

Motoreduktor do bram skrzydłowych

FA01561-PL

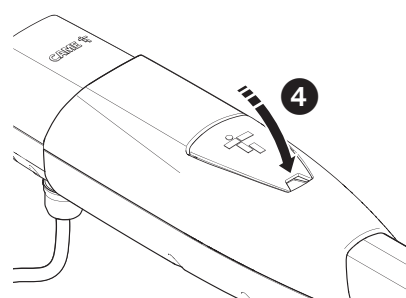
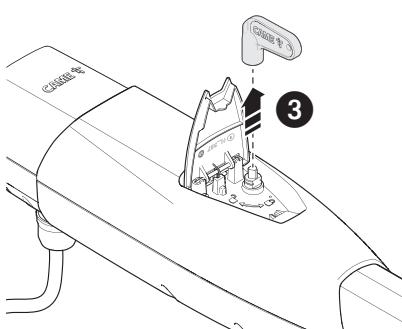
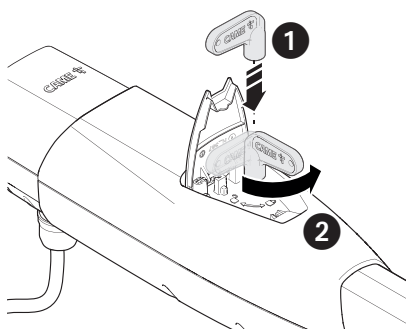
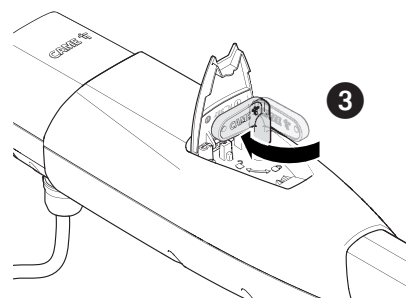
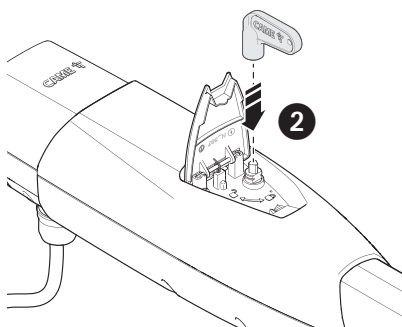
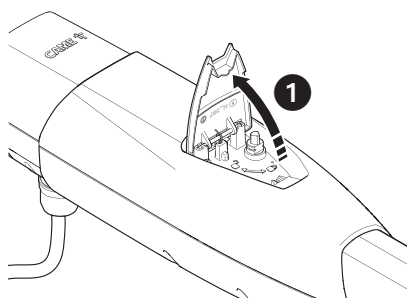


ATS30DGS
ATS50DGS
ATS30DGR

INSTRUKCJA INSTALACJI

PL

Polski

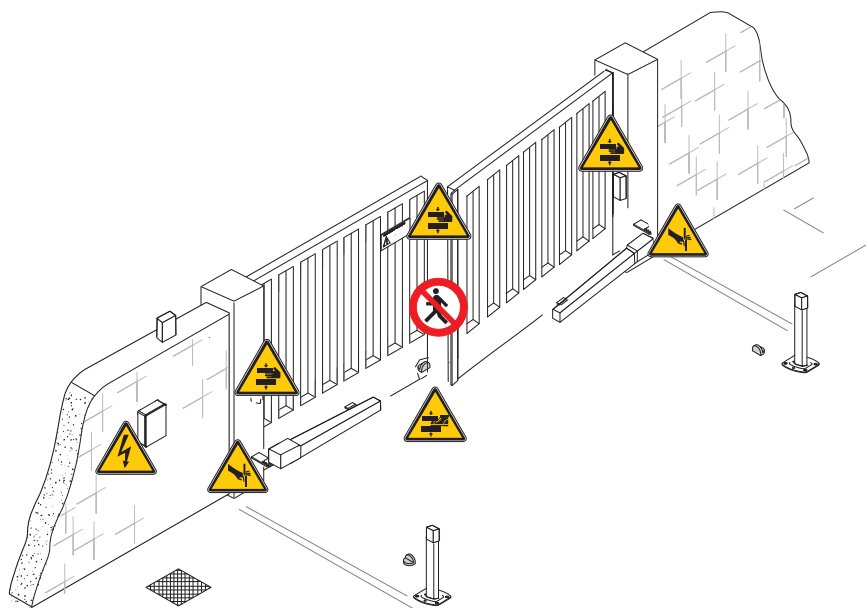


△ Ważne instrukcje dotyczące bezpieczeństwa.

△ Postępować zgodnie z wszystkimi instrukcjami, ponieważ nieprawidłowo przeprowadzona instalacja może prowadzić do poważnych obrażeń.

△ Przed przystąpieniem do dalszych działań, należy przeczytać również ostrzeżenia ogólne kierowane do użytkownika.

Urządzenie należy wykorzystywać wyłącznie do celu, do jakiego zostało jednoznacznie przeznaczone; wszelkie inne użycie jest uważane za niebezpieczne. • Producent nie ponosi odpowiedzialności za ewentualne szkody spowodowane błędnym, niewłaściwym lub nieracjonalnym użytkowaniem. • Produkt omawiany w niniejszej instrukcji jest, zgodnie z Dyrektywą Maszynową 2006/42/WE, maszyną nieukończoną. • Maszyna nieukończona oznacza zespół elementów, który jest prawie maszyną, ale nie może samodzielnie służyć do konkretnego zastosowania. • Jedynym przeznaczeniem maszyny nieukończonej jest włączenie do innej maszyny lub maszyny nieukończonej lub wyposażenia bądź połączenie z nimi, co pozwala stworzyć maszynę, do której ma zastosowanie Dyrektywa Maszynowa 2006/42/WE. • Montaż końcowy musi zostać przeprowadzony zgodnie z Dyrektywą maszynową 2006/42/WE oraz obowiązującymi normami europejskimi. • Producent zrzeka się wszelkiej odpowiedzialności związanej ze stosowaniem nieoryginalnych produktów; oznacza to także wygaśnięcie gwarancji. • Wszystkie czynności wymienione w niniejszej instrukcji mogą być przeprowadzane wyłącznie przez doświadczonych i wykwalifikowanych pracowników oraz w pełnej zgodności z obowiązującymi przepisami. • Przygotowanie przewodów, montaż, podłączenie i testowanie musi być przeprowadzone zgodnie z zasadami poprawnego i bezpiecznego wykonywania prac technicznych oraz obowiązującymi przepisami. • Wszystkie komponenty (np. silowniki, fotokomórki, listwy bezpieczeństwa itp.) wymagane do uzyskania zgodności instalacji końcowej z Dyrektywą Maszynową 2006/42/WE oraz ze zharmonizowanymi normami technicznymi odniesienia zostały określone w ogólnym katalogu produktów CAME lub na stronie internetowej www.came.com. • Podczas każdego etapu montażu należy się upewnić, że prace są wykonywane przy odłączonym napięciu. • Sprawdzić, czy podany zakres temperatur jest odpowiedni dla danego miejsca instalacji. • Urządzenie musi być zasilane napięciem odpowiadającym wartości wskazanej na tabliczce. Zasilanie musi być dostarczane za pośrednictwem systemu bezpiecznego napięcia dotykowego. • Nie montować napędu na elementach, które mogłyby się zgiąć pod jego ciężarem. Jeśli jest to konieczne, należy odpowiednio wzmocnić punkty mocowania. • Upewnić się, że w miejscu instalacji produkt nie jest narażony na zmoczenie bezpośrednimi strumieniami wody (spryskiwacze, myjki ciśnieniowe itd.). • Zgodnie z normami technicznymi dotyczącymi montażu, należy wyposażyć sieć zasilania w odpowiedni wyłącznik wielobiegunowy, który umożliwia całkowite odłączenie zasilania w warunkach III kategorii przepięcia. • Odpowiednio ograniczyć cały obszar, aby uniemożliwić dostęp osób nieupoważnionych, zwłaszcza osób niepełnoletnich i dzieci. • W przypadku ręcznego przemieszczania wyznaczyć jedną osobę na każde 20 kg podnoszonego ładunku; w przypadku przemieszczania innego niż ręczne zastosować odpowiednie urządzenia podnośnikowe i zabezpieczenia. • Zaleca się stosowanie odpowiednich zabezpieczeń w celu uniknięcia ewentualnych zagrożeń mechanicznych wynikających z obecności osób w zasięgu działania napędu. • Przewody elektryczne należy poprowadzić w odpowiednich rurach osłonowych, kanałach kablowych oraz przez przepusty kablowe w celu zapewnienia odpowiedniej ochrony przed uszkodzeniami mechanicznymi. • Przewody elektryczne nie mogą się stykać z częściami, które mogą się nagrzewać podczas pracy (na przykład silnik i transformator). • Przed przystąpieniem do instalacji należy sprawdzić, czy sterowana część jest w dobrym stanie technicznym oraz czy prawidłowo się otwiera i zamyka. • Produkt nie może być używany do automatyzacji części sterowanej wyposażonej w furtkę dla pieszych, chyba że napęd może być aktywowany tylko w przypadku furtki znajdującej się w pozycji bezpieczeństwa. • Upewnić się, że zapobieżono możliwości uwięzienia pomiędzy częścią sterowaną a sąsiadującymi z nią elementami stałymi w wyniku ruchu części sterowanej. • Wszystkie stałe elementy sterownicze muszą być dobrze widoczne po zakończeniu montażu i znajdować się w takim położeniu, które umożliwi ich obsługę i jednoczesną bezpośrednią obserwację sterowanej części przy zachowaniu bezpiecznej odległości od części w ruchu. Jeśli element sterowniczy wymaga podtrzymywania, należy go zainstalować na minimalnej wysokości 1,5 m od podłoża i zadbać, aby nie był dostępny dla osób postronnych. • W pobliżu mechanizmu wysprzęglania ręcznego umieścić na stałe etykietę (jeśli nie jest już ona założona) objaśniającą sposób jego obsługi. • Upewnić się, że napęd została odpowiednio wyregulowany, a urządzenia zabezpieczające i system ręcznego wysprzęglania działają poprawnie. • Przed przekazaniem urządzenia użytkownikowi sprawdzić zgodność systemu z normami zharmonizowanymi oraz z zasadniczymi wymaganiami Dyrektywy Maszynowej 2006/42/WE. • Umieścić w dobrze widocznym miejscu piktogramy ostrzegające przed potencjalnym ryzykiem resztkowym i zapoznać z nimi użytkownika końcowego. • Umieścić tabliczkę identyfikacyjną urządzenia w dobrze widocznym miejscu po zakończeniu montażu. • Uszkodzony przewód zasilający musi być wymieniony przez producenta, autoryzowany serwis techniczny lub odpowiednio wykwalifikowanego pracownika, co pozwoli uniknąć zaistnienia jakiegokolwiek niebezpiecznej sytuacji. • Przechowywać niniejszą instrukcję wraz z dokumentacją techniczną oraz instrukcjami innych urządzeń wykorzystanych do realizacji systemu automatyki. • Zaleca się, aby wszystkie instrukcje obsługi produktów wchodzących w skład maszyny finalnej zostały przekazane użytkownikowi końcowemu.



Zakaz przechodzenia podczas manewru.



Ryzyko uwięzienia.



Ryzyko pochwycenia rąk.



Ryzyko pochwycenia stóp.



Niebezpieczeństwo przecięcia dłoni.

WYCOFANIE Z UŻYTKU I UTYLIZACJA

CAME S.p.A. wprowadziła w swoich zakładach certyfikowany System Zarządzania Środowiskowego, zgodnie z normą UNI EN ISO 14001, w celu zagwarantowania poszanowania i ochrony środowiska. Prosimy o kontynuowanie prac związanych z ochroną środowiska, które CAME uważa za jeden z fundamentów rozwoju swoich strategii operacyjnych i rynkowych, poprzez zwykle przestrzeganie krótkich wskazówek dotyczących utylizacji:

UTYLIZACJA OPAKOWANIA

Elementy opakowania (karton, plastik itd.) są traktowane jak stałe odpady komunalne i mogą być utylizowane bez żadnych trudności przy zastosowaniu selektywnej zbiórki w celu recyklingu.

Przed przystąpieniem do dalszych działań, zaleca się sprawdzenie szczegółowych przepisów obowiązujących w miejscu montażu urządzenia.

NIE PORZUCAĆ W ŚRODOWISKU!

UTYLIZACJA PRODUKTU

Nasze wyroby są wykonane z różnych materiałów. Większość z nich (aluminium, plastik, żelazo, kable elektryczne) jest traktowana jak stałe odpady komunalne. Po selektywnej zbiórce mogą zostać przekazane do wyznaczonego punktu w celu ponownego przetworzenia.

Inne elementy (płytki elektroniczne, baterie nadajnika itp.) mogą natomiast zawierać substancje zanieczyszczające.

W związku z tym muszą one zostać wyjęte i przekazane przedsiębiorstwom upoważnionym do ich zbiórki i utylizacji.

Przed przystąpieniem do prac zaleca się sprawdzenie szczegółowych przepisów obowiązujących w miejscu utylizacji.

NIE PORZUCAĆ W ŚRODOWISKU!

Legenda

- Ten symbol oznacza części instrukcji, które należy uważnie przeczytać.
- Ten symbol oznacza części instrukcji dotyczące bezpieczeństwa.
- Ten symbol oznacza uwagi, które należy przekazać użytkownikowi.
- Wszystkie wymiary są podane w milimetrach, o ile nie określono inaczej.

Opis

801MP-0070

ATS30DGS - Samoblokujący motoreduktor teleskopowy 24 V z enkoderem do bram skrzydłowych o C maks. 200 mm ze skrzydłem o dł. do 3 m i wadze do 400 kg. Kolor szary RAL7024.

801MP-0080

ATS50DGS - Samoblokujący motoreduktor teleskopowy 24 V z enkoderem do bram skrzydłowych o C maks. 200 mm ze skrzydłem o dł. do 5 m i wadze do 400 kg. Kolor szary RAL7024.

801MP-0110

ATS30DGR - Motoreduktor teleskopowy 24 V, samoblokujący, z enkoderem, do bram skrzydłowych o C maks. 200 mm i skrzydło o długości do 3 m i wadze do 400 kg, z możliwością montażu systemu zdalnego wysprzęglania. Kolor szary RAL7024.

Przeznaczenie

Rozwiązanie do domów jednorodzinnych i budynków wielomieszkaniowych

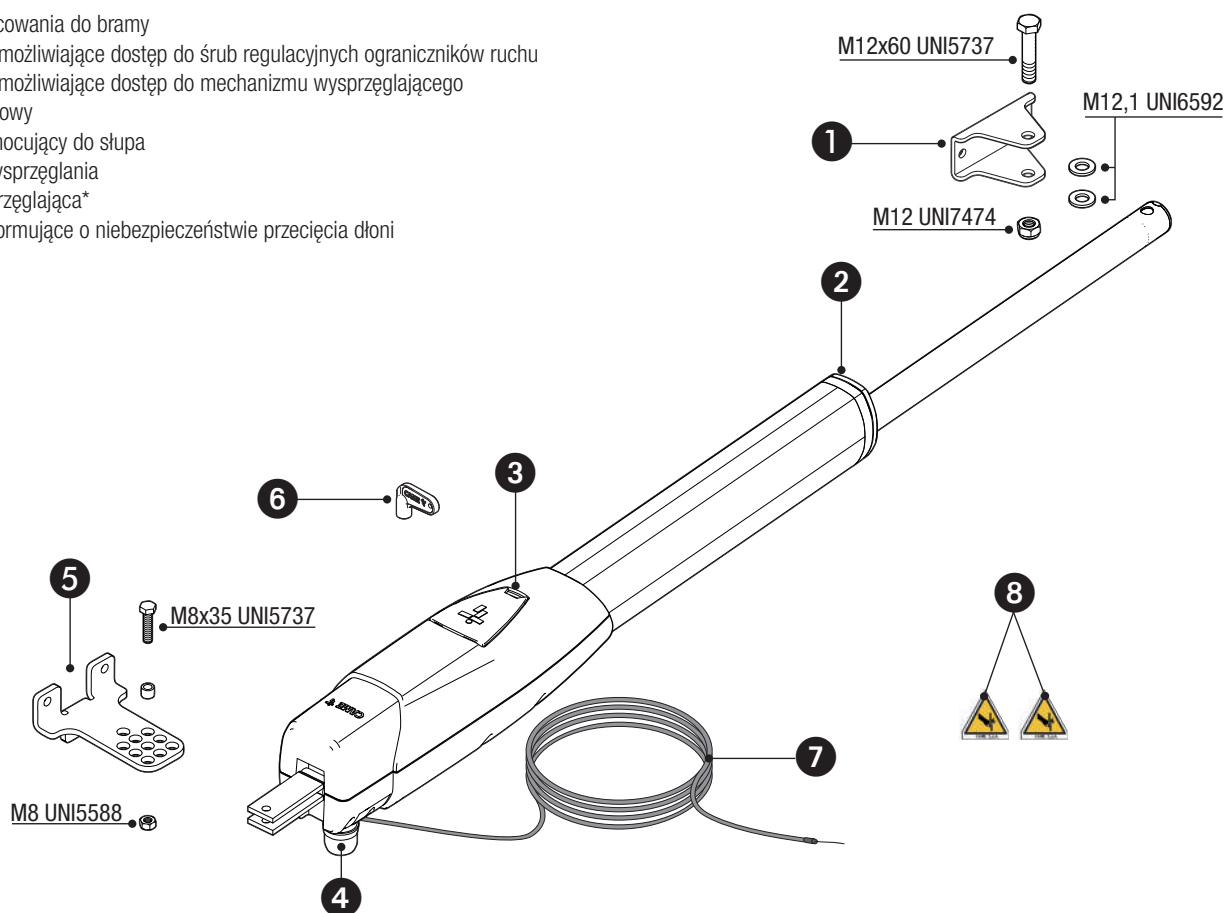
Montaż i użytkowanie niezgodne z zalecanymi w niniejszej instrukcji są uznawane za zabronione.

