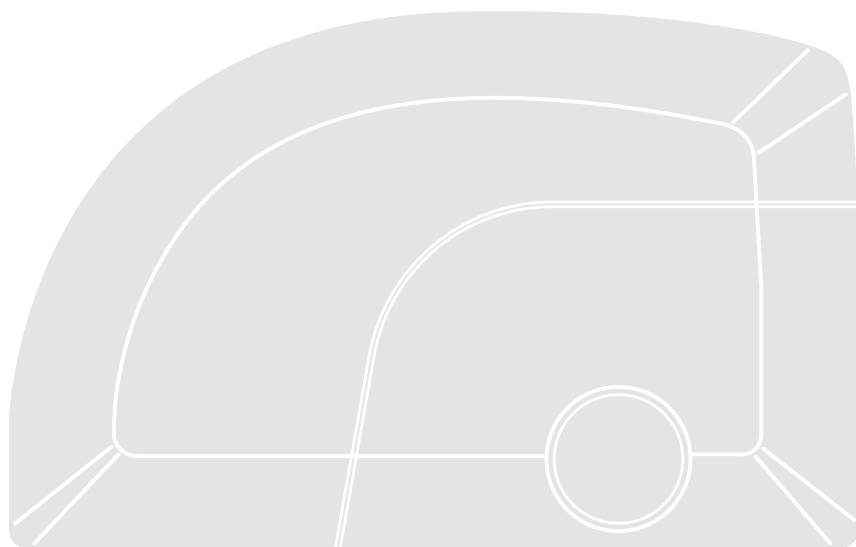


AVIO600 AVIO1000

CE



Zestaw automatyki do bram garażowych

Instrukcje i ostrzeżenia do instalacji i użytkowania

Nice Your
Smart
Home

OGÓLNE ZALECENIA I OSTRZEŻENIA DOTYCZĄCE BEZPIECZEŃSTWA (Instrukcja przetłumaczona z języka włoskiego)

— KROK 1 —

UWAGA - Ważne instrukcje bezpieczeństwa. Należy przestrzegać wszystkich instrukcji, ponieważ nieprawidłowy montaż może być przyczyną poważnych szkód

UWAGA - Ważne instrukcje bezpieczeństwa. W celu zapewnienia bezpieczeństwa osób, postępować zgodnie z niniejszą instrukcją. Należy starannie przechowywać niniejszą instrukcję

- Przed rozpoczęciem montażu należy sprawdzić informacje na temat „Parametrów technicznych produktu”, a w szczególności, czy urządzenie jest przystosowane do napędzania posiadanego przez Państwa urządzenia. Jeżeli produkt nie jest odpowiedni, NIE należy wykonywać montażu
- Nie używać urządzenia, jeśli nie przeprowadzono procedury oddania do eksploatacji, opisanej w rozdziale „Odbiór i przekazanie do eksploatacji”

UWAGA - Według najnowszych, obowiązujących przepisów europejskich, wykonanie automatyki musi być zgodne z obowiązującą Dyrektywą Maszynową umożliwiającą zadeklarowanie zgodności automatyki. W związku z tym, wszystkie czynności polegające na podłączeniu do sieci elektrycznej, wykonywaniu prób odbiorczych, przekazywaniu do eksploatacji i konserwacji urządzenia muszą być wykonywane wyłącznie przez wykwalifikowanego i kompetentnego technika!

- Przed przystąpieniem do montażu produktu należy sprawdzić, czy wszystkie elementy i materiały przeznaczone do użycia prezentują idealny stan i są odpowiednie do użycia
- Produkt nie jest przeznaczony do obsługi przez osoby (w tym dzieci) o ograniczonych zdolnościach fizycznych, zmysłowych bądź umysłowych lub przez osoby nieposiadające odpowiedniego doświadczenia i wiedzy
- Nie zezwalać dzieciom na zabawę urządzeniem
- Nie zezwalać dzieciom na zabawę urządzeniami sterującymi produktu. Przechowywać piloty w miejscu niedostępnym dla dzieci

UWAGA - W celu uniknięcia jakiegokolwiek zagrożenia na skutek przypadkowego uzbrojenia termicznego urządzenia odłączającego, nie należy zasilać tego urządzenia przy użyciu zewnętrznego urządzenia, jak zegar lub podłączać go do obwodu charakteryzującego się regularnym podłączaniem lub odłączaniem zasilania

- W sieci zasilającej instalacji należy przygotować urządzenie odłączające (nieznające się na wyposażeniu), którego odległość pomiędzy stykami podczas otwarcia zapewnia całkowite odłączenie w warunkach określonych przez III kategorię przepięciową
- Podczas montażu, należy delikatnie obchodzić się z urządzeniem, chroniąc je przed zgnieceniem, uderzeniem, upadkiem lub kontaktem z jakiegokolwiek rodzaju płynami. Nie umieszczać urządzenia w pobliżu źródeł ciepła i nie wystawiać go na działanie otwartego ognia. Opisane powyżej sytuacje mogą doprowadzić do uszkodzenia urządzenia, być przyczyną nieprawidłowego działania lub zagrożeń. Jeżeli doszłoby do którejś z opisanych sytuacji, należy natychmiast przerwać montaż i zwrócić się o pomoc do Serwisu Technicznego
- Producent nie ponosi odpowiedzialności za szkody materialne lub osobowe powstałe w wyniku nieprzestrzegania instrukcji montażu. W takich przypadkach, nie ma zastosowania rękojmią za wady materialne
- Poziom ciśnienia akustycznego emisji skorygowanego charakterystyką A jest niższy od 70 dB(A)
- Czyszczenie i konserwacja, za którą jest odpowiedzialny użytkownik, nie powinny być wykonywane przez dzieci pozbawione opieki
- Przed wykonaniem działań na instalacji (konserwacja, czyszczenie), należy zawsze odłączyć produkt od sieci zasilającej
- Należy wykonywać okresowe przeglądy instalacji, a w szczególności przewodów, sprężyn i wsporników, celem wykrycia ewentualnego braku wyważenia lub oznak zużycia, czy uszkodzeń. Nie używać w razie konieczności naprawy lub regulacji, ponieważ obecność usterek lub nieprawidłowe wyważenie mogą prowadzić do poważnych obrażeń
- Materiał opakowaniowy podlega utylizacji zgodnie z miejscowymi przepisami
- Osoby trzecie nie powinny się znajdować w pobliżu automatyki podczas jej przesuwania przy użyciu elementów sterowniczych
- Podczas wykonywania manewru, należy nadzorować automatykę i zadbąć o to, aby inne osoby nie zbliżyły się do urządzenia, aż do czasu zakończenia czynności
- Nie sterować automatyką, jeżeli w jej pobliżu znajdują się osoby wykonujące czynności; przed wykonaniem tych czynności należy odłączyć zasilanie elektryczne

OSTRZEŻENIA NA TEMAT MONTAŻU

- Przed zamontowaniem silnika, należy sprawdzić stan wszystkich części mechanicznych, odpowiednio wyważenie i upewnić się, czy urządzenie może być prawidłowo manewrowane

- Jeżeli brama przeznaczona do zautomatyzowania posiada również drzwi dla pieszych, należy przygotować instalację z systemem kontrolnym, który uniemożliwi działanie silnika, gdy drzwi dla pieszych będą otwarte
- Upewnić się, że elementy sterownicze znajdują się z dala od części w ruchu, umożliwiając w każdym razie ich bezpośrednią widoczność.
- W razie niestosowania przełącznika, elementy sterownicze należy montować w miejscu niedostępnym i na minimalnej wysokości 1,5 m
- Jeśli ruch otwierania jest sterowany przez system przeciwpożarowy, należy się upewnić, że ewentualnie okna znajdujące się powyżej 200 mm zostaną zamknięte przez elementy sterownicze
- Zapobiegać i unikać jakiegokolwiek uwięzienia między częściami stałymi i częściami w ruchu podczas wykonywania manewrów
- Umieścić na stałe tabliczkę na temat ręcznego manewru w pobliżu elementu umożliwiającego wykonanie manewru
- Po zamontowaniu silnika należy się upewnić, że mechanizm, system ochrony i każdy manewr ręczny funkcjonują prawidłowo

— KROK 2 —

2.1 – PRZEZNACZENIE

AVIO to linia siłowników przeznaczonych do automatyzacji bram segmentowych i, z odpowiednim, dodatkowym urządzeniem GA2, które nie jest dostarczane w komplecie, również bram wahadłowych na sprężyny lub na przeciwcieżar.

Jakiegolwiek użycie, odmienne od opisanego powyżej i w warunkach odmiennych od warunków opisanych w niniejszym podręczniku jest zabronione.

Siłownik AVIO jest zasilany energią elektryczną; w razie braku zasilania elektrycznego możliwe jest odblokowanie siłownika za pomocą odpowiedniej linki i ręczne przesunięcie bramy.

W modelu AVIO1000 można zastosować urządzenie dodatkowe dostępne jako opcja: akumulator awaryjny PR100.

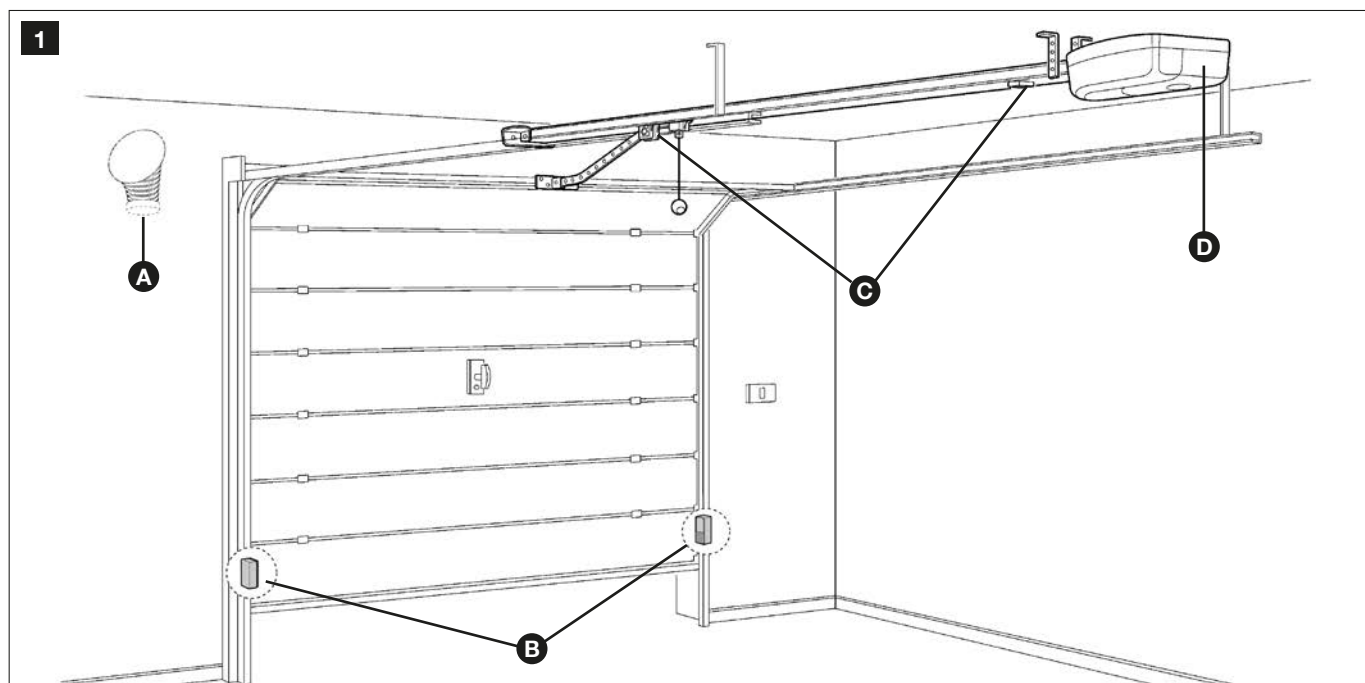
TABELA 1 - Porównanie najważniejszych charakterystyk siłowników AVIO

Typ siłownika	AVIO600	AVIO1000
Maksymalny moment (odpowiadający maksymalnej sile)	10,8 Nm (600 N)	18 Nm (1000 N)
Maksymalna liczba jedn. ECSBus	1	6
Zasilanie awaryjne	NIE	z PR100
Długość prowadnicy	3x1m	4x1m

2.2 – OPIS AUTOMATYKI

W celu wyjaśnienia niektórych aspektów i terminów dotyczących automatyki do bram segmentowych lub uchylnych, na Rysunku 1 został przedstawiony przykład typowego wykorzystania siłownika AVIO600 lub AVIO1000:

- A) Lampa ostrzegawcza z wbudowaną anteną FL200 (opcja)
- B) Para fotokomórek PH200 (opcja)
- C) Blokadki mechaniczne
- D) Siłownik GD102 lub GD103



2.3 – OPIS URZĄDZEŃ

Siłowniki AVIO600 i AVIO1000 mogą się składać z elementów przestawionych na Rysunku 2. Po dostarczeniu siłowników, należy niezwłocznie sprawdzić, czy są one kompletne oraz, czy wszystkie ich elementy skła-

dowe są w nienaruszonym stanie.

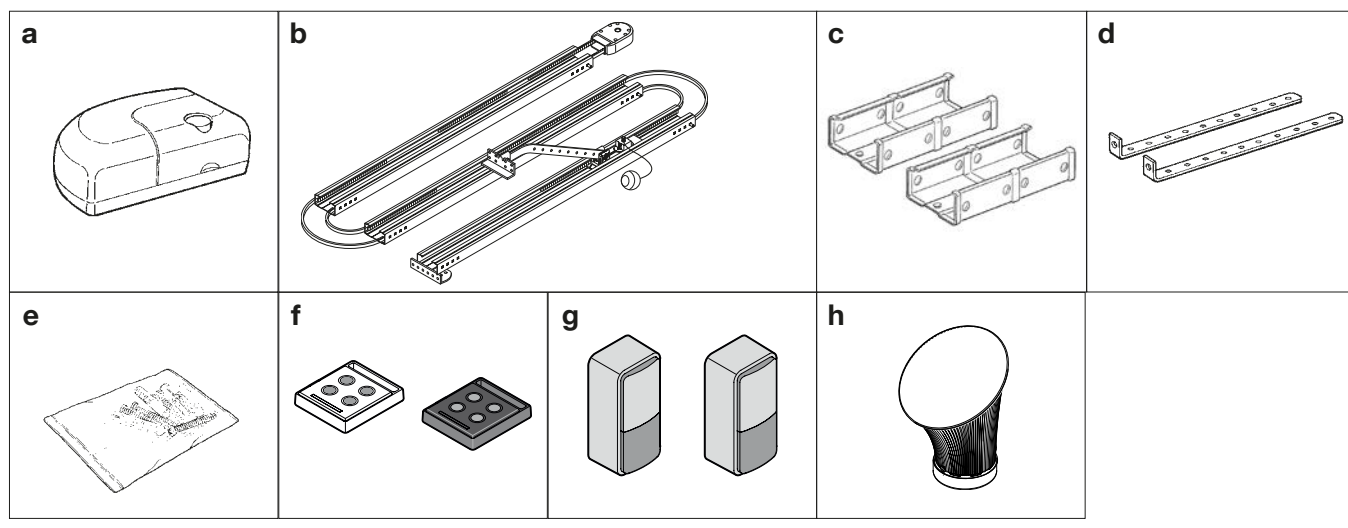
Uwaga: w celu dostosowania AVIO600 i AVIO1000 do miejscowych przepisów, zawartość opakowania może się różnić. Dokładna zawartość przedstawiona jest na zewnętrznej stronie opakowania. W każdym przypadku, należy zwrócić się do sprzedawcy.

TABELA 2 - Lista komponentów i urządzeń dodatkowych

Odkodnik	AVIO600	AVIO1000
a	1 siłownik elektromechaniczny GD102 z wbudowaną centralą sterującą	1 siłownik elektromechaniczny GD103 z wbudowaną centralą sterującą
b	1 prowadnica o dł. 3 m z zamontowanym paskiem	1 prowadnica o dł. 4 m z zamontowanym paskiem
c	2 profile łączące	3 profile łączące
d	2 wsporniki mocujące do sufitu	4 wsporniki mocujące do sufitu
l	Różne drobne elementy: śruby, podkładki, itp.; patrz tabele 1, 2, 3 i 4 (*)	Różne drobne elementy: śruby, podkładki, itp.; patrz tabele 1, 2, 3 i 4 (*)
f	2 nadajniki radiowy ECCO5...	2 nadajniki radiowy ECCO5...
g	Para fotokomórek naściennych PH200	Para fotokomórek naściennych PH200
h	Lampa ostrzegawcza z wbudowaną anteną FL200	Lampa ostrzegawcza z wbudowaną anteną FL200

* Śruby konieczne do mocowania AVIO600 i AVIO1000 nie są dostarczone, ponieważ zależą od typu i grubości materiału.

2



2.3.1 – Motoreduktory elektromechaniczne GD102 i GD103

GD102 i GD103 to siłowniki elektromechaniczne składające się z silnika zasilanego prądem stałym 24V. Są również wyposażone w mechaniczny system wysprężlania z linką, umożliwiającą ręczne otwarcie bramy w przypadku awarii zasilania elektrycznego. Siłownik mocowany jest do sufitu za pomocą specjalnych wsporników. W wersji AVIO1000 można zastosować akumulator awaryjny PR100, za pomocą którego można poruszać bramą w przypadku braku zasilania sieciowego.

Centrala jest odpowiedzialna za sterowanie siłownikiem oraz kontrolę zasilania poszczególnych elementów. Złożona jest z płyty elektronicznej z wbudowanym odbiornikiem radiowym.

Centrala może sterować siłownikiem z dwoma prędkościami: „wolno” lub „szybko”.

Rys. 3:

Trzy przyciski P1, P2 i P3 [B] oraz odpowiadające im diody LED są wykorzystywane do programowania centrali.

Żółty przycisk [C] umożliwia sterowanie bramą podczas testów. Ten sam przycisk będzie aktywowany również podczas codziennego użycia przy użyciu wbudowanego przycisku pomarańczowego [D].

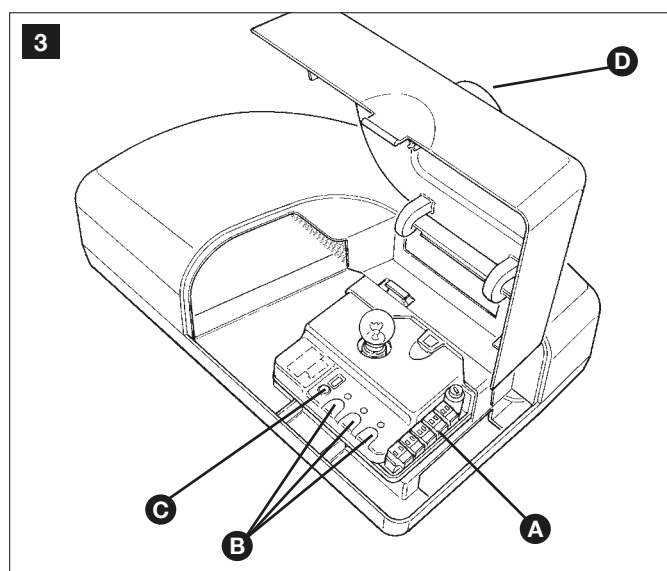
W celu ułatwienia połączeń elektrycznych przewidziano oddzielne zaciski dla każdego urządzenia [A], wysuwane i posiadające różne kolory, w zależności od spełnianej funkcji. Na wysokości każdego zacisku na wejściu znajduje się dioda LED sygnalizująca stan.

Podłączenie do sieci elektrycznej następuje w bardzo prosty sposób: wystarczy włożyć wtyczkę do gniazdka elektrycznego.

TABELA 3

Wykaz drobnych elementów	GD102	GD103
Nakrętki samoblokujące M6	Szt. 2	Szt. 4
Śruby M6x14	Szt. 2	Szt. 4
Śruby 6,3x38 tcei	Szt. 4	Szt. 4

3



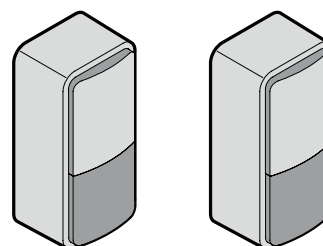
2.3.2 – Fotokomórki PH200 (opcja)

Para fotokomórek ściennych PH200, które po podłączeniu do centrali, umożliwiają wykrywanie przeszkód na osi optycznej pomiędzy nadajnikiem (TX) a odbiornikiem (RX).

TABELA 4

Wykaz drobnych elementów PH200	Liczba
Wkręt typu HI LO 4X9,5	Szt. 4
Śruba samogwintująca 3,5X25	Szt. 4
Kotek nylonowy s 5 c	Szt. 4

4

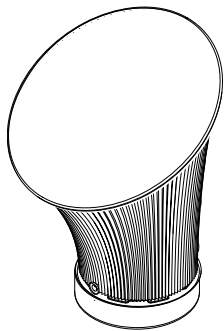


2.3.4 – Lampa ostrzegawcza z wbudowaną anteną FL200 (opcja)

Lampa ostrzegawcza sterowana jest przez centralę i służy do sygnalizowania sytuacji zagrożenia, kiedy brama jest przesuwana. W lampie ostrzegawczej znajduje się antena odbiornika radiowego.

TABELA 6	
Wykaz drobnych elementów lampy ostrzegawczej FL200	Liczba
Śruba samogwintująca 4,2X32	Szt. 4
Kolek nylonowy s 6 c	Szt. 4

6

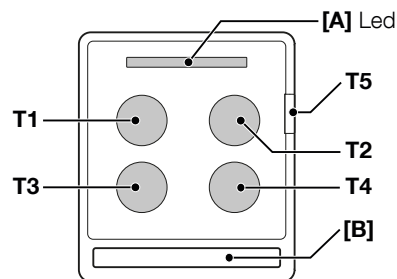


2.3.5 – Nadajnik radiowy ECCO5...

