

Nice

HYKE

HK7024

HK7224

HK7024HS

HK7224HS



Swing gate opener

NL - Aanwijzingen en aanbevelingen voor installatie en gebruik

Nice

INHOUDSOPGAVE

| | | |
|-----------|---|-----------|
| 1 | ALGEMENE AANBEVELINGEN EN VOORZORGSMAATREGELEN VOOR DE VEILIGHEID. | 2 |
| 1.1 | Algemene waarschuwingen | 2 |
| 1.2 | Aanbevelingen voor de installatie. | 3 |
| 2 | BESCHRIJVING VAN HET PRODUCT EN GEBRUIKSBESTEMMING | 3 |
| 2.1 | Lijst van onderdelen van het product | 3 |
| 3 | INSTALLATIE | 4 |
| 3.1 | Controles voorafgaand aan de installatie | 4 |
| 3.2 | Gebruikslimieten van het product. | 4 |
| 3.2.1 | Levensduur van het product | 5 |
| 3.3 | Identificatie en afmetingen | 5 |
| 3.4 | Werkzaamheden ter voorbereiding van de installatie | 6 |
| 3.5 | Installatie van de reductiemotor | 6 |
| 3.5.1 | De lengte van de arm van de reductiemotor bepalen. | 7 |
| 3.5.2 | Installatie van de reductiemotor met ARM MET GEHELE LENGTE | 7 |
| 3.5.3 | Installatie van de reductiemotor met ARM MET GERE- DUCEERDE LENGTE | 9 |
| 3.6 | Instelling van de mechanische eindaanslagen | 12 |
| 3.7 | Handmatig ontgrendelen en vergrendelen van de reductiemotor | 12 |
| 4 | ELEKTRISCHE AANSLUITINGEN. | 13 |
| 4.1 | Voorafgaande controles | 13 |
| 4.2 | Schema en beschrijving van de aansluitingen. | 15 |
| 4.2.1 | Aansluitschema | 15 |
| 4.2.2 | Beschrijving van de aansluitingen. | 15 |
| 5 | EINDCONTROLES EN START. | 16 |
| 5.1 | Aansluiting op de voeding | 16 |
| 5.2 | Herkenning van inrichtingen. | 16 |
| 5.3 | Keuzeschakelaar motor | 17 |
| 5.4 | Aanleren van de posities van de mechanische stops | 17 |
| 5.4.1 | Aanleren in automatische modus | 18 |
| 5.4.2 | Aanleren in handmatige modus | 18 |
| 5.4.3 | Aanleren in gemengde modus | 19 |
| 5.5 | Controle van de poortbeweging | 19 |
| 5.6 | Aansluiting van andere inrichtingen op de besturingseenheid | 20 |
| 6 | EINDTEST EN INBEDRIJFSTELLING. | 20 |
| 6.1 | Test | 20 |
| 6.2 | Inbedrijfstelling | 20 |
| 7 | PROGRAMMERING | 21 |
| 7.2 | Programmering eerste niveau (ON-OFF) | 21 |
| 7.2.1 | Procedure voor programmering op het eerste niveau. | 21 |
| 7.1 | Gebruik de programmeertoetsen | 21 |
| 7.3 | Programmering tweede niveau (Instelbare parameters) | 22 |
| 7.3.1 | Procedure voor programmering van het tweede niveau. | 22 |
| 7.4 | Speciale functies. | 24 |
| 7.4.1 | Functie "Beweeg in ieder geval" | 24 |
| 7.4.2 | Functie "Waarschuwing onderhoud" | 24 |
| 7.5 | Wissen van het geheugen | 24 |
| 8 | WAT TE DOEN ALS... (handleiding voor het oplossen van problemen) | 25 |
| 8.1 | Signaleringen met het knipperlicht | 25 |
| 8.2 | Signaleringen op de besturingseenheid. | 26 |
| 8.3 | Lijst van opgetreden storingen | 27 |
| 9.1 | Toevoegen of verwijderen van inrichtingen | 27 |
| 9.1.1 | BlueBUS. | 27 |
| 9.1.2 | Ingang STOP | 28 |
| 9.1.3 | Fotocellen | 28 |
| 9.1.4 | Herkenning van andere inrichtingen | 28 |
| 9.2 | Aansluiting van een radio-ontvanger van het type SM. | 29 |
| 9.3 | Aansluiting en installatie van de bufferbatterij | 30 |
| 9.4 | Aansluiting van het externe ontgrendelingssysteem Kio | 31 |
| 9.5 | Aansluiting van de Oview-programmeereenheid. | 32 |
| 9.6 | Aansluiting van het zonne-energiesysteem Solemyo | 33 |
| 9 | ONDERHOUD VAN HET PRODUCT | 34 |
| 10 | AFDANKING VAN HET PRODUCT | 34 |
| 11 | TECHNISCHE KENMERKEN. | 35 |
| 12 | CONFORMITEIT. | 37 |
| | INSTRUCTIES EN WAARSCHUWINGEN VOOR DE GEBRUIKER | 39 |

1.1 ALGEMENE WAARSCHUWINGEN



LET OP! Belangrijke aanwijzingen voor de veiligheid. Volg alle voorschriften op, want een niet correct uitgevoerde installatie kan ernstige schade veroorzaken.



LET OP! Belangrijke aanwijzingen voor de veiligheid. Het is belangrijk dat deze instructies worden opgevolgd voor de veiligheid van de personen. Bewaar deze instructies zorgvuldig.



Volgens de meest recente Europese wetgeving moet de realisatie van een automatisering voldoen aan de geharmoniseerde normen van de geldende Machine-richtlijn zodat een verklaring van veronderstelde overeenstemming van de automatisering afgegeven kan worden. In verband hiermee mogen alle werkzaamheden voor de aansluiting op de elektrische voeding, de eindtest, de inbedrijfstelling en het onderhoud van het product uitsluitend worden uitgevoerd door een gekwalificeerd, deskundig monteur.



Om ieder risico op een onvoorziene terugstelling van het thermische onderbrekingsmechanisme te vermijden, mag dit apparaat niet worden gevoed via een externe regelaar zoals een timer, noch worden aangesloten op een circuit dat regelmatig wordt in- of uitgeschakeld.

LET OP! Volg de onderstaande waarschuwingen:

- Voordat u met de installatie begint, dient u de "Technische kenmerken van het product" na te gaan, in het bijzonder om te weten of dit product geschikt is voor het automatiseren van uw geleide onderdeel. Als het product niet geschikt is, mag u NIET overgaan tot de installatie.
- Het product mag niet worden gebruikt voordat de inbedrijfstelling heeft plaatsgevonden zoals gespecificeerd in het hoofdstuk "Eindtest en inbedrijfstelling".
- Voordat u met de installatie van het product begint, dient u te controleren of al het te gebruiken materiaal in optimale staat en geschikt voor gebruik is.
- Het product is niet geschikt om gebruikt te worden door personen (inclusief kinderen) met fysieke, zintuiglijke of mentale beperkingen of personen die onvoldoende kennis en/of ervaring hebben.
- Kinderen mogen niet met het apparaat spelen.
- Laat kinderen niet met de bedieningselementen van het product spelen. Houd de afstandsbedieningen buiten het bereik van kinderen.
- Op het voedingsnet van de installatie moet een uitschakelapparaat worden aangesloten (niet meegeleverd) met een openingsafstand tussen de contacten die volledige uitschakeling mogelijk maakt in de omstandigheden die gelden voor overspanningscategorie III.
- Behandel het product tijdens de installatie met zorg en voorkom dat het wordt geplet, dat er tegen wordt gestoten, dat het valt of dat het in aanraking komt met welke vloeistoffen dan ook. Plaats het product niet in de buurt van warmtebronnen en stel het niet bloot aan open vuur. Hierdoor kan het beschadigd raken, waardoor storingen of gevaarlijke situaties kunnen ontstaan. Als dit toch gebeurt, stop dan onmiddellijk met de installatie en neem contact op met de klantenservice.

- De fabrikant aanvaardt geen aansprakelijkheid voor materiële schade of persoonlijk letsel die voortvloeien uit de niet-naleving van de montage-instructies. In die gevallen is de garantie op materiaalfouten uitgesloten.
- Het A-gewogen afgegeven geluidsdrukkniveau bedraagt minder dan 70 dB(A).
- Reinigings- en onderhoudswerkzaamheden die door de gebruiker kunnen worden uitgevoerd mogen niet worden toevertrouwd aan kinderen, tenzij zij onder toezicht staan.
- Voordat u werkzaamheden aan de installatie uitvoert (onderhoud, reiniging), moet het product altijd worden losgekoppeld van de netvoeding en eventuele batterijen.
- Controleer de installatie regelmatig, in het bijzonder de kabels, de veren en de steunen om eventuele verstoringen van de uitbalancerings en tekenen van slijtage of beschadiging op te merken. Gebruik het apparaat nooit als het gerepareerd of opnieuw afgesteld moet worden; een storing in de installatie of onjuiste uitbalancerings van de automatisering kan tot letsel leiden.
- Het verpakkingsmateriaal moet volgens de plaatselijk geldende voorschriften afgevoerd worden.
- Houd personen uit de buurt van de automatisering wanneer deze wordt bewogen met behulp van de bedieningselementen.
- Controleer de automatisering tijdens het uitvoeren van de manoeuvre en houd personen op enige afstand tot de beweging voltooid is.
- Bedien het product niet als er personen in de buurt zijn die werkzaamheden op de automatisering uitvoeren; koppel de elektrische voeding los alvorens deze werkzaamheden te laten uitvoeren.

1.2 AANBEVELINGEN VOOR DE INSTALLATIE

- Ga voordat u de bewegingsmotor installeert na of alle mechanische onderdelen in goede staat zijn, correct in evenwicht zijn en de automatisering correct kan worden gemanoeuvred.
- Als de te automatiseren poort een voetgangersdeur heeft, moet de installatie een controlesysteem krijgen dat de werking van de motor blokkeert als de voetgangersdeur open is.
- Verzeker u ervan dat de bedieningselementen uit de buurt van de bewegende onderdelen worden gehouden, maar wel direct zicht op de poort geven. Tenzij u een schakelaar gebruikt, moeten de bedieningselementen op een hoogte van minimaal 1,5 m worden geïnstalleerd en mogen ze niet toegankelijk zijn.
- Als de openingsbeweging bestuurd wordt door een brandbestrijdingssysteem, verzeker u er dan van dat eventuele ramen die groter zijn dan 200 mm gesloten worden door de bedieningselementen.
- Voorkom en vermijd elke vorm van beknelling tussen bewegende en vaste onderdelen tijdens de manoeuvres.
- Breng het etiket m.b.t. de handmatige bediening permanent aan in de buurt van het bedieningselement waarmee de handbediende manoeuvre wordt uitgevoerd.
- Verzeker u er na het installeren van de bewegingsmotor van dat het mechanisme, het beveiligingssysteem en alle bewegingen correct functioneren.

2

BESCHRIJVING VAN HET PRODUCT EN GEBRUIKSBESTEMMING

HYKE is een reeks reductiemotoren met scharnierarm voor buitenmontage, die gebruikt kunnen worden voor de automatisering van poorten of klapdeuren voor residentieel en industrieel gebruik. Ze zijn uitgerust met een robuuste arm van aluminium tegen guillotinegevaar en zijn perfect geschikt voor intensief gebruik.

Het hoofdonderdeel van de automatisering bestaat uit een of twee elektromechanische reductiemotoren (afhankelijk van het aantal te automatiseren vleugels), elk voorzien van een gelijkstroommotor en een reductor met tandwielen met rechte tanden.

De reductiemotor **HK7024** is voorzien van een besturingseenheid die de werking ervan mogelijk maakt.

De besturingseenheid is geschikt om aangesloten te worden op diverse inrichtingen die deel uitmaken van het Opera-systeem, het BlueBus-systeem en het Solemyo-voedingssysteem op zonne-energie.

De besturingseenheid kan bovendien een bufferbatterij (mod. PS124, optioneel accessoire) omvatten die bij stroomuitval (elektrische black-out) garandeert dat de automatisering bepaalde manoeuvres kan uitvoeren. In geval van een stroomuitval is het overigens wel mogelijk om de poortvleugel te bewegen, en wel door de reductiemotor te ontgrendelen met behulp van de daarvoor bestemde sleutel (zie paragraaf "**Handmatig ontgrendelen en vergrendelen van de reductiemotor**").

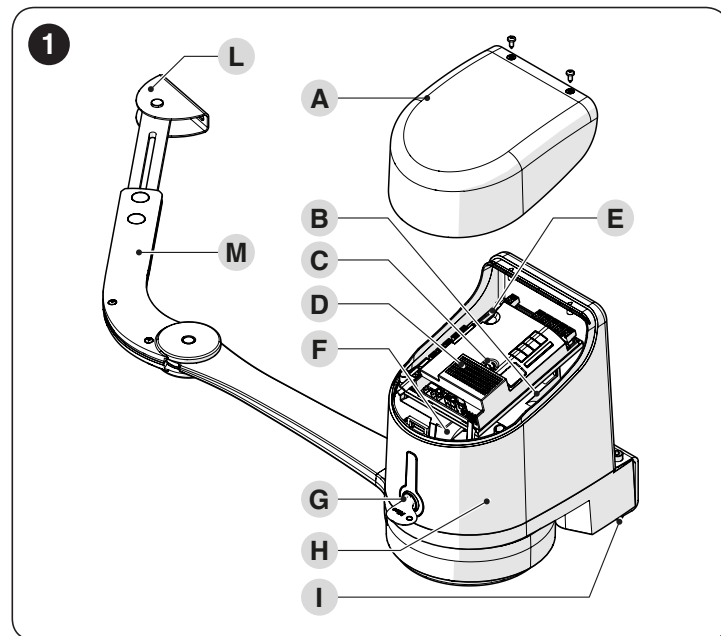
Er kunnen verschillende accessoires voor de automatisering worden geïnstalleerd waarmee de functionaliteit wordt uitgebreid en de veiligheid wordt vergroot.



Elke gebruik dat afwijkt van het beschreven gebruik dient als onjuist te worden beschouwd en is verboden!

2.1 LIJST VAN ONDERDELEN VAN HET PRODUCT

Op "**Afbeelding 1**" worden de belangrijkste onderdelen van de reductiemotor **HK7024** getoond.



- A** Deksel
- B** Bufferbatterij (accessoire)
- C** Zekering
- D** Elektronische besturings- en bedieningseenheid (alleen bij **HK7024** en **HK7024HS**)
- E** OXI-ontvanger
- F** Voedingsconnector
- G** Sleutel voor vergrendeling/ontgrendeling
- H** Reductiemotor
- I** Bevestigingsbeugel reductiemotor
- L** Bevestigingsbeugel arm
- M** Arm

3 INSTALLATIE

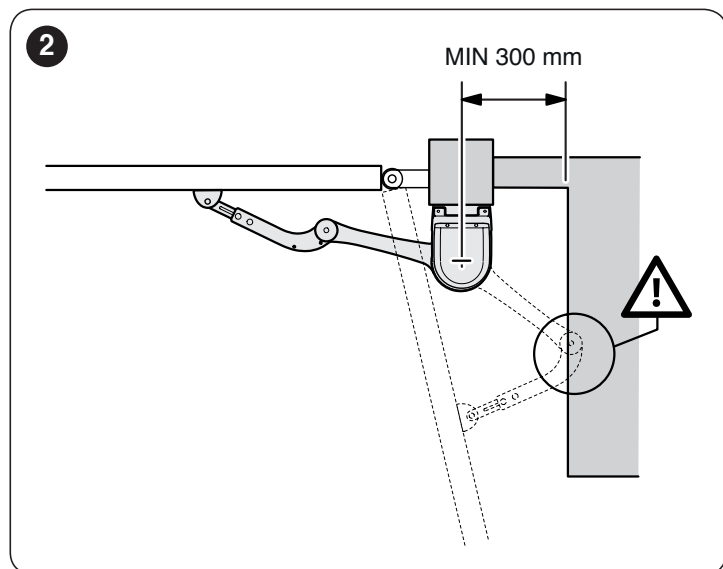
3.1 CONTROLES VOORAFGAAND AAN DE INSTALLATIE



De installatie dient te worden uitgevoerd door gekwalificeerd personeel, met inachtneming van de wetten, voorschriften en regels en van de inhoud van deze aanwijzingen.

Voordat het product wordt geïnstalleerd moet het volgende worden gedaan:

- controleren of het geleverde materiaal onbeschadigd is
- controleren of al het materiaal in goede staat verkeert en geschikt is voor het beoogde gebruik
- controleer of de poortstructuur geschikt is om geautomatiseerd te worden
- controleer of het gewicht en de afmetingen van de vleugel binnen de gebruikslimieten vallen zoals aangegeven in de paragraaf "**Gebruikslimieten van het product**"
- controleer dat de gekozen installatieomgeving ruim genoeg is voor het product (zie "**Afbeelding 5**")
- verzeker u ervan dat er in de omgeving waar de reductiemotor moet worden geïnstalleerd, voldoende ruimte is om de arm volledig te laten draaien (zie "**Afbeelding 2**")



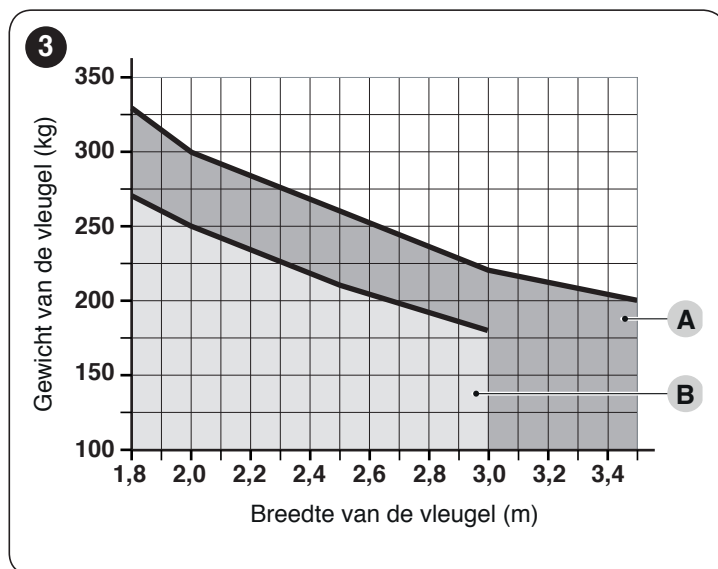
- controleer of er over de gehele loop van de poort, zowel bij sluiting als opening, geen punten met een grotere wrijving zijn
- controleer of de mechanische aanslagen voorbij het loopgebied van de poort sterk genoeg zijn, waarbij u erop dient te letten dat er geen vervormingen ontstaan, ook als de vleugel hard tegen de aanslag zou slaan
- controleer of de vleugel goed in evenwicht is; dat wil zeggen: de vleugel mag niet in beweging komen wanneer de manoeuvre op een willekeurige stand onderbroken wordt
- controleren of de bevestigingsplaats niet onderhevig is aan wateroverlast; monteer het product eventueel ver boven de grond
- kies de bevestigingsplaats van de reductiemotor zo, dat deze gemakkelijk en veilig ontgrendeld en bewogen kan worden
- controleer of de bevestigingspunten van de diverse inrichtingen zo beschermd zijn dat er niet tegen gestoten kan worden, en of de bevestigingsvlakken stevig genoeg zijn
- zorg ervoor dat geen enkel deel van het automatisme in water of een andere vloeistof kan terechtkomen

- houd alle onderdelen van het product uit de buurt van warmtebronnen en open vuur. Breng ze ook niet in omgevingen waar ontploffingsgevaar bestaat of die bijzonder zuur of zout zijn, want dan zou het product schade kunnen oplopen of zouden er storingen of gevaarlijke situaties kunnen ontstaan
- indien de vleugel een toegangsdeur omvat of als er zich een deur in het bewegingsgebied van de vleugel bevindt, dient u zich ervan te vergewissen dat deze de normale loop niet belemmert, en indien dit wel het geval is, dient u voor een adequate blokkering te zorgen
- sluit de besturingseenheid aan op een elektrische voedingslijn met veiligheidsaarding
- sluit de poort aan op de veiligheidsaarding in overeenstemming met de geldende normen
- u moet op het spanningsnet een apparaat aansluiten dat zorgt voor volledige loskoppeling van de automatisering van de netvoeding. De stroomonderbreker moet een openingsafstand tussen de contacten hebben die volledige afkoppeling mogelijk maakt bij de condities die zijn vastgelegd voor overspanningscategorie III, conform de installatieregels. Wanneer nodig staat deze voorziening garant voor snelle, veilige loskoppeling van de voeding; daarom moet zij op een punt worden aangebracht dat te zien is vanaf de automatisering. Als de voorziening op een niet-zichtbare locatie wordt geplaatst, moet zij een systeem hebben dat een eventuele onbedoelde of niet-geautoriseerde heraan koppeling van de voeding blokkeert, zodat elk gevaar wordt voorkomen. De stroomonderbreker wordt niet meegeleverd met het product.

3.2 GEBRUIKSLIMIETEN VAN HET PRODUCT

Alvorens te starten met de installatie van de reductiemotor, dient u het volgende te controleren:

- controleer of de te motoriseren vleugel binnen de voorziene uiterste waarden ligt (zie "**Afbeelding 3**")
- maximale breedte van de vleugel: 3,5 m (met gewicht tot 200 kg)
- maximaal gewicht van de vleugel: 330 kg (met breedte tot 1,8 m)
- controleer de uiterste waarden vermeld in het hoofdstuk "**TECHNISCHE KENMERKEN**"
- minimale breedte van de ruimte bestemd voor de installatie van de reductiemotor: 210 mm
- de bevestigingsbeugel van de arm moet uitkomen op een stevige zone van de vleugel (bijvoorbeeld het frame) om een degelijke en veilige bevestiging te verzekeren.



- A** Bij arm met GEHELE lengte
- B** Bij arm met GEREDUCEERDE lengte

3.2.1 Levensduur van het product

De levensduur is de gemiddelde gebruiksduur van het product. De waarde van de levensduur wordt sterk beïnvloed door de zwaarte-index van de manoeuvres; d.w.z. de som van alle factoren die bijdragen tot de slijtage van het product.

U kunt als volgt een schatting maken van de levensduur van uw automatisering:

1. tel alle waarden van de items in "**Tabel 1**" met betrekking tot de voor de installatie geldende condities bij elkaar op
2. trek in de grafiek in "**Afbeelding 4**" vanuit de zojuist gevonden waarde een verticale lijn tot deze de kromme snijdt; vanaf dit punt trekt u een horizontale lijn tot deze de lijn van de "manoeuvrecycli" snijdt. De zo bepaalde waarde staat voor de geschatte levensduur van uw product.

De in de afbeelding aangegeven levensduurwaarden kunnen alleen worden verkregen als het onderhoudsplan strikt wordt aangehouden, zie het hoofdstuk "**ONDERHOUD VAN HET PRODUCT**". De levensduur wordt geschat op basis van ontwerpberekeningen en testresultaten die op prototypen zijn verkregen. Aangezien het een schatting betreft, biedt deze waarde geen enkele expliciete garantie met betrekking tot de feitelijke gebruiksduur van het product.

Voorbeeld van de berekening van de levensduur: automatisering van een poort met een vleugel met een lengte van 2,8 m en een gewicht van 230 kg, bijvoorbeeld met een blinde vleugel.

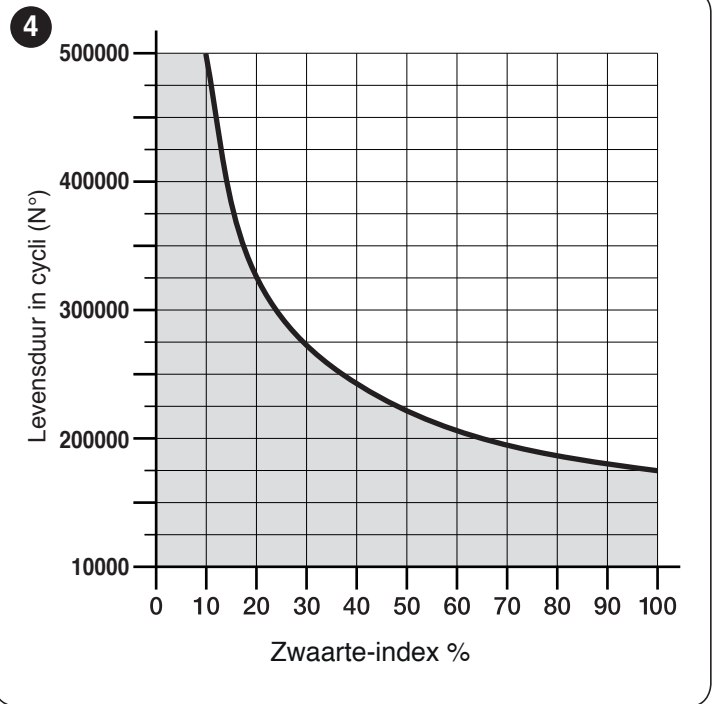
In "**Tabel 1**" kunnen de "zwaarte-indexen" voor dit type installatie worden afgeleid: 20% ("Lengte van de vleugel"), 20% ("Gewicht van de vleugel") en 15% ("Blinde vleugel").

Deze indices moeten bij elkaar worden opgeteld om de totale zwaarte-index te verkrijgen; in dit geval is dat 55%. Aan de hand van de gevonden waarde (55%) controleert u in de grafiek op de horizontale as ("zwaarte-index") de corresponderende waarde van de "manoeuvrecycli" die ons product tijdens de gebruiksduur zal kunnen uitvoeren = ongeveer 220.000 cycli.

Tabel 1

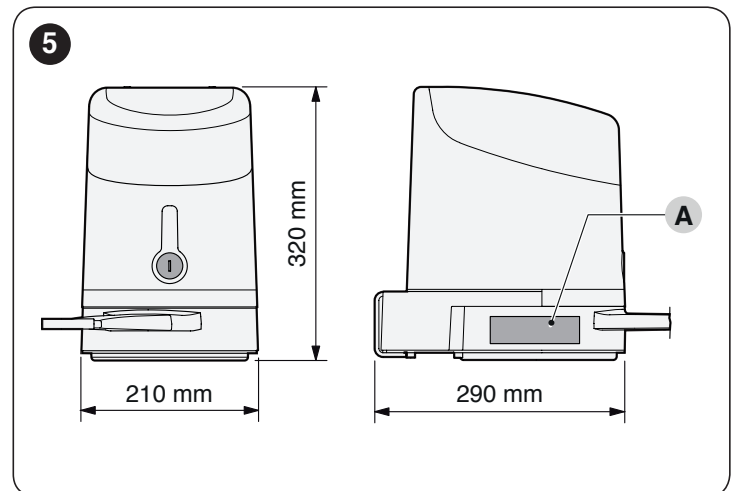
| LEVENSDUUR VAN HET PRODUCT | | Zwaarte-index | |
|---|--------------|-----------------------|-----------------------------|
| | | arm met GEHELE lengte | arm met GEREDUCEERDE lengte |
| Lengte van de vleugel | < 1,8 m | 0% | 15% |
| | 1,8 - 2,5 m | 15% | 20% |
| | 2,5 - 3,0 m | 20% | 30% |
| | 3,0 - 3,5 m | 30% | - |
| Gewicht van de vleugel | < 200 kg | 0% | 30% |
| | 200 - 250 kg | 20% | 40% |
| | > 250 kg | 30% | - |
| Omgevingstemperatuur hoger dan 40°C of lager dan 0°C of vochtigheid hoger dan 80% | | 20% | 20% |
| Blinde vleugel | | 15% | 20% |
| Installatie in winderig gebied | | 15% | 20% |

Opmerking De gegevens hebben betrekking op een gebalanceerde en perfect onderhouden sectionaalpoort.



