

Hyke

Swing gate opener

HK7024

HK7224

CE



EN - Instructions and warnings for installation and use

IT - Istruzioni ed avvertenze per l'installazione e l'uso

FR - Instructions et avertissements pour l'installation et l'utilisation

ES - Instrucciones y advertencias para la instalación y el uso

DE - Installierungs-und Gebrauchsanleitungen und Hinweise

PL - Instrukcje i ostrzeżenia do instalacji i użytkowania

NL - Aanwijzingen en aanbevelingen voor installatie en gebruik

Nice

Spis treści

1 – INSTRUKCJE I OGÓLNE ZALECENIA	1
1.1 - Zalecenia dotyczące bezpieczeństwa	1
1.2 - Zalecenia dotyczące montażu.....	1
1.3 - Zalecenia dotyczące obsługi	1
2 - OPIS URZĄDZENIA I JEGO PRZEZNACZENIE	1
3 - MONTAŻ	2
3.1 - Weryfikacje wstępne do wykonania przed montażem	2
3.2 - Ograniczenia zastosowania	2
3.3 - Czynności przygotowujące do montażu.....	2
3.4 - Instalacja motoreduktora mod. HK7024 - HK7224	2
3.5 - Regulacja mechanicznych ograniczników położenia	4
3.6 - Blokowanie i odblokowywanie motoreduktora w trybie ręcznym	4
4 - PODŁĄCZENIA ELEKTRYCZNE	4
4.1 - Podłączenia elektryczne motoreduktora z centralą mod. HK7024.....	4
4.2 - Podłączanie motoreduktora bez centrali mod. HK7224	4
4.3 - Podłączanie innych urządzeń	4
4.4 - Adresowanie podłączonych urządzeń	5
4.5 - Pierwsze włączenie i weryfikacja połączeń	5
4.6 - Programowanie podłączonych urządzeń	5
4.7 - Programowanie pozycji mechanicznych ograniczników położenia.....	5
4.8 - Zapamiętanie pozycji mech. ograniczników położenia.....	6
5 - ODBIÓR I WPROWADZENIE DO UŻYTKU	6
5.1 - Odbiór techniczny.....	6
5.2 - Wprowadzenie do użytku	6
6 - PROGRAMOWANIE CENTRALI STERUJĄCEJ	7
6.1 - Programowanie na pierwszym poziomie (ON-OFF)	7
6.2 - Programowanie na drugim poziomie (parametry regulowane)	8
6.3 - Funkcje szczególne	9
6.4 - Kasowanie pamięci.....	9
7 - CO ZROBIĆ JEŚLI... (przewodnik do rozwiązywania problemów)	9
8 - ROZSZERZENIE WIADOMOŚCI	11
8.1 - Podłączanie odbiornika radiowego	11
8.2 - Podłączanie i montaż akumulatora awaryjnego mod. PS124	11
8.3 - Podłączanie programatora Oview	11
8.4 - Podłączanie systemu zasilania energią słoneczną Solemyo.....	11
8.5 - Podłączanie zewnętrznego systemu odblokowującego Kio.....	11
9 - KONSERWACJA URZĄDZENIA	12
UTYLIZACJA URZĄDZENIA	12
Trwałość urządzenia	12
PARAMETRY TECHNICZNE URZĄDZENIA	13
DEKLARACJA ZGODNOŚCI CE	14
ZAŁĄCZNIK	I
Instrukcje i zalecenia przeznaczone dla użytkownika	VII
Zdjęcia	IX

1 INSTRUKCJE I OGÓLNE ZALECENIA

1.1 - Zalecenia dotyczące bezpieczeństwa

- **UWAGA!** – Niniejsza instrukcja zawiera wskazówki i zalecenia ważne dla bezpieczeństwa. Nieprawidłowa instalacja urządzenia może doprowadzić do poważnych obrażeń. Przed rozpoczęciem pracy należy dokładnie przeczytać całą instrukcję obsługi. W przypadku jakichkolwiek wątpliwości, należy zaprzęścić instalacji i zwrócić się o wyjaśnienie do Serwisu Technicznego Nice.
- **UWAGA!** – Ważne instrukcje: starannie przechowywać tę instrukcję, w celu ułatwienia ewentualnych operacji dotyczących konserwacji i utylizacji urządzenia.
- **UWAGA!** – Zgodnie z obowiązującymi przepisami europejskimi, wykonanie automatycznych drzwi garażowych lub bram garażowych musi być zgodne z normami przewidzianymi przez Dyrektywę 2006/42/WE (ex 98/37/WE) (Dyrektywa Maszynowa) i w szczególności, normami EN 12445; EN 12453; EN 12635 i EN 13241-1, które pozwalają na zadeklarowanie zgodności automatu. **W związku z tym, wszelkie operacje instalacji, podłączenia, odbioru technicznego czy konserwacji urządzenia muszą być wykonane wyłącznie przez wykwalifikowanego i kompetentnego technika!**

1.2 - Zalecenia dotyczące montażu

- Przed rozpoczęciem montażu należy sprawdzić, czy niniejsze urządzenie jest odpowiednie do zamierzonego zastosowania (zob. "Zakres zastosowania" paragraf 3.2 oraz "Charakterystyka techniczna produktu"). Jeśli urządzenie nie jest odpowiednie, NIE rozpoczynać montażu.
- Zawartość niniejszej instrukcji obsługi dotyczy typowej instalacji urządzenia, pokazanej na rys. 3.
- **Wszelkie czynności montażowe i konserwacyjne urządzenia muszą być wykonywane po odłączeniu automatyki od zasilania elektrycznego.** Jeśli urządzenie wyłączające nie jest widoczne z miejsca, w którym umieszczono siłownik, przez rozpoczęciem pracy należy zawiesić na urządzeniu wyłączającym tablicę z napisem "UWAGA! KONSERWACJA W TOKU".
- Centrala musi zostać podłączona do linii zasilania elektrycznego wyposażonej w uziemienie zabezpieczające.
- 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 spowodować zagrożenia. Jeśli doszłoby do którejś z powyżej opisanych sytuacji, należy natychmiast przerwać montaż i zwrócić się o pomoc do Serwisu Technicznego Nice.
- Nie wolno modyfikować żadnej części urządzenia. Operacje tego rodzaju mogą jedynie spowodować niewłaściwe działanie. Producent uchyla się od wszelkiej odpowiedzialności za szkody spowodowane przez zmodyfikowany produkt.
- Jeśli brama lub drzwi garażowe do zautomatyzowania posiadają również drzwi dla pieszych należy przygotować instalację do podłączenia systemu kontrolnego, który uniemożliwi działanie siłownika, gdy drzwi dla pieszych będą otwarte.
- Opakowanie urządzenia musi być zlikwidowane, zgodnie z odpowiednimi przepisami obowiązującymi na danym terytorium.

1.3 - Zalecenia dotyczące obsługi

- Produkt nie może być użytkowany przez osoby (w tym dzieci) o ograniczeniach fizycznych lub umysłowych, a także przez tych, którzy nie posiadają stosownego doświadczenia lub wiedzy, o ile nie mają możliwości skorzystania z nadzoru lub instrukcji dotyczących użytkowania produktu, za pośrednictwem osób odpowiedzialnych za ich bezpieczeństwo.
- Dzieci znajdujące się w pobliżu automatyki powinny znajdować się pod nadzorem, aby mieć pewność, iż nie będą bawić się produktem.
- Nie pozwalaj dzieciom bawić się ze stałymi urządzeniami sterującymi. Urządzenia sterujące przenośne (zdalne) należy przechowywać z dala od dzieci.

2 OPIS URZĄDZENIA I JEGO PRZEZNACZENIE

Urządzenia tworzące niniejszy produkt są przeznaczone do automatyzowania bramy lub drzwi garażowych jedno- lub dwuskrzydłowych. **UWAGA!** – Każde inne użycie niż te opisane oraz warunki otoczeniowe odmienne od tych określonych w niniejszej instrukcji obsługi są uważane za niewłaściwe i zabronione! Główna część automatyki składa się z jednego lub dwóch siłowników elektro-mechanicznych (ze względu na liczbę skrzydeł do automatyzowania), z których każdy wyposażony jest w silnik zasilany przez prąd stały i reduktor epicykloidalny. Jeden z siłowników (mod. HK7024) jest wyposażony w centralę sterowania, która zarządza jej działaniem. Centrala składa się z karty z odbiornikiem radiowym, do odbioru poleceń wysyłanych z nadajnika. Centrala została przygotowana do współpracy z różnymi urządzeniami należącymi do Systemu Opera, do systemu Bluebus oraz do systemu zasilania energią słoneczną Solemyo, przeczytaj rozdział 8 - Rozszerzenie wiadomości. Jeśli zasilana z sieci, może być użyty również akumulator rezerwowowy (mod. PS124, urządzenie dodatkowe), który w przypadku braku energii elektrycznej (black-out) gwarantuje wykonanie przez automat, w najbliższych godzinach, niektórych manewrów.

W przypadku braku energii elektrycznej możliwe jest przesuwanie skrzydeł bramy, odblokowując siłownik za pomocą odpowiedniego klucza; w celu wykonania tego manewru ręcznie, zobacz rozdział 3.6. Inne akcesoria, które można zastosować, to odbiorniki wyposażone w złącze "SM" (SMXI, OXI, itd.), przeczytaj rozdział 8 - Rozszerzenie wiadomości.

3.1 - Weryfikacje wstępne przy montażu

Przed przystąpieniem do montażu urządzenia należy sprawdzić stan jego komponentów, upewnić się, czy wybrany model jest odpowiedni do zastosowania i czy warunki otoczenia, w którym przeprowadzona zostanie instalacja, są sprzyjające:

- Sprawdzić, czy cały materiał do użytkowania jest w idealnym stanie, odpowiedni do użycia.
- Sprawdzić, czy ograniczniki mechaniczne (nie zawarte w zestawie), występują w układzie zarówno przy zamykaniu jak i otwieraniu.
- Sprawdzić, czy struktura mechaniczna bramy jest odpowiednia do zautomatyzowania i czy jest zgodna z normami obowiązującymi na danym terytorium (ewentualnie odwołać się do danych znajdujących się na etykiecie bramy). Niniejsze urządzenie nie może zautomatyzować bramy, która nie jest skuteczna i bezpieczna; ponadto, nie jest w stanie rozwiązać problemów spowodowanych błędną instalacją bramy lub z powodu jej nieprawidłowej konserwacji.
- Sprawdzić, czy warunki robocze urządzeń są kompatybilne z zakresem zastosowania podanym w instrukcji (zob. paragraf 3.2).
- Ręcznie poruszyć skrzydłami bramy w obie strony i upewnić się, czy na każdym etapie ruch przebiega przy jednakowym tarcu (nie powinno być punktów o zwiększonym tarcu, wymagających zwiększonego lub zmniejszonego wysiłku).
- Ręcznie doprowadzić skrzydła bramy do dowolnej pozycji; pozostawić je w wybranym położeniu i sprawdzić, czy pozostaną w bezruchu.
- Sprawdzić, czy strefa zamocowania siłownika jest kompatybilna z wymiarami bramy (rys. 1).
- Należy upewnić się, czy w otoczeniu, w którym ma zostać zainstalowany siłownik jest wystarczająco dużo miejsca, by jego ramię mogło wykonać wymagany obrót.
- Należy upewnić się, czy w pobliżu siłownika jest wystarczająco dużo miejsca do wykonania manewru ręcznego odblokowania siłownika.
- Upewnić się, czy powierzchnie wybrane do zainstalowania poszczególnych urządzeń są solidne i czy mogą zagwarantować stabilne mocowanie.
- Upewnić się, czy każde instalowane urządzenie jest umieszczone w pozycji zabezpieczonej przed przypadkowymi uderzeniami.
- Sprawdzić, czy wszystkie typy kabli elektrycznych przeznaczonych do użycia, są zgodne z rodzajami podanymi w Tabeli 1.

3.2 - Ograniczenia zastosowania

Przed zainstalowaniem motoreduktora sprawdź, czy jego parametry wchodzą w zakres ograniczeń zastosowania, zamieszczonych w dalszej części tej instrukcji obsługi oraz w zakresie wartości podanych w rozdziale "Parametry techniczne urządzenia":

Z ramieniem siłownika o CAŁĄ długości:

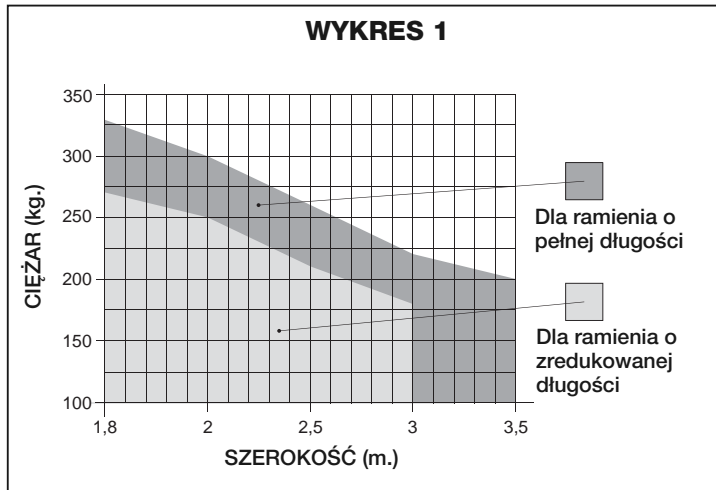
- maksymalna szerokość skrzydła: 3,50 m (= maksymalny ciężar skrzydła: 200 kg)

Z ramieniem siłownika o ZREDUKOWANEJ długości:

- maksymalna szerokość skrzydła: 3,00 m (= maksymalny ciężar skrzydła: 180 kg)

- Sprawdzenie, którego należy dokonać: zaznacz ciężar i szerokość skrzydła na zamieszczonym obok Wykresie 1; wykreśl dwie linie od tych punktów i upewnij się, że punkt przecięcia tych linii znajdzie się w jednej z dwóch szarych stref na wykresie. **Uwaga!** - Jeżeli punkt przecięcia linii znajduje się w białej strefie, nie jest możliwe używanie tego urządzenia do automatyzacji tej bramy.
- Aby umożliwić zainstalowanie siłownika minimalna szerokość słupka musi wynosić 210 mm.
- Uchwyt mocujący ramię musi zostać zamocowany w solidnej części skrzydła (na przykład rama), aby zagwarantować trwałe i pewne jego przymocowanie;
- Sprawdź **wartość "E"** (rys. 2):
 - Jeżeli **wartość "E"** jest z zakresu od 300 mm do 650 mm, należy ustawić ramię motoreduktora na ZREDUKOWANĄ długość. W tych warunkach kąt maksymalnego otwarcia skrzydła może dochodzić do 90°.
 - Jeżeli **wartość "E"** jest równa lub większa od 650 mm, należy ustawić

ramię motoreduktora na CAŁĄ długość. W tych warunkach kąt maksymalnego otwarcia skrzydła może dochodzić do 110°.



3.3 - Czynności przygotowujące do montażu

Na rys. 3 przedstawiona jest przykładowa instalacja automatyki, wykonana z zastosowaniem komponentów firmy Nice, (niektóre komponenty mogą nie znajdować się w zestawie):

- a - Siłownik z centralą mod. HK7024
- b - Siłownik bez centrali mod. HK7224
- c - Sygnalizator migający
- d - Dwie fotokomórki mod. MOFB
- e - Klawiatura cyfrowa (mod. MOTB) – Czytnik kart zbliżeniowych (mod. MOMB) – Przelącznik kluczowy (mod. MOSE)
- f - Dwa słupki do fotokomórek
- g - Ograniczniki mechaniczne zamykania
- h - Zamek elektryczny

Te komponenty są rozmieszczone zgodnie z typowym i powszechnie stosowanym schematem. Nawiązując do rys. 3, ustal przybliżone położenie, w którym zostanie zainstalowane każde urządzenie przewidziane w tej instalacji. **Ważne** – Przed przeprowadzeniem montażu przygotuj odpowiednie przewody elektryczne, niezbędne dla Twojej instalacji, nawiązując do rys. 4 oraz do "Tabeli 1 - Parametry techniczne przewodów elektrycznych".

Uwaga – Podczas układania osłon umożliwiających przeprowadzenie przewodów elektrycznych, uwzględnij, że w wyniku możliwego gromadzenia się w nich wody, może powstawać zjawisko kondensatu wewnątrz centrali, co może być przyczyną uszkodzenia obwodów elektronicznych.

3.4 - Instalacja motoreduktora mod. HK7024 - HK7224

ZALECENIA

- Nieprawidłowo wykonana instalacja może być przyczyną poważnych zagrożeń dla osoby wykonującej operację oraz dla tych osób, które będą używać urządzenie.
- Przed rozpoczęciem montażu automatyki przeprowadź kontrole wstępne opisane w paragrafie 3.1 i 3.2.

Przed rozpoczęciem instalacji wyznacz długość ramienia siłownika, patrz paragraf 3.4.1.

3.4.1 - Wyznaczanie długości ramienia siłownika

01. Połącz komponenty, które stanowią ramię siłownika, jak pokazano na rys.5;
02. Ustal położenie motoreduktora w kierunku PIONOWYM: zaznacz na słupku linię poziomą, na tej samej wysokości, na której zostanie zamontowany uchwyt mocujący ramię na skrzydle bramy (rys. 6).
03. Ustal położenie motoreduktora w kierunku POZIOMYM (położenie A): **UWAGA!** – Jeżeli w pobliżu obszaru instalacji urządzenia znajduje się stała przeszkoda (ściana, drzewo, itp.) należy zmierzyć **wartość E** (rys. 2) i postępować jak następuje:

TABELA 1 - Parametry techniczne przewodów elektrycznych (rys. 4)

Podłączenie	Rodzaj przewodu	Maksymalna dozwolona długość
A: Przewód ZASILANIA CENTRALI STERUJĄCEJ	1 przewód 3 x 1,5 mm ²	30 m (uwaga 1)
B: Przewód ZAMKA ELEKTRYCZNEGO	1 przewód 2 x 1 mm ²	6 m
C: Przewód URZĄDZEŃ BLUEBUS	1 przewód 2 x 0,5 mm ²	20 m (uwaga 2)
D: Przewód PRZELĄCZNIKA KLUCZOWEGO	2 przewody 2 x 0,5 mm ² (uwaga 3)	50 m
E: Przewód ZASILANIA MOTOREDUKTORA Przewód do PODŁĄCZENIA ENKODERA	1 przewód 3 x 1,5 mm ² (uwaga 4) 1 przewód 2 x 1 mm ² (uwaga4)	10 m 10 m
F: Przewód LAMPY OSTRZEGAWCZEJ z anteną	1 przewód 2 x 0,5 mm ² 1 przewód ekranowany typu RG58	20 m 20 m (zalecany jest przewód krótszy niż 5 m)

Uwaga 1 – Jeśli długość przewodu zasilania przekracza 30 m, należy zastosować przewód o większym przekroju (3 x 2,5 mm²) oraz uziemienie ochronne w pobliżu automatyki.

Uwaga 2 – Jeśli długość przewodu Bluebus przekracza 20 m, do maksimum 40 m, należy wykorzystać przewód o większym przekroju (2 x 1 mm²).

Uwaga 3 – Te dwa przewody mogą zostać zastąpione jednym przewodem 4 x 0,5 mm².

Uwaga 4 – Te przewody mogą zostać zastąpione jednym przewodem 5 x 1,5 mm².

UWAGA! – Zastosowane przewody muszą być przeznaczone dla rodzaju otoczenia, w którym odbywa się ich montaż.

- Jeżeli **wartość E** jest **wartością równą lub większą od 650 mm**, przeczytaj paragraf 3.4.2
- Jeżeli **wartość E** jest w **zakresie od 300 mm (minimum) do 650 mm (maksimum)**, przeczytaj paragraf 3.4.3

3.4.2 - Montaż motoreduktora z RAMIENIEM O CAŁEJ DŁUGOŚCI

- 01. a)** Zmierz na słupku **wartość B** (rys. 7) = odległość pomiędzy osią obrotu skrzydła bramy a powierzchnią słupka, na którym zostanie przymocowany tylny uchwyt motoreduktora.
- b)** Przesuń skrzydło bramy do wybranego stopnia otwarcia (maksymalnie 110°): wartość kątowa.
- c)** Zaznacz na **Wykresie 2** obliczoną **wartość B** i wykreśl od tego punktu linię poziomą, która będzie przecinać **obszar** obejmującym wartość kątową, zmierzoną w punkcie **b**.
- d)** W punktach przecięcia się **linii poziomej z tym obszarem** zaznacz linie pionowe wyznaczając wartości, które mogą być wykorzystywane dla **wartości A** (rys. 8). **Następnie wybierz wartość A z tego zakresu.**
- e)** Nanieś na słupku znaną **wartość A** i przeprowadź przez ten punkt linię pionową.

02. Przymocowanie uchwytu do słupka (rys. 9):

- f) faza 1-2:** Umieść uchwyt na słupku w taki sposób, aby jego pionowa linia środkowa pokrywała się z zaznaczoną wcześniej pionową linią (wartość A), a jego ramię z linią poziomą, zaznaczoną podczas procedury 3.4.1. W tej fazie upewnij się, że motoreduktor jest perfekcyjnie wypoziomowany: motoreduktor przekreślony lub przesunięty może powodować nieprawidłowe funkcjonowanie automatyki.
- g) faza 3-4:** Zaznacz punkty montażu, wywierć otwory w słupku i wóź kołki; teraz przymocuj uchwyt wykorzystując odpowiednie śruby i podkładki.

03. Przymocowanie ramienia motoreduktora do skrzydła:

- h)** Doprowadź skrzydło bramy do położenia maksymalnego zamknięcia;
- i) faza 5:** Przymocuj motoreduktor do uchwytu, wykorzystując dwie śruby i nakrętki znajdujące się wyposażeniu;
- l)** Odblokuj motoreduktor; patrz rozdz. 3.6;
- m) faza 6:** Mocno naciśnij ramię motoreduktora, **aż do jego maksymalnego wydłużenia (wyprostowania).** **Uwaga! - Upewnij się, że ramię zablokuje się na ograniczniku położenia w swoim przegubie;**
- n)** Dosuń ramię do skrzydła bramy, umieszczając na nim uchwyt mocujący.
- o) faza 7:** Upewnij się, że ramię motoreduktora jest wypoziomowane i zaznacz ołówkiem **środek otworów** uchwytu, aby umożliwić w przyszłości dokładne wyregulowanie podczas zamykania skrzydła bramy (przeczytaj paragraf 4.8).
- p)** Trzymając jedną ręką uchwyt umieszczony na skrzydle bramy, spróbuj wykonać jedno całkowite otwarcie i zamknięcie.
- q) faza 8:** Wywierć otwory na skrzydle bramy, w zaznaczonych na nim miejscach i zdejmij uchwyt z ramienia, następnie przymocuj do skrzydła przeznaczonymi do tego celu śrubami.
- r) faza 9:** Przymocuj ramię do uchwytu wkładając sworzeń oraz pierścień zabezpieczający typu benzing. **Ważne** – Sprawdź, czy uchwyt i ramię są prawidłowo wypoziomowane. Ewentualnie poluzuj śruby mocujące uchwyt i ponownie wypoziomuj.
- s)** Wyreguluj mechaniczne ograniczniki położenia; patrz rozdz. 3.5;
- t) faza 10:** Teraz uchył ręcznie skrzydło bramy do około połowy otwarcia i zablokuj motoreduktor specjalnym kluczem (patrz rozdz. 3.6). Następnie, aby zaszprzeglić siłownik, przesunij ręcznie skrzydło bramy o kilka centymetrów w kierunku otwarcia.

- 04.** Jeżeli przeznaczona do automatyzowania brama jest dwuskrzydłowa, aby zainstalować drugi motoreduktor musisz powtórzyć wszystkie operacje opisane w rozdziale 3.4

3.4.3 - Montaż motoreduktora z RAMIENIEM O ZREDUKOWANEJ DŁUGOŚCI

Uwaga! – W przypadku tej konfiguracji maksymalne dozwolone otwarcie skrzydła bramy wynosi 90°.

- 01. a)** Zmierz na słupku **wartość B** (rys. 7) = odległość pomiędzy osią obrotu skrzydła bramy a powierzchnią słupka, na którym zostanie przymocowany tylny uchwyt motoreduktora.
- b)** Zaznacz na **Wykresie 2** wyznaczoną **wartość B** i następnie wykreśl od tego punktu linię poziomą, która będzie przecinać **obszar** o zakresie 90° - 95°.
- c)** W punktach przecięcia się, znajdujących się **pomiędzy linią poziomą a tym obszarem**, zaznacz linie pionowe, wyznaczając w ten sposób wartości, które mogą być wykorzystywane dla **wartości A** (wykres 2). **Następnie wybierz wartość A z tego zakresu.**
- d)** Nanieś na słupku znaną **wartość A** i przeprowadź przez ten punkt linię pionową.

