WALKY

WL1024
WL1024C

Kanatlı kapı motoru

TR - Kurulum ve kullanım talimatları ve uyarıları

Nice

TÜRKÇE

İçindekiler

1 - UYARILAR VE GENEL ÖNLEMLER 1
1.1 - Güvenlik uyarıları 1
1.2 - Kurulum uyarıları 1
1.3 - Kullanım uyarıları 1

2 - ÜRÜN TANIMI VE KULLANIM AMACI 1

3 - KURULUM 2
3.1 - Kurulum öncesi kontroller 2
3.2 - Kullanım sınırlaması 2
3.3 - Kurulumdan önce hazırlık çalışmaları 2
3.4 - WL1024C - WL1024 motorunun montajı 3
3.4.1 - Redüktörlü motor kolunun uzunluğunun belirlenmesi 3
3.4.2 - STANDART UZUNLUK KOLLU bir redüktörlü motorun montajı 3
3.4.3 - KISA KOLLU redüktörlü motorun montajı 4
3.5 - WLT çok amaçlı lambanın motora montajı
WL1024C modeli 4
3.6 - Kontrol ünitesi nasıl çıkarılır 5
3.7 - Kapalıyken kapı kanatlarının hizasının ayarlanması 5
3.8 - **MOTORU ELLE KİLİTLEME VE KİLİDİNİ ÇÖZME** 5

4 - ELEKTRİK BAĞLANTILARI 5
4.1 - Elektrik bağlantılarının açıklaması 5
4.2 - Güç kablosunun bağlanması 6
4.3 - Kontrol ünitesi olmayan motorun bağlanması. WL1024 5
4.4 - Diğer cihazların bağlanması 5
4.5 - Bağlı cihazların adreslenmesi 6
4.6 - Başlatma ve bağlantı kontrolü 6
4.7 - Bağlı cihazların tanınması 6
4.8 - Mekanik durdurucuların konumlarının tanınması 6
4.9 - Kanat hareketinin kontrolü 6

5 - TEST VE DEVREYE ALMA 6
5.1 - Test 7
5.2 - Devreye alma 7

6 - Kontrol ünitesinin programlanması 7
6.1 - Birinci düzey programlama (ON-OFF) 7
6.2 - İkinci seviye programlama (ayarlanabilir parametreler) 8
6.3 - Bellek silme 8
6.4 - Özel işlevler 8

7 - SORUN DURUMUNDA YAPILACAKLAR (sorun giderme kılavuzu) 9

8 - EK BİLGİLER 10
8.1 - OXI radyo alıcısının bağlantısı 10
8.2 - Yedek akü modunun bağlanması ve kurulumu. PS424 10
8.3 - Oview programlayıcının bağlantısı 10
8.4 - Solemyo güneş enerjisi sisteminin bağlantısı 10

9 - ÜRÜN BAKIMI 10

ÜRÜNÜN BERTARAF EDİLMESİ 11

ÜRÜN TEKNİK ÖZELLİKLERİ 11

Ürün ömrü 12 .....

AT UYGUNLUK BEYANI 12

EK I Kullanıcı için talimatlar ve uyarılar III Resimler X .....
.....
.....

1 UYARILAR VE GENEL ÖNLEMLER

1.1 Güvenlik uyarıları

- ÖNEMLİ! – Bu kılavuz güvenlikle ilgili önemli talimatlar ve uyarılar içermektedir. Yanlış kurulum ciddi yaralanmalara neden olabilir. Çalışmaya başlamadan önce kılavuzun tüm bölümleri dikkatlice okunmalıdır. Herhangi bir şüpheniz varsa kurulumu askıya alın ve açıklama için Nice Destek Hizmetini arayın.
- ÖNEMLİ! – Bu kılavuz önemli talimatlar içermektedir. Gelecekteki bakım çalışmaları ve ürünün imhası için saklayın.
- ÖNEMLİ! – En son Avrupa mevzuatı uyarınca, otomatik kapı ve kapı kurulumları, 2006/42/EC (eski adıyla 98/37 /EC) (Makine Direktifi) Direktifinde belirtilen standartlara ve özellikle otomatik işlevselliğin uygunluğunu sağlayan EN 12445, EN 12453, EN 12635 ve EN 13241-1 standartlarına uygun olmalıdır. ilan etti. Yukarıdakilerin ışığında, ürünün kurulum, bağlantı, test ve bakımını içeren tüm çalışmalar yalnızca kalifiye ve yetkin teknisyenler tarafından gerçekleştirilmelidir!

1.2 Kurulum uyarıları

- Kuruluma başlamadan önce ürünün istenilen kullanıma uygun olup olmadığını kontrol edin (bkz. “Kullanım sınırlaması” paragraf 3.2 ve "Ürün teknik özellikleri"). Uygun değilse kuruluma DEVAM ETMEYİN.
- Tüm kurulum ve bakım çalışmaları, otomasyon sisteminin elektrik beslemesinden bağlantısı kesilmiş halde gerçekleştirilmelidir. Otomasyon sisteminin bulunduğu yerden elektrik kesme cihazı görülemiyorsa, çalışmaya başlamadan önce kesme cihazının üzerine "DİKKAT! BAKIM DEVAM EDİYOR" yazan bir uyarı yapıştırılmalıdır.
- Kontrol ünitesi koruyucu topraklamayla donatılmış bir elektrik besleme hattına bağlanmalıdır.
- Ürünü kurulum sırasında dikkatli bir şekilde taşıyın; ezilmemesine, çökmemesine, düşmesine veya herhangi bir tür sıvıyla temas etmemesine dikkat edin. Ürünü ısı kaynaklarından ve çıplak alevden uzak tutun. Yukarıdakilere uyulmaması ürüne zarar verebilir ve tehlike veya arıza riskini artırabilir. Böyle bir durumda kurulum işini derhal askıya alın ve Nice Destek Servisiyle iletişime geçin.
- Ürünün herhangi bir parçasını değiştirmeyin. Yasaklanan değişiklikler yalnızca arızalara yol açabilir. Üretici, üründe yapılan izinsiz değişikliklerden kaynaklanan hasarlarla ilgili hiçbir sorumluluk kabul etmez.
- Otomasyona tabi tutulan kapı veya kapının yaya kapısı varsa, sistemde yaya kapısı açıkken motorun çalışmasını engelleyecek bir kontrol cihazı bulunmalıdır.
- Ürünün ambalaj malzemesi yerel düzenlemelere tamamen uygun şekilde imha edilmelidir.

1.3 Kullanım uyarıları

- Ürün, güvenliklerinden sorumlu bir kişi tarafından ürünün kullanımı konusunda denetlenmedikçe veya eğitilmedikçe, çocuklar da dahil olmak üzere sınırlı fiziksel, duyusal veya zihinsel kapasiteye sahip veya deneyimi veya bilgisi olmayan kişiler tarafından kullanılmak üzere tasarlanmamıştır.
- Otomasyon sisteminin yakınındaki çocuklar, sistemle oynamamalarını sağlamak amacıyla gözetim altında tutulmalıdır.
- Çocukların sabit kontrol cihazlarıyla oynamasına izin vermeyin. Uzaktan kumanda cihazlarını çocukların erişemeyeceği bir yerde saklayın.

2 Ürün Açıklaması ve KULLANIM AMACI

Bu ürünü oluşturan cihazlar tek veya çift kanatlı kapıları otomatikleştirmek için tasarlanmıştır. ÖNEMLİ! - Burada açıklanandan farklı kullanım veya kılavuzda belirtilenden farklı ortam koşulları uygunsuz kabul edilir ve yasaktır!
Sistemin ana bileşeni, kanat sayısına göre bir veya iki elektrikli redüktörlü motordur. Her birinde doğru akım motoru ve episiklik redüktör bulunur. Motorlardan birinde (WL1024C modeli) çalışmayı yöneten kontrol ünitesi vardır. Bu ünite, vericiden gelen komutları alan radyo alıcılı bir karttan oluşur. Opera, Bluebus ve Solemyo güneş enerjisi sistemlerine ait çeşitli cihazlar bağlanabilir. Şebekeden besleniyorsa isteğe bağlı PS424 yedek aküsü takılabilir; elektrik kesildiğinde sonraki saatlerde belirli hareketlerin yapılmasını sağlar. Kesintide özel anahtarla motor kilidi çözülerek kanatlar elle hareket ettirilebilir; elle kullanım için bölüm 3.8'e bakın.

Mevcut diğer aksesuarlar arasında “SM” konektörlerle (SMXI, OXI, vb.) tasarlanan alıcılar yer alır. Kontrol üniteli redüktörlü motor (mod. WL1024C), çok amaçlı lamba modunun kurulumuna uyum sağlayacak şekilde tasarlanmıştır. Kontrol ünitesi programlamasına bağlı olarak yanıp sönen acil durum ışığı veya aydınlatma lambası olarak çalışabilen WLT (bkz. bölüm 3.5). Ayrıca yerleşik ışık sensörünü etkinleştirerek alacakaranlık olarak da kullanılabilir; teknik özellikler için lütfen ilgili kullanım kılavuzuna bakın.

3 KURULUM

3.1 Kurulum öncesi kontroller

Kuruluma devam etmeden önce ürün bileşenlerinin bütünlüğünü kontrol edin ve seçilen modelin kullanım amacına ve kurulacağı ortama uygun olduğundan emin olun.

- Kullanılacak tüm malzemenin mükemmel durumda olduğunu ve kullanım amacına uygun olduğunu kontrol edin.
- Otomasyon sistemini açarken ve kapatırken yere monteli mekanik durdurucuların (ürünle birlikte verilmez) mevcut olup olmadığını kontrol edin.
- Kapının mekanik yapısının otomasyon kurulumuna uygun olduğunu ve yerel olarak geçerli yönetmeliklere uygun olduğunu kontrol edin (gerekirse kapının üzerindeki etikete bakın). Bu ürün, halihazırda iyi ve güvenli çalışma düzenine sahip olmayan bir kapıyı otomatikleştirmek için kullanılamaz ve kapının yanlış kurulumundan veya kötü bakımından kaynaklanan arızaları da gideremez.
- Cihazların çalışma koşullarının beyan edilen kullanım sınırlamalarına uygun olup olmadığını kontrol edin (bkz. paragraf 3.2).
- Kapı kanatlarını her iki yönde manuel olarak hareket ettiriniz ve hareket direncinin tüm hareket noktalarında sabit olmasını sağlayınız (daha fazla veya daha az kuvvetin gerekli olduğu noktalar olmamalıdır).
- Kapı kanatlarını manuel olarak rastgele bir konuma getirin, ardından bırakın ve sabit kaldıklarını kontrol edin.
- Redüktörlü motor sabitleme bölgesinin genel boyutlarıyla uyumlu olup olmadığını kontrol edin (şek. 1).
- Redüktörlü motorun monte edileceği yerin, kolunun tüm hareket aralığını gerçekleştirebilmesi için yeterli alana sahip olup olmadığını kontrol edin.
- Gerektiğinde manuel olarak serbest bırakılması için redüktörlü motorun çevresinde yeterli alan olup olmadığını kontrol edin.
- Çeşitli cihazların kurulacağı yüzeylerin güçlü ve sağlam bir tutuş sağlayabilecek kapasitede olduğundan emin olun.
- Her cihazın korumalı ve kazara darbelere maruz kalmayacak bir konuma kurulduğundan emin olun.
- Kullanılacak tüm elektrik kablolarının Tablo 1'de listelenen tipte olduğundan emin olun.

3.2 Kullanım sınırlaması

Redüktörlü motoru monte etmeden önce, verilerinin aşağıda belirtilen kullanım sınırlamalarına uygun olduğunu ve "Ürün teknik özellikleri" başlıklı bölümde belirtilen sınırlar dahilinde olup olmadığını kontrol edin: TAM UZUNLUK motor koluyla (fabrikadan gönderildiği şekliyle):

maksimum kanat genişliği: 1,80 m (maksimum kanat ağırlığı: 100 kg) - maksimum kanat yüksekliği: 2 m KISALTILMIŞ motor koluyla (kurucu tarafından kesilir):

maksimum kanat genişliği: 1,60 m (maksimum kanat ağırlığı: 100 kg) - maksimum kanat yüksekliği: 2 m

- Çalıştırmak için kontrol edin: kanadın ağırlığını ve genişliğini Grafiğe 1 uygulayın; bu noktalardan iki çizgi çizin ve bunların grafiğin iki gri alanından birinde kesişip kesişmediğini kontrol edin. Önemli! - Çizgiler beyaz alanda kesişiyorsa bu ürün, söz konusu kapıyı otomatikleştirmek için kullanılamaz.
- Redüktörlü motorun kurulumunu sağlamak için kolonun minimum genişliği 80 mm olmalıdır.
- Redüktörlü motor kolu kapı kanadının üst kısmına yerleştirilmelidir. ÖNEMLİ! - Redüktörlü motor baş aşağı, yani kol aşağıya bakacak şekilde monte edilmemelidir.
- Sağlam ve güvenli bir tutuş sağlamak için kolun sabitleme braketi kanadın en güçlü kısımlarından birine (örneğin çerçeve) takılmalıdır;
- “E” mesafesini kontrol edin (Şekil 7):

  “E” mesafesi 80 mm (minimum) ila 299 mm (maksimum) aralığına giriyorsa, redüktörlü motor kolunun kısaltılması gerekecektir. Bu gibi durumlarda kanat 90 °'ye kadar açılabilecektir.

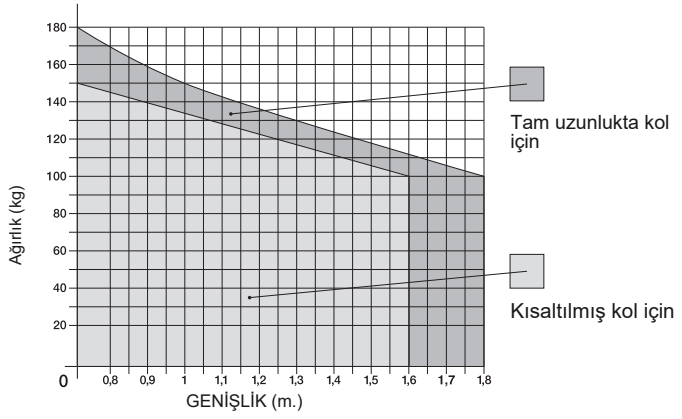
  “E” mesafesi 300 mm veya daha fazla ise redüktörlü motor kolunu kısaltmaya gerek yoktur. Bu gibi durumlarda kanat 110 °'ye kadar açılabilecektir.

3.3 Kurulum öncesi hazırlık çalışmaları

Şekil 2, Nice bileşenleri kullanılarak elde edilen bir otomatik sistem örneğini gösterir (bazı bileşenler kite dahil olmayabilir): a - Kontrol ünitesi modlu dişli motoru. WL1024C b - Kontrol ünitesi modsuz redüktörlü motor. WL1024 c - Çok amaçlı lamba modu. WLT (WL1024C kontrol ünitesi modlu redüktörlü motora takılacak); 3.5 bölümüne ve lambanın kendi kullanım kılavuzuna bakın. d - Fotosel çifti mod. MOFB e - Dijital klavye (mod. MOTB) - Transponder okuyucu (mod. MOMB) - Anahtar seçici (mod. MOSE) f - Fotosel direk çifti g - Mekanik durdurucuların açılması ve kapatılması h - Elektrikli kilit

Bileşenler tipik bir standart yerleşime göre konumlandırılmıştır. Şek. 2'ye göre her bileşenin yaklaşık montaj yerini belirleyin. Önemli - Kurulumdan önce şek. 2a ve “Tablo 1 - Elektrik kablolarının teknik özellikleri” bölümüne göre sistemin kablolarını hazırlayın. Önemli - Kablo borularını döşerken kanallarda su birikmesinin, bağlantı boruları üzerinden kontrol ünitesi içinde yoğuşmaya ve elektronik devrelerde hasara yol açabileceğini dikkate alın.

GRAFİK 1



TABLO 1 - Elektrik kablolarının teknik özellikleri

Bağlantı	Kablo türü	İzin verilen en büyük uzunluk
A: BESLEME kablosu	Bir 3 x 1.5 mm2 kablo	30 m (not 1)
B: ELEKTRİKLİ KİLİT kablosu	Bir 2 x 1 mm2 kablo	6 m
C: BLUEBUS CİHAZLARI kablosu	Bir 2 x 0.5 mm2 kablo	20 m (not 2)
D: ANAHTARLI SEÇİCİ kablosu	İki 2 x 0.5 mm2 kablo (not 3)	50 m
E: MOTOR BESLEME kablosu	Bir 3 x 1.5 mm2 kablo	6 m
HARİCİ ANTEN kablosu (isteğe bağlı)	Bir RG58 tipi ekranlı kablo	20 m (5 m'den kısa önerilir)

Not 1 – Güç kablosunun uzunluğu 30 m'den uzunsa, daha geniş kesitli bir kablo kullanmanız gerekecektir (3 x 2.5 mm 2) ve otomasyon sisteminin yakınına koruyucu topraklama kurmanız gerekecektir. Not 2 – Bluebus kablosunun uzunluğu 20 m'den uzunsa ve maksimum 40 m uzunluğa kadarsa, daha geniş kesitli bir kablo kullanmanız gerekecektir (2 x 1 mm 2). Not 3 – Bu 2 kablolar, 1 tekli 4 x 0.5 mm 2 kabloyla değiştirilebilir.

ÖNEMLİ! – Kullanılan kablolar kurulacağı ortamın tipine uygun olmalıdır.

3.4 Redüktörlü motor modunun kurulumu. WL1024C - WL1024

UYARILAR

- Kurulumun doğru yapılmaması, işi yapan kişinin ve sistemi kullananların ciddi şekilde yaralanmasına neden olabilir.
- Otomasyon sisteminin montajına başlamadan önce 3.1 ve 3.2 paragraflarında açıklanan ön kontrolleri gerçekleştirin.
- Redüktörlü motor kolu sağlanan standart uzunluktan kısaltılabilir. Redüktörlü motorun yakınında kolun tüm hareket aralığını engelleyen sabit bir engel (duvar veya direk gibi) varsa uzunluğunun azaltılması gerekir. Kolun kısaltılmasının gerekip gerekmediğini belirlemek için kuruluma başlamadan önce 3.4.1'deki prosedürün izlenmesi gerekir.

Şek. 3'e göre motor kolunun parçalarını birleştirin. Bu aşamada Benzing segmanını takmayın (şek. 4). Not! - Kavisli kolun kavisli bölümü, şek. 5'teki gibi kapı kanadına bakmalıdır.

3.4.1 Redüktörlü motor kolunun uzunluğunun belirlenmesi

01. Redüktörlü motorun DİKEY konumunu belirleyin:

Kurulum tamamlandıktan sonra kolun sabitleme braketinin kanat üzerinde bulunacağı yükseklikte kolonun üzerine yatay bir çizgi çizin. Redüktörlü motorun YATAY konumunu belirleyin:

02.

a) Kanadın maksimum açılma pozisyonunu belirleyin: maksimum açılma açısını belirleyin (maksimum 110 °).

b) B mesafesini ölçün ve A mesafesini belirleyin: 1 - Sütundaki B mesafesini ölçün (şek. 5). Bu, kapı kanadının dönme dayanağı ile redüktörlü motorun arka braketinin sabitleneceği kolon yüzeyi arasındaki mesafedir. 2 - 2A Grafiği üzerinde, B mesafesini henüz ölçüldüğü gibi işaretleyin ve bu noktadan, a noktasında ölçülen açı değerini içeren alanla kesişene kadar dikey bir çizgi izleyin. 3 - Dikey çizginin alanla kesiştiği noktalarda, A mesafesi için kullanılabilecek değerleri belirlemek amacıyla "A" sütunu boyunca yatay çizgiler çizin. Daha sonra bu aralıktan A için mümkünse daha küçük değerlerden birini seçin. 4 - Sütun üzerinde A mesafesini işaretleyin ve buna karşılık gelen dikey bir çizgi çizin (şek. 6). 5 - Dikey çizginin yakınında bir duvar veya başka bir sabit engel varsa, bu çizgi ile engel arasındaki mesafeyi ölçün (şek. 7): bu, E mesafesidir.

ÖNEMLİ

- E mesafesi 80 mm (minimum) ila 299 mm (maksimum) aralığına giriyorsa kuruluma 3.4.3 prosedürüyle devam edin.
- E mesafesi 300 mm veya daha fazlaysa kuruluma 3.4.2 prosedürüyle devam edin.

5 - Redüktörlü motoru özel anahtarla serbest bırakın (bkz. bölüm 3.8).

3.4.2 STANDART UZUNLUK KOLLU redüktörlü motorun montajı

Önemli! - Bu aşama yalnızca 3.4.1 tamamlandıktan sonra yapılabilir.
01. Motoru kolona sabitleyin (şek. 8):

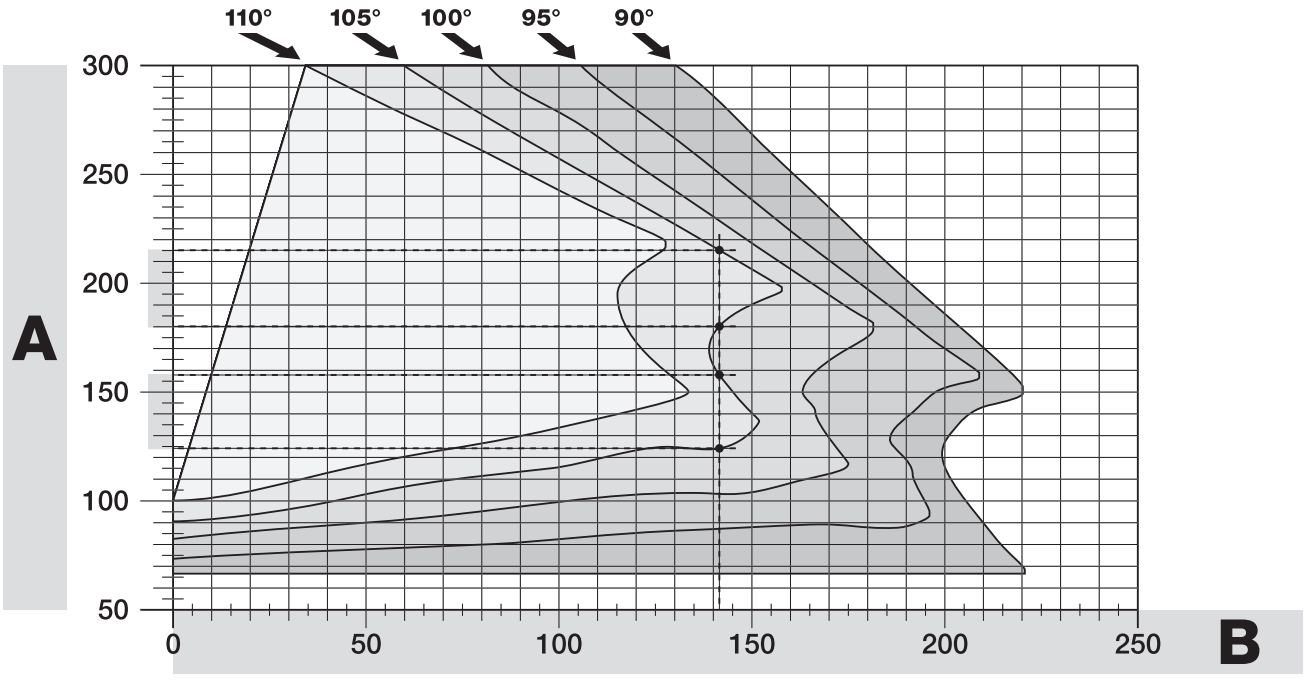
a) Redüktörlü motoru, dikey merkez çizgisi daha önce çizilen dikey çizgiye (mesafe A) ve kolu 3.4.1 prosedürü sırasında çizilen yatay çizgiye karşılık gelecek şekilde kolona(*) karşı tutun. Şimdi redüktörlü motorun tamamen dengelendiğinden emin olun: eksen dışında olması otomasyonun arızalanmasına neden olabilir. Not - Kolon yüzeyi 80 ile 135 mm arasında genişse, kuruluma devam etmeden önce redüktörlü motorun arka sabitleme braketinin 90 ° kadar döndürülmesi gerekecektir. Braketi döndürmek için bkz. 9. b) Bağlantı noktalarını işaretleyin, kolonun yüzeyinde gerekli delikleri açın ve dübelleri takın; Şimdi redüktörlü motoru uygun vidalar ve pullar kullanarak yerine sabitleyin. Redüktörlü motor kolunu kapı kanadına takın (şek. 8):

02.

c) Kapı kanadını tamamen Kapalı konuma getirin; d) Redüktörlü motor kolunu maksimum uzantısına kadar güçlü bir şekilde itin. Dikkat! - Kolun uç dayanağına kilitlendiğinden emin olun; e) Kolu kapı kanadına doğru getirin ve sabitleme braketini kapı kanadına doğru tutun. f) Redüktörlü motor kolunun düzgün şekilde hizalandığından emin olun ve gelecekte kanadın kapatma hizasında ince ayarlamalar yapılabilmesini sağlamak için braket üzerindeki yuva profilinin merkezini bir kalemle işaretleyin (bkz. paragraf 3.7). g) Bir elinizle braketi kapı kanadına doğru tutarak kapıyı ilgili mekanik durdurucular kadar tamamen açıp kapatmaya çalışın. Önemli! - Test sırasında kolun hareketi bir duvar veya başka bir sabit nesne tarafından engelleniyorsa, bu prosedür üzerinde çalışmayı bırakın ve 3.4.3 prosedürüne geçin. h) Kapı kanadında işaretli noktalara delikler açın ve braketi koldan çıkarın ve uygun vidalarla kapı kanadına sabitleyin. i) Pimi ve Benzing segmanını yerleştirerek kolu brakete takın. Önemli - Braketin ve kolun tamamen düz olup olmadığını kontrol edin. Braketin vidalarını gevşetin ve seviyeyi sağlamak için gerektiği gibi ayarlayın. Bu kontrol aynı zamanda 75 mm mesafesi ölçülerek de gerçekleştirilebilir (bkz. şekil 8 faz 2). l) Uç durdurucuları prosedürün başlangıcında belirlenen konumda kalıcı olarak zemine sabitleyin. Önemli! - Kapı kanadının uç dayanağa (ürünle birlikte verilmez) doğru tamamen kapanıp kapanmadığını kontrol edin. m) Son olarak kanadı manuel olarak hareketin orta noktasına getirin ve özel anahtarı kullanarak redüktörlü motoru sabitleyin (bkz. bölüm 3.8). Daha sonra kanadı manuel olarak birkaç santimetre daha açın. Otomatikleştirilen kapının iki kanadı varsa, diğer redüktörlü motoru takmak için burada 3.4 bölümünde açıklanan tüm işlemleri tekrarlayın.

