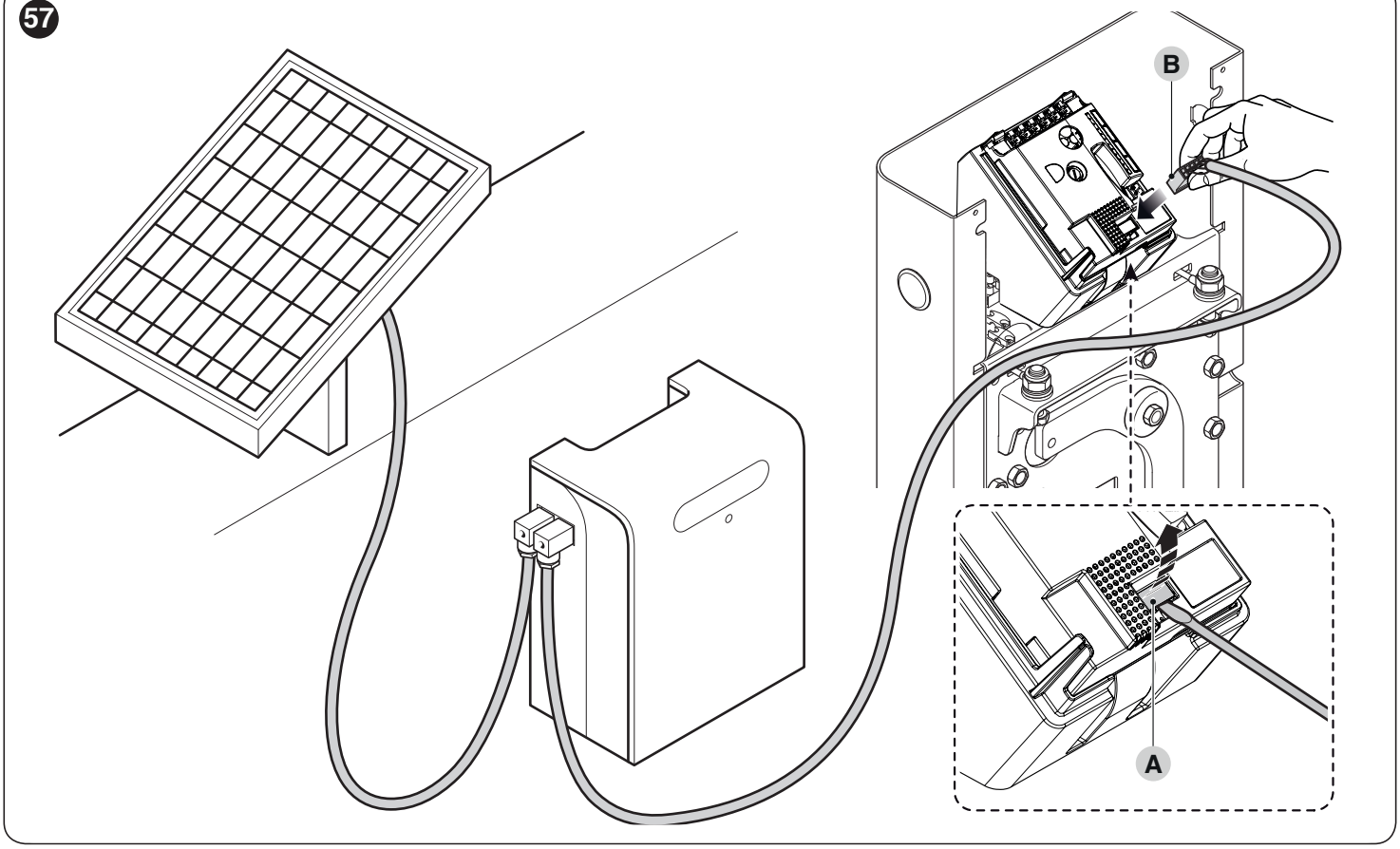
“Solemyo” sistemi hakkında bilgi için ilgili kullanım kılavuzuna bakın.

"Solemyo" sistemini bağlamak için:

1. bir tornavida yardımıyla plastik korumayı (A) çıkarın; ilgili bağlantı parçasını (B) kontrol ünitesine takın.

2.

