

Nice

CE
EAC

PP7124



Swing gate opener

PL - Instrukcje i ostrzeżenia w zakresie montażu i użytkowania

Nice

SPIS TREŚCI

1	OGÓLNE INSTRUKCJE I ZALECENIA DOTYCZĄCE BEZPIECZEŃSTWA	2
1.1	Ostrzeżenia ogólne	2
1.2	Ostrzeżenia dotyczące instalacji	3
2	OPIS PRODUKTU I JEGO PRZEZNACZENIE	3
2.1	Wykaz części wchodzących w skład produktu	3
3	MONTAŻ	4
3.1	Kontrola wstępna do wykonania przed montażem	4
3.2	Ograniczenia w użytkowaniu	4
3.2.1	Trwałość produktu	5
3.3	Identyfikacja i wymiary gabarytowe	5
3.4	Prace przygotowawcze do montażu	6
3.5	Montaż siłownika	7
3.6	Regulacje ograniczników krańcowych mechanicznych	9
3.7	Ręczne blokowanie i odblokowywanie motoreduktora	9
4	POŁĄCZENIA ELEKTRYCZNE	10
4.1	Kontrola wstępna	10
4.2	Schemat i opis połączeń	11
4.2.1	Schemat połączeń	11
4.2.2	Opis połączeń	11
5	KOŃCOWE KONTROLE I URUCHOMIENIE	12
5.1	Podłączanie zasilania	12
5.2	Wczytywanie urządzeń	12
5.3	Wczytywanie pozycji ograniczników mechanicznych	12
5.3.1	Wczytywanie w trybie automatycznym	13
5.3.2	Wczytywanie w trybie ręcznym	13
5.3.3	Wczytywanie w trybie mieszanym	14
5.4	Kontrola ruchu bramy	14
5.5	Podłączenie innych urządzeń	14
6	ODBIÓR I PRZEKAZANIE DO EKSPLOATACJI	15
6.1	Próba odbiorcza	15
6.2	Przekazanie do eksploatacji	15
7	PROGRAMOWANIE	15
7.1	Używać przycisków programowania	15
7.2	Programowanie pierwszego poziomu (ON-OFF)	16
7.2.1	Procedura programowania pierwszego poziomu	16
7.3	Programowanie drugiego poziomu (parametry regulowane)	17
7.3.1	Procedura programowania drugiego poziomu	17
7.4	Funkcje specjalne	19
7.4.1	Funkcja „Przesuń pomimo wszystko”	19
7.4.2	Funkcja „Wezwanie do konserwacji”	19
7.4.3	Kontrola liczby wykonanych manewrów	19
7.5	Kasowanie pamięci	19
8	CO ZROBIĆ, JEŚLI... (pomoc w rozwiązywaniu problemów)	20
8.1	Historia usterek	20
8.2	Sygnalizacja za pomocą lampy ostrzegawczej	20
8.3	Sygnalizacja na centrali	21
9	INFORMACJE DODATKOWE (Urządzenia dodatkowe)	22
9.1	Dodawanie lub usuwanie urządzeń	22
9.1.1	BlueBUS	22
9.1.2	Wejście STOP	22
9.1.3	Fotokomórki	22
9.1.4	Wczytywanie innych urządzeń	23
9.2	Podłączanie odbiornika radiowego OXI	23
9.3	Podłączenie i montaż baterii akumulatora awaryjnego	24
9.4	Montaż systemu odblokowania zewnętrznego Kio	24
9.5	Podłączanie programatora Oview	24
9.6	Podłączenie systemu wykorzystującego energię słoneczną Solemyo	26
10	KONSERWACJA URZĄDZENIA	27
11	UTYLIZACJA PRODUKTU	27
12	PARAMETRY TECHNICZNE	28
13	ZGODNOŚĆ	30

INSTRUKCJE I OSTRZEŻENIA PRZEZNACZONE DLA UŻYTKOWNIKA	33
--	-----------

1.1 OSTRZEŻENIA OGÓLNE



UWAGA! Ważne instrukcje bezpieczeństwa. Należy postępować zgodnie z wszystkimi instrukcjami, ponieważ nieprawidłowy montaż może spowodować poważne szkody.



UWAGA! Ważne instrukcje bezpieczeństwa. W celu zapewnienia bezpieczeństwa osób, postępować zgodnie z niniejszą instrukcją. Instrukcję należy przechowywać w bezpiecznym miejscu.



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.



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.

UWAGA! Przestrzegać zamieszczonych niżej zaleceń:

- 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 nie jest odpowiednie, NIE należy wykonywać montażu.
- Nie używać urządzenia, jeśli nie przeprowadzono procedury oddania do eksploatacji, opisanej w rozdziale „Odbiór i przekazanie do eksploatacji”.
- Przed przystąpieniem do montażu produktu, należy sprawdzić, czy wszystkie elementy i materiały przeznaczone do użycia znajdują się w idealnym stanie 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 produktem. Przechowywać piloty w miejscu niedostępnym dla dzieci.
- 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 powinna być wykonywana przez dzieci pozbawione opieki.
- Przed wykonaniem działań na instalacji (konserwacja, czyszczenie), należy zawsze odłączyć produkt od sieci zasilającej.
- Należy wykonywać okresowe przeglądy instalacji, w szczególności kabli 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 lokalnymi przepisami.
- Osoby trzecie nie powinny się znajdować w pobliżu automatyki podczas jej przesuwania przy użyciu elementów sterowniczych.
- Podczas wykonywania manewru, należy nadzorować automatykę i zadbać 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.

1.2 OSTRZEŻENIA DOTYCZĄCE INSTALACJI

- Przed zamontowaniem silnika, należy sprawdzić stan wszystkich części mechanicznych, odpowiednie 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 1,5m.
- 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.

2 OPIS PRODUKTU I JEGO PRZEZNACZENIE

POP to seria motoreduktorów z ramieniem przegubowym i mocowaniem zewnętrznym, które mogą być używane do automatyzacji bram lub drzwi wahadłowych do użytku w obiektach mieszkalnych i przemysłowych. Są one wyposażone w wytrzymałe ramie z aluminiowym zabezpieczeniem przed przecięciem. Idealnie nadają się do intensywnego użytkowania.

Główna część automatyki składa się z jednego lub dwóch motoreduktorów elektromechanicznych (w zależności od liczby napędzanych skrzydeł), z których każdy jest wyposażony w silnik zasilany prądem stałym i reduktor z kołami zębatymi o zębach prostych.

Motoreduktor **PP7124** jest wyposażony w centralę sterującą, która zarządza jego pracą.

Centrala sterująca jest przystosowana do podłączenia do różnych urządzeń należących do Systemu Opera, systemu Bluebus oraz systemu zasilania energią słoneczną Solemyo.

W centrali można także umieścić akumulator awaryjny (mod. PS124, opcjonalne urządzenie dodatkowe), który w przypadku braku zasilania elektrycznego (awarii zasilania) umożliwia automatyczne wykonanie kilku manewrów. W przypadku przerwy w dostawie energii elektrycznej można przesunąć skrzydło bramy poprzez odblokowanie motoreduktora za pomocą odpowiedniego klucza (patrz punkt „**Ręczne blokowanie i odblokowywanie motoreduktora**”).

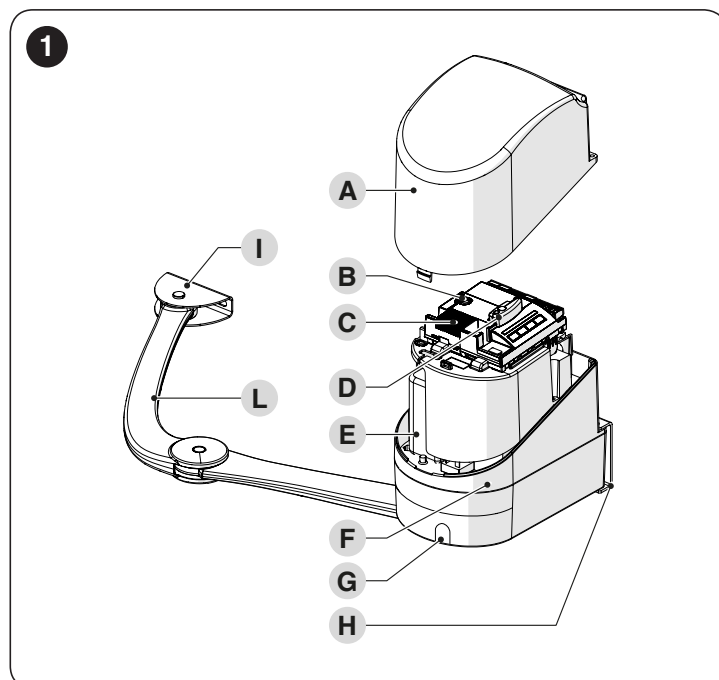
Automatyka umożliwia zainstalowanie różnych urządzeń dodatkowych, które zwiększają liczbę pełniących przez nią funkcji i gwarantują bezpieczeństwo.



Każde inne użytkowanie, odmienne od opisanego, należy uwzględnić za niewłaściwe i zabronione!

2.1 WYKAZ CZĘŚCI WCHODZĄCYCH W SKŁAD PRODUKTU

Na „**Rysunku 1**” przedstawiono główne części, z których zbudowany jest motoreduktor **PP7124**.



- A** Pokrywa
- B** Bezpiecznik
- C** Centrala elektroniczna sterująca i kontrolna (obecny jedynie w **PP7124**)
- D** Odbiornik OXI
- E** Akumulator awaryjny (urządzenia dodatkowe)
- F** Motoreduktor
- G** Klucz odblokowujący/blokujący
- H** Uchwyt montażowy motoreduktora
- I** Uchwyt montażowy ramienia
- L** Ramie

3 MONTAŻ

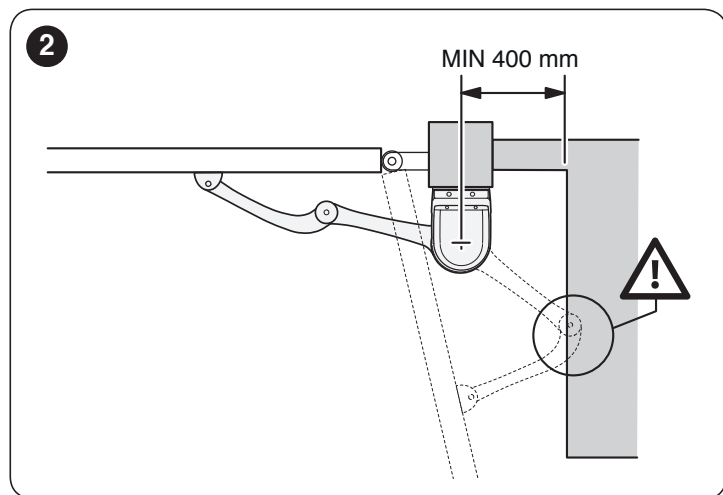
3.1 KONTROLE WSTĘPNE DO WYKONANIA PRZED MONTAŻEM



Instalacja urządzenia musi być wykonana przez wykwalifikowany personel, zgodnie z przepisami, normami i uregulowaniami prawnymi, oraz według niniejszej instrukcji.

Przed przystąpieniem do montażu urządzenia należy:

- sprawdzić stan dostawy
- upewnić się, że wszystkie materiały, z których będzie się korzystał, są w doskonałym stanie i są odpowiednio do przewidzianego użycia
- sprawdzić, czy konstrukcja bramy jest odpowiednia do zautomatyzowania
- sprawdzić, czy masa i wymiary skrzydła mieszczą się w granicach użytkowania zamieszczonych w punkcie „**Ograniczenia w użytkowaniu**”
- upewnić się, że wybrane miejsce montażu jest odpowiednie ze względu na całkowite wymiary produktu (zob. „**Rysunek 5**”)
- w miejscu, w którym ma być zainstalowany motoreduktor, należy zapewnić wystarczającą ilość miejsca na pełny obrót ramienia (zob. „**Rysunek 2**”)



- sprawdzić, czy na całej drodze przesuwu skrzydła, zarówno przy zamykaniu, jak i przy otwieraniu, nie występują miejsca posiadające zwiększone tarcie
- sprawdzić wytrzymałość mechanicznych ograniczników ruchu oraz, czy nie powstaną odkształcenia nawet w razie silnego uderzenia w zderzak
- sprawdzić, czy skrzydło jest wyważone, czyli nie porusza się samoczynnie, jeśli jest zatrzymane i pozostawione w dowolnym położeniu
- upewnić się, że miejsce, w którym ma zostać zamontowany produkt nie może ulec podtopieniu; ewentualnie zamontować produkt na odpowiedniej wysokości od podłoża
- sprawdzić, czy strefa mocowania motoreduktora pozwala na jego odblokowanie oraz łatwe i bezpieczne przeprowadzenie manewru ręcznego

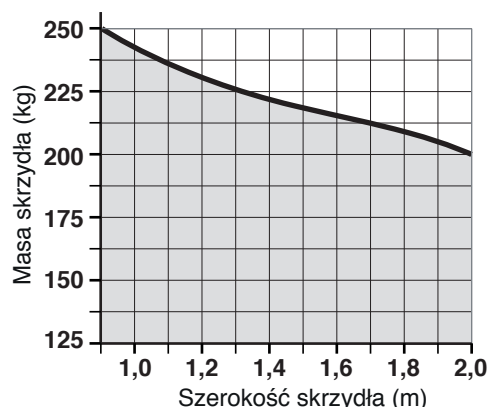
- sprawdzić, czy miejsca mocowania różnych urządzeń znajdują się w miejscach zabezpieczonych przed uderzeniami i, czy powierzchnie montażu są odpowiednio solidne
- nie zanurzać elementów automatyki w wodzie lub innych płynach
- nie umieszczać produktu w pobliżu płomieni lub źródeł ciepła, w środowisku potencjalnie wybuchowym, szczególnie kwaśnym lub słonym, ponieważ może to uszkodzić produkt i stać się powodem nieprawidłowego działania albo spowodować zagrożenia
- w przypadku istnienia drzwi wewnątrz skrzydła lub w obszarze ruchu skrzydła, należy się upewnić, że nie utrudniają one normalnego przesuwu i ewentualnie przewidzieć odpowiedni system blokujący
- podłączyć centralę do elektrycznej linii zasilania wyposażonej w uziemienie
- podłączyć bramę do uziemienia zgodnie z obowiązującymi przepisami
- na elektrycznej linii zasilania należy zainstalować urządzenie zapewniające całkowite odłączenie automatyki od sieci. W urządzeniu odłączającym powinny się znajdować styki oddalone od siebie w stanie otwarcia na taką odległość, która umożliwi całkowite odłączenie w warunkach określonych przez III kategorię przepięciową, zgodnie z zasadami montażu. W razie potrzeby, urządzenie to zapewnia szybkie i bezpieczne odłączenie zasilania, dlatego należy je ustawić w miejscu widocznym z miejsca montażu automatyki. Jeżeli natomiast urządzenie to umieszczone jest w niewidocznym miejscu, należy wyposażyć je w system blokujący ewentualne, przypadkowe lub samowolne ponowne podłączenie zasilania, w celu wyeliminowania wszelkich zagrożeń. Urządzenie odłączające nie jest dostarczane wraz z produktem.

3.2 OGRANICZENIA W UŻYTKOWANIU

Przed montażem motoreduktora należy przeprowadzić następujące kontrole:

- sprawdzić, czy skrzydło, które ma być napędzane, mieści się w granicach oczekiwanych wartości (zob. „**Rysunek 3**”)
- szerokość **maksymalna** skrzydła: 2,0 m (przy wadze do 200 kg)
- waga **maksymalna** skrzydła: 250 kg (przy szerokości do 1 m)
- sprawdzić wartości graniczne podane w rozdziale „**PARAMETRY TECHNICZNE**”
- szerokość **minimalna** przestrzeni przeznaczony na montaż motoreduktora: 170 mm
- uchwyt montażowy ramienia należy umieścić w wytrzymałym miejscu skrzydła (np. na ramie), aby zagwarantować solidny i bezpieczny montaż.

3



3.2.1 Trwałość produktu

Trwałość to średni czas użytkowania produktu. Trwałość urządzenia zależy w dużym stopniu od wskaźnika trudności wykonywania manewrów, czyli sumy wszystkich czynników wpływających na zużycie produktu.

Aby oszacować trwałość automatyki, należy postąpić w opisany poniżej sposób:

1. zsumować wartości wskaźników z „**Tabela 1**” dotyczących warunków występujących w instalacji
2. na wykresie na „**Rysunku 4**”, przeprowadzić pionowo linię od odnalezionej wartości aż do przecięcia z krzywą. W tym punkcie wykreślić linię poziomą aż do przecięcia z linią „liczba cykli”. Określona wartość to szacowana trwałość Państwa produktu.

Trwałość wskazaną na wykresie można uzyskać tylko wtedy, jeżeli jest skrupulatnie realizowany plan konserwacji, patrz rozdział „**KONSERWACJA URZĄDZENIA**”. Trwałość produktu oszacowywana jest na podstawie obliczeń projektowych i wyników testów wykonanych na prototypach. Będąc zatem tylko wartością szacunkową, nie jest jednoznaczną gwarancją rzeczywistej trwałości produktu.

Przykład obliczania trwałości: automatyzacja bramy ze skrzydłem zabudowanym o długości 1,3 m i wadze równej 180 kg.

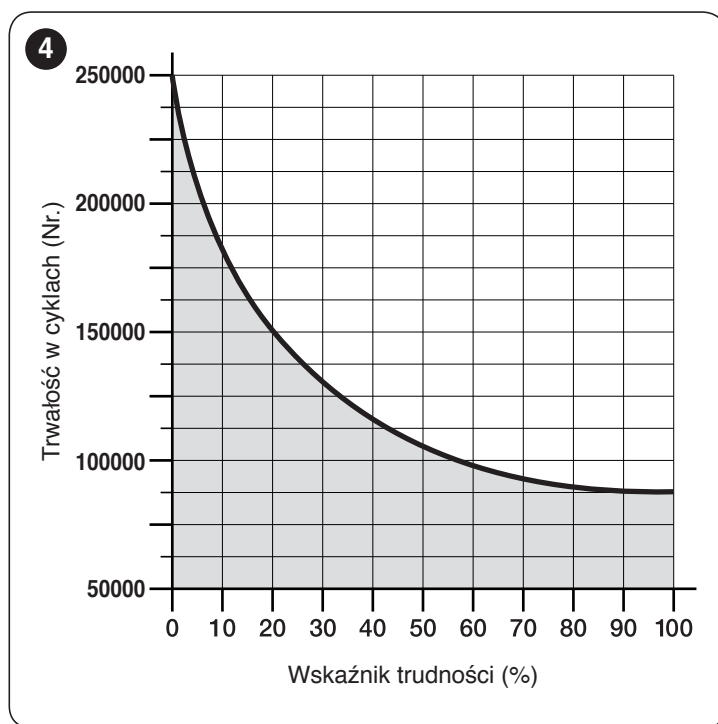
W „**Tabela 1**” podano „wskaźniki intensywności użytkowania” dla tego typu instalacji: 15% („Długość skrzydła”), 30% („Waga skrzydła”) i 15% („Skrzydło zabudowane”).

Wskaźniki te należy zsumować, aby odczytać całkowity wskaźnik intensywności użytkowania, który w tym przypadku wynosi 60%. W oparciu o uzyskaną wartość (60%) należy odszukać na pionowej osi wykresu („wskaźnik intensywności użytkowania”) wartość odpowiadającą „liczbie cykli”, jaką nasz produkt będzie w stanie wykonać podczas swojego okresu żywotności. Wartość ta wynosi około 100 000 cykli.

Tabela 1

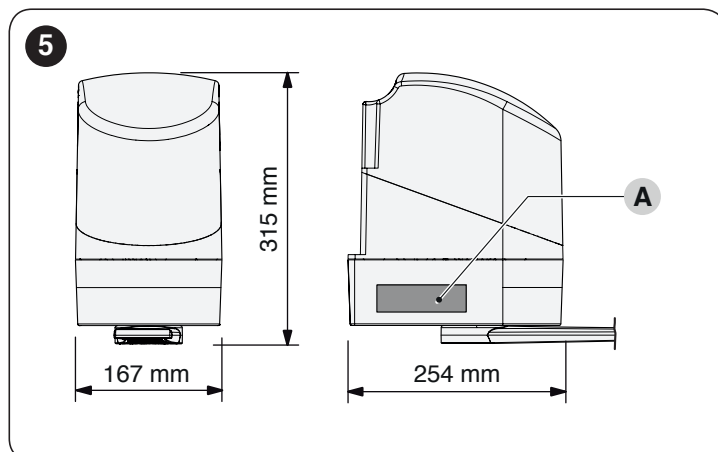
TRWAŁOŚĆ PRODUKTU		Wskaźnik trudności
Długość skrzydła	< 1,0 m	0%
	1,0 - 1,5 m	15%
	1,5 - 2,0 m	20%
Masa skrzydła	< 100 kg	0%
	100 - 150 kg	20%
	150 - 200 kg	30%
Temperatura otoczenia wyższa niż 40°C lub niższa niż 0°C albo wilgotność wyższa niż 80%		20%
Skrzydło zabudowane		15%
Montaż w strefie wietrznej		15%

Uwaga Dane odnoszą się do wyważonej bramy segmentowej, utrzymywanej w prawidłowym stanie konserwacji.



