



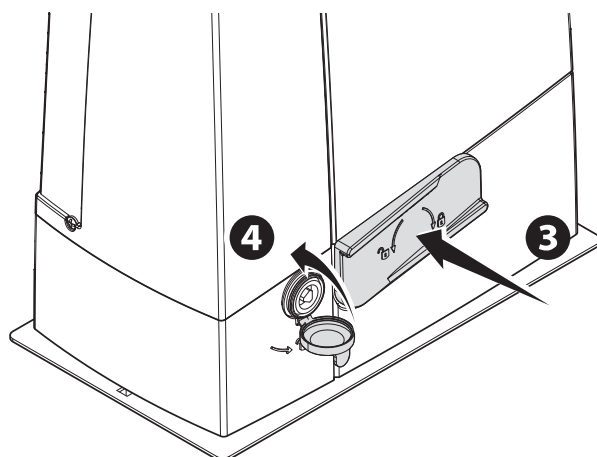
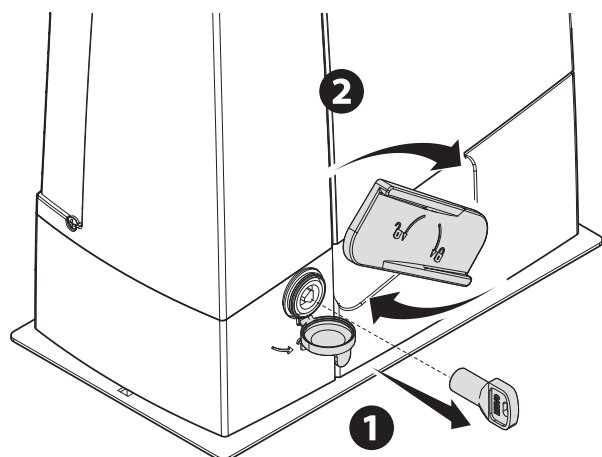
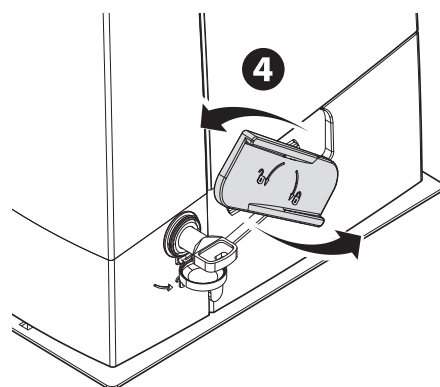
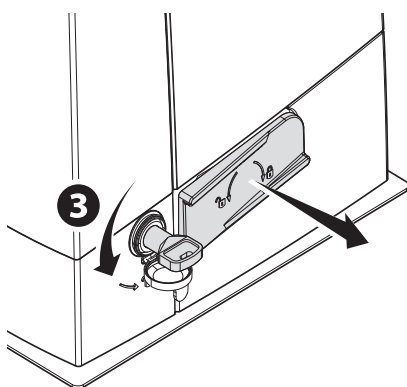
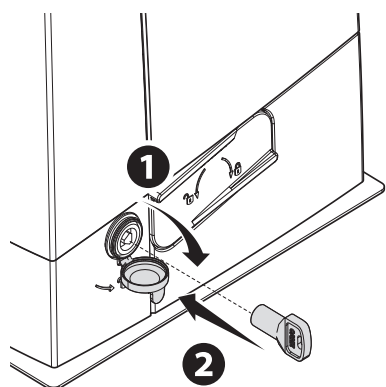
Napędy do bram przesuwnych BXV

FA01294-PL



BXV04AGS	BXV06AGS	BXV08AGS
BXV10AGS	BXV04RGS	BXV06RGS
BXV08RGS	BXV10RGS	BXV06AGM
BXV10AGM	BXV04ALS	BXV06ALS
BXV08ALS	BXV10ALS	

ISTRUKCJE INSTALACJI



△ Ważne instrukcje dotyczące bezpieczeństwa.**△ Przestrzegać wszelkich instrukcji, ponieważ nieprawidłowa instalacja może powodować poważne obrażenia.****△ Przed przystąpieniem do pracy przeczytać również zalecenia przeznaczone dla użytkownika.**

Producent zrzeka się wszelkiej odpowiedzialności za stosowanie produktów nieoryginalnych – prowadzi to do wygaśnięcia gwarancji. • Uszkodzony przewód zasilania musi być wymieniony przez producenta, przez jego serwis techniczny lub inną osobę o podobnych kwalifikacjach, co pozwoli uniknąć zaistnienia każdej niebezpiecznej sytuacji. • Produkt omawiany w tej instrukcji został określony zgodnie z Dyrektywą maszynową 2006/42/WE jako „maszyna nieukończona”. • Zgodnie z definicją maszyna nieukończona oznacza zespół, który jest prawie maszyną, ale nie może samodzielnie służyć do konkretnego zastosowania. • Jedynym przeznaczeniem maszyny nieukończonej jest włączenie do innej maszyny albo innej maszyny nieukończonej lub wyposażenia bądź połączenie z nimi, co pozwala stworzyć maszynę, do której ma zastosowanie Dyrektywa 2006/42/WE. • Montaż końcowy musi zostać przeprowadzony zgodnie z Dyrektywą maszynową 2006/42/WE oraz obowiązującymi europejskimi standardami odniesienia. • Wszelkie operacje opisane w tej instrukcji muszą być wykonywane wyłącznie przez personel doświadczony i wykwalifikowany oraz w pełnej zgodności z obowiązującymi przepisami. • Jeżeli jeszcze nie występuje, umieścić na stałe etykietę, która określa, w jaki sposób należy używać mechanizmu wysprzęglania ręcznego w pobliżu odpowiedniego elementu sprzęgającego. • Przechowywać niniejszą instrukcję w dokumentacji technicznej razem z instrukcjami do innych urządzeń wykorzystanych do realizacji automatyki. • Umieścić w dobrze widocznym miejscu odpowiednią sygnalizację ostrzegającą przed potencjalnym ryzykiem resztkowym, z którą należy zapoznać użytkownika końcowego. • Umieścić tabliczkę identyfikacyjną urządzenia w dobrze widocznym miejscu po zakończeniu instalacji. • Przed przekazaniem urządzenia użytkownikowi należy zweryfikować zgodność instalacji z normami zharmonizowanymi oraz z zasadniczymi wymaganiami Dyrektywy maszynowej 2006/42/WE. • Upewnić się, że automatyka została odpowiednio uregulowana, a urządzenia zabezpieczające i system ręcznego wysprzęglania funkcjonują poprawnie. • Zaleca się przekazać użytkownikowi końcowemu wszelkie instrukcje obsługi dotyczące urządzeń, które składają się na maszynę finalną. • Produkt należy wykorzystywać wyłącznie do celu, do którego zostało jednoznacznie przeznaczone, a jakiegokolwiek inne jego wykorzystanie jest uważane za niebezpieczne. • Zgodnie z normami technicznymi dotyczącymi instalacji zaopatrzyć sieć zasilania w odpowiedni wyłącznik wielobiegunowy, który umożliwi całkowite odłączenie zasilania w warunkach III kategorii przepięcia. • Przygotowanie przewodów, montaż, podłączenia elektryczne i kolaudacja muszą być przeprowadzone zgodnie z zasadami poprawnego i bezpiecznego wykonywania prac technicznych oraz obowiązującymi przepisami. • Podczas każdej fazy instalacji należy się upewnić, że czynności są wykonywane po odłączeniu napięcia. • Przewody elektryczne muszą przebiegać przez odpowiednie rury, kanały i prowadnice w celu zapewnienia odpowiedniej ochrony przed uszkodzeniem mechanicznym. • Zaleca się stosować odpowiednie zabezpieczenia, aby uniknąć niebezpiecznych pod względem mechanicznym sytuacji, spowodowanych przez obecność osób w obszarze działania napędu. • Producent nie ponosi odpowiedzialności za ewentualne szkody wynikające z błędnego, niewłaściwego lub nierozsądnego użytkownika. • Produkt nie może być używany do automatyzacji części sterowanej wyposażonej w furtkę dla pieszych, chyba że napęd nie może być aktywowany tylko w przypadku furtki znajdującej się w pozycji bezpieczeństwa. • Wszystkie stałe elementy sterowania muszą być dobrze widoczne po zakończeniu instalacji i znajdować się w takim położeniu, które umożliwi ich obsługę i jednoczesną bezpośrednią obserwację sterowanego elementu w bezpiecznej odległości od elementów ruchomych. W przypadku elementu sterowania w trybie Totman należy go zainstalować na minimalnej wysokości 1,5 m od podłoża i zadbać, aby nie był dostępny dla osób postronnych. • Jeżeli niebezpieczne elementy ruchome napędu są instalowane na wysokości poniżej 2,5 m od podłogi lub innego poziomu umożliwiającego dostęp do nich, należy sprawdzić konieczność zastosowania ewentualnych zabezpieczeń i/lub ostrzeżeń w celu zabezpieczenia punktów niebezpiecznych. • W razie konieczności, aby przeprowadzić próbę siły uderzenia, należy zastosować odpowiednią, prawidłowo zainstalowaną listwę optyczną (tak, jak zostało to przedstawione w dalszej części niniejszego podręcznika) i dokonać odpowiednich regulacji. • Umieścić znaki ostrzegawcze (np. tablicę) tam, gdzie jest to konieczne, w dobrze widocznym miejscu. • Upewnić się, czy przy otwieraniu i zamykaniu działają ograniczniki położenia krańcowych. • Upewnić się, że zostały już zamontowane odpowiednie ograniczniki mechaniczne. • Upewnić się, czy unikane jest pochwycenie pomiędzy częścią sterowaną i stałymi częściami znajdującymi się w pobliżu, w następstwie ruchu części sterowanej. • Zwracać uwagę, aby nie kierować strumienia wody bezpośrednio na napęd (urządzenia nawadniające, myjki ciśnieniowe itd.). • Odpowiednio ograniczyć cały obszar, aby uniemożliwić dostęp osób nieupoważnionych, zwłaszcza niepełnoletnich i dzieci.

Zadbać o to, aby automatyka była zainstalowana na odpornej powierzchni, w miejscu zabezpieczonym przed możliwymi uderzeniami. • Sprawdzić, czy przedział temperatury wskazany na automatyce jest odpowiedni dla miejsca instalacji. • Przed zainstalowaniem napędu, sprawdzić czy prowadzona część jest w dobrej kondycji mechanicznej, jest wyważona oraz czy otwiera się i zamyka prawidłowo. W przypadku negatywnej oceny, nie należy przystępować do montażu przed wykonaniem czynności mających na celu zapewnienie pełnego bezpieczeństwa. • Jeśli jest to konieczne, należy odpowiednio wzmocnić punkty mocowania. Jeśli jest to konieczne, należy odpowiednio wzmocnić punkty mocowania. • Nie instalować napędu w miejscach usytuowanych na pochyłym podłożu. • Nie montować napędu w pozycji odwróconej. • Tory górnej prowadnicy nie powinny powodować tarcia. • Dolna prowadnica musi być dobrze zamocowana do podłoża, na poziomej i gładkiej powierzchni, na której brak jest przeszkód mogących utrudniać ruch bramy. • Unikać zmiążdżenia palców między kołami zębatymi. • Upewnić się czy brama jest stabilna, czy otwiera się i zamyka w prawidłowy sposób oraz czy koła są sprawne i nasmarowane. • Upewnić się, czy unikane jest pochwycenie pomiędzy częścią sterowaną i stałymi częściami znajdującymi się w pobliżu, w następstwie ruchu części sterowanej.

Można to uzyskać jeżeli dana odległość nie przekracza 8 mm.

Mimo wszystko, poniższe odległości są uważane za wystarczające, aby uniknąć pochwycenia wskazanych części ciała:

dla palców, odległość wyższa od 25 mm;

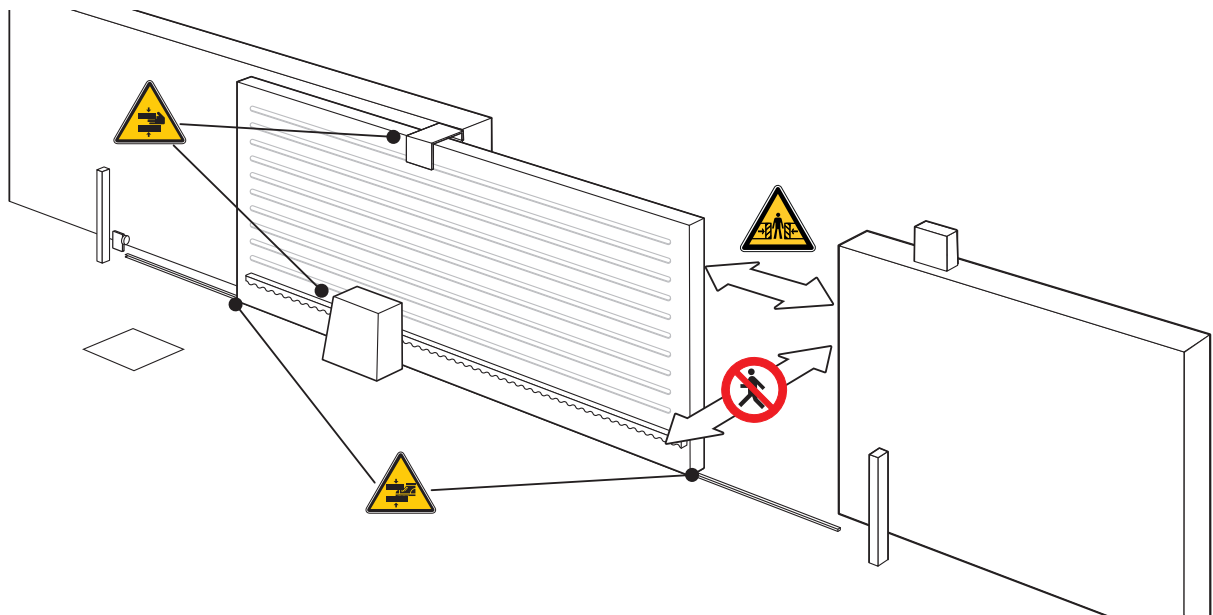
dla stóp, odległość wyższa od 50 mm;






dla głowy, odległość wyższa od 300 mm;

dla stóp, odległość wyższa od 500 mm;





Jeżeli te odległości nie mogą być zapewnione, jest konieczne zastosowanie zabezpieczenia.

Punkty potencjalnego zagrożenia dla osób.



-  Zakaz przechodzenia.
-  Niebezpieczeństwo uwięzienia.
-  Zagrożenie pochwycenia rąk.
-  Niebezpieczeństwo uwięzienia stóp.
-  Niebezpieczeństwo związane z obecnością napięcia.