02. Przymocuj uchwyt do słupka (rys. 10):

- e) faza 1-2:** Umieść uchwyt na słupku, w taki sposób, aby jego pionowa linia środkowa pokrywała się z linią pionową zaznaczoną wcześniej (wartość A), a jego ramię z linią poziomą, zaznaczoną podczas wykonywania procedury 3.4.1. W tej fazie upewnij się, że motoreduktor jest perfekcyjnie wypoziomowany: motoreduktor przekreślony lub przesunięty może powodować nieprawidłowe funkcjonowanie automatyki.
- f) faza 3-4:** Zaznacz punkty montażu, wywierć otwory w słupku i wóź kołki; teraz przymocuj uchwyt wykorzystując odpowiednie śruby i podkładki.
- g)** Doprowadź skrzydło bramy do położenia maksymalnego zamknięcia;
- h) faza 5:** Przymocuj motoreduktor do uchwytu, wykorzystując dwie śruby i nakrętki znajdujące się wyposażeniu;
- i)** Odblokuj motoreduktor ; patrz rozdz. 3.6;

03. Sprawdzanie długości ramienia perforowanego w zależności od miejsca montażu urządzenia:

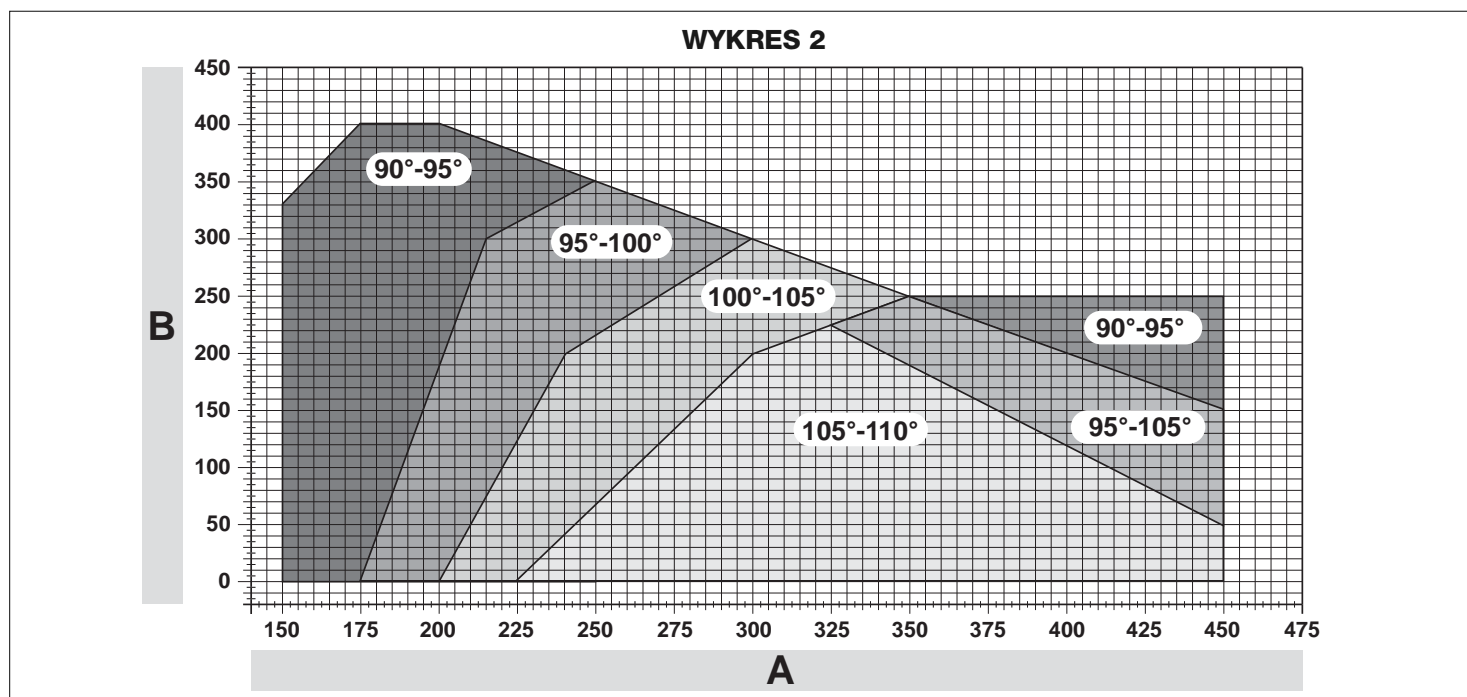
- l) faza 6:** Dosuń ramię do skrzydła bramy, umieszczając na nim uchwyt mocujący: **uwaga! - dociśnij rękami krzywe ramię do skrzydła bramy, aż do jego zablokowania w przegubie (maksymalne rozwarście obu ramion).**
- m) faza 7:** Upewnij się, że ramię motoreduktora jest prawidłowo wypoziomowane i zaznacz ołówkiem **środek otworów** uchwytu, aby umożliwić w przyszłości dokładne wyregulowanie zamknięcia skrzydła bramy (przeczytaj paragraf 4.8).
- n)** Przymocuj prowizorycznie uchwyt na skrzydle bramy i doprowadź je do położenia maksymalnego otwarcia.

04. Przymocowanie ramienia motoreduktora do skrzydła bramy:

- o) faza 8:** Wywierć otwory w skrzydle bramy, w miejscach zaznaczonych wcześniej.
- p) faza 9-10:** Zdejmij uchwyt z ramienia i przykręć odpowiednimi śrubami do skrzydła bramy.
- q) faza 11:** Przymocuj ramię do uchwytu, wkładając sworzeń oraz pierścień zabezpieczający typu benzing. **Ważne** – Sprawdź, czy uchwyt i ramię są prawidłowo wypoziomowane. Ewentualnie poluzuj śruby mocujące uchwyt i prawidłowo wypoziomuj.
- r)** Wyreguluj mechaniczne ograniczniki położenia; patrz rozdz. 3.5.
- s) faza 12:** Teraz ustaw ręcznie skrzydło bramy na około połowę otwarcia i zablokuj motoreduktor specjalnym kluczem (patrz rozdz. 3.6) Następnie przesunij ręcznie skrzydło bramy kilka centymetrów w kierunku otwarcia, aby zaszprzeglić siłownik.
- 05.** Jeżeli przeznaczona do automatyzowania brama jest dwuskrzydłowa, aby zainstalować drugi motoreduktor musisz powtórzyć wszystkie operacje opisane w rozdziale 3.4

3.5 - Regulacja mechanicznych ograniczników położenia

- 01.** Ustaw ręcznie skrzydło bramy w położeniu maksymalnego otwarcia;



02. Obróć plastikową tarczę, znajdującą się w dolnej części motoreduktora, doprowadzając szczelinę pod ramię, do położenia pokazanego na rys. 11-1;
03. Włóż ogranicznik położenia do pierwszego możliwego położenia: spróbuj włożyć go jak pokazano na rys. 11-2 (kierunek otwierania);
04. Obróć tarczę w taki sposób, aby zapobiec wypadnięciu ogranicznika, doprowadzając szczelinę do położenia pokazanego na rys. 11-3; wykonaj bardziej dokładną regulację z pomocą śruby regulacyjnej (rys. 11-4);
05. Jeżeli w instalacji brak ogranicznika zamykania zamontowanego na ziemi, należy powtórzyć procedurę od punktu 01, również podczas regulacji ogranicznika zamykania;
06. Teraz dokręć do końca nakrętkę mocującą tarczę (rys. 11-5), aby zapobiec przypadkowemu jej obróceniu.

3.6 - Blokowanie i odblokowywanie siłownika w trybie ręcznym

Motoreduktor jest wyposażony w mechaniczny system odblokowujący, który umożliwia otwieranie i zamykanie bramy w trybie ręcznym.

Te operacje wykonywane trybie ręcznym są niezbędne w przypadku braku prądu elektrycznego, nieprawidłowego funkcjonowania bramy lub podczas faz montażu.

Odblokowywanie (rys. 12-A):

01. Włóż klucz do odpowiedniego zamka;
02. Obróć klucz w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara (90°);
03. W wyniku działania sprężyny wysuwa się dźwignia: obróć dźwignię o 90° w kierunku przeciwnym do ruchu wskazówek zegara;
04. Teraz będzie możliwe ręczne przesunięcie skrzydła bramy do wybranego położenia.

Blokowanie (rys. 12-B):

01. Obróć dźwignię o 90°, ustawiając drążek w pozycji pionowej;
02. Naciśnij dźwignię wprowadzając ją do gniazda;
03. Obróć klucz o 90° w kierunku przeciwnym do ruchu wskazówek zegara i wyjmij.

4 PODŁĄCZENIA ELEKTRYCZNE

Podłączenie elektryczne różnych urządzeń (fotokomórki, klawiatury cyfrowe, czytniki kart zbliżeniowych (transpondery), itp., występujących w automatyce z centralą sterującą, musi być wykonane z zastosowaniem systemu "Bluebus" firmy Nice.

Opis połączeń elektrycznych (rys. 13)

ANTENA	wejście dla anteny odbiornika radiowego
FLASH	wyjście dla 1 lampy ostrzegawczej z żarówką 12 V (maksymalnie 21 W). [*]
ELS	wyjście dla zamka elektrycznego 12 Vpp (maksymalnie 15 VA). [*]
S.C.A.	"Kontrolka Stanu Bramy": wyjście dla 1 lampy sygnalizującej 24 V, maksymalnie 4 W. [*]
BLUEBUS	wejście dla urządzeń kompatybilnych (MOFB, MOFOB, MOB i MOTB; równoległe podłączenie urządzeń z zastosowaniem 2 przewodów, przez które przepływa zarówno zasilanie elektryczne jak i sygnały komunikacji; nie jest konieczne przestrzeganie biegunowości. Połączenie elektryczne, które należy zastosować jest połączeniem równoległym, które nie wymaga przestrzegania żadnej biegunowości. Podczas fazy rozpoznawania każde urządzenie podłączone do centrali zostanie przez nią rozpoznane pojedynczo, dzięki jednoznaczному kodowi. Za każdym razem, kiedy zostanie dodane lub usunięte jakieś urządzenie, musisz ponownie przeprowadzić procedurę rozpoznawania (przeczytaj paragraf 4.6).
STOP	wejście dla urządzeń, które swoim działaniem powodują natychmiastowe zatrzymanie wykonywanego manewru, po nim następuje krótka zmiana ruchu; możliwość połączenia styków typu NO, NC lub urządzeń z wyjściem o stałej oporności 8,2 kΩ (listwy rezystancyjne). Każde urządzenie podłączone do tego wejścia jest rozpoznawane przez centralę podczas fazy rozpoznawania (paragraf 3.4). Jeżeli w czasie pracy centrala odczyta na tym wejściu jakąkolwiek zmianę w stosunku do stanu zapamiętanego przy programowaniu, natychmiast zatrzyma siłowniki (STOP). Możesz podłączyć do tego wejścia jedno lub kilka urządzeń, mogą to być również różne urządzenia: – podłącz równoległe kilka urządzeń typu NO, bez ograniczenia ilości; – podłączenie seryjne dowolnej ilości urządzeń NC; – podłącz równoległe 2 urządzenia z wyjściem o stałej oporności 8,2 kΩ. W przypadku podłączenia więcej niż dwóch urządzeń musisz podłączyć je kaskadowo, stosując tylko jedną oporność końcową 8,2 kΩ; – podłącz równoległe 2 urządzenia typu NO i NC, łącząc szeregowo styk NC z opornością 8,2 kΩ (umożliwia to również kombinację pomiędzy 3 urządzeniami NO - NC i 8,2 kΩ)
P.P.	wejście dla urządzeń sterujących, które poprzez swoje zadziałanie powodują wykonanie manewru w trybie Krok po Kroku; możliwość podłączenia styków typu NO
OPEN	wejście dla urządzeń sterujących, które poprzez swoje zadziałanie

powodują wykonanie manewru otwierania; możliwość podłączenia styków typu NO

CLOSE	wejście dla urządzeń sterujących, które poprzez swoje zadziałanie powodują wykonanie tylko manewru zamykania; możliwość podłączenia styków typu NO
ENC1	wejście dla enkodera - motoreduktora 1 (zacisk 1, 2); nie należy przestrzegać żadnej biegunowości
ENC2	wejście dla enkodera - motoreduktora 2 (zacisk 4, 5); nie należy przestrzegać żadnej biegunowości
M1	wyjście dla motoreduktora 1 (zacisk 7, 8, 9)
M2	wyjście dla motoreduktora 2 (zacisk 10, 11, 12).

[*] Wyjścia FLASH, ELS i S.C.A. mogą być programowane z innymi funkcjami (patrz "TABELA 3 - Funkcje 1-go poziomu"; lub z zastosowaniem programatora Oview, przeczytaj rozdział 8.3).

4.1 - Podłączenie elektryczne motoreduktora do centrali mod. HK7024

Uwaga! – Wykonaj podłączenia elektryczne dopiero po zainstalowaniu motoreduktora.

ZALECENIA!

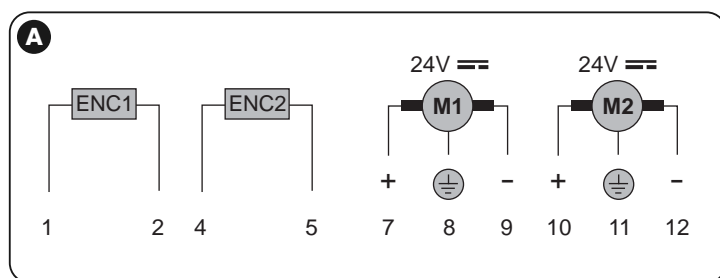
– Operacje podłączania muszą być wykonywane wyłącznie przez personel wykwalifikowany.

– Wszystkie podłączenia elektryczne muszą być wykonane po odcięciu zasilania elektrycznego i odłączeniu akumulatora awaryjnego, jeśli znajduje się w automatyce.

– Na elektrycznej linii zasilania przygotuj urządzenie, które zagwarantuje całkowite odłączenie automatyki od sieci. Urządzenie rozłączające zasilanie musi gwarantować odległość pomiędzy stykami, umożliwiającą całkowite rozłączenie w warunkach zatwierdzonej III kategorii przepięcia, zgodnie z zasadami montażu. W przypadku, kiedy jest to konieczne, urządzenie to gwarantuje szybkie i pewne rozłączenie zasilania; dlatego też musi znajdować się w widocznym miejscu automatyki. Jeżeli natomiast znajduje się w pozycji niewidocznej, musi posiadać system, który zablokuje ewentualne ponowne, przypadkowe lub nieautoryzowane podłączenie zasilania, w celu uniknięcia jakiegokolwiek niebezpieczeństwa. Urządzenie rozłączające nie jest dostarczone razem z urządzeniem.

01. Otwórz pokrywę (rys. 14-1);
02. Podnieś centralę (rys. 14-2);
03. Włóż przewód zasilający i inne przewody elektryczne przez jeden z otworów, znajdujących się w dolnej części motoreduktora; ściągnij znajdującą się na nich izolację (rys. 14-4);
04. Odkręć zacisk i włóż przewód zasilający do specjalnego rowka (rys. 14-5);
05. Podłącz najpierw przewód zasilający, patrz rys. 14-6;
06. Zablokuj przewód zasilający z pomocą zacisku (rys. 14-7);
07. Teraz podłącz przewody elektryczne silników M1 i M2, przestrzegając symboli znajdujących się na tabliczkach (rys. A):
a) podłącz silnik, który uruchamia spodnie skrzydło bramy (drugie, które rozpoczyna manewr otwierania) do zacisku M1 (7-8-9), następnie podłącz odpowiedni enkoder do zacisków 1-2;
b) podłącz silnik, który uruchamia wierzchnie skrzydło bramy (pierwsze, które rozpoczyna manewr otwierania) do zacisku M2 (10-11-12), następnie podłącz odpowiedni enkoder do zacisków 4-5.

WAŻNE! – Jeżeli w instalacji znajduje się tylko jeden motoreduktor, podłącz go do zacisku M2, pozostawiając wolny zacisk M1;



08. Teraz podłącz przewody elektryczne pozostałych urządzeń nawiązując do rys. 17 i przeczytaj paragraf 4.3. **Uwaga** – Aby ułatwić podłączenie przewodów możesz wyjąć zaciski z gniazd;

09. Zamknij pokrywę motoreduktora (fig. 14-8).

4.2 - Podłączanie motoreduktora bez centrali mod. HK7224

01. Otwórz pokrywę jak pokazano na rys. 15-1;
02. Włóż przewód silnika przez jeden z otworów, znajdujących się w dolnej części motoreduktora; ściągnij znajdującą się na nich izolację (rys. 15-2);
03. Odkręć zacisk kabla (rys. 15-3), ułóż kabel w specjalnym rowku i podłącz przewody jak pokazano na rys. 16-4; przestrzegaj symboli zamieszczonych na tabliczce;
03. Zablokuj przewód z pomocą zacisku (rys. 15-5);
04. Zamknij pokrywę motoreduktora (fig. 15-6).

4.3 - Podłączenie innych urządzeń

Jeżeli wymagane jest zastosowanie dodatkowych urządzeń przewidzianych w instalacji, na przykład czytnika kart zbliżeniowych lub oświetlenia przełącznika kluczowego, jest możliwe podłączenie tych dwóch urządzeń do centrali sterującej, wykorzystując zaciski "P.P. (dodatni)" i "STOP (ujemny)" (rys. 13). Napię-

cie zasilania wynosi 24 Vcc (-30% ÷ +50%), maksymalny prąd do dyspozycji wynosi 200 mA.

Uwaga – Napięcie dostępne w zaciskach "P.P." i "STOP" pozostaje obecne również w przypadku włączenia funkcji "Stand By" w centrali.

4.4 - Adresowanie podłączonych urządzeń

Aby umożliwić centrali rozpoznawanie urządzeń podłączonych do systemu Bluebus należy najpierw zaadresować te urządzenia. Ta operacja musi być wykonana poprzez prawidłowe ustawienie mostków elektrycznych, znajdujących się w każdym urządzeniu: patrz **rys. B**.

Aby zaadresować inne urządzenia przeczytaj odpowiednie instrukcje obsługi. Po wykonaniu procedury instalacji lub w następstwie demontażu fotokomórek lub innych urządzeń, należy wykonać procedurę rozpoznawania tych urządzeń; patrz paragraf 4.6.

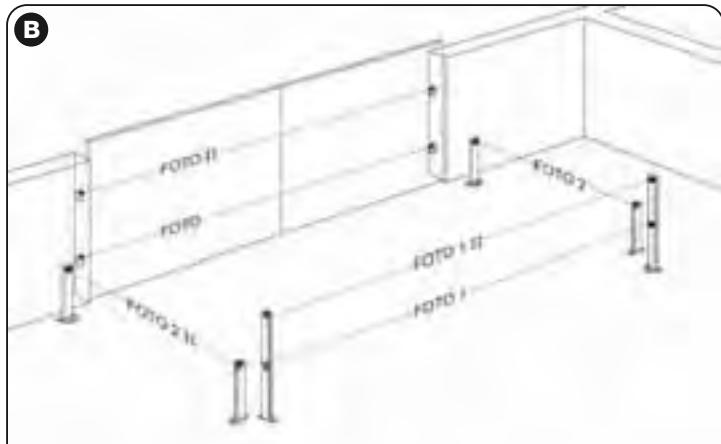


TABELA 2 - ADRESY FOTOKOMÓREK

Fotokomórka	Mostki
FOTO Fotokomórka zewnętrzna wys. = 50 aktywna podczas zamykania (zatrzymuje i zmienia kierunek ruchu)	
FOTO II Fotokomórka zewnętrzna wys. = 100 aktywna podczas zamykania (zatrzymuje i zmienia kierunek ruchu)	
FOTO 1 Fotokomórka wewnętrzna wys. = 50 aktywna zarówno podczas zamykania (zatrzymuje i zmienia kierunek ruchu) jak i podczas otwierania (zatrzymuje i wznowia ruch po zwolnieniu fotokomórki)	
FOTO II Fotokomórka wewnętrzna wys. = 100 aktywna zarówno podczas zamykania (zatrzymuje i zmienia kierunek ruchu) jak i podczas otwierania (zatrzymuje i wznowia ruch po zwolnieniu fotokomórki)	
FOTO 2 Fotokomórka wewnętrzna aktywna podczas zamykania (zatrzymuje i zmienia kierunek ruchu)	
FOTO 2 II Fotokomórka wewnętrzna aktywna podczas otwierania (zatrzymuje i zmienia kierunek ruchu)	
FOTO 3 KONFIGURACJA NIEDOZWOLONA	

4.5 - Pierwsze włączenie i weryfikacja połączeń

Po podłączeniu zasilania elektrycznego do centrali sterującej wykonaj następujące czynności:

- odczekaj kilka sekund i sprawdź, czy dioda "Bluebus" (**rys. 16**) miga prawidłowo, z częstotliwością 1 błysku na sekundę;
- sprawdź, czy diody fotokomórek (**rys. 16**), zarówno TX jak i RX, wykonują błyski. Rodzaj błysku podczas tej fazy nie jest ważny;
- Sprawdź, czy lampa ostrzegawcza podłączona do wyjścia FLASH jest wyłączona (nie świeci).

Jeżeli jest inaczej odłącz zasilanie centrali i sprawdź połączenia elektryczne.

4.6 - Rozpoznawanie urządzeń podłączonych

Po pierwszym włączeniu urządzenia rozpoznaj z pomocą centrali urządzenia podłączone do wejść "Bluebus" i "Stop".

UWAGA! – Faza rozpoznawania musi być wykonana również, jeśli do tych wejść nie są podłączone żadne urządzenia.

Centrala jest w stanie rozpoznawać różne urządzenia podłączone do niej, dzięki zastosowaniu procedury rozpoznawania, może również wykrywać możliwe nieprawidłowości w nich występujące. Dlatego też rozpoznawanie urządzeń należy wykonywać zawsze w przypadku dodania lub usunięcia któregoś z urządzeń. Diody "L1" i "L2" znajdujące się w centrali (**rys. 16**), wolno migają, wskazując, że należy uruchomić proces rozpoznawania:

01. Wciśnij równocześnie i przytrzymaj przyciski "◀" i "Set" (**rys. 16**).
02. Zwolnij przyciski, kiedy diody "L1" i "L2" zaczną migać szybciej, (po około

3 sekundach).

03. Odczekaj kilka sekund, aż do zakończenia fazy rozpoznawania urządzeń przez centralę.

04. Po zakończeniu tej fazy dioda "Stop" musi się zaświecić a diody "L1" i "L2" muszą zgasnąć, (mogą zacząć migotać diody "L3" i "L4").

4.7 - Zapamiętanie pozycji mechanicznych ograniczników położenia

Po zaprogramowaniu podłączonych urządzeń (paragraf 4.6) należy zaprogramować pozycje ograniczników mechanicznych (maksymalne otwarcie i maksymalne zamknięcie). Ta procedura może być wykonywana w trzech trybach: **automatyczny, ręczny i mieszany**.

W trybie **automatycznym** centrala wykonuje programowanie ograniczników mechanicznych i oblicza przesunięcia fazowe najbardziej odpowiednie dla skrzydeł bramy (SA i SC, **rys. C**).

W trybie **ręcznym** następuje pojedynczo zaprogramowanie ośmiu charakterystycznych pozycji skrzydeł bramy (**rys. C**) poprzez przesuwanie skrzydła bramy do wybranych miejsc i zapamiętanie go. Programowane położenie jest rozpoznawane dzięki migotaniu jednej z 8 diod (L1...L8), patrz **Tabela 2**.

W trybie **mieszanym** jest możliwe wykonanie procedury automatycznej i następnie modyfikowanie jednej lub kilku pozycji w trybie ręcznym, za wyjątkiem pozycji "0" i "1" (**rys. C**), które pokrywają się z pozycjami mechanicznych ograniczników położenia.