03.

GRAFİK 2A



3.4.3 KISA KOLLU redüktörlü motorun montajı

Önemli! - Bu aşama yalnızca 3.4.1 tamamlandıktan sonra yapılabilir.
01. Kanat için yeni bir en büyük açılma açısı belirleyin (en çok 90°):

3.4.1 prosedürü sırasında kanat için belirlenen maksimum açılma konumunu göz ardı ederek, açının 90 °'yi aşmadığından emin olarak kanadı yeni bir maksimum açılma konumuna getirin. Daha sonra zemine monteli bir durdurucu kullanarak kapı kanadını geçici olarak bu konumda tutun. A - B - C mesafelerini belirleyin:

02.

a) Sütun üzerindeki B mesafesini (şek. 10) ölçün. Bu, kapı kanadının dönme dayanağı ile redüktörlü motorun arka braketinin sabitleneceği kolon yüzeyi arasındaki mesafedir. b) 2 B grafiğinde B mesafesini ölçüldüğü gibi işaretleyin ve bu noktadan itibaren dikey bir çizgi çizin. c) Sütun üzerinde, redüktörlü motorun arka braketinin monte edileceği A mesafesi değerini belirleyin (bkz. şekil 11). N.B.! - Motoru engellerden uzak tutmak için A için bir değer seçin; ne kadar küçük olursa o kadar iyidir. d) 2 B grafiğinde, A mesafesini yeni ölçülmüş olarak işaretleyin ve bu noktadan daha önce çizilen dikey çizgiyle kesişene kadar yatay bir çizgi çizin. Bu çizgilerin buluşma noktası C mesafesini, yani oluklu koldaki iki pim arasında gereken mesafeyi tanımlar (şek. 12). 2 grafiğinden örnek B: B'nin değeri 105 mm ve A, 143 mm ise, C noktası 182'dir. Redüktörlü motoru sütuna takın (şek. 13):

03.

a) Redüktörlü motoru, dikey merkez çizgisi (*) daha önce çizilen dikey çizgiye (mesafe A) ve kolu 3.4.1 prosedürü sırasında çizilen yatay çizgiye karşılık gelecek şekilde sütuna karşı tutun. Şimdi redüktörlü motorun tamamen dengelendiğinden emin olun: eksen dışında olması otomasyonun arızalanmasına neden olabilir. Not - Kolon yüzeyi 80 ile 135 mm arasında genişse, kuruluma devam etmeden önce redüktörlü motorun arka (*) sabitleme braketinin 90 ° kadar döndürülmesi gerekecektir. Braketi döndürmek için bkz. 8. b) Bağlantı noktalarını işaretleyin, kolonun yüzeyinde gerekli delikleri açın ve dübelleri takın; Şimdi redüktörlü motoru uygun vidalar ve pullar kullanarak yerine sabitleyin. Yarıklı kolu kısaltın (şek. 14):

04.

a) Yarıklı kolun uzunluğunu C değerine düşürmek için (02 -d noktasında belirlendiği gibi), somunu sökün, durdurucuyu çıkarın, iki pimi aralarındaki mesafe C değerine eşit olacak şekilde ayarlayın, ardından somunu geçici olarak yerine sabitleyin. Bu bağlamda yarıklı kolun C uzunluğunun kontrol edilmesi (şek. 15 - 16):

05.

a) Kapı kanadını tamamen Kapalı konuma getirin; b) Redüktörlü motor kolunu maksimum ölçüde tamamen açın (bkz. 15, faz 1); c) Kolu kapı kanadına doğru getirin ve sabitleme braketini kapı kanadına doğru tutun: Önemli! - kavisli kolu sabitlenene kadar kanada doğru itin (maksimum açıklık - bkz. şekil 15, faz 1 a). d) Redüktörlü motor kolunun düzgün bir şekilde hizalandığından emin olun ve gelecekte kanadın kapatma hizasında ince ayarlamalar yapılabilmesini sağlamak için braket üzerindeki yuva profilinin merkezini bir kalemle işaretleyin (bkz. paragraf 3.7).

e) Braketi geçici olarak kanada takın ve kanadı zemindeki durdurucuya dayanacak şekilde tam açın.
f) Bu konumda şek. 16'daki kontrolleri yapın (yarıklı kolun iki pimi üzerinden kanat menteşesine kadar bir ip gerin). Önemli! - Menteşeye göre ip şek. 16'daki "BB" konumundaysa C mesafesini birkaç milimetre artırın. İp şek. 16'daki "AA" konumuna gelene ve kol duvara veya başka sabit engellere takılmayana kadar tekrarlayın.
Yarıklı kolun kesilmesi (şek. 17):

06.

Mafsalın doğru çalıştığını kontrol ettikten sonra yarıklı kolu şöyle kesin:
a) Şek. 17, aşama 1'de gösterilen konuma bir çizgi çizin. Kolu braketten çıkarıp gereksiz kısmını kesin.
b) Kolun parçalarını yeniden birleştirin (şek. 3).
Motor kolunu kapı kanadına sabitleyin (şek. 18):

07.

a) Kapı kanadında işaretli noktalara delikler açın. b) Braketi koldan çıkarın ve uygun vidalarla kapı kanadına sabitleyin. c) Pimi ve Benzing segmanını yerleştirerek kolu brakete takın. Önemli - Braketin ve kolun tamamen düz olup olmadığını kontrol edin. Braketin vidalarını gevşetin ve seviyeyi sağlamak için gerektiği gibi ayarlayın. Bu kontrol aynı zamanda 75 mm mesafesi ölçülerek de yapılabilir (bkz. şekil 8 faz 2). d) Uç durdurucuları prosedürün başlangıcında belirlenen konumda kalıcı olarak zemine sabitleyin. Önemli! - Kapı kanadının uç dayanağa kadar tamamen kapandığını kontrol edin. Kapatma hizasında ince ayarlamalar yapmak için paragrafa bakın.

3.7.

e) Son olarak kanadı manuel olarak hareketin orta noktasına getirin ve özel anahtarı kullanarak redüktörlü motoru sabitleyin (bkz. bölüm 3.8). Ardından kanadı manuel olarak birkaç santimetre daha açın. Otomatikleştirilen kapının iki kanadı varsa, diğer redüktörlü motoru takmak için burada 3.4

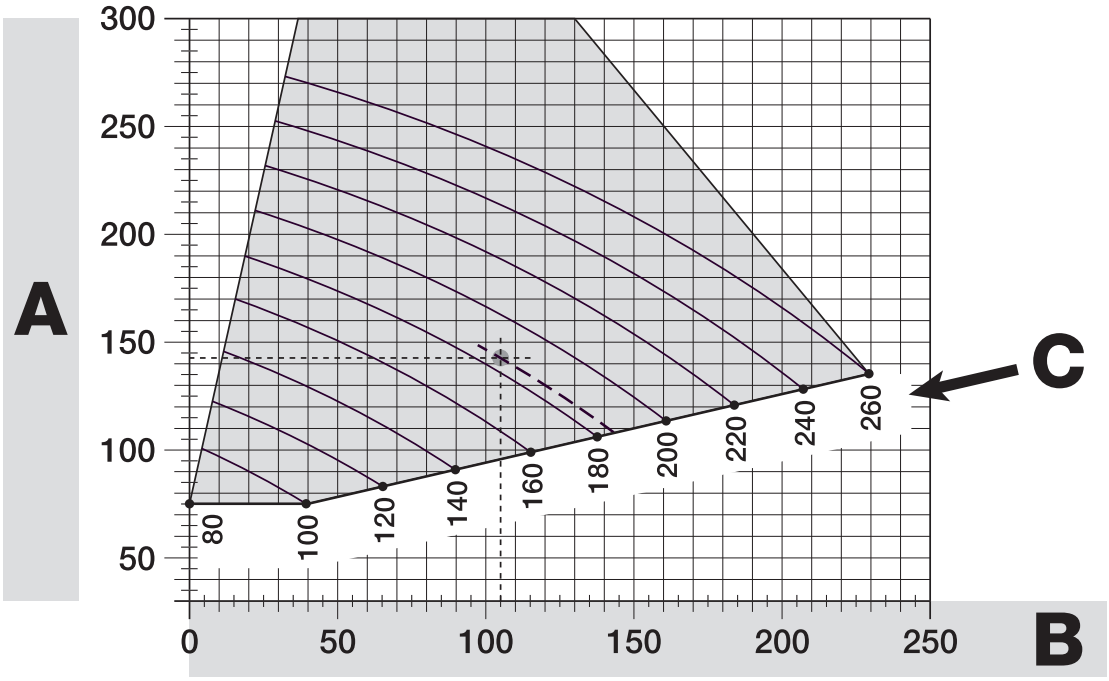
08. bölümünde açıklanan tüm işlemleri tekrarlayın.

3.5 Çok amaçlı lamba modunun kurulumu. WL1024C redüktörlü motor modelinde WLT

Uyarı - WLT, kontrol ünitesinin programına göre flaşör veya aydınlatma lambası olarak çalışabilir. Şek. 21'deki montaj adımlarını doğru sırayla uygulayın ve aşağıdaki uyarılara uyun:

- 4 fazı için – Güç ünitesini ok yönünde döndürün ve altındaki onu redüktörlü motora bağlayan kablolara dikkat edin.
- 7 fazı için – Kabloları tamamen açın ve konektörü gösterildiği gibi FLASH çıkışına takın; kabloları kablo rakoruna takarak sabitleyin.
- 11 fazı için – İstenilen kullanıma bağlı olarak elektronik kartı tabanın pimi üzerine konumlandırın: Yaygın ışık; B yönlü ışık huzmesi (bu durumda ışık hüzmesi, kartın tabandaki deliklerden birinde bloke edilmesiyle yönlendirilebilir).

GRAFİK 2 B



• 12 fazı için – Kabloyu tamamen açın, fazla kısmı kesin ve kabloları, LED'ler ve elektronik kartın arkasına takılan ışık sensörünün üzerine gölge düşürmeyecek şekilde konumlandırın.

• 13 fazı için – Kapaktaki ok ile tabandaki ok aynı hizada olmalıdır. Tabandaki 4 dişlilerinin kapağın içindeki oyuklara oturduğundan emin olun. Not – WLT çok amaçlı lamba "Walky" redüktörlü motorun üst kısmına takılı değilse, 4.1 - "Elektrik bağlantılarının açıklaması" paragrafında açıklandığı gibi ELS terminaline bağlanmalıdır.

3.6 Kontrol ünitesi nasıl çıkarılır

01. Redüktörlü motorun alt kapağını çıkarın (şek. 19 faz 1-2);

02. Kablo manşonu desteğinin 4 vidalarını sökün ve çıkarın (şek. 24 faz 1-2);

03. Kontrol ünitesini ok yönünde yaklaşık 4 santimetre çekin ve motor konnektörünü ayırın (şek. 24 faz 3-4);

04. Son olarak kontrol ünitesini tamamen çıkarın;
Önemli! - Motoru üniteye yeniden bağlarken konektörün kutbuna dikkat edin (yalnızca tek yönde takılabilir!).

3.7 Kapalıyken kapı kanatlarının hizasının ayarlanması

01. Yarıklı kolu kapı kanadındaki sabitleme braketinden çıkarın;

02. Braketteki vidaları gevşetin ve braketi birkaç milimetre redüktörlü motora doğru hareket ettirin;

03. Daha sonra braketteki yarıklı kolu yerine takın, kanadı kapatın ve her ikisinin de diğer kanatla aynı hizada olduğunu ve uç dayanağa temas ettiğini kontrol edin. Önemli! - Gerekirse, optimum hizalama elde edilene kadar 02 noktasını tekrarlayın;

04. Bağlantı braketinin ortasındaki deliğe karşılık gelecek şekilde kanatta bir delik açın ve bir vida takın. Daha sonra üç vidayı sıkarak braketi kalıcı olarak yerine sabitleyin;

05. Son olarak, pimi ve Benzing segmanını yerleştirerek yarıklı kolu brakete takın.

3.8 MOTORU ELLE KİLİTLEME VE KİLİDİNİ ÇÖZME

Redüktörlü motor, kapının manuel olarak açılıp kapanmasını sağlayan mekanik bir sistemle donatılmıştır. Bu manuel işlemler, elektrik kesintileri, çalışma arızaları veya kurulum sırasında gereklidir.

Serbest bırakma (şek. 22 -A):

01. Kapağı kaldırın;

02. Anahtarı serbest bırakma pimine yerleştirin;

03. Anahtarı saat yönünde neredeyse tam tur çevirin.

04. Kapı kanadı artık manuel olarak istenen konuma hareket ettirilebilir.

Sabitleme (şek. 22 -B):

01. Anahtarı serbest bırakma piminde saat yönünün tersine çevirin ve kapı kanadını, kanadın mekanik olarak tahrik mekanizmasına geçtiğini duyana kadar elle hareket ettirin.

02. Anahtarı pimden çıkarın ve serbest bırakma diskini saat yönünün tersine 90 ° döndürerek deliğin bloke olmasını sağlayın ve kapağı değiştirin.

4 ELEKTRİK BAĞLANTILARI

Otomasyon sisteminin çeşitli cihazlarının (fotoseller, dijital klavyeler, transponder kart okuyucular vb.) kontrol ünitesi ile elektriksel bağlantısı Nice “Bluebus” sistemi ile yapılmaktadır. Bu sistem, hem elektrik beslemesinin hem de iletişim sinyallerinin hareket ettiği 2 kablolarının kullanımıyla elektrik bağlantılarının gerçekleştirilmesini mümkün kılar. Kullanılacak elektrik bağlantısı paraleldir ve herhangi bir polariteye dikkat edilmesini gerektirmez. Tanıma aşamasında, kontrol ünitesine bağlı her cihaz, benzersiz bir kod sayesinde kontrol ünitesi tarafından ayrı ayrı tanınacaktır. Her cihaz eklendiğinde veya çıkarıldığında, kontrol ünitesi tanıma aşamasını gerçekleştirmelisiniz (bkz. paragraf 4.7).

4.1 Elektrik bağlantılarının açıklaması (şek. 23)

M1	redüktörlü motor çıkışı 1
ELS	12 VAC elektrikli kilit çıkışı (maks. 15 VA). ELS çıkışı, Oview programlayıcı kullanılarak diğer işlevlerle programlanabilir (bkz. bölüm 8.3) (örneğin yanıp sönme, aydınlatma lambası vb.)

Uyumlu cihazlar için BLUEBUS girişi (MOFB, MOFOB, MOB ve MOTB).

Cihaz bağlantısı, hem elektrik kaynağının hem de iletişim sinyallerinin hareket ettiği 2 kablolarının kullanımına paraleldir; Bağlantıyı yaparken herhangi bir polariteye dikkat etmeye gerek yoktur. Her cihaz, kurulum sırasında benzersiz bir adres atandığından kontrol ünitesi tarafından ayrı ayrı tanınır (bkz. paragraf 4.7)

STOP	Etkinleştirildiğinde hareketi hemen durdurup kısa bir ters hareket yaptıran cihazlar için giriş. NO, NC kontakları veya 8.2 kΩ sabit direnç çıkışlı cihazlar (emniyet kenarları) bağlanabilir. Her cihaz tanıtımda kontrol ünitesince ayrı tanınır (paragraf 4.7). Sonrasında tanınan duruma göre değişiklik algılanırsa STOP verilir. Aynı girişe farklı tipler dahil birden fazla cihaz bağlanabilir: - NO cihazlar sayı sınırı olmadan paralel bağlanabilir; - NC cihazlar sayı sınırı olmadan seri bağlanabilir; - 8.2 kΩ sabit direnç çıkışlı 2 cihaz paralel bağlanabilir. 2'den fazla cihaz varsa tek 8.2 kΩ sonlandırma direnciyle kaskad bağlanmalıdır; - 2 NO ve NC cihaz paralel bağlanabilir; NC kontağına seri 8.2 kΩ direnç bağlanır (böylece NO, NC ve 8.2 kΩ olmak üzere 3 cihaz tipinin birleşimi mümkündür).
P.P.	Etkinleştirildiğinde Adım-Adım hareketi başlatan kumanda cihazları için giriş; NO kontaklar bağlanabilir.
AERIAL	Radyo alıcısının anten girişi.

4.2 Güç kablosunun bağlanması

UYARI: Elektrik besleme hattı, otomasyon sisteminin şebekeden tamamen ayrılmasını sağlayacak bir cihazla donatılmış olmalıdır. Bağlantı kesme cihazının kontakları, kurulum kurallarına uygun olarak kategori III aşırı yük koşullarında bağlantının tamamen kesilmesini sağlamaya yeterli bir açılma mesafesine sahip olmalıdır. İhtiyaç duyulduğunda elektriğin hızlı ve güvenli bir şekilde kesilmesini sağlayan bu cihaz; bu nedenle otomasyon sisteminden görülebilecek şekilde konumlandırılmalıdır. Ancak görünür bir konumda bulunmuyorsa, herhangi bir riski önlemek amacıyla, güç kaynağının yanlışlıkla veya izinsiz olarak yeniden bağlanmasını önleyecek bir sistemle donatılmalıdır. Ürün bir bağlantı kesme cihazıyla birlikte verilmemektedir.

ÖNEMLİ

Bağlantı yalnızca kalifiye uzmanlar tarafından gerçekleştirilmelidir.

Tüm elektrik bağlantıları, otomasyon sisteminde mevcut olması halinde, herhangi bir şebeke elektrik güç kaynağı olmadan ve yedek akü bağlantısı kesilerek yapılmalıdır.

01. Redüktörlü motorun üst kapağındaki 3 vidalarını sökerek güç ünitesine erişin ve altındaki kablolara dikkat ederek kapağı yavaşça ok yönünde döndürün (şek. 24);

02. Etiketteki talimatlara uyarak faz ve nötr kablolarını güç ünitesi terminal panosuna bağlayın; vidayı kullanarak topraklama kablosu rondelasını kapatın (şek. 25): dikkatli olun! -terminal, güç kablosunun çıktığı açıklığa doğru bakmalıdır;

03. Ardından güç kablosunu, güç ünitesinin dönmesine ve kapağın kapanmasına yetecek uzunlukta olacak şekilde kontrol ünitesine doğru çekin;

04. Güç ünitesi kapağını kapatın; kablo rakorundaki vidaları sıkın; kontrol ünitesini yuvasına yerleştirin ve kablo manşonu desteğini yeniden monte edin; Önemli! - Güç ünitesinin kapağını tüm vidalarla sabitleyin ve contanın yerine iyice oturduğundan emin olun. Contanın veya vidalardan birinin eksik olması, içerideki elektronik aksamın bozulmasına neden olabilir.

4.3 Kontrol ünitesi olmayan motorun bağlanması. **WL1024**

01. Kontrol ünitesi olmayan motorun alt kapağını şek. 19, aşama 1-2'deki gibi çıkarın;

02. Bir Phillips tornavida kullanarak kablo manşonu desteğinin 4 vidalarını (şek. 20) sökün ve çıkarın (önemli! - 2 ara parçalarını kaybetmeyin).

03. Kablo rakorundaki iki vidayı gevşetin (şek. 20, faz 6) ve bağlantı kablosunu içinden geçirin; etiketteki sembollere dikkat ederek 3 kablolarını terminal panosuna bağlayın; ardından kablo rakorunun vidalarını sıkın.

04. Redüktörlü motorun içindeki 2 ayaklarını bir Allen anahtarıyla, tamamen kolona dayanıncaya kadar ayarlayın (şek. 20, faz 7).

05. Kablo manşonu desteğinin kenarını kesin (şek. 20, faz 8); 2 ara parçalarını tekrar yerine yerleştirin; kablo manşonu desteğini yeniden monte edin (şek. 20, faz 9) ve redüktörlü motorun alt kapağını değiştirin (şek. 20, faz 10).

4.4 Diğer cihazların bağlanması

Sistemdeki transponder kart okuyucu veya anahtar seçici ışığı gibi başka cihazlara güç vermeniz gerekiyorsa, bu cihazlar kontrol ünitesine “ P.P. (pozitif)” ve “ STOP (negatif)” terminalleri üzerinden bağlanabilir (şek. 23). Besleme voltajı, şebeke veya elektrik şebekesi çalıştırıldığında 18 ile 31 VDC arasında ve 11 ile yakl. 14 Yedek akü PS424 ile çalışırken VDC. Kullanılabilir maksimum akım 200 mA'dir. Not – “P.P” terminallerinde mevcut olan voltaj. ve "STOP", kartta "Bekleme" işlevi etkinleştirildiğinde bile mevcut kalır.

4.5 Fotosellerin ve diğer BlueBus cihazlarının adreslenmesi

Kontrol ünitesinin Bluebus sistemine bağlı fotoselleri tanıması için bunlara adres atanmalıdır: Her cihazın köprüsünü şek. 31'de gösterildiği gibi yerleştirin. Diğer cihazların adreslenmesi için kendi kılavuzlarına bakın.

4.6 Başlatma ve bağlantı kontrolü

Kontrol ünitesine güç verdikten sonra aşağıdaki kontrolleri yapın:

- birkaç saniye sonra " Bluebus " LED'nin (şek. 26) saniyede 1 yanıp sönme frekansında düzenli olarak yanıp söndüğünü kontrol edin;
- hem TX hem de RX fotosellerinin LED'ler'sinin flaş yaydığını kontrol edin. Bu aşamada yayılan yanıp sönmenin türü önemli değildir;
- WLT çok amaçlı lambanın kapalı olduğundan (yanıp sönme işlevine ayarlı olduğundan) ve güç kaynağındaki FLASH çıkışına bağlı olduğundan emin olun. Bu gerçekleşmezse, kontrol ünitesinin elektrik beslemesini kesin ve daha önce yapılmış olan çeşitli elektrik bağlantılarını kontrol edin.

4.7 Bağlı cihazların tanınması

Başlatma işlemi tamamlandıktan sonra kontrol ünitesinin "Bluebus" ve "Durdur" girişlerine bağlı cihazları tanıması gerekir. ÖNEMLİ! – Kontrol ünitesi herhangi bir cihaza bağlı olmasa bile tanıma aşaması gerçekleştirilmelidir. Kontrol ünitesi, tanıma prosedürü sayesinde kendisine bağlı çeşitli cihazları ayrı ayrı tanıyacak şekilde tasarlanmıştır ve ayrıca olası sorunları çok yüksek bir hassasiyetle tespit edebilir. Sonuç olarak, cihazların tanınması, bir cihaz her bağlandığında veya çıkarıldığında gerçekleştirilmelidir. LED'ler Kontrol ünitesindeki (şek. 26) " L1 " ve " L2 ", tanıma işleminin yapılması gerektiğini belirtmek için yavaş yanıp söner:

01. "◄" ve "Set" tuşlarını aynı anda basılı tutun (şek. 26).

02. LED'ler " L1 " ve " L2 " hızlı bir şekilde yanıp sönmeye başladığında (yaklaşık 3 saniye sonra) tuşları bırakın.

03. Kontrol ünitesinin cihaz tanıma aşamasını tamamlaması için birkaç saniye bekleyin.

04. Bu aşamanın sonunda "STOP" LED açılmalı ve LED'ler " L1 " ve " L2 " kapatılmalıdır (LED'ler " L3 " ve " L4 " yanıp sönmeye başlayabilir).

4.8 Mekanik durdurucuların konumlarının tanınması

Cihazların tanınmasından sonra (4.7 paragrafı), kontrol ünitesinin mekanik durdurucuların konumlarını (maksimum Açma ve maksimum Kapatma) tanıması gerekir; Bu aşamada, kanadın açılma açısı, kapanma mekanik durdurucusundan açılma mekanik durdurucusuna kadar tespit edilir. Mekanik dayanakların sabit ve yeterince sağlam olması hayati önem taşımaktadır.

01. Tablo 2'de sisteminize karşılık gelen şekli belirleyin, JA ve JB elektrik bağlantı tellerini bu şekilde gösterilen konumda kontrol ünitesi üzerindeki yerine sabitleyin.

02. Motorların kilidini özel anahtarlarla çözün (bölüm 3.8) ve kanatları serbestçe açılıp kapanabilecekleri orta konuma getirin; ardından motorları kilitleyin.

