## **I**GASTOP

# CONTROL MODULE

- EN CONTROL MODULE
- DE STEUERGERÄT
- FR MODULE DE CONTRÔLE
- PL MODUŁ STERUJĄCY

SV	STYRMODUL
NL	BEDIENINGSMOE

- IT MODULO DI COMANDO
- HU VEZÉRLŐEGYSÉG



RU УПРАВЛЯЮЩИЙ МОДУЛЬ

#### Complete documentation:

- GENERAL INFORMATION
- PEDESTRIAN TRAFFIC CONTROL
- DEVICE

ΕN

- CONTROL MODULE
- MONTAGE
- MAINTENANCE AND SERVICE
- TECHNICAL DRAWINGS
- FR Documentation complète:
  - INFORMATIONS GENERALES
  - CONTRÔLE DE TRAFIC DE PASSAGERES
  - DISPOSITIF
  - MODULE DE CONTRÔLE
  - ENSEMBLE
  - MAINTENANCE ET ENTRETIEN
  - DESSINS TECHNIQUES
- 5V Fullständig dokumentation:
  - ALLMÄNT
  - PASSAGEKONTROLL ALLMÄNNA REGLER
  - ENHET
  - STYRMODUL
  - MONTERING
  - UNDERHÅLL OCH SKÖTSEL
  - TEKNISKA RITNINGAR
  - Completa documentazione:
  - INFORMAZIONI GENERAL
  - CONTROLLO DELLA CIRCOLAZIONE DI PERSONE
  - DISPOSITIVO
  - MODULO DI COMANDO
  - MONTAGGIO
  - MANUTENZIONE E CONSERVAZIONE
  - DISEGNI TECNICI

#### Documentación completa:

- INFORMACIÓN GENERA
- CONTROL DEL TRÁFICO PEATONAL
- DISPOSITIVO
- MÓDULO DE CONTROL
- MONTAJE
- MANTENIMIENTO Y SERVICIO
- DIBUJOS TÉCNICOS

#### Полная документация:

- ОБЩИЕ СВЕДЕНИ
- КОНТРОЛЬ ДВИЖЕНИЯ ЛЮДЕЙ
- УСТРОЙСТВО
- УПРАВЛЯЮЩИЙ МОДУЛЬ
- СБОРКА
- УХОД И СОДЕРЖАНИЕ
- ТЕХНИЧЕСКИЕ ЧЕРТЕЖИ



#### Komplette dokumentation:

- ALLGEMEINE INFORMATIONEN
- KONTROLLE DES PERSONENVERKERHS
- GERÄTE
- STEUERGERÄT
- MONTAGE
- WARTUNG UND INSTANDHALTUNG
- TECHNISCHE ZEICHNUNGEN

#### Kompletna dokumentacja:

- INFORMACJE OGÓLNE
- KONTROLA RUCHU OSOBOWEGO
- URZĄDZENIE
- MODUŁ KONTROLNY
- MONTAŻ
- KONSERWACJA I UTRZYMANIE
- RYSUNKI TECHNICZNE

#### Volledige documentatie:

- ALGEMENE INFORMATIE
- CONTROLE VAN PERSONENVERKEER
- APPARAAT
- BEDIENINGSMODULE
- INSTALLAT
- ONDERHOUD EN VERZORGING
- TECHNISCHE TEKENINGEN

#### J Teljes dokumentáció:

- ÁLTALÁNOS INFORMÁCIÓK
- SZEMÉLYFORGALOM ELLENŐRZÉS
- BERENDEZÉS
- VEZÉRLŐEGYSÉG
- ÖSSZESZERELÉS
- KARBANTARTÁS ÉS JAVÍTÁS
- MŰSZAKI RAJZOK

#### RO

- Documenta ia completă:
- CONTROLUL TRAFICULUI DE PERSOANE
- DISPOZITIV
- MODUL DE COMANDĂ
- ASAMBLARE
- MENTENANTĂ
- DESENE TEHNICE

EN ENGLISH	4
DE DEUTSCH	14
FR FRANÇAIS	24
PL POLSKI	
SV SVENSKA	43
NL NEDERLANDS	53
T ITALIANO	63
HU MAGYAR	73
ES ESPAÑOL	
RO ROMÂNA	93
RU POCCNЯ	



#### TABLE OF CONTENTS

MODULE'S SOFTWARE	5
TECHNICAL PARAMETERS	5
GLOBAL FUNCTIONS	5
NAVIGATION	5
MAIN SCREEN	6
MAIN MENU	6
PARAMETERS MENU	6
SETTINGS MENU	6
PICTOGRAMS CONFIGURATION	7
LICENSE MENU	7
TEST MODE	8
SG SERIES DEVICES	8
DESCRIPTION OF THE CONTROL MODULE TERMINALS	8
SETTINGS MENU	9
ZERO POSITION CONFIGURATION	9
CALIBRATION	
FIRST RUN	
BA3/BR2/GA/HR1 (MAGTRONIK)/GR1 (MAGTRONIK) SERIES DEVICES	
DESCRIPTION OF THE CONTROL MODULE TERMINALS	
SETTINGS MENU	11
ZERO POSITION CONFIGURATION	11
CALIBRATION	
FIRST RUN	

## MODULE'S SOFTWARE

Device's control logic is controlled by the device manufacturer's software. The manufacturer grants licence to using the software only in cooperation with the purchased device and in order to control it. The abovementioned licence is granted by the

- manufacturer for products purchased at the authorised distributors only. The licence is granted for:
- 1. The time of one month from the devices sales date (on the base of a trade credit).
- 2. An indefinite time after the payment for the device has been made.

Changes or modifications to the software of whatever kind may be introduced by a detailed and written consent of the device manufacturer only. Making changes or modifications to the software without the manufacturer's consent are not covered by the licence regarding using the software. The manufacturer bears no responsibility for proper and safe operation of the device if changes of whatever kind have been made to the device's controlling software, without the device manufacturer's consent.

The manufacturer reserves the right to introduce changes or updates to the software. To obtain terms and manners of the software update, it is advised to contact our Sales Department. All devices are supplied with a stored standard software described in the manual herein. If a need to make changes of whatever kind to the device's software occurs, it is advised to contact the manufacturer's Sales Department. A software carrier is the device's control logic.

## TECHNICAL PARAMETERS

Supply power	24VDC / 24VAC
Storage humidity	10 - 90 %RH
Storage temperature	104 - 185 °F (-40 - 85 °C)
Operation humidity	10 - 90 %RH
Operation temperature	-4 - 94°F(-20 - 70°C)
Power output load	max 120W
Fuse	5A

- Module's input signals- Short circuit to ground of an appropriate input pin with potential of 5V. Duration should be MIN: 0.2s, MAX: 1s.
- Module's output signals- Relay signals. Depending on which pair of pins is used, output signals can be normal opened or normal closed. Duration of the output signal can be configured in the driver's menu.

## **GLOBAL FUNCTIONS**

Global functions are functions that are common to all types of devices. Functions specific to a given device series are described in sections referring to a particular series of devices.

### NAVIGATION

Use the rotary encoder to navigate through the menu. Turn it left or right to switch between menu positions. Press the encoder to enter the submenu or edit settings values.



1. Display, 2. Encoder

MAIN SUREEN	
00:0 enc_error 01:0 SG1 V1.1	The main led screen is displayed when the power supply is on. On the left, the queue status is displayed (QO – queue for left direction, QI – queue for right direction). Errors are displayed in the upper right corner. Possible errors are: • Enc_error – encoder error, not connected or damaged • Lic_error – inactive license • Default_sett – memory read incorrectly – factory settings loaded In the bottom right corner the current version of software is displayed. Press the encoder to continue to the main menu.
MAIN MENU	
>Parameters Settin9s Test mode Back <-	Currently chosen position is pointed by an arrow. Pressing the encoder confirms the choice. Main menu positions: Parameters – current parameters preview Settings – configuration of the device Test mode Back – return to the main screen
PARAMETERS MENU	
<pre>&gt;Cycles: 10 Motor I: 0mA Enc: 0 Enc vel: 0 Back &lt;-</pre>	Items displayed in the parameters menu: Cycles – quantity of cycles completed by the device Motor I – motor measured current value Enc – the position of the rotor encoder Vel – current velocity of the rotor Back – return to the main menu
SETTINGS MENU	
>Language: PL	Language configuration Choose the interface language. Default setting: PL
>Language: PL >Free L: OFF Free L: OFF	Language configuration         Choose the interface language.         Default setting: PL         Free entrance function         Set the free entrance in desired direction. Possible settings:         • OFF - free entrance off. Passage possible only after receiving an external signal.         • ON - free entrance on. Device is unlocked in the desired direction
>Language: PL >Free L: OFF Free L: OFF	Language configuration         Choose the interface language.         Default setting: PL         Free entrance function         Set the free entrance in desired direction. Possible settings:         • OFF - free entrance off. Passage possible only after receiving an external signal.         • ON - free entrance on. Device is unlocked in the desired direction         Default setting: OFF         Queue size
>Language: PL >Free L: OFF Free L: OFF >Queue size: 3	Language configuration         Choose the interface language.         Default setting: PL         Free entrance function         Set the free entrance in desired direction. Possible settings:         • OFF - free entrance off. Passage possible only after receiving an external signal.         • ON - free entrance on. Device is unlocked in the desired direction         Default setting: OFF         Queue length is the maximum number of release signals sent at short intervals that can be stored in the device's memory.         Values to choose from: 1-99
>Language: PL >Free L: OFF Free L: OFF >Queue size: 3	Language configuration         Choose the interface language.         Default setting: PL         Free entrance function         Set the free entrance in desired direction. Possible settings:         • OFF - free entrance off. Passage possible only after receiving an external signal.         • ON - free entrance on. Device is unlocked in the desired direction         Default setting: OFF         Queue size         Queue length is the maximum number of release signals sent at short intervals that can be stored in the device's memory.         Values to choose from: 1-99         Default setting: 3
<pre>&gt;Lan9ua9e: PL &gt;Free L: OFF Free L: OFF &gt;Queue size: 3 &gt;Open time: 6s</pre>	Language configuration         Choose the interface language.         Default setting: PL         Free entrance function         Set the free entrance in desired direction. Possible settings:         • 0FF - free entrance off. Passage possible only after receiving an external signal.         • 0N - free entrance on. Device is unlocked in the desired direction         Default setting: 0FF         Queue length is the maximum number of release signals sent at short intervals that can be stored in the device's memory.         Values to choose from: 1-99         Default setting: 3         Opening time         The time is counted from the moment of receiving the release signal. After the expiration of the time the passage is blocked again.         Possible values to choose from: 3-60 seconds.         Default setting: 6s

SETTINGS MENU	
>Return type:pas	<ul> <li>Feedback signal type</li> <li>This setting defines the type of feedback signal emitted by the device. Possible configurations:</li> <li>OPN/REC - a feedback signal is sent immediately after the passage is unlocked</li> <li>CLS/END - a feedback signal is sent after the passage is locked</li> <li>PAS - a feedback signal is sent after a correct passage detection in a given direction</li> <li>STR - a feedback signal is sent after initiating the rotor's movement</li> </ul>
>Return dur:0.8s	Feedback signal duration Values to choose from: 0,5 – 1,5 s. Default setting: 0.8s
>Zero confi9	Position zero Selecting the Zero config option triggers the position zero configuration mode. This mode, along with the calibration mode is described in the sections below.
>Calibration	Calibration Calibration submenu allows to set the engine movement necessary parameters. They are described in the following points. This option is not available in gates of the following series: GA, BASIC
>Licence	License This menu allows you to insert the license key to unlock the license. Submitting an in- correct key results in a temporary blockade of this menu item.
>Picto confi9	<b>Pictograms configuration</b> Pictograms configuration submenu allows to configure information pictograms. It is described in the following points.
>Save & exit Cancel	<ul> <li>Save &amp; Exit - saves the changed settings and returns to the main menu</li> <li>Cancel - discards the changed settings and returns to the main menu</li> </ul>
PICTOGRAMS CONFIGURATION	
Picto type: >Standard	<ul> <li>When you enter the pictograms configuration menu, you can choose two options::</li> <li>Standard - standard pictograms</li> <li>RGB - gives a possibility to choose from amongst 16 pictogram option signaling an open passage (for the left and right side separately) and from amongst 4 pictogram options signaling a closed passage (for the left and right side)</li> </ul>
LICENSE MENU	
Licence: 1234 >Pin: 0000	After choosing the License menu, the license number is shown on the screen. Use the encoder to enter a pin number. Rotate the encoder to change the number, and press to move the cursor to the next position. After entering the last digit, press the encoder to be able to navigate through the menu again.



Caution: While starting the test mode no person can be found within the device moving elements range.

## SG SERIES DEVICES

### DESCRIPTION OF THE CONTROL MODULE TERMINALS



Symbol	Function in the master driver	Function in the slave driver
IN1	input of the optical sensor 1	input of the settable signal in the left direction
IN2	mass – not used	mass of the input signal
IN3	input of the optical sensor 2	input of the settable signal in the right direction
IN4	mass – not used	mass of the input signal
IN5	input of the optical sensor 3	input of the trigger signal in the left direction
IN6	mass – not used	mass of the input signal
IN7	input of the optical sensor 4	input of the trigger signal in the right direction
IN8	mass – not used	mass of the input signal
IN9	input of the optical sensor 5	input of the fire-fighting signal (normally short circuited)

Symbol	Function in the master driver	Function in the slave driver
IN10	mass – not used	mass of the fire-fighting signal
IN11	input of the optical sensor 6	not used
IN12	mass – not used	not used
OUT 1-2	not used	NO feedback signal for the left direction
OUT 2-3	not used	N0 feedback signal for the left direction
OUT 4-5	not used	N0 feedback signal for the right direction
OUT 5-6	not used	NO feedback signal for the right direction
AUX	communication connector between master - slave controllers	communication connector between master - slave controllers
LED 1-6	connector controlling pictograms on the master side	connector controlling pictograms on the slave side
PWR	24VDC or 24VAC supply	24VDC or 24VAC supply
ENC	connector of the master module arm position encoder	connector of the slave module arm position encoder
BREAK 1-2	connector controlling the master module electromagnetic coil	connector controlling the slave module electromagnetic coil
MOTOR1-2	connector controlling the master module engine	connector controlling the slave module engine
BEEPER 1-2	connector controlling an alarm buzzer	not used
FUSE	connector of a 5A time fuse	connector of a 5A time fuse



ZERO POSITION CONFIGURATION	
Zero Pos: 1	<ul> <li>After entering the configuration mode zero, the display shows the stage of configuration.</li> <li>0pen position- set up arms in the open position (the side does not matter) and confirm by pressing the encoder.</li> <li>Closed position- set up arms in the closed position and confirm by pressing the encoder.</li> <li>Open position- set up arms in the open position opposite to that set in step 1. And then confirm by pressing the encoder.</li> </ul>
Master zero: OK	In the fourth step, zero positions are being validated. After pressing the encoder, you will be moved to the settings menu.
	Note: To save changes, use the Save and Exit. This only applies to the master controller. Zero position in the slave controller is saved immediately after proper verification.

This mode is for defining an open and closed position of gate arms.

!

Warning: When setting the zero position the motor connector and an electromagnetic break should be disconnected from the controller. This applies to both sides (master and slave) because their zero positions are set at the same time!

Setting the zero position takes place at the same time for the master and slave controller if communication between them is correct.

#### CALIBRATION



#### FIRST RUN

In order to provide safety during first run, follow the following rules:

- 1. Before applying power to the device make sure that all cables are connected properly.
- 2. Connect an electromagnetic break and motor after checking the encoder operation (menu parameters encoder the value should change when manually moving the arm)
- 3. Check the connection of optical sensors (menu parameters). A ,0' digit means that the barrier is interrupted, while 1 means that the barrier is not interrupted.
- 4. The zero positions are factory-set. In case you need to re-set them, disconnect the electric break and motor from the driver.
- 5. Wrong connection of the encoder may cause the device to behave in an unpredictable way. Take extra safety precautions.

## BA3/BR2/GA/HR1 (MAGTRONIK)/GR1 (MAGTRONIK) SERIES DEVICES DESCRIPTION OF THE CONTROL MODULE TERMINALS



Symbol	Description
IN 1-2	External signal input for right direction (NO). This input's function is configurable. By default it's configured as permission to pass (see the software documentation).
IN 3-4	External signal input for left direction (NO). This input's function is configurable. By default it's configured as permission to pass (see the software documentation).
IN 5-6	Permission signal input for left passage direction (NO).
IN 7-8	Permission signal input for right passage direction (NO).
IN 9-10	Fire alarm signal input. The signal can be configured N0 or NC in the driver's settings. After receiving a fire alarm signal the device turns on free passage mode for both passage directions
IN 11-12	Blockade signal input. Short circuit triggers the blockade - the device doesn't react to release signals.

Symbol	Description
OUT 1-3	Feedback signal output for left direction. The output consists of 3 pins that offer NO and NC signal. Duration of the signal and moment of it's occurrence can be configured in the driver's settings
OUT 4-6	Feedback signal output for right direction. The output consists of 3 pins that offer NO and NC signal. Duration of the signal and moment of it's occurrence can be configured in the driver's settings
AUX	Output destined for extension modules use
LED	Light signals output (diode pictograms)
PWR	Power connector- 24VAC
FUSE	Fuse- 5A slow type
ENC	Rotor's position encoder (5 pins)
BREAK	Electromagnetic brake control voltage output
MOTOR	Engine control voltage output
COIL_L	Left direction coil control voltage output
COIL_R	Right direction coil control voltage output
DROP ARM	Arm dropping control voltage output connector
ENC_MEN	Rotary encoder with button for menu navigation
SETTINGS MENU	
>Coil 1: NOR Coil 2: REV	Coils type         There are two options for each coil:         • NOR – normal coil, during power failure the rotor stays blocked.         • REV – reverse coil, during power failure the rotor stays unblocked         Default setting: NOR
>Rotor speed: 5	Rotor speed This setting defines the power of the engine that supports the movement of the rotor. Possible values to choose from: 1-9 Default setting: 5 This option is not available in GA and BASIC series gates.
>Fire al: NO	Fire alarm signal function Fire alarm signal can function in normal closed mode or normal opened mode. NO – normal opened NC – normal closed Default setting: NO
	Initiating movement
>Init move: none	<ul> <li>This setting defines if the device should perform the initiating move.</li> <li>Possible configurations: <ul> <li>L - movement in the left direction</li> <li>R - movement in the right direction</li> <li>none - no initiating movement</li> </ul> </li> <li>Default setting: none</li> </ul>
	This option is not available in GA and BASIC series gates.





#### FIRST RUN

In order to provide safety during first run, follow these rules:

- 1. Before applying power to the device make sure that all cables are connected properly.
- 2. Wrong connection of the encoder may cause the device to behave in an unpredictable way. Take extra safety precautions.

## A DSCRIPTION OF ADDITIONAL FUNCTIONS FOR THE MAG\_GR1\_V1.1.HEX PROGRAM, LOADED IN THE MAGTRONIK CONTROLLERS FOR HR/GR1 GATES.

The option to configure the additional traffic parameters:

- **U\_MIN** : the minimum control value it is responsible for the arm movement around the zero point The lower limit of control that the electronics give to the engine in the final phase of the movement. Should the motor stop before reaching the target position, increase this value.
- **U\_MAX**: the maximum control value limitation of the maximum power given to the engine In the event that the gate would accelerate too much in the initial phase of its movement, this value should be decreased.
- TOLERANCE : zero point tolerance.
   The range in the encoder points which is considered a right closed position. If you need a more precise positioning, you can experiment with this parameter.
- **SPEED** : A value influencing the proportion in which the engine is controlled depending on the distance from the set point. This parameter remains unchanged in relation to the old version of the software.

EN CONTROL MODULE



```
INHALTSVERZEICHNIS
```

SOFTWARE DER STEUERGERÄTS	15
TECHNISCHE DATEN	15
GLOBALE FUNKTIONEN	15
NAVIGATION	15
HAUPTFENSTER	
HAUPTMENÜ	
MENÜ - PARAMETER	
MENÜ – EINSTELLUNGEN	
KONFIGURATION DER PIKTOGRAMME	
MENÜ- LIZENZ	
TEST MODUS	
ANLAGEN DER SERIE SG	
BESCHREIBUNG DER EINGÄNGE DER STEUERUNG	
MENÜ - EINSTELLUNGEN	
KONFIGURATION DER NULLPOSITION	20
KALIBRIERUNG	20
ERSTE INBETRIEBNAHME	20
ANLAGEN DER SERIEN BA3/BR2/GA /HR1 (MAGTRONIK)/GR1 (MAGTRONIK)	21
BESCHREIBUNG DER EINGÄNGE DER STEUERUNG	21
MENÜ – EINSTELLUNGEN	22
KONFIGURATION DER NULLPOSITION	22
KALIBRIERUNG	
ERSTE INBETRIEBSETZUNG	23

## SOFTWARE DER STEUERGERÄTS

Das Steuergerät der Anlage ist über die Software des Herstellers der Anlage gesteuert. Der Hersteller erteilt eine Lizenz zur Nutzung der Software ausschlie lich im Bereich der Kommunikation mit der gekauften Anlage und zwecks ihrer Steuerung. Die o.g. Lizenz erteilt der Hersteller ausschließlich für Produkte, die bei einem autorisierten Handelsvertreter erworben wurden. Die Lizenz wird für den folgenden Zeitraum erteilt:

- 1. ein Monat ab Verkauf der Anlagen (auf der Grundlage eines kaufmännischen Kredits).
- 2. Unbestimmte Zeit nach Zahlung des Gesamtpreises für die Anlage.

Sämtliche Änderungen oder Abänderungen an der Software können nur aufgrund einer schriftlichen und detaillierten Genehmigung des Herstellers der Anlage eingeführt werden. Die Lizenz zur Benutzung der Software umfasst nicht die Einführung der Änderungen oder Abänderungen in der Software ohne Genehmigung des Herstellers. Der Hersteller haftet nicht für einen richtigen und sicheren Betrieb der Anlage im Falle der Durchführung irgendwelcher Änderungen in der Software, die die Anlage steuert, ohne seine Genehmigung.

Der Hersteller behält sich die Möglichkeit vor, Änderungen oder Innovationen der Software einzuführen. Um die Regeln und Methoden der Aktualisierung der Software zu erhalten, bitten wir um Kontaktaufnahme mit unserer Handelsabteilung. Die Anlagen werden mit der gespeicherten Standardsoftware geliefert, die in dieser Dokumentation beschreiben ist. Wenn die Einführung irgendwelcher Änderungen in der Software der Anlage notwendig sein wird, soll man sich mit der Handelsabteilung des Herstellers in Verbindung setzen.