Opis części składowych

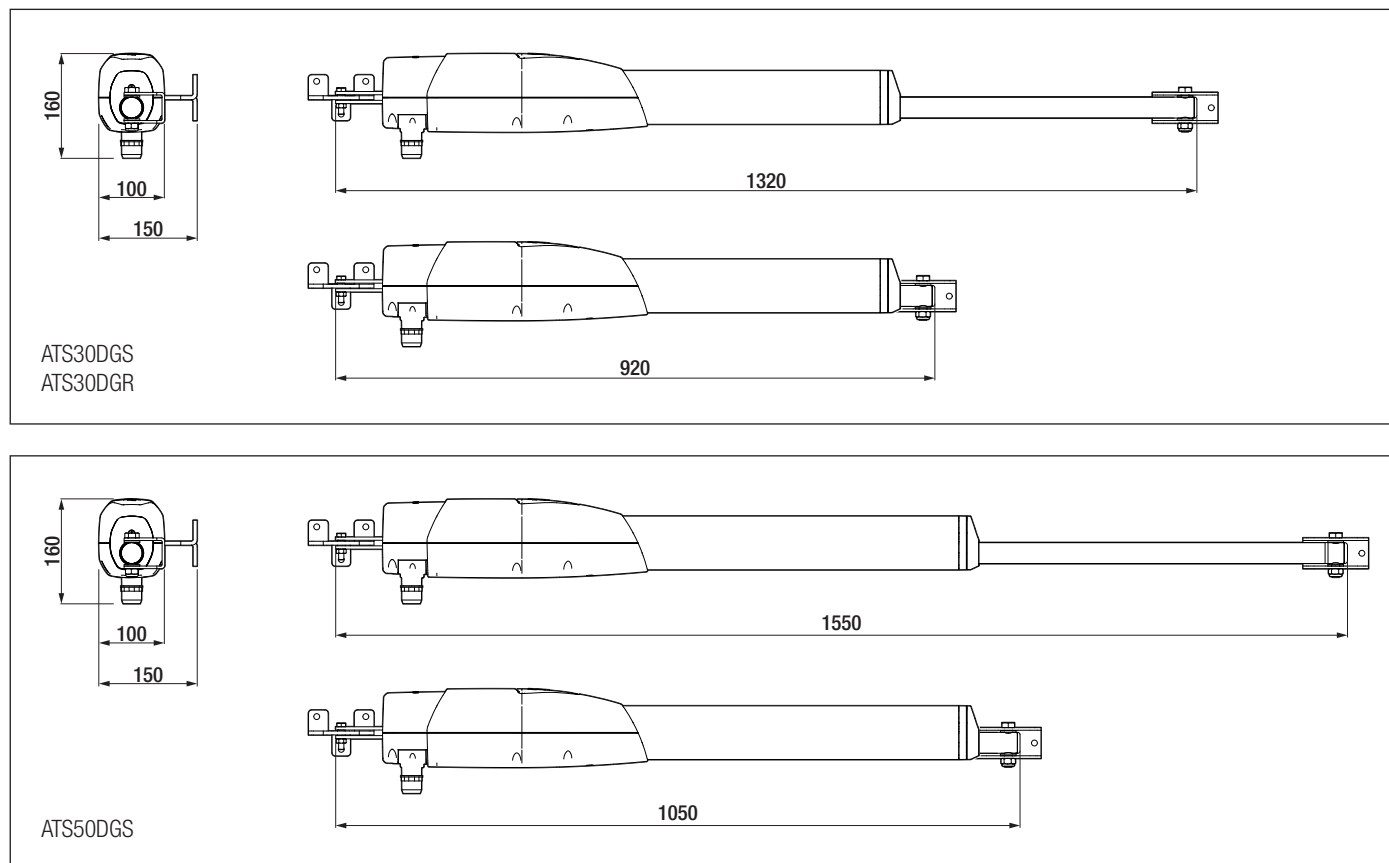
Motoreduktor

- ❶ Zaczep mocowania do bramy
- ❷ Drzwiczki umożliwiające dostęp do śrub regulacyjnych ograniczników ruchu
- ❸ Drzwiczki umożliwiające dostęp do mechanizmu wysprzęglającego
- ❹ Dławik kablowy
- ❺ Wspornik mocujący do słupa
- ❻ Klucz do wysprzęglania
- ❼ Linka wysprzęglająca*
- ❽ Naklejki informujące o niebezpieczeństwie przecięcia dłoni

* ATS30DGR



Wymiary



Zakres zastosowania

MODELE	ATS30DGS					ATS50DGS					ATS30DGR		
Długość skrzydła (m)	3	2,5	2	-	5	4	3	2,5	2	-	3	2,5	2
Masa skrzydła (kg)	400	600	800	-	400	500	600	800	1000	-	400	600	800

⚠ W przypadku skrzydeł o długości przekraczającej 2,5 m zalecamy montaż zamka elektrycznego.

Dane techniczne

MODELE	ATS30DGS	ATS50DGS	ATS30DGR
Zasilanie silnika (V)	24 DC	24 DC	24 DC
Moc (W)	80	80	80
Pobór prądu (A)	8 MAX	8 MAX	8 MAX
Temperatura pracy (°C)	-20 ÷ +55	-20 ÷ +55	-20 ÷ +55
Siła ciągu (N)	400 ÷ 3000	400 ÷ 3000	400 ÷ 3000
Czas otwarcia do 90 stopni (s)	15 ÷ 30	15 ÷ 30	15 ÷ 30
Cykle/godzinę	PRACA CIĄGŁA	PRACA CIĄGŁA	PRACA CIĄGŁA
Poziom ciśnienia akustycznego (dB A)	≤ 70	≤ 70	≤ 70
Stopień ochrony (IP)	54	54	54
Klasa izolacji	I	I	I
Przełożenie (i)	28	28	28
Waga (kg)	7.5	8	7.5

Typy przewodów i minimalne grubości

Długość przewodu (m)	do 20	od 20 do 30
Zasilanie silnika z enkoderem 24 V DC	4G × 1,5 mm ²	4G × 2,5 mm ²

-  W przypadku zasilania 230 V i użytku na zewnątrz budynków stosować przewody typu H05RN-F zgodne z normą 60245 IEC 57 (IEC), natomiast wewnątrz budynków stosować przewody typu H05VV-F zgodne z normą 60227 IEC 53 (IEC). Do zasilania do 48 V mogą być używane przewody typu FROR 20-22 II zgodne z normą EN 50267-2-1 (IEC).
-  Jeżeli długość przewodów różni się od wartości podanych w tabeli, należy określić ich średnicę na podstawie rzeczywistego poboru prądu podłączonych urządzeń oraz zgodnie z zaleceniami normy IEC EN 60204-1.
-  W przypadku połączeń przewidujących kilka urządzeń na tej samej linii (sekwencyjnych) parametry określone w tabeli muszą zostać zmodyfikowane w zależności od rzeczywistych wartości poboru prądu i odległości. W przypadku połączenia produktów nieujętych w niniejszej instrukcji należy posłużyć się załączoną do nich dokumentacją techniczną.

MONTAŻ

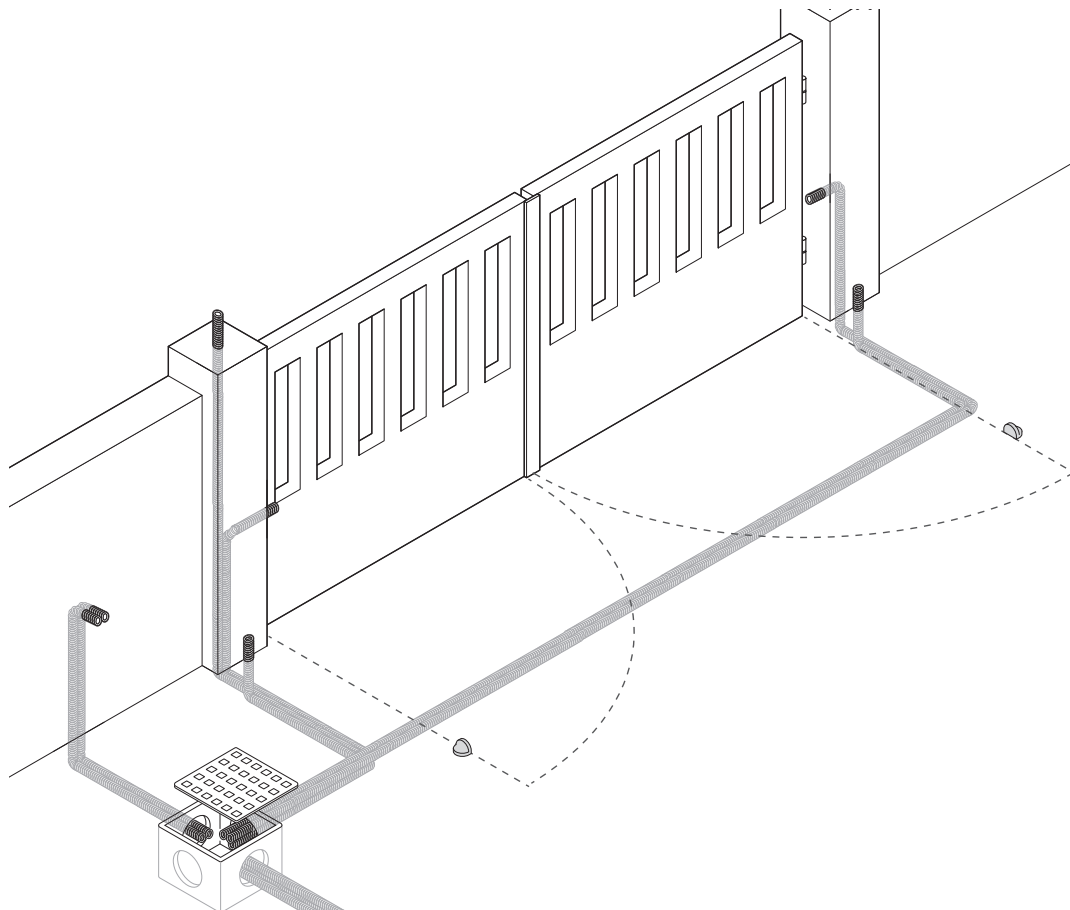
📖 Poniższe ilustracje są jedynie przykładowe, ponieważ wymiary i przestrzeń mocowania napędu oraz akcesoriów zmieniają się w zależności od strefy montażu. Wybór najbardziej odpowiedniego rozwiązania będzie zależał od instalatora systemu.

📖 Rysunki dotyczą motoreduktora zainstalowanego po lewej stronie.

Czynności wstępne

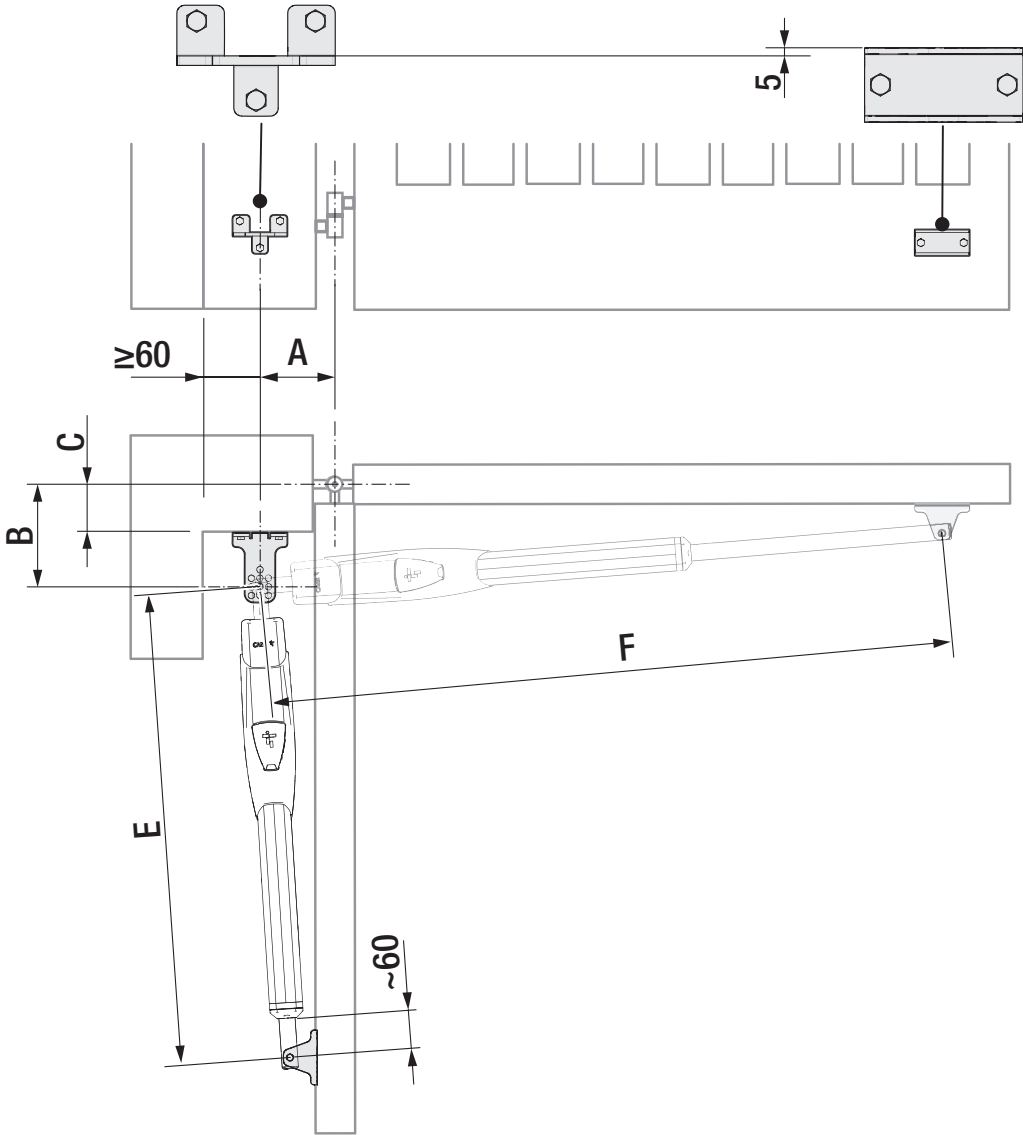
Przygotować skrzynki rozgałęźne i peszle niezbędne do wykonania połączeń przewodów wychodzących ze studzienki rozdzielczej.

📖 Ich liczba jest uzależniona od rodzaju systemu i od przewidzianych akcesoriów.



Określanie punktów mocowania wsporników.

⚠ Montaż odbywa się przy otwartej bramie.
Otworzyć ręcznie skrzydło o 90° lub o 120°.
W pierwszej kolejności określić, gdzie ma zostać umieszczony wspornik mocujący do bramy, następnie należy ustawić wspornik mocujący do słupa.
📖 Należy przestrzegać wysokości wskazanych w tabeli.



ATS30DGS		ATS30DGR			
Otwarcie skrzydła (°)	A	B	E	F	C maks.
90°	130	130	960	1220	50
90°	150	220	910	1290	150
90°	120	270	890	1300	200
120°	180	130	910	1300	50

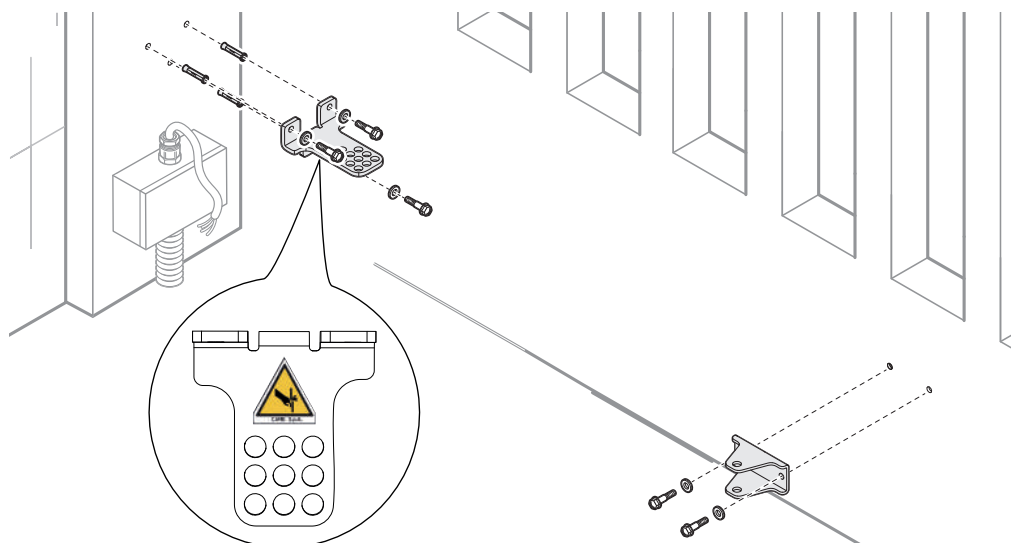
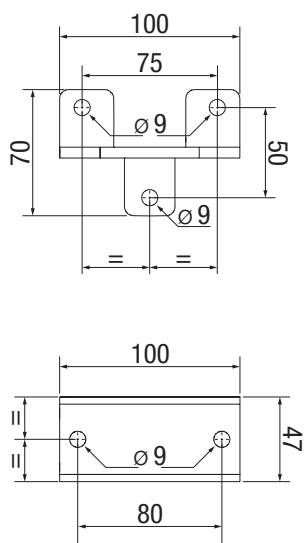
ATS50DGS					
Otwarcie skrzydła (°)	A	B	E	F	C maks.
90°	200	200	1030	1430	150
90°	200	270	1030	1510	200
120°	200	140	1030	1460	70

Mocowanie wsporników

Przymocować wspornik mocujący do słupa za pomocą kołków i śrub.

 Otwory w płycie mocującej wspornika umożliwiają dodatkową zmianę kąta otwierania skrzydła.