03. Kontrol ünitesindeki "Set" ve "►" tuşlarını aynı anda basılı tutun;

04. LED'ler " L3 " ve " L4 " hızlı bir şekilde yanıp sönmeye başladığında (yaklaşık 3 saniye sonra) tuşları bırakın;

05. Otomatik sistemin aşağıdaki manevra dizilerini gerçekleştirip gerçekleştirmediğini kontrol edin: a - M1 redüktörlü motorun mekanik stopa kadar yavaş kapanması b - M2 redüktörlü motorun mekanik stopa kadar yavaş kapanması c - M2 redüktörlü motorun ve M1 redüktörlü motorun mekanik stopa kadar yavaş açılması d - M1 ve M2 redüktörlü motorların hızlı bir şekilde tamamen kapatılması

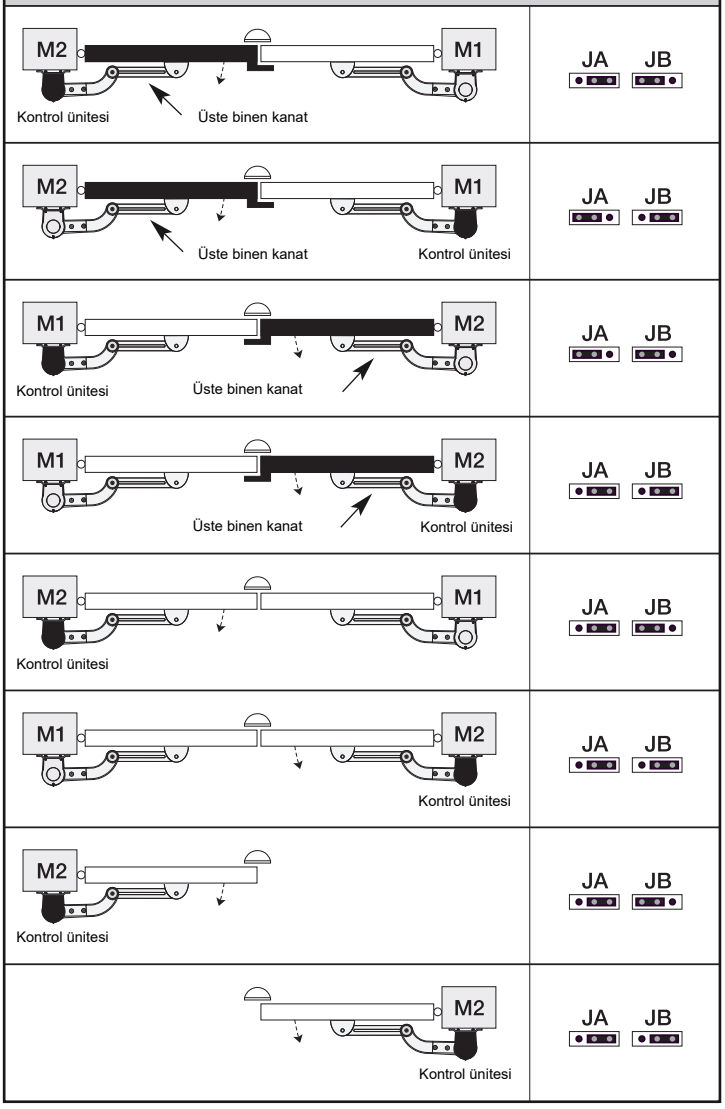
- Kanatlardan birinin veya her ikisinin ilk manevrası bir kapanma hareketi değilse, tanıma aşamasını durdurmak için herhangi bir tuşa basın ve Tablo 2'ye bakarak JA ve JB elektrikli atlama tellerinin konumlarını kontrol edin; aksi takdirde, kontrol ünitesi olmadan motorun polaritesini kontrol edin (mod. WL1024).

- Kapanma hareketini başlatan ilk motor M1 değilse, tanıma aşamasını durdurmak için herhangi bir tuşa basın ve Tablo 2'ye bakarak JA ve JB elektrikli atlama tellerinin konumunu kontrol edin.

- Tanıma aşamasında bir cihaz etkinleştirilirse (fotoseller, tuş seçici, tuşa basma vb.), tanıma aşaması derhal durdurulur. Tamamen tekrarlanmalıdır. Her iki motorun (d) kapanma manevrası sonunda LED'ler " L3 " ve " L4 " kapanır ve işlemin başarıyla tamamlandığını gösterir.

06.

TABLO 2



4.9 - Kanat hareketinin kontrolü

Mekanik durdurucuların konumunun algılanmasının ardından, kapının doğru hareket ettiğinden emin olmak, montaj ve ayar kusurlarını veya diğer sorunları kontrol etmek için kontrol ünitesine birkaç açma ve kapama manevrası yaptırmanızı öneririz:

01. Açma tuşuna basın (Şekil 26) ve Açma manevrasının bir hızlanma aşaması, sabit hızda bir aşama, bir yavaşlama aşaması içerdiğini ve kanatların açılma mekanik son durdurmasına karşı durduğunu kontrol edin.

02. Kapatma tuşuna basın (Şekil 26) ve kapanma manevrasının bir hızlanma aşaması, sabit hızda bir aşama, bir yavaşlama aşaması içerdiğini ve kanatların kapanma mekanik son durdurmasına karşı durduğunu kontrol edin.

03. Manevralar sırasında, yanıp sönmenin, yanıp sönme açıkken 0.5 saniye aralıklarla ve yanıp sönme kapalıyken 0.5 saniye aralıklarla belirli yanıp sönmeler gerçekleştirdiğini kontrol edin.

5 TEST VE DEVREYE ALMA

Bunlar, maksimum sistem güvenliğini garanti etmek için otomasyon sisteminin kurulumundaki en önemli aşamalardır. Test, otomasyon sistemindeki cihazların düzenli olarak kontrol edilmesi için de kullanılabilir. Otomasyon sistemi test etme ve devreye alma aşamaları, ilgili risklere göre benimsenen çözümleri kontrol etmek için gerekli testleri belirlemekten ve tüm yasal ve düzenleyici yükümlülüklere, özellikle de otomatik kapıların kontrolüne yönelik test yöntemlerini ortaya koyan EN 12445 standardının tüm gerekliliklerine uyulup uyulmadığını kontrol etmekten sorumlu olan nitelikli uzmanlar tarafından gerçekleştirilmelidir. Ek cihazların hem işlevsellik hem de WALKY ile doğru etkileşimleri açısından özel testlerden geçmesi gerekir; lütfen ilgili bireysel kullanım kılavuzlarına bakın.

5.1 Test

Aşağıdaki test sırası tipik bir sistem içindir (şek. 2):

1. Motorların kilidini elle çözün. Elle kullanım için öngörülen noktadan kanadı hareket ettirdiğinizde açıp kapatmak için 390 N'dan az kuvvet gerektiğini kontrol edin.
2. Kanadın hareket boyunca herhangi bir konumda bırakıldığında hareket etmediğini kontrol edin.
3. Motorları kilitleyin (bkz. bölüm 3.8).
4. ÖNEMLİ! - Vidalı bağlantıların iyice sıkıldığını kontrol edin.
5. Kumanda cihazlarıyla (verici, buton, anahtarlı seçici vb.) açma, kapama ve durdurma testleri yapın; kanatların her komuta uygun hareket ettiğini kontrol edin. Montaj veya ayar kusurlarını ve sürtünme noktalarını belirlemek için birkaç kez deneyin.
6. Tüm güvenlik cihazlarını (fotoseller, emniyet kenarları vb.) tek tek kontrol edin. Bir cihaz etkinleştiğinde kontrol ünitesinin “BLUEBUS” LED'i tanımayı doğrulamak için iki kez hızlı yanıp söner.
7. Kanat hareketinin tehlikelerine karşı darbe kuvveti sınırlaması kullanılmışsa kuvveti EN 12445'e göre ölçün. Darbe kuvvetini azaltmaya yardımcı olarak motor kuvveti denetimi kullanılıyorsa en iyi sonucu veren ayarı deneyerek belirleyin.
8. Motorun kilidini elle çözmeyi açıklayan etiketi otomasyonun yakınına kalıcı olarak yapıştırın.

5.2 Devreye alma

Yalnızca tüm testler başarıyla tamamlandıktan sonra devreye alınabilir.

1. Otomasyonun teknik dosyasını hazırlayın: genel yerleşim şeması, elektrik bağlantı şeması, risk analizi ve alınan önlemler, kullanılan cihazların üretici uygunluk beyanları ve montaj görevlisinin doldurduğu uygunluk beyanı bulunmalıdır.
2. Kapıya en az şu bilgileri içeren bir etiket takın: otomasyon tipi, üreticinin (devreye almadan sorumlu kişinin) adı ve adresi, seri numarası, üretim yılı ve EC işareti.
3. Otomasyonun uygunluk beyanını doldurup sahibine teslim edin.
4. Otomasyonun “Kullanıcı kılavuzunu” doldurup sahibine teslim edin.
5. Tüm cihazların bakım talimatlarını içeren “Bakım planını” doldurup sahibine teslim edin.
6. Devreye almadan önce sistem sahibine tüm tehlikeleri ve artık riskleri açıklayın.

Bahsedilen tüm belgeler için Nice teknik destek servisi şunları sağlar: kullanım kılavuzları, kılavuzlar ve önceden derlenmiş formlar. Ayrıca şu adresi ziyaret edin: www.nice-service.com

6 Kontrol ünitesinin programlanması

Kontrol ünitesinde OPEN (◄), STOP (SET) ve CLOSE (►) tuşları bulunur. Test sırasında kumanda etmek ve işlevleri programlamak için kullanılır. İşlevler 2 seviyededir; durumları 4 LED ile gösterilir (L1 - L4). LED yanıyorsa işlev etkin, sönükse devre dışıdır.

... _____ = _____ =

Programlama tuşları (şek. 26): OPEN (◄) - Kapıyı açar; programlamada seçim tuşudur; STOP/SET - Hareketi durdurur; 5 saniyeden uzun basılırsa programlamaya girilir.

CLOSE (►) - Kapıyı kapatır; programlamada seçim tuşudur.

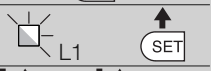
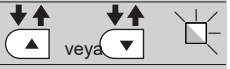
6.1 Birinci seviye programlama (ON-OFF)

Tüm birinci düzey işlevler fabrikada “OFF” olarak programlanmıştır ve istenildiği zaman değiştirilebilir. Çeşitli işlevleri kontrol etmek için lütfen Tablo 5'ye bakın. Programlama prosedürü için lütfen Tablo 6'ye bakın. Not – Bu prosedürler, kontrol ünitesine yeni bir cihaz bağlandıktan sonra bile herhangi bir zamanda tekrar gerçekleştirilebilir. ÖNEMLİ – Programlama prosedürünün, bir tuşun basılması ile diğerine basılması arasında maksimum 10 saniyelik bir süresi vardır. Bu sürenin sonunda prosedür otomatik olarak sona erer ve o ana kadar yapılan değişiklikler kaydedilir.

TABLO 5 - Birinci düzey işlevler

LED	İşlev	Açıklama
L1	Otomatik kapanma	Fonksiyon ETKİNLEŞTİRİLDİ: Bir açılma manevrasından sonra, bir duraklama olur (programlanan duraklama Süresine eşit), sonrasında kontrol ünitesi otomatik olarak bir kapanma manevrası gerçekleştirir. Fabrika ayarı duraklatma süresi 30 saniyedir. Fonksiyon DEVRE DIŞI: çalışma “yarı otomatiktir”.
L2	Fotoselden sonra kapat	Fonksiyon ETKİNLEŞTİRİLDİ: Bir açılma veya kapanma manevrası sırasında fotoseller etkinleştirilirse, duraklama süresi 5 saniyeye düşürülür. programlanan “duraklatma süresinden” bağımsız olarak. “Otomatik kapanma” fonksiyonu devre dışı bırakıldığında, kapanma manevrası sırasında fotosellerin devreye girmesi durumunda, programlanan “duraklama süresi” ile “otomatik kapanma” devreye girer.
L3	Her zaman kapat	Fonksiyon ETKİNLEŞTİRİLDİ: kısa da olsa bir elektrik kesintisi durumunda, elektrik beslemesi geri geldiğinde kontrol ünitesi açık kapıyı algılar ve 5 saniye sonra otomatik olarak bir kapatma manevrasına başlar. ön yanıp sönme. Fonksiyon DEVRE DIŞI BIRAKILDI: Elektrik beslemesi geri geldiğinde kapı olduğu gibi kalacaktır.
L4	Bekleme modu (Bluebus)	İşlev ETKİN: Hareket bittikten 1 dakika sonra ünite Bluebus çıkışını ve daha yavaş yanıp sönen Bluebus LED'i dışındaki tüm LED'leri kapatır. Komut geldiğinde kısa bir gecikmeyle normal çalışmaya döner. Bu işlev, özellikle akü veya güneş paneliyle beslemede tüketimi azaltır.

TABLO 6 - Birinci düzey programlama prosedürü

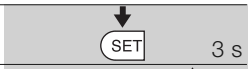
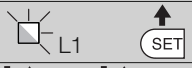
01. “Set” tuşuna basın ve yaklaşık 3 saniye boyunca basılı tutun;	
02. “L1” LED'i yanıp sönmeye başlayınca tuşu bırakın;	
03. Seçimi değiştirilecek işlevin LED'ine taşımak için “◄” veya “►” tuşuna basın;	
04. Bu fonksiyonun durumunu değiştirmek için “Set” tuşuna basın: (kısa yanıp sönen = OFF - uzun yanıp sönen = ON);	
05. Programlama modundan çıkmak için 10 saniye (maksimum) bekleyin.	

Not – Prosedür devam ederken diğer işlevleri “ ON ” veya “ OFF ” olarak programlamak için, aşamanın kendisi sırasında 03 ve 04 adımlarını tekrarlayın.

6.2 İkinci seviye programlama (ayarlanabilir parametreler)

Tüm ikinci seviye parametreler fabrikada Tablo 8'de gri gösterilen değerlere ayarlanır. Tablo 7'deki yöntemle her zaman değiştirilebilir. Parametreler 1 ile 4 arasında ayarlanır; her LED'in karşılığını Tablo 8'den kontrol edin. ÖNEMLİ - Programlama işleminde tuşlara basma aralığı en çok 10 saniye olabilir. Süre dolunca işlem otomatik biter ve o ana kadar yapılan değişiklikler kaydedilir.

TABLO 7 - İkinci düzey programlama prosedürü

01.	"Set" tuşuna basın ve yaklaşık 3 saniye boyunca basılı tutun;	
02.	"L1" LED'i yanıp sönmeye başlayınca tuşu bırakın;	
03.	Seçimi değiştirilecek parametrenin giriş LED'ine taşımak için "◄" veya "►" tuşuna basın;	
04.	06 adımı bitene kadar "Set" tuşunu basılı tutun;	
05.	Değiştirilecek parametrenin mevcut seviyesini temsil eden LED açılıncaya kadar yaklaşık 3 saniye bekleyin;	
06.	Seçimi parametrenin istenen değerine taşımak için "◄" veya "►" tuşuna basın;	
07.	"Set" tuşunu bırakın.	
08.	Programlama modundan çıkmak için 10 saniye (maksimum) bekleyin.	

Not – Prosedür devam ederken çeşitli parametreleri programlamak için, aşamanın kendisi sırasında 03 ila 07 arasındaki adımları tekrarlayın.

TABLO 8 - İkinci düzey işlevler

Giriş LED	Parametre	LED (seviye)	Değer	Açıklama
L1	Duraklatma Süresi	L1	5 saniye	Duraklatma süresini, yani kapının otomatik olarak kapanmasından önceki süreyi ayarlar. Yalnızca Kapat etkinse etkilidir.
		L2	30 saniye	
		L3	60 saniye	
		L4	120 saniye	
L2	Adım-Adım Fonksiyonu	L1	Aç - dur - kapat - dur	"Adım-Adım" girişi veya radyo komutuyla ilişkili komutların sırasını ayarlar. Not – L4 ayarlandığında, "Açma" ve "Kapama" komutlarının davranışı da değiştirilir.
		L2	Aç - dur - kapat - aç	
		L3	Aç - kapat - aç - kapat	
		L4	Apartman: • Açılırken Adım-Adım ve Aç komutları etkisizdir; Kapat komutu hareketi tersine çevirir, kanatlar kapanır. • Kapanırken Adım-Adım ve Aç komutları hareketi tersine çevirir, kanatlar açılır; Kapat komutu etkisizdir.	
L3	Motor hızı	L1	Yavaş	Normal hareket sırasında motorların hızını ayarlar.
		L2	Orta	
		L3	Hızlı	
		L4	Çok hızlı	
L4	Motor kuvveti	L1	Seviye 1 - En düşük kuvvet	Her iki motorun kuvvetini ayarlar.
		L2	Seviye 2 - ...	
		L3	Seviye 3 - ...	
		L4	Seviye 4 - En yüksek kuvvet	

6.3 - Belleğin silinmesi
Kontrol ünitesinin belleğini silip fabrika ayarlarını geri yüklemek için L1 ve L2 LED'leri yanıp sönmeye başlayana kadar "◄" ve "►" tuşlarını basılı tutun.

6.4 Özel işlevler

Fonksiyon: "Yine de hareket ettir" Bu fonksiyon, bir güvenlik cihazının düzgün çalışmadığı veya arızalı olduğu durumlarda bile otomasyon sisteminin çalıştırılmasını mümkün kılar. Otomasyon sistemi "bas-çalıştır" modunda aşağıdaki şekilde kontrol edilebilir:

01. Bir verici veya anahtar seçici vb. kullanarak kapıyı çalıştırmak için bir komut gönderin. Her şey düzgün çalışıyorsa, kapı normal şekilde hareket edecektir, aksi takdirde aşağıdaki şekilde ilerleyin:

02. 3 saniye içinde komutu tekrar gönderin ve etkin durumda tutun;

03. Yaklaşık 2 saniye sonra kapı manevrayı gerçekleştirecektir.

"bas-çalıştır" modunda talep edildi; yani kapı yalnızca komut etkinleştirildiği sürece hareket etmeye devam edecektir. Güvenlik cihazları çalışmadığında, yanıp sönen ışık sorunun türünü belirtmek için birkaç kez yanıp söner (bkz. bölüm 7 - Tablo 10).

7 SORUN DURUMUNDA YAPILACAKLAR (sorun giderme kılavuzu)

Bazı cihazlar, çalışma durumlarını veya herhangi bir sorunu anlamanıza yardımcı olacak sinyaller yayacak şekilde tasarlanmıştır. WLT çok amaçlı lamba, güç kaynağındaki FLASH çıkışına bağlanırsa ve yanıp sönme işlevine ayarlanmışsa, manevra gerçekleştirilirken saniyede bir yanıp sönen ışık yayar. Herhangi bir sorunla karşılaşılırsa, yanıp sönme, 1 saniyeye bölünerek iki kez tekrarlanan daha kısa yanıp sönmeler yayar.

Duraklat. Tablo 10 her sinyal tipinin nedenini ve çözümünü açıklamaktadır. Kontrol ünitesindeki LED'ler de sinyaller yayar; Tablo 11 her sinyal tipinin nedenini ve çözümünü açıklamaktadır.

TABLO 10 - Yanıp sönen ışık sinyalleri (FLASH)

Yanıp söner	Sorun	Çözüm
1 kısa süreli yanıp sönüyor 1 ikinci duraklama 1 kısa süreli yanıp sönüyor	Bluebus sisteminde hata	Manevranın başlangıcında gerçekleştirilen Bluebus sistemine bağlı cihazların kontrolü, tanıma aşamasında saklanan cihazlarla uyuşmuyor. Bağlantısı kesilmiş veya arızalı cihazlar olabilir, bu nedenle bunları kontrol etmeniz ve gerekirse değiştirmeniz gerekir. Değişiklik yapılmışsa cihazların tanınmasını tekrarlamanız gerekecektir (bkz. paragraf 4.7).
2 kısa süreli yanıp sönüyor 1 ikinci duraklama 2 kısa süreli yanıp sönüyor	Fotosel aktivasyonu	Bir veya birden fazla fotoselin harekete izin vermemesi veya hareket sırasında hareketin ters dönmesine sebep olması; herhangi bir engel olup olmadığını kontrol edin.
3 kısa süreli yanıp sönüyor 1 ikinci duraklama 3 kısa süreli yanıp sönüyor	Kuvvet sınırlama cihazı tarafından "Engel Tespiti"nin etkinleştirilmesi	Hareket sırasında motorlar daha büyük bir çabayla karşılaştı; nedenini doğrulayın ve gerekirse motorların gücünü artırın
4 kısa süreli yanıp sönüyor 1 ikinci duraklama 4 kısa süreli yanıp sönüyor	STOP giriş aktivasyonu	Manevranın başlangıcında veya hareket sırasında STOP girişine bağlı cihazlardan biri aktif hale geldi; nedenini doğrulayın.
5 kısa süreli yanıp sönüyor 1 ikinci duraklama 5 kısa süreli yanıp sönüyor	Kontrol ünitesinin dahili parametrelerinde hata	En az 30 saniye bekleyin ve ardından komutu tekrarlamayı deneyin ve gerekirse güç kaynağını kesin; durum aynı kalırsa ciddi bir arıza olabilir ve elektronik kartın değiştirilmesi gerekebilir.
6 kısa süreli yanıp sönüyor 1 ikinci duraklama 6 kısa süreli yanıp sönüyor	Saat başına ardışık manevra veya manevraların maksimum sınırı aşıldı.	Manevra sınırlama cihazının maksimum sınırın altına inmesine izin vermek için birkaç dakika bekleyin.
7 kısa süreli yanıp sönüyor 1 ikinci duraklama 7 kısa süreli yanıp sönüyor	Elektrik devreleri arızası	En az 30 saniye bekleyin ve ardından komutu tekrarlamayı deneyin ve gerekirse güç kaynağını kesin; durum aynı kalırsa ciddi bir arıza olabilir ve elektronik kartın değiştirilmesi gerekebilir.
8 kısa süreli yanıp sönüyor 1 ikinci duraklama 8 kısa süreli yanıp sönüyor	Başka hiçbir komutun gerçekleştirilmesine izin vermeyen bir komut zaten verilmiştir.	Devam eden komutun yapısını kontrol edin; örneğin “STEP-STEP” girişindeki bir saatten gelen komut olabilir.
9 kısa süreli yanıp sönüyor 1 ikinci duraklama 9 kısa süreli yanıp sönüyor	Otomasyon sistemi “Otomasyon sisteminin güvenliğini sağlayın" komutuyla güvence altına alındı	“Otomasyon sistemini serbest bırak” komutunu göndererek otomasyon sistemini serbest bırakın.

TABLO 11 - Kontrol ünitesindeki LED'ler'den gelen sinyaller (şek. 23)

LED	Sorun	Çözüm
BLUEBUS Her zaman kapat Her zaman açık 1 saniyede yanıp sönme 2 hızlı yanıp sönme Bir saniyelik duraklamayla bölünmüş yanıp sönme serisi	Arıza	Kontrol ünitesine güç verildiğinden emin olun; sigortaların atıp atmadığını kontrol edin. Bu durumda arızanın nedenini kontrol edin ve aynı değerde başkalarıyla değiştirin.
	Ciddi hata	Ciddi bir arıza var: Kontrol ünitesine giden elektrik beslemesini kesmeyi deneyin; durum devam ederse elektronik kartı değiştirmeniz gerekecektir.
	Her şey yolunda	Kontrol ünitesinin normal çalışması.
	Girişlerin durumunda değişiklik	Girişlerden birinde bir değişiklik meydana gelirse (PP , STOP): fotosellerin etkinleştirilmesi veya bir verici aracılığıyla bir komut iletilmesi normalse
	Diğer	Lütfen Tablo 10'ye bakın.
STOP Her zaman kapat Her zaman açık	STOP girişine bağlı cihazların etkinleştirilmesi	STOP girişinin cihazlarını kontrol edin
	Her şey yolunda	STOP girişi etkinleştirildi
P.P. Her zaman kapat Her zaman açık	Her şey yolunda	P.P. giriş devre dışı bırakıldı
	P.P'nin etkinleştirilmesi. giriş	Cihazın P.P'ye bağlanması normaldir. giriş etkinleştirildi
L1 - L2 Yavaş yanıp sönüyor	Bluebus'ye bağlı cihazların sayısındaki değişiklik veya cihaz tanıma işlemi gerçekleştirilmedi	Cihazların tanınması gerçekleştirilmelidir (bkz. paragraf 4.7)
L3 - L4 Yavaş yanıp sönüyor	Mekanik durdurucuların konumlarının tanınması gerçekleştirilmedi	Tanıma işlemi gerçekleştirilmelidir (bkz. paragraf 4.8).

8 EK BİLGİLER

WALKY için şu aksesuarlar öngörülmüştür: radyo alıcısı, Oview programlayıcı, Solemyo güneş enerjisi sistemi ve PS424 yedek aküsü.

8.1 OXI radyo alıcısının bağlantısı

OXI alıcısını bağlamadan önce kontrol ünitesinin elektrik beslemesini kesin; ardından şek. 27'deki gibi ilerleyin. Tablo 12 ve Tablo 13, kontrol ünitesi çıkışlarına karşılık gelen komutları gösterir.

TABLO 12

Mod I veya Mod II'de SMXI / SMXIS veya OXI / OXIFM / OXIT / OXITFM

Çıkış 1	Komut “P.P.” (Adım-Adım)
Çıkış 2	Komut “Kısmi açılma 1”
Çıkış 3	Komut "Açılır"
Çıkış 4	Komut "Kapanır"

TABLO 13

Genişletilmiş mod II'de OXI / OXIFM /OXIT / OXITFM

No.	Komut	Açıklama
1	Adım-Adım	Komut “P.P.” (Adım-Adım)
2	Kısmi açılış 1	Komut “Kısmi açılış 1”
3	Aç ▲	Komut "Açılır"
4	S'yi kapat	Komut "Kapanır"
5	Durdur	Manevrayı durdur
6	Adım Adım Apartman Binası	Apartman Binası modunda komut
7	Adım Adım yüksek öncelik	Otomasyon sistemi güvenliyken veya komutlar etkinken bile komut verin
8	Kısmi açılma 2	Kısmi açılma (M2 kanadının toplam hareket mesafesinin yarısına kadar açılması)
9	Kısmi açılma 3	Kısmi açılma (her iki kanadın toplam hareket mesafesinin yarısına kadar açılması)
10	Açılır ve Güvenli otomasyon sistemi	Açılma hareketi sonunda otomasyonu kilitler. Ünite yalnızca “Yüksek öncelikli Adım-Adım”, “Otomasyon kilidini aç” veya yalnız Oview'den verilen “Kilidi aç ve kapat”, “Kilidi aç ve aç” komutlarını kabul eder.
11	Otomasyon sistemini kapatır ve kilitle hale getirir	Kapanma hareketi sonunda otomasyonu kilitler. Ünite yalnızca “Yüksek öncelikli Adım-Adım”, “Otomasyon kilidini aç” veya yalnız Oview'den verilen “Kilidi aç ve kapat”, “Kilidi aç ve aç” komutlarını kabul eder.
12	Güvenli otomasyon sistemi	Hareketi durdurup otomasyonu kilitler. Ünite yalnızca “Yüksek öncelikli Adım-Adım”, “Release2” (otomasyon kilidini aç) veya yalnız Oview'den verilen “Kilidi aç ve kapat”, “Kilidi aç ve aç” komutlarını kabul eder.
13	Serbest bırakma otomasyon sistemi	Otomasyon sisteminin serbest bırakılmasına ve normal çalışmaya geri dönmesine neden olur
14	Zaman ayarlı aydınlatma	Nezaket ışık çıkışı, zamanlanmış kapatma ile açılır
15	Off-Off Nezaket Işığı	Nezaket ışık çıkışı Açık-Kapalı modunda açılıp kapatılır

8.2 Yedek akü modunun bağlanması ve kurulumu. PS424

ÖNEMLİ! - Akü acil durum beslemesi olduğundan kontrol ünitesine yalnızca tüm kurulum ve programlama aşamaları bittikten sonra bağlanmalıdır.

