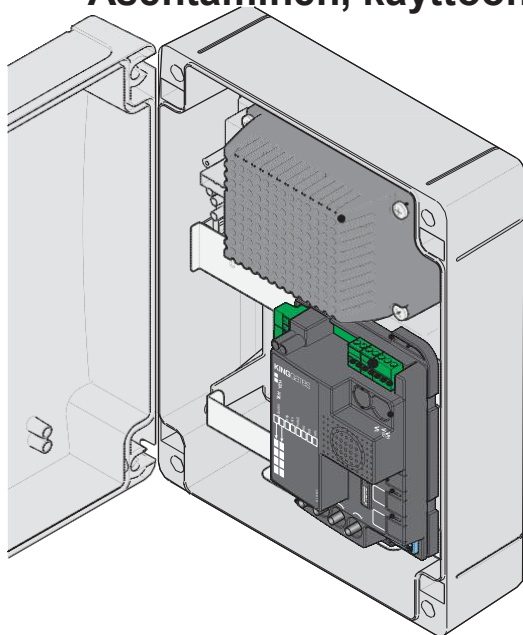


STARG8 24

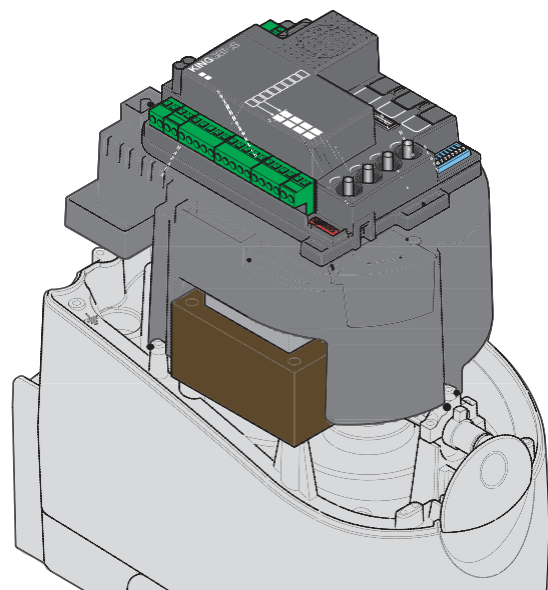
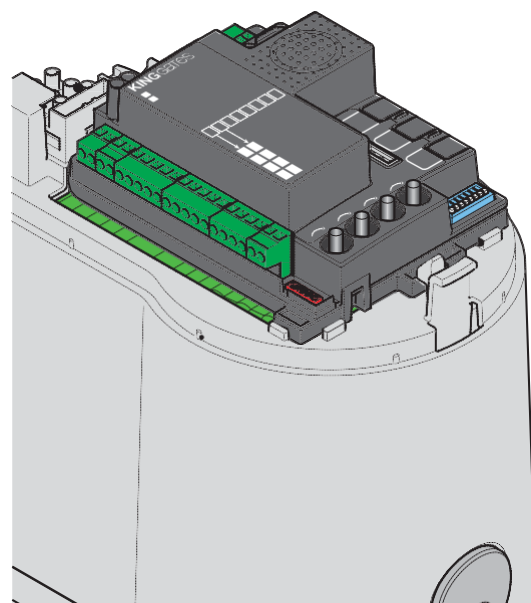
Liukuportin 24V moottorin ohjausyksikkö tai kääntöportin yhden tai kahden 24V moottorin ohjausyksikkö

Asentaminen, käyttöohjeet ja varoitukset



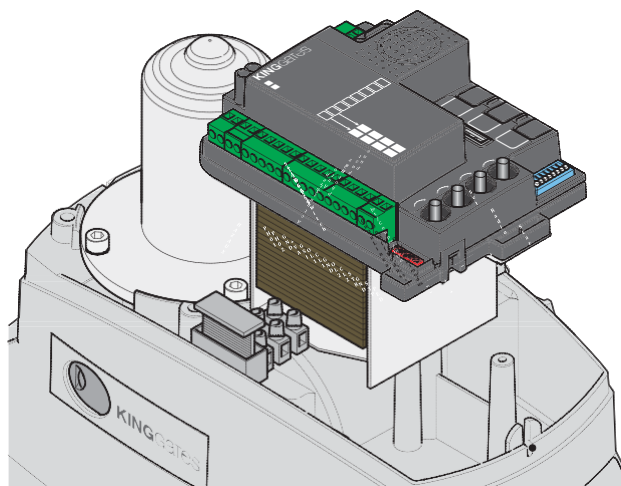
STARG8 24 BOX
Jet 24-, Couper-, Linear 24V-
tai Intro 24-400- ohjausyksikkö

Minimodus-
ohjausyksikkö



Modus280- tai
Modus420-

Dynamos 24- ohjausyksikkö



Sisältö

1. Tuotteen kuvaus	1
1.1 - Käyttöönotto	1
1.2 - Perustoiminnot	1
1.3 – Ohjausyksikön tekniset ominaisuudet	1
2. Johdotus	2
2.1 - STARG8 24 -virtaliitäntä	2
2.2 - STARG8 24 XL -virtaliitäntä	3
2.3 - STARG8 24 Tyypillisen järjestelmän lisälaitteiden virtaliitäntä	4
2.4 - STARG8 24 -virtaliitäntä	5
3. Ohjausyksikön asetukset	6
3.1 – Dip-kytkimen säätäminen	6
3.2 – Trimmerin säätäminen	7
4. Lähettimen ohjelmointi	8
4.1 – Käynnistysnappulan ohjelmointi	8
4.2 – Jalankulkijan kulkuaukon avausnappulan ohjelmointi	8
4.3 – Tallennettujen lähettimien täydellinen poistaminen	9
4.4 – Yhden lähettimen poistaminen	9
4.5 – Kaukolähettimen ohjelmointi	9
5. Portin liikeradan ohjelmointi	10
5.1 – Automatiikkajärjestelmän liikkeen perusohjelmointi	10
5.2 – Jalankulkijan kulkuaukon ohjelmointi	11
5.3 – Automatiikkajärjestelmän liikkeen lisäohjelmointi	12
6. Testaus ja käyttöönotto	13
7. LED-signaalit	14
7.1 – Sisääntulon tilan signaalin LED-valo	14
7.2 - Vikasignaalin LED-valo	14
8. PCB-paneeliin yhdistettävät laitteet	15
8.1 - Muuntaja	15
8.2 - Varoitusvalot	15
8.3 - Moottorit	15
8.4 – AUX-kontakti	15
8.5 - Turvallisuuslaitteet	15
8.6 - 24 VDC lisävirta	17
8.7 – Avoimen portin merkkivalo	17
8.8 - Rajakytkimet	17
8.9 – Johdon kautta lähetettävät komennot	17
8.10 - Antenni	17
8.11 – Varaparisotot / Energian säästäminen	17
9. Vianetsintä	18
10. Lisäohjelmointi - Luettelo	19

Huomio: ohjausyksikkö on varustettu täydentävillä ohjelmointitoiminnoilla, jotka eivät ole järjestelmän käyttöönottamiseksi välttämättömiä, mutta niitä voi käyttää täydentävien toimintojen konfigurointiin (kappale 10).

1. Tuotteen kuvaus

1.1 - Käyttöönotto

Järjestelmän käynnistämiseksi suorita seuraavat vaiheet:

- 1 – Kytke virtalähde, yhteensopivat moottorit (katso kappale 3.1, 1 ja 2 kytkimen asetukset) ja halutut lisälaitteet kuten 2. kappaleessa on kuvailtu.
- 2 Suorita dip-kytkinten (kappale 3.1) ja trimmereiden (kappale 3.2) asetukset halutun työtilan ja järjestelmän rakenteellisen konfiguraation mukaisesti.
- 3 Talleta lähettimet muistiin (kappale 4).
- 4 Ohjelmoi portin perusliikerata (kappale 5) niin, että ohjausyksikkö muistaa liikkeen alku- ja päätepisteen.
- 5 Suorita kappaleessa „Testit ja käyttöönotto“ (kappale 6) kuvailut tarkistukset.

⚠ Jos ohjausyksikössä esiintyy toimintahäiriöitä näiden vaiheiden suorittamisen jälkeen, katso anomalioiden löytämiseksi 7.kappale „LED-signaalit“ ja niiden poistamiseksi 9.kappale „Vianetsintä“.

1.2 - Perustoiminnot

- Automaattisen pääsyn komento 1 tai 2 24V moottorille. Dip-kytkimiä voi käyttää ohjausyksikön konfiguroimiseksi operaattorin tarpeiden mukaan.
- Vilkun säätö ilman integroitua vaihtuvaa työtoimintoa/ sen kanssa (kappale 8.2).
- 24V (enintään 15 VA) sähkölukkojen integroitu säätäminen (kappale 8.4).
- Tätä ulostuloa voi käyttää myös lisävalaisimien säätämiseen (kappale 13).
- Kaksois-NC-sisääntulo rajakytkimen avaamiseksi ja sulkemiseksi (kappale 8.8).
- Sisääntulot käynnistämiseksi, pysäyttämiseksi ja jalankulkijoiden kulkuaukon komentojen välittämiseksi (johdon kautta), jotka on muokattu avaamista, pysäyttämistä ja sulkemista varten (kappale 8.9).
- Turvallisuuslaitteen kaksoissisääntulot „PHO1“ sulkemisen aikana ja „PHO2“ sulkemisen ja/tai avaamisen aikana (kappale 8.5).

- Mahdollisuus 24 VDC lisälaitteiden virroittamiseen (kappale 8.6).
- Sisääntulo portin tilan merkkivalon signaalille, joka näyttää porttilehtien asennon (kappale 8.7).
- Sisääntulo ulkoiselle antennille, jota voi käyttää anturien laajuuden suurentamiseen (kappale 8.10).
- Portin sulkemisen säätäminen trimmerin välityksellä (kappale 3.2).
- Tauko aika jälleensulkemisen säätämiseen, jota voi trimmerin avulla säädellä 0-180 sekuntia (kappale 3.2).
- Esteherkkyyden säätäminen trimmerillä (kappale 3.2).
- Moottorin tehon säätäminen trimmerillä (kappale 3.2).
- Sisäänrakennettu radiovastaanotin (433,92 MHz), joka sopii yhteen King-Gatesin liikkuvien lähettimien kanssa.
- 6 LED-merkkivaloa (kappale 7).
- Hidas avaaminen ja sulkeminen (muokattavissa vastaavan ohjelman avulla).

1.3 - Ohjausyksikön tekniset ominaisuudet

Virtalähde*	230 Vac $\pm 10\%$, 50 - 60 Hz
Moottorin virtalähde	24V DC 280W ja 10A moottori
Varoitusvalon virtalähde	24V enint. 15W
Portin merkkivalon virtalähde	24Vdc enint. 10 W
Lisälaitteiden virtalähde (valokenno...)	24 Vdc enint.10 W
Radiovastaanottimen tiheys	433.920 MHz
Käytettävien kauko-ohjainten lukumäärä	170
Radioantennin sisääntulo	RG58
Työlämpötila	-20 $\div$ 50 °C

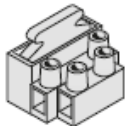
2. Johdotus

2.1 - StarG8 24 -virtaliitäntä

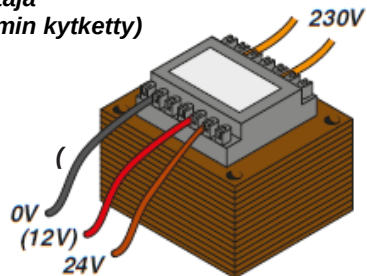
230V 50Hz
verkkovirran
jännite

KAAPELI: 3X1,5mm²
(enimmäisetäisyys 30m)

Sulakkeet (aiemmin
sarjaankytketty)



Muuntaja*
(aiemmin kytketty)

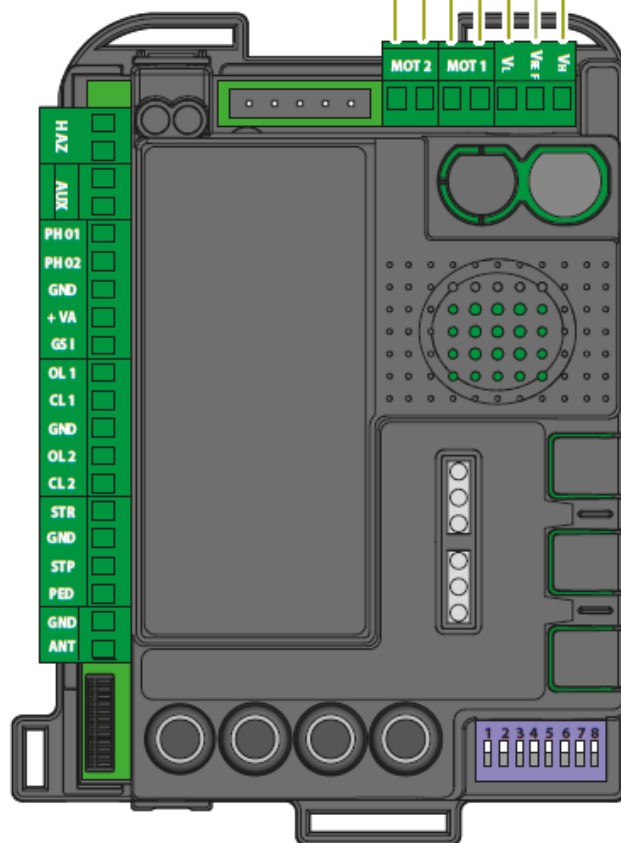


1 MOOTTORI
(porttilehti, joka avautuu
ensimmäisenä)

KAAPELI 2X1,5mm²

2 MOOTTORI
(porttilehti, joka avautuu
toisena)

KAAPELI 2X1,5mm²



* Ohjausyksikön voi konfiguroida toimimaan 110V 50/60 Hz
syöttöjännitteellä.