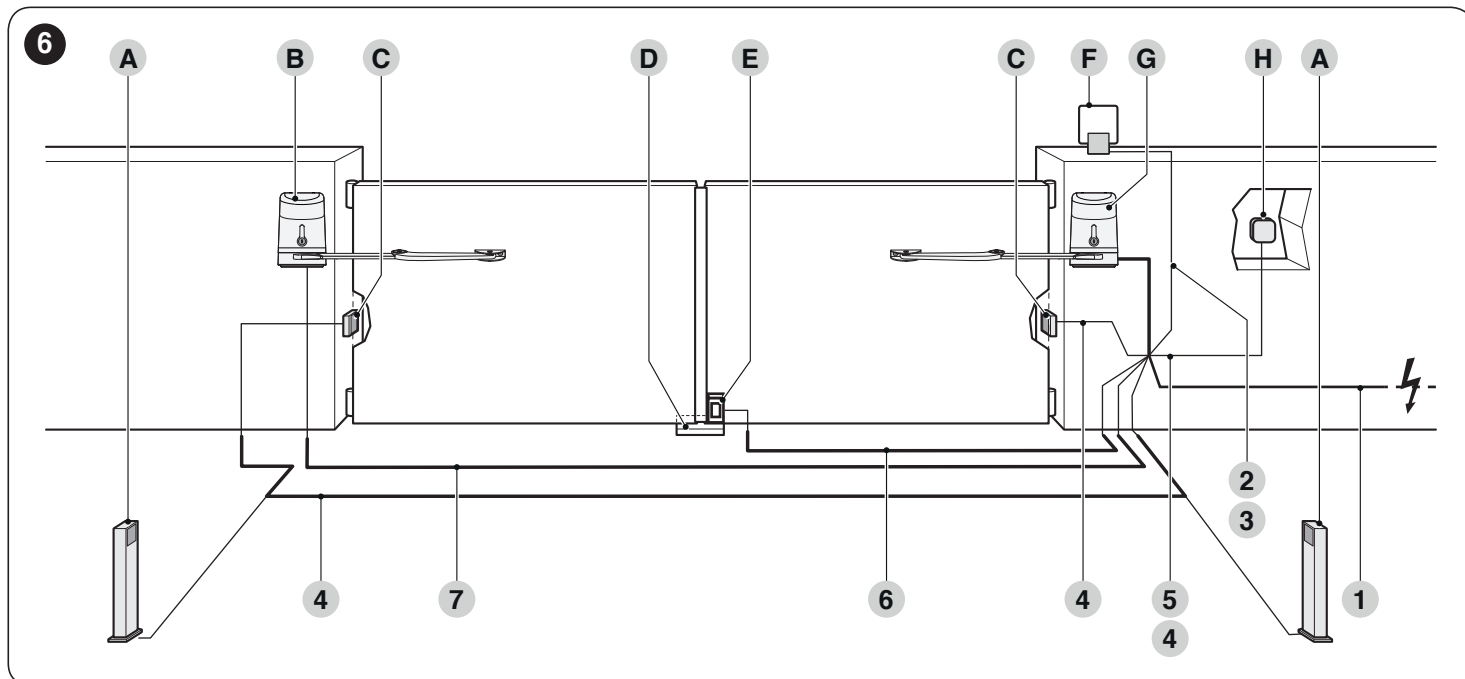
3.3 IDENTIFICATIE EN AFMETINGEN

De afmetingen en het label (A) aan de hand waarvan het product kan worden geïdentificeerd, zijn aangegeven in "**Afbeelding 5**".



3.4 WERKZAAMHEDEN TER VOORBEREIDING VAN DE INSTALLATIE

In de afbeelding wordt een voorbeeld van een automatiseringsinstallatie met Nice-componenten weergegeven.



- A** Fotocellen op zuiltje
- B** Reductiemotor zonder besturingseenheid (mod. **HK7224** en **HK7224HS**)
- C** Fotocellen (mod. EPM)
- D** Mechanische aanslag voor sluiting
- E** Elektrische vergrendeling
- F** Knipperlicht MLBT
- G** Reductiemotor met besturingseenheid (mod. **HK7024** en **HK7024HS**)
- H** Digitaal toetsenbord (mod. EDSB) - Transponderlezer (mod. ETPB) - Sleutelschakelaar (mod. EKSU)

De bovengenoemde onderdelen zitten volgens een standaard-schema op vaste plaatsen. Bepaal aan de hand van het referentie-voorbeeld van het schema in "Afbeelding 6" ongeveer de positie waarop elk onderdeel van de installatie gemonteerd moet worden.

Tabel 2

| TECHNISCHE SPECIFICATIES VAN DE ELEKTRICITEITSKABELS | |
|--|--|
| Identificatie | Kabelkenmerken |
| 1 | Kabel VOEDING BESTURINGSEENHEID 1 kabel 3 x 1,5 mm ² Maximale lengte 30 m [opmerking 1] |
| 2 | Kabel KNIPPERLICHT 1 kabel 2 x 0,5 mm ² Maximale lengte 20 m |
| 3 | Kabel ANTENNE 1 afgeschermde kabel type RG58 Maximale lengte 20 m; aanbevolen < 5 m |
| 4 | Kabel BLUEBUS-INRICHTINGEN 1 kabel 2 x 0,5 mm ² Maximale lengte 20 m [opmerking 2] |
| 5 | Kabel SLEUTELSCHAKELAAR 2 kabels 2 x 0,5 mm ² [opmerking 3] Maximale lengte 50 m |
| 6 | Kabel ELEKTRISCH SLOT 1 kabel 2 x 1 mm ² Maximale lengte 6 m |
| 7 | Kabel VOEDING REDUCTIEMOTOR 1 kabel 3 x 1,5 mm ² Maximale lengte 10 m [opmerking 4] AANSLUITKABEL ENCODER 1 kabel 2 x 1 mm ² Maximale lengte 10 m [opmerking 4] |

Opmerking 1 Als de voedingskabel langer is dan 30 m, is er een kabel met een grotere doorsnede nodig (3 x 2,5 mm²) en moet er een aarding worden aangebracht in de nabijheid van de automatisering.

Opmerking 2 Als de Bluebus-kabel langer dan 20 m is, tot maximaal 40 m, moet een kabel met een grotere doorsnede (2 x 1 mm²) worden gebruikt.

Opmerking 3 Deze twee kabels kunnen worden vervangen door één kabel van 4 x 0,5 mm².

Opmerking 4 Deze kabel kan worden vervangen door één enkele kabel van 5 x 1,5 mm².



Alvorens de installatie uit te voeren, moeten de benodigde elektriciteitskabels voor uw systeem worden gelegd volgens de informatie van de "Afbeelding 6" en van het hoofdstuk "TECHNISCHE KENMERKEN".



De gebruikte kabels moeten geschikt zijn voor het type omgeving waar de automatisering geïnstalleerd wordt.



Houd er tijdens het leggen van de leidingen voor de doorgang van de elektriciteitskabels rekening mee dat de aansluitleidingen door mogelijke afzettingen van water, dat aanwezig is in de verdeelschachten, voor condensvorming kunnen zorgen in de besturingseenheid, hetgeen de elektronische circuits kan beschadigen.

3.5 INSTALLATIE VAN DE REDUCTIEMOTOR



Een onjuiste installatie kan ernstig letsel veroorzaken bij degene die de werkzaamheden uitvoert en bij personen die gebruikmaken van de installatie.

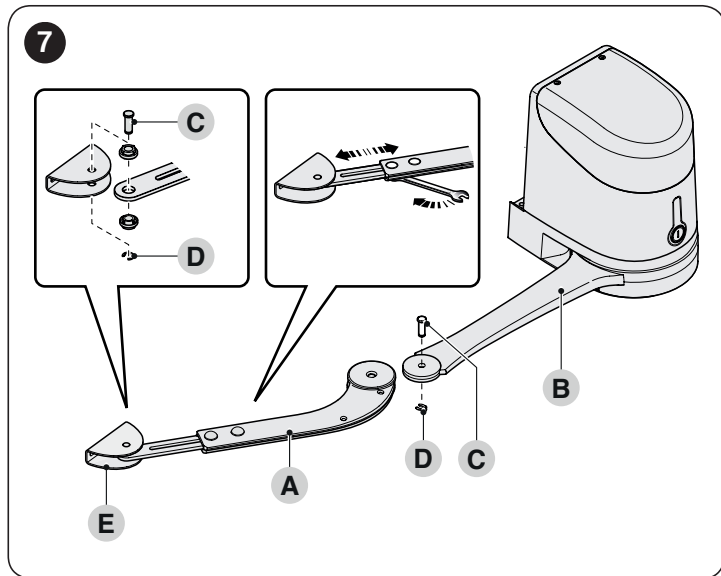
Voordat u begint met de montage van de automatisering, dient u de voorafgaande controles uit te voeren die worden beschreven in paragraaf "Controles voorafgaand aan de installatie" en "Gebruikslimieten van het product".

Voordat u met de installatie begint, moet de lengte van de arm van de reductiemotor worden bepaald, zie paragraaf "De lengte van de arm van de reductiemotor bepalen".

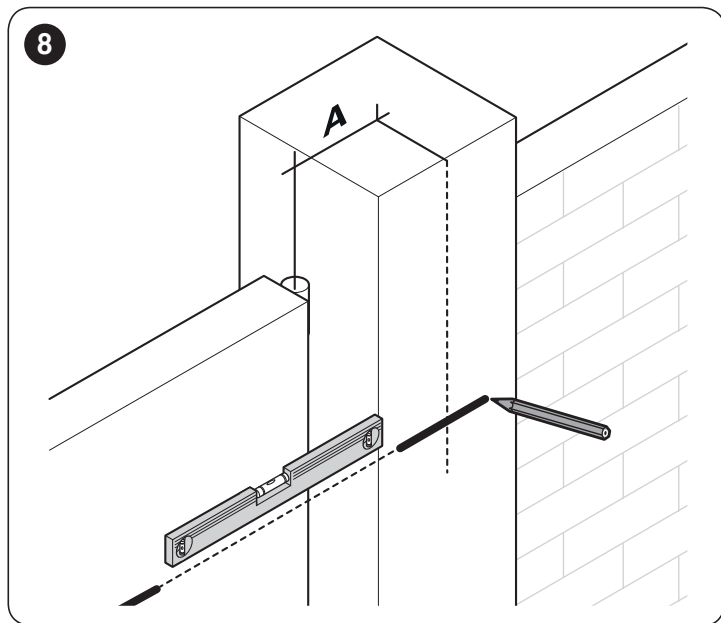
3.5.1 De lengte van de arm van de reductiemotor bepalen

Zet de onderdelen in elkaar waaruit de arm van de motor bestaat:

1. Bevestig de gebogen arm (A) aan de rechte arm (B) met behulp van de pin (C) en de borgring (D). Bevestig op dezelfde wijze de bevestigingsbeugel voor de vleugel van de poort (E) aan de gebogen arm (A)

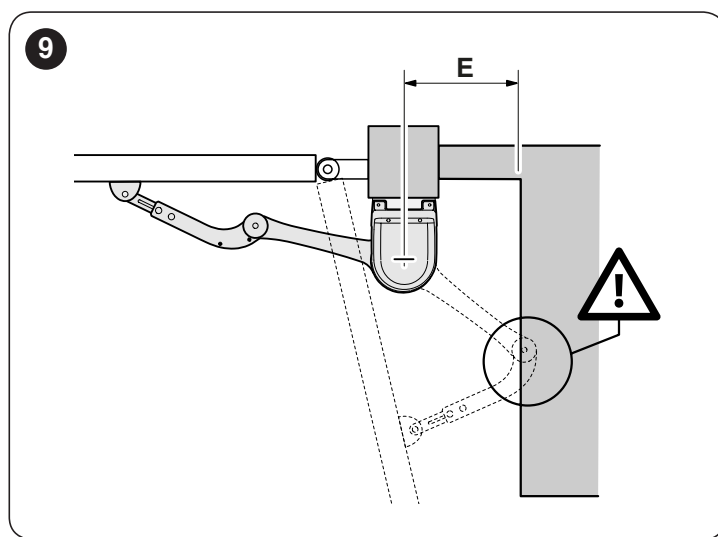


2. om de positie van de reductiemotor in VERTICALE richting te bepalen, trekt u een horizontale lijn op de paal, op dezelfde hoogte als waar de bevestigingsbeugel van de arm op de vleugel zal komen na de installatie
3. bepaal de positie van de reductiemotor in HORIZONTALE richting (afstand A).



! Als er in de buurt van het installatiegebied een vast obstakel is (muur, boom enz.), moet de afstand E worden gemeten en gaat u als volgt te werk:

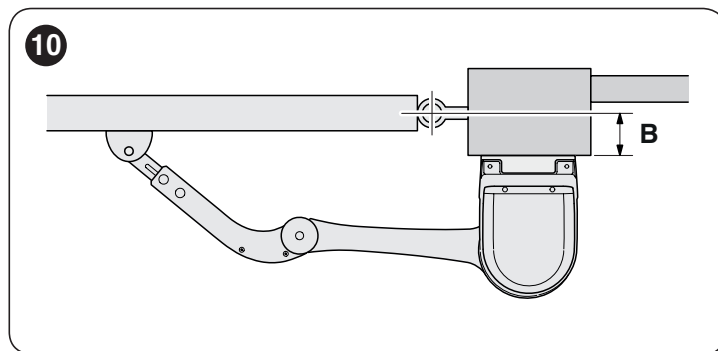
- Als afstand (E) een waarde is van gelijk aan of hoger dan 650 mm, zie paragraaf "Installatie van de reductiemotor met ARM MET GEHELE LENGTE".
- Als afstand (E) een waarde tussen de 300 mm (minimum) en 650 mm (maximum) is, zie paragraaf "Installatie van de reductiemotor met ARM MET GEREDUCEERDE LENGTE".



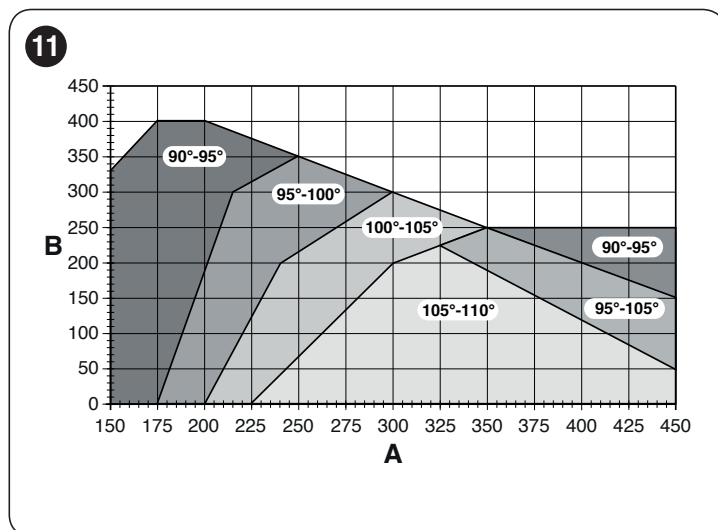
3.5.2 Installatie van de reductiemotor met ARM MET GEHELE LENGTE

Om HYKE te installeren:

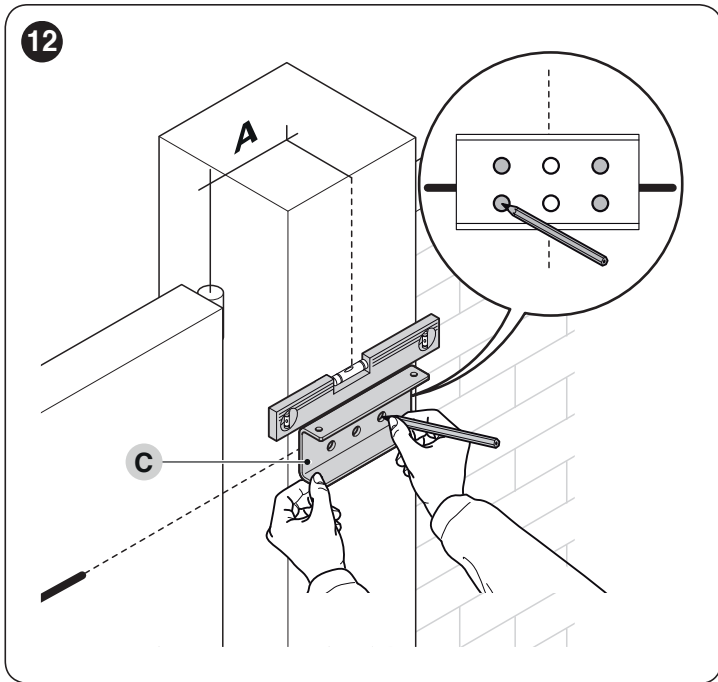
1. Meet de afstand (B)



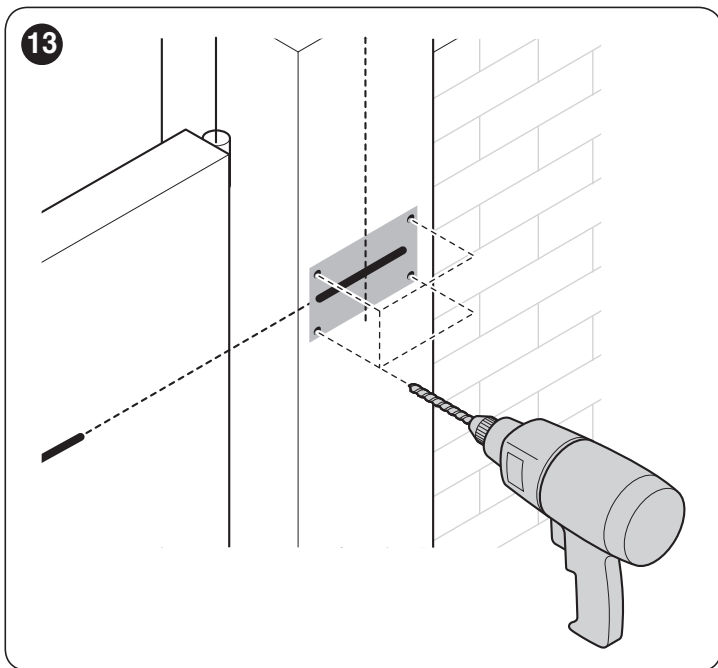
2. breng de vleugel in de gewenste maximale openingspositie (maximaal 110°) en controleer de waarde van de resulterende openingshoek
3. geef op de grafiek de gevonden afstand (B) aan en teken vanuit dit punt een horizontale lijn tot deze het gebied snijdt dat de gemeten waarden van de openingshoek omvat
4. trek in de snijpunten tussen de horizontale lijn en het gebied verticale lijnen, waarbij u de bruikbare waarden voor afstand (A) bepaalt. Kies in dit bereik een waarde voor afstand (A). Bijvoorbeeld: als (B) 200 mm is en de gewenste hoek gelijk is aan 110°, dan zal de afstand (A) ongeveer tussen de 300 mm en de 345 mm liggen



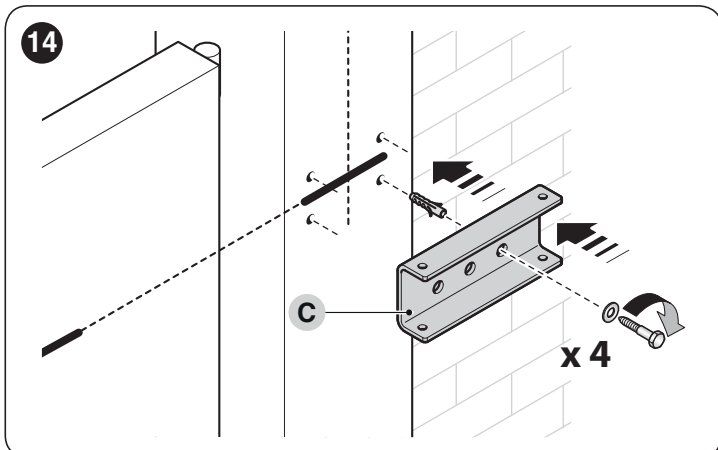
5. Gebruik de bevestigingsbeugel (C), horizontaal gepositioneerd, als sjabloon om de positie van de vier bevestigingsopeningen te bepalen



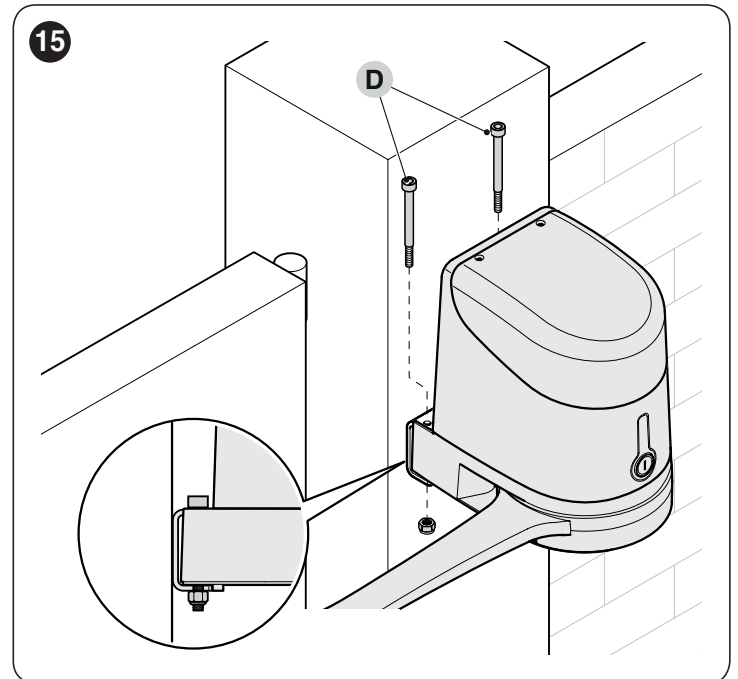
6. Boor de gaten in overeenstemming met de net bepaalde posities



7. Bevestig de bevestigingsbeugel (C) van de reductiemotor aan de muur met behulp van gepaste pluggen, schroeven en borgringen (niet meegeleverd)




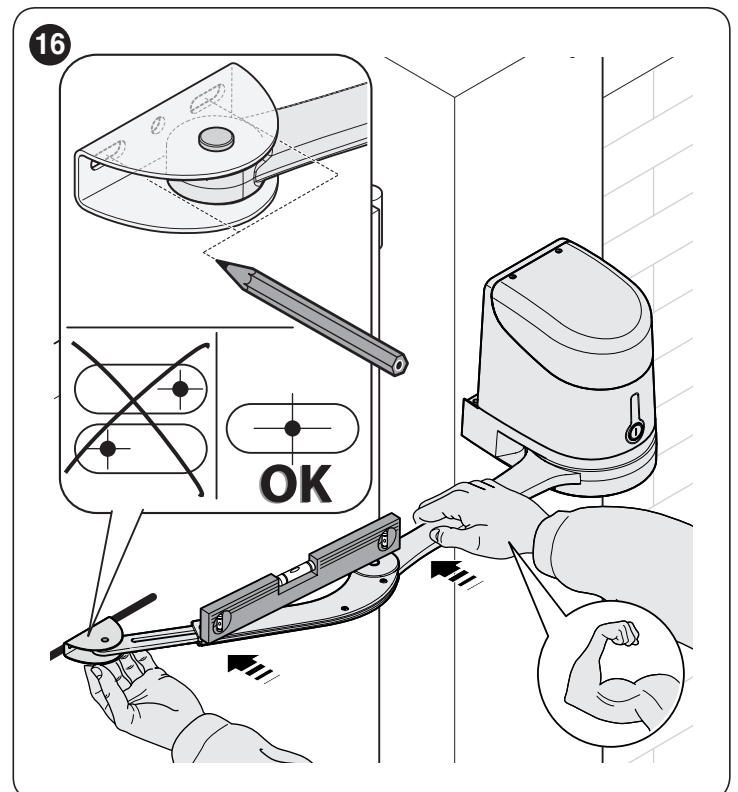
8. bevestig de reductiemotor aan de beugel met behulp van de twee meegeleverde schroeven (D)



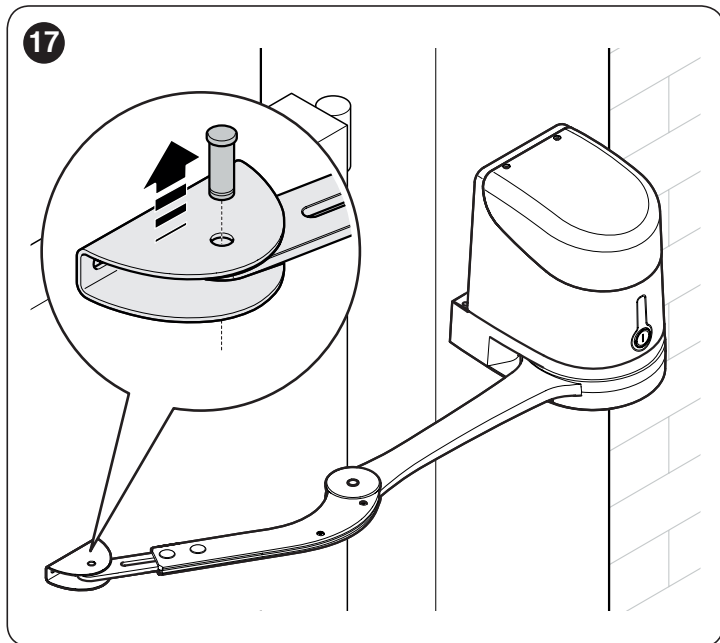
9. Ontgrendel de reductiemotor handmatig (zie paragraaf "Handmatig ontgrendelen en vergrendelen van de reductiemotor")

10. Bepaal de bevestigingsplaats van de beugel op de vleugel van de poort door de armen van de reductiemotor maximaal te verlengen

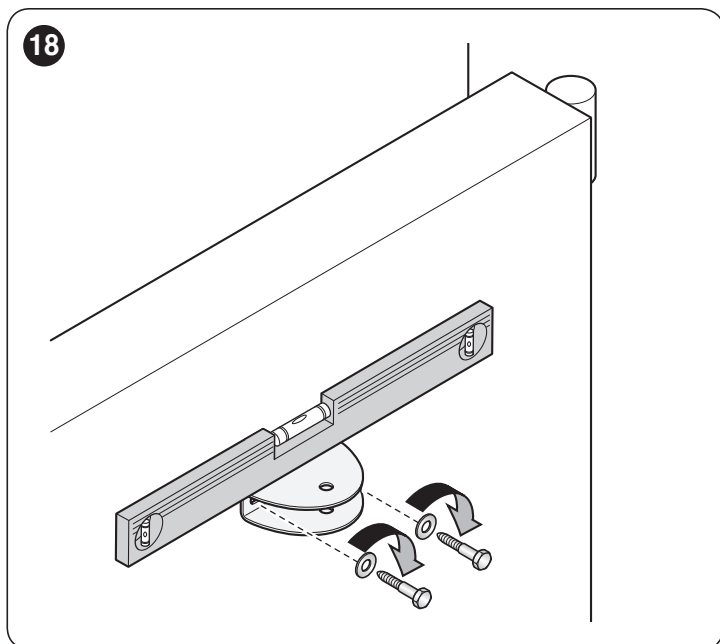
 **Het is belangrijk dat de beugel wordt gepositioneerd op het verste punt ten opzichte van de positie van de reductiemotor. Controleer of de arm blokkeert in zijn eindaanslag.**



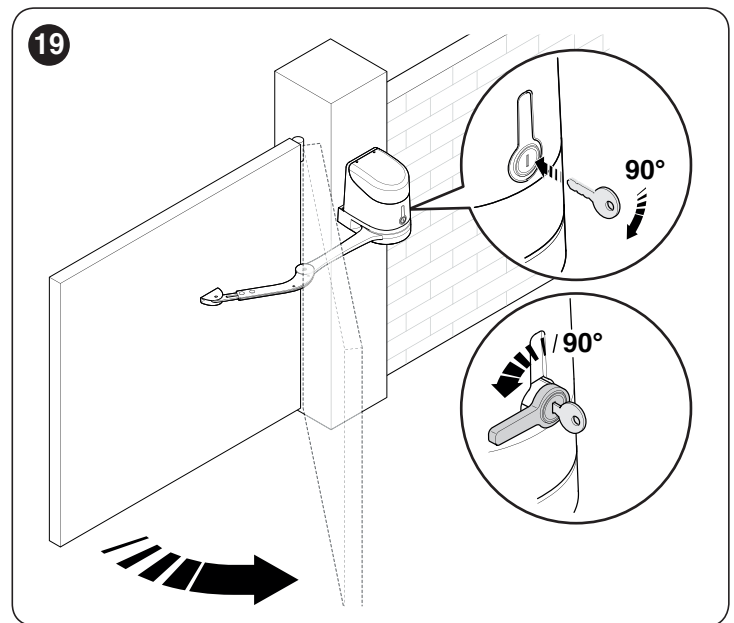
11. Boor gaten in de vleugel
12. Maak de bevestigingsbeugel los van de gebogen arm door de borgring en de respectieve pin te verwijderen



13. Bevestig de beugel in horizontale positie op de vleugel van de poort met behulp van gepaste schroeven (niet meegeleverd)



14. Bevestig de arm opnieuw aan de beugel met behulp van de net verwijderde pin en borgring
15. Alvorens de reductiemotor te vergrendelen, dient u de eindaanslagen in te stellen (zie paragraaf "**Instelling van de mechanische eindaanslagen**")
16. breng de vleugel van het hek handmatig tot ongeveer de helft van zijn traject en blokkeer de reductiemotor zoals aangegeven in paragraaf "**Handmatig ontgrendelen en vergrendelen van de reductiemotor**". Verplaats de vleugel vervolgens enkele centimeters met de hand, in de openingsrichting



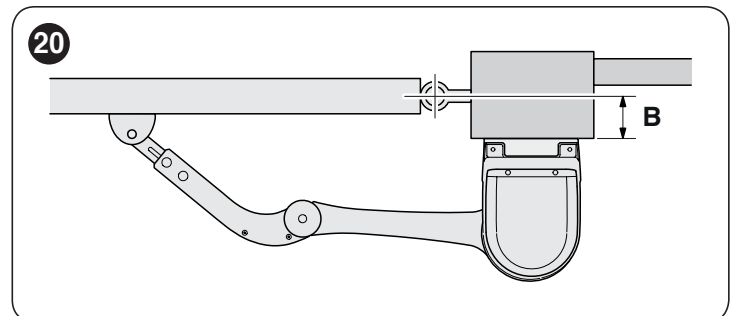
17. als het hek dat geautomatiseerd moet worden twee vleugels heeft, herhaalt u voor het installeren van de andere reductiemotor alle beschreven handelingen.