Sisteme bağlantı için şek. 28'deki montaj aşamalarını izleyin.

8.3 Oview programlayıcının bağlantısı

Kontrol ünitesinde Oview programlayıcının bağlanabileceği bir BusT4 konektörü vardır. Böylece kurulum, bakım ve tüm otomasyonun arıza tespiti hızlı ve eksiksiz yönetilebilir. Konektöre ulaşmak için şek. 29'daki gibi ilerleyip bağlantıyı ilgili yuvaya yapın. Oview aynı anda birden fazla üniteye bağlanabilir (özel önlem olmadan en çok 5, ilgili uyarılara uyularak en çok 60). Normal çalışma sırasında da bağlı kalabilir; bu durumda özel “kullanıcı” menüsüyle üniteye doğrudan komut verilebilir. Donanım yazılımı da güncellenebilir. Ünitede OXI ailesinden bir radyo alıcısı varsa Oview, alıcıda kayıtlı vericilerin parametrelerine erişmeyi sağlar.

Daha fazla bilgi için lütfen ilgili kullanım kılavuzuna ve “Opera sistemi kitabı” sisteminin kılavuzuna bakın.

8.4 Solemyo güneş enerjisi sisteminin bağlantısı

ÖNEMLİ! - Otomasyon “Solemyo” sisteminden beslenirken AYNI ANDA ŞEBEKEDEN BESLENMEMELİDİR. Ayrıntılar için Solemyo kılavuzuna bakın. Bağlantı için şek. 30'daki montaj aşamalarını izleyin.

Solemyo ile redüktörlü motor kontrol ünitesi arasındaki bağlantıyı tamamlamak için özel adaptör kablosunu kullanın.

9 ÜRÜN BAKIMI

Güvenlik seviyesini sabit tutmak ve tüm otomasyon sisteminin maksimum ömrünü garanti etmek için düzenli bakım hayati önem taşır. Tüm bakım çalışmaları bu kılavuzun güvenlik hükümlerine ve mevcut yasa ve yönetmeliklere uygun olarak gerçekleştirilmelidir. Kapılardaki dengesizlikleri, aşınma belirtilerini veya kablolarda hasar olup olmadığını kontrol etmek için ürünün sık sık kontrol edilmesi gerekir. Ayarlama veya onarım gerekiyorsa ürünü kullanmayın. Önemli – Ürün bakımı veya temizlik işlemleri sırasında kontrol ünitesinin ve varsa akülerin elektrik beslemesini kesin.

Sistemdeki diğer cihazlar için ilgili bakım programlarında verilen talimatları izleyin. WL1024C , WL1024 redüktörlü motorlar için, en geç 6 aylarında veya önceki bakım çalışmasından sonraki 20,000 manevralarında planlı bakım gereklidir. Bakım şu şekilde yapılabilir:

01. Yedek aküler de dahil olmak üzere tüm elektrik güç kaynaklarını kesin;

02. Braketlerin ve sabitleme dübellerinin aşınmasını; özellikle korozyon veya paslanmayı kontrol edin. Yeterli güvence sağlamayan parçaları değiştirin;

03. Düzgün çalıştığından emin olmak için bir deneme sürümü gerçekleştirin – bkz. paragraf 3.8.

04. Elektrik güç kaynaklarını yeniden bağlayın ve 5.1 - Test bölümünde öngörülen tüm kontrolleri gerçekleştirin.

ÜRÜNÜN BERTARAF EDİLMESİ

Bu ürün otomasyon sisteminin ayrılmaz bir parçasıdır ve bu nedenle onunla birlikte imha edilmesi gerekir. Montaj işlemlerine gelince, bu ürünün kullanım ömrü sona ermiş olsa dahi sökme işlemlerinin uzman kişiler tarafından yapılması gerekmektedir. Bu ürün çeşitli türde malzemelerden yapılmıştır: bazılarının geri dönüştürülmesi gerekirken diğerlerinin atılması gerekir. Bu ürün kategorisi için yerel yönetmeliklerinizin öngördüğü geri dönüşüm veya imha sistemleri hakkında bilgi edinin. Önemli! – Ürünün parçaları, çevreye salınması halinde hem çevreye hem de insan sağlığına zararlı etkiler yaratabilecek kirletici maddeler veya tehlikeli maddeler içerebilir. Karşıdaki sembolle de belirtildiği gibi bu ürünün evsel atık olarak atılması kesinlikle yasaktır. Bu nedenle, bunu yerel düzenlemelerinize uygun olarak farklı atık olarak atın veya yeni bir eşdeğer ürün satın aldığınızda ürünü perakendeciye iade edin.



Önemli! – yürürlükteki yerel düzenlemeler, bu ürünün yasadışı olarak imha edilmesi durumunda ağır yaptırımlar öngörebilir.

Yedek aküin atılması (varsa) Önemli! – Bitmiş akü kirletici maddeler içerir ve bu nedenle sıradan atık olarak atılmamalıdır. Yerel geçerli yönetmeliklerinizin öngördüğü şekilde, farklılaştırılmış atık olarak imha edilmelidir.

ÜRÜN TEKNİK ÖZELLİKLERİ

UYARILAR: Teknik özellikler 20°C (±5°C) ortam sıcaklığı için verilmiştir. Nice S.p.a., ayrı işlevleri ve kullanım amacını koruyarak üründe gerekli gördüğü zaman değişiklik yapma hakkını saklı tutar.

Tip: Otomatik kapılar için doğrudan redüktörlü ve mekanik kilit çözmeli elektrikli motor. Yalnız WL1024C modelinde dahili kontrol ünitesi ve OXI radyo alıcısı vardır.
En yüksek tork: 100 Nm
Nominal tork: 50 Nm
Yüksüz hız: 0.20 rad/s - 0.3 rad/s
Nominal torkta hız: 0.16 rad/s - 0.24 rad/s
En yüksek çevrim sıklığı: Günde 100 tam çevrim (WL1024C kontrol ünitesi yaklaşık 50 çevrim/saat ile sınırlar)
En uzun kesintisiz çalışma: Yaklaşık 10 dakika
Kullanım sınırları: En çok 180 kg (0.8 m kanat) veya en çok 1.8 m kanat uzunluğu; en çok 110° açılma açısı
Besleme: WL1024C: 230 VAC (+10% -15%) 50/60 Hz; WL1024: 24 VDC (50%); WL1024C/V1: 120 VAC (+10% -15%) 50/60 Hz
Acil durum beslemesi: PS424 yedek aküsüne uygun
Güneş paneli beslemesi: SOLEMYO kitine uygun
Şebekeden çekilen nominal güç (WL1024C): 120 W
Nominal akım (WL1024): 2 A; kalkışta en çok 2 s boyunca 3 A
“Standby - All (1)” etkin olduğunda şebekeden çekilen güç (OXI alıcısı dahil): 3 W
“Standby-All (1)” etkin olduğunda yedek akü veya SOLEMYO KIT ile çekilen güç (OXI alıcısı dahil): 100 mW'tan az (OXI alıcısı dahil)
Elektrikli kilit çıkışı [*]: 12 VAC, en çok 15 VA elektrikli kilit
Flaşör çıkışı [*]: WLT flaşör veya en çok 21 W, 12VDC lamba
BLUEBUS çıkışı: En çok 15 Bluebus birimi (en çok 6 çift MOFB veya MOFOB fotosel; ayrıca açılma cihazı olarak adreslenmiş 2 çift MOFB veya MOFOB fotosel ve en çok 4 MOMB veya MOTB kumanda cihazı)
STOP girişi: Normalde kapalı, normalde açık veya 8.2 kΩ sabit dirençli kontaklar. Tip otomatik tanıtımda belirlenir; kayıtlı duruma göre değişiklik “STOP” komutunu oluşturur.
PP girişi: Normalde açık kontaklar (kontağın kapanması Adım-Adım komutunu oluşturur)
Radyo konektörü: SMXI, OXI ve OXIFM ailesi alıcılar için SM konektörü
Radyo AERIAL girişi: RG58 veya benzeri kablo için 50 Ω
Programlanabilir işlevler: 4 ON-OFF işlevi (Tablo 5) ve 4 ayarlanabilir işlev (Tablo 8)
Otomatik tanıtım işlevleri: • BlueBus çıkışına bağlı cihazlar. • “STOP” girişine bağlı cihaz tipi (NO, NC veya 8.2 kΩ dirençli kontak). • Kanat hareket mesafesi, yavaşlama ve kısmi açılma noktalarının otomatik hesabı. • Tek veya çift motorla çalışma.
Montaj: Özel sabitleme plakasıyla dikey
Çalışma sıcaklığı: -20°C ile +50°C (düşük sıcaklıkta motorun verimi azalır)
Çok asidik, tuzlu veya patlama riski olan ortamda kullanım: HAYIR
Koruma sınıfı: IP 44 (muhafaza sağlamken)
Boyutlar (mm): 90 x 125 x 385 h
Ağırlık (kg): (WL1024C) 4.8; (WL1024) 4.3

Not:

[*] (1) - Oview programlayıcıyla etkinleştirilebilen işlev. - Kontrol ünitesindeki (“Elektrikli kilit”) ve güç ünitesindeki (“Flaş”) terminallerin çıkışları, Oview programlayıcı kullanılarak diğer işlevlerle yeniden programlanabilir. Bu iki çıkışın elektriksel özellikleri seçilen fonksiyon türüne göre uyarlanır:

- “elektrikli kilit” işlevi: 12 VAC, 15 VA maks;
- “yanıp sönme” işlevi: bir WLT çok amaçlı lamba veya bir 12 VDC lamba, 21W maks;
- Diğer işlevler: Ünite şebekeden besleniyorsa 24VDC (-30% ve +30%), en çok 4 W lamba veya röle; PS424 yedek aküsünden besleniyorsa 12VDC (-10% ve +25%), en çok 4 W lamba veya röle.

Ürün ömrü

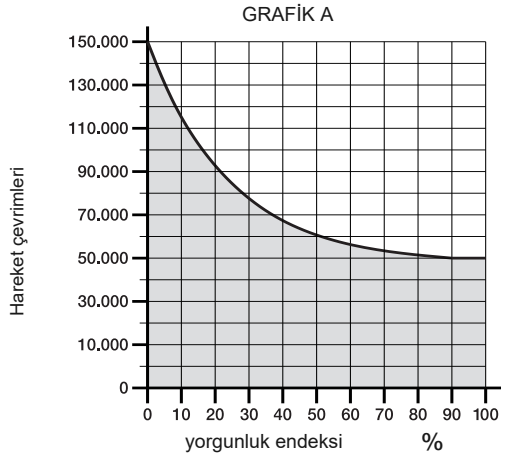
Ürün ömrü ortalama ticari ömrüdür. Ürün ömrünün değeri, otomasyon sistemi tarafından gerçekleştirilen manevraların zorlanma endeksinden, yani ürünün aşınmasına katkıda bulunan tüm faktörlerin toplamından büyük ölçüde etkilenir (bkz. Tablo 14). Otomasyon sisteminizin olası ömrünü belirlemek için aşağıdakileri yapın:

01. Tablo 14'te geçerli koşulların yüzde değerlerini toplayarak zorlanma endeksini hesaplayın;

02. Grafik A'da hesaplanan değerden eğriye kadar dikey çizgi çizin. Kesişimden yatay çizgiyle “hareket çevrimi” eksenine ulaşın. Bulunan değer ürünün tahmini kullanım ömrüdür.

Ömür tahmini, tasarım hesaplamalarına ve prototipler üzerinde gerçekleştirilen testlerin sonuçlarına dayanmaktadır. Aslında tahmin olduğu için ürünün gerçek kullanım süresine dair hiçbir garanti vermez.

GRAFİK A



Tam boy kollu Walky motorunun kullanım ömrünü hesaplama örneği (Tablo 14 ve Grafik A):
- Kanat ağırlığı: 100 kg;
- Kanat uzunluğu = 1.7 m (zorlanma endeksi: 55%);
- Başka zorlanma etkeni yok;

Toplam zorlanma endeksi = 55%;
Tahmini kullanım ömrü = 55.000 hareket çevrimi

TABLO 14

Kanat uzunluğu	Yaprağın ağırlığı	Yorulma indeksi STANDART UZUNLUK KOL	KISA KOL
< 1,2 m	> 100 kg	55%	65%
	< 100 kg	30%	50%
1,2 - 1,6 m	> 80 kg	55%	65%
	< 80 kg	40%	50%
> 1,6 m	> 60 kg	55%	-
	< 60 kg	40%	-
Oda sıcaklığı 40°C'nin üzerinde veya 0°C'nin altında veya nem 80%'nin üzerinde Kör kanat Rüzgarlı alana kurulum		15%	15%
		15%	10%
		15%	10%

AT UYGUNLUK BEYANI

Not - Bu beyanın içeriği, Nice S.p.a.'nın genel merkezinde dosyada bulunan resmi belgenin, bu kılavuzun basılmasından önceki mevcut en son revizyonunda yer alan beyanlara karşılık gelir. Bu metin editoryal amaçlarla yeniden uyarlandı.

Numara: 322 /WL.. Revizyon: 0

Aşağıda imzası bulunan Genel Müdür Luigi Paro, kendi sorumluluğu altında şu ürünü beyan eder:
Üretici: NICE s.p.a.
Adres: Via Pezza Alta 13, Z.I. Rustignè, 31046 - Oderzo (TV) İtalya
Tip: Elektrikli redüktörlü motor
Modeller: WL1024C, WL1024
Aksesuarlar: OXI, OVBT, OVBTGSM, SYKCE, PS424

aşağıdaki EC direktiflerinin hükümlerine uygundur:

- 98/37/CE (89/392/EEC ile değiştirilmiş): Makinalara ilişkin üye devlet mevzuatlarının uyumlaştırılmasına dair 22 Haziran 1998 tarihli AVRUPA PARLAMENTOSU VE KONSEYİNİN 98/37/EC DİREKTİFİ. 98/37/EC Direktifi uyarınca, ürünün içine dahil edildiği makine tanımlanıp 98/37/EC Direktifine uygunluğu beyan edilmeden bu ürün devreye alınamaz.

Ürün aynı zamanda 22 Temmuz 1993 konseyinin 93/68/EEC Direktifi ile değiştirilen aşağıdaki EC direktiflerinin hükümleriyle de uyumludur:

- 2006/95/EEC (eski 73/23/EC Direktifi): Belirli gerilim sınırlarında kullanılacak elektrikli malzemelere ilişkin üye devlet mevzuatlarının uyumlaştırılmasına dair 12 Aralık 2006 tarihli AVRUPA PARLAMENTOSU VE KONSEYİNİN 2006/95/EC DİREKTİFİ. Şu uyumlaştırılmış standartlara göre: EN 60335-1:1994+A11:1995+A1:1996+A12:1996+A13:1998+A14:1998+A15:2000+A2:2000+A16:2001

- 2004/108/EEC (eski 89/336/EEC Direktifi): Elektromanyetik uyumluluğa ilişkin üye devlet mevzuatlarını uyumlaştıran ve 89/336/EEC Direktifini kaldıran 15 Aralık 2004 tarihli AVRUPA PARLAMENTOSU VE KONSEYİNİN 2004/108/EC DİREKTİFİ. Şu uyumlaştırılmış standartlara göre: EN 61000-6-2:2005; EN 61000-6-3:2007

Uygulanabilir bölümlerle sınırlı olarak şu standartlara da uygundur: EN 60335-1:2002+A1:2004+A11:2004+A12:2006+A2:2006, EN 60335-2-103:2003, EN 13241-1:2003; EN 12453:2002; EN 12445:2002; EN 12978:2003

Oderzo, 29 Mayıs 2009

Luigi Paro (Genel Müdür)

KULLANICI İÇİN TALİMATLAR VE UYARILAR

Otomasyon sistemini ilk kez kullanmadan önce, kurulumcunun kalan risklerin kaynağını açıklamasına izin verin ve bu kullanım kılavuzunu ve kurulumcunun size verdiği kullanıcı için uyarıları okumak için birkaç dakikanızı ayırın. Bu kılavuzu ileride başvurmak üzere güvenli bir yerde saklayın ve otomasyon sisteminin yeni sahibine teslim edin.

ÖNEMLİ! – Otomasyon sisteminiz, gönderdiğiniz komutları yerine getiren bir makinedir; Uygunsuz ve dikkatsiz kullanım tehlikeli hale gelebilir:

Etki alanı içerisinde insanlar, hayvanlar veya nesneler bulunuyorsa otomasyon sisteminin hareketini çalıştırmayın.

Kapı veya kapı hareket halindeyken otomasyon sisteminin parçalarına dokunmak kesinlikle yasaktır!

Fotoseller bir güvenlik cihazı değil, güvenliğe yardımcı olan bir cihazdır.

Yüksek güvenilirlik teknolojisiyle üretilmiştir ancak aşırı koşullar altında arızalanabilir veya gerçekten arızalanabilir ve bazı durumlarda arıza hemen görülmeyebilir. Bu nedenlerden dolayı otomasyon sistemini kullanırken aşağıdaki uyarılara dikkat ediniz:

Geçişe yalnızca kapı veya kapının tamamen açık olması ve kanatların hareketsiz olması durumunda izin verilir

Kapı veya kapı kapanırken geçiş yapmak KESİNLİKLE YASAKTIR!

Fotosellerin düzenli olarak düzgün çalıştığından emin olun.

• Çocuklar: Bir otomasyon sistemi yüksek düzeyde güvenliği garanti eder; aslında algılama sistemleri sayesinde insan veya nesnelerin varlığında hareketi kontrol eder ve garanti eder. Ancak çocukların otomasyon sistemine dokunmasını veya yakınında oynamasını yasaklamak ve istemsiz etkinleştirmeyi önlemek için uzaktan kumandaları onların erişebileceği yerde bırakmamak ihtiyatlı bir davranış olacaktır: bu bir oyun değildir!

• 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.

• Arızalar: Otomasyon sisteminde bir çalışma hatası tespit edilirse, otomasyon sistemine giden elektrik beslemesini kesin ve kapıyı manuel olarak çalıştırmak için redüktörlü motoru manuel olarak serbest bırakın (ilgili kullanım kılavuzuna bakın). Herhangi bir onarım işi yapmayın ancak yardım için düzenli kurulumcunuzla iletişime geçin.

• Sistemi veya kontrol ünitesinin programlama ve ayar parametrelerini değiştirmeyin: bu, kurulumcunuzun sorumluluk alanı dahilindedir.

• Arıza veya elektrik kesintisi: Montaj görevlisini veya elektriğin gelmesini beklerken, yedek aküsü olmayan sistem de kullanılabilir. Motorun kilidini elle çözün (ilgili kılavuza bakın) ve kanadı gerektiği gibi elle hareket ettirin.

• Güvenlik cihazları arızalı: Bir güvenlik cihazı düzgün çalışmadığında veya arızalandığında otomasyon sistemi hala çalışabilir. Kapı "bas-çalıştır" modunda aşağıdaki şekilde kontrol edilebilir:

01. Bir verici veya anahtar seçici vb. kullanarak kapıyı çalıştırmak için bir komut gönderin. Her şey düzgün çalışıyorsa, kapı normal şekilde hareket edecektir, aksi takdirde aşağıdaki şekilde ilerleyin:

02. 3 saniye içinde komutu tekrar gönderin ve etkin durumda tutun;

03. Yaklaşık 2 saniye sonra kapı, "it-çalıştır" modunda istenen manevrayı gerçekleştirecektir; yani kapı yalnızca komut etkinleştirildiği sürece hareket etmeye devam edecektir.

N.B.! – Güvenlik cihazlarının arızalanması durumunda, en kısa sürede kalifiye uzmanlar tarafından onarılmasını öneririz.

• Test, periyodik bakım ve onarımlar yapan kişi tarafından belgelenmeli; belgeler sistem sahibinde saklanmalıdır. Kullanıcının düzenli yapabileceği işler, fotosel camlarını hafif nemli yumuşak bezle temizlemek ve hareketi engelleyen kanat veya çakıl taşlarını kaldırmaktır. Önemli - İstenmeyen çalıştırmayı önlemek için işe başlamadan motorun kilidini elle çözün (ilgili kılavuza bakın).

• Bakım: Güvenlik seviyesini sabit tutmak ve tüm otomasyon sisteminin maksimum ömrünü garanti etmek için düzenli bakım (en azından her 6 ayda bir) hayati önem taşır. Tüm kontrol, bakım veya onarım işlemleri yalnızca kalifiye uzmanlar tarafından yapılmalıdır.

• Bertaraf: Otomasyon sisteminin kullanım ömrü sonunda kalifiye uzmanlar tarafından söküldüğünden ve malzemelerin geçerli yerel yönetmeliklere uygun şekilde imha edildiğinden emin olun.

• Otomasyon sistemi "Güvenli otomasyon sistemi" komutuyla güvenlik altına alınmışsa: bir komut gönderildikten sonra kapı hareket etmez ve yanıp sönen ışık 9 kısa süreli yanıp söner.

MOTORU ELLE KİLİTLEME VE KİLİDİNİ ÇÖZME

Redüktörlü motor, kapının manuel olarak açılıp kapanmasını sağlayan mekanik bir sistemle donatılmıştır. Elektrik kesintileri ve operasyonel arızalar durumunda bu manuel işlemler gereklidir. Not - Elektrik gücü olmadığında, sisteminizde varsa, yedek aküden (mod. PS424) gelen güç kullanılarak kapı yine de hareket ettirilebilir. Serbest bırakma (Şekil A):

01. Kapağı kaldırın;

02. Anahtarı serbest bırakma pimine yerleştirin;

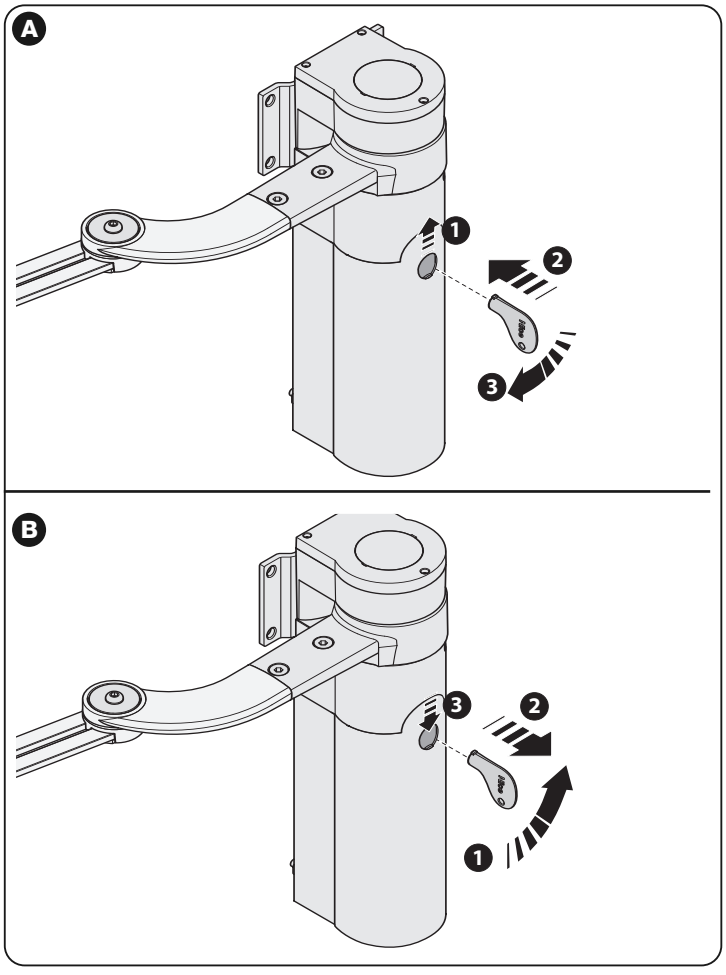
03. Anahtarı saat yönünde neredeyse tam tur çevirin.

04. Kapı kanadı artık manuel olarak istenen konuma hareket ettirilebilir.

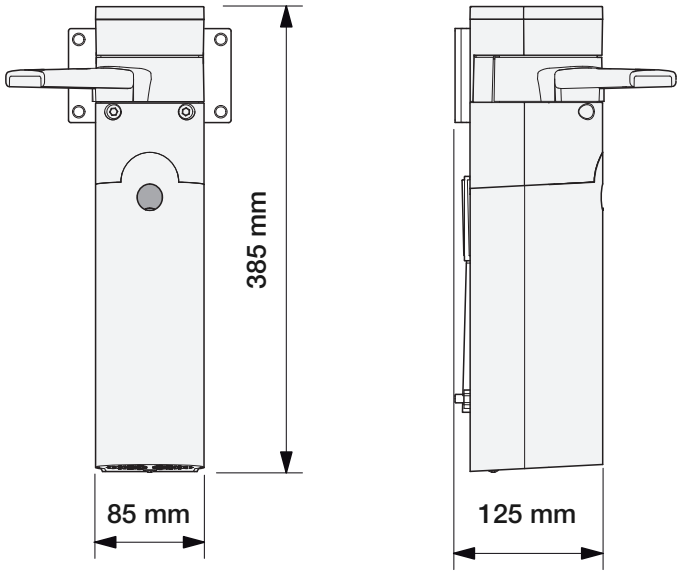
Kilitleme (Şekil B): Not - Kanadın esnekliğinden dolayı, kapalı konumdayken kilit çözüldükten sonra aynı konumda yeniden kilitlemek mümkün olmayabilir.

01. Anahtarı serbest bırakma piminde saat yönünün tersine çevirin ve kapı kanadını, kanadın mekanik olarak tahrik mekanizmasına geçtiğini duyana kadar elle hareket ettirin.