Legenda

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

Opis

- BXV04AGS – Automatyka z silnikiem zasilanym napięciem 24 V, wyposażonym w płytę elektroniczną z wyświetlaczem, wbudowany dekodery radiowy, urządzenie do kontroli ruchu i wykrywania przeszkód do bram o wadze do 400 kg i długości do 14 m. Pokrywa kolor szary RAL7024.
- BXV06AGS – Automatyka z silnikiem zasilanym napięciem 24 V, wyposażonym w płytę elektroniczną z wyświetlaczem, wbudowany dekodery radiowy, urządzenie do kontroli ruchu i wykrywania przeszkód do bram o wadze do 600 kg i długości do 18 m. Pokrywa kolor szary RAL7024.
- BXV08AGS – Automatyka z silnikiem zasilanym napięciem 24 V, wyposażonym w płytę elektroniczną z wyświetlaczem, wbudowany dekodery radiowy, urządzenie do kontroli ruchu i wykrywania przeszkód do bram o wadze do 800 kg i długości do 20 m. Pokrywa kolor szary RAL7024.
- BXV10AGS – Automatyka z silnikiem zasilanym napięciem 24 V, wyposażonym w płytę elektroniczną z wyświetlaczem, wbudowany dekodery radiowy, urządzenie do kontroli ruchu i wykrywania przeszkód do bram o wadze do 1000 kg i długości do 20 m. Pokrywa kolor szary RAL7024.
- BXV04RGS – Automatyka z silnikiem zasilanym napięciem 24 V, wyposażonym w płytę elektroniczną z wyświetlaczem, wbudowany dekodery radiowy, urządzenie do kontroli ruchu i wykrywania przeszkód do bram o wadze do 400 kg i długości do 14 m. Pokrywa kolor szary RAL7024.
- BXV06RGS – Automatyka z silnikiem zasilanym napięciem 24 V, wyposażonym w płytę elektroniczną z wyświetlaczem, wbudowany dekodery radiowy, urządzenie do kontroli ruchu i wykrywania przeszkód do bram o wadze do 600 kg i długości do 18 m. Pokrywa kolor szary RAL7024.
- BXV08RGS – Automatyka z silnikiem zasilanym napięciem 24 V, wyposażonym w płytę elektroniczną z wyświetlaczem, wbudowany dekodery radiowy, urządzenie do kontroli ruchu i wykrywania przeszkód do bram o wadze do 800 kg i długości do 20 m. Pokrywa kolor szary RAL7024.
- BXV10RGS – Automatyka z silnikiem zasilanym napięciem 24 V, wyposażonym w płytę elektroniczną z wyświetlaczem, wbudowany dekodery radiowy, urządzenie do kontroli ruchu i wykrywania przeszkód do bram o wadze do 1000 kg i długości do 20 m. Pokrywa kolor szary RAL7024.
- BXV06AGM – Napęd z silnikiem zasilanym napięciem 24 V, wyposażony w kartę elektroniczną z wyświetlaczem, wbudowany dekodery radiowy, urządzenie do kontroli ruchu i wykrywania przeszkód do bram o wadze do 600 kg i maksymalnej długości do 18 m. Pokrywa kolor szary RAL7024.
- BXV10AGM – Napęd z silnikiem zasilanym napięciem 24 V, wyposażony w kartę elektroniczną z wyświetlaczem, wbudowany dekodery radiowy, urządzenie do kontroli ruchu i wykrywania przeszkód do bram o wadze do 1000 kg i maksymalnej długości do 20 m. Pokrywa kolor szary RAL7024.
- BXV04ALS – Automatyka z silnikiem zasilanym napięciem 24 V, wyposażonym w płytę elektroniczną z wyświetlaczem, wbudowany dekodery radiowy, urządzenie do kontroli ruchu i wykrywania przeszkód do bram o wadze do 400 kg i długości do 14 m. Pokrywa kolor szary RAL 7040.
- BXV06ALS – Automatyka z silnikiem zasilanym napięciem 24 V, wyposażonym w płytę elektroniczną z wyświetlaczem, wbudowany dekodery radiowy, urządzenie do kontroli ruchu i wykrywania przeszkód do bram o wadze do 600 kg i długości do 18 m. Pokrywa kolor szary RAL7040.
- BXV08ALS – Automatyka z silnikiem zasilanym napięciem 24 V, wyposażonym w płytę elektroniczną z wyświetlaczem, wbudowany dekodery radiowy, urządzenie do kontroli ruchu i wykrywania przeszkód do bram o wadze do 800 kg i długości do 20 m. Pokrywa kolor szary RAL7040.
- BXV10ALS – Automatyka z silnikiem zasilanym napięciem 24 V, wyposażonym w płytę elektroniczną z wyświetlaczem, wbudowany dekodery radiowy, urządzenie do kontroli ruchu i wykrywania przeszkód do bram o wadze do 1000 kg i długości do 20 m. Pokrywa kolor szary RAL7040.

Przeznaczenie

Idealne rozwiązanie dla bram przesuwanych instalowanych w domach jednorodzinnych i wspólnotach mieszkaniowych, połączonych

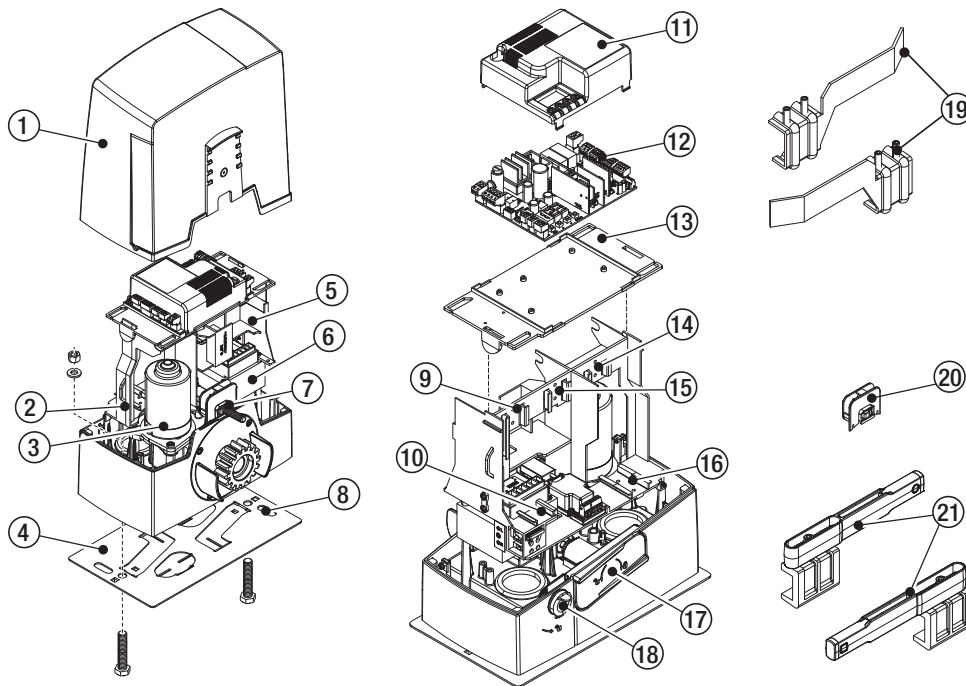
-  Instalacja i użytkowanie niezgodne z zalecanymi w tej instrukcji są uznawane za zabronione.

Opis części składowych

Napęd

- | | |
|---|---|
| 1 - Pokrywa | 12 - Płyta elektroniczna |
| 2 - Wspornik podstawy dla płyty sterującej | 13 - Suport centrali |
| 3 - Siłownik | 14 - Obsada do karty RLB |
| 4 - Płyta mocująca | 15 - Gniazdo dla modułu URO42 |
| 5 - Gniazdo na 2 akumulatory awaryjne | 16 - Oprawa dla czujnika SMA i RGSM001 |
| 6 - Transformator | 17 - Dźwignia wysprzęglająca |
| 7 - Mechaniczny ogranicznik krańcowy | 18 - Zamek |
| 8 - Otwór na przepuszczenie linki wysprzęglającej | 19 - Łopatkę do mechanicznego ogranicznika krańcowego |
| 9 - Obsada do modułu RGP1 | 20 - Ogranicznik magnetyczny * |
| 10 - Gniazdo termostatu z wkładem | 21 - Łopatkę do magnetycznego ogranicznika krańcowego * |
| 11 - Pokrywa zabezpieczająca płytę | |

* Tylko do BXV06AGM BXV10AGM



Płyta elektroniczna

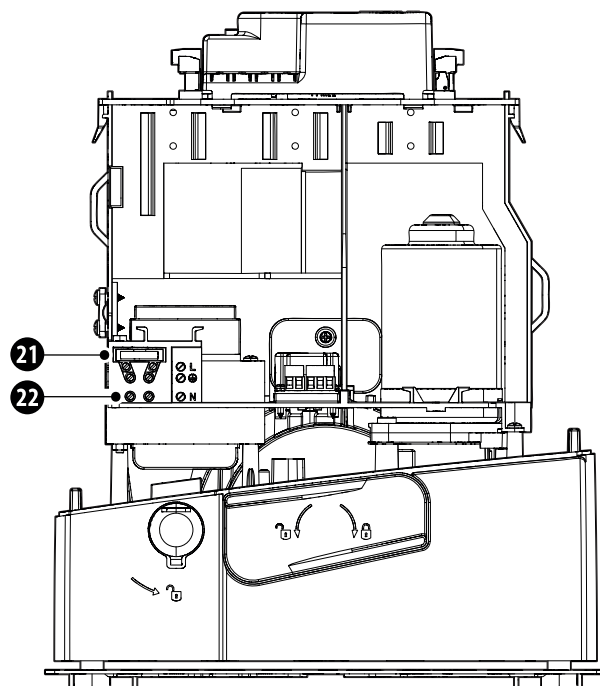
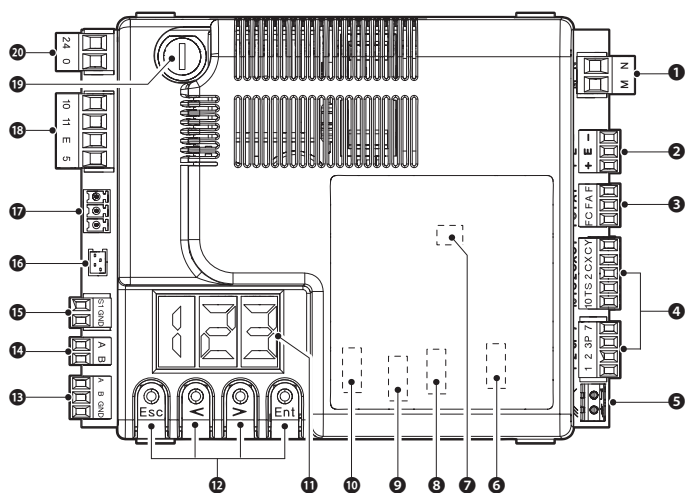
Funkcje na stykach wejściowych i wyjściowych, regulacje czasów i zarządzanie użytkownikami są ustawiane i wyświetlane na wyświetlaczu.

Wszystkie obwody są chronione przez bezpieczniki szybkie.

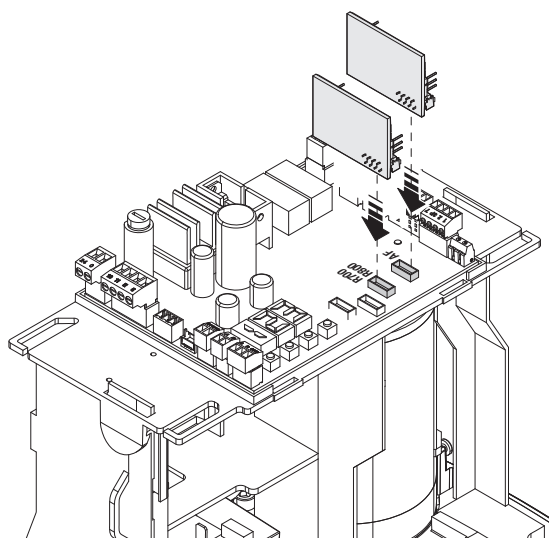
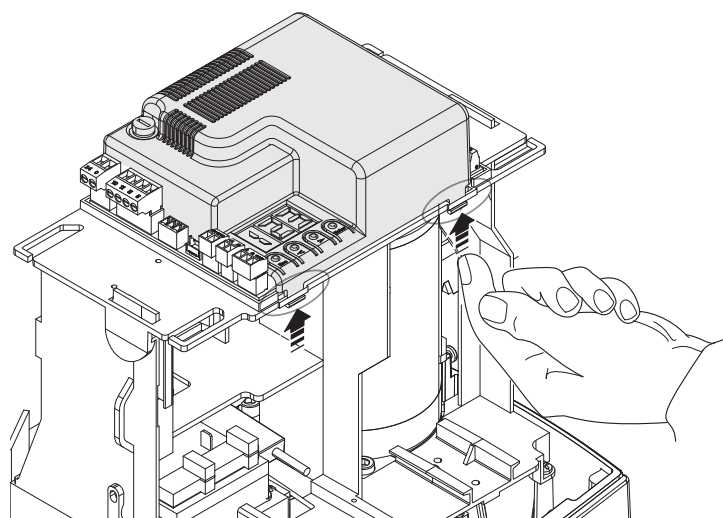
Aby zapewnić prawidłowe funkcjonowanie, przed wpięciem jakiegokolwiek karty **KONIECZNE JEST ODŁĄCZENIE ZASILANIA SIECIOWEGO** i ewentualnych akumulatorów.

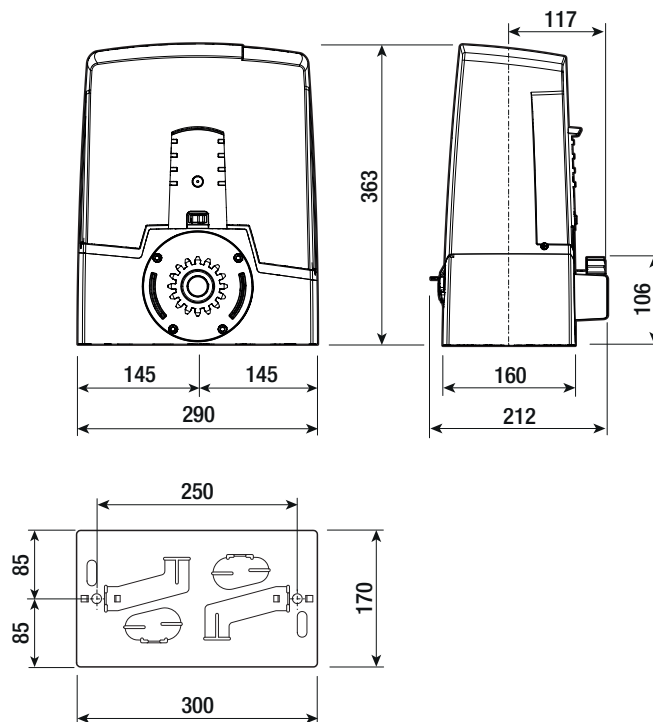
Przed zadziałaniem na panelu sterowania należy odłączyć napięcie sieciowe i odłączyć baterie, jeżeli występują.