## TECHNISCHE DATEN

Versorgungsspannung:	24VDC / 24VAC
Lagerungsfeuchtigkeit:	10 - 90 %RH
Lagerungstemperatur:	-40 - 85 °C
Bereich der Arbeitsfeuchtigkeit:	10 - 90 %RH
Betriebstemperatur:	-20 - 70 °C
Belastung des Spannungsversorgungsausgangs:	max 120W
Sicherungspatrone:	5A

- Eingangssignale des Steuergerätes Massenschluss des entsprechenden Eingangspins mit Potential von 5V. Dieses Signal soll sich im Bereich MIN: 0.2s MAX: 1s befinden.
- Ausgangssignale des Steuergerätes die Ausgangssignale des Steuergerätes sind die potentialfreien Kontaktsignale. Je nach den verwendeten Paaren der Ausgänge kann man die Signale NO oder NC erreichen. Die Dauer des Rückmeldesignals kann im Menü des Steuergerätes konfiguriert werden.

#### **GLOBALE FUNKTIONEN**

Globale Funktionen sind allgemeine Funktionen für Anlagen jeder Art. In Abschnitten zu den bestimmten Anlagenserien werden Funktionen beschrieben, die nur für die bestimmten Anlagenserien zutreffen.

#### NAVIGATION

Zur Bedienung der Schnittstelle des Steuergeräts dient der Drehencoder. Durch seine Drehung in linke oder rechte Richtung geht man zwischen den nächstliegenden Positionen des aktuell gewählten Menüs über. Das Drücken von Encoder verursacht – je nach der aktuellen Position-, die Änderung des Wertes oder den Eingang in das Submenü.





MENÜ – EINSTELLUNGEN	
>Entr. Zeit: 6s	Konfiguration der Aufhebungszeit Der Zähler der Aufhebungszeit startet mit dem Auslösungssignal. Nach Ablauf dieser Zeit wird die Durchgangsfreigabe aufgehoben. Die Konfiguration ermöglicht die Auswahl dieses Wertes im Bereich 3 - 60 Sekunden.
>Ein9. 1-4: open	<ul> <li>Konfiguration der Funktionen der Eingangssignale (IN 1-4)</li> <li>Die Einstellung Eing. 1-4 (Eingang 1-4) ermöglicht die Funktion zu beschreiben, die an die Eingänge IN 1-2. und IN 3-4 zu beschreiben ist. Die Möglichkeiten:</li> <li>open – Die Eingänge wirken als Auslösung</li> <li>free – Kontakt an einem der Eingänge verursacht die Betätigung der Funktion des freien Eingangs in die gegebene Richtung</li> <li>lock – Kontakt an einem der Eingänge verursacht die Sperrung des Steuergerätes gegen die Signale von externen Geräten in der gegebenen Richtung an den linken oder rechten Eingängen.</li> </ul>
	Voreinstellungen: open (Eingänge)
>Konf Si9n: Pas	<ul> <li>Konftguration der Art vom Ruckmeldesignal</li> <li>Diese Einstellung ermöglicht die Art des gesendeten Rückmeldesignals zu konfigurie- ren. Möglich sind:</li> <li>OPN/REC - Das Rückmeldesignal wird direkt nach der Durchgangsfreigabe gesendet</li> <li>CLS/END - Rückmeldesignal gesendet nach der Durchgangssperrung</li> <li>PAS - Rückmeldesignal gesendet nach dem Feststellen des korrekten Durchgan- gs in der jeweiligen Richtung</li> <li>STR - Rückmeldesignal gesendet nach dem Auslösen der Rotorbewegung</li> </ul>
>Dauer si9n:0.8s	Konfiguration der Dauer des Rückmeldesignals Die Dauer des Rückmeldesignals kann aus dem Bereich in 0.5s - 1.5Sekunden gewählt werden.
	Voreinstellungen: 0.8s
>Konf Endla9e	Konfiguration der Nullposition und Kalibrierung Die Betätigung der Funktion Konf Endlage (Konfiguration Null) verursacht den Über- gang in den Modus der Kofiguration der Nullposition. Dieser Modus zusammen mit dem Modus Kalibrierung wird in den unten stehenden Punkten beschrieben.
>Kalibrierun9	Kalibrierung Das Submenü Kalibrierung ermöglicht die Einstellung der notwendigen Parameter der Motorenbewegung. Diese sind in den nachfolgenden Punkten beschrieben.
	Option nicht verfügbar in den Toren der Serien: GA, BASIC
>Licence	Lizenzeinstellungen Das Untermenü der Lizenz erlaubt den Entschlüsselungscode in solcher Situation ein- zuführen, wenn der Hersteller seine Softwarelizenz eingeschränkt hat. Die fehlerhafte Einführung des Entschlüsselungscodes wird die zeitweilige Sperrung dieser Position im Menü "Einstellungen" zur Folge haben.
>Pikto Konf.	Konfiguration der Piktogramme Das Submenü der Konfiguration der Piktogramme ermöglicht die Konfiguration der Informationspiktogramme. Es ist in den nachfolgenden Punkten beschrieben.
>Speich verlas Stornieren	<ul> <li>Speicherung der eingeführten Konfiguration</li> <li>Speich verlas – die geänderten Einstellungen werden gespeichert und es erfolgt auch der Übergang in das Hauptmenü.</li> <li>Stornieren – die geänderten Einstellungen werden nicht gespeichert und es erfolgt auch der Übergang in das Hauptmenü.</li> </ul>

KONFIGURATION DER PIKTOGRAMME	
Picto type: >Standard	<ul> <li>Im Menü der Konfiguration der Piktogramme haben wir zwei Optionen zur Auswahl:</li> <li>Standard - Standardpiktogramme</li> <li>RGB - ermöglicht die Auswahl aus 16 Optionen des Piktogramms, welches den offenen Durchgang signalisiert (getrennt für die linke und die rechte Seite), sowie 4 von den Optionen des Piktogramms, welches den geschlossenen Durchgang signalisiert (getrennt für die linke und die rechte Seite)</li> </ul>
MENÜ- LIZENZ	
Licence: 1234 >Pin: 0000	Nach dem Eingang in das Menü LIZENZ kann man die Lizenznummer ablesen. Zur Ein- führung der PIN- Nummer soll man den Encoder verwenden. Die Drehung seiner Achse ändert die Ziffer und das Drücken verursacht die Verschiebung des Cursors auf die näch- stliegende Position. Nach Einführung der letzen Ziffer kann man sich durch Drücken von Encoder im Menü wieder bewegen.
>0k Stornieren	Wenn die PIN-Nummer richtig eingeführt ist, wird man nach dem Klicken der OK- Position in das Menü der Lizenzeinstellungen übergehen. Die Position "zurück" bringt den Benutzer in das Menü der Einstellungen über.
>Limit: None Ok	<ul> <li>Im Menü der Lizenzeinstellungen kann man wählen, welcher Limit für die Mengen der Zyklen einzustellen ist. Wenn die Drehsperre ihr Limit erreicht, wird sie auf die Signale von externen Geräten und auf den Test- Modus nicht reagieren, und im Hauptfenster wird die entsprechende Information angezeigt. Zur Wahl stehen folgende Positionen des Limits der Zyklen:</li> <li>None - kein Limit</li> <li>1k, 10k, 50k 100k und 200k - Limit in Tausenden</li> </ul>
TEST MODUS	
>Zyklen Motorstrom: 0mA Impuls9eber: 0 Geschwindi9k: 0 Zuruck <-	Nach Betätigung des Test- Modus aus dem Hauptmenü des Steuergerätes beginnt der selbstständige Betrieb der Drehsperre. Es werden die Bewegungen mit je 5 Zyklen in eine und dann in andere Richtung ausgeführt. Alle Mechanismen, die an Steuer- gerät angeschlossen sind, werden dabei verwendet. Im Test- Modus zeigen sich die Betriebsparameter im Display des Steuergerätes. Um den Test- Modus zu verlassen soll man "zurück" wählen. In den Anlagen der Serien BA3, BR2, GA findet dieser Modus nur in Anlagen, welche mit Bewegungsunterstützung des Rotors ausgerüstet sind Anwendung.

Achtung: Beim Starten des Test-Modus darf sich niemand im Bereich der beweglichen Teile der Anlage befinden.

'!`

## ANLAGEN DER SERIE SG BESCHREIBUNG DER EINGÄNGE DER STEUERUNG



Bezeichnung des Ausgangs	Funktion in der Master-Steuerung	Funktion in der Slave-Steuerung
IN1	Eingang des optischen Sensors 1	Eingang des konfigurierbaren Signals in Richtung links
IN2	Masse - wird nicht benutzt	Masse des Eingangssignals
IN3	Eingang des optischen Sensors 2	Eingang des konfigurierbaren Signals in Richtung rechts
IN4	Masse - wird nicht benutzt	Masse des Eingangssignals
IN5	Eingang des optischen Sensors 3	Eingang des auslösenden Signals in Richtung links
ING	Masse - wird nicht benutzt	Masse des Eingangssignals
IN7	Eingang des optischen Sensors 4	Eingang des auslösenden Signals in Richtung rechts
IN8	Masse - wird nicht benutzt	Masse des Eingangssignals
IN9	Eingang des optischen Sensors 5	Eingang des Brandschutzsignals (normal geschlossen)
IN10	Masse - wird nicht benutzt	Masse des Brandschutzsignals
IN11	Eingang des optischen Sensors 6	wird nicht benutzt
IN12	Masse - wird nicht benutzt	wird nicht benutzt
OUT 1-2	wird nicht benutzt	Rückmeldesignal NO für die Richtung links
OUT 2-3	wird nicht benutzt	Rückmeldesignal NO für die Richtung links
OUT 4-5	wird nicht benutzt	Rückmeldesignal NO für die Richtung rechts
OUT 5-6	wird nicht benutzt	Rückmeldesignal NO für die Richtung rechts
AUX	Kommunikationsanschluss zwischen den Steuerungen Master-Slave	Kommunikationsanschluss zwischen den Steuerungen Master-Slave
LED 1-6	Schnittstelle zur Steuerung der Piktogramme der Seite Master	Schnittstelle zur Steuerung der Piktogramme der Seite Slave
PWR	Energieversorgung 24V DC oder 24V AC	Energieversorgung 24V DC oder 24V AC
ENC	Schnittstelle des Encoders der Armlage des Master-Moduls	Schnittstelle des Encoders der Armlage des Slave-Moduls
BREAK 1-2	Schnittstelle zur Steuerung des elektromagnetischen Ankers des Master-Moduls	Schnittstelle zur Steuerung des elektromagnetischen Ankers des Slave- -Moduls
MOTOR 1-2	Schnittstelle zur Steuerung des Motors des Master-Moduls	Schnittstelle zur Steuerung des Motors des Slave-Moduls
BEEPER 1-2	Schnittstelle zur Steuerung Alarmsirene	wird nicht benutzt
FUSE	Schnittstelle der trägen Sicherung 5A	Schnittstelle der trägen Sicherung 5A

MENÜ – EINSTELLUNGEN	
>Wait pos.: Cent	Armposition im Warte-Modus Einstellung des Arms in Wartestellung auf den Durchgang. Wird eine andere als die zentrale Position gewählt, wird die Anlage beim Versuch eines nichtautorisierten Durch- gangs in Richtung, in welcher das Tor offen ist, schließen und die Alarmsirene starten. Es empfiehlt sich, diese Einstellung im Zusammenhang mit der Funktion des freien Durchgangs in der jeweiligen Richtung zu nutzen. Voreinstellung: Cen

MENÜ – EINSTELLUNGEN	
>Fire al fun: L	Konfiguration der Brandschutzfunktionen Einstellung der Richtung, in welcher die Anlage nach dem Empfang des Brandschutz- signals öffnet. Voreinstellung: L

Zero Pos: 1	<ul> <li>Nach dem Wechsel in den Konfigurationsmodus der Nullposition erscheint auf der Anzeige eine Zahl, welche das Konfigurationsstadium symbolisiert. Nacheinander sehen wir:</li> <li>Offene Position - wir stellen die Arme in offener Position ein (die Seite ist ohne Bedeutung) und bestätigen durch Drücken des Encoders.</li> <li>Geschlossene Position - wir stellen die Arme in geschlossener Position ein und bestätigen durch Drücken des Encoders.</li> <li>Offene Position - wir stellen die Arme in offener Position ein - umgekehrt zu der im Schritt 1 eingestellten Seite, und bestätigen durch Drücken des Encoders.</li> </ul>
Master zero: OK	Im vierten Schritt der Einstellung der Nullpositionen erfolgt deren Validierung. Nach dem Drücken des Encoders gelangen wir zum Menü der Einstellungen. Die korrekte Einstellung der Nullpositionen in der Master-Steuerung wird durch die Anzeige "OK" bestätigt Achtung: Um die eingeführten Änderungen als nächstes zu speichern, ist die Option Speichern und Verlassen zu betätigen. Das betrifft nur die Master-Steuerung. Die Spe- icherung der Nullpositionen in der Slave-Steuerung erfolgt sofort nach deren korrekter Verifizierung.

Der Konfigurationsmodus der Nullposition ermöglicht die Einstellung der geschlossenen und der offenen Position der Arme der Anlage.

Achtung: Beim Einstellen der Nullposition sollte der Anschluss des Motors und des elektromagnetischen Ankers nicht an die Steuerung angeschlossen sein. Das betrifft sowohl die Master- als auch sie Slave-Seite, da deren Nullpositionen gleichzeitig eingestellt werden!

Die Einstellung der Nullposition erfolgt gleichzeitig für die Master- und Slave-Steuerung, wenn die Kommunikation zwischen ihnen korrekt ist. Die Verifizierung der Daten auf dem Display betrifft nur die Einstellungen der Master-Steuerung.

KALIBRIERUNG	
>k: 25 u min: 25 k slave: 25 u min slave: 25 Back <-	<ul> <li>Nach dem Wechsel zum Submenü der Kalibrierung haben wir die Möglichkeit, entsprechende Parameter der Betriebsweise des Steuerungsalgorithmus zu ändern. Um die entsprechende Position zu bearbeiten, muss man den Encoderknauf drücken und als nächstes durch Drehen den zu bearbeitenden Wert erhöhen oder senken.</li> <li>k - hat Einfluss auf die allgemeine Bewegungsgeschwindigkeit. Im Fall, wenn der Arm dazu neigt, über die Halteposition hinauszulaufen und danach zur Halteposition zurückzukehren, ist dieser Parameter zu senken. Wenn sich dagegen der Arm zu langsam bewegt, ist er zu erhöhen</li> <li>u min - hat Einfluss auf die Geschwindigkeit des Heranziehens. Wenn der Arm die Soll-Position erreicht, was durch das Einschalten der Sirene und kurzzeitige Blockierung des Arms erkennbar ist, ist dieser Parameter zu erhöhen. Eine Senkung dieses Parameters ist durchzuführen, wenn der Arm dazu neigt, über die Soll-Position hinauszulaufen.</li> </ul>

#### ERSTE INBETRIEBNAHME

Um die Sicherheit während der ersten Inbetriebnahme zu gewährleisten, muss man die folgenden Grundsätze befolgen:

- 1. Vor dem Anschluss der Anlage an das Stromnetz ist sicherzustellen, dass alle Leitungen korrekt angeschlossen sind.
- 2. Den Anker und den Motor erst nach der Prüfung der Funktion des Encoders anschließen (Menü Parameter Encoder der Wert sollte sich während des manuellen Bewegens des Arms verändern).
- 3. Den Anschluss der optischen Sensoren prüfen (Menü Parameter) Die Ziffer O bedeutet, dass die Barriere durchbrochen ist. 1 bedeutet dagegen, dass die Barriere nicht durchbrochen ist.
- 4. Die Nullpositionen werden werkseitig eingestellt, wenn es allerdings notwendig ist, sie erneut einzustellen, ist der Anschluss des Ankers und des Motors abzutrennen.
- 5. Falscher Anschluss der Leitungen des Encoders kann bewirken, dass die Anlage sich unvorhergesehen verhält. Während der Test-

## ANLAGEN DER SERIEN BA3/BR2/GA BESCHREIBUNG DER EINGÄNGE DER STEUERUNG



Symbol	Beschreibung der Anschlüsse
IN 1-2	Anschluss des Eingangs für das Steuersignal vom externen Gerät für die linke Richtung. Das Signal wird über Kontakt ausgelöst. Die Funktion dieses Eingangs lässt sich im Menü des Steuergerätes konfigurieren. Die Funktion ist als Freigabe zum Durchgang voreingestellt.
IN 3-4	Anschluss des Eingangs für das Steuersignal vom externen Gerät für die rechte Rich- tung. Das Signal wird über Kontakt ausgelöst. Die Funktion dieses Eingangs lässt sich im Menü des Steuergerätes konfigurieren. Die Funktion ist als Freigabe zum Durchgang voreingestellt.
IN 5-6	Anschluss des Eingangs für das Freigabesignal zum Durchgang für die linke Richtung Die Freigabe erfolgt nach dem Kontakt der Anschlüsse.
IN 7-8	Anschluss des Eingangs für das Freigabesignal Durchgang für die rechte Richtung Die Freigabe erfolgt nach dem Kontakt der Anschlüsse.
IN 9-10	Anschluss des Eingangs für das Feueralarm- Signal. Das Feueralarm – Signal kann NO (normal offen) oder NC (normal geschlossen) sein, je nach der Konfiguration im Menü des Steuergerätes. Nach dem Empfang des Feueralarm-Signals betätigt die Anlage den Modus des freien Durchgangs für die linke und rechte Seite.
IN 11-12	Anschluss des Eingangs für das Signal, das den Durchgang sperrt. Nach dem Kontakt der Eingänge IN11 und IN12 wird die Drehsperre in die Gesperrtstellung übergehen- die Anlage reagiert nicht auf die Auslösesignale.
OUT 1-3	Anschluss des Ausgangs für das Relais des Rückmeldesignals für die linke Richtung. Der Anschluss verfügt über 3 Pins mit dem potentialfreien Signal NO (normal offen) und NC (normal geschlossen). Die Dauer des Rückmeldesignals und der Zeitpunkt seines Auftretens sind von den Menüeinstellungen abhängig.
OUT 4-6	Anschluss des Ausgangs für das Relais des Rückmeldesignals für die recht Richtung. Der Anschluss verfügt über 3 Pins mit dem potentialfreien Signal NO (normal offen) und NC (normal geschlossen). Die Dauer des Rückmeldesignals und der Zeitpunkt seines Auftretens sind von den Menüeinstellungen abhängig.
AUX	Anschluss zur Ausnutzung mit den Erweiterungsmodulen.
LED	Anschluss des Ausgangs für die Lichtsignale (Piktogramme), die den Betriebszustand der Anlage signalisieren.
PWR	Stromanschluss 24V AC oder 24 DC.
FUSE	Sicherungsanschluss – Zeitsicherung 5A .
ENC	Anschluss des Encoders der Lage des Rotors der Drehsperre (5 Pins).
BREAK	Anschluss des Ausgangs der Spannung, die den elektromagnetischen Anker steuert.
MOTOR	Anschluss des Ausgangs der Spannung, die den Motor steuert, der die Rotorbewegung unterstützt.
COIL_L	Anschluss des Ausgangs der Spannung, die die Spule des Riegels der linken Richtung steuert.
COIL_R	Anschluss des Ausgangs der Spannung, die die Spule des Riegels der recht Richtung steuert.

Symbol	Beschreihung der Anschlüsse
	Assehlurs des Aussages des Saappung die die Saalvung des Arms stauert
	Anschluss des Ausgangs der Spannong, die die Senkung des Arms steuert
LNU_MEN	Urehencoder mit der Taste zur Menubedienung.
MENÜ – EINSTELLUNGEN	
>Elektrom1: REV Elektrom2: NOR	<ul> <li>Konfiguration der Spulenarten</li> <li>Konfiguration der Spulen. Zur Wahl stehen zwei Möglichkeiten für jede Spule:</li> <li>NOR – normale Spule, sperrt den Rotor nach Versorgungsausfall</li> <li>REV – Reversierspule: der Rotor wird nach Versorgungsausfall entsperrt</li> <li>Voreinstellungen: NOR</li> </ul>
>Dreh Geschw: 5	Konfiguration der Geschwindigkeit des Rotors Die Einstellung ermöglicht die Kraft des unterstützenden Motors zu definieren. Der Be- reich dieser Einstellung beträgt 1 – 9. Voreinstellungen: 5 Option nicht verfügbar in den Toren der Serien: GA, BASIC
>Feuerw Verw.:NO	Funktion des Feueralarm - Signals         Das Feueralarm-Signal kann im normal geschlossenen Modus (Notfall- Modus nach dem Kontakt) oder im normal offenen sein.         • N0 - normal offen         • NC - normal geschlossen         Voreinstellungen: NO
>Ers Beweh9:none	<ul> <li>Konfiguration der einleitenden Bewegung</li> <li>Die Einstellung von Ers Bewehg ermöglicht zu definieren, ob die Anlage nach dem Anschluss an Stromversorgung die einleitende Bewegung ausführen soll und wenn ja, in welche Richtung das erfolgen soll. Die möglichen Einstellungen: <ul> <li>L – Bewegung links</li> <li>R – Bewegung rechts</li> <li>none – keine Bewegung</li> </ul> </li> <li>Voreinstellungen: none Option nicht verfügbar in den Toren der Serien: GA, BASIC</li> </ul>
KONFIGURATION DER NULLPOSITION	
Endla9 Einstel Nummer Ø	Nach dem Eingang in den Modus der Nullkonfiguration soll man jeden der Sperrarme in der gesperrten Position der Reihe nach einstellen. Jede der Nullpositionen muss durch das Drücken von Encoder bestätigt werden. Im Display zeigt sich die Nummer der Null- position, die aktuell definiert wird (0, 1 usw.). Nach dem Eingang in die Nullkonfiguration soll man jeden der Sperrarme in der gesperrten Lage der Reihe nach einstellen. Jede der Nullpositionen soll mit dem Drücken von Encoder bestätigt werden. Im Display zeigt sich die Nummer der Nullposition, die aktuell definiert wird (0, 1 usw.). Der Zeitpunkt, zu dem der Encoder gedrückt wird, ist der Moment der Speicherung der Position. Während der

erlaubt drei oder vier Nullpositionen einzustellen.
Nach Einstellung aller Nullpositionen zeigen sich im Display die gespeicherten Werte. Wenn sie richtig sind, zeigt sich die Information "OK". Wenn die Werte fehlerhaft sind, zeigt sich die Information "Error". Das bedeutet, dass die Werte der Nullposition nicht gespeichert sind und der ganze Vorgang muss wiederholt werden. Unabhängig von dem Ergebnis wird man nach dem Drücken des Encoders in das Menü der Einstellungen übergehen.
Um die eingeführten Änderungen zu speichern, soll man die Option Speich verlas beim Übergang ins Hauptfenster verwenden.