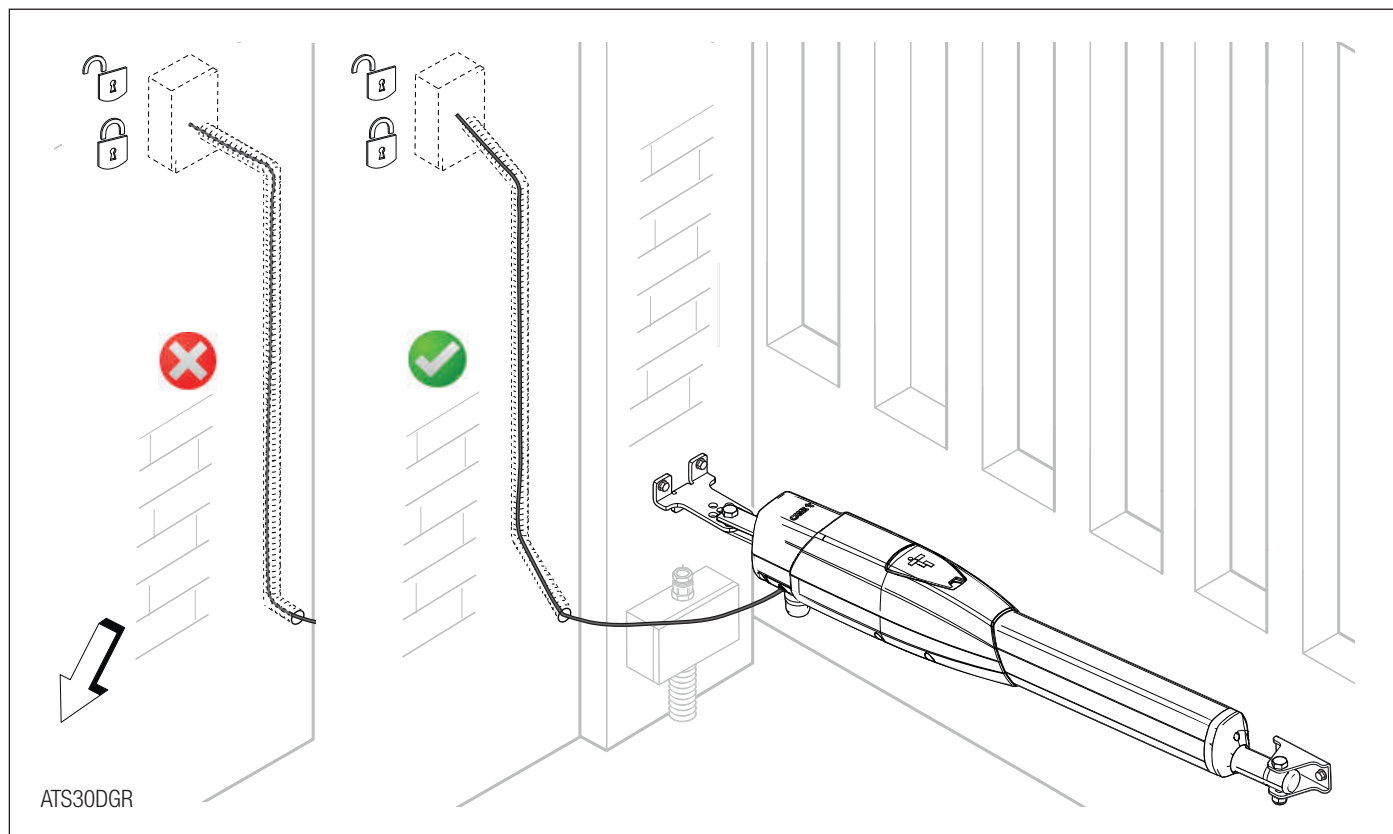
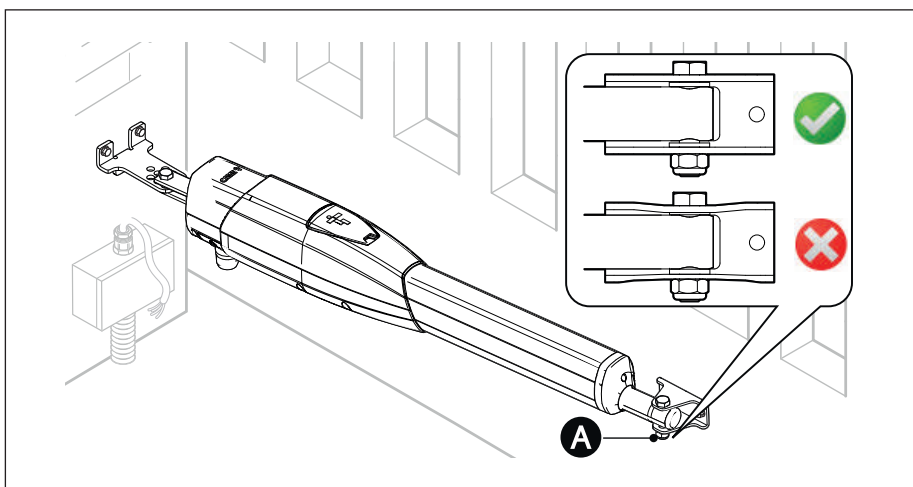
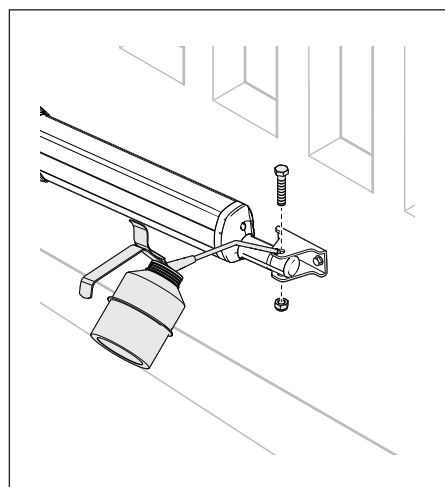
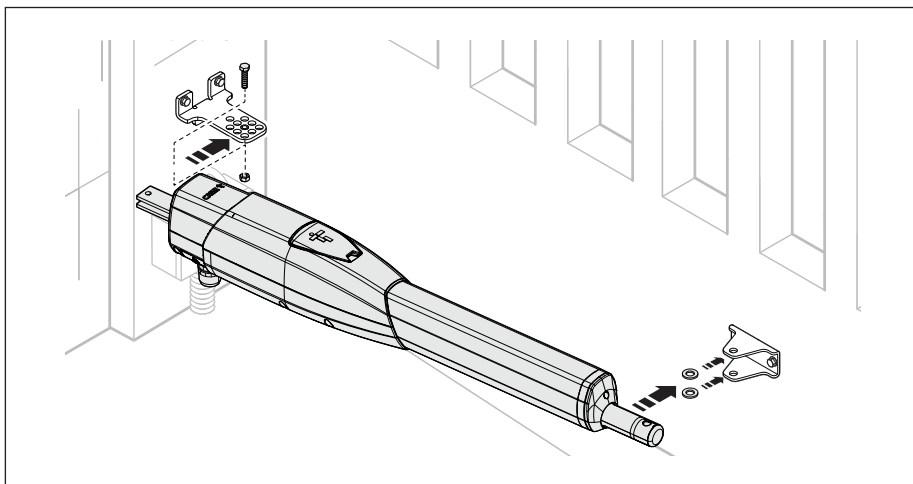
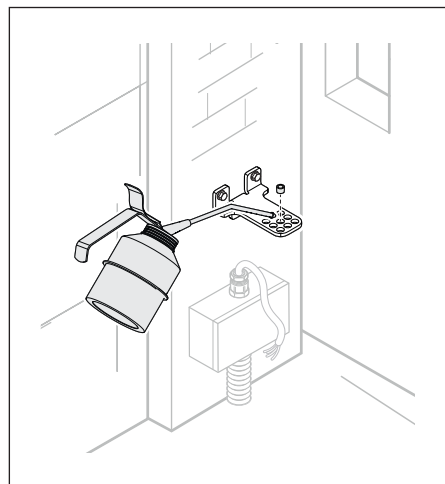
Zamocować za pomocą śrub lub przyspawać wspornik mocujący do bramy.



Mocowanie motoreduktora

 Dokładnie nasmarować wszystkie części ruchome automatyki.

A Nakrętka samozabezpieczająca musi być dokręcona w umiarkowany sposób, aby nie zakłócić prawidłowego ruchu ramienia teleskopowego ze wspornikiem bramy.

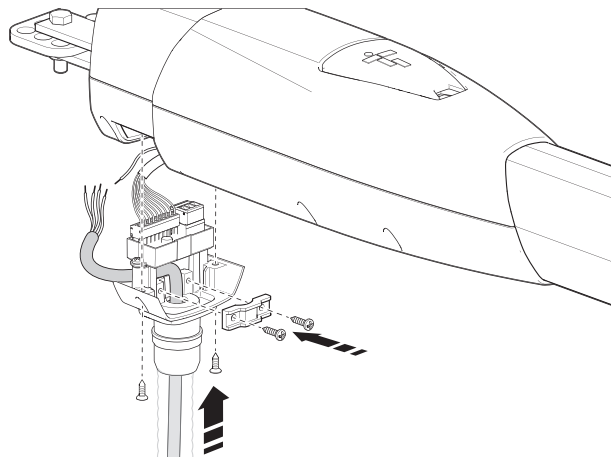
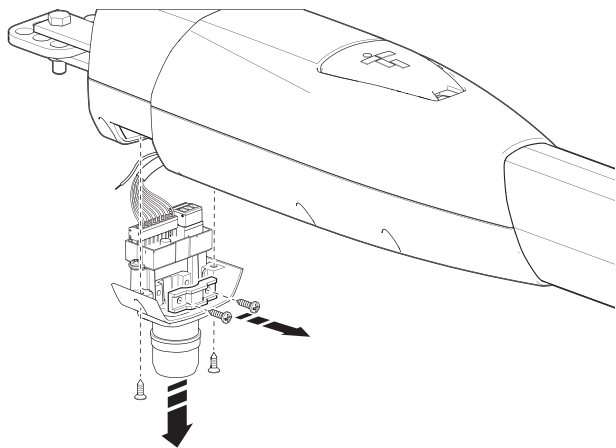


ATS30DGR

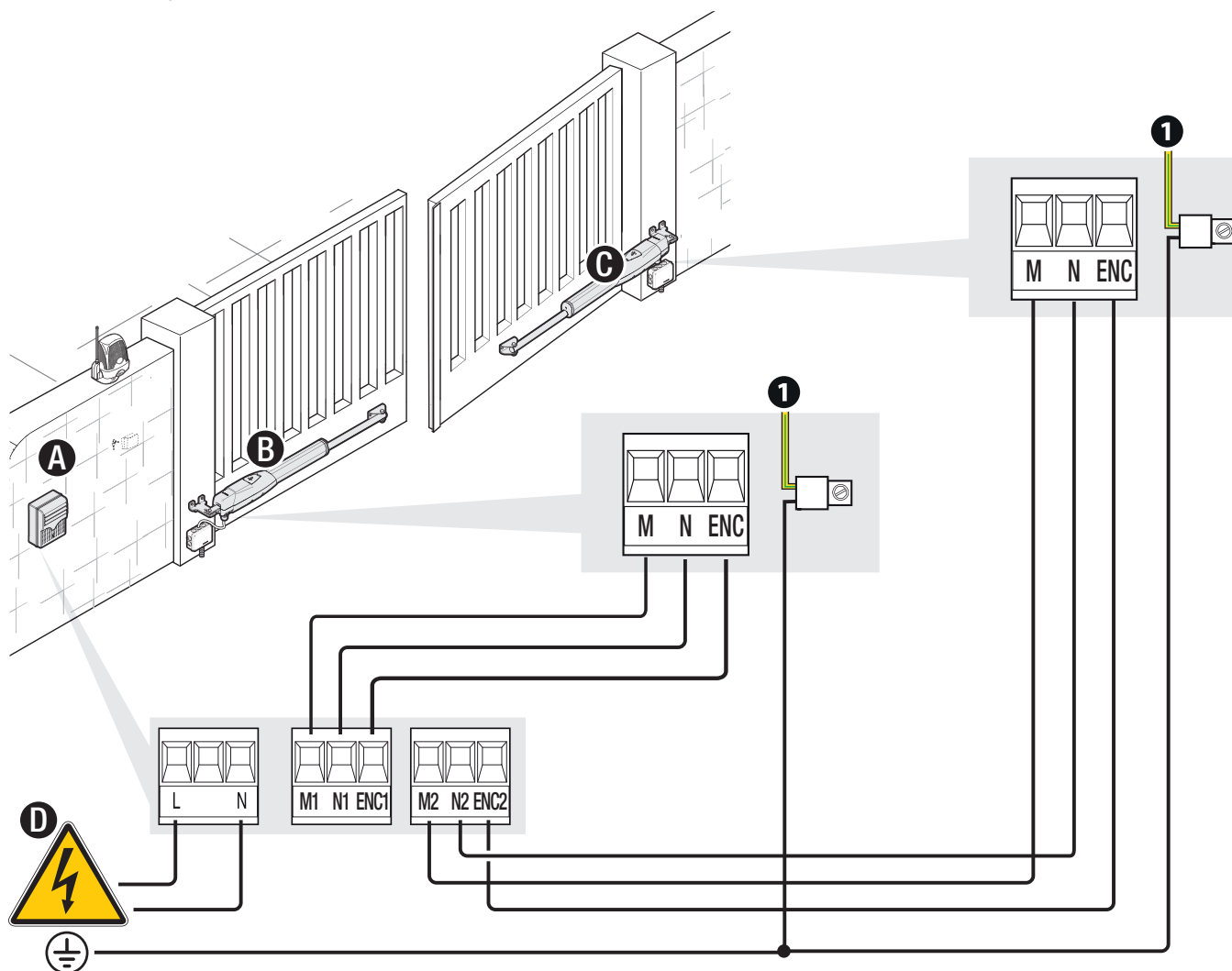
POŁĄCZENIA ELEKTRYCZNE

⚠ Przed rozpoczęciem prac na panelu sterowania należy odłączyć napięcie sieciowe oraz ewentualne baterie.

📖 Aby uzyskać dostęp do zacisków, należy zdjąć pokrywę ochronną.



- A** Panel sterowania
- B** Motoreduktor opóźniony przy otwieraniu
- C** Motoreduktor opóźniony przy zamykaniu
- D** Wejście zasilania 230 V AC - 50-60 HZ
- 1** Przewód żółto-czarny



Określenie punktów umiejscowienia ograniczników krańcowych z mikrowyłącznikami.

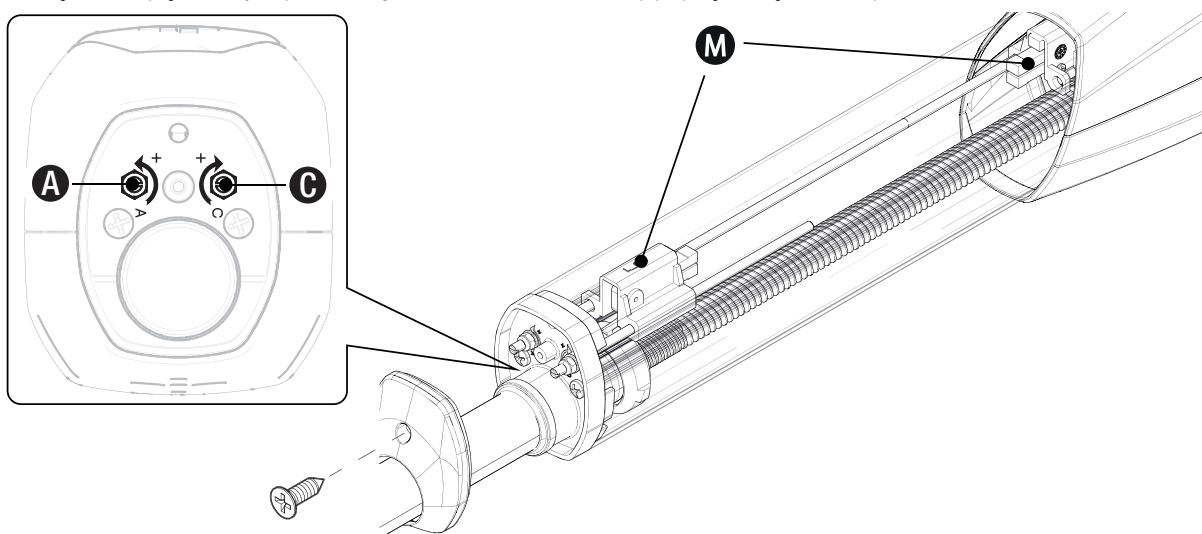
A Drążek do określania punktu końcowego otwierania

C Drążek do określania punktu końcowego zamykania

M Mikrowyłączniki krańcowe

Mikrowyłączniki są umieszczone na końcach ich skoku.

Aby przesunąć mikrowyłącznik w jednym lub drugim kierunku o 10 mm, należy przykręcić drążek 20 razy.



Określanie punktów krańcowych podczas otwierania

Czynności te należy wykonać na obu motoreduktorach.

Wysprzęglić motoreduktor.

Otworzyć ręcznie skrzydło dożądanego położenia.

Odłączyć 9-biegunową listwę zaciskową.