Nadajnik radiowy umożliwia sterowanie na odległość otwarciem i zamknięciem bramy. Posiada 4 przyciski (T5: nie wykorzystywany w tym zastosowaniu), które mogą być wykorzystywane do 4 różnych poleceń dla tej samej automatyki lub do sterowania 4 różnymi automatykami.

Przesłanie polecenia potwierdzone jest przez diodę LED [A]; oczko [B] umożliwia przymocowanie nadajnika do breloka na klucze.

7



MONTAŻ

— KROK 3 —

⚠ Montaż urządzenia powinien być wykonywany przez wykwalifikowany i doświadczony personel, zgodnie z zaleceniami przedstawionymi w rozdziale 1 „OSTRZEŻENIA”.

3.1 – KONTROLE WSTĘPNE

Siłowniki AVIO600 i AVIO1000 nie mogą być wykorzystywane do napędzania bram, które nie są w pełni funkcjonalne i bezpieczne oraz nie mogą służyć do rozwiązywania problemów spowodowanych nieprawidłowym montażem lub konserwacją bramy.

UWAGA: nieprawidłowy montaż może być przyczyną poważnych uszkodzeń.

Przed przystąpieniem do montażu należy:

- Sprawdzić, czy podczas otwierania brama nie wystaje na ulicę ani na publiczne chodniki.
- Po zainstalowaniu siłownika, należy usunąć wszelkie niepotrzebne przewody, czy łańcuchy oraz odłączyć wszystkie niepotrzebne urządzenia.

- Sprawdzić, czy waga i wymiary bramy mieszczą się w limitach zastosowania (Rozdział 3.1.1). Jeżeli tak nie jest, urządzenie AVIO nie może być użytkowane.

- Sprawdzić, czy konstrukcja bramy jest przystosowana do napędzania jej przez siłownik oraz, czy jest zgodna z obowiązującymi przepisami.

- Sprawdzić, czy na całej drodze przesuwu bramy, zarówno podczas zamykania jak i otwierania, w żadnym jej punkcie nie występuje zwiększony opór.

- Sprawdzić, czy konstrukcja bramy jest wystarczająco wytrzymała i, czy nie istnieje niebezpieczeństwo wypadnięcia jej z prowadnic.

- Sprawdzić, czy brama jest prawidłowo wyważona: ustawiona w dowolnym położeniu nie powinna się samoczynnie poruszać.

- Sprawdzić, czy miejsce montażu odpowiada wymiarom siłownika i zapewnia jego bezpieczne i łatwe wysprzęglanie.

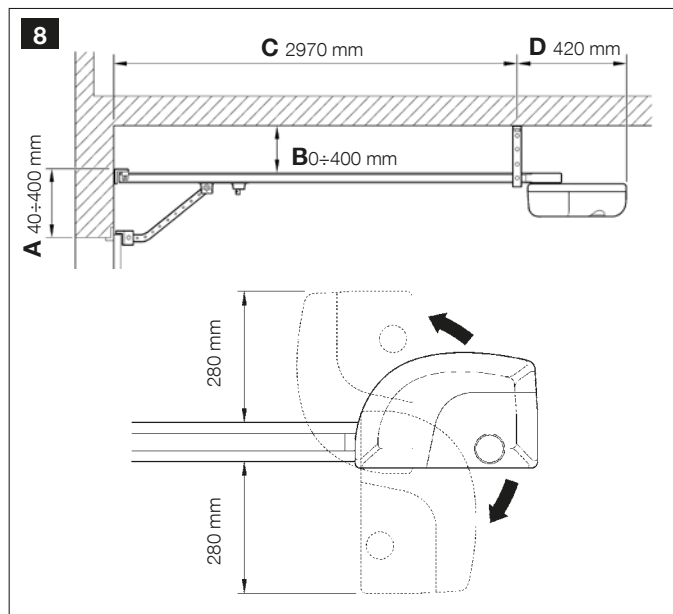
- Sprawdzić, czy punkty mocowania poszczególnych urządzeń są zabezpieczone przed uderzeniami i, czy powierzchnie montażu są odpowiednio solidne.

- Sprawdzić, czy powierzchnie montażu fotokomórek są płaskie i

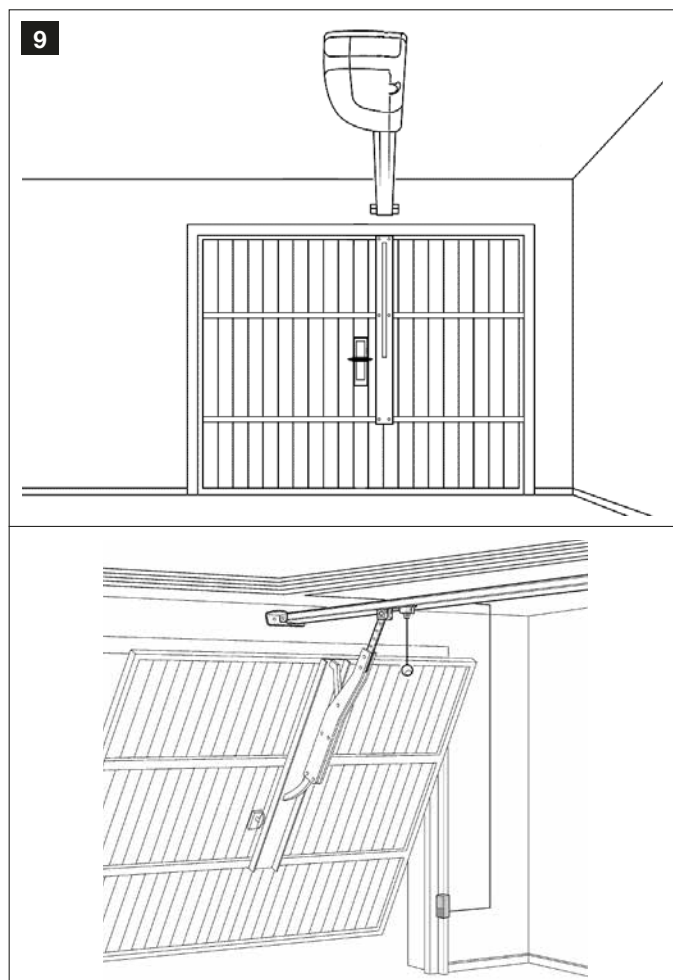
umożliwiają właściwe ustawienie w jednej linii nadajnika i odbiornika.

- Zwrócić szczególną uwagę na wybór metody mocowania przedniej części prowadnicy oraz wsporników do sufitu. Przednia część prowadnicy będzie przenosić wszystkie obciążenia związane z otwieraniem i zamykaniem bramy; wsporniki mocujące do sufitu będą musiały unieść całą masę siłownika AVIO. W obu przypadkach, należy uwzględnić zużycie oraz odkształcenia, do jakich może dojść wraz z upływem czasu.

- Sprawdzić, czy zostały zachowane minimalne i maksymalne wymiary wskazane na Rysunku 8.

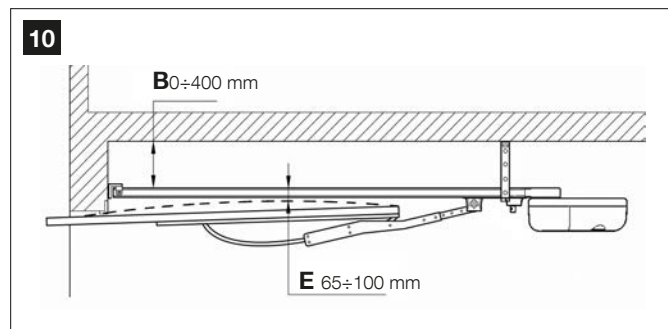


- Zaleca się zamontowanie siłownika w płaszczyźnie symetrii bramy, dozwolone jest jego nieznaczne przesunięcie. Na przykład, w celu zamontowania RAMIENIA WAHADŁOWEGO obok klamki (Rysunek 9).



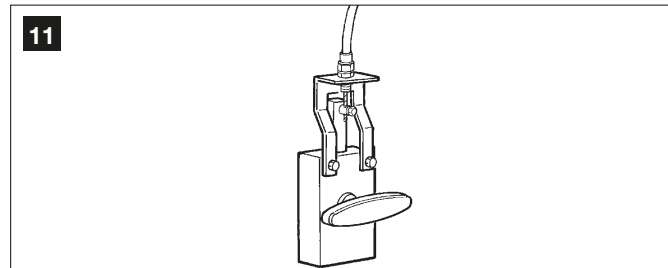
- Sprawdzić, czy w płaszczyźnie symetrii bramy (lub nieznacznie z boku), w odległościach „A” i „B” istnieją właściwe warunki do przymocowania przedniej części prowadnicy czyli, że powierzchnia przeznaczona pod montaż jest dostatecznie wytrzymała i solidna. Sprawdzić, czy siłownik AVIO może zostać pewnie zamocowany do sufitu w odległości „C” za pomocą wsporników mocujących. Jeżeli brama jest bramą typu uchylnego (ze sprężynami lub przeciwcieżarami), niezbędne będzie zastosowanie RAMIENIA WAHADŁOWEGO GA2, które można zamocować obok klamki (Rysunek 9).

- Sprawdzić, czy wartość [E] na Rys. 10, to znaczy minimalna odległość pomiędzy górną krawędzią prowadnicy i maksymalnym punktem osiągniętym przez górną krawędź bramy, posiada wartość minimalną 65 mm i maksymalną 100 mm. W przeciwnym razie, nie jest możliwe dokonanie montażu AVIO.



Jeżeli brama zamyka pomieszczenie, do którego nie ma innego wejścia, zaleca się instalację zestawu WYSPRZĘGLANIA Z ZEWNĄTRZ GU2 (Rysunek 11). W przeciwnym razie usterka lub (w wersji AVIO600 bez akumulatora awaryjnego) banalny brak energii elektrycznej mogą uniemożliwić dostęp do pomieszczenia.

Uwaga: instrukcje montażu ramienia wahadłowego i zestawu wysprzęglania z zewnątrz są dostarczane wraz z urządzeniami.

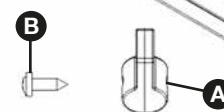


RĘCZNE WYSPRZĘGLANIE Z ZEWNĄTRZ

1) Zamontować dźwignię

[A] Dźwignia

[B] Śruba czarna

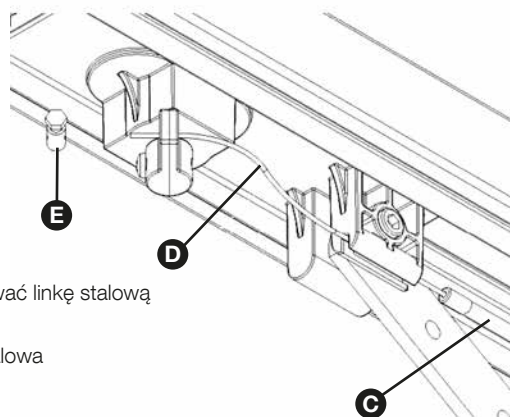


2) Zamontować linkę stalową

[C] Osłona

[D] Linka stalowa

[E] Zacisk



3.1.1 – Ograniczenia w zastosowaniu

W rozdziale 6 „Parametry techniczne” zostały przedstawione podstawowe dane służące do oszacowania, czy poszczególne elementy siłownika AVIO600 i AVIO1000 nadają się do określonego zastosowania. Ogólnie, siłowniki AVIO600 i AVIO1000 mogą napędzać bramy segmentowe lub uchylne do użytku prywatnego mieszczące się w podanych zakresach

(Tabela 7).

Kształt bramy oraz warunki klimatyczne (np. obecność silnych wiatrów) mogą dodatkowo zmniejszyć te maksymalne wartości. W takim przypadku, niezbędne jest określenie siły potrzebnej do przesunięcia bramy w najgorszych warunkach i porównanie jej z wartościami podanymi w parametrach technicznych.

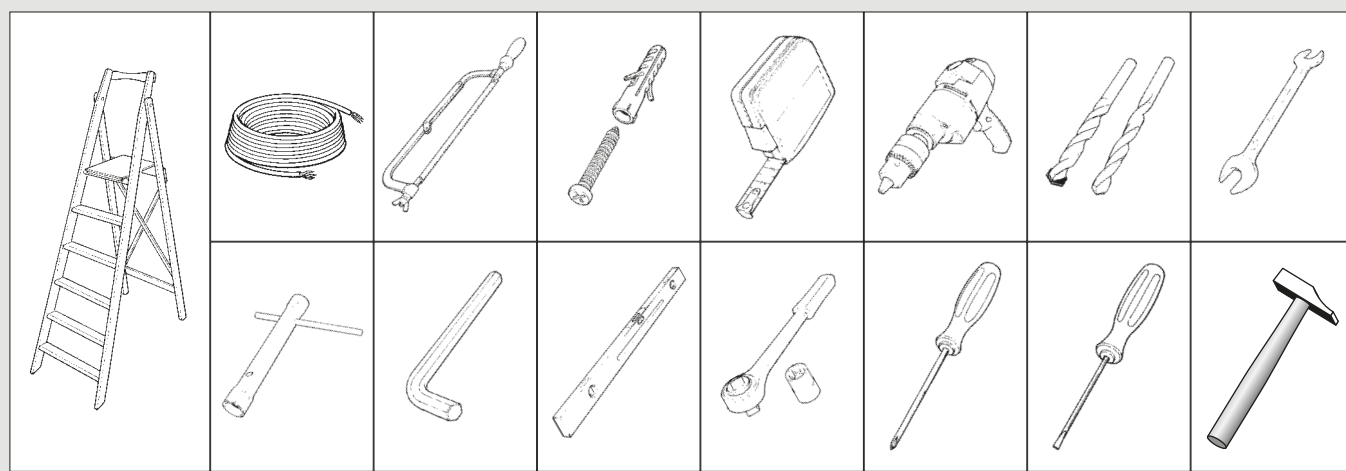
TABELA 7

Model	Maksymalna siła	Brama SEGMENTOWA		Brama UCHYLNA niewystająca (z GA2)		Brama UCHYLNA niewystająca (z GA2) lub na sprężynie (bez GA2)	
		Wysokość	Szerokość	Wysokość	Szerokość	Wysokość	Szerokość
AVIO600	600N	2,4m	4,4m	2,2m	4,2m	2,8m	4,2m
AVIO1000	1000N	3,4m	5,2m	3,2m	5m	3,5m	5m

3.1.2 – Narzędzia i materiały

⚠ Zaopatrzyć się we wszystkie narzędzia i materiały potrzebne do montażu urządzenia. Upewnić, że są one odpowiedniej jakości i znajdują się we właściwym stanie, zgodnie z przepisami bezpieczeństwa. Patrz przykłady na Rysunku 12.

12



3.1.3 – Wykaz przewodów

Przewody niezbędne do montażu siłownika AVIO mogą się różnić w zależności od rodzaju i liczby zastosowanych urządzeń dodatkowych. Na Rysunku 13 zostały przedstawione przewody konieczne do wykonania typowej instalacji. W zestawie AVIO nie znajdują się żadne przewody.

13

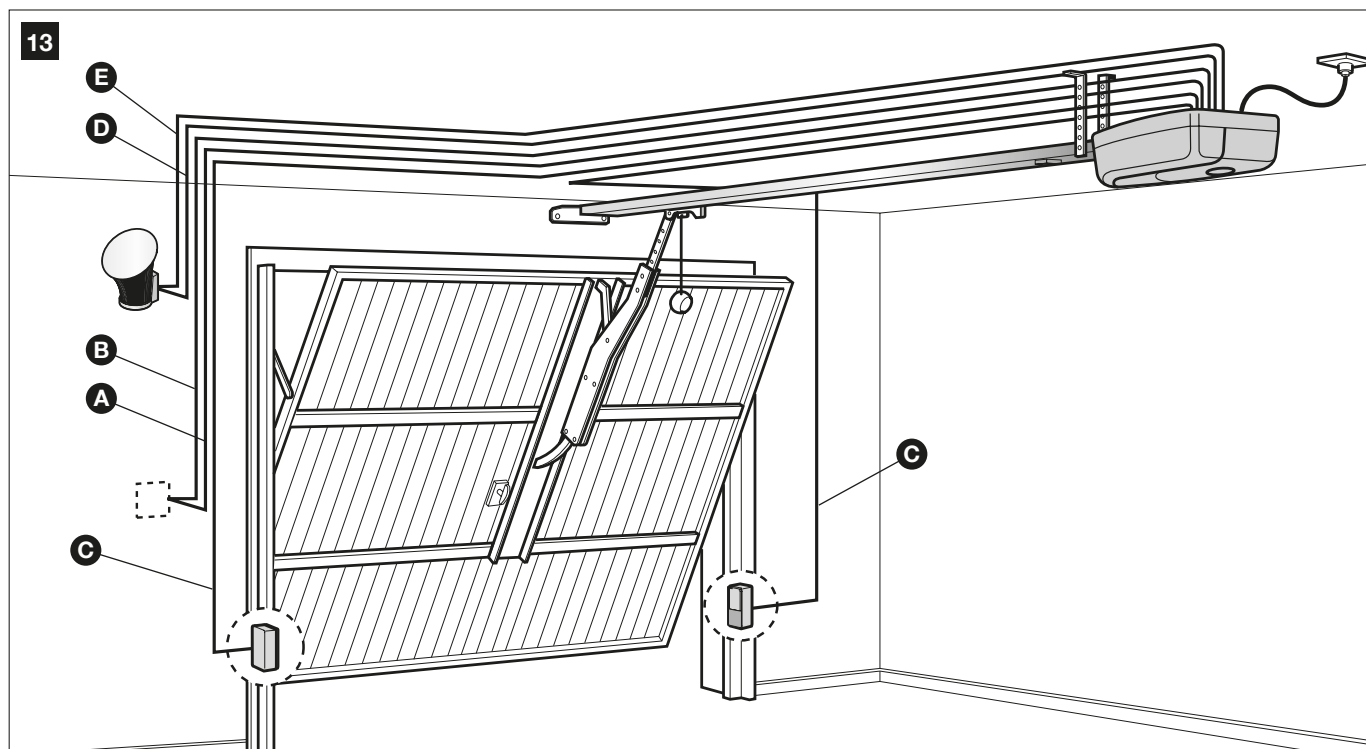


Tabela 8: Wykaz przewodów

Podłączenie	Typ kabla:	Maksymalna dozwolona długość
[A] Wejście STOP	Kabel 2 x 0,5 mm ²	20 m (uwaga 1)
[B] Wejście SbS	Kabel 2 x 0,5 mm ²	20 m (uwaga 1)
[C] Wejście/Wyjście BUS	Kabel nadajnika 2 x 0,5 mm ²	20 m (uwaga 1)
[D] Wyjście lampy ostrzegawczej FLASH	Kabel 2 x 0,5 mm ²	20 m
[E] Antena radiowa	Przewód ekranowany typu RG58	20 m (zalecany krótszy od 5m)

Uwaga 1 – Dla przewodów BUS, STOP i SbS można użyć tej samej wiązki przewodów łączącej różne wejścia. Na przykład, jeden kabel 4x0,5mm².

UWAGA! – Użyte przewody muszą być dostosowane do typu instalacji, zaleca się np. użycie przewodu typu H03VV-F, do montażu wewnątrz pomieszczeń.

3.2 – PRZYGOTOWANIE INSTALACJI ELEKTRYCZNEJ

Za wyjątkiem przewodu zasilającego z wtyczką, reszta instalacji pracuje pod niskim napięciem (około 24V). W związku z tym, może ona zostać wykonana przez osoby nieposiadające specjalnych uprawnień pod warunkiem, że będą ściśle przestrzegane wszystkie zalecenia zamieszczone w niniejszej instrukcji.

Po ustaleniu miejsca montażu poszczególnych urządzeń (patrz Rysunek 13), można przygotować korytka kablowe dla poprowadzenia przewodów łączących te urządzenia z centralą sterującą.

Korytka stosuje się, aby chronić przewody przed uszkodzeniem lub przypadkowym zerwaniem.

3.2.1 – Podłączenie do sieci elektrycznej

Pomimo tego, że podłączenie siłownika AVIO do zasilania elektrycznego wykracza poza tematykę niniejszej instrukcji, pragniemy przypomnieć, że:

• **Linia zasilająca powinna zostać poprowadzona i przyłączona przez wykwalifikowanego elektryka.**

• **Należy zapewnić dostęp do gniazdka elektrycznego „SHUKO” z zabezpieczeniem 16A, do którego należy podłączyć wtyczkę znajdującą się w zestawie siłownika AVIO.**

• **Upewnić się, że przewód elektryczny nie zwisa w pobliżu ruchomych części lub w niebezpiecznych miejscach.**

3.3 – INSTALACJA POSZCZEGÓLNYCH URZĄDZEŃ

W zależności od modelu, montaż AVIO składa się z następujących części:

- Montaż prowadnicy znajdującej się w zestawie AVIO600 (patrz punkt 3.3.1).
- Montaż prowadnicy znajdującej się w zestawie AVIO1000 (patrz punkt 3.3.2).
- Mocowanie siłownika do prowadnicy (patrz punkt 3.3.3).
- Mocowanie siłownika do sufitu (patrz punkt 3.3.4).

3.3.1 – Montaż prowadnicy AVIO600

Znajdującą się w zestawie siłownika AVIO600 prowadnicę należy zamontować w następujący sposób:

1. Przed rozpoczęciem czynności montażowych prowadnicy, należy poluzować śrubę regulacyjną przekładni naciągu paska, w sposób przedstawiony na Rysunku 14.

2. Wyjąć pasek z trzech części tworzących prowadnicę (z wyłączeniem części w pobliżu koła pasowego) i umieścić je z boku.