- | | |
|---|---|
| 1 - Tabliczka zaciskowa do podłączenia motoreduktora | 12 - Tasti per la programmazione |
| 2 - Tabliczka zaciskowa do podłączenia enkodera | 13 - Tabliczka zaciskowa do podłączenia funkcji sprzężonej lub CRP |
| 3 - Tabliczka zaciskowa do podłączenia ograniczników krańcowych | 14 - Tabliczka zaciskowa do podłączenia przełącznika klawiaturowego |
| 4 - Tabliczka zaciskowa do podłączenia urządzeń sterujących i zabezpieczających | 15 - Tabliczka zaciskowa do podłączenia czytnika kart zbliżeniowych |
| 5 - Tabliczka zaciskowa do podłączenia anteny | 16 - Gniazdo dla modułu GSM |
| 6 - Gniazdo do wpinanej karty częstotliwości radiowych (AF) | 17 - Tabliczka zaciskowa do podłączenia modułu RGP1 |
| 7 - Gniazdo karty pamięci | 18 - Tabliczka zaciskowa do podłączenia urządzeń sygnalizacyjnych |
| 8 - Gniazdo do karty dekodującej R700 lub R800 | 19 - Bezpiecznik do akcesoriów |
| 9 - Gniazdo karty RSE | 20 - Tabliczka zaciskowa do zasilania płyty elektronicznej |
| 10 - Gniazdo karty RIOCN8WS | 21 - Bezpiecznik sieciowy |
| 11 - Wyświetlacz | 22 - Tabliczka zaciskowa do podłączenia zasilania |



Aby móc wprowadzić wpinane karty do dedykowanych złączy, należy usunąć pokrywę karty.





Zakres zastosowania


MODELE	BXV04AGS	BXV06AGS	BXV08AGS	BXV10AGS	BXV04RGS	BXV06RGS	BXV08RGS	BXV10RGS
Moduł koła zębatego	4	4	4	4	4	4	4	4
Maksymalna długość skrzydła (m)	14	18	20	20	14	18	20	20
Maksymalna waga skrzydła (kg)	400	600	800	1000	400	600	800	1000

MODELE	BXV06AGM	BXV10AGM	BXV04ALS	BXV06ALS	BXV08ALS	BXV10ALS
Moduł koła zębatego	4	4	4	4	4	4
Maksymalna długość skrzydła (m)	18	20	14	18	20	20
Maksymalna waga skrzydła (kg)	600	1000	400	600	800	1000

Typy przewodów i minimalne grubości


DŁUGOŚĆ PRZEWODU (m)	< 10	od 10 do 20	od 20 do 30
Zasilanie 230 V AC	3G × 1,5 mm ²	3G × 1,5 mm ²	3G × 2,5 mm ²
Lampa ostrzegawcza 230 V AC	2 × 1,5 mm ²	2 × 1,5 mm ²	2 × 1,5 mm ²
Fotokomórki TX	2 × 0,5 mm ²	2 × 0,5 mm ²	2 × 0,5 mm ²
Fotokomórki RX	4 × 0,5 mm ²	4 × 0,5 mm ²	4 × 0,5 mm ²
Urządzenia sterujące	*n° × 0,5 mm ²	*n° × 0,5 mm ²	*n° × 0,5 mm ²
Antena		RG58 maks. 10 m	


 *n° = patrz instrukcje montażu produktu - Uwaga: przekrój przewodu jest przybliżony, ponieważ zmienia się w zależności od mocy silnika i długości przewodu.

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


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

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

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

 Dla połączeń przewidujących kilka urządzeń na tej samej linii (sekwencyjne) parametry określone w tabeli muszą być zmodyfikowane w zależności od rzeczywistych wartości poboru prądu i odległości. W przypadku połączenia produktów nieobjętych niniejszymi instrukcjami należy posłużyć się załączoną do nich dokumentacją techniczną.

INSTALACJA

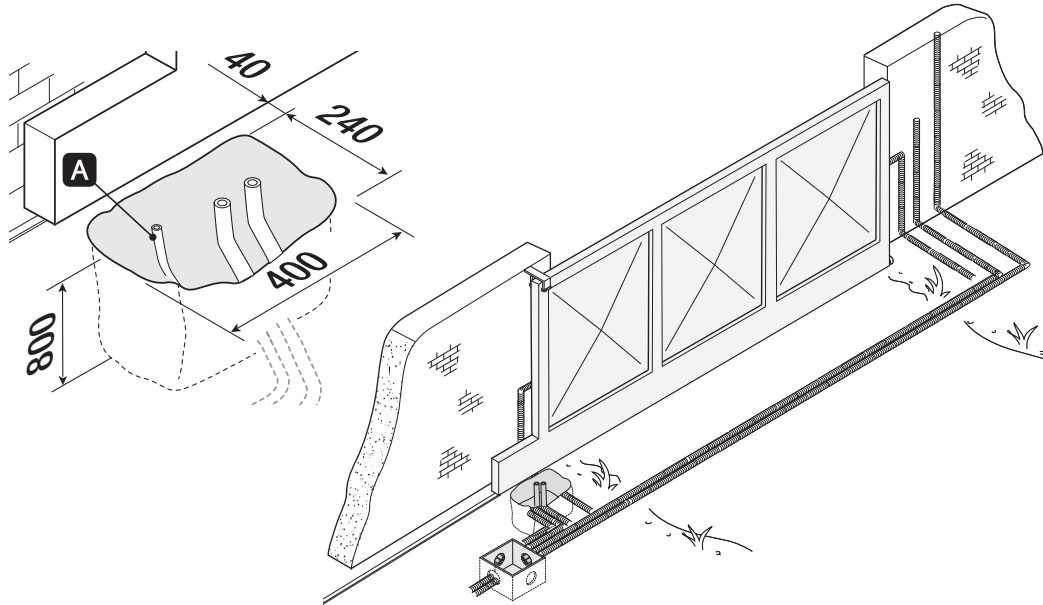
 Poniższe ilustracje są jedynie przykładowe, ponieważ wymiary i przestrzeń mocowania napędu i akcesoriów zmieniają się w zależności od strefy montażu. Wybór najbardziej odpowiedniego rozwiązania będzie zależał od instalatora systemu.


 Rysunki dotyczą napędu zainstalowanego po lewej stronie.

Czynności wstępne


Przygotować wykop pod skrzynię fundamentową.

Przygotować peszle niezbędne do dokonania połączeń przewodów odchodzących z puszki połączeniowej.



 Dla podłączenia siłownika zaleca się stosować peszel o średnicy 40 mm, a dla akcesoriów peszel o średnicy 25 mm.


 Przygotować peszel o średnicy \varnothing 20 mm dla ewentualnego przeprowadzenia linki systemu wysprężlającej. **a**

 Ich liczba jest uzależniona od rodzaju instalacji i od przewidzianych akcesoriów.

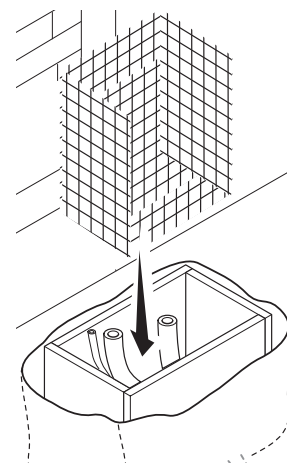
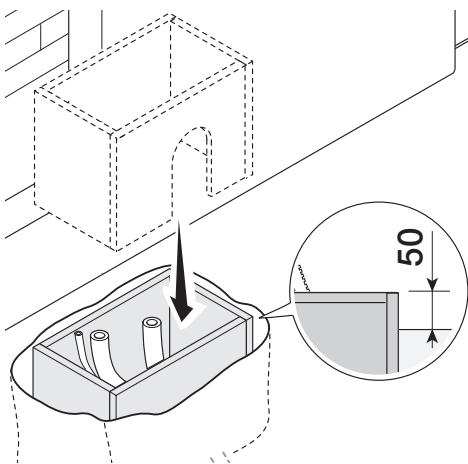
Montaż płyty fundamentowej

Przygotować skrzynię fundamentową o wymiarach większych niż wymiary płyty mocującej.


Włożyć skrzynkę do wykopu.

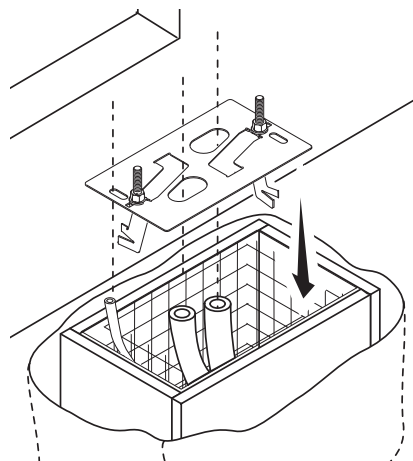
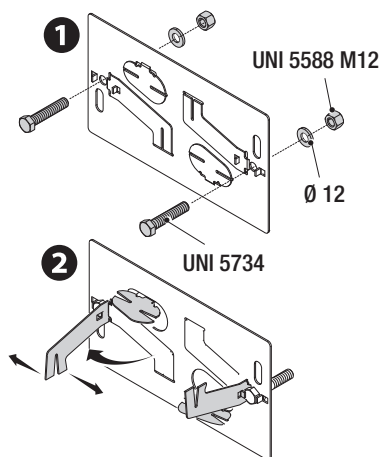
 Skrzynia musi wystawać o 50 mm nad poziom podłoża.

Wprowadzić żelazną kratę do skrzyni fundamentowej w celu wzmocnienia cementu.



Wprowadzić dostarczone śruby do płyty mocującej
 Zaciśnąć śruby za pomocą dostarczonych nakrętek.
 Za pomocą śrubokrętu wyciągnąć fabrycznie przygotowane kotwy.
 Wprowadzić płytę mocującą do żelaznej kraty.

 Rury muszą być przeprowadzone przez przeznaczone do tego otwory.




Przymocować koło zębate.

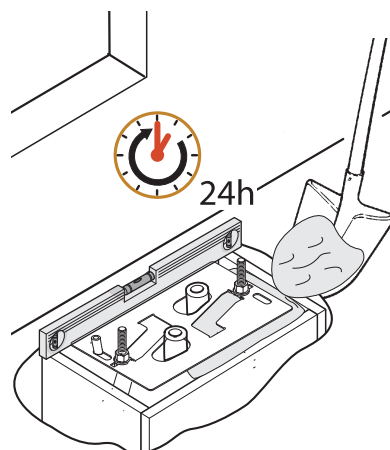
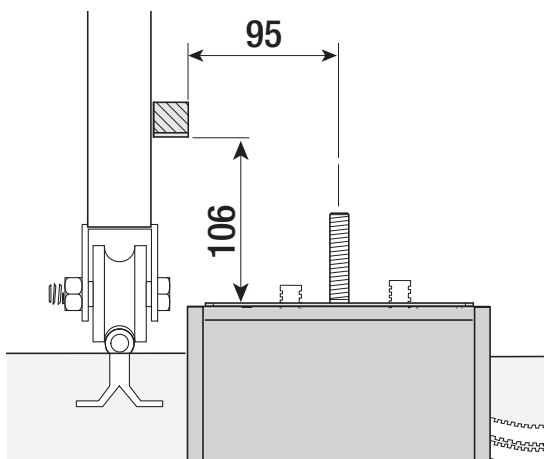
 Zapoznać się rozdziałem MOCOWANIE KOŁA ZĘBATEGO

Ustawić płytę mocującą, zachowując wymiary wskazane na rysunku.

Wypełnić skrzynię fundamentową cementem.

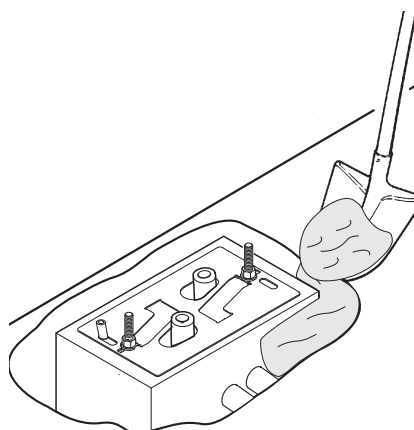
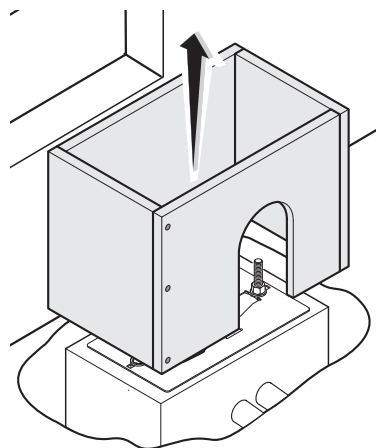
 Płyta musi być idealnie wypoziomowana, a gwinty śrub muszą być całkowicie na powierzchni.

Odczekać przynajmniej 24 godziny na stwardnienie betonu.

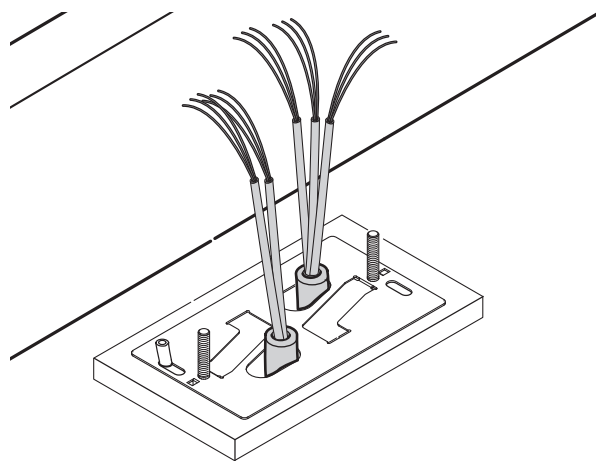
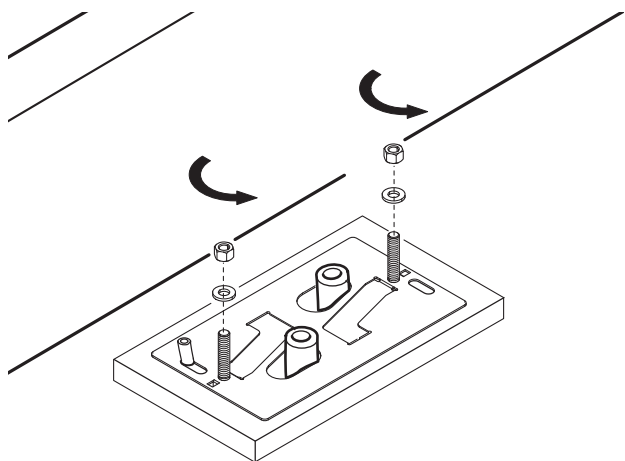


Wyjąć skrzynię fundamentową.