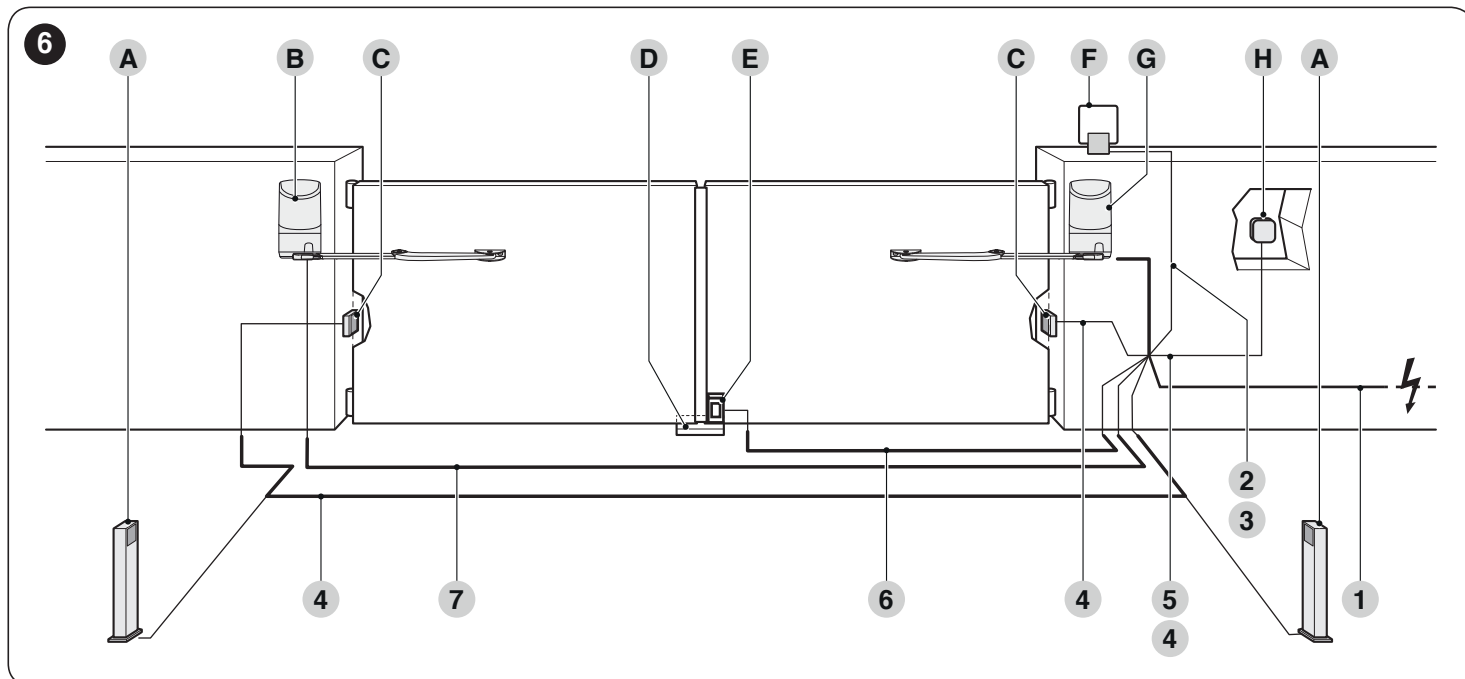
3.3 IDENTYFIKACJA I WYMIARY GABARYTOWE

Wymiary i etykieta (**A**) umożliwiające identyfikację produktu zostały przedstawione na „**Rysunku 5**”.



3.4 PRACE PRZYGOTOWAWCZE DO MONTAŻU

Na rys. przedstawiony został przykład instalacji automatyki, wykonanej przy użyciu komponentów firmy **Nice**.



- A** Fotokomórki na kolumnie
- B** Motoreduktor bez centrali (mod. **PP7224**)
- C** Fotokomórki (mod. EPM)
- D** Ogranicznik mechaniczny „zamykania”
- E** Zamek elektryczny
- F** Lampa ostrzegawcza MLBT
- G** Motoreduktor z centralą (mod. **PP7124**)
- H** Klawiatura cyfrowa (mod. EDSB) - Czytnik zbliżeniowy (mod. ETPB) - Przełącznik kluczykowy (mod. EKSU)

Części te są rozmieszczone według typowego i zwyczajowego schematu. Przy użyciu schematu na „**Rysunku 6**”, ustalić zbliżoną pozycję, w której zostanie zainstalowany każdy komponent przewidziany w instalacji.

Tabela 2

DANE TECHNICZNE PRZEWODÓW ELEKTRYCZNYCH	
Identyfikator	Dane techniczne przewodu
1	Kabel ZASILAJĄCY CENTRALI STERUJĄCEJ 1 kabel 3 x 1,5 mm ² Długość maksymalna 30 m [uwaga 1]
2	Kabel LAMPY OSTRZEGAWCZEJ 1 kabel 2 x 1 mm ² Maksymalna długość 20 m
3	Kabel ANTENOWY 1 kabel ekranowany typu RG58 Maksymalna długość 20 m; zalecana < 5 m
4	Kabel URZĄDZEŃ BLUEBUS 1 kabel 2 x 0,5 mm ² Długość maksymalna 20 m [uwaga 2]
5	Kabel PRZEŁĄCZNIKA KLUCZYKOWEGO 2 kable 2 x 0,5 mm ² [uwaga 3] Maksymalna długość 50 m
6	Kabel ELEKTROZAMKA 1 kabel 2 x 1 mm ² Maksymalna długość 6 m
7	Kabel ZASILAJĄCY MOTOREDUKTORA 1 kabel 3 x 1,5 mm ² Maksymalna długość 10 m

Uwaga 1 Jeśli przewód zasilający jest dłuższy niż 30 m, należy zastosować przewód o większym przekroju (3 x 2,5 mm²) oraz niezbędne jest dodatkowe uziemienie w pobliżu automatyki.

Uwaga 2 Jeśli długość przewodu BlueBus przekracza 20 m długości do maksymalnie 40 m, należy użyć przewodu o większym przekroju (2 x 1 mm²).

Uwaga 3 Te dwa kable można zastąpić pojedynczym kablem 4 x 0,5 mm².



Przed przystąpieniem do montażu, należy przygotować przewody elektryczne potrzebne w Państwa instalacji, zgodnie z „Rysunkiem 6” i informacjami zamieszczonymi w rozdziale „PARAMETRY TECHNICZNE”.



Zastosowane kable muszą być przeznaczone dla rodzaju otoczenia, w którym odbywa się ich montaż.



Podczas układania przewodów rurowych prowadzących kable elektryczne, należy wziąć pod uwagę, że, z powodu możliwego gromadzenia się wody w studziencie rozgałęznej, przewody rurowe mogą powodować powstawanie w centrali skroplin, które mogą uszkodzić obwody elektroniczne.

3.5 MONTAŻ SIŁOWNIKA

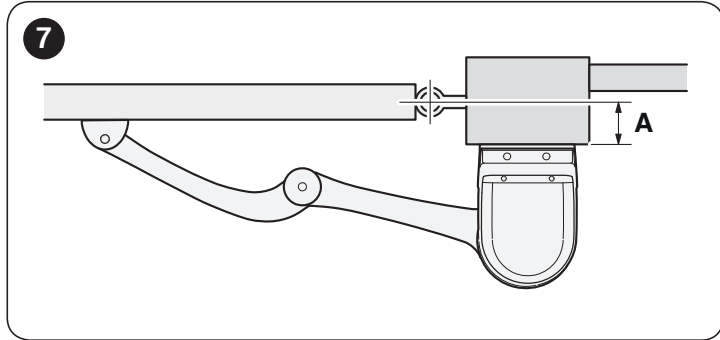


Nieprawidłowy montaż może doprowadzić do poważnego uszkodzenia ciała osób wykonujących działania i użytkujących instalację.

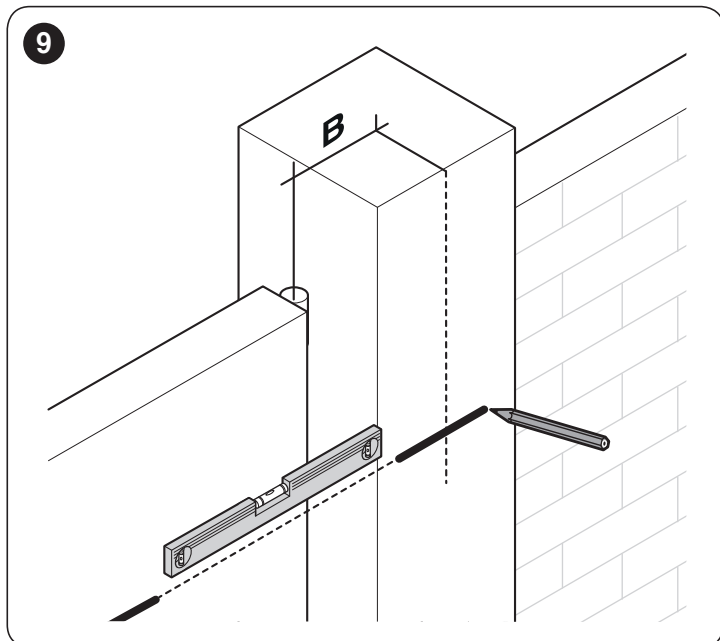
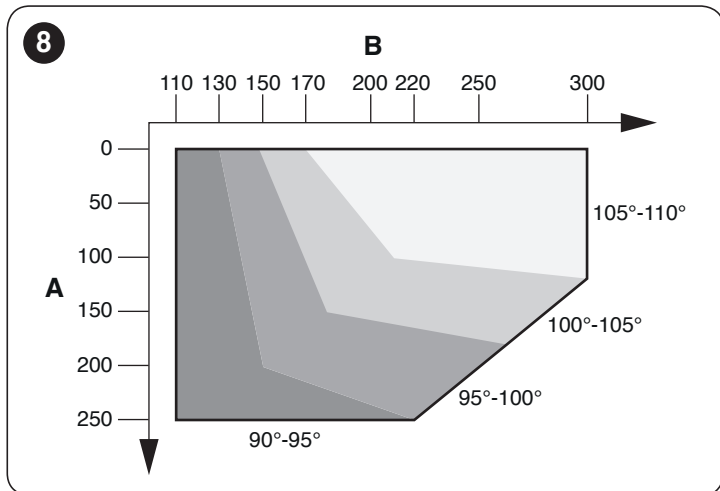
Przed rozpoczęciem montażu automatyki, należy wykonać kontrole wstępne opisane w punktach „Kontrole wstępne do wykonania przed montażem” i „Ograniczenia w użytkowaniu”.

W celu dokonania montażu POP:

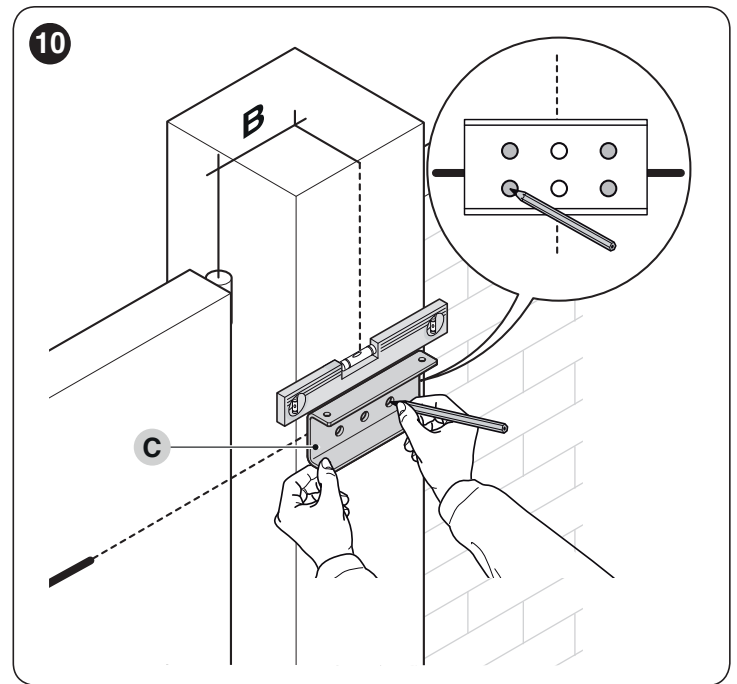
1. zmierzyć odległość (A)



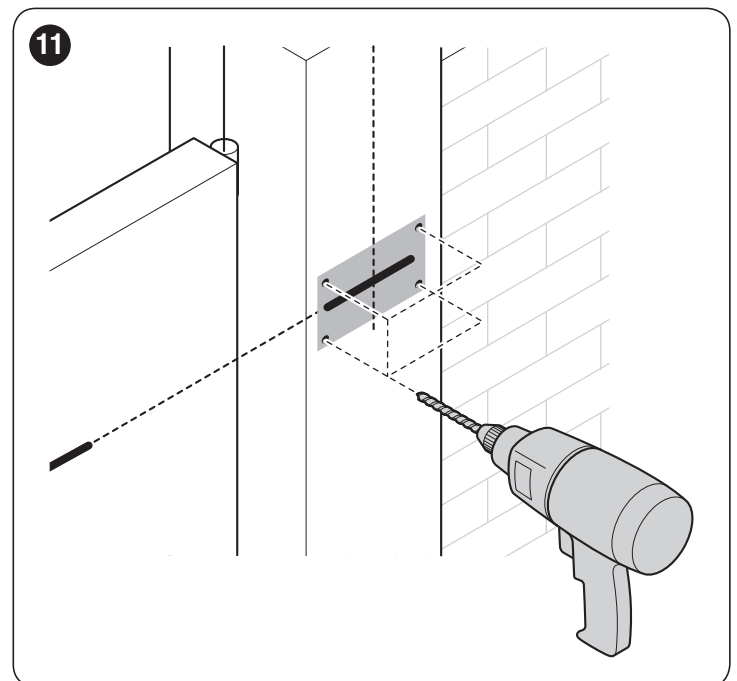
2. ustawić skrzydło w pozycji żądanego maksymalnego otwarcia i sprawdzić uzyskaną wartość kąta otwarcia
3. przy użyciu wartości odległości (A) oraz kąta otwarcia, za pomocą wykresu określić wartość (B). Na przykład: jeśli (A) wynosi 100 mm, a żądany kąt jest równy 100°, wartość (B) będzie wynosiła około 180 mm



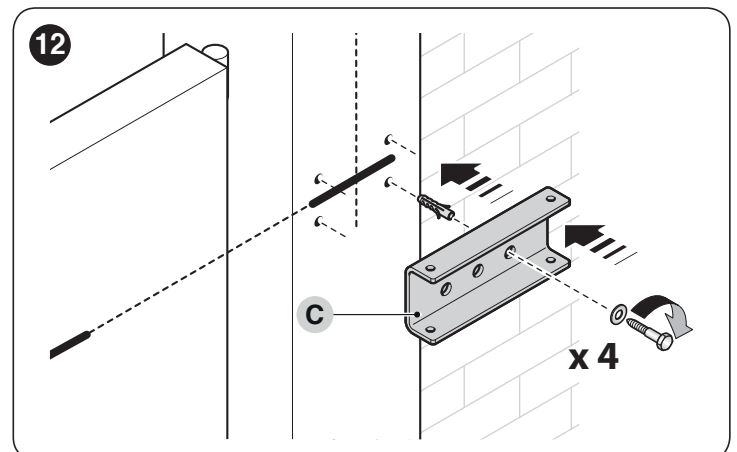
4. użyć uchwytu montażowego (C), w położeniu poziomym, jako wzornika do określenia położenia czterech otworów montażowych



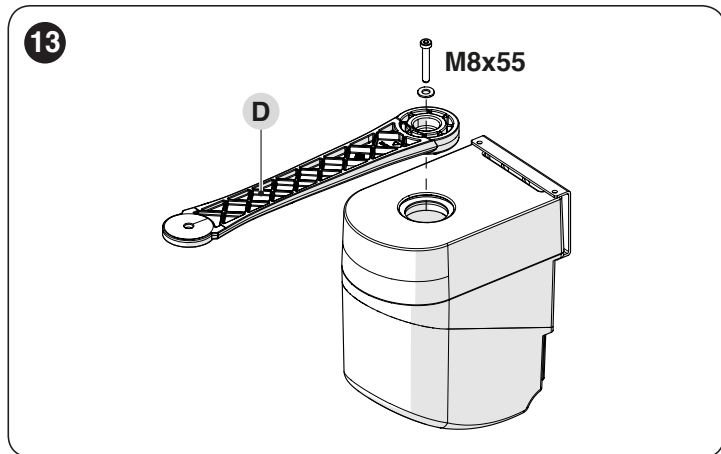
5. wywiercić otwory w zaznaczonych miejscach



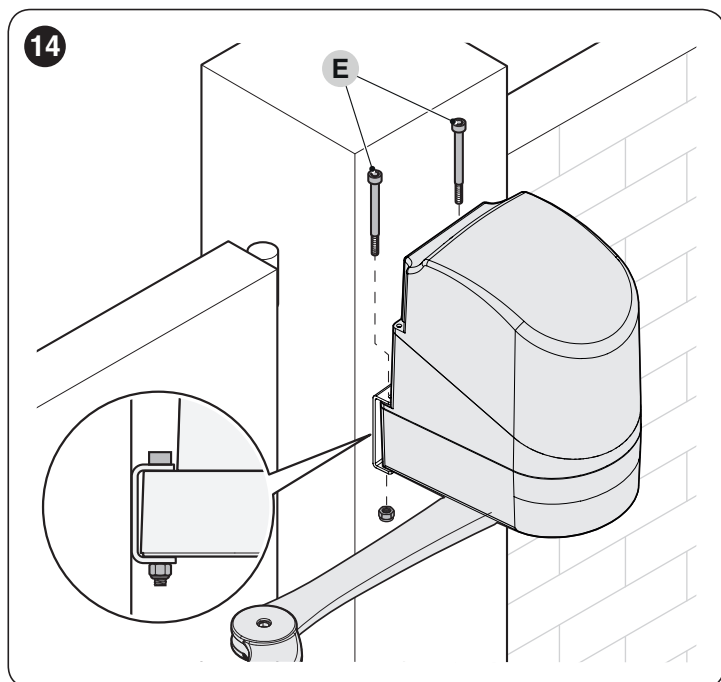
6. przymocować uchwyt montażowy (C) motoreduktora do ściany przy użyciu odpowiednich kołków rozporowych, śrub i podkładek (niezawartych w zestawie)



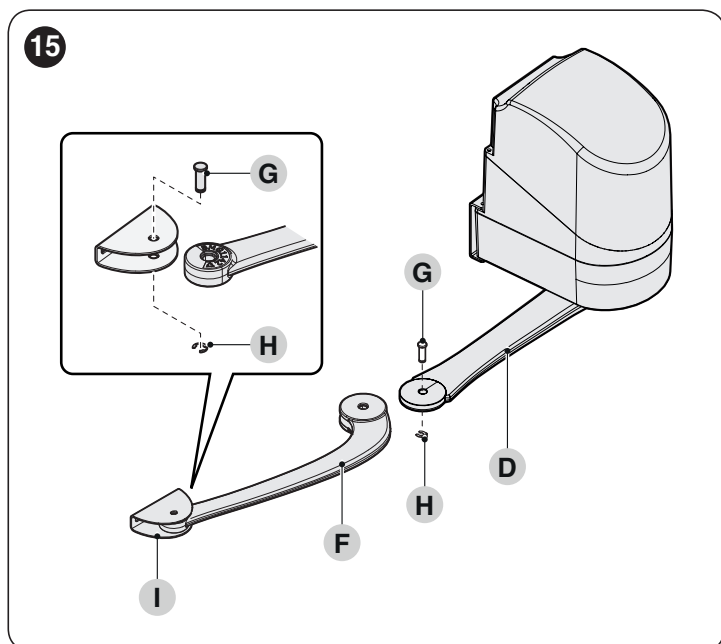
7. przymocować ramię proste (D) do motoreduktora przy użyciu odpowiedniej śruby i podkładki



8. przymocować motoreduktor do uchwyty przy użyciu dwóch śrub M6x100 (E) dostarczonych w zestawie



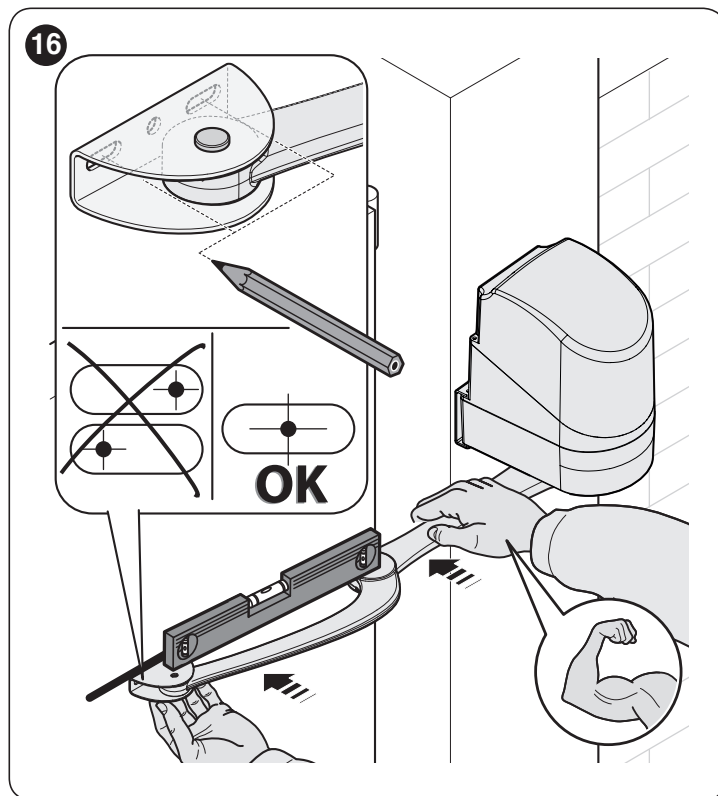
9. przymocować ramię zakrzywione (F) do ramienia prostego (D) przy użyciu sworznia (G) i pierścienia zatrzymującego (H). W ten sam sposób przymocować uchwyt montażowy skrzydła bramy (I) do ramienia zakrzywionego (F)