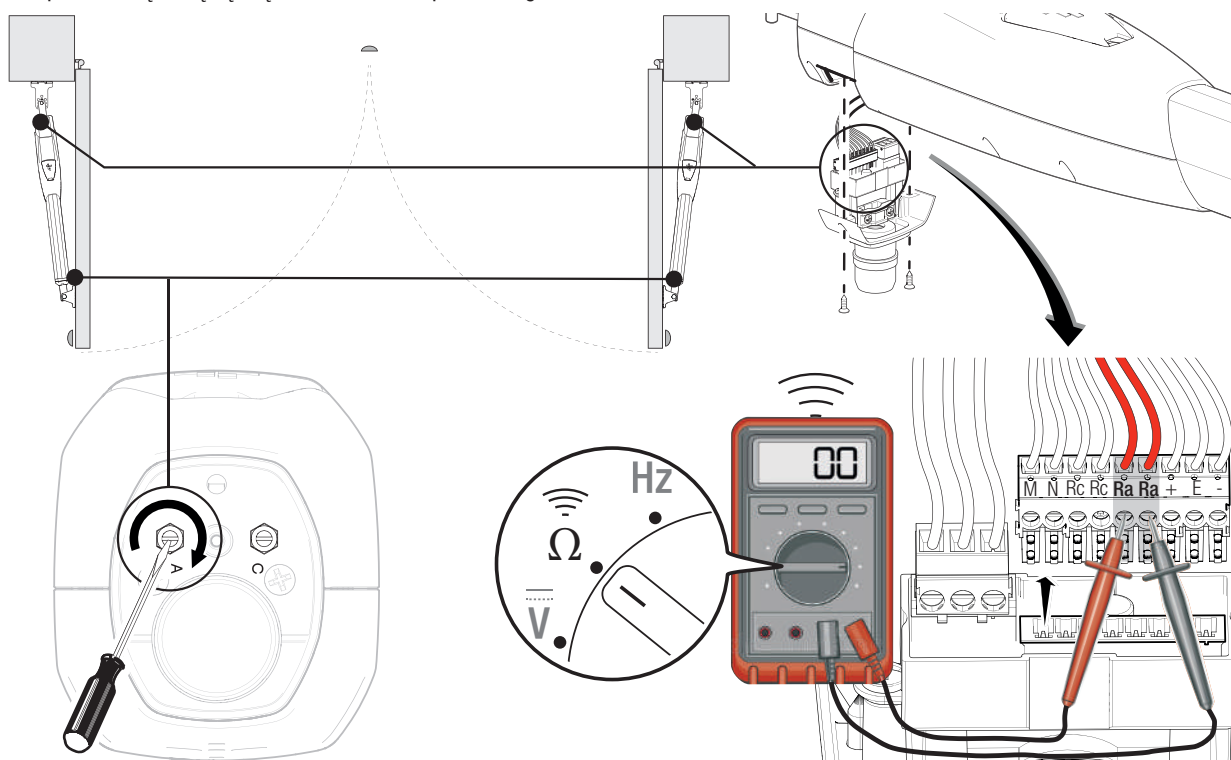
Podłączyć multimetr ustawiony na sprawdzanie ciągłości do zacisków Ra-Ra (styk NC), multimetr wyda sygnał dźwiękowy.

Obracać drążek (A) w PRAWO w celu określenia punktu krańcowego przy otwieraniu, aż do momentu, gdy styk Ra-Ra zostanie otwarty, a sygnał multimetra ustanie.

Aby zwiększyć kąt otwarcia, multimetr ponownie wyda sygnał dźwiękowy, obracać drążek w LEWO, aż sygnał multimetra ustanie.

Aby zmniejszyć kąt otwarcia, multimetr ponownie wyda sygnał dźwiękowy, obracać drążek w PRAWO, aż sygnał multimetra ustanie.

Zostawić poluzowaną nakrętkę drążka do określenia punktów ograniczników.



Określanie punktów krańcowych podczas zamykania.

Czynności te należy wykonać na obu motoreduktorach.

Wysprzęglić motoreduktor.

Zamknąć ręcznie skrzydło dożądanego położenia.

Odlączyć 9-biegunową listwę zaciskową.

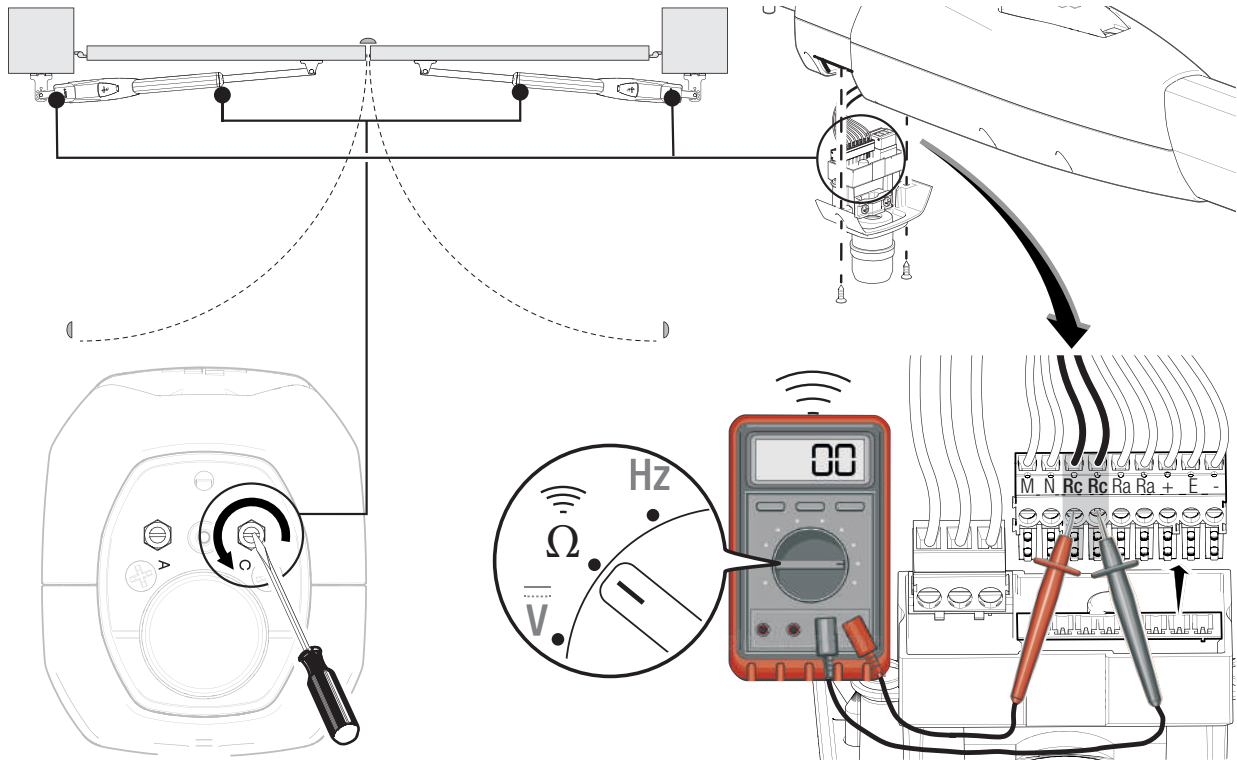
Podłączyć multimetr ustawiony na sprawdzanie ciągłości do zacisków Rc-Rc (styk NC), multimetr wyda sygnał dźwiękowy.

Obracać drążek (C) w LEWO w celu określenia punktu krańcowego przy zamykaniu, aż do momentu, gdy styk Rc-Rc zostanie otwarty, a sygnał multimetra ustanie.

Aby zmniejszyć kąt zamknięcia, multimetr ponownie wyda sygnał dźwiękowy, obracać drążek w PRAWO, aż sygnał multimetra ustanie.

Aby zwiększyć kąt zamknięcia, multimetr ponownie wyda sygnał dźwiękowy, obracać drążek w LEWO, aż sygnał multimetra ustanie.

Zostawić poluzowaną nakrętkę drążka do określania punktów ograniczników.



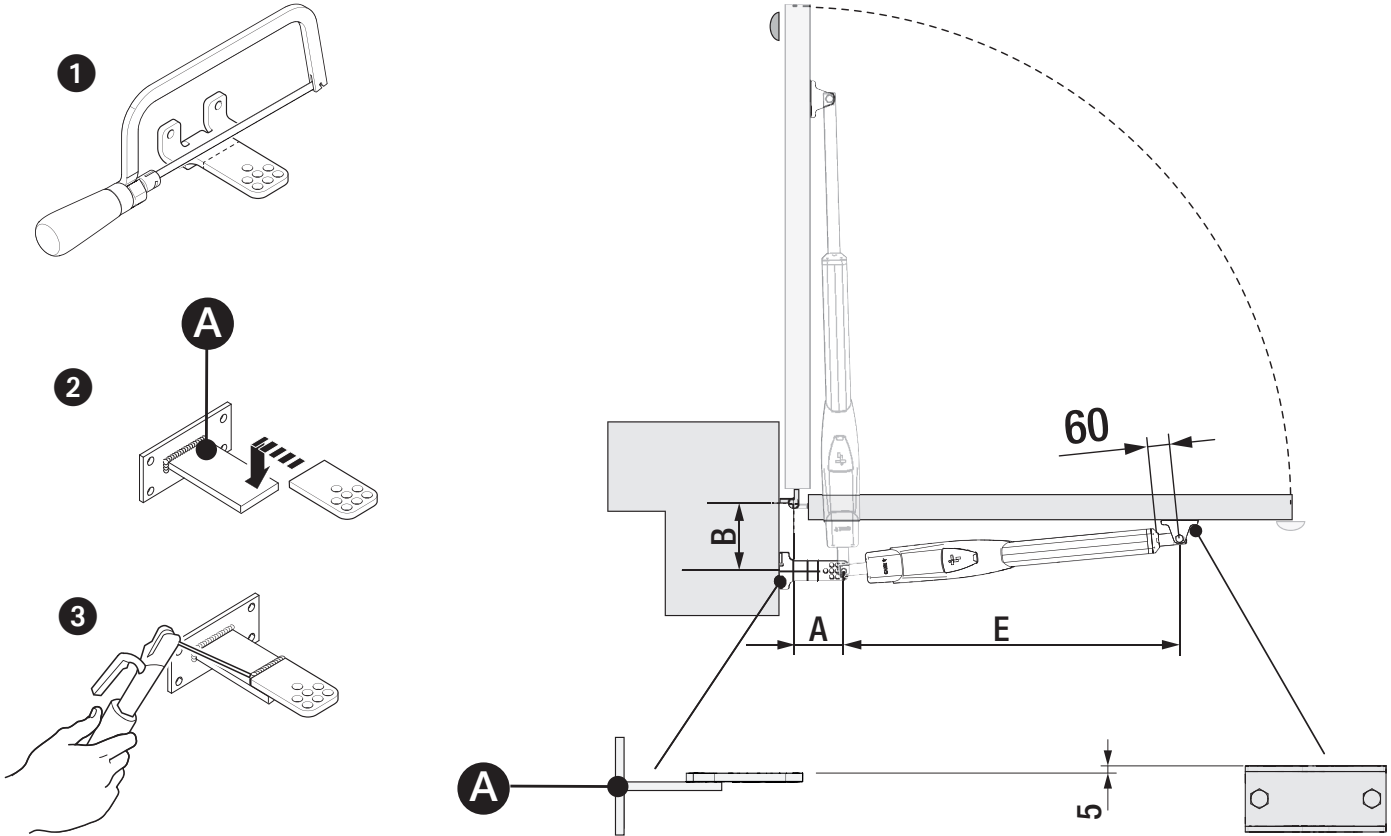
Po ustawieniu punktów krańcowych przeprowadzić z panelu sterowania samouczenie skoku, postępując zgodnie z instrukcjami na panelu sterowania.

OTWIERANIE NA ZEWNĄTRZ

Określanie punktów mocowania wsporników.

Zamknąć ręcznie skrzydło.
W pierwszej kolejności określić, gdzie ma zostać umieszczony wspornik mocujący do bramy, następnie należy ustawić wspornik mocujący do słupa.
 Należy przestrzegać wysokości wskazanych w tabeli.

A Dodatkowy wspornik (niezawarty w zestawie)



ATS30DGS ATS30DGR

Otwarcie skrzydła (°)	A	B	E
90°	150	150	910

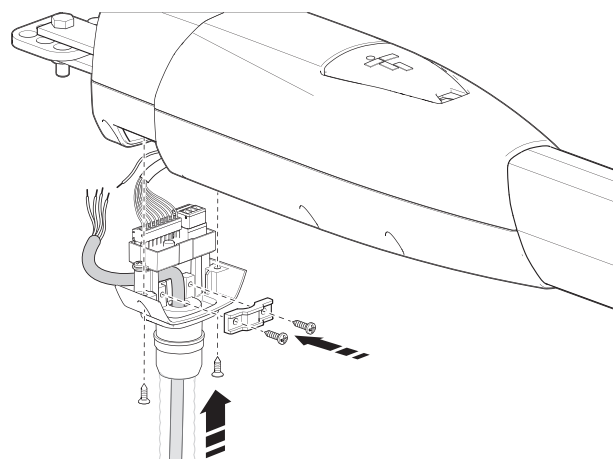
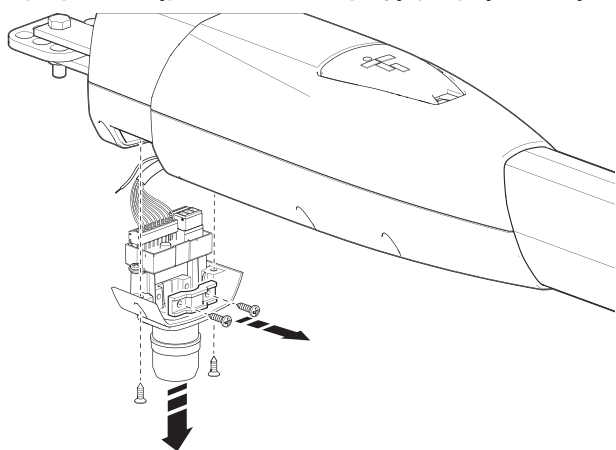
ATS50DGS

Otwarcie skrzydła (°)	A	B	E
90°	200	200	1030

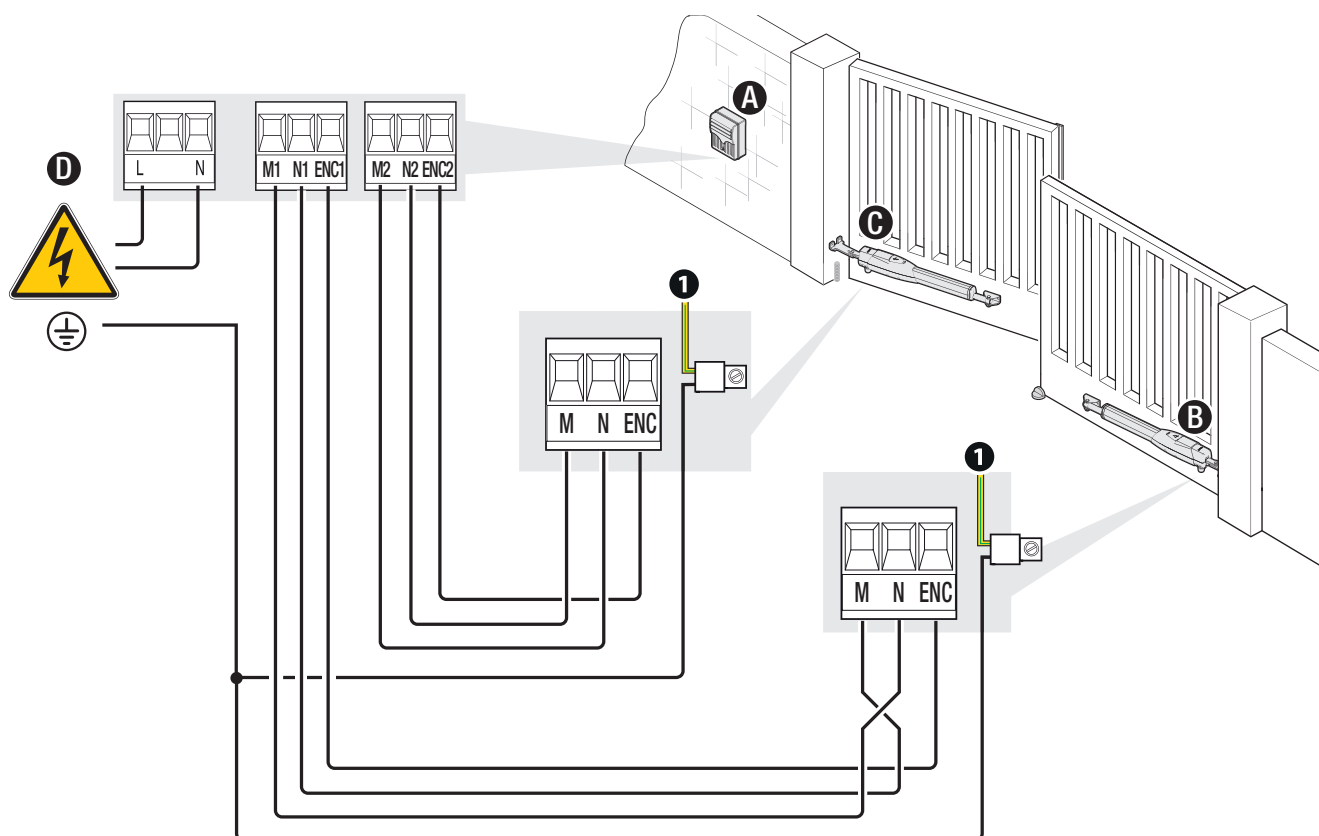
Połączenia elektryczne

⚠ Przed rozpoczęciem prac na panelu sterowania należy odłączyć napięcie sieciowe oraz ewentualne baterie.

📖 Aby uzyskać dostęp do zacisków, należy zdjąć pokrywę ochronną.



- Ⓐ Panel sterowania
- Ⓑ Motoreduktor opóźniony przy otwieraniu
- Ⓒ Motoreduktor opóźniony przy zamykaniu
- Ⓓ Wejście zasilania 230 V AC - 50-60 HZ
- ❶ Przewód żółto-czarny



Określenie punktów umiejscowienia ograniczników krańcowych z mikrowyłącznikami.

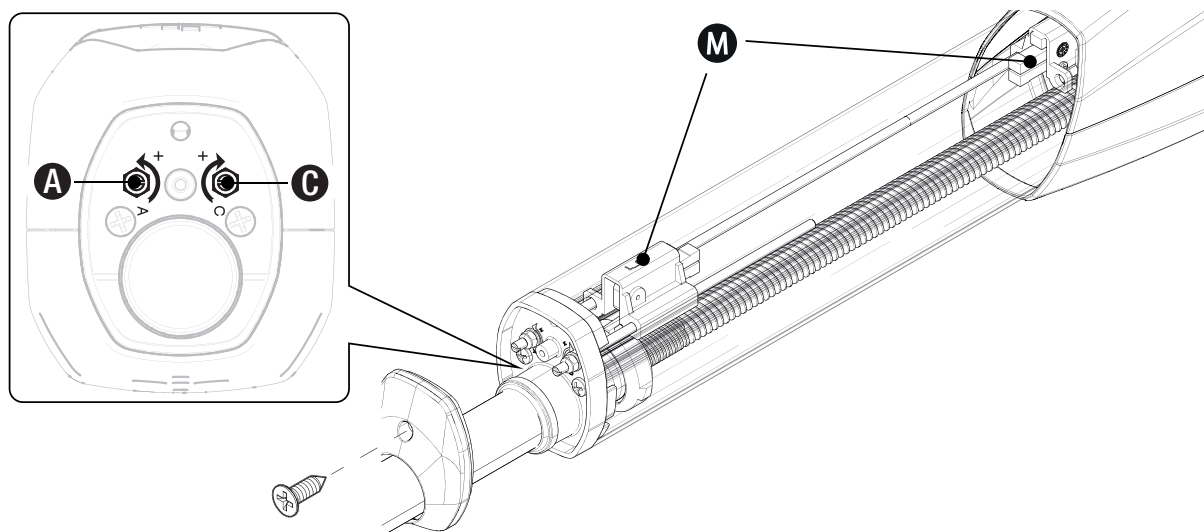
A Drążek do określania punktu końcowego zamykania

C Drążek do określania punktu końcowego otwierania

M Mikrowyłączniki krańcowe

Mikrowyłączniki są umieszczone na końcach ich skoku.