Wypełnić ziemią wykop wokół bloku betonowego.




Zdjąć nakrętki ze śrub.
Włożyć przewody elektryczne do rur i wysunąć na zewnątrz o długości ok. 1500 mm.

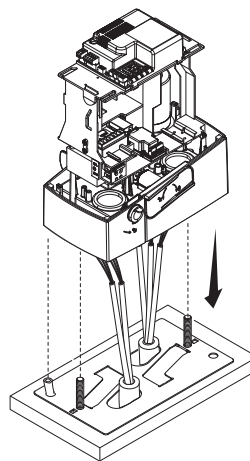
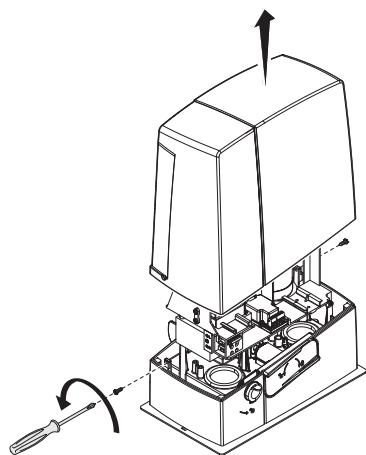


Przygotowanie napędu

Usunąć pokrywę z napędu.

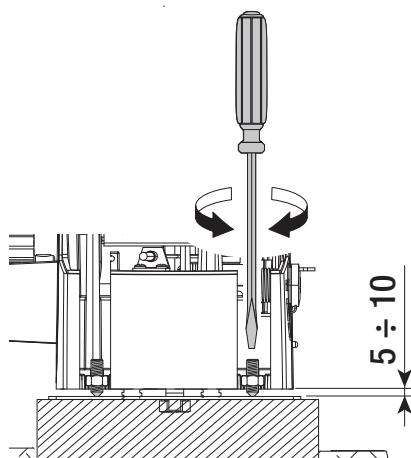
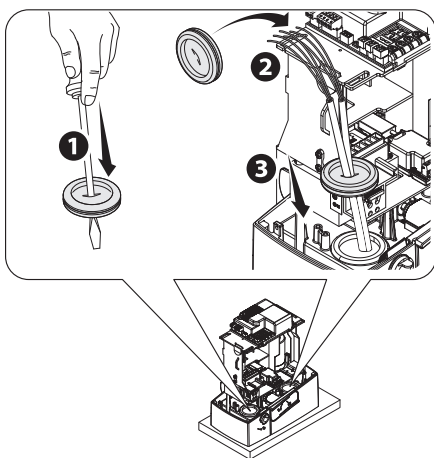
Postawić siłownik na płycie fundamentowej.

 Przewody elektryczne muszą być przeprowadzone pod skrzynią napędu.



Przewiercić przepust kablowy.

Podnieść siłownik na wysokość 5–10 mm nad płytę fundamentową, używając metalowych nóżek z gwintem, aby później umożliwić regulację luzu między kołem zębatym a listwą zębatą.




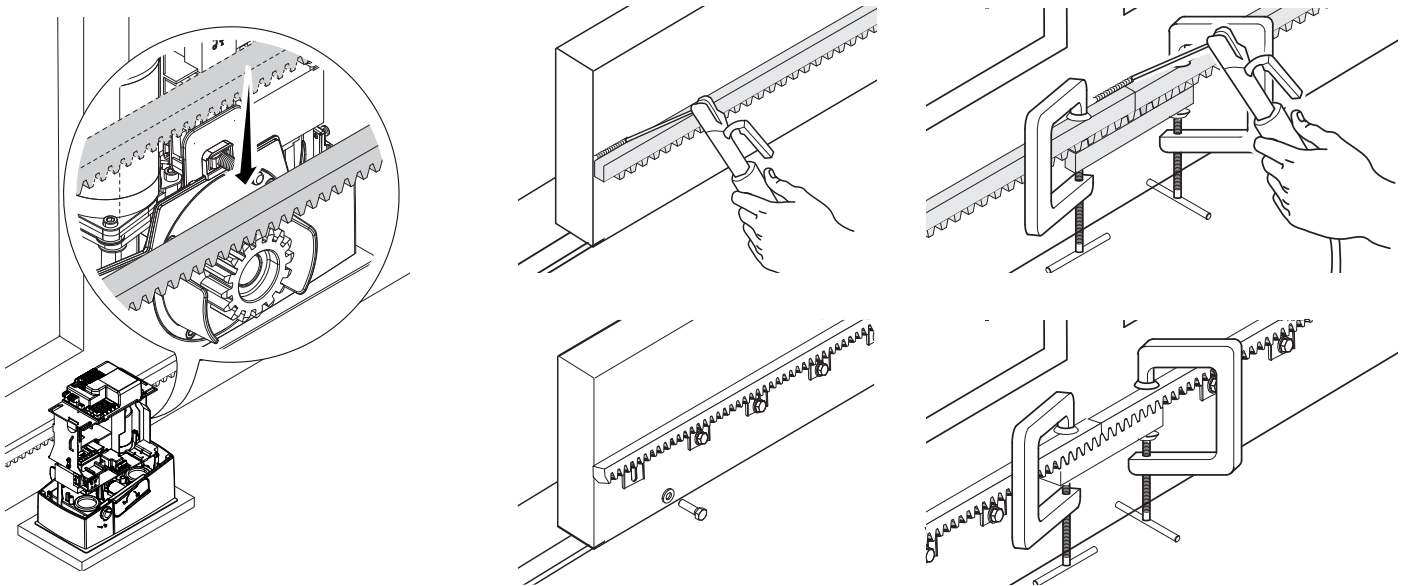
Montaż listwy zębatej

Wysprzęglić napęd;

Oprzeć koło zębatkę o listwę zębatą.

Przyspawać lub zamocować listwę zębatą na całej długości bramy.


 Do połączenia modułów listwy zębatej posłużyć się jej niepotrzebnym odcinkiem, podłożyć go pod miejsce połączenia i zablokować dwoma zaciskami imadłowymi.

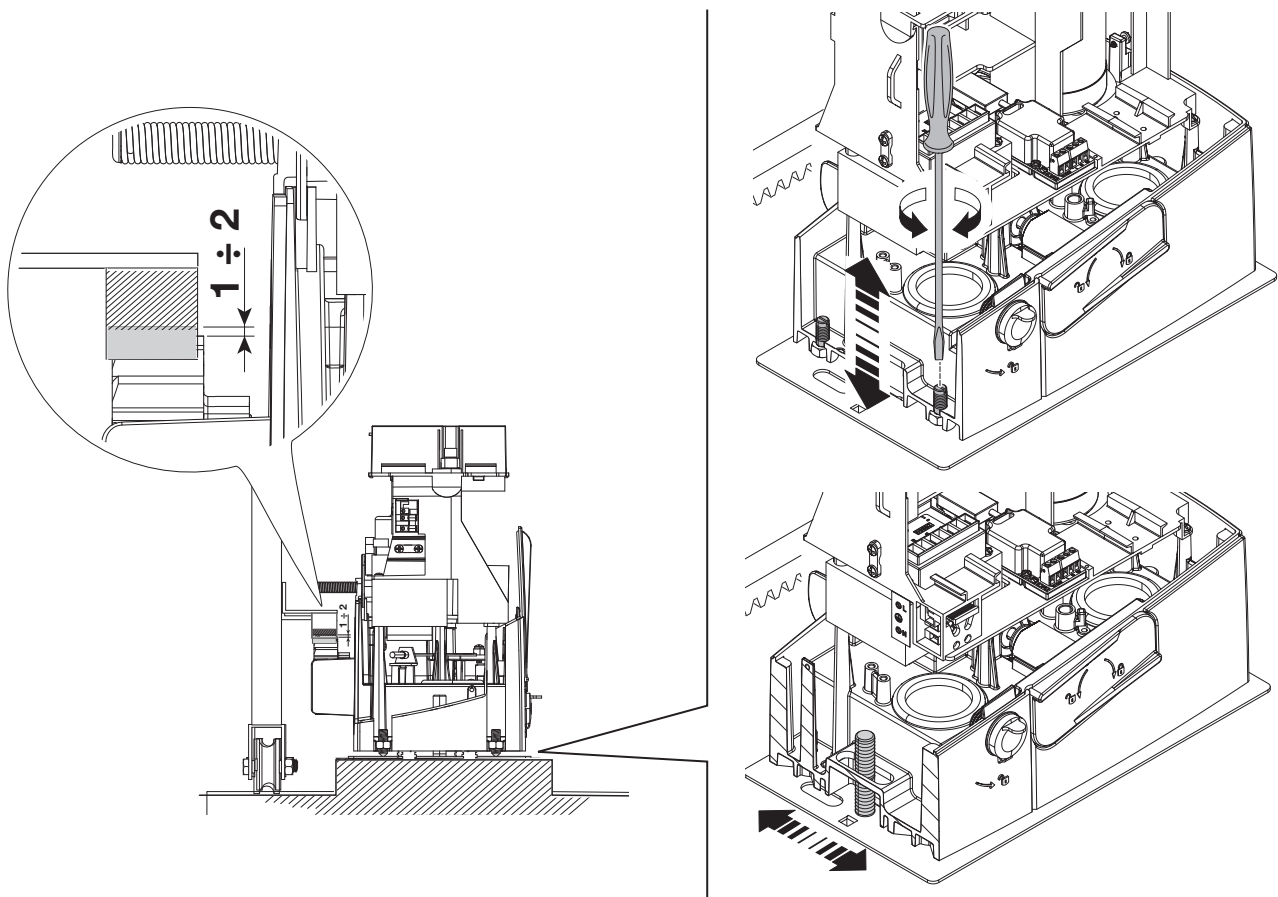


Regulacja połączenia koło zębata-listwa zębata


Otworzyć i zamknąć bramę ręcznie.

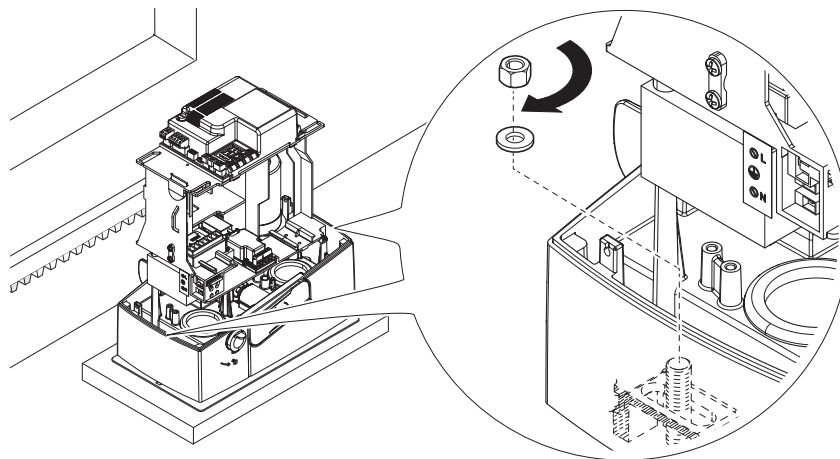
Wyregulować odległość połączenia koło zębata-listwa zębata za pomocą gwintowanych stalowych nóżek (regulacja pionowa) i otworów (regulacja pozioma).

 Waga bramy nie może wpływać na napęd.



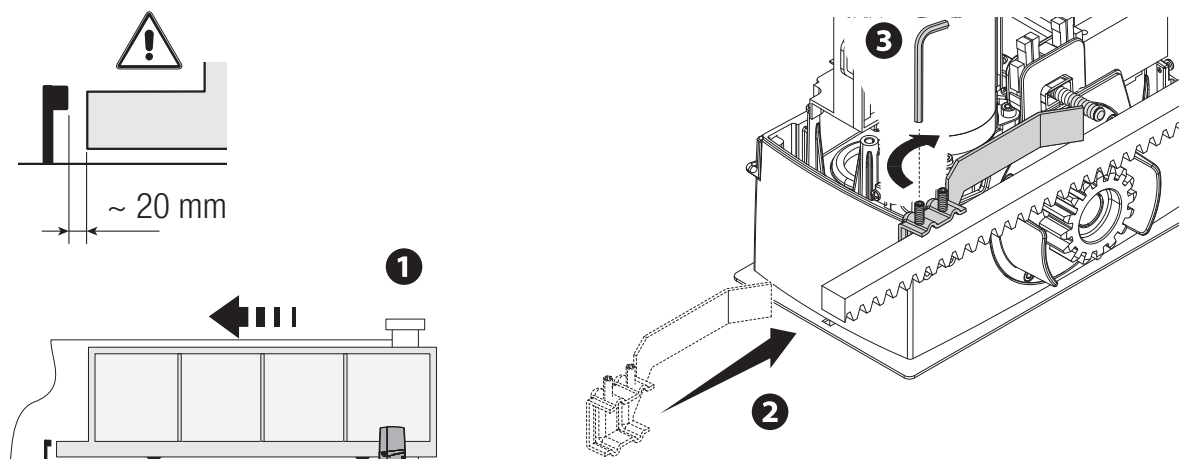
Mocowanie napędu

 Przystąpić do mocowania tylko po wyregulowaniu połączenia między kołem zębatym a listwą zębatą.
Przymocować napęd do płyty mocującej za pomocą nakrętek i podkładek.

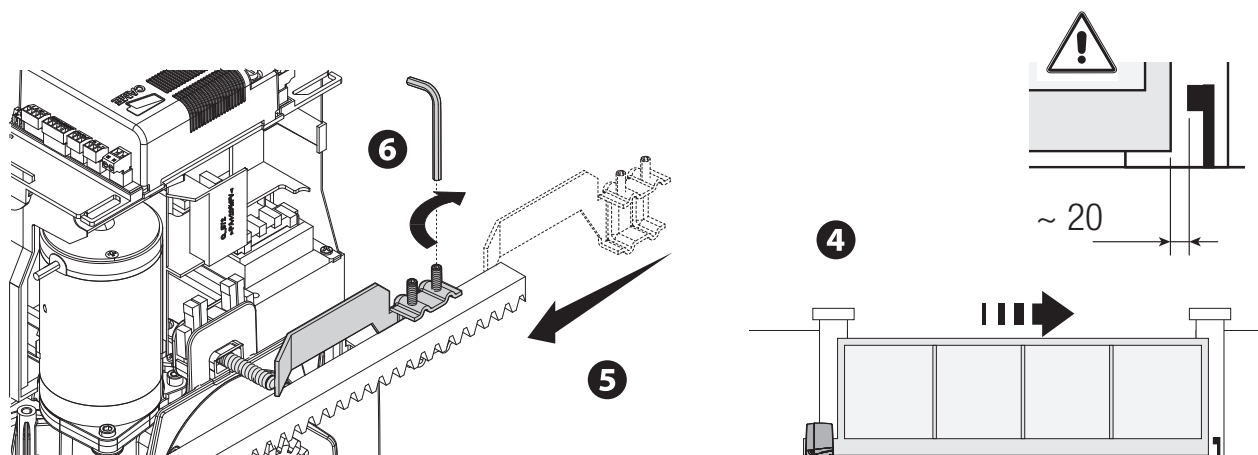


Określenie punktów umiejscowienia mechanicznych ograniczników krańcowych.