3.5.3 Installatie van de reductiemotor met ARM MET GEREDUCEERDE LENGTE

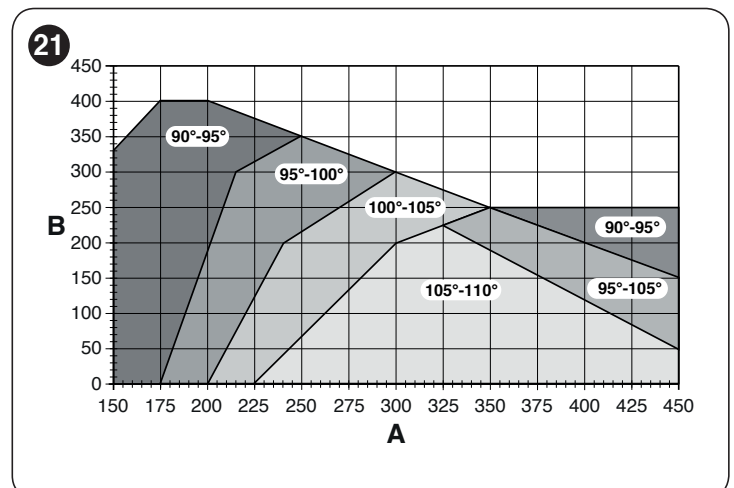
Bij deze configuratie is de maximaal toegestane opening van de vleugel 90°.

Om **HYKE** te installeren:

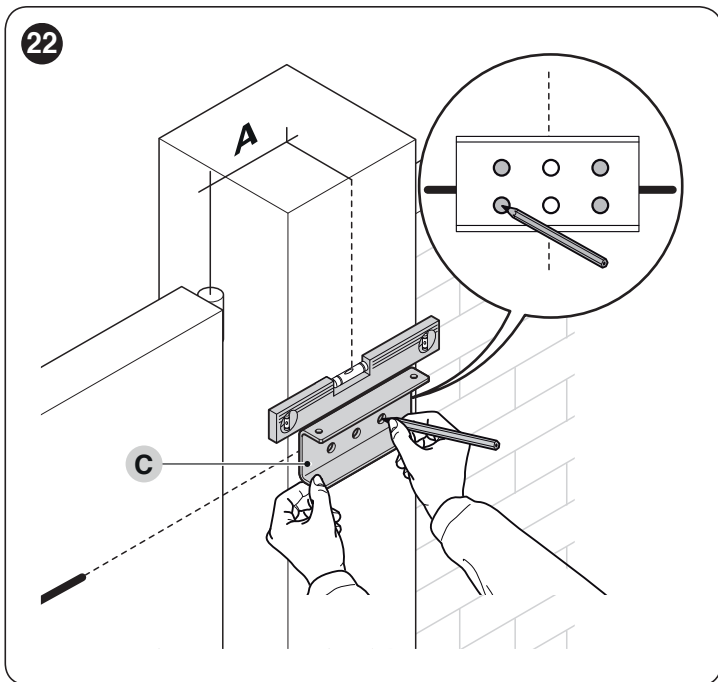
1. Meet de afstand (B)



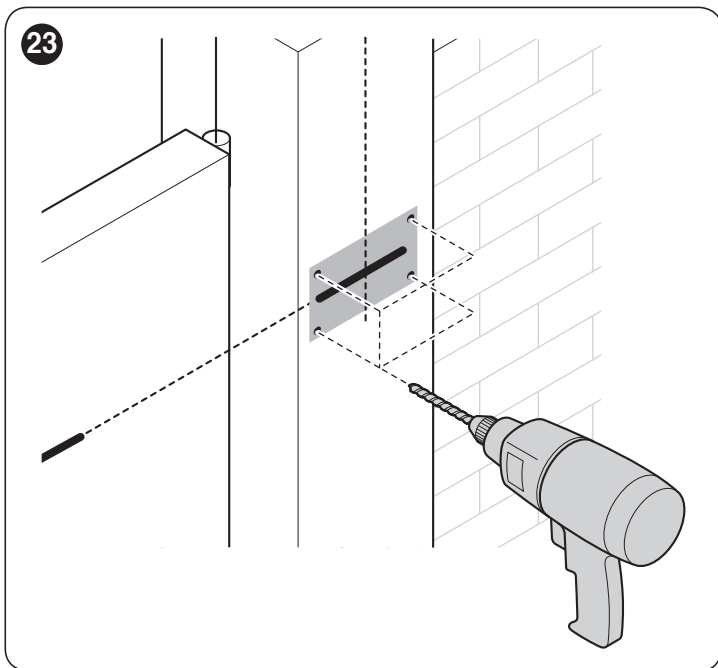
2. geef op de grafiek de gevonden afstand (B) aan en teken vanuit dit punt een horizontale lijn tot deze het gebied tussen de 90° en 95° snijdt
3. trek in de snijpunten tussen de horizontale lijn en het gebied verticale lijnen, waarbij u de bruikbare waarden voor afstand (A) bepaalt. Kies in dit bereik een waarde voor afstand (A). Bijvoorbeeld: als (B) 200 mm is en de gewenste hoek gelijk is aan 95°, dan zal de afstand (A) ongeveer tussen de 400 mm en de 450 mm liggen



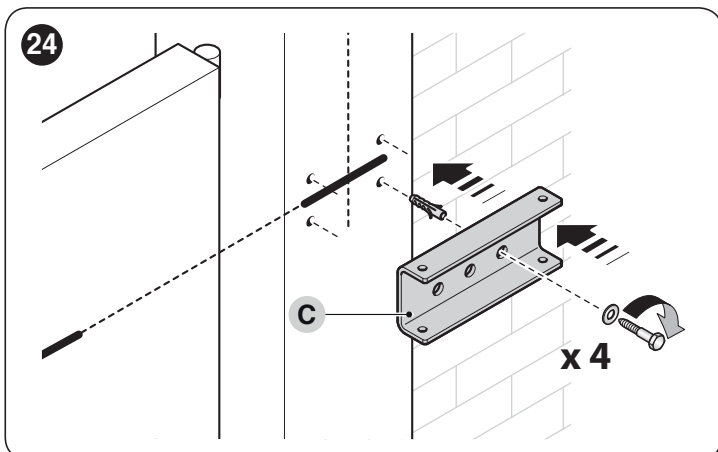
4. Gebruik de bevestigingsbeugel (C), horizontaal gepositioneerd, als sjabloon om de positie van de vier bevestigingsopeningen te bepalen



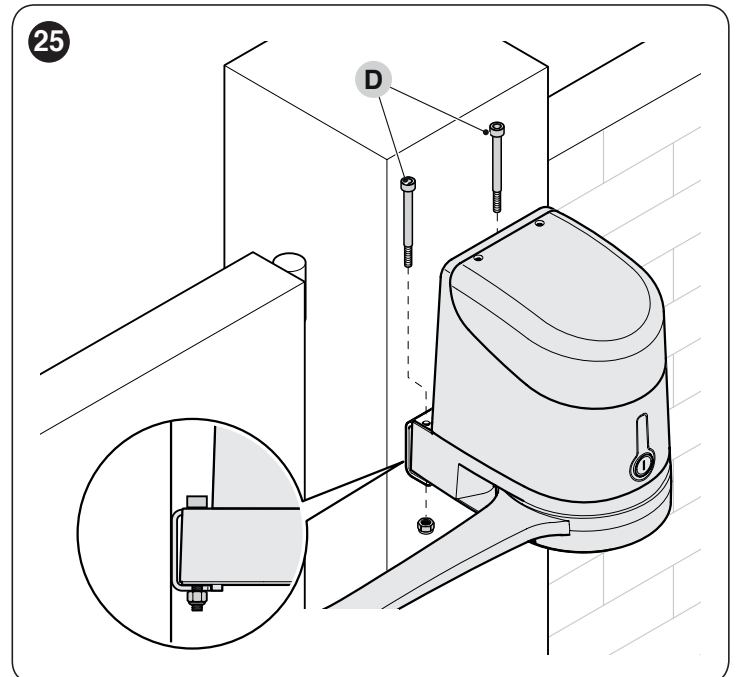
5. Boor de gaten in overeenstemming met de net bepaalde posities



6. Bevestig de bevestigingsbeugel (C) van de reductiemotor aan de muur met behulp van gepaste pluggen, schroeven en borgringen (niet meegeleverd)




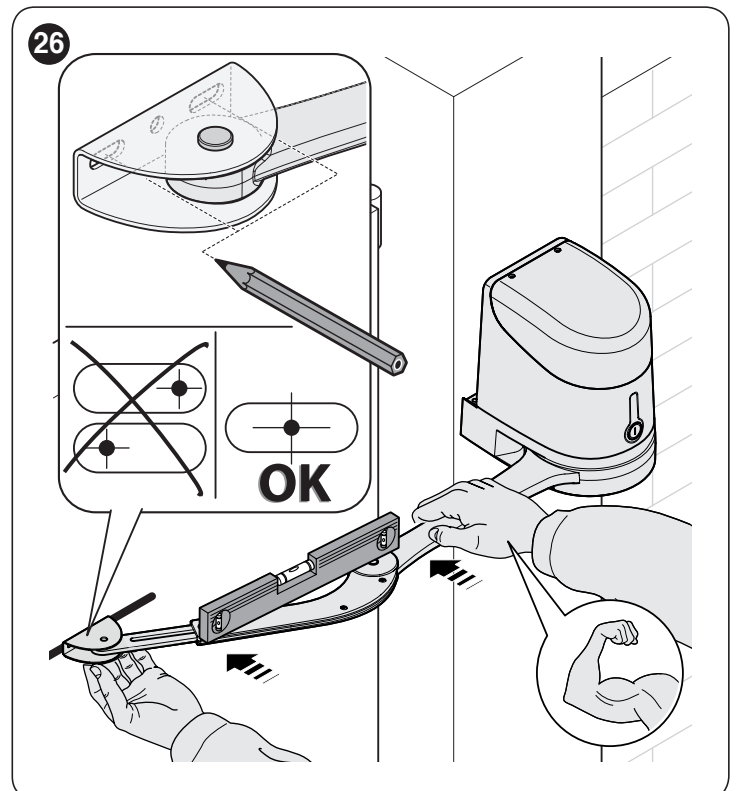
7. bevestig de reductiemotor aan de beugel met behulp van de twee meegeleverde schroeven (D)



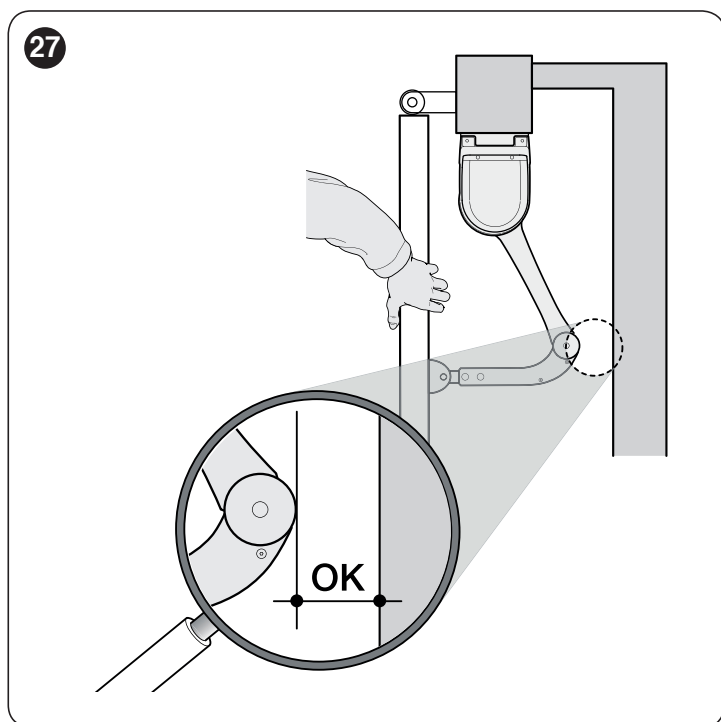
8. Ontgrendel de reductiemotor handmatig (zie paragraaf "Handmatig ontgrendelen en vergrendelen van de reductiemotor")

9. breng de arm naar de vleugel toe en laat de bevestigingsbeugel hierop rusten

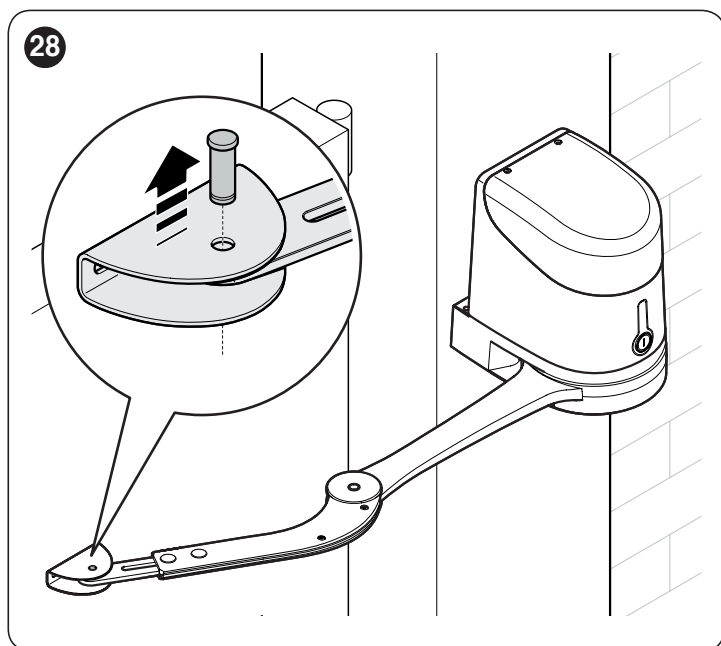
 Duw de gebogen arm met uw handen tegen de vleugel tot de arm geblokkeerd is (maximale opening).



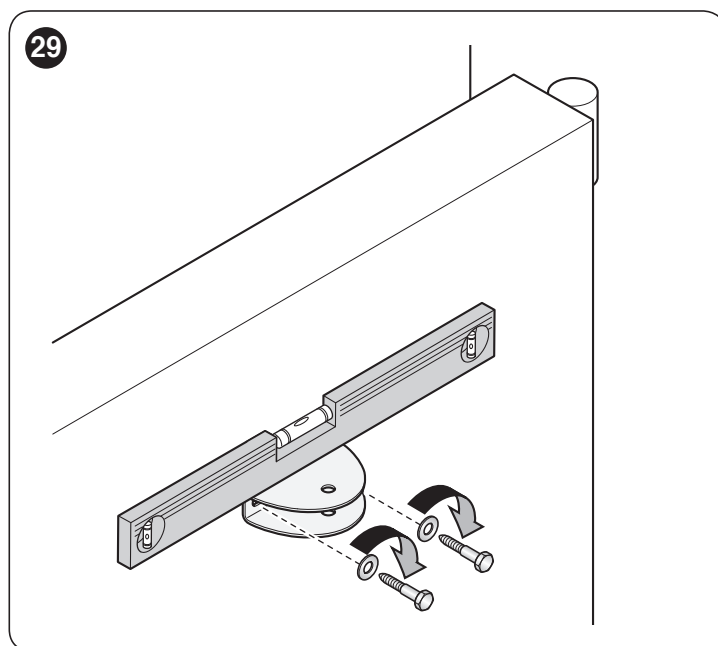
10. houd met één hand de beugel tegen de vleugel, breng de vleugel in de maximaal geopende positie en controleer of de arm niet tegen eventuele obstakels komt



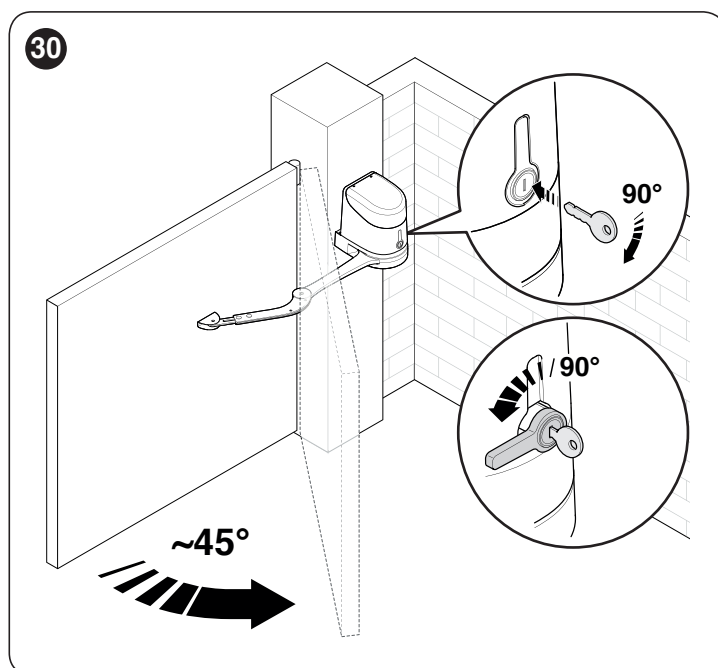
11. Boor gaten in de vleugel
12. Maak de bevestigingsbeugel los van de gebogen arm door de borging en de respectieve pin te verwijderen



13. Bevestig de beugel in horizontale positie op de vleugel van de poort met behulp van gepaste schroeven (niet meegeleverd)



14. Bevestig de arm opnieuw aan de beugel met behulp van de net verwijderde pin en borging
15. Alvorens de reductiemotor te vergrendelen, dient u de eindaanslagen in te stellen (zie paragraaf "**Instelling van de mechanische eindaanslagen**")
16. breng de vleugel van het hek handmatig tot ongeveer de helft van zijn traject en blokkeer de reductiemotor zoals aangegeven in paragraaf "**Handmatig ontgrendelen en vergrendelen van de reductiemotor**". Verplaats de vleugel vervolgens enkele centimeters met de hand, in de openingsrichting

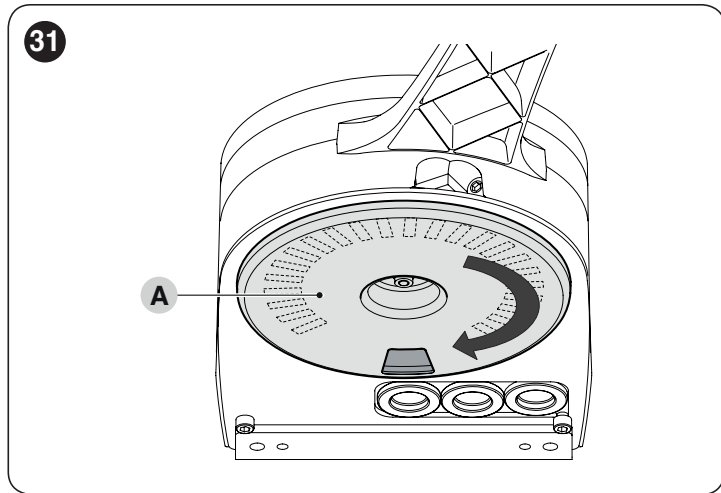


17. als het hek dat geautomatiseerd moet worden twee vleugels heeft, herhaalt u voor het installeren van de andere reductiemotor alle beschreven handelingen.

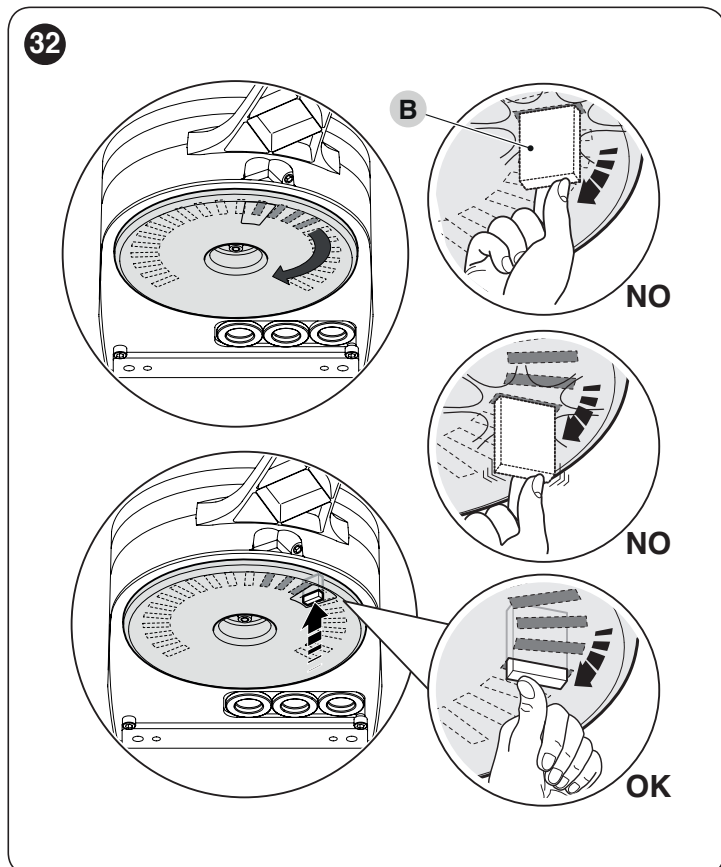
3.6 INSTELLING VAN DE MECHANISCHE EINDAANSLAGEN

Ga als volgt te werk om de eindaanslagen af te stellen:

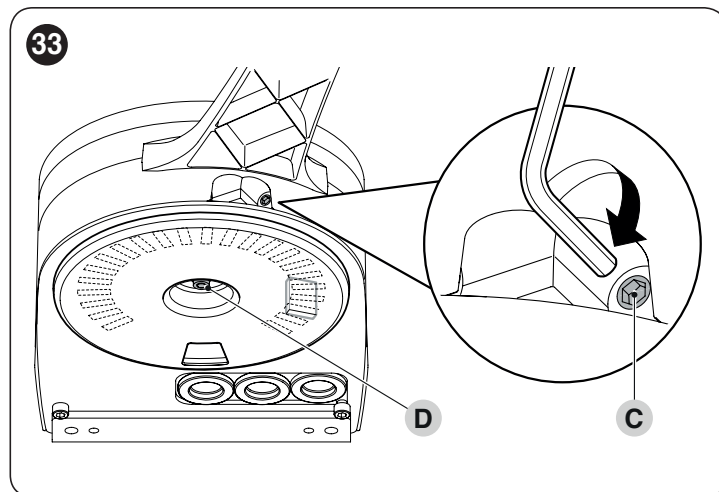
1. ontgrendel de reductiemotor met de daartoe bestemde sleutel (zie paragraaf "**Handmatig ontgrendelen en vergrendelen van de reductiemotor**")
2. Breng de vleugels van de poort handmatig in de maximale openingspositie
3. Draai aan de plastic schijf (A) aan de onderkant van de reductiemotor en breng de gleuf onder de arm in de aangegeven positie



4. Steek de eindaanslag (B) in de eerste beschikbare positie; tracht ze in te steken zoals aangegeven



5. Draai aan de schijf (A) zodat de eindaanslag niet valt en breng de gleuf in de positie zoals weergegeven in "**Afbeelding 31**". Voor een nauwkeurigere instelling draait u aan de stelschroef (C)



Als de installatie niet is uitgerust met een sluitstop op de grond, moet de hele procedure worden herhaald om ook de eindaanslag voor de sluiting in te stellen

6. Draai de bevestigingsmoer van de schijf (D) stevig vast om te verzekeren dat ze niet per ongeluk kan verdraaien.

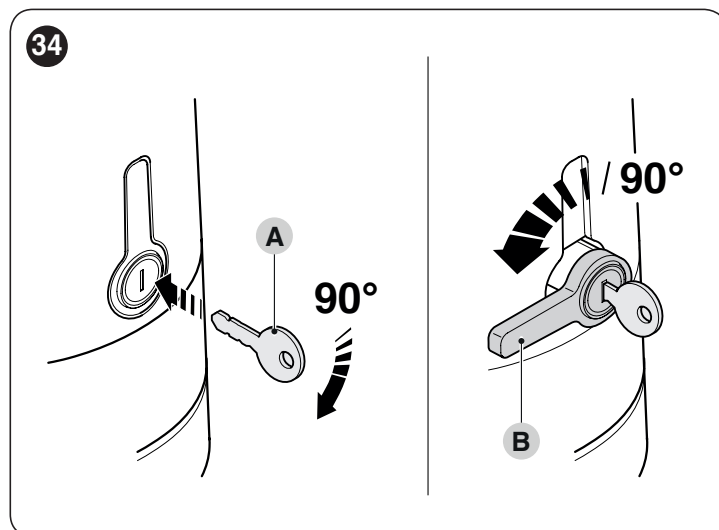
3.7 HANDMATIG ONTGRENDELEN EN VERGRENDELEN VAN DE REDUCTIEMOTOR

De reductiemotor is uitgerust met een mechanisch ontgrendelings-systeem waarmee de poort handmatig geopend en gesloten kan worden.

Deze handelingen dienen te worden uitgevoerd als de elektrische energie uitvalt, bij storingen in functionering en tijdens de installatie.

Ontgrendelen gebeurt als volgt:

1. steek de sleutel (A) in het slot en draai die 90° met de klok mee
2. draai de hendel (B) 90° naar links die door een veer uit de zitting is gesprongen



3. u kunt de vleugel nu handmatig in de gewenste stand plaatsen.

Om te vergrendelen:

1. draai de hendel (B) 90° in de verticale positie
2. duw de hendel in zijn zitting
3. draai de sleutel (A) 90° naar links
4. Trek de sleutel eruit.

4 ELEKTRISCHE AANSLUITINGEN

4.1 VOORAFGAANDE CONTROLES

 Alle elektrische aansluitingen moeten tot stand worden gebracht terwijl de netspanning uitgeschakeld en de bufferbatterij (als deze aanwezig is in de automatisering) losgekoppeld is.