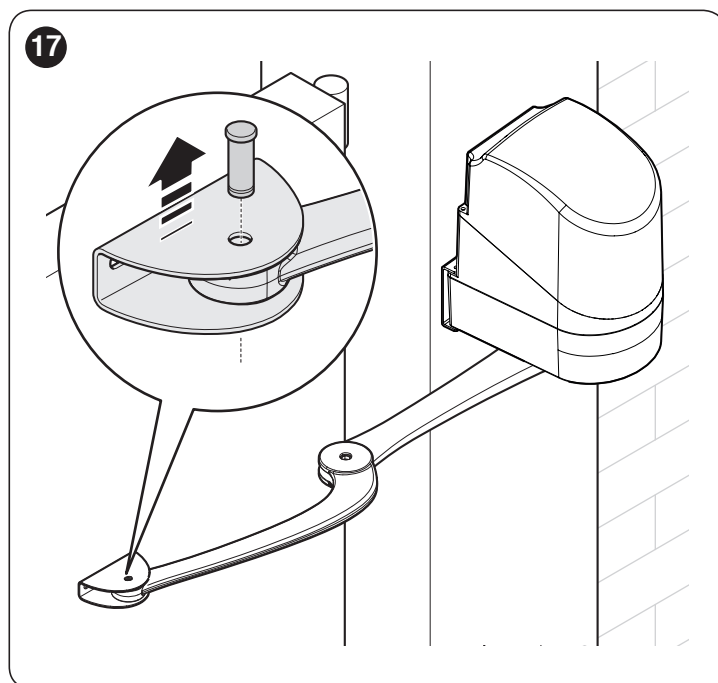
10. odblokować ręcznie motoreduktor (patrz punkt "Ręczne blokowanie i odblokowywanie motoreduktora")
 11. określić strefę mocowania uchwyty na skrzydle bramy, wydłużając maksymalnie ramiona motoreduktora



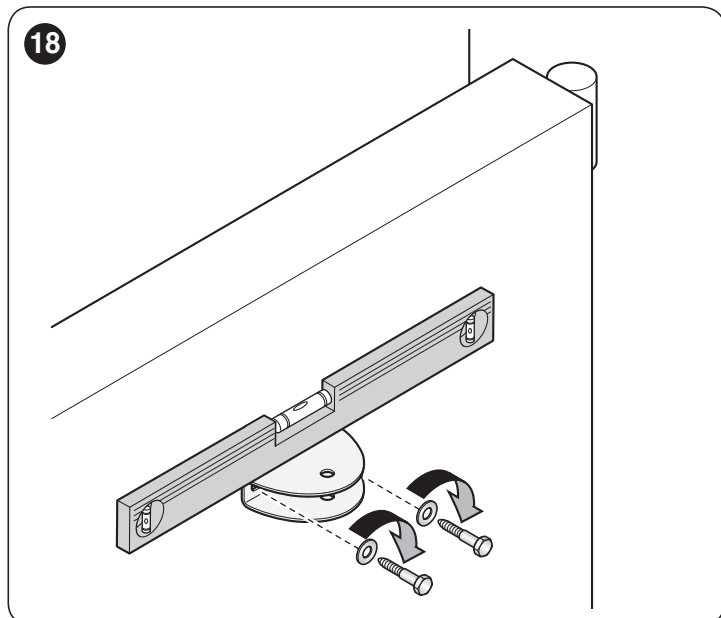
Należy ustawić uchwyt w jak najdalszym punkcie w stosunku do położenia motoreduktora.



12. wykonać otwory w skrzydle
 13. oddzielić uchwyt montażowy od ramienia zakrzywionego, wyjmując pierścień zatrzymujący oraz sworznię



14. przymocować uchwyt do skrzydła w położeniu poziomym, przy użyciu odpowiednich śrub (niezawartych w zestawie)

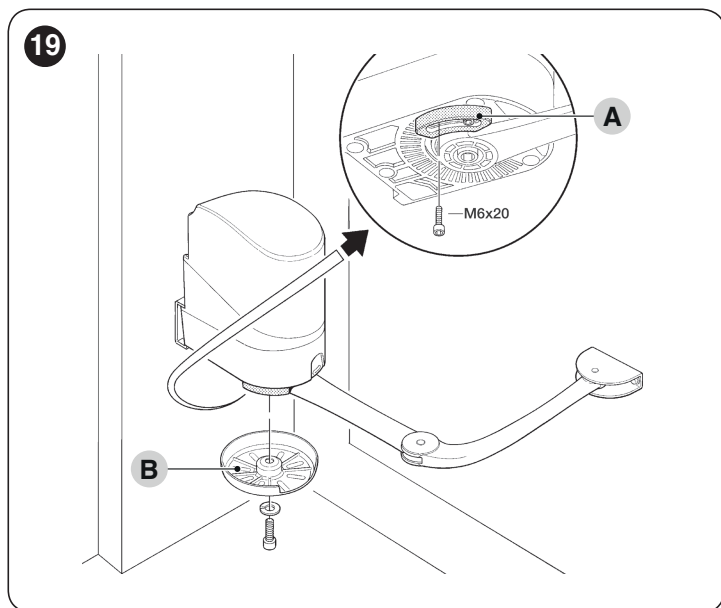


15. przymocować ponownie ramię do uchwytu przy użyciu wyjętych przed chwilą sworznia i pierścienia
 16. przed zablokowaniem motoreduktora wyregulować wyłączniki krańcowe (patrz punkt "**Regulacje ograniczników krańcowych mechanicznych**").

3.6 REGULACJE OGRANICZNIKÓW KRAŃCOWYCH MECHANICZNYCH

Aby dokonać regulacji ograniczników krańcowych, należy postępować w następujący sposób:

1. odblokować motoreduktor za pomocą specjalnego klucza (patrz punkt "**Ręczne blokowanie i odblokowywanie motoreduktora**")
2. przenieść ręcznie skrzydło bramy w pozycję maksymalnego otwarcia
3. umieścić ogranicznik (A) w sposób przedstawiony na rysunku
4. odkręcić śrubę mocującą ramię proste do motoreduktora
5. nałożyć pokrywę ochronną (B) i przykręcić śrubę i podkładkę

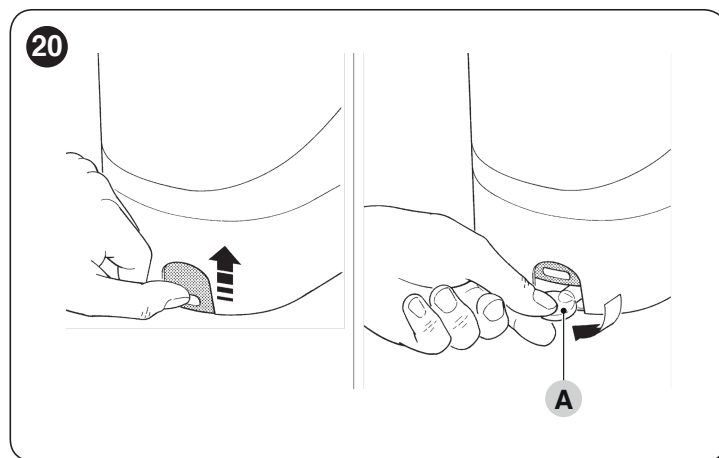


6. ustawić skrzydło bramy w połowie skoku i ręcznie zablokować motoreduktor.

3.7 RĘCZNE BLOKOWANIE I ODBLOKOWYWANIE MOTOREDUKTORA

Motoreduktor wyposażony jest w system mechanicznego odblokowania, który umożliwia ręczne otwieranie i zamykanie bramy. Te czynności ręczne należy wykonywać w przypadku braku zasilania elektrycznego, usterek oraz podczas czynności instalacyjnych. W celu odblokowania:

1. podnieść drzwiczki
2. włożyć i obrócić klucz (A) w prawo o 90°




3. teraz można przesunąć ręcznie skrzydło do żądanej pozycji.

W celu zablokowania:

1. obracać klucz (A) w kierunku przeciwnym do ruchu wskazówek zegara 90°
2. wyjąć klucz
3. opuścić drzwiczki.

4 POŁĄCZENIA ELEKTRYCZNE

4.1 KONTROLA WSTĘPNA

 Wszystkie podłączenia elektryczne należy wykonywać bez obecności sieciowego zasilania elektrycznego i przy odłączonym akumulatorze awaryjnym (jeżeli występuje).

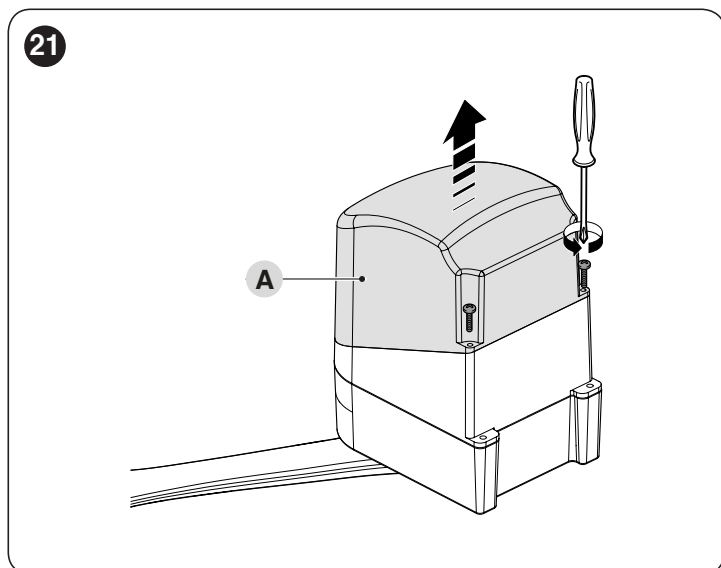
 Połączenia mogą być wykonane wyłącznie przez wykwalifikowany personel.

 Na elektrycznej linii zasilania należy zainstalować urządzenie zapewniające całkowite odłączenie automatyki od sieci.

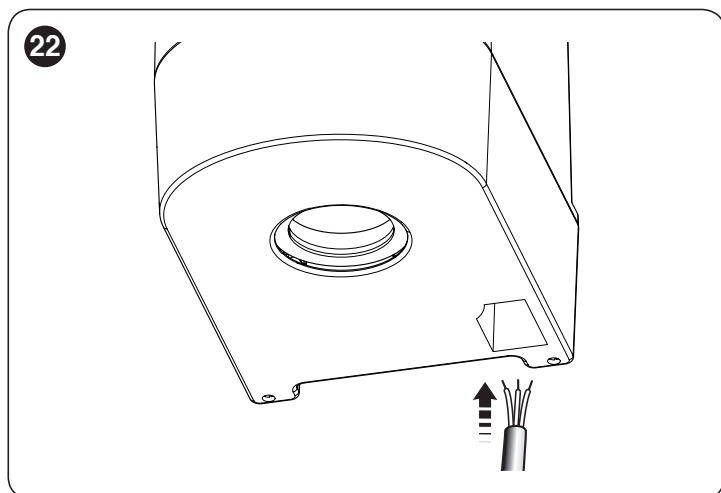
- W urządzeniu odłączającym powinny się znajdować styki oddalone od siebie w stanie otwarcia na taką odległość, która umożliwi całkowite odłączenie w warunkach określonych przez III kategorię przepięciową, zgodnie z zasadami montażu.

W celu wykonania połączeń elektrycznych:

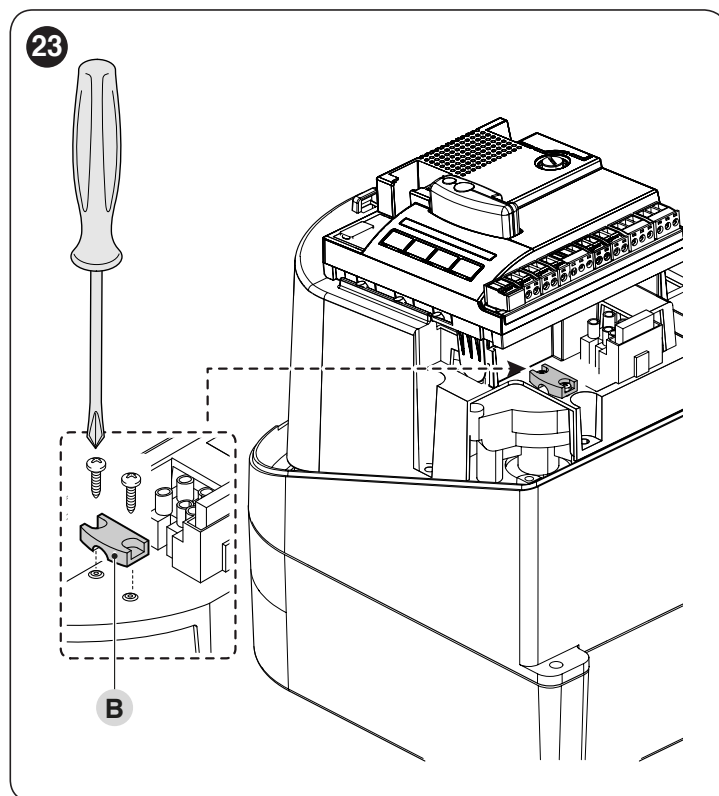
1. otworzyć pokrywę (A) pokrywę



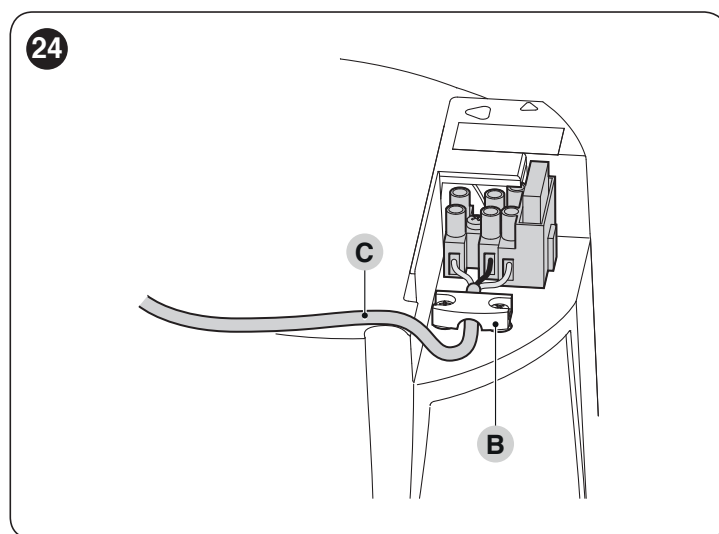
2. przeprowadzić kabel zasilający oraz inne przewody elektryczne przez otwór w dolnej części motoreduktora



3. jako pierwszy podłączyć kabel zasilający silnika z centralą **PP7124**: odkręcić przepust kablowy (B)



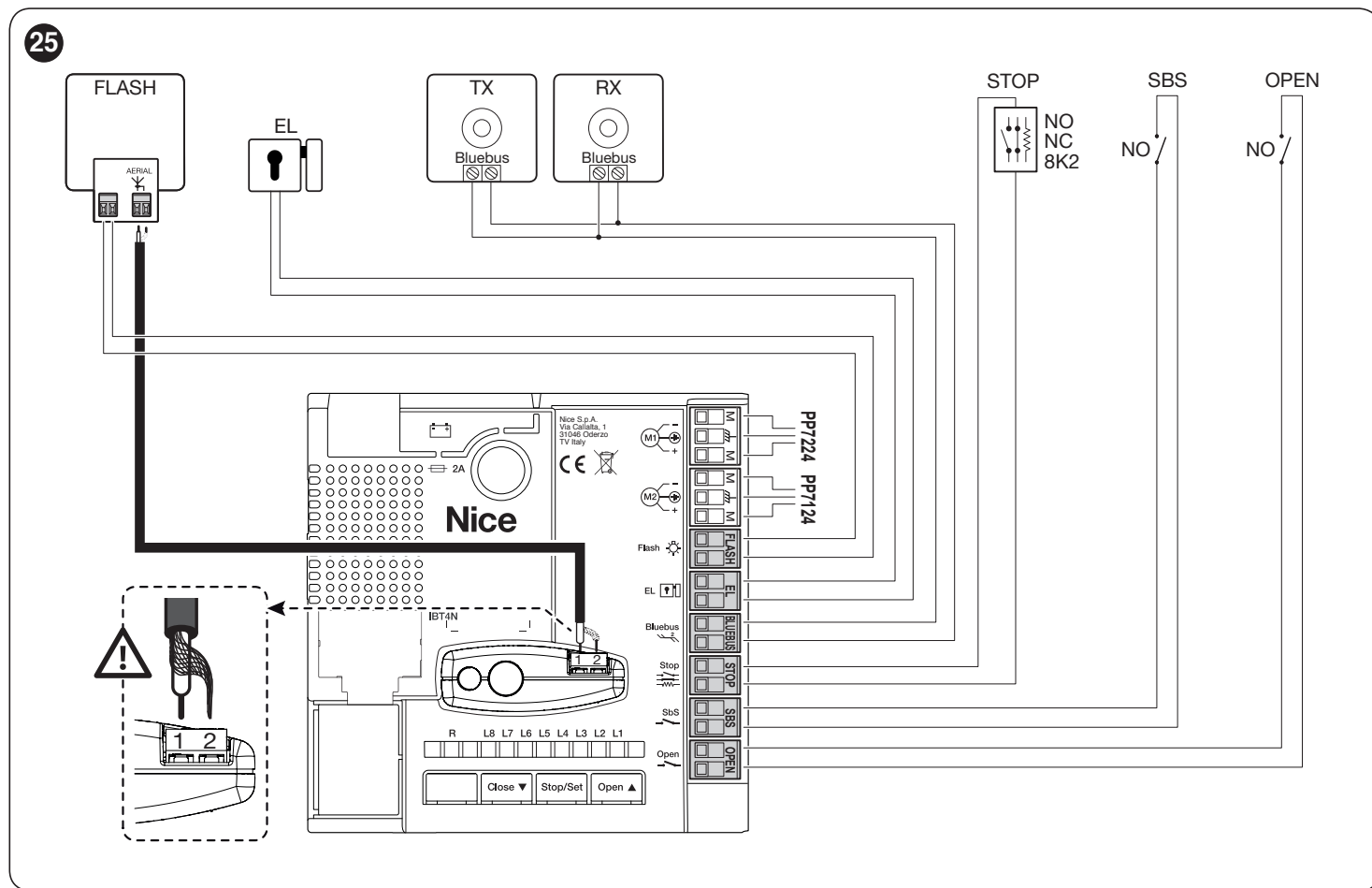
4. podłączyć kabel zasilający (C) i zablokować go przepustem kablowym (B)



5. przeprowadzając tę samą procedurę, podłączyć kabel zasilający do silnika bez centrali **PP7224**
6. podłączyć przewody urządzeń dodatkowych, postępując zgodnie z „**Rysunkiem 25**” i punktem „**Fotokomórki**”
7. zamknąć pokrywę motoreduktora.

4.2 SCHEMAT I OPIS POŁĄCZEŃ

4.2.1 Schemat połączeń



4.2.2 Opis połączeń

Tabela 3

POŁĄCZENIA ELEKTRYCZNE	
Zaciski	Opis
Flash	Wyjście dla lampy ostrzegawczej z żarówką 12 V (maksymalnie 21 W) lub lampy ostrzegawczej ELDC [Uwaga 1]
EL	Wyjście do elektrozamka 12 V~ (maksymalnie 15 VA) [Uwaga 1]
Bluebus	Do tego zacisku można podłączyć kompatybilne urządzenia. Wszystkie są łączone równolegle tylko dwoma przewodami, którymi są zasilane, i którymi wysyłają sygnały do centrali. Przykład: EPM, EDSB, ETPB Pozostałe informacje dotyczące BlueBUS znajdują się w punkcie „BlueBUS”.
Stop	Wejście urządzeń blokujących lub zatrzymujących wykonywany manewr. Stosując odpowiednie połączenia, możliwe jest podłączenie styków „Normalnie zamkniętych”, „Normalnie otwartych” lub urządzenia o stałym oporze. Dodatkowe informacje dotyczące STOP znajdują się w punkcie „Wejście STOP”.
Sbs	Wejście dla urządzeń, które sterują ruchem w trybie Krok po Kroku; można tu podłączyć styki typu „Normalnie Otwarty”.
Open	Wejście dla urządzeń, które sterują ruchem otarcia częściowego 1; można tu podłączyć styki typu „Normalnie Otwarty”.
M1	wyjście dla motoreduktora bez centrali (PP7224)
M2	wyjście dla motoreduktora z centralą (PP7124)
1 - 2	Wejścia połączeniowe anteny (na odbiorniku OXI)

Uwaga 1 Wyjścia „Flash” i „EL” można zaprogramować dla innych funkcji (zob. paragraf „Programowanie pierwszego poziomu (ON-OFF)”).