Tässä tapauksessa varmista, että:

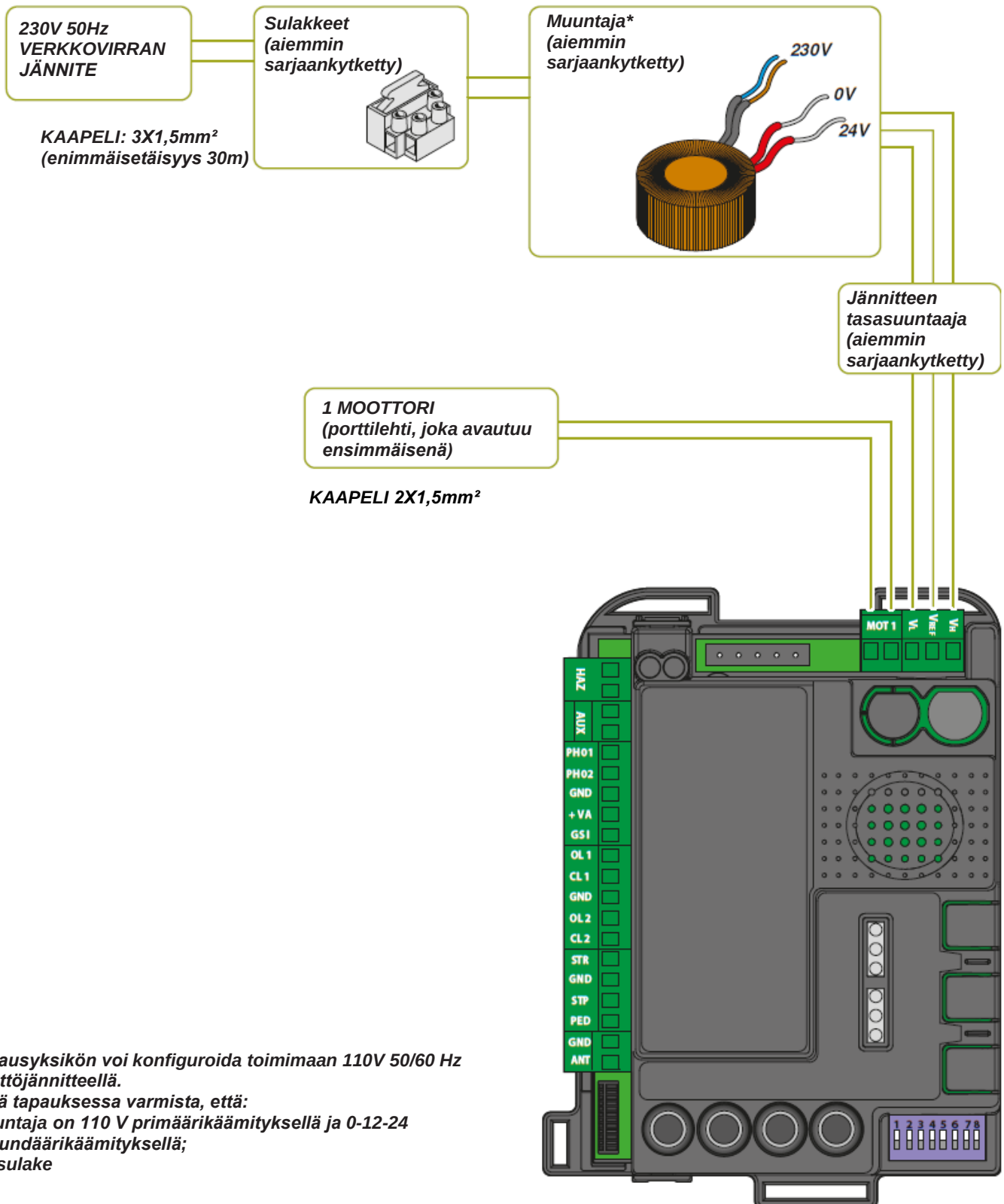
- muuntaja on 110 V primäärikäämityksellä ja 0-12-24
sekundäärikäämityksellä,
- 7A sulake

PORTTISIIPPI 1 / MOOTTORI 1
(porttisiipi, joka avautuu ensimmäisenä)

PORTTISIIPPI 2 / MOOTTORI 2
(porttisiipi, joka avautuu toisena)



2.2 - StarG8 24 XL- virtaliitäntä



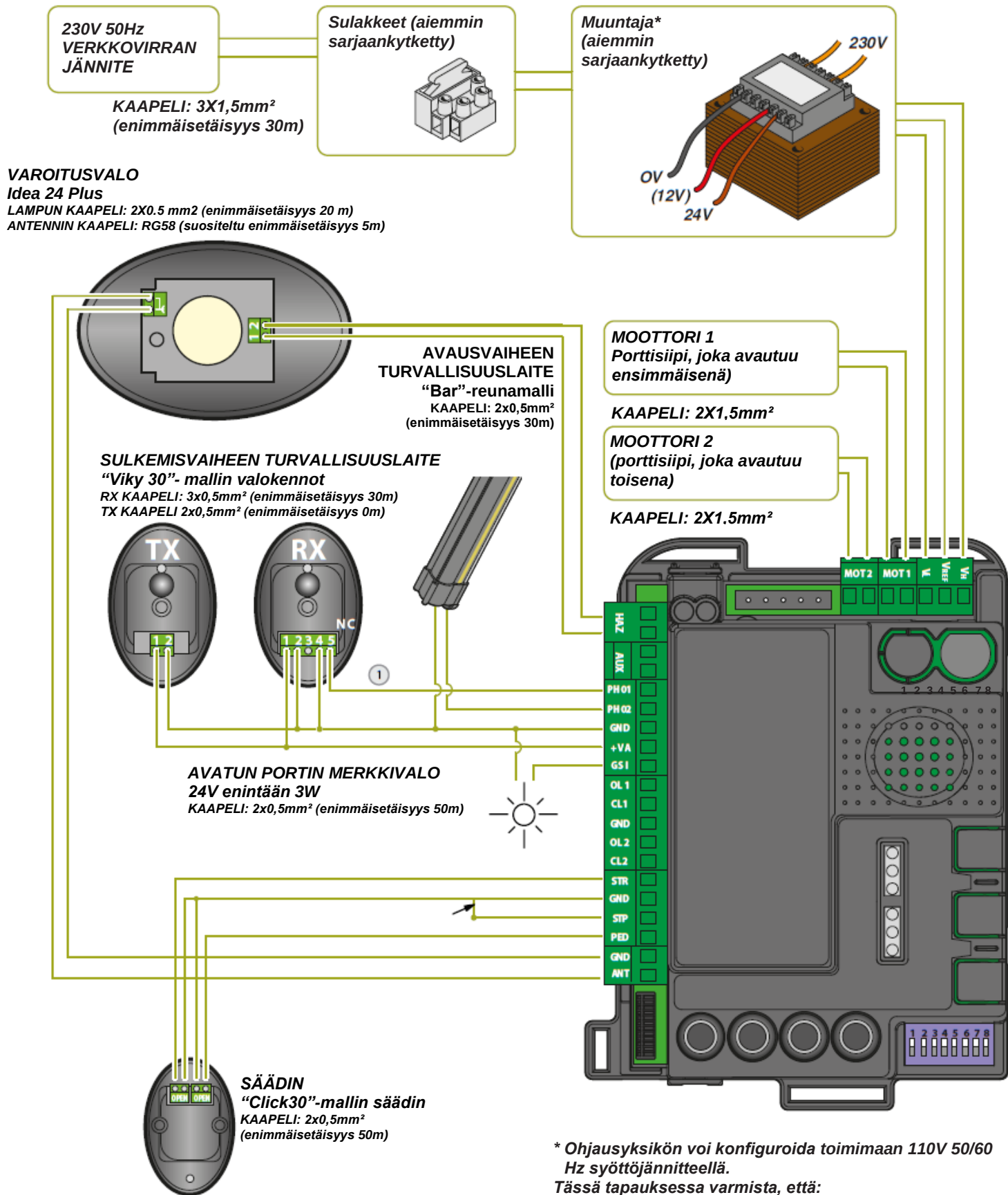
* Ohjausyksikön voi konfiguroida toimimaan 110V 50/60 Hz syöttöjännitteellä.

Tässä tapauksessa varmista, että:

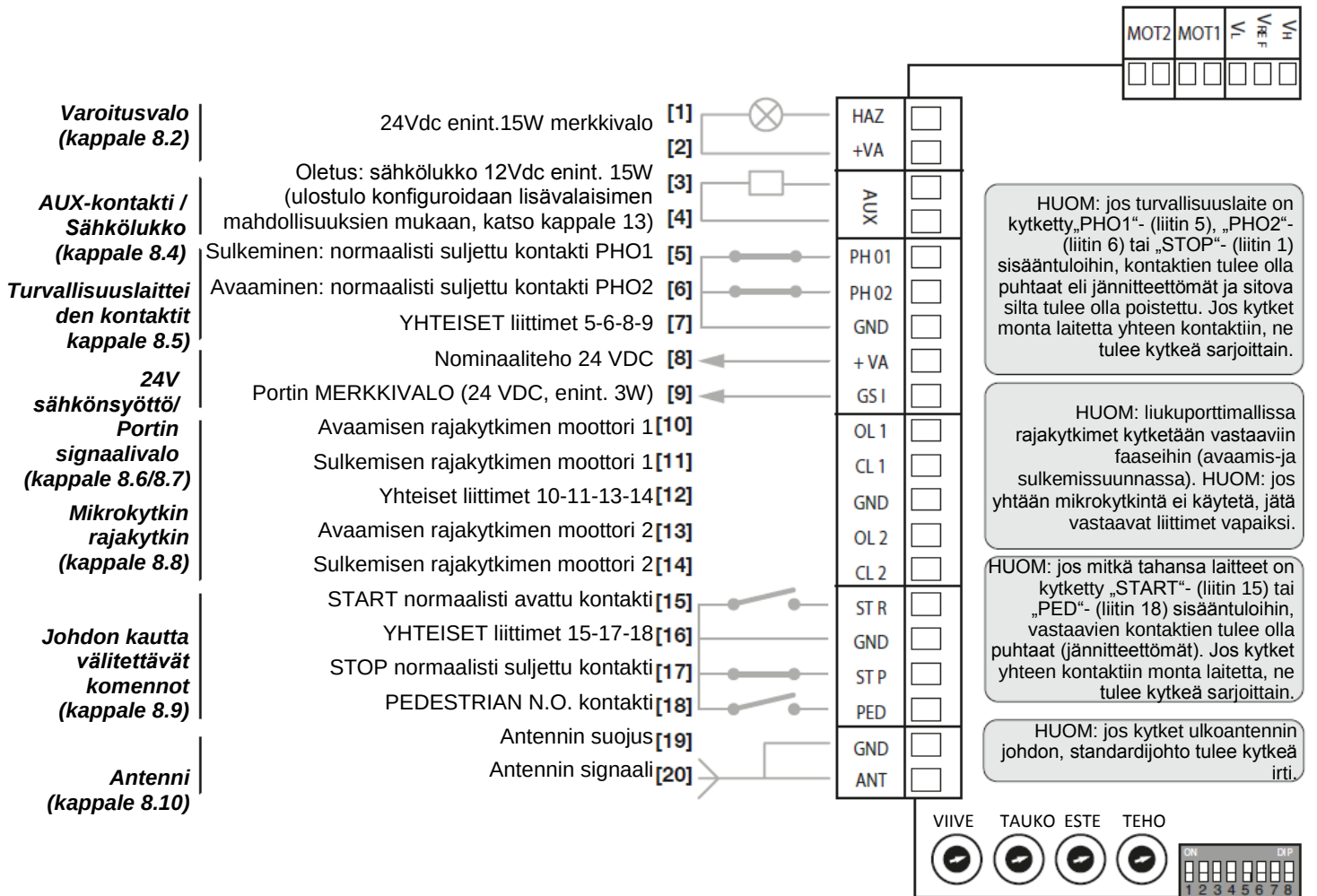
- Muuntaja on 110 V primäärikäämityksellä ja 0-12-24 sekundäärikäämityksellä;
- 7A sulake

PORTTISIIPPI 1 / MOOTTORI 1

2.3 - StarG8 24- lisälaitteiden johtojen kytkentä



2.4 - StarG8 24- lisälaitteiden johtojen kytkentä



RYHMÄTOIMINTO: jos automatiikkajärjestelmä on suljettu, paina START-kontaktia ja pidä sitä pohjassa (esimerkiksi ajastimen ohjaaman tai bistabiilin releen avulla), ohjausyksikkö avaa portin ja automatiikka ei hyväksy sulkemiskomentoja (joko automatiikan tai johtojen kautta välitettäviä komentoja) kunnes kontakti on avattu uudelleen. Tässä tilassa kytkin3-STEP on tavallisesti säädetty OFF (pois päältä)-tilaan ja kytkin 4-AUTO on säädetty ON (päällä)-tilaan, jotta portti ei jäisi koskaan avoimena lukituksi.