 KALIBRIERUNG
 Nach dem Eingang in die Position der Kalibrierung zeigt sich in der unteren Zeile des Displays die Geschwindigkeit des Rotors. Das Steuergerät wird den Rotor der Anlage sehr langsam in Bewegung setzen, um seine Parameter zu erkennen.

 Achtung: Während der Kalibrierung soll die Bewegung des Rotors nicht verhindert werden. Der Rotor darf nicht mit der Hand gehalten werden. Wenn das passiert, ist es notwendig, den Vorgang zu wiederholen.

 Option nicht verfügbar in den Toren der Serien: GA, BASIC

Einstellung der Nullposition wird das Steuergerät automatisch den Rotor erkennen und

#### KALIBRIERUNG



Nach der Beendigung der Kalibrierung zeigen sich die definierten Parameter. Nach Drücken des Encoders geht man in das Menü der Einstellungen über. Um die eingeführten Änderungen anschlie end zu speichern, soll man die Optionen Zapisz i wyjdź beim Übergehen in das Hauptfenster verwenden.

Option nicht verfügbar in den Toren der Serien: GA, BASIC

#### ERSTE INBETRIEBSETZUNG

Um die Sicherheit bei der ersten Inbetriebsetzung sicherzustellen, soll man folgende Regeln beachten:

- 1. Vor dem Anschluss der Anlage an den Strom ist es sicherzustellen, dass alle Leitungen ordentlich angeschlossen sind.
- 2. Der fehlerhafte Anschluss der Leitungen vom Encoder kann den unvorsehbaren Betrieb der Anlage verursachen. Man soll besonders vorsichtig bei Probebetätigung sein.

#### BESCHREIBUNG ZUSÄTZLICHER FUNKTIONEN FÜR DAS PROGRAMM MAG\_GR1\_V1.1.HEX, DAS IN MAGTRONIK-STEUERUNGEN FÜR HR/GR1-GATEWAYS EINGESPIELT WIRD.

Es wurde die Möglichkeit hinzugefügt, zusätzliche Bewegungsparameter zu konfigurieren:

- **U\_MIN** : minimaler Steuerwert er ist für die Armbewegung um den Nullpunkt verantwortlich Die untere Steuergrenze, die die Elektronik am Ende der Bewegung an den Motor abgibt. Erhöhen Sie diesen Wert, wenn der Motor vor Erreichen der Zielposition stoppt.
- **U\_MAX**: maximaler Steuerwert Begrenzung der maximal abgegebenen Leistung pro Motor Für den Fall, dass das Tor in der Anfangsphase der Bewegung zu stark beschleunigen würde, sollte dieser Wert reduziert werden.
- TOLERANCE : Nullpunkt-Toleranz.
   Der Bereich in den Encoderpunkten, der als korrekte Schließposition behandelt wird. Wenn eine genauere Positionierung erforderlich ist, können Sie mit diesem Parameter experimentieren.
- SPEED : Wert, der angibt, in welchem Verhältnis der Motor in Abhängigkeit von der Entfernung zum Sollwert gesteuert wird. Dieser Parameter bleibt gegenüber der alten Version der Software unverändert.



#### TABLE DES MATIÈRES

LOGICIEL DU MODULE DE CONTRÔLE	25
CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES	
FONCTIONS GLOBALES	
NAVIGATION DANS LE MENU	
ÉCRAN PRINCIPAL	
MENU PRINCIPAL	
MENU PARAMETRES	
MENU RÉGLAGES	
CONFIGURATION DES PICTOGRAMMES	
MENU DE LICENCE	
MODE DE TEST	
APPAREILS DE LA SÉRIE SG	
DESCRIPTION DES CONNEXIONS DU MODULE DE CONTRÔLE	
MENU RÉGLAGES	
CONFIGURATION DE LA POSITION ZÉRO	
CALIBRAGE	
PREMIERE MISE EN SERVICE	
APPAREILS DES SÉRIES BA3/BR2/GA/HR1 (MAGTRONIK)/GR1 (MAGTRONIK)	
DESCRIPTION DES CONNEXIONS DU MODULE DE CONTRÔLE	
MENU RÉGLAGES	
CONFIGURATION DE LA POSITION ZÉRO	
CALIBRAGE	
PREMIÈRE MISE EN SERVICE	

## LOGICIEL DU MODULE DE CONTRÔLE

Le module de contrôle du tourniquet est commandé par un logiciel du fabricant de ce dernier. La licence d'utilisation du logiciel n'est accordée par le fabricant qu'aux fins de prise en charge et de commande de l'appareil acheté. Elle ne couvre que les produits achetés auprès d'un concessionnaire agréé et sous réserve du respect du contrat de vente.

Tout changement et toute modification du logiciel doit faire l'objet d'une autorisation écrite et détaillée du fabricant. La licence d'utilisation du logiciel ne donne pas le droit de modification ou de changement de celui-ci sans l'accord du fabricant. Le fabricant n'assume pas la responsabilité du fonctionnement correct et sûr de l'appareil en cas de modification du logiciel sans son accord.

Le fabricant informera des mises à jour du logiciel sur son site. Pour les conditions et les modes de mise à jour du logiciel, veuillez contacter le service commercial du fabricant. Les appareils sont fournis avec la version standard du logiciel, telle que décrite dans le présent document. Pour toute modification nécessaire du logiciel, contactez le service commercial du fabricant. Le logiciel est téléchargeable à partir du pilote du module de contrôle.

## CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

Alimentation	24VDC / 24VAC
Plage d'humidité de stockage	10 - 90 %RH
Plage de température de stockage	-40 - 85 °C
Plage d'humidité de service	10 - 90 %RH
Plage de température de service	-20 - 70 °C
Charge à la sortie d'alimentation	max 120W
Cartouche fusible	5A

- Signaux d'entrée du module de contrôle signal de court-circuit à la masse du pin d'entrée avec un potentiel de 5V. Ce signal doit être compris entre 0.2s (au minimum) et 1s (au maximum).
- Signaux de sortie du module contrôle il s'agit de signaux de court-circuit libres de potentiel. Les signaux à obtenir: NO ou NC (en fonction de la paire de sorties utilisée). La durée d'un signal de retour peut être configurée dans le menu du module de contrôle.

### FONCTIONS GLOBALES

Elles sont communes à tous les types d'appareils. Les sections relatives à des séries précises d'appareils ne spécifient que les fonctionnalités propres à des séries précises d'appareils.

#### NAVIGATION DANS LE MENU

La navigation dans l'interface du module s'effectue à l'aide d'un encodeur rotatif. Pour parcourir le menu, tournez l'encodeur vers la gauche ou la droite. En l'appuyant, vous pouvez changer la valeur ou accéder à un sous-menu.



1. Afficheur, 2. Encodeur

ÉCRAN PRINCIPAL	
Q0:0 enc_error Q1:0 S61 V1.1	<ul> <li>L'écran principal LED s'affiche dès que l'appareil est branché. À gauche, vous verrez l'état de la file d'attente (QO - file d'attente pour le passage vers la gauche, QI - file d'at- tente vers la droite). Les erreurs s'affichent en haut à droite. Erreurs possibles:</li> <li>Enc_error - erreur de l'encodeur, non connecté ou endommagé</li> <li>Lic_error - licence inactive</li> <li>Default_sett - erreur de lecture de la mémoire - retour aux réglages d'usine en- registrés</li> </ul>
	La version actuelle du logiciel s'affiche en bas à droite. Appuyez sur l'encodeur pour passer au menu principal.
MENU PRINCIPAL	
>Parameters Reglages Mode test Retour <-	Tournez le bouton pour parcourir le menu. Appuyer le bouton pour valider votre choix. Lignes du menu: • Paramétrés- affichage des paramètres actuels • Réglages - configuration de l'appareil • Mode test • Retour- retour au menu principal
MENU PARAMETRES	
>Cycles 2 Cour. mot: 0mA Encoder: 0 Vitesse: 0 Retour <-	<ul> <li>Informations affichées dans le menu paramètres:</li> <li>Cycles - nombres de cycles effectués par l'appareil</li> <li>Cour. mot- courant de moteur</li> <li>Encoder - position de l'encodeur du rotor</li> <li>Vitesse - vitesse du rotor,</li> <li>Retour - retour au menu principal</li> </ul>
MENU RÉGLAGES	
>Language: FR	Configuration de la langue Choisissez la langue de l'interface. Les messages sont traduits dès le changement de langue. Réglages par défaut: FN
> ihre G: OFF	Configuration de la fonction passage libre Déverrouillage permanent du rotor pour le passage dans un sens donné. Réglages pos-
Libre D: OFF	<ul> <li>sibles:</li> <li>OFF - passage libre désactivé. Le passage n'est possible qu'après la réception d'un signal externe.</li> <li>ON - passage libre activé. Le portillon est déverrouillé dans la direction concernée.</li> </ul>
	Réglages par défaut: OFF File d'attente
>Duree attent: 3	La longueur de la file d'attente correspond au nombre maximal de signaux de déclen- chement qui peuvent être mémorisés à condition qu'ils soient envoyés à de courts in- tervalles. Vous pouvez choisir des valeurs comprises entre 1 et 99.
	Réglages par défaut: 3
>Duree dever: 6s	Le compteur de temps de deverrouillage Le compteur de temps de déverrouillage est actionné dès la réception d'un signal de déclenchement. Après l'expiration du temps réglé, le rotor est reverrouillé. Vous pouvez choisir des valeurs comprises entre 3 et 60 secondes.
	Reglages par défaut: 6s

MENU RÉGLAGES	
>Entrees1-4:open	<ul> <li>Configuration de la fonction des signaux d'entrée (IN 1-4) Le réglage IN 1-4 permet de définir la fonction des entrées 1-2 IN et IN 3-4. Configurations possibles:</li> <li>open (ouvert) – entrée fonctionne comme déclenchement</li> <li>free (libre) – le court-circuit sur une entrée déclenche la fonction passage libre dans la direction choisie</li> <li>lock (bloquer) – le court-circuit sur une entrée bloque le module qui cesse de répondre aux signaux externes</li> <li>Réglages par défaut: open</li> </ul>
NC-mak Coakinstear	Configuration du type de signal de retour Ce réglage permet de définir le type de signal de retour émis. Configurations possibles:
Acallo na creacas	<ul> <li>OPN/REC - signal de rétroaction est envoyé immédiatement après le déverrouil- lage transition</li> <li>CLS/END - signal de rétroaction est envoyé après passage de blocage</li> <li>PAS - signal de rétroaction est envoyé lors de la détection d'une transition dans une direction donnée</li> <li>STR - signal de rétroaction est envoyé après le début du mouvement du rotor</li> </ul>
>Si9nal tmp:0.8s	Durée du signal de retour Vous pouvez choisir des valeurs comprises entre 0,5 et 1,5 s.
	Réglages par défaut: 0,8s
>Confi9 pos 0	<b>Configuration de la position sortie (zéro) et calibrage</b> Pour passer à la configuration de la position zéro, choisissez la fonction zero config. Ce mode, ainsi que celui de calibrage, est décrit ci-dessous.
>Calibra9e	Calibrage Le sous-menu de calibrage permet de régler les paramètres nécessaires du mouve- ment des moteurs. Ces paramètres sont spécifiés ci-dessous.
	l'uption indisponible dans les portilions des series 64, 64510 Réglages de la licence
>Licence	Sous-menu vous permet d'entrer une clé de licence déverrouiller une licence. En cas d'erreur de saisi de la clé, cette ligne du menu sera temporairement bloquée.
>Conf. Picto	Configuration des pictogrammes Le sous-menu de configuration des pictogrammes permet de configurer les picto- grammes d'information. Il est décrit ci-dessous.
>Sauv. Sortir Annuler	<ul> <li>Enregistrement de la configuration</li> <li>La fonction Save &amp; Exit permet d'enregistrer les nouveaux réglages et de retourner au menu principal.</li> <li>La fonction Cancel permet de supprimer les nouveaux réglages et de retourner au menu principal.</li> </ul>
	Une fois dans le menu de configuration des pictogrammes, il via deux ontions à choisir:
Picto type: >Standard	<ul> <li>Standard - pictogrammes standard,</li> <li>RGB - possibilité de choisir parmi 16 options de pictogrammes de passage ouvert (séparément pour la gauche et pour la droite) et 4 pour les pictogrammes de signalisation de passage fermé (séparément pour la gauche et pour la droite).</li> </ul>



Attention: Lors du démarrage du mode de test, aucune personne ne doit se trouver à la portée des composants mobiles de l'appareil.

## APPAREILS DE LA SÉRIE SG DESCRIPTION DES CONNEXIONS DU MODULE DE CONTRÔLE



Nom de la sortie	Fonction dans le module de contrôle maître	Fonction dans le module de contrôle esclave
IN1	entrée de capteur optique 1	entrée de signal configurable direction gauche
IN2	masse - non utilisé	masse de signal d'entrée
IN3	entrée de capteur optique 2	entrée de signal configurable direction droite
IN4	masse - non utilisé	masse de signal d'entrée

Nom de la sortie	Fonction dans le module de contrôle maître	Fonction dans le module de contrôle esclave
IN5	entrée de capteur optique 3	entrée de signal de déclenchement direction gauche
ING	masse – non utilisé	masse de signal d'entrée
IN7	entrée de capteur optique 4	entrée de signal de déclenchement direction gauche
IN8	masse – non utilisé	masse de signal d'entrée
IN9	entrée de capteur optique 5	entrée de signal d'incendie (normalement fermé)
IN10	masse – non utilisé	masse de signal d'incendie
IN11	entrée de capteur optique 6	non utilisé
IN12	masse – non utilisé	non utilisé
OUT 1-2	non utilisé	signal de retour NO pour la direction gauche
OUT 2-3	non utilisé	signal de retour NO pour la direction gauche
OUT 4-5	non utilisé	signal de retour NO pour la direction droite
OUT 5-6	non utilisé	signal de retour NO pour la direction droite
AUX	connecteur de communication entre les modules de contrôle maître - esclave	connecteur de communication entre les modules de contrôle maître - esclave
LED 1-6	connecteur de contrôle des pictogrammes côté maître	connecteur de contrôle des pictogrammes côté esclave
PWR	alimentation 24VDC ou 24VAC	alimentation 24VDC ou 24VAC
ENC	connecteur d'encodeur de position du bras du module maître	connecteur d'encodeur de position du bras du module esclave
BREAK 1-2	connecteur de contrôle de ventouse électromagnétique du module maître	connecteur de contrôle de ventouse électromagnétique du module esclave
MOTOR 1-2	connecteur de contrôle de moteur du module maître	connecteur de contrôle de moteur du module esclave
BEEPER1-2	connecteur de contrôle de sirène d'alarme	non utilisé
FUSE	connecteur de fusible à action différée 5A	connecteur de fusible à action différée 5A



CONFIGURATION DE LA POSITION ZÉRO	
Zero Pos: 1	<ol> <li>Position d'ouverture - mettre les bras en position ouverte (et valider en appuyant sur le bouton de l'encodeur, quel que soit le côté).</li> <li>Position de fermeture - mettre les bras en position fermée et valider en appuyant sur le bouton de l'encodeur.</li> <li>Position d'ouverture - mettre les bras en position ouverte, contraire à celle de l'éta- pe 1, et valider en appuyant sur l'encodeur.</li> </ol>
Master zero: OK	La quatrième étape de réglage des positions zéro consiste à les valider. Une fois le bouton de l'encodeur appuyé, on passe au menu de réglage. Le message « OK » confirmera que les positions zéro sont correctement réglées dans le module de contrôle maître.
	Attention: Pour enregistrer les changements apportés, utiliser l'option « Enregistrer et quitter ». Cela ne concerne que le module maître. Les positions zéro dans le module esclave s'enregistrent dès la vérification positive de celles-ci.

Le mode de configuration zéro permet de régler les positions d'ouverture et de fermeture des bras de l'appareil.

<u>\_!</u>

Attention: Lors du réglage de la position zéro, le connecteur de moteur et de ventouse électromagnétique doit être déconnecté du module. Cela concerne aussi bien le côté maître qu'esclave parce que leurs positions zéro sont réglées en même temps!

Le réglage de la position zéro s'effectue simultanément pour le module maître et le module esclave à condition qu'ils soient bien communiqués entre eux. La vérification des données sur l'afficheur ne concerne que le module maître.



#### PREMIERE MISE EN SERVICE

Afin d'assurer la sécurité lors de la première mise en service, respectez les règles suivantes:

- 1. Avant de mettre l'appareil sous tension, assurez-vous que tous les câbles sont raccordés correctement.
- 2. Ne procéder pas au raccordement de la ventouse et du moteur qu'après s'être assuré que l'encodeur fonctionne correctement (menu paramètres encodeur la valeur change avec la manipulation manuelle du bras).
- 3. Assurez-vous que les capteurs optiques sont bien raccordés (menu paramètres). Le chiffre 0 signifie que la barrière est interrompue et le 1 qu'elle ne l'est pas.
- 4. Les positions zéro sont réglées en usine. En cas de besoin de reréglage, déconnectez les connecteurs de ventouse et de moteur.
- 5. Tout mauvais raccordement des câbles de l'encodeur risque de provoquer un fonctionnement imprévisible de l'appareil. Prenez des précautions particulières lors de la mise en service de test.

## APPAREILS DES SÉRIES BA3/BR2/GA

#### DESCRIPTION DES CONNEXIONS DU MODULE DE CONTRÔLE



Symbol	Description
IN 1-2	Connecteur d'entrée de signal externe pour le passage vers la droite. Signal actionné par court-circuit. La fonction de cette entrée est configurable depuis le menu du mo- dule de contrôle. Par défaut, elle est configurée comme autorisation de passage.
IN 3-4	Connecteur d'entrée de signal externe pour le passage vers la gauche. Signal actionné par court-circuit. La fonction de cette entrée est configurable depuis le menu du mo- dule de contrôle. Par défaut, elle est configurée comme autorisation de passage.
IN 5-6	Connecteur d'entrée de signal d'autorisation de passage vers la gauche. L'autorisation s'active à la suite du court-circuit de broches du connecteur.
IN 7-8	Connecteur d'entrée de signal d'autorisation de passage vers la droite. L'autorisation s'active à la suite du court-circuit de broches du connecteur.

Symbol	Description
IN 9-10	Connecteur d'entrée de signal d'incendie: Le signal peut être configuré comme NO (normalement ouvert) ou comme NC (normalement fermé) selon la configuration dans le menu. Après avoir reçu un signal d'incendie, l'appareil se met en mode de passage libre dans les deux sens.
IN 11-12	Connecteur d'entrée de signal de verrouillage. Après le court-circuit sur les entrées IN 11 et IN 12, le portillon se verrouille et ne réagit pas aux signaux de déclenchement.
OUT 1-3	Connecteur de sortie de relais de signal de retour pour le passage vers la gauche. Il se compose de 3 broches émettant des signaux libres de potentiel NO et NC. La durée d'un signal et le moment de son actionnement peuvent être réglés dans le menu.
OUT 4-6	Connecteur de sortie de relais de signal de retour pour le passage vers la droit. Il se compose de 3 broches émettant des signaux libres de potentiel NO et NC. La durée d'un signal et le moment de son actionnement peuvent être réglés dans le menu.
AUX	Connecteur pour les modules d'extension
LED	Connecteur de sortie de signaux lumineux (pictogrammes) d'état de fonctionnement
PWR	Connecteur d'alimentation 24VAC ou 24 DC
FUSE	Connecteur de fusible - 5A à retardement
ENC	Connecteur d'encodeur de position du rotor du portillon (5 broches)
BREAK	Connecteur de sortie de tension de commande de la ventouse électromagnétique
MOTOR	Connecteur de sortie de tension de commande du moteur actionnant le rotor
COIL_L	Connecteur de sortie de tension de commande de circuits de verrouillage gauche
COIL_R	Connecteur de sortie de tension de commande de circuits de verrouillage droit
DROP ARM	Connecteur de sortie de tension de commande de tombantes bras
ENC_MEN	Encodeur rotatif avec bouton de menu
MENU RÉGLAGES	
>Electroaim1:REV Electroaim2:NOR	Configuration des bobines         Deux options pour chaque bobine:         NOR - bobine normale: elle verrouille le rotor en cas de coupure d'alimentation.         REV - bobine réversible: le rotor reste déverrouillé en cas de coupure d'alimen-
	tation. Réglages par défaut: NOR
>Vitesse rota: 5	tation. Réglages par défaut: NOR Vitesse du rotor Ce réglage permet de définir la puissance du moteur de commande du rotor. Vous pouvez choisir des valeurs comprises entre 1 et 9. Réglages par défaut: 5 Option indisponible dans les portillons des séries GA, BASIC
>Vitesse rota: 5 >Fonction GTC:NO	tation. Réglages par défaut: NOR Vitesse du rotor Ce réglage permet de définir la puissance du moteur de commande du rotor. Vous pouvez choisir des valeurs comprises entre 1 et 9. Réglages par défaut: 5 Option indisponible dans les portillons des séries GA, BASIC Fonction de signal d'incendie Le signal d'incendie peut fonctionner en modes normalement fermé ou normalement ouvert ND - normalement ouvert NC - normalement fermé
>Vitesse rota: 5 >Fonction GTC:NO	tation. Réglages par défaut: NOR Vitesse du rotor Ce réglage permet de définir la puissance du moteur de commande du rotor. Vous pouvez choisir des valeurs comprises entre 1 et 9. Réglages par défaut: 5 Option indisponible dans les portillons des séries GA, BASIC Fonction de signal d'incendie Le signal d'incendie peut fonctionner en modes normalement fermé ou normalement ouvert ND - normalement ouvert ND - normalement fermé Réglages par défaut: NO
<pre>&gt;Vitesse rota: 5 &gt;Fonction GTC:N0 &gt;Mouv init.:none</pre>	tation.         Réglages par défaut: NOR         Vitesse du rotor         Ce réglage permet de définir la puissance du moteur de commande du rotor.         Vous pouvez choisir des valeurs comprises entre 1 et 9.         Réglages par défaut: 5         Option indisponible dans les portillons des séries GA, BASIC         Fonction de signal d'incendie         Le signal d'incendie peut fonctionner en modes normalement fermé ou normalement ouvert         NO - normalement ouvert         NC - normalement fermé         Réglages par défaut: NO         Configuration du mouvement d'initiation         Ce réglage permet de définir si et dans quelle direction l'appareil doit effectuer le mouvement d'initiation. Configurations possibles:         L - mouvement à gauche         R - mouvement à droite         none (aucun) – pas de mouvement d'initiation



#### PREMIÈRE MISE EN SERVICE

Afin d'assurer la sécurité lors de la première mise en service, respectez les règles suivantes:

- 1. Avant de mettre l'appareil sous tension, assurez-vous que tous les câbles sont raccordés correctement.
- 2. Tout mauvais raccordement des câbles de l'encodeur peut causer des comportements imprévisibles de l'appareil. Soyez particulièrement vigilants lors de la mise en service de test.