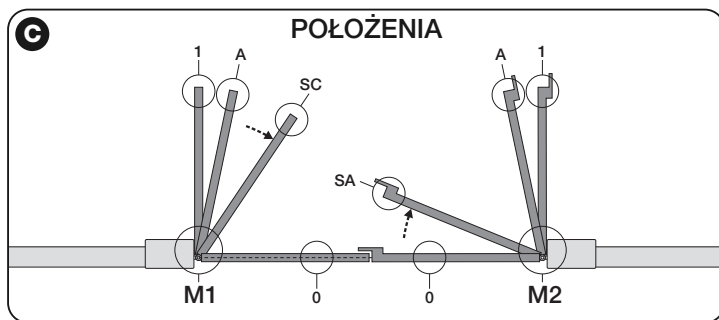


TABELA 2

Położenie	dioda	Opis
Położenie 0 (siłownik 1)	L1	Położenie maksymalnego zamknięcia: kiedy skrzydło 1 opiera się o ogranicznik mechaniczny zamykania
Położenie 0 (siłownik 2)	L2	Położenie maksymalnego zamknięcia: kiedy skrzydło 2 opiera się o ogranicznik mechaniczny zamykania
Położenie SA (siłownik 2)	L3	Przesunięcie fazowe podczas otwierania: kiedy skrzydło 2 osiąga to położenie rozpoczyna się otwieranie skrzydła 1
Położenie A (siłownik 1)	L4	Wybrane położenie otwierania: położenie, w którym skrzydło podłączone do siłownika 1 musi zatrzymać się po zakończeniu manewru otwierania. Nie jest konieczne, aby to położenie pokrywało się z ogranicznikiem mechanicznym otwierania, może ono być wybierane w zależności od upodobania pomiędzy położeniami "0" i "1"
Położenie A (siłownik 2)	L5	Wybrane położenie otwierania: położenie, w którym skrzydło podłączone do siłownika 2 musi zatrzymać się po zakończeniu manewru otwierania. Nie jest konieczne, aby to położenie pokrywało się z ogranicznikiem mechanicznym otwierania, może ono być wybierane w zależności od upodobania pomiędzy położeniami "0" i "1"
Położenie SC (siłownik 1)	L6	Przesunięcie fazowe podczas zamykania: kiedy skrzydło 1 osiąga to położenie, rozpoczyna się zamykanie skrzydła 2
Położenie 1 (siłownik 1)	L7	Położenie maksymalnego otwarcia: kiedy skrzydło 1 opiera się o ogranicznik mechaniczny otwierania
Położenie 1 (siłownik 2)	L8	Położenie maksymalnego otwarcia: kiedy skrzydło 2 opiera się o ogranicznik mechaniczny otwierania

4.7.1 - Programowanie w trybie **automatycznym**

01. Wciśnij i przytrzymaj wciśnięte jednocześnie przyciski "Set" i "u";
02. Zwolnij przyciski kiedy diody "L3" i "L4" zaczną bardzo szybko migotać (po około 3 sekundach) ;
03. Sprawdź, czy automatyka wykona następujące manewry:
 - a - Wolne zamknięcie motoreduktora M1 aż do ogranicznika mechanicznego
 - b - Wolne zamknięcie motoreduktora M2 aż do ogranicznika mechanicznego
 - c - Wolne otwarcie motoreduktora M2 a potem motoreduktora M1 aż do ogranicznika mechanicznego
 - d - Szybkie całkowite zamknięcie motoreduktora M1 i M2

Zalecenia:

- Jeżeli pierwszy manewr (a) nie powoduje zamknięcia skrzydła bramy, sterowanego przez silnik M1 i powoduje natomiast zamknięcie skrzydła sterowanego przez silnik M2, wciśnij przycisk "◀" lub "▶", aby przerwać fazę programowania. Teraz zamień połączenia silników M1 i M2 na zaciskach znajdujących się w centrali oraz połączenia odpowiednich enkoderów, następnie rozpocznij procedurę od punktu 01;
- Jeżeli pierwsze dwa manewry (a i b) nie są "zamknięciem" ale "otwarciami", wciśnij przycisk "◀" lub "▶", aby zatrzymać fazę programowania. Następnie w motoreduktorze, który wykonał manewr otwierania zamień biegunowość

dwóch przewodów: w motoreduktorze M1 (zaciski 7 i 9) a w motoreduktorze M2 (zaciski 10 i 12), i rozpocznij procedurę od punktu 01;

04. Po zakończeniu manewru zamykania obu siłowników (d), diody "L3" i "L4" zgasną, wskazując, że procedura została wykonana prawidłowo.

Zalecenia:

- Jeżeli podczas procedury programowania w trybie automatycznym zostanie stwierdzone zadziałanie fotokomórek lub urządzenia podłączonego do wejścia "stop", procedura zostanie przerwana a dioda L1 zacznie migotać. Aby ponownie uaktywnić programowanie należy wznowić procedurę od punktu 01;
- Procedura programowania w trybie automatycznym może zostać wznowiona w dowolnej chwili, również po dokonaniu montażu; na przykład w następnym momencie zmiany pozycji ograniczników mechanicznych.

4.7.2 - Programowanie w trybie ręcznym

Uwaga! – Poczynając od kroku 03:

- aby przejść z diody L1 do L8 należy krótko wcisnąć przycisk ◀ lub ▶ (diody będące migotać wskazując aktualne położenie);
- aby umożliwić przemieszczanie się silnika w danym kierunku należy wcisnąć i przytrzymać przycisk ◀ lub ▶.

01. Wciśnij i przytrzymaj jednocześnie przyciski "Set" i "▶";

02. Zwolnij je, kiedy dioda "L1" zaczyna migotać (po około 1 sekundzie); **Uwaga** – Po upłygnięciu 3 sekund, jeżeli przyciski "Set" i "▶" nie zostaną zwolnione, uaktywni się procedura "programowanie w trybie automatycznym" w zastępstwie programowania w trybie ręcznym.

03. • dioda L1 miga: położenie O M1

Aby ustawić siłownik 1 w położeniu 0 (rys. C): wciśnij i przytrzymaj przycisk ◀ lub ▶. Po uzyskaniu wymaganego położenia zwolnij przycisk, aby zatrzymać wykonywany manewr. Aby wczytać położenie wciśnij i przytrzymaj przycisk "Set" przez co najmniej 3 sek. i następnie zwolnij, (po 2 sek. dioda L1 zapali się na stałe a po zwolnieniu przycisku "Set" zaczyna migać dioda L2).

- dioda L2 miga: położenie O M2

Aby ustawić siłownik 2w położeniu 0 (rys. C): wciśnij i przytrzymaj przycisk ◀ lub ▶. Po uzyskaniu wymaganego położenia zwolnij przycisk, aby zatrzymać wykonywany manewr. Aby wczytać położenie wciśnij i przytrzymaj przycisk "Set" przez co najmniej 3 sek. i następnie zwolnij, (po 2 sek. dioda L2 zapali się na stałe a po zwolnieniu przycisku "Set" zaczyna migać dioda L3).

- dioda L3 miga: położenie SA M2

Aby stawić siłownik 2 w położeniu SA (rys. C): wciśnij i przytrzymaj przycisk ◀ lub ▶. Po uzyskaniu wymaganego położenia zwolnij przycisk, aby zatrzymać wykonywany manewr. Aby wczytać położenie wciśnij i przytrzymaj przycisk "Set" przez co najmniej 3 sek. i następnie zwolnij, (po 2 sek. dioda L3 zapali się na stałe a po zwolnieniu przycisku "Set" zaczyna migać dioda L4).

- dioda L4 miga: położenie A M1

Aby ustawić siłownik 1 w położeniu A (rys. C): wciśnij i przytrzymaj przycisk ◀ lub ▶. Po uzyskaniu wymaganego położenia zwolnij przycisk, aby zatrzymać wykonywany manewr. Aby wczytać położenie wciśnij i przytrzymaj przycisk "Set" przez co najmniej 3 sek. i następnie zwolnij, (po 2 sek. dioda L4 zapali się na stałe a po zwolnieniu przycisku "Set" zaczyna migać dioda L5).

- dioda L5 miga: położenie A M2

Aby ustawić siłownik 2 w położeniu A (rys. C): wciśnij i przytrzymaj przycisk ◀ lub ▶. Po uzyskaniu wymaganego położenia zwolnij przycisk, aby zatrzymać wykonywany manewr. Aby wczytać położenie wciśnij i przytrzymaj przycisk "Set" przez co najmniej 3 sek. i następnie zwolnij, (po 2 sek. dioda L5 zapali się na stałe a po zwolnieniu przycisku "Set" zaczyna migać dioda L6).

- dioda L6 miga: położenie SC M1

Aby ustawić siłownik 1 w położeniu SC (rys. C): wciśnij i przytrzymaj przycisk ◀ lub ▶. Po uzyskaniu wymaganego położenia zwolnij przycisk, aby zatrzymać wykonywany manewr. Aby wczytać położenie wciśnij i przytrzymaj przycisk "Set" przez co najmniej 3 sek. i następnie zwolnij, (po 2 sek. dioda L6 zapali się na stałe a po zwolnieniu przycisku "Set" zaczyna migać dioda L7).

- dioda L7 miga: położenie 1 M1

Aby ustawić siłownik 1w położeniu 1 (rys. C): wciśnij i przytrzymaj przycisk ◀ lub ▶. Po uzyskaniu wymaganego położenia zwolnij przycisk, aby zatrzymać wykonywany manewr. Aby wczytać położenie wciśnij i przytrzymaj przycisk "Set" przez co najmniej 3 sek. i następnie zwolnij, (po 2 sek. dioda L7 zapali się na stałe a po zwolnieniu przycisku "Set" zaczyna migać dioda L8).

- dioda L8 miga: położenie 1 M2

Aby ustawić siłownik 2 w położeniu 1 (rys. C): wciśnij i przytrzymaj przycisk ◀ lub ▶. Po uzyskaniu wymaganego położenia zwolnij przycisk, aby zatrzymać wykonywany manewr. Aby wczytać położenie wciśnij i przytrzymaj przycisk "Set" przez co najmniej 3 sek. i następnie zwolnij, aby wyjść z programowania, (po upływie 2 sek. dioda L8 zapali się na stałe - aż do zwolnienia przycisku "Set").

Uwaga – Aby zaprogramować w trybie ręcznym instalację, w której znajduje się tylko jeden motoreduktor, należy postępować jak opisano w paragrafie 4.7.2 oraz w kroku 03. Należy zaprogramować najpierw pozycję "0" i następnie "1" motoreduktora M1, pomijając część dotyczącą przycisków ◀ i ▶, wiskając zgodnie z opisem tylko przycisk "Set". **Ważne!** – W procedurze wykonywanej w trybie ręcznym nie mogą być programowane pozycje "SA" motoreduktora M2, pozycje "A" motoreduktora M1 oraz pozycje "SC" motoreduktora M1.

4.7.3 - Programowanie w trybie mieszanym

Wykonaj tę procedurę po wcześniejszym zaprogramowaniu urządzenia w trybie automatycznym:

01. Wciśnij i przytrzymaj jednocześnie wciśnięte przyciski "Set" i "▶";

02. Zwolnij je, kiedy dioda "L1" zaczyna migotać (po około 1 sekundzie); **Uwaga** – Po upłygnięciu 3 sekund, jeżeli przyciski "Set" i "▶" nie zostaną zwolnione, uaktywni się procedura "programowanie w trybie automatycznym" w zastępstwie programowania w trybie ręcznym.

03. Krótko wciskając przycisk ◀ lub ▶ wciśnij pozycję migającej diody (L1...L8) na tę, którą zamierzasz zaprogramować i kontynuuj w ten sam sposób dla każdej pojedynczej pozycji, jak opisano w kroku 03 programowania w trybie ręcznym (paragraf 4.7.2).
Powtórz tę ostatnią operację dla wszystkich pozostałych pozycji, które zamierzasz zmienić.

Aby zakończyć programowanie w trybie ręcznym wciśnij kilkakrotnie przycisk "▶", aby zmienić pozycje migającej diody i przesunąć ją powyżej L8.

4.8 - Kontrola ruchu skrzydeł bramy

Po zakończeniu fazy rozpoznawania zaleca się wykonanie kilku manewrów otwierania i zamykania, sterowanych przez centralę, aby w ten sposób sprawdzić poprawność ruchu bramy i wychwycić ewentualne usterki montażowe i regulacyjne.

01. Wciśnij przycisk "Open". Sprawdź prawidłowe przesunięcie fazowe skrzydeł bramy podczas otwierania, sprawdź również, czy podczas manewru otwierania występuje faza przyspieszania, faza ruchu ze stałą prędkością, i faza zwalniania oraz czy skrzydła zatrzymują się w odległości kilku centymetrów od ograniczników mechanicznych otwierania;

02. Wciśnij przycisk "Close" i sprawdź, czy podczas manewru zamykania występuje faza przyspieszania, faza ruchu ze stałą prędkością i faza zwalniania. Sprawdź prawidłowe przesunięcie fazowe skrzydeł bramy podczas zamykania. Po zakończeniu operacji skrzydła bramy muszą być perfekcyjnie zamknięte, opierając się na ograniczniku mechanicznym zamykania;

03. Sprawdź, czy podczas wykonywania manewru lampa ostrzegawcza miga regularnie z częstotliwością - raz na sekundę (0,5s włączona i 0,5s wyłączona).

5

ODBIÓR TECHNICZNY I URUCHAMIANIE

Oto najważniejsze czynności wybrane tak, by zagwarantować maksimum bezpieczeństwa i niezawodność automatyki. Procedura testowania może być również zastosowana przy okresowej kontroli poszczególnych urządzeń automatyki. Procedura testowania i odbioru musi być przeprowadzona przez wykwalifikowany i doświadczony personel, który musi ocenić jakie testy przeprowadzić, oceniając wymagany poziom bezpieczeństwa i zgodność instalacji z obowiązującymi przepisami i normami, a szczególnie z postanowieniami EN 12445, która określa metody testów dla systemów automatyki bram.

Urządzenia dodatkowe muszą zostać poddane specjalnej procedurze testowej, zarówno ze względu na ich funkcjonalność jak i odnośnie prawidłowego współdziałania z HYKE; należy postępować zgodnie z instrukcjami zawartymi w instrukcjach obsługi poszczególnych urządzeń.

5.1 - Odbiór

Sekwencja czynności do wykonania podczas procedury testowania odnosi się do typowej instalacji (rys. 3):

- 1 Sprawdź, czy są ściśle przestrzegane wszelkie zalecenia przewidziane w rozdziale "Zalecenia dotyczące instalacji".
- 2 Odblokować ręcznie siłowniki i sprawdzić, czy naciskając na skrzydło bramy, w miejscu przewidzianym do manewrów ręcznych, możliwe jest przesunięcie skrzydeł bramy podczas otwarcia lub zamknięcia, przy użyciu siły mniejszej od 390 N.
- 3 Zablokować siłowniki (zob. rozdział 3.6).
- 4 Używając urządzeń sterujących (nadajnika, przycisku sterowania, przełącznika kluczykowego, itd.), wykonać próby Otwarcia, Zamknięcia i Zatrzymania bramy, upewniając się, czy ruch skrzydeł bramy odpowiada temu przewidzianemu. Zaleca się przeprowadzenie wielu, aby następnie móc określić ruch skrzydeł bramy i upewnić się, czy zostały wyeliminowane ewentualne błędy w montażu, błędy regulacyjne lub występowanie punktów tarcia
- 5 Sprawdzić działanie wszystkich urządzeń zabezpieczających wchodzących w skład instalacji: (fotokomórki, listwy ochronne itd.). Gdy urządzenie uruchomi się, spowoduje 2 szybkie mignięcia diody led "BLUEBUS", znajdującej się na centrali, jako potwierdzenie przeprowadzonej procedury rozpoznania.
- 6 Jeśli niebezpieczne sytuacje powodowane przez ruch skrzydeł bramy zostały wyeliminowane poprzez ograniczenie uderzenia, należy zmierzyć siłę uderzenia wg normy EN 12445 i ewentualnie, by pomóc systemowi w ograniczeniu uderzenia, należy spróbować znaleźć regulację dającą najlepsze rezultaty.

5.2 - Uruchamianie

Uruchomienie powinno nastąpić dopiero po pomyślnym zakończeniu wszystkich testów.

- 1 Sporządzić dokumentację techniczną automatyki, która powinna zawierać następujące dokumenty: rysunek zestawieniowy automatyki, schemat połączeń elektrycznych, analizę ryzyka wraz z opisem wdrożonych środków zapobiegawczych, deklarację zgodności producenta wszystkich użytych urządzeń oraz deklarację zgodności wypełnioną przez osobę, która dokonała montażu.

- 2 Na bramie umieścić tabliczkę zawierającą przynajmniej następujące dane: typ automatu, nazwę i adres producenta (osoby odpowiedzialnej za "rozruch"), numer fabryczny, rok produkcji i znak "CE".
- 3 Wypełnić Deklarację Zgodności i przekazać ją właścicielowi systemu automatyki.
- 4 Wypełnić i zwrócić właścicielowi automatyki "Instrukcję obsługi" automatyki.
- 5 Wypełnić i oddać właścicielowi automatyki "Program przeglądów", który powinien zawierać dane dotyczące konserwacji wszystkich urządzeń składowych automatyki.

- 6 Przed przekazaniem instalacji należy poinformować użytkownika o zagrożeniach i niebezpieczeństwach związanych z automatyką. Odnośnie powyższej dokumentacji, firma Nice dzięki serwisowi obsługi technicznej oddaje do dyspozycji Klientów: instrukcje obsługi, przewodniki i wstępnie wypełnione formularze. Odwiedź także: www.nice-service.com

6 PROGRAMOWANIE CENTRALI STERUJĄCEJ

Na centrali znajdują się 3 przyciski **OPEN** (◀), **STOP (SET)**, **CLOSE** (▶), które mogą być wykorzystywane zarówno do sterowania centrali podczas faz próbnych, jak również podczas programowania dostępnych funkcji. Funkcje programowalne będące do dyspozycji użytkownika, są rozmieszczone na 2 poziomach, ich stan jest sygnalizowany przez 8 diod (**L1 ... L8**) na centrali, (dioda świeci się = funkcja jest aktywna; dioda nie świeci się = funkcja jest nieaktywna).

Używanie przycisków programowania:

OPEN (◀): – przycisk umożliwiający sterowanie otwieraniem bramy; – przycisk wyboru podczas fazy programowania.

STOP/SET: przycisk umożliwiający zatrzymanie wykonywanego manewru; jeżeli pozostanie wciśnięty przez dłużej niż 5 sekund umożliwia wejście do fazy programowania.

CLOSE (▶): – przycisk umożliwiający sterowanie zamykaniem bramy; – przycisk wyboru podczas fazy programowania.

6.1 - Programowanie pierwszego poziomu (ON-OFF)


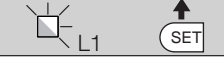



Wszystkie funkcje pierwszego poziomu są ustawione fabrycznie na "OFF" i mogą być zmieniane w każdej chwili. Aby sprawdzić różne funkcje przejrzyj Tabelę 3. Procedura programowania funkcji jest przedstawiona w Tabeli 4.

WAŻNE – Podczas wykonywania procedury programowania maksymalny czas trwania przerwy pomiędzy wciśnięciem kolejnych przycisków wynosi 10 sekund. Po upływie tego czasu procedura kończy się automatycznie, zostaną zapamiętane funkcje ustawione do tej chwili.

TABELA 3 - Funkcje pierwszego poziomu

Dioda	Funkcja	Opis
L1	Automatyczne zamykanie	Funkcja AKTYWNA: po wykonaniu manewru otwierania następuje przerwa, (równa zaprogramowanemu czasowi trwania przerwy), po której centrala automatycznie uruchamia manewr zamykania. Ustawiona fabrycznie wartość czasu przerwy wynosi 30 sek. Funkcja NIEAKTYWNA: funkcjonowanie "półautomatyczne".
L2	Zamknij po FOTO	Funkcja AKTYWNA: jeżeli podczas manewru otwierania lub zamykania zadziałają fotokomórki, czas trwania przerwy zostaje skrócony do 5 sek., niezależnie od zaprogramowanego "czasu trwania przerwy". W przypadku, kiedy "automatyczne zamykanie" jest nieaktywne, jeśli podczas zamykania zadziałają fotokomórki, następuje uaktywnienie "automatycznego zamykania", z zaprogramowanym "czasem trwania przerwy".
L3	Zamknij zawsze	Funkcja AKTYWNA: w przypadku przerwy w dopływie energii elektrycznej, również krótkiej, po ponownym podłączeniu prądu centrala rozpoznaje, że brama jest otwarta i automatycznie uruchamia manewr zamykania, poprzedzony przez trwające 5 sek. miganie lampy ostrzegawczej. Funkcja NIEAKTYWNA: po ponownym podłączeniu prądu elektrycznego brama pozostaje w spoczynku.
L4	Stan czuwania całego urządzenia	Funkcja AKTYWNA: po upływie 1 minuty od zakończenia manewru centrala wyłączy wyjście "Bluebus" (podłączone urządzenia), magistralę T4 (podłączone urządzenia), wyjścia flash, ELS i sca, niektóre obwody wewnętrzne oraz wszystkie diody, oprócz diody Bluebus, która będzie wolniej migotać. Kiedy centrala otrzyma polecenie, przywróci prawidłowe funkcjonowanie urządzenia (z krótkim opóźnieniem). Celem tej funkcji jest ograniczenie zużycia energii elektrycznej, ważny aspekt w przypadku zasilania z akumulatora lub z zastosowaniem paneli fotoelektrycznych.
L5	Zamek elektryczny/ Światelko nocne	Funkcja AKTYWNA: wyjście "zamek elektryczny" realizuje funkcję "światelko nocne". Funkcja NIEAKTYWNA: wyjście funkcjonuje jako obsługa zamka elektrycznego.
L6	Miganie wstępne	Funkcja AKTYWNA: lampa ostrzegawcza zacznie migać 3sekundy przed rozpoczęciem manewru (otwierania i zamykania), w celu zasygnalizowania z wyprzedzeniem sytuacji niebezpiecznej. Funkcja NIEAKTYWNA: sygnalizacja lampy ostrzegawczej pokrywa się z rozpoczęciem manewru.
L7	"Zamknięcie" zmienia się na "Otwarcie częściowe 1"	Funkcja AKTYWNA: sygnał sterujący, podany na wejście "Zamykanie" (lub aktywacja 4 kanału odbiornika radiowego wywoła "częściowe otwarcie 1".
L8	"Kontrolka stanu bramy" lub "Kontrolka konserwacji"	Funkcja AKTYWNA: wyjście "kontrolka stanu bramy" przełączy się na funkcję "kontrolka konserwacji". Funkcja NIEAKTYWNA: wyjście funkcjonuje jako "kontrolka stanu bramy".

TABELA 4 - Procedura programowania pierwszego poziomu

01. Wciśnij i przytrzymaj przycisk "Set" przez około 3 sekundy;	
02. Zwolnij przycisk, kiedy dioda "L1" zacznie migać;	
03. Wciskając przycisk "◀" lub "▶" przesuń migającą diodę na pozycję odpowiadającą funkcji, którą należy zmienić;	
04. Wciśnij na krótki przycisk "Set" aby zmienić stan funkcji: (krótki błysk = OFF - długi błysk = ON);	
05. Odczekaj 10 sekund (maksymalny czas), aby wyjść z programowania.	

Uwaga – Aby zaprogramować inne funkcje na "ON" lub "OFF", podczas wykonywania tej procedury można powtórzyć punkty 03 i 04 nie wychodząc z programowania.

6.2 - Programowanie drugiego poziomu (parametry regulowane)

Wszystkie parametry drugiego poziomu są wstępnie ustawione fabrycznie; są one zaznaczone szarym kolorem w Tabeli 5 i mogą być modyfikowane w każdej chwili, zgodnie z opisem zamieszczonym w Tabeli 6.

Parametry są regulowane w skali od 1 do 8; aby sprawdzić wartość odpowia-

dającą każdej diodzie przejrzij Tabelę 8. **WAŻNE** – Podczas wykonywania procedury programowania maksymalny czas trwania przerwy pomiędzy wciśnięciem kolejnych przycisków wynosi 10 sekund. Po upływie tego czasu procedura kończy się automatycznie i zostaną zapamiętane funkcje, ustawione do tej chwili.