5 KOŃCOWE KONTROLE I URUCHOMIENIE

Przed rozpoczęciem fazy kontroli i rozruchu automatyki zaleca się ustawienie skrzydła w połowie drogi tak, aby mogło się swobodnie poruszać w kierunku otwarcia oraz zamknięcia.

5.1 PODŁĄCZANIE ZASILANIA

Podłączenie zasilania musi być wykonane przez fachowy, wykwalifikowany personel, posiadający niezbędne narzędzia, jak również w pełnym poszanowaniu przepisów, norm i uregulowań prawnych.

Natychmiast po doprowadzeniu napięcia do produktu zaleca się wykonanie kilku prostych kontroli:

1. sprawdzić, czy dioda sygnalizacyjna „BlueBUS” miga regularnie z częstotliwością jednego mignięcia na sekundę
2. sprawdzić, czy migają również diody kontrolne na fotokomórkach (na TX, jak i na RX); nie jest ważny rodzaj migania, gdyż zależy on od innych czynników
3. sprawdzić, czy lampa ostrzegawcza przyłączona do wyjścia FLASH jest zgaszona.

Jeśli tak się nie dzieje, należy natychmiast wyłączyć zasilanie centrali i uważnie sprawdzić połączenia elektryczne.

Inne informacje, niezbędne do wyszukiwania i diagnostyki usterek są zamieszczone w rozdziale „CO ZROBIĆ, JEŚLI... (pomoc w rozwiązywaniu problemów)”.

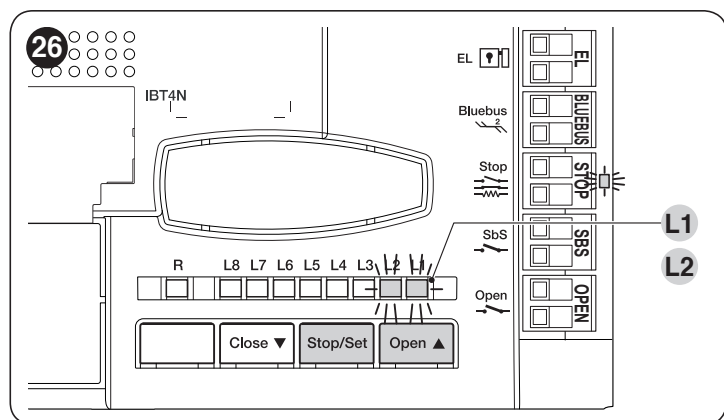
5.2 WCZYTYWANIE URZĄDZEŃ

Po podłączeniu zasilania, należy doprowadzić do tego, aby centrala wczytała urządzenia podłączone do wejść „BlueBUS” i „STOP”. Przed wykonaniem tej czynności diody „L1” i „L2” migają, wskazując na konieczność wczytania urządzeń.

Faza wczytywania urządzeń musi być wykonana również wtedy, gdy centrala nie ma żadnego podłączonego urządzenia.

W tym celu:

1. nacisnąć równocześnie i przytrzymać przyciski [Open ▲] i [Stop/Set]
2. zwolnić przyciski, gdy diody „L1” i „L2” zaczynają szybko migać (po około 3 sekundach)
3. odczekać kilka sekund aż centrala zakończy wczytywanie urządzeń
4. po zakończeniu tego etapu, dioda „Stop” musi pozostać zaświecona, a diody „L1” i „L2” muszą zgasnąć (może zacząć migać dioda „L3” i „L4”).



Faza wczytywania podłączonych urządzeń może być powtórzona w dowolnej chwili, również po dokonaniu montażu, na przykład w razie dołożenia dodatkowego urządzenia; informacje na temat przeprowadzania nowego wczytywania zamieszczono w punkcie „Wczytywanie innych urządzeń”.

5.3 WCZYTYWANIE POZYCJI OGRANICZNIKÓW MECHANICZNYCH

Po wczytaniu urządzeń, należy wczytać pozycje ograniczników mechanicznych, (maksymalne otwarcie i maksymalne zamknięcie). Procedurę tę można przeprowadzić w jednym z trzech trybów: **automatycznym**, **ręcznym** i **mieszanym**.

W trybie **automatycznym**, centrala wczytuje ograniczniki mechaniczne i oblicza odpowiednie przesunięcia skrzydeł „SA” i „SC” („Rysunek 27”).

Przed uruchomieniem wczytywania automatycznego, w trybie „automatycznym”, należy się upewnić, że siła silnika jest odpowiednia dla zastosowanego rodzaju silnika (patrz punkt „Programowanie drugiego poziomu (parametry regulowane) - Funkcja L5”).

W trybie **ręcznym**, pozycje („Rysunek 27”) programuje się po kolei, przy czym przesuwa się skrzydła za każdym razem w żądane miejsce. Pozycję do zaprogramowania określa się dzięki miganii jednej z sześciu diod „L1...L6” (zob. „Tabela 4”).

W trybie **mieszanym**, można przeprowadzić procedurę automatyczną, a następnie, za pomocą procedury ręcznej, zmienić jedną lub kilka pozycji „0” i „1” („Rysunek 27”), które pokrywają się z położeniem ograniczników mechanicznych.

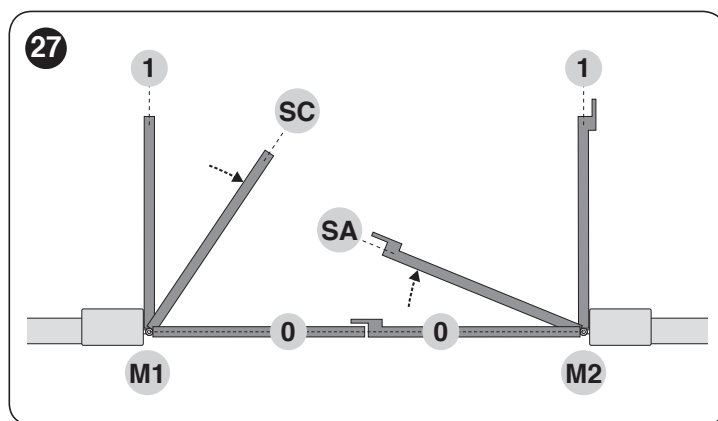
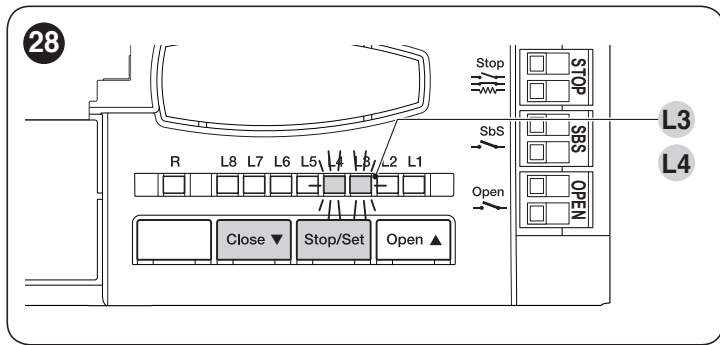


Tabela 4

PROGRAMOWANE POZYCJE		
Pozycja	Dioda	Opis
Pozycja 0 (silnik 1)	L1	Pozycja maksymalnego zamknięcia: gdy skrzydło przypisane do silnika 1 uderza w ogranicznik mechaniczny zamykania
Pozycja 0 (silnik 2)	L2	Pozycja maksymalnego zamknięcia: gdy skrzydło przypisane do silnika 2 uderza w ogranicznik mechaniczny zamykania
Pozycja SA (silnik 2)	L3	Pozycja, począwszy od której rozpocznie się otwieranie skrzydła przypisanego do silnika 1
Pozycja SC (silnik 1)	L4	Pozycja, począwszy od której rozpocznie się zamykanie skrzydła przypisanego do silnika 2
Pozycja 1 (silnik 1)	L5	Pozycja maksymalnego otwarcia: gdy skrzydło przypisane do silnika 1 uderza w ogranicznik mechaniczny otwarcia
Pozycja 1 (silnik 2)	L6	Pozycja maksymalnego otwarcia: gdy skrzydło przypisane do silnika 2 uderza w ogranicznik mechaniczny otwarcia

5.3.1 Wczytywanie w trybie automatycznym



Aby przeprowadzić procedurę wczytywania automatycznego:

1. nacisnąć równocześnie i przytrzymać przyciski **[Stop/Set]** i **[Close ▼]**
2. zwolnić przyciski, gdy diody „L3” i „L4” zaczynają szybko migać (po około 3 s)
3. sprawdzić, czy napęd przeprowadza następujące sekwencje manewrów:
 - a. zamykanie przez silnik M1 aż do ogranicznika mechanicznego
 - b. zamykanie przez silnik M2 aż do ogranicznika mechanicznego
 - c. otwieranie przez silniki M1 i M2 aż do ogranicznika mechanicznego
 - d. szybkie zamykanie przez silniki M1 i M2.



Jeśli pierwsze dwa manewry (a i b) okazują się być „otwieraniem”, a nie „zamykaniem”, należy nacisnąć **[Open ▲]** lub **[Close ▼]**, aby przerwać wczytywanie. Następnie, na silniku, który przeprowadzał manewr otwierania, należy zamienić miejscami przewody sterujące (na zewnątrz zacisku) i powtórzyć procedurę wczytywania automatycznego.



Jeśli pierwszy manewr „zamykania” nie jest napędzany silnikiem M1, należy nacisnąć przycisk **[Open ▲]** lub **[Close ▼]**, aby przerwać wczytywanie. Następnie, należy zamienić miejscami zaciski M1 i M2 na centrali sterującej i powtórzyć procedurę wczytywania automatycznego.

4. po zakończeniu manewru zamykania (d) obu silników, diody „L3” i „L4” zgasną, aby potwierdzić prawidłowe wykonanie procedury.



Jeśli podczas procedury wczytywania automatycznego dojdzie do interwencji fotokomórek lub urządzenia przyłączonego do wejścia „stop”, procedura zostanie przerwana, a dioda L1 zacznie migać. W tej sytuacji, należy powtórzyć procedurę wczytywania automatycznego.



Procedurę wczytywania ręcznego można przeprowadzić ponownie w dowolnej chwili, również po zakończeniu montażu, na przykład, po dokonaniu zmiany położenia ograniczników mechanicznych.

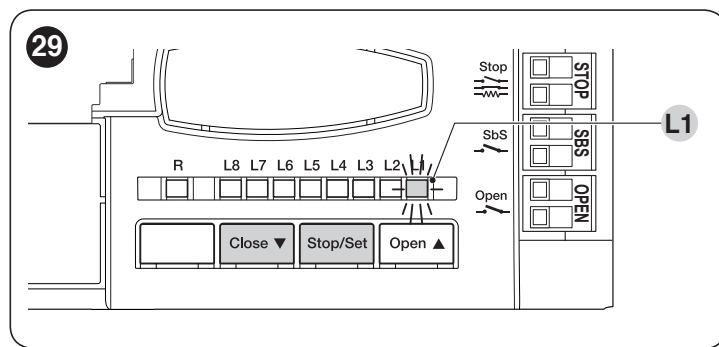
5.3.2 Wczytywanie w trybie ręcznym



Procedura wczytywania wymaga maksymalnego czasu 10 sekund między jednym a drugim naciśnięciem przycisku. Po upływie tego czasu, następuje automatyczne zakończenie procedury i system zapamięta zmiany wykonane do tej chwili.



Podczas migania diod "L1..L6", aby przemieszczać się od jednej diody do drugiej, wystarczy nacisnąć krótko przycisk **[Open ▲]** lub **[Close ▼]** (dioda miga, wskazując aktualne położenie).



Aby przeprowadzić procedurę wczytywania ręcznego:

1. nacisnąć równocześnie i przytrzymać przyciski **[Stop/Set]** i **[Close ▼]**
2. zwolnić przyciski, gdy dioda „L1” zaczyna migać (po około 1 s)
3. dioda „L1” miga: **pozycja 0 silnika M1**
 - aby sterować silnikiem 1 i przenieść go na **pozycję „0”** („Rysunek 29”): nacisnąć i przytrzymać przycisk **[Open ▲]** lub **[Close ▼]**. Po osiągnięciu tej pozycji, zwolnić przycisk, aby zatrzymać manewr
 - aby zapisać położenie, nacisnąć i przytrzymać przycisk **[Stop/Set]** przez co najmniej 3 s, a następnie zwolnić go (po upływie 2 s dioda „L1” pozostaje zapalona, a z chwilą zwolnienia przycisku **[Stop/Set]** zaczyna migać dioda „L2”)
4. dioda „L2” miga: **pozycja 0 silnika M2**
 - aby sterować silnikiem 2 i przenieść go na **pozycję „0”** („Rysunek 29”): nacisnąć i przytrzymać przycisk **[Open ▲]** lub **[Close ▼]**. Po osiągnięciu tej pozycji, zwolnić przycisk, aby zatrzymać manewr
 - aby zapisać położenie, nacisnąć i przytrzymać przycisk **[Stop/Set]** przez co najmniej 3 s, a następnie zwolnić go (po upływie 2 s dioda „L2” pozostaje zapalona, a z chwilą zwolnienia przycisku **[Stop/Set]** zaczyna migać dioda „L3”)
5. dioda „L3” miga: **pozycja SA silnika M2**
 - aby sterować silnikiem 2 i przenieść go na **pozycję „SA”** („Rysunek 29”): nacisnąć i przytrzymać przycisk **[Open ▲]** lub **[Close ▼]**. Po osiągnięciu tej pozycji, zwolnić przycisk, aby zatrzymać manewr
 - aby zapisać położenie, nacisnąć i przytrzymać przycisk **[Stop/Set]** przez co najmniej 3 s, a następnie zwolnić go (po upływie 2 s dioda „L3” pozostaje zapalona, a z chwilą zwolnienia przycisku **[Stop/Set]** zaczyna migać dioda „L4”)
6. dioda „L4” miga: **pozycja SC silnika M1**
 - aby sterować silnikiem 1 i przenieść go na **pozycję „SC”** („Rysunek 29”): nacisnąć i przytrzymać przycisk **[Open ▲]** lub **[Close ▼]**. Po osiągnięciu tej pozycji, zwolnić przycisk, aby zatrzymać manewr
 - aby zapisać położenie, nacisnąć i przytrzymać przycisk **[Stop/Set]** przez co najmniej 3 s, a następnie zwolnić go (po upływie 2 s dioda „L4” pozostaje zapalona, a z chwilą zwolnienia przycisku **[Stop/Set]** zaczyna migać dioda „L5”)
7. dioda „L5” miga: **pozycja 1 silnika M1**
 - aby sterować silnikiem 1 i przenieść go na **pozycję „1”** („Rysunek 29”): nacisnąć i przytrzymać przycisk **[Open ▲]** lub **[Close ▼]**. Po osiągnięciu tej pozycji, zwolnić przycisk, aby zatrzymać manewr
 - aby zapisać położenie, nacisnąć i przytrzymać przycisk **[Stop/Set]** przez co najmniej 3 s, a następnie zwolnić go (po upływie 2 s dioda „L5” pozostaje zapalona, a z chwilą zwolnienia przycisku **[Stop/Set]** zaczyna migać dioda „L6”)

8. dioda "L6" miga: **pozycja 1 silnika M2**
- aby sterować silnikiem 2 i przenieść go na **pozycję „1”** („Rysunek 29”): nacisnąć i przytrzymać przycisk [Open ▲] lub [Close ▼]. Po osiągnięciu tej pozycji, zwolnić przycisk, aby zatrzymać manewr
 - Aby zapisać położenie, nacisnąć i przytrzymać przycisk [Stop/Set] przez co najmniej 3 s, a następnie zwolnić go (po upływie 2 s dioda "L6" pozostaje zapalona aż do zwolnienia przycisku [Stop/Set]).



W przypadku instalacji z tylko jednym silnikiem:

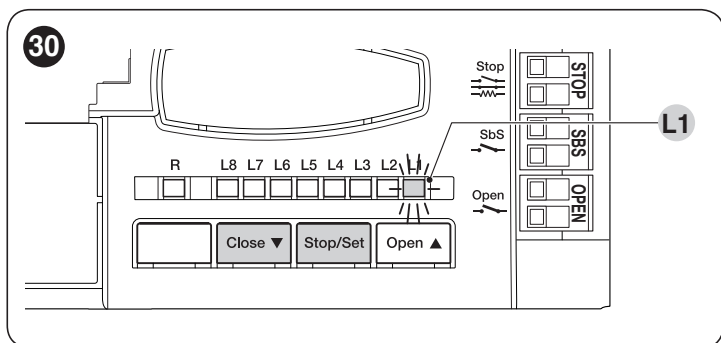
- przeprowadzić procedurę wczytywania ręcznego, opisaną powyżej w punkcie 2
- zaprogramować pozycję związaną z diodą "L1" w sposób opisany w punkcie 3
- nacisnąć krótko przycisk [Open ▲] lub [Close ▼] aż dioda "L5" zacznie migać
- zaprogramować pozycję związaną z diodą "L5" w sposób opisany w punkcie 7.

NIE PROGRAMOWAĆ pozycji związanych z diodami "L3" (SA silnika M2) i "L4" (SC silnika M1). Aby przemieszczać się pomiędzy poszczególnymi pozycjami, wystarczy nacisnąć na krótko przycisk [Open ▲] lub [Close ▼] tak, aby zaczęła migać żądana dioda.

5.3.3 Wczytywanie w trybie mieszanym



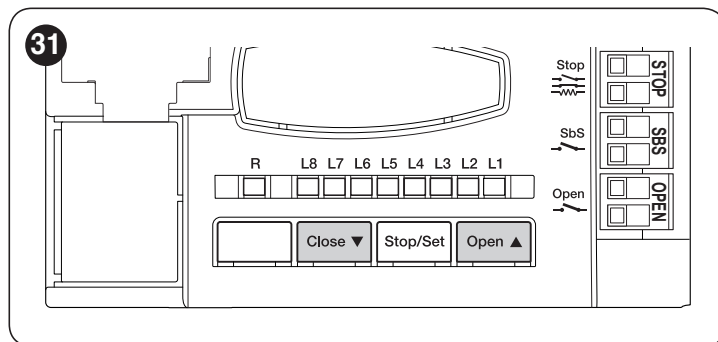
Procedura wczytywania wymaga maksymalnego czasu 10 sekund między jednym a drugim naciśnięciem przycisku. Po upływie tego czasu, następuje automatyczne zakończenie procedury i system zapamięta zmiany wykonane do tej chwili.



Aby przeprowadzić procedurę wczytywania w trybie mieszanym:

1. przeprowadzić procedurę wczytywania w trybie automatycznym w sposób opisany w punkcie „Wczytywanie w trybie automatycznym”.
2. nacisnąć równocześnie i przytrzymać przyciski [Stop/Set] i [Close ▼]
3. zwolnić przyciski, gdy dioda "L1" zaczyna migać
4. naciskając krótko przycisk [Open ▲] lub [Close ▼] przenieść migającą diodę (L1...L6) na pozycję, którą chce się zaprogramować
5. przeprowadzić odpowiednie czynności dla każdej pozycji, tak jak to opisano w punkcie „Wczytywanie w trybie ręcznym”
6. przeprowadzić tę ostatnią operację dla wszystkich pozycji, które chce się zmienić.

5.4 KONTROLA RUCHU BRAMY



Po zakończeniu wczytywania, przeprowadzić za pośrednictwem centrali kilka manewrów otwierania i zamykania, tak aby sprawdzić, czy brama porusza się prawidłowo oraz czy nie ma jakichś wad związanych z montażem lub regulacją.

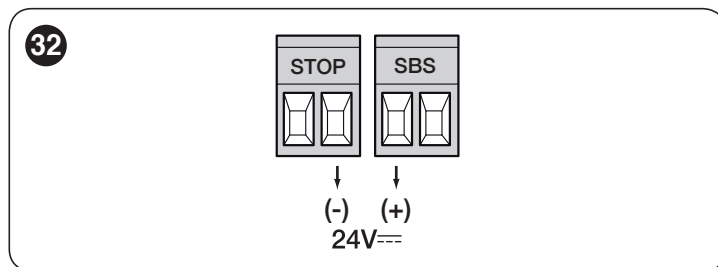
W tym celu:

1. nacisnąć przycisk [Open ▲], aby wydać polecenie manewru „Otwiera”; sprawdzić, czy podczas manewru otwierania obecna jest faza przyspieszania, faza stałej prędkości i faza spowalniania. Po zakończeniu manewru skrzydła bramy muszą zatrzymać się kilka centymetrów od mechanicznego ogranicznika otwierania
2. nacisnąć przycisk [Close ▼], aby wydać polecenie manewru „Zamyka”; sprawdzić, czy podczas manewru zamykania obecna jest faza przyspieszania, faza stałej prędkości i faza spowalniania. Na koniec skrzydła muszą być idealnie zamknięte na mechanicznym ograniczniku zamykania
3. wykonać kilka manewrów otwierania i zamykania w celu wychwycenia ewentualnych usterek montażu i regulacji lub innych anomalii, na przykład punktów zwiększonego tarcia
4. upewnić się, że wszystkie wyregulowane wcześniej funkcje zostały wczytane przez centralę.