#### DESCRIPTION DES FONCTIONS SUPPLÉMENTAIRES DU PROGRAMME MAG\_GR1\_V1.1.HEX, CHARGÉ DANS LES CON-TRÔLEURS MAGTRONIK POUR LES PORTES HR / GR1.

Ajaout de la possibilité de configurer des paramètres de mouvement supplémentaires:

- U\_MIN : valeur de contrôle minimale responsable du mouvement du bras autour du point zéro
  La limite inférieure de contrôle que l'électronique donne au moteur dans la phase finale du mouvement. Si le moteur s'arrête avant
  d'atteindre la position cible, augmentez cette valeur.
- **U\_MAX**: valeur maximale de contrôle limitation de la puissance maximale donnée au moteur Si la porte accélère trop dans la phase initiale du mouvement, cette valeur doit être réduite.
- TOLERANCE : tolérance du point zéro.
   Plage en points d'encodeur, reconnu comme une position fermée valide. Si un positionnement plus précis est nécessaire, il est possible de tester ce paramètre.
- SPEED : Valeur influençant la proportion dans laquelle le moteur est piloté en fonction de la distance du point indiqué. Ce paramètre reste inchangé par rapport à l'ancienne version du logiciel.



```
SPIS TREŚCI
```

OPROGRAMOWANIE STEROWNIKA	
DANE TECHNICZNE	
FUNKCJE GLOBALNE	
NAWIGACJA	
EKRAN GŁÓWNY	
MENU GŁÓWNE	
MENU PARAMETRY	
MENU USTAWIENIA	
KONFIGURACJA PIKTOGRAMÓW	
MENU LICENCJI	
TRYB TESTOWY	
URZĄDZENIA SERII SG	
OPIS WEJŚĆ STEROWNIKA	
MENU USTAWIENIA	
POZYCJA ZEROWA	
KALIBRACJA	
PIERWSZE URUCHOMIENIE	
URZĄDZENIA SERII BA3/BR2/GA /HRI (MAGTRONIK)/GRI (MAGTRONIK)	
OPIS WEJŚĆ STEROWNIKA	
MENU USTAWIENIA	
POZYCJA ZEROWA	41
KALIBRACJA	41
PIERWSZE URUCHOMIENIE	41

## OPROGRAMOWANIE STEROWNIKA

Sterownik urządzenia jest zarządzany oprogramowaniem wytworzonym przez producenta urządzenia. Producent udziela licencji na korzystanie z oprogramowania wyłącznie w zakresie współpracy z zakupionym urządzeniem i w celu jego sterowania. W/w licencji producent udziela wyłącznie na produkty zakupione u autoryzowanego przedstawiciela. Licencja jest udzielana na czas:

- 1. Miesiąca od sprzedaży urządzeń (na podstawie kredytu kupieckiego).
- 2. Czas nieokreślony po zapłacie całej ceny za urządzenie.

Wszelkiego rodzaju zmiany lub przeróbki w oprogramowaniu mogą być wprowadzane jedynie na podstawie pisemnej i szczegółowej zgody producenta urządzenia. Licencja dotycząca korzystania z oprogramowania nie obejmuje dokonywanie zmian lub przeróbek w oprogramowaniu bez zgody producenta. Producent nie bierze odpowiedzialności za prawidłową i bezpieczną pracę urządzenia w przypadku dokonania jakichkolwiek zmian w oprogramowaniu sterującym urządzenia bez jego zgody.

Producent zastrzega możliwość wprowadzenia zmian lub innowacji oprogramowania. W celu otrzymania zasad i sposobów aktualizacji oprogramowania należy skontaktować się z działem handlowym producenta. Urządzenia są dostarczane z zapisanym standardowym oprogramowaniem opisanym w niniejszej dokumentacji. W przypadku potrzeby dokonania jakichkolwiek zmian w oprogramowaniu urządzenia uprzejmie prosimy o kontakt z działem handlowym producenta. Nośnikiem oprogramowania jest sterownik urządzenia.

## DANE TECHNICZNE

Zasilanie	24VDC / 24VAC
Zakres wilgotności przechowywania	10 - 90 %RH
Zakres temperatury przechowywania	-40 - 85 °C
Zakres wilgotności podczas pracy	10 - 90 %RH
Zakres temperatury pracy	-20 - 70 °C
Obciążenie wyjścia zasilania	max 120W
Wkładka bezpiecznikowa	5A

- Sygnały wejściowe sterownika sygnał zwarcia do masy odpowiedniego pinu wejściowego o potencjale 5V. Sygnał ten powinien być w przedziale MIN: 0.2s, MAX: 1s
- Sygnały wyjściowe sterownika sygnały wyjściowe sterownika to bezpotencjałowe sygnały zwarcia. W zależności od użytej party wyjść możemy uzyskać sygnały NO lub NC. Czas trwania sygnału zwrotnego można skonfigurować w menu sterownika.

## FUNKCJE GLOBALNE

Funkcje globalne to funkcje wspólne dla wszystkich rodzajów urządzeń. W działach odnoszących się do konkretnych serii urządzeń opisane są funkcje właściwe tylko dla konkretnych serii urządzeń.

#### NAWIGACJA

Do poruszania się po interfejsie sterownika wykorzystywany jest enkoder obrotowy. Poprzez obracanie go w lewo lub prawo przechodzimy pomiędzy sąsiednimi pozycjami aktualnie wybranego menu. Przyciśnięcie enkodera powoduje, zależnie od pozycji na której się znajdujemy, zmianę wartości lub wejście do podmenu.



<sup>1.</sup> Wyświetlacz, 2. Enkoder

EKRAN GŁÓWNY	
Q0:0 enc_error Q1:0 SG1 V1.1	Po podłączeniu urządzenia do zasilania na wyświetlaczu sterownika pojawia się ekran główny. Po lewej stronie wyświetlają się stany kolejek (QO - kolejka dla kierunku lewego, QI - kolejka dla kierunku prawego). W prawym górnym rogu znajdują się opisy aktualnie występujących błędów. Możliwe są: • Enc_error - błąd enkodera, niepodłączony lub niesprawny • Lic_error - licencja nieaktywna • Default_sett - pamięć błędnie odczytana - wczytane ustawienia fabryczne • connection_error - błąd połączenia ze sterownikiem slave W prawym dolnym rogu wyświetlana jest aktualna wersja oprogramowania. W przypad- ku nie występowania komunikatu błędu sterownik wyświetla stan czujników optycz- nych. Po wciśnięciu enkodera następuje przejście do menu głównego.
MENU GŁÓWNE	
Parametry >Ustawienia Tryb testowy Powrot <-	Po menu głównym poruszamy się obracając enkoderem. Strzałka w pierwszej kolumnie wskazuje na wybraną pozycję. Wciśnięcie enkodera za- twierdza wybór. Pozycje menu głównego: Parametry – podgląd aktualnych parametrów urządzenia Ustawienia – konfiguracja urządzenia Tryb testowy Powrót – powrót do ekranu głównego
MENU PARAMETRY	
>Cykle: 1000 I sil: 0mA Enkoder: 213 Proedkosc: 0 Sensors: 1111 Powr t <-	<ul> <li>Pozycje wyświetlane w menu parametry:</li> <li>Cykle - ilość cykli pracy które wykonało urządzenie</li> <li>I sil - prąd silnika</li> <li>Enkoder - pozycja enkodera rotora</li> <li>Prędkość - aktualna prędkość rotora</li> <li>Sensors - stan czujników optycznych</li> <li>Powrót - powrót do menu głównego</li> </ul>
MENU USTAWIENIA	
>Language: PL	Konfiguracja języka Ustawienie to pozwala wybrać język interfejsu. Komunikaty są tłumaczone od razu po zmianie języka. Ustawienie domyślne: PL
>Wol wej L: OFF Wol wej P: OFF	<ul> <li>Konfiguracja funkcji wolnego przejścia</li> <li>Ustawienie stałego odblokowania przejścia dla ruchu w danym kierunku. Możliwe ustawienia:</li> <li>OFF - wolne przejście wyłączone. Ruch odbywa się tylko po otrzymaniu sygnału zewnętrznego</li> <li>ON - wolne przejście włączone. Bramka jest odblokowana w danym kierunku</li> </ul>
>Dl kolejki: 10	Ustawienie domyślne: OFF Konfiguracja dlugości kolejki Pozycja ta służy do ustawienia ilości pamiętanych sygnałów wejściowych. Konfiguracja daje możliwość wyboru tej wartości z przedziału 3 - 60 Ustawienie domyślne: 3
>Czas odb1: 6s	Konfiguracja czasu odblokowania Licznik czasu odblokowania zostaje uruchomiony wraz z otrzymaniem sygnału wyzwa- lającego. Po upłynięciu tego czasu zezwolenie na przejście jest anulowane. Konfiguracja daje możliwość wyboru tej wartości z przedziału 3 - 60 sekund. Ustawienie domyślne: 6s

MENU USTAWIENIA	
>Wej. 1-4: open	<ul> <li>Konfiguracja funkcji sygnałów wejściowych (IN 1-4)</li> <li>Ustawienie Wej. 1-4 pozwala określić funkcję przypisaną do wejść IN 1-2. oraz IN 3-4.</li> <li>Dostępne możliwości to: <ul> <li>open - wejścia dziłaja jako wyzwolenie</li> <li>free - zwarcie na którymś z wejść powoduje uruchomienie funkcji wolnego wejścia w danym kierunku</li> <li>lock - zwarcie na którymś z wejść powoduje zablokowanie sterownika na sygnały zewnętrzne w danym kierunku na wejściach 5-6 oraz 7-8</li> </ul> </li> </ul>
	Ustawienie domysine: open
>Typ sy9 zwr:pas	<ul> <li>Ustawienie to pozwala skonfigurować rodzaj wysyłanego sygnału zwrotnego.</li> <li>Dostępne możliwości to:</li> <li>OPN - sygnał zwrotny wysyłany jest od razu po odblokowaniu przejścia</li> <li>CLS - sygnał zwrotny wysyłany po zablokowaniu przejścia</li> <li>PAS - sygnał zwrotny wysyłany po wykryciu prawidłowego przejścia w danym kierunku</li> </ul>
	Ustawienie domyślne: pas
>Dl s99 zwr:0.8s	Konfiguracja czasu trwania sygnału zwrotnego Czas trwania sygnału zwrotnego można wybrać z przedziału 0.5s - 1.5s.
	Ustawienie domyslne: U,8s
>Konfi9 zero	Konfiguracja pozycji zerowej Uruchomienie funkcji Konfig zero powoduje przejście do trybu konfiguracji pozycji za- mkniętej oraz otwartej w lewo i prawo. Tryb ten jest omówiony w następnych punktach.
>Kalibracja	Kalibracja Podmenu kalibracja pozwala na ustawienie niezbędnych parametrów ruchu silników. Są one opisane w następnych punktach.
	Upcja nie występuje w bramkach serii: GA, BASIC
>Licencja	Ustawienia licencji Podmenu licencji pozawala na wprowadzenie klucza odblokowującego licencję. Błędne wprowadzenie klucza skutkuje chwilowym zablokowaniem tej pozycji w menu ustawień.
>Picto confi9	Konfiguracja piktogramów Podmenu konfiguracji piktogramów pozawala na skonfigurowanie piktogramów infor- macyjnych. Jest on opisany w następnych punktach.
>Zapisz i wyjdz Anuluj	<ul> <li>Zapisywanie wprowadzonej konfiguracji</li> <li>Zapisz i wyjdź - zachowuje zmienione ustawienia oraz przenosi do menu głównego</li> <li>Anuluj - zmienione ustawienia są odrzucane oraz również następuje przejście do menu głównego</li> </ul>
Picto type: >Standard	<ul> <li>Po wejściu do menu konfiguracji piktogramów mamy do wyboru dwie opcje:</li> <li>Standard - piktogramy standardowe</li> <li>RGB - daje możliwość wyboru spośród 16 opcji piktogramu sygnalizującego przejście otwarte (osobno dla lewej oraz prawej strony) oraz 4 spośród opcji piktogramu sygnalizującego przejście zamnięte (osobno dla lewej i prawej strony)</li> </ul>


Uwaga: Przy uruchamianiu trybu testowego w zasięgu elementów ruchomych urządzenia nie może przebywać żadna osoba.

## URZĄDZENIA SERII SG OPIS WEJŚĆ STEROWNIKA

1



Nazwa wyjścia	Funkcja w sterowniku master	Funkcja w sterowniku slave
IN1	wejście czujnika optycznego 1	wejście sygnału konfigurowalnego w kierunku lewym
IN2	masa – nie używany	masa sygnału wejściowego
IN3	wejście czujnika optycznego 2	wejście sygnału konfigurowalnego w kierunku prawym
IN4	masa – nie używany	masa sygnału wejściowego
IN5	wejście czujnika optycznego 3	wejście sygnału wyzwalającego w kierunku lewym

	Funkcia w storowniku mastor	Funkcia w storowniku slavo
INAZIVA WYJSCIA		
IN6	masa – nie używany	masa sygnału wejściowego
IN7	wejście czujnika opłycznego 4	wejście sygnału wyzwalającego w kierunku prawym
IN8	masa – nie używany	masa sygnału wejściowego
IN9	wejście czujnika optycznego 5	wejście sygnału przeciwpożarowego (normalnie zwarty)
IN10	masa – nie używany	masa sygnału przeciwpożarowego
IN11	wejście czujnika optycznego 6	nie używany
IN12	masa – nie używany	nie używany
OUT 1-2	nie używany	sygnał zwrotny NO dla kierunku lewego
OUT 2-3	nie używany	sygnał zwrotny NO dla kierunku lewego
OUT 4-5	nie używany	sygnał zwrotny NO dla kierunku prawego
OUT 5-6	nie używany	sygnał zwrotny NC dla kierunku prawego
AUX	złącze komunikacji między sterownikami master - slave	złącze komunikacji między sterownikami master - slave
LED 1-6	złącze sterujące piktogramami strony master	złącze sterujące piktogramami strony slave
PWR	zasilanie 24VDC lub 24VAC	zasilanie 24VDC lub 24VAC
ENC	złącze enkodera położenia ramienia modułu master	złącze enkodera położenia ramienia modułu slave
BREAK 1-2	złącze sterujące zworą elektromagnetyczną modułu master	złącze sterujące zworą elektromagnetyczną modułu slave
MOTOR 1-2	złącze sterujące silnikiem modułu master	złącze sterujące silnikiem modułu slaves
BEEPER 1-2	Złącze sterujące syrenką alarmową	nie używane
FUSE	złącze bezpiecznika zwłocznego 5A	złącze bezpiecznika zwłocznego 5A





Tryb konfiguracji pozycji zerowej pozwala na ustawienie pozycji zamkniętej oraz otwartej ramion urządzenia.

Uwaga: Podczas ustawiania pozycji zerowej złącze silnika oraz zwory elektromagnetycznej powinno być odłączone od sterownika. Dotyczy zarówno strony master jak i slave ponieważ ich pozycje zerowa ustawiane są jednocześnie !

Ustawienie pozycji zerowej następuje równocześnie dla sterownika master i slave jeśli komunikacja między nimi jest prawidłowa. Weryfikacja danych na wyświetlaczu dotyczy tylko ustawień sterownika Master.



#### PIERWSZE URUCHOMIENIE

W celu zapewnienia bezpieczeństwa w trakcie pierwszego uruchomienia należy zastosować się do następujących zasad:

- 1. Przed podłączeniem urządzenia do prądu należy upewnić się że wszystkie przewody podłączone są prawidłowo.
- 2. Podłączenia zwory oraz silnika dokonać dopiero po sprawdzeniu działania enkodera (menu parametry enkoder wartość powinna zmieniać się podczas manualnego poruszania ramieniem).
- 3. Sprawdzić podłączenie czujników optycznych (menu parametry) Cyfra 0 oznacza, że bariera jest przerwana natomiast 1, że bariera nie jest przerwana.
- 4. Pozycje zerowe są ustawiane fabrycznie jednak w przypadku potrzeby ich ponownego ustawienia należy odłączyć złącze zwory oraz silnika.
- 5. Niepoprawne podłączenie przewodów enkoder może powodować, że urządzenie zachowywać się będzie w sposób nieprzewidywalny. Podczas testowego uruchomienia należy zachować szczególną ostrożność.

## URZĄDZENIA SERII BA3/BR2/GA /HR1 (MAGTRONIK)/GR1 (MAGTRONIK) OPIS WEJŚĆ STEROWNIKA



Symbol	Opis wyprowadzenia
IN 1-2	Złącze wejścia sygnału zewnętrznego dla kierunku lewego. Sygnał jest wyzwalany zwarciem. Funkcja tego wejścia jest konfigurowalna z poziomu menu sterownika. Domyślnie jest skonfigurowana jako zezwolenie na przejście.
IN 3-4	Złącze wejścia sygnału zewnętrznego dla kierunku prawego. Sygnał jest wyzwalany zwarciem. Funkcja tego wejścia jest konfigurowalna z poziomu menu sterownika. Domyślnie jest skonfigurowana jako zezwolenie na przejście.
IN 5-6	Złącze wejścia sygnału zezwolenia na przejście dla kierunku lewego. Zezwolenie następuje po zwarciu wyprowadzeń złącza.

Symbol	Opis wyprowadzenia
IN 7-8	Złącze wejścia sygnału zezwolenia na przejście dla kierunku prawego. Zezwolenie następuje po zwarciu wyprowadzeń złącza.
IN 9-10	Złącze wejścia sygnału przeciwpożarowego. Sygnał przeciwpożarowy może być NO (normalnie otwarty) lub NC (normalnie zamknięty) zależenie od konfiguracji w menu sterownika. Urządzenie po otrzymaniu sygnału przeciwpożarowego uruchamia tryb wolnego przejścia dla prawej i lewej strony.
IN 11-12	Złącze wejścia sygnału blokującego przejście. Po zwarciu wejść IN11 i IN12 bramka przechodzi w stan blokady – urządzenie nie reaguje na sygnały wyzwolenia.
OUT 1-3	Złącze wyjścia przekaźnika sygnału zwrotnego dla kierunku lewego. Złącze posiada trzy piny oferujące sygnał bezpotencjałowy NO (normalnie otwarty) oraz NC (normalnie zamknięty). Czas sygnału zwrotnego oraz moment jego wystąpienia zależą od ustawień w menu.
OUT 4-6	Złącze wyjścia przekaźnika sygnału zwrotnego dla kierunku lewego. Złącze posiada trzy piny oferujące sygnał bezpotencjałowy NO (normalnie otwarty) oraz NC (normalnie zamknięty). Czas sygnału zwrotnego oraz moment jego wystąpienia zależą od ustawień w menu.
AUX	Złącze do wykorzystania z modułami rozszerzeń.
LED	Złącze wyjścia sygnałów świetlnych (piktogramów) sygnalizujących stan pracy urzą- dzenia.
PWR	Złącze zasilania 24V AC lub 24 DC.
FUSE	Złącze bezpiecznika – 5A zwłoczny.
ENC	Złącze enkodera położenia rotora bramki (5 pin).
BREAK	Złącze wyjścia napięcia sterującego zworą elektromagnetyczną.
MOTOR	Złącze wyjścia napięcia sterującego silnikiem wspomagającym ruch rotora.
COIL_L	Złącze wyjścia napięcia sterującego cewką rygla kierunku lewego.
COILR	Złącze wyjścia napięcia sterującego cewką rygla kierunku .
DROP ARM	Złącze wyjścia napięcia sterującego opadaniem ramienia
ENC_MEN	Enkoder obrotowy z przyciskiem do obsługi menu.

MENU USTAWIENIA	
>Cewka 1: REV Cewka 2: NOR	<ul> <li>Konfiguracja rodzaju cewek</li> <li>Do wyboru mamy dwie możliwości dla każdej cewki:</li> <li>NOR - cewka normalna, po zaniku zasilania blokuje rotor</li> <li>REV - cewka rewersyjna, po zaniku zasilania rotor zostaje odblokowany</li> <li>Ustawienie domyślne: NOR</li> </ul>
>Pred rotora: 4	Konfiguracja prędkości rotora Ustawienie to pozwala zdefiniować moc silnika wspomagającego. Zakres tego ustawienia to 1 - 9. Ustawienie domyślne: 5 Opcia nie wystepuje w bramkach serii: GA. BASIC
>Ppoz fn: NO	<ul> <li>Funkcja sygnału przeciwpożarowego</li> <li>Sygnał przeciwpożarowy może działać w trybie normalnie zamkniętym (tryb awaryjny po zwarciu) lub normalnie otwartym (tryb awaryjny po zwarciu)</li> <li>N0 – normalnie otwarty</li> <li>NC – normalnie zamknięty</li> <li>Ustawienie domyślne: NO</li> </ul>
>Ruch pocz.:none	Konfiguracja ruchu inicjującego         Ustawienie Ruch pocz. pozwala zdefiniować czy urządzenie po podłączeniu do zasilania         ma wykonywać ruch inicjujący i jeśli tak to w którą stronę.         Możliwe ustawienia:         L - ruch w stronę lewą         R - ruch w stronę prawą         none - brak ruchu inicjującego         Ustawienie domyślne: none         Opcja nie występuje w bkach serii: GA, BASIC





#### PIERWSZE URUCHOMIENIE

W celu zapewnienia bezpieczeństwa w trakcie pierwszego uruchomienia należy zastosować się do następujących zasad:

- 1. Przed podłączeniem urządzenia do prądu należy upewnić się że wszystkie przewody podłączone są prawidłowo
- 2. Niepoprawne podłączenie przewodów enkoder może powodować, że urządzenie zachowywać się będzie w sposób nieprzewidywalny. Podczas testowego uruchomienia należy zachować szczególną ostrożność.

# OPIS DODATKOWYCH FUNKCJI DLA PROGRAMU MAG\_GR1\_V1.1.HEX, WGRYWANEGO W STEROWNIKACH MAGTRONIK DLA BRAMEK HR/GR1.

Dodana możliwość konfigurowania dodatkowych parametrów ruchu:

- U\_MIN : minimalna wartość sterowania odpowiada za ruch ramienia w okolicy punktu zero Dolne ograniczenie sterowania jakie elektronika podaje na silnik w końcowej fazie ruchu. Gdyby doszło do sytuacji, że silnik zatrzymuje się przed dotarciem do docelowej pozycji należy zwiększyć tą wartość.
- **U\_MAX**: maksymalana wartość sterowania ograniczenie maksymalnej mocy podanej na silnik W przypadku, gdy bramka rozpędzałaby się za bardzo w początkowej fazie ruchu należy zmniejszyć tą wartość.
- TOLERANCJA: toleranacja punktu zerowego.
   Zakres w punktach enkodera, który traktowany jest jako prawidłowa pozycja zamknięta. Jeśli potrzebne jest dokładniejsze pozycjonowanie można eksperymentować z tym parametrem.
- PRĘDKOŚĆ: Wartość wpływająca na proporcję w jakiej silnik jest sterowany w zależności od odległości od zadanego punktu. Parametr ten został bez zmian w stosunku do starej wersji softu.