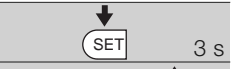
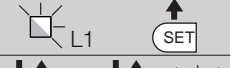


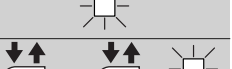



TABELA 5 - Funkcje drugiego poziomu

Dioda wejścia	Parametr	Dioda (poziom)	Wartość	Opis
L1	Czas trwania przerwy	L1	5 sekund	Reguluje czas trwania przerwy, czyli zwłokę przed zamknięciem automatycznym. Działa wyłącznie, jeśli "automatyczne zamknięcie" jest aktywne.
		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	Otwarcie – stop – zamknięcie – stop	Reguluje sekwencję poleceń połączonych z wejściem "Krok po Kroku", "Otwieranie", "Zamykanie" lub z poleceniem radiowym. Uwaga – Ustawiając L4, L5, L7 i L8, ulega zmianie również zachowanie poleceń "Otwieranie" i "Zamykanie".
		L2	Otwarcie – stop – zamknięcie – otwarcie	
		L3	Otwarcie – zamknięcie – otwarcie – zamknięcie	
		L4	Zespół mieszkalny: • podczas manewru otwierania polecenie "Krok po kroku" i "Otwieranie" nie działają; natomiast polecenie "Zamykanie" powoduje zmianę ruchu, czyli zamknięcie bramy. • podczas manewru zamykania polecenie "Krok po kroku" i "Otwieranie" powodują zmianę ruchu, czyli otwarcie bramy; natomiast polecenie "Zamykanie" nie wywiera żadnego skutku.	
		L5	Cspół mieszkalny 2: • podczas manewru otwierania polecenie "Krok po kroku" i "Otwieranie" nie działają; natomiast polecenie "Zamykanie" powoduje zmianę ruchu, czyli zamknięcie bramy. Jeżeli wysyłane polecenie trwa więcej niż 2 sekundy, brama przejdzie do stanu "Stop" . • podczas manewru zamykania polecenie "Krok po kroku" i "Otwieranie" powodują zmianę ruchu, czyli otwarcie bramy; natomiast polecenie "Zamykanie" nie działa. Jeżeli wysyłane polecenie trwa więcej niż 2 sekundy, brama przejdzie do stanu "Stop" .	
		L6	Krok po kroku 2 (sygnał krótszy niż 2s daje otwarcie częściowe)	
		L7	W obecności użytkownika: manewr zostanie wykonany wyłącznie, jeśli wysłane polecenie nadal trwa; jeżeli natomiast zostanie ono przerwane manewr zostanie zatrzymany.	
		L8	otwieranie w trybie "półautomatycznym", zamykanie "w obecności użytkownika"	
L3	Prędkość siłowników	L1	Bardzo niska	Reguluje prędkość silników podczas ruchu głównego.
		L2	Niska	
		L3	Średnia	
		L4	Duża	
		L5	Bardzo duża	
		L6	Maksymalna	
		L7	Otwieranie szybkie (L4), Zamykanie wolne (L2)	
		L8	Otwieranie maksymalnie szybkie (L6), Zamykanie ze średnią prędkością (L3)	
L4	Odpężenie siłowników po zamknięciu	L1	Brak odpężenia	Reguluje czas trwania "krótkiego rewersu" w obu silnikach, po wykonaniu Zamknięcia, w celu zredukowania naprężenia w zamkniętej bramie.
		L2	Poziom 1 - Odpężenie minimalne (około 100 ms)	
		L3	Poziom 2 - ...	
		L4	Poziom 3 - ...	
		L5	Poziom 4 - ...	
		L6	Poziom 5 - ...	
		L7	Poziom 6 - ...	
		L8	Poziom 7 - Rozładowanie maksymalne (około 800 ms)	
L5	Siła siłowników	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	Furtka dla pieszych lub częściowe otwarcie	L1	Furtka 1 (otwarcie skrzydła 2 na 1/4 pełnego otwarcia)	Reguluje rodzaj otwarcia połączonego z poleceniem "otwarcie częściowe 1". Na poziomach L5, L6, L7, L8; przez otwarcie "minimalne" przyjmowane jest mniejsze otwarcie spośród M1 i M2; na przykład, jeżeli M1 otwiera się na 90° a M2 na 110°; otwarcie minimalne wynosi 90°
		L2	Furtka 2 (otwarcie skrzydła 2 na 1/2 pełnego otwarcia)	
		L3	Furtka 3 (otwarcie skrzydła 2 na 3/4 pełnego otwarcia)	
		L4	Furtka 4 (całkowite otwarcie skrzydła 2)	
		L5	Częściowe 1 (otwarcie obu skrzydeł na 1/4 otwarcia "minimalnego")	
		L6	Częściowe 2 (otwarcie obu skrzydeł na 1/2 otwarcia "minimalnego")	
		L7	Częściowe 3 (otwarcie obu skrzydeł na 3/4 otwarcia "minimalnego")	
		L8	Częściowe 4 (pełne otwarcie obu skrzydeł równe otwarciu "minimalnemu")	

L7	Zawiadomienie o konserwacji	L1	500	Ustala ilość manewrów, po przekroczeniu której centrala zasygnalizuje konieczność wykonania przeglądu automatyki; przeczytaj paragraf 6.3.2. – Zawiadomienie o 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 sprawdzenie typu anomalii, która nastąpiła podczas wykonywania ostatnich 8 manewrów. Patrz TABELA 10 - Wykaz historii anomalii.
		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	

Uwaga – Kolorem szarym oznaczone są wartości ustawione fabrycznie.

TABELA 6 - Procedura programowania drugiego poziomu

01. Wciśnij i przytrzymaj przycisk "Set" przez około 3 sekundy;	
02. Zwolnij przycisk, kiedy dioda "L1" zacznie migać;	
03. Wcisnąc przycisk "◀" lub "▶" przesunij migającą diodę na pozycję odpowiadającą parametrowi, który chcesz modyfikować;	
04. Wciśnij i przytrzymaj przycisk "Set" aż do zakończenia punktu 06;	
05. Odczekaj około 3 sekundy, aż do zaświecenia się diody, która reprezentuje aktualny poziom modyfikowanego parametru;	
06. Naciskaj przycisk "◀" lub "▶" aby zmienić diodę, która reprezentuje wartość parametru;	
07. Zwolnij przycisk "Set";	
08. Odczekaj 10 sekund (maksymalny czas), aby wyjść z programowania.	

Uwaga – Aby zaprogramować kilka parametrów podczas wykonywania tej procedury, powtórz operacje od punktu 03 do punktu 07, nie wychodząc z programowania.

6.3 - Funkcje szczególne

6.3.1 - Funkcja: "Uruchom zawsze"

Ta funkcja umożliwi funkcjonowanie automatyki również w przypadku, kiedy jakieś urządzenie zabezpieczające nie funkcjonuje prawidłowo lub jest niezdatne do użytku.

Jest wtedy możliwe sterowanie automatyką w trybie ręcznym ("w obecności użytkownika"), postępując w następujący sposób:

- Wyślij z pomocą nadajnika lub przełącznika kluczowego, itp. polecenie, aby uruchomić bramę. Jeżeli wszystkie urządzenia funkcjonują prawidłowo brama będzie działać prawidłowo, w przeciwnym przypadku należy postępować jak opisano niżej;
- w ciągu 3 sekund ponownie uaktywnij polecenie i przytrzymaj sygnał (przycisk, przekreślony kluczyk itp.);
- po upływie około 2 sekund brama wykona żądany manewr w trybie ręcznym ("w obecności użytkownika"), czyli będzie się poruszać wyłącznie dopóki sygnał będzie aktywny.

Jeżeli urządzenia zabezpieczające nie funkcjonują prawidłowo, lampa ostrzegawcza wykona kilka krótkich błysków, umożliwiających rozpoznanie rodzaju problemu (przeczytaj rozdział 6 - Tabela 8).

6.3.2 - Funkcja: "Zawiadomienie o konserwacji"

Ta funkcja służy do sygnalizowania, kiedy należy wykonać przegląd automatyki. Zawiadomienia o konserwacji następuje przy pomocy lampki podłączonej do wyjścia S.C.A., w przypadku, kiedy to wyjście jest zaprogramowane, jako "Kontrolka konserwacji". Różne sygnały kontrolki są podane w Tabeli 7.

Aby zaprogramować ilość manewrów do przeglądu przejrzyj Tabelę 5.

Tabela 7 - Sygnalizacja "Kontrolka konserwacji"

Ilość manewrów	Sygnalizacja
Poniżej 80% limitu	Kontrolka świeci się przez 2 sekundy na początku każdego manewru.
Od 81% do 100% limitu	Kontrolka miga przez cały czas trwania manewru.
Powyżej 100% limitu	Kontrolka miga stale.

6.4 - Kasowanie pamięci

Aby skasować pamięć centrali i zresetować wszystkie ustawienia fabryczne postępuj w następujący sposób:

wciśnij i przytrzymaj przyciski "◀" i "▶", dopóki diody led L1 i L2 nie zaczną migotać.

7 CO ZROBIĆ JEŚLI... (przewodnik do rozwiązywania problemów)

Niektóre urządzenia mogą wysyłać sygnały, z pomocą których jest możliwe rozpoznanie stanu funkcjonowania lub ewentualnych anomalii.

Jeżeli do wyjścia FLASH, znajdującego się w centrali, zostanie podłączona lampa ostrzegawcza, będzie ona migać podczas wykonywania manewru w odstępach 1- sekundowych. W przypadku wystąpienia anomalii, lampa ostrzegawcza wykona serię krótkich błysków, która zostanie powtórzona dwa razy, z 1-sekundową pauzą. W Tabeli 8 opisana jest przyczyna i rozwiązanie, odpowiadające różnym komunikatom.

Również diody znajdujące się na centrali wysyłają różne sygnały; w Tabeli 9 jest opisana przyczyna i rozwiązanie odpowiadające różnym komunikatom.

Jest możliwe odczytanie ewentualnych anomalii, które wystąpiły w czasie ostatnich 8 manewrów; odwołaj się do Tabeli 10.


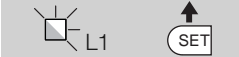


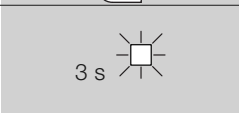


TABELA 8 - Sygnalizacja lampy ostrzegawczej (FLASH)

Błyski	Problem	Rozwiązanie
krótki błysk 1 - sekundowa przerwa 1 krótki błysk	Błąd w systemie Bluebus	Kompletacja urządzeń podłączonych do Bluebus, sprawdzana na początku manewru, nie odpowiada tej - zapamiętanej podczas fazy rozpoznawania, podejrzenie urządzeń odłączonych lub uszkodzonych, sprawdź je lub wymień, jeśli jest to konieczne. Jeżeli zostały wprowadzone zmiany ponownie rozpoznaj urządzenia, (przeczytaj paragraf 4.6).
2 krótkie błyski 1 - sekundowa przerwa 2 krótkie błyski	Zadziałanie fotokomórki	Brak przyzwolenia na ruch z jednej lub kilku linii FOTO lub zmiana ruchu spowodowana przez fotokomórki; sprawdź i usuń przeszkodę.
3 krótkie błyski 1 - sekundowa przerwa 3 krótkie błyski	Zadziałanie funkcji "Wykrywanie przeszkód"	Siłowniki napotkały podczas ruchu większe obciążenie; sprawdź przyczynę i ewentualnie zwiększ poziom siły siłowników
4 krótkie błyski 1 - sekundowa przerwa 4 krótkie błyski	Zadziałanie wejścia STOP	Na początku manewru lub podczas ruchu zadziałało jedno z urządzeń podłączonych do wejścia STOP; sprawdź przyczynę.
5 krótkich błysków 1 - sekundowa przerwa 5 krótkich błysków	Błąd w parametrach wewnętrznych centrali sterującej	Odczekaj co najmniej 30 sekund i następnie ponownie spróbuj wysłać polecenie, ewentualnie wyłącz i po chwili włącz zasilanie; jeżeli ten stan utrzymuje się nadal, możliwe, że nastąpiło poważne uszkodzenie i należy wymienić centralę.
6 krótkich błysków 1 - sekundowa przerwa 6 krótkich błysków	Została przekroczona maksymalna dopuszczalna ilość kolejnych manewrów lub ilość manewrów wykonanych w ciągu godziny	Odczekaj kilka minut, aby w ten sposób ponownie ustawić ogranicznik manewrów poniżej maksymalnej granicy.
7 krótkich błysków 1 - sekundowa przerwa 7 krótkich błysków	Anomalia w obwodach elektrycznych	Odczekaj co najmniej 30 sekund i następnie ponownie spróbuj wysłać polecenie, ewentualnie wyłącz i po chwili włącz zasilanie; jeżeli ten stan utrzyma się nadal, jest możliwe, że nastąpiło poważne uszkodzenie i należy wymienić centralę.
8 krótkich błysków 1 - sekundowa przerwa 8 krótkich błysków	Sygnał sterujący nie został wyłączony i blokuje to wykonanie innych poleceń	Sprawdź charakter sygnału; np. sygnał z timera na wejściu "otwarcie".
9 krótkich błysków 1 - sekundowa przerwa 9 krótkich błysków	Automatyka została zablokowana przez polecenie "Zablokuj automatykę"	Odblokuj automatykę wysyłając polecenie "Odblokuj automatykę".
10 krótkich błysków 1 - sekundowa przerwa 10 krótkich błysków	Zadziałanie funkcji "Wykrywanie przeszkód" z enkodera	Siłowniki zostały podczas ruchu przeciążone przez większe tarcie; sprawdź przyczynę.

TABELA 9 - Sygnalizacje diod w centrali sterującej (rys. 16)

Dioda	Problem	Rozwiązanie
BLUEBUS Zgaszona	Anomalia	Sprawdź, czy centrala jest zasilana; sprawdź bezpieczniki. Jeśli są przepalone, sprawdź przyczynę uszkodzenia i wymień bezpieczniki na inne, o tej samej wartości
Świeci	Poważna anomalia	Nastąpił poważny problem: spróbuj odłączyć i po chwili włączyć zasilanie centrali. Jeżeli nie pomoże - wymień centralę
1 błysk na sekundę	Wszystko prawidłowe	Prawidłowe funkcjonowanie centrali
2 szybkie błyski	Zmiana stanu wejść	Stan prawidłowy, jeżeli na jednym z wejść (P.P., STOP, OPEN, CLOSE) nastąpi zmiana lub zadziałanie fotokomórek lub wysłanie polecenia z nadajnika
Seria błysków z przerwą 1 - sekundową	Różne	Odwołaj się do Tabeli 10
STOP Zgaszona	Zadziałanie urządzeń podłączonych do wejścia STOP	Sprawdź urządzenia podłączone do wejścia STOP
Świeci	Wszystko prawidłowe	Wejście STOP w stanie czuwania
P.P. Zgaszona	Wszystko prawidłowe	Wejście P.P. nieaktywne
Świeci	Zadziałanie wejścia P.P.	Stan prawidłowy, jeśli urządzenie podłączone do wejścia P.P. wysłało właśnie sygnał
OPEN Zgaszona	Wszystko prawidłowe	Wejście OPEN nieaktywne
Świeci	Zadziałanie wejścia OPEN	Stan prawidłowy, jeśli urządzenie podłączone do wejścia OPEN wysłało właśnie sygnał
CLOSE Zgaszona	Wszystko prawidłowe	Wejście CLOSE nieaktywne
Świeci	Zadziałanie wejścia CLOSE	Stan prawidłowy, jeśli urządzenie podłączone do wejścia CLOSE wysłało właśnie sygnał
L1 - L2 Wolne miganie	Zmiana ilości urządzeń odłączonych do Bluebus lub rozpoznawanie urządzenia nie wykonane	Wykonaj rozpoznawanie urządzeń (przeczytaj paragraf 3.5)
L3 - L4 Wolne miganie	Zmiana podczas rozpoznawania typu siłowników lub pozycji ograniczników mechanicznych	Rozpoznawanie pozycji ograniczników mechanicznych nie zostało wykonane

TABELA 10 - Historia anomalii

01. Wciśnij i przytrzymaj przycisk "Set" przez około 3 sekundy;	
02. Zwolnij przycisk, kiedy dioda "L1" zacznie migać;	
03. Wciśnij przycisk "◀" lub "▶" aby przesunąć się z migającą diodą L1 na diodę L8 (Wykaz anomalii);	
04. Wciśnij i przytrzymaj przycisk "Set" aż do zakończenia punktu 06;	
05. Odczekaj około 3 sekundy, dopóki nie zaświecą się diody, które reprezentują manewry, w czasie których nastąpiły anomalie. Dioda L1 wskazuje wynik ostatniego wykonanego manewru a dioda L8 wskazuje ósmy (najdawniejszy) manewr. Jeżeli dioda świeci się oznacza to, że wystąpiły anomalie, jeśli natomiast dioda nie świeci się wszystkie operacje zostały wykonane prawidłowo;	
06. Wciśnij przyciski "◀" i "▶" aby wybrać dany manewr: dioda odpowiadająca temu manewrowi wykona ilość błysków równą ilości błysków wykonywanych zwykle przez lampę ostrzegawczą - przy danej usterce;	
07. Zwolnij przycisk "Set".	

8 ROZSZERZENIE WIADOMOŚCI

Dla motoreduktora HYKE są przewidziane następujące akcesoria (opcjonalne): odbiorniki z rodziny SMXI, OXI, programator Oview, panel słoneczny Solemyo i akumulator awaryjny mod. PS124.

8.1 - Podłączenie odbiornika radiowego

Centrala sterująca zawiera złącze umożliwiające podłączenie odbiorników radiowych (urządzenie opcjonalne), należących do rodziny SMXI, OXI. Aby podłączyć odbiornik odłączyć zasilanie elektryczne od centrali i postępuj jak pokazano na rys. 17. W Tabeli 11 i Tabeli 12 są zamieszczone polecenia odpowiadającym kolejnym wyjściom odbiornika radiowego.

Tabela 11

SMXI / SMXIS lub OXI / OXIFM / OXIT / OXITFM w trybie I lub II

Wyjście Nr.1	Polecenie "K.K." (Krok po kroku)
Wyjście Nr.2	Polecenie "otwarcie częściowe 1"
Wyjście Nr.3	Polecenie "Otwarcie"
Wyjście Nr.4	Polecenie "Zamknięcie"

Tabela 14

OXI / OXIFM / OXIT / OXITFM w trybie II poszerzonym

Nr	Polecenie	Opis
1	Krok po Kroku	Polecenie "K.K." (Krok po kroku)
2	Otwarcie częściowe 1	Polecenie "Otwarcie częściowe 12"
3	Otwarcie	Polecenie "Otwarcie"
4	Zamknięcie	Polecenie "Zamknięcie"
5	Stop	Zatrzymanie manewru
6	Krok po kroku w bloku mieszkalnym	Działanie w trybie 2bloku mieszkalnego2
7	Krok po kroku z dużym priorytetem	Działa również w przypadku zablokowania automatyki lub przy innym, podtrzymanym sygnale sterującym
8	Otwarcie częściowe 2	Otwieranie częściowe (otwarcie skrzydła 2, równe 1/2 całkowitego otwarcia)
9	Otwarcie częściowe 3	Otwieranie częściowe (otwarcie dwóch skrzydeł, równe 1/2 całkowitego otwarcia)
10	Otwarcie i Zablokowanie automatyki	Powoduje wykonanie manewru otwarcia a po jego zakończeniu zablokowanie automatyki; centrala nie akceptuje żadnego innego polecenia za wyjątkiem "Krok po kroku z dużym priorytetem", "Odblokuj" lub (tylko z Oview) następujące polecenia: "Odblokowanie i zamknięcie" i "Odblokowanie i otwarcie"
11	Zamknięcie i Zablokowanie automatyki	Powoduje wykonanie manewru zamknięcia a po jego zakończeniu zablokowanie automatyki; centrala nie akceptuje żadnego innego polecenia za wyjątkiem "Krok po kroku z dużym priorytetem", "Odblokuj" lub (tylko z Oview) następujące polecenia: "Odblokowanie i zamknięcie" i "Odblokowanie i otwarcie"
12	Zablokowanie automatyki	Powoduje zatrzymanie manewru i zablokowanie automatyki; centrala nie akceptuje żadnego innego polecenia za wyjątkiem "Krok po kroku z dużym priorytetem", "Odblokuj" lub (tylko z Oview) następujące polecenia: "Odblokowanie i zamknięcie" i "Odblokowanie i otwarcie"
13	Odblokowanie automatyki	Powoduje odblokowanie automatu i przywrócenie zwykłego funkcjonowania

Nr	Polecenie	Opis
14	Włączenie timera światelka nocnego	Włącza się wyjście "światelko nocne", którego wyłączenie jest regulowane timerem
15	Włączenie-Wyłączenie światelka nocnego	Wyjście "światelko nocne" włącza się i wyłącza w trybie 2krok po kroku"

8.2 - Podłączenie i instalacja akumulatora rezerwowego mod. PS124

UWAGA! - Podłączenie elektryczne akumulatora do centrali musi być wykonane tylko po zakończeniu wszystkich etapów montażu i programowania, ponieważ akumulator spełnia funkcję zasilania awaryjnego.

Aby zainstalować i podłączyć akumulator, należy postępować zgodnie z fazami montażowymi pokazanymi na rys. 18.

8.3 - Podłączenie programatora Oview

Na centrali umieszczona jest wtyczka BusT4, do której można podłączyć jednostkę programującą Oview, która pozwala na całkowite i szybkie kierowanie fazą instalacyjną, konserwacyjną i diagnostyczną całej automatyki. Aby uzyskać dostęp do wtyczki należy koniecznie postępować zgodnie z wskazówkami zamieszczonymi na rys. 19 i podłączyć wtyczkę do odpowiedniego gniazda. Oview może zostać podłączony do kilku Centrali jednocześnie (aż do 5 bez szczególnych zaleceń, aż do 60 - przestrzegając stosownych zaleceń) i może pozostać podłączony do centrali, także podczas normalnego działania automatyki. W takim przypadku można użyć, w celu bezpośredniego wysłania poleceń do centrali, specjalnego menu "użytkownik". Możliwe jest również dokonanie uaktualnienia Firmware. Jeśli w centrali znajduje się odbiornik radiowy należący do rodziny OXI, używając Oview można uzyskać dostęp do parametrów nadajników zapisanych przez odbiornik.

8.4 - Podłączenie systemu zasilania energią słoneczną Solemyo

UWAGA! - W przypadku, kiedy automatyka jest zasilana przez system "Solemyo", NIE MOŻE BYĆ ZASILANA jednocześnie z sieci elektrycznej.

Aby uzyskać więcej informacji dotyczących systemu Solemyo odwołaj się do odpowiedniej instrukcji obsługi.

Aby podłączyć system Solemyo postępuj jak pokazano na rys. 20.

8.5 - Podłączenie zewnętrznego systemu odblokowującego Kio

UWAGA! - System Kio musi zostać podłączony do motoreduktora, który rusza jako pierwszy do otwierania (startując z położenia brama zamknięta).

01. Otwórz pokrywę motoreduktora (fig. 21-1);
02. Wyjmij plastikową obudowę, jak pokazano na rys. 21-2;
03. Włóż do odpowiedniego otworu śrubę z nakrętką, jak pokazano na rys. 21-3;
04. Zaczep dwa końce sprężyny, jak pokazano na rys. 22-4;
05. Włóż stalowy przewód najpierw do śruby a następnie do otworu sworznia, jak pokazano na rys. 21-5;
06. Zablokuj przewód dokręcając specjalną śrubę (rys. 21-5);
07. Włóż drugi koniec przewodu do jednego z dwóch otworów, znajdujących się w dolnej części motoreduktora, jak pokazano na rys. 21-6;
08. Załóż wcześniej zdjętą plastikową osłonę i następnie pokrywę motoreduktora (rys. 21-7);
09. Teraz podłącz przewód do Kio nawiązując do odpowiednich instrukcji obsługi.

9 KONSERWACJA PRODUKTU

W celu utrzymania stałego poziomu bezpieczeństwa i zagwarantowania maksymalnej trwałości całego systemu automatyki, konieczna jest regularna konserwacja.

Konserwacja powinna zostać przeprowadzona, zgodnie z zaleceniami dotyczącymi bezpieczeństwa, opisanymi w niniejszej instrukcji obsługi oraz obowiązującymi przepisami i normami.

System należy poddawać częstym testom, w celu sprawdzenia, czy występują braki równowagi skrzydeł, oznaki zużycia lub uszkodzenia przewodów. Nie używać automatyki, jeśli wymaga ona regulacji lub naprawy.

Ważne – Podczas konserwacji lub czyszczenia produktu, należy odłączyć centralę od zasilania elektrycznego i od baterii, o ile występują.

Odnosnie innych urządzeń znajdujących się w systemie, należy postępować zgodnie z odpowiednimi planami konserwacji.

Dla siłowników HK7024, HK7224 konieczna jest konserwacja planowa, maksymalnie co 6 miesięcy lub 20 000 manewrów od poprzedniej konserwacji.

Aby przeprowadzić konserwację należy postępować w sposób następujący:

- 01.** Odłączyć wszystkie źródła zasilania elektrycznego, wraz z ewentualnymi akumulatorami rezerwowymi;
- 02.** Sprawdzić stan zużycia uchwyty i kółek rozporowych ze szczególnym zwróceniem uwagi na erozję i utlenianie części; wymienić te części, których stan nie daje wystarczającej gwarancji użytkowej;
- 03.** Wykonać próbę odblokowania, aby sprawdzić ich prawidłową pracę, zobacz paragraf 3.6.
- 04.** Podłączyć ponownie źródła zasilania elektrycznego i przeprowadzić wszystkie testy i kontrole przewidziane w rozdziale 5 - Odbiór techniczny.

UTYLIZACJA PRODUKTU

Produkt ten jest integralną częścią automatyki i w związku z tym musi być poddany utylizacji razem z nią.

Podobnie jak przy instalacji, także przy zakończeniu użytkowania niniejszego produktu czynności utylizacji powinny być wykonane przez personel wykwalifikowany.

Niniejszy produkt składa się z różnego rodzaju materiałów: niektóre z nich mogą być powtórnie użyte, inne muszą zostać poddane utylizacji. Należy zasięgnąć informacji o systemach wtórnego przerobu i utylizacji, przewidzianych przez lokalne przepisy dla tej kategorii produktu.

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

Zgodnie ze wskazaniem symbolu na rysunku obok, zabronione jest wyrzucanie tego produktu razem z odpadami domowymi. W celu utylizacji produktu należy przeprowadzić "segregację odpadów" na potrzeby utylizacji, według metod przewidzianych przez lokalne przepisy, lub zwrócić produkt sprzedawcy podczas zakupu nowego, równorzędnego produktu.



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

Utylizacja akumulatora rezerwowego (jeśli występuje)

Uwaga! – Rozładowany akumulator zawiera substancje zanieczyszczające i dlatego nie można wyrzucać go do odpadów miejskich.

Należy poddać go utylizacji, używając metod "sortowania" odpadów. zgodnie z obowiązującymi normami na danym terytorium.

Trwałość urządzenia

Trwałość urządzenia to jego średni, ekonomicznie uzasadniony okres eksploatacji. Okres trwałości urządzenia jest silnie uzależniony od wskaźnika uciążliwości manewrów wykonywanych przez automatykę: czyli od sumy wszystkich czynników, które wpływają na zużycie urządzenia (patrz Tabela 13).