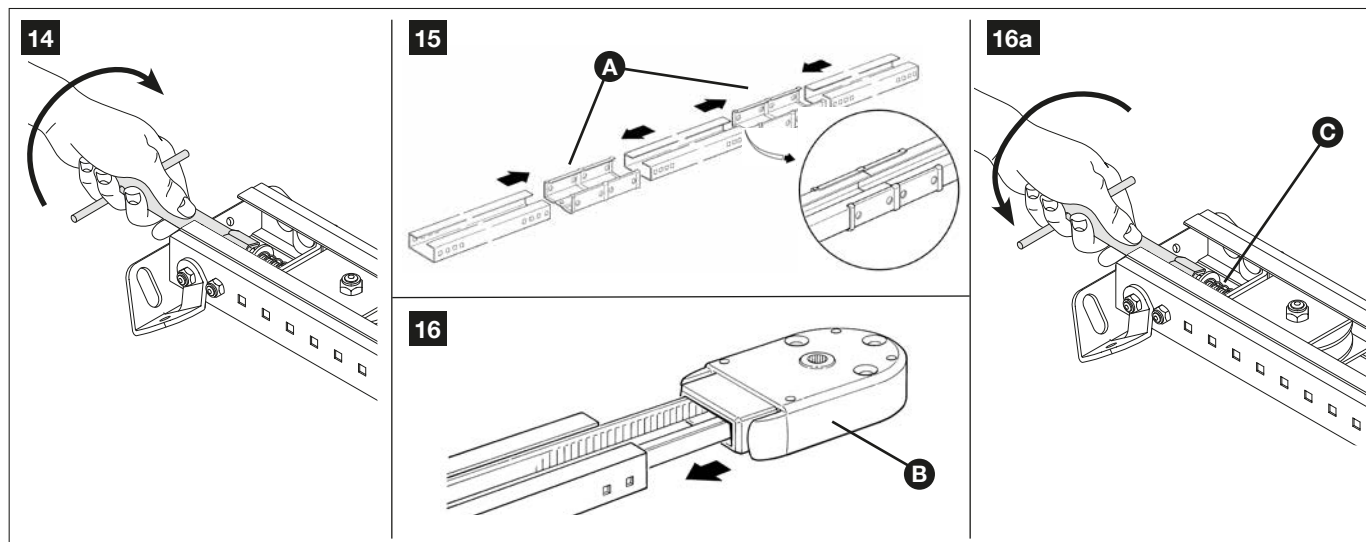
3. Przy użyciu młotka, wcisnąć z siłą trzy części prowadnicy do wnętrza dwóch łączników [A], jak przedstawiono na Rysunku 15.

Ważne – prowadnice powinny się przesuwają w uchwytach, aż do wskoczenia w odpowiednie miejsce.

4. Bardzo ostrożnie umieścić pasek w prowadnicy, unikając skręcania.
5. Bardzo mocno wcisnąć przednią część [B] do prowadnicy, w sposób przedstawiony na Rysunku 16.

6. Na koniec, działając na śrubę regulacyjną [C] przekładni naciągu paska, dokonać napięcia paska w sposób przedstawiony na Rysunku 16a.

Uwaga – jeżeli pasek jest BARDZO napięty, grozi to uszkodzeniem siłownika. Jeżeli natomiast jest SŁABO napięty - może powodować uciążliwy hałas.



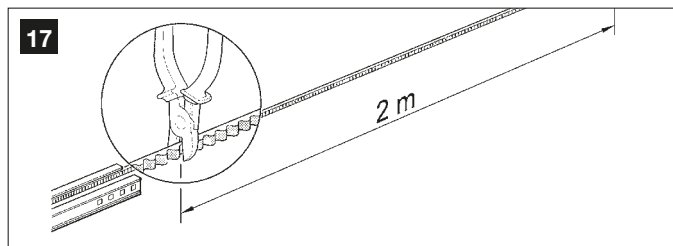
3.3.2 – Montaż prowadnicy będącej na w zestawie AVIO1000

Prowadnica składa się z 4 profili o długości 1 m, co umożliwia wykonanie prowadnicy w 2 wersjach:

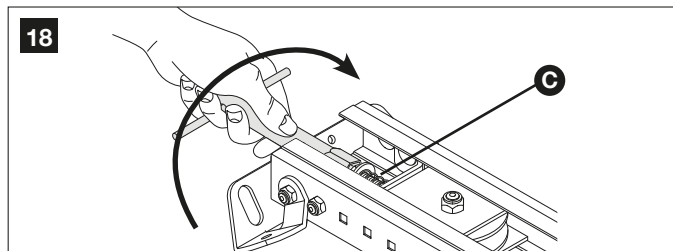
WERSJA 3m:

Jeśli wysokość bramy do zautomatyzowania jest równa lub mniejszą niż 2,5m należy połączyć prowadnicę w następujący sposób:

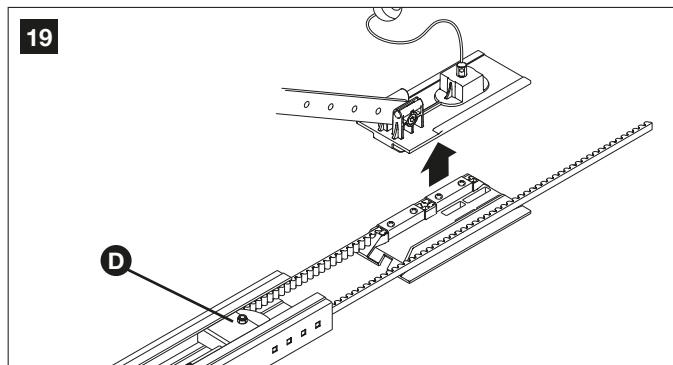
1 Uciąć pasek na wolnej końcówce na długości 2 m, w sposób przedstawiony na Rysunku 17.



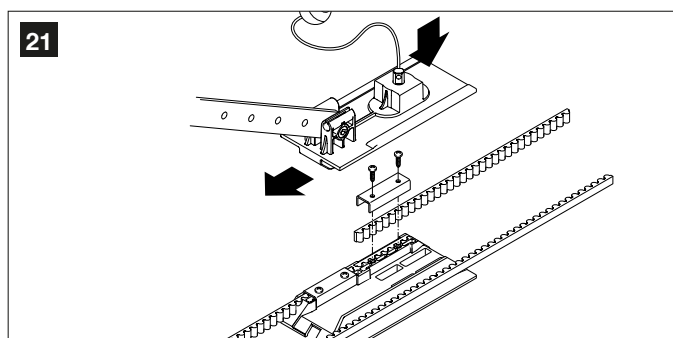
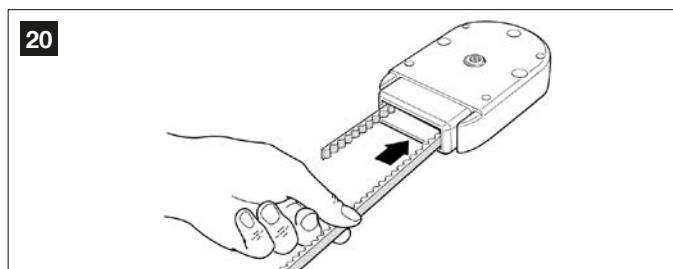
2 Całkowicie odkręcić nakrętkę M8 [C], w sposób przedstawiony na Rysunku 18.



3 Przesunąć do połowy prowadnicy przekładnię naciągu paska [D], w sposób przedstawiony na Rysunku 19 i całkowicie wyjąć wózek.

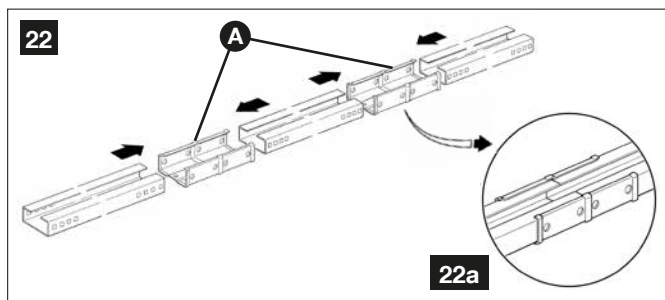


4 Przełożyć wolny koniec paska poprzez głowicę, jak przedstawiono na Rysunku 20 i zamocować go do wózka za pomocą znajdujących się tam śrub i podkładek, jak przedstawiono na Rysunku 21. Należy zwrócić uwagę na pozycję paska: musi mieć zęby skierowane do wnętrza, musi być prosty i nieposkręcany.

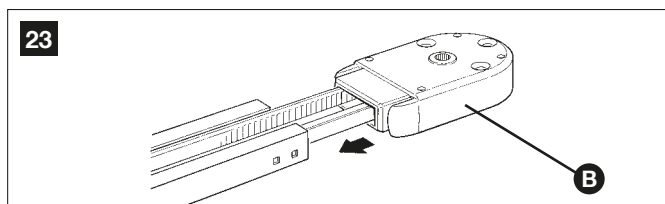


5 Połączyć trzy części prowadnicy, dociskając z siłą, przy użyciu młotka, części do wnętrza dwóch łączników [A], jak wskazano na Rysunku 22 i 22a.

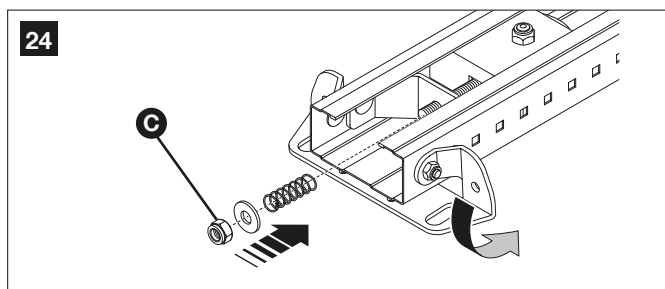
Ważne – prowadnice powinny się przesuwają się w uchwytach aż do wskoczenia w odpowiednie miejsce.



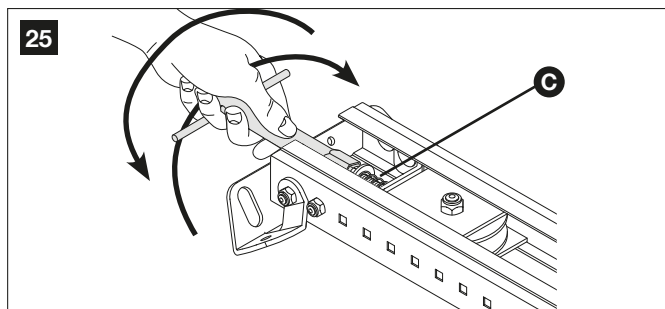
6 Przesunąć na pozycję początkową przekładnię naciągu paska i wózek. Zamontować przednią część prowadnicy [B] w sposób przedstawiony na Rysunku 23. Działanie to wymaga użycia znacznej siły, w razie konieczności można użyć gumowego młotka.



7 Włożyć do śruby przekładni naciągu paska sprężynę, podkładkę i nakrętkę M8 [C] w sposób przedstawiony na Rysunku 24.



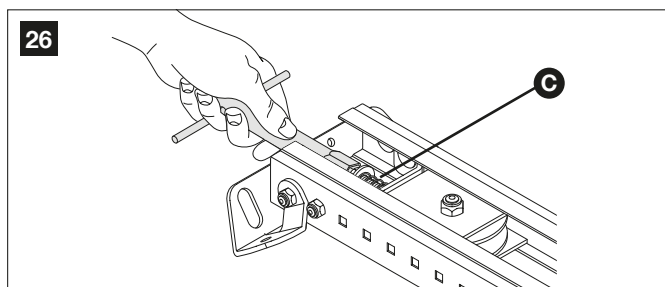
8 Naciągnąć pasek przy użyciu nakrętki M8 [C] (Rysunek 25), aż do uzyskania odpowiedniej sztywności.



WERSJA 4m:

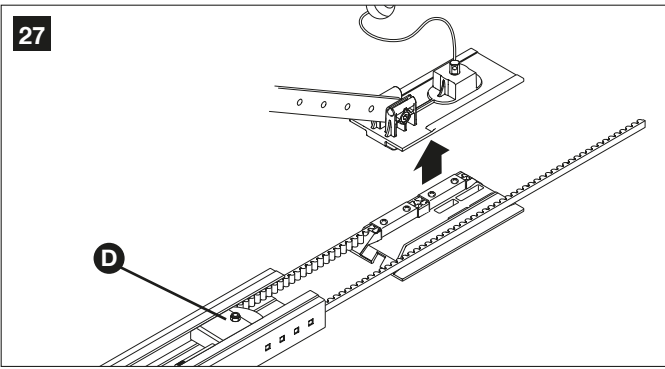
Jeżeli brama przeznaczona do automatyzacji posiada wysokość przekraczającą 2,5 m, należy zmontować prowadnicę w następujący sposób:

1 Całkowicie odkręcić nakrętkę M8 [C], jak przedstawiono na Rysunku 26.



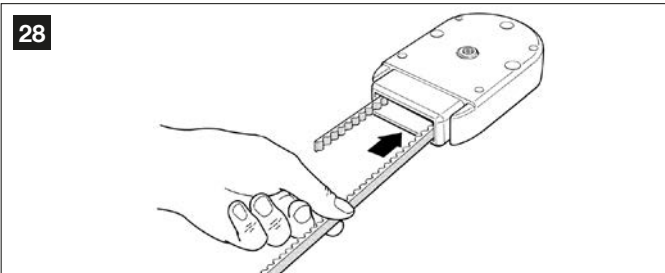
2 Przesunąć do połowy prowadnicy przekładnię naciągu paska [D], w sposób przedstawiony na Rysunku 27 i całkowicie wyjąć wózek.

27

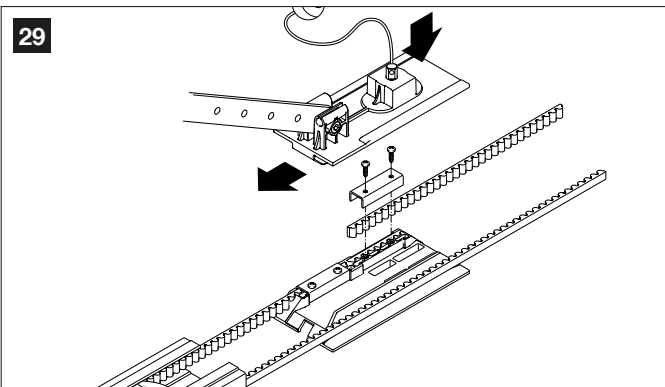


3 Przełożyć wolny koniec paska przez przednią część w sposób przedstawiony na Rysunku 28 i zamocować do wózka za pomocą znajdujących się tam śrub i podkładek, w sposób przedstawiony na Rysunku 29. Należy zwrócić uwagę na pozycję paska: musi mieć zęby skierowane do wnętrza, musi być prosty i nieposkręcany.

28



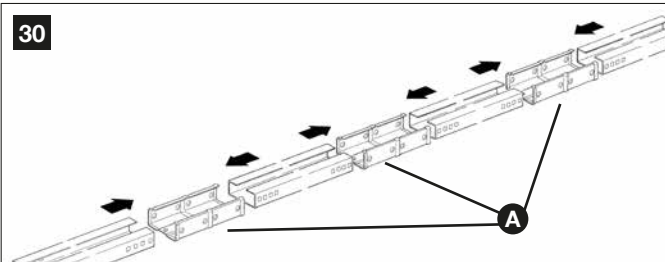
29



4 Przy użyciu młotka, wcisnąć z siłą cztery części prowadnicy do wnętrza trzech łączników [A] w sposób przedstawiony na Rysunku 30.

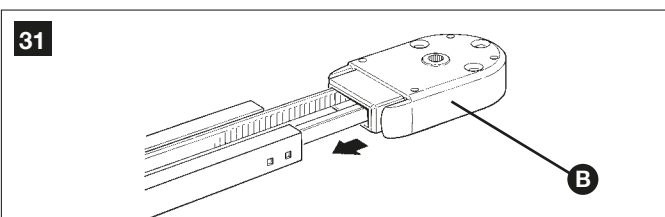
Uwaga – Prowadnice powinny się przesuwać w uchwytach, aż do wskoczenia w odpowiednie miejsce.

30



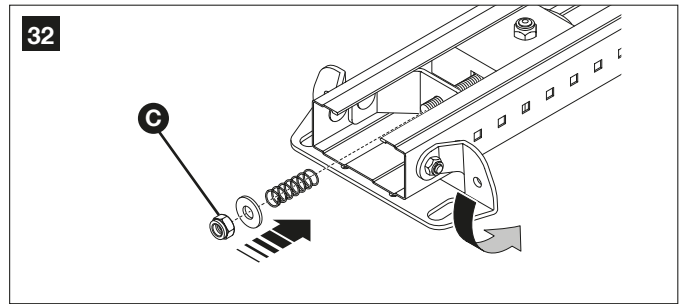
5 Przesunąć na pozycję początkową przekładnię naciągu paska i wózek. Zamontować przednią część prowadnicy [B] w sposób przedstawiony na Rysunku 31. Działanie to wymaga użycia znacznej siły, w razie konieczności można użyć gumowego młotka.

31



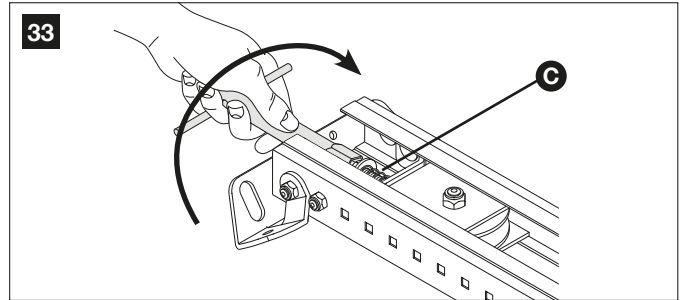
6 Włożyć do śruby przekładni naciągu paska sprężynę, podkładkę i nakrętkę M8 [C] w sposób przedstawiony na Rysunku 32.

32



7 Naciągnąć pasek przy użyciu nakrętki M8 [C] (Rysunek 33), aż do uzyskania odpowiedniej sztywności.

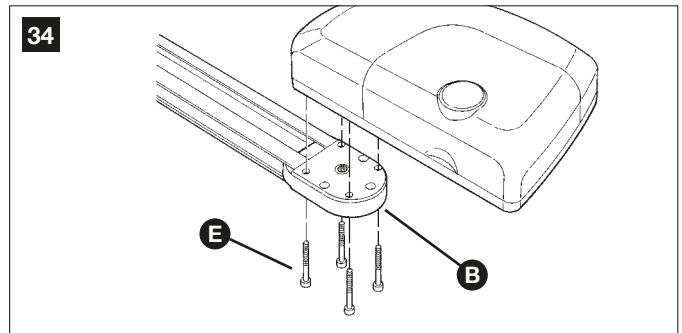
33



3.3.3 – Mocowanie siłownika do prowadnicy

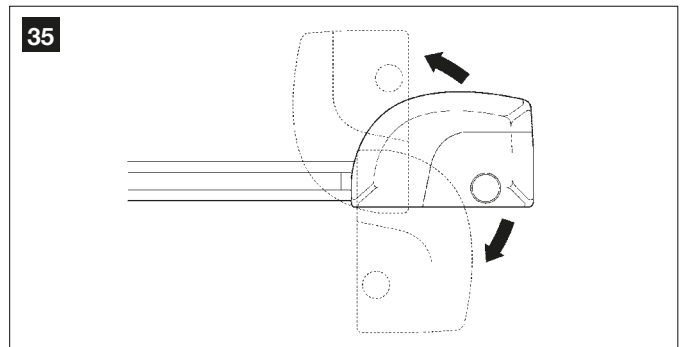
1 Połączyć wał wyjściowy siłownika GD102 z przednią częścią prowadnicy [B]; następnie przymocować przy użyciu 4 śrub M6,3x45 [E].

34



Siłownik może być ustawiony w trzech różnych pozycjach.

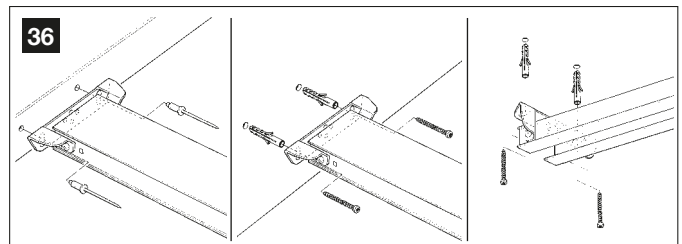
35



3.3.4 – Mocowanie siłownika do sufitu

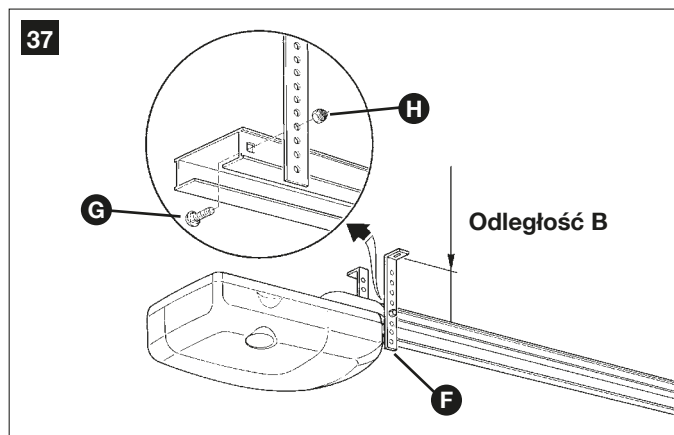
1 Zachowując odległości A, B i C wskazane na Rysunku 8, zaznaczyć na środku nadproża bramy (lub nieznacznie obok, jak przedstawiono na Rysunku 11) 2 punkty mocowania przedniego wspornika prowadnicy. W zależności od rodzaju materiału, uchwyt przedni może być zamocowany przy pomocy nitów, kołków lub śrub (Rysunek 36). Jeżeli umożliwiają to odległości A i B (Rysunek 8), uchwyt może być zamocowany bezpośrednio do sufitu.