Otworzyć bramę.
Wprowadzić łopatkę ogranicznika otwierania na listwę zębatą.
Sprężyna musi uruchomić mikrowyłącznik.
Przymocować łopatkę ogranicznika otwierania za pomocą śrub bez łba (w zestawie).



Zamknąć bramę.
Wprowadzić łopatkę ogranicznika zamykania na listwę zębatą.
Sprężyna musi uruchomić mikrowyłącznik.
Przymocować łopatkę ogranicznika zamykania za pomocą śrub bez łba (w zestawie).



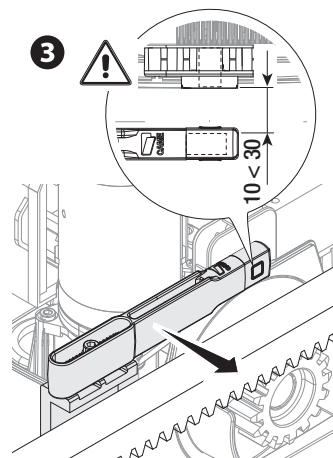
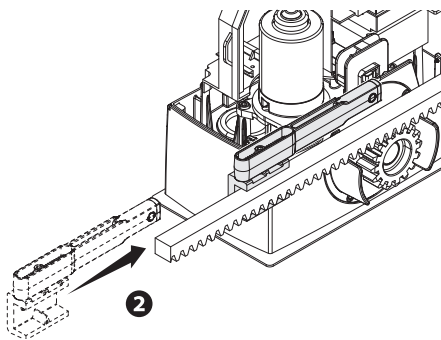
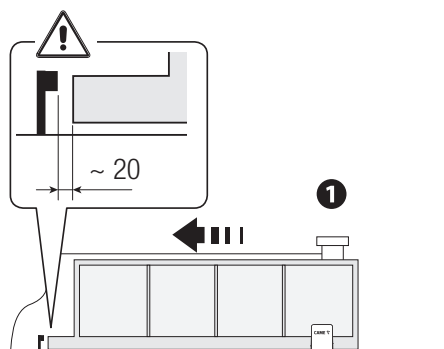
Określenie punktów umiejscowienia magnetycznych ograniczników krańcowych. *

* Tylko do BXV06AGM BXV10AGM


Otworzyć bramę.

Wprowadzić łopatkę magnetycznego ogranicznika otwierania na listwę zębatą.

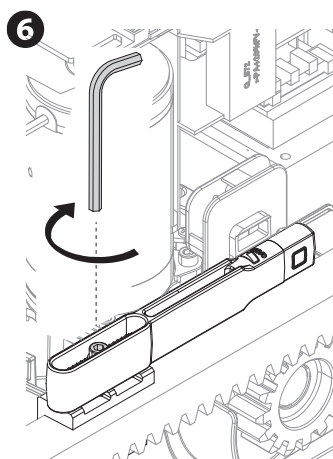
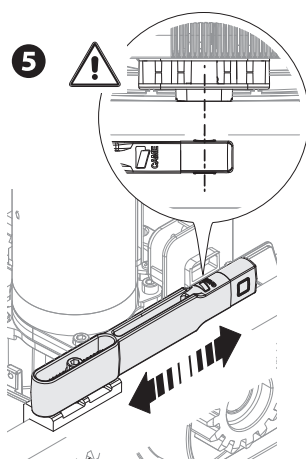
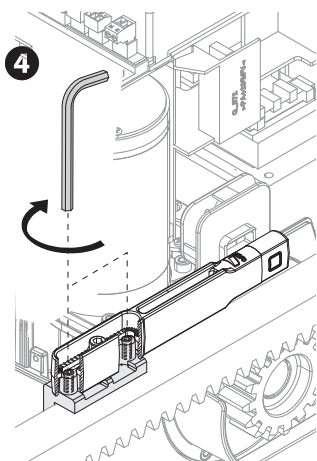
 Magnes łopatki musi znajdować się na odległości pomiędzy 10 a 30 mm od czujnika magnetycznego.



Zamocować wspornik do listwy zębatej za pomocą śrub bez łba (w zestawie).


 Magnes łopatki ogranicznika musi być ułożony prostopadle do czujnika magnetycznego/.

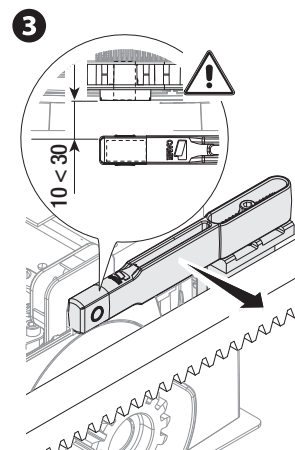
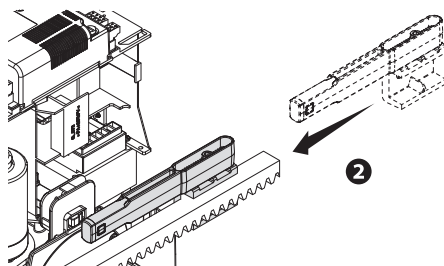
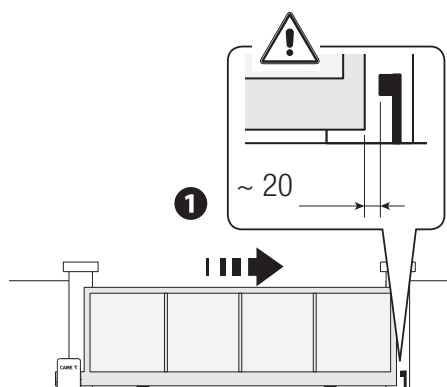
Przymocować łopatkę za pomocą śruby (w zestawie).




Zamknąć bramę.

Wprowadzić łopatkę magnetycznego ogranicznika zamykania na listwę zębatą.

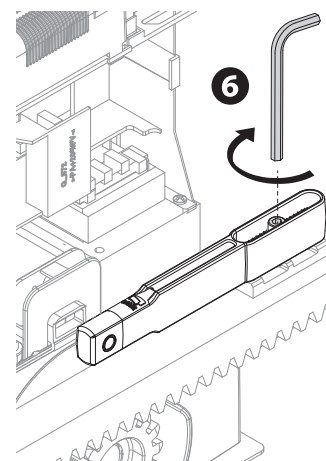
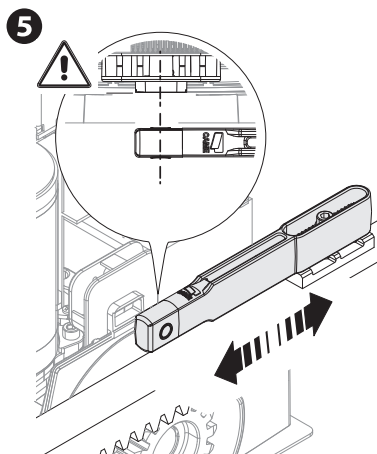
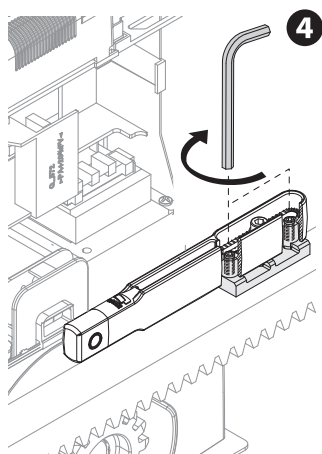
 Magnes łopatkki musi znajdować się na odległości pomiędzy 10 a 30 mm od czujnika magnetycznego.



Zamocować wspornik do listwy zębatej za pomocą śrub bez łba (w zestawie).

 Magnes łopatkki ogranicznika musi być ułożony prostopadłe do czujnika magnetycznego/.

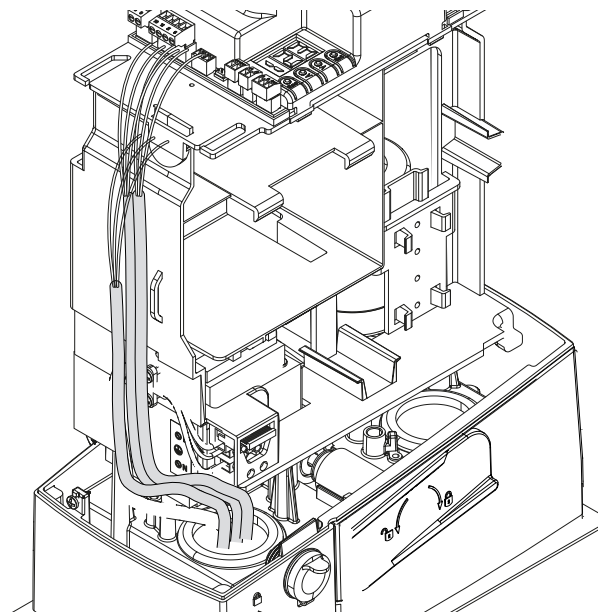
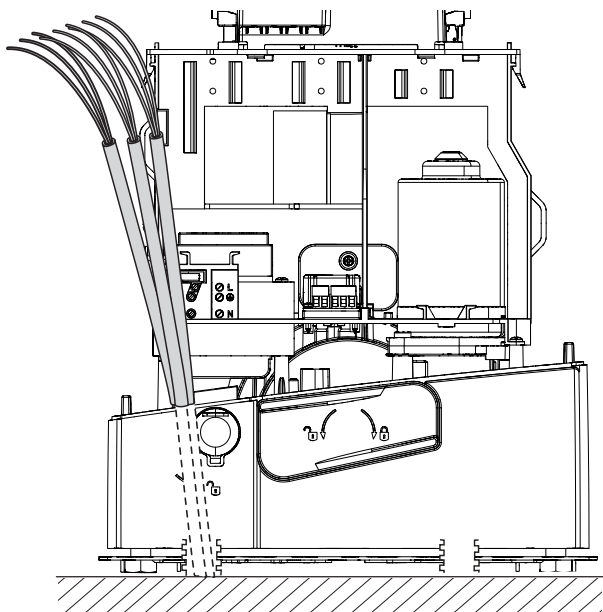
Przymocować łopatkę za pomocą śruby (w zestawie).



Przepuszczanie kabli elektrycznych

Wykonać połączenia elektryczne zgodnie z obowiązującymi zasadami.

Przewody elektryczne nie mogą się stykać z częściami, które mogą się nagrzewać podczas użytkowania (na przykład silnik i transformator).

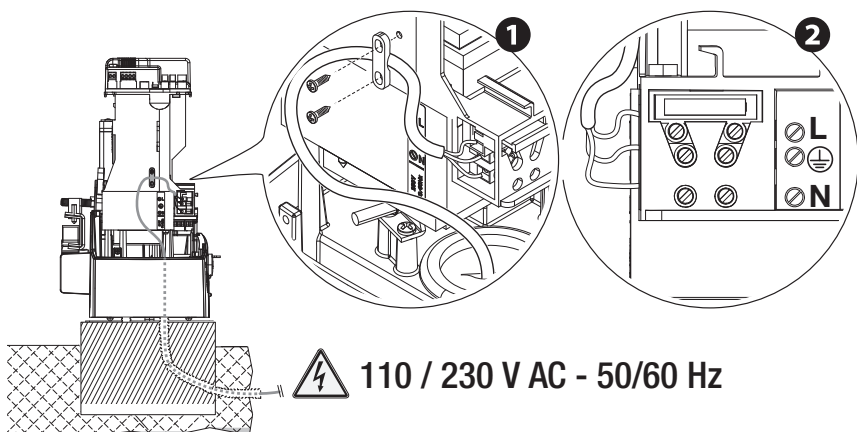


Zasilanie

Podczas każdej fazy instalacji należy się upewnić, że czynności są wykonywane po odłączeniu napięcia.

Przed zadziałaniem na panelu sterowania należy odłączyć napięcie sieciowe i odłączyć baterie, jeżeli występują.

Podłączenie do sieci elektrycznej (120/230 V AC – 50/60 Hz)

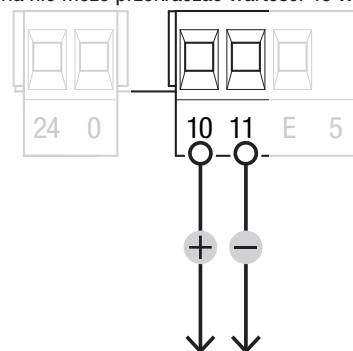


Wyjście zasilania dla akcesoriów

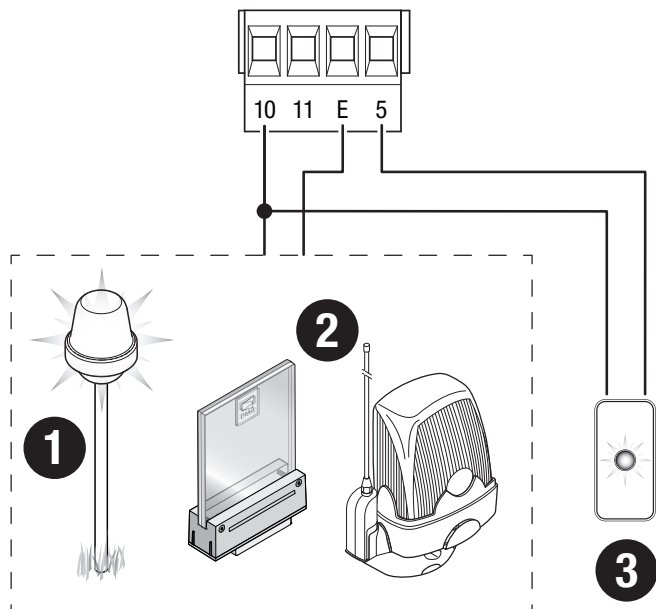
Gniazdo dostarcza standardowo zasilanie 24 V AC.

Gniazdo dostarcza zasilanie 24 V DC, gdy uruchamiają się akumulatory.

Suma prądu pobieranego przez podłączone akcesoria nie może przekraczać wartości 40 W.



Urządzenia sygnalizacyjne



⚠ Maksymalne obciążenie styku 10 – 5 24 V AC/
DC – 3W

⚠ Maksymalne obciążenie styku 10 – E 24 V AC/
DC – 25 W

1 - Dodatkowa lampa

Zwiększa oświetlenie w strefie manewrowania.

2 - Dodatkowa lampa ostrzegawcza

Miga w fazie otwierania i zamykania napędu.