57



10 ÜRÜN BAKIMI

Güvenlik düzeyini korumak ve uzun süreli çalışmayı sağlamak için otomasyona düzenli bakım yapılmalıdır. Bu amaçla S-BAR'da manevra sayacı ve bakım uyarı sistemi bulunur; “Bakım bildirimi işlevi” paragrafına bakın.

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

Redüktörlü motorun bakımı için:

1. Önceki bakımdan itibaren en fazla 6 ay veya en fazla 20.000 manevra sonra bakım planlayın.
2. Varsa yedek aküler dahil tüm beslemeleri ayırın.
3. Otomasyonu oluşturan malzemelerde bozulma olup olmadığını kontrol edin. Özellikle yapısal parçalardaki aşınma veya oksitlenmeye dikkat edin; uygun durumda olmayan parçaları değiştirin.
4. Hareketli parçaların, pinyonun, kremayerin ve tüm kapı kanadı bileşenlerinin aşınma durumunu kontrol edin; aşınmış parçaları değiştirin.
5. Beslemeleri yeniden bağlayın ve “Test” paragrafındaki tüm test ve kontrolleri yapın.

11 ÜRÜNÜN BERTARAF EDİLMESİ

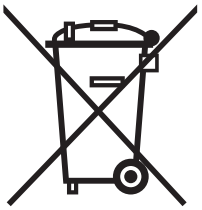
Bu ürün, tahrik sisteminin ayrılmaz bir parçasıdır ve onunla birlikte bertaraf edilmelidir.

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

UYARI

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

Buradaki simgenin gösterdiği gibi bu ürün evsel atıklarla atılmamalıdır. Atığı, yerel mevzuatta belirtilen yöntemlerle ayrı toplayıp bertaraf edin ve geri dönüştürün ya da yeni ürün alırken satıcıya iade edin.



UYARI

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

12 TEKNİK ÖZELLİKLER

Bu bölümde belirtilen tüm teknik özellikler 20°C (± 5°C) ortam sıcaklığına ilişkindir. Nice S.▲.A± Ürüne gerekli görüldüğünde, işlevlerini ve amaçlanan kullanımını değiştirmeden herhangi bir zamanda değişiklik yapma hakkını saklı tutar.

Tablo 15

TEKNİK ÖZELLİKLER	
Açıklama	**Teknik özellikler**
	S4-BAR - S4-BARI
Ürün türü	Elektronik kontrol üniteli konut tipi bariyer
Net geçiş açıklığı (m)	4
Kalkış tepe torku (Nm)	100
Kalkış tepe torku (Nm)	25
Açılma süresi (saniye)	≥4 - >5 (XBA4 aksesuarıyla)
Maksimum çalışma çevrimi/saat sıklığı (nominal torkta)	100 - 80 (XBA4 aksesuarıyla)
Dayanıklılık	**Ürün ömrü bölümüne bakın.**
Güç kaynağı	230V~ 50/60Hz
/V1 besleme gerilimi	230V~ 50/60Hz
Kalkışta çekilen en yüksek güç (W)	300
Nominal torkta en yüksek güç (W)	200
Yalıtım sınıfı	1
Acil durum güç kaynağı	İsteğe bağlı PS124 aksesuarıyla
Fotovoltaik güç kaynağı	İsteğe bağlı SYKCE aksesuarıyla
FLASH çıkışı	1 ELB yanıp sönen ikaz lambası için (12 V, 21 W ampul)
Aydınlatma lambası	İsteğe bağlı XBA7 LED ikaz lambası aksesuarıyla
BLUEBUS çıkışı	En fazla 12 BlueBus birim yüklü bir çıkış
STOP girişi	Kendiliğinden tanıtılan normalde kapalı, normalde açık veya 8.2 kΩ sabit dirençli kontaklar için. Kayıtlı durumdaki her değişiklik STOP komutunu tetikler.
SbS girişi	Normalde açık kontaklar için
OPEN girişi	Normalde açık kontaklar için
CLOSE girişi	Normalde açık kontaklar için
HP SbS girişi	Normalde açık kontaklar için
Radyo konektörü	SMXI ve SMXIS alıcıları için SM bağlantısı
Radyo ANTENİ girişi	RG58 veya benzeri kablo için 50 Ω
Programlanabilir işlevler	PROGRAMLAMA bölümüne ve Oview programlama/kontrol ünitesindeki ek ayarlara bakın.
Kendi kendine öğrenme fonksiyonları	BlueBus çıkışına bağlı cihazların otomatik tanıtılması. STOP cihaz türünün (normalde açık, normalde kapalı veya 8.2 kΩ direnç) otomatik tanıtılması. Açma ve kapama konumlarının öğrenilmesi.
Çalışma sıcaklığı	-20°C ÷ 50°C
Yüksek asitli, tuzlu veya patlayıcı olabilecek ortamda kullanım	Hayır.
Koruma derecesi	IP44
Boyutlar ve ağırlık	330x179,5x1146h mm; 35 kg