Aby przesunąć mikrowyłącznik w jednym lub drugim kierunku o 10 mm, należy przykręcić drążek 20 razy.



Określanie punktów krańcowych podczas otwierania

Czynności te należy wykonać na obu motoreduktorach.

Wysprzęglić motoreduktor.

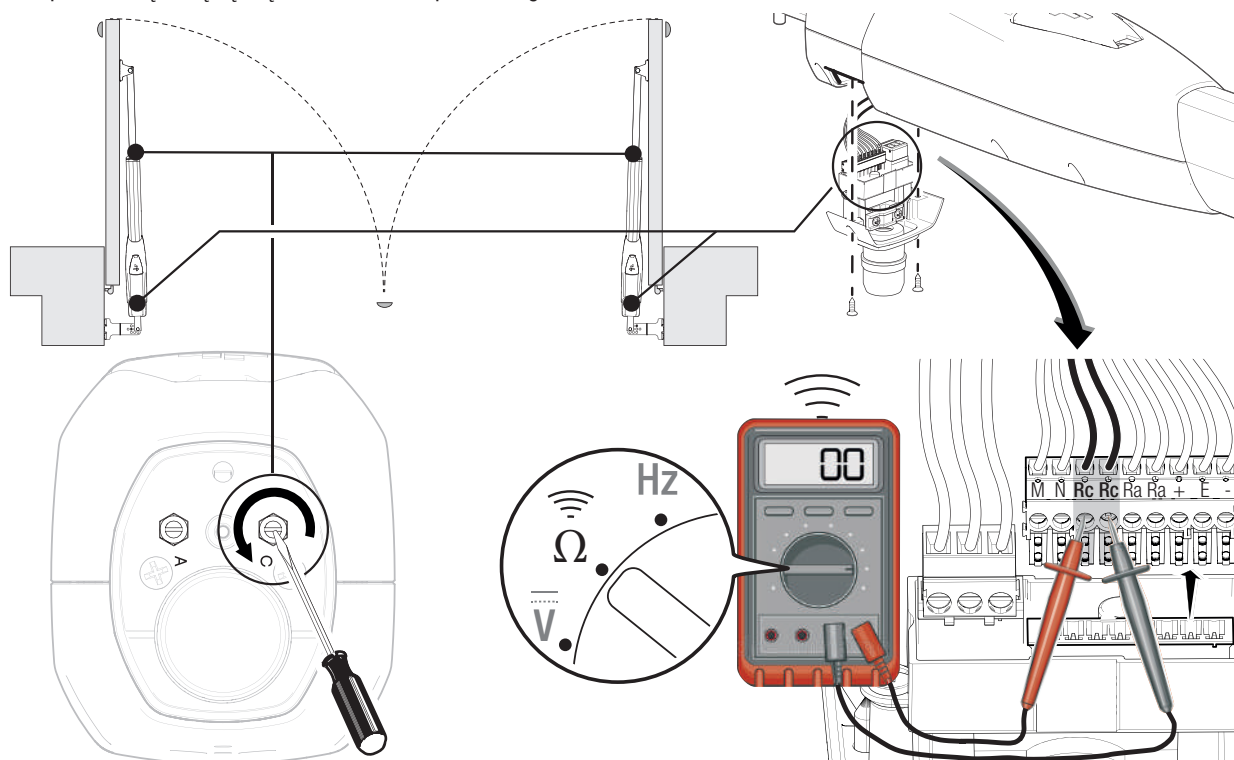
Otworzyć ręcznie skrzydło dożądanego położenia.

Odlączyć 9-biegunową listwę zaciskową.

Podłączyć multimetr ustawiony na sprawdzanie ciągłości do zacisków Rc-Rc (styk NC), multimetr wyda sygnał dźwiękowy.

Obracać drążek (C) w LEWO w celu określenia punktu krańcowego przy otwieraniu, aż do momentu, gdy styk Rc-Rc zostanie otwarty, a sygnał multimetra ustanie.

Zostawić poluzowaną nakrętkę drążka do określenia punktów ograniczników.



Określanie punktów krańcowych podczas zamykania.

Czynności te należy wykonać na obu motoreduktorach.

Wysprzęglić motoreduktor.

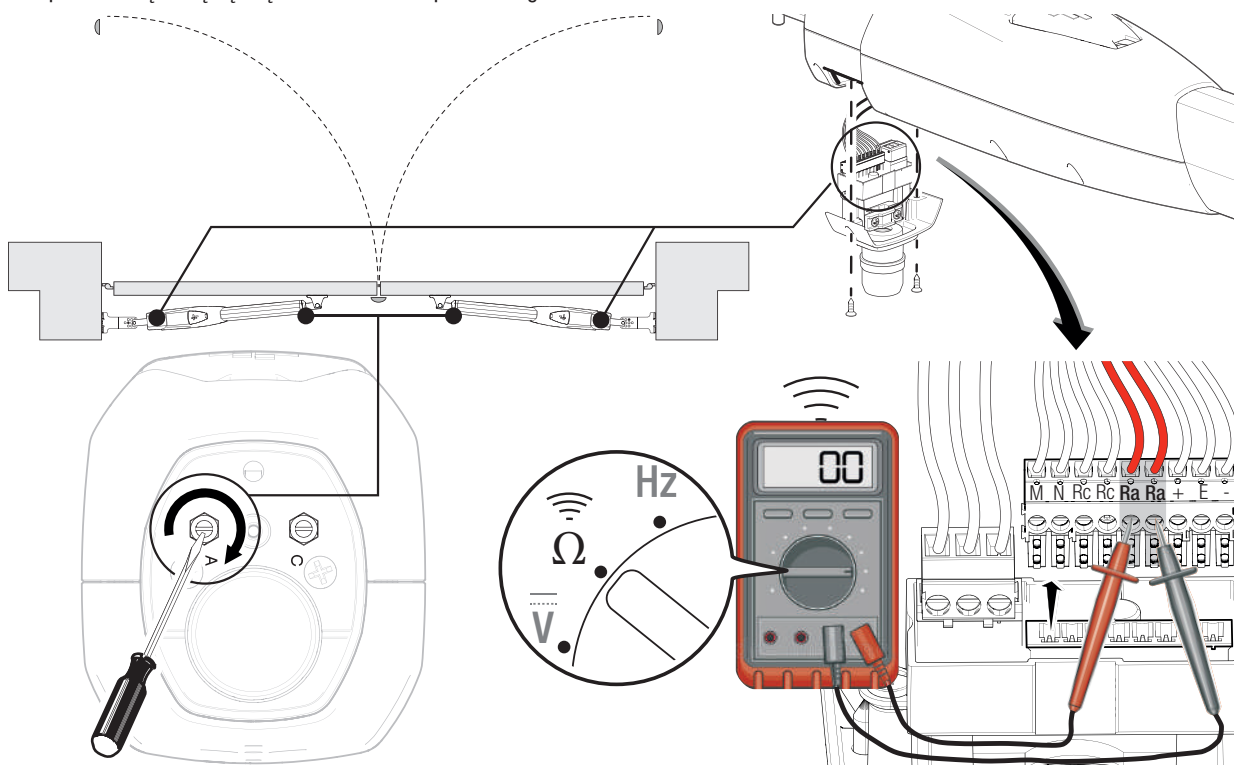
Zamknąć ręcznie skrzydło dożądanego położenia.

Odlączyć 9-biegunową listwę zaciskową.

Podłączyć multimetr ustawiony na sprawdzanie ciągłości do zacisków Ra-Ra (styk NC), multimetr wyda sygnał dźwiękowy.

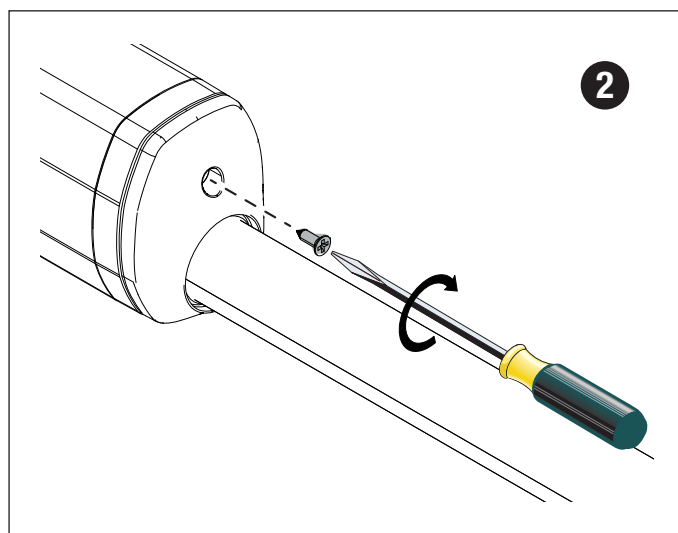
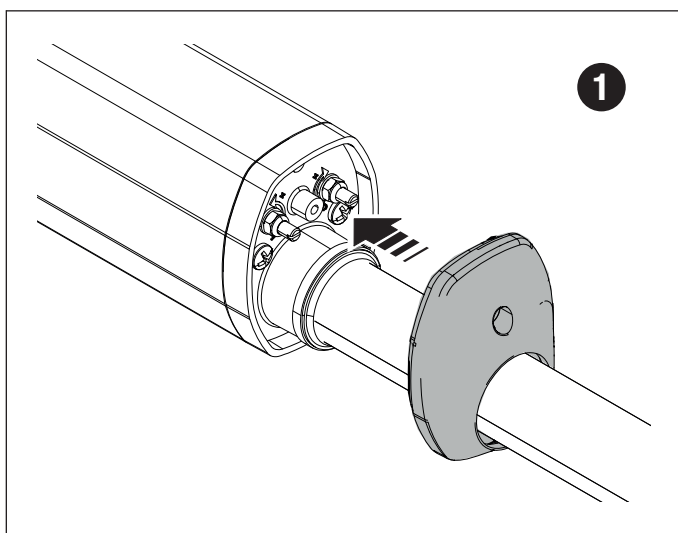
Obracać drążek (A) w PRAWO w celu określenia punktu krańcowego przy zamykaniu, aż do momentu, gdy styk Ra-Ra zostanie otwarty, a sygnał multimetra ustanie.

Zostawić poluzowaną nakrętkę drążka do określenia punktów ograniczników.



Po ustawieniu punktów krańcowych przeprowadzić z panelu sterowania samouczenie skoku, postępując zgodnie z instrukcjami na panelu sterowania.

OPERACJE KOŃCOWE



MCBF		
Modele	ATS30AGS-ATS30AGR	ATS50AGS-ATS50AGR
2 m - 800 kg	120000	-
2,5 m - 600 kg	110000	-
3 m - 400 kg	100000	-
2 m - 1000 kg	-	120000
2,5 m - 800 kg	-	110000
3 m - 600 kg	-	100000
4 m - 500 kg	-	85000
5 m - 400 kg	-	70000
Ślepe skrzydło	-15%	-15%
Montaż w strefie wietrznej	-15%	-15%
Ślepe skrzydło instalowane w strefie wietrznej	-30%	-30%

 Procenty wskazują wartość, o jaką należy zmniejszyć liczbę cykli w zależności od rodzaju i liczby zainstalowanych akcesoriów.

 Przed wykonaniem jakiegokolwiek czynności związanej z czyszczeniem lub wymianą części należy odłączyć zasilanie od urządzenia.

 Niniejszy dokument dostarcza instalatorowi niezbędnych wskazówek dotyczących obowiązkowych kontroli w czasie wykonywania prac konserwacyjnych.

 Jeżeli urządzenie nie jest używane przez dłuższy okres, na przykład w przypadku instalacji w miejscach odwiedzanych sezonowo, należy odłączyć zasilanie, a po jego przywróceniu, sprawdzić, czy urządzenie działa prawidłowo.

 Aby uzyskać informacje dotyczące instalacji i regulacji, należy zapoznać się z instrukcją instalacji produktu.

 Aby uzyskać informacje dotyczące wyboru produktu i akcesoriów, należy zapoznać się z katalogiem produktów.

Co 20 000 cykli pracy lub co 6 miesięcy należy obowiązkowo wykonać wymienione poniżej prace konserwacyjne.

Przeprowadzić ogólny przegląd i dokładnie dokręcić elementy łącznikowe.

Nasmarować wszystkie ruchome części mechaniczne.

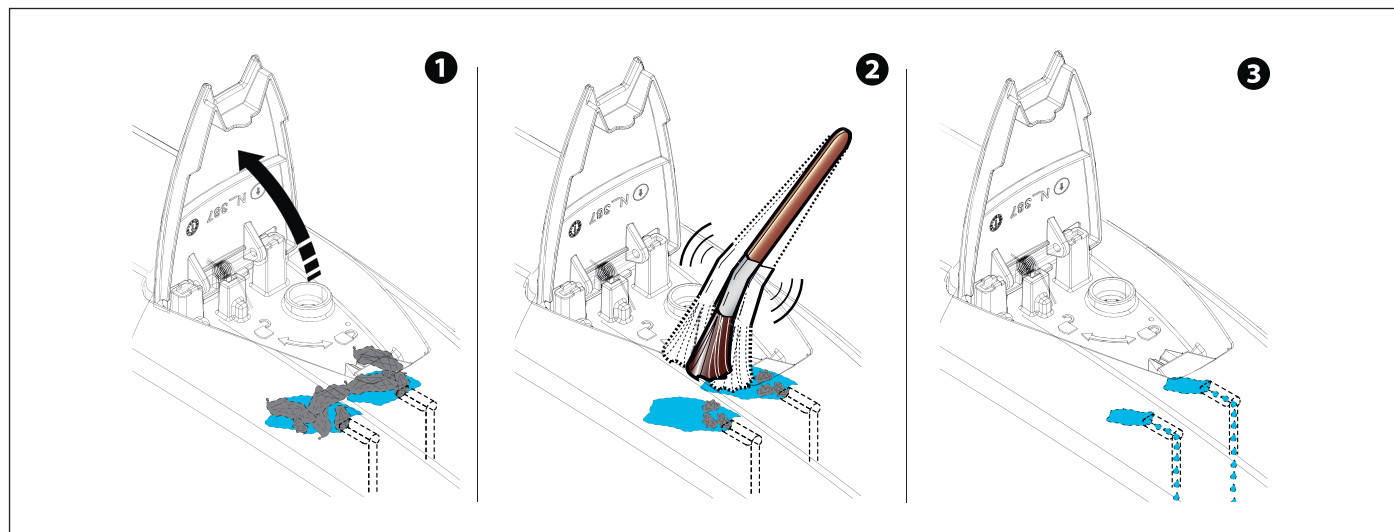
Sprawdzić prawidłowe działanie urządzeń sygnalizacyjnych i zabezpieczających.

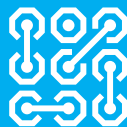
Sprawdzić stan zużycia ruchomych części mechanicznych i sprawdzić, czy pracują prawidłowo.

Sprawdzić skuteczność działania urządzenia wysprężającego, wykonując manewr przy swobodnie poruszającym się skrzydle. Ruch skrzydła nie może napotykać przeszkód.

Sprawdzić stan przewodów elektrycznych oraz ich połączeń.

Otworzyć drzwiczki mechanizmu wysprężającego i usunąć ewentualne zabrudzenia.





FA01359-PL



ZL65

INSTRUKCJA INSTALACJI

PL

Polski

△ Ważne instrukcje dotyczące bezpieczeństwa.

△ Postępować zgodnie z wszystkimi instrukcjami, ponieważ nieprawidłowo przeprowadzona instalacja może prowadzić do poważnych obrażeń.

△ Przed przystąpieniem do dalszych działań, należy przeczytać również ostrzeżenia ogólne kierowane do użytkownika.

Urządzenie należy wykorzystywać wyłącznie do celu, do jakiego zostało jednoznacznie przeznaczone; wszelkie inne użycie jest uważane za niebezpieczne.

• Producent nie ponosi odpowiedzialności za ewentualne szkody spowodowane błędnym, niewłaściwym lub nieracjonalnym użytkowaniem. • Produkt omawiany w instrukcji został zaprojektowany w celu zmontowania go z maszynami nieukończonymi lub urządzeniami, tworząc w ten sposób maszynę podlegającą przepisom Dyrektywy Maszynowej 2006/42/WE. • Montaż końcowy musi zostać przeprowadzony zgodnie z Dyrektywą maszynową 2006/42/WE oraz obowiązującymi normami europejskimi. • Producent zrzeka się wszelkiej odpowiedzialności związanej ze stosowaniem nieoryginalnych produktów; oznacza to także wygaśnięcie gwarancji. • Wszystkie czynności wymienione w niniejszej instrukcji mogą być przeprowadzane wyłącznie przez doświadczonych i wykwalifikowanych pracowników oraz w pełnej zgodności z obowiązującymi przepisami. • Przygotowanie przewodów, montaż, podłączenie i testowanie musi być przeprowadzone zgodnie z zasadami poprawnego i bezpiecznego wykonywania prac technicznych oraz obowiązującymi przepisami. • Podczas każdego etapu montażu należy się upewnić, że prace są wykonywane przy odłączonym napięciu. • Wszystkie komponenty (np. siłowniki, fotokomórki, listwy bezpieczeństwa itp) wymagane do uzyskania zgodności instalacji końcowej z Dyrektywą Maszynową 2006/42/WE oraz ze zharmonizowanymi normami technicznymi odniesienia zostały określone w ogólnym katalogu produktów CAME lub na stronie internetowej www.came.com. • Sprawdzić, czy podany zakres temperatur jest odpowiedni dla danego miejsca instalacji. • Upewnić się, że w miejscu instalacji produkt nie jest narażony na zmoczenie bezpośrednimi strumieniami wody (spryskiwacze, myjki ciśnieniowe itd.). • Zgodnie z normami technicznymi dotyczącymi montażu, należy wyposażyć sieć zasilania w odpowiedni wyłącznik wielobiegunowy, który umożliwia całkowite odłączenie zasilania w warunkach III kategorii przepięcia.