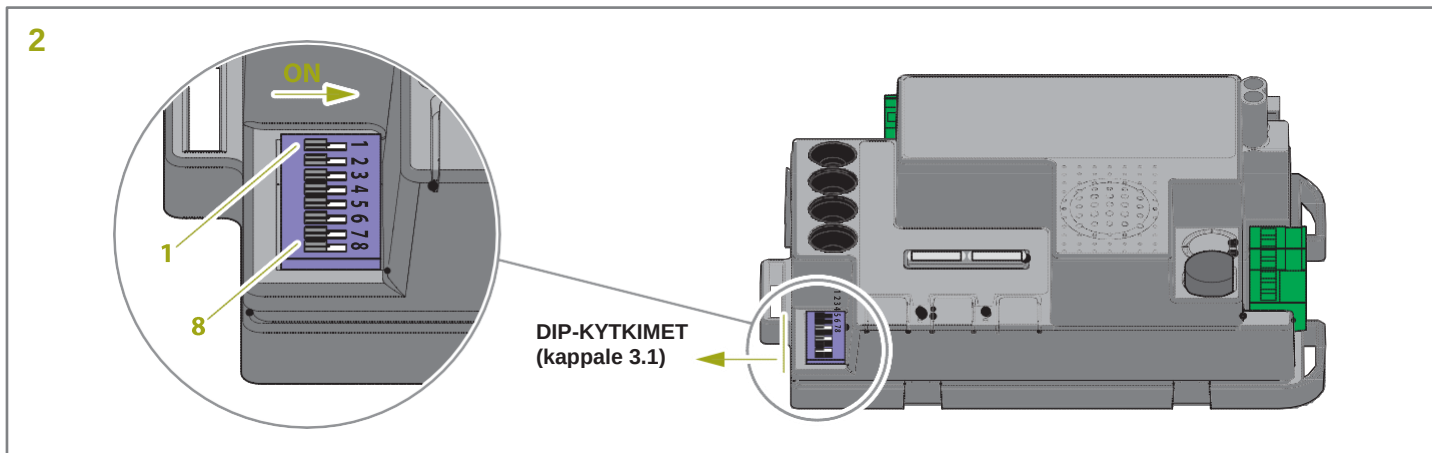
* Ohjausyksikön voi konfiguroida toimimaan 110V 50/60 Hz syöttöjännitteellä.

Tässä tapauksessa varmista, että:

- Muuntaja on 110 V primäärikäämityksellä ja 0-12-24 sekundäärikäämityksellä;
- 7A sulake

3. Ohjausyksikön asetukset

3.1 – Dip-kytkimen säätely



KYTKIN	DIP-KYTKIMEN TILA	Toiminnon kuvaus
KYTKIN 1-2 MOTOR 	PÄÄLLÄ PÄÄLLÄ	Kytkeytyt moottorit: kääntöportin mallit "Jet 24V", "Linear 24V", "Intro 24-400" tai "Couper24".
	PÄÄLLÄ POIS PÄÄLTÄ	Kytkeytyt moottorit: Kääntöportin malli "Modus"
	POIS PÄÄLTÄ PÄÄLLÄ	Kytkeytyt moottorit: Kääntöportin malli "Dynamos 24V"
	POIS PÄÄLTÄ POIS PÄÄLTÄ	Kytkeytyt moottorit: Kääntöportin malli "Minimodus".
KYTKIN 3 STEP	PÄÄLLÄ	Vaiheittainen komentotila: Avaaminen / Pysäyttäminen / Sulkeminen /Pysäyttäminen.
	POIS PÄÄLTÄ	Komentotila: avaaminen ainoastaan silloin, kun automaattinen sulkeminen on aktivoitu
KYTKIN 4 AUTO	PÄÄLLÄ	Automaattinen sulkeminen on aktivoitu (aika asetetaan „Pause“ (tauko)- trimmerillä).
	POIS PÄÄLTÄ	Automaattinen sulkeminen on poistettu.
KYTKIN 5 PHO2	PÄÄLLÄ	Turvallisuuslaitteet on kytketty "PHO2":een valokennoina (liikkuminen on pysäytetty avaamisen ja sulkemisen aikana)
	POIS PÄÄLTÄ	Turvallisuuslaitteet on kytketty "PHO2":een reunoina (avautumisliikkeelle päinvastainen liike)
KYTKIN 6 HAZ	PÄÄLLÄ	Vilkkuvan varoitusvalon sähkönsyöttö
	POIS PÄÄLTÄ	Jatkuva varoitusvalon sähkönsyöttö
KYTKIN 7 FAST	PÄÄLLÄ	Välitön uudelleensulkeminen „PHO1“valokennojen aktivoimisen jälkeen
	POIS PÄÄLTÄ	Valokennot eivät aktivoidu uudelleensulkemisen aikana
KYTKIN 8 FUNC	KÄÄNTYMINEN PÄÄLLÄ	Työntötoiminto aktivoitu
	(katso KYTKIN 1-2) POIS PÄÄLTÄ	Työntötoiminto aktivoitu
	LIUKUMINEN PÄÄLLÄ	Päinvastainen avaamissuunta (järjestelmä on ohjelmoitava tämän jälkeen)
	(katso KYTKIN 1-2) POIS PÄÄLTÄ	Päinvastainen avaamissuunta (järjestelmä on ohjelmoitava tämän jälkeen)

⚠ KYTKIMEN 1-2 „MOTOR“ ja KYTKIMEN 8 „FUNC“ (jos ohjausyksikön asetus on liukuportilla) ero ei astu voimaan ennen uuden portin liikeradan ohjelmointia (kappale 5).

KYTKIN 1-2 „MOTOR“:

Säädä **KYTKIN 1** ja **2** kytkettyä moottoria vastaavasti. Valitusta moottorista riippuen ohjausyksikkö voi asettaa automaattipalautuksen portin liikeradan loppuun ja muuttaa moottorin sähkönsyöttöä.

KYTKIN 3 „STEP“:

Jos dip-kytkin on **ON** (päällä)-asennossa, vaihe-vaiheelta-työskentelytila on aktivoitu. Jokaisen käynnistysimpulssin aikana (joko johdon tai lähetimen välityksellä) ohjausyksikkö suorittaa toiminnon, käynnistää moottorin, jos automatiikkajärjestelmä on pysäytetty ja pysäyttää sen, kun se liikkuu. Jos „STEP“ -dipkytkin on **OFF** (pois päältä) -asennossa, OPEN FULLY/PAUS/CLOSE FULLY/STOP (täysin avattu/tauko/ täysin suljettu/pysäytys)-työskentelytila on aktivoitu (olemassa olevassa kytkimessä). Ohjausyksikkö hyväksyy ainoastaan avaamisvaiheen komennot (johdon tai lähetimen kautta). Jos automatiikkajärjestelmä on avattu, se käynnistyy uudelleen nolasta asetetulla viiveellä.

Jos automatiikka-järjestelmä on avaamisvaiheessa, se jatkaa avaamista ja jos järjestelmä on sulkemisvaiheessa, se avautuu kokonaan uudelleen. Automatiikkajärjestelmän voi sulkea uudelleen „PAUSE“-trimmerillä asetettuna aikana, jos „AUTO“-dip-kytkin on asetettu **ON** (päällä)-asentoon. Jos ei, automatiikkajärjestelmän täydelliseksi avaamiseksi on annettava **START** -komento (joko johdon tai lähetimen välityksellä).

KYTKIN4 „AUTO“:

Jos dip-kytkin on **ON** (päällä)- asennossa, automatiikkajärjestelmän uudelleensulkemistoiminto on aktivoitu. Ohjausyksikkö sulkee porttisiivet automaattisesti sen jälkeen, kun aika on asetettu „PAUSE“ (tauko) -trimmerin välityksellä (katso kappale 3.2). Jos „AUTO“-dip-kytkin on **OFF** (pois päältä) -asennossa, automatiikkajärjestelmän uudelleensulkemistoiminto on poistettu. Tämän vuoksi porttisiipien sulkemiseksi tulee antaa komento (johdon tai lähetimen välityksellä).

KYTKIN5 „PHO2“:

Jos dip-kytkin on **ON** (päällä) -asennossa, avaamisfaasin (katso kappale 8.6) turvallisuuslaitteet on asetettu valokennoina: ne aktivoituvat sekä avaamis- että sulkemisfaasissa lukien porttisiipien liikkumisen ja palauttaen liikkumisen vapautuksen jälkeen.

Jos dip-kytkin **“PHO2”** on **OFF** (pois päältä) -asennossa, avaamisfaasin (katso kappale 8.6) turvallisuuslaitteet on asetettu reunoina: ne aktivoituvat ainoastaan avaamisfaasissa liikkeen muuttamiseksi (täten sulkevat portin kokonaan). Turvallisuuslaitteet eivät aktivoidu sulkemisfaasissa.

KYTKIN6 “HAZ”:

Jos dip-kytkin on **ON** (päällä) -asennossa, varoitusvaloa jännitteistetään jaksottaisessa tilassa (liittimet 1 ja 2). Jos dip-kytkin on **“HAZ” OFF** (pois päältä) -asennossa, vilkkuvaloon kohdistuva jännite on jatkuva (liittimet 1 ja 2).

KYTKIN7 “FAST”:

Jos dip-kytkin on **ON** (päällä) -asennossa, nopean uudelleensulkemisen toiminto on aktivoitu. Tässä toiminnossa portti suljetaan heti, kun ohjausyksikkö havaitsee, että valokennot, jotka on yhdistetty **„PHO1”**- sisäänntuloon, on peitetty (riippumatta muista asetuksista). Tämän vuoksi portin luota poistuminen (tai sisään astuminen) aiheuttaa automatiikkajärjestelmän välittömän uudelleensulkemisen, taukoaikaa odottamatta.

Jos dip-kytkin **“FAST”** on **OFF** (pois päältä) -asennossa, nopean uudelleensulkemisen toiminto on poistettu.

KYTKIN8 “FUNC”:

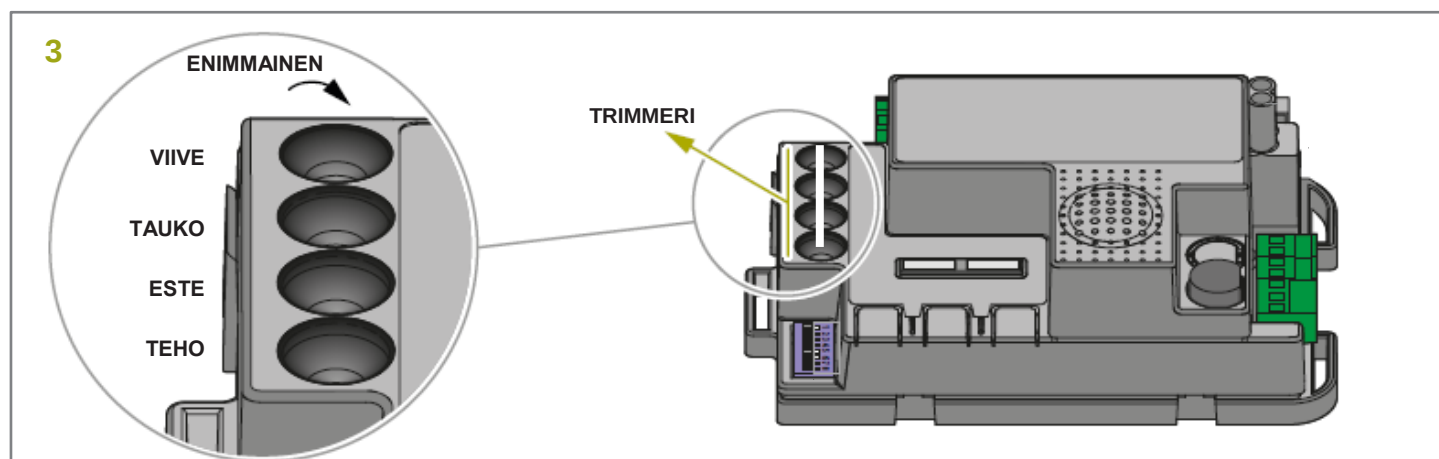
KÄÄNTÖPORTTI (KYTKIN 1/2= PÄÄLLÄ PÄÄLLÄ / PÄÄLLÄ POIS PÄÄLTÄ/ POIS PÄÄLTÄ POIS PÄÄLTÄ)

Jos dip-kytkin **„FUNC“** on **ON** (päällä) -asennossa, työntötoiminto on aktivoitu, jota suositellaan silloin, kun sähkölukko on asennettu (katso kappale 8.5). Se takaa tilapäisen jännitteen nousun avaamisvaiheen alussa ja sulkemisvaiheen lopussa salvan vastuksen ylittämiseksi.

Jos dip-kytkin **“FUNC”** on **OFF** (pois päältä) -asennossa, työntötoiminto on poistettu. **LIUKUPORTTI (KYTKIN 1/2= POIS PÄÄLTÄ/PÄÄLLÄ)**

„FUNC” -dip-kytkimen asennon muuttaminen muuttaa avautumisliikkeen suunnan. Tätä voi katsoa ainoastaan perus- tai lisäohjelmoinnin alussa.