AB UYGUNLUK BEYANI

ve "kısmen tamamlanmış makine" birleştirme beyanı

Not - Bu beyanın içeriği, Nice S.▲.a. merkezinde saklanan resmi belgedeki beyanlara, özellikle bu kılavuz basılmadan önceki son revizyona karşılık gelir. Metin yayıma uygun biçimde düzenlenmiştir. Orijinal beyanın kopyası Nice S.▲.a. (TV) I. firmasından istenebilir.

Numara: 407/S-BAR **Rev: 10** **Dil: TR**

Üreticinin adı:	**Nice s.▲.a.**
Adres:	**Via Callalta 1, 31046 Oderzo (TV)** **İtalya**
Teknik belgeleri hazırlamaya yetkili kişi:	Nice s.▲.a.
Ürün türü:	Elektromekanik kollu bariyer
Model tipi	S4BAR, S4BARI
Aksesuarlar:	Kataloğa bakın

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

- • Aşağıdaki uyumlaştırılmış standartlara göre 2014/30/EU (EMC) Direktifi: EN 61000-6-2:2005, EN 61000-6-3:2007+A1:2011 Ürün aynı zamanda "kısmen tamamlanmış makineler" (Ek II, kısım 1, bölüm B) için öngörülen gereksinimlere göre aşağıdaki direktiflere de uygundur:

- Avrupa Parlamentosu ve Konseyinin, makinelerle ilgili ve 95/16/EC Direktifini değiştiren 17 Mayıs 2006 tarihli 2006/42/EC Direktifi (yeniden düzenleme).

İlgili teknik belgelerin 2006/42/EC Direktifinin VII B ekine uygun hazırlandığı ve aşağıdaki temel gerekliliklerin karşılandığı beyan edilir: 1.1.1 - 1.1.2 - 1.1.3 - 1.2.1 - 1.2.6 - 1.5.1 - 1.5.2 - 1.5.5 - 1.5.7 - 1.5.10 - 1.5.11. Üretici, ulusal makamların gerekçeli talebi üzerine, ilgili fikri mülkiyet haklarını saklı tutarak kısmen tamamlanmış makineye ilişkin bilgileri iletmeyi taahhüt eder. 1.5.6 1.5.8 " ",

"Kısmen tamamlanmış makine", resmi dili bu beyanda kullanılan dilden farklı olan bir Avrupa ülkesinde hizmete alınırsa ithalatçı, ilgili çevirinin bu beyanla birlikte verilmesini sağlamalıdır.
"Kısmen tamamlanmış makine", içine dahil edildiği nihai makinenin, uygulanabildiği ölçüde 2006/42/EC Direktifi hükümlerine uygun olduğu beyan edilene kadar kullanılmamalıdır.

Ürün ayrıca aşağıdaki standartlara uygundur:
EN 60335-1:2012+A11:2014, EN 62233:2008, EN 60335-2-103:2015

Ing. Roberto Griffa
(İcra Kurulu Başkanı)

Oderzo, 21/12/2017

NOTLAR

KULLANICI İÇİN TALİMATLAR VE UYARILAR

UYARI!

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

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

-

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

ÇOCUKLAR

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

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

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

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

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

Güvenlik cihazları arızalıysa: Bir veya daha fazla güvenlik cihazı arızalı veya devre dışı olsa da otomasyon kullanılabilir.