3 - Kontrolka stanu napędu

Sygnalizuje stan napędu

Urządzenia sterujące

1 - Antena z przewodem RG58

2 - Przycisk STOP (styk NC)

Zatrzymuje bramę i wyklucza jego automatyczne zamknięcie. Użyć urządzenia sterowania w celu wznowienia ruchu.

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

3 - Urządzenie sterujące

Funkcja TYLKO OTWIERANIE lub OTWIERANIE CZĘŚCIOWE

Pozwala na całkowite lub częściowe otwieranie bramy.

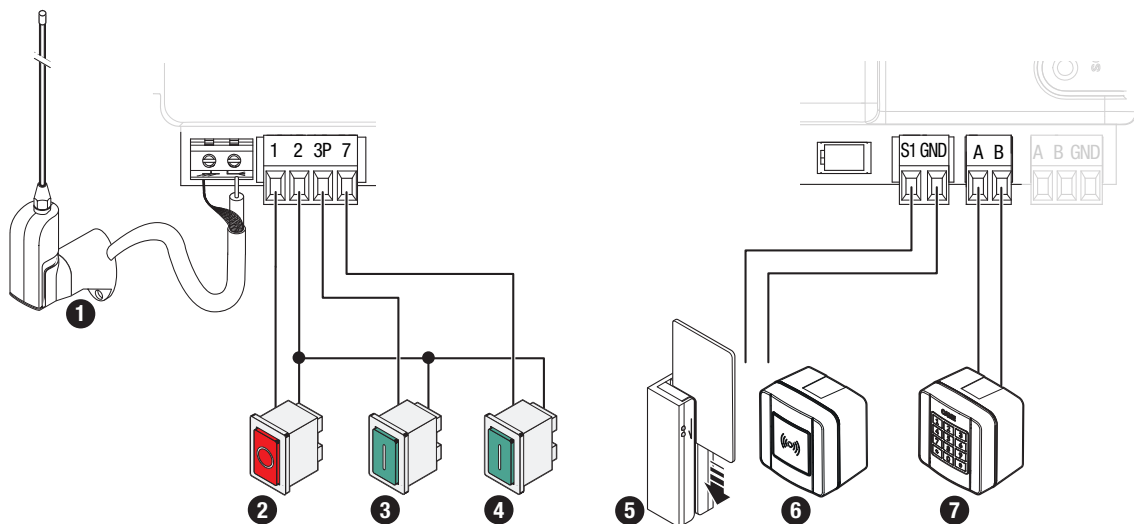
4 - Urządzenie sterujące

Funkcja OTWIERANIE–ZAMYKANIE (krok–krok) lub OTWIERANIE–STOP–ZAMYKANIE–STOP (sekwencyjna)

5 - Czytnik do kart

6 - Czytnik kart zbliżeniowych

7 - Klawiatura kodowa



Urządzenia zabezpieczające

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

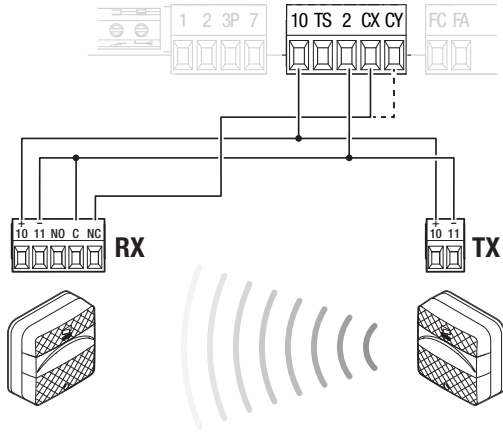
📖 Jeżeli nie są używane, styki CX, CY muszą zostać dezaktywowane na etapie programowania.

Fotokomórki

Standardowe podłączenie

Fotokomórki DELTA

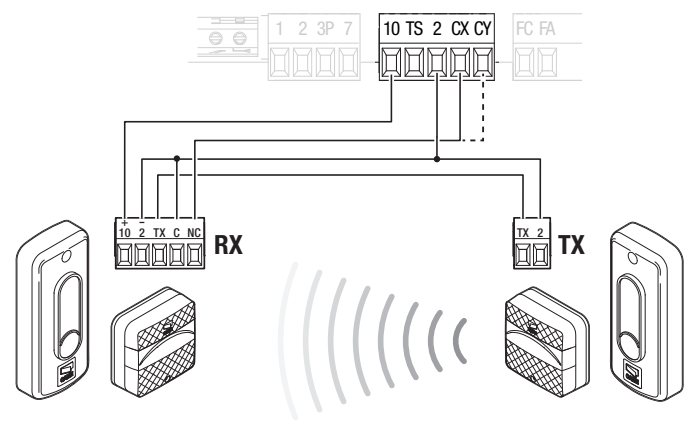
📖 Może być podłączona wyłącznie do jednej pary fotokomórek.



Standardowe podłączenie

Fotokomórki DIR / DELTA-S

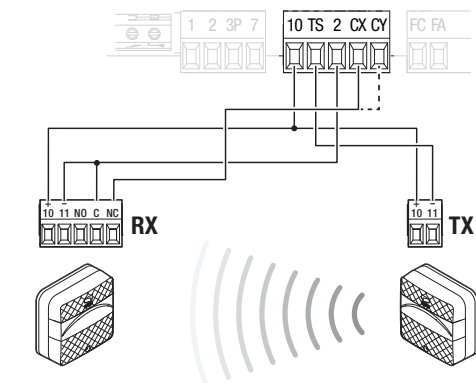
📖 Mogą być podłączone do większej liczby par fotokomórek.



Podłączenie z testem bezpieczeństwa

Fotokomórki DELTA

📖 Może być podłączona wyłącznie do jednej pary fotokomórek.

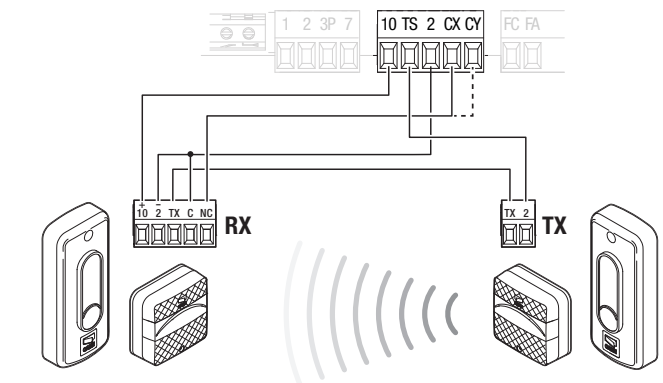


📖 Patrz funkcja F5 – test zabezpieczeń.

Podłączenie z testem bezpieczeństwa

Fotokomórki DIR / DELTA-S

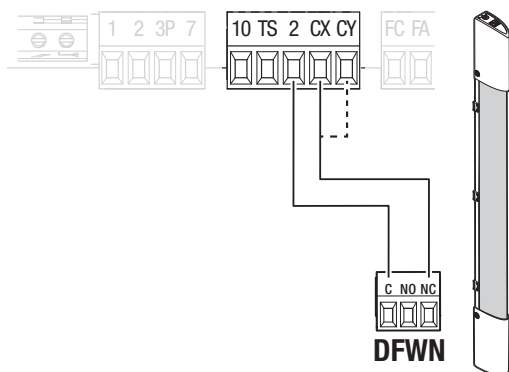
📖 Mogą być podłączone do większej liczby par fotokomórek.



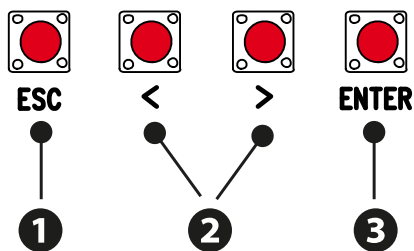
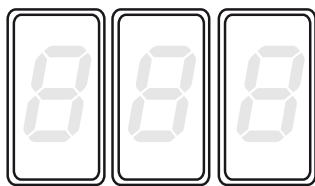
📖 Patrz funkcja F5 – test zabezpieczeń.

Listwa bezpieczeństwa

Standardowe podłączenie



Funkcja przycisków programowania



1 - Przycisk ESC

- Umożliwia:
- Wyjście z menu
- Anulowanie dokonanych zmian
- Powrót do poprzedniego ekranu
- Zatrzymać napęd, gdy napęd znajduje się w trybie pracy

2 - Przyciski < >

- Umożliwiają:
- Nawigowanie przez pozycje menu
- Zwiększanie lub zmniejszanie wartości
- Zamknąć lub otworzyć napęd, gdy napęd znajduje się w trybie pracy

3 - Przycisk ENTER

- Umożliwia:
- Wejście do menu
- Potwierdzenie wyboru

Całkowite zatrzymanie

Zatrzymuje bramę i wyklucza jego automatyczne zamknięcie. Użyć urządzenia sterowania w celu wznowienia ruchu.

F1	Całkowite zatrzymanie	OFF (ust. domyślne) ON
----	-----------------------	---------------------------

Wejście CX

Przypisuje jedną z funkcji do wejścia CX.

F2	Wejście CX	OFF (ust. domyślne) C1 = Ponowne otwieranie podczas zamykania (fotokomórki) C2 = Ponowne zamykanie podczas otwierania (fotokomórki) C3 = częściowe zatrzymanie C4 = Oczekiwanie z powodu wykrycia przeszkody (fotokomórki) C7 = Ponowne otwieranie podczas zamykania (listwy bezpieczeństwa) C8 = Ponowne zamykanie podczas otwierania (listwy bezpieczeństwa)
----	------------	--

Wejście CY

Przypisuje jedną z funkcji do wejścia CY.

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

Test urz. zabezpieczających

Uruchamia weryfikację prawidłowego działania fotokomórek podłączonych do wejść, po każdym poleceniu otwierania i zamykania.

F5	Test urz. zabezpieczających	0 = Dezaktywowany (ust. domyślne) 1 = CX 2 = CY 4 = CX+CY
----	-----------------------------	--

Totman (Operator obecny)

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

 Aktywacja funkcji wyklucza wszystkie inne urządzenia sterowania.

F6	Totman (Operator obecny)	0 = Dezaktywowany (ust. domyślne) 1 = Aktywowany
-----------	---------------------------------	---


Polecenia 2-7

Do przypisania polecenia urządzeniu podłączonemu na 2-7.

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

Polecenie 2-3P

Przypisuje polecenie urządzeniu podłączonemu na 2-3P

F8	Polecenie 2-3P	1 = Otwieranie częściowe  Czas otwierania częściowego jest regulowany przez funkcję [Czas otwierania częściowego]. 2 = Otwieranie
-----------	-----------------------	--

Przeszkody przy zatrzymanym silniku

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

F9	Przeszkody przy zatrzymanym silniku	OFF (ust. domyślne) ON
-----------	--	---------------------------

Kontrolka – otwieranie

Sygnalizuje stan bramy.

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

Enkoder

Zarządza spowalnianiem wykrywania przeszkód oraz czułością napędu

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

Spowolnienie w początkowej fazie ruchu

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

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


Typ czujnika

Służy do ustawiania rodzaju urządzenia sterowania.

F14	Typ czujnika	0 = Czytnik kart zbliżeniowych 1 = Klawiatura (ust. domyślne)
------------	---------------------	--


Dodatkowa lampa

Pozwala na wybór trybu działania urządzenia oświetlającego podłączonego do wyjścia.

F18	Dodatkowa lampa	0 = Migająca (ust. domyślne) 1 = Lampa cyklu  Lampa pozostaje wyłączona, jeżeli czas zamykania automatycznego nie jest ustawiony.
------------	------------------------	--

Zam. automatyczne


Ustawia czas, który musi upłynąć przed uruchomieniem zamykania automatycznego, po osiągnięciu położenia krańcowego podczas otwierania.

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

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

Czas zamykania automatycznego po częściowym otwarciu

Ustawia czas, który musi upłynąć przed uruchomieniem zamykania automatycznego, po wykonaniu polecenia otwierania częściowego.

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

 Nie wyłączać funkcji [Zamknięcie automatyczne].

F20	Czas zamykania automatycznego po częściowym otwarciu	OFF Od 1 do 180 sekund (10 sekund Domyślnie)
------------	---	---

Czas wstępnego migania

Ustawia czas wyprzedzonego uruchamiania lampy ostrzegawczej przed jakimkolwiek manewrem.

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

Prędkość otwierania

Ustawia prędkość otwierania (wartość procentowa prędkości maksymalnej).

F28	Prędkość otwierania	od 60% do 100% (ust. domyślne)
------------	----------------------------	--------------------------------

Prędkość hamowania

Ustawia prędkość spowalniania otwierania i zamykania (wartość procentowa prędkości maksymalnej).

 Ta funkcja pojawia się wyłącznie, jeżeli jest aktywna funkcja Enkoder.

F30	Prędkość hamowania	Od 10% do 50% (ust. domyślne)
------------	---------------------------	-------------------------------

Czułość w trakcie pracy

Reguluje czułość przy wykrywaniu przeszkód w fazie ruchu.

F34	Czułość w trakcie pracy	od 10% do 100% (ust. domyślne) - 10% = maksymalna czułość – 100% = minimalna czułość
------------	--------------------------------	--

Czułość hamowania

Reguluje czułość przy wykrywaniu przeszkód podczas spowalniania.

F35	Czułość hamowania	od 10% do 100% (ust. domyślne) - 10% = maksymalna czułość – 100% = minimalna czułość
------------	--------------------------	--

Punkt otwarcia częściowego

Reguluje otwieranie napędu (wartość procentowa całego biegu).

 Ta funkcja pojawia się wyłącznie, jeżeli jest aktywna funkcja Enkoder.

F36	Punkt otwarcia częściowego	Od 10% (ust. domyślne) do 80%
------------	-----------------------------------	-------------------------------

Punkt spawal. otwierania

Ustawienie punktu początkowego spawalnic przy otwieraniu bramy (stosunek procentowy do pełnego biegu).

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

F37	Punkt spawal. otwierania	od 10% do 60% (domyślnie 25%)
------------	---------------------------------	-------------------------------

Punkt spawal. zamykania

Ustawienie punktu początkowego spawalnic przy zamykaniu bramy (stosunek procentowy do pełnego biegu).

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

F38	Punkt spawal. zamykania	od 10% do 60% (domyślnie 25%)
------------	--------------------------------	-------------------------------

RSE

Konfiguruje funkcję, którą musi spełniać karta wpięta do gniazda RSE.

F49	RSE	0 = Dezaktywowany (ust. domyślne) 1 = Parowany 3 = CRP
------------	------------	--

Zapisywanie danych

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

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

F50	Zapisywanie danych	0 = Dezaktywowany (ust. domyślne) 1 = Aktywny
------------	---------------------------	--

Odczyt danych

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

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

F51	Odczyt danych	0 = Dezaktywowany (ust. domyślne) 1 = Aktywny
------------	----------------------	--

Przechodzenie do parametrów MASTER-SLAVE

Uruchom współdzielenie zaprogramowanych parametrów na bramie Master z bramą Slave.