42



#### INNEHÅLLSFÖRTECKNING

STYRENHETENS PROGRAMVARA	
TEKNISKA DATA	
GLOBALA FUNKTIONER	
NAVIGERING	
HUVUDSKÄRM	
HUVUDMENY	
PARAMETERMENY	
INSTÄLLNINGSMENY	
KONFIGURATION AV PIKTOGRAM	
LICENSMENY	
TESTLÄGE	
ENHETER I SG-SERIE	
BESKRIVNING AV STYRENHETENS INGÅNGAR	
INSTÄLLNINGSMENY	
NOLLÄGE	
KALIBRERING	
FÖRSTA UPPSTART	
ENHETER I BA3/Br2/GA-SERIER	
BESKRIVNING AV STYRENHETENS INGÅNGAR	
INSTÄLLNINGSMENY	
NOLLÄGE	
KALIBRERING	51
FÖRSTA UPPSTART	51

## STYRENHETENS PROGRAMVARA

Styrenheten hanteras av en programvara från tillverkaren av utrustningen. Tillverkaren ger licens att använda programvaran endast i kombination med den köpta utrustningen och för att styra den. Ovanstående licens ger tillverkaren endast för produkter som köpts hos en auktoriserad återförsäljare. Licensen beviljas för:

- 1. En månad från försäljningsdatum för utrustningen (baserat på handelskredit).
- 2. Obestämdtid efter betalning av hela priset för utrustningen.

Eventuella ändringar eller modifieringar av programvaran får endast utföras efter skriftligt och detaljerat godkännande från tillverkaren av utrustningen. Licensen för användning av programvaran omfattar inte obehöriga ändringar eller modifieringar av programvaran utan tillverkarens godkännande. Tillverkaren är inte ansvarig för korrekt och säker drift av utrustningen om ändringar har gjorts i den programvara som styr utrustningen utan tillverkarens godkännande.

Tillverkaren förbehåller sig rätten att ändra eller införa innovationer i programvaran. För att få principer och metoder för programuppdatering, vänligen kontakta försäljningsavdelningen hos tillverkaren. Utrustningen levereras med lagrad standardprogramvara som beskrivs i denna dokumentation. Om du behövr göra ändringar i utrustningens programvara, vänligen kontakta försäljningsavdelningen hos tillverkaren. Bäraren av programvaran är styrenheten för utrustningen.

## TEKNISKA DATA

Strömförsörjning	24VDC / 24VAC
Fuktighetsområde vid lagring	10 - 90 %RH
Temperaturområde vid lagring	-40 - 85 °C
Fuktighetsområde vid drift	10 - 90 %RH
Drifttemperaturområde	-20 - 70 °C
Belastning strömutgång	max 120W
Säkringspatron	5A

- Insignaler till styrenheten kortslutningssignal till jordning av 5V ingångsstiftet. Denna signal ska ligga inom intervallet MIN: 0.2s, MAX: 1s
- Utsignaler från styrenheten utsignaler från styrenheten är potentialfria kortslutningssignaler. Beroende på vilket utgångskort som används kan man få NO eller NC signaler. Varaktigheten för återkopplingssignalen kan konfigureras styrenhetens meny.

## **GLOBALA FUNKTIONER**

Globala funktioner är funktioner som är gemensamma för alla typer av utrustning. I avsnitt om specifika serier av utrustning beskrivs funktioner som endast gäller för utrustning i specifika serier.

#### NAVIGERING

För att navigera i styrenhetens gränssnitt används en roterande enkoder. Genom att vrida den åt vänster eller höger flyttar man mellan närliggande alternativ på den aktuella menyn. Genom att trycka på enkodern ändras värdet eller går man in i undermenyn, beroende på alternativet.



1. Display, 2. Enkoder

HUVUDSKÄRM	
00:0 enc_error 01:0 SG1 V1.1	<ul> <li>När utrustningen ansluts till strömförsörjningen visas huvudskärmen i displayen på styrenheten. Till vänster visas status på köerna (Q0 – kön för vänster riktning, Q1 – kön för höger riktning). I det övre högra hörnet finns beskrivningar av aktuellt förekommande fel. Möjliga fel:</li> <li>Enc_error – fel på enkoder, ej ansluten eller skadad</li> <li>Lic_error – inaktiv licens</li> <li>Default_sett – felaktigt avläst minne – inlästa fabriksinställningar</li> <li>connection_error – anslutningsfel med slav styrenheten</li> <li>I det nedre högra hörnet visas den aktuella versionen av programvaran. Om felmedde-lande inte visas, visar styrenheten status för optiska sensorer. Tryck på enkodern för att gå till huvudmenyn.</li> </ul>
HUVUDMENY	
>Parameters Settin9s Test mode Back <-	<ul> <li>Navigering i huvudmenyn sker genom att vrida enkodern.</li> <li>Pilen i den första kolumnen indikerar det valda alternativet. Tryck på enkodern för att bekräfta valet.</li> <li>Huvudmenyalternativ: <ul> <li>Parameters - visning av aktuella parametrar hos utrustningen</li> <li>Settings - konfiguration av utrustningen</li> <li>Test mode</li> <li>Back - tillbaka till huvudskärmen</li> </ul> </li> </ul>
PARAMETERMENY	
>Cycles: 10 Motor I: 0mA Enc: 0 Enc vel: 0 Back <-	<ul> <li>Alternativ som visas i parametermenyn:</li> <li>Cycles - antalet cykler som utrustningen har utfört</li> <li>Motor I - motorström</li> <li>Enc - läge för enkoder på vändkorset</li> <li>Enc vel - vändkorsets aktuella hastighet</li> <li>Sensors - läge för optiska sensorer</li> <li>Back - tillbaka till huvudmenyn</li> </ul>
INSTÄLLNINGSMENY	
>Language: PL	Språkkonfiguration Med denna inställning kan du välja gränssnittsspråk. Meddelandena översätts omedel- bart efter språkbytet.
	Standardinställning: PL
<pre>&gt;Free L: OFF Free L: OFF</pre>	<ul> <li>Notifiguration av fin passage for fiktion</li> <li>Inställning av permanent upplåsning för passage i en riktning. Möjliga inställningar:</li> <li>OFF – fri passage är avstängd. Passage sker endast efter mottagningen av en extern signal</li> <li>ON – fri passage är påslagen. Grinden är upplåst i en given riktning</li> </ul>
	Konfiguration av kölängd
/wueue size: 3	Detta alternativ används för att ställa in antalet insignaler som ska lagras i minnet. Du kan välja ett värde som ligger inom intervallet 3 – 60. Standardinställning: 3
>Open time: 6s	Konfiguration av upplåsningstid Räknare för upplåsningstid startas vid mottagandet av utlösningssignalen. Efter denna tid avbryts tillåtelsen att passera. Du kan välja ett värde som ligger inom intervallet 3 - 60 sekunder. Standardinställning: 6s

INSTÄLLNINGSMENY	
>In. 1-4: open	<ul> <li>Konfiguration av insignalernas funktion (IN 1-4)</li> <li>Genom att ställa in Ing. 1-4 kan du bestämma funktion som är tilldelad ingångarna IN 1-2. och IN 3-4. Tillgängliga alternativ:</li> <li>open – ingångarna fungerar som utlösning</li> <li>free – kortslutning på en av ingångarna startar funktionen av fri passage i en given riktning</li> <li>lock – kortslutning på en av ingångarna låser styrenheten för externa signaler i en given riktning på ingångarna 5-6 och 7-8</li> <li>Standardinställning: open</li> </ul>
	Konfiguration av typ av återkopplingssignal
KEUUTTI USPE-Fas	<ul> <li>Med denna installning kan du konfigurera typ av sand aterkopplingssignal.</li> <li>Tillgängliga alternativ:</li> <li>OPN/REC - återkopplingssignal sänds omedelbart efter upplåsningen av grinden</li> <li>CLS/END - återkopplingssignal sänds efter låsningen av grinden</li> <li>PAS - återkopplingssignal sänds när korrekt passage detekteras i en given riktning</li> <li>STR - återkopplingssignal sänds efter att rotorns rörelse initierats</li> </ul>
>Return dur:0.8s	Konfiguration av återkopplingssignalens varaktighet Återkopplingssignalens varaktighet kan väljas från intervallet 0.5s - 1.5s.
	Standardinställning: 0,8s
>Zero confi9	Konfiguration av nolläge Genom att starta funktionen Konfig noll går du till ett konfigurationsläge där du kan ställa in stängt och öppet läge till vänster och till höger. Detta läge beskrivs i följande avsnitt.
>Calibration	Kalibrering I undermenyn kalibrering kan du ställa in parametrar som är nödvändiga för motor- rörelse. De beskrivs i följande avsnitt.
	Detta alternativ förekommer inte i följande serier av grindar: GA, BASIC
Xicence	Licensinställningar I undermenyn licens kan du mata in en nyckel som låser upp din licens. Vid felaktig inmatning av nyckeln låses detta alternativ tillfälligt i inställningsmenyn.
>Picto config	Konfiguration av piktogram I undermenyn konfiguration av piktogram kan du konfigurera piktogram för informa- tion. Den beskrivs i följande avsnitt.
>Save & exit Cancel	<ul> <li>Spara konfigurationen</li> <li>Save &amp; exit – sparar de ändrade inställningarna och hoppar till huvudmenyn</li> <li>Cancel – ändrade inställningar avvisas och hoppar också till huvudmenyn</li> </ul>
KONFIGURATION AV PIKTOGRAM	
Picto type: >Standard	<ul> <li>När du går in i konfigurationsmenyn för piktogram kan du välja mellan två alternativ:</li> <li>Standard - standardpiktogram</li> <li>RGB - möjlighet att välja bland 16 alternativ av piktogram som indikerar öppen passage (separat för vänster och höger sida) och bland 4 alternativ av piktogram som indikerar stängd passage (separat för vänster och höger sida)</li> </ul>



Observera: När du startar testläge får ingen vistas i området där rörliga delar av utrustningen kan nås.

## ENHETER I SG-SERIE BESKRIVNING AV STYRENHETENS INGÅNGAR

1



Utgångens namn	Funktion i master styrenhet	Funktion i slave styrenhet
IN1	ingång för optisk sensor 1	ingång för signal som är konfigurerbar åt vänster
IN2	jord – används inte	jord för insignal
IN3	ingång för optisk sensor 2	ingång för signal som är konfigurerbar åt höger
IN4	jord – används inte	jord för insignal
IN5	ingång för optisk sensor 3	ingång för utlösningssignal åt vänster

Utgångens namn	Funktion i master styrenhet	Funktion i slave styrenhet
IN6	jord – används inte	jord för insignal
IN7	ingång för optisk sensor 4	ingång för utlösningssignal åt höger
IN8	jord – används inte	jord för insignal
IN9	ingång för optisk sensor 5	ingång för brandsignal (normalt stängd)
IN10	jord – används inte	jord för brandsignal
IN11	ingång för optisk sensor 6	används inte
IN12	jord – används inte	används inte
OUT 1-2	används inte	NO återkopplingssignal för vänster riktning
OUT 2-3	används inte	NO återkopplingssignal för vänster riktning
OUT 4-5	används inte	NO återkopplingssignal för höger riktning
OUT 5-6	används inte	NO återkopplingssignal för höger riktning
AUX	kontaktdon för kommunikation mellan master – slave styren- heter	kontaktdon för kommunikation mellan master – slave styrenheter
LED 1-6	kontaktdon för styrning av piktogram på master-sidan	kontaktdon för styrning av piktogram på slave-sidan
PWR	strömförsörjning 24VDC eller 24VAC	strömförsörjning 24VDC eller 24VAC
ENC	kontaktdon för enkoder för armens position i mastermodulen	kontaktdon för enkoder för armens position i slavemodulen
BREAK 1-2	kontaktdon för styrning av elektromagnetiskt lås i mastermo- dulen	kontaktdon för styrning av elektromagnetiskt lås i slavemodulen
MOTOR 1-2	kontaktdon för styrning av motorn i mastermodulen	kontaktdon för styrning av motorn i slavemodulen
BEEPER 1-2	kontaktdon för styrning av larmsiren	används inte
FUSE	kontaktdon för trög säkring 5A	kontaktdon för trög säkring 5A



NOLLÄGE	
Zero pos: 1	<ul> <li>När du går in i inställning av nolläge visas en siffra som anger konfigurationssteget i displayen. Följande steg visas i tur och ordning:</li> <li>1. Öppen position – armarna ställs i öppet läge (sidan spelar ingen roll) och valet bekräftas genom att trycka på enkodern.</li> <li>2. Stängd position – armarna ställs i stängt läge och valet bekräftas genom att trycka på enkodern.</li> <li>3. Öppen position – armarna ställs i öppet läge som är motsatt till läget inställt i steg 1 och och valet bekräftas genom att trycka på enkodern.</li> </ul>
Master zero: OK	I det fjärde steget för inställning av nollägen sker deras validering. När du trycker på enkodern hoppar du till inställningsmenyn. Rätt inställning av nollägen på master sty- renheten bekräftas med meddelandet "OK". Observera: För att sedan spara ändringarna, använd alternativet Spara och Avsluta. Detta gäller endast styrenheten master. I slave styrenheten sparas nollägen direkt efter korrekt verifiering

Genom att konfigurera nolläge kan du ställa in stängd och öppen position av enhetens armar.



Observera: Vid inställning av nolläget ska kopplingsdon för styrning av motorn och det elektromagnetiska låset kopplas bort från styrenheten. Detta gäller både master--sidan och slave-sidan, eftersom deras nollägen ställs in på samma gång!

Inställning av nolläget sker samtidigt för master och slave styrenheten om kommunikationen mellan dem är rätt. Verifiering av data i displayen gäller endast för inställningarna för styrenheten master.

KALIBRERING	
>k: 25 u min: 25 k slave: 25 u min slave: 25 Back <-	<ul> <li>När du går in i undermenyn kalibrering kan du ändra vissa driftparametrar för styralgoritmen. För att redigera ett alternativ, tryck på enkodern (ratten) och vrid den för att öka eller minska det redigerade värdet.</li> <li>k – påverkar trafikens totala hastighet. Om armen tenderar att överskrida stoppläget och går sedan tillbaka ska denna parameter minskas, och när armen rör sig för långsamt ska den ökas.</li> <li>u min – påverkar stängningshastigheten. Om armen inte når inställt läge, vilket indikeras genom aktivering av larmsirenen och tillfällig låsning av armen, ska denna parameter ökas. Parameter ökas. Parameter ökas.</li> <li>De inställda värdena sparas när du väljer alternativet Tillbaka och sedan Spara och Avsluta.</li> </ul>

#### FÖRSTA UPPSTART

För att garantera säkerheten vid första uppstart ska du följa följande principer:

- 1. Se till att alla kablar är ordentligt anslutna innan du ansluter enheten till elnätet.
- 2. Anslut låset och motorn först när du har kontrollerat enkoderns funktion (meny parametrar enkoder värdet ska ändras när du flyttar armen manuellt).
- 3. Kontrollera anslutningen av optiska sensorer (parametermeny). Siffran 0 indikerar att barriären är avbruten och 1 indikerar att barriären inte är avbruten.

# ENHETER I BA3/BR2/GA-SERIER

#### BESKRIVNING AV STYRENHETENS INGÅNGAR



Symbol	Beskrivning av anslutning
IN 1-2	Kontaktdon på ingång för extern signal för vänster riktning. Signalen utlöses vid en kortslutning. Funktionen hos denna ingång konfigureras i styrenhetens meny. Standardinställning är tillstånd för passage.
IN 3-4	Kontaktdon på ingång för extern signal för höger riktning. Signalen utlöses vid en kortslutning. Funktionen hos denna ingång konfigureras i styrenhetens meny. Standardinställning är tillstånd för passage.
IN 5-6	Kontaktdon på ingång för signal som tillåter passage för vänster riktning. Godkännandet sker när kontaktdonets anslutningar kortsluts.
IN 7-8	Kontaktdon på ingång för signal som tillåter passage för höger riktning. Godkännandet sker när kontaktdonets anslutningar kortsluts.
IN 9-10	Kontaktdon på ingång för brandsignal. Brandsignalen kan vara NO (normalt öppen) eller NC (normalt stängd) beroende på konfigurationen i styrenhetens meny. När enheten får en brandsignal, startar den läge för fri passage för högra och vänstra sidan.
IN 11-12	Kontaktdon på ingång för signal som blockerar passage. När ingångar IN11 och IN12 kortsluts, övergår grinden i spärrläge – enheten svarar inte på utlösningssignaler.

Symbol	Beskrivning av anslutning
OUT 1-3	Kontaktdon på reläutgång för återkopplingssignal för vänster riktning. Kontaktdonet har tre stift som erbjuder potentialfri signal NO (normalt öppen) och NC (normalt stängd). Återkopplingssignalens varaktighet och tidpunkt beror på inställningarna i menyn.
OUT 4-6	Kontaktdon på reläutgång för återkopplingssignal för höger riktning. Kontaktdonet har tre stift som erbjuder potentialfri signal NO (normalt öppen) och NC (normalt stängd). Återkopplingssignalens varaktighet och tidpunkt beror på inställningarna i menyn.
AUX	Kontaktdon som ska användas med expansionsmoduler.
LED	Kontaktdon på utgång för ljussignaler (piktogram) som indikerar driftstatus för enheten.
PWR	Kontaktdon för strömförsörjning 24V AC eller 24 DC.
FUSE	Kontaktdon för säkring – 5A trög.
ENC	Kontaktdon för enkoder till läge på vändkorset (5 stift).
BREAK	Kontaktdon på utgång för styrspänning som styr elektromagnetiskt lås.
MOTOR	Kontaktdon på utgång för styrspänning som styr motorn för servidriften av vändkorset.
COIL_L	Kontaktdon på utgång för styrspänning som styr låsning/spole för vänster riktning.
COIL_R	Kontaktdon på utgång för styrspänning som styr låsning/spole för höger riktning .
DROP ARM	Kontaktdon på utgång för styrspänning som styr sänkning av armen
ENC_MEN	Roterande enkoder med knapp för menyhantering.
INSTÄLLNINGSMENY	
>Coil 1: NOR Coil 2: REV	Konfiguration av spoltyp         Du kan välja mellan två alternativ för varje spole:         NOR – normal spole, spärrar vändkorset efter strömavbrott         REV – reversibel spole, vändkorset låses upp efter strömavbrott         Standardinställning: NOR
>Rotor speed: 5	Konfiguration av vändkorsets hastighet Med denna inställning kan du definiera motoreffekt. Intervallet för denna inställning är 1 - 9. Standardinställning: 5 Detta alternativ förekommer inte i grindar serie GA, BASIC
>Fire al: NO	Funktion brandsignal Brandsignal kan fungera i normalt stängd-läge (nöddrift efter en kortslutning) eller i nor- malt öppen-läge (nöddrift efter en kortslutning) NO – normalt öppen NC – normalt stängd Standardinställning: NO
>Init move: none	Konfiguration av initierande rörelse         Genom att ställa in initial rörelse kan du definiera om enheten, efter anslutning till en strömkälla, ska utföra initial rörelse och till vilken sida i så fall.         Möjliga inställningar:         L – rörelse till vänster         R – rörelse till höger         none – ingen initierande rörelse
	Standardinställning: none Detta alternativ förekommer inte i grindar serie GA, BASIC
NOLLÄGE	
Set zero pos no. 0	När du går in i i inställning av nolläge ska du ställa in armarna i låst läge en efter en. Varje nolläge ska bekräftas genom att trycka på enkodern. I displayen visas nummer av de nol- läge som aktuellt definieras (0, 1, etc.). I det ögonblick du trycker på enkodern sparas läget i minnet. När du ställer in nolläge inser styrenheten automatiskt vilket vändkrans det gäller och låter ställa in tre eller fyra nollägen.

NOLLÄGE Efter inställning av alla nollägen visas de lagrade värdena i displayen. Om de är rätta, visas 360 meddelandet OK. Om värdena är felaktiga, visas meddelandet Error. Detta innebär att värdena av nollägen inte kommer att sparas och proceduren måste upprepas. Oavsett resultatet hoppar du till inställningsmenyn när du trycker på enkodern. 40 För att sedan spara ändringarna, använd alternativen Spara och Avsluta för att gå till huvudskärmen. **KALIBRERING** När du går in i kalibreringsproceduren visas vändkorsets hastighet i den nedersta raden i alibration... displayen. Styrenheten kommer att försöka starta motorn mycket sakta för att identifiera dess parametrar vel:6 Observeral: Vid kalibrering får inget störa vändkorsets rörelse. Håll inte det med handen. 10 Om detta händer, måste proceduren upprepas. Detta alternativ förekommer inte i grindar serie GA, BASIC Efter avslutad kalibreringsprocedur visas identifierade parametrar. Tryck på enkodern för U\_min:5 K:2 0K att hoppa till inställningsmenyn. För att sedan spara ändringarna, använd alternativen Spara och Ävsluta för att gå till huvudskärmen. Detta alternativ förekommer inte i grindar serie GA, BASIC

#### FÖRSTA UPPSTART

För att garantera säkerheten vid första uppstart ska du följa följande principer:

- 1. Se till att alla kablar är ordentligt anslutna innan du ansluter enheten till elnätet.
- 2. Felaktig anslutning av enkoderkablar kan göra att enheten beter sig oförutsägbart. Var särskilt försiktig under testuppstart.