3.2 – Trimmerin säätely

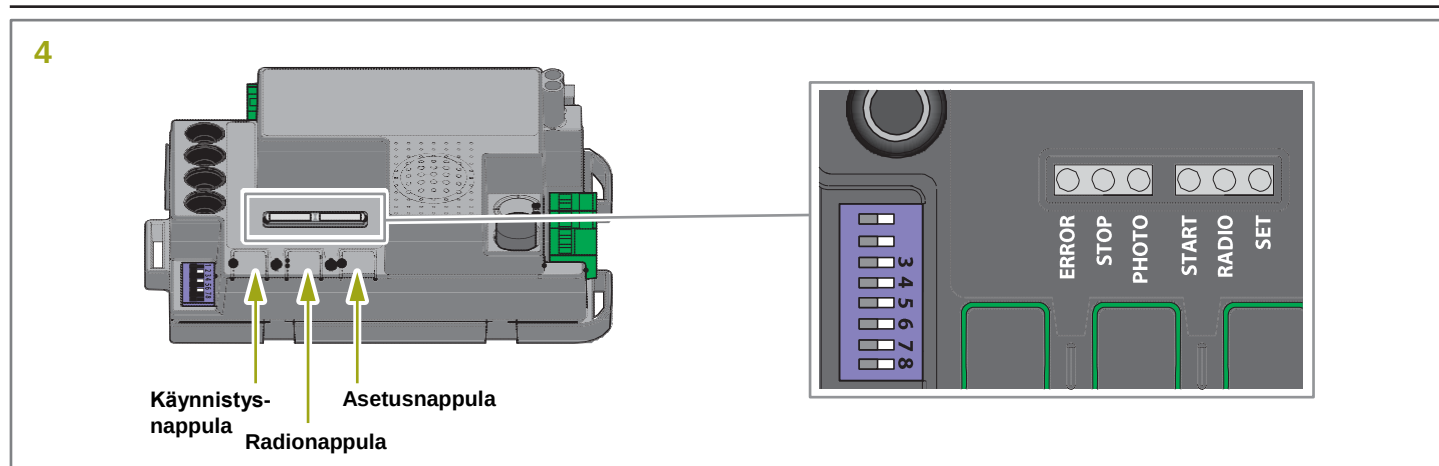


Trimmeri	Kuvaus
TEHO	Teho: moottorin tehon säätely. Trimmerin kääntäminen myötäpäivään suurentaa moottorin tehoa. Portin kulkureitti on ohjelmoitava muutoksen vahvistamiseksi.
ESTE	Este, esteherkkyys: esteentunnistamistoiminnon säätäminen. Trimmerin kääntäminen myötäpäivään suurentaa liikkumisaikaa ennen esteen tunnistamista (vähemmän herkkä). Täten järjestelmissä, joissa on erityisen epäsuotuisat mekaaniset olosuhteet, on suositeltavaa pitää liikkumisaikaa pidempänä.
TAUKO	Taukoaika ennen portin automaattista sulkemista. Trimmerin kääntäminen myötäpäivään lisää taukoaikaa 0-180 sekuntia. Huomioi: AUTO-dip-kytkimen tulee olla ON (päällä) -asennossa.
VIIVE	Porttilehtien porrastettu sulkeminen: Kahden kytketyn moottorin tapauksessa se säätelee porttilehtien porrastettua liikettä. Trimmerin kääntäminen myötäpäivään lisää porrastettua liikkumisaikaa 0 sekunnista täyteen porrastamiseen.

⚠ „POWER“ (teho) -trimmerin muuttamisella ei ole minkäänlaista vaikutusta, ennen kuin liike on ohjelmoitu uudelleen (kappale 5).

⚠ Normaalisissa työskentelytilassa, jos ”viiveen” trimmerille on asetettu liian matala arvo (ei ”nolla”: porttilehdet eivät saa olla samalla tasolla, jotta ne eivät menisi päällekkäin) ja 1. osa saapuu ennen 2. osaa, ohjausyksikkö avaa porttia automaattisesti hieman ja sulkee osat oikeassa järjestyksessä (päällekkäin osumisen estävä mekanismi).

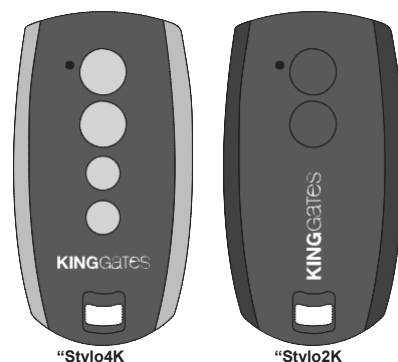
4. Lähettimen ohjelmointi



! Ohjelmoitavien lähettimien on oltava malliltaan King Gates „Stylo4K”- tai „Stylo2K”-lähettämiä. Katso vieressä oleva kuva.

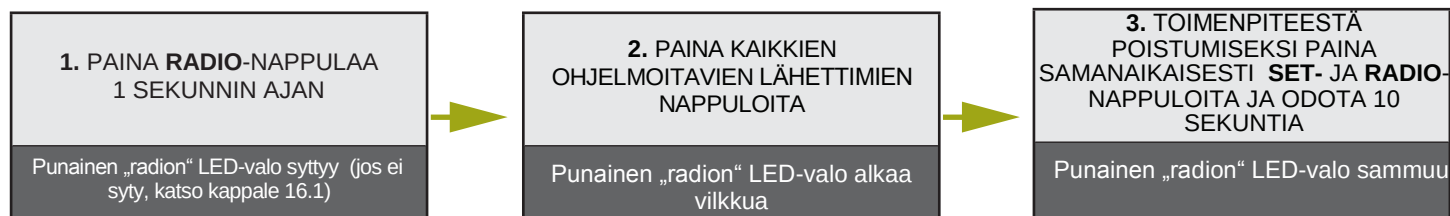
! Jos alla olevia toimenpiteitä käynnistäessä „asetukset”-, „radio”- ja „start”- LED-valot vilkkuvat, se tarkoittaa, että ohjelmointisuoja on aktivoitu – katso kappale 16.1.

! Alla olevien ohjelmointitoimenpiteiden keskeyttämiseksi milloin tahansa paina samanaikaisesti SET- ja RADIO-nappuloita ja odota 10 sekuntia.



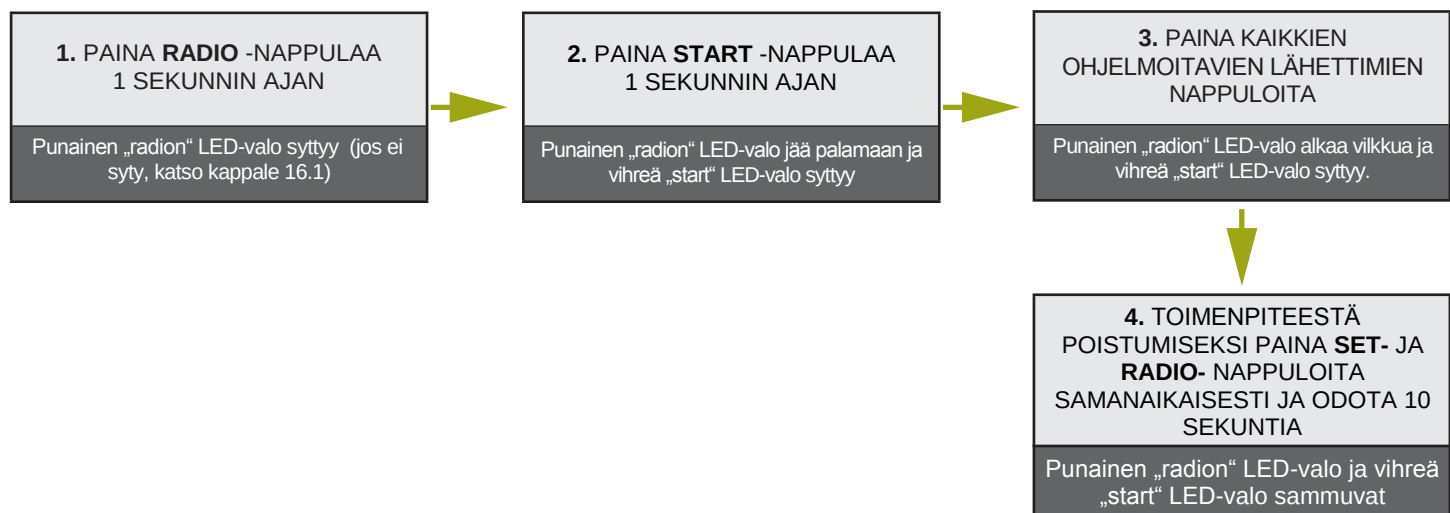
4.1 – Käynnistysnappulan ohjelmointi

Tämä toimenpide mahdollistaa ohjelmoida radion ohjausnappulan, joka on yhdistetty automatiikkajärjestelmän käynnistämis toimintoon.



4.2 – Jalankulkijoiden kulkuaukon avausnappulan ohjelmointi

Tämä toimenpide mahdollistaa ohjelmoida radion ohjausnappulan, joka liittyy automatiikkajärjestelmän osittaisen avaamisen toimintoon. Jalankulkijoille avautuvan kulkuaukon leveyttä voi muokata kappaleessa 5.2 kuvaillun toimenpiteen mukaisesti.



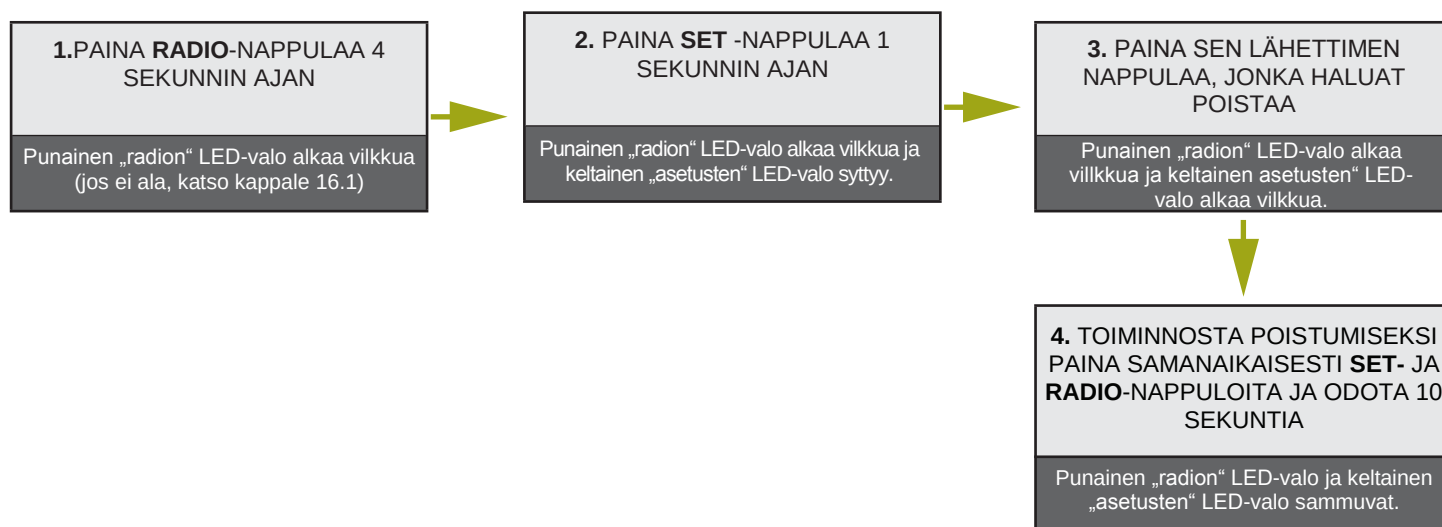
4.3 – Tallennettujen lähettimien täydellinen poistaminen

Tämä toiminto poistaa kaikki muistiin tallennetut lähettimet.



4.4 – Yksittäisen lähettimen poistaminen

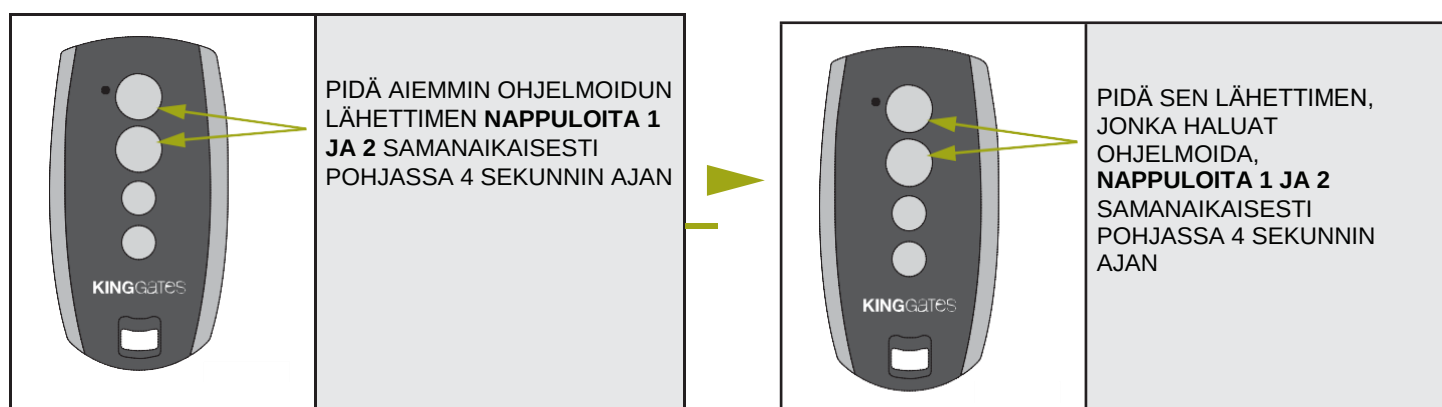
Tämä toiminto poistaa muistista yhden lähettimen.



4.5 – Kaukolähettimen ohjelmointi

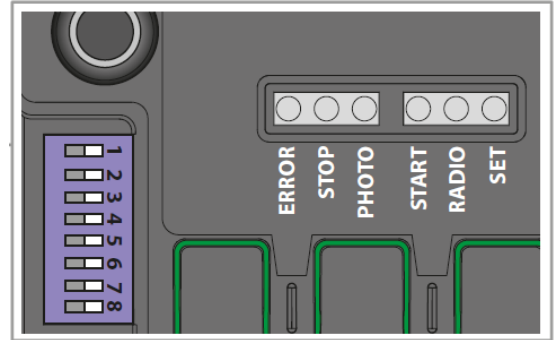
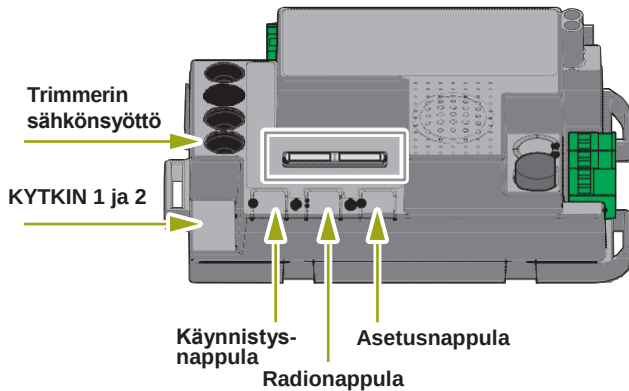
Tämä toiminto mahdollistaa uuden lähettimen (”Stylo2K” tai ”Stylo4K”) ohjelmoinnin ilman käsiksipääsyä ohjausyksikköön, mutta sen läheltä.