36

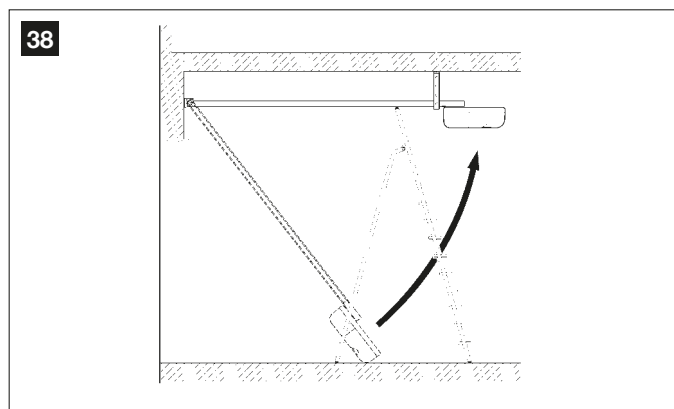


2 Po wywierceniu otworów, opierając przednią część siłownika o podłoże, podnieść prowadnicę począwszy od jej przedniej części i przymocować ją (w zależności od rodzaju powierzchni) za pomocą dwóch śrub, kołków lub nitów.

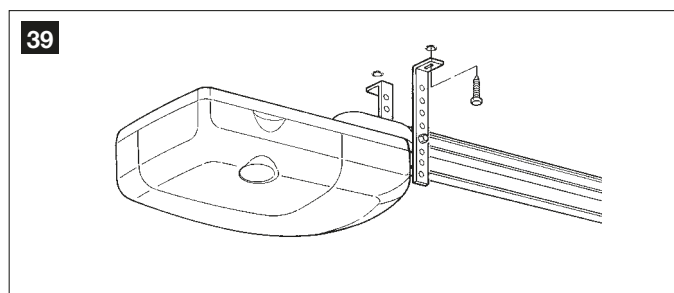
3 Zamocować wsporniki **[F]** za pomocą śrub **[G]** i nakrętek **[H]**, wybierając otwór, który umożliwi jak najlepsze zachowanie odległości (patrz Rysunek 8).



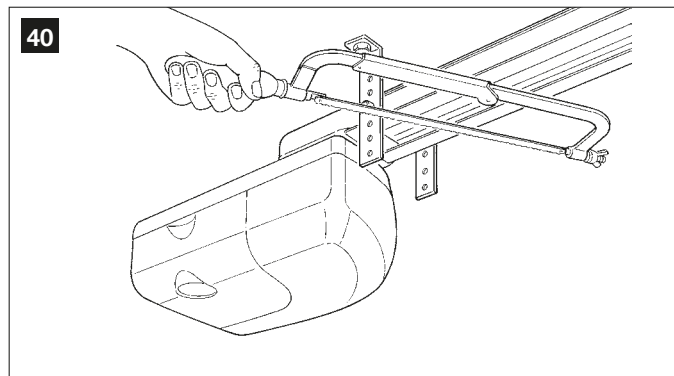
4 Podnieść siłownik przy użyciu drabinki, aż do oparcia wsporników o sufit. Wyznaczyć punkty nawierciania, następnie odłożyć siłownik na podłoże.



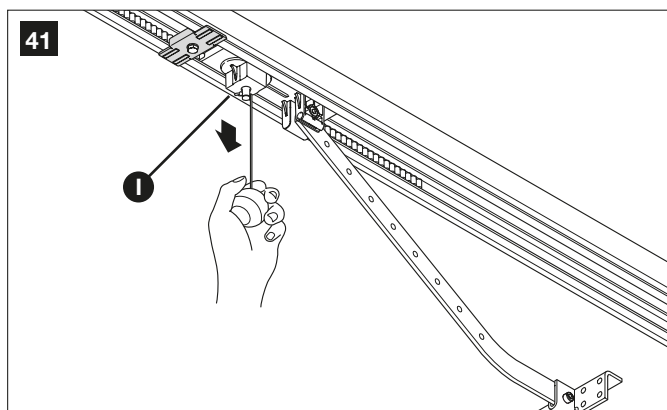
5 Nawiercić uprzednio zaznaczone otwory, następnie (przy użyciu drabinki) podnieść siłownik aż do oparcia wsporników na wykonanych otworach i przymocować, wykorzystując śruby lub kołki odpowiednie dla danego materiału.



6 Sprawdzić, czy prowadnica jest ustawiona dokładnie w poziomie, następnie odciąć nadmiarowe części wsporników za pomocą piły.

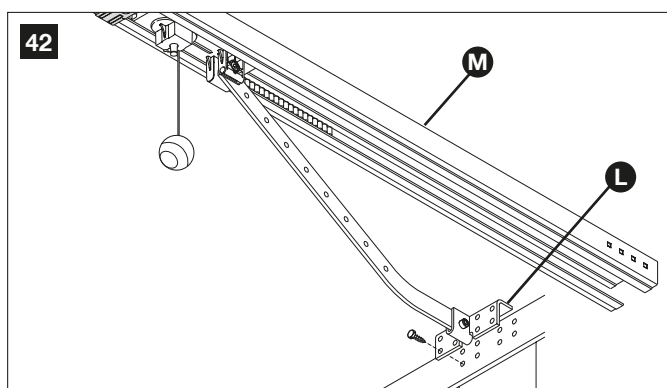


7 Przy zamkniętej bramie, pociągnąć linkę i wysprzęglić wózek **[I]** z prowadnicy.



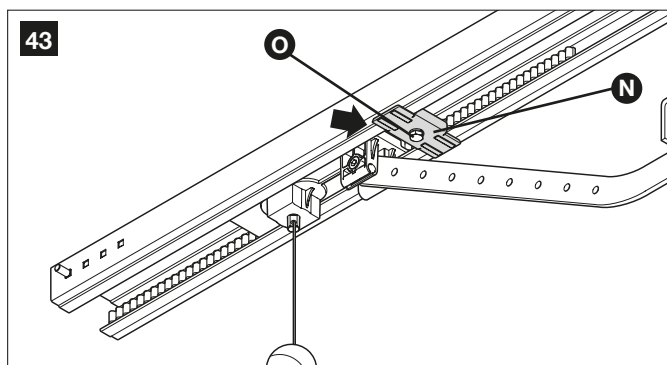
8 Przesunąć wózek aż do zetknięcia wspornika zaczepu skrzydła **[L]** na Rysunku 42 z górną krawędzią bramy, dokładnie prostopadle do prowadnicy **[M]**.

Następnie przymocować wspornik zaczepu skrzydła **[L]** przy użyciu nitów lub śrub. Użyć śrub lub nitów odpowiednich do rodzaju materiału skrzydła; upewnić się czy są w stanie przenieść siłę niezbędną do otwarcia lub zamknięcia skrzydła.

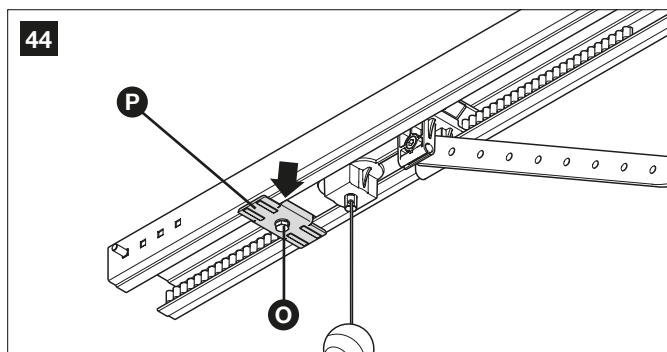


9 Poluzować śruby dwóch blokad mechanicznych, następnie przesunąć przednią blokadę mechaniczną **[N]** przed wózek (Rysunek 43).

Z użyciem siły, popchnąć wózek w kierunku zamknięcia i, po osiągnięciu właściwej pozycji, dokręcić do oporu śrubę **[O]**.



10 Otworzyć ręcznie bramę dożądanego punktu otwarcia, przesunąć tylną blokadę mechaniczną **[P]** przybliżyć ją do wózka, (Rysunek 44) i zablokować, dokręcając do oporu śrubę **[O]**.



11 Linka odblokowująca powinna być dostępna z wysokości niższej od 1,8 m.

3.3.5 – Fotokomórki PH200 (opcja)

Uwaga: wszystkie czynności montażowe należy wykonywać przy odłączonym zasilaniu.

▲ • umieścić każdą pojedynczą fotokomórkę na wysokości 40/60 cm od podłoża • umieścić je po przeciwnych stronach chronionej strefy • umieścić je jak najbliżej bramy (maksymalna odległość = 15 cm) • w punkcie mocowania musi być obecna rura do przełożenia kabli • skierować nadajnik TX w kierunku centralnej strefy nadajnika RX (dopuszczalne odchylenie: maksymalnie 5°)

01. Zdjąć szkiełko przednie (faza 01 - rys. 45)

02. Wyjąć górną obudowę i następnie wewnętrzną obudowę fotokomórki (faza 02 - rys. 45)

03. Nawiercić dolną obudowę w punkcie przeznaczonym na przełożenie kabli (faza 03 - rys. 45)

04. - Umieścić dolną obudowę w punkcie, do którego dochodzi rura do

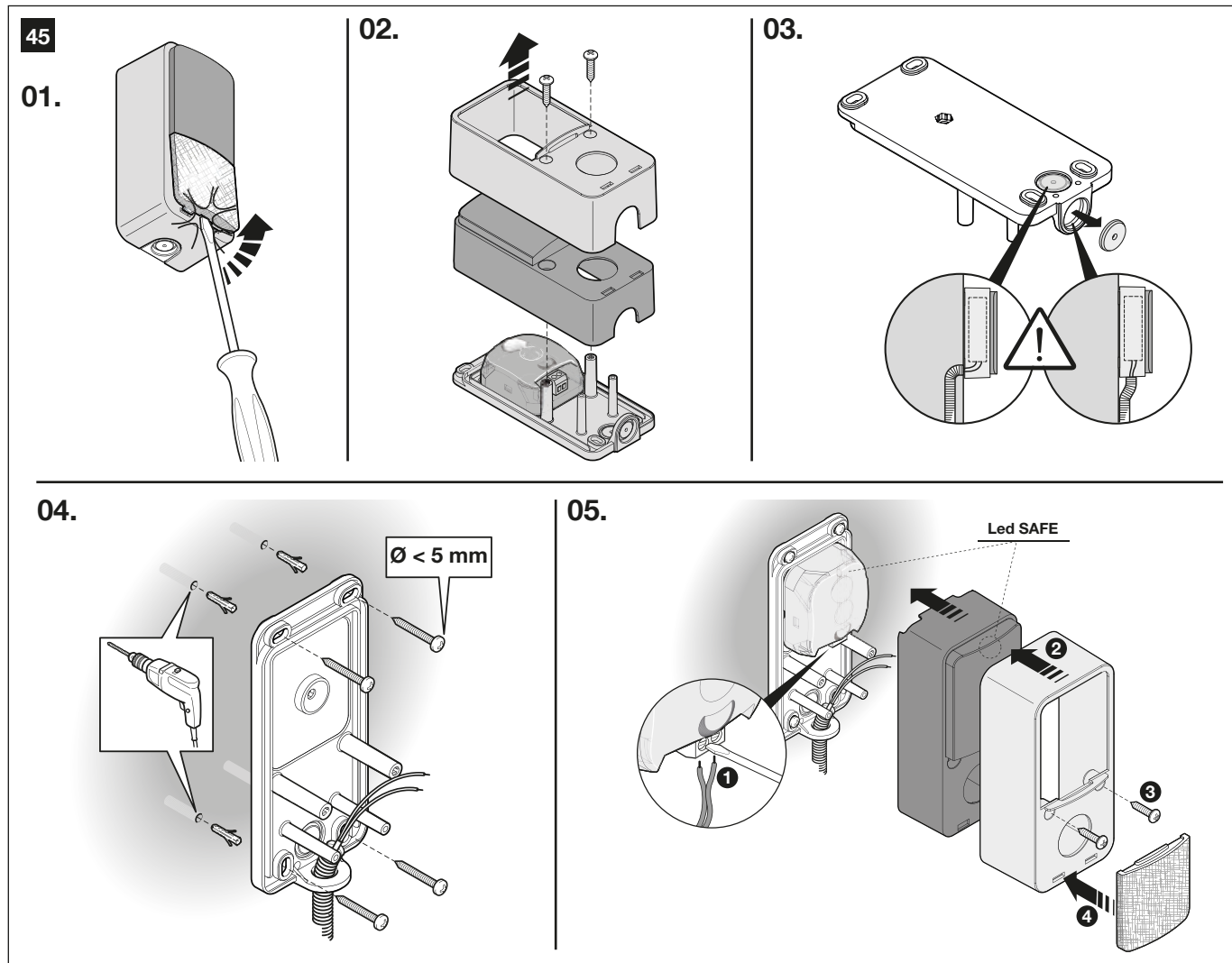
przeprowadzenia kabli elektrycznych i zaznaczyć punkty nawiercania (faza 04 - rys. 45)

- Nawiercić otwory w ścianie przy pomocy wiertarki udarowej i wiertła o średnicy 5 mm. Włożyć w otwory kołki o wielkości 5 mm (faza 04 - rys. 45)

- Przełożyć kable elektryczne przez przygotowane otwory i przymocować dolną obudowę za pomocą śrub (faza 04 - rys. 45)

05. - Połączyć kabel elektryczny do zacisków TX i RX, które należy połączyć między sobą równolegle i, na koniec, połączyć je do zacisku obecnego na centrali (rys. 65). **Nie jest konieczne przestrzeganie żadnej biegunowości.**

- Ułożyć w odpowiednim porządku obudowę wewnętrzną, następnie obudowę górną do zamocowania za pomocą dwóch śrub i na koniec włożyć pokrywę i wykonać lekki nacisk w celu zamknięcia (faza 05 - rys. 45).



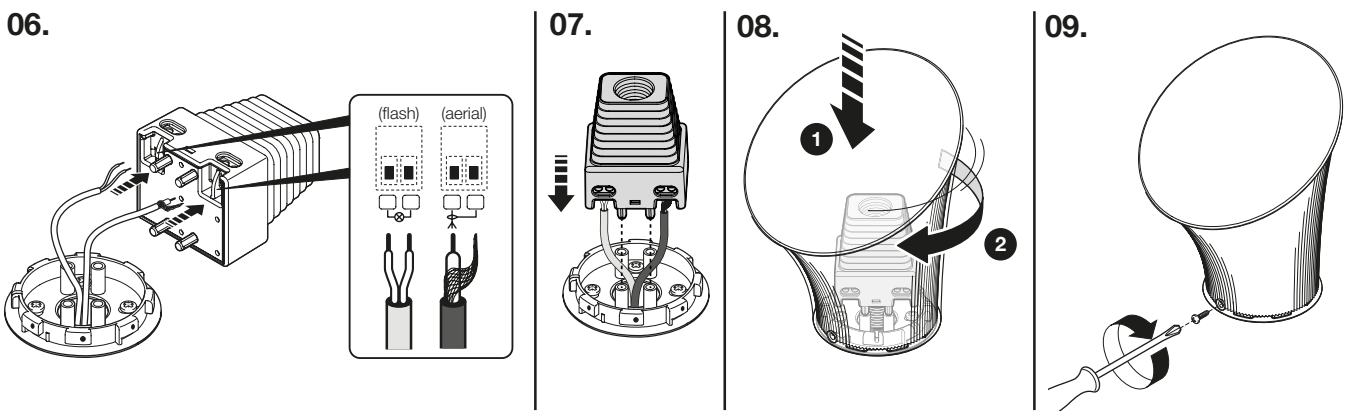
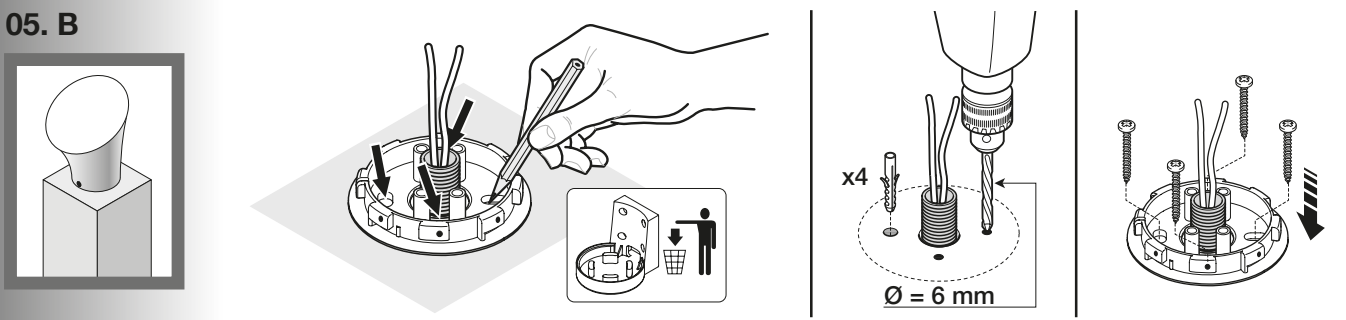
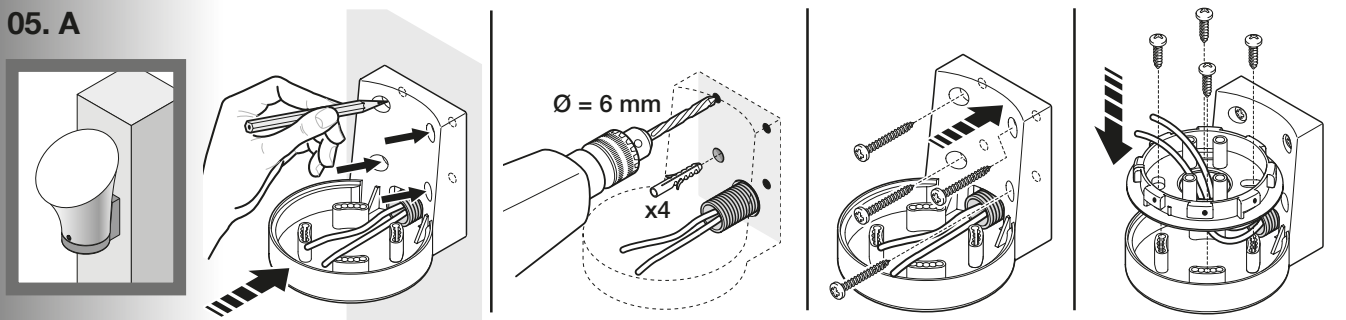
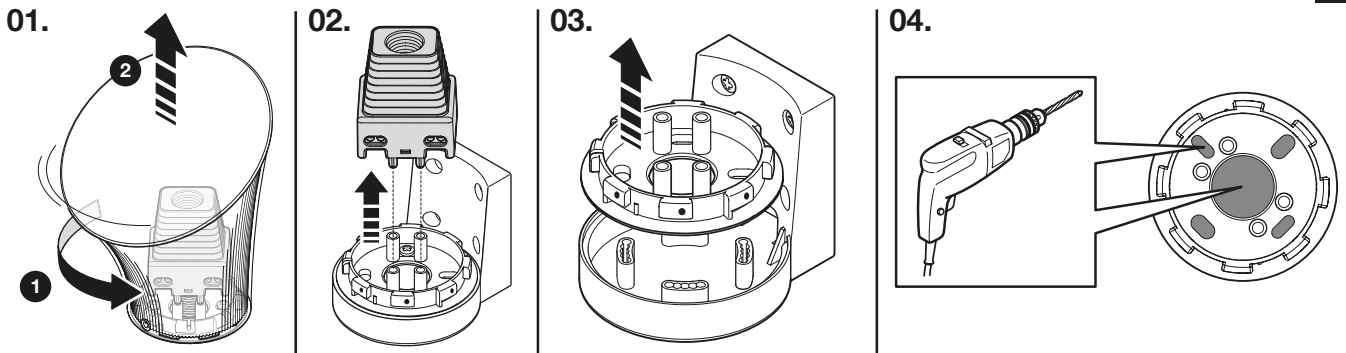
3.3.6 – Lampa ostrzegawcza FL200 (opcja)

▲ • Lampa musi być przymocowana w pobliżu bramy i musi być widoczna. Istnieje możliwość jej zamontowania lampy na powierzchni pionowej lub poziomej. • W celu podłączenia do zacisku Flash nie należy przestrzegać żadnej biegunowości; przeciwnie, w celu podłączenia przewodu ekranowanego anteny należy podłączyć kabel i opłót w sposób wskazany na rys. 46(06) i rys. 65.

Wybrać najbardziej odpowiednią pozycję, w której zamontować lampę ostrzegawczą: należy ją umieścić w pobliżu bramy i musi być ona łatwo dostrzegalna. Istnieje możliwość jej zamontowania lampy na powierzchni pionowej lub poziomej.

W celu uzyskania informacji na temat procedury montażu, patrz rys. 46.

46



3.3.7 – Podłączenia elektryczne do centrali

1 Otworzyć pokrywę, odkręcając śrubę [A] i naciskając przycisk [B].

2 Przełożyć przewody przez odpowiedni otwór [C].

3 W celu wykonania podłączenia elektrycznego niskonapięciowego różnych urządzeń do zacisków centrali, patrz Rysunek 65.

- zaciski są oznaczone takimi samymi kolorami jak odpowiednie urządzenia; na przykład zacisk szary (SbS) centrali musi być podłączony do zacisku szarego (SbS) z urządzenie.