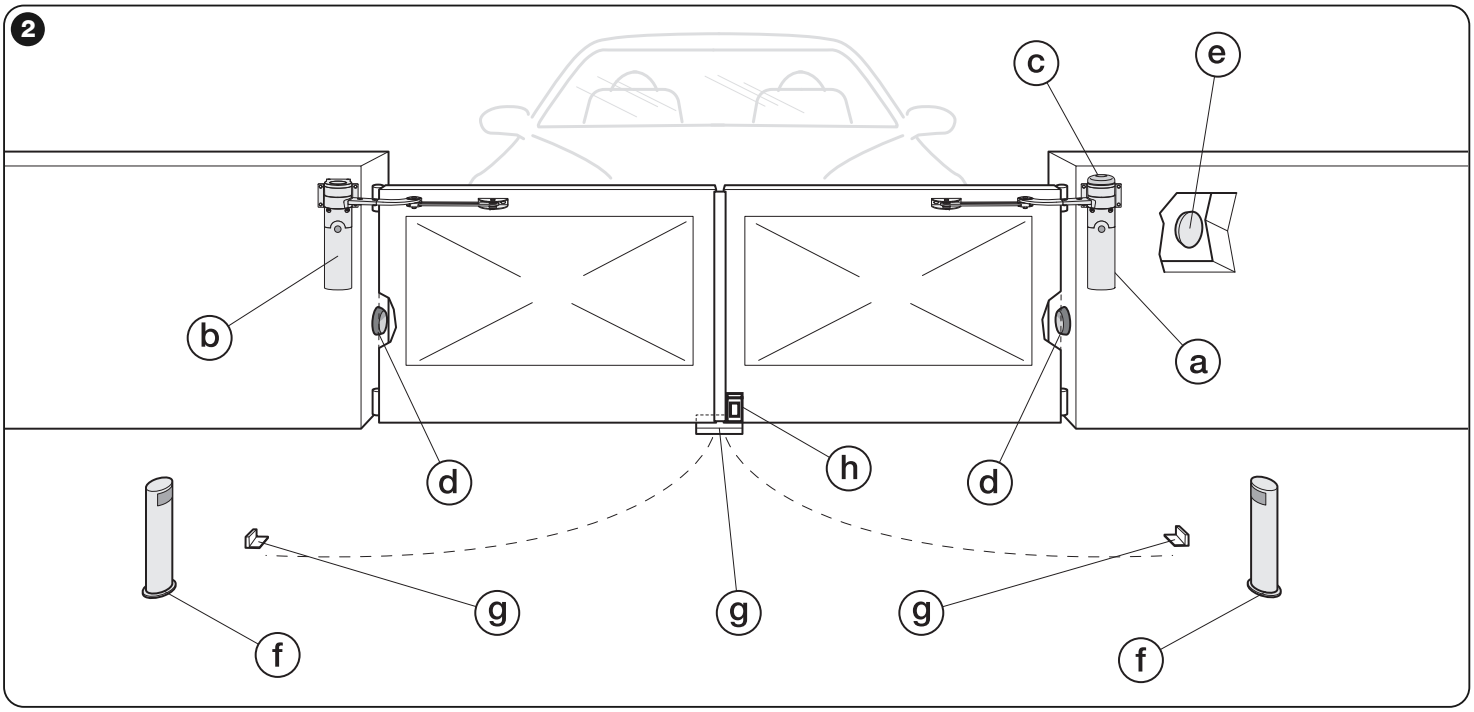
02. Anahtarı pimden çıkarın ve kapağı değiştirin.