Toimenpiteen käynnistämiseksi tarvitaan ohjelmoitua lähetintä toimintojen kopioimista varten.



5. Portin liikeradan ohjelmointi

5



Järjestelmän käynnistämiseksi on suoritettava seuraavat ohjelmointitoimenpiteet:

- Automaattisen liikkumisen perusohjelmointi: liikkeiden aikojen ja hidastamisen alkupisteiden itsenäinen opiskelu.
 - Automaattisen liikkumisen lisäohjelmointi: liikkeiden aikojen ja hidastamisen alkupisteiden manuaalisten asetusten itsenäinen opiskelu.
- Osittaisen avautumisen ohjelmointitoimintoa käytetään oletuksena avaamisarvon muuttamiseksi.

⚠ Jos „asetukset“- „radio“- ja „start“- LED-valot vilkkuvat seuraavien toimintojen alkaessa, se tarkoittaa, että ohjelmointisuoja on aktivoitu – katso kappale 16.1.

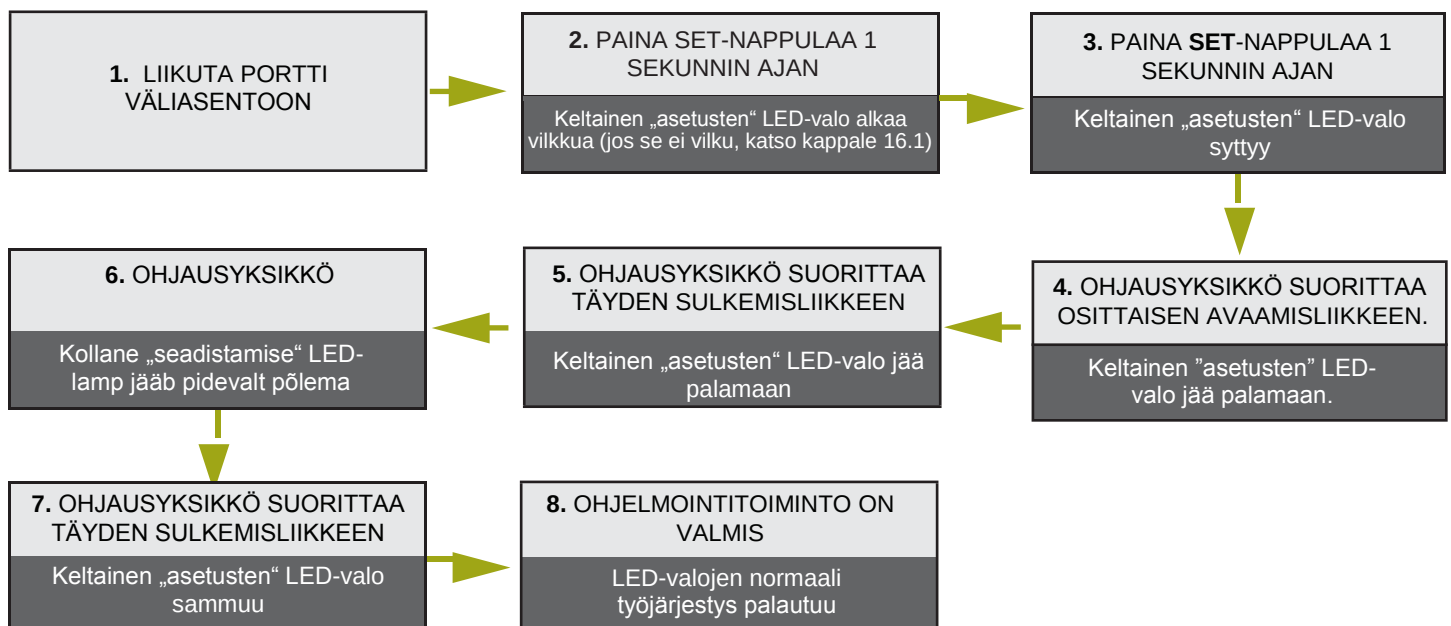
⚠ Seuraavien ohjelmointitoimintojen keskeyttämiseksi milloin tahansa paina samanaikaisesti SET- ja RADIO-nappuloita ja odota 10 sekuntia.

5.1 – Automaattisen liikkeen perusohjelmointi

Tämän toiminnon avulla ohjausyksikkö tallentaa muistiin ajat ja tehon, joita tarvitaan järjestelmän avaamiseen ja sulkemiseen. Kaksipuolisen portin automaattikajärjestelmässä ohjausyksikkö aiheuttaa porttilehtien peräkkäisen avaamisen. Hidastuspisteet asetetaan automaattisesti 85 % avaamisen ja sulkemisen liikeradasta.

⚠ Ennen ohjelmointitoimenpiteen jatkamista varmista, että dip-kytkinten 1 ja 2 asetukset ovat asianmukaisia.

KYTKIN	DIP-KYTKIMEN TILA	Toiminnon kuvaus
KYTKIN 1-2 MOTOR	PÄÄLLÄ PÄÄLLÄ	Kytkeytyt moottorit: kääntöportin mallit "Jet 24V", "Linear 24V", "Intro 24-400" tai "Couper24"
	PÄÄLLÄ POIS PÄÄLTÄ	Kytkeytyt moottorit: kääntöportin malli "Modus"
	POIS PÄÄLTÄ PÄÄLLÄ	Kytkeytyt moottori: liukuportin malli "Dynamos 24V"
	POIS PÄÄLTÄ POIS PÄÄLTÄ	Kytkeytyt moottori: kääntöportin malli "Minimodus"



HUOMIO! – Jos automatiikkajärjestelmä aloittaa avaamisliikkeen sijaan sulkemisliikkeen, toimi seuraavasti:

1. Lopeta ohjelmointi painaen samanaikaisesti SET- ja RADIO-nappuloita:

KÄÄNTÖPORTTIEN MOOTTOREILLE: vaihda moottorin faasit (liittimet MOT1, MOT2) ja minkä tahansa rajakytkimen sisääntulot (liittimet 10-11, 13-14) **LIUKUPORTTIEN MOOTTOREILLE:** muuta DIP8:n asetuksia, katso kappale 3.1

2. Ohjelmoi liike uudelleen 1. kohdasta alkaen.

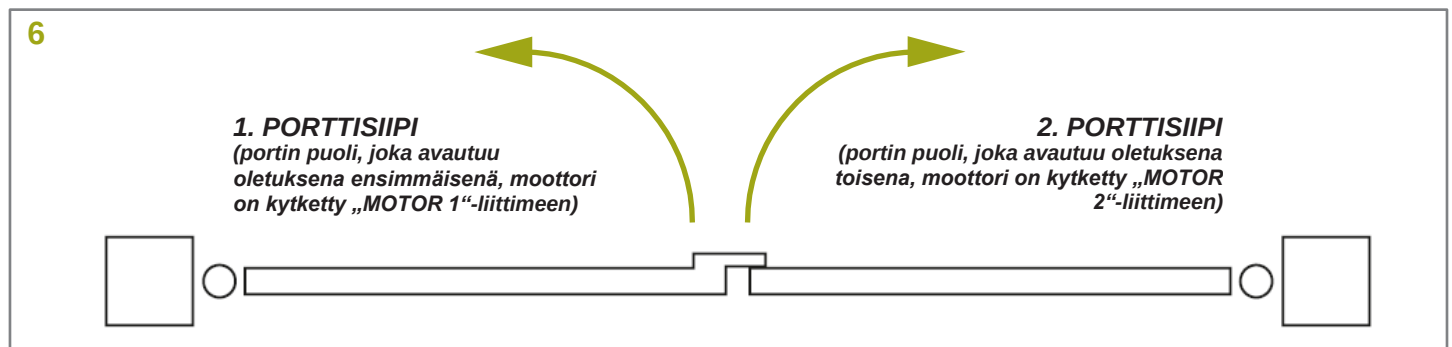
! Jos operaattori ei tunnista mekaanisia pysähdyksiä edes silloin, kun OBS-trimmerin asetus on minimaalinen, voit valita avaamis- ja sulkemispisteet ohjelmoinnin aikana painamalla „SET“-nappulaa kohtien 5,6 ja 7 lopussa. Jos portissa on kaksi osaa, käytä „SET“-nappulaa molempaan osaan.

5.2 – Jalankulkijoiden kulkuaukon leveyden ohjelmointi

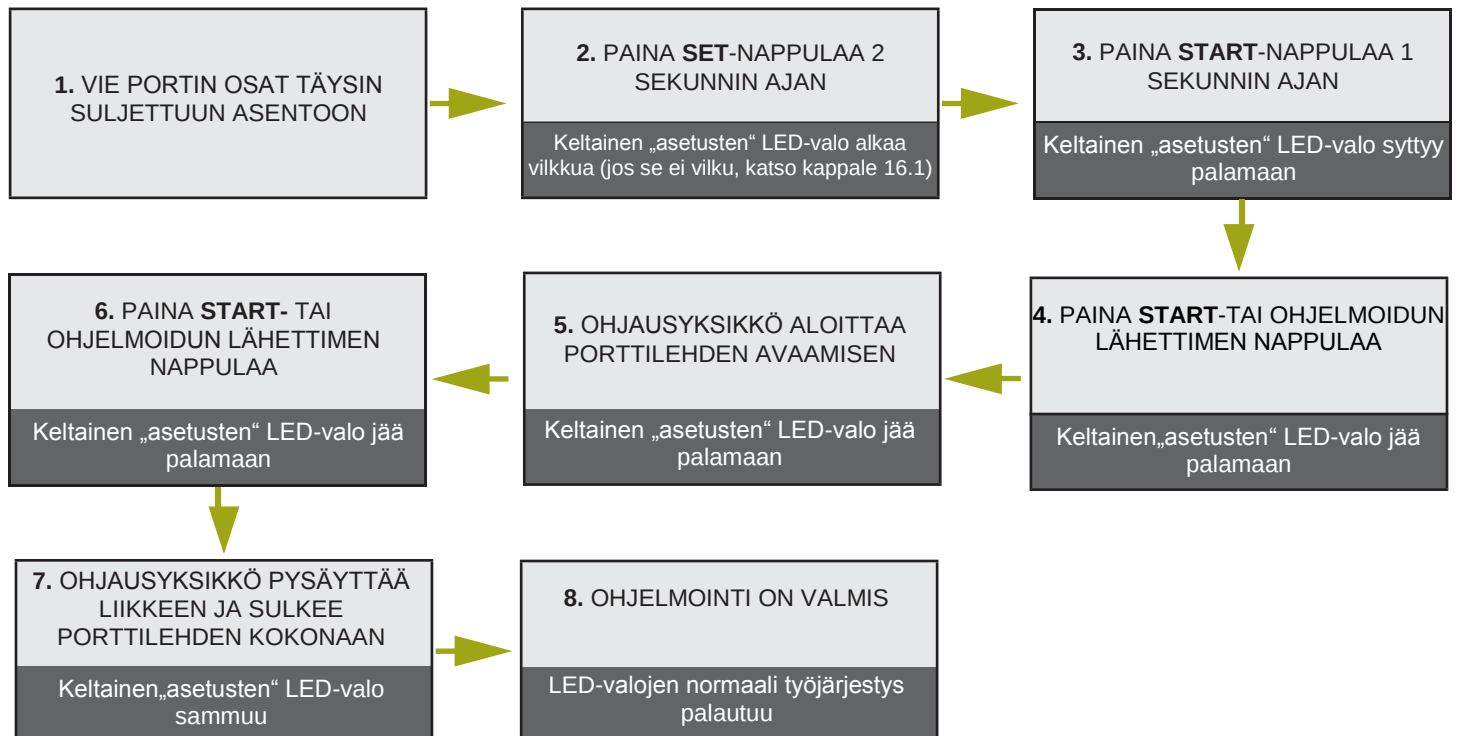
Tämä toimenpide mahdollistaa jalankulkijoiden kulkuaukon leveyden määrittämisen.

Oletus: se on asetettu täysin avatuksi kääntöportin moottorin MOTOR1 tapauksessa ja 30% avatuksi liukuportin moottorin tapauksessa (katso moottorin tyypin asetusten dip-kytkimiä 1 ja 2).

Jalankulkijoiden kulkuaukon leveyden säätämiseksi on joko ohjelmoitava radio-ohjattava nappula (katso kappale 4.2) tai kytkettävä johdolla ohjattava laite „PED“-kontaktiin (katso kappale 2.2).



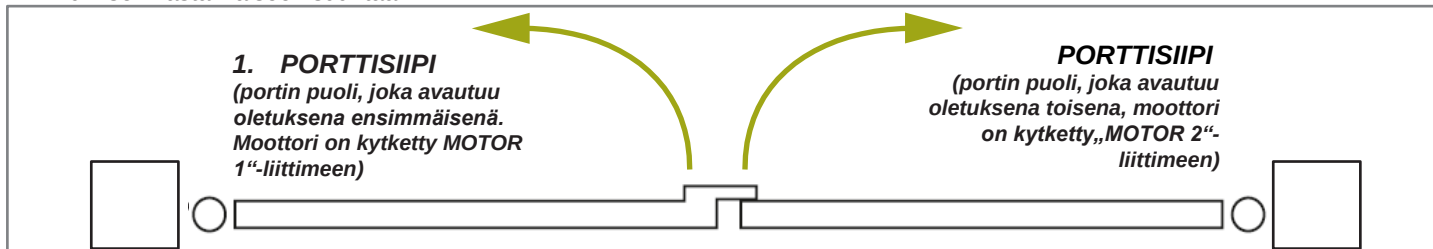
! Ennen ohjelmointitoiminnon jatkamista varmista ensin, onko „automaattisen liikkeen „perusohjelmointi“ tai „lisäohjelmointi“ suoritettu loppuun.