5.5 PODŁĄCZENIE INNYCH URZĄDZEŃ

W celu zasilania urządzeń zewnętrznych, na przykład czujnika zbliżeniowego do kart zbliżeniowych lub oświetlenia przełącznika kluczykowego, możliwy jest pobór zasilania w sposób wskazany na rysunku.

Napięcie zasilania wynosi $24V_{\text{DC}}$ $-30\% \div +50\%$ z maksymalnym dostępnym prądem wynoszącym 200mA.



Napięcie znamionowe zacisków „Sbs” i „STOP” jest obecne również po aktywacji na płycie funkcji „Stand By”.

Są to najważniejsze fazy podczas realizacji automatyki, mające na celu zapewnienie jak najlepszego bezpieczeństwa. Próbę można również przeprowadzać okresowo, w celu skontrolowania stanu urządzeń, z których składa się automatyka.



Fazy odbioru i przekazania do eksploatacji muszą zostać przeprowadzone przez wykwalifikowany i doświadczony personel, który musi wziąć na siebie obowiązek określenia, jakie próby należy przeprowadzić, aby skontrolować rozwiązania zapobiegające możliwym zagrożeniom oraz zgodność z wymaganiami stawianymi przez przepisy, normy i rozporządzenia: w szczególności wymogi normy EN 12445, określającej metody kontroli automatyki do bram.

Urządzenia dodatkowe muszą zostać poddane specjalnej próbie, zarówno pod względem działania, jak i prawidłowej współpracy z centralą. Należy się zapoznać z instrukcjami pojedynczych urządzeń.

6.1 PRÓBA ODBIORCZA

W celu przeprowadzenia próby technicznej:

1. sprawdzić, czy zostały spełnione warunki zawarte w rozdziale „**OGÓLNE INSTRUKCJE I ZALECENIA DOTYCZĄCE BEZPIECZEŃSTWA**”
2. odblokować siłownik w sposób podany w punkcie „**Ręczne blokowanie i odblokowywanie motoreduktora**”
3. sprawdzić, czy możliwe jest ręczne poruszanie bramą podczas zamykania i otwierania, z siłą nie większą niż 390N (około 40 kg)
4. zablokować motoreduktor
5. przy użyciu urządzeń sterowniczych (nadajnika, przycisku sterującego, przełącznika kluczykowego, itp.) przeprowadzić próbę otwierania, zamykania i zatrzymania bramy, upewniając się, że ruch skrzydeł jest zgodny z przewidywanym. Zaleca się przeprowadzenie wielu prób, w celu oceny ruchu wykonywanego przez bramę i wykrycia ewentualnych wad montażu, regulacji oraz miejsc szczególnie narażonych na tarcie
6. zweryfikować kolejno właściwe funkcjonowanie wszystkich urządzeń zabezpieczających (fotokomórki, listwy krawędziowe, itd.). Gdy dochodzi do interwencji któregoś z urządzeń, zainstalowana na centrali dioda „**Bluebus**” miga dwa razy w szybki sposób, potwierdzając przeprowadzone rozpoznanie
7. jeśli niebezpieczne sytuacje wywołane ruchem skrzydeł były chronione poprzez zmniejszenie siły uderzenia, należy wykonać pomiar siły zgodnie z normą EN 12445 i ewentualnie, jeśli kontrola „siły silnika” została użyta pomocniczo w systemie redukcji siły uderzenia, należy znaleźć taką regulację, która da najlepszy wynik.

6.2 PRZEKAZANIE DO EKSPLOATACJI



Przekazanie do eksploatacji może być wykonane wyłącznie po wykonaniu z pozytywnym wynikiem wszystkich faz prób odbiorczych.



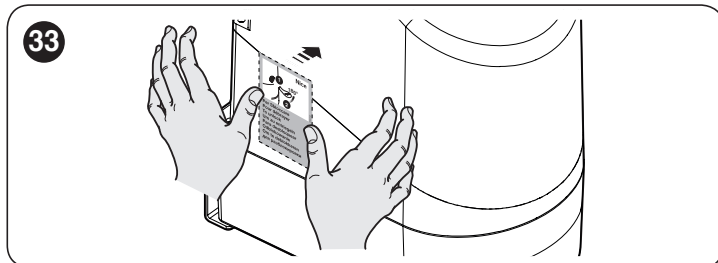
Przed przekazaniem automatyki do eksploatacji poinformować odpowiednio właściciela na temat zagrożeń i występujących ryzyk resztkowych.



Zabrania się częściowego przekazania do eksploatacji lub w sytuacjach „prowizorycznych”.

W celu przekazania do eksploatacji:

1. sporządzić dokumentację techniczną dotyczącą automatyki, która musi zawierać następujące dokumenty: rysunek całościowy automatyki, schemat wykonanych połączeń elektrycznych, analizę ryzyka i odpowiednie, zastosowane rozwiązania, deklarację zgodności producenta wszystkich stosowanych urządzeń i deklarację zgodności wypełnioną przez instalatora
2. zamocować w pewny sposób w pobliżu bramy etykietę lub tabliczkę z opisem odblokowania i otwierania ręcznego „**Rysunek 33**”

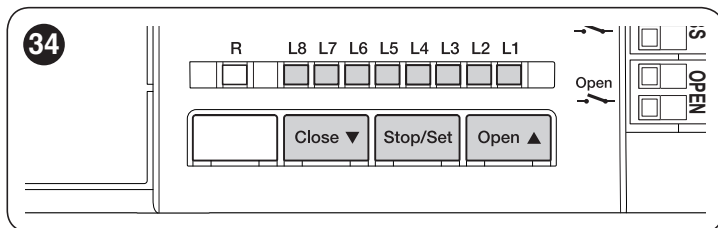


3. umieścić na bramie tabliczkę zawierającą co najmniej poniższe dane: rodzaj automatyki, nazwę i adres producenta (odpowiedzialnego za „przekazanie do eksploatacji”), numer seryjny, rok produkcji oraz oznaczenie „CE”
4. wypełnić i przekazać właścicielowi automatyki deklarację zgodności
5. wypełnić i przekazać właścicielowi automatyki „Instrukcję obsługi” automatyki
6. wypełnić i dostarczyć właścicielowi automatyki „Harmonogram konserwacji” zawierający wytyczne na temat konserwacji wszystkich urządzeń wchodzących w skład automatyki.



Dla całej wspomnianej dokumentacji, Nice poprzez swoją usługę pomocy technicznej zapewnia: instrukcje, przewodniki i wstępnie wypełnione formularze.

Na centrali znajdują się 3 przyciski: **[Open ▲]**, **[Stop/Set]** i **[Close ▼]** („**Rysunek 34**”), z których można korzystać zarówno do sterowania centralą podczas próby technicznej, jak i do programowania dostępnych funkcji.



Funkcje, które można zaprogramować są rozmieszczone na **dwóch poziomach**, a ich stan roboczy jest sygnalizowany przez 8 diod „**L1 ... L8**” obecnych na centrali (dioda zaświecona = funkcja aktywna; dioda zgaszona = funkcja nieaktywna).

7.1 UŻYWAĆ PRZYCISKÓW PROGRAMOWANIA

[Open ▲]

- Przycisk sterowania otwarciem bramy
- Przycisk wyboru fazy programowania.

[Stop/Set]

- Przycisk do zatrzymania manewru
- Jeśli zostanie przytrzymany przez ponad 5 sekund, pozwala na wejście w tryb programowania.

[Close ▼]

- Przycisk sterowania zamknięciem bramy
- Przycisk wyboru fazy programowania.

7.2 PROGRAMOWANIE PIERWSZEGO POZIOMU (ON-OFF)

Wszystkie funkcje pierwszego poziomu są zaprogramowane fabrycznie na „OFF” i mogą być w każdej chwili zmienione. W celu sprawdzenia różnych funkcji należy zapoznać się z „Tabela 5”.

7.2.1 Procedura programowania pierwszego poziomu



Procedura programowania ma maksymalny czas 10 sekund pomiędzy naciśnięciem kolejnych przycisków. Po upływie tego czasu, następuje automatyczne zakończenie procedury i system zapamięta zmiany wykonane do tej chwili.

Aby przeprowadzić programowanie pierwszego poziomu:

1. nacisnąć i przytrzymać wciśnięty przycisk [Stop/Set] aż do chwili, gdy dioda „L1” zacznie migać
2. zwolnić przycisk [Stop/Set], gdy dioda „L1” zaczyna migać
3. nacisnąć przycisk [Open ▲] o [Close ▼], aby zamienić pozycję migającej diody na diodę odpowiadającą funkcji, która ma być zmieniona
4. nacisnąć przycisk [Stop/Set], aby zmienić stan funkcji:
 - miganie krótkie = OFF
 - miganie długie = ON
5. odczekać 10 sekund (czas maksymalny), aby wyjść z programowania.



W celu ustawienia innych funkcji na „ON” lub „OFF”, podczas przeprowadzania procedury, należy powtórzyć punkty 2 i 3.

Tabela 5

FUNKCJE PIERWSZEGO POZIOMU (ON-OFF)		
Dioda	Funkcja	Opis
L1	Zamknięcie automatyczne	Funkcja AKTYWNA: po wykonaniu manewru otwarcia, wykonywana jest pauza (równa zaprogramowanemu czasowi pauzy), po upływie której centrala automatycznie uruchamia manewr zamykania. Fabryczna wartość czasu pauzy to 30 sekund. Funkcja NIEAKTYWNA: funkcjonowanie jest typu „półautomatycznego”.
L2	Zamknij po Foto	Funkcja AKTYWNA: Zachowanie zmienia się w zależności od tego, czy funkcja „Zamykanie Automatyczne” jest włączona lub nie. Przy włączonym „Zamykaniu automatycznym”, jeśli podczas manewru otwierania lub zamykania dochodzi do interwencji fotokomórek (Foto lub Foto1), czas pauzy skraca się do 5 sekund, niezależnie od zaprogramowanego czasu pauzy. Przy wyłączonym „Zamykaniu automatycznym”, jeśli podczas manewru zamykania dochodzi do interwencji fotokomórek (Foto lub Foto1), uruchamia się „Zamykanie automatyczne” z zaprogramowanym czasem pauzy. Funkcja NIEAKTYWNA: czas pauzy będzie taki jak zaprogramowany, albo nie nastąpi automatyczne zamknięcie, jeśli funkcja nie jest aktywna.
L3	Zawsze zamyka	Funkcja AKTYWNA: w przypadku odcięcia zasilania energią elektryczną, również chwilowego, jeśli po przywróceniu energii centrala odczyta niezamkniętą bramę, zostanie automatycznie uruchomiony manewr zamykania, poprzedzony 5 sek. miganiem wstępnym. Funkcja NIEAKTYWNA: po przywróceniu energii elektrycznej brama pozostanie w tym samym miejscu.
L4	Stand-By wszystko	Funkcja AKTYWNA: po 1 minucie od ukończenia manewru, centrala wyłącza wyjście „Bluebus” (a więc urządzenia), Bus T4 (i podłączone urządzenia), wyjścia „Flash” i „EI”, niektóre obwody wewnętrzne i wszystkie diody z wyjątkiem diody „Bluebus”, która będzie migać wolniej. Gdy centrala otrzymuje polecenie, przywraca pełne funkcjonowanie. Funkcja NIEAKTYWNA: nie będzie ograniczenia zużycia. Jest przydatna zwłaszcza podczas funkcjonowania z akumulatorem awaryjnym.
L5	Elektrozamek / Światło pomocnicze	Funkcja AKTYWNA: wyjście „elektrozamek” przełącza swoje działanie na „światło pomocnicze”. Funkcja NIEAKTYWNA: wyjście działa jako elektrozamek.
L6	Wstępne miganie	Funkcja AKTYWNA: możliwe jest dodanie 3-sekundowej pauzy pomiędzy rozpoczęciem migania a rozpoczęciem manewru w celu wcześniejszego uprzedzenia o niebezpieczeństwie. Funkcja NIEAKTYWNA: włączenie lampy ostrzegawczej jest równoczesne z początkiem manewru.
L7	„Sbs” przechodzi na „Otwiera” i „Open” przechodzi na „Zamyka”	Funkcja AKTYWNA: dwa wejścia „Sbs” i „Open” centrali, mają przypisaną funkcję „Otwiera” i „Zamyka”. Funkcja NIEAKTYWNA: dwa wejścia „Sbs” i „Open” centrali, mają przypisaną funkcję „Krok po Kroku” i „Otwiera częściowo 1”.
L8	„Flash” lub „Kontrolka otwartej bramy”	Funkcja AKTYWNA: wyjście „Flash” centrali, przełącza swoje działanie na „Kontrolka otwartej bramy”. Funkcja NIEAKTYWNA: wyjście „Flash” centrali wykonuje funkcję „Lampa ostrzegawcza”.



Podczas normalnego funkcjonowania, dioda „L1 ... L8” są zaświecone lub zgaszone zgodnie ze stanem funkcji, jaką reprezentują, na przykład „L1” jest zaświecona, jeśli jest aktywne „Zamykanie automatyczne”.

7.3 PROGRAMOWANIE DRUGIEGO POZIOMU (PARAMETRY REGULOWANE)

Wszystkie parametry drugiego poziomu są zaprogramowane fabrycznie jak wskazano w „**KOLORZE SZARYM**” w „**Tabela 6**” i mogą być w każdej chwili zmienione. Parametry można regulować na skali wartości d 1 do 8. W celu sprawdzenia wartości odpowiadającej każdej diodzie, należy się odnieść do „**Tabela 6**”.

7.3.1 Procedura programowania drugiego poziomu



Procedura programowania ma maksymalny czas 10 sekund pomiędzy naciśnięciem kolejnych przycisków. Po upływie tego czasu, następuje automatyczne zakończenie procedury i system zapamięta zmiany wykonane do tej chwili.

Aby przeprowadzić programowanie drugiego poziomu:

1. nacisnąć i przytrzymać wciśnięty przycisk **[Stop/Set]** aż do chwili, gdy dioda „L1” zacznie migać
2. zwolnić przycisk **[Stop/Set]**, gdy dioda „L1” zaczyna migać
3. nacisnąć przycisk **[Open ▲]** o **[Close ▼]** aby zamienić pozycję migającej diody na diodę oznaczającą „**diodę wejścia**” parametru przeznaczonego do zmiany
4. nacisnąć i przytrzymać wciśnięty przycisk **[Stop/Set]**. Wciąż z wciśniętym przyciskiem **[Stop / Set]** :
 - zaczekać około 3 sekund na zaświecenie się diody przedstawiającej bieżący poziom parametru przeznaczonego do zmiany
 - nacisnąć przycisk **[Open ▲]** o **[Close ▼]**, aby przenieść diodę, która przedstawia wartość parametru
5. zwolnić przycisk **[Stop/Set]**
6. odczekać 10 sekund (czas maksymalny), aby wyjść z programowania.



Aby zaprogramować więcej parametrów, podczas wykonywania procedury konieczne jest powtórzenie działań od punktu 2 do punktu 4 podczas fazy.



Ustawiona wartość wyświetlona na szaro („Tabela 6”) wskazuje, że wartość została zaprogramowana fabrycznie.

Tabela 6

FUNKCJE DRUGIEGO POZIOMU (PARAMETRY PROGRAMOWALNE)				
Dioda wejścia	Parametr	Dioda (poziom)	Ustawiona wartość	Opis
L1	Czas pauzy	L1	5 sekund	Reguluje czas pauzy, tzn. czas przed zamknięciem automatycznym. Działa jedynie wtedy, gdy „Zamykanie automatyczne” jest włączone.
		L2	15 sekund	
		L3	30 sekund	
		L4	45 sekund	
		L5	60 sekund	
		L6	80 sekund	
		L7	120 sekund	
		L8	180 sekund	
L2	Funkcja Krok po Kroku	L1	Otwiera – stop – zamyka – stop	Reguluje sekwencję poleceń przypisanych do wejścia „Sbs”, „Otwiera”, „Zamyka” lub polecenia radiowego. [Uwagi:] ustawiając L4, L5, L7 i L8, zostaje zmienione również zachowanie poleceń „Otwiera” i „Zamyka”.
		L2	Otwiera – stop – zamyka – otwiera	
		L3	Otwiera – zamyka – otwiera – zamyka	
		L4	Zespół mieszkalny: podczas manewru otwierania polecenia „Krok po Kroku” i „Otwiera” nie wywołują żadnego efektu, podczas gdy polecenie „Zamyka” powoduje odwrócenie kierunku ruchu, a więc zamykanie skrzydła; podczas manewru zamykania polecenia „Krok po Kroku” i „Otwiera” powodują odwrócenie kierunku ruchu, a więc otwieranie skrzydła, podczas gdy „Zamyka” nie wywołuje żadnego efektu.	
		L5	Zespół mieszkalny 2: podczas manewru otwierania polecenia „Krok po Kroku” i „Otwiera” nie wywołują żadnego efektu, podczas gdy polecenie „Zamyka” powoduje odwrócenie kierunku ruchu, a więc zamykanie skrzydeł. Jeśli polecenie będzie wysyłane przez ponad 2 sekundy, zostanie wykonany „Stop”. Podczas manewru zamykania polecenia „Krok po Kroku” i „Otwiera” powodują odwrócenie kierunku ruchu, a więc otwieranie skrzydeł, podczas gdy polecenie „Zamyka” nie wywołuje żadnego efektu. Jeśli polecenie będzie wysyłane przez ponad 2 sekundy, zostanie wykonany „Stop”.	
		L6	Krok po Kroku 2 (mniej niż 2 „Otwiera częściowo”)	
		L7	Tryb manualny: manewr jest wykonywany, tylko jeśli polecenie jest wysyłane w sposób ciągły; jeśli polecenie zostanie przerwane, manewr zatrzymuje się.	
		L8	Otwarcie w trybie „półautomatycznym”, zamknięcie w trybie „manualnym”	
L3	Prędkość silnika	L1	Bardzo wolno	Reguluje prędkość silnika podczas normalnego ruchu.
		L2	Powoli	
		L3	Średnio	
		L4	Szybko	
		L5	Bardzo szybko	
		L6	Najszybciej	
		L7	Otwiera „szybko”; zamyka „powoli”	
		L8	Otwiera „najszybciej”, Zamyka „średnio”	

FUNKCJE DRUGIEGO POZIOMU (PARAMETRY PROGRAMOWALNE)

Dioda wejścia	Parametr	Dioda (poziom)	Ustawiona wartość	Opis
L4	Rozładowanie silników po zamknięciu	L1	Brak rozładowania	Reguluje czas trwania „krótkiej zmiany ruchu” obu silników, po wykonaniu manewru zamykania, w celu ograniczenia ostatecznego pchnięcia resztkowego.
		L2	Poziom 1 - Rozładowanie minimalne (około 100 ms)	
		L3	Poziom 2 - ...	
		L4	Poziom 3 - ...	
		L5	Poziom 4 - ...	
		L6	Poziom 5 - ...	
		L7	Poziom 6 - ...	
		L8	Poziom 7 - Rozładowanie maksymalnie (około 1 s)	
L5	Siła silnika	L1	Poziom 1 - Siła minimalna	Reguluje siłę obu silników.
		L2	Poziom 2 - ...	
		L3	Poziom 3 - ...	
		L4	Poziom 4 - ...	
		L5	Poziom 5 - ...	
		L6	Poziom 6 - ...	
		L7	Poziom 7 - ...	
		L8	Poziom 8 - Siła maksymalna	
L6	Otwarcie dla pieszych lub częściowe	L1	Dla pieszych 1 (otwarcie skrzydła M2 do 1/4 otwarcia całkowitego)	Reguluje rodzaj otwarcia przypisany do polecenia „otwarcia częściowego 1”. [Uwagi:] przez otwarcie „minimalne” rozumie się mniejsze otwarcie pomiędzy M1 i M2; na przykład: jeśli M1 otwiera na 90°, a M2 otwiera na 110°, otwarcie minimalne wynosi 90°.
		L2	Dla pieszych 2 (otwarcie skrzydła M2 do 1/2 otwarcia całkowitego)	
		L3	Dla pieszych 3 (otwarcie skrzydła M2 do 3/4 otwarcia całkowitego)	
		L4	Dla pieszych 4 (otwarcie całkowite skrzydła M2)	
		L5	Częściowe 1 (otwarcie obu skrzydeł do 1/4 otwarcia „minimalnego”)	
		L6	Częściowe 2 (otwarcie obu skrzydeł do 1/2 otwarcia „minimalnego”)	
		L7	Częściowe 3 (otwarcie obu skrzydeł do 3/4 otwarcia „minimalnego”)	
		L8	Częściowe 4 (otwarcie obu skrzydeł równe otwarciu „minimalnemu”)	
L7	Wezwanie do konserwacji	L1	500	Ustala liczbę manewrów, po której przekazuje sygnał żądania konserwacji automatyki (patrz punkt „ Funkcja „Wezwanie do konserwacji” ”).
		L2	1000	
		L3	1500	
		L4	2500	
		L5	5000	
		L6	10000	
		L7	15000	
		L8	20000	
L8	Wykaz anomalii	L1	Wynik 1-go manewru (ostatniego)	Umożliwia skontrolowanie rodzaju anomalii, jaka pojawiła się podczas ostatnich 8 manewrów (patrz punkt „ Historia usterek ”).
		L2	Wynik 2-go manewru	
		L3	Wynik 3-go manewru	
		L4	Wynik 4-go manewru	
		L5	Wynik 5-go manewru	
		L6	Wynik 6-go manewru	
		L7	Wynik 7-go manewru	
		L8	Wynik 8-go manewru	

7.4 FUNKCJE SPECJALNE

7.4.1 Funkcja „Przesuń pomimo wszystko”

Funkcja ta umożliwia funkcjonowanie automatyki również, gdy ktoś urządzenie bezpieczeństwa nie funkcjonuje prawidłowo lub jest wyłączone z użytkowania. Możliwe jest sterowanie automatyką w trybie „manualnym”, działając w następujący sposób:

1. przesłać polecenie w celu aktywacji bramy. Jeżeli wszystko działa w sposób prawidłowy, brama będzie się poruszała normalnie; w przeciwnym razie należy działać w sposób opisany w punkcie 2
2. w ciągu 3 sekund należy ponownie użyć i przytrzymać przycisk
3. po około 2 sekundach, brama wykona manewr w trybie „manualnym”, tzn. będzie się przesunąć wyłącznie podczas przytrzymywania przycisku służącego do wydania polecenia..