Aby ustalić prawdopodobny okres trwałości Twojej automatyki postępuj w następujący sposób:

- 01.** Oblicz wskaźnik uciążliwości sumując wartości procentowe pozycji znajdujących się w Tabeli 13;
- 02.** Na Wykresie 3 wyznacz linię pionową od właśnie obliczonej wartości do przecięcia z krzywą wykresu; od tego punktu wyznacz linię poziomą do linii "ilości cykli". Obliczona wartość jest oszacowaną trwałością Twojego urządzenia.

Szacowanie trwałości urządzenia jest wykonywane na podstawie obliczeń projektowych oraz wyników prób wykonywanych na prototypach. Ponieważ jest to tylko szacowanie nie daje ono żadnej gwarancji rzeczywistej trwałości urządzenia.

Przykład obliczeń trwałości motoreduktora HYKE z ramieniem o CAŁEJ długości (odwołaj się do Tabeli 13 oraz do Wykresu 3):

- długość skrzydła = 2,8 m (wskaźnik uciążliwości: 20%); - ciężar skrzydła: 230 Kg (wskaźnik uciążliwości: 20%); - pełne skrzydło (wskaźnik uciążliwości: 15%); Wskaźnik całkowitej uciążliwości = 55%; Trwałość oszacowana = 220.000 cykli

WYKRES 3

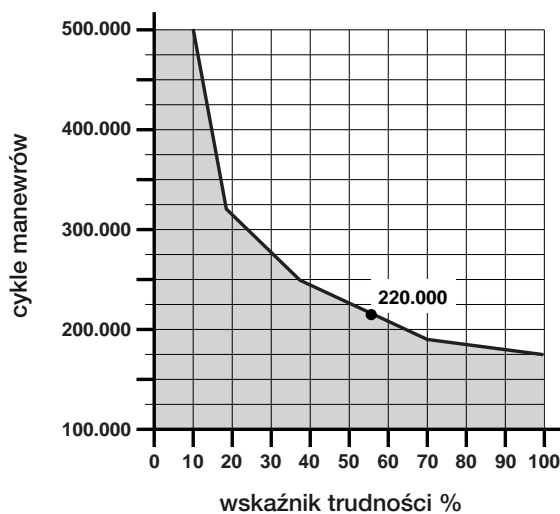


TABELA 13

		Wskaźnik uciążliwości	
		ramię z CAŁĄ długością	ramię ze ZREDUKOWANĄ długością
Długość skrzydła	< 1,8	0%	15%
	1,8 - 2,5 m	15%	20%
	2,5 - 3 m	20%	30%
	3 - 3,5 m	30%	-
Ciężar skrzydła	< 200 kg	0%	30%
	200 + 250 kg	20%	40%
	> 250 kg	30%	-
Temperatura środowiskowa powyżej 40°C lub poniżej 0°C lub wilgotność większa od 80%		20%	20%
Pełne skrzydło		15%	20%
Instalowanie urządzenia w strefie wietrznej		15%	20%

Uwaga – Podane dane dotyczą równoważonej bramy dwuskrzydłowej, podlegającej prawidłowej eksploatacji i konserwacji

PARAMETRY TECHNICZNE URZĄDZENIA

ZALECENIA: • Wszystkie podane parametry techniczne dotyczą temperatury środowiskowej 20°C (± 5°C). • Firma Nice S.p.a. zastrzega sobie prawo do wprowadzenia zmian do urządzenia w każdej chwili, kiedy uzna je za konieczne, zachowując te same funkcje i przeznaczenie.

	HK7024K	HK7224K
Typologia	Motoreduktor elektromechaniczny do automatyk do bram i drzwi automatycznych z silnikiem na prąd stały, przekładnią planetarną i odblokowaniem mechanicznym. Wbudowana centrala sterująca i odbiornik radiowy OXI	Motoreduktor elektromechaniczny do automatyk do bram i drzwi automatycznych z silnikiem na prąd stały, przekładnią planetarną i odblokowaniem mechanicznym.
Maksymalny moment obrotowy	500 Nm	
Znamionowy moment obrotowy	120 Nm	
Prędkość bez obciążenia	2.25 RPM	
Prędkość przy znamionowym momencie obrotowym	2.00 RPM	
Maksymalna częstotliwość cykli	40 cykli/godzinę	
Maksymalny czas pracy bez przerw	około 7 minut	
Ograniczenia zastosowania	urządzenie może być stosowane w bramach o ciężarze skrzydła do 330 kg i długości do 1,8m m lub o ciężarze skrzydła do 200kg i długości do 3,5m (patrz wykres 1)	
Trwałość	oszacowana od 150.000 do 500.000 cykli, zgodnie z warunkami zamieszczonymi w tabeli 13 i na Wykresie 3	
Zasilanie	230 Vac (120 Vpp dla wersji HK7024K/V1) ±10%; 50/60 Hz	24 Vdc (±10%)
Zasilanie awaryjne	Przystosowanie dla akumulatora awaryjnego PS124	
Zasilanie dostarczane przez panele słoneczne	przystosowanie dla zestawu SYKCE	
Maksymalna moc pobierana	300 W	140 W
Maksymalny prąd pobierany	1,5 A (3 A dla wersji HK7024K/V1)	6 A przez maksymalny czas 2 s
Moc pobierana w "Stanie czuwania całego urządzenia (1)" z zasilaniem dostarczanym przez PS124 lub zestaw SYKCE (włącznie z odbiornikiem OXI)	poniżej 100 mW	
Wyjście z lampą ostrzegawczą [*]	jedna lampa ostrzegawcza LUCYB (żarówka 12 V, 21W)	
Wyjście zamka elektrycznego[*]	jeden zamek elektryczny 12 Vpp max 15VA	
Wyjście kontrolki bramy otwartej [*]	jedna żarówka 24 V maksymalnie 4 W (napięcie wyjściowe może zmieniać się od -30 do +50%, wyjście może sterować również małymi przekaźnikami))	
Wejście BLUEBUS	wyjście z maksymalnym obciążeniem 15 urządzeń Bluebus, (maksymalnie 6 par fotokomórek MOFB lub MOFOB + 2 pary fotokomórek MOFB lub MOFOB, adresowanych jako urządzenia otwierające + maksymalnie 4 urządzenia sterujące MOMB lub MOTB)	
Wejście STOP	przeznaczone dla styków normalnie zamkniętych, normalnie otwartych lub o stałej oporności 8,2 kΩ; wybór typu styku następuje w trybie automatycznego rozpoznawania, zmiana w stosunku do stanu wczytanego powoduje wystanie polecenia "STOP"	
Wejście P.P.	przeznaczone dla styków zwykle otwartych (zamknięcie styku powoduje wydanie polecenia Krok po Kroku)	
Złącze radiowe	złącze typu SM przeznaczone dla odbiorników z rodziny SMXI, OXI i OXIFM	
Wejście ANTENY Radiowej	50 Ω dla kabla typu RG58 lub podobnych	
Funkcje programowalne	8 funkcji typu ON-OFF (Tabela 3) i 8 funkcji regulowanych (Tabela 5))	
Funkcje rozpoznawane automatycznie	<ul style="list-style-type: none"> • Automatyczne rozpoznawanie urządzeń podłączonych do wyjścia BlueBus. • Automatyczne rozpoznawanie typu urządzenia podłączonego do zacisku "STOP" (styk NO, NC lub o stałej oporności 8,2 kΩ). • Automatyczne rozpoznawanie drogi skrzydeł bramy oraz automatyczne obliczanie punktów zwalniania i otwierania częściowego. • Automatyczne rozpoznawanie działania z jednym lub dwoma silnikami. 	
Montaż	W pozycji pionowej, z zastosowaniem odpowiedniej płytki mocującej	
Temperatura funkcjonowania	od -20°C do +50°C (w niskich temperaturach skuteczność motoreduktora zmniejsza się	
Użytkowanie w atmosferze szczególnie kwaśnej, słonej lub potencjalnie wybuchowej	NIE	
Stopień zabezpieczenia	IP 54 (z nienaruszoną obudową)	
Wymiary (mm)	210 x 290 x 320 wys.	
Waga (kg)	10.5 Kg;	9.5 Kg

Uwagi:

(1) - Funkcja uaktywniana wyłącznie przez programator Oview.

[*] - Wyjścia Lampa ostrzegawcza, Zamek elektryczny i Kontrolka Bramy Otwartej mogą być programowane na inne funkcje (patrz "TABELA 3 - Funkcje 1-go poziomu"; lub z zastosowaniem programatora Oview, przeczytaj rozdział 8.3). Parametry elektryczne wyjść dostosowują się w zależności od rodzaju wybranej funkcji: • funkcja lampa ostrzegawcza: żarówka 12 Vps, 21 W max; • funkcja zamka elektrycznego: 12 Vpp 15 VA max; • inne wyjścia (wszystkie rodzaje): 1 żarówka lub przekaźnik 24Vps (-30 i +50%), 4 W max.

DEKLARACJA ZGODNOŚCI CE i deklaracja włączenia "maszyny nieukończonyj"

Deklaracja zgodna z następującymi Dyrektywami: 2006/95/WE (LVD); 2004/108/WE (EMC); 2006/42/WE (MD) załącznik II, część B

Uwaga - Zawartość niniejszej deklaracji odpowiada oświadczeniom znajdującym się w dokumencie urzędowym, złożonym w siedzibie firmy Nice S.p.a., a w szczególności w ostatniej korekcie dostępnej przed wydrukowaniem tej instrukcji. Tekst w niej zawarty został dostosowany w celach wydawniczych. Kopia oryginalnej deklaracji może być zamawiana w firmie Nice S.p.a. (TV) l.

Numer deklaracji: 334/HYKE

Wydanie: 0

Język: PL

Nazwa producenta: NICE s.p.a.
Adres: Via Pezza Alta 13, Z.I. Rustignè, 31046 Oderzo (TV), Włochy
Osoba autoryzowana do przygotowania dokumentacji technicznej: Pan Oscar Marchetto
Typ urządzenia: Siłownik elektromechaniczny „HYKE” z wbudowaną centralą
Model / Typ: HK7024K, HK7224K
Akcesoria: SMXI, OXI, PS124, Oview

Niżej podpisany Luigi Paro, w charakterze Członka Zarządu Spółki oświadcza na własną odpowiedzialność, że urządzenie wyżej wymienione jest zgodne z rozporządzeniami ustalonymi w następujących dyrektywach:

- Dyrektywa 2006/95/WE PARLAMENTU EUROPEJSKIEGO I RADY z dnia 12 grudnia 2006 roku, dotycząca zbliżenia legislacyjnego krajów członkowskich, w odniesieniu do materiałów elektrycznych przeznaczonych do pracy w niektórych ograniczeniach napięciowych, zgodnie z następującymi normami zharmonizowanymi:
EN 60335-1:2002 + A1:2004 + A11:2004 + A12:2006 + A2:2006 + A13:2008; EN 60335-2-103:2003
- DYREKTYWA 2004/108/WE PARLAMENTU EUROPEJSKIEGO I RADY z dnia 15 grudnia 2004, dotycząca zbliżenia legislacyjnego krajów członkowskich w odniesieniu do kompatybilności elektromagnetycznej, która uchyla dyrektywę , 89/336/EWG zgodnie z następującymi normami zharmonizowanymi:
EN 61000-6-2:2005, EN 61000-6-3:2007

Ponadto urządzenie jest zgodne z następującą dyrektywą, zgodnie z wymogami przewidzianymi dla "maszyn nieukończonych":

- Dyrektywa 2006/42/WE PARLAMENTU EUROPEJSKIEGO I RADY z dnia maja 2006 roku, dotycząca maszyn, która modyfikuje dyrektywę 95/16/WE (przekształcenie), zgodnie z następującymi normami zharmonizowanymi:
EN 13849-1:2008, EN 13849-2:2008.
- Oświadcza się, że omawiana wyżej dokumentacja techniczna została przygotowana zgodnie z załącznikiem VII B dyrektywy 2006/42/WE oraz że jest ona zgodna z następującymi wymogami podstawowymi: 1.1.1- 1.1.2- 1.1.3- 1.1.5- 1.2.1-1.2.6- 1.3.1- 1.3.2- 1.3.3- 1.3.4- 1.3.7-1.3.9- 1.5.1-1.5.2- 1.5.4- 1.5.5- 1.5.6- 1.5.7- 1.5.8- 1.5.10- 1.5.11- 1.5.13-1.6.1- 1.6.2-1.6.4- 1.7.2- 1.7.3- 1.7.4- 1.7.4.1- 1.7.4.2- 1.7.4.3
- Producent zobowiązuje się do przekazania władzom krajowym, w odpowiedzi na umotywowane żądanie, informacji dotyczących "maszyny nieukończonyj", zachowując nienaruszone prawa własności intelektualnej.
- W przypadku, kiedy "maszyna nieukończonyj" została wprowadzona do użytku w kraju europejskim, w którym język obowiązujący jest inny od języka używanego w tej deklaracji, obowiązkiem importera jest załączenie tłumaczenia do niniejszej deklaracji.
- Ostrzega się, że "maszyna nieukończonyj" nie może zostać wprowadzona do użytku, dopóki nie zostanie wcześniej zadeklarowana zgodność maszyny końcowej, do której zostanie włączona, z zaleceniami dyrektywy 2006/42/WE (o ile dotyczy).

Ponadto urządzenie jest zgodne, w sposób ograniczony dla zastosowanych elementów, z następującymi normami:
EN 13241-1:2003, EN 12445:2002, EN 12453:2002, EN 12978:2003

Oderzo, dnia 15 stycznia 2010 roku

Luigi Paro (Członek Zarządu Spółki)



EN - Technical documentation
Images

IT - Documentazione Tecnica
Immagini

FR - Documentation Technique
Images

ES - Documentación Técnica
Imágenes

DE - echnische Dokumentation
Bilder

PL - Dokumentacja Techniczna
Zdjęcia

NL - Technische documentatie
Afbeeldingen

Instrukcje i wskazówki dla użytkownika

Przed pierwszym użyciu automatyki zaleca się poproszenie osoby, która dokonała montażu o wyjaśnienie, jakie zagrożenia mogą pojawić się w czasie użytkowania bramy oraz zaleca się przeznaczenie kilku minut na przeczytanie instrukcji i ostrzeżeń dla użytkownika, przekazanych przez osobę, która dokonała montażu. Instrukcję obsługi należy zachować na przyszłość i przekazać ją ewentualnemu nowemu właścicielowi automatyki.

UWAGA! – Państwa automat jest maszyną, który dokładnie wykonuje Wasze polecenia; niewłaściwe lub nieuprawnione użycie może stać się niebezpieczne:

- Nie sterujcie ruchem bramy, jeśli w jej pobliżu znajdują się osoby, zwierzęta lub przedmioty.
- Bezwzględnie zabrania się dotykania części automatyki, gdy brama lub drzwi są w ruchu!
- Fotokomórki nie są urządzeniami zabezpieczającymi, są wyłącznie pomocniczymi urządzeniami bezpieczeństwa. Zostały skonstruowane w oparciu o technologię o wysokiej niezawodności, w ekstremalnych sytuacjach mogą jednakże funkcjonować nieprawidłowo lub nawet ulec uszkodzeniu, a w niektórych przypadkach uszkodzenie może nie być natychmiast widoczne. Dlatego, w trakcie użytkowania automatyki należy koniecznie postępować zgodnie z następującymi zaleceniami:
 - Przejazd jest dozwolony wyłącznie, jeżeli brama lub drzwi są całkowicie otwarte, a skrzydła unieruchomione.
 - **BEZWZGLĘDNIEM ZABRANIA SIĘ** przejeżdżania podczas kiedy brama lub drzwi zamykają się!
 - Należy okresowo sprawdzać prawidłową pracę fotokomórek.

• **Dzieci:** automata gwarantuje wysoki poziom bezpieczeństwa, a niezawodne fotokomórki uniemożliwiają wykonanie ruchu w obecności osób lub rzeczy. Mimo to lepiej zabronić dzieciom bawienia się w pobliżu automatyki oraz nie zostawiać nigdy pilotów bez nadzoru, aby uniknąć nieumyślnej aktywacji urządzenia: **to nie zabawka!**

• Produkt nie może być użytkowany przez osoby (w tym dzieci) o ograniczeniach fizycznych lub umysłowych, a także przez tych, którzy nie posiadają stosownego doświadczenia lub wiedzy, o ile nie mają możliwości skorzystania z nadzoru lub instrukcji dotyczących użytkowania produktu, za pośrednictwem osób odpowiedzialnych za ich bezpieczeństwo.

• **Anomalie:** w przypadku odnotowania jakichkolwiek anomalii w funkcjonowaniu automatyki należy od razu odłączyć zasilanie i wysprzęglić ręcznie siłownik, (zobacz stosowną instrukcję obsługi), by brama zadziałała w trybie ręcznym. Nie próbować samemu naprawiać urządzenia, lecz zwrócić się o pomoc do zaufanej osoby ds. instalacji.

• Nie należy modyfikować urządzenia ani parametrów programowania i regulacji centrali sterującej: za te czynności odpowiedzialna jest osoba wykonująca instalację.

• **Uszkodzenie lub brak zasilania:** podczas oczekiwania na osobę ds. instalacji lub na przywrócenie zasilania, jeśli instalacja nie jest wyposażona w akumulatory rezerwowy, automata może być normalnie obsługiwana: w tym celu należy wysprzęglić siłownik (zobacz stosowną instrukcję obsługi) i ręcznie w dowolny sposób poruszyć skrzydłem bramy.

• **Sterowanie przy niesprawnych urządzeniach zabezpieczających:** istnieje możliwość sterowania bramą, nawet wówczas, gdy urządzenia zabezpieczające nie działają prawidłowo. Możliwe jest sterowanie bramą w trybie **“w obecności operatora”**, postępując w sposób następujący:

01. Wybrać polecenie uruchamiające bramę za pomocą nadajnika lub przełącznika kluczykowego, itd. Jeśli wszystko prawidłowo funkcjonuje, brama porusza się regularnie, w przeciwnym razie należy postępować następująco;
02. Przed upływem 3 sekund należy ponownie wybrać polecenie, które ma zostać wykonane;
03. Po ok.2 sekundach, brama wykona manewr wymagany w trybie **“w obecności operatora”**; tzn. brama będzie się poruszać tylko wtedy, gdy wciśnięty będzie przycisk polecenia.

WAŻNE! – Jeśli urządzenia zabezpieczające są niesprawne, zaleca się jak najszybsze wykonanie naprawy przez wykwalifikowanego technika.

• Odbiór techniczny, konserwacje okresowe i ewentualne naprawy muszą być udokumentowane przez osoby wykonujące te czynności; dokumenty muszą być zachowane przez właściciela systemu. Jedyne czynności, które może okresowo wykonywać użytkownik to czyszczenie szyb fotokomórek (użyć miękkiej i lekko wilgotnej ściereczki) i usuwanie ewentualnych liści lub kamieni, które mogłyby przeszkodzić w ruchu bramy. **Ważne** – Przed rozpoczęciem czynności, aby niedopuszczyć do przypadkowego uruchomienia bramy przez kogokolwiek, należy odblokować ręcznie siłownik (zobacz stosowną instrukcję obsługi).

• **Konserwacja:** w celu utrzymania stałego poziomu bezpieczeństwa i zagwarantowania maksymalnej trwałości całego systemu automatyki, konieczna jest regularna konserwacja (przynajmniej co 6 miesięcy). **Wszystkie czynności**

kontrolne, konserwacyjne lub naprawcze muszą być wykonane jedynie przez wykwalifikowany personel.

• **Utylizacja:** po zakończeniu żywotności automatyki, czynności związane z demontażem muszą być wykonane przez wykwalifikowany personel, a materiały muszą zostać poddane utylizacji lub mogą zostać powtórnie użyte, zgodnie z obowiązującymi normami lokalnymi.

• **Jeśli automata została zablokowana przez polecenie “Zablokuj automata”:** po wysłaniu polecenia, brama nie rusza się, a lampka sygnalizacyjna powinna mignąć 9 razy.

ODBLOKOWYWANIE I BLOKOWANIE RĘCZNE SIŁOWNIKA

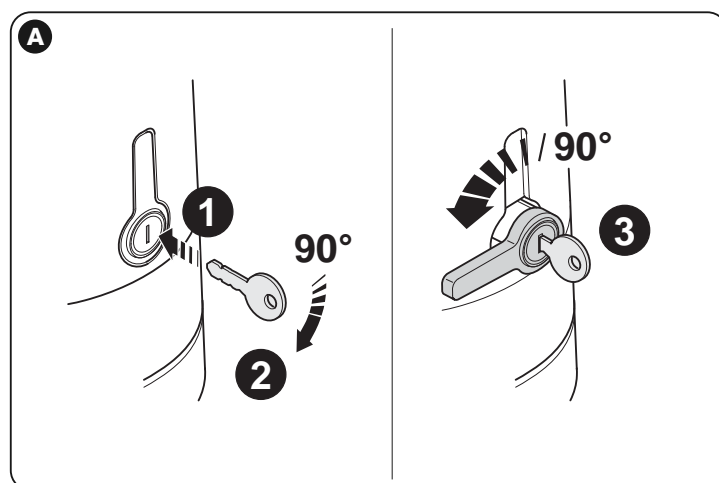
Siłownik jest wyposażony w system mechanicznego wysprzęglenia, umożliwiającą ręczną obsługę bramy.

Obsługę ręczną stosujemy w wypadku awarii zasilania lub usterki systemu.

Uwaga - W przypadku kłopotów z zasilaniem do poruszenia bramy można zastosować akumulatory rezerwowy (mod. PS424), o ile występuje w instalacji.