 Ta funkcja pojawia się wyłącznie, gdy funkcja [RSE] jest uruchomiona w trybie parowania.

F52	Przechodzenie do parametrów MASTER-SLAVE	OFF (ust. domyślne) ON
------------	---	---------------------------

Kierunek otwierania

Ustawianie kierunku otwierania bramy.

F54	Kierunek otwierania	0 = W lewo (ust. domyślne) 1 = w prawo
------------	----------------------------	---

Adres CRP

Przypisuje unikalny kod identyfikacyjny (adres CRP) karcie elektronicznej. Funkcja jest wymagana w przypadku, gdy występuje więcej napędów podłączonych za pośrednictwem CRP.

F56	Adres CRP	od 1 do 255
------------	------------------	-------------

Prędkość RSE

Ustawia prędkość komunikacji systemu połączenia zdalnego w porcie RSE.

F63	Prędkość RSE	0 = 1200 bps 1 = 2400 bps 2 = 4800 bps 3 = 9600 bps 4 = 14 400 bps 5 = 19 200 bps 6 = 38 400 bps (ust. domyślne) 7 = 57 600 bps 8 = 115 200 bps
------------	---------------------	---

RIO ED T1

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

Funkcja pojawia się tylko gdy jest obecna jedna karta interfejsu dla urządzeń bezprzewodowych.

F65	RIO ED T1	OFF (ust. domyślne) P0 P7 P8
------------	------------------	---------------------------------------

RIO PH T1

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

Funkcja pojawia się tylko gdy jest obecna jedna karta interfejsu dla urządzeń bezprzewodowych.

F67	RIO PH T1	OFF (ust. domyślne) P0 P7 P8
------------	------------------	---------------------------------------

RIO PH T1

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

Funkcja pojawia się tylko gdy jest obecna jedna karta interfejsu dla urządzeń bezprzewodowych.

F67	RIO PH T1	OFF P1 (ust. domyślne) P2 P3 P4
------------	------------------	---

RIO PH T2

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

Funkcja pojawia się tylko gdy jest obecna jedna karta interfejsu dla urządzeń bezprzewodowych.

F68	RIO PH T2	OFF P1 (ust. domyślne) P2 P3 P4
------------	------------------	---

Czas częściowego otwarcia


Pozwala na regulację czasu otwierania bramy.

Ta funkcja pojawia się wyłącznie, gdy zostanie dezaktywowana funkcja Enkoder.

F71	Czas częściowego otwarcia	od 5 od 40 sekund
------------	----------------------------------	-------------------

Nowy użytkownik

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

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

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

U1	Nowy użytkownik	1 = Krok po kroku 2 = Sekwencyjny 3 = Otwieranie 4 = Otwieranie częściowe 1 - Wybrać funkcję do przypisania użytkownikowi. 2 - Nacisnąć ENTER, aby potwierdzić. Pojawi się prośba o wprowadzenie kodu użytkownika. 3 - Wysłać kod do urządzenia sterującego. Powtórzyć procedurę, aby wprowadzić innych użytkowników.
-----------	------------------------	---

Usuń użytkownika

Pozwala na usunięcie jednego z zarejestrowanych użytkowników.

U2	Usuń użytkownika	OFF ON Korzystać ze strzałek, aby wybrać numer przypisany do użytkownika, którego chcemy usunąć. Alternatywnie można uruchomić urządzenie sterujące przypisane do użytkownika, którego chcemy usunąć. Nacisnąć ENTER, aby potwierdzić. Pojawia się napis CLR potwierdzający usunięcie.
-----------	-------------------------	---


Usuń wszystkich

Pozwala na usunięcie wszystkich zarejestrowanych użytkowników.

U3	Usuń wszystkich	0 = Dezaktywowany (ust. domyślne) 1 = Usunięcie
-----------	------------------------	--

Dekodyfikuj kod radiowy

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

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

U4	Dekodyfikuj kod radiowy	1 = Wszystkie (ust. domyślne) 2 = Kod zmienny 3 = TWIN
-----------	--------------------------------	--

Rodzaj silnika

Ustaw rodzaj zainstalowanego motoreduktora.

A1	Rodzaj silnika	1 = 400 kg 2 = 600 kg 3 = 800 kg 4 = 1000 kg
-----------	-----------------------	---

Kalibracja ruchu

Uruchamia funkcję samoczenia biegu.

A3	Kalibracja ruchu	OFF ON
-----------	-------------------------	-----------

Resetowanie parametrów

W takim przypadku następuje przywrócenie ustawień domyślnych i usunięcie kalibracji ruchu.

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

Liczniki ruchów

Pozwala na wyświetlenie liczby manewrów wykonanych przez napęd.

A5	Liczniki ruchów	001 = 100 manewrów 010 = 1000 manewrów 100 = 10000 manewrów 999 = 99900 manewrów CSI = Zabieg konserwacyjny
----	-----------------	---

Regulacja momentu obrotowego silnika

Reguluje moment obrotowy silnika.

A6	Regulacja momentu obrotowego silnika	Od 1 (minimum) do 5 (maksimum)
----	--------------------------------------	--------------------------------

Wersja FW

Wyświetla numer wersji oprogramowania układowego i zainstalowanych GUI.

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

Uruchomienie


 Po wykonaniu połączeń elektrycznych przejść do uruchomienia. Ta czynność musi zostać wykonana przez doświadczony i wykwalifikowany personel.

Sprawdzić, czy strefa ruchu jest wolna od przeszkód.

Podłączyć zasilanie i przystąpić do konfiguracji.

Rozpocząć programowanie z następującymi funkcjami: F54 (Kierunek otwierania) i F1 (Całkowite zatrzymanie).

 Po podłączeniu instalacji do zasilania pierwszym manewrem jest zawsze otwieranie.; Należy odczekać na zakończenie manewru.

 Natychmiast wcisnąć STOP, jeśli występują nieprawidłowości, wadliwe działanie, hałasy lub podejrzane wibracje bądź nieoczekiwane zachowanie urządzenia.

Po zakończeniu uruchamiania sprawdzić prawidłowe działanie urządzenia za pomocą przycisków znajdujących się przy wyświetlaczu. Sprawdzić również, czy akcesoria działają prawidłowo.

Eksportowanie/importowanie danych.

Można zapisać dane dotyczące użytkowników oraz konfiguracji instalacji na karcie MEMORY ROLL.

Zapisane dane mogą zostać ponownie użyte w innej karcie elektronicznej, aby skonfigurować w ten sam sposób inną instalację.

⚠ Przed wpięciem lub wypięciem karty MEMORY ROLL, jest **KONIECZNE ODEŁĄCZENIE ZASILANIA SIECIOWEGO**.

1 - Wpiąć kartę MEMORY ROLL do odpowiedniego złącza na płycie elektronicznej.

2 - Nacisnąć przycisk Enter, aby uzyskać dostęp do funkcji programowania.

3 - Korzystać ze strzałek, aby wybrać żądaną funkcję.

 Funkcje są wyświetlane tylko w przypadku wprowadzenia karty MEMORY ROLL

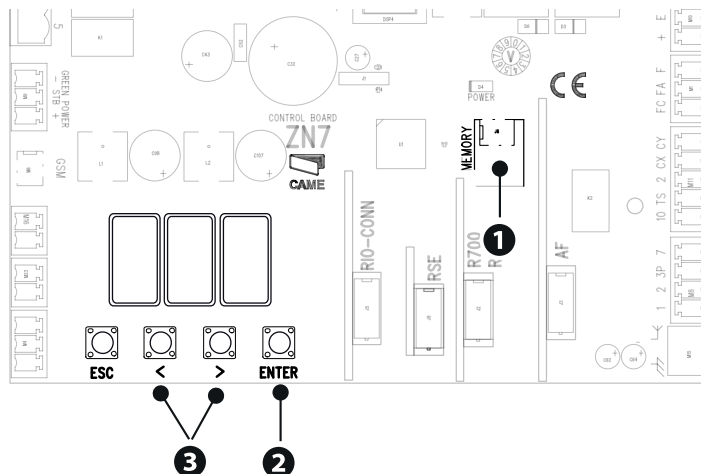
- Zapisywanie danych

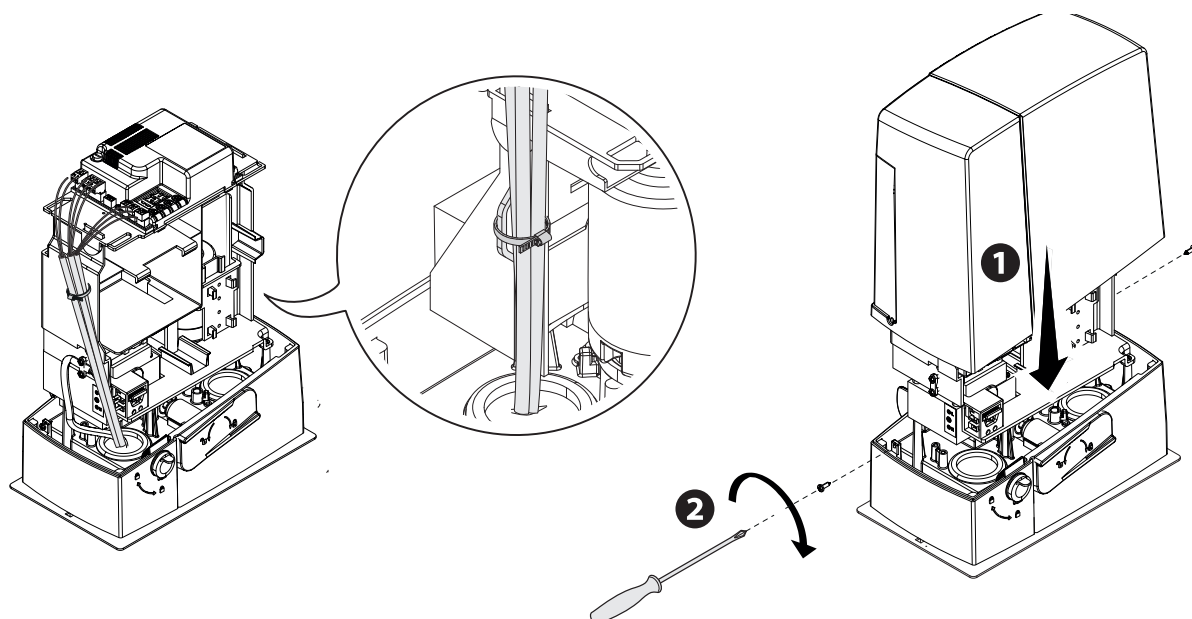
Zapisuje na urządzeniu przenośnym (karta pamięci lub pendrive USB) dane dotyczące użytkowników, ustawień czasowych i konfiguracji.

- Odczyt danych

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

 Po zakończeniu operacji zapisywania i ładowania danych, należy usunąć kartę MEMORY ROLL.





KOMUNIKATY BŁĘDU

E1	Błąd kalibracji
E2	Błąd kalibracji
E3	Błąd uszkodzenie enkodera
E4	Błąd nieudany test serwisowy
E7	Błąd czasu pracy
E9	Wykryta przeszkoda podczas zamykania
E10	Wykryta przeszkoda podczas otwierania
E11	Przekroczona maksymalna liczba wykrytych kolejno przeszkód
E13	Oba wyłączniki krańcowe są otwarte
E14	Błąd komunikacji szeregowej
E15	Błąd – pilot niekompatybilny
E17	Błąd komunikacji systemu bezprzewodowego
E18	Błąd – system bezprzewodowy nieskonfigurowany

DZIAŁANIE W TRYBIE PAROWANYM

Jedno wspólne sterowanie dwoma połączonymi napędami.

Połączenia elektryczne

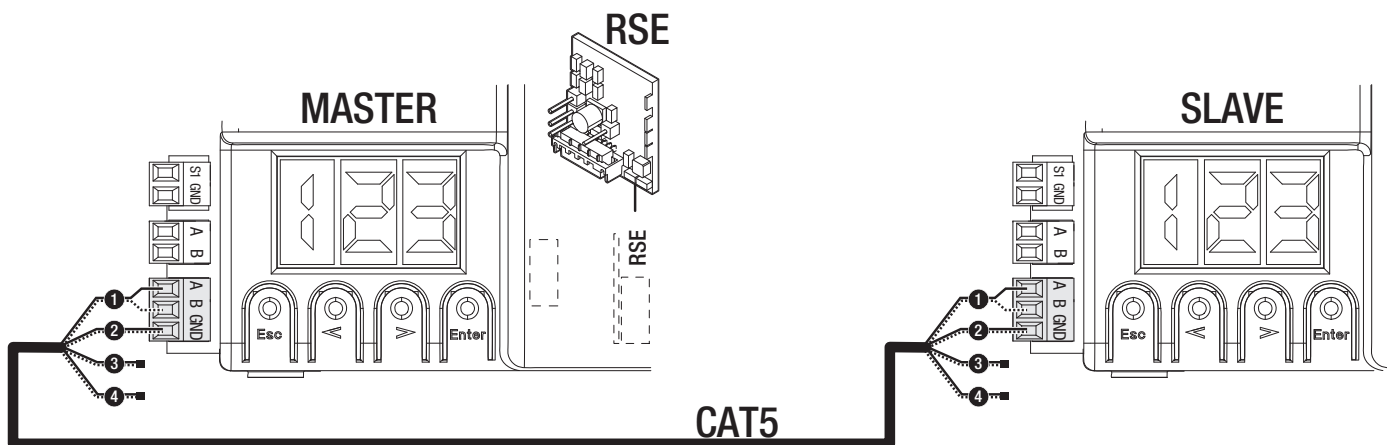
Podłączyć dwie karty elektroniczne za pomocą kabla CAT 5.

Wprowadzić kartę RSE na obie karty elektroniczne.

Wykonać podłączenie elektryczne urządzeń i akcesoriów.

📖 Urządzenia i akcesoria muszą zostać podłączone na karcie elektronicznej, która zostanie ustawiona jako MASTER.

📖 W celu przeprowadzenia połączeń elektrycznych urządzeń i akcesoriów należy się zapoznać z rozdziałem POŁĄCZENIA ELEKTRYCZNE.



Programowanie

📖 Wszystkie niżej opisane operacje programowania muszą być wykonywane wyłącznie na karcie elektronicznej ustawionej jako MASTER.

Rozpocząć programowanie z następującymi funkcjami:

F49 RSE

Konfiguruje funkcję, którą musi spełniać karta wpięta do gniazda RSE.

F54 Kierunek otwierania

Ustawianie kierunku otwierania bramy.

F52 Przechodzenie do parametrów MASTER-SLAVE

Uruchom współdzielenie zaprogramowanych parametrów na bramie Master z bramą Slave.

Zapisać wszystkich użytkowników.