- Odpowiednio ograniczyć cały obszar, aby uniemożliwić dostęp osobom nieupoważnionych, zwłaszcza osób niepełnoletnich i dzieci.
- Zaleca się stosowanie odpowiednich zabezpieczeń w celu uniknięcia ewentualnych zagrożeń mechanicznych wynikających z obecności osób w zasięgu działania napędu.
- Przewody elektryczne należy poprowadzić w odpowiednich rurach osłonowych, kanałach kablowych oraz przez przepusty kablowe w celu zapewnienia odpowiedniej ochrony przed uszkodzeniami mechanicznymi.
- Przewody elektryczne nie mogą się stykać z częściami, które mogą się nagrzewać podczas pracy (na przykład silnik i transformator).
- Przed przystąpieniem do instalacji należy sprawdzić, czy sterowana część jest w dobrym stanie technicznym oraz czy prawidłowo się otwiera i zamyka.
- Produkt nie może być używany do automatyzacji części sterowanej wyposażonej w furtkę dla pieszych, chyba że napęd może być aktywowany tylko w przypadku furtki znajdującej się w pozycji bezpieczeństwa.
- Upewnić się, że zapobieżono możliwości uwięzienia pomiędzy częścią sterowaną a sąsiadującymi z nią elementami stałymi w wyniku ruchu części sterowanej.
- Wszystkie stałe elementy sterownicze muszą być dobrze widoczne po zakończeniu montażu i znajdować się w takim położeniu, które umożliwi ich obsługę i jednoczesną bezpośrednią obserwację sterowanej części przy zachowaniu bezpiecznej odległości od części w ruchu. Jeśli element sterowniczy wymaga podtrzymywania, należy go zainstalować na minimalnej wysokości 1,5 m od podłoża i zadbać, aby nie był dostępny dla osób postronnych.
- W pobliżu mechanizmu wysprzęglania ręcznego umieścić na stałe etykietę (jeśli nie jest już ona założona) objaśniającą sposób jego obsługi.
- Upewnić się, że napęd został odpowiednio wyregulowany, a urządzenia zabezpieczające i system ręcznego wysprzęglania działają poprawnie.
- Przed przekazaniem urządzenia użytkownikowi sprawdzić zgodność systemu z normami zharmonizowanymi oraz z zasadniczymi wymaganiami Dyrektywy Maszynowej 2006/42/WE.
- Umieścić w dobrze widocznym miejscu piktogramy ostrzegające przed potencjalnym ryzykiem resztkowym i zapoznać z nimi użytkownika końcowego.
- Umieścić tabliczkę identyfikacyjną urządzenia w dobrze widocznym miejscu po zakończeniu montażu.
- Uszkodzony przewód zasilający musi być wymieniony przez producenta, autoryzowany serwis techniczny lub odpowiednio wykwalifikowanego pracownika, co pozwoli uniknąć zaistnienia jakiegokolwiek niebezpiecznej sytuacji.

- Przechowywać niniejszą instrukcję wraz z dokumentacją techniczną oraz instrukcjami innych urządzeń wykorzystanych do realizacji systemu automatyki.
- Zaleca się, aby wszystkie instrukcje obsługi produktów wchodzących w skład maszyny finalnej zostały przekazane użytkownikowi końcowemu.

WYCOFANIE Z UŻYTKU I UTYLIZACJA

 CAME S.p.A. wprowadziła w swoich zakładach certyfikowany System Zarządzania Środowiskowego, zgodnie z normą UNI EN ISO 14001, w celu zagwarantowania poszanowania i ochrony środowiska. Prosimy o kontynuowanie prac związanych z ochroną środowiska, które CAME uważa za jeden z fundamentów rozwoju swoich strategii operacyjnych i rynkowych, poprzez zwykle przestrzeganie krótkich wskazówek dotyczących utylizacji:

UTYLIZACJA OPAKOWANIA

Elementy opakowania (karton, plastik itd.) są traktowane jak stałe odpady komunalne i mogą być utylizowane bez żadnych trudności przy zastosowaniu selektywnej zbiórki w celu recyklingu.

Przed przystąpieniem do dalszych działań, zaleca się sprawdzenie szczegółowych przepisów obowiązujących w miejscu montażu urządzenia.

NIE PORZUCAĆ W ŚRODOWISKU!

UTYLIZACJA PRODUKTU

Nasze wyroby są wykonane z różnych materiałów. Większość z nich (aluminium, plastik, żelazo, kable elektryczne) jest traktowana jak stałe odpady komunalne. Po selektywnej zbiórce mogą zostać przekazane do wyznaczonego punktu w celu ponownego przetworzenia.

Inne elementy (płytki elektroniczne, baterie nadajnika itp.) mogą natomiast zawierać substancje zanieczyszczające.

W związku z tym muszą one zostać wyjęte i przekazane przedsiębiorstwu upoważnionemu do ich zbiórki i utylizacji.

Przed przystąpieniem do prac zaleca się sprawdzenie szczegółowych przepisów obowiązujących w miejscu utylizacji.

NIE PORZUCAĆ W ŚRODOWISKU!

DANE I INFORMACJE O PRODUKCIE

Legenda

-  Ten symbol oznacza części instrukcji, które należy uważnie przeczytać.
 -  Ten symbol oznacza części instrukcji dotyczące bezpieczeństwa.
 -  Ten symbol oznacza uwagi, które należy przekazać użytkownikowi.
- Wszystkie wymiary są podane w milimetrach, o ile nie określono inaczej.

Opis

002ZL65

Centrala sterująca do bram jedno lub dwuskrzydłowych z wyświetlaczem graficznym umożliwiającym programowanie, wbudowany dekodery radiowy i funkcja autodiagnozy urządzeń zabezpieczających.

Dane techniczne

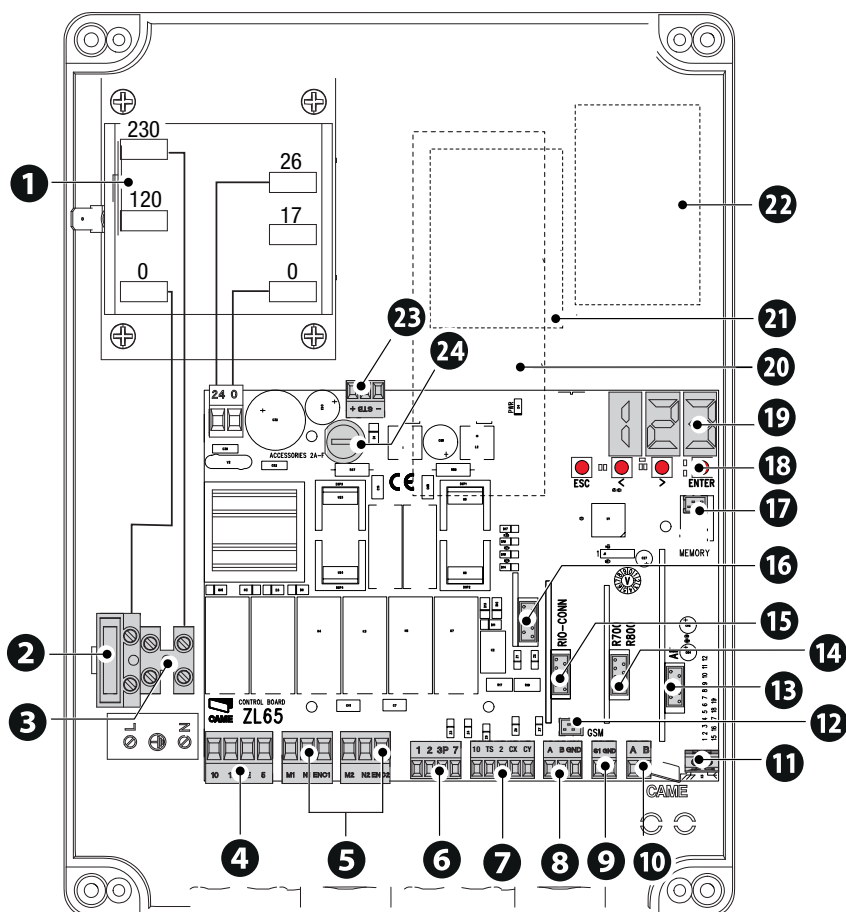
MODELE	ZL65
Zasilanie (V – 50/60 Hz)	230 AC
Zasilanie silnika (V)	24 DC
Zasilanie płyty (V)	24 AC
Zużycie w trybie czuwania (W)	7
Pobór mocy w trybie czuwania z modułem RGP1 (W)	0,5
Moc (W)	300
Kolor	RAL 7035
Temperatura pracy (°C)	-20 ÷ +55
Czas pracy (s)	180
Przerwy/praca	INTENSYWNE UŻYTKOWANIE
Stopień ochrony (IP)	54
Klasa izolacji	II

Tabela bezpieczników

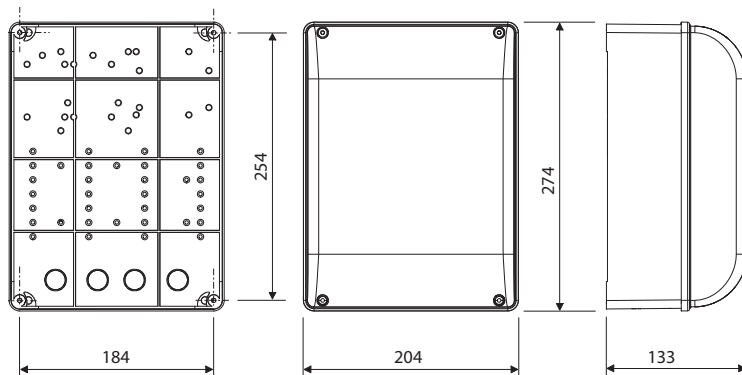
MODELE	ZL65
Bezpiecznik sieciowy	2 A F
Bezpiecznik akcesoriów	2 A F

Opis części składowych

- 1 Transformator
- 2 Bezpiecznik sieciowy
- 3 Zaciski do podłączenia zasilania
- 4 Listwa zaciskowa do podłączenia urządzeń sygnalizacyjnych
- 5 Zaciski motoreduktorów z enkoderem
- 6 Tabliczka zaciskowa do podłączenia urządzeń sterowniczych
- 7 Tabliczka zaciskowa do podłączenia urządzeń zabezpieczających
- 8 Zaciski do podłączenia CRP
- 9 Listwa zaciskowa do podłączenia czytnika kart zbliżeniowych
- 10 Listwa zaciskowa do podłączenia klawiatury
- 11 Zaciski do podłączenia anteny
- 12 Złącze modułu UR042
- 13 Gniazdo wpinanej karty częstotliwości radiowych (AF)
- 14 Gniazdo do karty dekodującej R700 lub R800
- 15 Gniazdo karty RIO CONN
- 16 Gniazdo karty RSE
- 17 Gniazdo karty Memory Roll
- 18 Przyciski do programowania
- 19 Wyświetlacz
- 20 Gniazdo modułu UR042
- 21 Gniazdo modułu RGP1
- 22 Obsada do karty RLB
- 23 Zaciski do podłączenia modułu RGP1
- 24 Bezpiecznik akcesoriów



Wymiary



Typy przewodów i minimalne grubości

Długość przewodu (m)	do 20	od 20 do 30
Zasilanie 230 V AC	3G × 1,5 mm ²	3G × 2,5 mm ²
Lampa ostrzegawcza 24 V AC/DC	2 × 0,5 mm ²	2 × 0,5 mm ²
Fotokomórki nadajn.	2 × 0,5 mm ²	2 × 0,5 mm ²
Fotokomórki odb.	4 × 0,5 mm ²	4 × 0,5 mm ²
Zamek elektryczny 12 V DC	2 × 1 mm ²	2 × 1,5 mm ²
Urządzenia sterujące	*nr × 0,5 mm ²	*nr × 0,5 mm ²

*nr = patrz instrukcje montażu produktu

Uwaga: przekrój przewodu jest przybliżony, ponieważ zmienia się w zależności od mocy silnika i długości przewodu.

📖 W przypadku zasilania 230 V i użytku na zewnątrz budynków stosować przewody typu H05RN-F zgodnie z normą 60245 IEC 57 (IEC), natomiast wewnątrz budynków stosować przewody typu H05VV-F zgodnie z normą 60227 IEC 53 (IEC). Do zasilania do 48 V mogą być używane przewody typu FROR 20-22 II zgodnie z normą EN 50267-2-1 (IEC).

📖 Do podłączenia anteny wykorzystać kabel typu RG58 (zalecana długość do 5 m).

📖 Do połączenia CRP zastosować kabel typu UTP CAT5 (do 1000 m).

📖 Jeżeli długość przewodów różni się od wartości podanych w tabeli, należy określić ich średnicę na podstawie rzeczywistego poboru prądu podłączonych urządzeń oraz zgodnie z zaleceniami normy IEC EN 60204-1.

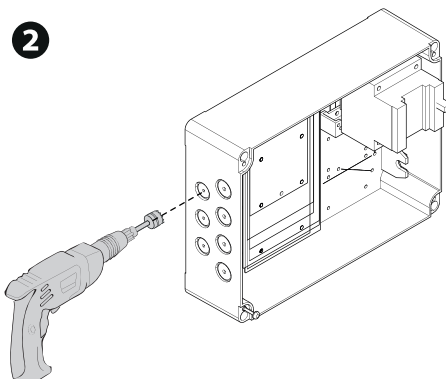
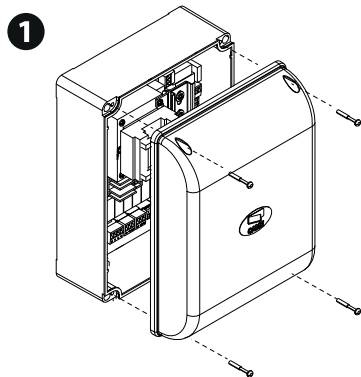
📖 W przypadku połączeń przewidywujących kilka urządzeń na tej samej linii (sekwencyjnych) parametry określone w tabeli muszą zostać zmodyfikowane w zależności od rzeczywistych wartości poboru prądu i odległości.

W przypadku połączenia produktów nieujętych w niniejszej instrukcji należy posłużyć się załączoną do nich dokumentacją techniczną.

📖 Do podłączenia Enkodera użyć kabla ekranowanego FROHE 300/500 V (3 × 0,5 mm²).

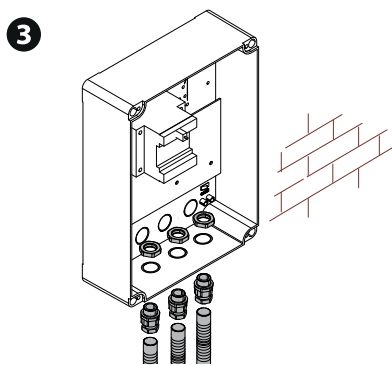
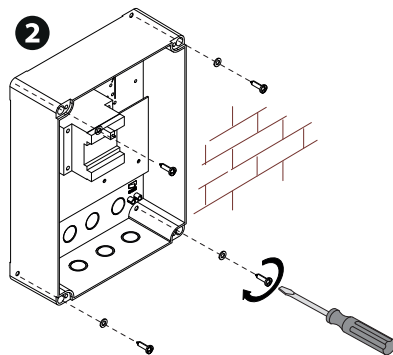
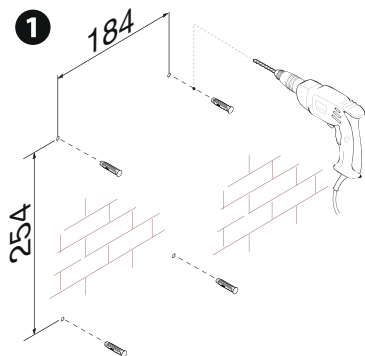
Przygotowanie panelu sterowania

- ❶ Oddzielić części składowe panelu sterowania.
- ❷ Wywiercić otwory w fabrycznie zaznaczonych miejscach. Średnica otworów to 20 mm.



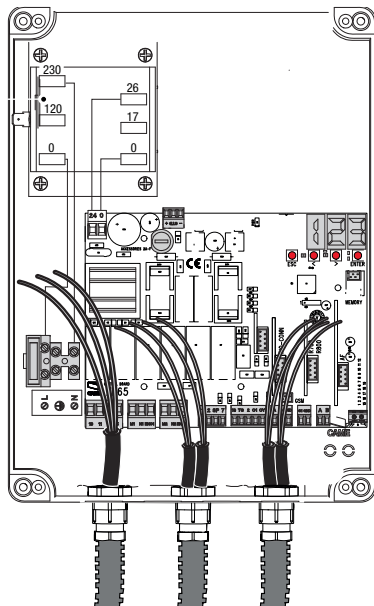
Mocowanie centrali sterującej

- 1 Wywiercić otwory do zamocowania panelu sterowania w osłoniętym miejscu.
- 2 Przymocować podstawę śrubami i kołkami.
- 3 Zaleca się stosowanie śrub z łbem walcowym z wgłębieniem krzyżowym (maksymalna średnica 6 mm).
- 3 Wprowadzić dławice z peszlami do przeprowadzenia przewodów elektrycznych



Przygotowanie przewodów elektrycznych

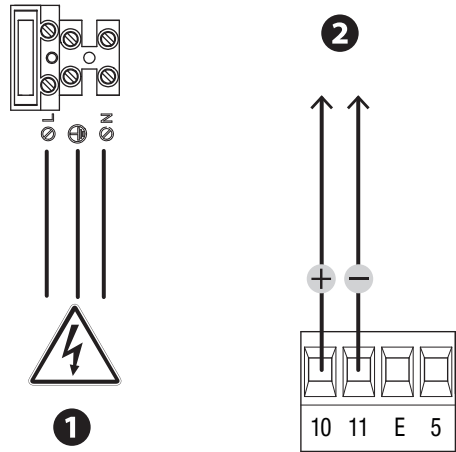
-  Wykonać połączenia elektryczne zgodnie z obowiązującymi przepisami.
-  Użyć przepustów kablowych, aby podłączyć urządzenia do panelu sterowania. Jeden z nich musi zostać przeznaczony wyłącznie do przewodu zasilającego.