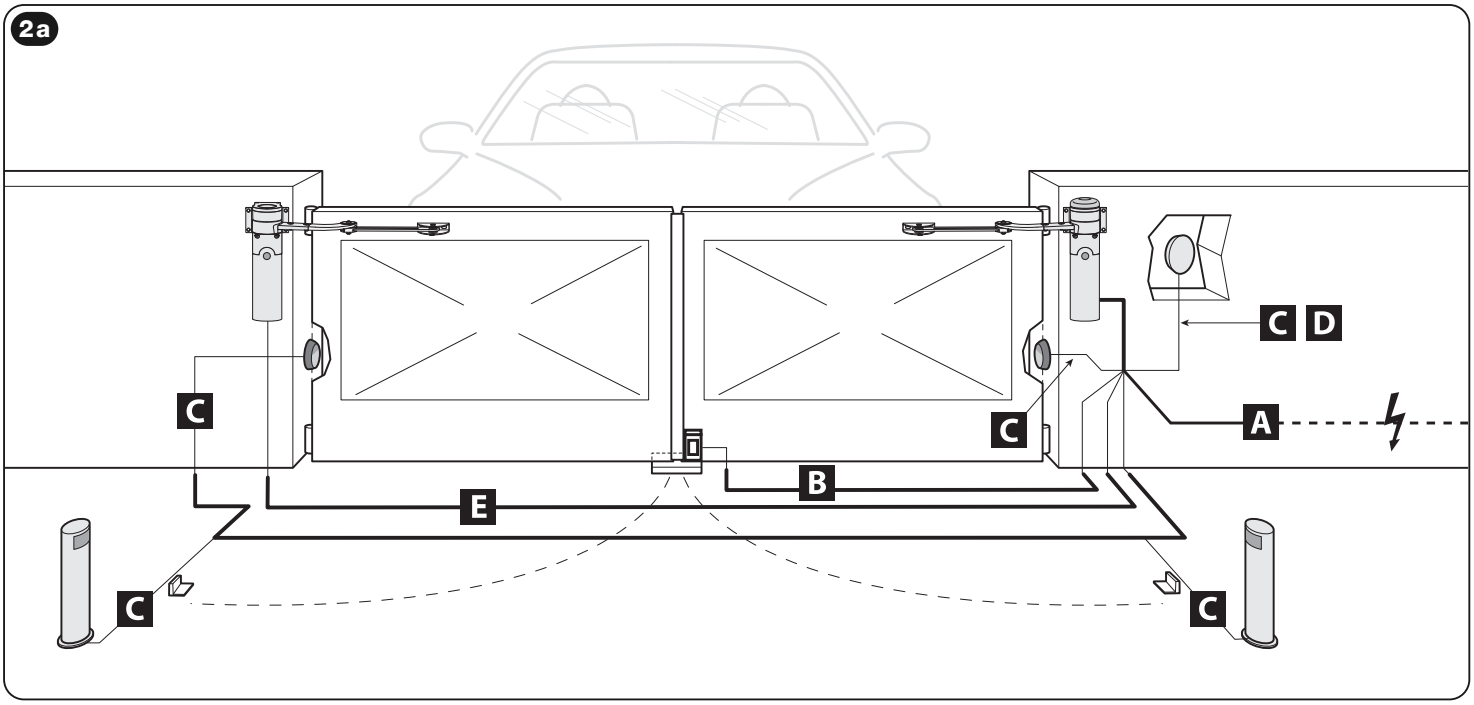
1

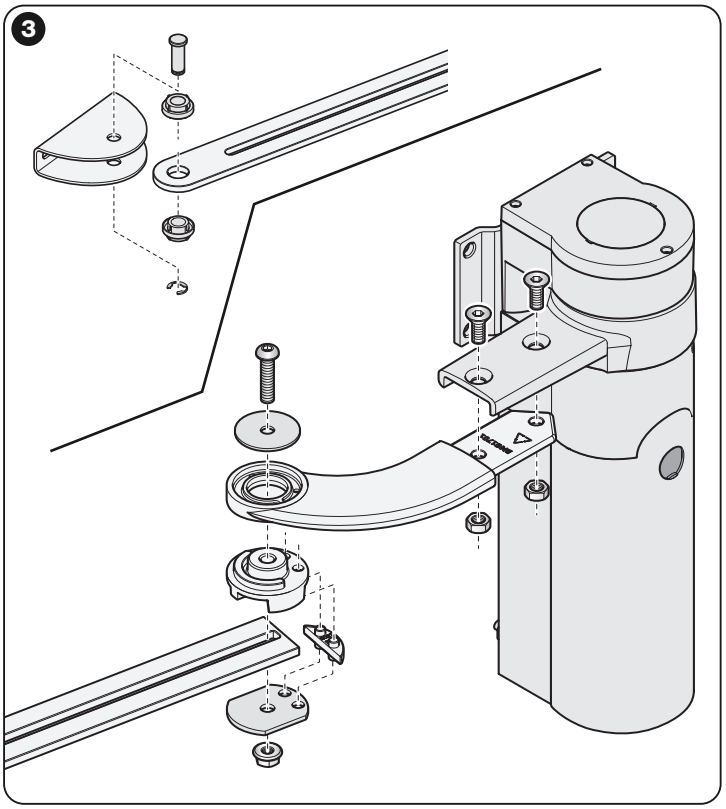


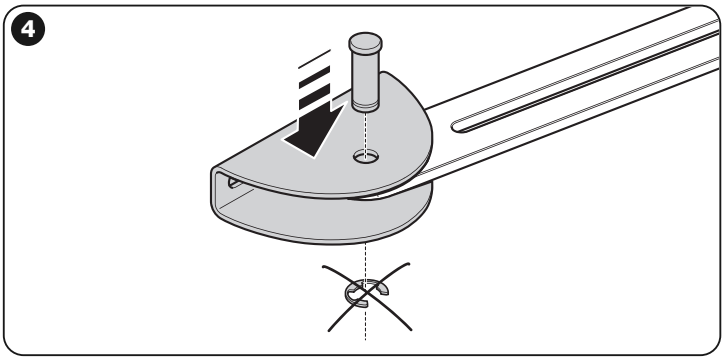
2

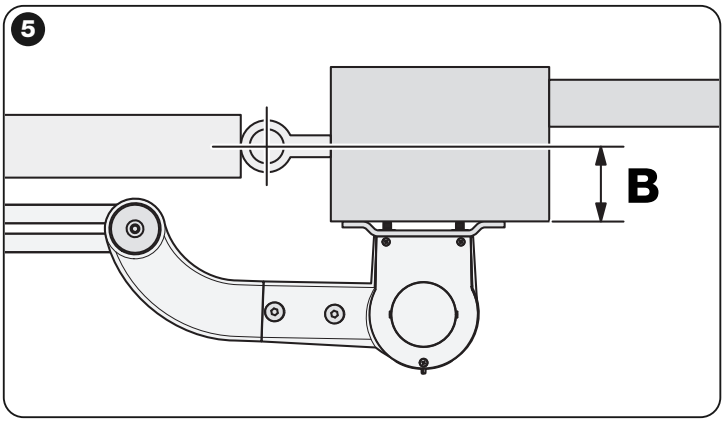


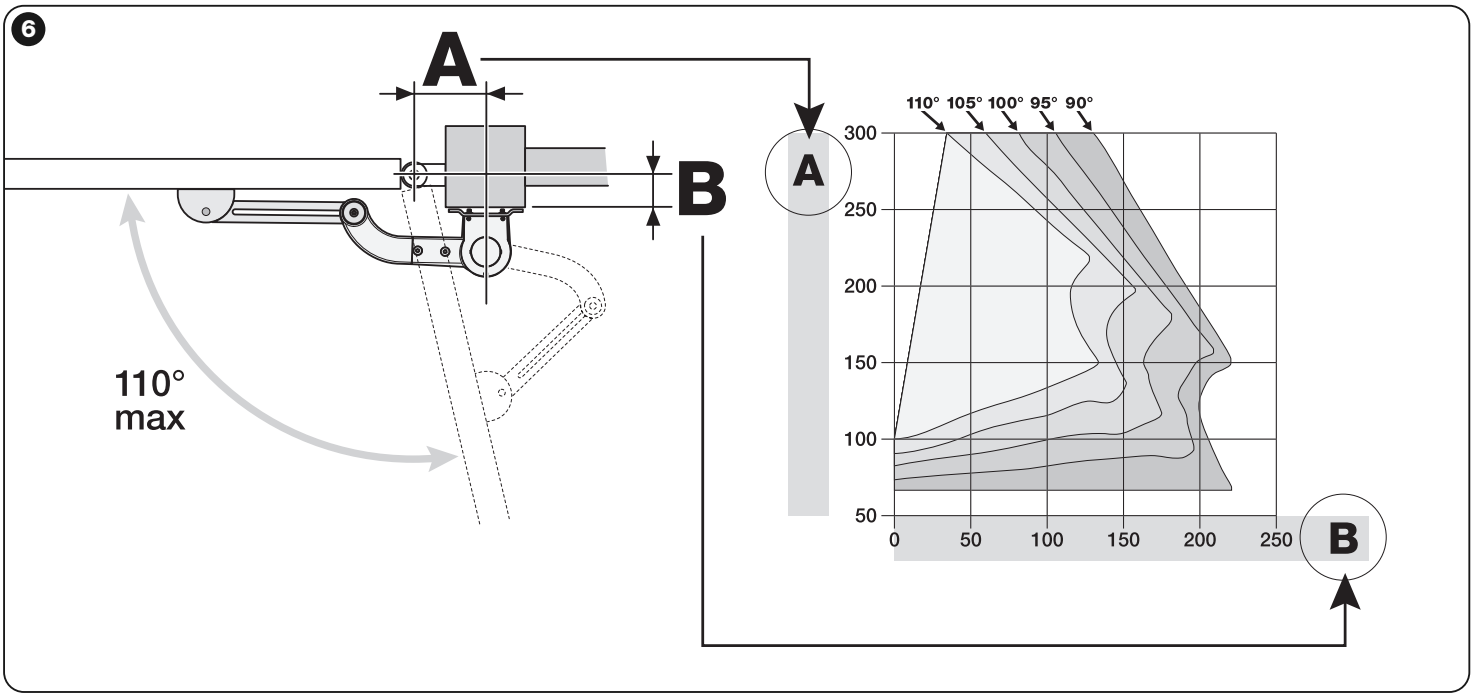
2a

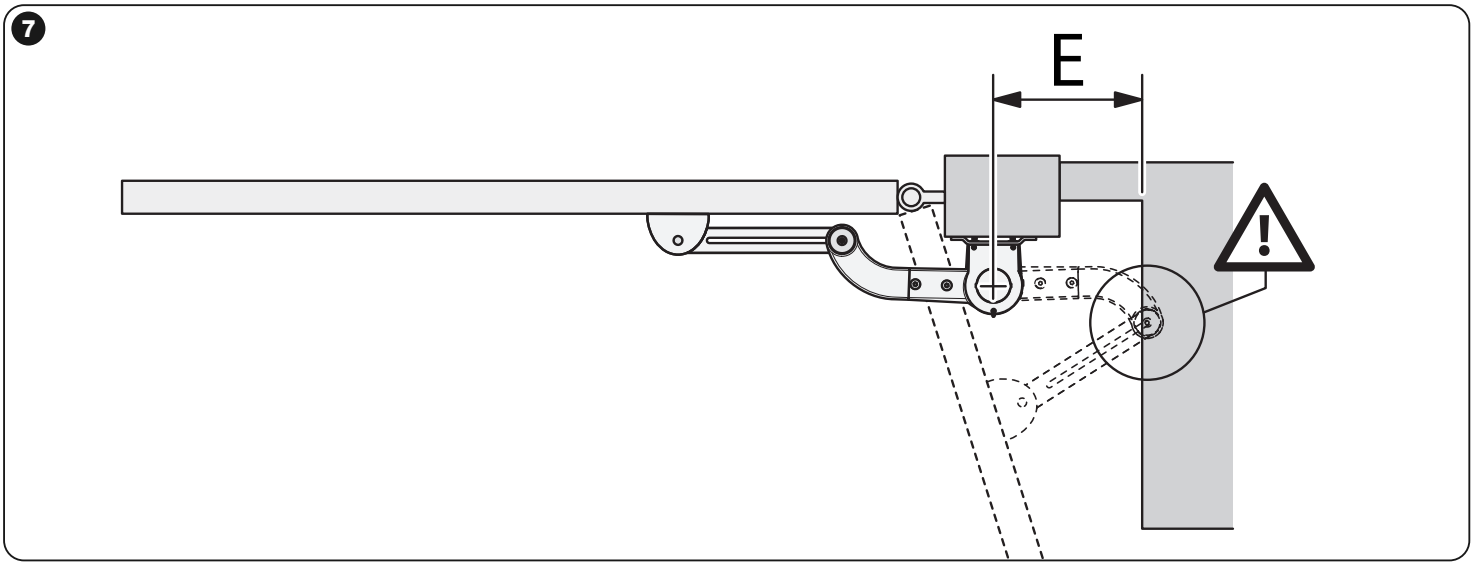


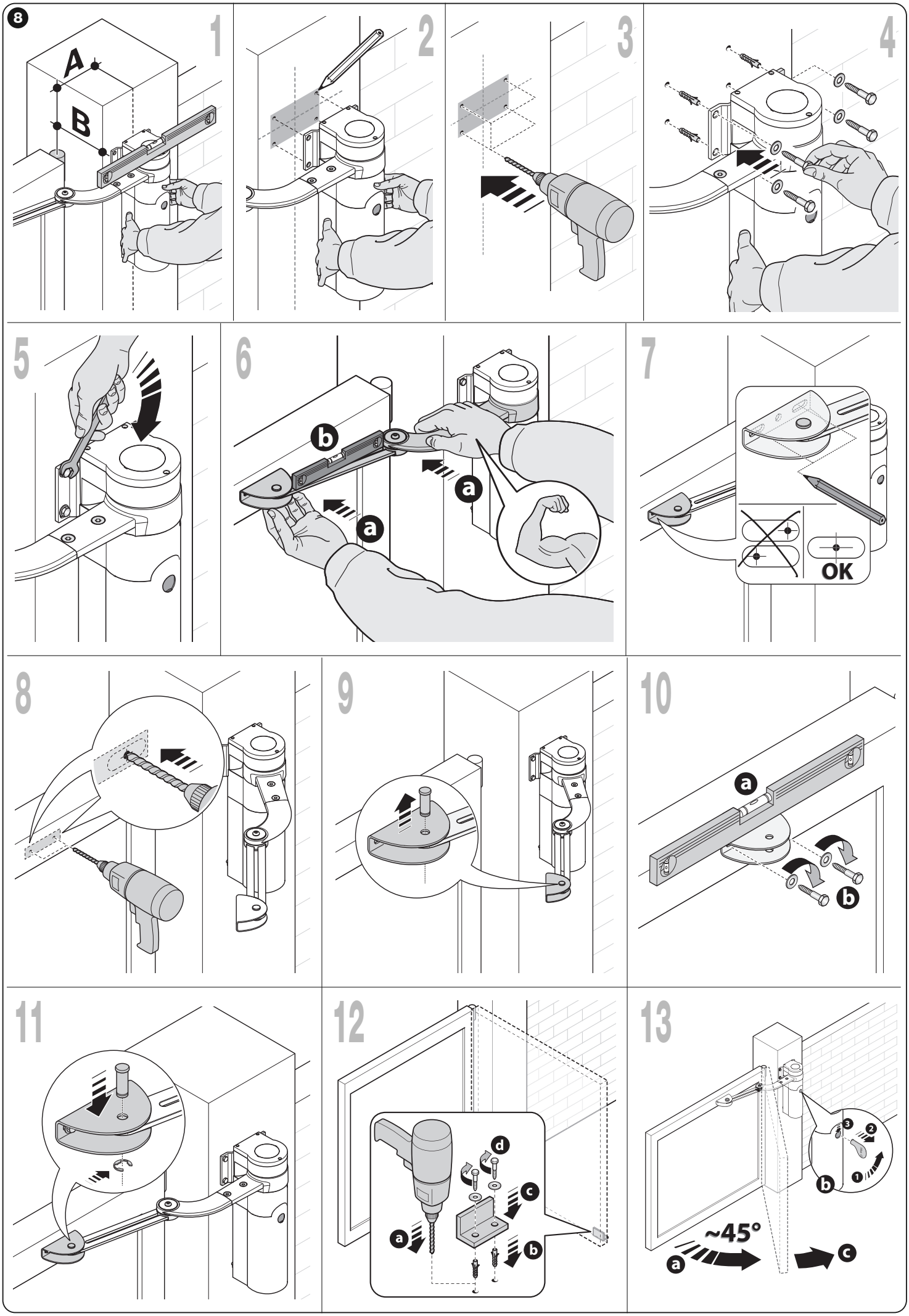

3

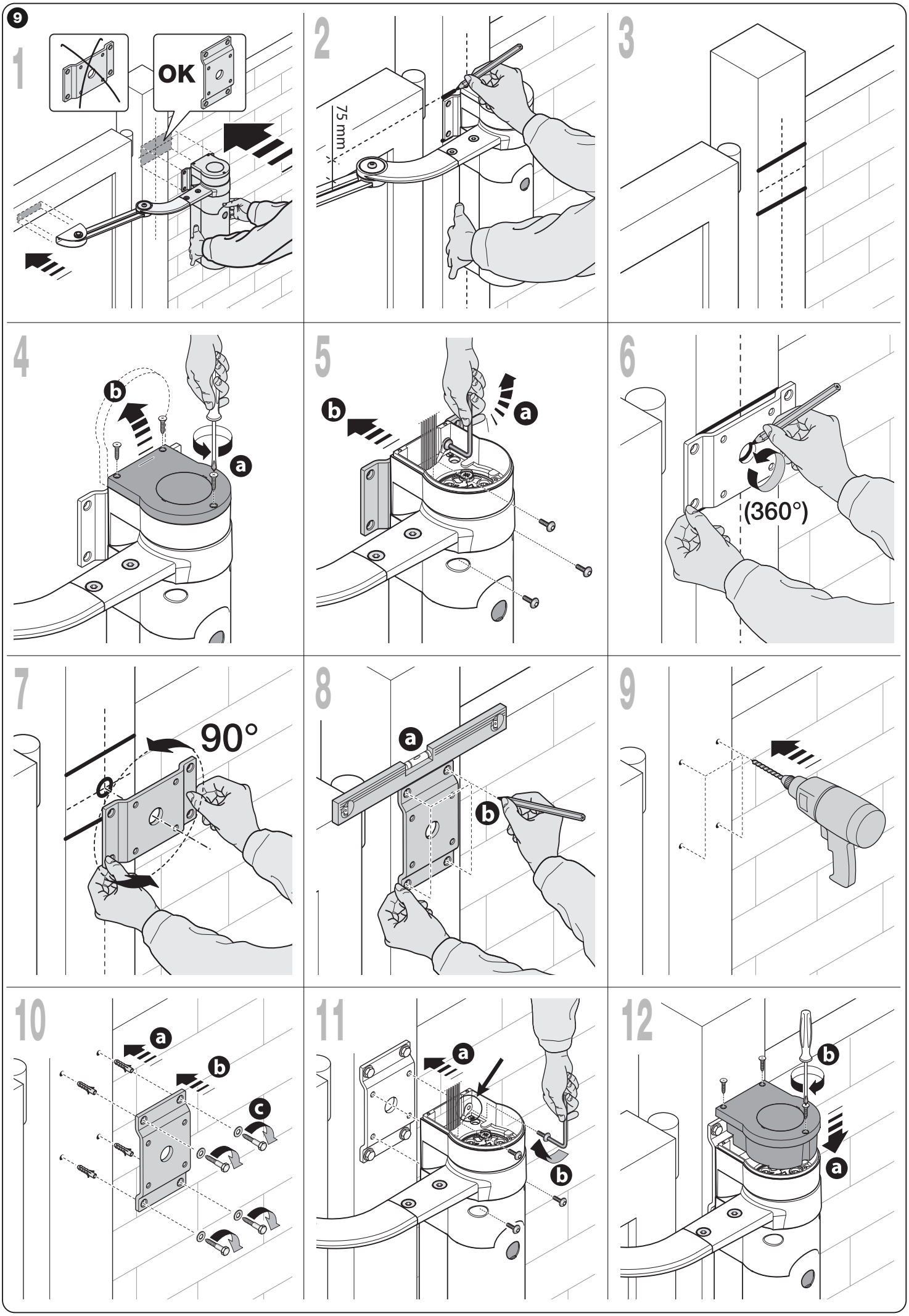

4

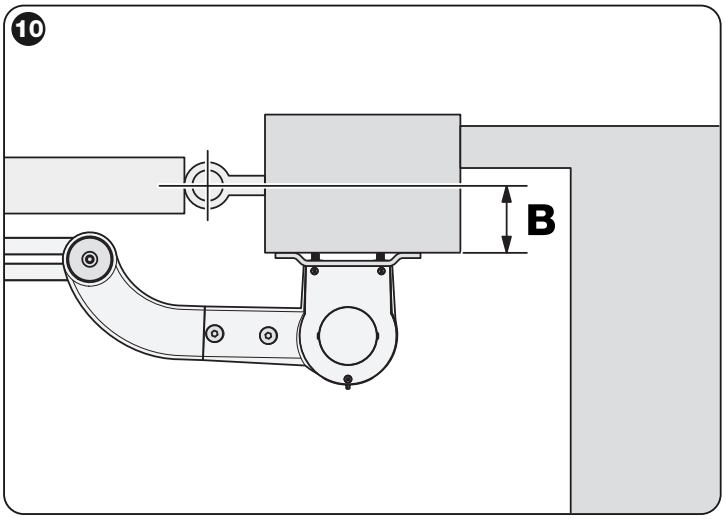

5
B

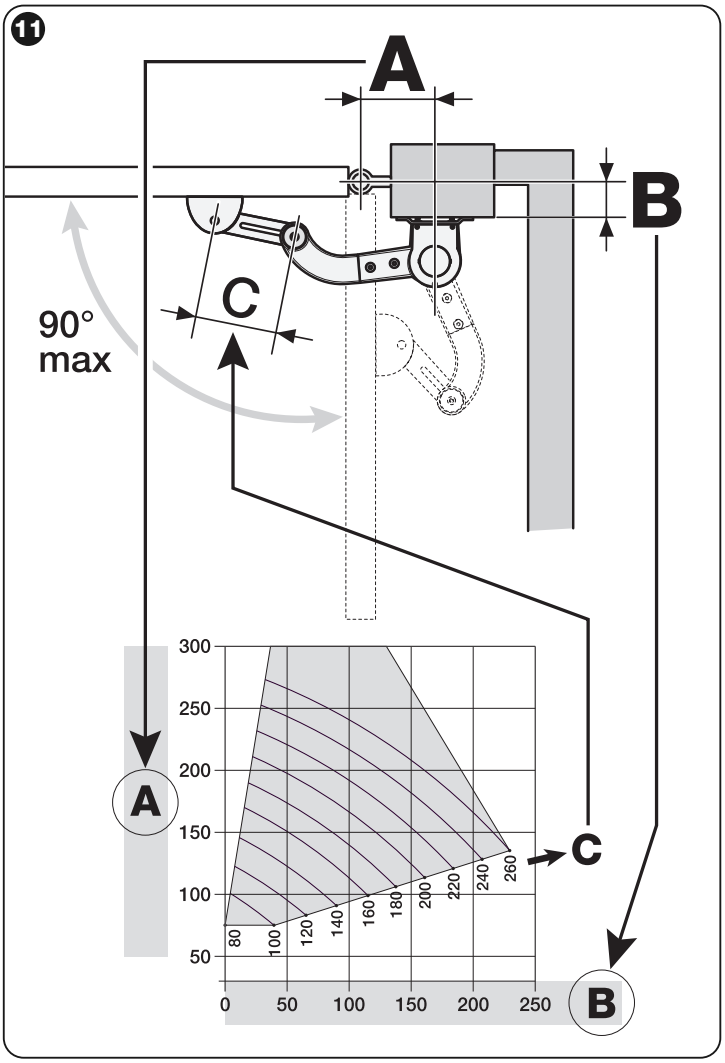

6
A
B
110°
max
A
110° 105° 100° 95° 90°
300
250
200
150
100
50
0
50
100
150
200
250
B

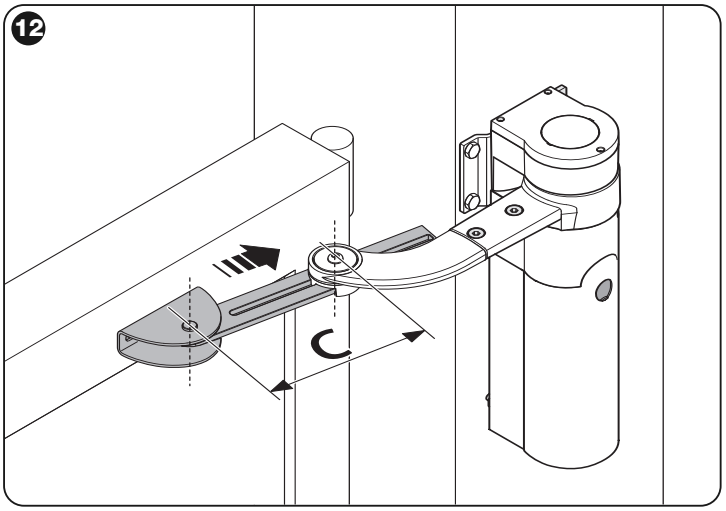

7
E

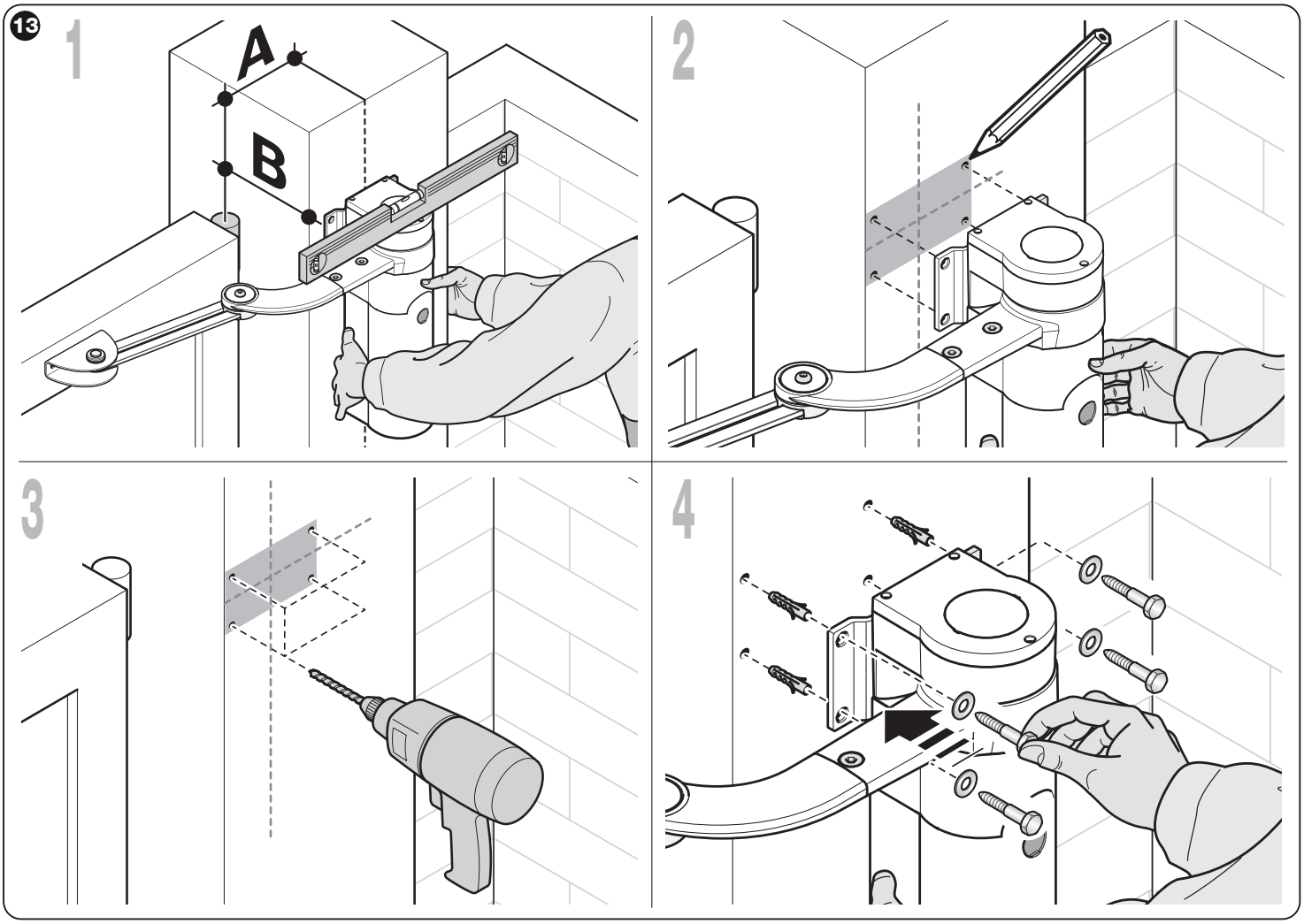

8
1
A
B
2
3
4
5
6
b
a
a
7
OK
8
9
10
a
b
11
12
d
c
a
b
13
3
2
1
b
~45°
a
c


9
1
OK
2
75 mm
3
4
b
a
5
b
a
6
(360°)
7
90°
8
a
b
9
10
a
b
c
11
a
b
12
b
a

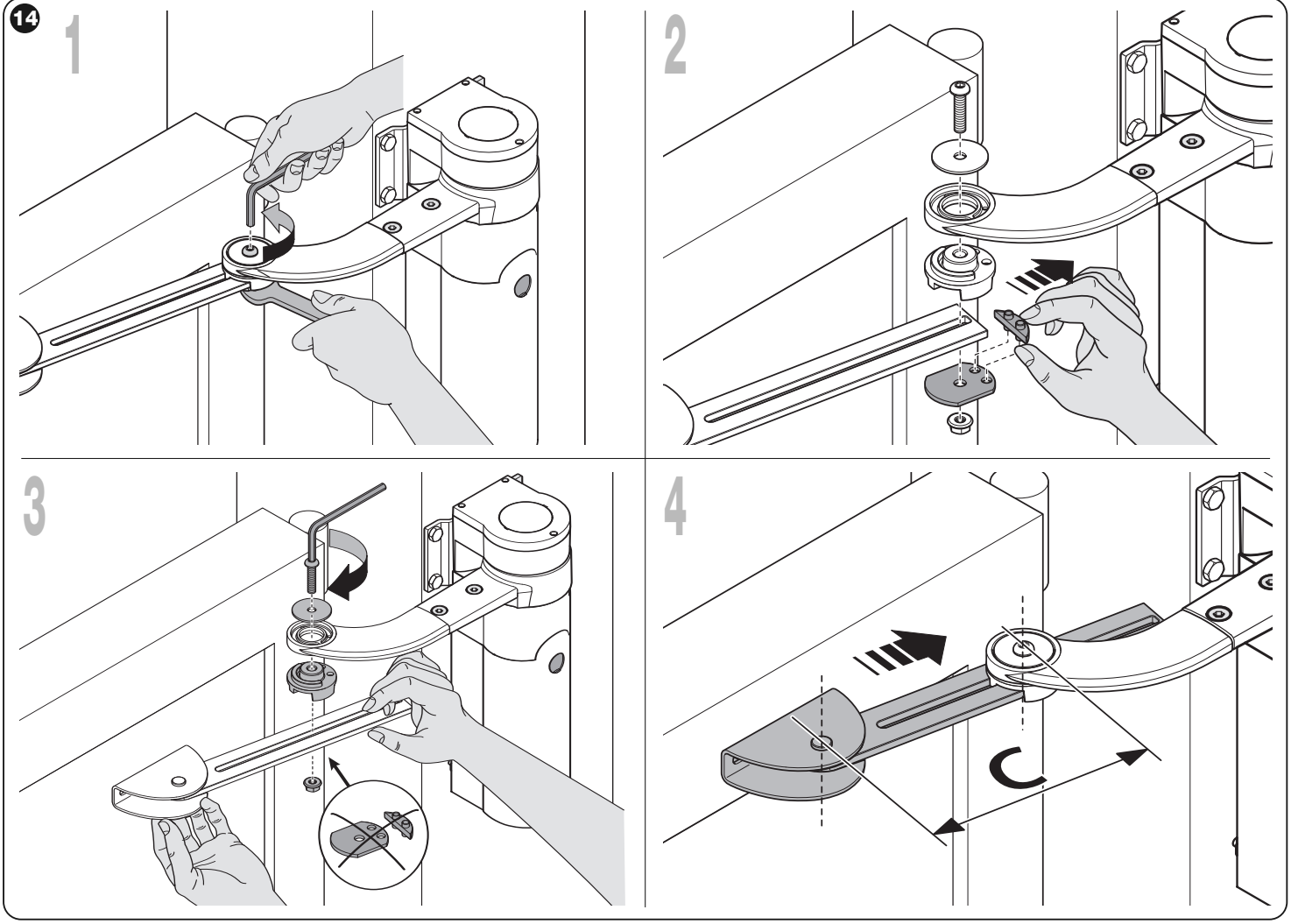

10
B


11
A
B
C
90°
max
300
250
200
150
100
50
A
C
80
100
120
140
160
180
200
220
240
260
0
50
100
150
200
250
B

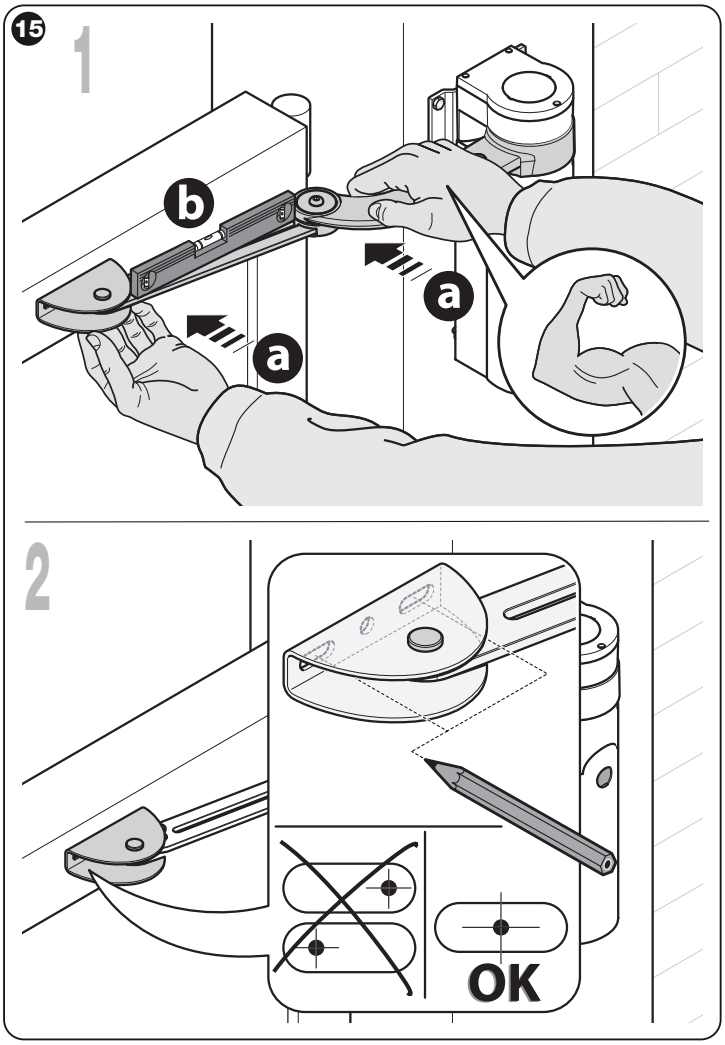

12
C


13
1
A
B
2
3
4

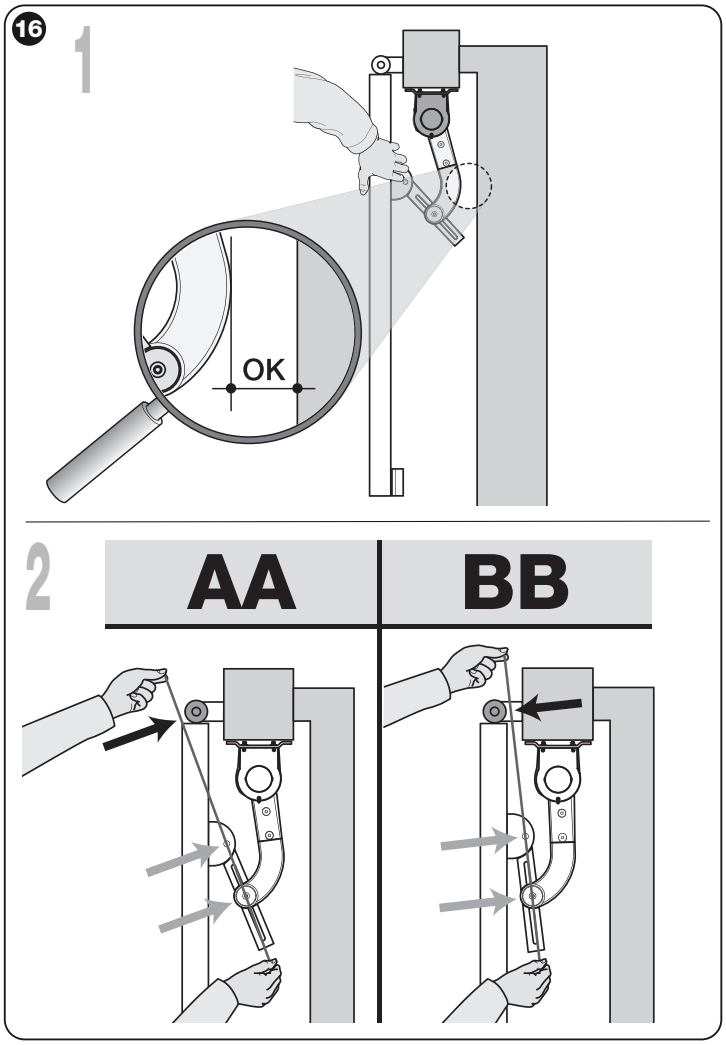
14

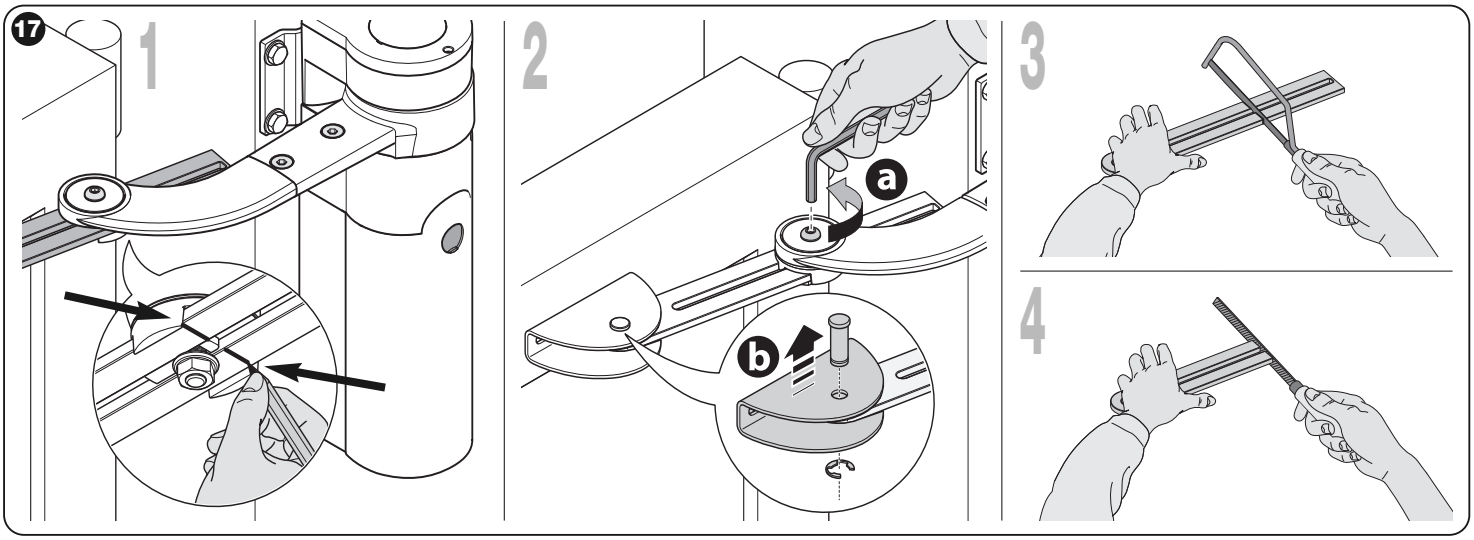


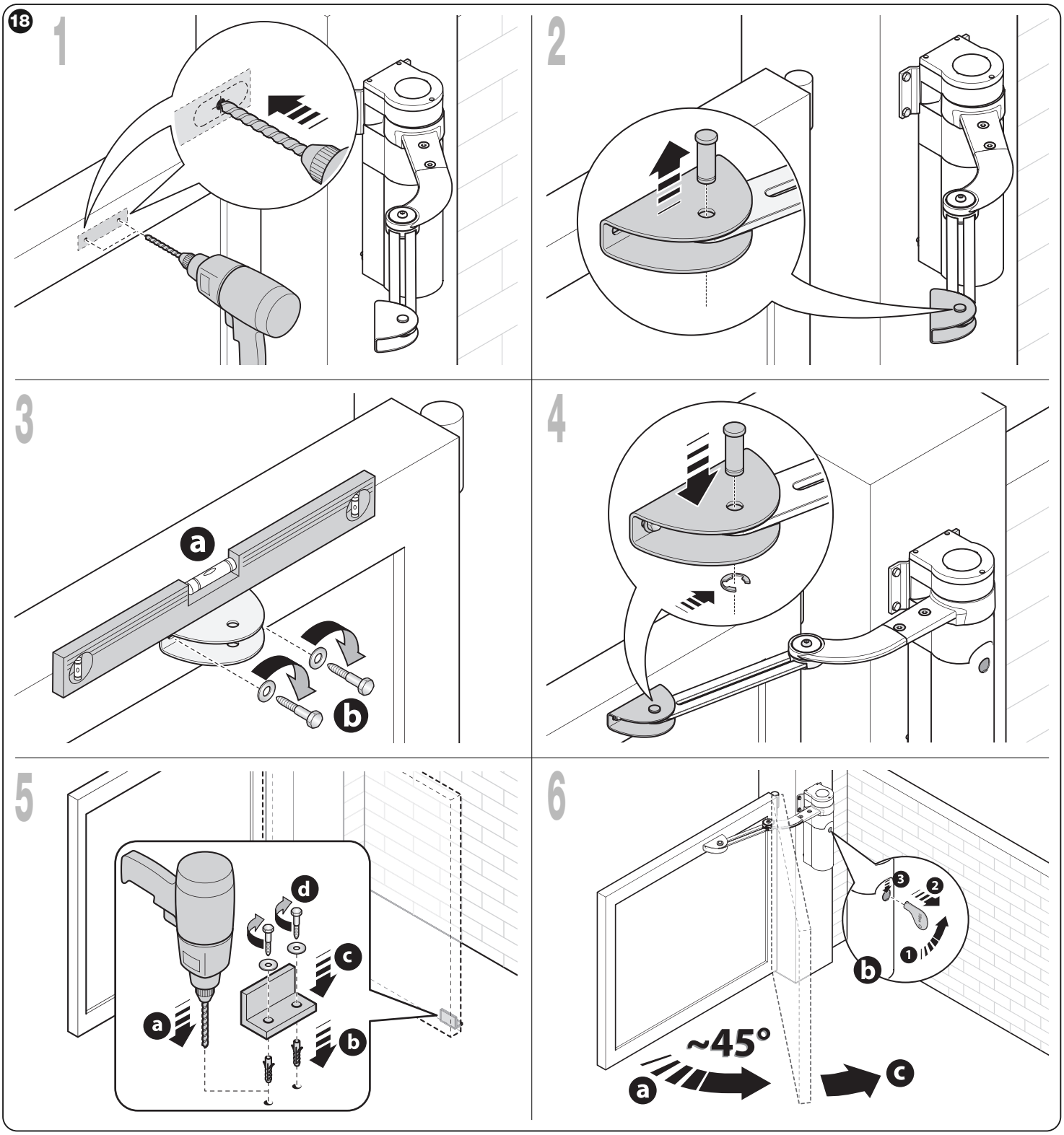
15



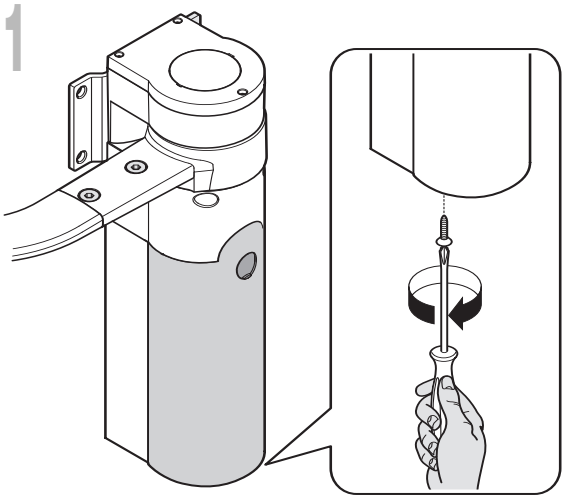
16

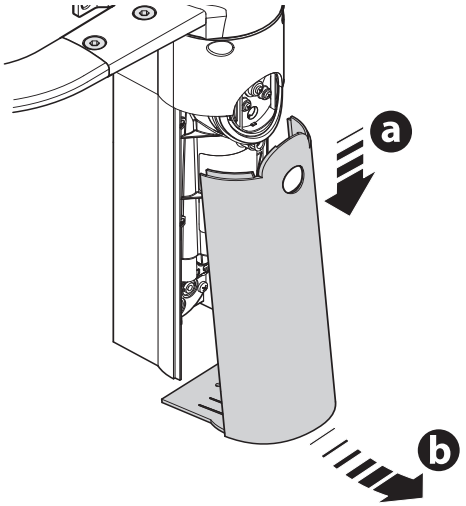



17
1
2
a
b
3
4

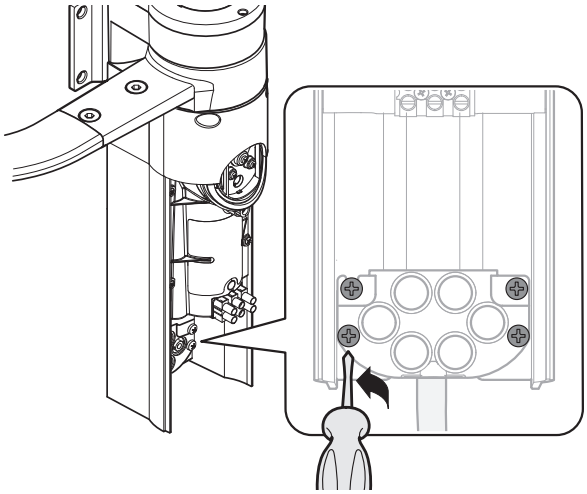

18
1
2
3
a
b
4
5
a
b
c
d
6
1
2
3
b
~45°
a
c

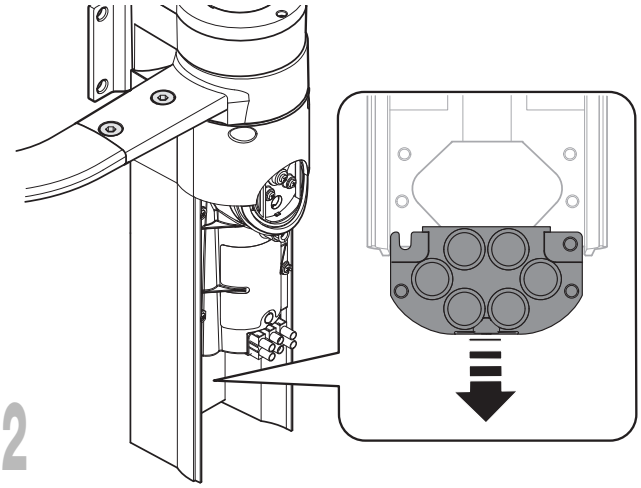
19

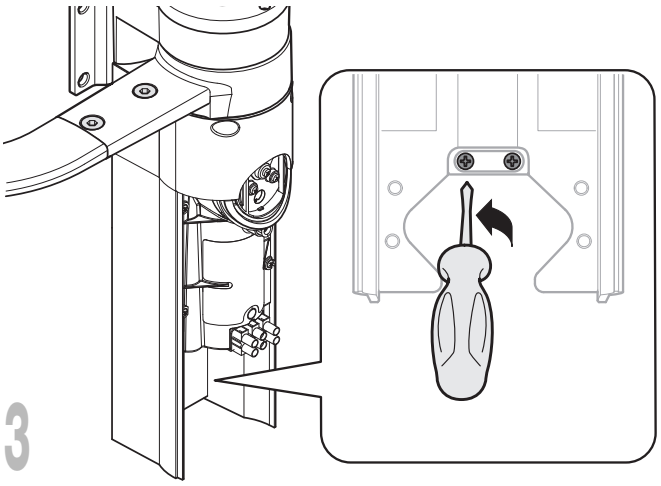


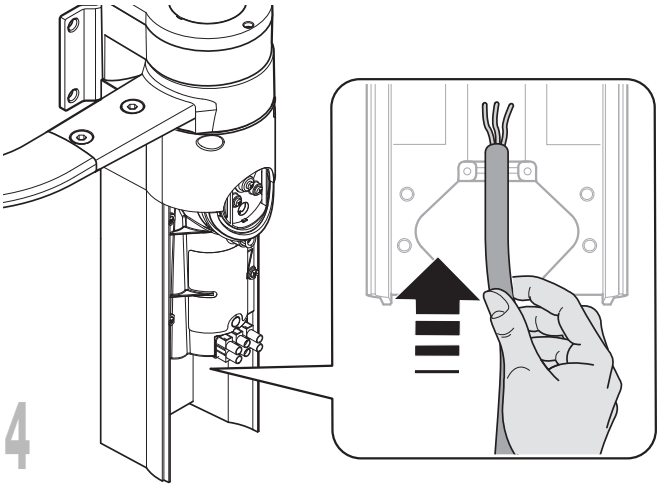


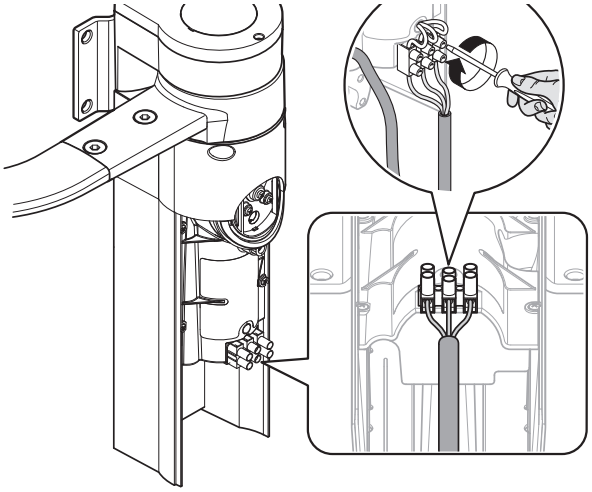
20

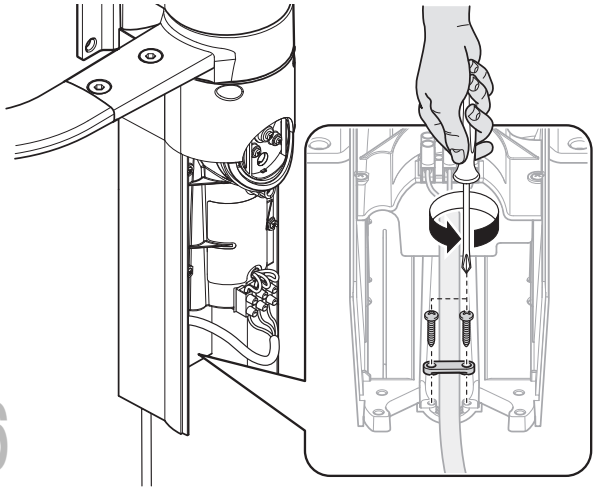


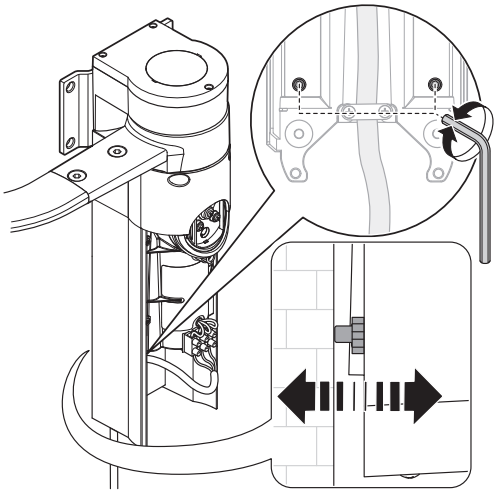


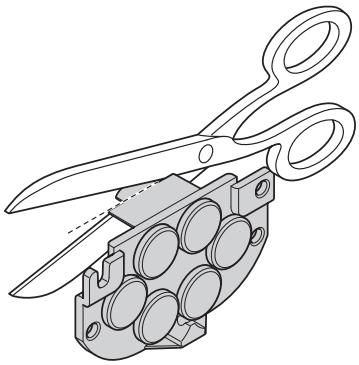


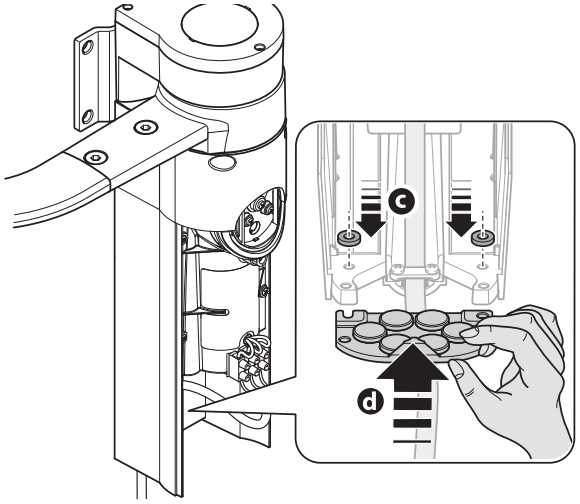


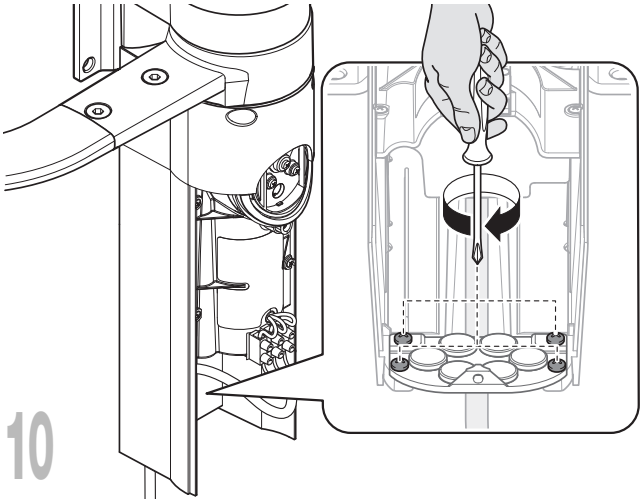


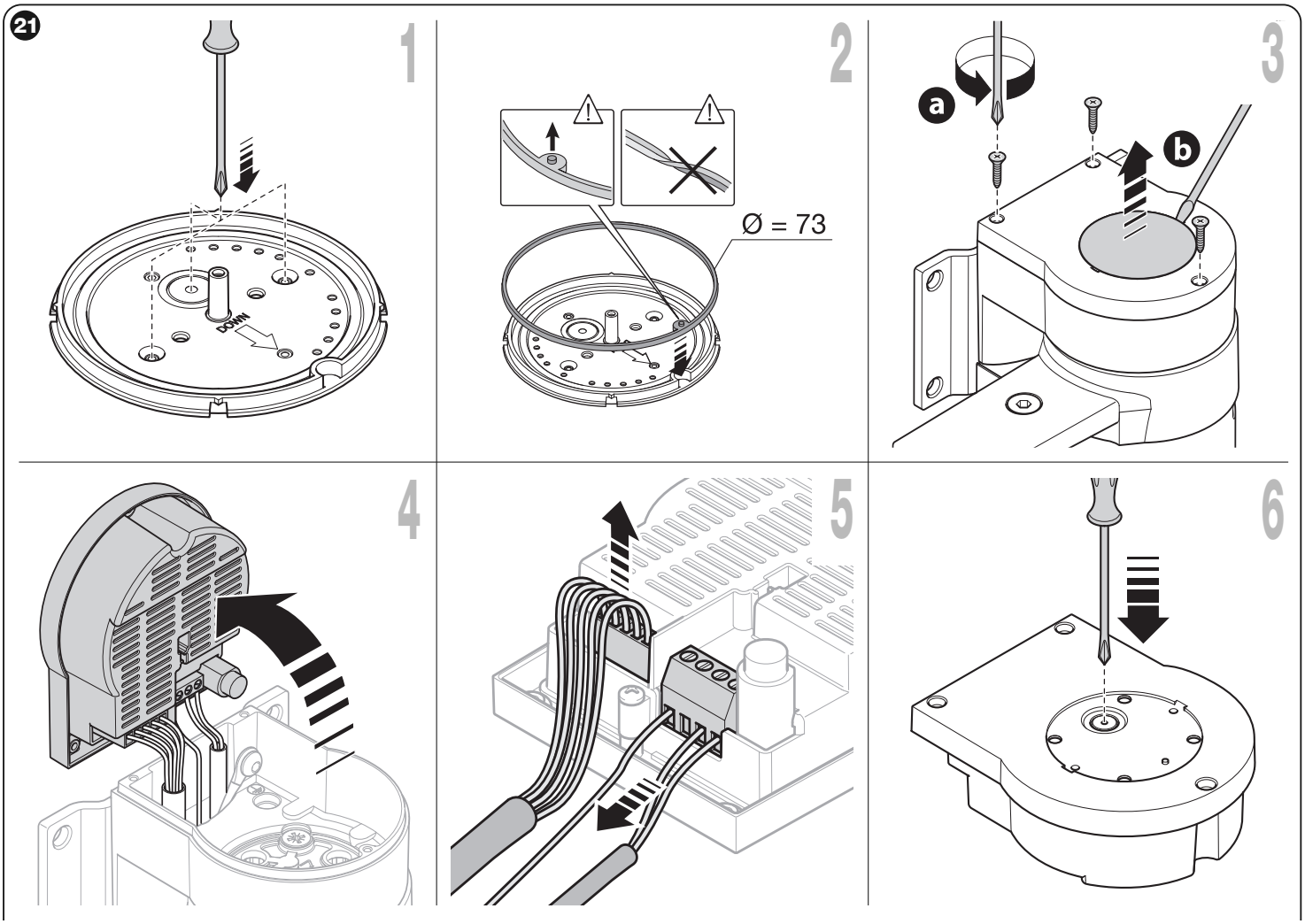


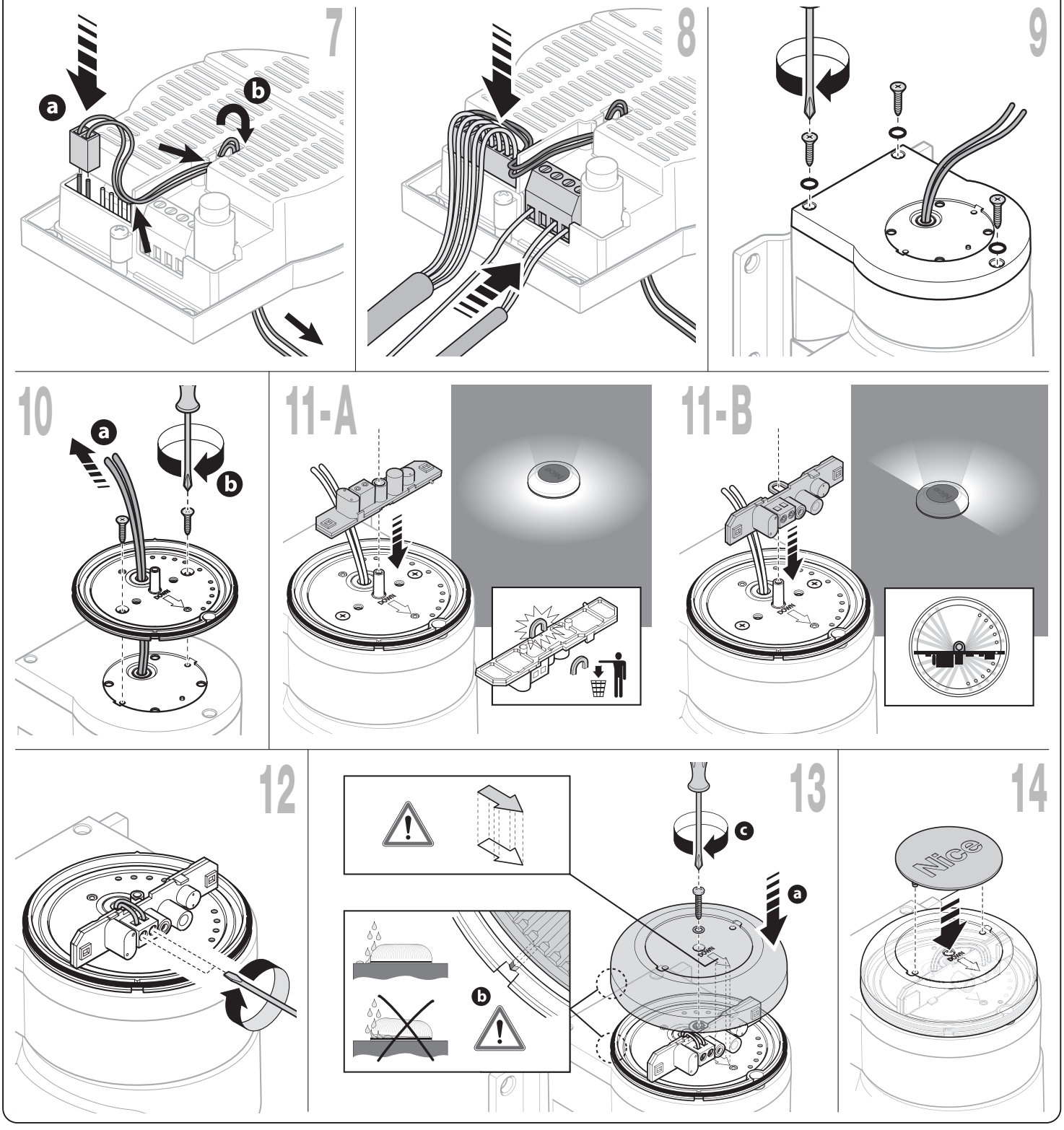

7

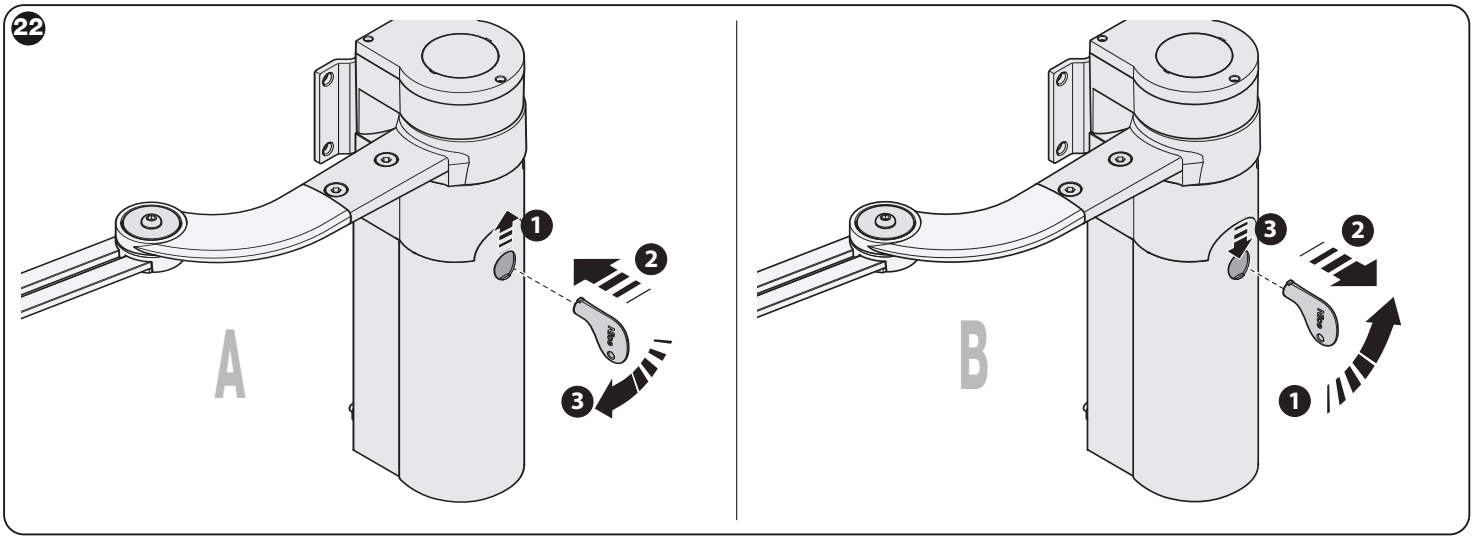

8


c
d
9

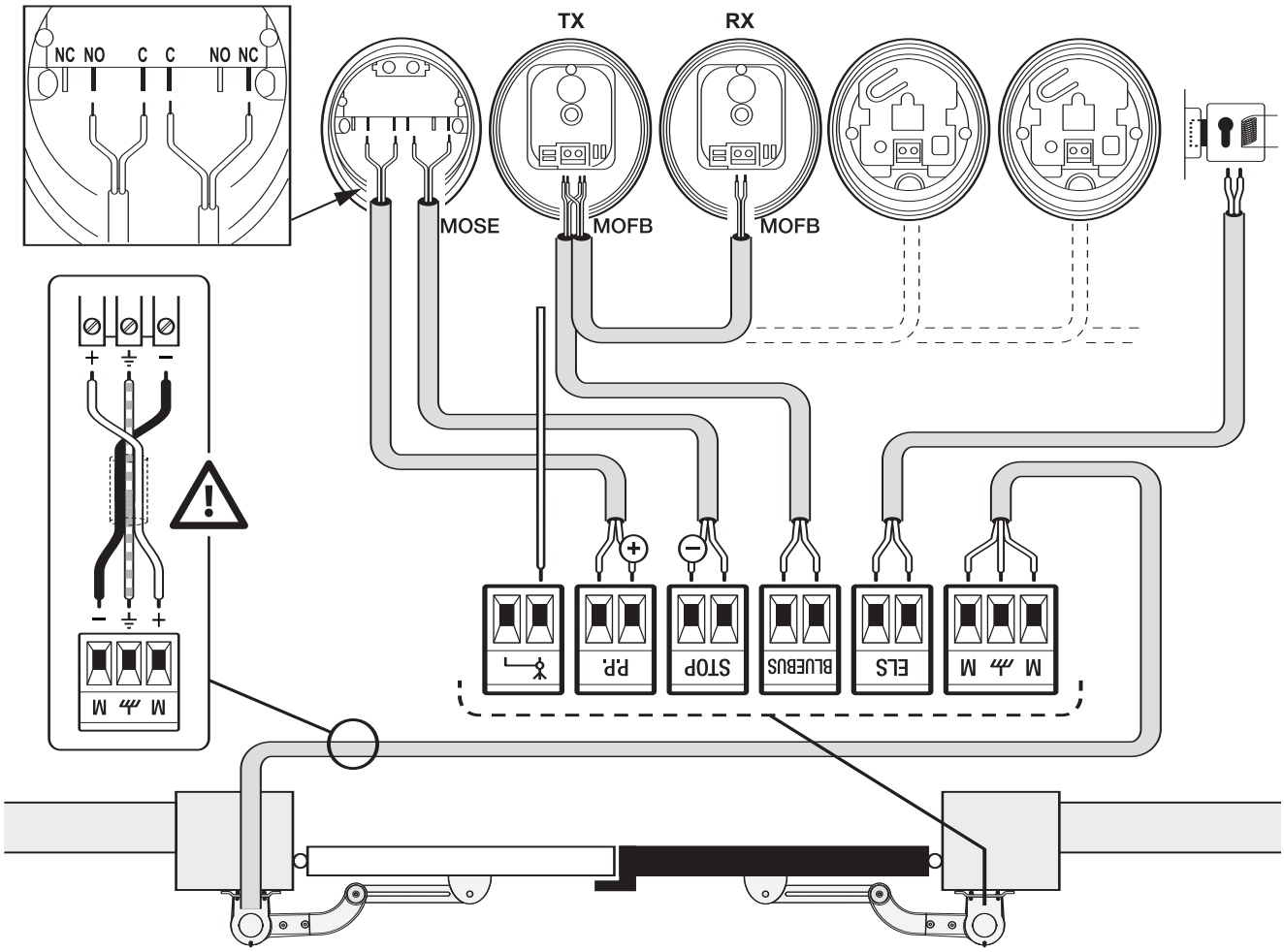

10


21
1
DOWN
2
Ø = 73
3
a
b
4
5
6

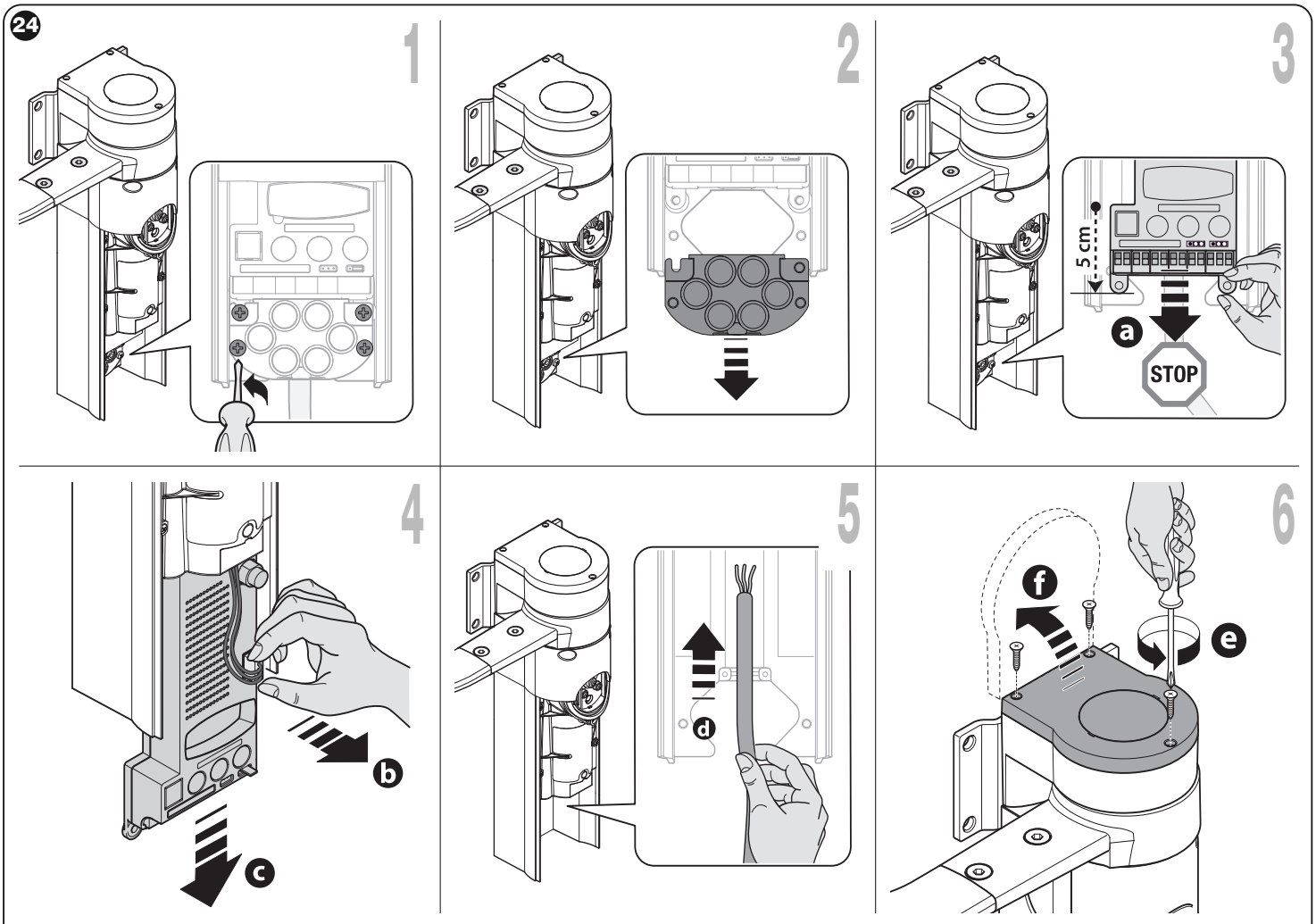