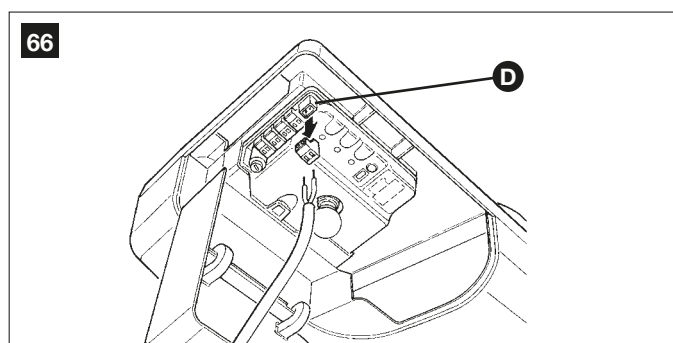
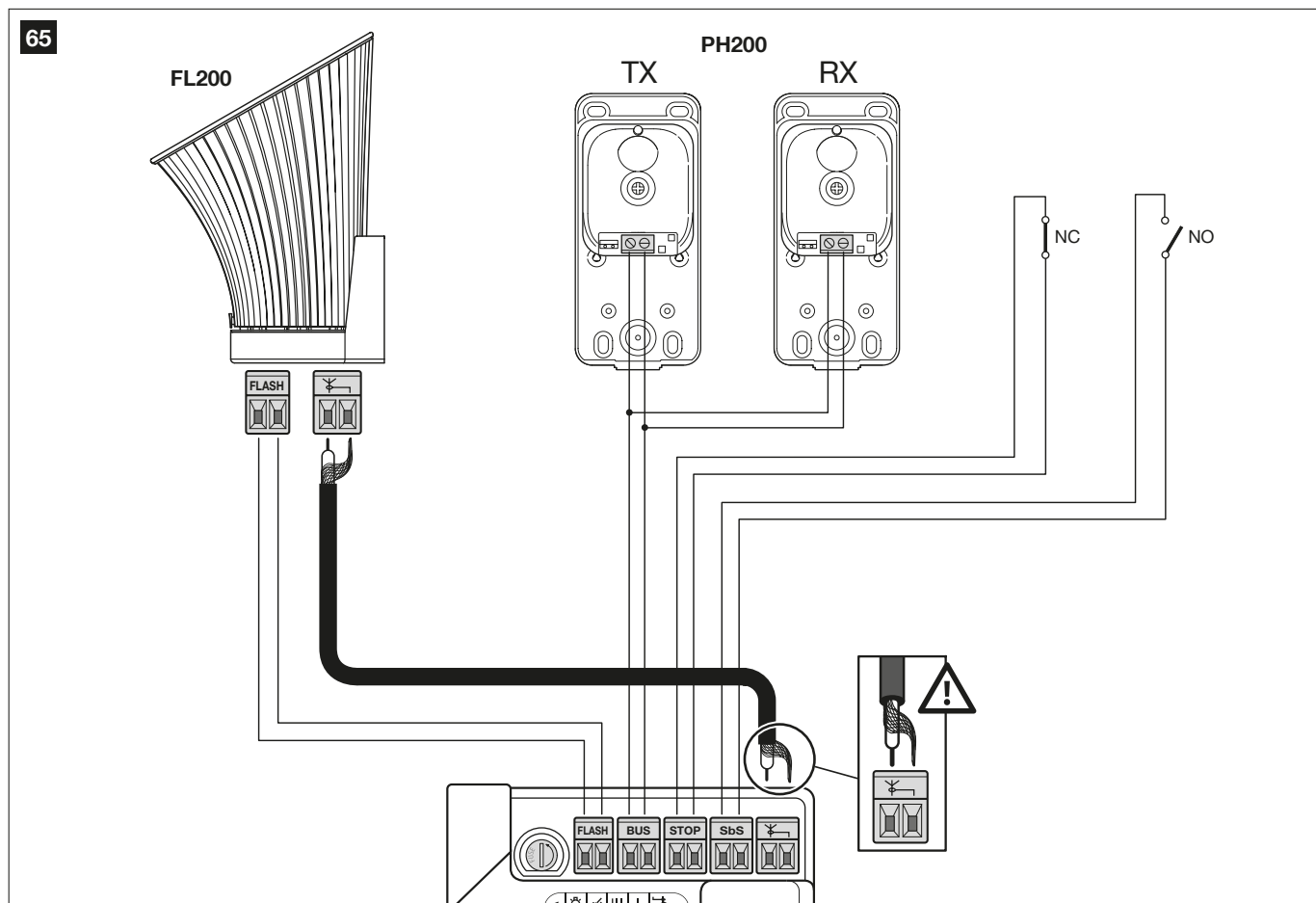
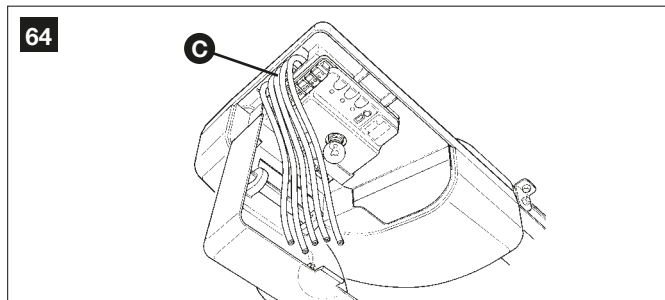
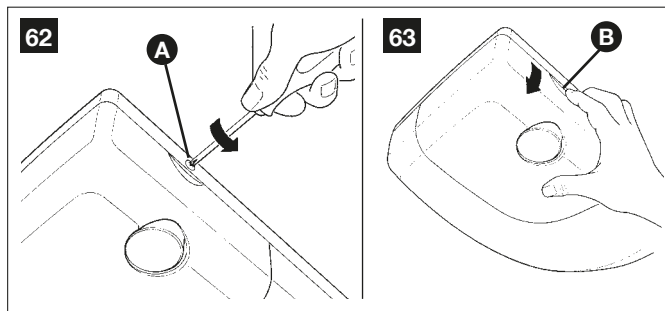
- prawie we wszystkich połączeniach nie jest konieczne przestrzeganie żadnej biegunowości; wyłącznie w przypadku kabla ekranowego anteny wbudowanej w lampę ostrzegawczą (urządzenie dodatkowe opcjonalne), należy połączyć rdzeń centralny i ekran w sposób przedstawiony na Rysunku 65.

- W przypadku użycia anteny wbudowanej w lampę ostrzegawczą, usunąć odcinek przewodu (podłączony fabrycznie do zacisku zielonego) i podłączyć tam przewód ekranowany typu RG58.

- Aby wykonanie tej czynności było łatwiejsze, można wyjąć zaciski [D] w sposób przedstawiony na Rysunku 66, a następnie ponownie je wsunąć w gniazda.

4 Po wykonaniu podłączeń, unieruchomić przewody za pomocą odpowiednich opasek.

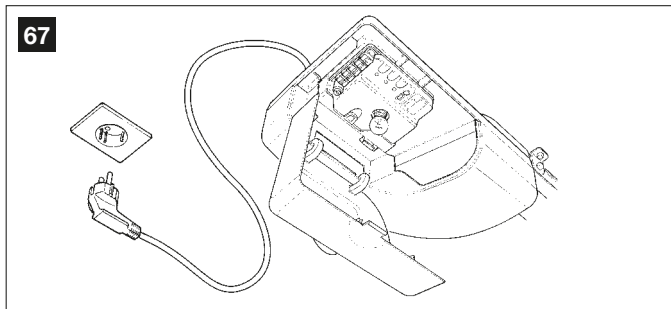
5 Aby zamknąć pokrywę, należy ją obrócić i docisnąć aż do zatrzaśnięcia. Przykręcić śrubę [A].



3.4 – PODŁĄCZENIE DO ZASILANIA

⚠ Podłączenie AVIO do zasilania sieciowego musi być wykonane przez wykwalifikowanego elektryka.

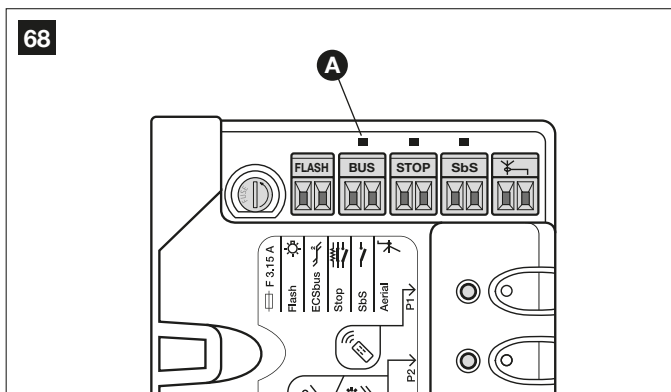
W celu wykonania prób, należy włożyć wtyczkę AVIO do gniazdka elektrycznego, używając w razie konieczności przedłużacza.



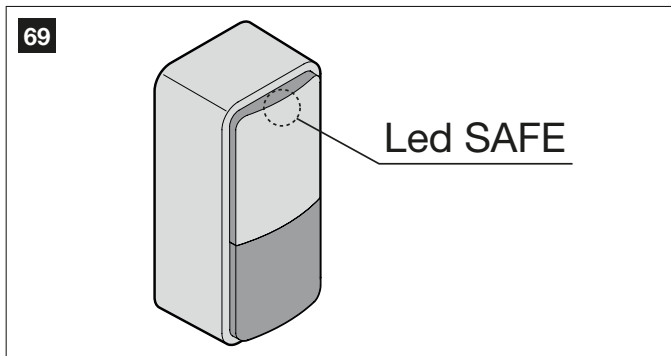
3.5 – KONTROLE WSTĘPNE

Natychmiast po doplywie napięcia do centrali zaleca się wykonanie kilku prostych kontroli:

1 Sprawdzić, czy dioda LED **[A]** miga w sposób prawidłowy, wykonując około jednego mignięcia na sekundę.



2 Jeżeli przewidziano fotokomórki PH200, sprawdzić, czy dioda LED SAFE przedstawiona na Rysunku 69 miga (zarówno na nadajniku, jak i na odborniku). Nie jest ważny rodzaj migania, który zależy od innych czynników. Ważne, by nie była ona zawsze zaświecona lub zawsze zgaszona.

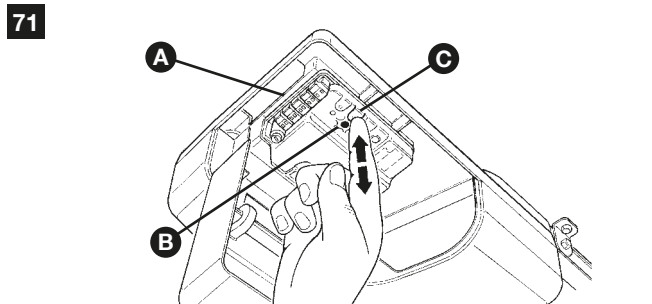


3 W przypadku niespełnienia powyższych warunków, należy wyłączyć zasilanie centrali i dokładnie sprawdzić podłączenia przewodów. W celu uzyskania dodatkowych wskazówek, należy się odnieść również do rozdziałów 5.5 „Rozwiązywanie problemów” i 5.6 „Diagnostyka i sygnalizacja”.

3.5.1 – Wczytywanie podłączonych urządzeń

Po zakończeniu kontroli wstępnej, należy umożliwić centrali rozpoznanie podłączonych do niej urządzeń na zaciskach „BUS” i „STOP”.

1 Nacisnąć i przytrzymać wciśnięty przez co najmniej 3 sekundy przycisk P2 **[C]**, następnie zwolnić przycisk (Rysunek 71).



2 Odczekać kilka sekund, aż centrala zakończy wczytywanie urządzeń.

3 Po zakończeniu wczytywania, dioda LED STOP **[A]** musi pozostać zaświecona, natomiast dioda LED P2 **[B]** musi zgasnąć. Jeżeli dioda LED P2 miga, oznacza to obecność błędu: patrz punkt 5.5 „Rozwiązywanie problemów”.

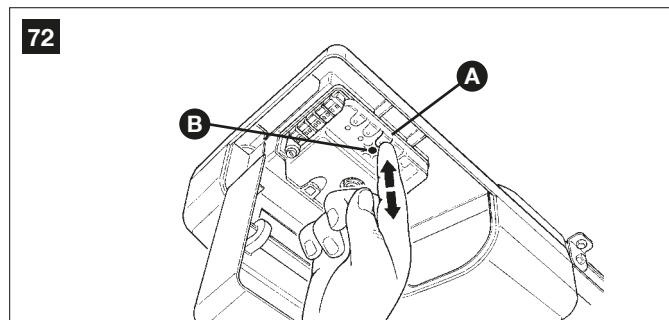
Faza wczytywania podłączonych urządzeń może być powtórzona w jakimkolwiek momencie, również po zakończeniu montażu (na przykład, jeżeli zostanie dodana fotokomórka); wystarczy ją powtórzyć od punktu 1.

3.5.2 – Wczytywanie pozycji otwarcia i zamknięcia bramy

Po wczytaniu urządzeń należy wykonać fazę programowania pozycji otwarcia i zamknięcia bramy. W tej fazie jest odczytywany skok bramy od zatrzymania na zderzaku mechanicznym zamknięcia do zderzaka otwarcia.

1 Upewnić się, że wózek jest zaszprzęglony.

2 Nacisnąć i przytrzymać przez co najmniej 3 sekundy przycisk P3 **[A]** znajdujący się na centrali, następnie zwolnić przycisk (Rysunek 72).



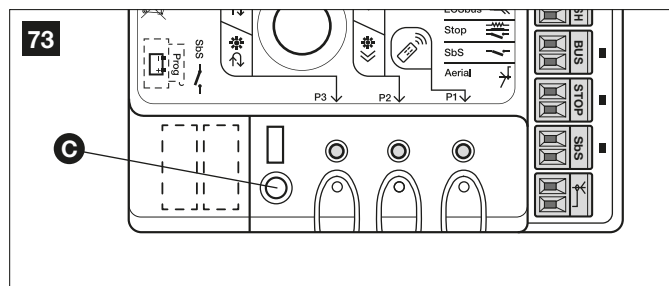
• Zaczekać aż centrala wykona procedurę wczytywania: zamknięcie, otwarcie i ponowne zamknięcie.

• Jeżeli w fazie wczytywania zadziała urządzenie zabezpieczające lub zostanie naciśnięty przycisk P3, rozpoznawanie zostanie natychmiast przerwane. Wówczas fazę rozpoznawania należy powtórzyć od początku.

• W fazie wczytywania światło pomocnicze w silowniku będzie migać tak, jak lampa ostrzegawcza.

3 Jeżeli po zakończeniu fazy wczytywania miga dioda LED P3 **[B]**, oznacza to, że wystąpił błąd. Patrz punkt 5.5 „Rozwiązywanie problemów”.

4 Nacisnąć żółty przycisk **[C]** na Rysunku 73 w celu wykonania kompletnego manewru otwierania. Następnie, ponownie nacisnąć przycisk, aby wykonać kompletny manewr zamykania. Podczas wykonywania tych dwóch manewrów, centrala zapamiętuje siłę potrzebną do napędzenia bramy w każdym punkcie jej ruchu.



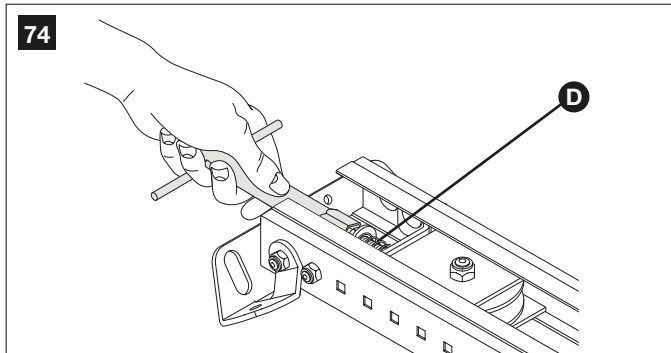
Ważne jest, aby wykonanie tych dwóch pierwszych manewrów nie zostało przerwane.

Jeżeli manewry nie zostały ukończone, należy powtórzyć procedurę wczytywania począwszy od punktu 1.

Faza wczytywania pozycji może być powtórzona w jakimkolwiek momencie, również po instalacji (na przykład jeśli zostanie przesunięty jeden ze

zderzaków mechanicznych); wystarczy ją powtórzyć od punktu 1.

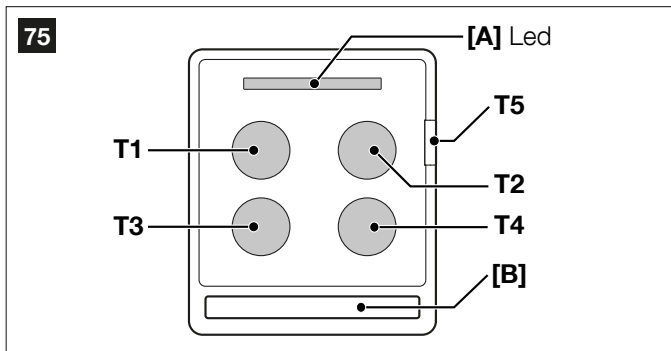
▲ UWAGA: jeżeli w czasie procedury rozpoznawania pozycji, pasek zębaty nie jest prawidłowo napięty, może się on ślizgać na kole zębatego. Jeśli tak się stanie, należy zatrzymać procedurę wczytywania, naciskając przycisk P3 i napiąć pasek poprzez dokręcenie nakrętki [D]. Następnie powtórzyć procedurę wczytywania począwszy od punktu 1.



3.5.3 – Kontrola nadajnika radiowego

Aby sprawdzić nadajnik, należy nacisnąć jeden z 4 przycisków; czerwona dioda LED [A] powinna migać, a automatyka powinna wykonać odpowiadające przyciskowi polecenie.

Polecenie przypisane do każdego przycisku zależy od sposobu, w jaki zostało wczytane (patrz rozdział 5.4 „Wczytywanie nadajników radiowych”).

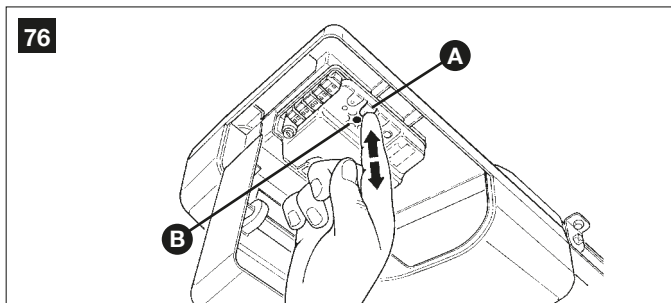


3.6 - REGULACJE

3.6.1 – Wybór prędkości bramy

Otwieranie i zamykanie bramy może się odbywać w dwóch prędkościach: „wolno” lub „szybko”.

Aby przejść z jednej prędkości na drugą, należy nacisnąć na chwilę przycisk P2 [A]; odpowiadająca mu dioda LED P2 [B] zaświeci się lub zgaśnie. Gdy dioda nie świeci się, brama przesuwa się z prędkością „wolno”, gdy dioda się świeci, brama przesuwa się prędkością „szybko”.

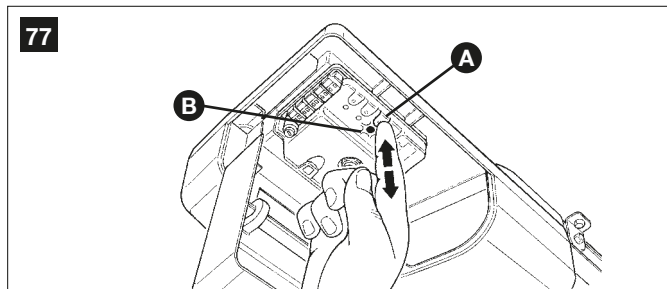


3.6.2 – Wybór cyklu roboczego

Otwieranie i zamykanie bramy może odbywać się według różnych cykli roboczych:

- cykl pojedynczy (półautomatyczny): po wydaniu polecenia brama otwiera się i pozostaje otwarta aż do wydania następnego polecenia, które spowoduje jej zamknięcie.
- cykl kompletny (zamykanie automatyczne): po wydaniu polecenia brama otwiera się i zamyka automatycznie po krótkim czasie (patrz punkt 5.1.1 „Ustawianie parametrów za pomocą nadajnika radiowego”).

Aby przejść z jednego cyklu funkcjonowania na drugi, należy nacisnąć na chwilę przycisk P3 [A]; odpowiadająca mu dioda LED P3 [B] zaświeci się lub zgaśnie. Gdy dioda nie świeci się, wykonywany jest cykl „pojedynczy”, gdy dioda świeci się – wykonywany jest cykl „kompletny”.



3.7 – PRÓBY ODBIORCZE I PRZEKAZANIE DO EKSPLOATACJI

Są to najważniejsze fazy podczas realizacji automatyki, mające na celu zapewnienie jak najlepszego bezpieczeństwa.

Próba odbiorcza może być również stosowana jako okresowa kontrola urządzeń wchodzących w skład automatyki.

▲ Próby odbiorcze i przekazanie automatyki do eksploatacji powinny być wykonane przez wykwalifikowany i doświadczony personel, który powinien wykonać przewidziane testy w zależności od istniejących zagrożeń. Należy sprawdzić przestrzeganie przepisów, norm i rozporządzeń i, w szczególności, spełnienie wymagań normy EN 12445 i EN 12453, która określa metody testów do kontroli automatyki bram segmentowych lub uchylnych.

3.7.1 – Próby odbiorcze

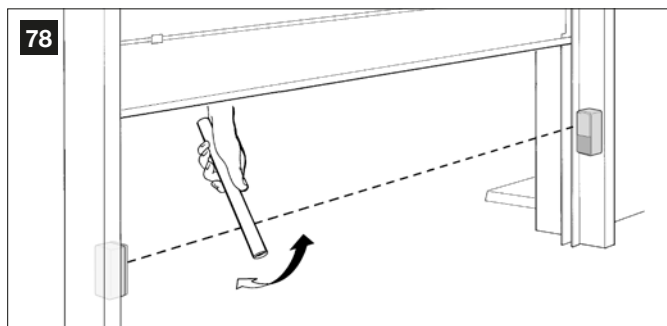
▲ 1 Sprawdzić, czy są przestrzegane wskazówki zawarte w rozdziale 1 „OSTRZEŻENIA”.