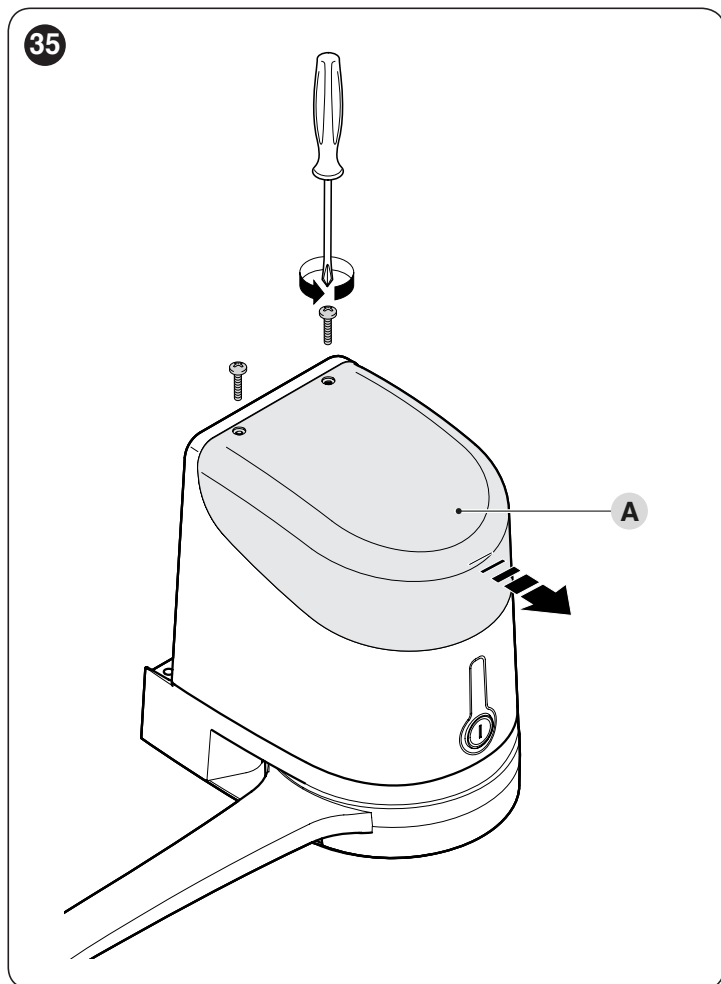
 De aansluitwerkzaamheden mogen uitsluitend door gekwalificeerd personeel worden uitgevoerd.

 Op het spanningsnet moet een voorziening worden aangebracht die volledige loskoppeling van de automatisering van de netvoeding verzekert.

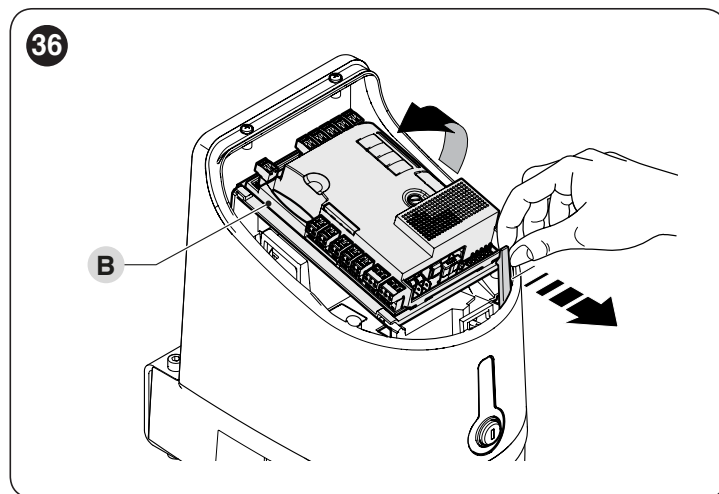
- De stroomonderbreker moet een openingsafstand tussen de contacten hebben die volledige afkoppeling mogelijk maakt bij de condities die zijn vastgelegd voor overspanningscategorie III, conform de installatieregels.

Doe het volgende om de elektrische aansluitingen tot stand te brengen:

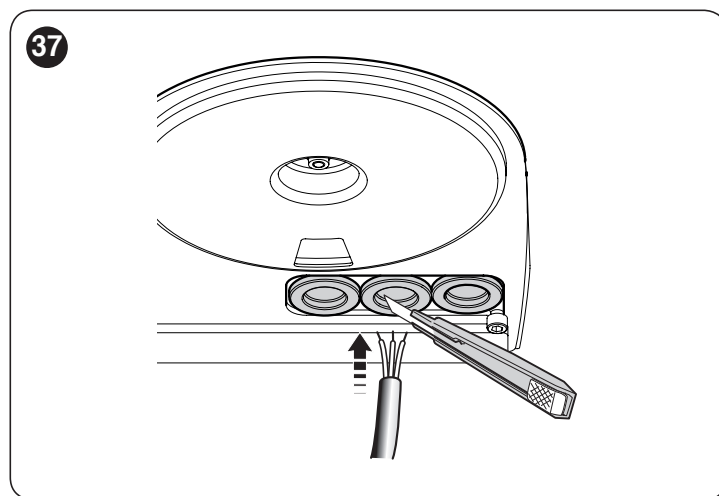
1. Open het deksel (A) van de reductiemotor



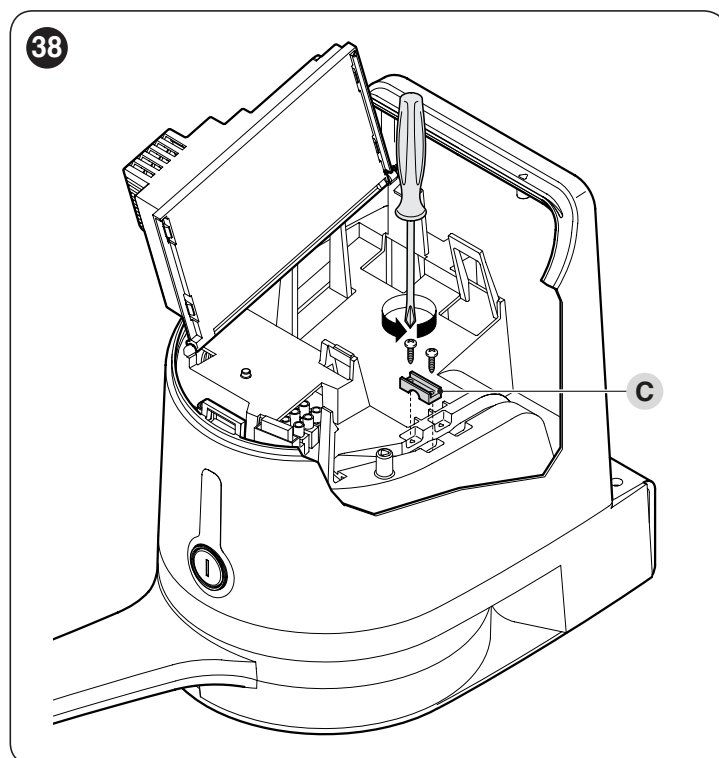
2. til de besturingseenheid (B) van de reductiemotor op



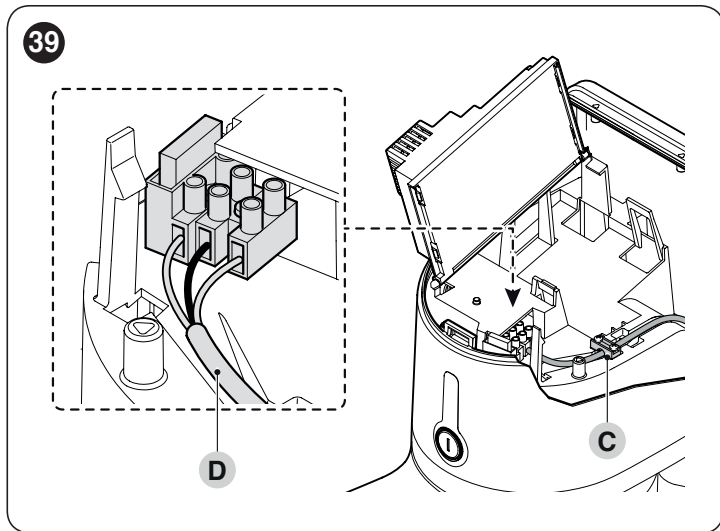
3. Voer de voedingskabel en de andere elektriciteitskabels door het gat aan de onderkant van de reductiemotor



4. sluit eerst de voedingskabel aan van de motor met besturingseenheid HK7024 en HK7024HS: schroef de kabelklem (C) los.

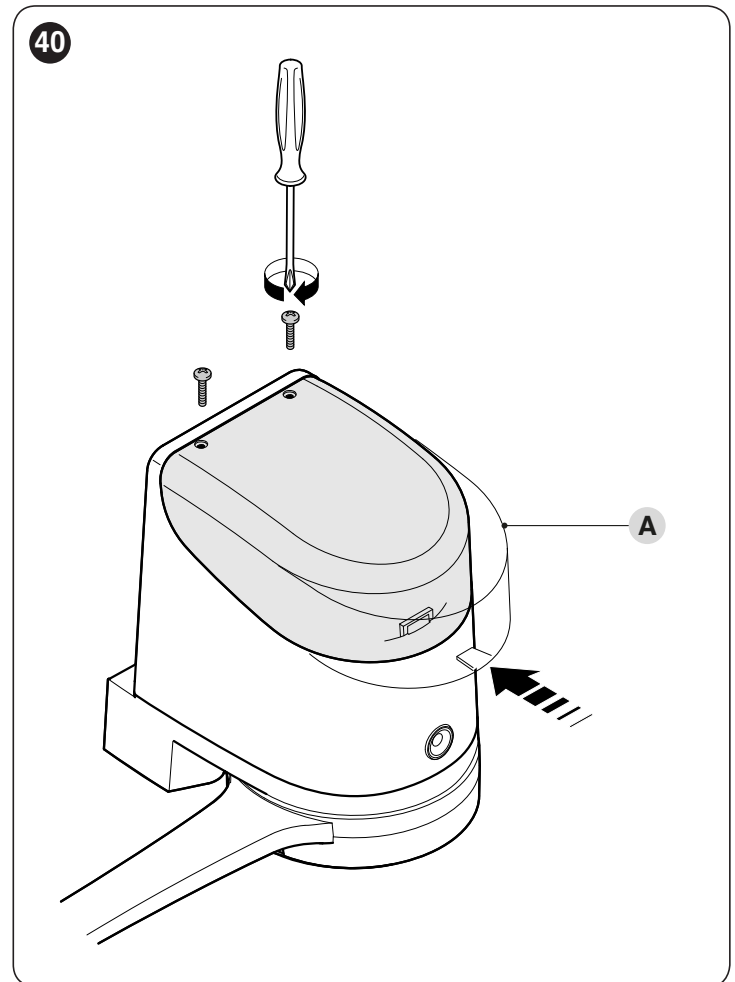


5. Sluit de voedingskabel (D) aan en blokkeer deze met de kabelklem (C)



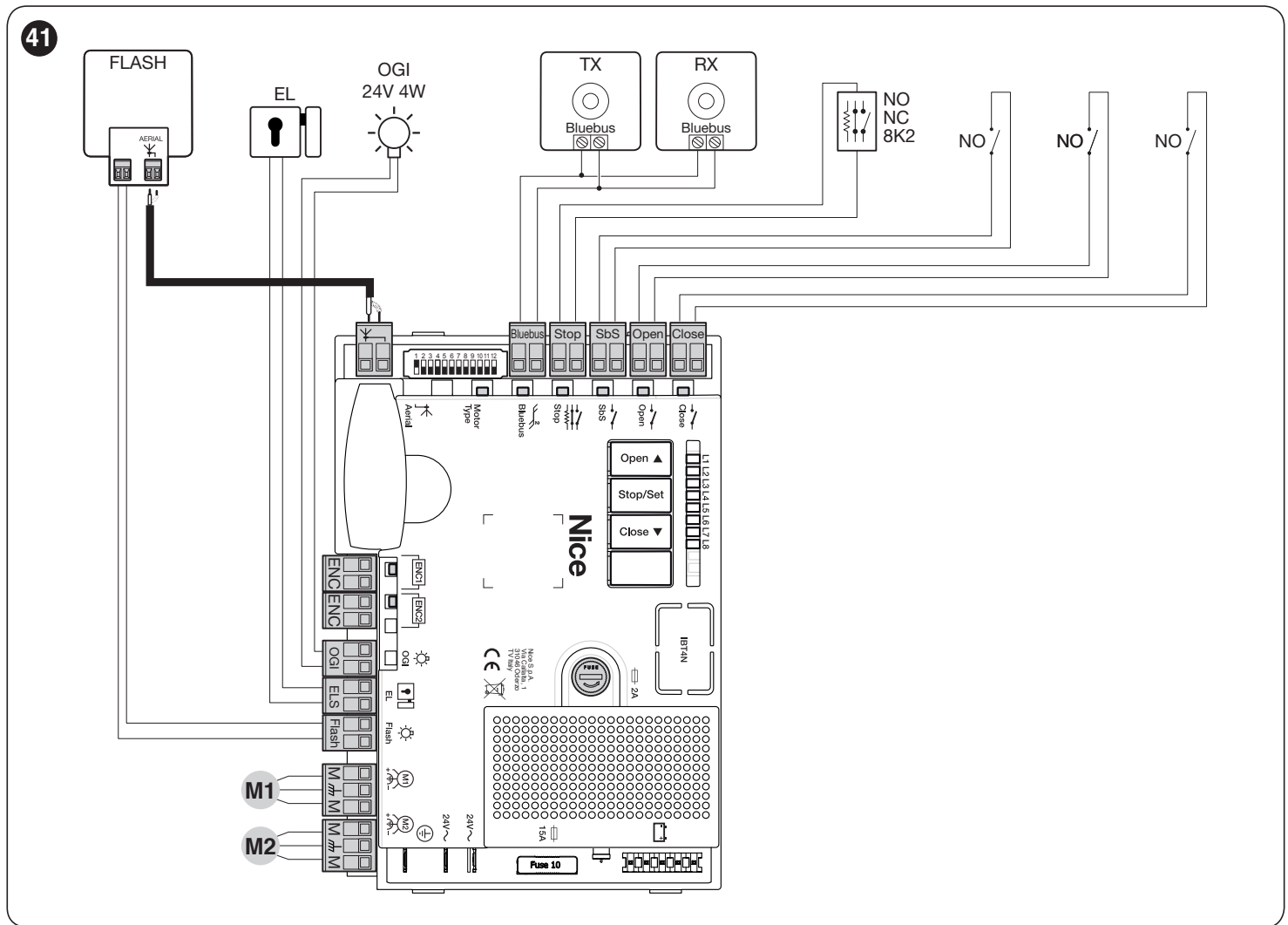
6. sluit volgens dezelfde procedure de voedingskabel aan op de motor zonder besturingseenheid **HK7224** en **HK7224HS**
7. sluit de kabels van de aanwezige bijbehorende inrichtingen aan; zie hiervoor "**Afbeelding 41**" en paragraaf "**Fotocellen**"

8. Sluit de deksels van de reductiemotor terug.






4.2 SCHEMA EN BESCHRIJVING VAN DE AANSLUITINGEN

4.2.1 Aansluitschema



4.2.2 Beschrijving van de aansluitingen

Tabel 3

| ELEKTRISCHE AANSLUITINGEN | |
|---|---|
| Klemmen | Beschrijving |
| M  M | Aansluiting van de motor M1 [opmerking 1] |
| M  M | Aansluiting van de motor M2 |
| Flash | Uitgang voor een knipperlicht met lamp van 12 V (max. 21 W). De uitgang kan worden geprogrammeerd (zie paragraaf " Programming eerste niveau (ON-OFF) "). |
| ELS | Uitgang voor elektrisch slot van 12 V~ (max. 15 VA). De uitgang kan worden geprogrammeerd (zie paragraaf " Programming eerste niveau (ON-OFF) "). |
| OGI | Uitgang "Lampje hek open" voor een signaleringslamp van 24 V en maximaal 4 W. De uitgang kan worden geprogrammeerd (zie paragraaf " Programming eerste niveau (ON-OFF) "). |
| ENC | Ingang encoder motor 1. Er hoeven geen polariteiten te worden gerespecteerd |
| ENC | Ingang encoder motor 2. Er hoeven geen polariteiten te worden gerespecteerd |
|  | Aansluiting antenne van radio-ontvanger |
| Bluebus | Ingang voor compatibele inrichtingen (bijvoorbeeld EPLB, EPLOB, EPLIOB, ETPB, EDSB). De aansluiting van de inrichtingen wordt uitgevoerd in parallel d.m.v. twee geleiders waarin zowel de elektrische voeding als de communicatiesignalen lopen. De polariteiten hoeven niet te worden nageleefd. Tijdens de aanleerfase zullen de inrichtingen die op de besturingseenheid zijn aangesloten een voor een worden erkend, dankzij een eenduidige code. Elke keer dat er een inrichting wordt toegevoegd of verwijderd, is het noodzakelijk de aanleerprocedure uit te voeren via de besturingseenheid (zie paragraaf " Herkenning van inrichtingen "). |

Opmerking 1 Niet gebruikt voor poorten met één vleugel (de besturingseenheid herkent automatisch dat er maar één motor is geïnstalleerd).

| ELEKTRISCHE AANSLUITINGEN | |
|---------------------------|---|
| Klemmen | Beschrijving |
| Stop | Ingang voor die inrichtingen die via hun ingreep de onmiddellijke stop veroorzaken van de lopende manoeuvre, gevolgd door een korte omkering. Op deze ingang kunnen contacten worden aangesloten van het type NO (normaal geopend), NC (normaal gesloten) of inrichtingen met een uitgang met constante weerstand 8,2 kΩ zoals bijvoorbeeld contactlijsten. Elke inrichting die is aangesloten op deze ingang, wordt apart herkend door de besturingseenheid, tijdens de aanleerfase (zie paragraaf " Herkenning van inrichtingen "). Als de besturingseenheid tijdens deze fase een wijziging waarneemt t.o.v. de aangeleerde status, voert hij een STOP uit. Op deze ingang is het mogelijk een of meer inrichtingen aan te sluiten, zelfs als ze van elkaar verschillen: in parallel meerdere NO inrichtingen; in serie meerdere NC inrichtingen, zoveel u wilt; in parallel 2 inrichtingen met uitgang met constante weerstand van 8,2 kΩ. Bij aanwezigheid van meer dan 2 inrichtingen is het noodzakelijk ze via een cascadeschakeling aan te sluiten met een enige afsluitweerstand van 8,2 kΩ; in parallel 2 inrichtingen NO en NC, door het NC contact in serie te plaatsen met een weerstand van 8,2 kΩ (dit maakt het mogelijk zelfs een combinatie van 3 inrichtingen aan te sluiten: NO, NC en 8,2 kΩ). |
| SbS | Ingang voor een NO-knop (normaal geopend), voor de verzending van instructies met de modaliteit Stap-voor-stap. |
| Open | Ingang voor bedieningsinrichtingen die, bij ingrijpen, alleen een openingsmanoeuvre veroorzaken. Op deze ingang is het mogelijk contacten van het type NO (normaal geopend) aan te sluiten. |
| Close | Ingang voor bedieningsinrichtingen die, bij ingrijpen, alleen een sluitmanoeuvre veroorzaken. Op deze ingang is het mogelijk contacten van het type NO (normaal geopend) aan te sluiten. |

5 EINDCONTROLES EN START

Alvorens met de fase van de eindcontroles en de start van de automatisering te beginnen, is het raadzaam om de vleugel halverwege de loopweg te zetten zodat hij onbelemmerd zowel open als dicht kan gaan.

5.1 AANSLUITING OP DE VOEDING

⚠ De voedingsaansluiting moet worden gemaakt door ervaren, deskundig personeel dat in het bezit is van de vereiste kenmerken, met volledige inachtneming van wetten, voorschriften en reglementen.

Zodra er spanning op het product komt te staan, is het raadzaam enkele eenvoudige controles uit te voeren:

1. Controleer of de "BlueBus"-led regelmatig knippert met een frequentie van één knippering per seconde.
2. Controleer of ook de leds op de fotocellen (zowel op TX als op RX) knipperen; het is niet van belang hoe ze knipperen, dat hangt van andere factoren af
3. Controleer of het knipperlicht dat op de uitgang FLASH is aangesloten, uit is..

Als dit alles niet gebeurt, dient u onmiddellijk de voeding naar de besturingseenheid af te sluiten en de elektrische aansluitingen nauwkeuriger te controleren.

Meer nuttige informatie over het opsporen en analyseren van storingen vindt u in het hoofdstuk "**WAT TE DOEN ALS... (handleiding voor het oplossen van problemen)**".

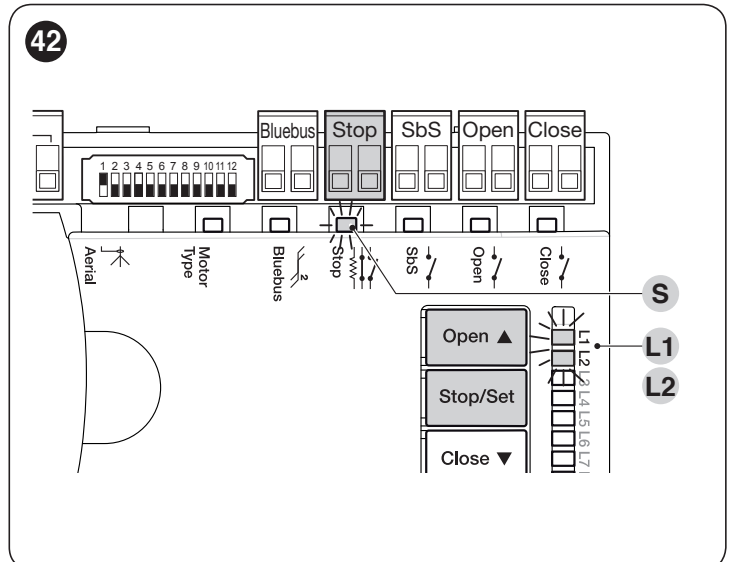
5.2 HERKENNING VAN INRICHTINGEN

Nadat u de besturingseenheid voor het eerst heeft aangestoken is het noodzakelijk hem de inrichtingen te doen herkennen aangesloten op de ingangen "Bluebus" en "Stop".

📖 De aanleerfase moet ook worden uitgevoerd als er geen enkele inrichting verbonden is met de besturingseenheid.

De besturingseenheid is in staat om de verschillende aangesloten inrichtingen afzonderlijk te herkennen dankzij de herkenningsprocedure en kan mogelijke aanwezige storingen detecteren.

Daarom moeten de apparaten telkens worden herkend wanneer er een wordt toegevoegd of verwijderd.



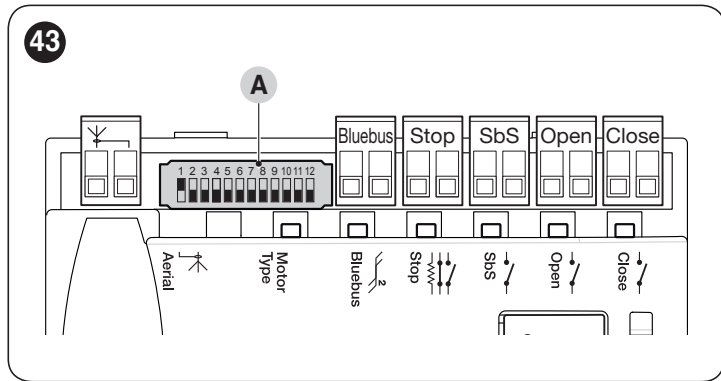
De leds "L1" en "L2" die aanwezig zijn op de besturingseenheid ("**Afbeelding 42**"), knipperen langzaam om aan te geven dat het noodzakelijk is de aanleerprocedure uit te voeren.

Doe het volgende:

1. druk tegelijkertijd op de toetsen [Open ▲] en [Stop/Set] en houd ze ingedrukt
2. laat de toetsen los zodra de leds "L1" en "L2" snel gaan knipperen (na ongeveer 3 seconden)
3. wacht enkele seconden tot de besturingseenheid het herkennen van de inrichtingen voltooit
4. aan het einde van deze fase zal de led "Stop" (S) aan staan en moeten de leds "L1" en "L2" uitgaan (de leds "L3" en "L4" zouden kunnen beginnen te knipperen).

5.3 KEUZESCHAKELAAR MOTOR

De besturingseenheid heeft een keuzeschakelaar (A - "Afbeelding 43") waarmee het gebruikte type motor kan worden gespecificeerd (zie "Tabel 4").



Hand icon: Het instellen van de keuzeschakelaar van de motor moet worden gedaan voordat u de posities van de mechanische stops aanleert.

Hand icon: Configuraties die niet worden weergegeven in "Tabel 4" zijn niet toegestaan.

Tabel 4

| SELECTIE TYPE MOTOR | | |
|---------------------|-----------------------|-------------------|
| Type motor | Keuzeschakelaar motor | Weergave op Oview |
| HK7024 | | HYKE |
| HK7024HS | | HYKEHS |

5.4 AANLEREN VAN DE POSITIES VAN DE MECHANISCHE STOPS

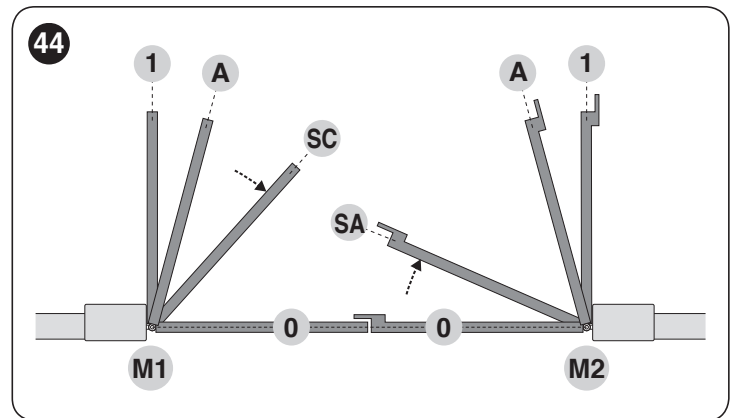
Na het aanleren van de inrichtingen moeten de posities van de mechanische stops (maximale opening en maximale sluiting) worden aangeleerd. Deze procedure kan in drie modi worden uitgevoerd: **automatisch**, **handmatig** en **gemengd**.

In de **automatische** modus voert de besturingseenheid de procedure voor het aanleren van de mechanische stops uit, berekent hij de meest geschikte faseverschuivingen van de vleugels en berekent hij de vertragingpunten "SA" en "SC" ("Afbeelding 44").

Warning icon: Alvorens met de zelflering in "automatische" modus te starten, dient u te controleren dat de motorkracht geschikt is voor het gebruikte motortype (zie paragraaf "Programmering tweede niveau (instelbare parameters) - Functie L5").

In de **handmatige** modus worden de posities ("Afbeelding 44") één voor één geprogrammeerd, door de vleugels naar de gewenste punten te verplaatsen. De te programmeren positie is te herkennen aan het knipperen van een van de acht leds "L1...L8" (zie "Tabel 5").

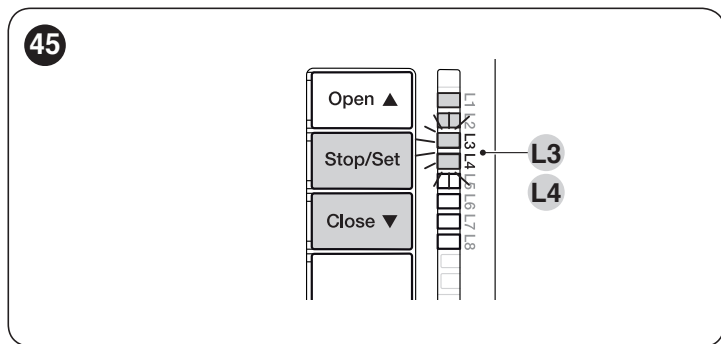
In de **gemengde** modus kan de automatische procedure worden uitgevoerd, waarna met de handmatige procedure een of meer posities gewijzigd kunnen worden, met uitzondering van de posities "0" en "1", die samenvallen met de posities van de mechanische stops.