Zasilanie

- 1 Podłączenie do sieci elektrycznej (120/230 V AC – 50/60 Hz)
- 2 Wyjście zasilania dla akcesoriów

Wyjście dostarcza standardowo napięcie 24 V AC.
Gniazdo dostarcza zasilanie 24 V DC, gdy uruchamiają się akumulatory, jeżeli występują.



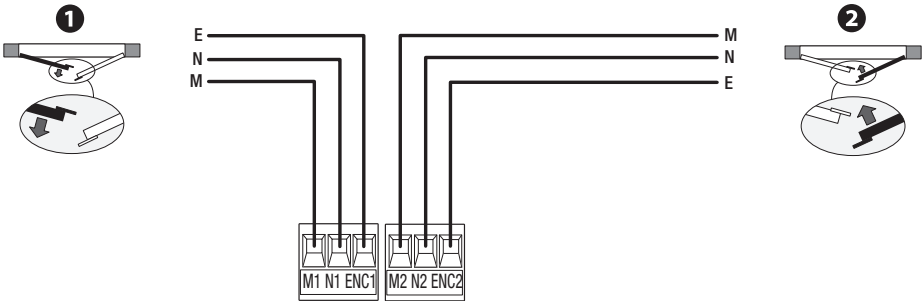
Maksymalne obciążenie styków

Urządzenie	Wyjście	Zasilanie (V)	Moc (W)
Akcesoria	10 - 11	24 AC/DC	25
Lampa ostrzegawcza	10 - E	24 AC/DC	25
Kontrolka stanu napędu	10 - 5	24 AC/DC	3

Suma prądu pobieranego przez podłączone akcesoria nie może przekraczać wartości 50 W.

Motoreduktor z enkoderem

- 1 Motoreduktor opóźniony przy otwieraniu
- 2 Motoreduktor opóźniony przy zamykaniu



1 Przycisk STOP (styk NC)

Zatrzymuje bramę i wyklucza jej ewentualne automatyczne zamknięcie. Użyć urządzenia sterującego w celu wznowienia ruchu.

 Jeżeli styk nie jest wykorzystywany, musi zostać dezaktywowany na etapie programowania.

2 Urządzenie sterujące (styk NO)

Funkcja OTWIERANIE CZĘŚCIOWE

Funkcja OTWIERANIE PRZEJŚCIA DLA PIESZYCH

Funkcja TYLKO OTWIERANIE

 Patrz funkcja [F8] sterowania 2-3P.

3 Urządzenie sterujące (styk NO)

Funkcja OTWIERANIE-ZAMYKANIE

Funkcja OTWIERANIE-STOP-ZAMYKANIE-STOP

Funkcja TYLKO OTWIERANIE

Funkcja TYLKO ZAMYKANIE

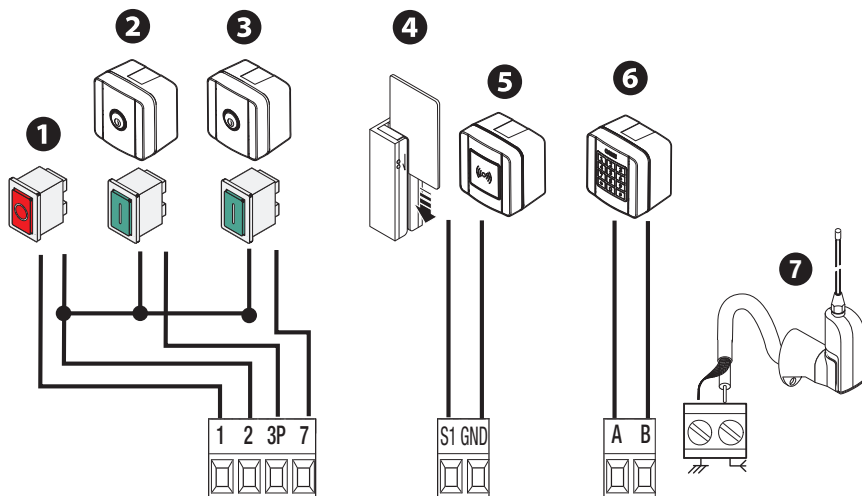
 Patrz funkcja [F7] sterowania 2-7.

4 Czytnik kart

5 Czytnik kart zbliżeniowych

6 Klawiatura kodowa

7 Antena z przewodem RG58



Urządzenia sygnalizacyjne

Podczas programowania skonfigurować rodzaj czynności wykonywanej przez podłączone do wyjścia urządzenie.

1 Lampa ostrzegawcza

Miga podczas otwierania i zamykania napędu.

Zob. funkcję [F18] dodatkowa lampa.

2 Dodatkowa lampa

Wzmacnia oświetlenie strefy manewru.

Zob. funkcję [F18] dodatkowa lampa.

3 Kontrolka stanu napędu

Sygnalizuje stan napędu.

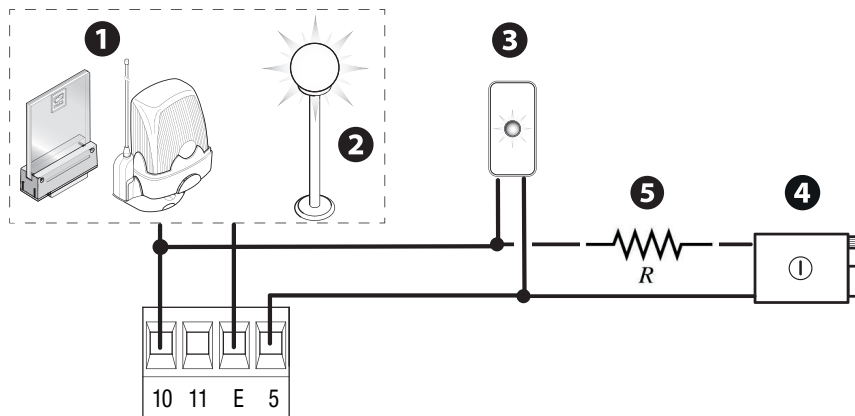
Zob. funkcję [F10] kontrolka - otwieranie lub aktywacja elektrozamka.

4 Podłączenie zamka elektrycznego 12 V AC – maks. 15 W

Zob. funkcję [F10] kontrolka - otwieranie lub aktywacja elektrozamka.

Zastąpić bezpiecznik akcesoriów 2A bezpiecznikiem 3,15 A.

5 Opornik 6,8 Ω - 7 W



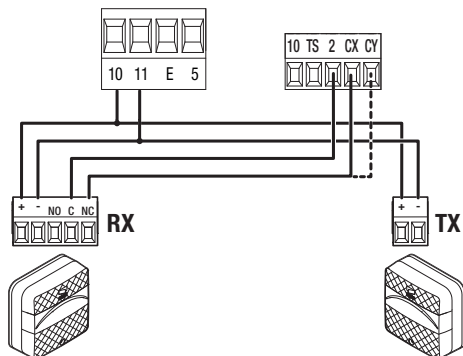
Urządzenia zabezpieczające

Podczas programowania skonfigurować rodzaj czynności, która będzie wykonywana przez podłączone do wejścia urządzenie. Podłączyć urządzenia zabezpieczające do wejść CX i/lub CY.

📖 Jeżeli nie są używane, styki CX i/lub CY muszą zostać dezaktywowane na etapie programowania.

Fotokomórki DELTA

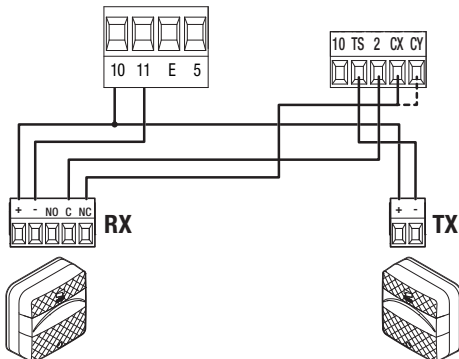
Standardowe podłączenie



Fotokomórki DELTA

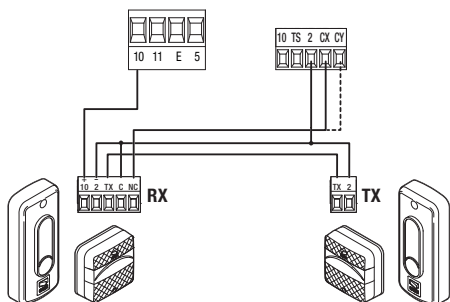
Podłączenie z testem bezpieczeństwa

📖 Patrz funkcja [F5] – test zabezpieczeń.



Fotokomórki DIR / DELTA-S

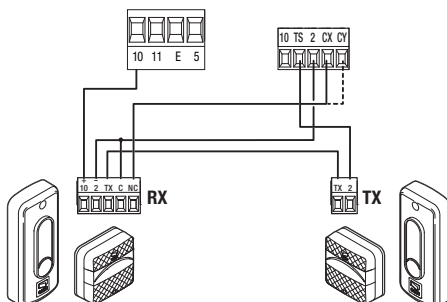
Standardowe podłączenie



Fotokomórki DIR / DELTA-S

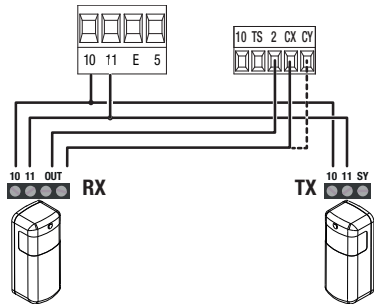
Podłączenie z testem bezpieczeństwa

📖 Patrz funkcja [F5] – test zabezpieczeń.



Fotokomórki DXR

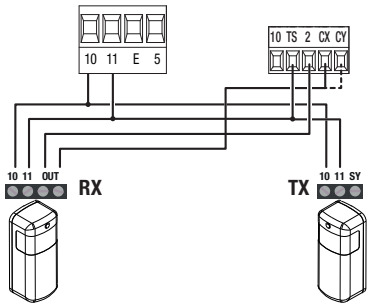
Standardowe podłączenie



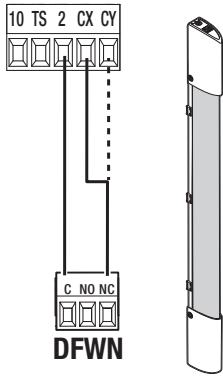
Fotokomórki DXR

Podłączenie z testem bezpieczeństwa

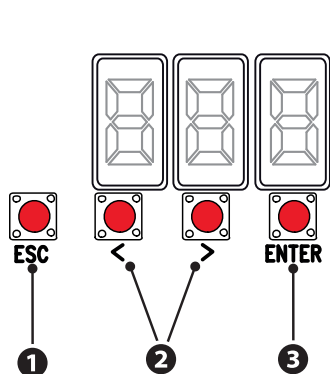
Patrz funkcja [F5] – test zabezpieczeń.



Listwa bezpieczeństwa DFWN



Funkcja przycisków programowania



1 Przycisk ESC

Przycisk ESC pozwala na wykonywanie niżej opisywanych operacji.
Wyjście z menu
Anulowanie dokonanych zmian
Powrót do poprzedniego ekranu

2 Przyciski < >

Przyciski < > pozwalają na wykonywanie opisanych poniżej operacji.
Nawigacja w menu
Zwiększanie lub zmniejszanie wartości

3 Przycisk ENTER

Przycisk ENTER pozwala na wykonywanie opisanych poniżej operacji.
Wejście do menu
Potwierdzenie wyboru

Podczas ruchu, poza menu, przycisk ESC zatrzymuje bramę, a przyciski <> otwierają i zamykają ją.

Uruchomienie

Po wykonaniu połączeń elektrycznych przystąpić do uruchomienia. Ta czynność musi zostać wykonana przez doświadczonych i wykwalifikowanych pracowników.

Sprawdzić, czy strefa ruchu jest wolna od przeszkód.

Rozpocząć programowanie od podanych poniżej funkcji.

A1 Rodzaj silnika

F46 Liczba silników

A3 Kalibracja ruchu

Po zakończeniu programowania sprawdzić poprawność działania urządzeń sygnalizacyjnych i zabezpieczających.

Po podłączeniu systemu do zasilania pierwszym manewrem jest zawsze otwieranie; poczekać na zakończenie manewru.

W przypadku wystąpienia nieprawidłowości, wadliwego działania, hałasów, podejrzanych drgań bądź nieoczekiwanego zachowania urządzenia należy natychmiast wcisnąć przycisk ESC lub przycisk STOP.

Menu funkcji

Całkowite Zatrzymanie

Zatrzymuje bramę i wyklucza jej ewentualne automatyczne zamknięcie. Użyć urządzenia sterującego w celu wznowienia ruchu.

F1

Całkowite Zatrzymanie

OFF (domyślne)
ON

Wejście CX

Przypisuje jedną z funkcji do wejścia CX.

 **Parametr [C3] pojawia się tylko wtedy, gdy włączona jest funkcja [Zamykanie automatyczne]**

F2	Wejście CX	OFF (domyślne) C1 = Ponowne otwarcie podczas zamykania (fotokomórki) C2 = Ponowne zamknięcie podczas otwierania (fotokomórki) C3 = Zatrzymanie częściowe Tylko z aktywną opcją [Zam. automatyczne]. C4 = Oczekiwanie z powodu wykrycia przeszkody (fotokomórki) C7 = Ponowne otwarcie podczas zamykania (listwy bezpieczeństwa) C8 = Ponowne zamykanie podczas otwierania (listwy bezpieczeństwa)
----	------------	--

Wejście CY

Przypisuje jedną z funkcji do wejścia CY.

 **Parametr [C3] pojawia się tylko wtedy, gdy włączona jest funkcja [Zamykanie automatyczne]**

F3	Wejście CY	OFF (domyślne) C1 = Ponowne otwarcie podczas zamykania (fotokomórki) C2 = Ponowne zamknięcie podczas otwierania (fotokomórki) C3 = Zatrzymanie częściowe Tylko z aktywną opcją [Zam. automatyczne]. C4 = Oczekiwanie z powodu wykrycia przeszkody (fotokomórki) C7 = Ponowne otwarcie podczas zamykania (listwy bezpieczeństwa) C8 = Ponowne zamykanie podczas otwierania (listwy bezpieczeństwa)
----	------------	--

Test urz. zabezpieczających

Uruchamia kontrolę prawidłowego działania fotokomórek podłączonych do wejść, po każdym poleceniu otwarcia i zamknięcia.

 **W przypadku bezprzewodowych urządzeń zabezpieczających funkcja testu zabezpieczeń jest zawsze aktywna.**

F5	Test urz. zabezpieczających	OFF (domyślne) 1 = CX 2 = CY 4 = CX+CY
----	-----------------------------	--

Totman (Operator obecny)

Przy aktywnej funkcji, ruch napędu (otwieranie lub zamykanie) zostaje przerwany, gdy przycisk na urządzeniu sterującym zostaje zwolniony.

 Aktywacja funkcji wyklucza wszystkie inne urządzenia sterujące.

F6	Totman (Operator obecny)	OFF (domyślne) ON
----	--------------------------	----------------------

Polecenia 2-7

Do przypisania polecenia urządzeniu podłączonemu do 2-7.

F7	Polecenia 2-7	0 = Krok po kroku (Ust. domyślne) 1 = Sekwencyjny 2 = Otwieranie 3 = Zamykanie
----	---------------	---

Polecenie 2-3P

Przypisuje polecenie urządzeniu podłączonemu na 2-3P.

F8	Polecenie 2-3P	0 = otwieranie dla pieszych (Ust. domyślne) Całkowite otwarcie tylko M2. 1 = Otwieranie częściowe Częściowe otwarcie tylko M2.  Stopień otwierania M2 jest ustawiany procentowo przy użyciu funkcji [F36] Regulacja otwarcia częściowego. 2 = Otwieranie
----	----------------	---

Funkcja wykrywania przeszkody przy zatrzymanym silniku

Przy aktywnej funkcji brama pozostanie zatrzymana, jeżeli urządzenia zabezpieczające wykryją przeszkodę. Funkcja działa przy: zamkniętej bramie, otwartej bramie lub po całkowitym zatrzymaniu.

F9	Funkcja wykrywania przeszkody przy zatrzymanym silniku	OFF (domyślne) ON
----	--	----------------------

Kontrolka - otwieranie lub aktywacja elektroamka

Sygnalizuje stan bramy lub uruchamia elektroamek. Urządzenie podłączone do wyjścia 10-5.

F10	Kontrolka - otwieranie lub aktywacja elektroamka	0 = Zapalona kontrolka (ust. fabryczne) - Kontrolka pozostaje zapalona, gdy brama jest w ruchu lub otwarta. 1 = Migająca kontrolka - Kontrolka miga co pół sekundy, gdy brama się otwiera, i pozostaje zapalona, gdy brama jest otwarta. Kontrolka miga co sekundę, gdy brama się zamyka, i pozostaje zgaszona, gdy brama jest zamknięta. 2 = Wyjście służy do uruchamiania elektroamka.
------------	---	--

Enkoder

Zarządza spowalnianiem wykrywania przeszkód oraz czułością napędu.

F11	Enkoder	ON (Domyślnie) OFF
------------	----------------	--

Spowolnienie w początkowej fazie ruchu

Aby ustawić spowalnianie o kilka sekund po każdym poleceniu otwierania i zamykania.

F12	Spowolnienie w początkowej fazie ruchu	OFF (domyślne) ON
------------	---	---------------------------------------

Nacisk podczas zamykania

Pod koniec skoku w zamykaniu napęd dociska skrzydła przez kilka sekund w kierunku zamykania.

F13	Nacisk podczas zamykania	OFF (domyślne) 1 = Minimalny nacisk 2 = Średni nacisk 3 = Maksymalny nacisk
------------	---------------------------------	---

Typ czujnika

Służy do ustawiania rodzaju urządzenia sterującego.