2 Przy użyciu nadajnika radiowego, przeprowadzić testy zamykania i otwierania bramy i sprawdzić, czy ruch bramy jest zgodny z przewidzianym.

Zaleca się wykonanie kilku testów w celu oceny łatwości posuwu bramy i ewentualnych usterek montażowych lub regulacyjnych oraz obecności szczególnych punktów tarcia.

3 Sprawdzić kolejność działania wszystkich urządzeń zabezpieczających, jeżeli są one obecne w instalacji (fotokomórki, listwy krawędziowe, itp.). W szczególności, za każdym razem, gdy zadziała któreś urządzenie, dioda LED „BUS”, znajdująca się na centrali, wykona dłuższe mignięcie, jako potwierdzenie, że centrala rozpoznała zdarzenie.

4 W celu kontroli stanu fotokomórek (jeżeli występują), należy przesunąć cylinder o średnicy 5 cm i długości 30cm, przecinając oś optyczną. Należy to wykonać najpierw w pobliżu nadajnika, następnie w pobliżu odbiornika i, na koniec, na środku. Sprawdzić, czy we wszystkich przypadkach, urządzenie przejdzie ze stanu aktywnego w stan alarmowy i na odwrót, czy wywoła przewidzianą reakcję centrali, na przykład: podczas zamykania powoduje odwrócenie ruchu.



5 Kontrola prawidłowego odczytu przeszkody powinna być wykonana przy użyciu równoległoscianu próbnego o wymiarach 700x300x200mm, którego 3 boki posiadają czarną, matową powierzchnię, a pozostałe 3 boki posiadają białą, lśniąca lub lustrzaną powierzchnię, zgodnie z wymaganiami EN 12445.

6 Dokonać pomiaru siły uderzenia zgodnie z normą EN 12445 i EN 12453. W razie konieczności, jeżeli kontrola „siły silnika” jest używana jako

pomoc dla systemu w celu ograniczenia siły uderzenia, spróbować dokonać regulacji dającej najlepsze wyniki.

7 Upewnić się, że cały mechanizm jest odpowiednio wyregulowany i że automatyka powoduje odwrócenie ruchu manewru, gdy brama uderza o ustawiony na ziemi przedmiot o wysokości 50mm.

8 Upewnić się, że automatyka uniemożliwi lub zablokuje otwieranie, gdy brama zostanie obciążona masą 20kg, przymocowaną do środka jej dolnej krawędzi.

3.7.2 – Przekazanie do eksploatacji

Przekazanie do eksploatacji może być wykonane wyłącznie po wykonaniu z pozytywnym wynikiem wszystkich faz prób odbiorczych. Nie dopuszcza się częściowego przekazania do eksploatacji lub rozruchu w sytuacjach „prowizorycznych”.

1 Należy opracować dokumentację techniczną zawierającą przynajmniej: rysunek całościowy (na przykład Rysunek 1), schemat połączeń elektrycznych (na przykład Rysunek 65), analizę ryzyka i odpowiednie, zastosowane rozwiązania, deklarację zgodności producenta wszystkich stosowanych urządzeń. Dla AVIO stosować załącznik 1 „Deklaracja zgodności WE elementów AVIO”.

2 Umieścić na bramie tabliczkę zawierającą co najmniej poniższe dane: rodzaj automatyki, nazwę i adres producenta (odpowiedzialnego za „wprowadzenie do użytku”), numer seryjny, rok produkcji oraz oznaczenie „CE”.

3 Wypełnić i przekazać Deklarację zgodności WE właścicielowi automatyki; w tym celu możliwe jest użycie załącznika 2 „Deklaracja zgodności WE”.

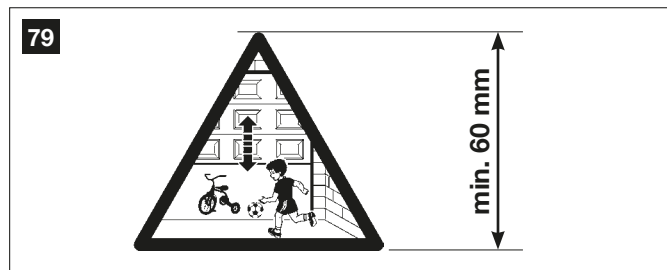
4 Wykonać i przekazać właścicielowi automatyki instrukcję użytkowania; w tym celu możliwe jest użycie, jako przykładu, również „Załącznika 3 INSTRUKCJA OBSŁUGI”.

5 Wykonać i dostarczyć właścicielowi automatyki harmonogram konserwacji (zawierający wytyczne do konserwacji wszystkich urządzeń wchodzących w skład automatyki).

6 Przymocować na stałe etykietkę lub tabliczkę ze wskazaniem czynności odblokowania i manewrów ręcznych (użyć rysunków zamieszczonych w załączniku 3 „Instrukcji obsługi”).

7 Przed dokonaniem rozruchu automatyki, poinformować odpowiednio właściciela na temat zagrożeń i występujących niebezpieczeństw.

8 Przymocować na stałe na bramie etykietkę lub tabliczkę z następującym rysunkiem (minimalna wysokość 60mm) z napisem UWAGA - RYZYKO ZMIAŻDŻENIA.



KONSERWACJA

— KROK 4 —

▲ Czynności konserwacyjne muszą być wykonywane ściśle według zasad bezpieczeństwa opisanych w niniejszej instrukcji oraz w zgodzie z obowiązującymi przepisami i normami.

Urządzenia automatyki AVIO nie wymagają specjalnych czynności konserwacyjnych; należy jednak sprawdzać okresowo ich funkcjonowanie, przynajmniej co 6 miesięcy.

W tym należy celu powtórzyć wszystkie testy opisane w punkcie 3.7.1 „Próby odbiorcze” i czynności opisane w punkcie 7.3.3 „Konserwacja do wykonania przez użytkownika”.

W przypadku występowania innych, dodatkowych urządzeń, należy przestrzegać planu konserwacji przedstawionego w ich instrukcjach obsługi.

UTYLIZACJA PRODUKTU

Niniejszy produkt stanowi integralną część systemu automatyki, należy go zatem utylizować razem z nią.

Tak, jak w przypadku instalacji, również po upływie okresu użytkowania tego produktu czynności demontażowe powinien wykonywać wykwalifikowany personel.

Urządzenie składa się z różnego rodzaju materiałów: niektóre z nich mogą zostać poddane recyklingowi, inne powinny zostać poddane utylizacji. Należy we własnym zakresie zapoznać się z informacjami na temat recyklingu i utylizacji, przewidzianymi w lokalnie obowiązujących przepisach dla danej kategorii produktu.

Uwaga! – niektóre elementy produktu mogą zawierać substancje szkodliwe lub niebezpieczne, które pozostawione w środowisku mogłyby zaszkodzić środowisku lub zdrowiu ludzkiemu.

Jak wskazuje symbol obok, zabrania się wyrzucania niniejszego produktu

razem z odpadami domowymi. W celu usunięcia produktu należy zatem przeprowadzić zgodnie z lokalnie obowiązującymi przepisami „zbiórkę selektywną” lub zwrócić produkt do sprzedawcy w chwili zakupu nowego, równoważnego produktu.

Uwaga! – lokalne przepisy mogą przewidywać poważne sankcje w przypadku samodzielnej likwidacji tego produktu.

Utylizacja akumulatora awaryjnego (jeżeli występuje)

Uwaga! – Rozładowany akumulator zawiera substancje zanieczyszczające, nie należy go więc wyrzucać razem z odpadami domowymi.

Należy go poddać utylizacji, zgodnie z metodami zbiórki selektywnej i przepisami obowiązującymi w danym kraju.



— KROK 5 —

W następnych rozdziałach zostaną omówione różne możliwości spersonalizowania urządzenia AVIO, mającego na celu dostosowanie go do specyficznych wymogów zastosowania.

5.1 – REGULACJE ZAAWANSOWANE

5.1.1 – Ustawianie parametrów za pomocą nadajnika radiowego

Nadajnik radiowy może zostać użyty do ustawienia różnych parametrów działania centrali: istnieje możliwość ustawienia czterech parametrów, a każdy z nich może przyjmować cztery różne wartości:

- 1) Czas pauzy: czas, kiedy brama pozostaje otwarta (w trybie automatycznego zamykania).
- 2) Otwarcie częściowe: tryb częściowego otwarcia bramy.
- 3) Siła silnika: maksymalna siła, po przekroczeniu której centrala rozpoznaje przeszkodę i odwraca ruch bramy.
- 4) Funkcja „Krok po Kroku”: sekwencja ruchów związanych z kolejnymi poleceniami „Krok po Kroku”.

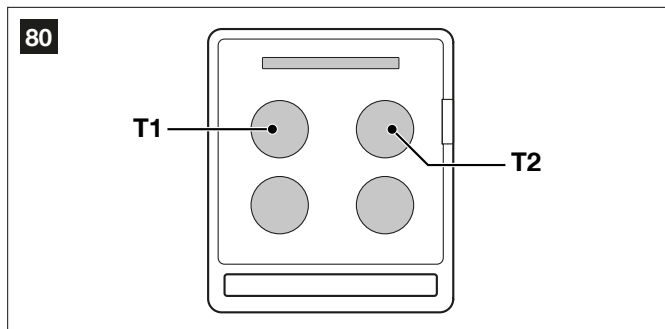
Regulacja parametrów może zostać przeprowadzona za pomocą nadajnika radiowego pod warunkiem, że jest on wczytany w Trybie 1.

W przypadku braku nadajnika wczytanego w Trybie 1, można wczytać w ten sposób któryś z nadajników, ale tylko na czas wykonania tego działania i należy go skasować po zakończeniu programowania (patrz punkt 5.4.1 „Wczytywanie w Trybie 1” i punkt 5.4.4 „Kasowanie jednego nadajnika radiowego”).

UWAGA: Podczas wykonywania ustawień za pomocą nadajnika, należy pozostawić centrali czas niezbędny do rozpoznania polecenia wysłanego drogą radiową. Wszystkie przyciski powinny być naciskane i zwalniane powoli, przynajmniej przez jedną sekundę.

1 Nacisnąć równocześnie na co najmniej 5 sekund przyciski T1 i T2 znajdujące się na nadajniku radiowym.

2 Zwolnić oba przyciski.



3 W ciągu trzech sekund wykonać działanie opisane w Tabeli 9, w zależności od modyfikowanego parametru.

Przykład: aby ustawić czas pauzy na 40 s.

1. Nacisnąć i przytrzymać przez co najmniej 5 s. przyciski T1 i T2.
2. Zwolnić przyciski T1 i T2
3. Nacisnąć 3 razy przycisk T1

Wszystkie parametry można ustawiać według uznania, bez żadnych ograniczeń; jedynie regulacja „siły silnika” wymaga zastosowania szczególnych działań:

- Nie ustawiać wysokich wartości siły, aby skompensować nadmierny opór w niektórych punktach toru ruchu bramy. Nadmierna siła zwiększa zagrożenia dla użytkownika i może uszkodzić bramę.
- Jeżeli sterowanie „siłą silnika” stosowane jest jako pomoc w zmniejszeniu siły uderzenia, po każdym ustawieniu należy powtórzyć pomiar siły, zgodnie z zaleceniami normy EN 12445.
- Warunki atmosferyczne mogą wpływać na zmianę ruchów bramy, dlatego konieczne jest okresowe wykonywanie korekty ustawień.

TABELA 9

Parametry	Nr	Wartość	Działanie: czynność do wykonania w punkcie 3 w fazie regulacji
Czas pauzy	1°	10s	Nacisnąć 1 raz przycisk T1
	2°	20s (*)	Nacisnąć 2 razy przycisk T1
	3°	40s	Nacisnąć 3 razy przycisk T1
	4°	80s	Nacisnąć 4 razy przycisk T1
Otwarcie częściowe	1°	Otwarcie bramy w 1/4 biegu	Nacisnąć 1 raz przycisk T2
	2°	Otwarcie bramy w 1/2 biegu (*)	Nacisnąć 2 raz przycisk T2
	3°	Otwarcie bramy w 3/4 biegu	Nacisnąć 3 raz przycisk T2
	4°	Całkowite otwarcie bramy	Nacisnąć 4 raz przycisk T2
Siła silnika	1°	Niska	Nacisnąć 1 raz przycisk T3
	2°	Średnio-niska (*)	Nacisnąć 2 razy przycisk T3
	3°	Średnio-wysoka	Nacisnąć 3 razy przycisk T3
	4°	Wysoka	Nacisnąć 4 razy przycisk T3
Funkcja „Krok po Kroku”	1°	„Otwiera”-„Stop”-„Zamyka”-„Stop”	Nacisnąć 1 raz przycisk T4
	2°	„Otwiera”-„Stop”-„Zamyka”-„Otwiera” (*)	Nacisnąć 2 razy przycisk T4
	3°	„Otwiera”-„Zamyka”-„Otwiera”-„Zamyka”	Nacisnąć 3 razy przycisk T4
	4°	„Otwiera”-„Otwiera”-„Otwiera” (tylko otwieranie)	Nacisnąć 4 razy przycisk T4

(*) Oryginalna wartość fabryczna

5.1.2 – Kontrola regulacji za pomocą nadajnika radiowego

Za pomocą nadajnika wczytanego w Trybie1 można w dowolnym momencie sprawdzić wartości ustawień każdego parametru, wykonując w tym celu następujące czynności:

1 Nacisnąć równocześnie na co najmniej 5 sekund przyciski T1 i T2 znajdujące się na nadajniku radiowym.

2 Zwolnić oba przyciski.

3 W ciągu trzech sekund należy wykonać działanie opisane w Tabeli

9, w zależności od sprawdzanego parametru.

4 Zwolnić przycisk, gdy zacznie migać lampa ostrzegawcza.

5 Policzyć mignięcia i w zależności od ich liczby, sprawdzić w Tabeli 10 odpowiadającą im wartość.

Przykład: Jeżeli po równoczesnym naciśnięciu przez 5 s przycisków T1 i T2, a następnie przycisku T1 lampa ostrzegawcza mignie trzy razy, czas pauzy jest ustawiony na 40 s.

TABELA 10

Parametr	Działanie
Czas pauzy	Nacisnąć i przytrzymać wciśnięty przycisk T1
Otwarcie częściowe	Nacisnąć i przytrzymać wciśnięty przycisk T2
Siła silników	Nacisnąć i przytrzymać wciśnięty przycisk T3
Funkcja „Krok po Kroku”	Nacisnąć i przytrzymać wciśnięty przycisk T4

5.2 – URZĄDZENIA DODATKOWE

Oprócz urządzeń wchodzących w skład zestawu AVIO, dostępne są także inne urządzenia dodatkowe, służące do rozbudowania systemu i podniesienia jego bezpieczeństwa i osiągnięć.

PR100: (Tylko do AVIO1000) Akumulator awaryjny 24V do zasilania w razie braku napięcia sieciowego. Zapewnia wykonanie przynajmniej części pełnych cykli.

GA2: RAMIĘ WAHADŁOWE urządzenie dodatkowe umożliwiające współpracę systemu z bramą uchylną.

GU2: ZESTAW DO RĘCZNEGO WYSPRZĘGLANIA umożliwia otwarcie bramy z zewnątrz przy braku zasilania elektrycznego.

Informacje na temat nowych urządzeń dodatkowych są dostępne w katalogu produktów linii Nice Home lub na stronie www.niceforyou.com.

5.3 – DODAWANIE LUB USUWANIE URZĄDZEŃ

Przy automatyzacji z urządzeniem AVIO istnieje możliwość dodawania lub usuwania dodatkowych urządzeń w dowolnym momencie.

⚠ Nie dodawać innych urządzeń przed sprawdzeniem ich zgodności z systemem AVIO. W celu uzyskania dodatkowych informacji, należy się zwrócić do serwisu technicznego Nice.

5.3.1 – ECSBus

ECSBus jest systemem umożliwiającym wykonanie połączenia urządzeń ECSBus za pomocą jedynie dwóch przewodów, którymi jest przesyłane zasilanie elektryczne i sygnały komunikatów. Wszystkie urządzenia są podłączane równolegle do tych samych 2 przewodów BUS; każde urządzenie jest rozpoznawane niezależnie, ponieważ podczas instalowania jest mu przypisany jeden, jednoznaczny adres.

Do BUS można podłączyć zarówno fotokomórki, jak i inne urządzenia stosujące ten system, na przykład urządzenia bezpieczeństwa, przyciski sterowania, diody sygnalizacyjne itp.

Informacje na temat urządzeń ECSBus są dostępne w katalogu produktów linii Nice Home lub na stronie www.niceforyou.com.

Centrala wczytuje, jedno po drugim, wszystkie urządzenia tak podłączone podczas odpowiedniej fazy wczytywania i jest w stanie precyzyjnie wykryć wszelkie usterki. Z tego powodu, za każdym razem, gdy jest dodawane lub odłączane urządzenie dołączone do BUS, należy w centrali przeprowadzić fazę wczytywania, tak jak opisano w punkcie 5.3.3 „Wczytywanie innych urządzeń”.

5.3.2 – Wejście STOP

STOP jest wejściem, które powoduje natychmiastowe zatrzymanie manewru (po którym następuje krótkie odwrócenie kierunku ruchu). Do tego wejścia można podłączyć urządzenia ze stykami normalnie otwartymi „NO”, ze stykami normalnie zamkniętymi „NC”, oraz z wyjściem o stałym oporze 8,2kΩ, jak na przykład listwy krawędziowe. Po odpowiedniej konfiguracji połączeń, do wejścia STOP można podłączyć kilka urządzeń, nawet różnych typów.

W tym celu należy postępować zgodnie ze wskazówkami przedstawionymi w poniższej Tabeli 11:

Uwaga 1. Kombinację NO i NC otrzymamy łącząc te dwa styki równoległe i dołączając szeregowo ze stykiem NC stały opór 8,2kΩ (możliwa jest zatem kombinacja 3 urządzeń: NO, NC i 8,2kΩ).

TABELA 9

		1 urządzenie typu:		
		NO	NC	8,2kΩ
2 urządzenia typu:	NO	Równoległe (<i>uwaga 2</i>)	(<i>uwaga 1</i>)	Równoległe
	NC	(<i>uwaga 1</i>)	Szeregowo (<i>uwaga 3</i>)	Szeregowo
	8,2kΩ	Równoległe	Szeregowo	(<i>uwaga 4</i>)

Uwaga 2. Równoległe między sobą może być połączona dowolna liczba urządzeń typu NO.

Uwaga 3. Równoległe między sobą może być połączona dowolna liczba urządzeń typu NC.

Uwaga 4. Możliwe jest równoległe podłączenie tylko 2 urządzeń z wyjściem o stałym oporze 8,2kΩ. W razie potrzeby podłączenia większej liczby urządzeń, można je połączyć „kaskadowo” z jednym końcowym urządzeniem o oporze 8,2kΩ.

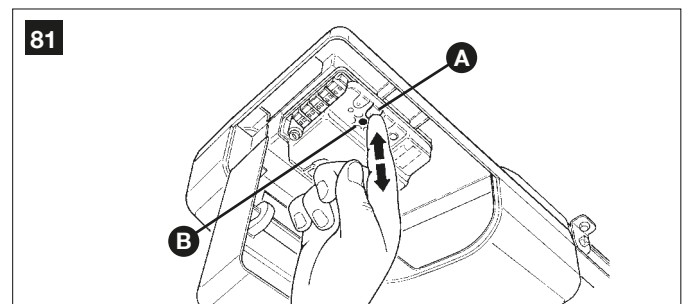
Uwaga: Jeżeli do wejścia STOP są podłączone urządzenia zabezpieczające, tylko urządzenia z wyjściem o stałym oporze 8,2kΩ zapewniają 3 kategorię zabezpieczenia przed usterkami.

Tak jak w przypadku BUS, centrala wczytuje rodzaj urządzenia dołączonego do wejścia STOP podczas fazy wczytywania; każda zmiana w porównaniu do stanu zapamiętanego powoduje wystąpienie „STOP”.

5.3.3 - Wczytywanie innych urządzeń

Zazwyczaj, czynność wczytywania urządzeń podłączonych do BUS i do wejścia STOP jest wykonywana podczas czynności montażowych; jednak po każdym dodaniu lub usunięciu urządzenia należy powtórzyć wczytywanie w następujący sposób:

1 Nacisnąć i przytrzymać wciśnięty przez co najmniej 5 sekund przycisk P2 [A], następnie zwolnić przycisk.



2 Odczekać kilka sekund, aż centrala zakończy wczytywanie urządzeń.

3 Po zakończeniu wczytywania, dioda LED P2 [B] musi zgasnąć. Jeżeli dioda LED P2 miga, oznacza to obecność błędu: patrz punkt 5.5 „Rozwiązywanie problemów”.

4 Po dodaniu lub usunięciu urządzeń, konieczne jest ponowne wykonanie odbioru automatyki, zgodnie ze wskazaniami w punkcie 3.7.1 „Odbiór”.

5.3.4 – Dodawanie fotokomórek

W każdej chwili możliwe jest zainstalowanie jednej lub więcej par fotokomórek (nie są łączone w serii do AVIO).

W celu prawidłowego rozpoznania fotokomórek przez centralę, należy wykonać nadanie adresów przy użyciu odpowiednich mostków elektrycznych. Nadawanie adresu dotyczy nadajnika i odbiornika (wykonujemy mostek w ten sam sposób) po upewnieniu się, że inne pary fotokomórek nie posiadają tego samego adresu.

Nadawanie adresu fotokomórkom służy zarówno do ich prawidłowego rozpoznania wśród innych urządzeń BUS, jak również do przypisania spełnianej funkcji.

W automatyce dla bram segmentowych można zainstalować fotokomórki, jak przedstawiono na Rysunku 82. W automatyce z bramami uchylnymi, należy się odnieść do Rysunku 83.

Fotokomórka E i **Fotokomórka F** są używane do szczególnych instalacji, wymagających całkowitego zabezpieczenia automatyki, również podczas otwierania.