7
a
b
8
9
10
a
b
11-A
11-B
12
13
c
a
b
14
Nice


22
A
1
2
3
B
3
2
1

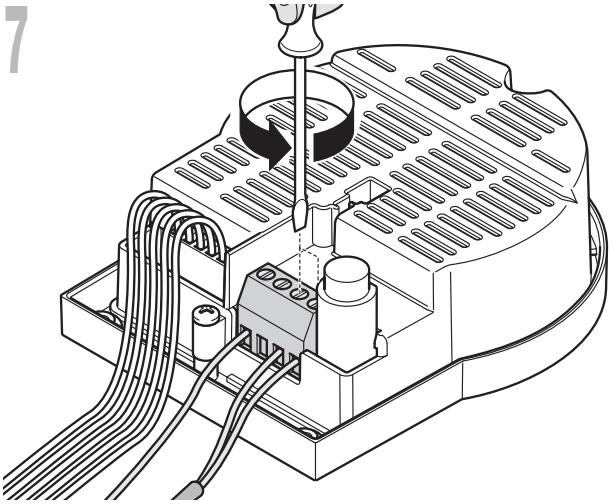
23


NC NO C C NO NC
TX
RX
MOSE
MOFB
MOFB
M
M
STOP
BLUEBUS
ELS
M

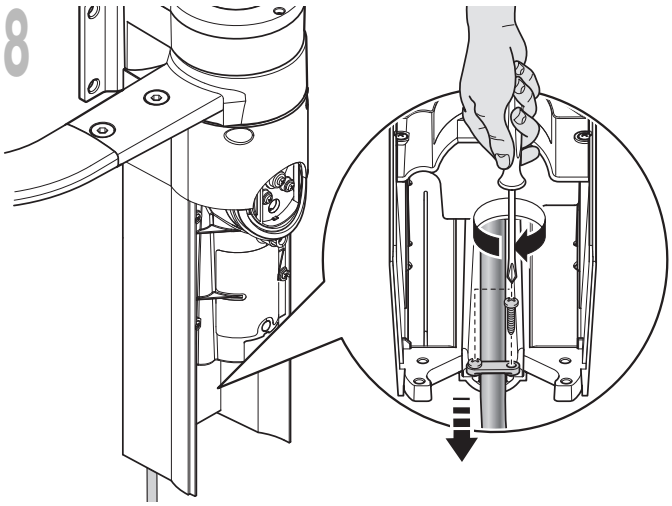
24


1
2
3
5 cm
a
STOP
4
b
c
5
d
6
e
f

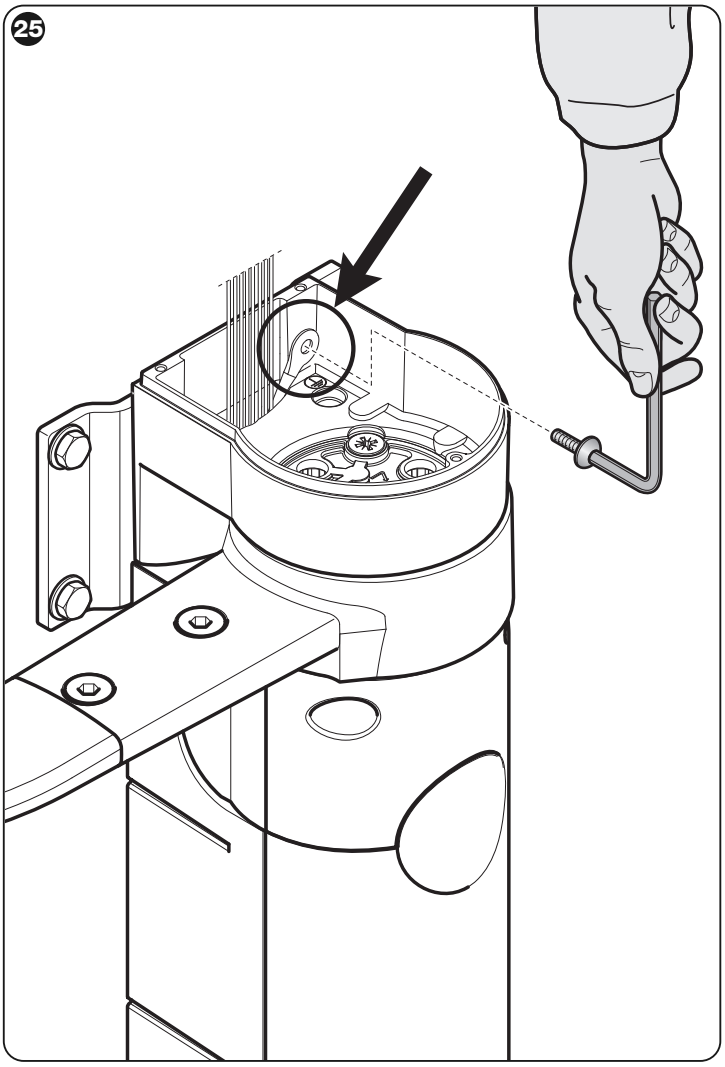
7



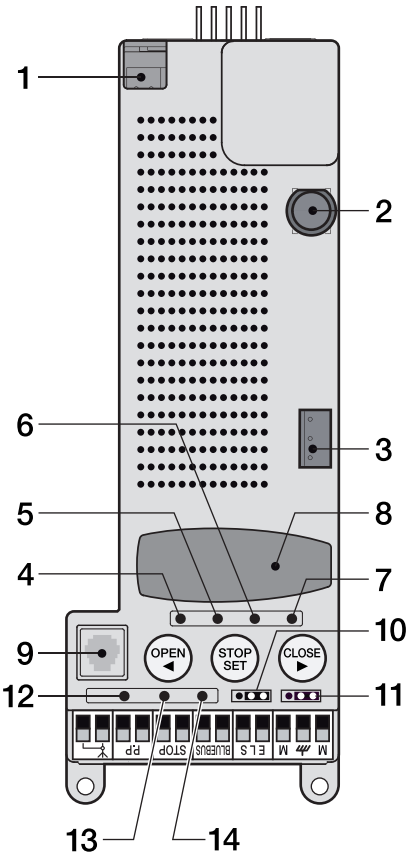
8



25

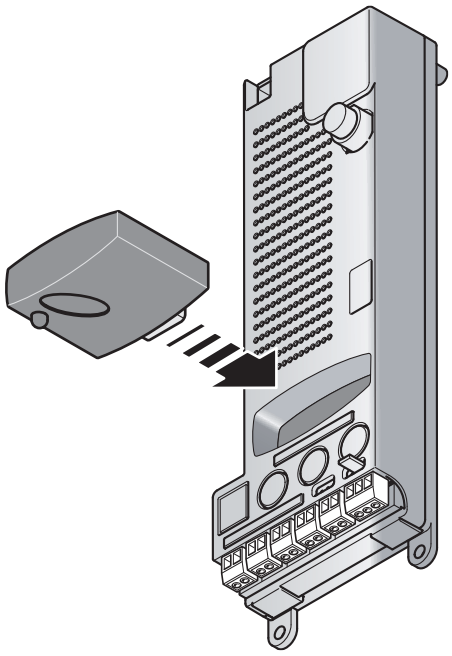


26

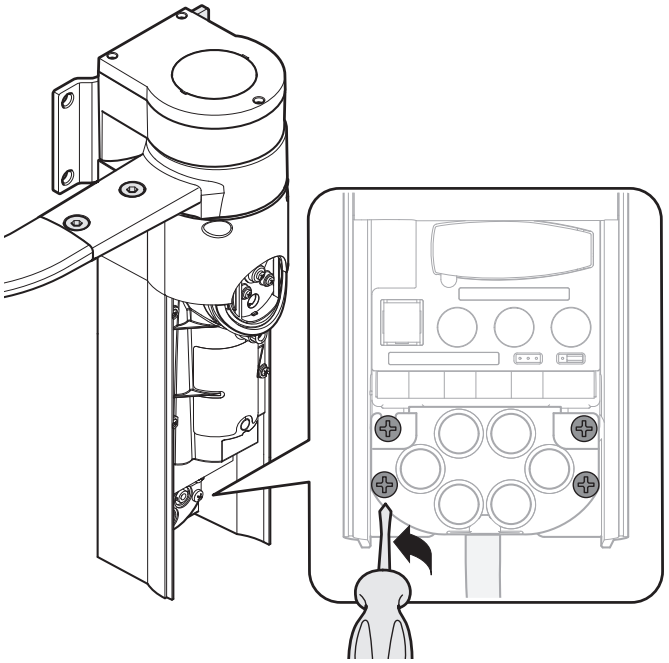


1	Akü konnektörü / Solemyo fotovoltaik güç
2	Kontrol ünitesi için sigorta
3	Motor için konnektör
4	Led L1
5	Led L2
6	Led L3
7	LED L4
8	Alıcı için konektör
9	BusT 4 konektörü
10	JA köprüsü
11	JB köprüsü
12	Adım-Adım LED'i
13	Stop LED
14	Bluebus LED

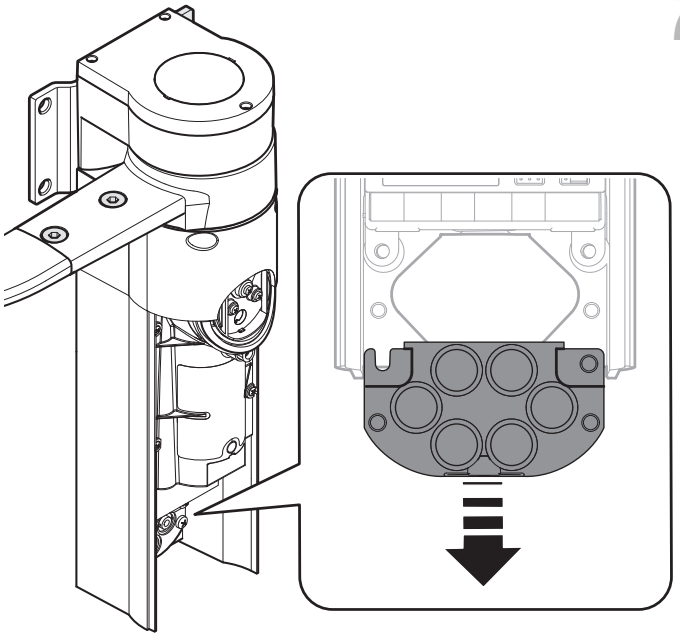
27



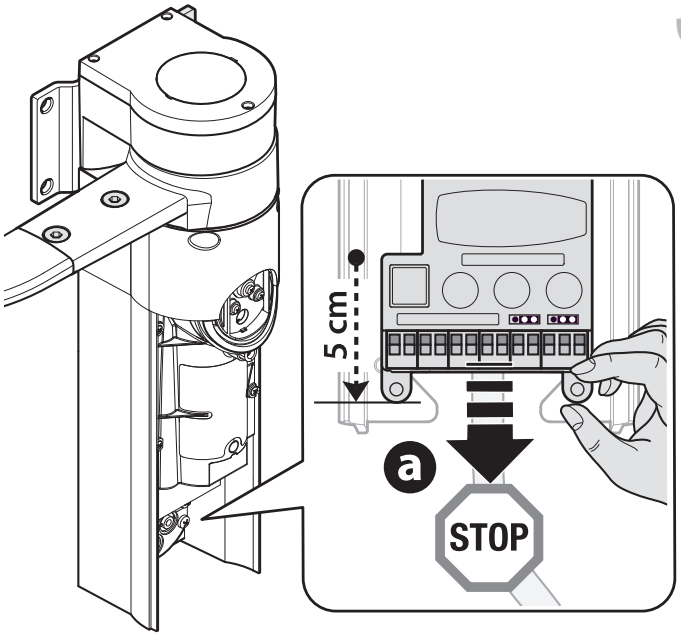
1



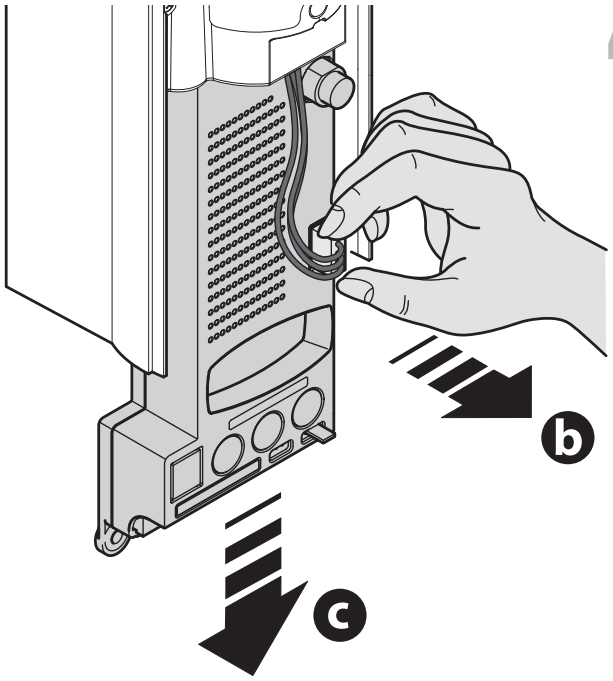
2



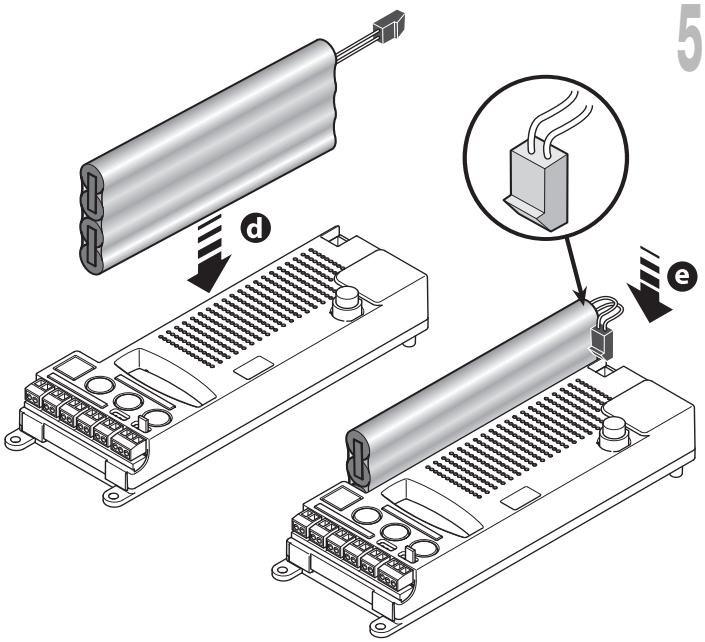
3



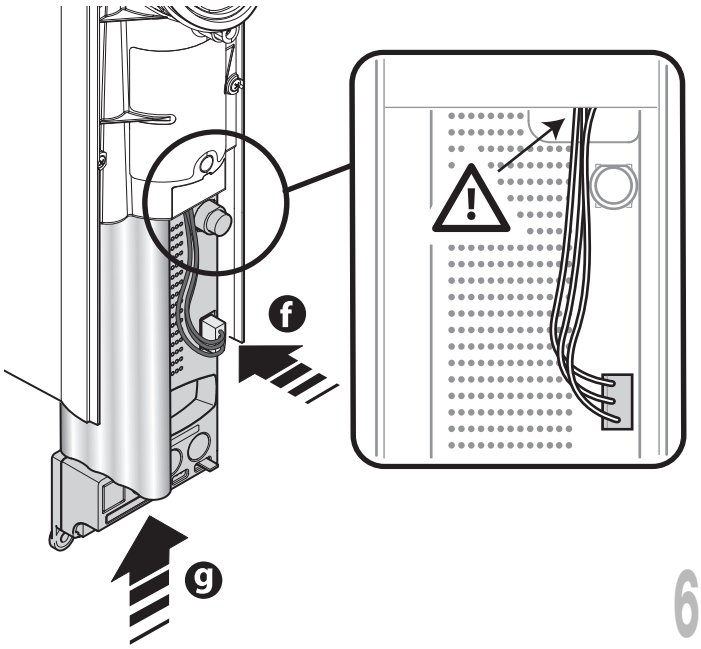
4



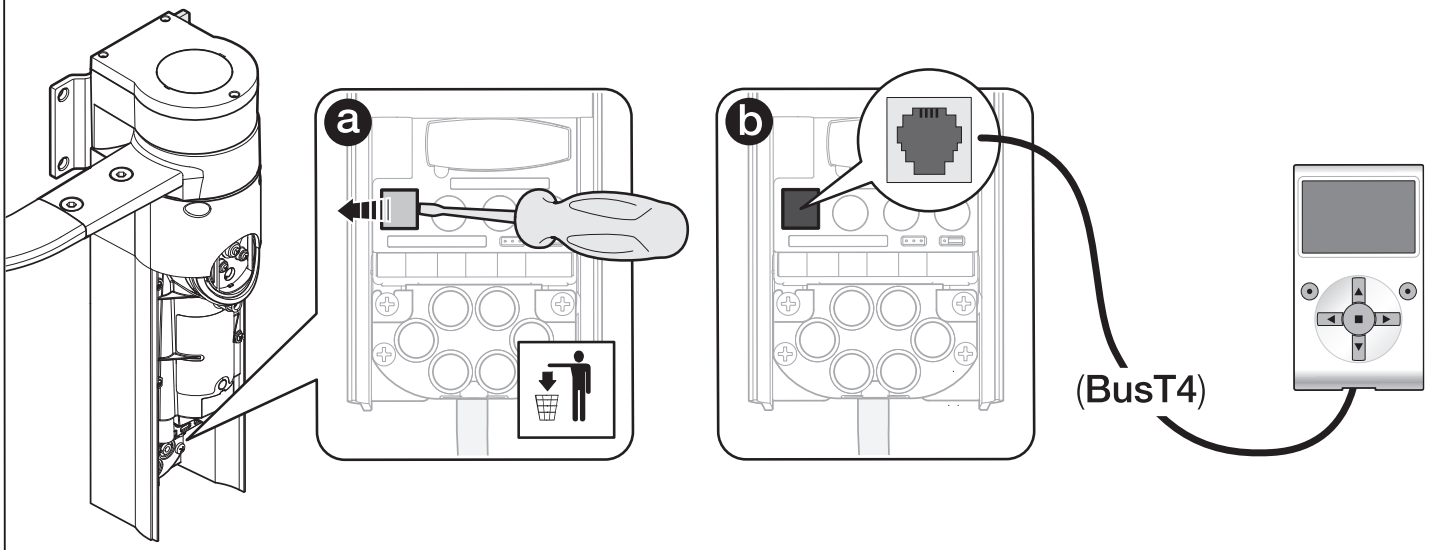
5



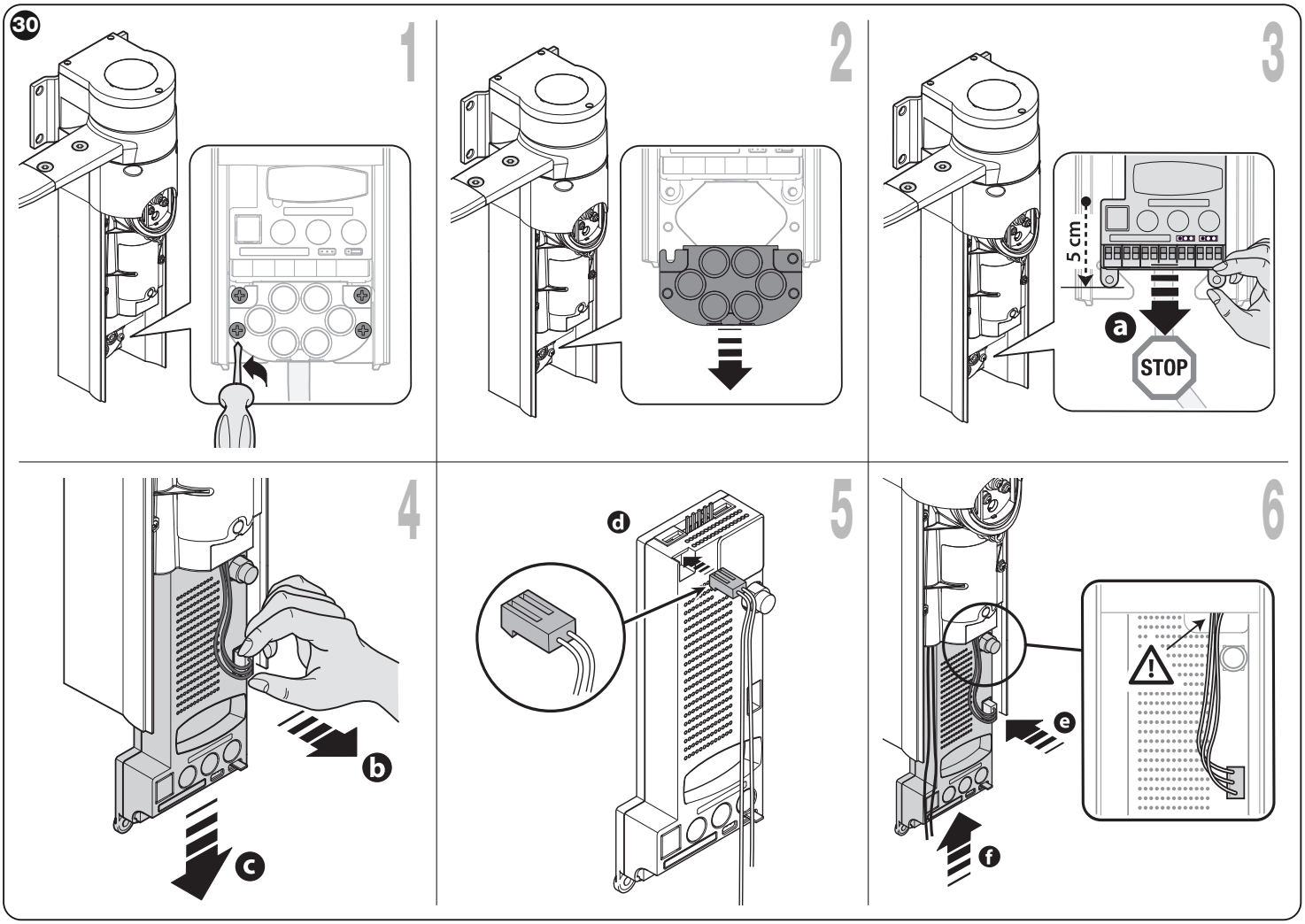
6

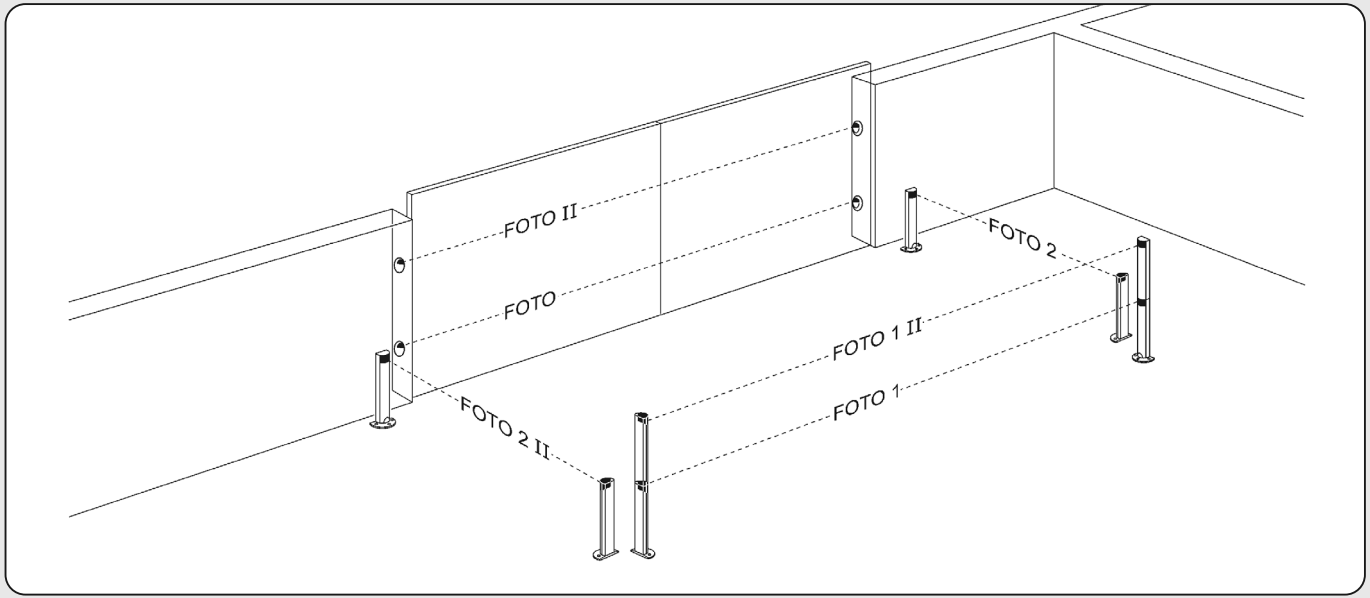


29

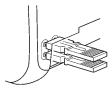
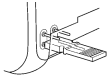
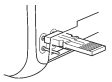
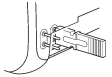
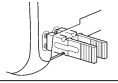
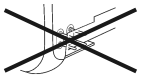
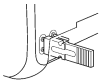


30





TR - TABLO 2 - FOTOSEL ADRESLERİ

Fotosel	Köprü	Fotosel	Köprü
FOTOSEL Fotosel h 50 = Kapanışta etkinleştirme ile		PHOTO 2 Fotosel Açıldığında etkinleşen	
PHOTO II Fotosel h 100 = Kapanışta etkinleştirme ile		PHOTO 2 II Fotosel Açıldığında etkinleşen	
PHOTO 1 Fotosel h 50 = Kapanma ve açılmada aktivasyon ile		PHOTO 3 YAPILANDIRMASI KABUL EDİLMEMİŞTİR	
PHOTO 1 II Fotosel h 100 = Kapanma ve açılmada aktivasyon ile			

Headquarters

Nice SpA
Oderzo TV Italia
Ph. +39.0422.85.38.38
Fax +39.0422.85.35.85
info@niceforyou.com

Nice in Italy

Nice Padova
Padova Italia
Ph. +39.049.87.01.05.1