52



INTUUDJUPUAVE

SOFTWARE VAN DE BESTURINGSEENHEID	54
TECHNISCHE GEGEVENS	
GLOBALE FUNCTIES	
NAVIGATIE	
HOOFDSCHERM	
HOOFDMENU	
PARAMETERMENU	
INSTELLINGENMENU	
PICTOGRAMCONFIGURATIE	
LICENTIEMENU	
TESTMODUS	
APPARATEN UIT DE SG-SERIE	
BESCHRIJVING VAN DE INGANGEN VAN DE BESTURINGSEENHEID	
INSTELLINGENMENU	
NULPOSITIE	
KALIBRATIE	
EERSTE KEER OPSTARTEN	
APPARATEN UIT DE SERIES BA3/BR2/GA	
OMSCHRIJVING VAN DE INGANGEN VAN DE BESTURINGSEENHEID	
NULPOSITIE	61
KALIBRATIE	61
EERSTE KEER OPSTARTEN	61

## SOFTWARE VAN DE BESTURINGSEENHEID

De besturingseenheid van het apparaat wordt beheerd door software die is gemaakt door de producent van het apparaat. Deze verleent uitsluitend gebruikslicenties voor de software in het kader van samenwerking met het aangekochte apparaat en besturing ervan. Deze licentie wordt uitsluitend verleend voor producten die zijn aangekocht bij een geautoriseerde vertegenwoordiger. De licentie wordt afgegeven voor een periode van:

- 1. Een maand vanaf de verkoop van het product (op basis van handelskrediet)
- 2. Onbepaalde tijd, na betaling van de volledige productprijs.

Wijzigingen of modificaties van de software mogen uitsluitend plaatsvinden op basis van specifiek schriftelijk akkoord van de producent van het apparaat. Binnen de gebruikslicentie van de software valt niet het doorvoeren van wijzigingen of modificaties van de software zonder akkoord van de producent. De producent stelt zich niet aansprakelijk voor juist en veilig gebruik in geval van het doorvoeren van wijzigingen in de besturingssoftware van het apparaat zonder zijn toestemming.

De producent behoudt zich het recht voor om wijzigingen of vernieuwingen door te voeren in de software. Om informatie te ontvangen over de regels en updatemanieren van de software, kan contact worden opgenomen met de handelsafdeling van de producent. De apparaten worden geleverd met geprogrammeerde standaardsoftware die wordt beschreven in dit document. In geval van de noodzaak tot wijzigingen in de apparaatsoftware vragen wij u om contact op te nemen met de handelsafdeling van de producent. De besturingseenheid van het apparaat is de softwaredrager.

## TECHNISCHE GEGEVENS

Spanning	24VDC / 24VAC
Luchtvochtigheidsbereik voor opslag	10 - 90 %RH
Temperatuurbereik voor opslag	-40 - 85 °C
Luchtvochtigheidsbereik tijdens werking	10 - 90 %RH
Werkingstemperatuurbereik	-20 - 70 °C
Belasting van de spanningsuitgang	max 120W
Smeltveiligheid	5A

- Ingangssignalen van de besturingseenheid Kortsluitingssignaal voor de massa van de betreffende ingangspin met een potentiaal van 5V. Dit signaal moet zich binnen een bereik van 0,2 s tot 1 s bevinden.
- Uitgangssignalen van de besturingseenheid Dit zijn kortsluitingssignalen zonder potentiaal. Afhankelijk van de gebruikte uitgangspartij kan het signaal NO of NC worden ontvangen. De tijdsduur van het retoursignaal kan in het besturingsmenu worden geconfigureerd.

## **GLOBALE FUNCTIES**

De globale functies zijn gezamenlijke functies voor alle apparaattypen. In rubrieken met betrekking tot concrete apparaatseries worden functies beschreven die uitsluitend van toepassing zijn op een concrete serie. NAVIGATIE

Navigatie door het bedieningsinterface vindt plaats met behulp van een encoder. Door de encoder naar rechts of links te draaien, navigeren we tussen opeenvolgende posities van het huidige menu. Door de encoder in te drukken wordt, afhankelijk van de positie waar we ons bevinden, de waarde gewijzigd of een submenu geopend.



1. Wyświetlacz, 2. Enkoder

HOOFDSCHERM	
00:0 enc_error 01:0 SG1 V1.1	<ul> <li>Na het aansluiten van het apparaat op de spanning verschijnt het hoofdscherm. Aan de linkerzijde wordt de stand van rijen weergegeven (Q0 voor de rij in linkerrichting, Q1 voor de rij in rechterrichting). In de rechter bovenhoek bevindt zich een omschrijving van de huidige fouten. Dit kunnen zijn:</li> <li>Enc_error- Fout van de encoder. Niet aangesloten of defect.</li> <li>Lic_error- Inactieve licentie.</li> <li>Default_sett- Geheugen verkeerd afgelezen. Fabrieksinstellingen geladen.</li> <li>connection_error- Verbindingsfout met de slave-bediening.</li> <li>In de rechter benedenhoek wordt de huidige softwareversie weergegeven. Indien er geen foutmededeling is, geeft de besturingseenheid de staat van de optische sensoren weer. Na het indrukken van de encoder wordt het hoofdmenu geopend.</li> </ul>
HOOFDMENU	
>Parameters Settin9s Test mode Back <-	<ul> <li>Er kan door het hoofdmenu worden genavigeerd met de encoder. De pijl in de linkerko- lom duidt de gekozen positie aan. Druk de encoder in om de keuze te bevestigen.</li> <li>Posities in het hoofdmenu:</li> <li>Parameters- Overzicht huidige apparaatparameters</li> <li>Settings- Apparaatconfiguratie</li> <li>Test mode</li> <li>Back- Terug naar het hoofdscherm</li> </ul>
PARAMETERMENU	
>Cycles: 10 Motor I: 0mA Enc: 0 Enc vel: 0 Back <-	<ul> <li>Weergegeven posities in het parametermenu:</li> <li>Cycles- Aantal door het apparaat uitgevoerde werkcycli</li> <li>Motor I- Stroom van de motor</li> <li>Enc- Encoderpositie van de rotor</li> <li>Enc vel- Huidige rotorsnelheid</li> <li>Sensors- Staat van de optische sensoren</li> <li>Back- Terug naar het hoofdmenu</li> </ul>
INSTELLINGENMENU	
>Language: PL	Taalconfiguratie Met deze instelling kan de taal van de interface worden gekozen. Meldingen worden direct vertaald na wijziging van de taal. Standaardinstelling: PL
>Free L: OFF Free L: OFF	<ul> <li>Configuratie vrijedoorgangsfunctie</li> <li>Instellen van de vaste deblokkering van de doorgang voor verkeer in een gegeven richting. Mogelijke instellingen:</li> <li>OFF- vrije doorgang uitgeschakeld. Verkeer vindt alleen plaats na ontvangst van en extern signaal</li> <li>ON- vrije doorgang ingeschakeld. De poort wordt gedeblokkeerd in de gegeven richting</li> </ul>
	Standaardinstelling: OFF
>Queue size: 3	Configuratie rijlengte Deze positie dient tot het instellen van het aantal onthouden ingangssignalen. Met deze configuratie kan een waarde worden ingesteld van 3 tot 60. Standaardwaarde: 3
>Open time: 6s	Configuratie deblokkeringstijd De tijdmeter voor deblokkering wordt gestart zodra een signaal wordt ontvangen. Na verstrijken van deze tijd wordt doorgangsautorisatie geannuleerd. Met deze configuratie kan een waarde worden ingesteld van 3 tot 60 seconden. Standaardtijd: 6 seconden

INSTELLINGENMENU	
>In. 1-4: open	<ul> <li>Configuratie van de functie van ingangssignalen (IN 1-4)</li> <li>Door configuratie van Ing. 1-4 kan de functie worden bepaald die wordt toegewezen aan ingangen IN 1-2 en IN 3-4. De mogelijkheden zijn:</li> <li>open- de ingangen werken als autorisatie</li> <li>free- kortsluiting van een van de ingangen leidt tot het starten van de vrijedoorgangsfunctie in de gegeven richting</li> <li>lock- kortsluiting van een van de ingangen leidt tot blokkering van de besturingseenheid na externe signalen in de gegeven richting voor ingangen 5-6 en 7-8.</li> <li>Standaardconfiguratie: open</li> </ul>
>Return type:pas	<ul> <li>Configuratie van het type retoursignaal Met deze instelling kan het type verstuurde retoursignaal worden geconfigureerd. De mogelijkheden zijn:</li> <li>OPN/REC- het retoursignaal wordt direct verstuurd na deblokkering van de do- organg</li> <li>CLS/END- het retoursignaal wordt verstuurd na blokkering van de doorgang</li> <li>PAS- het retoursignaal wordt verstuurd na detectie van de juiste doorgang in de gegeven richting</li> <li>STR - het retoursignaal wordt verstuurd na het starten van de rotorbeweging</li> </ul>
>Return dur:0.8s	<b>Configuratie van de tijdsduur van het retoursignaal</b> De tijdsduur van het retoursignaal kan 0,5 s tot 1,5 s bedragen. Standaardinstelling: 0,8 s
>Zero confi9	Configuratie van de nulpositie Het starten van de Config zero-functie leidt tot het openen van de configuratiemodus voor de gesloten en open positie naar links en naar rechts. Deze modus wordt in de volgende punten besproken.
>Calibration	Kalibratie In het kalibratie-submenu kunnen belangrijke parameters voor de motorbewegingen worden ingesteld. Deze worden beschreven in de volgende punten. Deze optie komt niet voor bij poorten van de serie GA en BASIC.
>Licence	Licentie-instellingen In het licentie-submenu kan de licentiesleutel worden ingevoerd. Foutief invoeren van de sleutel leidt tot tijdelijke blokkering van deze positie in het instellingenmenu.
>Picto confi9	Pictogramconfiguratie In dit submenu kunnen informatiepictogrammen worden geconfigureerd Dit wordt beschreven in de volgende punten.
>Save & exit Cancel	<ul> <li>Opslaan van de ingevoerde configuratie</li> <li>Save &amp; exit- bewaart de gewijzigde instellingen en opent het hoofdmenu</li> <li>Cancel- de gewijzigde instellingen worden verworpen en het hoofdmenu wordt geopend</li> </ul>
PICTOGRAMCONFIGURATIE	
Picto type:	Na het openen van het pictogram-configuratiemenu hebben we de keuze uit twee opties: • Standard- standaardpictogrammen • RGB- dit biedt een keuzemogelijkheid uit 16 pictogrammen die een signaal geven

>Standard

RGB- dit biedt een keuzemogelijkheid uit 16 pictogrammen die een signaal geven van open doorgang (apart voor de linker- en rechterkant) en 4 pictogrammen die een signaal geven van gesloten doorgang (apart voor de linker- en rechterkant).



Let op: Bij het starten van de testmodus mogen zich geen personen bevinden binnen het bereik van de bewegende onderdelen van het apparaat.

# APPARATEN UIT DE SG-SERIE

T

#### BESCHRIJVING VAN DE INGANGEN VAN DE BESTURINGSEENHEID



Naam ingang	Functie in de master-bediening	Functie in de slave-bediening
IN1	ingang optische sensor 1	ingang configureerbaar signaal in linkerrichting
IN2	massa – niet gebruikt	massa ingangssignaal
IN3	ingang optische sensor 2	ingang configureerbaar signaal in rechterrichting
IN4	massa – niet gebruikt	massa ingangssignaal
IN5	ingang optische sensor 3	ingang autorisatiesignaal in linkerrichting

Naam ingang	Functie in de master-bediening	Functie in de slave-bediening
IN6	massa – niet gebruikt	massa ingangssignaal
IN7	ingang optische sensor 4	ingang autorisatiesignaal in rechterrichting
IN8	massa – niet gebruikt	massa ingangssignaal
IN9	ingang optische sensor 5	ingang brandveiligheidssignaal (normaal gesloten)
IN10	massa – niet gebruikt	massa brandveiligheidssignaal
IN11	ingang optische sensor 6	niet gebruikt
IN12	massa – niet gebruikt	niet gebruikt
OUT 1-2	niet gebruikt	retoursignaal NO voor linkerrichting
OUT 2-3	niet gebruikt	retoursignaal NO voor linkerrichting
OUT 4-5	niet gebruikt	retoursignaal NO voor rechterrichting
OUT 5-6	niet gebruikt	retoursignaal N0 voor rechterrichting
AUX	connector voor communicatie tussen de master- en slave-be- diening.	connector voor communicatie tussen de master- en slave-bediening.
LED 1-6	connector ter bediening van de pictogrammen aan de master- -kant	connector ter bediening van de pictogrammen aan de slave-kant
PWR	stroom 24VDC of 24VAC	stroom 24VDC of 24VAC
ENC	connector van de encoder voor de vleugelpositie van de mastermodule	connector van de encoder voor de vleugelpositie van de slavemodule
BREAK 1-2	connector voor bediening van de elektromagnetische veranke- ringen van de mastermodule	connector voor bediening van de elektromagnetische verankeringen van de slavemodule
MOTOR 1-2	connector voor bediening van de motor van de mastermodule	connector voor bediening van de motor van de slavemodule
BEEPER1-2	connector voor bediening van de alarmsirene	niet gebruikt
FUSE	connector voor de 5A trage zekering	connector voor de 5A trage zekering

INSTELLINGENMENU	
>Wait pos.: Cent	Vleugelpositie in de wachtstand De vleugelpositie in de wachtstand voor doorgang. Indien er een andere positie wordt gekozen dan de centrale positie, wordt de poort tijdens een poging tot ongeautoriseer- de doorgang gesloten in de richting waarin de poort open is en gaat de alarmsirene af. Aanbevolen wordt om deze instelling te combineren met de vrijedoorgangsfunctie in de gegeven richting. Standaardinstelling: Cent
>Fire al fun: L	Configuratie van de brandveiligheidsfunctie Instelling van de richting waarin het apparaat wordt geopend na ontvangst van een bran- dveiligheidssignaal. Standaardinstelling: L

NULPOSITIE	
Zero pos: 1	<ol> <li>Na het starten van de configuratiemodus verschijnt op het scherm een getal dat de configuratiefase symboliseert. Je krijgt achtereenvolgens te zien:</li> <li>Open positie. De vleugel wordt ingesteld in open positie (de richting is niet van belang en de instelling wordt bevestigd met een druk op de encoder).</li> <li>Gesloten positie. De vleugel wordt ingesteld in gesloten positie en bevestigd met een druk op de encoder.</li> <li>Open positie. De vleugel wordt ingesteld in open positie in tegenstelde richting t.o.v. de ingestelde richting van punt 1 en vervolgens bevestigd met een druk op de encoder.</li> </ol>
Master zero: OK	In de vierde fase van het instellen van de nulpositie volgt validatie. Na het indrukken van de encoder komen we in het instellingenmenu. Juiste instelling van de nulposities in de master-bediening wordt bevestigd met de mededeling .0K'. Let op: Om de doorgevoerde wijzigingen vervolgens op te slaan, dien je gebruik te maken van de optie Opslaan en sluiten. Dit betreft alleen de master-bediening. Opslaan van de nulposities in de slave-bediening vindt direct na succesvolle verificatie plaats.

De modus ,configuratie van de nulpositie' staat toe om een open en gesloten positie van de vleugel in te stellen.

Let op: Tijdens het instellen van de nulpositie dienen de motorconnector en elektromagnetische verankeringen afgesloten te zijn van de besturingseenheid. Dit geldt zowel voor de master als de slave omdat hun nulposities tegelijkertijd worden ingesteld!

Instellen van de nulpositie vindt gelijktijdig plaats voor de master- en slavebediening indien er juiste communicatie tussen deze bedieningen plaatsvindt. Gegevensverificatie op het scherm geldt alleen voort de instellingen van de masterbediening.

KALIBRATIE	
>k: 25 u min: 25 k slave: 25 u min slave: 25 Back <-	<ul> <li>Na het openen van het kalibratie-submenu kunnen er concrete parameters worden ingesteld voor het besturingsalgoritme. Om de gegeven positie te bewerken moet de encoder worden ingedrukt alvorens de geselecteerde waarde te vergroten of verkleinen door te draaien.</li> <li>k - is van invloed op de algemene bewegingssnelheid. Indien de vleugel de tendentie heeft om door de stoppositie heen te schieten en vervolgens terug te keren, dient deze parameter te worden verkleind. Wanneer de vleugel te langzaam gaat, moet de parameter worden vergroot.</li> <li>u min - is van invloed op de draaisnelheid. Indien de vleugel niet in de gewenste positie komt, hetgeen wordt gevolgd door inschakeling van de sirene en tijdelijke blokkade, dient deze parameter te worden vergroot. Verklein de parameter wanneer de vleugel de neiging heeft om door de gewenste positie te schieten.</li> </ul>
	het menu verlaten.

#### EERSTE KEER OPSTARTEN

Om de veiligheid te waarborgen tijdens de eerste keer opstarten, dienen de volgende regels te worden nageleefd:

- 1. Controleer voorafgaand aan het aansluiten op de stroom of alle kabels goed zijn aangesloten.
- 2. Sluit de verankering en motoren pas aan nadat je de werking van de encoder hebt gecontroleerd (menu- parameters encoder de waarde dient te veranderen tijdens het handmatig bewegen van de vleugel).
- 3. Controleer de verbinding van de optische sensoren (parametermenu). Het cijfer 0 betekent dat de barrière onderbroken is en het getal 1 dat deze niet onderbroken is.
- 4. De nulposities zijn ingesteld in de fabriek maar in geval van de noodzaak tot het opnieuw instellen moeten de aansluitingen van de verankering en motor worden afgekoppeld.
- 5. Onjuiste aansluiting van de kabels van de encoder kan ertoe leiden dat het apparaat niet goed zal werken. Wees extra voorzichtig tijdens het teststarten van het apparaat.

## APPARATEN UIT DE SERIES BA3/BR2/GA

#### OMSCHRIJVING VAN DE INGANGEN VAN DE BESTURINGSEENHEID



Symbol	Beschrijving uitgangsverbinding
IN 1-2	Connector voor de ingang van het externe signaal voor linkerrichting. Autorisatie vindt plaats door kortsluiting. De functie van deze ingang kan worden geconfigureerd vanuit het bedieningsmenu. Standaard is deze geconfigureerd als autorisatie voor doorgang.

Symbol	Beschrijving uitgangsverbinding
IN 3-4	Connector voor de ingang van het externe signaal voor rechterrichting. Het signaal wordt opgeroepen door kortsluiting. De functie van deze ingang kan worden gecon- figureerd vanuit het bedieningsmenu. Standaard geconfigureerd als autorisatie voor doorgang.
IN 5-6	Connector voor de ingang van het autorisatiesignaal voor doorgang in linkerrichting. Autorisatie vindt plaats na kortsluiting van de uitgangsverbinding van de connector.
IN 7-8	Connector voor de ingang van het signaal voor doorgang in rechterrichting. Autorisatie vindt plaats na kortsluiting van de uitgangsverbindingen van de connector.
IN 9-10	Connector voor de ingang van het brandveiligheidssignaal. Het brandveiligheids-signaal kan NO (normaal open) of NC (normaal gesloten) zijn, afhankelijk van de configuratie in het bedieningsmenu. Het apparaat schakelt na ontvangst van het brandveiligheidssi- gnaal in de vrije doorgangmodus voor rechter- en linkerrichting.
IN 11-12	Connector voor de ingang van het doorgangsblokkadesignaal. Na kortsluiting van ingangen IN11 en IN 12 schakelt de poort in de blokkeerstand. Het apparaat reageert niet meer op vrijgavesignalen.
OUT 1-3	Connector voor de uitgang van het relais van het retoursignaal voor linkerrichting. De connector beschikt over drie pinnen die een potentiaalvrij signaal NO (normaal open) en NC (normaal gesloten) afgeven. De tijdsduur van het retoursignaal en het moment van optreden hangen af van de instellingen in het menu.
OUT 4-6	Connector voor de uitgang van het relais van het retoursignaal voor rechterrichting. De connector beschikt over drie pinnen die een potentiaalvrij signaal NO (normaal open) en NC (normaal gesloten) afgeven. De tijdsduur van het retoursignaal en het moment van optreden hangen af van de instellingen in het menu.
AUX	Connector voor het gebruik van uitbreidingsmodules.
LED	Connector voor de uitgang van lichtsignalen (pictogrammen) ter weergave van de werkstand van het apparaat.
PWR	Voedingsconnector 24V AC of 24 DC.
FUSE	Zekeringsconnector – 5A traag.
ENC	Encoderconnector van de positie van de rotor van de poort (5-pins).
BREAK	Connector voor de uitgang van de spanning die de elektromagnetische verankering bestuurt
MOTOR	Connector voor de uitgang van de spanning die de motor bestuurt ter ondersteuning van de rotorbeweging
COIL_L	Connector voor de uitgang van de spanning die de spoel van de grendel van de linker- richting bestuurt.
COIL_R	Connector van de uitgang van de spanning die de spoel van de grendel van de rechter- richting bestuurt.
DROP ARM	Connector van de uitgang van de spanning ter bediening van het vallen van de arm.
ENC_MEN	Encoder met knop voor menubediening.
INSTELLINGENMENU	
>Coil 1: NOR Coil 2: REV	<ul> <li>Configuratie van de typen spoelen</li> <li>Voor elke spoel zijn er twee keuzes:</li> <li>NOR – normale spoel. Bij het wegvallen van de stroom wordt de rotor geblokkeerd.</li> <li>REV – omgekeerde spoel. Bij het wegvallen van de stroom wordt de rotor gedeblokkeerd.</li> </ul>
>Rotor speed: 5	Configuratie van de rotorsnelheid Met deze instelling kan het vermogen van de hulpmotor worden vastgesteld. Het instellingenbereik is 1-9.
	Standaardinstelling: 5 Deze optie komt niet voor bij poorten van de serie GA en BASIC
>Fire al: NO	Functie van het brandveiligheidssignaal         Het brandveiligheidssignaal kan werken in normale gesloten modus (noodmodus na kortsluiting) of normale open modus (noodmodus na kortsluiting)         NO- normaal open         NC- normaal gesloten

Standaardinstelling: NO

INSTELLINGENMENU	
>Init move: none	Configuratie van de initieerbeweging         Het instellen van de initieerbeweging staat toe om vast te stellen of het apparaat na         aansluiting op de stroom een initieerbeweging moet uitvoeren, en zo ja, in welke richting.         Mogelijke instellingen:         -       L- beweging naar links         R- beweging naar rechts         -       none- geen initieerbeweging         Standaardinstelling: none         Deze optie komt niet voor bij poorten van de series GA en BASIC
NULPOSITIE	
Set zero pos no. 0	Na het openen van de nulconfiguratiemodus moet iedere arm afzonderlijk in de blokke- erpositie worden gezet. Alle nulposities moeten worden bevestigd door de encoder in te drukken. Op het scherm verschijnt de huidige ingestelde nulpositie (0, 1 etc.). Het moment van indrukken van de encoder is het moment van opslaan van de positie. Tijdens het in- stellen van de nulpositie registreert de besturingseenheid automatisch om welke rotor het gaat en staat hij toe om drie of vier nulposities in te stellen.
10 360 740 OK	Na het instellen van alle nulposities op het scherm worden de opgeslagen waarden we- ergegeven. Indien deze correct zijn, verschijnt er .0K' op het scherm. Indien de waarden foutief zijn, wordt ,ERROR' weergegeven. Dit betekent dat de waarden van de nulposities niet opgeslagen zijn en de procedure dient te worden herhaald. Ongeacht het resultaat wordt na indrukken van de encoder en het instellingenmenu geopend. Om vervolgens de doorgevoerde wijzigingen op te slaan, dient de optie .0pslaan en sluiten' te worden gekozen.
Calibration Enc vel:6	Na het starten van de kalibratieprocedure wordt op de onderste regel van het scherm de rotorsnelheid getoond. De besturingseenheid probeert de motor langzaam te bewegen om zijn parameters te kunnen identificeren. Let op! Tijdens kalibratie mag niets de motorbeweging hinderen. De rotor mag niet met de hand worden tegengehouden. Als dit toch gebeurt, moet de procedure worden herhaald.
U_min:5 K:2 OK	Ueze optie komt niet voor bij poorten uit de series GA en BASIC Na het beëindigen van de kalibratieprocedure verschijnen de geïdentificeerde parameters. Na het indrukken van de encoder komen we in het instellingenmenu. Om vervolgens de doorgevoerde wijzigingen op te slaan, dient de optie "Opslaan en sluiten' te worden geko- zen. Deze optie komt niet voor bij poorten uit de series GA en BASIC.