F14	Typ czujnika	0 = przełącznik zbliżeniowy lub czytnik kart magnetycznych 1 = Klawiatura kodowa (Ust. domyślne)
------------	---------------------	--

Ruch wsteczny

Przed każdym manewrem otwierania lub zamykania skrzydła są dociskane do ogranicznika, aby ułatwić odblokowanie zamka elektrycznego.

F16	Ruch wsteczny	OFF (domyślne) ON
------------	----------------------	---------------------------------------

Dodatkowa lampa

Pozwala na wybór trybu pracy urządzenia oświetleniowego podłączonego do wyjścia 10-E.

F18	Dodatkowa lampa	0 = Lampa ostrzegawcza (Ust. domyślne) 1 = Lampa cyklu Lampa pozostaje zapalona w trakcie całego manewru.  Parametr [1] pojawia się tylko wtedy, gdy ustawiony jest czas zamykania automatycznego.
-----	-----------------	---

Zamykanie automatyczne

Ustawia czas, który musi upłynąć przed uruchomieniem zamykania automatycznego, po osiągnięciu położenia krańcowego otwarcia lub po interwencji fotokomórek z funkcją zatrzymania częściowego [C3].

 **Funkcja nie uruchamia się w przypadku, gdy zadziałają urządzenia zabezpieczające, które wykrywają przeszkody, po zatrzymaniu całkowitym albo w przypadku braku zasilania.**

F19	Zam. automatyczne	OFF (domyślne) Od 1 od 180 sekund
-----	-------------------	--------------------------------------

Zamykanie automatyczne po częściowym otwarciu skrzydła lub po otwarciu furtki.

Ustawia czas, który musi upłynąć przed uruchomieniem zamykania automatycznego, po wykonaniu polecenia otwarcia częściowego lub po interwencji fotokomórek z funkcją zatrzymania częściowego [C3].

 **Funkcja nie uruchamia się w przypadku, gdy zadziałają urządzenia zabezpieczające, które wykrywają przeszkody, po zatrzymaniu całkowitym albo w przypadku braku zasilania.**

F20	Zamykanie automatyczne po częściowym otwarciu skrzydła lub po otwarciu furtki.	OFF (domyślne) Od 1 od 180 sekund
-----	--	--------------------------------------

Czas wstępnego migania

Ustawia czas wcześniejszego włączenia lampy ostrzegawczej przed każdym manewrem.

F21	Czas wstępnego migania	OFF (domyślne) Od 1 od 10 sekund
-----	------------------------	-------------------------------------

Czas pracy

Ustawienie czasu pracy motoreduktora w fazie otwierania lub zamykania.

F22	Czas pracy	Od 5 do 180 sekund (Ust. domyślne 120)
-----	------------	--

Czas opóźnienia przy otwieraniu M1

Reguluje opóźnienie, z jakim pierwsze skrzydło rozpoczyna manewr otwierania w stosunku do drugiego skrzydła.

F23	Czas opóźnienia przy otwieraniu M1	Od 0 do 10 sekund (Ust. domyślne 2)
-----	------------------------------------	-------------------------------------

Czas opóźnienia przy zamykaniu M2

Reguluje opóźnienie, z jakim drugie skrzydło rozpoczyna manewr zamykania w stosunku do pierwszego skrzydła.

F24

Czas opóźnienia przy zamykaniu
M2

Od 0 do 25 sekund (Ust. domyślne 5)

Czas ruchu wstecznego

Regulacja czasu nacisku po odbiciu przez motoreduktor po poleceniu otwierania lub zamykania.

F26

Czas ruchu wstecznego

Od 1 do 2 sekund (Ust. domyślne 1)

Czas zamka elektrycznego

Regulacja czasu odblokowania zamka elektrycznego po poleceniu otwierania lub zamykania.

F27

Czas zamka elektrycznego

Od 1 do 4 sekund (Ust. domyślne 1)

Prędkość ruchu

Ustawienie prędkości biegu (wartość procentowa prędkości maksymalnej).

F28

Prędkość ruchu

od 40% do 100% (Ust. domyślne
100%)

Prędkość hamowania

Ustawia prędkość spowalniania (wartość procentowa prędkości maksymalnej).

F30

Prędkość hamowania

od 15% do 60% (Ust. domyślne 50%)

Prędkość kalibracji

Ustawienie prędkości samouczenia skoku (wartość procentowa prędkości maksymalnej).

F33

Prędkość kalibracji

od 20% do 60% (Ust. domyślne 50%)

Czułość w trakcie pracy

Regulacja czułości przy wykrywaniu przeszkód podczas ruchu (wartość procentowa).

F34

Czułość w trakcie pracy

od 10% do 100% (Ust. domyślne
100%)

 **10% = minimalny nacisk
i wysoka czułość wykrywania
przeszkód**
**100% = maksymalny nacisk i niska
czułość wykrywania przeszkód**

Czułość spowalniania

Regulacja czułości przy wykrywaniu przeszkód podczas spowalniania (wartość procentowa).

F35	Czułość spowalniania	od 10% do 100% (Ust. domyślne 100%)  10% = minimalny nacisk i wysoka czułość wykrywania przeszkód 100% = maksymalny nacisk i niska czułość wykrywania przeszkód
-----	----------------------	--

Regulacja otwarcia częściowego

W bramach jednoskrzydłowych określa wartość procentową otwarcia częściowego skrzydła w stosunku do całkowitego biegu. W bramach dwuskrzydłowych określa wartość procentową otwarcia częściowego skrzydła, które rozpoczyna ruch jako pierwsze w stosunku do całkowitego biegu.

F36	Regulacja otwarcia częściowego	od 10% do 80% (Ust. domyślne 40%)
-----	--------------------------------	-----------------------------------

Punkt początkowy spowalniania przy otwieraniu M1

Ustawienie punktu początkowego spowalniania przy otwieraniu M1 (wartość procentowa pełnego skoku).

F37	Punkt początkowy spowalniania przy otwieraniu M1	Od 1% do 60% (Ust. domyślne 25%)
-----	--	----------------------------------

Punkt początkowy spowalniania przy zamykaniu M1

Ustawienie punktu początkowego spowalniania przy zamykaniu M1 (wartość procentowa pełnego skoku).

F38	Punkt początkowy spowalniania przy zamykaniu M1	Od 1% do 60% (Ust. domyślne 25%)
-----	---	----------------------------------

Punkt początkowy przybliżania przy otwieraniu M1

Ustawienie punktu początkowego przybliżania przy otwieraniu M1 (wartość procentowa pełnego skoku).

F39	Punkt przybliżania przy otw.	Od 1% do 10% (Ust. domyślne 10%)
-----	------------------------------	----------------------------------

Punkt początkowy przybliżania przy zamykaniu M1

Ustawienie punktu początkowego przybliżania przy zamykaniu M1 (wartość procentowa pełnego skoku).

F40	Punkt przybliżania przy zam.	Od 1% do 10% (Ust. domyślne 10%)
-----	------------------------------	----------------------------------

Punkt początkowy spowalniania przy otwieraniu M2

Ustawienie punktu początkowego spowalniania przy otwieraniu M2 (wartość procentowa pełnego skoku).

F41	Punkt spowal. w otwieraniu	Od 1% do 60% (Ust. domyślne 25%)
-----	----------------------------	----------------------------------

Punkt początkowy spowalniania przy zamykaniu M2

Ustawienie punktu początkowego spowalniania przy zamykaniu M2 (wartość procentowa pełnego skoku).

F42	Punkt spowal. w zamykaniu	Od 1% do 60% (Ust. domyślne 25%)
-----	---------------------------	----------------------------------

Punkt początkowy przybliżania przy otwieraniu M2

Ustawienie punktu początkowego przybliżania przy otwieraniu M2 (wartość procentowa pełnego skoku).

F43	Punkt przybliżania przy otw.	Od 1% do 10% (Ust. domyślne 10%)
------------	-------------------------------------	----------------------------------

Punkt początkowy przybliżania przy zamykaniu M2

Ustawienie punktu początkowego przybliżania przy zamykaniu M2 (wartość procentowa pełnego skoku).

F44	Punkt przybliżania przy zam.	Od 1% do 10% (Ust. domyślne 10%)
------------	-------------------------------------	----------------------------------

Liczba silników

Ustawienie liczby silników sterujących bramą.

F46	Liczba silników	OFF = M1 + M2 (Ust. domyślne) ON = M2
------------	------------------------	--

Zarządzanie połączeniem szeregowym

Włącza działanie CRP.

F49	Zarządzanie połączeniem szeregowym	OFF 3 = CRP (Ust. domyślne)
------------	---	--------------------------------

Zapisywanie danych

Zapisuje na urządzeniu przenośnym (karta pamięci lub pendrive USB) dane dotyczące użytkowników, ustawień czasowych i konfiguracji.

 Funkcja jest wyświetlana tylko, gdy pamięć przenośna jest wprowadzona do portu USB lub gdy karta jest wprowadzona do gniazda na płycie elektronicznej.

F50	Zapisywanie danych	OFF (domyślne) ON
------------	---------------------------	----------------------

Odczyt danych

Ładuje z urządzenia przenośnego (karta pamięci lub pendrive USB) dane dotyczące użytkowników, ustawień czasowych i konfiguracji.

 Funkcja jest wyświetlana tylko, gdy pamięć przenośna jest wprowadzona do portu USB lub gdy karta jest wprowadzona do gniazda na płycie elektronicznej.

F51	Odczyt danych	OFF (domyślne) ON
------------	----------------------	----------------------

Numer urządzenia peryferyjnego

Przypisuje unikalny kod identyfikacyjny (adres CRP) płycie elektronicznej. Funkcja ta jest niezbędna w przypadku większej liczby napędów podłączonych do tej samej magistrali komunikacyjnej przy użyciu protokołu CRP.

F56	Numer urządzenia peryferyjnego	od 1 do 255
------------	---------------------------------------	-------------

Prędkość komunikacji

Ustawia prędkość komunikacji systemu połączenia zdalnego.

F63	Prędkość komunikacji	0 = 1200 b/s 1 = 2400 b/s 2 = 4800 b/s 3 = 9600 b/s 4 = 14 400 b/s 5 = 19 200 b/s 6 = 38 400 b/s (Ust. domyślne) 7 = 57 600 b/s 8 = 115 200 b/s
------------	-----------------------------	---

RIO ED T1

Pozwala na przypisanie jednej z dostępnych funkcji do bezprzewodowego urządzenia bezpieczeństwa.

Funkcja pojawia się tylko w obecności karty interfejsu dla urządzeń bezprzewodowych.

F65	RIO ED T1	OFF (domyślne) P0 = Zatrzymuje bramę i wyklucza jej ewentualne automatyczne zamknięcie. Aby przywrócić ruch, należy posłużyć się urządzeniem sterującym. P7 = Ponowne otwarcie podczas zamykania. P8 = Ponowne zamknięcie podczas otwierania.
------------	------------------	---

RIO ED T2

Pozwala na przypisanie jednej z dostępnych funkcji do bezprzewodowego urządzenia bezpieczeństwa.

Funkcja pojawia się tylko w obecności karty interfejsu dla urządzeń bezprzewodowych.

F66	RIO ED T2	OFF (domyślne) P0 = Zatrzymuje bramę i wyklucza jej ewentualne automatyczne zamknięcie. Aby przywrócić ruch, należy posłużyć się urządzeniem sterującym. P7 = Ponowne otwarcie podczas zamykania. P8 = Ponowne zamknięcie podczas otwierania.
------------	------------------	---

RIO PH T1

Pozwala na przypisanie jednej z dostępnych funkcji do bezprzewodowego urządzenia bezpieczeństwa. Funkcja pojawia się tylko w obecności karty interfejsu dla urządzeń bezprzewodowych.

F67

RIO PH T1

OFF (domyślne)
P1 = Ponowne otwarcie podczas zamykania.
P2 = Ponowne zamknięcie podczas otwierania.
P3 = Zatrzymanie częściowe. Tylko z włączoną opcją [Zam. automatyczne].
P4 = Oczekiwanie z powodu wykrycia przeszkody.

RIO PH T2

Pozwala na przypisanie jednej z dostępnych funkcji do bezprzewodowego urządzenia bezpieczeństwa. Funkcja pojawia się tylko w obecności karty interfejsu dla urządzeń bezprzewodowych.

F68

RIO PH T2

OFF (domyślne)
P1 = Ponowne otwarcie podczas zamykania.
P2 = Ponowne zamknięcie podczas otwierania.
P3 = Zatrzymanie częściowe. Tylko z włączoną opcją [Zam. automatyczne].
P4 = Oczekiwanie z powodu wykrycia przeszkody.

Nowy użytkownik

Pozwala na zarejestrowanie maksymalnie 250 użytkowników i przypisanie każdemu z nich jednej z dostępnych funkcji.

 **Operacja może zostać wykonana za pośrednictwem nadajnika lub innego urządzenia sterującego. Karty zarządzające urządzeniami sterującymi (AF – R700 – R800) muszą być wpięte w gniazda.**

U1

Nowy użytkownik

1 = Krok po kroku
2 = Sekwencyjny
3 = Otwieranie
4 = Częściowe otwieranie
Wybrać funkcję, którą zamierza się przypisać użytkownikowi.

Nacisnąć ENTER, aby potwierdzić.

Wysłać kod do urządzenia sterującego.

Powtórzyć procedurę, aby wprowadzić innych użytkowników.

 Pobrać z portalu docs.came.com formularz LISTA ZAREJESTROWANYCH UŻYTKOWNIKÓW, wpisując L20180423.

Usuń użytkownika

Pozwala na usunięcie jednego z zarejestrowanych użytkowników.

U2	Usuń użytkownika	OFF (domyślne) ON Użyć strzałek, aby wybrać numer przypisany do użytkownika, którego chce się usunąć. Nr: 1 > 250 Alternatywnie można uruchomić urządzenie sterujące przypisane do użytkownika, którego chce się usunąć. Nacisnąć ENTER, aby potwierdzić. Pojawia się napis CLr potwierdzający usunięcie.
----	------------------	---

Usuń wszystkich

Usuwa wszystkich zarejestrowanych użytkowników.

U3	Usuń wszystkich	OFF (domyślne) ON
----	-----------------	----------------------

Dekodowanie radiowe

Pozwala na wybór rodzaju kodowania radiowego nadajników uprawnionych do sterowania napędem.

 Po wyborze rodzaju kodowania nadajników radiowych [kod zmienny] lub [TW key block] skasowane zostaną wszelkie nadajniki z poprzednio zapisanym innym rodzajem kodowania radiowego.

U4	Dekodowanie radiowe	1 = Wszystkie dekodowania (Ust. domyślne) 2 = Kod zmienny 3 = TW Key Block
----	---------------------	--

Rodzaj silnika

Służy do ustawiania rodzaju motoreduktora zamontowanego na M1 i M2.

A1	Rodzaj silnika	1 = AXI - F500 2 = FAST70 3 = FTX 4 = ATS  W przypadku motoreduktorów F500 ustawić tę funkcję [F11] na OFF.
----	----------------	--

Próba silnika

Kontrola prawidłowego kierunku otwierania skrzydeł bramy.

Przy aktywnej funkcji, w przypadku bramy jednoskrzydłowej, przycisk > otwiera skrzydło bramy za pomocą motoreduktora podłączonego do M2-N2;

Przy aktywnej funkcji, w przypadku bramy dwuskrzydłowej, przycisk > otwiera skrzydło bramy za pomocą motoreduktora podłączonego do M2-N2; przycisk < otwiera skrzydło bramy za pomocą motoreduktora podłączonego do M1-N1.

 Jeżeli skrzydło nie porusza się w prawidłowym kierunku, należy zamienić miejscami przewody fazowe silnika.

A2	Próba silnika	OFF (domyślne) ON
----	---------------	----------------------

Kalibracja ruchu

Uruchamia funkcję samouczenia biegu.

 Ta funkcja pojawia się wyłącznie, gdy zostanie aktywowana funkcja [Enkoder].

A3	Kalibracja ruchu	OFF (domyślne) ON
----	------------------	----------------------

Resetowanie parametrów

Przywraca ustawienia fabryczne, łącznie z ustawieniami dotyczącymi kalibracji biegu.

A4	Resetowanie parametrów	OFF (domyślne) ON
----	------------------------	----------------------

Liczniki manewrów

Pozwala na wyświetlenie liczby manewrów wykonanych przez napęd.

001 = 100 ruchów / 010 = 1000 ruchów / 100 = 10 000 ruchów / 999 = 99 900 ruchów / CSt = zabieg konserwacyjny

A5	Liczniki manewrów	
----	-------------------	--

Wersja FW

Wyświetla numer wersji oprogramowania układowego.

H1	Wersja FW	
----	-----------	--

KOMUNIKATY O BŁĘDZIE I OSTRZEŻENIA

E1	Przerwanie kalibracji skoku z powodu aktywacji przycisku STOP.
E2	Błąd kalibracji
E3	Błąd uszkodzenie enkodera
E4	Błąd - nieudany test serwisowy
E7	Błąd czasu pracy
E9	Wykryta przeszkoda podczas zamykania
E10	Wykryta przeszkoda podczas otwierania
E11	Błąd maks. liczba przeszkód
E14	Błąd komunikacji szeregowej
E15	Niekompatybilne sterowanie radiowe
E17	Błąd komunikacji systemu bezprzewodowego
E18	Błąd – system bezprzewodowy nieskonfigurowany
C0	Styk 1-2 (NC) drutowy jest otwarty
C1, C2, C3, C4	Styki (NC) drutowe fotokomórek są otwarte.
C7, C8	Styki (NC) drutowe listew bezpieczeństwa są otwarte.
P0	Bezprzewodowy styk radiowy (NC) zatrzymania jest otwarty.
P1, P2, P3, P4	Bezprzewodowe styki radiowe (NC) fotokomórek są otwarte.
P7, P8	Bezprzewodowe styki radiowe (NC) listew bezpieczeństwa są otwarte.
---	Płyta elektroniczna pozbawiona samouczenia się skoku

OPERACJE KOŃCOWE

 Przed zamknięciem pokrywy sprawdzić, czy wejście kabli jest uszczelnione, aby nie dopuścić do przedostawania się owadów i powstawania wilgoci.