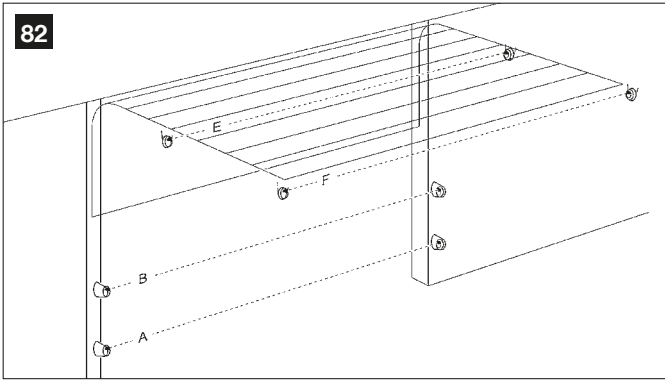
Po zainstalowaniu lub usunięciu fotokomórek koniecznym będzie dokonanie w centrali fazy wczytywania w sposób opisany w punkcie „5.3.3 Wczytywanie innych urządzeń”.

5.4 – WCZYTYWANIE NADAJNIKÓW RADIOWYCH

Centrala zawiera odbiornik radiowy, współpracujący z nadajnikami ECCO5 (różne modele). Dostarczone nadajniki nie są wczytane, więc należy najpierw dokonać wczytania 1 nadajnika (Trybie 1).

Nowe, dodatkowe nadajniki można wczytać na dwa sposoby:

82



83

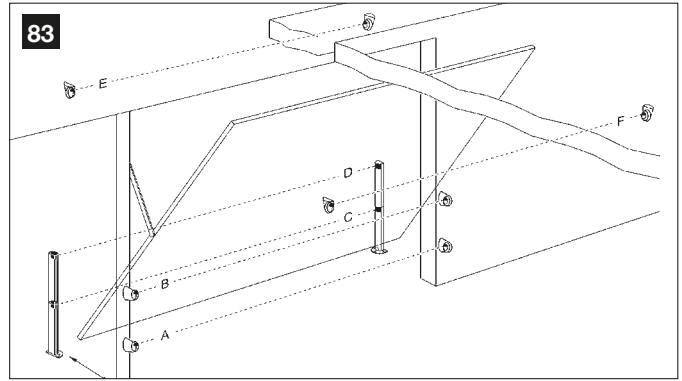


TABELA 12

Fotokomórka	Mostki	Fotokomórka	Mostki
A Fotokomórka wewnętrzna h=50cm; działająca przy zamykaniu		E Fotokomórka działająca przy otwieraniu	
B Fotokomórka wewnętrzna h=100cm; działająca przy zamykaniu		F Fotokomórka wewnętrzna działająca przy otwieraniu	
C Fotokomórka zewnętrzna h = 50cm działająca przy otwieraniu i zamykaniu		G KONFIGURACJA NIEDOZWOLONA	
D Fotokomórka zewnętrzna h = 100cm działająca przy otwieraniu i zamykaniu			

UWAGA: wyjście BUS na AVIO600 posiada maksymalny ładunek 1 jednostki (tylko z adresem A). Na AVIO1000 obciążenie maksymalne wynosi 6 jednostek; jedna para fotokomórek pobiera moc równą 1 jednostce ECSBus.

• **Tryb 1:** w tym trybie nadajnik radiowy jest wykorzystywany całkowicie, czyli wszystkie przyciski wykonują określone polecenie. W Trybie 1, nadajnik radiowy może być wykorzystywany do sterowania tylko jedną automatyką, jak przedstawiono poniżej:

Przycisk T1	Polecenie „Krok po Kroku”
Przycisk T2	Polecenie „Otwarcie częściowe”
Przycisk T3	Polecenie „Tylko otwórz”
Przycisk T4	Polecenie „Tylko zamknij”

• **Tryb 2:** do każdego przycisku można przypisać jedno z czterech dostępnych poleceń. Ten tryb, jeśli właściwie wykorzystany, umożliwi sterowanie dwoma lub większą liczbą systemów automatyki; na przykład:

Przycisk T1	Polecenie „Tylko otwórz” automatyka Nr 1
Przycisk T2	Polecenie „Tylko zamknij” automatyka Nr 1
Przycisk T3	Polecenie „Krok po Kroku” automatyka Nr 2
Przycisk T4	Polecenie „Krok po Kroku” automatyka Nr 3

Każdy z nadajników jest oczywiście niezależnym urządzeniem i dlatego niektóre mogą być wczytane do centrali w Trybie 1, a inne w Trybie 2.

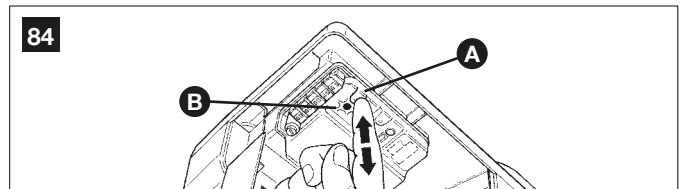
Odbiornik radiowy w centrali zawiera 150 jednostek pamięci; wczytywanie w Trybie 1 zajmuje jedną jednostkę dla każdego nadajnika, natomiast w Trybie 2 – jedną jednostkę dla każdego wczytanego przycisku.

Uwaga: ponieważ czas na wykonanie procesu wczytywania jest ograniczony (do 10 s), należy uważnie przeczytać poniższe instrukcje przed rozpoczęciem procedury.

5.4.1 – Wczytywanie w Trybie 1

1 Naciśnąć przycisk P1 [A] na co najmniej 3s.

84



Po zaświeceniu się diody LED P1 [B], zwolnić przycisk.

2 W ciągu 10 sekund przycisnąć dowolny przycisk wczytywanego nadajnika i przytrzymać go przez co najmniej 3 s.

Jeżeli wczytywanie przebiegło pomyślnie, dioda P1 mignie trzykrotnie.

3 Jeżeli konieczne jest wczytanie kolejnych nadajników, należy w ciągu kolejnych 10 s powtórzyć krok 2, w przeciwnym razie procedura wczytywania zakończy się automatycznie.

5.4.2 – Wczytywanie w Trybie 2

W przypadku wczytywania nadajnika radiowego w Trybie 2, do każdego przycisku można przypisać dowolne spośród czterech poleceń: „Krok po Kroku”, „Otwarcie częściowe”, „Tylko otwórz”, i „Tylko zamknij”.

Tryb 2 wymaga oddzielnego wczytania każdego przycisku nadajnika.

1 Naciśnąć przycisk P1 [A] (Rysunek 84) na centrali liczbę razy wskazaną przez liczbę, którą żądana funkcja została opatrzona w poniższej tabeli:

1 raz	Polecenie „Krok po Kroku”
2 razy	Polecenie „Otwarcie częściowe”
3 razy	Polecenie „Tylko otwórz”
4 razy	Polecenie „Tylko zamknij”

2 Sprawdzić, czy liczba mignięć diody LED P1 [B] odpowiada wybranemu poleceniu.

3 W ciągu 10 sekund wcisnąć na co najmniej 2 s wybrany przycisk konfigurowanego nadajnika radiowego.

Jeżeli wczytywanie przebiegło pomyślnie, dioda P1 wykona 3 wolne mignięcia.

4 Jeżeli konieczne jest wczytanie kolejnych nadajników, należy w ciągu kolejnych 10 s powtórzyć krok 3, w przeciwnym razie procedura wczytywania zakończy się automatycznie.

5.4.3 – Wczytywanie na odległość

Istnieje możliwość wczytania nowego nadajnika do centrali bez bezpośredniego działania na jej przyciskach. Należy przygotować wcześniej skonfigurowany i sprawny „STARY” nadajnik. „NOWY” konfigurowany nadajnik przejmie charakterystykę „STAREGO”. Zatem, jeżeli „STARY” nadajnik został wczytany w Trybie 1, także „NOWY” nadajnik zostanie wczytany w tym trybie. W tym przypadku, podczas fazy wczytywania można wcisnąć dowolny przycisk na obu nadajnikach. Jeżeli natomiast „STARY” nadajnik został wczytany w Trybie 2, na „STARYM” nadajniku należy wcisnąć przycisk z żądanym poleceniem, a na „NOWYM” przycisk, który ma zostać przypisany do tego polecenia.

Trzymając oba nadajniki, należy się ustawić w zasięgu odbioru radiowego automatyki i wykonać następującą procedurę:

- 1** Nacisnąć na co najmniej 5 sekund przycisk NOWEGO nadajnika radiowego, następnie zwolnić przycisk.
- 2** Nacisnąć powoli 3 razy przycisk na STARYM nadajniku radiowym.
- 3** Nacisnąć powoli 1 raz przycisk na NOWYM nadajniku radiowym.

W tej chwili „NOWY” nadajnik zostanie rozpoznany przez centralę i przejmie charakterystykę „STAREGO” nadajnika.

Jeżeli istnieje potrzeba wczytania kolejnych nadajników, należy powtórzyć wszystkie kroki dla każdego nowego nadajnika.

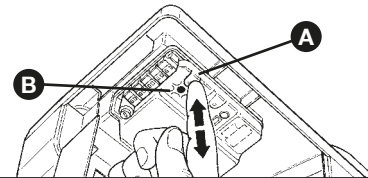
5.4.4 – Kasowanie jednego nadajnika radiowego

Skasowanie nadajnika radiowego za pomocą poniższej procedury jest możliwe tylko wtedy, gdy nadajnik taki jest dostępny.

Jeżeli nadajnik wczytany był w Trybie 1, wystarczy wykonać tylko raz fazę kasowania i nacisnąć w punkcie 3 dowolny przycisk. Gdy nadajnik był wczytany w Trybie 2, każdy wczytany przycisk należy „wykasować” oddzielnie.

- 1** Nacisnąć i przytrzymać przycisk P1 **[A]** (Rysunek 85) na centrali.

85



2 Zaczekać, aż zaświeci się dioda LED P1 **[B]**, więc trzy sekundy...

3 Nacisnąć na co najmniej trzy sekundy przycisk nadajnika radiowego, który ma zostać skasowany. Jeżeli kasowanie zakończyło się pomyślnie, dioda P1 mignie pięciokrotnie w szybkim tempie. Jeżeli dioda P1 miga w wolnym tempie, oznacza to, że kasowanie się nie powiodło, gdyż nadajnik nie był wczytany.

4 Jeżeli istnieje potrzeba skasowania innych nadajników, naciskając wciąż przycisk P1, w ciągu dziesięciu sekund powtórzyć krok 3. W przeciwnym razie, faza kasowania zakończy się automatycznie.

5.4.5 – Kasowanie wszystkich nadajników radiowych

Działanie to służy do kasowania wszystkich wczytanych nadajników.

- 1** Nacisnąć i przytrzymać przycisk P1 **[A]** na centrali (Rysunek 85).
- 2** Zaczekać, aż dioda LED P1 **[B]** zaświeci się, po chwili zgaśnie, a następnie wykona 3 mignięcia.
- 3** Zwolnić przycisk P1 dokładnie podczas trzeciego mignięcia.
- 4** Odczekać około 4 s na zakończenie fazy kasowania. W tym czasie dioda LED P1 będzie bardzo szybko migać.

Jeżeli wczytywanie przebiegło pomyślnie, po kilku chwilach dioda P1 wykona 5 wolnych mignięć.

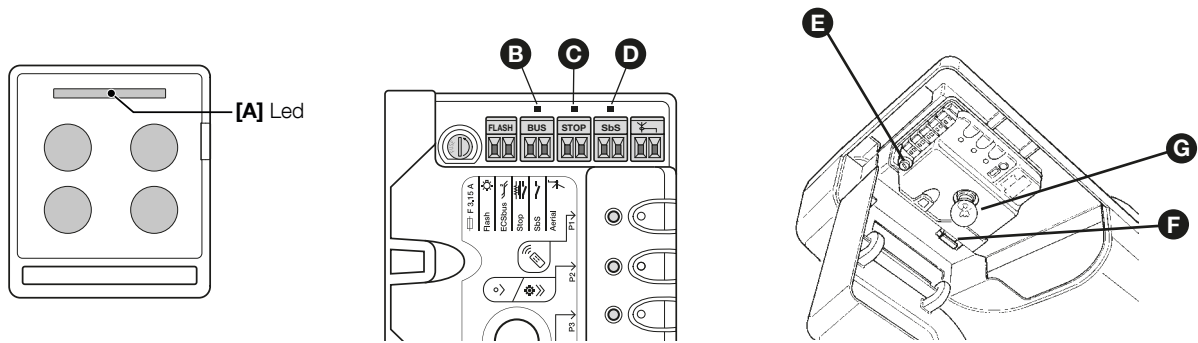
5.5 – ROZWIĄZYWANIE PROBLEMÓW

Poniższa tabela zawiera wskazówki pomocne przy rozwiązywaniu problemów związanych z montażem automatyki lub w przypadku awarii.

TABELA 13 - (Rysunek 86)

Oznaki	Prawdopodobna przyczyna i możliwe środki zaradcze
Nadajnik nie wysyła żadnych sygnałów (dioda LED [A] się nie świeci)	<ul style="list-style-type: none"> • Sprawdzić, czy baterie nie są rozładowane. W razie potrzeby wymienić baterie (Punkt 7.3.4. „Wymiana baterii w pilocie”).
Manewr się nie rozpoczyna, a dioda LED „BUS” [B] nie miga.	<ul style="list-style-type: none"> • Sprawdzić, czy kabel zasilający jest podłączony do gniazdka elektrycznego. • Sprawdzić, czy bezpieczniki [E] lub [F] nie są przepalone. Ewentualnie zlokalizować przyczynę usterki i wymienić bezpieczniki na inne o tej samej wartości i charakterystyce.
Manewr się nie rozpoczyna i światło pomocnicze [G] jest zgaszone.	<ul style="list-style-type: none"> • Sprawdzić, czy polecenie jest rzeczywiście odbierane. Jeżeli polecenie dociera do wejścia SbS, odpowiednia dioda LED „SbS” [D] musi się zaświecić; jeżeli natomiast jest użyty nadajnik radiowy, dioda LED „BUS” musi wykonać dwa długie mignięcia.
Manewr się nie rozpoczyna, a światło pomocnicze miga kilkakrotnie.	<ul style="list-style-type: none"> • Sprawdzić, czy wejście STOP jest aktywne, tzn. czy świeci się dioda LED „STOP” [C]. Jeżeli nie, sprawdzić urządzenie podłączone do wejścia STOP. • Test fotokomórek wykonywany przed każdym manewrem nie powiódł się. Sprawdzić fotokomórki, posługując się również Tabełą 12 (Punkt 5.6.1 Fotokomórki).
Manewr rozpoczyna się, lecz zaraz po tym następuje zmiana kierunku ruchu bramy.	<ul style="list-style-type: none"> • Wybrana siła jest zbyt mała, aby poruszać bramę. Sprawdzić, czy występują jakieś przeszkody i ewentualnie wybrać większą siłę, zgodnie z opisem w punkcie 5.1 „Regulacje zaawansowane”.
Manewr jest wykonywany, ale nie działa lampa ostrzegawcza.	<ul style="list-style-type: none"> • Sprawdzić obecność zasilania na styku FLASH lampy ostrzegawczej (jako, że jest to prąd zmienny, wartość napięcia nie ma znaczenia: około 10-30V~). Jeżeli napięcie jest obecne, możliwe że żarówka jest przepalona i należy ją wymienić na nową żarówkę o identycznych parametrach.
Manewr jest wykonywany, ale nie działa światło pomocnicze.	<ul style="list-style-type: none"> • Wymienić żarówkę na nową o takich samych parametrach.

86



5.6 – DIAGNOSTYKA I SYGNALIZACJE

Niektóre urządzenia mają możliwość emitowania specjalnych sygnałów, za pomocą których można łatwo określić stan działania lub ewentualne usterki urządzeń.

5.6.1 – Fotokomórki

W fotokomórkach znajduje się dioda LED „SAFE” (Rysunek 87), która umożliwia sprawdzenie w dowolnej chwili ich stanu działania.

87

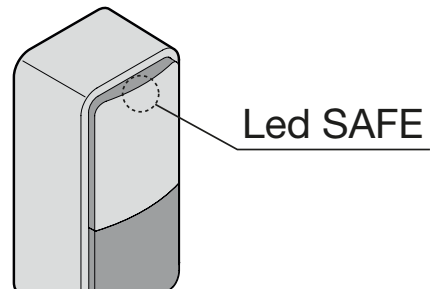


TABELA 14

Dioda LED „SAFE”	Stan	Działanie
Zgaszona	Fotokomórka nie jest zasilana lub jest uszkodzona	Sprawdzić, czy w zaciskach fotokomórki jest napięcie około 8-12 V $\overline{---$; jeżeli napięcie jest prawidłowe prawdopodobnie fotokomórka jest uszkodzona.
3 szybkie mignięcia i 1 sekunda przerwy	Urządzenie nie zostało rozpoznane przez centralę	Powtórzyć procedurę wczytywania centrali. Sprawdzić, czy wszystkie pary fotokomórek na BUS mają prawidłowe adresy.
1 bardzo powolne mignięcie	RX odbiera optymalny sygnał	Prawidłowe funkcjonowanie.
1 powolne mignięcie	RX odbiera dobry sygnał	Prawidłowe funkcjonowanie.
1 szybkie mignięcie	RX odbiera słaby sygnał	Prawidłowe funkcjonowanie, ale należy sprawdzić ustawienie w linii nadajnika i odbiornika i czystość szybek.
1 bardzo szybkie mignięcie	RX odbiera bardzo słaby sygnał	Jest na granicy prawidłowego funkcjonowania; należy sprawdzić ustawienie w linii TX-RX i czystość szybek.
Świeci	RX nie odbiera żadnego sygnału.	Sprawdzić, czy nie ma przeszkód pomiędzy nadajnikiem i odbiornikiem. Sprawdzić, czy dioda LED na nadajniku miga powoli. Sprawdzić wyrównanie nadajnika i odbiornika

5.6.2 – Lampa ostrzegawcza i światło pomocnicze

Lampa ostrzegawcza podczas manewru miga z częstotliwością jednego mignięcia na sekundę, natomiast światło pomocnicze jest zawsze zaświecone; gdy pojawi się usterka, zostaje wyemitowana seria krótkich mignięć

w częstszych odstępach czasu (co pół sekundy). Mignięcia są powtarzane dwukrotnie i są oddzielone pauzą o długości jednej sekundy. Takie same sygnały diagnostyczne są emitowane przez światło pomocnicze.

TABELA 15

Miganie w szybkim tempie	Stan	Działanie
1 mignięcie jednosekundowa przerwa 1 mignięcie	Błąd na ECSBus	Na początku manewru, kontrola obecnych urządzeń nie odpowiada wczytanym urządzeniom; należy sprawdzić i ewentualnie powtórzyć wczytywanie. (5.3.3 - „Wczytywanie innych urządzeń”). Możliwe, że niektóre z urządzeń są uszkodzone, należy je sprawdzić i wymienić.
2 mignięcia jednosekundowa przerwa 2 mignięcia	Zadziałanie fotokomórki	Na początku manewru jedna lub więcej fotokomórek nie daje zgody. Sprawdzić, czy nie występują przeszkody. Podczas ruchu, w razie obecności przeszkody, nie jest wymagane żadne działanie.
3 mignięcia jednosekundowa przerwa 3 mignięcia	Zadziałanie ogranicznika „siły silnika”	Podczas ruchu brama napotkała większy opór: sprawdzić przyczynę.
4 mignięcia jednosekundowa przerwa 4 mignięcia	Zadziałanie wejścia STOP	Na początku manewru lub podczas ruchu zadziałało wejście STOP; sprawdzić przyczynę.

5.6.3 – Centrala

Na centrali znajduje się zestaw diod LED, z których każda może emitować specyficzne sygnały, zarówno podczas normalnej pracy jak i w przypadku wystąpienia usterki.