## EERSTE KEER OPSTARTEN

Om de veiligheid te waarborgen tijdens de eerste keer opstarten, dienen de volgende regels te worden nageleefd:

- 1. Controleer voorafgaand aan het aansluiten op de stroom of alle kabels goed zijn aangesloten.
- Onjuiste aansluiting van de kabels van de encoder kan ertoe leiden dat het apparaat onjuist zal werken. Wees extra voorzichtig tijdens het teststarten van het apparaat.

NL BEDIENINGSMODULE



INDICE	
SOFTWARE DEL CONTROLLORE	
TECHNICAL PARAMETERS	
FUNZIONI GLOBALI	
NAVIGAZIONE	
SCHERMATA INIZIALE	
MENU PRINCIPALE	65
MENU PARAMETRI	
MENU DELLE IMPOSTAZIONI	
CONFIGURAZIONE DEI PITTOGRAMMI	
MENU DELLA LICENZA	
MODALITÀ DI TEST	
DISPOSITIVI DI SERIE SG	
DESCRIZIONE DEGLI INGRESSI DEL CONTROLLORE	
MENU DELLE IMPOSTAZIONI	
POSIZIONE ZERO	
TARATURA	
PRIMO AVVIAMENTO	
DISPOSITIVI DI SERIE BA3/BR2/GA	
DESCRIZIONE DEGLI INGRESSI DEL CONTROLLORE	
MENU DELLE IMPOSTAZIONI	71
POSIZIONE ZERO	71
TARATURA	71
PRIMO AVVIAMENTO	

## SOFTWARE DEL CONTROLLORE

Il controllore del dispositivo viene gestito dal software creato dal produttore del dispositivo. Il produttore conferisce la licenza all'uso del software esclusivamente nell'ambito della collaborazione con il dispositivo acquistato e al fine del comando dello stesso dispositivo. La licenza di cui sopra conferita dal produttore si riferisce esclusivamente ai prodotti acquistati presso l'autorizzato rappresentante. La licenza conferita ha la seguente durata:

- 1. Un mese dalla vendita dei dispositivi (in base al credito commerciale).
- 2. A tempo indeterminato dopo il pagamento dell'intero prezzo per il dispositivo.

Qualsiasi tipo di modifica o cambio nel software può essere introdotto esclusivamente in base al consenso scritto e dettagliato del produttore del dispositivo. La licenza all'uso del software non include l'apporto delle modifiche o dei cambi nel software senza il consenso del produttore. Il produttore non si ritiene responsabile del corretto e del sicuro funzionamento del dispositivo in caso di qualsiasi modifica nel software di comando senza il suo consenso.

Il produttore si riserva il diritto di introdurre le modifiche o le innovazioni nel software. Contattare il reparto commerciale del produttore per ricevere le regole e le modalità di aggiornamento del software. I dispositivi sono forniti con il software standard memorizzato descritto nella presente documentazione. Qualora fosse necessario introdurre qualsiasi modifica nel software del dispositivo si prega di contattare il reparto commerciale del produttore. Il portatore del software è il controllore del dispositivo.

## **TECHNICAL PARAMETERS**

Alimentazione	24VDC / 24VAC
Campo dell'umidità dello stoccaggio	10 - 90 %RH
Campo della temperatura di stoccaggio	-40 - 85 °C
Campo dell'umidità durante il funzionamento	10 - 90 %RH
Campo della temperatura di esercizio	-20 - 70 °C
Carico dell'uscita di alimentazione	max 120W
Inserto del fusibile	5A

- I segnali dell'ingresso del controllore il segnale di cortocircuito alla massa dell'adeguato pin d'ingresso con potenziale 5V. Tale segnale dovrà essere incluso nel campo MIN: 0.2s, MAX: 1s
- I segnali dell'uscita del controllore il segnale d'uscita del controllore sono i segnali di cortocircuito senza potenziale. A seconda dell'utilizzata coppia di uscite possiamo ottenere i segnali NO o NC. La durata del segnale di ritorno può essere configurata nel menu del controllore.

## FUNZIONI GLOBALI

Le funzioni globali sono le funzioni comuni per tutti i tipi di dispositivi. Nei capitoli che si riferiscono alle rispettive serie di dispositivi sono descritte le funzioni praticamente soltanto per le rispettive serie di dispositivi.

#### NAVIGAZIONE

Per navigare l'interfaccia del controllore viene utilizzato l'encoder rotante. Ruotando l'encoder a sinistra o a destra ci muoviamo tra le successive voci del menu attualmente scelto. Premendo l'encoder si ottiene - a seconda della posizione sulla quale ci troviamo - la modifica del valore o l'entrata al sottomenu.



1. Display, 2 Encoder

SCHERMATA INIZIALE	
Q0:0 enc_error Q1:0 SG1 V1.1	Dopo aver collegato il dispositivo all'alimentazione, sul display del controllore appare la schermata iniziale. A sinistra vengono visualizzati gli stati delle code QO- coda per la dire- zione sinistra, QI - coda per la direzione destra). In alto a destra sono visibili le descrizioni degli errori attualmente presenti. Sono possibili i seguenti errori: Enc_error - errore dell'encoder, non collegato o difettoso Lic_error - licenza non attiva Default_sett - memoria letta erroneamente - impostazioni di fabbrica connection_error - errore di connessione con il controllore slave In alto a destra è visibile l'attuale versione del software. Qualora non ci sia il messaggio d'errore, il controllore visualizza lo stato dei sensori ottici. Premuto l'encoder, si passa al menu principale.
MENU PRINCIPALE	
>Parameters Settin9s Test mode Back <-	Il menu principale può essere navigato ruotando l'encoder. La freccia nella prima colonna indica la posizione prescelta. Premendo l'encoder si con- ferma la scelta. Voci del menu principale: • Parameters - anteprima dei parametri attuali del dispositivo • Settings - configurazione del dispositivo • Test mode • Back - ritorno alla schermata iniziale
MENU PARAMETRI	
>Cycles: 10 Motor I: 0mA Enc: 0 Enc vel: 0 Back <-	<ul> <li>Voci visualizzate nel menu parametri:</li> <li>Cycles - il numero dei cicli d'esercizio eseguiti dal dispositivo</li> <li>Motor I - corrente del motore</li> <li>Enc - posizione dell'encoder del rotore</li> <li>Enc vel - velocità attuale del rotore</li> <li>Sensors - stato dei sensori ottici</li> <li>Back - ritorno al menu principale</li> </ul>
MENU DELLE IMPOSTAZIONI	
>Language: PL	Configurazione della lingua Questa impostazione permette di scegliere la lingua dell'interfaccia. I messaggi vengono tradotti subito dopo aver cambiato la lingua. Impostazioni predefinite: PL
<pre>&gt;Free L: OFF Free L: OFF</pre>	<ul> <li>Configurazione delle funzioni del libero passaggio</li> <li>La configurazione del costante sblocco del passaggio per la circolazione in una data direzione. Possibili impostazioni:</li> <li>OFF - libero passaggio spento. La circolazione avviene soltanto dopo aver ricevuto il segnale esterno</li> <li>ON - libero passaggio acceso. Il cancello viene sbloccato in una data direzione</li> <li>Impostazioni predefinite: OFF</li> </ul>
>Queue size: 3	<b>Configurazione della lunghezza della coda</b> Questa posizione serve per impostare la quantità dei segnali d'ingresso memorizzati. Tale configurazione permette di scegliere questo valore dall'intervallo di 3-60 Impostazioni predefinite: 3

MENU DELLE IMPOSTAZIONI	
>Open time: 6s	Configurazione del tempo di sblocco Il contatore del tempo di sblocco viene azionato dopo aver ricevuto il segnale di scatto. Trascorso tale tempo, il consenso al passaggio viene annullato. Tale configurazione permette di scegliere questo valore dall'intervallo di 3-60 secondi.
	Impostazioni predefinite: 6s
>In. 1-4: open	<ul> <li>Configurazione delle funzioni dei segnali d'ingresso (IN 1 -4)</li> <li>L'impostazione dell'ingresso 1-4 permette di definire la funzione attribuita agli ingressi IN</li> <li>1-2. e IN 3-4. Le possibilità disponibili:</li> <li>open - gli ingressi funzionano come lo scatto</li> <li>free - la chiusura su qualche ingresso causa l'attivazione della funzione del libero ingresso in una data direzione</li> <li>lock - la chiusura su qualche ingresso causa il blocco del controllore contro i segnali esterni in una data direzione sugli ingressi 5-6 e 7-8</li> <li>Impostazione predefinita: open</li> </ul>
······································	La configurazione del tipo del segnale di ritorno
>Keturn type:pas	<ul> <li>Tale impostazione permette di configurare il tipo del segnale di ritorno inviato. Le possibilità disponibili:</li> <li>OPN/REC - il segnale di ritorno viene inviato subito dopo lo sblocco del passaggio</li> <li>CLS/END - il segnale di ritorno viene inviato dopo aver rilevato il corretto passaggio in una data direzione</li> <li>STR - il segnale di ritorno viene inviato dopo aver avviato il movimento del rotore</li> </ul>
	La configurazione della durata del segnale di ritorno
>Return dur:0.8s	La durata del segnale di ritorno può essere scelta dall'intervallo 0.5 s 1.5 s. Impostazione predefinita: 0.8s
>Zero confi9	<b>Configurazione della posizione zero</b> L'attivazione della funzione Config zero causa il passaggio alla modalità di configurazione della posizione chiusa e aperta a sinistra ed a destra. Tale modalità è spiegata nei suc- cessivi punti.
>Calibration	Taratura Il sottomenu taratura permette di impostare i necessari parametri di movimento dei motori. Tali parametri sono descritti nei successivi punti.
	L'opzione assente nei cancelli di serie: GA, BASIC
XLicence	Impostazioni della licenza Il sottomenu della licenza premette di introdurre la chiave di sblocco della licenza. L'er- ronea introduzione della chiave causa il temporaneo blocco di questa voce nel menu delle impostazioni.
>Picto config	Configurazione dei pittogrammi Il sottomenu della configurazione dei pittogrammi permette di configurare i pittogram- mi informativi. Il sottomenu è descritto nei successivi punti.
>Save & exit Cancel	<ul> <li>Memorizzazione della configurazione introdotta</li> <li>Save &amp; Exit- memorizza le impostazioni modificate e porta al menu principale</li> <li>Cancel - respinge le impostazioni modificate e porta al menu principale</li> </ul>



Nota bene: Attivando la modalità di test, nessuna persona può trovarsi nel raggio degli elementi mobili del dispositivo.

# DISPOSITIVI DI SERIE SG DESCRIZIONE DEGLI INGRESSI DEL CONTROLLORE



Nome dell'uscita	Funzione nel controllore master	Funzione nel controllore slave
IN1	ingresso del sensore ottico 1	ingresso del segnale configurabile nella direzione di sinistra
IN2	massa - non utilizzato	massa del segnale d'ingresso
IN3	ingresso del sensore ottico 2	ingresso del segnale configurabile nella direzione di destra
IN4	massa - non utilizzato	massa del segnale d'ingresso
IN5	ingresso del sensore ottico 3	ingresso del segnale di scatto nella direzione di sinistra
ING	massa - non utilizzato	massa del segnale d'ingresso
IN7	ingresso del sensore ottico 4	ingresso del segnale di scatto nella direzione di sinistra
IN8	massa – non utilizzato	massa del segnale d'ingresso
IN9	ingresso del sensore ottico 5	ingresso del segnale antincendio (normalmente chiuso)
IN10	massa - non utilizzato	massa del segnale antincendio
IN11	ingresso del sensore ottico 6	non utilizzato
IN12	massa - non utilizzato	non utilizzato
OUT 1-2	non utilizzato	segnale di ritorno NO per direzione sinistra
OUT 2-3	non utilizzato	segnale di ritorno NO per direzione sinistra
OUT 4-5	non utilizzato	segnale di ritorno NO per direzione destra
OUT 5-6	non utilizzato	segnale di ritorno NO per direzione destra
AUX	connettore di comunicazione tra controllori master - slave	connettore di comunicazione tra controllori master - slave
LED 1-6	connettore di comando dei pittogrammi del lato master	connettore di comando dei pittogrammi del lato slave
PWR	alimentazione 24VDC o 24VAC	alimentazione 24VDC o 24VAC
ENC	connettore dell'encoder di posizione del braccio del modulo master	connettore dell'encoder di posizione del braccio del modulo slave
BREAK 1-2	connettore di comando del jumper elettromagnetico del modulo master	connettore di comando del jumper elettromagnetico del modulo slave
MOTOR 1-2	connettore di comando del motore del modulo master	connettore di comando del motore del modulo slave
BEEPER 1-2	connettore di comando della sirena d'allarme	non utilizzato
FUSE	connettore del fusibile ad azione ritardata 5A	connettore del fusibile ad azione ritardata 5A





Nota bene: Per confermare le introdotte modifiche, utilizzare l'opzione Salva e esci. E' applicabile soltanto per il controllore master. La memorizzazione delle posizioni zero nel controllore slave avviene subito dopo la corretta verifica.

La modalità di configurazione della posizione zero permette di impostare la posizione chiusa e aperta dei bracci del dispositivo.

Nota bene: Durante l'impostazione della posizione zero, il connettore del motore e del jumper elettromagnetico dovrà essere scollegato dal controllore. È applicabile sia per Nome dell'uscita Funzione nel controllore master Funzione nel controllore slave.

L'impostazione della posizione zero avviene contemporaneamente per il controllore master che slave quando la comunicazione tra di loro è corretta. La verifica dei dati sul display riguarda soltanto le impostazioni del controllore Master.



#### PRIMO AVVIAMENTO

Al fine di garantire la sicurezza durante il primo avviamento osservare le seguenti regole:

- 1. Prima di collegare il dispositivo alla corrente, assicurarsi che tutti i cavi sono collegati in modo corretto.
- 2. Procedere al collegamento del jumper e del motore solo dopo aver verificato il funzionamento dell'encoder (menu parametri encoder il valore dovrà cambiare durante il movimento manuale del braccio).
- 3. Verificare il collegamento dei sensori ottici (menu parametri). Cifra 0 significa che la barriera è interrotta, mentre 1 significa che la barriera non è interrotta.
- 4. Le posizioni zero sono impostate in fabbrica, comunque qualora sia necessario reimpostarle, scollegare il connettore del jumper e del motore.
- 5. L'incorretto collegamento dei cavi dell'encoder può causare che il funzionamento del dispositivo sarà imprevedibile. Prestare la massima attenzione durante l'avviamento di test.

# DISPOSITIVI DI SERIE BA3/BR2/GA DESCRIZIONE DEGLI INGRESSI DEL CONTROLLORE



Nome dell'uscita	Descrizione del collegamento
IN 1-2	Il connettore dell'ingresso del segnale esterno per la direzione sinistra. Tale segnale viene scattato dalla chiusura. La funzione di questo ingresso è configurabile dal livello del menu del controllore. Nelle impostazioni predefinite è impostata come il consenso al passaggio.
IN 3-4	Il connettore dell'ingresso del segnale esterno per la direzione destra. Tale segnale viene scattato dalla chiusura. La funzione di questo ingresso è configurabile dal livello del menu del controllore. Nelle impostazioni predefinite è impostata come il consenso al passaggio.
IN 5-6	Il connettore dell'ingresso del segnale di consenso al passaggio per la direzione sinistra. Il consenso avviene dopo la chiusura delle uscite del connettore.
IN 7-8	Il connettore dell'ingresso del segnale di consenso al passaggio per la direzione destra. Il consenso avviene dopo la chiusura delle uscite del connettore.
IN 9-10	Il connettore d'ingresso del segnale antincendio Il segnale antincendio può essere NO (normalmente aperto) o NC (normalmente chiuso) a seconda della configurazione del menu del controllore. Il dispositivo, dopo aver ricevuto il segnale antincendio attiva la modalità del passaggio libero per lato sinistro e destro.
IN 11-12	Il connettore d'ingresso del segnale di blocco del passaggio. Dopo la chiusura degli ingressi IN11 e IN12, il cancello passa nello stato di blocco - il dispositivo non reagisce ai segnali di scatto.
OUT 1-3	Il connettore dell'uscita del relè del segnale di ritorno per la direzione sinistra. Il connet- tore è dotato di: tre pin che offrono il segnale senza potenziale NO (normalmente aperto) o NC (nor- malmente chiuso). La durata del segnale di ritorno e il momento della sua presenza dipendente dalle impostazioni nel menu.
OUT 4-6	Il connettore dell'uscita del relè del segnale di ritorno per la direzione destra. Il connet- tore è dotato di: tre pin che offrono il segnale senza potenziale NO (normalmente aperto) o NC (nor- malmente chiuso). La durata del segnale di ritorno e il momento della sua presenza dipendente dalle impostazioni nel menu.
AUX	Il connettore da utilizzare con i moduli di estensione.
LED	Il connettore degli ingressi dei segnali luminosi (pittogrammi) che segnalano lo stato di funzionamento del dispositivo.
PWR	Il connettore del fusibile - 5A ad azione ritardata,
FUSE	Fuse- 5A slow type
ENC	Il connettore dell'encoder della posizione del rotore del cancello (5 pin).
BREAK	Il connettore dell'uscita della tensione di comando del jumper elettromagnetico.
MOTOR	Il connettore dell'uscita della tensione di comando del motore di supporto del movi- mento del rotore.
COIL_L	Il connettore dell'uscita della tensione di comando della bobina del chiavistello della direzione sinistra
COIL_R	Il connettore dell'uscita della tensione di comando della bobina del chiavistello della direzione destra

Nome dell'uscita	Descrizione del collegamento
DROP ARM	Il connettore dell'uscita della tensione di comando della discesa del braccio
ENC_MEN	L'encoder rotante con il tasto per controllare il menu.
MENU DELLE IMPOSTAZIONI	
>Coil 1: NOR Coil 2: REV	<ul> <li>Configurazione del tipo delle bobine</li> <li>TPossiamo scegliere tra due modalità per ogni bobina:</li> <li>NOR - bobina normale, dopo la perdita dell'alimentazione blocca il rotore</li> <li>REV - bobina di inversione, dopo la perdita dell'alimentazione il rotore viene sbloccato</li> <li>Impostazioni predefinite: NOR</li> </ul>
>Rotor speed: 5	Configurazione della velocità del rotore Tale impostazione permette di definire la potenza del motore di supporto L'intervallo di questa impostazione 1-9.
	Impostazioni predefinite: 5 L'opzione assente nei cancelli di serie: GA, BASIC
>Fire al: NO	<ul> <li>Funzione del segnale antincendio</li> <li>Il segnale antincendio può funzionare nella modalità normalmente chiusa (modalità d'emergenza dopo la chiusura) o normalmente aperta (modalità d'emergenza dopo la chiusura)</li> <li>NO - normalmente aperto</li> <li>NC - normalmente chiuso</li> </ul>
	Impostazioni predefinite: NO
>Init move: none	Configurazione del movimento iniziale         La configurazione dell'Inzi. movimento permette di definire se il dispositivo dopo essere         collegato all'alimentazione deve eseguire il movimento iniziale e se in quale direzione.         Le possibili impostazioni:         L - movimento a sinistra         R - movimento a destra         none - nessun movimento iniziale         Impostazione predefinita: none         L'opzione assente nei cancelli di serie: GA, BASIC
POSIZIONE ZERO	
Set zero pos no. 0	Dopo essere entrati nella modalità di configurazione zero, impostare in posizione di blocco ogni braccio separatamente. Ognuna delle posizioni zero deve essere confermata pre- mendo l'encoder. Sul display appare il numero della posizione zero che viene attualmente definita (0, 1. ecc.). Il momento della pressione dell'encoder e' il momento della memo- rizzazione della posizione. Durante l'impostazione della posizione zero, il controllore auto- maticamente rileva di quale rotore si tratta e permette di impostare tre o quattro posizioni zero.
10 360 740 OK	Dopo aver determinato tutte le posizioni zero, sul display appaiono i memorizzati valori. Se sono corretti, appare la scritta OK, Se i valori non sono corretti appare la scritta Error. Questo significa che i valori delle posizioni zero non saranno memorizzati e bisogna ripetere la procedura. Indipendentemente dal risultato, dopo aver premuto l'encoder, saremo spostati al menu delle impostazioni. Per memorizzare le introdotte modifiche, utilizzare l'opzione Salva e esci durante l'uscita alla schermata principale.
TARATURA	
Calibration Enc vel:6	Dopo essere entrati nella procedura di taratura nella riga in basso viene mostrata la velocità del rotore. Il controllore cercherà di movimentare lentamente il motore del dispositivo per identificare i suoi parametri. Nota bene! Durante la taratura niente può disturbare il movimento del rotore. Non tenerlo con la mano. Se così fosse, ripetere la procedura.

L'opzione assente nei cancelli di serie: GA, BASIC



#### PRIMO AVVIAMENTO

Al fine di garantire la sicurezza durante il primo avviamento osservare le seguenti regole:

- 1. Prima di collegare il dispositivo alla corrente, assicurarsi che tutti i cavi sono collegati in modo corretto.
- 2. L'incorretto collegamento dei cavi dell'encoder può causare che il funzionamento del dispositivo sarà imprevedibile. Prestare la massima attenzione durante l'avviamento di test.