5.3 – Automaattisen liikkeen lisäohjelmointi

Tällä toiminnolla ohjausyksikön muistiin tallennetaan ajat ja teho, joita tarvitaan järjestelmän avaamiseen ja sulkemiseen. Tämän lisäksi toiminto mahdollistaa asettaa:

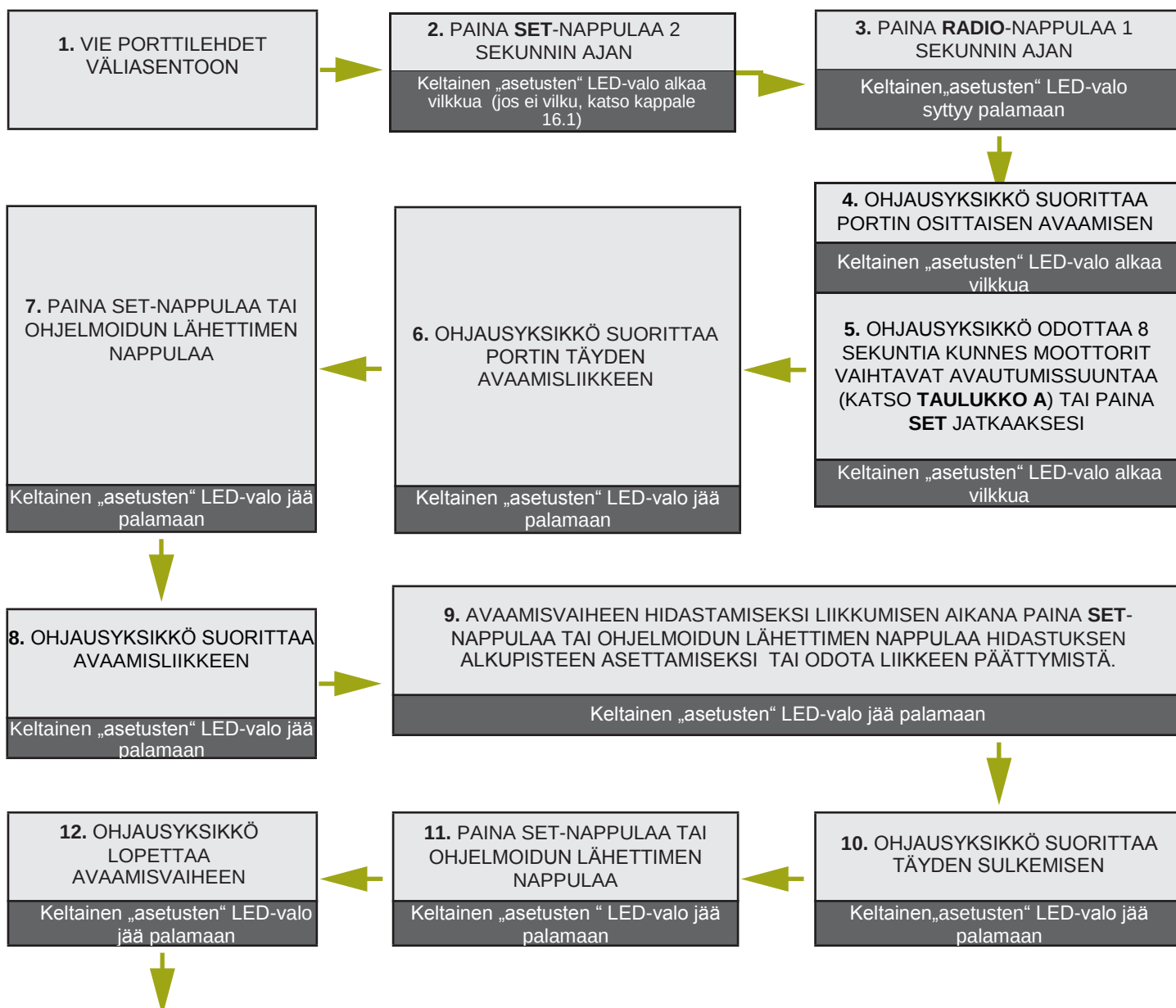
- Portin hidastusalueen alkupisteen tai sen poistamisen
- Liikkumisen vastakkaiseen suuntaan



Ennen ohjelmointitoiminnon jatkamista varmista, vastaavatko dip-kytkinten 1 ja 2 asetukset vaatimuksia.

Kun ohjelmointi on valmis, moottorin vastakkaiseen suuntaan liikkumisen asetus jää voimaan, kunnes ohjausyksikkö palautetaan tai asiantuntija ohjelmoi sen uudelleen.

KYTKIN	DIP-KYTKIMEN tila	Toiminnon kuvaus
KYTKIN 1-2 MOTOR	PÄÄLLÄ PÄÄLLÄ	Kytkeytyt moottorit: kääntöportin mallit "Jet 24V", "Linear 24V", "Intro 24-400" tai "Couper24"
	PÄÄLLÄ POIS PÄÄLTÄ	Kytkeytyt moottorit: kääntöportin malli "Modus"
	POIS PÄÄLTÄ PÄÄLLÄ	Kytkeytyt moottori: liukuportin malli "Dynamos 24V"
	POIS PÄÄLTÄ POIS PÄÄLTÄ	Kytkeytyt moottori: kääntöportin malli "Minimodus"



13. SULKEMISVAIHEEN HIDASTAMISEKSI LIIKKUMISEN AIKANA PAINA SET-NAPPULAA TAI OHJELMOIDUN LÄHETTIMEN NAPPULAA HIDASTAMISEN ALOITUSPISTEEN ASETTAMISEKSI TAI ODOTA LIIKKEEN PÄÄTTYMISTÄ.

Keltainen „asetusten“ LED-valo jää palamaan

14. OHJAUSYKSIKKÖ PÄÄTTÄÄ SULKEMISVAIHEEN

Keltainen „asetusten“ LED-valo sammuu

! Jos moottorit on tarkoitettu saranoilla kiinnitettyihin porttisiipiin (katso DIP1 ja DIP2 asetukset), ohjausyksikkö avaa porttilehdet yksitellen.

! Jos „POWER“-trimmeri muuttuu, portin liikerata tulee ohjelmoida uudelleen.

! Jos operaattori ei tunnista mekaanisia pysähdyksiä edes silloin, kun OBS-trimmerin asetus on minimaalinen, voit valita avaamis- ja sulkemispisteet ohjelmoinnin aikana painamalla „SET“-nappulaa kohtien 6, 9 ja 13 lopussa. Jos portilla on kaksi osaa, käytä „SET“-nappulaa molempaan osaan.

15. OHJELMOINTI ON VALMIS

LED-valojen normaali työjärjestys palautuu

TAULUKKO A

Toimenpide 1: 1 PORTTILEHDEN AVAAMISLIIKKEEN SUUNNAN MUUTTAMINEN

1. PAINA RADIO-NAPPULAA 3 SEKUNNIN AJAN

Keltainen „asetusten“ LED-valo alkaa vilkkua nopeasti

2. 1. PORTTISIIPPI LIIKKUU VARMISTAAKSEEN, ETTÄ MOOTTORI AVAA

Keltainen „asetusten“ LED-valo vilkkuu

3. OHJAUSYKSIKKÖ PALAA 8 SEKUNNIKSI ODOTUSTILAAN (Ohjelmointijärjestyksen 5. kohta)

Keltainen „asetusten“ LED-valo vilkkuu

Toimenpide 2: 2 PORTTILEHDEN AVAAMISLIIKKEEN SUUNNAN MUUTTAMINEN

1. PAINA RADIO -NAPPULAA 3 SEKUNNIN AJAN

Keltainen „asetusten“ LED-valo alkaa vilkkua nopeasti

2. 2. PORTTISIIPPI LIIKKUU VARMISTAAKSEEN, ETTÄ MOOTTORI AVAA

Keltainen „asetusten“ LED-valo vilkkuu

3. OHJAUSYKSIKKÖ PALAA 8 SEKUNNIKSI ODOTUSTILAAN (Ohjelmointijärjestyksen 5. kohta)

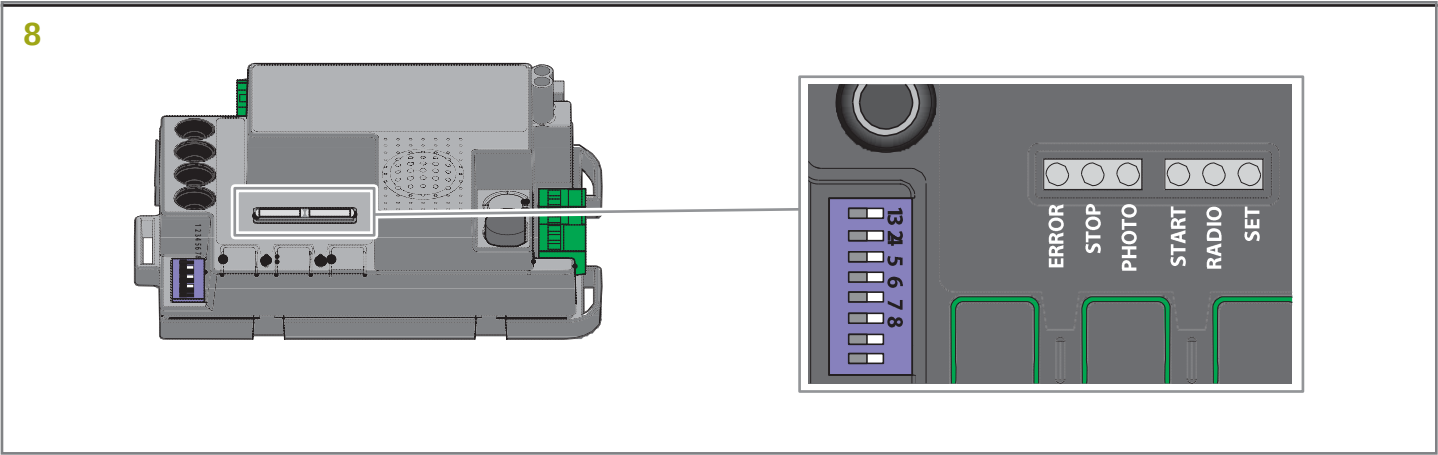
Keltainen „asetusten“ LED-valo vilkkuu

6. Testaaminen ja käyttöönotto

Ohjelmointijärjestyksen päätyttyä varmista, että

- Moottorit sammuvat muutaman sekunnin kuluttua avaamis- tai sulkemisvaiheen päätyttyä;
- Ohjausyksikkö reagoi mihin tahansa ja kaikkiin johdon kautta saapuviin komentoihin: „START“ (liitin 15), jalankulkijoiden kulkuaukon avaaminen (liitin 18) ja „STOP“ (liitin 17);
- Ohjausyksikkö reagoi mihin tahansa ohjelmoidun radion kautta välitettyyn komentoon;
- „PH01“-liittimeen (liitin 5) kytketyt turvallisuuslaitteet aktivoituvat, kun portti sulkeutuu ja estävät avatun portin sulkemisen;
- „PH02“-liittimeen (liitin 6) kytketyt turvallisuuslaitteet aktivoituvat, kun portti sulkeutuu ja estävät suljetun portin avautumisen;
- Jos „PH02“-dip-kytkin on ON (päällä)-asennossa, tarkista, että ne aktivoituvat myös silloin, kun portti sulkeutuu ja estävät avatun portin sulkemisen.

7. LED-valojen signaalit



Ohjausyksikön jännitteistämisen (jos ohjausyksikön suoja ei ole aktivoitu) kanssa vilkkuu keltainen „asetusten“ LED-valo 5 sekunnin ajan ja jos kaikki on kytketty vaatimustenmukaisesti, punaiset „valokenno“- ja „stop“- LED-valot syttyvät näyttääkseen, että kaksi turvallisuuskontaktia on suljettu. Keltainen „asetusten“ LED-valo on varattu ainoastaan ohjelmointiin.

7.1 – Sisääntulotilan LED-valojen signaalit

Seuraavat signaalit viittaavat odotustilassa olevaan ohjausyksikköön, joka on jännitetty ja 12 sekunnin aikana passiivinen (ei ohjelmoinnin aikana).

VIHREÄ VALOKENNON LED-VALO:

- jatkuvasti päällä, kun HO1- ja PHO2- kontaktit (liittimet 5-6-7) on suljettu.
- pois päältä, jos vähintään yksi PHO1- ja PHO2- kontakteista (liittimet 5-6-7) on avattu.

VIHREÄ „STOP“ LED-VALO:

- jatkuvasti päällä, kun STOP-kontakti (liittimet 16-17) on suljettu.
- pois päältä, kun STOP-kontakti (liittimet 16-17) on avattu.

VIHREÄ „START“ LED-VALO:

- jatkuvasti päällä, kun START-kontakti (liittimet 15-16) on suljettu.
- pois päältä, kun START-kontakti (liittimet 15-16) on avattu.

PUNAINEN „RADIO“ LED-VALO:

- vilkkuu, kun komento on saatu King Gatesin lähettimen kautta.
- pois päältä, kun ohjausyksikkö on odotustilassa.