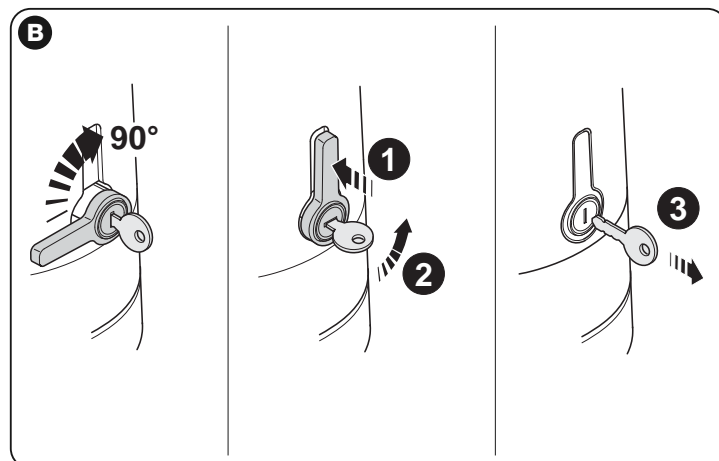
Odblokowanie (rys. A):

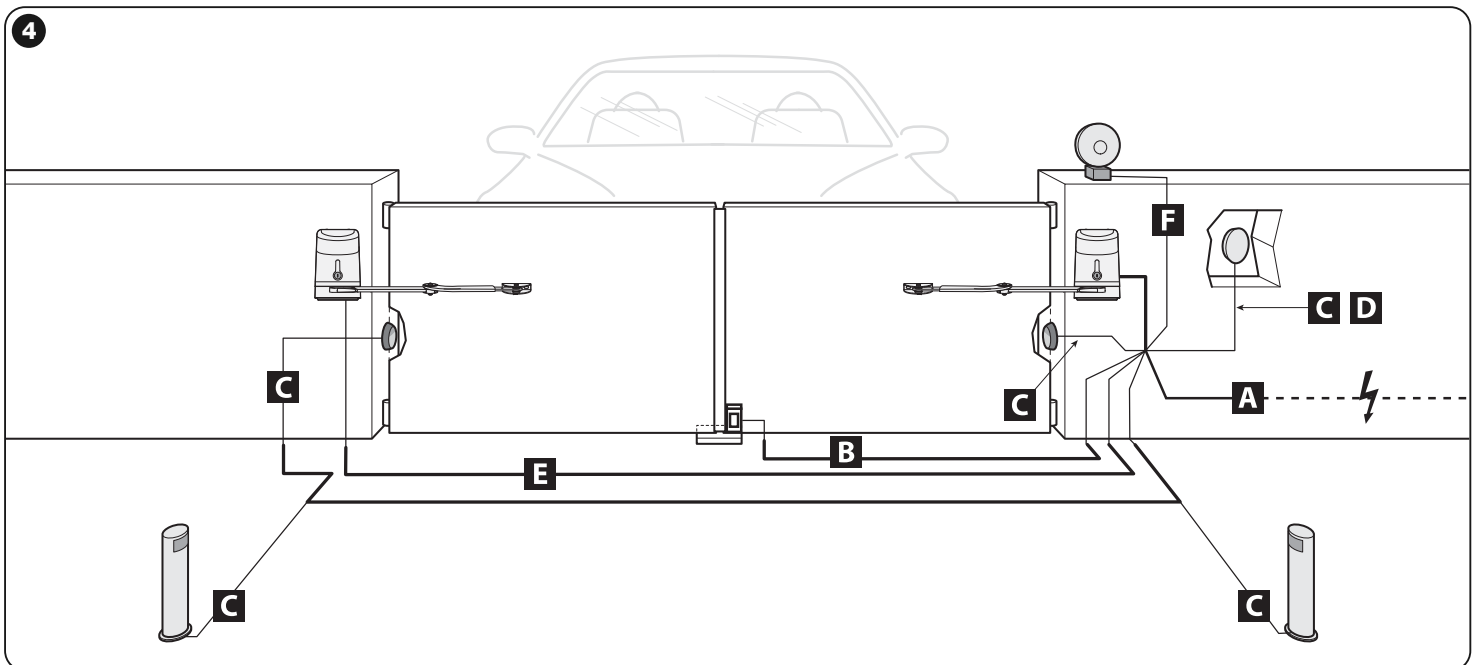
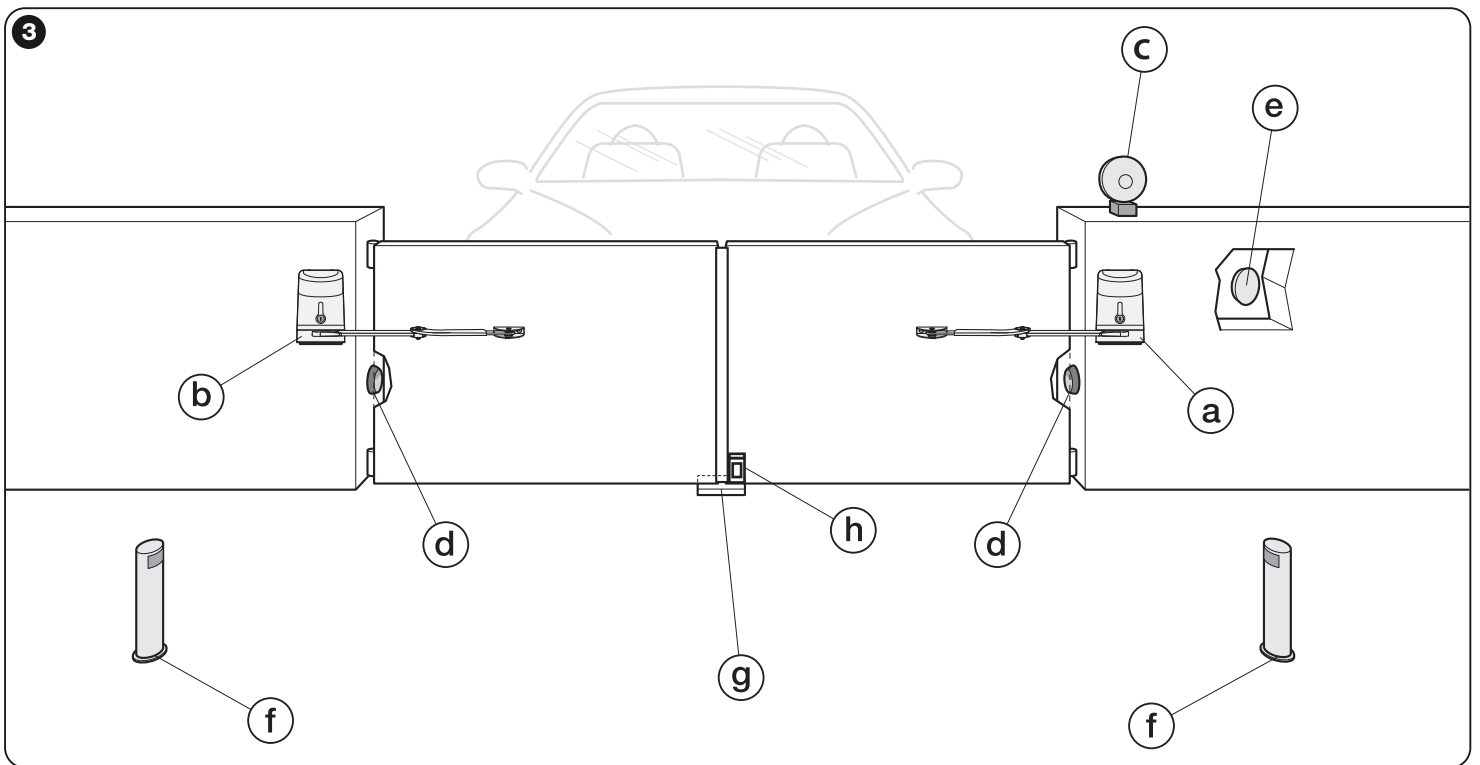
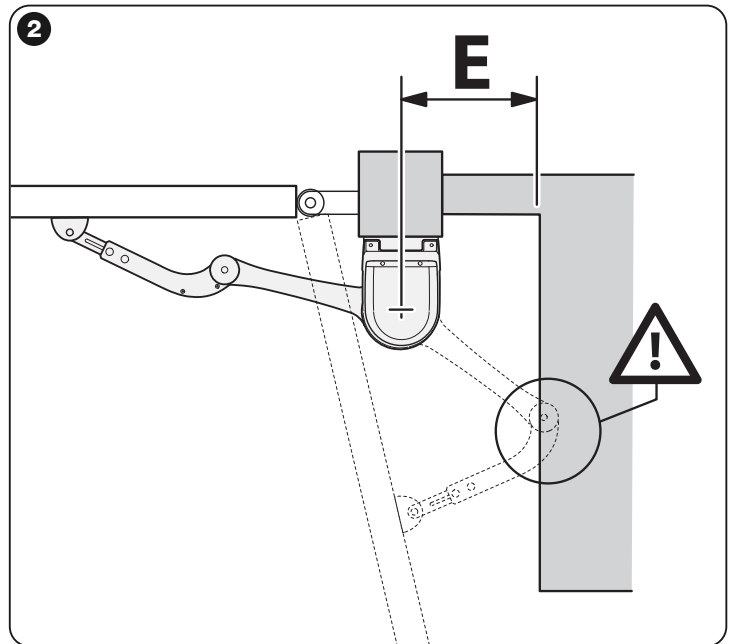
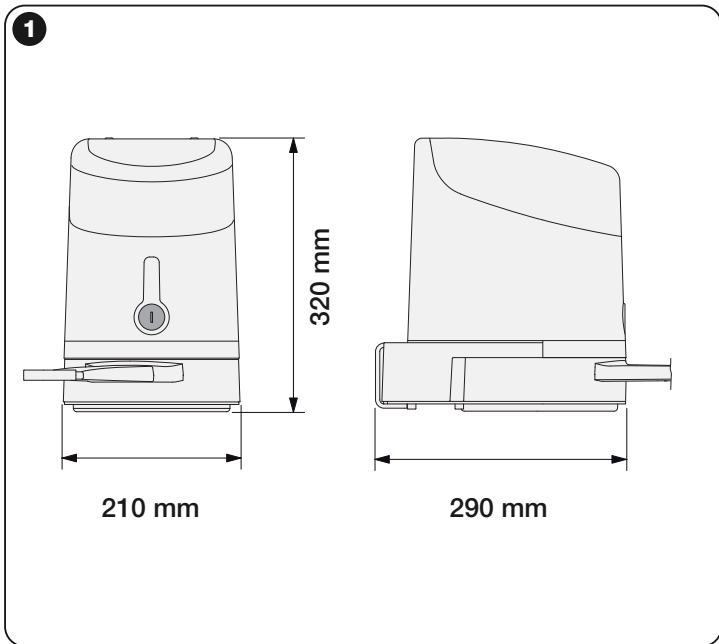
01. Włóż klucz do odpowiedniego zamka;
02. Obróć klucz w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek (90°);
03. W wyniku działania sprężyny wysuwa się dźwignia: obróć ją o 90° w kierunku przeciwnym do ruchu wskazówek zegara;
04. Teraz będzie możliwe ręczne przesunięcie skrzydła bramy do wybranego położenia.



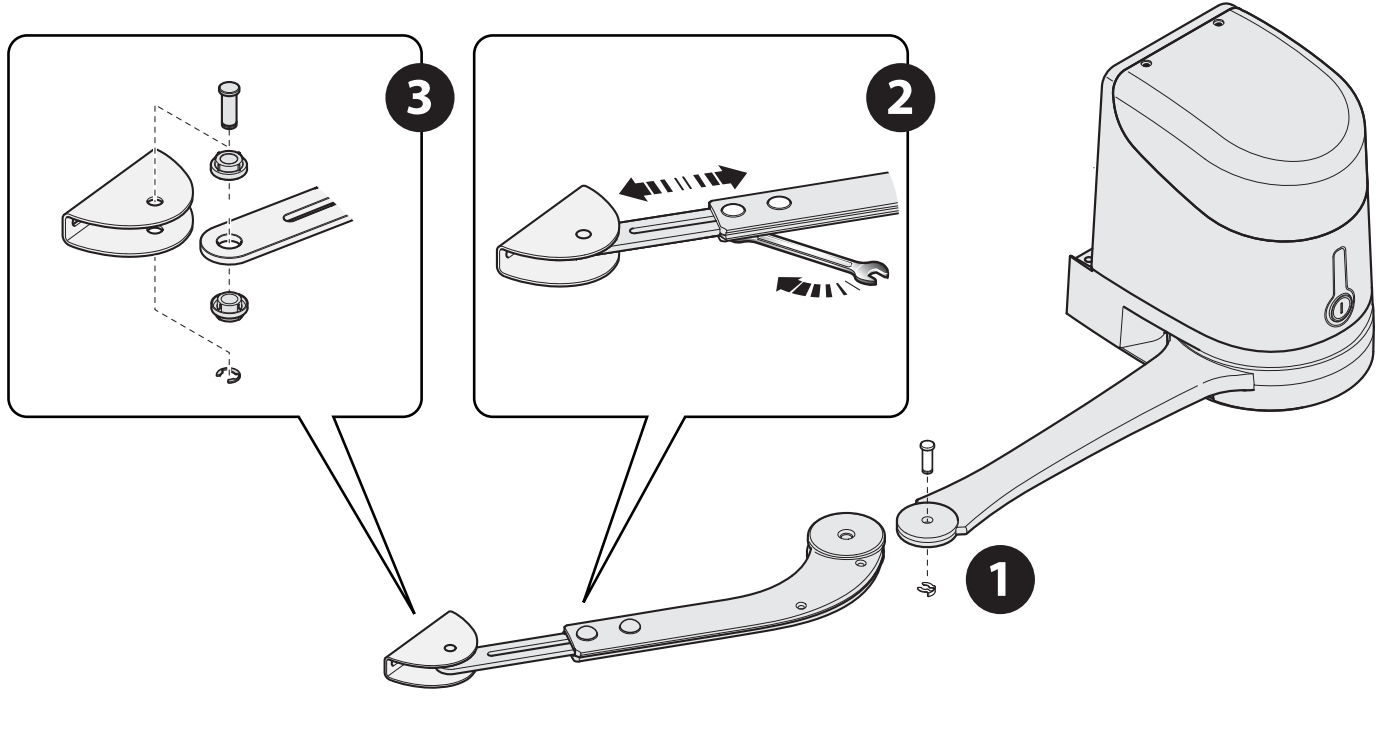
Blokowanie (rys. B):

01. Obróć dźwignię o 90° ustawiając drążek w pozycji pionowej;
02. Naciśnij dźwignię wprowadzając ją do gniazda;
03. Obróć klucz o 90° w kierunku przeciwnym do ruchu wskazówek zegara i wyjmij.

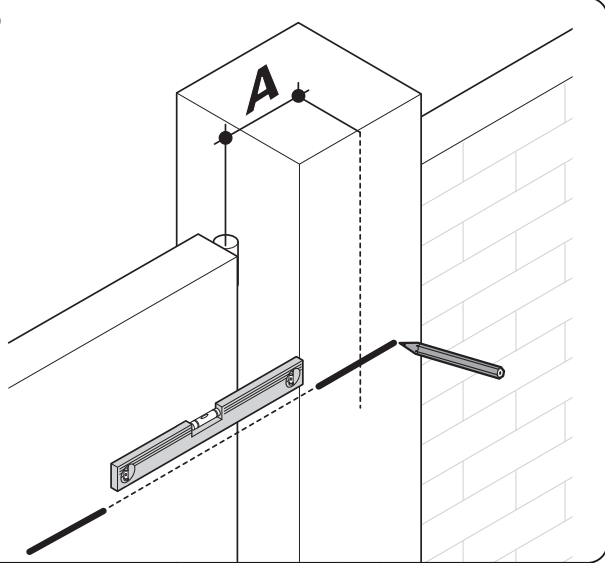




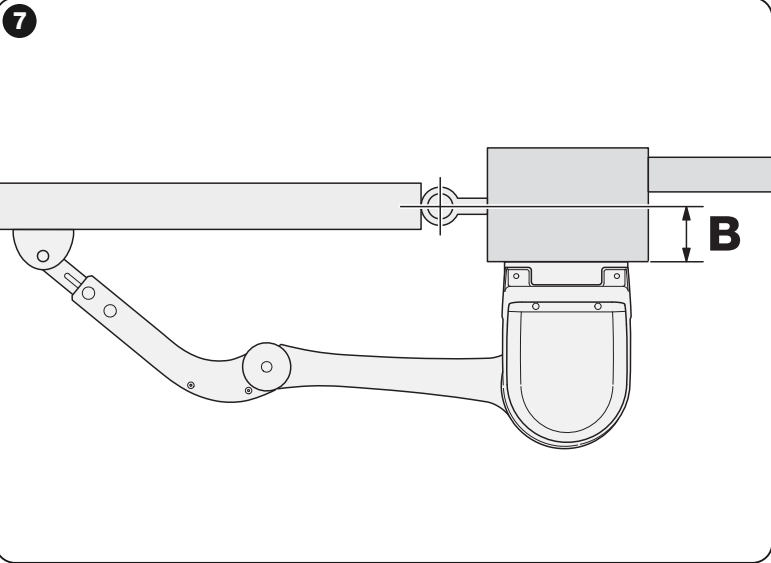
5



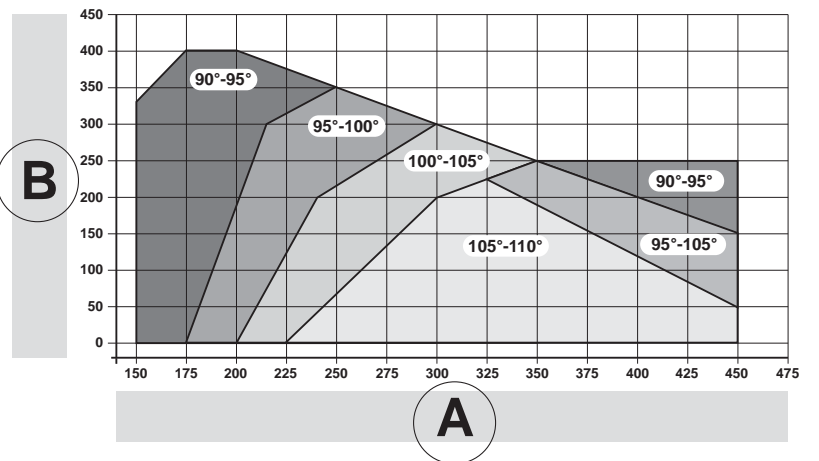
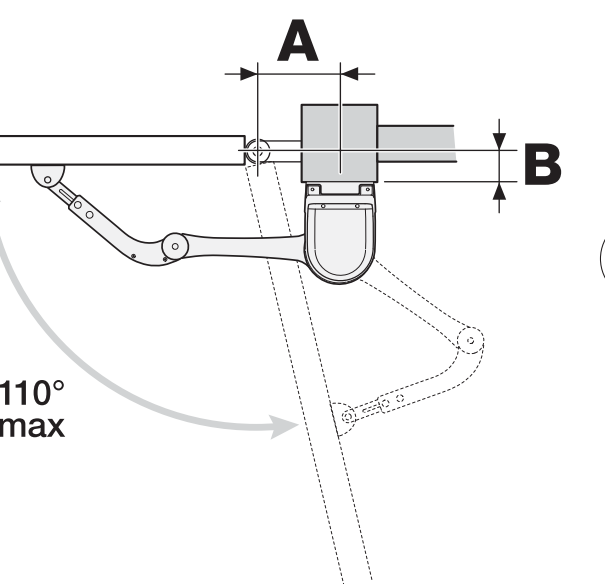
6

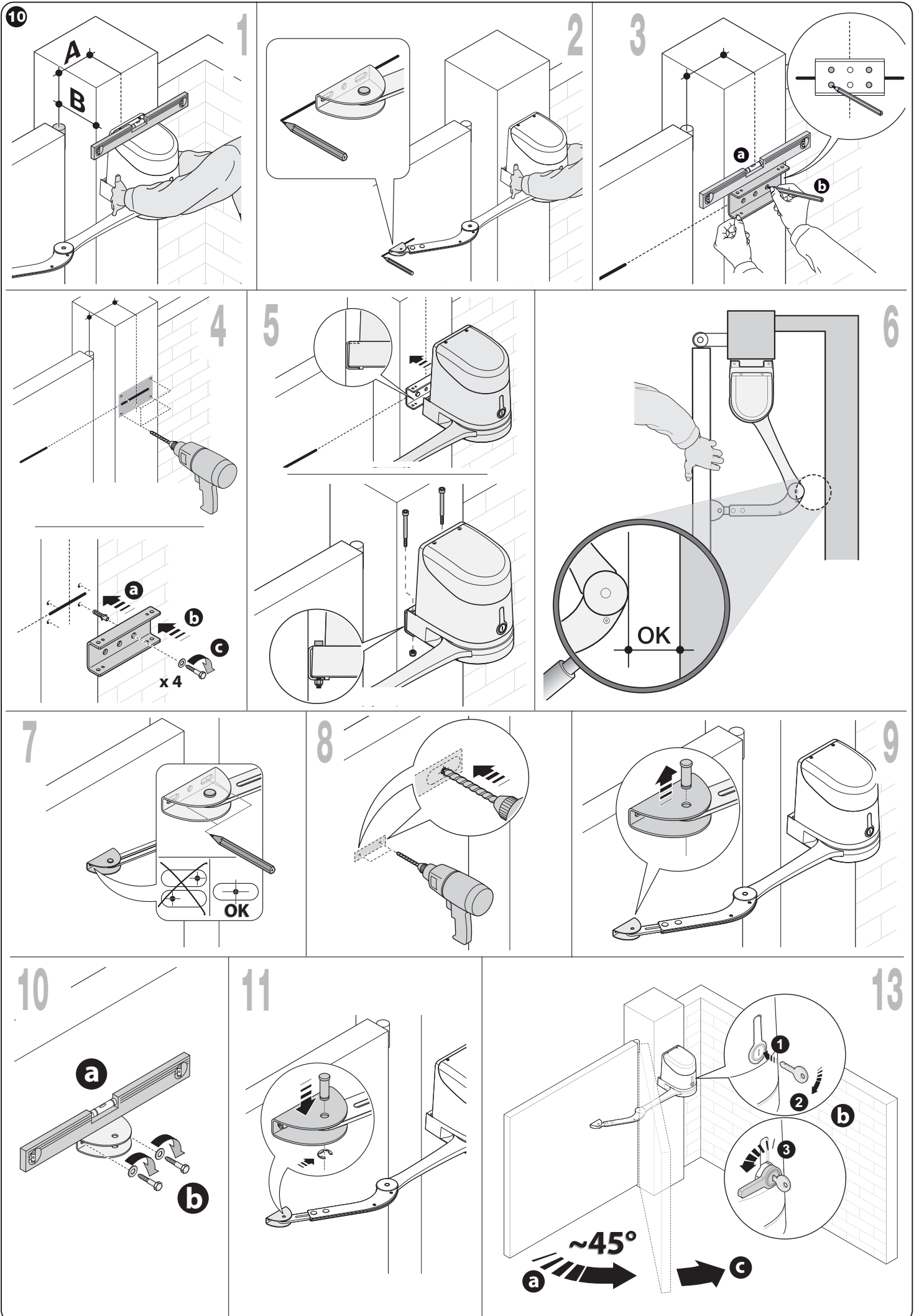


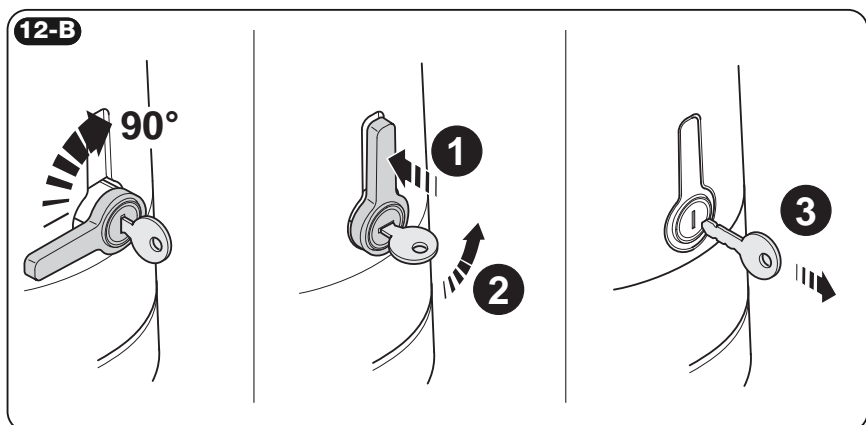
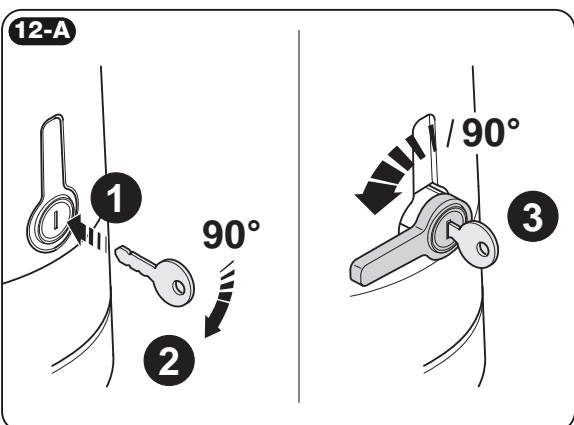
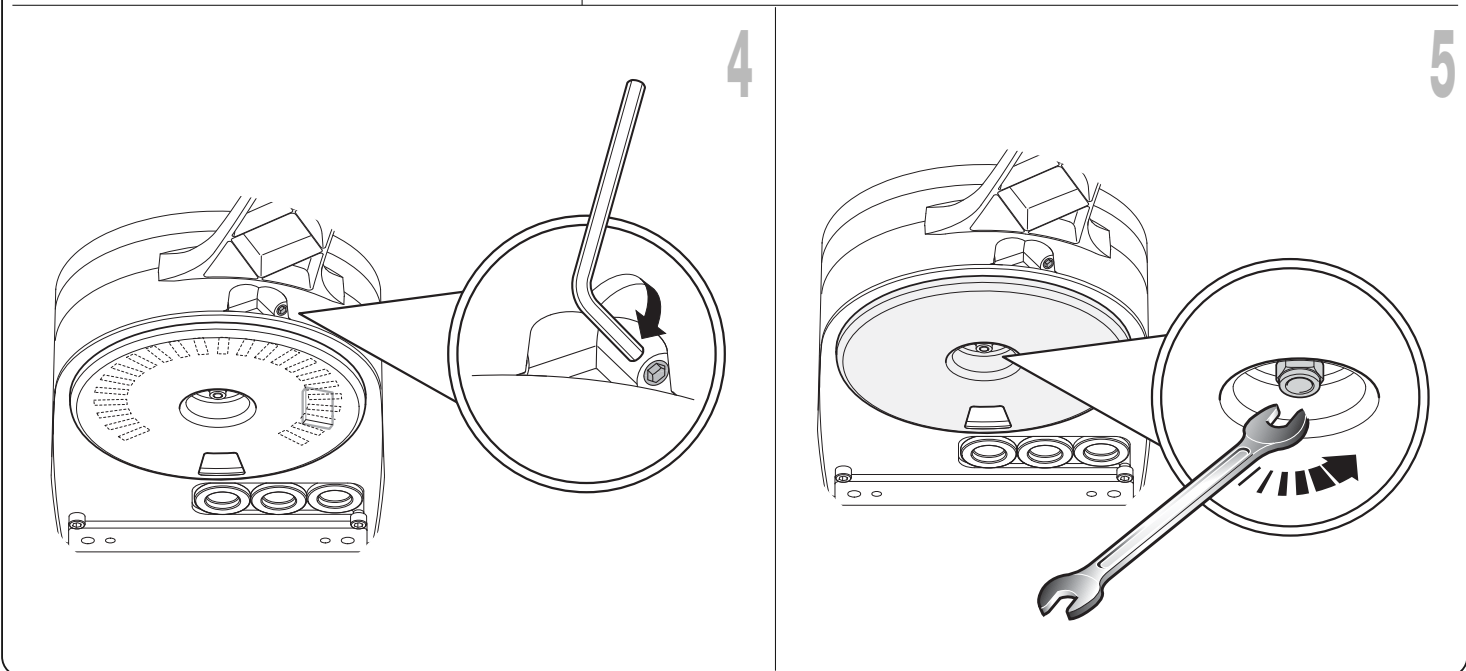
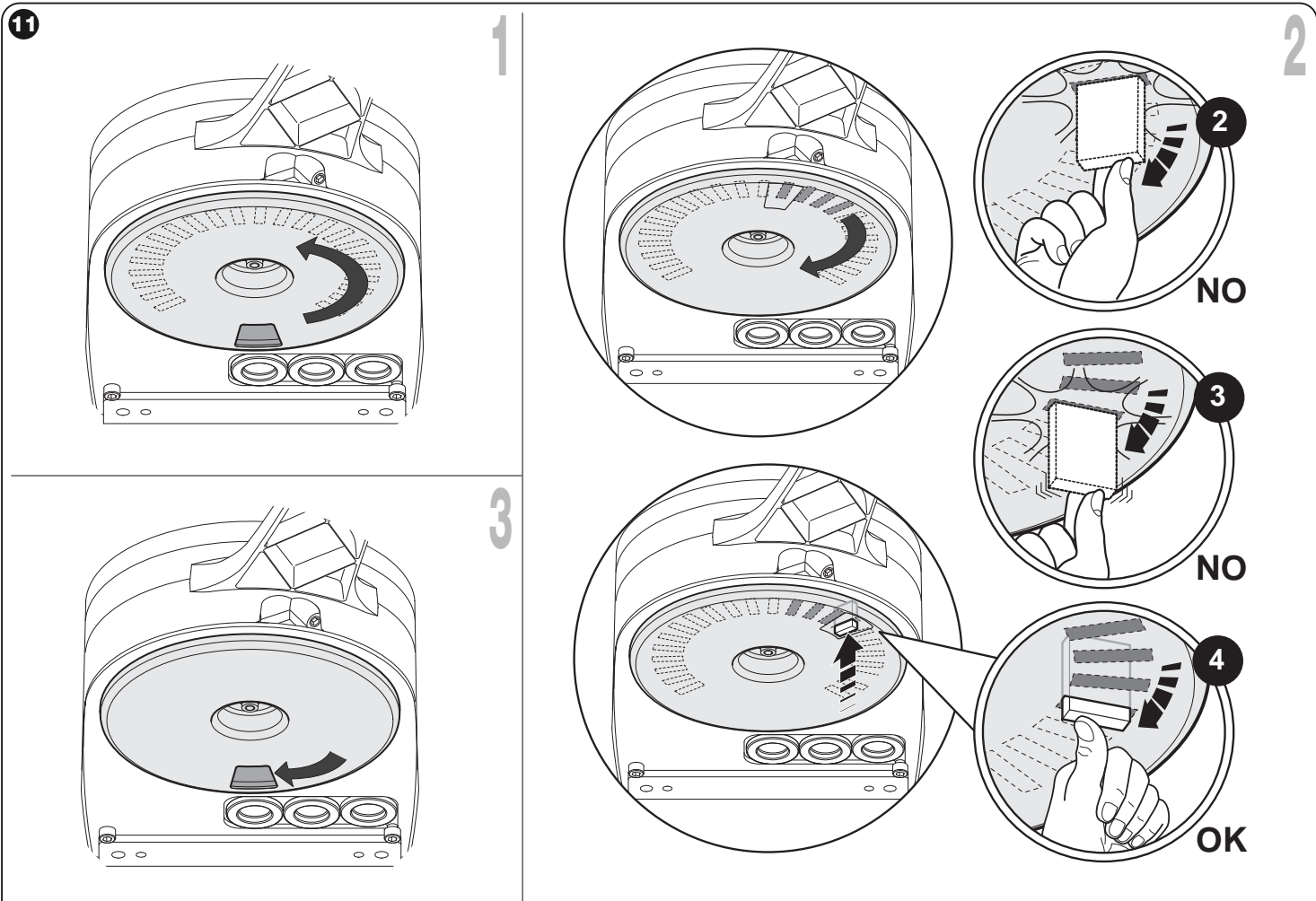
7