W razie braku funkcjonowania urządzeń bezpieczeństwa, lampa ostrzegawcza wykona kilka mignięć w celu zasygnalizowania rodzaju problemu. W celu sprawdzenia rodzaju anomalii należy się zapoznać z rozdziałem „CO ZROBIĆ, JEŚLI... (pomoc w rozwiązywaniu problemów)”.

7.4.2 Funkcja „Wezwanie do konserwacji”

Ta funkcja sygnalizuje użytkownikowi konieczność przeprowadzenia kontroli konserwacyjnej systemu automatyki. Liczba manewrów, po której następuje wezwanie podzielone jest na 8 poziomów za pomocą regulowanego parametru „Wezwanie do konserwacji” (patrz punkt „Programowanie drugiego poziomu (parametry regulowane)”).

Powiadomienie o konieczności przeprowadzenia konserwacji, następuje za pomocą lampy połączonej z wyjściem „Flash” lub „EL”, gdy jedno z tych wyjść jest zaprogramowane, przy użyciu programatora Oview, jako „Kontrolka konserwacji” (patrz punkt „Programowanie drugiego poziomu (parametry regulowane)”).



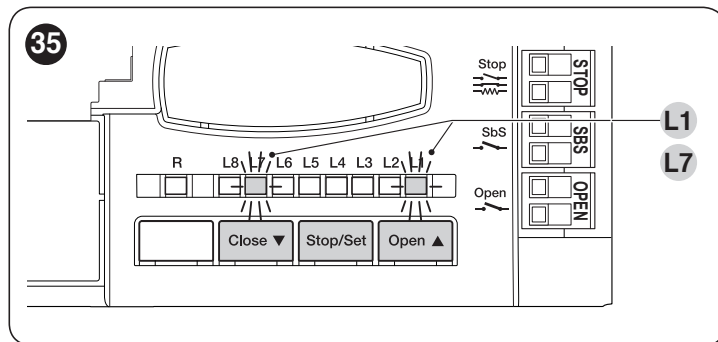
Na podstawie liczby wykonanych manewrów w stosunku do zaprogramowanego limitu, kontrolka konserwacji miga w sposób opisany w „Tabela 7”.

Tabela 7

WEZWANIE DO KONSERWACJI PRZY POMOCY FLASH I KONTROLKI KONSERWACJI	
Ilość manewrów	Sygnalizacja kontrolki konserwacji
Poniżej 80% limitu	Zapalona przez 2 s na początku otwierania
Między 81% a 100% limitu	Miga przez cały czas trwania manewru
Ponad 100% limitu	Miga zawsze

7.4.3 Kontrola liczby wykonanych manewrów

Przy pomocy funkcji „Wezwanie do konserwacji” możliwe jest ustalenie liczby manewrów wykonanych jako procent ustawionego limitu.



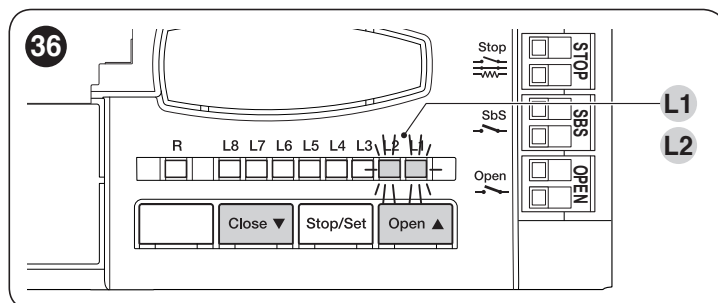
W tym celu:

1. nacisnąć i przytrzymać wciśnięty przycisk [Stop/Set] aż do chwili, gdy dioda „L1” zacznie migać
2. zwolnić przycisk [Stop/Set], gdy dioda „L1” zaczyna migać
3. nacisnąć przycisk [Open ▲] o [Close ▼], aby zmienić położenie migającej diody na „L7”, czyli „diodę wejściową” dla parametru „Wezwanie do konserwacji”
4. nacisnąć i przytrzymać wciśnięty przycisk [Stop/Set]. Wciąż z wciśniętym przyciskiem [Stop / Set] :
 - odczekać około 3 sekundy, po upływie których zaświeci się dioda kontrolna przedstawiająca aktualny poziom parametru „Wezwanie do konserwacji”
 - nacisnąć i natychmiast zwolnić przyciski [Open ▲] i [Close ▼]
 - dioda odpowiadająca wybranemu poziomowi wykona kilka mignięć; liczba mignięć oznacza procentowy wskaźnik wykonanych manewrów (wielokrotność 10%) w stosunku do ustawionego limitu. Na przykład: przy wezwaniu do konserwacji ustawionym na L6, a więc na 10 000, jeśli dioda sygnalizacyjna wykona 4 mignięcia, oznacza to, że osiągnięto 40% manewrów (czyli liczbę pomiędzy 4000 a 4999 manewrów). Jeżeli nie osiągnięto 10% założonych manewrów, nie nastąpi miganie.
5. zwolnić przycisk [Stop/Set].

7.5 KASOWANIE PAMIĘCI



Poniższa procedura przywraca fabryczne wartości programowania centrali. Wszystkie indywidualne ustawienia zostaną utracone.



Aby skasować pamięć centrali i przywrócić wszystkie ustawienia fabryczne, należy działać w następujący sposób:

1. nacisnąć i przytrzymać wciśnięte przyciski [Open ▲] i [Close ▼] aż do zaświecenia diod programowania „L1-L8” (po około 3 sekundach)
2. zwolnić przyciski
3. jeśli działanie zostało przeprowadzone prawidłowo, diody programowania „L1-L8” będą migać szybko przez 3 sekundy.



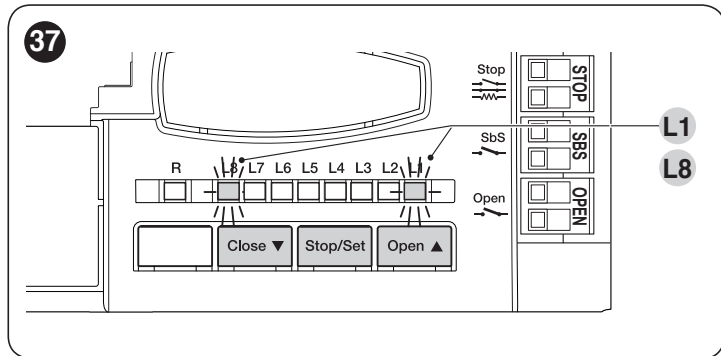
Zostaną wykasowane: pozycje ograniczników mechanicznych, programowanie pierwszego i drugiego poziomu.

8.1 HISTORIA USTEREK

Motoreduktor umożliwia wyświetlenie ewentualnych anomalii, jakie pojawiły się w czasie ostatnich 8 manewrów, na przykład przerwanie manewru z powodu zadziałania fotokomórki lub listwy krawędziowej.

W tym celu:

1. nacisnąć i przytrzymać wciśnięty przycisk **[Stop/Set]** aż do chwili, gdy dioda „L1” zacznie migać
2. zwolnić przycisk **[Stop/Set]**, gdy dioda „L1” zaczyna migać



3. nacisnąć przycisk **[Open ▲]** o **[Close ▼]** w celu przesunięcia diody lampy ostrzegawczej na „L8”, więc „diodę wejściową” dla parametru „Wykaz anomalii”
4. nacisnąć i przytrzymać wciśnięty przycisk **[Stop/Set]**. Wciąż z wciśniętym przyciskiem **[Stop / Set]** :
 - odczekać około 3 sekund, następnie nastąpi zaświecenie się diod odpowiadających za manewry, podczas których pojawiły się anomalie. Dioda L1 wskazuje wynik ostatniego manewru, dioda L8 wskazuje wynik ósmego manewru. Jeżeli dioda jest zaświecona, oznacza to, że podczas manewru miały miejsce anomalie, jeśli dioda jest zgaszona, oznacza to, że manewr został wykonany bez wystąpienia żadnej anomalii
 - nacisnąć przyciski **[Open ▲]** lub **[Close ▼]** w celu wybraniażądanego manewru: odpowiednia dioda wykona liczbę mignięć równą liczbie mignięć normalnie wykonywanych przez lampę ostrzegawczą po wystąpieniu anomalii (patrz „Tabela 8”)
5. zwolnić przycisk **[Stop/Set]**.

8.2 SYGNALIZACJA ZA POMOCĄ LAMPY OSTRZEGAWCZEJ

Lampa ostrzegawcza podłączona do wyjścia FLASH podczas ruchu bramy miga z częstotliwością jednego mignięcia na sekundę; kiedy pojawia się usterka, podawane są dwie krótkie serie krótkich mignięć w odstępach jednosekundowych.

Tabela 8

SYGNALIZACJE LAMPY OSTRZEGAWCZEJ FLASH		
Miganie w szybkim tempie	Przyczyna	DZIAŁANIE
1 mignięcie jednosekundowa przerwa 1 mignięcie	Błąd w systemie Bluebus	Na początku manewru, kontrola urządzeń podłączonych do BLUEBUS nie rozpoznała tych, które zostały zapamiętane podczas fazy wczytywania. Możliwe, że któreś z nich jest uszkodzone, należy je sprawdzić i wymienić; jeśli zostały wprowadzone zmiany należy powtórzyć wczytywanie.
2 mignięć jednosekundowa przerwa 2 mignięć	Zadziałanie fotokomórki	Na początku manewru jedna lub więcej fotokomórek nie daje zgody na ruch. Sprawdzić, czy nie ma przeszkód. Podczas ruchu jest to normalne, jeśli rzeczywiście pojawia się jakaś przeszkoda.
3 mignięć jednosekundowa przerwa 3 mignięć	Zadziałanie ogranicznika „Siły Silnika”	Podczas ruchu brama napotkała zwiększony opór; sprawdzić przyczynę i ewentualnie zwiększyć poziom siły silników.
4 mignięć jednosekundowa przerwa 4 mignięć	Zadziałanie wejścia STOP	Na początku manewru lub podczas ruchu zadziałało wejście STOP; sprawdzić przyczynę.
5 mignięć jednosekundowa przerwa 5 mignięć	Błąd parametrów wewnętrznych centrali sterującej	Odczekać co najmniej 30 sekund i ponowić próbę manewru; jeśli efekt jest taki sam to może się okazać, że jest to poważna usterka i wymaga wymiany płyty układu elektronicznego.
6 mignięć jednosekundowa przerwa 6 mignięć	Przekroczono maksymalny limit liczby manewrów na godzinę	Odczekać kilka minut, aby ogranicznik manewrów powrócił do stanu przed maksymalnym limitem.
7 mignięć jednosekundowa przerwa 7 mignięć	Błąd w wewnętrznych obwodach elektrycznych	Rozłączyć wszystkie obwody zasilania na kilka sekund, następnie spróbować powtórnie wydać polecenie; jeżeli stan się nie zmienia, może się okazać, że jest to poważna usterka i wymaga wymiany płyty elektronicznej.
8 mignięć jednosekundowa przerwa 8 mignięć	Wydano już polecenie, które uniemożliwia wykonanie innych poleceń	Sprawdzić rodzaj zawsze obecnego polecenia, na przykład może to być polecenie wydane przez zegar na wejściu „Otwiera”.
9 mignięć jednosekundowa przerwa 9 mignięć	Automatyka została zablokowana przez polecenie „Blokuj automatykę”	Odblokować automatykę, wysyłając polecenie „Odblokuj automatykę”.

8.3 SYGNALIZACJE NA CENTRALI

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

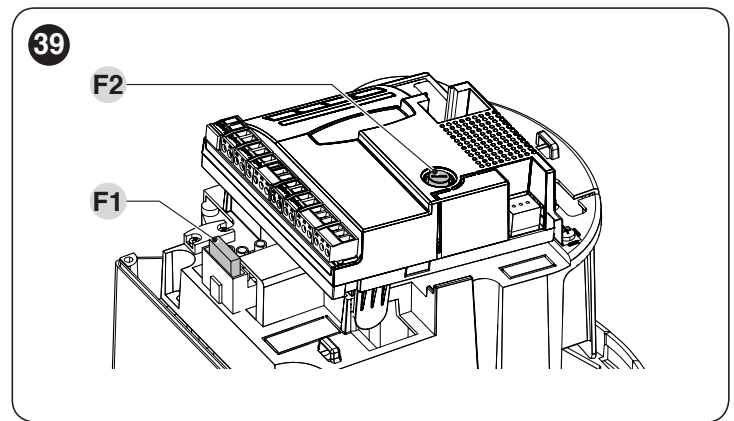
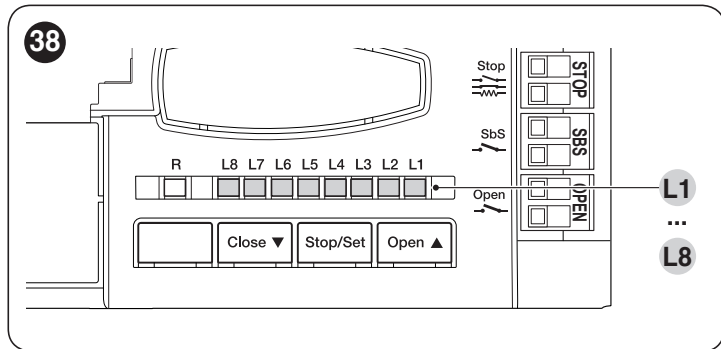


Tabela 9

DIODY ZACISKÓW ZAINSTALOWANE NA CENTRALI STERUJĄCEJ		
Stan	Znaczenie	Możliwe rozwiązanie
Dioda Bluebus		
Zgaszona	Anomalia	Sprawdzić, czy jest obecne zasilanie. Sprawdzić czy nie doszło do zadziałania bezpieczników, a jeśli miało ona miejsce, sprawdzić przyczynę usterki, a następnie wymienić bezpieczniki na nowe tego samego rodzaju.
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.
1 mignięcie na sekundę zielonej diody	Wszystko prawidłowo	Prawidłowe działanie centrali.
2 szybkich mignięć zielonej diody	Nastąpiła zmiana stanu wejść	Jest to prawidłowe zachowanie, gdy nastąpi zmiana stanu któregoś z wejść: SBS, STOP, OPEN, CLOSE, ma miejsce interwencja fotokomórek lub zostaje użyty nadajnik radiowy.
Seria mignięć czerwonej diody oddzielonych 1-sekundową przerwą	Różne	Odnieść się do informacji zamieszczonych w „ Tabela 8 ”.
Dioda STOP		
Zgaszona	Zadziałanie wejścia STOP	Sprawdzić urządzenia podłączone do wejścia STOP.
Zaświecona	Wszystko prawidłowo	Wejście STOP aktywne.
Dioda Sbs		
Zgaszona	Wszystko prawidłowo	Wejście Sbs nieaktywne.
Zaświecona	Zadziałanie wejścia Sbs	Jest to normalne jedynie, gdy jest rzeczywiście aktywne urządzenie podłączone do wejścia Sbs.
Dioda OPEN		
Zgaszona	Wszystko prawidłowo	Wejście OPEN nieaktywne.
Zaświecona	Zadziałanie wejścia OPEN	Jest to prawidłowe, jeśli rzeczywiście urządzenie podłączone do wejścia OPEN jest aktywne
Dioda L1 - L2		
Miganie w wolnym tempie	Zmiana liczby urządzeń podłączonych do Bluebus lub nieprzeprowadzone wczytanie urządzenia	Przeprowadzić wczytywanie urządzeń (zob. punkt „ Wczytywanie urządzeń ”.
Dioda L3 - L4		
Miganie w wolnym tempie	Nie przeprowadzono nigdy wczytywania pozycji ograniczników mechanicznych	Przeprowadzić wczytywanie ograniczników mechanicznych (zob. punkt „ Wczytywanie pozycji ograniczników mechanicznych ”.
Dioda L5		
Miganie w wolnym tempie	Wszystko prawidłowo	Do wyjścia EL przypisano funkcję inną niż „elektrozamek” lub „światło pomocnicze”.
Dioda L7		
Miganie w wolnym tempie	Wszystko prawidłowo	Do wejść SBS i OPEN przypisano kombinację funkcji inną niż „Krok po Kroku” i „Otwiera częściowo 1” lub niż „otwiera” i „zamyka”.
Dioda L8		
Miganie w wolnym tempie	Wszystko prawidłowo	Do wyjścia FLASH przypisano funkcję inną niż „Lampa ostrzegawcza” i „kontrolka otwartej bramy”.

9.1 DODAWANIE LUB USUWANIE URZĄDZEŃ

Po wykonanej automatyzacji istnieje możliwość dodawania lub usuwania dodatkowych urządzeń. W szczególności do „BlueBUS” i do wejścia „STOP” mogą być podłączone różne rodzaje urządzeń, jak przedstawiono w następujących punktach.



Po dodaniu lub usunięciu urządzeń, należy powtórzyć wczytywanie urządzeń w sposób opisany w punkcie „Wczytywanie innych urządzeń”.

9.1.1 BlueBUS

BlueBUS jest technologią, która pozwala na wykonanie połączeń urządzeń kompatybilnych za pomocą jedynie dwóch przewodów, którymi jest przesyłane zasilanie elektryczne oraz zwrotne sygnały komunikacyjne. Wszystkie urządzenia są podłączane równolegle do tych samych 2 przewodów BlueBUS i bez konieczności przestrzegania biegunowości; każde urządzenie jest rozpoznawane niezależnie, ponieważ podczas montażu jest mu przypisany jeden, jednoznaczny adres.

Do BlueBUS można przyłączyć na przykład: fotokomórki, urządzenia bezpieczeństwa, przyciski sterowania, diody sygnalizacyjne itp. Centrala sterująca rozpoznaje kolejno wszystkie urządzenia dołączone podczas odpowiedniej fazy rozpoznawania i jest w stanie wykryć z wysoką dokładnością wszelkie możliwe anomalie.

Z tego powodu, za każdym razem, gdy jest dodawane lub usuwane jakieś urządzenie podłączone do BlueBUS, należy w centrali przeprowadzić fazę wczytywania w sposób opisany w punkcie „Wczytywanie innych urządzeń”.

9.1.2 Wejście STOP

STOP jest wejściem, które powoduje natychmiastowe zatrzymanie manewru, po czym następuje krótka zmiana kierunku. Do tego wejścia mogą być podłączone urządzenia z wyjściem ze stykiem normalnie otwartym „NO”, normalnie zamkniętym „NC”, albo urządzenia z wyjściem o stałej oporności 8,2 kΩ, jak na przykład listwy krawędziowe.

Podobnie, jak w przypadku BlueBUS, centrala rozpoznaje rodzaj urządzenia podłączonego do wejścia STOP podczas fazy wczytywania (patrz punkt „Wczytywanie innych urządzeń”); każda zmiana w porównaniu do wczytanego stanu spowoduje wykonanie polecenia STOP.

Za pomocą odpowiednich działań, istnieje możliwość podłączenia do wejścia STOP więcej niż jednego urządzenia, nawet różnych rodzajów:

- Równolegle między sobą może być połączona dowolna liczba urządzeń typu NO.
- Równolegle między sobą może być połączona dowolna liczba urządzeń typu NC.
- Dwa urządzenia z wyjściem o stałej rezystancji 8,2 kΩ można podłączyć równolegle. Jeżeli urządzeń jest więcej niż 2, można je połączyć kaskadowo z jedną rezystancją końcową 8,2 kΩ.
- Możliwa jest kombinacja NO i NC poprzez równoległe połączenie 2 styków i dołączeniem szeregowo do styku NC oporu 8,2 kΩ (pozwala to także na kombinację 3 urządzeń: „NO”, „NC” i 8,2 kΩ).



Jeśli wejście STOP jest używane do podłączenia urządzeń z funkcjami bezpieczeństwa, jedynie urządzenia ze stałym oporem 8,2kΩ zapewniają III kategorię odporności na usterki według normy EN 13849-1.

9.1.3 Fotokomórki

W celu umożliwienia centrali rozpoznania urządzeń podłączonych za pomocą systemu „BlueBus”, należy wykonać ich adresowanie. Działanie to musi być wykonane ustawiając prawidłowo mostek elektryczny obecny w każdym urządzeniu (odnieść się również do instrukcji każdego urządzenia). Poniżej zamieszczono schemat adresowania fotokomórek w zależności od ich rodzaju.