7.2 – Vikasignaalin LED-valot

PUNAINEN „VIKA“ LED-VALO

Punaiset „vika“-LED-valot syttyvät minkä tahansa vian tapauksessa, joka estää PCB-paneelin toiminnan. Jos ohjausyksikkö on odotustilassa, vikasignaali välitetään säännöllisin aikavälein (kahden peräkkäisen sarjan jälkeen 1 sekunnin tauko) seuraavan kaavion mukaisesti:

Välähdysten lukumäärä sarjassa	Vian kuvaus
1	Laitteen muisti on vioittunut.
2	Valokennon testi epäonnistui. Ongelman ratkaisemiseksi katso kappale 14.1
3	Vaaditaan liikeradan ohjelmointia Katso kappale 5
4	Sisääntulo „PHO2“ on asetettu vastusreunaksi ja sen kontrollointi epäonnistui Ongelman ratkaisemiseksi katso kappale 14.3

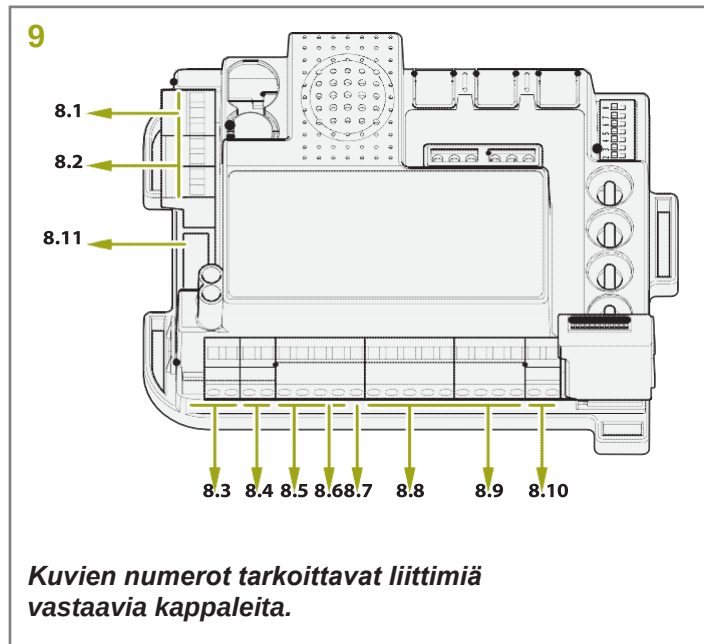
VIHREÄ „START“ LED-VALO:

Jos paneelin START-nappulaa on painettu tai jos ohjaussignaali on lähetetty johdon kautta, vihreä LED-valo vilkkuu kolme kertaa, ilman, että järjestelmä suorittaa liikkeen, sen jälkeen „johdon kautta ohjaaminen poistettu“ aktivoidaan: katso kappale 15.2.

VIHREÄ „START“ LED-VALO PUNAINEN „RADIO“ LED-VALO JA KELTAINEN „SET“ LED-VALO:

Jos yrität päästä sisään mihin tahansa ohjelmointikaavaan, asetusten, radion ja käynnistämisen LED-valot vilkkuvat kolme kertaa. Se tarkoittaa, että „ohjausyksikön suoja“ on aktivoitu. Ongelman ratkaisemiseksi katso kappale 16.1.

8. PCB-paneeliin kytkettävät laitteet



Ohjausyksikkö on suunniteltu kytkettäväksi erilaisiin laitteisiin, jotka on tarkoitettu järjestelmän ohjaamiseen, turvallisuuteen ja muihin lisätoimintoihin. Seuraavana on lueteltu niiden liitännät ja vastaavat toiminnot.

8.1 - Muuntaja

Muuntaja on toimitettu ja kytketty. Sillä on 230 Vac* primäärikäämi ja kaksi sekundäärikäämiä 0-12-24 Vac

Teho riippuu kytketystä moottorista.

- * **Ohjausyksikkö toimii myös 110V, 50/60 Hz syöttöjännitteellä. Tässä tapauksessa varmistu, että:**
- **Sopiva muuntaja on saatavilla: primäärikäämin on oltava 110V;**
- **Sulakkeen on oltava 7A.**

8.2 - Moottorit

VASTAAVAT LIITTIMET: liukuportti = katso kappale 2.1/2.2

kääntöportti = katso kappale 2.1/2.2

Liukuportillisen mallin tapauksessa moottori toimitetaan johdotettuna ja faasittuna (avaamis- ja sulkemissuunnan suhteen) yhdessä rajakytkinliitosten kanssa. Ohjausyksikkö on konfiguroitu säätämään 1 liukuportin moottoria tai 1 tai 2 kääntöportin moottoria (liukuportin moottorin tapauksessa sen tulee olla kytketty „MOT1“-liittimeen). Enimmäisteho on 70W (enint. 3A) moottoria kohden.

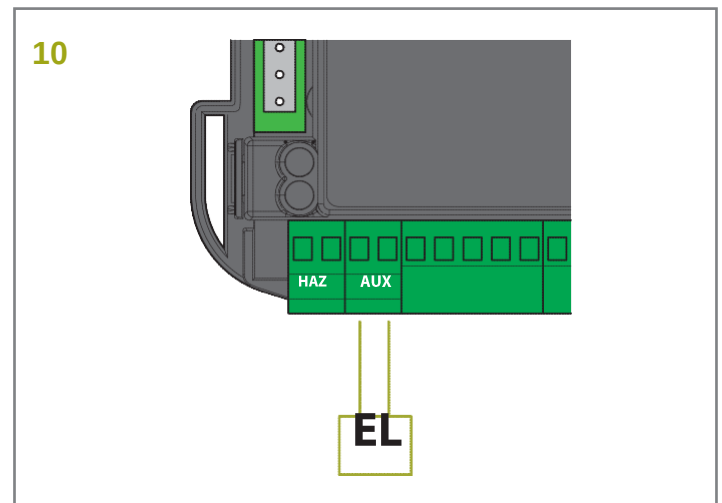
8.3 - Varoitusvalo

VASTAAVAT LIITTIMET: 1-2 (katso kappale 2.4).

Varoitusvalo on lisälaitte, jota käytetään mistä tahansa porttilehden liikkeestä ilmoittamiseen.

Kytkeytyjen valojen jännitteen tulee olla 24V ja tehon enintään 15W. „HAZ“-dip-kytkimen 6 (katso kuva 3.1) ansiosta ohjausyksikkö voi antaa kytkettyä varoitusvaloa vastaavasti värähtelevää tai jatkuvaa jännitettä (sisäänrakennetun värähtelypiirin kanssa tai ilman sitä).

8.4 – AUX-kontakti



⚠ Jos laite sisältää sähkölukon, suosittelemme aktivoimaan työntötoiminnon säätämällä dip-kytkimen 8 ON-asentoon (päällä).

VASTAAVAT LIITTIMET: 3-4 (katso kappale 2.4).

Oletusasetus: Sähkölukon toimiminen.

Oletuksena AUX-kontakti pystyy ohjaamaan 12V jännitteen (muokattavissa 24V jännitteelle) sähkölukkoa (muokattavissa lisävalaistukseksi) antaen 2 sekuntia kestävä impulsin jokaiselle ohjausyksiköstä vastaanotetulle liikekomennolle.

Tätä ulostuloa voi muokata kappaleessa 13 kuvailulla täydentävällä ohjelmointitoiminnolla:13:

- AUX-ulostulon tyyppin valinta (kappale 13.2) = ulostulon voi asettaa lukolle tai lisävalaistukselle;
- AUX-työtilan valinta (kappale 13.3) = mahdollistaa kontaktin toiminnan muokkaamisen;
- AUX-kontaktin jännitteen valinta (kappale 13.4) = mahdollistaa AUX-kontaktin jännitteen (12V või 24V) valinnan.

8.5 - Turvallisuuslaitteet

VASTAAVAT LIITTIMET: 5-6-7 (katso kappale 2.4).

Ohjausyksikkö sisältää kaksi ulostuloa puhtaiden kontaktien kytkemiseen portinpuoliskon liikealueen suojaksi.

„PHO1“ SULKEMISFAASIN TURVALLISUUSLAITE

„PHO1“-sisäntuloon (liittimet 5-7) on mahdollista kytkeä laitteita, joilla on normaali suljettu (NC) kontakti (esim. valokennot tai reunat mikrokytkimillä). Lisälaitteiden vaatimustenmukaisen toiminnan takaamiseksi poista standardiliitäntä.

Nämä laitteet käynnistyvät portin sulkemisvaiheen aikana: Tarkemmin:

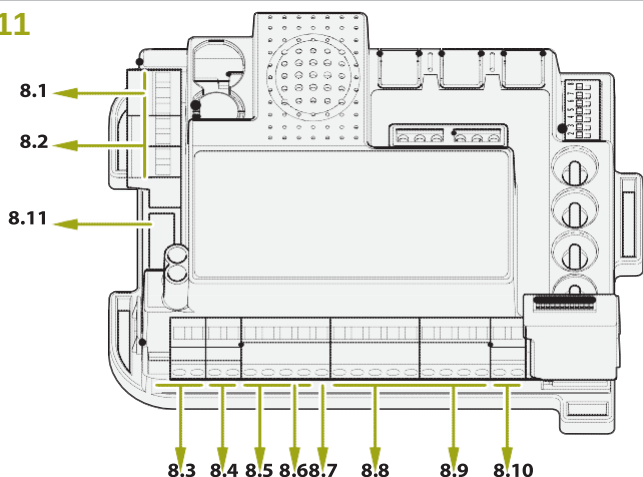
- Ne muuttavat sulkemisvaiheen aikana liikkumissuuntaa ja avaavat portin uudelleen kokonaan;
- Avaamisvaiheen aikana ne eivät vaikuta liikkumiseen;
- Ne eivät käynnisty suljetun portin tapauksessa;
- Ne lukitsevat sulkemiskomennot avatun portin tapauksessa.

Kuvissa 11a, 11b ja 11c on näytetty King Gates „Vicky30“ -valokennojen asennus;

⚠ Jos tähän kontaktiin on kytketty monta laitetta, niiden on oltava sarjaankytkennässä (katso kuva 11c).

⚠ Yhden tai useamman valokennoparin kytkennässä vastaanotinten on vuoroteltava (katso kuva 11c).

11



Kuvan numerot tarkoittavat liittimiä vastaavaa kappaletta.

“PHO2” AVAAMIS- TAI AVAAMIS-/SULKEMISVAIHEEN TURVALLISUUSLAITTEET

„PHO2“-sisääntuloon (liittimet 6-7) on mahdollista kytkeä laitteita, joilla on normaalisti suljettu (NC) kontakti (esim. valokennot tai reunat). Poista standardiliitäntä lisälaitteiden vaatimusten mukaiseksi toimimiseksi.

Nämä laitteet käynnistyvät portin liikkumisen aikana KYTKIN5:n asetusten mukaan (katso kappale 3.1).

KYTKIN5 ON PÄÄLLÄ (esimerkiksi valokennon toiminta):

- **sulkemisvaiheessa** ne jatkavat liikkumista laitteen vapauttamiseen asti.
- **avaamisvaiheessa** ne jatkavat liikkumista laitteen vapauttamiseen asti.
- jos **pääsy on suljettu**, ne estävät avaamiskomennot.
- Jos **pääsy on avattu**, ne estävät sulkemiskomennot.

KYTKIN5 on POIS PÄÄLTÄ (esimerkiksi portin avaaminen):

- sulkemisvaiheen aikana niillä ei ole minkäänlaista vaikutusta.
- avaamisvaiheen aikana ne sulkevat portin kokonaan.

- Suljetun portin tapauksessa ne lukitsevat avaamiskomennot.
- Avatun portin tapauksessa niillä ei ole minkäänlaista vaikutusta.

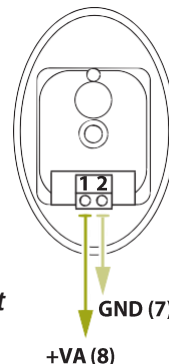
Kuvissa 11a, 11b ja 11c on näytetty King Gates „Vicky30“ -valokennojen asennus.

⚠ Jos tähän kontaktiin on kytketty monta laitetta, niiden on oltava sarjaankytkennässä (katso kuva 11c).

⚠ Yhden tai useamman valokennoparin kytkennässä vastaanottimien tulee vuorotella (katso kuva 11c).

11a

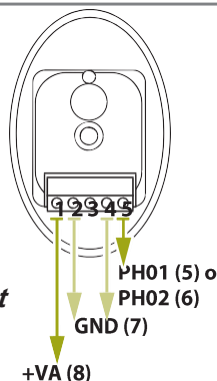
TX-lähettimen kytkentä



Suluissa olevat numerot tarkoittavat kappaleessa 2.4 mainittuja liittinten numeroita.

11b

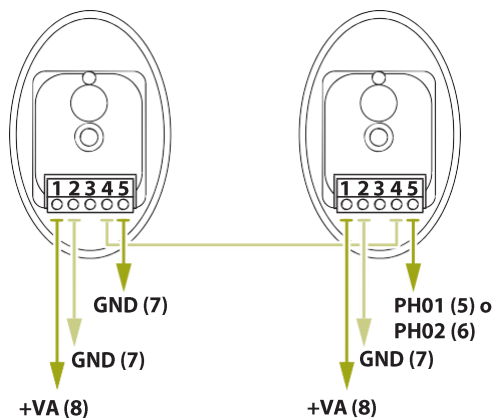
RX-lähettimen kytkentä



Suluissa olevat numerot tarkoittavat kappaleessa 2.4 mainittuja liittinten numeroita.

11c

Usean vastaanotinparin kytkeminen Vicky30



Suluissa olevat numerot tarkoittavat kappaleessa 2.4 mainittuja liittinten numeroita.

Vastaanotinpari 1

RX1

Lähetinpari 2

TX2

Lähetinpari 1

TX1

Vastaanotinpari 2

RX2

8.6 - 24VDC lisälaitteiden sähkönsyöttö

VASTAAVAT LIITTIMET: 7-8 (katso kappale 2.4).

Nämä liittimet takaavat jännitteisen ohjausyksikön kanssa 24VDC nominaalijännitteen (enint. 250 mA) ja niitä voi käyttää ulkoisten lisälaitteiden kytkemiseksi, kuten esimerkiksi valokennot tai radiovastaanottimet.