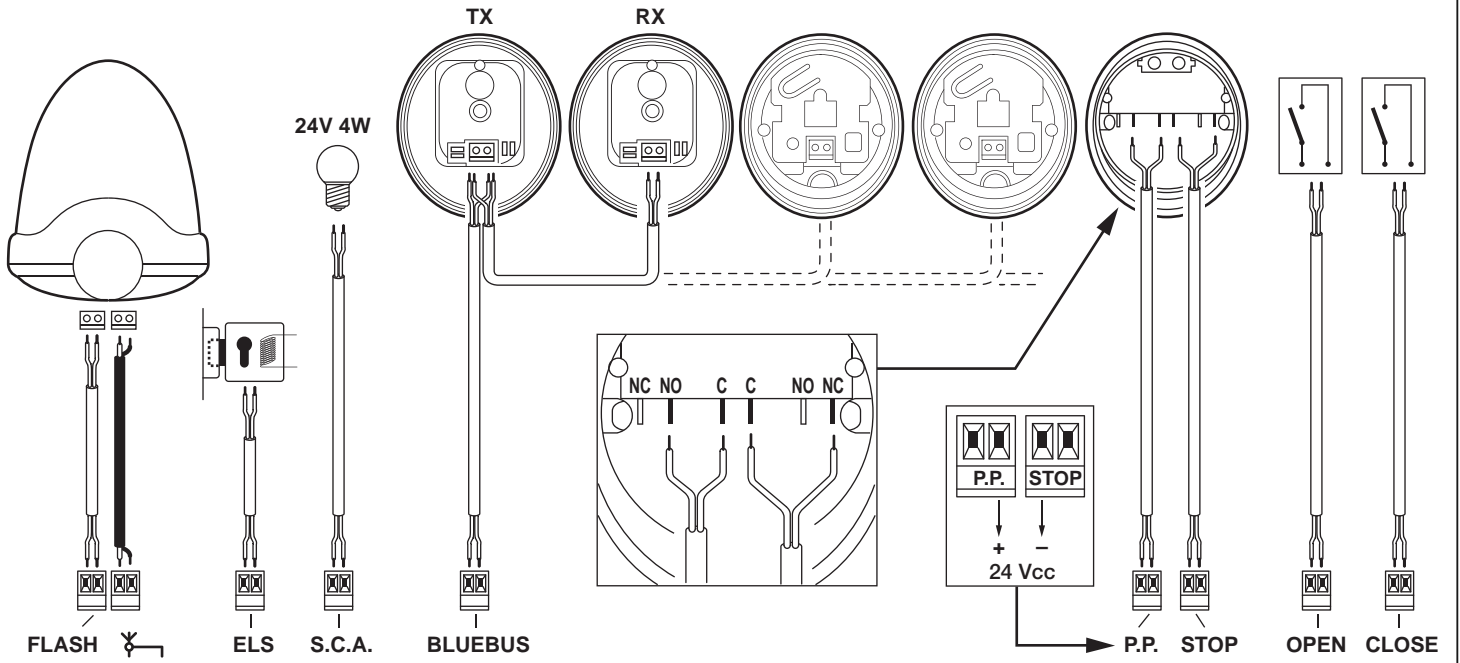
8



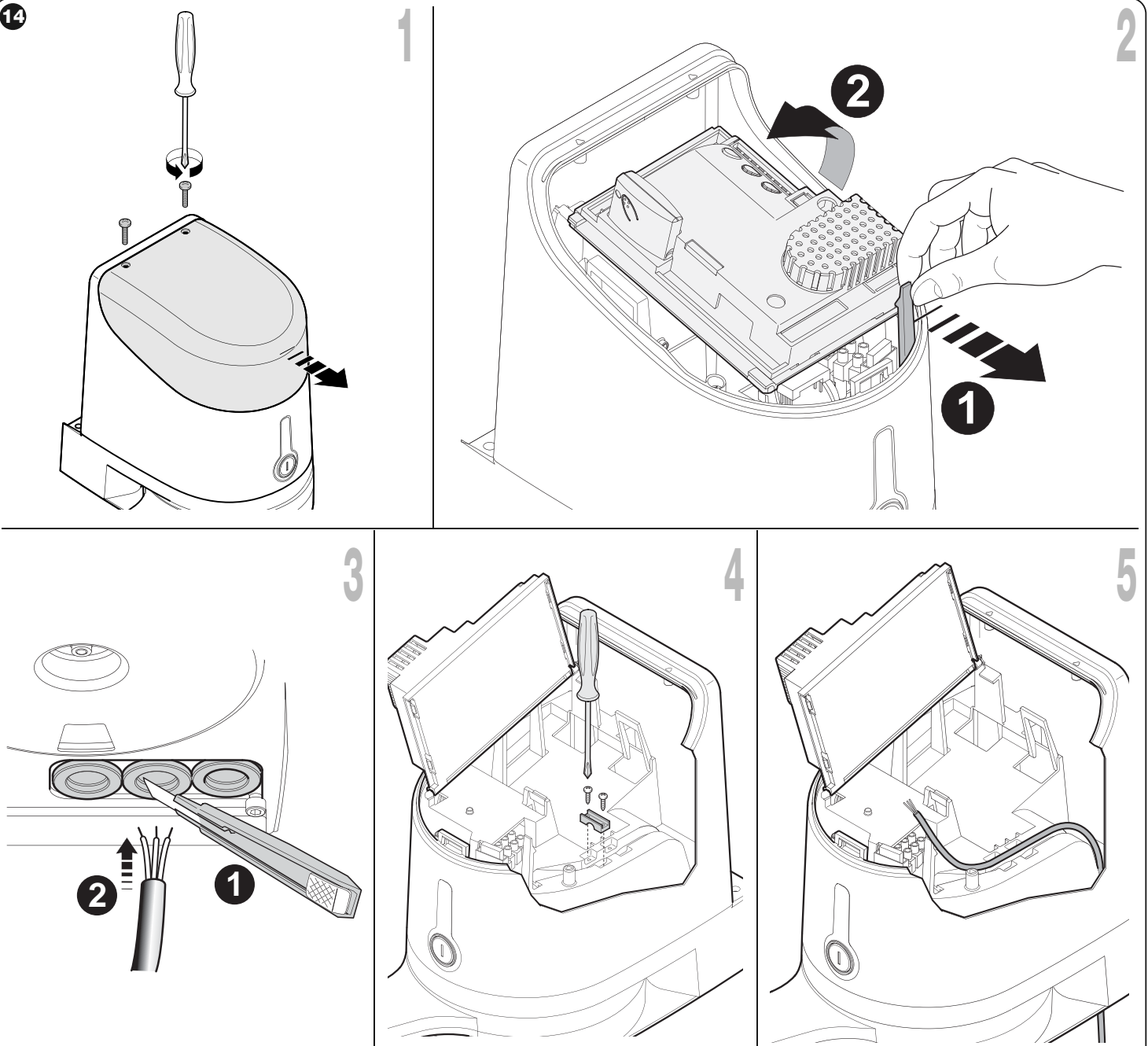


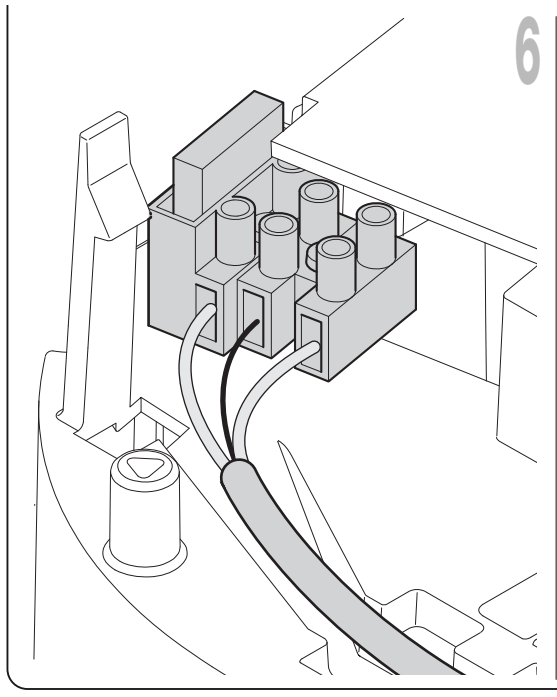


13

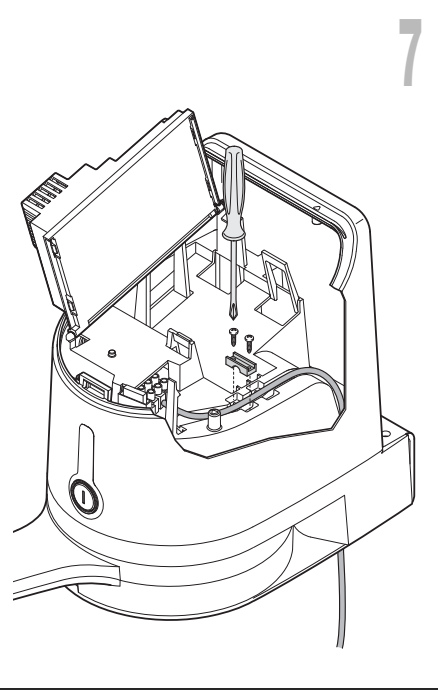


14

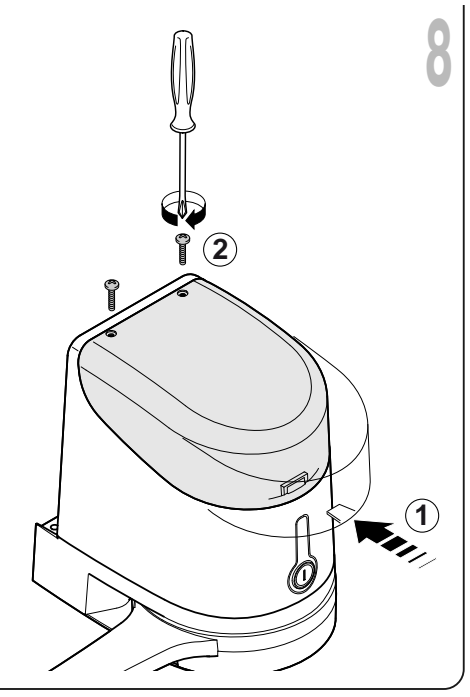




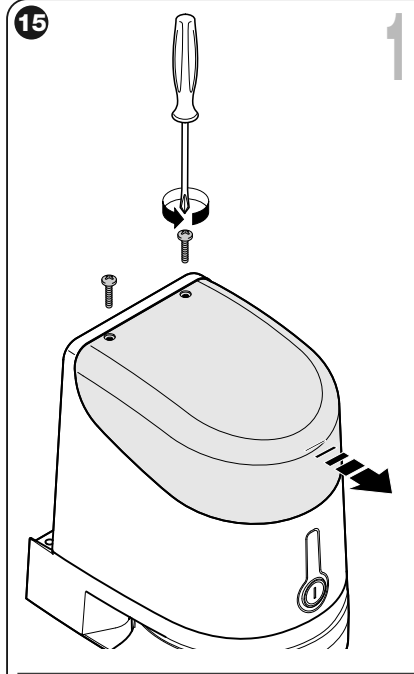
6



7

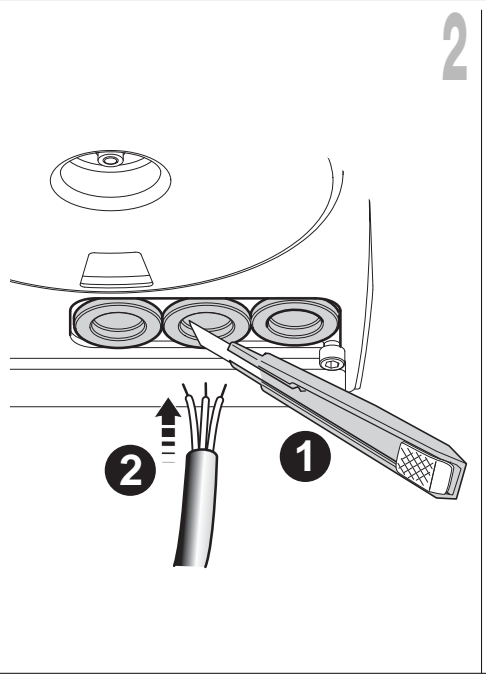


8



15

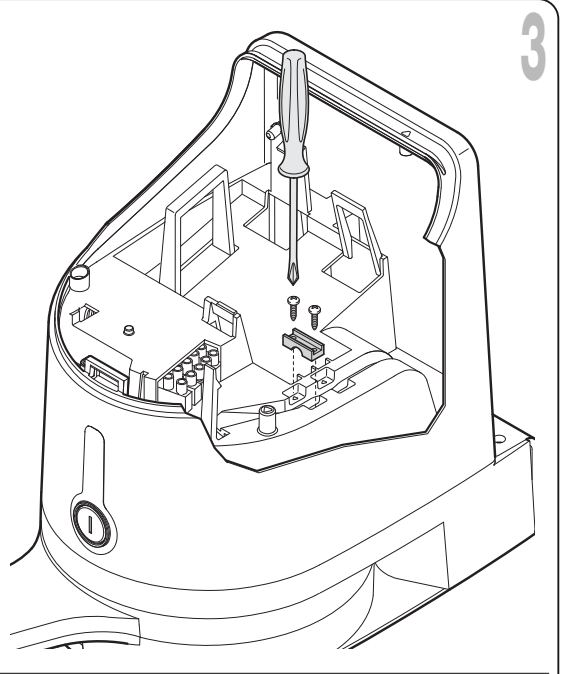
1



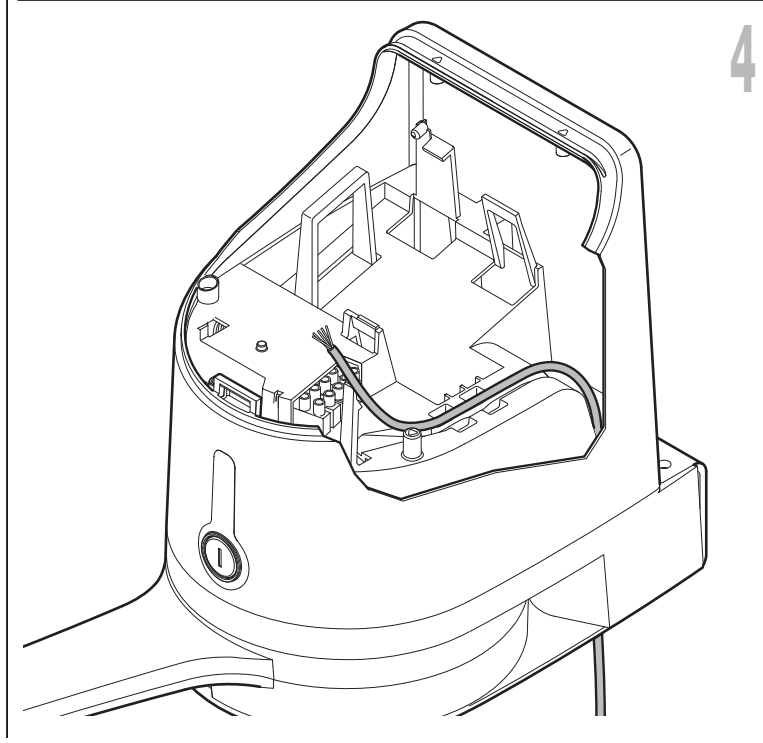
2

2

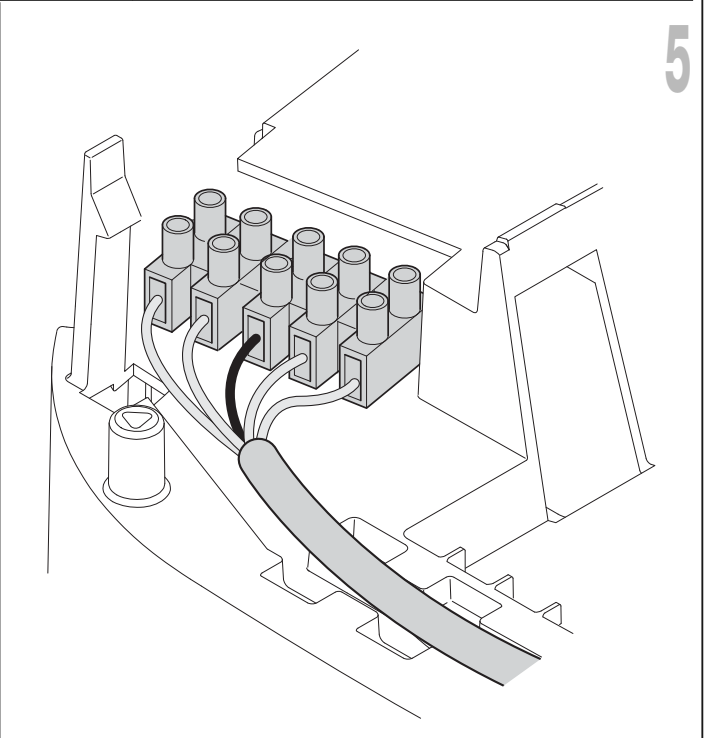
1



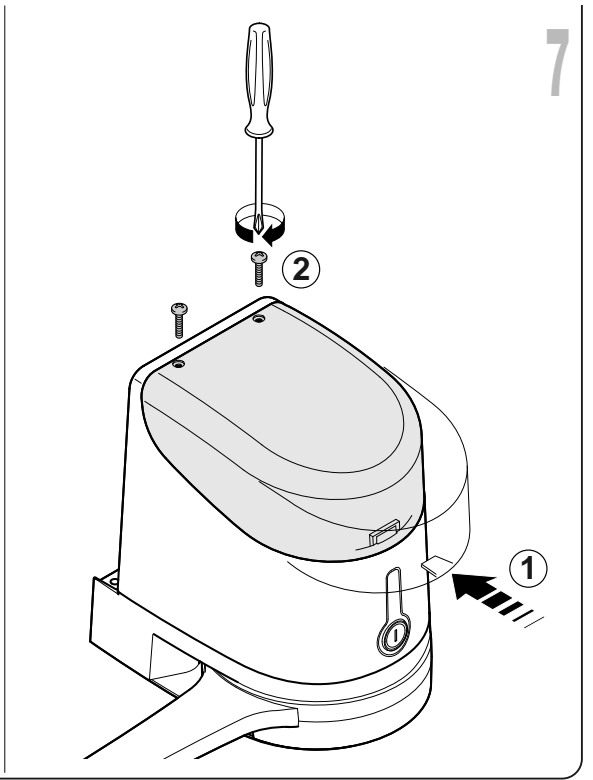
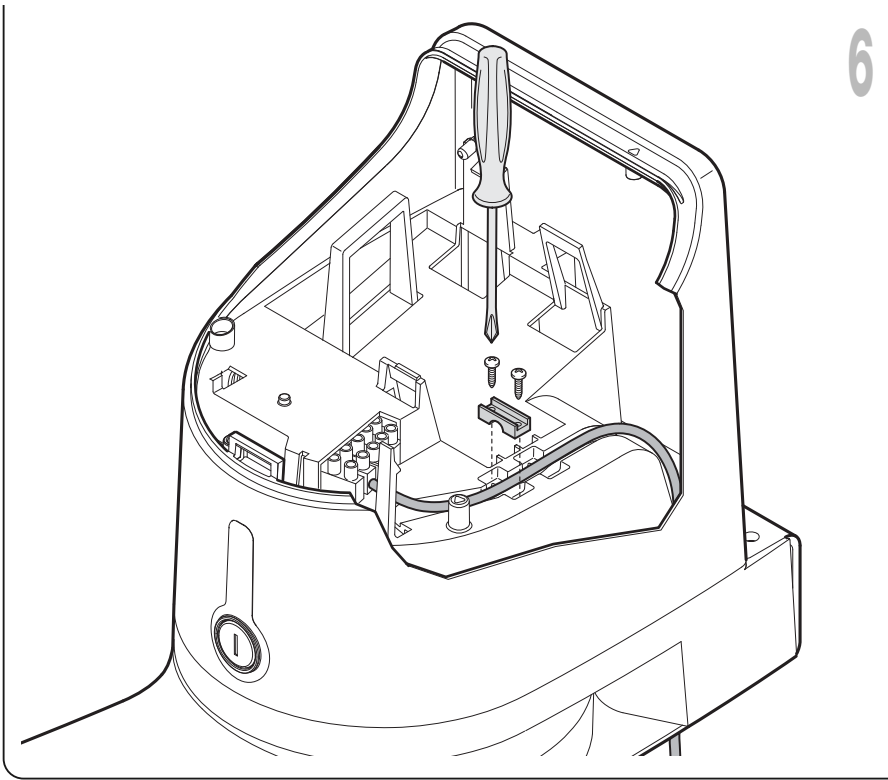
3