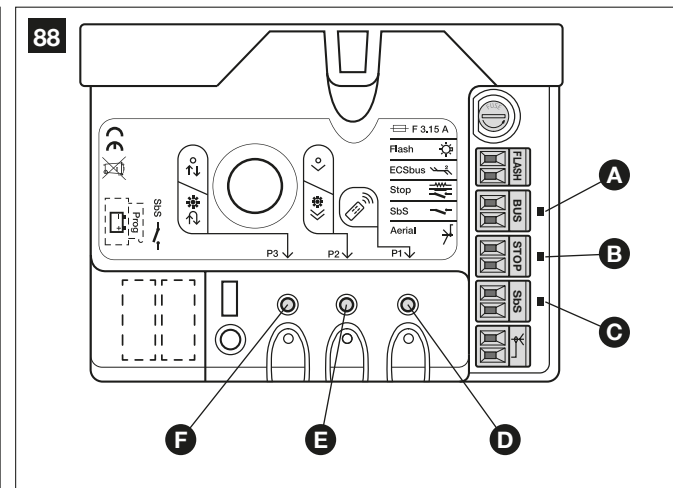


TABELA 16

Dioda LED OK [A]	Stan	Działanie
Zgaszona	Anomalia	Sprawdzić obecność zasilania; sprawdzić, czy nie zadziałały bezpieczniki; ewentualnie zlokalizować przyczynę usterki i wymienić bezpieczniki na inne o tej samej wartości i charakterystyce.
Zaświecona	Poważna anomalia	Obecność poważnej anomalii; wyłączyć centralę na kilka sekund; jeżeli stan się utrzyma, oznacza to, że wystąpiła usterka i należy wymienić płytę elektroniczną.
Jedno mignięcie na sekundę	Wszystko OK	Normalne działanie centrali
2 długie mignięcia	Nastąpiła zmiana stanu wejść	Normalną sytuacją jest zmiana na jednym z wejść: SbS, STOP, zadziałanie fotokomórek lub użycie nadajnika radiowego.
Seria mignięć rozdzielonych przerwą	Jest to taka sama sygnalizacja, jak sygnalizacja na lampie ostrzegawczej i świetle pomocniczym (Patrz Tabela 14)	
Dioda LED STOP [B]	Stan	Działanie
Zgaszona	Zadziałanie wejścia STOP	Sprawdzić urządzenia podłączone do wejścia STOP
Zaświecona	Wszystko OK	Aktywne wejście STOP
Dioda LED SbS [C]	Stan	Działanie
Zgaszona	Wszystko OK	Wejście SbS nie jest aktywne
Zaświecona	Zadziałanie wejścia SbS	Jest to normalne jedynie, gdy jest rzeczywiście aktywne urządzenie podłączone do wejścia SbS.
Dioda LED P1 [D]	Stan	Działanie
Zgaszona	Wszystko OK	Brak wczytywania w toku
Zaświecona	Wczytywanie w Trybie 1	Normalne podczas wczytywania w Trybie 1, który trwa maksymalnie 10s
Seria szybkich mignięć, od 1 do 4	Wczytywanie w Trybie 2	Normalne podczas wczytywania w Trybie 2, który trwa maksymalnie 10s
Dioda LED P2 [E]	Stan	Działanie
Zgaszona	Wszystko OK	Wybrana prędkość „wolno”
Zaświecona	Wszystko OK	Wybrana prędkość „szybko”
1 mignięcie na sekundę	Nie zostało zapamiętane żadne urządzenie lub wystąpił błąd zapamiętanych urządzeń	Możliwe, że nastąpiła usterka urządzeń: sprawdzić i ewentualnie powtórzyć procedurę wczytywania (patrz punkt 3.5.1 „Wczytywanie podłączonych urządzeń”).
2 mignięcia na sekundę	Faza wczytywania w toku	Wskazuje procedurę wyszukiwania podłączonych urządzeń w toku (która trwa maksymalnie kilka sekund).
Dioda LED P3 [F]	Stan	Działanie
Zgaszona	Wszystko OK	Praca „Półautomatyczna”
Zaświecona	Wszystko OK	Praca „Automatyczna”
1 mignięcie na sekundę	Pozycje nie zostały odczytane.	Wykonać ponownie procedurę wczytywania pozycji (patrz punkt 3.5.2 „Wczytywanie pozycji otwarcia i zamknięcia bramy”)
2 mignięcia na sekundę	Procedura wczytywania pozycji w toku	

PARAMETRY TECHNICZNE RÓŻNYCH CZĘŚCI PRODUKTU

AVIO600 / AVIO1000 jest produktem firmy NICE S.p.a. (TV). Firma Nice S.p.a. zastrzega sobie prawo wprowadzania zmian parametrów technicznych własnych produktów w którejkolwiek chwili i bez uprzedzenia, ale gwarantując ich funkcjonalność i przewidziane zastosowanie. Uwaga: charakterystyka techniczna odnosi się do temperatury 20°C.

OPIS	DANE	
	GD102	GD103
Typ	Silownik elektromechaniczny do automatyzacji bram segmentowych i uchylnych z wbudowaną centralą sterującą i odbiornikiem radiowym współpracującym z nadajnikami „ECCO5...”.	
Zastosowana technologia	Silnik 24V===, ślimakowa przekładnia redukcyjna, szyna prowadząca z paskiem zębatym i mechaniczne wysprzęglanie. Wbudowany do silnika, ale oddzielony od centrali transformator, redukuje napięcie sieciowe do napięcia nominalnego 24V=== stosowanego w całej automatyce.	
Maksymalny moment startowy [odpowiadający zdolności wytworzenia siły wywołującej ruch skrzydła]	10,8 Nm [600 N]	18 Nm [1000 N]
Moment znamionowy [odpowiadający zdolności wytworzenia siły podtrzymującej ruch skrzydła]	5,4 Nm [300 N]	9 Nm [500 N]
Prędkość bez ładunku	0,10 m/s przy prędkości „wolno” 0,18 m/s in przy prędkości „szybko”	0,10 m/s przy prędkości „wolno” 0,15 m/s przy prędkości „szybko”
Prędkość przy momencie nominalnym	0,05 m/s przy prędkości „wolno” 0,09 m/s in przy prędkości „szybko”	0,05 m/s przy prędkości „wolno” 0,08 m/s przy prędkości „szybko”
Maksymalna częstotliwość cykli	50 kompletnych cykli na dzień (Do maksymalnie 10 cykli na godzinę. W temperaturze 50°C dozwolone jest maksymalnie 5 cykli na godzinę)	
Maksymalny czas pracy ciągłej	4 minuty (centrala ogranicza ciągłe funkcjonowanie)	
Ograniczenia w zastosowaniu	Parametry konstrukcyjne urządzenia sprawiają, że jest ono przystosowane do użytku z bramami segmentowymi i uchylnymi z przeciwcieżarami, zgodnymi z ograniczeniami zamieszczonymi w Tabeli 7	
Zasilanie AVIO	230 V~ (±10%) 50/60 Hz	
Maksymalny pobór mocy	250 W	370 W
Klasa izolacji	I (wymaga uziemienia)	
Zasilanie awaryjne	---	Z urządzeniem dodatkowym PR100
Wyjście lampy ostrzegawczej	Dla urządzeń sygnalizacji optycznej z dioda (FL200)	
Światło pomocnicze	Żarówka maks. 12 V 21 W z oprawką BA15 (typ samochodowy) pozostaje zaświecona przez 60 sekund po wykonaniu manewru	
Wyjście BUS	Jedno wyjście z obciążeniem maksymalnym 1 jednostki ECSbus	Jedno wyjście z obciążeniem maksymalnym 6 jednostek ECSbus
Wejście „SbS”	Dla styków normalnie otwartych (zamknięcie styku wywołuje polecenie „Krok po Kroku”)	
Wejście „STOP”	Dla styków normalnie otwartych i/lub dla stałego oporu 8,2kΩ, oraz dla styków normalnie zamkniętych z wczytywaniem stanu „normalnego” (każda zmiana wczytanego stanu wywołuje polecenie „STOP”)	
Wejście dla anteny radiowej	52Ω dla przewodu RG58 lub podobnych	
Maksymalna długość przewodów	Zasilanie sieciowe: 30 m, wejścia/wyjścia: 20m, kabel antenowy, najlepiej krótszy niż 5m (z uwzględnieniem zaleceń dotyczących minimalnego przekroju i rodzaju kabli)	
Możliwość zdalnego sterowania	W przypadku nadajników ECCO5... do centrali może zostać wysłane jedno lub więcej z następujących poleceń: „Krok po Kroku”, „Otwarcie częściowe”, „Tylko otwórz”, i „Tylko zamknij”	
Maks. liczba wczytywanych nadajników ECCO5...	Do 150, jeżeli skonfigurowane są w Trybie 1	
Zasięg nadajników ECCO5...	Od 10 do 50m bez anteny, od 50 do 100m z anteną wbudowaną w lampie ostrzegawczej FL200. Zasięg zależy od występowania przeszkód i zakłóceń elektromagnetycznych jak również od położenia anteny odbiorczej wbudowanej w lampę ostrzegawczą.	
Funkcje programowane	Praca „Półautomatyczna” lub „Automatyczna” (zamykanie automatyczne) Prędkość silników „wolno” lub „szybko” Czas pauzy w pracy „Automatycznej” do wyboru spośród 10, 20, 40 i 80 sekund Poziom czułości odczytu przeszkód do wyboru spośród 4 poziomów Funkcjonowanie polecenia „Krok po Kroku” w 4 trybach	
Funkcje automatyczne	Automatyczne rozpoznawanie urządzeń podłączonych do wyjścia BUS Automatyczne rozpoznawanie typu urządzenia „STOP” (styk NO, NC lub o oporze 8,2kΩ) Automatyczne rozpoznanie długości skoku bramy segmentowej lub uchyłnej i ustalanie punktów zwolnienia	
Temperatura otoczenia pracy	-20°C...+50°C	
Montaż	Poziomy	
Stopień ochrony	IP40	
Wymiary / waga	380 x 280 x h 110 mm / 4 kg	

— KROK 6 —

▲ Zaleca się przechowywanie instrukcji i udostępnienie jej wszystkim użytkownikom urządzenia.

6.1 – OSTRZEŻENIA

● Nadzorować bramę podczas jej przesuwania się i zachować bezpieczną odległość do momentu, gdy brama zostanie całkowicie otwarta lub zamknięta. Nie przechodzić przez bramę dopóki nie zostanie ona całkowicie otwarta i się nie zatrzyma. ● Nie pozwalać dzieciom na przebywanie w pobliżu bramy ani na zabawę jej elementami sterującymi. ● Przechowywać nadajniki w miejscu niedostępnym dla dzieci. ● W przypadku wystąpienia jakichkolwiek nieprawidłowości (dziwne odgłosy, szarpanie), niezwłocznie przerwać użytkowanie urządzenia. Zlekceważenie takich nieprawidłowości może doprowadzić do wypadku. ● Nie dotykać żadnych części urządzenia, kiedy są w ruchu. ● Zapewnić wykonywanie okresowych kontroli zgodnie z planem konserwacji. ● Konserwacje lub naprawy urządzenia mogą być wykonywane wyłącznie przez wykwalifikowany personel techniczny. ● Przesłać polecenie z uszkodzonymi urządzeniami bezpieczeństwa:

Istnieje możliwość sterowania bramą nawet wtedy, gdy urządzenia zabezpieczające nie działają prawidłowo lub są nieaktywne.


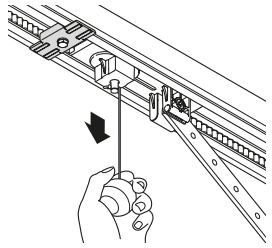
01. Włączyć sterowanie bramy za pomocą nadajnika. Jeżeli urządzenia zabezpieczające zezwolą na otwarcie, brama otworzy się normalnie. W przeciwnym razie w ciągu 3 sekund należy ponownie aktywować i przytrzymać przycisk służący do wydania polecenia. **02.** Po około 2 sekundach rozpocznie się ruch bramy w trybie „Manualny”, to znaczy brama się przesuwa dopóki wciskamy przycisk, a po jego zwolnieniu natychmiast się zatrzyma.

W przypadku uszkodzenia urządzeń zabezpieczających, należy jak najszybciej naprawić elementy automatyki.

6.2 – Ręczne blokowanie  i odblokowanie  motoreduktora

Motoreduktor jest wyposażony w system mechaniczny, umożliwiający ręczne otwieranie i zamykanie bramy.

Otwarcie ręczne należy wykonać w przypadku braku prądu lub usterki instalacji.

	<p>1 Pociągnąć w dół za sznurek odblokowujący, aż wózek zostanie wysprężony.</p> <p>2 W tym momencie można ręcznie sterować bramą.</p> <p>Aktywacja zwolnienia ręcznego może wywołać niekontrolowany ruch bramy w przypadku osłabionych lub uszkodzonych sprężyn lub w przypadku braku wyważenia bramy.</p>	
---	--	---

	<p>Aby przywrócić działanie systemu automatyki, należy przesunąć bramę do pozycji początkowej, aż wózek ponownie się zaszpręgli.</p>
---	--

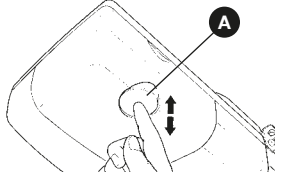
W przypadku awarii motoreduktora, możliwe jest wykonanie odblokowania silnika w celu sprawdzenia, czy usterka nie dotyczy mechanizmu odblokowującego.

6.3 – Sterowanie bramą

● **Za pomocą nadajnika radiowego**

Polecenie przypisane do każdego przycisku zależy od sposobu, w jaki zostało wczytane.

● **Przy użyciu przycisku (wbudowanego)**

<p>Możliwe jest sterowanie ruchem bramy działając bezpośrednio na pomarańczowy przycisk [A]</p>	
--	---

6.4 – Konserwacja do wykonania przez użytkownika

Poniżej wymienione zostały czynności, które użytkownik bramy powinien okresowo wykonywać:

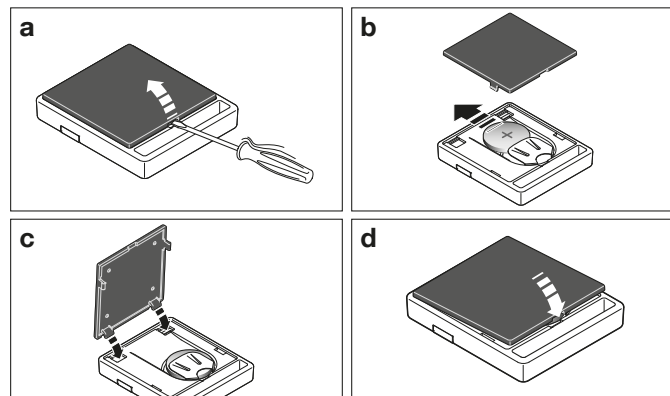
- **Do czyszczenia powierzchni urządzeń stosować lekko zwilżoną ściereczkę (nie moką). Nie używać substancji zawierających alkohol, benzen, rozcieńczalniki lub inne substancje łatwopalne; użycie tych substancji może doprowadzić do uszkodzenia urządzeń i spowodować pożary lub porażenia prądem elektrycznym.**
- **Usuwanie liści i kamieni: odłączyć zasilanie od automatyki przed wykonaniem kolejnych działań, aby nikt nie doprowadził do uruchomienia bramy.**

6.5 – Wymiana baterii w pilocie

Gdy bateria jest rozładowana, zasięg nadajnika ulega znacznemu zmniejszeniu. Jeżeli po naciśnięciu przycisku dioda zapala się i natychmiast gaśnie, zanikając, oznacza to, że bateria jest całkowicie rozładowana i należy ją natychmiast wymienić.

Jeżeli natomiast dioda zapala się tylko na chwilę, oznacza to, że bateria jest częściowo rozładowana. W takim przypadku, należy nacisnąć przycisk na co najmniej pół sekundy, aby nadajnik mógł wysłać polecenie.

Jeżeli jednak bateria jest zbyt mocno rozładowana, by nadajnik mógł wysłać polecenie (i ewentualnie zaczekać na odpowiedź), nadajnik wyłączy się, a światło diody zaniknie. W takim przypadku należy przywrócić normalne działanie nadajnika, wymieniając rozładowaną baterię na inną tego samego typu, przestrzegając wskazanej biegunowości. Aby wymienić baterię, należy postępować zgodnie z instrukcją przedstawioną poniżej.

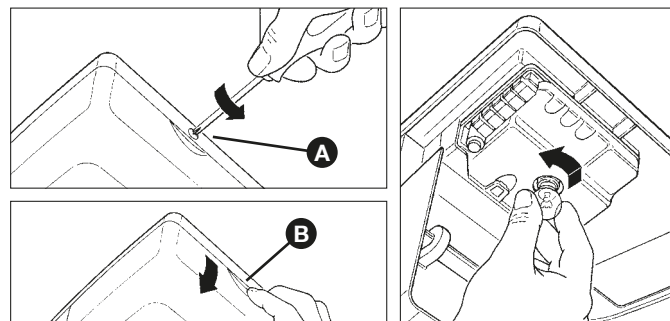


▲ Baterie zawierają substancje niebezpieczne: nie wolno ich wyrzucać razem z odpadami komunalnymi, lecz należy stosować sposoby utylizacji przewidziane w lokalnych przepisach.

6.6 – Wymiana żarówki

Przed wykonaniem tej czynności należy odłączyć zasilanie od siłownika AVIO500.

- 1** Otworzyć pokrywę, odkręcając śrubę **[A]** i wciskając przycisk **[B]**.
- 2** Wyjąć żarówkę, wciskając ją do góry, a następnie ją przekręcając. Włożyć nową żarówkę 12V/10W, oprawa BA15.



DEKLARACJA ZGODNOŚCI CE

Zgodnie z dyrektywą 2006/42/WE, ZAŁĄCZNIK I, część A (deklaracja zgodności CE dla maszyn)

Niżej podpisany/firma (nazwisko lub nazwa firmy, która oddała do użytku bramę z napędem):

.....

Adres:

.....

Deklaruje na własną odpowiedzialność, że urządzenie:

- automatyka: segmentowa brama z napędem wahadłowa brama z napędem

- Nr seryjny:

- Rok produkcji:

- Lokalizacja (adres):

.....

Spełnia podstawowe wymogi następujących dyrektyw:

2006/42/WE Dyrektywa Maszynowa

Jest również zgodna z następującymi normami zharmonizowanymi:

EN 12445 „Drzwi i bramy przemysłowe, handlowe i garażowe. Bezpieczeństwo użytkownika bram z napędem – metody badań”

EN 12453 „Drzwi i bramy przemysłowe, handlowe i garażowe. Bezpieczeństwo użytkownika bram z napędem – wymagania”

Nazwisko: Podpis:

Data:

Miejsce:

Deklaracja zgodności CE i deklaracja włączenia maszyny nieukończonej

Deklaracja zgodna z dyrektywami: 1999/5/WE (R&TTE); 2014/30/WE (EMC); 2006/42/WE (MD) załącznik II, część B

Uwaga - Treść niniejszej deklaracji jest zgodna z oficjalną deklaracją zdeponowaną w siedzibie Nice S.p.a., a w szczególności z najnowszą wersją dostępną przed wydrukowaniem niniejszego podręcznika. Niniejszy tekst został dostosowany pod kątem wydawniczym. Kopię oryginalnej deklaracji zgodności można otrzymać od firmy Nice S.p.a. (TV) I.

Numer deklaracji: 582/AVIO **Wersja:** 0 **Język:** PL

Nazwa producenta: Nice s.p.a.

Adres: Via Pezza Alta 13, 31046 Rustignè, Oderzo (TV) Italie

Osoba upoważniona do sporządzenia dokumentacji technicznej: Nice s.p.a.

Typ produktu: Motoreduktor 24V montowane, z wbudowaną centralą i odbiornikiem

Model/Typ: AVIO500C, AVIO600C, AVIO1000C, AVIO500CC

Urządzenia dodatkowe: GA2, GU2, PR100, KS200KIT, ECCO5BO, ECCO5WO

Ja, niżej podpisany Roberto Griffa, jako Chief Executive Officer deklaruje na własną odpowiedzialność, że wyżej wymienione produkty są zgodne z następującymi dyrektywami:

- DYREKTYWĄ PARLAMENTU EUROPEJSKIEGO I RADY NR 1999/5/WE z dnia 9 marca 1999 r. w sprawie urządzeń radiowych i końcowych urządzeń telekomunikacyjnych oraz wzajemnego uznawania ich zgodności, zgodnie z następującymi normami zharmonizowanymi:
 - Ochrona zdrowia: EN 62479:2010
 - Bezpieczeństwo elektryczne: EN 60950-1:2006 + A11:2009 + A12:2011 + A1:2010 + A2:2013
 - Kompatybilność elektromagnetyczna: EN 301 489-1 V1.9.2:2011; EN 301 489-3 V1.6.1:2013
 - Widmo radiowe: EN 300 220-2 V2.4.1:2012
- Dyrektywa 2014/35/UE PARLAMENTU EUROPEJSKIEGO I RADY z dnia 26 lutego 2014 roku w sprawie harmonizacji państw członkowskich odnoszących się do udostępniania na rynku sprzętu elektrycznego przeznaczonego do stosowania w określonych granicach napięcia (wersja przekształcona), zgodnie z następującymi normami zharmonizowanymi: EN 60335-1:2002 + A1:2004 + A11:2004 + A12:2006 + A2:2006 + A13:2008 + A14:2010 + A15:2011; EN 60335-2-95:2015 + A1:2015; EN 62233:2008

Ponadto produkt jest zgodny z następującą dyrektywą w zakresie wymagań dotyczących maszyn nieukończonych:


Dyrektywa PARLAMENTU EUROPEJSKIEGO I RADY NR 2006/42/WE z dnia 17 maja 2006 r. dotycząca maszyn, zmieniająca dyrektywę 95/16/WE (przekształcenie)

- Niżej podpisany deklaruje, że stosowna dokumentacja techniczna została sporządzona zgodnie z załącznikiem VII B dyrektywy 2006/42/WE oraz, że spełnione zostały następujące wymagania podstawowe: 1.1.1 - 1.1.2 - 1.1.3 - 1.2.1 - 1.2.6 - 1.5.1 - 1.5.2 - 1.5.5 - 1.5.6 - 1.5.7 - 1.5.8 - 1.5.10 - 1.5.11
- Producent zobowiązuje się do przekazania władzom krajowym, w odpowiedzi na uzasadnione zapytanie, informacji dotyczących maszyny nieukończonej, zachowując całkowicie swoje prawa do własności intelektualnej.
- Jeżeli maszyna nieukończona oddana zostanie do eksploatacji w kraju europejskim, którego język urzędowy jest inny niż język niniejszej deklaracji, importer ma obowiązek dołączyć do niniejszej deklaracji stosowne tłumaczenie.
- Ostrzegamy, że maszyny nieukończonej nie należy uruchamiać do czasu, kiedy maszyna końcowa, do której zostanie włączona, nie uzyska deklaracji zgodności (jeżeli wymagana) z założeniami dyrektywy 2006/42/WE.

Produkt AVIO500 jest zgodny z następującymi normami (w zakresie stosownych części):
EN 13241-1:2003 + A1:2011; EN 12445:2000; EN 12453:2000; EN 12978:2003 + A1:2009

Oderzo, dnia 28 Lipiec 2016 roku

Inż. **Roberto Griffa**
(Chief Executive Officer)




Service Après Vente France

En cas de panne, merci de contacter obligatoirement notre Service Après Vente par téléphone ou par email :

0 820 859 203

Service 0,15 €/min + prix appel

niceservice@niceforyou.com

Merci de ne pas retourner le produit en magasin

Worldwide Customer Service

customerservice@niceforyou.com



Nice S.p.A.
Via Pezza Alta, 13
31046 Oderzo TV Italy
info@niceforyou.com

www.niceforyou.com