Fax +39.049.87.07.63.8
infopd@niceforyou.com

Nice Roma
Roma Italia
Ph. +39.06.72.67.17.61
Fax +39.06.72.67.55.20
inforoma@niceforyou.com

Nice Worldwide

Nice France
Buchelay France
Ph. +33.(0)1.30.33.95.95
Fax +33.(0)1.30.33.95.96
info@fr.niceforyou.com

Nice France Sud
Aubagne France
Ph. +33.(0)4.42.62.42.52
Fax. +33.(0)4.42.62.42.50
infomarseille@fr.niceforyou.com

Nice France Rhône Alpes
Decines Charpieu France
Ph. +33.(0)4.78.26.56.53
Fax +33.(0)4.78.26.57.53
infolyon@fr.niceforyou.com

Nice Belgium
Leuven (Heverlee) Belgium
Ph. +32.(0)16.38.69.00
Fax +32.(0)16.38.69.01
info@be.niceforyou.com

Nice Deutschland
Gelnhausen Deutschland
Ph. +49.(0)6051.91.520
Fax +49.(0)6051.91.52.119
info@de.niceforyou.com

Nice España Madrid
Mostoles Madrid España
Ph. +34.(0)9.16.16.33.00
Fax +34.(0)9.16.16.30.10
info@es.niceforyou.com

Nice España Barcelona
Sant Quirze del Valles
Barcelona España
Ph. +34.(0)9.37.84.77.75
Fax +34.(0)9.37.84.77.72
info@es.niceforyou.com

Nice Australia
Wetherill Park Australia
Ph. +61.(0)2.96.04.25.70
Fax +61.(0)2.96.04.25.73
info@au.niceforyou.com

Nice China
Shanghai P. R. China
Ph. +86.21.575.701.46
Fax +86.21.575.701.44
info@niceforyou.com.cn

Nice USA
San Antonio Texas USA
info@us.niceforyou.com

Nice Russia
Odintsovo Moscow Region Russia
Ph. +7.495.739.97.02
Fax +7.495.739.97.02
info@ru.niceforyou.com

Nice South Africa
Johannesburg South Africa
info@co.za.niceforyou.com

Nice Polska
Pruszków Polska
Ph. +48.(022).759.40.00
Fax +48.(022).759.40.22
info@pl.niceforyou.com

Nice Portugal
Mem Martins Portugal
Ph. +351.21.922.82.10
Fax +351.21.922.82.19
info@pt.niceforyou.com

Nice Romania
Cluj Napoca Romania
Ph./Fax +40.(0)264.453.127
info@ro.niceforyou.com

Nice Turkey
Kadikoy Istanbul Turkey
Ph. +90.216.456.34.97
Fax +90.216.455.78.29
info@tr.niceforyou.com

Nice UK
Sutton in Ashfield
United Kingdom
Ph. +44.16.23.55.80.86
Fax +44.16.23.55.05.49
info@uk.niceforyou.com

ISTWLR02.4865 – Rev.02 – 23-12-2009