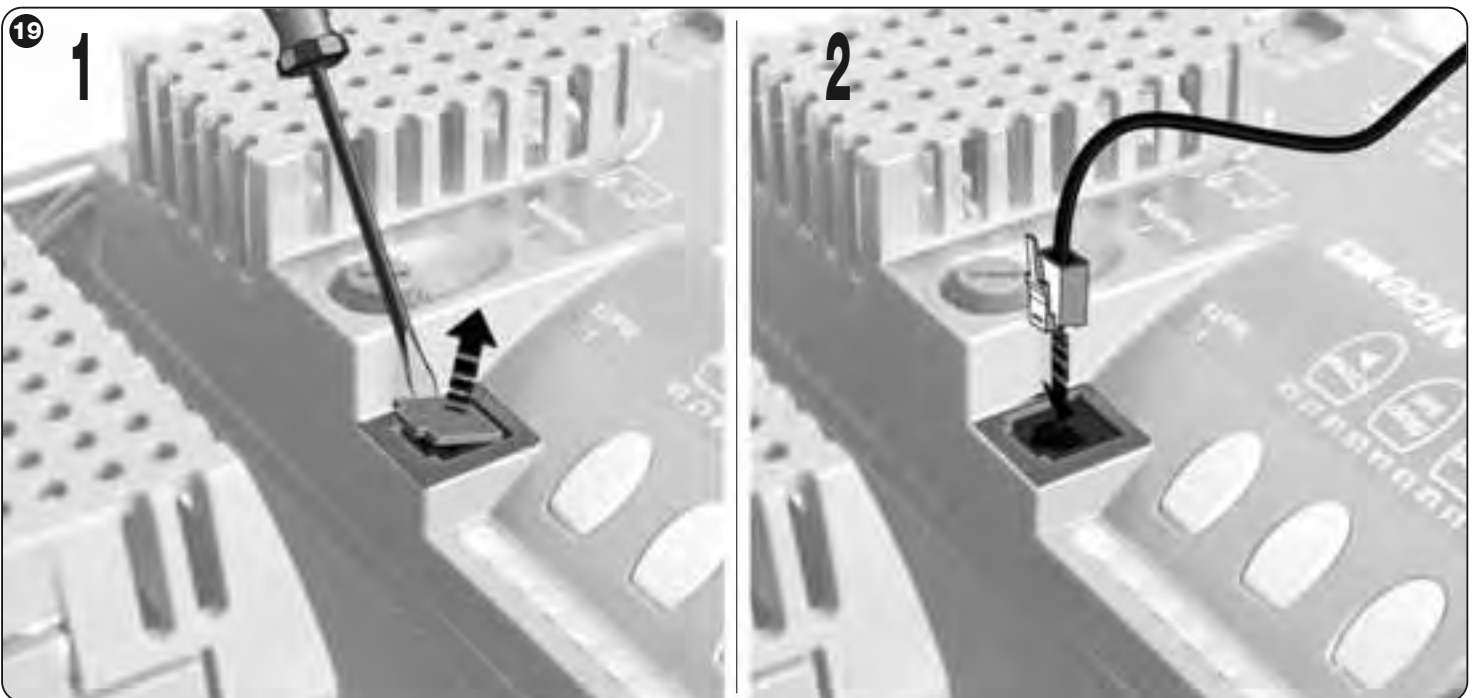
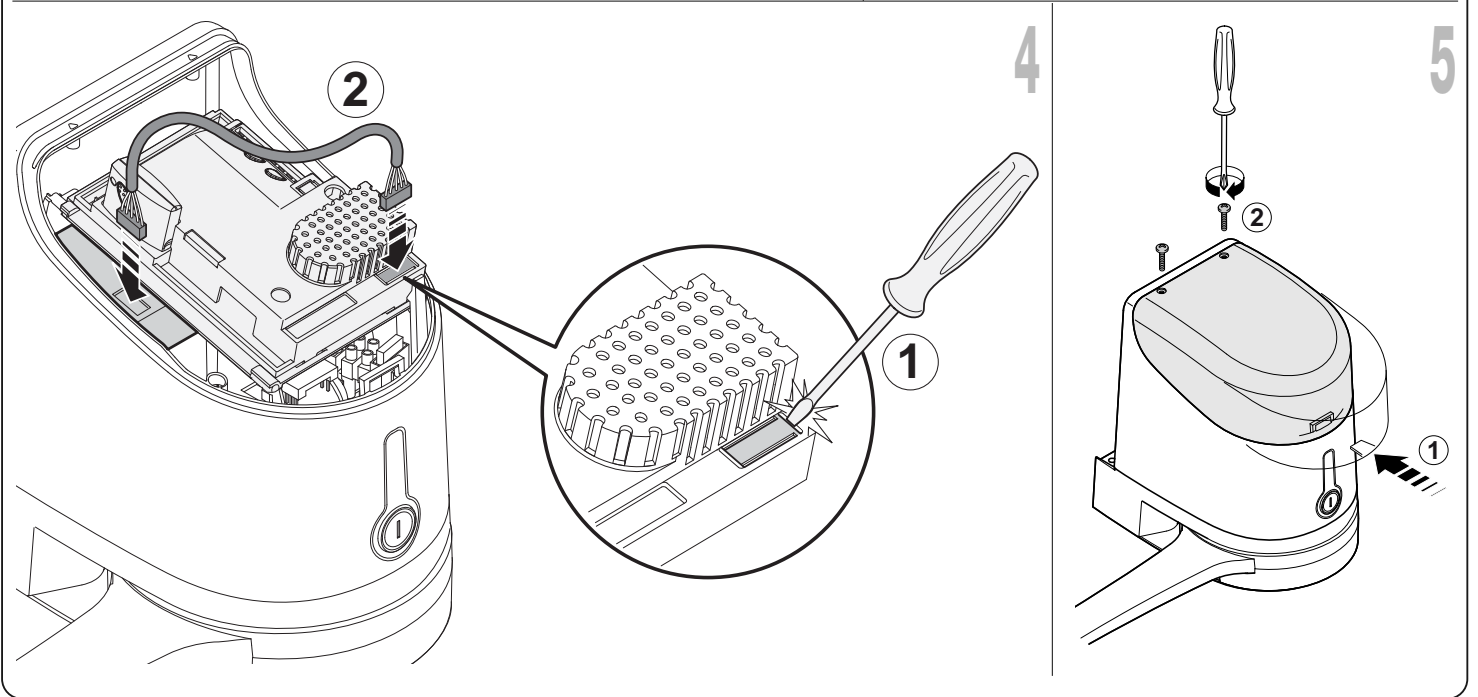
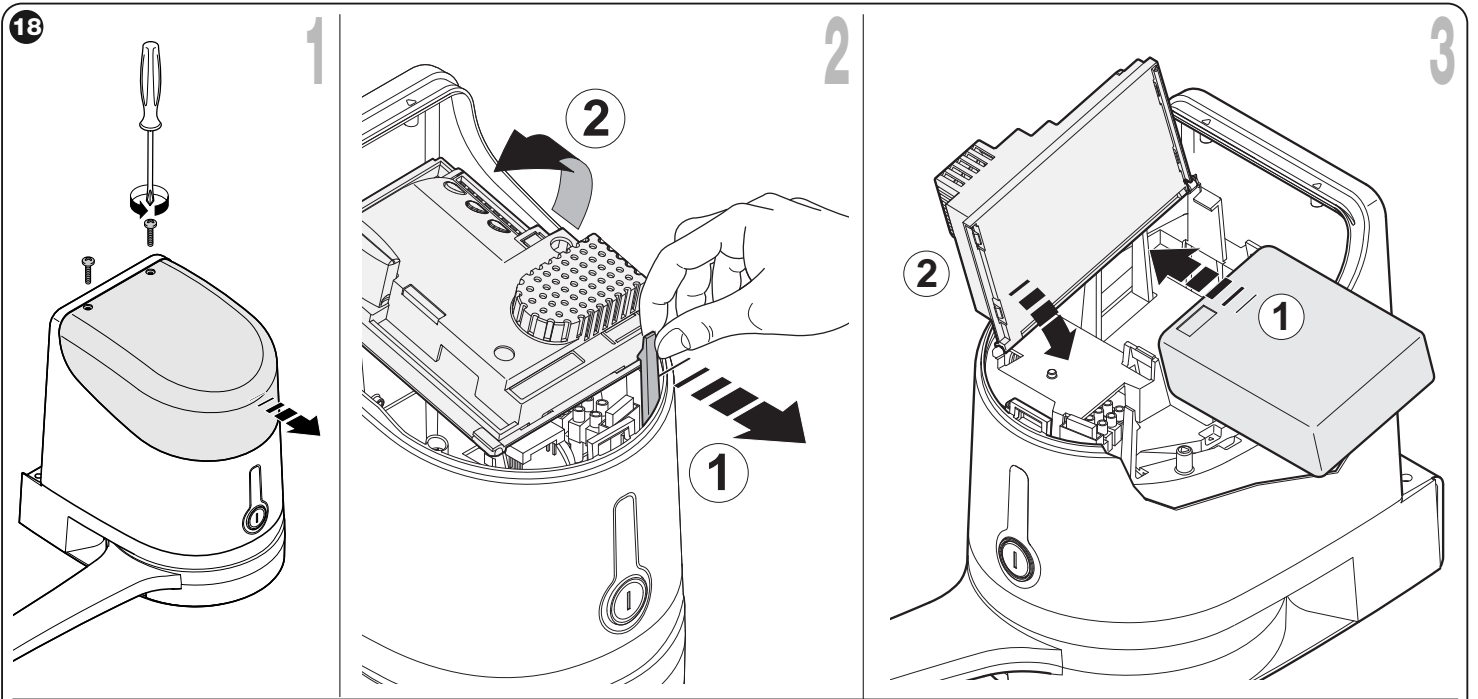


4

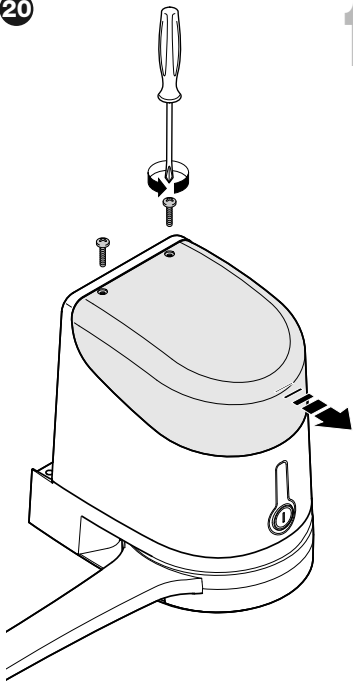


5

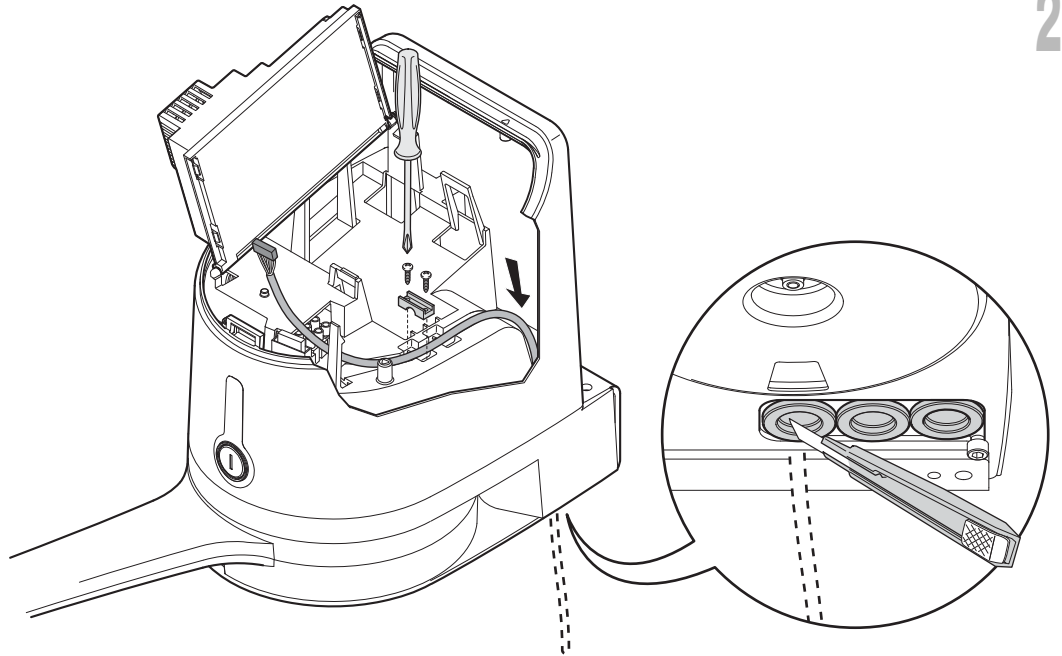




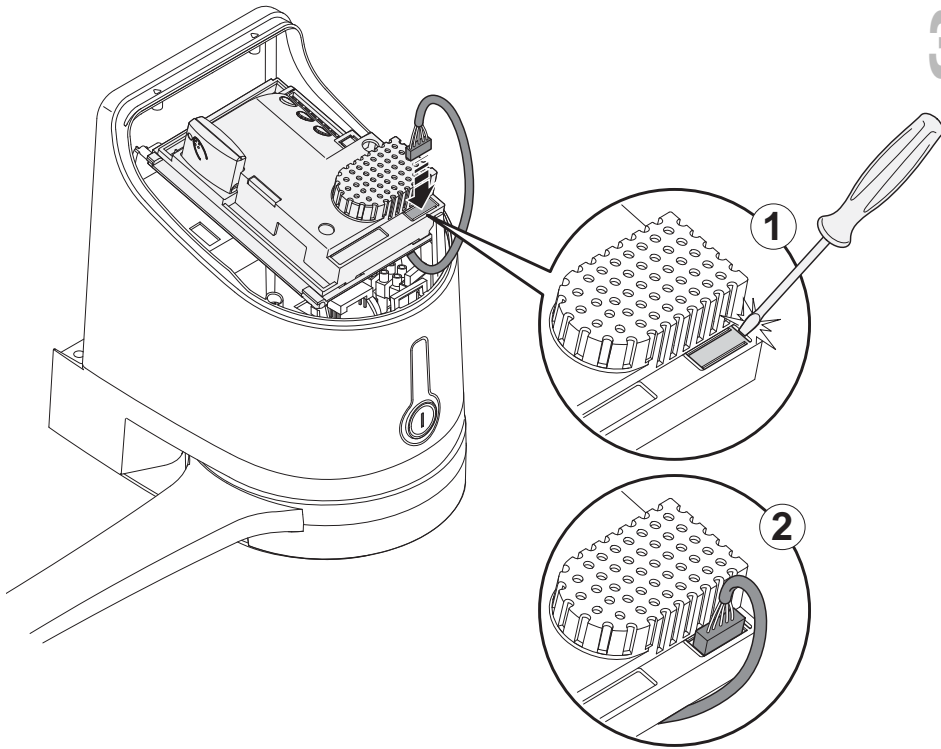
1



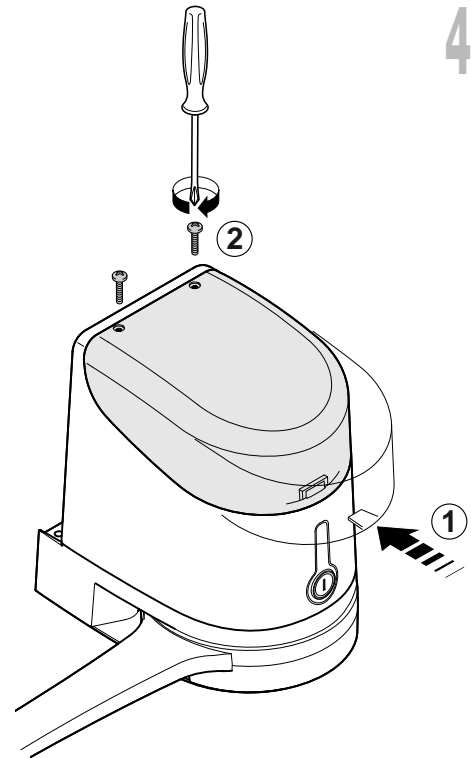
2



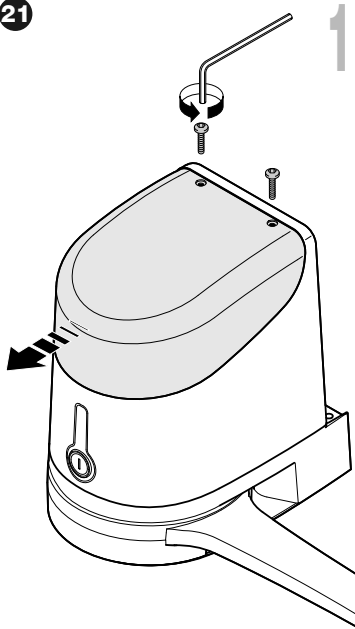
3



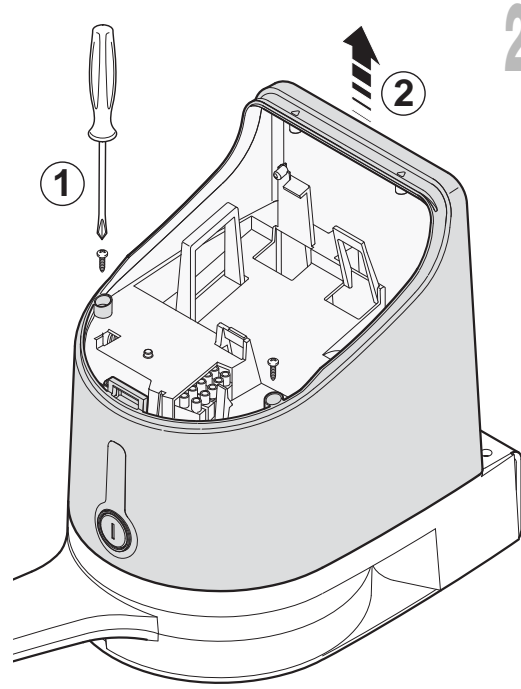
4



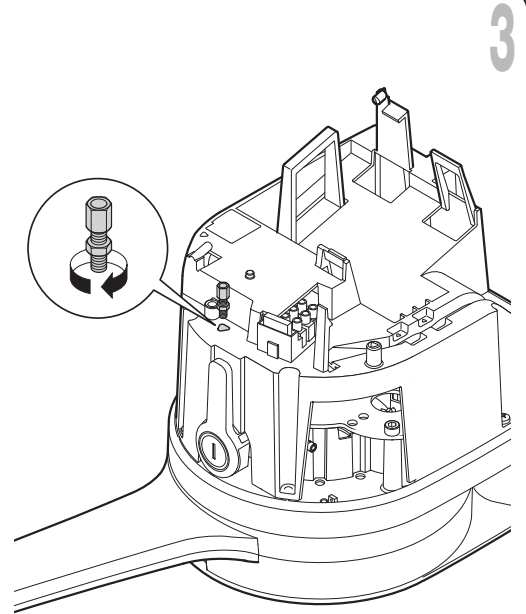
21



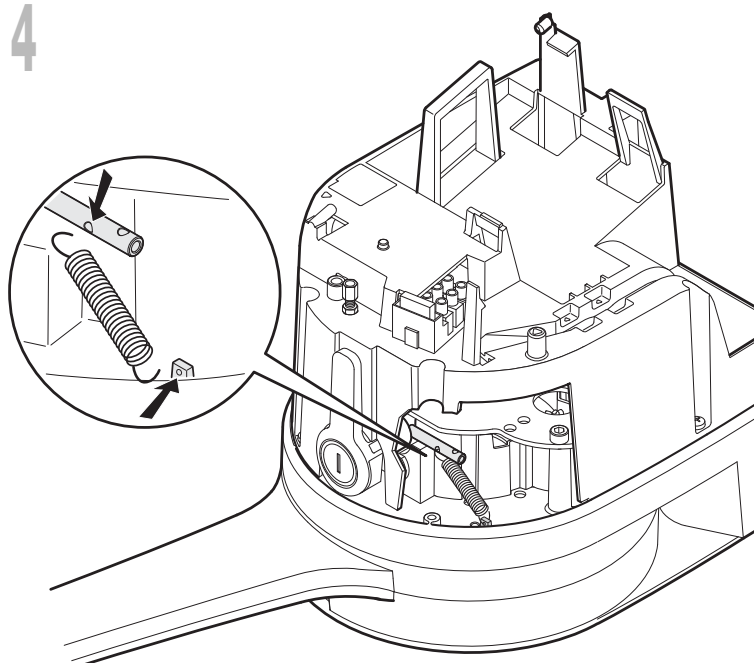
1



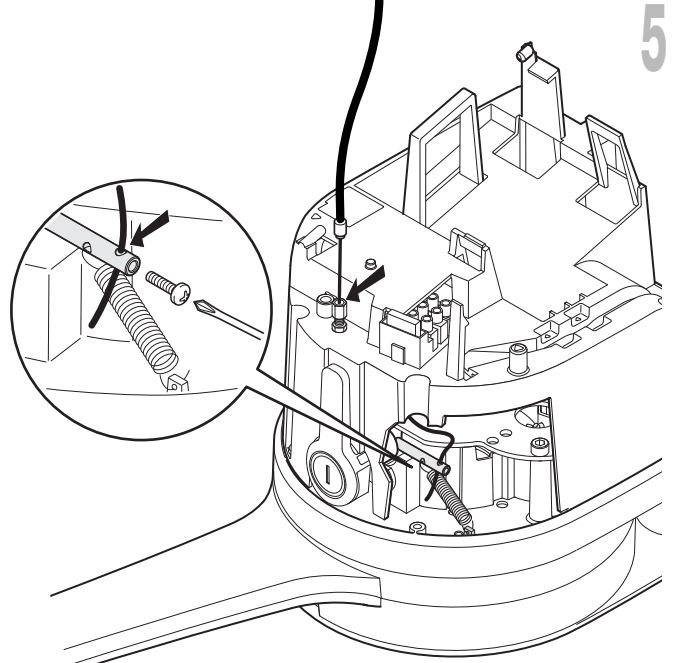
2



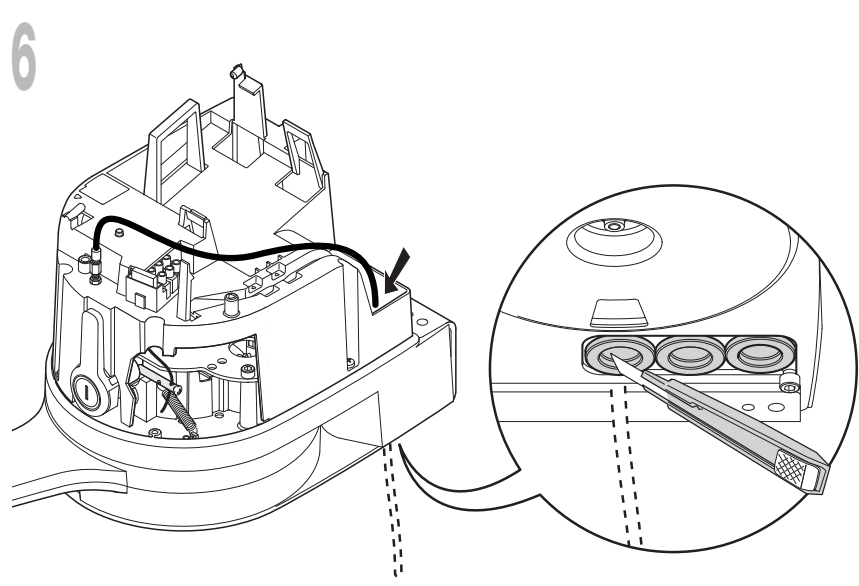
3



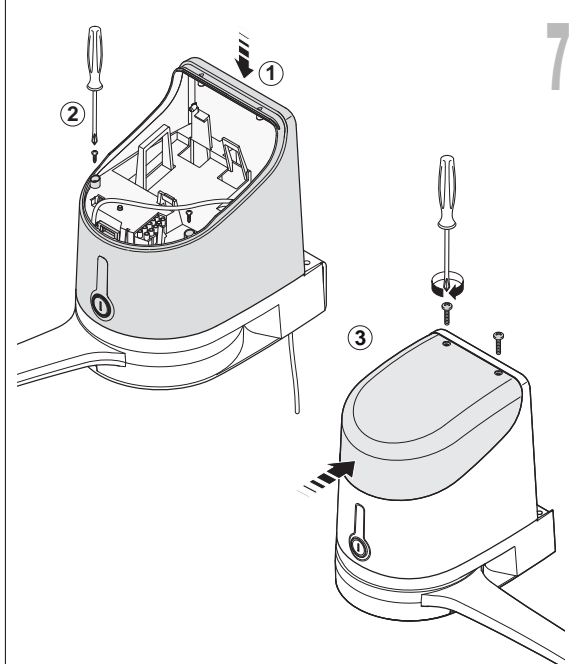
4



5



6



7



Nice

Headquarters

Nice SpA

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

Nice in Italy

Nice Padova

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

Nice Roma

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

Nice Worldwide

Nice France

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

Nice France Sud

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

Nice France Rhône Alpes

Decines Charpieu France
Ph. +33.(0)4.78.26.56.53
Fax +33.(0)4.78.26.57.53
infoyon@fr.niceforyou.com

Nice Belgium

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

Nice Deutschland

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

Nice España Madrid

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

Nice España Barcelona

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

Nice Australia

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

Nice China

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

Nice USA

San Antonio Texas USA
info@us.niceforyou.com

Nice Russia

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

Nice South Africa

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

Nice Polska

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

Nice Portugal

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

Nice Romania

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

Nice Turkey

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

Nice UK

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