Bariyer, aşağıdaki şekilde "basılı tutarak çalıştırma" modunda kullanılabilir:

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

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

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

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

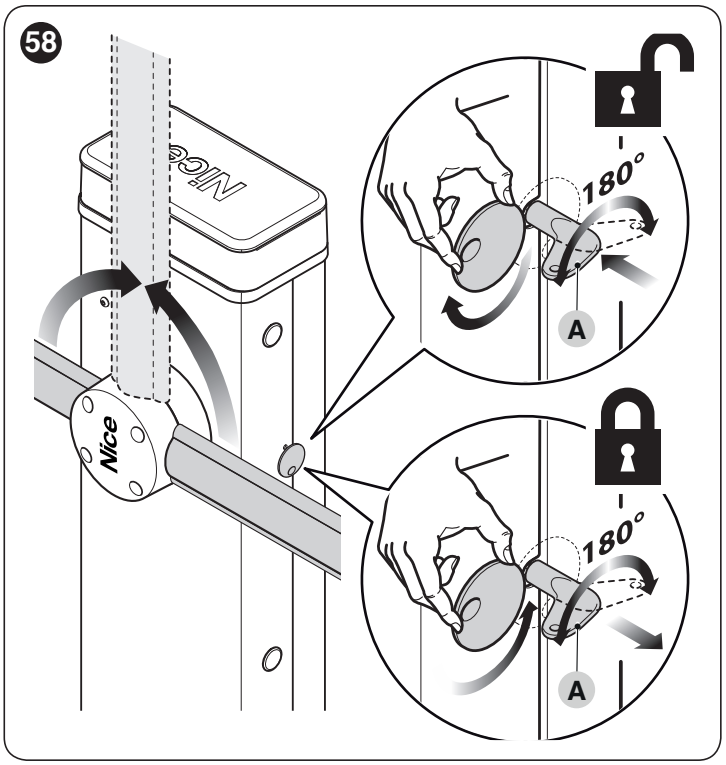
Bakım: Güvenlik seviyesini korumak ve otomasyonun kullanım ömrünü uzatmak için en az her 6 ayda bir düzenli bakım yapılmalıdır.

Kontrol, bakım ve onarım işlemlerini yalnızca yetkili personel yapabilir.

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

Kilidin açılması ve elle hareket
Kilidi açmak için:

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



2. kapı kanadı artık elle istenen konuma hareket ettirilebilir.

Cihazı kilitlemek için:

1. Anahtarı (A) başlangıç konumuna çevirin.
2. anahtarı çıkarın.
3. Anahtar yuvasının kapağını çevirin.

BAKIM ÇİZELGESİ (son kullanıcıya teslim edilecek)

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

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

Bu “Bakım kaydı” aşağıdaki otomasyonu ifade eder:

model S4-BAR - seri no. ..... - montaj tarihi ..... - yeri .....

Aşağıdaki ekli belgeler Bakım Defterinin bir parçasıdır:

1) _ Bakım planı
2) - .....
3) - .....
4) - .....
5) - .....
6) - .....

Ekteki “Bakım Planı” belgesine göre bakım, şu aralıklardan hangisi önce dolarsa o zaman yapılmalıdır: Her 6 ayda bir veya beklenen hizmet ömrünün manevra çevrimi cinsinden her %10'unda.

,

BAKIM PLANI

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

Bu kollu bariyer mekanizması genel olarak özel bakım gerektirmez. Bununla birlikte düzenli kontroller sistemin verimli ve takılı güvenlik sistemlerinin doğru çalışmasını sağlar. Bariyere eklenen cihazlar için kendi bakım planlarındaki kurallara uyun. Genel olarak her 6 ayda bir periyodik kontrol önerilir. Bakım aralığı, daha ayrıntılı olarak aşağıdaki hususlara göre de hesaplanabilir:

_ S-BAR yüksek hıza veya yüksek kuvvete ayarlanmışsa ya da aksesuarlar kolu ağırlaştırıyorsa daha sık kontrol gerekir.

_ Bakım için çevrim sayısını belirlerken genel olarak Tablo 4'e göre hizmet ömrü hesaplanmalı ve bulunan manevra sayısının en az her %10'unda bakım planlanmalıdır. Örneğin hizmet ömrü 500,000 ise her 50,000 çevrimde bakım yapılmalıdır.

Uyarı! Dengeleme sistemi yay kullanır. Bu yayın ortalama ömrü 500,000 çevrimi aşar; ancak yeterli güvenlik payı için bu sayıya ulaşılmadan değiştirilmesi önerilir.

Yay kırılsa bile kollu bariyerin EN 12604:2000 standardının 4.3.4 maddesindeki gerekliliğe uygun olacağını unutmayın.