Tabel 5

| PROGRAMMERINGSPOSITIES | | |
|------------------------|-----|---|
| Positie | Led | Beschrijving |
| Positie 0 (motor 1) | L1 | Positie voor maximale sluiting: wanneer de met motor 1 gerelateerde vleugel de mechanische stop voor de sluiting raakt |
| Positie 0 (motor 2) | L2 | Positie voor maximale sluiting: wanneer de met motor 2 gerelateerde vleugel de mechanische stop voor de sluiting raakt |
| Positie SA (motor 2) | L3 | Vertraging tijdens de opening: wanneer de vleugel van motor 2 deze positie overschrijdt, begint de opening van de vleugel 1 |
| Positie A (motor 1) | L4 | Gewenste openingspositie: positie waarin de vleugel die aangesloten is op motor 1 moet stoppen aan het einde van een openingspositie. Het is niet noodzakelijk dat deze positie overeenkomt met de mechanische openingsstop. Hij kan naar keuze worden ingesteld tussen de positie "0" en "1" |
| Positie A (motor 2) | L5 | Gewenste openingspositie: positie waarin de vleugel die aangesloten is op motor 2 moet stoppen aan het einde van een openingspositie. Het is niet noodzakelijk dat deze positie overeenkomt met de mechanische openingsstop. Hij kan naar keuze worden ingesteld tussen de positie "0" en "1" |
| Positie SC (motor 1) | L6 | Vertraging tijdens de sluiting: wanneer de vleugel 1 zich onder deze positie bevindt, begint de sluiting van de vleugel 2 |
| Positie 1 (motor 1) | L7 | Positie voor maximale opening: wanneer de met motor 1 gerelateerde vleugel de mechanische stop voor de opening raakt |
| Positie 1 (motor 2) | L8 | Positie voor maximale opening: wanneer de met motor 2 gerelateerde vleugel de mechanische stop voor de opening raakt |

5.4.1 Aanleren in automatische modus



Om de automatische aanleerprocedure uit te voeren:

1. Druk tegelijkertijd op de toetsen **[Stop/Set]** en xxx en houd ze ingedrukt **[Close ▼]**
2. laat de toetsen los zodra de leds "L3" en "L4" snel gaan knipperen (na ongeveer 5 sec.)
3. Controleer of de automatisering de volgende reeksen van manoeuvres uitvoert:
 - a. langzame sluiting van de motor M1 tot aan de mechanische stop
 - b. langzame sluiting van de motor M2 tot aan de mechanische stop
 - c. langzame opening van de motor M2 en de motor M1, tot aan de stop
 - d. snelle sluiting van de motoren M1 en M2.



Als de eerste manoeuvre (a) de vleugel die wordt bestuurd door motor M1 niet sluit, maar degene die wordt bestuurd door M2, drukt u op de toets **[Open ▲]** of **[Close ▼]** om de aanleerfase te stoppen. Wissel vervolgens de aansluitingen van de motoren M1 en M2 op de klemmen op de besturingseenheid en op die van de betreffende encoders. Herhaal de aanleerprocedure.



Als de eerste twee manoeuvres (a en b) geen "sluitbewegingen" blijken te zijn, maar "openingsbewegingen", drukt u op de toets **[Open ▲]** of **[Close ▼]** om de aanleerfase te stoppen. Op dit punt keert u, op de motor die het openingsmanoeuvre heeft uitgevoerd, de polariteit van de draden om (externe positie op de klem) en herhaalt u de zelfaanleerprocedure.

4. Na afloop van het sluitmanoeuvre (d) van de twee motoren gaan de leds "L3" en "L4" uit om aan te geven dat de procedure correct is uitgevoerd.



Als tijdens de automatische aanleerprocedure de fotocellen of een op de "Stop"-ingang aangesloten inrichting in werking treden, wordt de procedure onderbroken en begint de led L1 te knipperen. In dat geval moet de zelfaanleerprocedure worden herhaald.

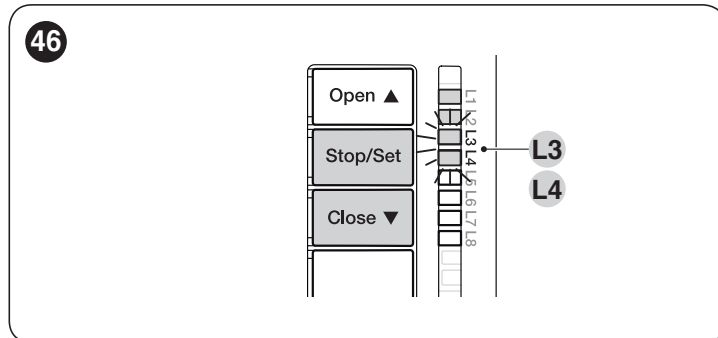


De automatische aanleerprocedure kan op elk gewenst moment opnieuw worden uitgevoerd, ook na uitvoering van de installatiefase; bijvoorbeeld na wijziging van de positie van de mechanische stops.

5.4.2 Aanleren in handmatige modus



De aanleerprocedure geeft ongeveer 10 seconden tijd tussen het indrukken van de ene toets en de andere. Na deze tijd wordt de procedure automatisch beëindigd en worden de tot dan toe gemaakte wijzigingen opgeslagen in het geheugen.



Om van de ene led naar de andere led over te schakelen terwijl de leds "L1..L8" aan het knipperen zijn, volstaat het eenmaal kort te drukken op de toets **[Open ▲]** of **[Close ▼]** (de led knippert om de actuele positie aan te geven).



Tijdens het knipperen van de led "L1..L8" en om de motor naar de ene of naar de andere kant te laten bewegen, drukt u voor langere tijd op de toetsen **[Open ▲]** of **[Close ▼]**.

Om de handmatige aanleerprocedure uit te voeren:

1. Druk tegelijkertijd op de toetsen **[Stop/Set]** en xxx en houd ze ingedrukt **[Close ▼]**
2. laat de toetsen los zodra de led "L1" begint te knipperen (na ongeveer 3 sec.)
3. De led "L1" knippert: **positie 0 van M1**
 - om motor 1 aan te sturen en in de **positie "0"** te brengen ("Afbeelding 44"): druk op de toetsen **[Open ▲]** of **[Close ▼]** en houd deze ingedrukt. Zodra de positie bereikt is, laat u de toets los om de manoeuvre te stoppen
 - Om de positie in het geheugen op te slaan, drukt u op de toets **[Stop/Set]** en houdt u deze gedurende minstens 3 sec. ingedrukt; laat de toets daarna los (na 2 sec. blijft de led "L1" branden en bij het loslaten van de toets **[Stop/Set]** begint de led "L2" te knipperen)
4. De led "L2" knippert: **positie 0 van M2**
 - om motor 2 aan te sturen en in de **positie "0"** te brengen ("Afbeelding 44"): druk op de toetsen **[Open ▲]** of **[Close ▼]** en houd deze ingedrukt. Zodra de positie bereikt is, laat u de toets los om de manoeuvre te stoppen
 - Om de positie in het geheugen op te slaan, drukt u op de toets **[Stop/Set]** en houdt u deze gedurende minstens 3 sec. ingedrukt; laat de toets daarna los (na 2 sec. blijft de led "L2" branden en bij het loslaten van de toets **[Stop/Set]** begint de led "L3" te knipperen)
5. De led "L3" knippert: **positie SA van M2**
 - om motor 2 aan te sturen en in de **positie "SA"** te brengen ("Afbeelding 44"): druk op de toetsen **[Open ▲]** of **[Close ▼]** en houd deze ingedrukt. Zodra de positie bereikt is, laat u de toets los om de manoeuvre te stoppen
 - Om de positie in het geheugen op te slaan, drukt u op de toets **[Stop/Set]** en houdt u deze gedurende minstens 3 sec. ingedrukt; laat de toets daarna los (na 2 sec. blijft de led "L3" branden en bij het loslaten van de toets **[Stop/Set]** begint de led "L4" te knipperen)

6. De led "L4" knippert: **positie A van M1**
- om motor 1 aan te sturen en in de **positie "A"** te brengen ("Afbeelding 44"): druk op de toetsen **[Open ▲]** of **[Close ▼]** en houd deze ingedrukt. Zodra de positie bereikt is, laat u de toets los om de manoeuvre te stoppen
 - Om de positie in het geheugen op te slaan, drukt u op de toets **[Stop/Set]** en houdt u deze gedurende minstens 3 sec. ingedrukt; laat de toets daarna los (na 2 sec. blijft de led "L4" branden en bij het loslaten van de toets **[Stop/Set]** begint de led "L5" te knipperen)
7. De led "L5" knippert: **positie A van M2**
- om motor 2 aan te sturen en in de **positie "A"** te brengen ("Afbeelding 44"): druk op de toetsen **[Open ▲]** of **[Close ▼]** en houd deze ingedrukt. Zodra de positie bereikt is, laat u de toets los om de manoeuvre te stoppen
 - Om de positie in het geheugen op te slaan, drukt u op de toets **[Stop/Set]** en houdt u deze gedurende minstens 3 sec. ingedrukt; laat de toets daarna los (na 2 sec. blijft de led "L5" branden en bij het loslaten van de toets **[Stop/Set]** begint de led "L6" te knipperen)
8. De led "L6" knippert: **positie SC van M1**
- om motor 1 aan te sturen en in de **positie "SC"** te brengen ("Afbeelding 44"): druk op de toetsen **[Open ▲]** of **[Close ▼]** en houd deze ingedrukt. Zodra de positie bereikt is, laat u de toets los om de manoeuvre te stoppen
 - Om de positie in het geheugen op te slaan, drukt u op de toets **[Stop/Set]** en houdt u deze gedurende minstens 3 sec. ingedrukt; laat de toets daarna los (na 2 sec. blijft de led "L6" branden en bij het loslaten van de toets **[Stop/Set]** begint de led "L7" te knipperen)
9. De led "L7" knippert: **positie 1 van M1**
- om motor 1 aan te sturen en in de **positie "1"** te brengen ("Afbeelding 44"): druk op de toetsen **[Open ▲]** of **[Close ▼]** en houd deze ingedrukt. Zodra de positie bereikt is, laat u de toets los om de manoeuvre te stoppen
 - Om de positie in het geheugen op te slaan, drukt u op de toets **[Stop/Set]** en houdt u deze gedurende minstens 3 sec. ingedrukt; laat de toets daarna los (na 2 sec. blijft de led "L7" branden en bij het loslaten van de toets **[Stop/Set]** begint de led "L8" te knipperen)
10. De led "L8" knippert: **positie 1 van M2**
- om motor 2 aan te sturen en in de **positie "1"** te brengen ("Afbeelding 44"): druk op de toetsen **[Open ▲]** of **[Close ▼]** en houd deze ingedrukt. Zodra de positie bereikt is, laat u de toets los om de manoeuvre te stoppen
 - om deze positie op te slaan, drukt u de toets **[Stop/Set]** in en houdt u hem minstens 3 seconden ingedrukt., waarna u hem loslaat. Na 2 sec. gaat de led "L8" aan en als u de toets loslaat **[Stop/Set]**.



Bij een installatie met één enkele motor:

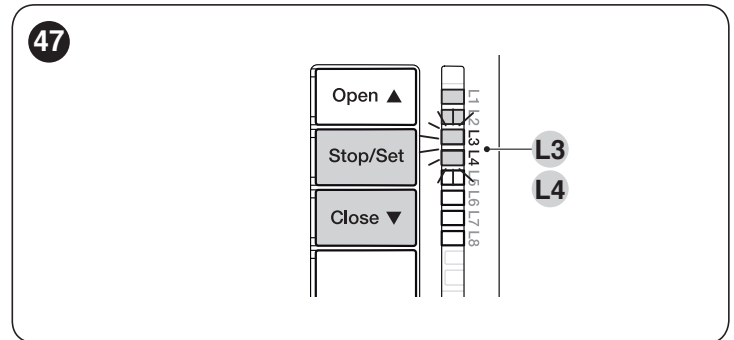
- gaat u verder zoals beschreven in de punten 1 en 2
- bij het punt 3 en het punt 9 houdt u de toets **[Stop/Set]** minstens 3 sec. ingedrukt en laat u hem daarna los
- na 2 sec. blijft de betreffende led aan totdat u de toets **[Stop/Set]** loslaat. Daarna begint de volgende te knipperen.

Programmeer niet de posities m.b.t. de led L3 (SA van M2), L4 (A van M1) en L6 (SC van M1). Om van de ene naar led te gaan is het voldoende kort op de toets **[Open ▲] te drukken, of op **[Close ▼]** (de led knippert en geeft de huidige positie aan).**

5.4.3 Aanleren in gemengde modus



De aanleerprocedure geeft ongeveer 10 seconden tijd tussen het indrukken van de ene toets en de andere. Na deze tijd wordt de procedure automatisch beëindigd en worden de tot dan toe gemaakte wijzigingen opgeslagen in het geheugen.

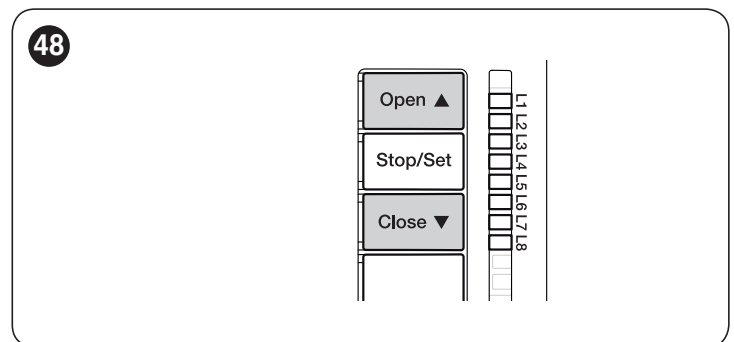


Om de aanleerprocedure in gemengde modus uit te voeren:

1. Voer de zelfaanleerprocedure in automatische modus uit zoals beschreven in de paragraaf "**Aanleren in automatische modus**"
2. Druk tegelijkertijd op de toetsen **[Stop/Set]** en xxx en houd ze ingedrukt **[Close ▼]**
3. Laat de toetsen los zodra de led "L1" begint te knipperen
4. Door kort op de toets **[Open ▲]** of **[Close ▼]** te drukken, verplaatst u de knipperende led (L1...L8) naar de positie die u wenst te programmeren
5. herhaal deze laatste handeling voor alle andere posities die u wilt wijzigen
6. om de handmatige aanleerfase te voltooien drukt u meerdere keren op de toets **[Close ▼]**, om de knipperende led te verplaatsen voorbij de positie "L8".

5.5 CONTROLE VAN DE POORTBEWEGING

Na afloop van de aanleerfase raden we aan om de besturingseenheid enkele openings- en sluitmanoeuvres te laten uitvoeren; op die manier kunt u controleren of de poort correct beweegt en of er eventuele fouten qua montage en instelling opduiken.



1. Doe het volgende:
2. druk op de toets **[Open ▲]** ("Afbeelding 48"). Controleer of er zich tijdens de openingsmanoeuvre een versnellingsfase, een fase met constante snelheid en een vertragingfase voordoen. Zodra de manoeuvre beëindigd is, moeten de vleugels op enkele centimeters van de mechanische openingsstop tot stilstand komen
3. druk op de toets **[Close ▼]** ("Afbeelding 48") en controleer of er zich tijdens de sluitmanoeuvre een versnellingsfase, een fase met constante snelheid en een vertragingfase voordoen. Na afloop moeten de vleugels perfect gesloten zijn op de mechanische sluitstop
4. controleer of alle eerder ingestelde functies door de besturingseenheid zijn aangeleerd.

5.6 AANSLUITING VAN ANDERE INRICHTINGEN OP DE BESTURINGSEENHEID

In het geval u andere inrichtingen moet voeden, die in de installatie nodig zijn (bv. transponderkaartlezer, verlichting van de sleutelschakelaar, enz.) is het mogelijk deze inrichtingen aan te sluiten op de besturingseenheid m.b.v. de klemmen "SbS (positief)" en "Stop (negatief)" ("Afbelding 41"). De voedingsspanning is 24 V_{DC} met een maximale beschikbare stroom van 200 mA.



De spanning op de klemmen "SbS" en "Stop" blijft ook aanwezig als de functie "Stand By" op de printplaat wordt geactiveerd.

6 EINDTEST EN INBEDRIJFSTELLING

Dit zijn de belangrijkste fasen bij de realisatie van de automatisering om de maximale veiligheid van het systeem te garanderen. De eindtest kan ook worden gebruikt om de inrichtingen van de automatisering periodiek te controleren.



De testfasen en de inbedrijfstelling van de automatisering moeten worden uitgevoerd door gekwalificeerd en ervaren personeel, dat de benodigde tests moet verrichten om de veiligheidsmaatregelen te controleren en dat tevens moet controleren of de wetten, normen en regels op dit gebied in acht worden genomen, in het bijzonder de eisen van de norm EN 12445, die de testmethoden voor de controle van automatiseringen voor poorten bepaalt.

De extra inrichtingen moeten aan een specifieke test worden onderworpen, om zowel de werking als de interactie met de besturingseenheid te controleren. Raadpleeg hiervoor dus de instructiehandleidingen van de betreffende inrichtingen.

6.1 TEST

De test wordt als volgt uitgevoerd:

1. controleer of alle informatie beschreven in het hoofdstuk "**ALGEMENE AANBEVELINGEN EN VOORZORGSMAATREGELEN VOOR DE VEILIGHEID**" nauwkeurig in acht is genomen
2. ontgrendel de reductiemotor zoals aangegeven in de paragraaf "**Handmatig ontgrendelen en vergrendelen van de reductiemotor**"
3. controleer of het mogelijk is om de vleugel handmatig te openen en te sluiten met een kracht die niet groter is dan 390N (ongeveer 40 kg)
4. blokkeer de reductiemotor
5. gebruik de besturingsinrichtingen (zender, bedieningsknop, sleutelschakelaar, etc.) om de tests uit te voeren voor het openen, sluiten en stoppen van de poort, en te controleren of de beweging van de vleugels overeenkomt met de instelling. Geadviseerd wordt om verschillende tests uit te voeren om de beweging van de vleugels te beoordelen en te controleren of er geen sprake is van montage- of afstellingsfouten of ongewenste wrijving
6. controleer alle veiligheidsinrichtingen in de installatie een voor een om na te gaan of ze goed werken (fotocellen, contactlijsten enz.). In het geval dat een inrichting ingrijpt, knipt de led "**Bluebus**", die op de besturingseenheid zit, twee keer snel om te bevestigen dat het ingrijpen is herkend als gevaarlijke situaties die worden veroorzaakt door de beweging van de vleugels opgeheven zijn door middel van begrenzing van de stootkracht, moet de kracht worden gemeten volgens de voorschriften van de norm EN 12445. Eventueel, als de controle van de "motorkracht" wordt gebruikt als hulpmiddel voor het systeem om de stootkracht te verlagen, moet de regeling uitgetest en gevonden worden die de beste resultaten oplevert.
- 7.

6.2 INBEDRIJFSTELLING



De inbedrijfstelling kan alleen plaatsvinden nadat alle fasen van de eindtest met succes zijn doorlopen.



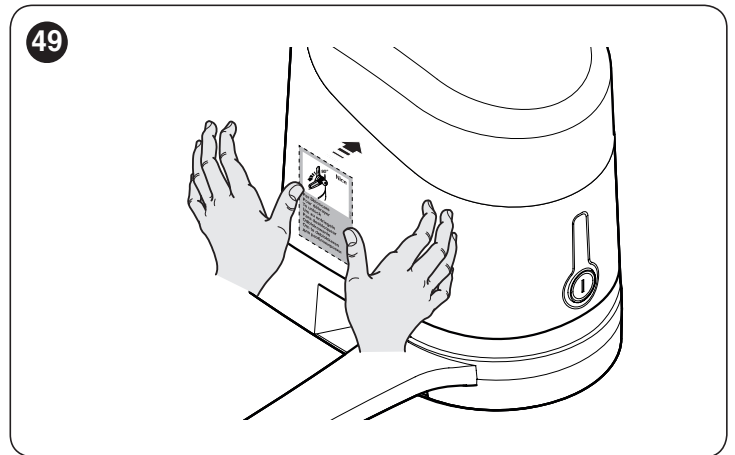
Voordat u de automatisering in bedrijf stelt, dient u de eigenaar voldoende op de hoogte te stellen van nog aanwezige gevaren en risico's.



Het is verboden om de installatie gedeeltelijk of onder "tijdelijke" omstandigheden te laten werken.

Voer de inbedrijfstelling als volgt uit:

1. stel het technisch dossier van de automatisering samen met de volgende documenten: een overzichtstekening van de automatisering, het schema van de gemaakte elektrische aansluitingen, de risicoanalyse en bijbehorende toegepaste oplossingen, de verklaring van overeenstemming van de fabrikant van alle gebruikte inrichtingen en de verklaring van overeenstemming die is opgemaakt door de installateur
2. breng in de nabijheid van de poort een niet te verwijderen etiket of plaatje aan waarop de handelingen zijn aangegeven voor het ontgrendelen en handmatig bewegen van de poort "**Afbelding 49**"



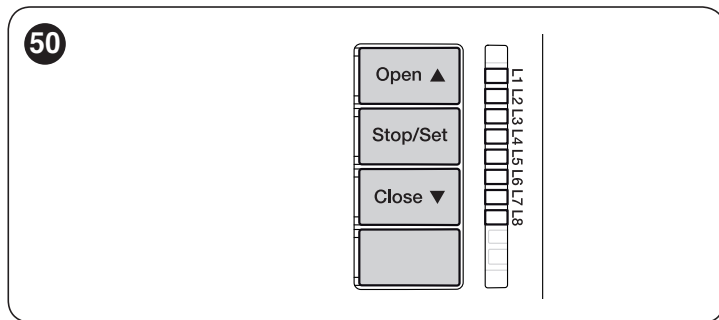
3. breng op de poort een identificatieplaatje aan met ten minste de volgende gegevens: het type automatisering, naam en adres van de producent (verantwoordelijke voor de "inbedrijfstelling"), serienummer, bouwjaar en CE-merk
4. vul de verklaring van overeenstemming van de automatisering in en overhandig deze aan de eigenaar
5. vul de "Gebruikshandleiding" van de automatisering in en overhandig deze aan de eigenaar van de automatisering
6. vul het "Onderhoudsplan" in met daarin de voorschriften voor het onderhoud van alle inrichtingen van de automatisering en overhandig dit aan de eigenaar van de automatisering.



Van alle genoemde documenten stelt Nice, via de eigen technische assistentiedienst, de gebruikshandleiding, gidsen en voorgedrukte formulieren ter beschikking.

7 PROGRAMMERING

Op de besturingseenheid zitten 3 toetsen: **[Open ▲]**, **[Stop/Set]** en **[Close ▼]** ("Afbelding 50"), die kunnen worden gebruikt voor zowel het bedienen van de besturingseenheid tijdens de testfasen als voor het programmeren van de beschikbare functies. De toets **[Radio]** wordt niet gebruikt.



De beschikbare programmeerbare functies zijn ingedeeld op **twee niveaus** en hun werkingsstatus wordt aangegeven door de acht leds "L1 ... L8" op de besturingseenheid (led brandt = functie actief; led uit = functie niet actief).

7.1 GEBRUIK DE PROGRAMMEERTOETSEN

[Open ▲] Toets voor opening van de poort
Selectietoets in programmeerfase.

[Stop/Set] Toets om een manoeuvre te stoppen
Indien deze langer dan 5 seconden wordt ingedrukt volgt overgang naar de programmeerfase.

[Close ▼] Toets voor sluiting van de poort
Selectietoets in programmeerfase.

[Radio]
- Niet gebruikte toets.

7.2 PROGRAMMERING EERSTE NIVEAU (ON-OFF)

Alle functies van het eerste niveau zijn in de fabriek geprogrammeerd op "OFF" en kunnen op elk willekeurig moment worden gewijzigd. Raadpleeg "Tabel 6" om de verschillende functies na te gaan.

7.2.1 Procedure voor programmering op het eerste niveau



De programmeerprocedure geeft ongeveer 10 seconden tijd tussen het indrukken van de ene toets en de andere. Na deze tijd wordt de procedure automatisch beëindigd en worden de tot dan toe gemaakte wijzigingen opgeslagen in het geheugen.

Doe het volgende voor de programmering van het eerste niveau:

1. druk op de toets **[Stop/Set]** en houd deze ingedrukt tot de led "L1" begint te knipperen
2. Laat de toets **[Stop/Set]** los zodra de led "L1" begint te knipperen
3. druk op de toets **[Open ▲]** of **[Close ▼]** om de knipperende led te verplaatsen naar de led die de functie vertegenwoordigt die gewijzigd moet worden
4. druk op de toets **[Stop/Set]** om de status van de functie te wijzigen:
 - kort knipperen = **OFF**
 - lang knipperen = **ON**
5. wacht 10 seconden (maximale duur) om de programmering te verlaten.



Om andere functies op "ON" of "OFF" te programmeren moeten tijdens de uitvoering van de procedure de punten 2 en 3 tijdens de fase zelf worden herhaald.

Tabel 6

| FUNCTIES VAN HET EERSTE NIVEAU (ON-OFF) | | |
|---|---------------------|---|
| Led | Functie | Beschrijving |
| L1 | Automatisch sluiten | Functie ACTIEF: na een openingsmanoeuvre vindt er een pauze plaats (gelijk aan de geprogrammeerde Pauzetijd); daarna start de besturingseenheid automatisch een sluitingsmanoeuvre. De fabriekswaarde van de Pauzetijd is gelijk aan 30 sec. Functie NIET ACTIEF: de werking is van het "semi-automatische" type. |
| L2 | Terugloop na foto | Functie ACTIEF: als de fotocellen worden geactiveerd tijdens de openings- of sluitmanoeuvre, duurt de pauzetijd nog maar 5 seconden, ongeacht de voorheen geprogrammeerde "pauzetijd". Als de fotocellen geactiveerd worden tijdens de openings- of sluitmanoeuvre, terwijl "automatische sluiting" uitgeschakeld is, wordt "automatische sluiting" geactiveerd met een geprogrammeerde "pauzetijd". |
| L3 | Altijd sluiten | Functie ACTIEF: in het geval van een stroomuitval, ook al is hij van korte duur, detecteert de besturingseenheid 10 seconden na terugkeer van de elektrische stroomde de open poort en start automatisch een sluitingsmanoeuvre, voorafgegaan door 5 sec. voorwaarschuwing. Functie NIET ACTIEF: bij terugkeer van de elektrische energie blijft de poort waar hij is. |
| L4 | Alles stand-by | Functie ACTIEF: na 1 minuut vanaf het einde van de manoeuvre sluit de besturingseenheid de uitgang "Bluebus" (aangesloten inrichtingen) en alle leds, m.u.v. de Bluebus led die langzamer zal knipperen. Wanneer de besturingseenheid een instructie ontvangt, zal hij de normale werking hervatten (met een korte vertraging). Deze functie heeft tot doel het energieverbruik te beperken, wat een belangrijk aspect is als de voeding via batterijen of met fotovoltaïsche panelen plaatsvindt. |

| FUNCTIES VAN HET EERSTE NIVEAU (ON-OFF) | | |
|---|---|---|
| Led | Functie | Beschrijving |
| L5 | Knipperlicht / Gebruikerslicht | Functie ACTIEF: de uitgang "elektrisch slot" schakelt zijn functie om naar "gebruikerslicht". Functie NIET ACTIEF: de uitgang werkt als elektrisch slot. |
| L6 | Voorwaarschuwing | Functie ACTIEF: het knipperlicht treedt 3 seconden voor het begin van de manoeuvre in werking om een gevaarlijke situatie voortijdig te signaleren. Functie NIET ACTIEF: het knipperlicht begint te knippen bij de start van de manoeuvre. |
| L7 | "Sluit" wordt "Gedeeltelijk openen 1" | Functie ACTIEF: de ingang "Close" van de besturingseenheid verandert zijn werking in "Gedeeltelijk openen 1". |
| L8 | "Controlelampje hek open" of "Controlelampje onderhoud" | Functie ACTIEF: de uitgang "controlelampje hek open" op de besturingseenheid verandert zijn werking in "controlelampje onderhoud". Functie NIET ACTIEF: de uitgang werkt als "controlelampje hek open". |

7.3 PROGRAMMERING TWEDE NIVEAU (INTELBAARE PARAMETERS)

Alle parameters van het tweede niveau zijn in de fabriek geprogrammeerd zoals in de "KLEUR GRIJS" aangegeven in "Tabel 7" en kunnen op elk moment worden veranderd. De parameters zijn instelbaar op een schaal van 1 tot 8. Om de waarde te weten die overeenkomt met elke led, zie "Tabel 7".