8.7 – Avatun portin merkkivalo

VASTAAVAT LIITTIMET 7-9 (katso kappale 2.4).

Jos valokennotestä – mikä on oletuksena poistettu (katso kappale 14.1) – ei käytetä, "GSI"-sisääntuloon (liitin 9) on mahdollista kytkeä portin tilan merkkivalo. Tämä valo ilmaisee portin tilan:

portti on suljettu: valo ei pala

portti on avattu: valo palaa

portti avautuu: valo vilkkuu

portti sulkeutuu: valo vilkkuu nopeasti

⚠ LED-valon tulee olla jännitteistetty 24 VDC (enint. 3W).

8.8 – Rajakytkimet

VASTAAVAT LIITTIMET:

liukuportti = 10-11-12 (katso kappale 2.4).

kääntöportti = 10-11-12-13-14 (katso kappale 2.4).

Rajakytkimen sisääntuloja käytetään puhtaiden NC-kontaktien mikrokytkinten kytkemiseen, jotka avaavat kontaktit, kun porttilehti saavuttaa avaamis- ja sulkemisalueen rajat. Liukuporttimallissa rajakytkimet on kytketty moottorin vastaaviin faaseihin (sulkemis- ja avautumissuunnassa).

Kääntöporttimallin tapauksessa niitä ei käytetä (tässä tapauksessa ne eivät saa olla silloitettuja).

Jos käytät niitä asennuksessa, varmista, että mikrokytkimet on kytketty NC-ulostuloihin ja synkronisoitu moottorin kanssa.

8.9 – Johdon kautta välitettävät komennot

VASTAAVAT LIITTIMET: 15-16-17-18 (katso kappale 2.4).

Käynnistämisen, pysäyttämisen ja jalankulkijoiden kulkuaukon avaamisen sisääntuloja voi muokata avaamista, pysäyttämistä ja sulkemista varten (kappale 15.1). Lisäksi ne voi lukita satunnaisen käytön estämiseksi (kappale 15.2).

START-KONTAKTI

START"-sisääntuloa (liittimet 15-16) voi käyttää normaalisti avattujen puhtaiden kontaktien (jotka sijaitsevat esimerkiksi valitsimissa ja nappuloissa) kytkemiseen, joka on tarkoitettu automatiikkajärjestelmän säätökomentojen suorittamiseksi ja mitä voi asettaa dip-kytkimen 3 kautta – katso kappale 3.1.

⚠ RYHMÄTOIMINTO: Jos automatiikkajärjestelmä on suljettu, „START“-kontakti on painettu alas (esimerkiksi ajastimella ohjattavan tai bistabiilin releen kautta), ohjausyksikkö avaa portin ja automatiikkajärjestelmä ei hyväksy sulkemiskomentoja (automatiikkajärjestelmän tai johdon kautta lähetettyjä komentoja) kunnes kontakti avataan uudelleen.

Tässä tilassa dip-kytkin 3 STEP on yleensä OFF (pois päältä) - asennossa ja dip-kytkin 4 AUTO on ON (päällä) -asennossa, jotta portti ei pysähtyisi koskaan avaamisvaiheen aikana.

⚠ Jos kytket useita START-kontakteja, kytke ne rinnakkain.

JALANKULKIJAKONTAKTI (liittimet 16-18)

Jalankulkijatoiminto käsittää „MOTOR1“-n käyttämän porttisiiven osittaisen avaamisen (tai avaamisen kokonaan, riippuen asentajan toiveesta).

Avaamislevyeyden muuttamiseksi on suoritettava jalankulkijoiden kulkuaukon ohjelmointijärjestys. (katso kappale 5.2).

Avaamista voi säädellä radion kautta, ohjelmoimalla vastaanottimen (katso kappale 4.2) ja/tai johdon kautta, kytkemällä viimeksi mainitun normaalisti avattujen (jotka sijaitsevat esimerkiksi valitsimissa ja nappuloissa) kontaktien „PED“-sisääntuloon (liittimet 16-18).

STOP-KONTAKTI

„STOP“-sisääntuloa (liittimet 16-17) voi käyttää normaalisti suljettujen kontaktien kytkemiseen (sijaitsevat yleensä nappuloissa) järjestelmän kaikkien liikkeiden pysäyttämiseen välittömästi.

Normaalin työtilan palauttamiseksi „stop“-kontakti tulee sulkea uudelleen.

8.10 - Antenni

VASTAAVAT LIITTIMET: 19-20 (katso kappale 2.4)

Antennia käytetään radiolähettimien signaalien vastaanottamisen parantamiseksi. Ohjausyksikössä on oletuksena johto, joka toimii antennina ja on jo kytketty PCB-levyyn. Ulkoantennin (olemassa esimerkiksi „Ideal Plus“-mallilla, jossa on varoitusvalo) voi kytkeä ohjausyksikön liittimiin 1 ja 2.

⚠ Jos ulkoinen antenni kytketään, sarjaankytketty johto tulee kytkeä irti.

8.11 Varaparistot /energiansäästö

Ohjausyksikkö on konfiguroitu toimimaan varaparistojärjestelmällä.

Se käsittää paristonhallinta-PCB:n ja paristosetin.

Järjestelmä on varustettu ohjausyksikköön kytkettävällä erityisellä pistokkeella. Täydentävä sähkönsyöttöjärjestelmä on aktivoidaan ohjausyksikön sähkönsyöttöhäiriön tapauksessa.

Varaparistojen käytössä on suositeltavaa aktivoida energiansäästötila ja kytkeä valokennon syöte vastaavaan liittimeen – katso kappale 16.3.

Jos ohjausyksikkö on odotustilassa, toiminto sammuttaa valokennojen syötteen vähentäen näin energiankulutusta ja pidentäen pariston käyttöikää.

⚠ Paristokäyttöisen toiminnan aikana tai aktivoidun energiansäästötilan tapauksessa LED-valot jäävät viimeisimmän toiminnon jälkeen palamaan vain kahdeksi minuutiksi energian säästämiseksi.

9. Vianetsintä

	Ongelma	Oire/Syy	Ratkaisu
9a	Ohjausyksikön LED-valo on sammunut.	Sähkökatkos.	Tarkista virtayhteys – katso kappale 2.2/2.3.
		Sulakkeet ovat vioittuneet. Ennen niiden asennusta irrota sähkövirrasta ja tarkista, onko kontakteissa oikosulkuja.	Vaihda sulakkeet (katso kappale 2.3). Jos sulakkeet palavat uudelleen, kytke kaikki kaapelit irti ennen vaihtamista ja tarkista PCD.
		Ohjausyksikkö työskentelee joko energiansäästötilassa (katso kappale 16.3) tai paristoilla (katso kappale 8.11) tai työskentelyjännite on vähimmäistason alapuolella.	Poista energiansäästötila, tarkista virtayhteys.
9b	Ohjausyksikkö ei siirry ohjelmointijärjestykseen.	Jos ohjelmointijärjestykseen siirtymisen nappula on pohjassa, kaikki LED-valot vilkkuvat. Ohjausyksikön suoja on aktivoitu.	Poista suoja – katso kappale 16.1.
9c	Ohjausyksikkö lopettaa ohjelmointijärjestyksen, mutta ei reagoi komentoihin vakiotyöskentelytilassa.	Ongelmat turvallisuuslaitteiden kanssa, ohjelmointijärjestyksen päättämisen jälkeen vihreät "stop" ja/tai "valokennon" LED-valot ovat sammuneet.	Tarkista, että „PHO1“- „PHO2“- ja "STOP"-kontaktit on suljettu.
		Turvallisuuslaitteen valokennotesti epäonnistui. Komennon syöttämisen jälkeen punainen "vika" LED-valo syttyy.	Poista valokennosuoja – katso kappale 14.1.
9d	Ohjausyksikkö aiheuttaa automatiikkajärjestelmän käynnistämisen, mutta ei kata koko liikerataa.	Ongelma esteen tunnistamisessa. Jos ohjausyksikkö tunnistaa liikkeen aikana jännitteen vaihtelun, esteen olemassaolon tila käynnistyy.	Tarkista ensin, että järjestelmä työskentelee manuaaliltilassa. Porttisiipi ei saa pysähtyä missään pisteessä. Nosta „OBS“-trimmeri ylös ja käännä sitä myötäpäivään (katso kappale 3.2). Jos tästä ei ole apua, nosta „POWER“-trimmerin asetusta ja ohjelmoi kaikki uudelleen. Jos ongelma ilmenee liikeradan loppuosassa, sen voi ratkaista poistamalla tai vähentämällä hidastuspisteitä (katso kappale 5.3).
		Turvallisuuslaitteiden käynnistyminen. Tarkista, että vihreä „valokennon" LED-valo ja „stop" LED-valo jäävät palamaan koko liikkeen ajaksi. Jos järjestelmässä on monta valokennoparia, ne voivat tunnistaa vääriä esteitä.	Yritä silloittaa „PHO1“- „PHO2“- ja "STOP"-kontaktit tarkistaaksesi, onko ongelma ratkaistu. Muussa tapauksessa kytke valokennot vuorotteleviin vastaanottimiin (katso kuva11C).
9e	Lähetin ei toimi.	Jos kappaleessa 4.1 kuvailtu ohjelmointijärjestys on valmis, punainen „radio" LED-valo ei vilku.	Tarkista lähettimen yhteensopivuus: koodin pitää olla „Stylo4K" tai Stylo2K". Jos lähettimen LED-valo ei syty selkeästi palamaan, vaihda paristo.
9f	Lähettimen toiminta-alue on pieni.	Lähettimen toiminta-alueen laajuus muuttuu ympäristöolosuhteiden mukaan.	Vaihda lähettimen paristo. Jos tämä ei auta, konfiguroi ohjausyksikkö ulkoantennien kytkemiseksi. Katso kappale 8.10.
9g	Ohjausyksikkö ei hidasta porttia.	Jos „Power“-trimmerin asetusta on liian suuri, ohjausyksikkö ei kykene tunnistamaan nopeuden muutosta tilassa, joka on asetettu portin liikeradan ohjelmointitoiminnolla.	Muuta POWER-trimmerin asetusta (kappale 3.2) ja ohjelmoi kaikki uudelleen; jos se ei riitä, ohjelmoi hidastuspiste (kappale 5.3) ja aseta pidempi hidastusalue.
9h	Ohjausyksikkö toimii vaatimustenmukaisesti, mutta ei hyväksy johtojen kautta välitettyjä komentoja ja jalankulkijakomentoja.	Jos „start"- tai „ped"- kontaktit on suljettu, vihreä „start" LED-valo alkaa vilkkua. Komentolukko on aktivoitu.	Poista jalankulkija- ja käynnistyslukko. Katso kappale 15.2
9i	Ohjausyksikkö ei aktivoi dip-kytkimen tai trimmerin muutoksia.	Dip-kytkimen tai trimmerin asentojen muuttamisen jälkeen ohjausyksikkö ei aktivoi vastaavia muutoksia. Ohjausyksikön suoja on aktivoitu.	Poista ohjausyksikön lukko. Katso kappale 16.1
		„Power“-trimmerin, dip-kytkinten 1-2 „motor" tai dip-kytkimen 8 „func" asennon muuttamisen jälkeen järjestelmässä ei tapahdu muutosta.	„Power“-trimmerin tai dip-kytkinten 1-2 „motor" asennon muuttamisen vaikutuksen aktivoimiseksi on suoritettava liikeradan perus- tai lisäohjelmointi. Jos se ei ole mahdollista, tulee aktivoida ohjausyksikön lukko. Katso kappale 16.1
9j	Lisälaitteet pysyvät aktivoidun energiansäästötilan tapauksessa jännitteisinä.	Jos ohjausyksikkö on odotustilassa, lisälaitteet pysyvät siitä huolimatta jännitteisinä.	Varmista, että lisälaitteet on kytketty vaatimustenmukaisesti. Katso kappale 16.3. Jos lisälaitteet pysyvät jännitteisinä ainoastaan työskentelytilassa, kytke KYTKIN 7 ON (päällä)-asentoon.

10. Lisäohjelmointi – Luettelo

Ohjausyksikkö on varustettu lisäohjelmointitoiminnolla, joka ei ole välttämätön järjestelmän käyttöönottamiseksi, vaan on tarkoitettu enemmänkin täydentävien toimintojen konfiguroimiseksi:

AUTOMAATTIPALAUTUKSEN KONFIGUROINTI

- Automaattipalautuksen säätely

AUX-ULOSTULON OHJELMOINTI

- AUX-ulostulolle valitun vastaanottimen nappulan ohjelmointi
- AUX -ulostuloon kytketyn laitteen valinta
- AUX-ulostulon tilan valinta
- AUX-ulostulojännitteen valinta

TURVALLISUUSLAITTEEN LISÄOHJELMOINTI

- Valokennotestin aktivoiminen/poistaminen
- Valokennotestiin valittujen ulostulojen valinta
- PHO2-liittimeen kytketyn reunatyypin valinta

JOHDON KAUTTA TAPAHTUVAN OHJAAMISEN KONFIGUROINTI

- Automatiikkajärjestelmän ohjaustilan valinta (start/jalankulkija avaa/sulje)
- Johdon kautta tapahtuvan käynnistämisen ja jalankulkijaeston aktivoiminen/poistaminen

MUUT TOIMINNOT

- Ohjausyksikön testin aktivoiminen/poistaminen
- Ohjausyksikön tehdasasetusten palauttaminen
- Energiansäästötila

Merkinnät

Asentajan tiedot

Yritys	_____	Leima
Osoite	_____	
Puhelin	_____	
Yhteyshenkilö	_____	

Valmistajan tiedot

KINGGates

King Gates S.r.l.
Puh. +39.0434.737082
info@king-gates.com

Faksi +39.0434.786031
www.king-gates.com