Kol dengeleme sistemi yılda en az 2 kez, tercihen mevsim geçişlerinde kontrol edilmelidir.

Planlanan bakım aralıklarında aşağıdaki kontrol ve değişimler yapılmalıdır:

1. Tüm güç kaynaklarının bağlantısını kes

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

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

4. Elle kilit açma cihazının doğru çalıştığını kontrol edin.

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

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

7. Kolu yeniden kilitleyip test işlemini yapın.

8. Tüm güvenlik cihazlarının (fotoseller, hassas kenarlar vb.) doğru çalıştığını tek tek kontrol edin. Her cihaz devreye girdiğinde kontrol ünitesindeki “BlueBus” LED'i algılamayı doğrulamak için 2 kez daha hızlı yanıp söner.

9. Fotosellerin doğru çalıştığını şu şekilde kontrol edin: Bir veya iki fotosel çifti kullanılmasına göre 70 x 30 x 20 cm boyutlarında bir veya iki sert blok (ör. ahşap panel) gerekir. Her bloğun her boyutuna karşılık gelen üç yüzü yansıtıcı (ör. ayna veya parlak beyaz boya), diğer üç yüzü mat (ör. mat siyah boya) olmalıdır. Yerden 50 cm yüksekteki fotoselleri sınamak için blok yere koyulmalı; yerden 1 m yüksekteki fotoseller için blok 50 cm yükseltilmelidir. Tek fotosel çifti sınanıyorsa bloğu, 20 cm'lik yüzleri fotosellere bakacak şekilde doğrudan kolun ortasının altına yerleştirip kolun tüm uzunluğu boyunca hareket ettirin. İki fotosel çifti sınanıyorsa önce 1 blok kullanarak her çifti ayrı ayrı, ardından 2 blok kullanarak birlikte sınayın. Her bloğu kol merkezinin yanına 15 cm mesafede yerleştirin ve kolun tüm uzunluğu boyunca hareket ettirin. Bu testler sırasında fotoseller, bloğu bulunduğu her konumda algılamalıdır.

10. Fotosellerle diğer cihazlar arasında etkileşim olmadığını kontrol edin. Bunun için fotosel çifti arasındaki görüş hattını bir silindirle (çap 5 cm, uzunluk 30 cm) kesin: Silindiri önce TX fotoseline, sonra RX fotoseline ve son olarak ikisinin ortasına yaklaştırın. Her durumda cihazın etkin durumdan alarm durumuna ve tersine geçtiğini doğrulayın. Son olarak kontrol ünitesinde beklenen eylemi (ör. kapanma sırasında hareketin tersine çevrilmesi) başlattığını kontrol edin.

11. Kaldırılma tehlikesine karşı korumanın kontrolü: Dikey hareketli otomasyonlarda kaldırılma tehlikesi bulunmadığı doğrulanmalıdır. Test için kolun orta noktasına 20 kg yük (ör. kum torbası) asın, açılma komutu verin ve kolun manevra sırasında kapalı konumundan en fazla 50 cm yükseldiğini kontrol edin. Bu yükseklik aşılırsa motor kuvveti azaltılmalıdır (“PROGRAMLAMA” paragrafına bakın).

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

13. **Kilit açma sisteminin etkinliğinin kontrolü: Kolu “kapalı” konuma getirin ve redüktörlü motorun kilidini elle açın (“Redüktörlü motorun kilidini elle açma ve kilitleme” paragrafına bakın). İşlemin sorunsuz yapıldığından emin olun. Kolu elle “açık” konuma getirmek için gereken kuvvetin 200 N'yi (yaklaşık 20 kg) aşmadığını kontrol edin. Kuvvet, kola dik ve dönme ekseninden 1 m uzaklıkta ölçülür. Elle kilit açma anahtarının otomasyonun yakınında bulunduğunu da kontrol edin. Beslemeyi kesme sistemini sınayın: Besleme kesme cihazını çalıştırın ve varsa yedek aküleri ayırın. Kontrol ünitesindeki tüm LED'lerin OFF**

14. **olduğunu ve komut verildiğinde kolun hareketsiz kaldığını kontrol edin. Yanlışlıkla veya izinsiz bağlantıyı önleyen kilitleme sisteminin etkinliğini kontrol edin.**

Tablo 16

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

NOTLAR

IDV0644A00EN_29-03-2019

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

www.niceforyou.com