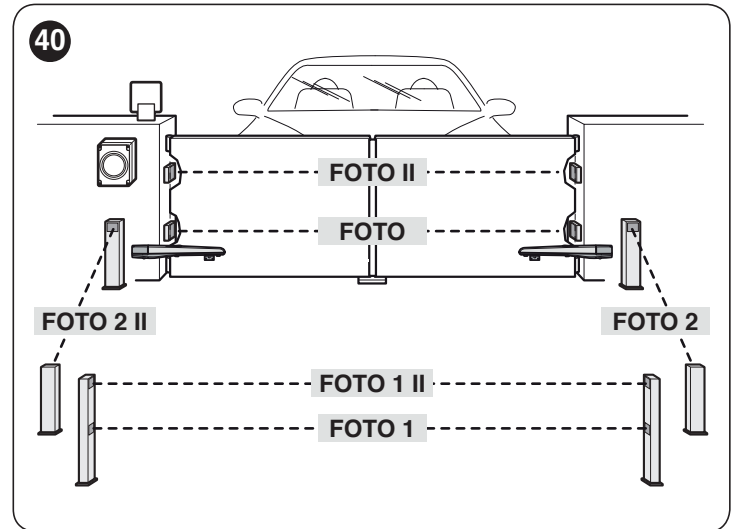


Tabela 10

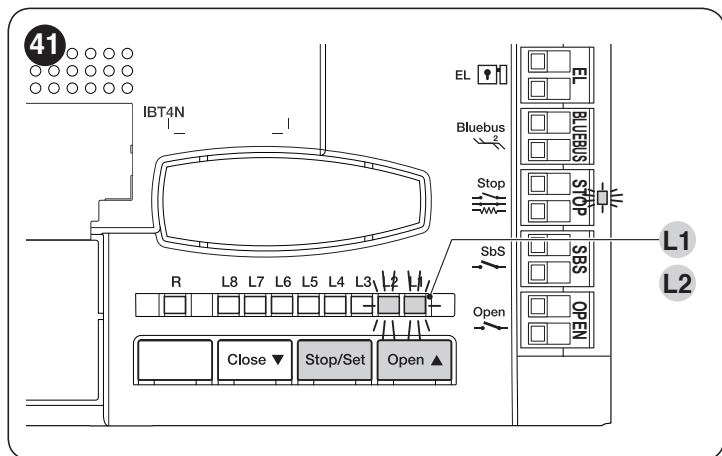
ADRESY FOTOKOMÓREK	
Fotokomórka	Pozycja mostków
FOTO Fotokomórka zewnętrzna h = 50 działająca przy zamykaniu (zatrzymuje i zmienia kierunek ruchu)	
FOTO II Fotokomórka zewnętrzna h = 100 działająca przy zamykaniu (zatrzymuje i zmienia kierunek ruchu)	
FOTO 1 Fotokomórka wewnętrzna h = 50 z działaniem podczas zamykania (zatrzymuje i zmienia kierunek ruchu) oraz podczas otwierania (zatrzymuje i rusza ponownie z chwilą zwolnienia fotokomórki)	
FOTO 1 II Fotokomórka wewnętrzna h = 100 z działaniem podczas zamykania (zatrzymuje i zmienia kierunek ruchu) oraz podczas otwierania (zatrzymuje i rusza ponownie z chwilą zwolnienia fotokomórki)	
FOTO 2 Fotokomórka wewnętrzna z działaniem podczas otwierania (zatrzymuje i zmienia kierunek ruchu)	
FOTO 2 II Fotokomórka wewnętrzna z działaniem podczas otwierania (zatrzymuje i zmienia kierunek ruchu)	
FOTO 3 KONFIGURACJA NIEDOZWOLONA	



Po zakończeniu procedury instalowania lub po usunięciu fotokomórek lub innych urządzeń należy przeprowadzić procedurę wczytywania (patrz punkt „Wczytywanie urządzeń”).

9.1.4 Wczytywanie innych urządzeń

Zazwyczaj wczytywanie urządzeń podłączonych do „BlueBUS” i do wejścia „STOP” jest wykonywane podczas instalacji systemu; jednak po każdym dodaniu lub zdemontowaniu urządzenia należy powtórzyć wczytywanie w następujący sposób.



W tym celu:

1. nacisnąć równocześnie i przytrzymać przyciski [Open ▲] i [Stop/Set]
2. zwolnić przyciski, gdy diody „L1” i „L2” zaczynają szybko migać (po około 3 sekundach)
3. odczekać kilka sekund aż centrala zakończy wczytywanie urządzeń
4. po zakończeniu tej fazy, dioda „Stop” musi być zaświecona, diody „L1” i „L2” muszą zgasnąć, a diody „L1...L8” będą zaświecone w zależności od stanu funkcji ON-OFF, które przedstawiają.



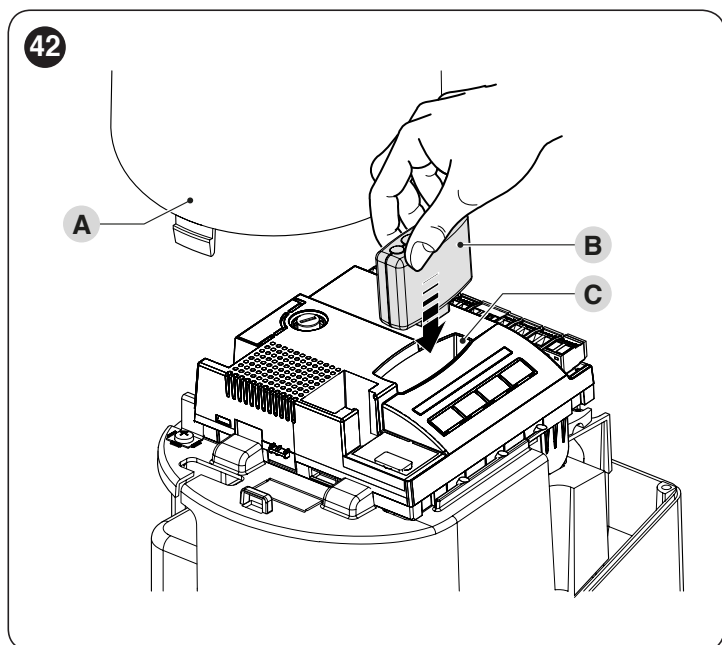
Po dodaniu lub usunięciu urządzeń, konieczne jest ponowne wykonanie próby technicznej automatyki, zgodnie ze wskazaniami w punkcie „Próba odbiorcza”.

9.2 PODŁĄCZANIE ODBIORNIKA RADIOWEGO OXI

Centrala posiada gniazdo na odbiornik radiowy OXI (wersja z wbudowanym złączem anteny), które umożliwia zdalne sterowanie centralą za pomocą nadajników oddziałujących na wejścia centrali.

Aby zainstalować odbiornik („Rysunek 42”):

1. zdjąć pokrywę (A)
1. umieścić odbiornik (B) w przeznaczonym na niego gnieździe (C) na centrali.



W „Tabela 11” przedstawiono wyjścia odbiornika radiowego i odpowiadające im polecenia, które wykona silnik:

Tabela 11

OXI W TRYBIE I LUB TRYBIE II	
Wyjście Odbiornika	Polecenie
Wyjście nr 1	„Krok po Kroku”
Wyjście nr 2	„Otwarcie częściowe 1”
Wyjście nr 3	„Otwiera”
Wyjście nr 4	„Zamyka”

W razie zainstalowania odbiornika radiowego OXI używanego w „TRYBIE ROZSZERZONYM”, będzie on mógł wysyłać polecenia zamieszczone w „Tabela 12”.

Tabela 12

OXI W TRYBIE II ROZSZERZONYM		
Nr	Polecenie	Opis
1	Krok po Kroku	Polecenie „SbS” (Krok po Kroku)
2	Otwarcie częściowe 1	Polecenie „Otwarcie częściowe 1”
3	Otwiera	Polecenie „Otwiera”
4	Zamyka	Polecenie „Zamyka”
5	Stop	Zatrzymuje manewr
6	Krok Po Kroku Zespół mieszkalny	Polecenie w trybie zespołu mieszkalnego
7	Krok po Kroku wysoki priorytet	Wydaje polecenie również z zablokowaną automatyką lub aktywnymi poleceniami
8	Otwiera częściowo 2	Otwiera częściowo (otwarcie skrzydła M2, równe 1/2 całkowitego otwarcia)
9	Otwiera częściowo 3	Otwiera częściowo (otwarcie dwóch skrzydeł równe 1/2 całkowitego otwarcia)
10	Otwiera i blokuje automatykę	Wywołuje manewr otwarcia i po jego zakończeniu, zablokowanie automatyki; centrala nie akceptuje żadnego innego polecenia z wyjątkiem „Otwórz wysoki priorytet” i „Odblokuj automatykę” lub (tylko z Oview) polecenia: „Odblokuj i zamknij” i „Odblokuj i otwórz”
11	Zamyka i blokuje automatykę	Wywołuje manewr zamknięcia i po jego zakończeniu, zablokowanie automatyki; centrala nie akceptuje żadnego innego polecenia z wyjątkiem „Otwórz wysoki priorytet” i „Odblokuj automatykę” lub (tylko z Oview) polecenia: „Odblokuj i zamknij” i „Odblokuj i otwórz”
12	Blokuje automatykę	Powoduje zatrzymanie manewru i zablokowanie automatyki; centrala nie akceptuje żadnego innego polecenia z wyjątkiem „Otwórz wysoki priorytet” i „Odblokuj automatykę” lub (tylko z Oview) polecenia: „Odblokuj i zamknij” i „Odblokuj i otwórz”
13	Odblokowuje automatykę	Powoduje odblokowanie automatyki i przywrócenie normalnego funkcjonowania
14	On Timer Światło nocne	Następuje zaświecenie wyjścia Światło pomocnicze z wyłączeniem czasowym
15	On-Off Światło nocne	Następuje zaświecenie i zgaszenie światła pomocniczego w trybie Krok po Kroku



W celu uzyskania dodatkowych informacji należy się zapoznać z instrukcją odbiornika.

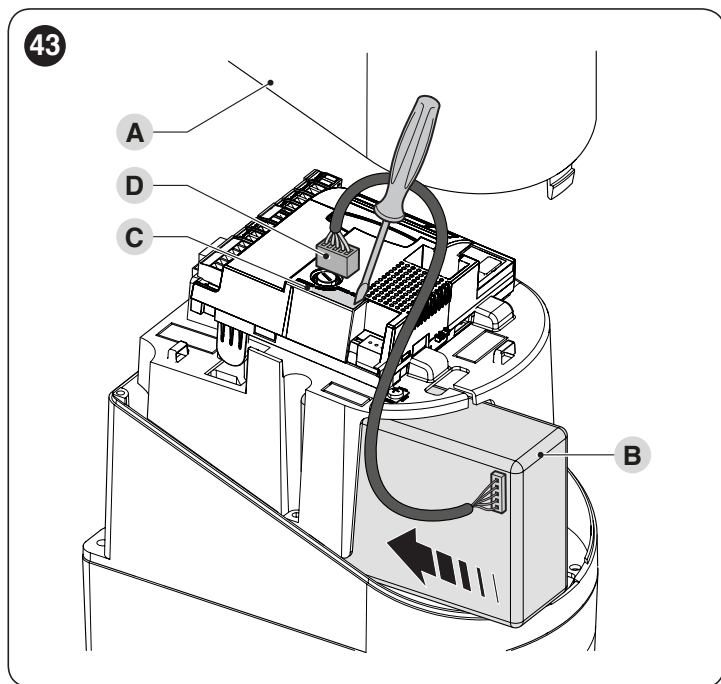
9.3 PODŁĄCZENIE I MONTAŻ BATERII AKUMULATORA AWARYJNEGO



Podłączenie elektryczne baterii do centrali należy wykonać dopiero po zakończeniu wszystkich etapów montażu i programowania, gdyż stanowi ona awaryjny moduł zasilania.

W celu zainstalowania i podłączenia baterii:

1. zdjąć pokrywę (A)
2. przesunąć baterię (B) do odpowiedniego gniazda
3. przy użyciu wkrętaka zdjąć zabezpieczenie z tworzywa sztucznego (C)
4. włożyć odpowiednie złącze (D) do centrali sterującej.



9.4 MONTAŻ SYSTEMU ODBLOKOWANIA ZEWNĘTRZNEGO KIO

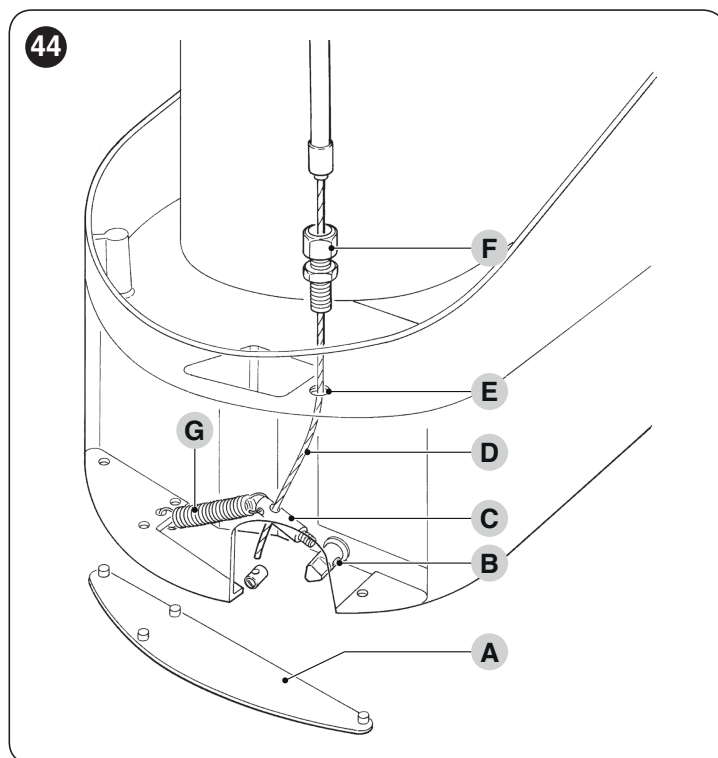


Kio należy podłączyć do motoreduktora napędzającego skrzydło, które rusza jako pierwsze (ruszając z pozycji zamkniętej bramy).

W celu podłączenia, należy działać w następujący sposób:

1. zdjąć dolną pokrywę z tworzywa sztucznego (A)
2. włożyć sworznię (C) do otworu wału odblokowującego (C)
3. wprowadzić stalowy przewód (D) najpierw w sworznię (F), następnie w odpowiedni otwór (E) i otwór sworzni (C)
4. zablokować przewód, przykręcając śrubę sworzni (F)
5. podłączyć sprężynę (G) do dwóch końców
6. przeciągnąć drugi koniec przewodu przez otwór w dolnej części motoreduktora
7. ponownie umieścić pokrywę (A)

44



8. podłączyć przewód do Kio, korzystając z instrukcji obsługi urządzenia.

9.5 PODŁĄCZANIE PROGRAMATORA OVIEW

Do centrali sterującej można przyłączyć jednostkę programującą „Oview”.

Jednostka ta umożliwia szybkie i kompletne programowanie funkcji, regulację parametrów, aktualizację firmware centrali, diagnostykę w celu odczytania niewłaściwego funkcjonowania i okresową konserwację.

„Oview” umożliwia pracę w maksymalnej odległości około 100 m od centrali. Jeżeli więcej centrali jest połączonych między sobą w sieć „BusT4”, poprzez podłączenie „Oview” do jednej z tych centrali możliwe jest wyświetlenie na wyświetlaczu wszystkich centrali obecnych w sieci (maksymalnie 16 centrali).

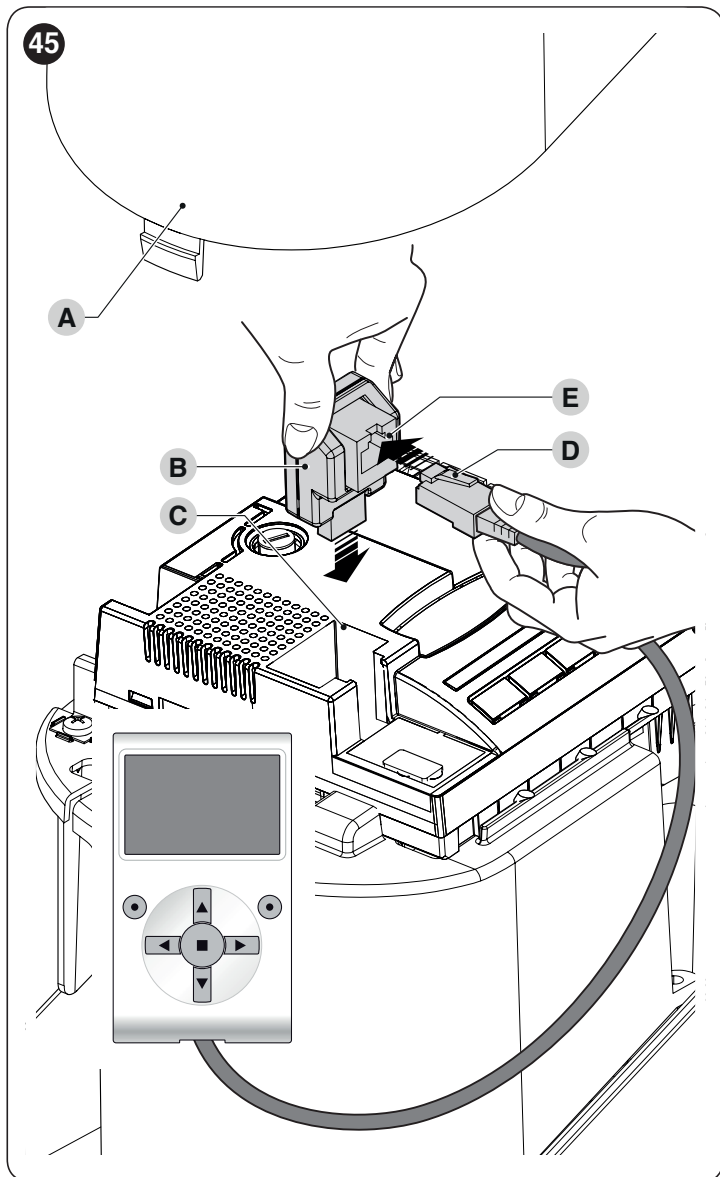
Jednostka „Oview” może pozostać podłączona do centrali również podczas normalnego działania automatyki, umożliwiając użytkownikowi przesyłanie poleceń za pomocą specjalnego menu.



Przed podłączeniem interfejsu IBT4N należy odłączyć sieciowe zasilanie elektryczne od centrali sterującej.

Aby zainstalować interfejs:

1. zdjąć pokrywę (A)
2. umieścić interfejs (B) w odpowiednim gnieździe (C) na płycie elektronicznej centrali
3. umieścić okablowanie (D) w odpowiednim gnieździe (E) na interfejsie.



W tej chwili możliwe będzie ponowne zasilanie centrali.



W celu uzyskania dodatkowych informacji należy się zapoznać z instrukcjami podłączonych urządzeń.

9.6 PODŁĄCZENIE SYSTEMU WYKORZYSTUJĄCEGO ENERGIĘ SŁONECZNĄ SOLEMYO



Gdy automatyka jest zasilana przez system „Solemyo”, NIE WOLNO JEJ PODŁĄCZAĆ równocześnie do sieci elektrycznej.