7.3.1 Procedure voor programmering van het tweede niveau



De programmeerprocedure geeft ongeveer 10 seconden tijd tussen het indrukken van de ene toets en de andere. Na deze tijd wordt de procedure automatisch beëindigd en worden de tot dan toe gemaakte wijzigingen opgeslagen in het geheugen.

Doe het volgende voor de programmering van het tweede niveau:

1. druk op de toets [Stop/Set] en houd deze ingedrukt tot de led "L1" begint te knipperen
2. Laat de toets [Stop/Set] los zodra de led "L1" begint te knipperen
3. druk op de toets [Open ▲] of [Close ▼] om de knipperende led te verplaatsen naar de led die de "ingangsled" vertegenwoordigt van de parameter die gewijzigd moet worden
4. druk op de toets [Stop/Set] en houd hem ingedrukt. Terwijl de toets [Stop/Set] nog steeds is ingedrukt:
 - wacht ongeveer 3 seconden tot de led gaat branden die het huidige niveau aangeeft van de parameter die gewijzigd moet worden
 - druk op de toets [Open ▲] of [Close ▼] om de led te verplaatsen die de parameterwaarde vertegenwoordigt
5. laat de toets [Stop/Set] los
6. wacht 10 seconden (maximale duur) om de programmering te verlaten.



Om meer parameters te programmeren moeten, tijdens de uitvoering van de procedure, de handelingen van punt 2 tot en met punt 4 gedurende de fase zelf worden herhaald.



De ingestelde, in grijs weergegeven waarde ("Tabel 7") geeft aan dat die waarde in de fabriek is geprogrammeerd.

Tabel 7

| FUNCTIES VAN HET TWEDE NIVEAU (INTELBAARE PARAMETERS) | | | | |
|---|-----------|--------------|--------------------|--|
| Ingangsled | Parameter | Led (niveau) | Ingestelde waarde | Beschrijving |
| L1 | Pauzetijd | L1 | 5 seconden | Regelt de pauzetijd, d.w.z. de tijd vóór de automatische sluiting. Dit werkt alleen als Sluiting is geactiveerd. |
| | | L2 | 15 seconden | |
| | | L3 | 30 seconden | |
| | | L4 | 45 seconden | |
| | | L5 | 60 seconden | |
| | | L6 | 80 seconden | |
| | | L7 | 120 seconden | |
| | | L8 | 180 seconden | |

FUNCTIES VAN HET TWEDE NIVEAU (INSTELBARE PARAMETERS)

| Ingangsled | Parameter | Led (niveau) | Ingestelde waarde | Beschrijving |
|------------|--|--------------|---|---|
| L2 | Functie Stap-voor-stap | L1 | Openen - Stoppen - Sluiten - Stoppen | Regelt de reeks instructies die gekoppeld zijn aan de ingang "Sbs", "Open", "Close" of aan de radio-instructie. Opmerking: door het instellen van L4 , L5 , L7 en L8 , worden ook de instructies "Open" en "Sluit" gewijzigd. |
| | | L2 | Openen - Stoppen - Sluiten - Open | |
| | | L3 | Openen - Sluiten - Openen - Sluiten | |
| | | L4 | WOONBLOK In de openingsmanoeuvre hebben de instructies "Stap-voor-stap" en "Open" geen enkele uitwerking, terwijl de instructie "Sluit" de omkering van de beweging veroorzaakt, m.a.w. de sluiting van de vleugels. In de sluitmanoeuvre veroorzaken de instructies "Stap-voor-stap" en "Open" de omkering van de beweging, m.a.w. de opening van de vleugels, terwijl de instructie "Sluit" geen uitwerking heeft. | |
| | | L5 | WOONBLOK 2 In de openingsmanoeuvre hebben de instructies "Stap-voor-stap" en "Open" geen enkele uitwerking, terwijl de instructie "Sluit" de omkering van de beweging veroorzaakt, m.a.w. de sluiting van de vleugels. Als de verstuurde instructie langer dan 2 seconden aanhoudt, wordt een "Stop" uitgevoerd. In de sluitmanoeuvre veroorzaken de instructies "Stap-voor-stap" en "Open" de omkering van de beweging, m.a.w. de opening van de vleugel, terwijl de instructie "Sluit" geen uitwerking heeft. Als de verstuurde instructie langer dan 2 seconden aanhoudt, wordt een "Stop" uitgevoerd. | |
| | | L6 | STAP-VOOR-STAP 2 (minder dan 2 seconden veroorzaakt een gedeeltelijke opening) | |
| | | L7 | PERSOON AANWEZIG De manoeuvre wordt alleen uitgevoerd als de verstuurde instructie aanhoudt; wordt hij onderbroken, dan stopt de manoeuvre. | |
| | | L8 | "Semiautomatisch" openen, sluiten bij "persoon aanwezig". | |
| L3 | Snelheid motoren | L1 | Zeer langzaam | Regelt de snelheid van de motoren tijdens de normale slag. |
| | | L2 | Langzaam | |
| | | L3 | Standaard | |
| | | L4 | Snel | |
| | | L5 | Zeer snel | |
| | | L6 | Uiterst snel | |
| | | L7 | Opent snel, sluit langzaam | |
| | | L8 | Opent zeer snel, sluit op gemiddelde snelheid | |
| L4 | Ontlading motoren na sluiting | L1 | Geen ontlading | Regelt de duur van de "korte omkering" van beide motoren nadat er een sluitingsmanoeuvre is uitgevoerd, met het doel de resterende kracht aan het einde te reduceren. |
| | | L2 | Niveau 1 - Minimale ontlading (ca. 100 ms) | |
| | | L3 | Niveau 2 - ... | |
| | | L4 | Niveau 3 - ... | |
| | | L5 | Niveau 4 - ... | |
| | | L6 | Niveau 5 - ... | |
| | | L7 | Niveau 6 - ... | |
| | | L8 | Niveau 7 - Maximale ontlading (ca. 800 ms) | |
| L5 | Motorkracht | L1 | Niveau 1 - Minimale kracht | Regelt de kracht van beide motoren. |
| | | L2 | Niveau 2 - ... | |
| | | L3 | Niveau 3 - ... | |
| | | L4 | Niveau 4 - ... | |
| | | L5 | Niveau 5 - ... | |
| | | L6 | Niveau 6 - ... | |
| | | L7 | Niveau 7 - ... | |
| | | L8 | Niveau 8 - Maximale kracht | |
| L6 | Opening voor voetgangers of gedeeltelijk | L1 | Voetganger 1 (opening van vleugel M2 op 1/4 van de totale opening) | Regelt het type opening dat wordt toegekend aan de instructie "Gedeeltelijke opening 1". In de niveaus L5, L6, L7, L8 verstaat men voor "minimale" opening, de minimale opening tussen M1 en M2; als M1 bv. opent op 90° en M2 opent op 110° dan zal de minimale opening 90° zijn. |
| | | L2 | Voetganger 2 (opening van vleugel M2 op 1/2 van de totale opening) | |
| | | L3 | Voetganger 3 (opening van vleugel M2 op 3/4 van de totale opening) | |
| | | L4 | Voetganger 4 (totale opening van de vleugel 2) | |
| | | L5 | Gedeeltelijk 1 (opening van de twee vleugels op 1/4 van de "minimum" opening) | |
| | | L6 | Gedeeltelijk 2 (opening van de twee vleugels op 1/2 van de "minimum" opening) | |
| | | L7 | Gedeeltelijk 3 (opening van de twee vleugels op 3/4 van de "minimum" opening) | |
| | | L8 | Gedeeltelijk 4 (opening van de twee vleugels gelijk aan de "minimum" opening) | |

FUNCTIES VAN HET TWEEDE NIVEAU (INSELBARE PARAMETERS)

| Ingangsled | Parameter | Led (niveau) | Ingestelde waarde | Beschrijving |
|------------|------------------------|--------------|---|---|
| L7 | Waarschuwing onderhoud | L1 | 500 | Stelt het aantal manoeuvres in waarna wordt gesignaleerd dat onderhoud van de automatisering nodig is (zie de paragraaf " Functie "Waarschuwing onderhoud" "). |
| | | L2 | 1000 | |
| | | L3 | 1500 | |
| | | L4 | 2500 | |
| | | L5 | 5000 | |
| | | L6 | 10000 | |
| | | L7 | 15000 | |
| | | L8 | 20000 | |
| L8 | Lijst van storingen | L1 | Resultaat 1 ^e manoeuvre (de meest recente) | Maakt het mogelijk na te gaan welk type storingen is opgetreden tijdens de laatste 8 manoeuvres (zie " Lijst van opgetreden storingen "). |
| | | L2 | Resultaat 2 ^e manoeuvre | |
| | | L3 | Resultaat 3 ^e manoeuvre | |
| | | L4 | Resultaat 4 ^e manoeuvre | |
| | | L5 | Resultaat 5 ^e manoeuvre | |
| | | L6 | Resultaat 6 ^e manoeuvre | |
| | | L7 | Resultaat 7 ^e manoeuvre | |
| | | L8 | Resultaat 8 ^e manoeuvre | |

7.4 SPECIALE FUNCTIES

7.4.1 Functie "Beweeg in ieder geval"

Door deze functie is het mogelijk de automatisering ook te laten werken wanneer een van de veiligheidsinrichtingen niet goed functioneert of buiten bedrijf is. De automatisering kan als volgt worden bediend in de modus "**persoon aanwezig**":

1. verzend een instructie om de poort aan te drijven met een zender of een sleutelschakelaar. Als alles correct werkt, zal de poort zich regelmatig verplaatsen, in het andere geval dient u verder te gaan met punt 2
2. geef binnen 3 seconden de instructie opnieuw en houd de betreffende toets ingedrukt
3. na ongeveer 2 seconden zal het hek de gewenste manoeuvre uitvoeren in de modus "**persoon aanwezig**"; dat wil zeggen, hij blijft bewegen zolang de instructie geactiveerd blijft.



Wanneer de veiligheidsinrichtingen niet functioneren geeft het knipperlicht enkele signalen om het type probleem aan te duiden. Zie het hoofdstuk "**WAT TE DOEN ALS... (gids bij het oplossen van problemen)**" om na te gaan welk type storing er is opgetreden.

7.4.2 Functie "Waarschuwing onderhoud"

Deze functie waarschuwt de gebruiker wanneer het noodzakelijk is onderhoud uit te voeren op de automatisering. De signalering voor het uitvoeren van het onderhoud vindt plaats via een lampje dat op de uitgang "OGI" is aangesloten, als deze uitgang is geconfigureerd als "**Onderhoudslampje**".

De configuratie is alleen mogelijk via de programmeereenheid "Oview" (raadpleeg de paragraaf "**Aansluiting van de Oview-programmeereenheid**").



De verschillende signaleringen van het lampje vindt u terug in "**Tabel 8**".

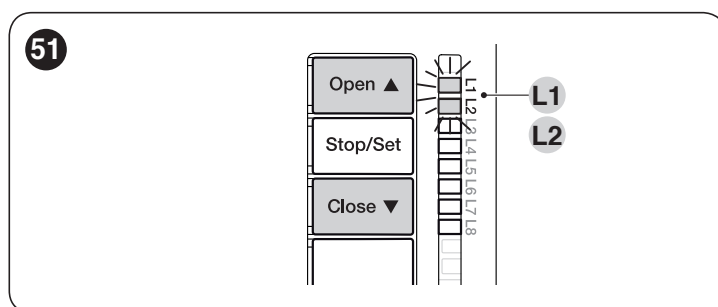
Tabel 8

| SIGNALERING "ONDERHOUDSLAMPJE" | |
|----------------------------------|--|
| Aantal manoeuvres | Signalering |
| Minder dan 80% van de limiet | Blijft gedurende 2 sec aan het begin van de openingsmanoeuvre branden. |
| Tussen 81% en 100% van de limiet | Knippert tijdens de hele duur van de manoeuvre. |
| Boven 100% van de limiet | Knippert voortdurend. |

7.5 WISSEN VAN HET GEHEUGEN



Met de hieronder beschreven procedure zet u de besturingseenheid terug op de in de fabriek geprogrammeerde waarden. Alle aangepaste instellingen gaan verloren.



Om het geheugen van de besturingseenheid te wissen en alle fabrieksinstellingen terug te halen, gaat u als volgt te werk:

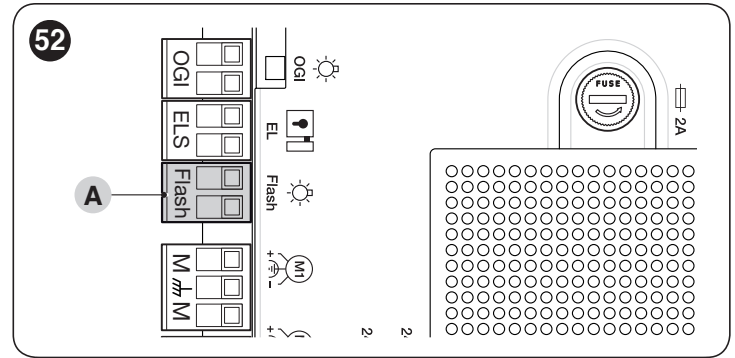
1. druk op de toetsen [Open ▲] en [Close ▼] en houd deze ingedrukt tot de leds "L1" en "L2" beginnen te knipperen
2. laat de toetsen los.

Enkele inrichtingen zijn voorbereid om de werkingstoestand of de aanwezigheid van eventuele storingen te signaleren.

8.1 SIGNALERINGEN MET HET KNIPPERLICHT

Als op de FLASH-uitgang (A) van de besturingseenheid een knipperlicht wordt aangesloten, knippert dit elke seconde tijdens de uitvoering van een manoeuvre.

Als er storingen optreden, geeft het knipperlicht korte knippersignalen. Deze worden twee keer herhaald met een pauze van 1 seconde ertussen. In "Tabel 9" worden de oorzaak en de mogelijke oplossing beschreven voor elk type storing dat door het knipperlicht wordt gesignaleerd.



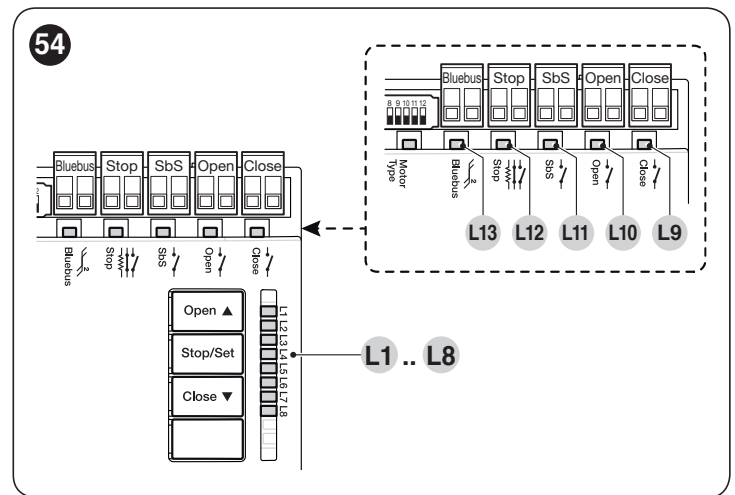
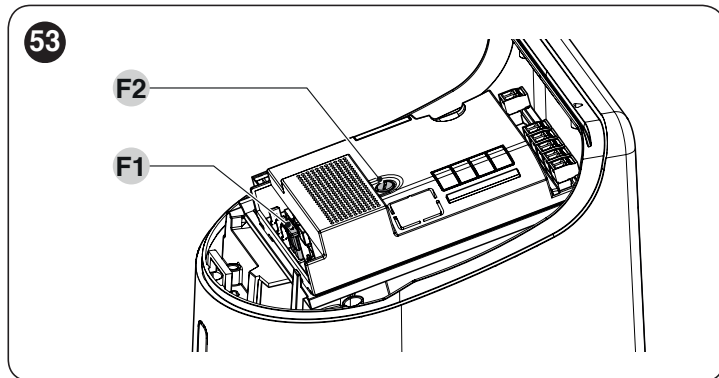
Tabel 9

| SIGNALERINGEN VAN HET KNIPPERLICHT DAT IS AANGESLOTEN OP DE UITGANG FLASH ("AFBEELDING 52") | | |
|---|---|---|
| Knippersignalen | Storing | Mogelijke oplossing |
| 1 kort rood knippersignaal pauze van 1 seconde 1 kort rood knippersignaal | Fout op BlueBUS-systeem | Het resultaat van de controle van de inrichtingen die aan het Bluebus-systeem zijn aangesloten, die wordt uitgevoerd aan het begin van de manoeuvre, komt niet overeen met de inrichtingen die zijn opgeslagen tijdens het aanleren. Er zijn misschien losgeraakte of defecte inrichtingen. Controleer dit en vervang ze indien nodig. Als er wijzigingen zijn aangebracht moet het aanleren van de inrichtingen opnieuw worden uitgevoerd. |
| 2 korte rode knippersignalen pauze van 1 seconde 2 korte rode knippersignalen | Activering van een fotocel | Een of meer fotocellen geven geen toestemming voor de beweging of hebben tijdens de slag een omkering van de beweging veroorzaakt. Controleer of er obstakels aanwezig zijn. |
| 3 korte rode knippersignalen pauze van 1 seconde 3 korte rode knippersignalen | Activering van de functie "Obstakeldetectie" door de krachtbegrenzer | Tijdens de beweging hebben de motoren een grotere kracht ondervonden. Zoek de oorzaak ervan op en verhoog eventueel het krachtniveau van de motoren. |
| 4 korte rode knippersignalen pauze van 1 seconde 4 korte rode knippersignalen | Activering van de ingang STOP | Aan het begin van de manoeuvre of tijdens de beweging is een van de inrichtingen die verbonden is met de STOP-ingang in werking getreden. Zoek de oorzaak hiervan op. |
| 5 korte rode knippersignalen pauze van 1 seconde 5 korte rode knippersignalen | Fout in de interne parameters van de besturingseenheid | Wacht tenminste 30 seconden en probeer dan opnieuw een instructie te geven; schakel eventueel ook de voeding uit. Als de toestand blijft bestaan, kan er sprake zijn van een ernstige storing en moet de elektronische printplaat worden vervangen. |
| 6 korte rode knippersignalen pauze van 1 seconde 6 korte rode knippersignalen | Het maximale aantal opeenvolgende manoeuvres of manoeuvres per uur is overschreden | Wacht enkele minuten, zodat de manoeuvrebegrenzer weer onder de maximumlimiet komt. |
| 7 korte rode knippersignalen pauze van 1 seconde 7 korte rode knippersignalen | Storing op de schakelcircuits | Wacht tenminste 30 seconden en probeer dan opnieuw een instructie te geven; schakel eventueel ook de voeding uit. Als de toestand blijft bestaan, kan er sprake zijn van een ernstige storing en moet de elektronische printplaat worden vervangen. |
| 8 korte rode knippersignalen pauze van 1 seconde 8 korte rode knippersignalen | Er is reeds een instructie aanwezig waardoor geen andere instructies uitgevoerd kunnen worden | Controleer de aard van de instructie die "altijd aanwezig" is (het kan bijvoorbeeld de instructie van een klok op de AUX-ingang zijn). |
| 9 korte rode knippersignalen pauze van 1 seconde 9 korte rode knippersignalen | De automatisering is geblokkeerd door de instructie "Automatisering vergrendelen" | Ontgrendel de automatisering door de instructie "Automatisering ontgrendelen" te versturen. |
| 10 korte rode knippersignalen pauze van 1 seconde 10 korte rode knippersignalen | Activering van de functie "Obstakeldetectie" door de encoder | Tijdens de beweging zijn de motoren geblokkeerd door een hogere wrijving. Zoek de oorzaak hiervan op. |

8.2 SIGNALERINGEN OP DE BESTURINGSEENHEID

Op de besturingseenheid zitten leds: "L1-L8" op de toetsen en de leds "L9-L13" op de klemmen van de besturingseenheid ("Afbeelding 54").

Elk van deze leds kan bijzondere signalen geven, zowel bij normale werking als in het geval van een storing. In "Tabel 10" en "Tabel 11" worden de oorzaak en de mogelijke oplossing beschreven voor elk type storing.



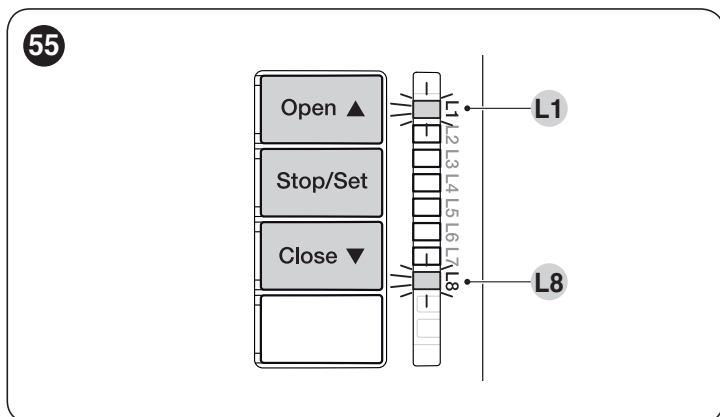
Tabel 10

| SIGNALERINGEN VAN DE LEDS OP DE KLEMMEN VAN DE BESTURINGSEENHEID | | |
|--|---|--|
| Status | Betekenis | Mogelijke oplossing |
| Alle leds | | |
| Geen van de leds brandt | Geen voeding naar de besturingseenheid | Controleer of er voeding is. Controleer of de zekeringen niet gesprongen zijn; is dat wel zo, achterhaal dan de oorzaak van het defect en vervang de zekeringen door nieuwe met dezelfde stroomwaarde. Als zelfs de led "BlueBus" niet aan is of knippert, is er waarschijnlijk een ernstige storing aanwezig die de vervanging vereist van de besturingseenheid. |
| Led BLUEBUS | | |
| Groene led altijd uit | Storing | Controleer of er voeding is. Controleer of de zekeringen niet gesprongen zijn; is dat wel zo, achterhaal dan de oorzaak van het defect en vervang de zekeringen door nieuwe met dezelfde stroomwaarde. |
| Groene led altijd aan | Ernstige storing | Er is een zeer ernstige storing: probeer de elektrische voeding van de besturingseenheid los te koppelen en, als de status aanhoudt, zal het noodzakelijk zijn de elektronische printplaat te vervangen. |
| 1 knippering per seconde van de groene led | Alles in orde | Reguliere werking van de besturingseenheid. |
| 2 snelle knippering van de groene led | Wijziging van de status van de ingangen | Dit is normaal wanneer er een wijziging plaatsvindt in een van de ingangen "Sbs", "Stop", "Open" of "Close", tijdens een ingreep van de bedieningsfotocellen, of wanneer een instructie wordt verstuurd via een zender. |
| Serie knippering van de rode led, onderbroken door een pauze van 1 seconde | Diverse | Raadpleeg de informatie in "Tabel 9". |
| Led STOP | | |
| Uit | Ingreep van de "Stop"-ingang | Controleer de inrichtingen die op de "Stop"-ingang zijn aangesloten. |
| Aan | Alles OK | "Stop"-ingang actief. |
| Led SBS | | |
| Uit | Alles OK | "Sbs"-ingang niet actief. |
| Aan | Ingreep van de ingang "Sbs" | Dit is normaal als de inrichting die is aangesloten op de "Sbs"-ingang daadwerkelijk actief is. |
| Led OPEN | | |
| Uit | Alles in orde | "Open"-ingang niet actief. |
| Aan | Ingreep van de ingang "Open" | Dit is normaal als de inrichting die is aangesloten op de "Open"-ingang actief is. |
| Led CLOSE | | |
| Uit | Alles in orde | "Close"-ingang niet actief. |
| Aan | Ingreep van de "Close"-ingang | Dit is normaal als de inrichting die is aangesloten op de "Close"-ingang actief is. |

| SIGNALERINGEN VAN DE LEDS (L1..L4) ("AFBEELDING 54") | | |
|--|--|---|
| Status | Betekenis | Mogelijke oplossing |
| Led L1 - L2 | | |
| Langzaam knipperend | Variërend aantal inrichtingen aangesloten op "BlueBus" of aanleren inrichting niet uitgevoerd. | U moet de aanleerprocedure van de inrichtingen uitvoeren (zie paragraaf " <i>Herkenning van inrichtingen</i> ") |
| Led L3 - L4 | | |
| Langzaam knipperend | Het aanleren van de posities van de mechanische stops is nooit uitgevoerd, of de configuratie van de dip-switches is gewijzigd na het aanleren van de mechanische stops. | U moet de aanleerprocedure uitvoeren (zie paragraaf " <i>Herkenning van inrichtingen</i> ") |

8.3 LIJST VAN OPGETREDEN STORINGEN

De besturingseenheid maakt het mogelijk de eventuele storingen weer te geven die zich bij de laatste 8 manoeuvres hebben voorgedaan (bijvoorbeeld onderbreking van een manoeuvre door activeering van een fotocel of contactlijst).



De lijst van storingen kan als volgt worden gecontroleerd:

1. houd de toets [**Stop/Set**] ongeveer 3 s ingedrukt
2. laat de toets [**Stop/Set**] los zodra de led "L1" begint te knipperen
3. druk op de toetsen [**Open ▲**] of [**Close ▼**] en laat ze los om het knipperen van de led te verplaatsen naar "L8" (parameter "Lijst van storingen")
4. houd de toets [**Stop/Set**] ingedrukt (deze toets moet tijdens alle stappen 5 en 6 ingedrukt gehouden worden)
5. wacht ongeveer 3 s: de led "L1" gaat dan branden, wat overeenkomt met de uitslag van de meest recente manoeuvre
6. druk tegelijkertijd op de toetsen [**Open ▲**] of [**Close ▼**] om de gewenste manoeuvre te selecteren: de bijbehorende led zal een aantal keer knipperen, overeenkomend met het aantal keer dat het knipperlicht doorgaans na een storing knippert (zie "**Tabel 9**")
7. laat de toets [**Stop/Set**] los.

9 VERDERE INFORMATIE (Accessoires)

9.1 TOEVOEGEN OF VERWIJDEREN VAN INRICHTINGEN

U kunt op elk gewenst moment een inrichting aan een geïnstalleerde automatisering toevoegen of er een uit verwijderen. Met name op "BlueBUS" en de ingang "STOP" kunnen verschillende soorten inrichtingen worden aangesloten zoals in de volgende paragrafen aangegeven is.



Nadat er inrichtingen zijn toegevoegd of verwijderd, is het noodzakelijk een herkenningsprocedure voor inrichtingen uit te voeren zoals beschreven in de paragraaf "*Herkenning van andere inrichtingen*".

9.1.1 BlueBUS

BlueBUS is een techniek waarbij het mogelijk is alle compatibele inrichtingen met slechts twee draden aan te sluiten, waarover zowel de elektrische stroom als de communicatiesignalen lopen. Alle inrichtingen worden parallel aangesloten op dezelfde 2 BlueBUS-draden en zonder dat daarbij de polariteit in acht genomen moet worden; elke inrichting wordt afzonderlijk herkend omdat er tijdens de installatie een eenduidig adres aan wordt toegekend. Op BlueBUS kunnen bijvoorbeeld fotocellen, veiligheidsinrichtingen, bedieningsknoppen, signaleringslampjes enz. worden aangesloten. De besturingseenheid herkent alle aangesloten inrichtingen één na één via een herkenningsprocedure en is in staat om met de grootst mogelijke zekerheid alle eventuele storingen te detecteren. Steeds wanneer een op BlueBUS aangesloten inrichting wordt toegevoegd of verwijderd, dient er een herkenningsfase in de besturingseenheid uitgevoerd te worden zoals beschreven in paragraaf "*Herkenning van andere inrichtingen*".

9.1.2 Ingang STOP

STOP is de ingang die de onmiddellijke onderbreking van de manoeuvre veroorzaakt (met een kortstondige omkering). Op deze ingang kunnen inrichtingen worden aangesloten met een uitgang met normaal open contact ("NO"), maar ook inrichtingen met een normaal gesloten contact ("NC") of inrichtingen met een uitgang met constante weerstand (8,2 kΩ), zoals bijvoorbeeld contactlijsten.