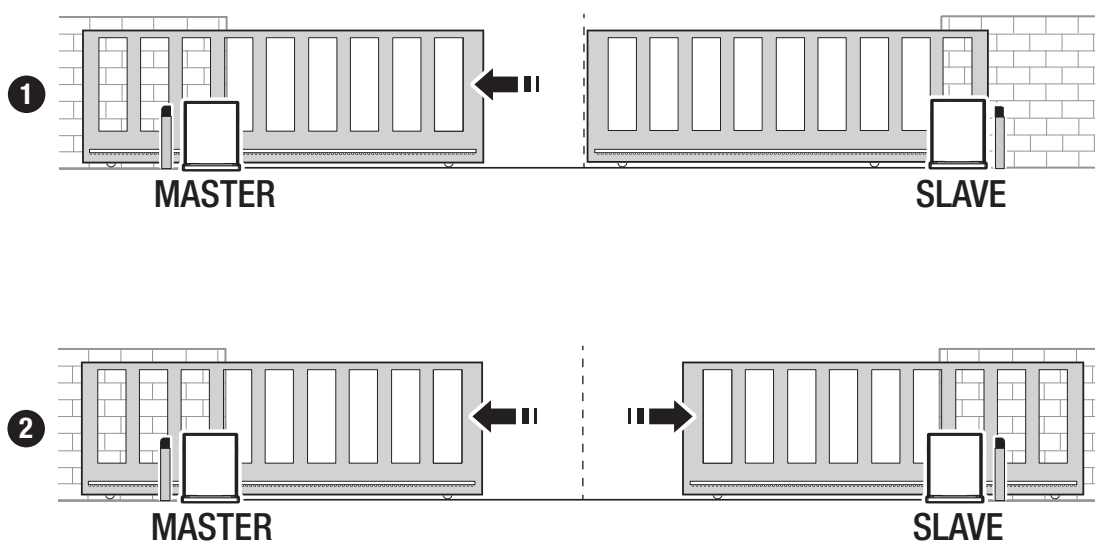
📖 Wszystkie operacje zapisywania użytkowników muszą być wykonywane wyłącznie na karcie elektronicznej ustawionej jako MASTER.

📖 Operacje zapisywania użytkowników – patrz funkcja [Nowy użytkownik].

Sposób działania

1 - Polecenie OTWIERANIE CZĘŚCIOWE.

2 - Polecenie KROK-KROK



DICHIARAZIONE DI INCORPORAZIONE allegato / DECLARATION OF INCORPORATION annex / ERKLÄRUNG FÜR DEN EINBAU anhang / DECLARATION D'INCORPORATION annexe / DECLARACION DE INCORPORACION anexo / DECLARAÇÃO DE INCORPORAÇÃO anexo / DEKLARACJA WBUDOWANIA załącznik / INBOUWERKLARING bijlage IIB - 2006/42/CE

Fabbricante / Manufacturer / Hersteller / Fabricant / Fabricante / Fabricante / Wytwórca / Fabrikant

Came S.p.a.

indirizzo / address / adresse / adresse / direccìon / endereço / adres / adres

Via Martiri della Libertà 15 - 31030 Dosson di Casier, Treviso - Italy



DICHIARA CHE LE AUTOMAZIONI PER CANCELLI SCORREVOLI / DECLARES THAT THE DRIVES FOR SLIDING GATES / ERKLÄRT DASS DIE AUTOMATISIERUNGEN FÜR SCHIEBETORE / DECLARE QUE LES AUTOMATISATIONS POUR PORTAILS COULISSANTS / DECLARA QUE LAS AUTOMATIZACIONES PARA PUERTAS CORREDERAS / DECLARA QUE AS AUTOMATIZAÇÕES PARA PORTÕES DE CORRER / OSWADCZA ZE AUTOMATYKA DO BRAM PRZESUWNYCH / VERKLAART DAT DE AUTOMATISERING VOOR SCHUIFHEKKEN

BXV04AGS ; BXV06AGS ; BXV08AGS
 BXV10AGS ; BXV04RGS ; BXV06RGS
 BXV08RGS ; BXV10RGS ; BXV04AGM
 BXV06AGM ; BXV10AGM ; BXV04ALS
 BXV06ALS ; BXV08ALS ; BXV10ALS

SONO CONFORMI ALLE DISPOSIZIONI DELLE SEGUENTI DIRETTIVE / THEY COMPLY WITH THE PROVISIONS OF THE FOLLOWING DIRECTIVES / DEN VORGABEN DER FOLGENDEN RICHTLINIEN ENTSPRECHEN / SONT CONFORMES AUX DISPOSITIONS DES DIRECTIVES SUIVANTES / CUMPLEN CON LAS DISPOSICIONES DE LAS SIGUIENTES DIRECTIVAS / ESTÃO DE ACORDO COM AS DISPOSIÇÕES DAS SEGUINTES DIRECTIVAS / SA ZGODNE Z POSTANOWIENIAMI NASTĘPUJĄCYCH DYREKTYW EUROPEJSKICH / VOLDOEN AAN DE VOORSCHRIFTEN VAN DE VOLGENDE RICHTLIJNEN:

- COMPATIBILITA' ELETTROMAGNETICA / ELECTROMAGNETIC COMPATIBILITY / ELEKTROMAGNETISCHE VERTRÄGLICHKEIT / COMPATIBILITÉ ÉLECTROMAGNÉTIQUE / COMPATIBILIDAD ELECTROMAGNÉTICA / COMPATIBILIDADE ELETROMAGNÉTICA / KOMPATYBILNOŚCI ELEKTROMAGNETYCZNEJ / ELEKTROMAGNETISCHE COMPATIBILITEIT : 2014/30/UE.

Riferimento norme armonizzate ed altre norme tecniche / Refer to European regulations and other technical regulations / Harmonisierte Bezugsnormen und andere technische Vorgaben / Référence aux normes harmonisées et aux autres normes techniques / Referencia normas armonizadas y otras normas técnicas / Referència de normas harmonizadas e outras normas técnicas / Odnosne normy ujednolicone i inne normy techniczne / Geharmoniseerde en andere technische normen waarnaar is verwezen

EN 61000-6-2:2005
 EN 61000-6-3:2007+A1:2011
 EN 62233:2008
 EN 60335-1:2012+A11:2014
 EN 60335-2-103:2015

RISPETTANO I REQUISITI ESSENZIALI APPLICATI / MEET THE APPLICABLE ESSENTIAL REQUIREMENTS / DEN WESENTLIJCHEN AANGEWANDTEN ANFORDERUNGEN ENTSPRECHEN / RESPECTENT LES CONDITIONS REQUISES NECESSAIRES APPLIQUEES / CUMPLEN CON LOS REQUISITOS ESENCIALES APLICADOS / RESPETAM O REQUISITOS ESSENCIAIS APLICADOS / SPEŁNIAJA PODSTAWOWE WYMAGANIA WYRUNKI / VOLDOEN AAN DE TOEPASSBARE MINIMUM EISEN:

1.1.3; 1.1.5; 1.2.1; 1.2.2; 1.3.2; 1.3.7; 1.3.8.1; 1.4.1; 1.4.2; 1.5.1; 1.5.6; 1.5.8; 1.5.9; 1.5.9; 1.5.13; 1.6.1; 1.6.3; 1.6.4; 1.7.1; 1.7.2; 1.7.4

PERSONA AUTORIZZATA A COSTITUIRE LA DOCUMENTAZIONE TECNICA PERTINENTE / PERSON AUTHORISED TO COMPILE THE RELEVANT TECHNICAL DOCUMENTATION / PERSON DIE BEVOLLMÄCHTIGT IST, DIE RELEVANTEN TECHNISCHEN UNTERLAGEN ZUSAMMENZUSTELLEN / DOCUMENTATION TECHNIQUE SPECIFIQUE D'AUTORISATION A CONSTRUIRE DE / PERSONA FACULTADA PARA ELABORAR LA DOCUMENTACION TÉCNICA PERTINENTE / PESSOA AUTORIZADA A CONSTITUIR A DOCUMENTAÇÃO TÉCNICA PERTINENTE / OSOBA UPOWAŻNIIONA DO ZREDAGOWANIA DOKUMENTACJI TECHNICZNEJ / DEGENE DIE GEMACHTIGD IS DE RELEVANTE TECHNISCHE DOCUMENTEN SAMEN TE STELLEN.

CAME S.p.a.

La documentazione tecnica pertinente è stata compilata in conformità all'allegato VII.B. / The pertinent technical documentation has been drawn up in compliance with attached document VII.B. / Die relevante technische Dokumentation wurde entsprechend der Anlage VII.B. ausgestellt. / La documentation technique spécifique a été remplie conformément à l'annexe IIB / La documentación técnica pertinente ha sido rellenada en cumplimiento con el anexo VII.B. / A documentação técnica pertinente foi preenchida de acordo com o anexo VII.B. / Odnosna dokumentacja techniczna została zredagowana zgodnie z załącznikiem VII.B. / De technische documentatie terzake is opgesteld in overeenstemming met de bijlage VII.B.

CAME S.p.a. si impegna a trasmettere, in risposta a una richiesta adeguatamente motivata delle autorità nazionali, informazioni pertinenti sulle quasi macchine, e / Carne S.p.A., following a duly motivated request from the national authorities, undertakes to provide information related to the quasi machines, and / Die Firma Came S.p.A. verpflichtet sich auf eine angemessen motivierte Anfrage der staatlichen Behörden Informationen über die unvollständigen Maschinen, zu übermitteln, und / Carne S.p.a. s'engage à transmettre, en réponse à une demande bien fondée de la part des autorités nationales, les renseignements relatifs aux quasi machines / Carne S.p.A. se compromete a transmitir, como respuesta a una solicitud adecuadamente fundada por parte de las autoridades nacionales, informaciones relacionadas con las cuasimáquinas / Carne S.p.A. compromete-se em transmitir, em resposta a uma solicitação motivada apropriadamente pelas autoridades nacionais, informações pertinentes às partes que compoñam máquinas / Carne S.p.A. zobowiązuje się do udzielenia informacji dotyczących maszyn nieukończonych na odpowiednio umotywowana prośbę, złożona przez kompetentne organy państwowe / Carne S.p.A. verbindt zich ertoe om op met redenen omkleed verzoek van de nationale autoriteiten de relevante informatie voor de niet voltooidde machine te verstrekken.

VIETA / FORBIDS / VERBIETET / INTERDIT / PROHIBE / PROIBE / ZABRANIA SIE / VERBIEDT

la messa in servizio finché la macchina finale in cui deve essere incorporata non è stata dichiarata conforme, se del caso alla 2006/42/CE. / commissioning of the above mentioned until such moment when the final machine into which they must be incorporated, has been declared compliant, if pertinent, to 2006/42/CE / die Inbetriebnahme bevor die „Endmaschine“ in die unvollständige Maschine eingebaut wird, als konform erklärt wurde, gegebenenfalls gemäß der Richtlinie 2006/42/EU. / la mise en service tant que la machine finale dans laquelle elle doit être incorporée n'a pas été déclarée conforme, le cas échéant, à la norme 2006/42/CE. / la puesta en servicio hasta que la máquina final en la que será incorporada no haya sido declarada de conformidad de acuerdo a la 2006/42/CE / a colocação em funcionamento, até que a máquina final, onde devem ser incorporadas, não for declarada em conformidade, se de acordo com a 2006/42/CE. / Uruchomienia urządzenia do czasu, kiedy maszyna, do której ma być wbudowany, nie zostanie ogłoszona jako zgodna z wymogami dyrektywy 2006/42/WE, jeśli taka procedura była konieczna. / de ze in werking te stellen zolang de eindmachine waarin de niet voltooidde machine moet worden ingebouwd in overeenstemming is verklaard, indien toepasselijk met de richtlijn 2006/42/EG.

Dosson di Casier (TV)
 21 Novembre / November / November /
 Novembre / Noviembre / Novembro /
 Listopad / November 2018

Administratore Delegato / Managing Director /
 General Direktor / Directeur Général / Director General /
 Administrador Delegado / Dyrektor Zarządzający /
 Algemeen Directeur

Andrea Merlizzo


Fascicolo tecnico a supporto / Supporting technical dossier / Unterstützung technische Dossier / soutien dossier technique / apoyo expediente técnico / apolar dossier técnico / wspieranie dokumentacji technicznej / ondersteunende technische dossier: 801MS-0150

Came S.p.a.

Via Martiri della Libertà, 15 - 31030 Dosson di Casier - Treviso - Italy - Tel. (+39) 0422 4940 - Fax (+39) 0422 4941
 info@came.it - www.came.com

Cap. Soc. 1.610.000,00 € - C.F. e P.I. 03481280265 - VAT IT 03481280265 - REA TV 275359 - Reg Imp. TV 03481280265

WYCOFANIE Z UŻYTKU I ZŁOMOWANIE.

 CAME S.p.A. wprowadza we własnych zakładach certyfikowany System Zarządzania Środowiskiem, zgodnie z normą UNI EN ISO 14001, który jest gwarancją respektowania i ochrony środowiska. W celu kontynuacji polityki w zakresie ochrony środowiska, stanowiącej dla firmy CAME jedną z podstaw własnych strategii operacyjnych i marketingowych, prosimy o przestrzeganie prostych zaleceń dotyczących usuwania produktów:

UTYLIZACJA OPAKOWANIA

Elementy opakowania (karton, plastik itd.) są przyjmowane ze stałymi odpadami miejskimi i mogą być likwidowane bez żadnej trudności poprzez selektywną zbiórkę odpadów do ponownego przetworzenia.

Przed wykonaniem tej czynności należy zapoznać się z regulacjami prawnymi dotyczącymi danego rodzaju materiału obowiązującymi w miejscu instalacji.

UNIKAĆ UWALNIANIA DO ŚRODOWISKA!

UTYLIZACJA PRODUKTU

Nasze wyroby są wykonane z różnych materiałów. Większość z nich (aluminium, plastik, żelazo, kable elektryczne) jest przyjmowana z miejskimi odpadami stałymi.

Po selektywnej zbiórce mogą być oddane do upoważnionego punktu zbiorczego do ich ponownego przerobu.

Inne elementy (karty elektroniczne, baterie przekaźników itd.) mogą natomiast zawierać substancje zanieczyszczające.

Należy je więc wyjąć i przekazać do przedsiębiorstw autoryzowanych do przeprowadzania odzysku i utylizacji.

Przed rozpoczęciem czynności należy zawsze zapoznać się z regulacjami prawnymi dotyczącymi danego rodzaju materiału obowiązującymi w miejscu złomowania.

UNIKAĆ UWALNIANIA DO ŚRODOWISKA!

CAME 

CAME.COM

CAME S.P.A.

Via Martiri Della Libertà, 15

31030 Dosson di Casier

Treviso – Włochy

Tel. (+39) 0422 4940

Faks (+39) 0422 4941