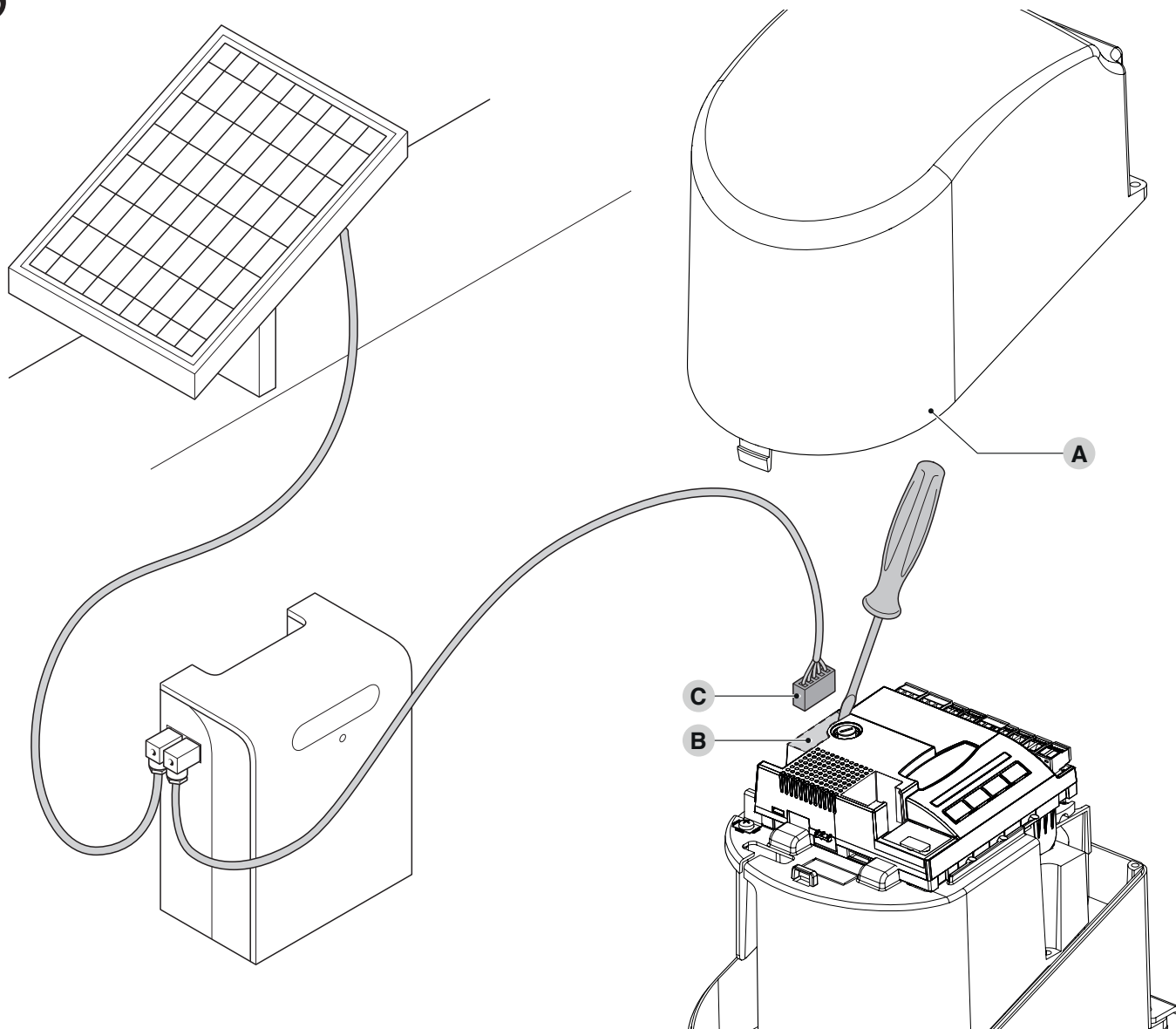


W celu uzyskania dodatkowych informacji na temat systemu „Solemyo”, należy zapoznać się z instrukcją obsługi systemu.

W celu wykonania połączenia systemu „Solemyo”:

1. zdjąć pokrywę (A)
2. przy użyciu wkrętaka zdjąć zabezpieczenie z tworzywa sztucznego (B)
3. włożyć odpowiednie złącze (C) do centrali sterującej.

46



10 KONSERWACJA URZĄDZENIA

W celu utrzymania stałego poziomu bezpieczeństwa i zapewnienia maksymalnego czasu użytkowania automatyki, niezbędna jest regularna konserwacja. W tym celu **POP** jest wyposażony w licznik manewrowy oraz system sygnalizacji żądania konserwacji, patrz punkt „**Funkcja „Wezwanie do konserwacji”**”.



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

W celu konserwacji motoreduktora:

1. Programować konserwację przynajmniej w ciągu 6 miesięcy lub po wykonaniu 20.000 manewrów od ostatniej konserwacji
2. odłączyć wszelkie źródła zasilania elektrycznego, w tym ewentualne akumulatory awaryjne
3. sprawdzić stan zużycia wszystkich materiałów wchodzących w skład automatyki, zwracając szczególną uwagę na zjawiska erozji lub oksydacji elementów konstrukcyjnych; wymienić elementy, które nie dają wystarczających gwarancji
4. sprawdzić stopień zużycia elementów ruchomych: koła zębatego, listwy zębatej i wszystkich elementów skrzydła, wymienić części zużyte
5. ponownie podłączyć źródła zasilania elektrycznego i wykonać próby i kontrole przewidziane w punkcie „**Próba odbiorcza**”.

11 UTYLIZACJA PRODUKTU



Opisywane w tej instrukcji urządzenie jest integralną częścią automatyki, w związku z tym musi być poddawane utylizacji razem z nią.

Zarówno operacje montażu, jak również i demontażu po zakończeniu okresu eksploatacji urządzenia, muszą być wykonywane przez personel wykwalifikowany.

Produkt składa się z różnych materiałów: niektóre z nich mogą być poddawane recyklingowi, inne są przeznaczone do utylizacji. Zalecamy zapoznanie się z informacjami na temat recyklingu i utylizacji przewidzianymi w lokalnie obowiązujących przepisach dla danej kategorii produktu.

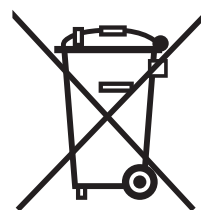


UWAGA!

Niektóre części urządzenia mogą zawierać substancje zanieczyszczające lub niebezpieczne, które, jeżeli zostaną rozrzucone w otoczeniu, mogą wywierać szkodliwy wpływ na środowisko i zdrowie ludzkie.



Jak wskazuje symbol zamieszczony obok, zabrania się wyrzucania urządzenia razem z odpadami domowymi. Należy więc przeprowadzić "selektywną zbiórkę odpadów", zgodnie z metodami przewidzianymi przez przepisy obowiązujące na Waszym terytorium lub oddać urządzenie do sprzedawcy podczas dokonywania zakupu nowego ekwiwalentnego urządzenia.



UWAGA!

Lokalne przepisy mogą przewidywać wysokie kary za nielegalną utylizację urządzenia.



Zamieszczona charakterystyka techniczna odnosi się do temperatury otoczenia wynoszącej 20°C (± 5°C). Nice S.p.A. zastrzega sobie prawo do wprowadzania zmian produktu w którejkolwiek chwili, gwarantując jego funkcjonalność i przewidziane zastosowanie.

Tabela 13

PARAMETRY TECHNICZNE		
Opis	Parametry techniczne	
	PP7124	PP7224
Typologia	Motoreduktor elektromechaniczny do automatyzacji bram i furtek automatycznych z silnikiem zasilanym prądem stałym, przekładnią epicykloidalną, odblokowaniem mechanicznym. Wbudowana centrala sterująca i odbiornik radiowy OXI.	Motoreduktor elektromechaniczny do automatyzacji bram i furtek automatycznych z silnikiem zasilanym prądem stałym, przekładnią epicykloidalną, odblokowaniem mechanicznym.
Maksymalny moment startowy [odpowiadający zdolności wytworzenia siły wywołującej ruch skrzydła]	250 Nm	
Moment znamionowy [odpowiadający zdolności wytworzenia siły podtrzymującej ruch skrzydła]	100 Nm	
Prędkość przy momencie nominalnym	0,13 rad/s (1,2 rpm)	
Prędkość bez obciążenia (centrala pozwala na zaprogramowanie 6 prędkości wynoszących około: 100, 85, 70, 55, 45, 30%)	0,17 rad/s (1,6 rpm)	
Częstotliwość maksymalna cykli roboczych (przy nominalnym momencie obrotowym)*	35 cykli/h	
Maksymalny czas pracy ciągłej (przy momencie nominalnym)**	10 minut	
Ograniczenia w użytkowaniu	Produkt może być używany do bram z skrzydłem o maksymalnej wadze do 200 kg dla długości do 2 m.	
Trwałość	Szacowane pomiędzy 80 000 a 250 000 cykli, zgodnie z warunkami podanymi w punkcie „Trwałość produktu”.	
Zasilanie POP	230V~ (120V~ w przypadku wersji PP7124/V1) (±10%) 50/60 Hz	24V= (±25%)
Zasilanie awaryjne	Z urządzeniem dodatkowym PS124	-
Zasilanie panelami słonecznymi	Przystosowany do zestawu SYKCE	-
Maksymalny pobór mocy przy znamionowym momencie obrotowym	170W	50W
Moc szczytowa	280W	100W
Pobór prądu	0,8 A (1,6 A w przypadku wersji PP7124/V1)	2 A
Maksymalny pobór prądu	1,3 A (2,6 A w przypadku wersji PP7124/V1)	4 A (przez maksymalny czas równy 1 s)
Pobór mocy „Standby-Wszystkie” przy zasilaniu z PS124 lub zestawu SYKCE (wliczając w to odbiornik OXI)	Poniżej 100 mW	-
Wyjście lampy ostrzegawczej***	Jedna lampa ostrzegawcza ELB (żarówka 12 V=, 21 W) lub ELDC	-
Wyjście zamka elektrycznego***	Jeden elektrozamek 12 V~ max 15 VA	-
Wyjście BLUEBUS	Jedno wyjście z maksymalnym obciążeniem 12 jednostek Bluebus (maksymalnie 6 par fotokomórek EPM plus 2 pary fotokomórek EPM adresowane jako urządzenia do otwierania plus maksymalnie 4 urządzenia sterownicze EDSB lub ETPB)	-
Wejście STOP	Dla styków normalnie zamkniętych, normalnie otwartych lub o stałej oporności 8,2 kΩ; w automatycznym wczytywaniu urządzeń (każda zmiana w porównaniu do stanu wczytanego wywołuje polecenie STOP)	-
Wejście Sbs	Dla styków normalnie otwartych (zamknięcie styku wywołuje polecenie Krok po Kroku)	-
Wejście OTWIERA	Dla styków normalnie otwartych (zamknięcie styku wywołuje polecenie OTWIERA CZĘŚCIOWO 1)	-

PARAMETRY TECHNICZNE		
Opis	Parametry techniczne	
	PP7124	PP7224
Odbiornik radiowy	OXI (wersja z wbudowanym złączem anteny)	-
Funkcje programowane	8 funkcji typu ON-OFF i 8 parametrów regulowanych (zob. punkt „ Programowanie pierwszego poziomu (ON-OFF) ”)	-
Funkcje w automatycznym wczytywaniu	Automatyczne wczytywanie urządzeń podłączonych do wyjścia BlueBUS Automatyczne rozpoznawanie typu urządzenia „STOP” (styk NO, NC lub o stałym oporze 8,2 kΩ) Automatyczne wczytywanie skoku skrzydła i automatyczne wyliczenie punktów zwalniania i otwarcia częściowego. Automatyczne wczytywanie działania z jednym lub z dwoma silnikami.	-
Montaż	W pionie, przy użyciu odpowiedniej płyty mocującej	
Temperatura robocza	-20°C ÷ 55°C (w niskich temperaturach wydajność motoreduktora zmniejsza się)	
Użytkowanie w atmosferze szczególnie kwaśnej lub słonej lub potencjalnie wybuchowej	Nie	
Stopień ochrony	IP 44 (z pełną obudową)	
Wymiary i masa	167x254x315h	
Masa	10 kg	9 kg

* Częstotliwość cykli w temperaturze maksymalnej: 25 cykli/h

** Maksymalny czas cyklu ciągłego w temperaturze maksymalnej: 8 minut

*** Wyjścia „Lampa ostrzegawcza” i „Elektrozamek” można zaprogramować dla innych funkcji (patrz punkt „**Programowanie pierwszego poziomu (ON-OFF)**”), lub punkt „**Podłączanie programatora Oview**”). Parametry elektryczne wyjść są dostosowywane do wybranego typu funkcji: funkcja lampy ostrzegawczej: żarówka 12 V $\overline{=}$, 21 W max; funkcja elektrozamek: 12 V \sim , 15 VA max; inne wyjścia (wszystkie rodzaje): 1 lampa lub przekaźnik 24 V $\overline{=}$ (-30 i +50%), 4 W max.

Deklaracja zgodności UE i deklaracja włączenia „maszyny nieukończonyj”

Uwaga - Treść niniejszej deklaracji odpowiada oświadczeniom znajdującym się w oficjalnym dokumencie złożonym w siedzibie firmy Nice S.p.A., a w szczególności jego ostatniej wersji dostępnej przed wydrukowaniem niniejszej instrukcji. Niniejszy tekst został dostosowany w celach wydawniczych. Kopię oryginalnej deklaracji można uzyskać w siedzibie spółki Nice S.p.A. (TV) Italy.

Numer: 338/POP **Wydanie:** 4 **Język:** PL
Nazwa producenta: Nice S.p.A.
Adres: Via Callalta 1, Z.I. Rustignè, 31046 Oderzo (TV) Italy
Osoba upoważniona do sporządzenia dokumentacji technicznej: Nice S.p.A.
Typ produktu: Motoreduktor elektromechaniczny „POP” z wbudowaną centralą
Model / Typ: PP7124, PP7224
Urządzenia dodatkowe: Zobacz katalog

Niżej podpisany, Roberto Griffa, Chief Executive Officer, oświadcza na własną odpowiedzialność, że wyżej wymieniony produkt jest zgodny z następującymi dyrektywami:

- Dyrektywa 2014/30/UE (EMC), zgodnie z następującymi normami zharmonizowanymi: EN 61000-6-2:2005, EN 61000-6-3:2007+A1:2011

Ponadto, produkt jest zgodny z następującą dyrektywą w zakresie wymagań dotyczących „maszyn nieukończonych” (Załącznik II, część 1, sekcja B):

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

Oświadcza się, 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 nieukończonyj”, zachowując całkowicie swoje prawa do własności intelektualnej.

Jeżeli „maszyna nieukończonyj” 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.

Przypominamy, że „maszyny nieukończonyj” nie należy uruchamiać do czasu, kiedy maszyna końcowa, do której ma ona zostać włączona, nie uzyska deklaracji zgodności (jeżeli wymagana) z wymogami dyrektywy 2006/42/WE.

Ponadto, produkt jest zgodny z następującymi normami:

EN 60335-1:2012+A11:2014, EN 62233:2008, EN 60335-2-103:2015

Ing. Roberto Griffa
(Chief Executive Officer)



Oderzo, 16/05/2018

Przed pierwszym użyciem automatyki, należy poprosić instalatora o wyjaśnienie, jakie zagrożenia mogą się pojawić w czasie użytkowania bramy oraz przeznaczyć kilka minut na przeczytanie instrukcji i ostrzeżeń kierowanych do użytkownika. Należy przechowywać instrukcję w celu możliwych późniejszych konsultacji i przekazać ją ewentualnemu następnemu użytkownikowi bramy.



UWAGA!

Urządzenie jest maszyną, która wiernie wykonuje Państwa polecenia. Nieświadome i niewłaściwe użytkowanie może wywołać zagrożenie:

- nie zlecać ruchu bramy, jeśli w jej pobliżu znajdują się osoby, zwierzęta lub przedmioty
- zabrania się dotykania części automatyki, gdy brama jest w ruchu
- fotokomórki nie są urządzeniami zabezpieczającymi, a wyłącznie pomocniczymi urządzeniami zabezpieczającymi. Są wykonane z zastosowaniem niezawodnej technologii ale, w ekstremalnych warunkach, mogą działać w nieprawidłowy sposób lub ulec uszkodzeniu i, w niektórych przypadkach, uszkodzenie to może nie być natychmiastowo widoczne. Z tego powodu, podczas użytkowania automatyki należy przestrzegać wszystkich wskazówek podanych w niniejszej instrukcji
- okresowo sprawdzać prawidłowe działanie fotokomórek.



Przejazd podczas zamykania bramy jest surowo ZABRONIONY! Przejazd jest dozwolony wyłącznie, gdy brama jest całkowicie otwarta z zatrzymanymi skrzydłami.



DZIECI

System automatyki gwarantuje wysoki stopień bezpieczeństwa. Dzięki systemom odczytu, kontroluje i gwarantuje jego ruch w obecności ludzi lub rzeczy. W każdym razie, należy zabronić dzieciom zabawy w pobliżu automatyki i, w celu uniknięcia przypadkowego uruchomienia, nie należy pozostawiać pilotów w zasięgu dzieci. Automatyka nie jest zabawką!

Produkt nie jest przeznaczony do użytkowania przez osoby (w tym dzieci) o ograniczonych zdolnościach fizycznych, zmysłowych bądź umysłowych lub przez osoby nieposiadające odpowiedniego doświadczenia i wiedzy, chyba że znajdują się one pod nadzorem osób odpowiedzialnych za ich bezpieczeństwo i zostały przez te osoby przeszkolone w kwestiach dotyczących użytkowania produktu.

Anomalie: w razie zauważenia jakiegokolwiek anomalii automatyki, należy odłączyć zasilanie elektryczne instalacji i wykonać odblokowanie ręczne silnika (patrz instrukcje na końcu rozdziału) w celu umożliwienia ręcznej obsługi bramy. Nie wykonywać samodzielnie żadnej naprawy, ale zwrócić się o pomoc do zaufanego instalatora.



Nie wprowadzać zmian w instalacji i parametrach programowania i regulacji automatyki: czynności te powinny zostać wykonane przez instalatora.

Uszkodzenie lub odcięcie zasilania: podczas oczekiwania na pomoc instalatora lub przywrócenie energii elektrycznej, automatyka może być używana również jeśli nie posiada akumulatora za pasowego. W tej sytuacji należy ręcznie odblokować silnik (patrz instrukcje na końcu rozdziału) i ręcznie przesunąć skrzydło bramy.

Urządzenia zabezpieczające niesprawne: możliwe jest uruchomienie automatyki również, gdy niektóre urządzenia zabezpieczające nie działają poprawnie lub są niesprawne. Możliwe jest sterowanie bramą w trybie „Manualnym” działając w następujący sposób:

1. przesać polecenie w celu uruchomienia bramy, za pomocą nadajnika lub przełącznika kluczykowego, itp. Jeśli wszystko działa prawidłowo, brama zadziała w sposób normalny, w przeciwnym razie, lampa ostrzegawcza mignie kilka razy i manewr się nie rozpocznie (liczba mignięć zależy od przyczyny, z jakiej manewr nie może się rozpocząć)
2. w ciągu 3 sekund należy ponownie nacisnąć i przytrzymać przycisk służący do wydania polecenia
3. po około 2 sekundach, brama wykona manewr w trybie „manualnym”, tzn. będzie się przesuwać wyłącznie podczas przytrzymania przycisku służącego do wydania polecenia.



Jeśli urządzenia ochronne nie działają, zaleca się jak najszybsze zlecenie wykonania napraw wykwalifikowanemu technikowi.

Próba odbiorcza, konserwacja okresowa i ewentualne naprawy powinny być udokumentowane przez osoby je wykonujące i przechowywane przez właściciela instalacji. Jedyne czynności, jakie użytkownik może wykonywać okresowo, to czyszczenie szkiełek fotokomórek (użyć miękkiej i zwilżonej ściereczki) i usuwanie wszelkich liści lub kamieni, które mogłyby stanowić przeszkodę podczas pracy automatyki.



Użytkownik automatyki, przed wykonaniem jakiegokolwiek konserwacji, musi odblokować ręcznie silnik w celu uniemożliwienia przypadkowego uruchomienia bramy (patrz instrukcje na końcu rozdziału).

Konserwacja: w celu utrzymania stałego poziomu bezpieczeństwa i zapewnienia maksymalnego czasu użytkowania całej automatyki, niezbędna jest regularna konserwacja (przynajmniej co 6 miesięcy).



Wszelkie kontrole, prace konserwacyjne lub naprawy mogą być wykonane wyłącznie przez wyspecjalizowany personel.

Utylizacja: po zakończeniu okresu użytkowania automatyki należy dopilnować, by rozbiórka została przeprowadzona przez wykwalifikowany personel i aby materiały zostały poddane recyklingowi lub utylizacji zgodnie z obowiązującymi przepisami.

Wymiana baterii w pilocie: jeśli pilot po pewnym okresie użytkowania ma zmniejszony zasięg lub w ogóle przestał działać, przyczyną mogą być wyczerpane baterie (w zależności od intensywności używania, bateria wytrzymuje od kilku miesięcy do ponad roku). O wyczerpaniu baterii świadczy nieświecenie się lub tylko krótkotrwałe świecenie się kontrolki potwierdzającej przesył informacji na pilocie. Przed zwróceniem się do instalatora, należy spróbować wymienić baterie na inne, wyjęte z ewentualnego innego nadajnika, działającego prawidłowo: jeśli to bateria była powodem usterki, wystarczy ją wymienić na nową, tego samego typu.

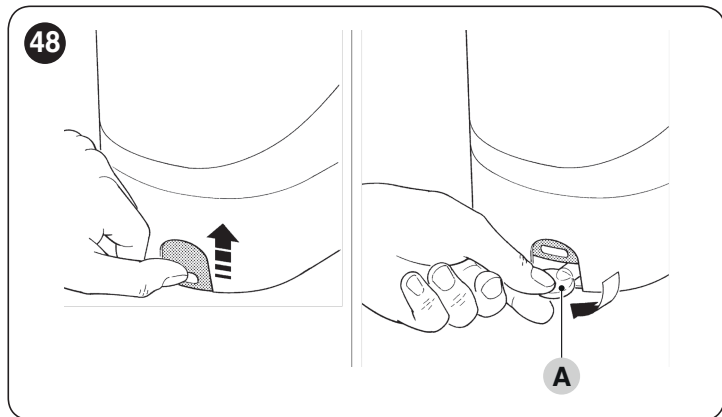
Odblokowanie i ruch ręczny



Odblokowanie może nastąpić wyłącznie, gdy skrzydło jest zatrzymane.

W celu odblokowania:

1. podnieść drzwiczki
2. włożyć i obrócić klucz (**A**) w prawo o 90°



3. teraz można przesunąć ręcznie skrzydło do żądanej pozycji.

W celu zablokowania:

1. obracać klucz (**A**) w kierunku przeciwnym do ruchu wskazówek zegara 90°
2. wyjąć klucz
3. opuścić drzwiczki.



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

www.niceforyou.com

IDV0668A00PL_31-01-2019