Net als bij BlueBUS herkent de besturingseenheid het soort inrichting dat tijdens de herkenningfase op de ingang STOP is aangesloten (zie paragraaf "**Herkenning van andere inrichtingen**"); daarna wordt een STOP veroorzaakt indien er zich een wijziging ten opzichte van de herkende staat voordoet.

Door het uitvoeren van de juiste handelingen kunt u op de STOP-ingang meer dan één inrichting aansluiten, ook al zijn die niet van hetzelfde type:

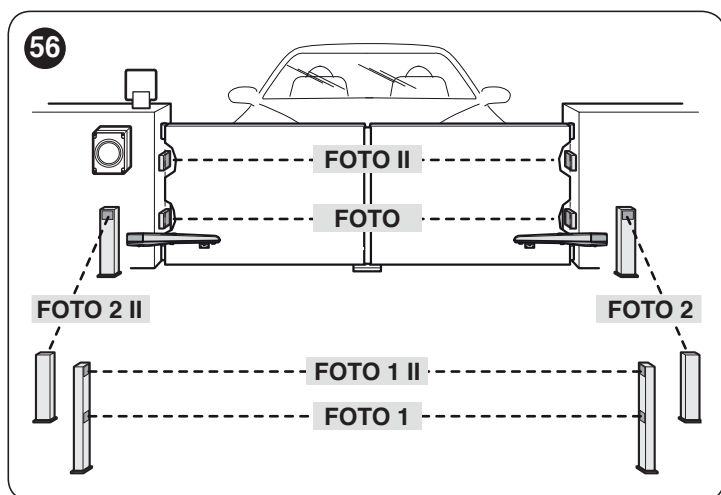
- Er kunnen meerdere NO-inrichtingen parallel aan elkaar aangesloten worden zonder beperking van het aantal daarvan.
- Er kunnen meerdere NC-inrichtingen onderling in serie aangesloten worden zonder beperking van het aantal daarvan.
- Twee inrichtingen met een uitgang met constante weerstand van 8,2 kΩ kunnen parallel geschakeld worden; als er meer dan 2 inrichtingen zijn, moeten alle inrichtingen via een "cascadeschakeling" op één enkele afsluitweerstand van 8,2 kΩ aangesloten worden.
- Een combinatie van NO en NC is mogelijk door de 2 contacten parallel te schakelen en met het NC-contact een weerstand van 8,2 kΩ in serie te verbinden (dit maakt dus ook de combinatie van 3 inrichtingen mogelijk: NO, NC en 8,2 kΩ).

⚠ Als de STOP-ingang gebruikt wordt om inrichtingen met een veiligheidsfunctie aan te sluiten, zouden alleen de inrichtingen met een uitgang met constante weerstand van 8,2 kΩ de veiligheids categorie 3 kunnen garanderen tegen storingen conform de norm EN 13849-1.

9.1.3 Fotocellen

Om de besturingseenheid in staat te stellen om de inrichtingen die zijn aangesloten op het "BlueBus"-systeem te herkennen, is adressering van deze inrichtingen nodig.

Deze operatie moet worden gedaan door de elektrische brug in elke inrichting correct te positioneren (zie ook de gebruiksaanwijzing van elke inrichting afzonderlijk). Hieronder vindt u een adresseringsschema van de fotocellen, naar type.



Tabel 12

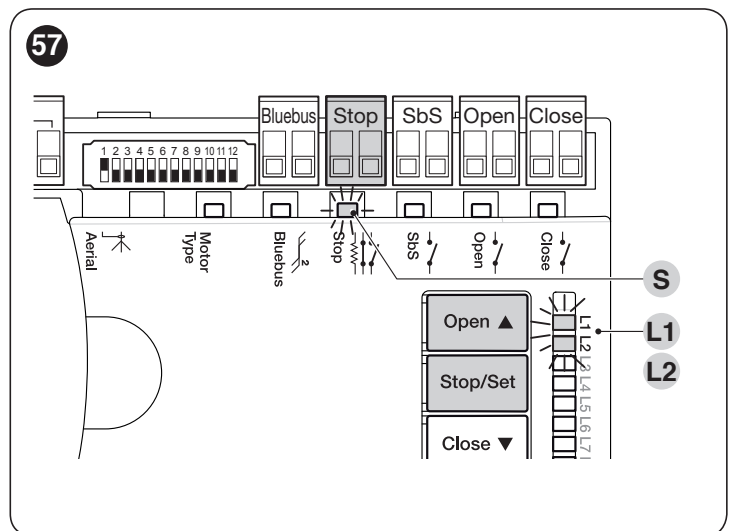
| ADRESSEN VAN DE FOTOCELLEN | |
|---|---------------------|
| Fotocel | Positie van bruggen |
| FOTO Fotocel buitenzijde h = 50 die bij het sluiten in werking treedt (stopt en keert de beweging om) | |
| FOTO II Fotocel buitenzijde h = 100 die bij het sluiten in werking treedt (stopt en keert de beweging om) | |

| ADRESSEN VAN DE FOTOCELLEN | |
|---|---------------------|
| Fotocel | Positie van bruggen |
| FOTO 1 Interne fotocel h = 50 met activering zowel bij sluiting (onderbreking en omkering van de beweging) als bij opening (onderbreking en hervatting bij vrijgave van de fotocel) | |
| FOTO 1 II Interne fotocel h = 100 met activering zowel bij sluiting (onderbreking en omkering van de beweging) als bij opening (onderbreking en hervatting bij vrijgave van de fotocel) | |
| FOTO 2 Interne fotocel met activering bij opening (onderbreking en omkering van de beweging) | |
| FOTO 2 II Interne fotocel met activering bij opening (onderbreking en omkering van de beweging) | |
| FOTO 3 CONFIGURATIE NIET TOEGESTAAN | |

⚠ Aan het einde van de installatieprocedure of nadat er fotocellen of andere inrichtingen zijn verwijderd, moet de aanleerprocedure worden uitgevoerd (zie paragraaf "Herkenning van inrichtingen").

9.1.4 Herkenning van andere inrichtingen

Normaal gesproken wordt de procedure voor het herkennen van inrichtingen die op "BlueBUS" en de "STOP"-ingang zijn aangesloten uitgevoerd tijdens de installatiefase; als er inrichtingen worden toegevoegd of verwijderd, is het echter mogelijk om de herkenning opnieuw uit te voeren.



Doe het volgende:

1. druk tegelijkertijd op de toetsen [Open ▲] en [Stop/Set] en houd ze ingedrukt
2. laat de toetsen los zodra de leds "L1" en "L2" snel gaan knipperen (na ongeveer 3 seconden)
3. wacht enkele seconden tot de besturingseenheid het herkennen van de inrichtingen voltooit
4. aan het einde van deze fase zal de led "Stop" (S) aan staan en moeten de leds "L1" en "L2" uitgaan (de leds "L3" en "L4" zouden kunnen beginnen te knipperen).

⚠ Nadat er inrichtingen toegevoegd of verwijderd zijn, moet de opleveringstest van de automatisering opnieuw worden uitgevoerd, in overeenstemming met de aanwijzingen in paragraaf "Test".

9.2 AANSLUITING VAN EEN RADIO-ONTVANGER VAN HET TYPE SM

De besturingseenheid heeft een aansluiting voor radio-ontvangers met SM-connector (optionele accessoires). Met deze radio-ontvangers kan de besturingseenheid op afstand worden bediend door middel van zenders die op de ingangen van de besturingseenheid werken.

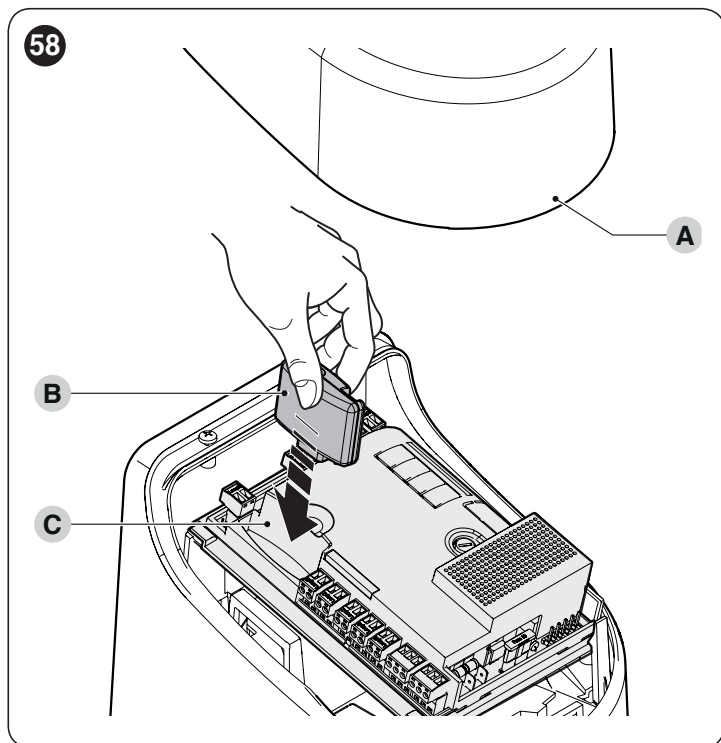


Voordat er een ontvanger wordt geïnstalleerd moet de elektrische voeding naar de besturingseenheid uitgeschakeld worden.

Een ontvanger wordt als volgt geïnstalleerd ("Afbeelding 58"):

1. verwijder het deksel van de behuizing van de besturingseenheid
2. plaats de ontvanger (A) in de hiervoor bedoelde ruimte (B) op de elektronische printplaat van de besturingseenheid
3. plaats het deksel van de behuizing van de besturingseenheid terug.

Op dit punt kan de voeding van de besturingseenheid opnieuw worden ingeschakeld.



In "Tabel 13" en "Tabel 14" staan de overeenkomsten tussen "Uitgang ontvanger" en "Ingang besturingseenheid".

Tabel 13

| SMXI / SMXIS OF OXI / OXIFM / OXIT / OXITFM IN MODUS I OF MODUS II | |
|--|--------------------------------------|
| Uitgang ontvanger | Ingang besturingseenheid |
| Uitgang nr. 1 | Instructie "SbS" (Stap-voor-stap) |
| Uitgang nr. 2 | Instructie "Gedeeltelijke opening 1" |
| Uitgang nr. 3 | Instructie "Openen" |
| Uitgang nr. 4 | Instructie "Sluiten" |

Tabel 14

| OXI / OXIFM / OXIT / OXITFM IN UITGEBREIDE MODUS II | | |
|---|--|--|
| Nr. | Instructie | Beschrijving |
| 1 | Stap-voor-stap | Instructie "SbS" (Stap-voor-stap) |
| 2 | Gedeeltelijke opening 1 | Instructie "Gedeeltelijke opening 1" |
| 3 | Openen | Instructie "Openen" |
| 4 | Sluiten | Instructie "Sluiten" |
| 5 | Stop | Manoeuvre stoppen |
| 6 | Stap-voor-stap woonblok | Instructie in woonblokmodus |
| 7 | Stap-voor-stap hoge prioriteit | Geeft de instructie ook als de automatisering geblokkeerd is of de instructies actief zijn |
| 8 | Gedeeltelijk openen 2 | Gedeeltelijk openen (opening van vleugel M2, gelijk aan de helft van de totale opening) |
| 9 | Gedeeltelijk openen 3 | Gedeeltelijk openen (opening van beide vleugels, gelijk aan de helft van de totale opening) |
| 10 | Automatisering openen en vergrendelen | Veroorzaakt een openingsmanoeuvre en blokkeert aan het einde hiervan de automatisering; de besturingseenheid accepteert geen andere instructie, behalve "Stap-voor-stap hoge prioriteit", "Automatisering ontgrendelen" of (alleen vanaf Oview) de instructies: "Ontgrendelen en sluiten" en "Ontgrendelen en openen" |
| 11 | Automatisering sluiten en vergrendelen | Veroorzaakt een sluitingsmanoeuvre en blokkeert aan het einde hiervan de automatisering; de besturingseenheid accepteert geen andere instructie, behalve "Stap-voor-stap hoge prioriteit", "Automatisering ontgrendelen" of (alleen vanaf Oview) de instructies: "Ontgrendelen en sluiten" en "Ontgrendelen en openen" |
| 12 | Automatisering vergrendelen | Veroorzaakt een stopzetting van de manoeuvre en blokkeert de automatisering; de besturingseenheid accepteert geen andere instructies behalve "Stap-voor-stap hoge prioriteit", "Automatisering ontgrendelen", of (alleen vanaf Oview) de instructies: "Ontgrendelen en sluiten" en "Ontgrendelen en openen" |
| 13 | Automatisering ontgrendelen | Veroorzaakt ontgrendeling van de automatisering en herstel van de normale werking |
| 14 | On Timer Gebruikerslicht | De uitgang gebruikerslicht gaat branden met tijdgeschakelde uitschakeling |
| 15 | On-Off Gebruikerslicht | De uitgang Gebruikerslicht gaat in de stap-voor-stapmodus aan en uit |



Zie voor meer informatie de specifieke handleiding van de ontvanger.

9.3 AANSLUITING EN INSTALLATIE VAN DE BUFFERBATTERIJ



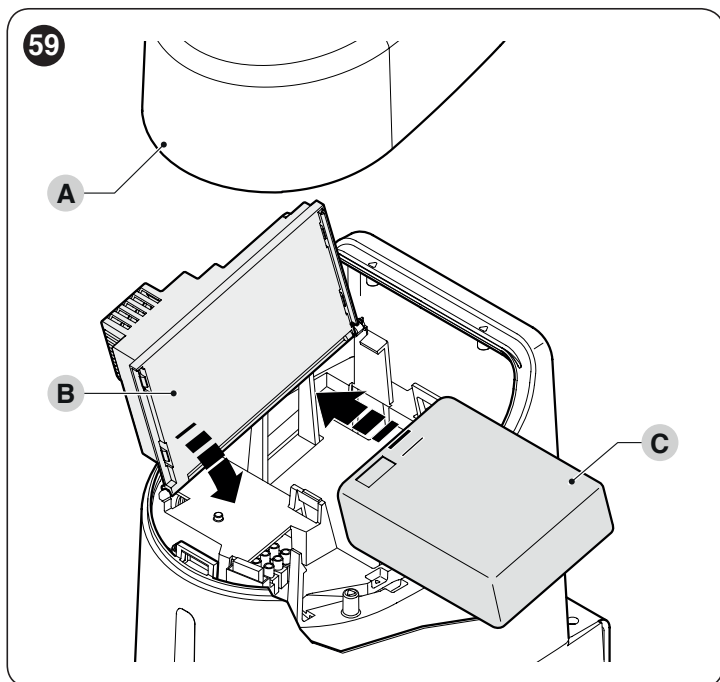
De elektrische aansluiting van de batterij op de besturingseenheid mag pas worden uitgevoerd nadat alle installatie- en programmeerfasen zijn voltooid, aangezien de batterij voor noodvoeding zorgt.



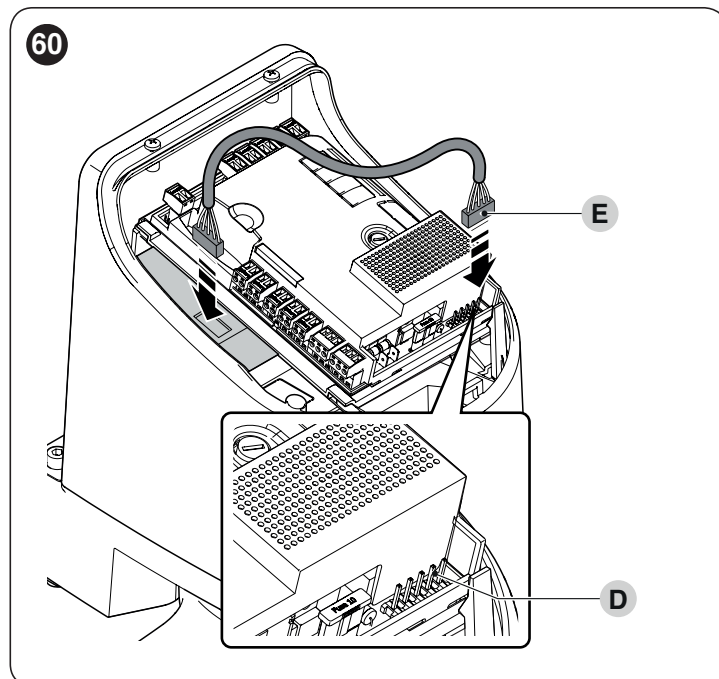
Voordat er een bufferbatterij wordt geïnstalleerd moet de elektrische voeding naar de besturingseenheid uitgeschakeld worden.

De batterij wordt als volgt geïnstalleerd en aangesloten:

1. Verwijder het deksel (A)
2. til de besturingseenheid (B) van de reductiemotor op
3. schuif de batterij (C) in zijn zitting



4. steek de bijbehorende connector (E) in de zitting (A) op de besturingseenheid.



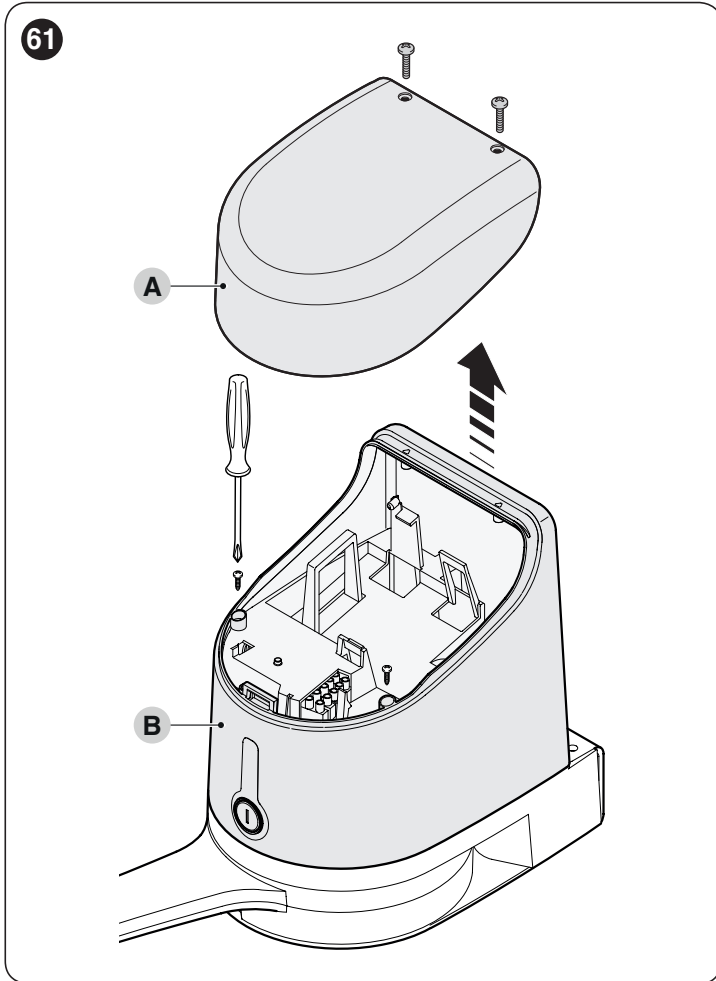
9.4 AANSLUITING VAN HET EXTERNE ONTGRENDELINGSSYSTEEM KIO



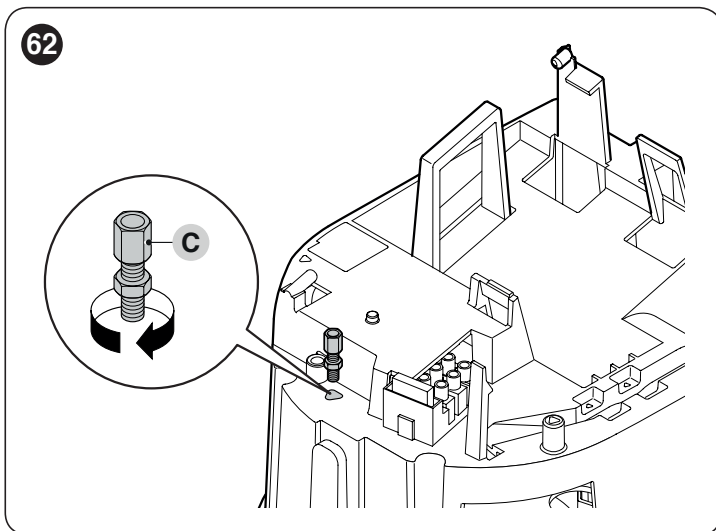
Kio moet worden aangesloten aan de reductiemotor die de vleugel aandrijft die als eerste beweegt (vanuit de stand met gesloten poort).

Maak de aansluiting als volgt:

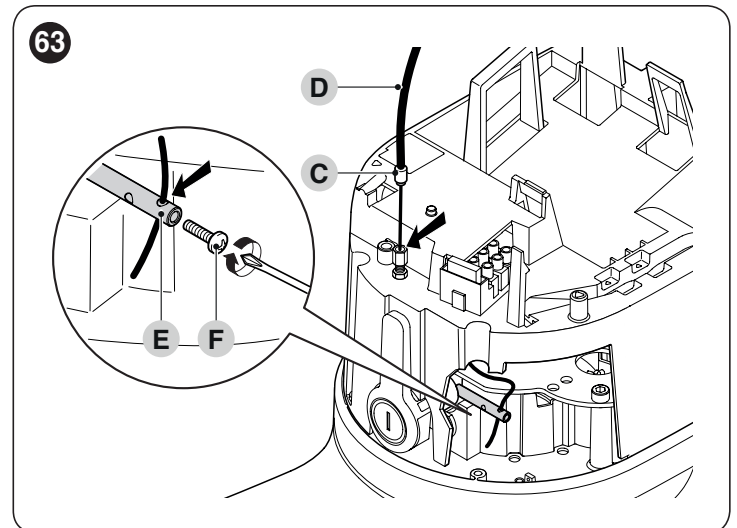
1. Demonteer het deksel (A) en de plastic behuizing (B)



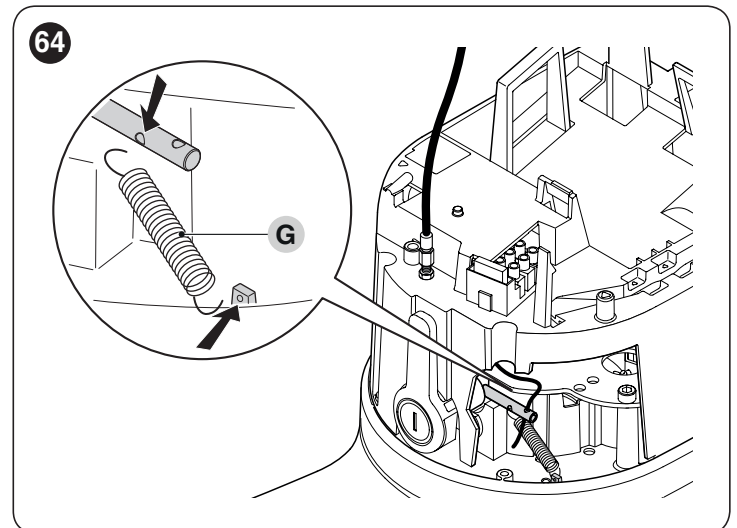
2. Steek de pin (C) in het gat van de ontgrendelingsas.



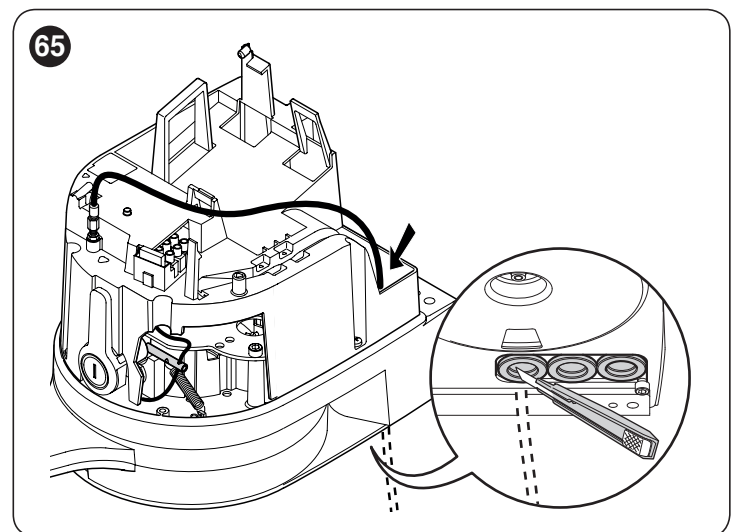
3. steek de staalkabel (D) eerst in de schroef (C) en vervolgens door de opening van de pin (E)
4. Zet de kabel vast door de schroef van de pin (F) aan te draaien



5. zet de veer (G) vast met de twee uiteinden



6. Steek het andere uiteinde van de kabel door het gat aan de onderkant van de reductiemotor



7. Sluit de kabel op Kio aan volgens de instructies in de corresponderende gebruikershandleiding.

9.5 AANSLUITING VAN DE OVIEW-PROGRAMMEEREENHEID

Het is mogelijk om de "Oview"-programmeereenheid op de besturingseenheid aan te sluiten.

Met deze eenheid kunnen de functies snel en volledig worden geprogrammeerd, de parameters worden ingesteld, de firmware van de besturingseenheid worden geüpdatet, de diagnose voor het opsporen van eventuele storingen worden gesteld en periodiek onderhoud worden uitgevoerd.

Met **Oview** kunt u van op een maximale afstand van ongeveer 100 m op de besturingseenheid werken. Als op een 'BusT4'-netwerk meerdere besturingseenheden onderling zijn aangesloten, kunt u door de **Oview**-eenheid op een van deze besturingseenheden aan te sluiten, op het respectieve display alle in het netwerk aangesloten besturingseenheden (maximaal 16) weergeven.

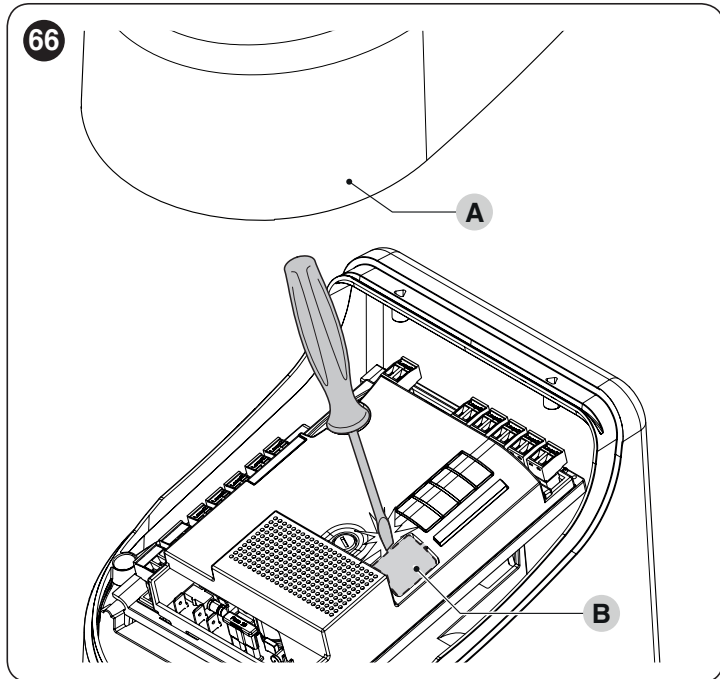
De **Oview**-eenheid kan ook tijdens de normale werking van de automatisering op de besturingseenheid aangesloten blijven; in dat geval kan de gebruiker via een speciaal menu instructies verzenden.



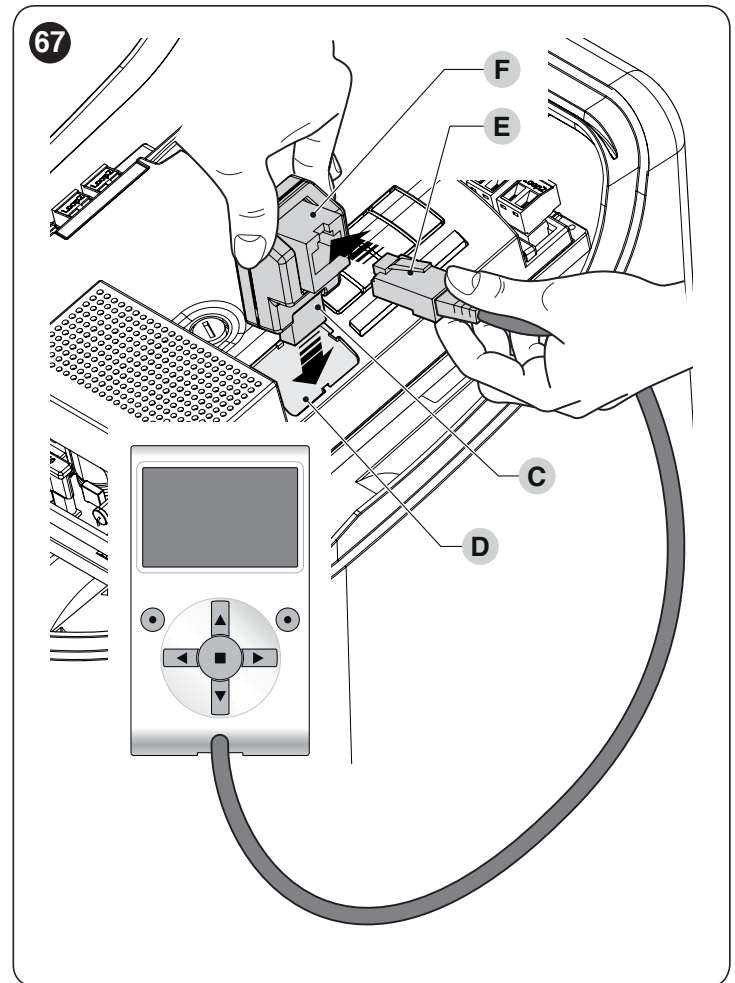
Voordat u de IBT4N-interface aansluit, moet de elektrische voeding naar de besturingseenheid onderbroken worden.

Om de interface te installeren:

1. Verwijder het deksel (A)
2. Verwijder het voorgestane plastic element (B) en ga na of er geen bramen achtergebleven zijn.



3. Plaats de interface (C) in de daartoe bestemde ruimte (D) op de elektronische printplaat van de besturingseenheid.
4. Plaats de bedrading (E) in de daartoe bestemde ruimte (F) op de interface.



Op dit punt kan de voeding van de besturingseenheid opnieuw worden ingeschakeld.



Zie voor meer informatie de handleidingen die bij de aangesloten inrichtingen horen.

9.6 AANSLUITING VAN HET ZONNE-ENERGIESYSTEEM SOLEMYO



Wanneer de automatisering wordt gevoed door het "Solemyo"-systeem, **MAG HET NIET TEGELIJKERTIJD ZIJN AANGESLOTEN** op het elektriciteitsnet.

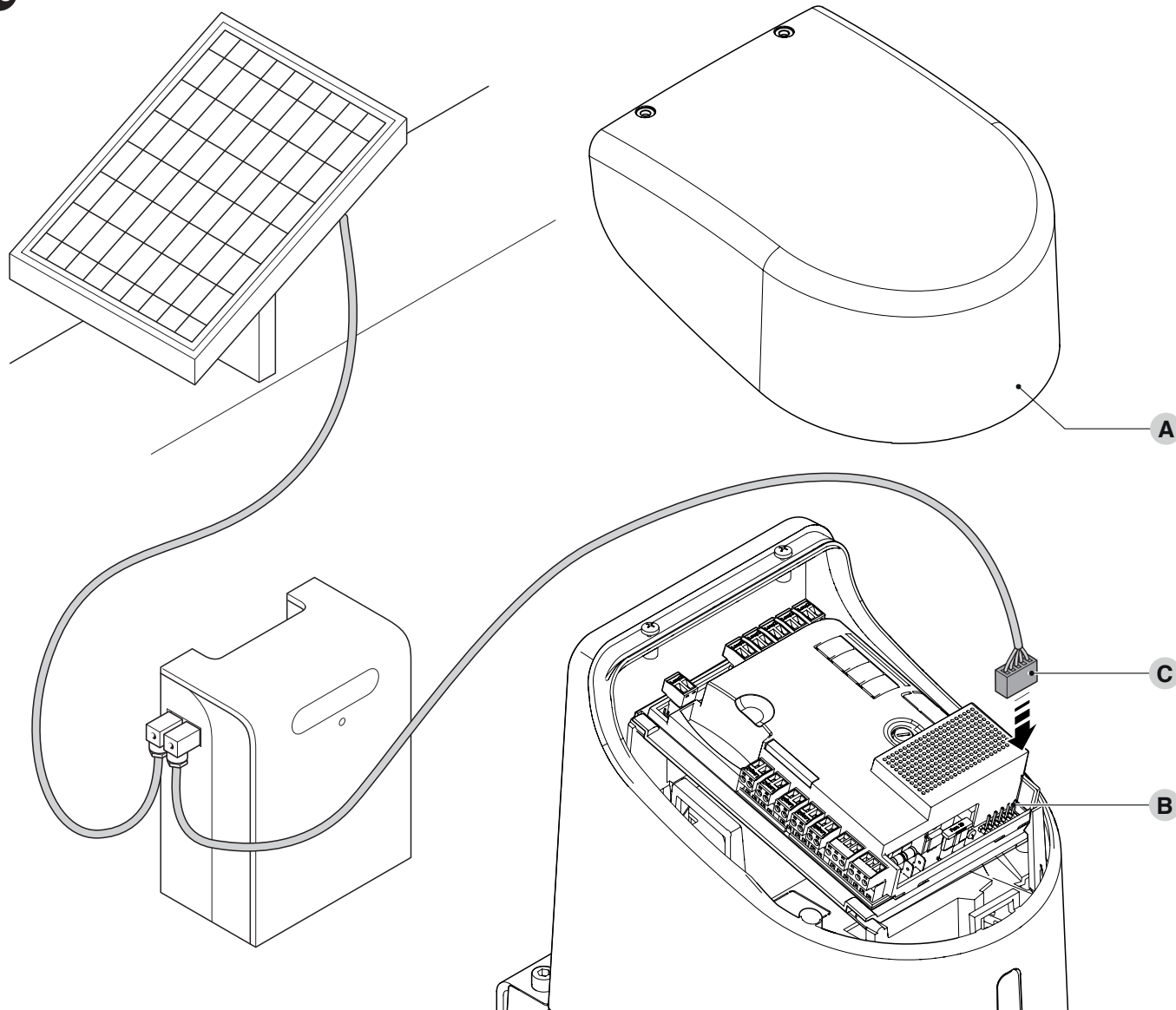


Voor informatie over het "Solemyo"-systeem raadpleegt u de bijbehorende gebruikershandleiding.

Het "Solemyo"-systeem wordt als volgt aangesloten:

1. Verwijder het deksel (A)
2. steek de bijbehorende connector (C) in de zitting (B) op de besturingseenheid.

68



10 ONDERHOUD VAN HET PRODUCT

Om het veiligheidsniveau constant te houden en de maximale levensduur van de gehele automatisering te garanderen, is regelmatig onderhoud noodzakelijk. Hiervoor is **HYKE** uitgerust met een manoeuvreerteller en een signaleringssysteem voor de vereiste onderhoudswerkzaamheden; zie de paragraaf "**Functie "Waarschuwing onderhoud"**".



Het onderhoud moet worden uitgevoerd met volledige inachtneming van de veiligheidsvoorschriften in deze handleiding en volgens de geldende wettelijke voorschriften en regelgeving.

Voor het onderhoud van de reductiemotor:

1. Plan het onderhoud maximaal binnen 6 maanden of na 20.000 manoeuvres na de voorgaande onderhoudsbeurt
2. koppel alle elektrische voedingsbronnen los, inclusief eventuele bufferbatterijen
3. controleer de mate van slijtage bij alle onderdelen van de automatisering, met bijzondere aandacht voor afslijting en oxidatie van de structurele onderdelen. Vervang de onderdelen die onvoldoende garantie bieden
4. controleer de mate van slijtage bij de bewegende delen: tandwiel, tandheugel en alle delen van de vleugel; vervang versleten onderdelen
5. sluit de voedingsbronnen weer aan en voer alle tests en controles uit die worden beschreven in paragraaf "**Test**".

11 AFDANKING VAN HET PRODUCT



Dit product maakt deel uit van de automatisering en bijgevolg dienen ze samen afgedankt te worden.

Net als de installatie dient het ontmantelen van het product aan het einde van zijn levensduur uitgevoerd te worden door gekwalificeerde technici.

Dit product bestaat uit verschillende soorten materialen: sommige materialen kunnen gerecycled worden, anderen moeten afgedankt worden. Leef de voorziene recycle- of afdankingssystemen na die van kracht zijn voor deze productcategorie in uw land.

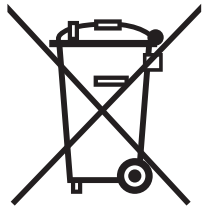


LET OP

Sommige onderdelen van het product kunnen verontreinigende of gevaarlijke stoffen bevatten die, wanneer ze in aanraking komen met het milieu, schadelijke gevolgen voor het milieu of de volksgezondheid kunnen hebben.



Zoals door het symbool hiernaast wordt aangegeven, is het verboden dit product in het huishoudelijke afval te werpen. Pas "gescheiden inzameling" toe volgens de voorziene regelgeving in uw land, of bezorg het product terug aan de verkoper bij aankoop van een nieuw, gelijkwaardig product.



LET OP

De plaatselijk geldende regelgeving kan zware sancties opleggen in geval van illegale dumping van dit product.



Alle vermelde technische specificaties hebben betrekking op een omgevingstemperatuur van 20 °C (± 5 °C). Nice S.p.A. behoudt zich het recht voor om, wanneer dit maar noodzakelijk wordt geacht, wijzigingen aan het product aan te brengen, waarbij hoe dan ook de gebruiksbestemming en de functionaliteit gelijk blijven.

Tabel 15

| TECHNISCHE KENMERKEN | | | | |
|---|--|--|---|--|
| Beschrijving | Technische kenmerk | | | |
| | HK7024 | HK7224 | HK7024HS | HK7224HS |
| Type | Elektromechanische reductiemotor voor automatiseringen van automatische poorten en hekken met gelijkstroommotor, epicycloïdale reductor, mechanische ontgrendeling. Ingebouwde besturingseenheid en OXI-radio-ontvanger | | Elektromechanische reductiemotor voor automatiseringen van automatische poorten en hekken met gelijkstroommotor, epicycloïdale reductor, mechanische ontgrendeling. | |
| Maximumkoppel bij de start [overeenstemmend met het vermogen om een kracht te ontwikkelen die nodig is om de vleugel in beweging te brengen] | 500 Nm | | | |
| Nominaal koppel [overeenstemmend met het vermogen om een kracht te ontwikkelen die nodig is om de vleugel in beweging te houden] | 120 Nm | | | |
| Ledige snelheid (de besturingseenheid biedt de mogelijkheid tot het programmeren van 6 snelheden, gelijk aan circa: 100, 85, 70, 55, 45, 30%) | 1,5 RPM | 2 RPM | 1,5 RPM | 2 RPM |
| Maximale frequentie werkingscycli (bij nominaal koppel)* | 40 cycli/uur | | | |
| Maximumduur continue werking (bij nominaal koppel)** | 7 minuten | | | |
| Gebruikslimieten | Het product kan worden gebruikt op poorten met een vleugel met een gewicht tot 330 kg voor lengtes tot 3,5 m | Het product kan worden gebruikt op poorten met een vleugel met een gewicht tot 270 kg voor lengtes tot 3 m | Het product kan worden gebruikt op poorten met een vleugel met een gewicht tot 330 kg voor lengtes tot 3,5 m | Het product kan worden gebruikt op poorten met een vleugel met een gewicht tot 270 kg voor lengtes tot 3 m |
| Levensduur | Geschat op 150.000 tot 500.000 cycli, op basis van de condities in paragraaf " Levensduur van het product ". | | | |
| Voeding HYKE | 230V~ (±10%) 50/60 Hz | | 24V= (±10%) | |
| Noodvoeding | Met optioneel accessoire PS124 | | - | |
| Voeding met zonnepanelen | Voorbereid voor set SYKCE | | - | |
| Maximaal opgenomen vermogen bij nominaal koppel | 300 W | | 140 W | |
| Maximale stroomopname | 1,5 A (3 A voor uitvoering HK7024K/V1) | | 6 A gedurende maximaal 2 sec | |
| Opgenomen vermogen in modus "Stand-by-Allles" met voeding via PS124 of set SYKCE (inclusief OXI-ontvanger) | Minder dan 30 mW | | - | |
| Uitgang knipperlicht*** | Een knipperlicht LUCYB (lamp 12 V=, 21 W) | | - | |
| Uitgang elektrische vergrendeling*** | Een elektrisch slot van 12 V~ max 15 VA | | - | |
| Uitgang lampje poort open*** | Een lamp 24 V maximaal 4 W (de uitgangsspanning kan variëren tussen de -30 en +50%, de uitgang kan ook kleine relais aansturen) | | - | |
| Uitgang BLUEBUS | Een uitgang met maximale belasting van 15 BlueBus-eenheden (maximaal 6 paar fotocellen, bijvoorbeeld EPMB of EPLB ,plus 2 paar fotocellen geadresseerd als openingsinrichtingen plus max. 4 bedieningsinrichtingen EDSB of ETPB) | | - | |

| TECHNISCHE KENMERKEN | | | | |
|--|---|--------|----------|----------|
| Beschrijving | Technische kenmerk | | | |
| | HK7024 | HK7224 | HK7024HS | HK7224HS |
| Ingang STOP | Voor normaal gesloten contacten, normaal open contacten of contacten met een constante weerstand van 8,2 k Ω ; bij automatische herkenning (bij een verandering ten opzichte van de opgeslagen status wordt de instructie STOP gegenereerd) | | - | |
| Ingang Sbs | Voor normaal open contacten (bij sluiting van het contact wordt de instructie STAP-VOOR-STAP gegenereerd) | | - | |
| OPEN-ingang | Voor contacten die normaal gesproken open zijn (bij sluiting van het contact wordt de instructie OPEN gegenereerd) | | - | |
| CLOSE-ingang | Voor contacten die normaal gesproken open zijn (bij sluiting van het contact wordt de instructie SLUITEN gegenereerd) | | - | |
| Radioaansluiting | SM-connector voor ontvangers van de familie SMXI, OXI en OXIFM | | - | |
| Ingang radio-ANTENNE | 50 Ω voor kabeltype RG58 of vergelijkbaar | | - | |
| Programmeerbare functies | 8 functies van het type ON-OFF en 8 instelbare functies (zie paragraaf " Programmering eerste niveau (ON-OFF) ") | | - | |
| Functies met automatische herkenning | Automatische herkenning van de inrichtingen aangesloten aan de uitgang BlueBus Automatische herkenning van het type "STOP"-inrichting (NA-contact, NC-contact of contact met weerstand 8,2 k Ω) Automatisch aanleren van de baan van de vleugels en berekening in automatische modus van de vertragingpunten en de gedeeltelijke opening. Automatisch aanleren van de werking van een of twee motoren. | | - | |
| Montage | Verticaal, met een speciale bevestigingsplaat | | | |
| Bedrijfstemperatuur | -20°C ÷ 55°C (bij lage temperaturen vermindert de efficiëntie van de reductiemotor) | | | |
| Gebruik in bijzonder zure of zilte omgeving, of in een omgeving met explosiegevaar | NO | | | |
| Beschermingsgraad | IP 54 (bij onbeschadigde behuizing) | | | |
| Afmetingen (mm) | 210x290xh230h | | | |
| Gewicht (kg) | 10,5 kg | | 9,5 kg | |

* Frequentie van de cycli bij max. temperatuur: 25 cycli/uur

** Max. duur van continue cyclus bij max. temperatuur: 8 minuten

*** De uitgangen "Knipperlicht" en "Elektrisch slot" kunnen met andere functies worden geprogrammeerd (zie paragraaf "**Programmering eerste niveau (ON-OFF)**"), of paragraaf "**Aansluiting van de Oview-programmeereenheid**"). De elektrische kenmerken van de uitgangen passen zich aan het gekozen functietype aan: functie knipperlicht: lampje 12 V \sim , max. 21 W; functie elektrisch slot: 12 V \sim , max. 15 VA; andere uitgangen (alle types): 1 lampje of relais 24 V \sim (-30 en +50%), max. 4 W.

EU-Verklaring van overeenstemming en inbouwverklaring betreffende "niet-voltooid machines"

Opmerking - De inhoud van deze verklaring stemt overeen met hetgeen verklaard is in het officiële document dat is neergelegd bij de vestiging van Nice S.p.A., en in het bijzonder met de laatste revisie hiervan die vóór het afdrukken van deze handleiding beschikbaar was. Deze tekst is om redactionele redenen aangepast. Een kopie van de originele verklaring kan worden aangevraagd bij Nice S.p.A. (TV) Italy.

Nummer: 334/HYKE

Revisie: 4

Taal: NL

Naam fabrikant:

Nice S.p.A.

Adres:

Via Callalta 1, 31046 Oderzo (TV) Italy

Gemachtigde voor samenstelling

van de technische documentatie:

Nice S.p.A.

Type product:

Elektromechanische reductiemotor "HYKE" met ingebouwde besturingseenheid

Model/type:

HK7024, HK7224, HK7024HS, HK7224HS

Accessoires:

Raadpleeg de catalogus

Ondergetekende Roberto Griffa verklaart onder eigen verantwoordelijkheid als Chief Executive Officer dat het bovenvermelde product voldoet aan de vereisten van de onderstaande richtlijnen:

- Richtlijn 2014/30/EU (EMC), volgens de volgende geharmoniseerde normen: EN 61000-6-2:2005, EN 61000-6-3:2007+A1:2011

Bovendien voldoet het product aan de onderstaande richtlijn volgens de voor "niet-voltooid machines" geldende vereisten (Bijlage II, deel 1, rubriek B):

- Richtlijn 2006/42/EG VAN HET EUROPEES PARLEMENT EN DE RAAD van 17 mei 2006 betreffende machines en tot wijziging van Richtlijn 95/16/EG (herschikking).

Hierbij wordt verklaard dat de relevante technische documentatie is samengesteld volgens de aanwijzingen in bijlage VII B van Richtlijn 2006/42/EG en dat daarbij aan de navolgende verplichte eisen is voldaan: 11.1.1 - 1.1.2 - 1.1.3 - 1.2.1 - 1.2.6 - 1.5.1 - 1.5.2 - 1.5.5 - 1.5.6 - 1.5.7- 1.5.8 - 1.5.10 - 1.5.11

De fabrikant verplicht zich ertoe om, op een met redenen omkleed verzoek van de nationale wetgevende instanties, alle relevante informatie betreffende de "niet voltooid machine" te bezorgen, zonder daarbij aan zijn eigen intellectueel eigendomsrecht afbreuk te doen.

Indien de "niet voltooid machine" in gebruik wordt genomen in een land waar officieel een andere taal wordt gesproken dan de taal waarin deze verklaring is opgesteld, is de importeur verplicht de vertaling van de desbetreffende verklaring toe te voegen.

Het is niet toegestaan de "niet voltooid machine" in gebruik te nemen voordat de uiteindelijke machine waarin zij zal worden ingebouwd, in overeenstemming wordt verklaard met de bepalingen van de Richtlijn 2006/42/EG, waar toepasselijk.

Bovendien voldoet het product aan de navolgende normen:

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

Oderzo, 05/09/2017

OPMERKINGEN

A series of horizontal dashed lines for writing notes.

Voordat u de automatisering voor de eerste maal gaat gebruiken, is het raadzaam u door de installateur te laten uitleggen waar de risico's ontstaan en enkele minuten van uw tijd te besteden aan het lezen van deze handleiding met aanwijzingen en aanbevelingen voor de gebruiker die u van de installateur hebt gekregen. Bewaar deze handleiding voor eventuele twijfels in de toekomst en geef de handleiding door aan een eventuele nieuwe eigenaar van de automatisering.



LET OP!

Uw automatisering is een apparaat dat uw instructies getrouw uitvoert. Door nonchalant en oneigenlijk gebruik kan het echter gevaarlijk worden:

- laat de automatisering niet werken als er zich mensen, dieren of zaken binnen haar bereik bevinden
- het is ten strengste verboden om onderdelen van de automatisering aan te raken terwijl de poort in beweging is
- de fotocellen zijn geen veiligheidsinrichting, maar slechts een hulpmiddel voor de veiligheid. Ze zijn met zeer betrouwbare technologie vervaardigd, maar kunnen in extreme situaties slecht functioneren of zelfs defect raken. In sommige gevallen is het defect niet direct zicht- of merkbaar. Om deze redenen is het tijdens het gebruik van de automatisering noodzakelijk dat alle aanwijzingen van deze handleiding worden opgevolgd
- controleer de werking van de fotocellen regelmatig.



HET IS TEN STRENGSTE VERBODEN om door het hek te passeren terwijl het aan het sluiten is! Doorgang is alleen toegestaan als het hek volledig geopend is en de vleugels stilstaan.



KINDEREN

Een automatiseringssysteem waarborgt een hoge veiligheidsgraad. Met zijn detectiesystemen controleert en waarborgt het zijn beweging als er mensen of voorwerpen aanwezig zijn. Het is echter verstandig om kinderen te verbieden in de buurt van de automatisering te spelen en de afstandsbedieningen buiten hun bereik te houden om onopzettelijke activeringen te vermijden. De automatisering is geen speelgoed!

Het product is niet geschikt om gebruikt te worden door personen (inclusief kinderen) met fysieke, zintuiglijke of mentale beperkingen of die onvoldoende kennis en/of ervaring hebben, tenzij zij bij het gebruik van het product onder toezicht staan, of instructies hebben gekregen, van iemand die verantwoordelijk is voor hun veiligheid.

Storingen: als u welk afwijkend gedrag dan ook van de automatisering opmerkt, moet de elektrische voeding naar het systeem worden uitgeschakeld en moet de motor met de hand worden ontgrendeld (zie de aanwijzingen aan het einde van het hoofdstuk) om de poort met de hand te laten werken. Repareer de installatie niet zelf, maar roep de hulp van een erkende installateur in.



Breng geen wijzigingen aan de installatie en/of de programmerings- en instellingsparameters van de besturingseenheid aan: de verantwoordelijkheid ligt bij uw installateur.

Breuk of stroomuitval: in afwachting van de komst van uw installateur of terugkeer van de elektriciteit kan de automatisering, ook als de installatie geen bufferbatterijen heeft, toch worden gebruikt: dit doet u door de motor met de hand te ontgrendelen (zie de aanwijzingen aan het einde van het hoofdstuk) en de poortvleugel met de hand te bewegen.

Veiligheidsinrichtingen buiten gebruik: het is mogelijk de automatisering ook te laten werken wanneer een van de veiligheidsinrichtingen niet goed functioneert of buiten bedrijf is. De poort kan als volgt worden bediend in de modus "**Persoon aanwezig**":

1. geef een instructie om de poort aan te drijven (met een zender of een sleutelschakelaar enz.). Als alles goed functioneert, zal de poort normaal bewegen, anders zal het knipperlicht enkele malen knipperen en zal de manoeuvre niet van start gaan (het aantal malen dat het knipperlicht knippert, heeft te maken met de reden waarom de manoeuvre niet van start kan gaan)
2. geef in dit geval binnen 3 seconden de instructie opnieuw en houd de betreffende toets ingedrukt
3. na ongeveer 2 seconden zal de poort de gewenste manoeuvre uitvoeren in de modus "**persoon aanwezig**"; dat wil zeggen, de poort blijft bewegen zolang de instructie geactiveerd blijft.



Als de veiligheidsinrichtingen buiten gebruik zijn, wordt aanbevolen de reparatie zo snel mogelijk te laten uitvoeren door een gekwalificeerd technicus.

De eindtest, de periodieke onderhoudswerkzaamheden en de eventuele reparatiewerkzaamheden moeten gedocumenteerd worden door degene die het werk uitvoert en de documenten moeten door de eigenaar van de installatie worden bewaard. Het enige dat de gebruiker periodiek kan doen, is het schoonmaken van de lenzen van de fotocellen (gebruik hiervoor een zachte, enigszins vochtige doek) en het verwijderen van eventuele bladeren of stenen die de automatisering zouden kunnen hinderen.



Voordat er onderhoud wordt verricht moet de gebruiker van de automatisering de motor met de hand ontgrendelen om te voorkomen dat deze de poort ongewild zou aandrijven (zie de aanwijzingen aan het einde van het hoofdstuk).

Onderhoud: Om het veiligheidsniveau constant te houden en de maximale levensduur van de gehele automatisering te garanderen, is regelmatig onderhoud nodig (minstens eenmaal per 6 maanden).



Alle controle-, onderhouds- of reparatiewerkzaamheden mogen uitsluitend door gekwalificeerd personeel worden uitgevoerd.

Verwerking als afval: Als de automatisering niet meer gebruikt kan worden, dient u zich ervan te vergewissen dat zij wordt gedemonteerd door gekwalificeerd personeel en dat het materiaal volgens de plaatselijk geldende voorschriften wordt gerecycled of naar de afvalverwerking wordt gezonden.

Vervanging van de batterij van de afstandsbediening: als uw afstandsbediening na enige tijd minder goed of helemaal niet lijkt te werken, zou dit eenvoudigweg kunnen komen doordat de batterij leeg is (afhankelijk van het type daarvan kan dat na verschillende maanden of meer dan een jaar zijn). Dit is te merken doordat het controlelampje dat de doorzending bevestigt, zwak brandt, of helemaal niet brandt, of slechts eventjes brandt. Voordat u zich tot de installateur wendt kunt u proberen de batterij van een andere zender die wél werkt, in te zetten: als dit de oorzaak van de storing is, hoeft u alleen maar een nieuwe batterij van hetzelfde type te plaatsen.

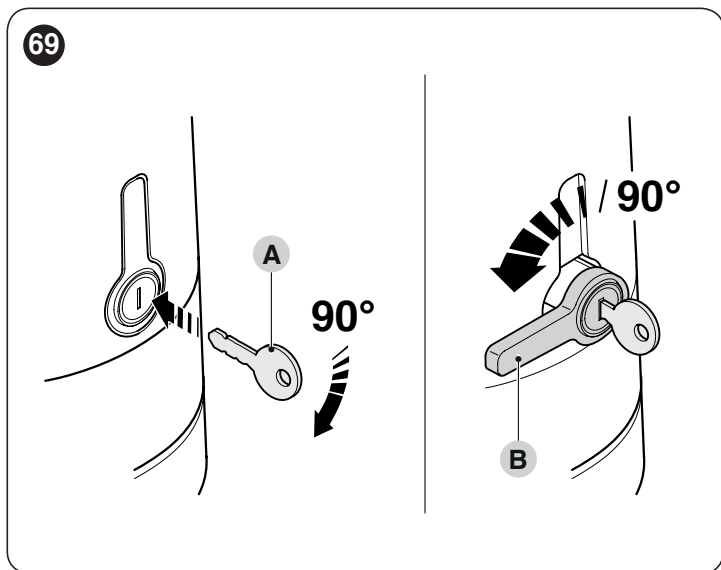
Ontgrendeling en handmatige beweging



De ontgrendeling mag alleen plaatsvinden wanneer de vleugel stilstaat.

Ontgrendelen gebeurt als volgt:

1. steek de sleutel (**A**) in het slot en draai die 90° met de klok mee
2. draai de hendel (**B**) 90° naar links die door een veer uit de zitting is gesprongen



3. u kunt de vleugel nu handmatig in de gewenste stand plaatsen.

Om te vergrendelen:

1. draai de hendel (**B**) 90° in de verticale positie
2. duw de hendel in zijn zitting
3. draai de sleutel (**A**) 90° naar links
4. Trek de sleutel eruit.

OPMERKINGEN

A series of horizontal dashed lines providing space for handwritten notes.

OPMERKINGEN

A series of horizontal dashed lines for writing notes.



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

www.niceforyou.com

IDV0670A00NL_01-10-2018