#### TARTALOMJEGYZÉK

ILLESZTŐPROGRAM	74
MŰSZAKI ADATOK	
GLOBÁLIS FUNKCIÓK	
NAVIGÁLÁS	
FŐKÉPERNYŐ	
FŐMENÜ	
PARAMÉTEREK MENÜ	
BEÁLLÍTÁSOK MENÜ	
PIKTOGRAMOK KONFIGURÁLÁSA	
LICENSZ MENÜ	
TESZT ÜZEMMÓD	
SG SZÉRIA BERENDEZÉSEK	
VEZÉRLŐEGYSÉG BEMENETEK LEÍRÁSA	
BEÁLLÍTÁSOK MENÜ	
NULLÁS POZÍCIÓ	
KALIBRÁLÁS	
ELSŐ ELINDÍTÁS	
BA3/BR2/GA SZÉRIA BERENDEZÉSEK	
VEZÉRLŐEGYSÉG BEMENETEK LEÍRÁSA	
BEÁLLÍTÁSOK MENÜ	
NULLÁS POZÍCIÓ	
KALIBRÁLÁS	
ELSŐ ELINDÍTÁS	

## ILLESZTŐPROGRAM

A berendezés illesztőprogramját a berendezés gyártója által gyártott szoftver kezeli. A gyártó a szoftver használatát kizárólag a megvásárolt berendezéssel együtt és annak vezérléséhez engedélyezi. A fent említett licenszet a gyártó kizárólag a márkakereskedőnél megvásárolt termékekre adja. A licensz érvényességi ideje:

- 1. Hónap a berendezés értékesítésétől számítva (vásárlói hitel alapján).
- 2. Korlátlan idő a berendezés teljes árának a kifizetése után.

A szoftver minden típusú módosítását vagy átalakítását kizárólag a berendezés gyártójának írásos és részletes beleegyezésével hajtható végre. A szoftver használati engedélye nem foglalja magában a gyártó engedélye nélkül végrehajtott módosításokat vagy átalakításokat. A gyártó nem vállal felelősséget a berendezés megfelelő és biztonságos működéséért, amennyiben a berendezés illesztőprogramában bármilyen módosítás került végrehajtásra a gyártó beleegyezése nélkül.

A gyártó fenntartja a jogot a szoftver módosításának vagy fejlesztésének a bevezetésére. A szoftver frissítési szabályainak és módjainak a beszerzéséhez lépjen kapcsolatba a gyártó kereskedelmi osztályával. A berendezés a jelen dokumentációban elmentett standard szoftverrel kerül kiszállításra. A berendezés szoftverében végrehajtandó bárminemű módosítás végrehajtásának az igénye esetén kérjük lépjen kapcsolatba a gyártó kereskedelmi osztályával. A szoftver hordozója a berendezés illesztőprogramja.

## MŰSZAKI ADATOK

Tápellátás	24VDC / 24VAC
Tárolási páratartalom tartomány	10 - 90 %RH
Tárolási hőmérséklet tartomány	-40 - 85 °C
Munkavégzési páratartalom tartomány	10 - 90 %RH
Munkavégzési hőmérséklet tartomány	-20 - 70 °C
Tápellátás kimeneti terhelése	max 120W
Biztosíték	5A

- Illesztőprogram bemeneti jelei rövidre zárás jele 5V potenciálú bemeneti pinnek megfelelő testhez. Ennek a jelnek MIN: 0.2s, MAX: 1s közötti tartományban kell lennie
- Illesztőprogram kimeneti jelei az illesztőprogram kimeneti jelei potenciálmentes rövidre zárási jelek. Az alkalmazott kimeneti partytől függően, NO vagy NC jeleket kaphatunk. A visszatérő jel időtartama az illesztőprogram menüben konfigurálható.

### GLOBÁLIS FUNKCIÓK

A globális funkciók az összes típusú berendezés közös funkciói. A konkrét berendezés szériákra vonatkozó részekben csak a konkrét berendezés szériákra vonatkozó funkciók kerülnek bemutatásra.

#### NAVIGÁLÁS

Az illesztőprogram interfészén való mozgáshoz a forgásjeladó kerül felhasználásra. A forgásjeladó balra vagy jobbra forgatásával lépegetünk az aktuálisan kiválasztott menü szomszédos pozícióin. Az enkóder megnyomása, az aktuális pozíciótól függően, az érték módosítását vagy az almenübe való belépést eredményezi.



<sup>1.</sup> Kijelző, 2. Enkóder

FŐKÉPERNYŐ	
Q0:0 enc_error Q1:0 SG1 V1.1	<ul> <li>A berendezés táplálásra csatlakoztatása után megjelenik a vezérlőegység kijelzőjén a főképernyő. A baloldalon megjelennek a sorok állapotai (Q0 – bal irány sora, Q1 – jobb irány sora). A jobb felső sarokban az aktuális hibák leírásai vannak. Lehetségesek:</li> <li>Enc_error – enkóder hiba, nem csatlakoztatott vagy elromlott</li> <li>Lic_error – inaktív licensz</li> <li>Default_sett – hibásan leolvasott memória – beolvasott gyári beállítások</li> <li>connection_error – csatlakozási hiba a slave vezérlővel</li> <li>A jobb alsó sarokban kijelzésre kerül a szoftver aktuális verziója. Ha nem jelenik meg hiba üzenet, a vezérlő megjeleníti az optikai érzékelők állapotát. Az enkóder megnyomása után továbblép a főmenübe.</li> </ul>
FŐMENÜ	
>Parameters Settin9s Test mode Back <-	<ul> <li>A főmenüben az enkóder forgatásával lépkedünk.</li> <li>Az első oszlopban lévő nyil a kiválasztott pozíciót jelzi. Az enkóder megnyomása megerősíti a kiválasztást.</li> <li>A főmenü pozíciói: <ul> <li>Paraméterek – a berendezés aktuális paramétereinek a nézete</li> <li>Beállítások – a berendezés konfigurációja</li> <li>Teszt üzemmód</li> <li>Vissza – vissza a főmenübe</li> </ul> </li> </ul>
PARAMÉTEREK MENÜ	
<pre>&gt;Cycles: 10 Motor I: 0mA Enc: 0 Enc vel: 0 Back &lt;-</pre>	A paraméter menüben megjelenített pozíciók: Cycles – a berendezés által végrehajtott munkaciklusok száma Motor I – motor áram Enc – rotor enkóder pozíciója Enc vel – rotor aktuális sebessége Sensors – optikai érzékelők állapota Back – vissza a főmenübe
BEÁLLÍTÁSOK MENÜ	
>Language: PL	Nyelv konfiguráció Ez a beállítás lehetőséget ad az interfész nyelvének a kiválasztására. Az értesítések egy- ből le lesznek fordítva a nyelv módosítása után.
	Alapértelmezett beállítás: PL
>Free L: OFF Free L: OFF	<ul> <li>Szabad atrialadas forriegoralasa</li> <li>Egy adott irányú forgalom állandó szabad áthaladásának a beállítása. Lehetséges beállítások:</li> <li>OFF - szabad áthaladás kikapcsolva. Forgalom csak a külső jel fogadása után</li> <li>ON - szabad áthaladás bekapcsolva. A kapu ki van oldva az adott irányba</li> </ul>
	Alapértelmezett beállítás: OFF
>Queue size: 3	Sor hosszúságának a konfigurálása Ez a pozíció az elmentett bemeneti jelek beállítására szolgál. A konfiguráció 3 – 60 közötti érték beállítására ad lehetőséget. Alapértelmezett beállítás: 3
>Open time: 6s	Kioldási idő konfigurálása A kioldás időszámláló a kioldó jel fogadásakor kapcsol be. Ez idő letelte után törlődik az áthaladási engedély. A konfiguráció 3 – 60 közötti érték beállítására ad lehetőséget. Alapértelmezett beállítás: 6s

BEÁLLÍTÁSOK MENÜ	
>In. 1-4: open	<ul> <li>Bemeneti jelek funkcióinak a konfigurálása (IN 1-4)</li> <li>Az 1-4 Bem. beállítása lehetőséget ad az 1-2 IN és a 3-4 IN bemenetekhez rendelt funkciók meghatározásához. Elérhető lehetőségek:</li> <li>open - a belépés kioldásként működik</li> <li>free - a rövidre zárás az egyik bemeneten a szabad belépés funkció elindítását eredményezi az adott irányban</li> <li>lock - a rövidre zárás az egyik bemeneten a külső jelek vezérlőjének a blokkolását eredményezi az adott irányban az 5-6 és a 7-8 bemeneteken</li> <li>Alapértelmezett beállítás: open</li> </ul>
>Return type:pas	Visszatérő jel típusának a konfigurálása Ez a beállítás lehetőséget ad az elküldött visszatérő jel konfigurálására.
	<ul> <li>OPN/REC – a visszatérő jel egyből elküldésre kerül az áthaladás kioldása után</li> <li>CLS/END – a visszatérő jel elküldésre kerül az áthaladás blokkolása után</li> <li>PAS – a visszatérő jel elküldésre kerül a megfelelő áthaladás észrevételekor az</li> </ul>
	adott irányban • STR - a visszatérő jel elküldésre kerül a elindította a rotor mozgását
>Return dur:0.8s	Visszatérő jel időtartamának a konfigurálása A visszatérő jel időtartama 0.5s - 1.5s tartományban konfigurálható.
	Alapértelmezett beállítás: 0,8s
>Zero confi9	Nullás pozíció konfigurálása A Konfig zero funkció elindítása a konfigurálás módba való átlépést okoz zárt pozíció-
	ban, valamint nyitött pozicioban balra es jobbra. Ez a mod a következő pontokban kerül bemutatásra.
>Calibration	Kalibrálás A kalibrálás almenü lehetőséget ad a motor mozgásának nélkülözhetetlen paramétere- inek a beállítására. A következő pontokban kerülnek bemutatásra.
	Az opció nem elérhető a GA, BASIC szériájú kapukon.
>Licence	Licensz beállítása A licensz almenü lehetőséget ad a licensz feloldó kulcs megadására. A kulcs hibás me- gadása a pozíció ideiglenes zárolását eredményezi a beállítások menüben.
>Picto config	Piktogramok konfigurálása A piktogramok konfigurálása almenü lehetőséget ad a tájékoztató piktogramok konfi-
	gurálására. A következő pontokban kerül bemutatásra.
>Save & exit Cancel	<ul> <li>Bevezetett konfiguráció elmentése</li> <li>Mentés és kilépés – elmenti a módosított beállításokat és továbbvisz a főmenübe</li> <li>Mégsem – a módosított beállítások törölve lesznek és szintén továbblép a főmenübe</li> </ul>
ΡΙΚΤΩGRAΜΩΚ ΚΩΝΕΙGURÁL Δ΄5Δ	
	A piktogram konfigurálása menübe történő belépés után két opció közül választhatunk:
Picto type: >Standard	<ul> <li>Standard – standard piktogramok</li> <li>RGB – lehetőséget ad a nyitott áthaladást jelző 16 piktogram opció (külön a bal és a jobb oldalnak) valamint a zárt áthaladást jelző 4 piktogram opció (külön a bal és a jobb oldalnak) kiválasztására</li> </ul>



 $\setminus$  Figyelem: A teszt üzemmód elindításakor a berendezés mozgó elemeinek a hatótávolságában senki sem tartózkodhat.

## SG SZÉRIA BERENDEZÉSEK VEZÉRLŐEGYSÉG BEMENETEK LEÍRÁSA



Kimenet neve	Funkció a master vezérlőben	Funkció a slave vezérlőben
IN1	1 optikai érzékelő bemenete	bal irányba konfigurálható jel bemenete
IN2	test – nem használt	bemeneti jel teste
IN3	2 optikai érzékelő bemenete	jobb irányba konfigurálható jel bernenete
IN4	test – nem használt	bemeneti jel teste
IN5	3 optikai érzékelő bemenete	bal irányba konfigurálható jel bemenete

Kimenet neve	Funkció a master vezérlőben	Funkció a slave vezérlőben
IN6	test – nem használt	bemeneti jel teste
IN7	4 optikai érzékelő bemenete	jobb irányba konfigurálható jel kimenete
IN8	test – nem használt	bemeneti jel teste
IN9	5 optikai érzékelő bemenete	tűzvédelmi jel bemenete (normál rövidre zárt)
IN10	test – nem használt	tűzvédelmi jel teste
IN11	6 optikai érzékelő bemenete	nem használt
IN12	test – nem használt	nem használt
OUT 1-2	nem használ	bal irány NO visszatérő jele
OUT 2-3	nem használt	bal irány NO visszatérő jele
OUT 4-5	nem használt	bal irány NO visszatérő jobb
OUT 5-6	nem használt	bal irány NO visszatérő jobb
AUX	kommunikációs csatlakozó master – slave vezérlők között	kommunikációs csatlakozó master – slave vezérlők között
LED 1-6	master oldal piktogram vezérlő csatlakozó	slave oldal piktogram vezérlő csatlakozó
PWR	24VDC vagy 24VAC tápellátás	24VDC vagy 24VAC tápellátás
ENC	master vezérlő kar pozíciójának enkóder csatlakozója	slave vezérlő kar pozíciójának enkóder csatlakozója
BREAK 1-2	master vezérlő mozgórész vezérlő csatlakozó	slave vezérlő mozgórész vezérlő csatlakozó
MOTOR 1-2	master vezérlő motorvezérlő csatlakozó	slaves vezérlő motorvezérlő csatlakozó
BEEPER1-2	riasztó hangjelzés vezérlő csatlakozó	nem használt
FUSE	5A késleltetett biztosíték csatlakozó	5A késleltetett biztosíték csatlakozó

BEÁLLÍTÁSOK MENÜ	
>Wait pos.: Cent	Kar pozíció készenlét módban A kar beállítása áthaladásra várva. Ha a középsőtől eltérő pozíció kerül kiválasztásra, a berendezés az engedély nélküli áthaladási próba esetén arra az oldalra, amelyen a kapu nyitva van, bezár és bekapcsol a riasztó hangjelzés. Ezt a beállítást adott irányban történő lassú áthaladás funkcióval ajánlott használni. Alapértelmezett beállítás: Cen
>Fire al fun: L	Tűzvédelmi funkció konfigurálása Annak az iránynak a beállítása, amelyre kinyílik a berendezés tűzvédelmi jel fogadásakor.
>Fire al fun: L	Alapértelmezett beállítás: L



#### A nullás pozíció konfigurálási módja lehetőséget ad a berendezés karjának zárt és nyitott pozíciójának a beállítására.

Li Lista

Figyelem: A nullás pozíció beállítása során a motor és a mozgórész csatlakozójának lekapcsolva kell lenniük a vezérlőről. Vonatkozik ez mind a master, mind pedig a slave oldalra, mivel a nullás pozíciójuk beállítása egyszerre történik!

A nullás pozíció beállítása egyszerre történik a master és a slave vezérlő esetében, ha megfelelő közöttük a kommunikáció. A kijelzőn megjelenített adatok ellenőrzése csak a Master vezérlő beállításaira vonatkozik.



### ELSŐ ELINDÍTÁS

Az első elindítás alatti biztonság biztosításához a következő szabályokhoz kell alkalmazkodni:

- 1. A berendezés áramra csatlakoztatása előtt meg kell győződni róla, hogy az összes vezeték megfelelőn van csatlakoztatva.
- 2. A mozgórészek és a motor csatlakoztatását csak az enkóder működésének az ellenőrzése után végezze (menü paraméterek enkóder érték változnia kell a kar manuális mozgatásakor).
- 3. Ellenőrizze az optikai érzékelők csatlakoztatását (paraméterek menü) A 0 számjegy azt jelenti, hogy a korlát meg van szakítva, az 1, hogy a korlát nincs megszakítva.
- 4. A nullás pozíciók gyárilag vannak beállítva, de újbóli beállításuk szükségessége esetén le kell kapcsolni a mozgórész és a motor csatlakozóját.
- 5. Az enkóder vezetékek hibás csatlakoztatása azt eredményezheti, hogy a berendezés kiszámíthatatlanul fog viselkedni. A teszt elindítás során kellő óvatossággal kell eljárni.

## BA3/BR2/GA SZÉRIA BERENDEZÉSEK VEZÉRLŐEGYSÉG BEMENETEK LEÍRÁSA



Jel	Kivezetés leírása
IN 1-2	Bal irány külső jel bemeneti csatlakozó. A jel rövidre zárással kerül kioldásra. Ennek a bemenetnek a funkciója a vezérlő menüjének a szintjéről konfigurálható. Alapértelmezettként áthaladás engedélyezésére van konfigurálva.
IN 3-4	Bal irány külső jel bemeneti csatlakozó. A jel rövidre zárással kerül kioldásra. Ennek a bemenetnek a funkciója a vezérlő menüjének a szintjéről konfigurálható. Alapértelmezettként áthaladás engedélyezésére van konfigurálva.
IN 5-6	Bal irány áthaladás engedélyezési jel bemeneti csatlakozó. Az engedélyezés a csatlako- zó kivezetés rövidre zárásával következik be.
IN 7-8	Jobb irány áthaladás engedélyezési jel berneneti csatlakozó. Az engedélyezés a csatla- kozó kivezetés rövidre zárásával következik be.

Jel	Kivezetés leírása
IN 9-10	Tűzvédelmi jel bemeneti csatlakozó. A tűzvédelmi jel lehet NO (normál nyitott) vagy NC (normál zárt) a vezérlő menü konfigurációjától függően. A berendezés a tűzvédelmi jel fogadása után elindítja a lassú jobbról balra áthaladás módot.
IN 11-12	Áthaladást blokkoló jel bemeneti csatlakozó. Az IN11 és IN12 bemenetek rövidre zárása után a kapu blokád állapotba kapcsol – a berendezés nem reagál a kioldó jelekre.
OUT 1-3	Bal irány visszatérő jel relé kimeneti csatlakozó. A csatlakozó potenciálmentes NO (normál nyitott) valamint NC (normál zárt) jelet ajánló három pinnel rendelkezik. A visszatérő jel és annak fellépési ideje a menü beállításoktól függ.
OUT 4-6	Jobb irány visszatérő jel relé kimeneti csatlakozó. A csatlakozó potenciálmentes NO (normál nyitott) valamint NC (normál zárt) jelet ajánló három pinnel rendelkezik. A visszatérő jel és annak fellépési ideje a menü beállításoktól függ.
AUX	Bővítési modulokkal felhasználható csatlakozók.
LED	Berendezés munkaállapotát jelző fényjelzés (piktogramok) kimeneti csatlakozó.
PWR	24V AC vagy 24 DC tápcsatlakozók.
FUSE	Biztosíték csatlakozók – 5A késleltetett.
ENC	Kapu rotor pozíció enkóder csatlakozó (5 pin).
BREAK	Mozgórész vezérlőfeszültség kimeneti csatlakozó.
MOTOR	Rotor mozgás segédmotor vezérlőfeszültség kimeneti csatlakozó.
COIL_L	Bal irányú retesz tekercsének vezérlőfeszültség kimeneti csatlakozó.
COIL_R	Jobb irányú retesz tekercsének vezérlőfeszültség kimeneti csatlakozó.
DROP ARM	Kar leesés vezérlőfeszültség kimeneti csatlakozó
ENC_MEN	Menükezelő nyomógombos forgásjeladó.

Tekercs típus konfigurálása         Minden tekercs esetében két lehetőség közül választhatunk:         NOR – normál tekercs, áramkimaradáskor blokkolja a rotort         REV – fordított tekercs, áramkimaradáskor kioldva marad a rotor         Alapértelmezett beállítás: NOR
Rotor sebességének a konfigurálása Ez a beállítás lehetőséget ad a segédmotor teljesítményének a meghatározására. A beállítási tartomány 1 - 9. Alapértelmezett beállítás: 5 Ez az opció nem elérhető a GA, BASIC szériájú kapuk esetében
Tűzvédelmi jel funkció         A tűzvédelmi jel normál zárt (rövidzárlat utáni vészmód) vagy normál nyitott (rövidzárlat utáni vészmód) módban üzemelhet         NO – normál nyitott         NC – normál zárt
Kezdőmozgás konfigurálása         A vár. mozgás beállítása lehetőséget ad megfogalmazni, hogy a berendezésnek táplálásra csatlakoztatás után kezdőmozgást kell-e végeznie, és ha igen, melyik irányba.         Lehetséges beállítások:         L - balra mozgás         R - jobbra mozgás         None - nincs kezdő mozgás         Alapértelmezett beállítás: none         Ez az anció nom olárbatá o GA BASIC száriájú kapulk osotában



#### ELSŐ ELINDÍTÁS

Az első elindítás alatti biztonság biztosításához a következő szabályokhoz kell alkalmazkodni:

- 1. A berendezés áramra csatlakoztatása előtt meg kell győződni róla, hogy az összes vezeték megfelelőn van csatlakoztatva.
- 2. Az enkóder vezetékek hibás csatlakoztatása azt eredményezheti, hogy a berendezés kiszámíthatatlanul fog viselkedni. A teszt elindítás során kellő óvatossággal kell eljárni.



#### TABLA DE CONTENIDOS

SOFTWARE DEL MÓDULO	
PARÁMETROS TÉCNICOS	
FUNCIONES GLOBALES	
NAVEGACIÓN	
PANTALLA PRINCIPAL	
MENÚ PRINCIPAL	
MENÚ DE PARÁMETROS	
MENÚ DE CONFIGURACIÓN	
CONFIGURACIÓN DEL PICTOGRAMA	
MENÚ DE LICENCIA	
MODO DE PRUEBA	
DISPOSITIVOS SERIE SG	
DESCRIPCIÓN DE LOS TERMINALES DEL MÓDULO DE CONTROL	
MENÚ DE CONFIGURACIÓN	
CONFIGURACIÓN DE LA POSICIÓN CERO	
CALIBRACIÓN	
PRIMERA EJECUCIÓN	
DISPOSITIVOS SERIES BA3/BR2/GA	
DESCRIPCIÓN DE LOS TERMINALES DEL MÓDULO DE CONTROL	
MENÚ DE CONFIGURACIÓN	
CONFIGURACIÓN DE LA POSICIÓN CERO	91
CALIBRACIÓN	
PRIMERA EJECUCIÓN	91

### SOFTWARE DEL MÓDULO

La lógica del control del dispositivo está controlada por el software del fabricante del dispositivo. El fabricante concede una licencia para utilizar el software sólo en cooperación con el dispositivo comprado y con el fin de controlarlo. La licencia mencionada anteriormente es concedida por el fabricante para los productos comprados únicamente en los distribuidores autorizados. La licencia se concede para:

- 1. El tiempo de un mes desde la fecha de venta de los dispositivos (en base a un crédito comercial).
- 2. Un tiempo indefinido después de que se haya llevado a cabo el pago del dispositivo.

Los cambios o modificaciones en el software de cualquier tipo pueden ser introducidos por un consentimiento detallado y por escrito del fabricante del dispositivo solamente. El hecho de realizar cambios o modificaciones en el software sin el consentimiento del fabricante no está cubierto por la licencia con respecto al uso del software. El fabricante no se hace responsable del funcionamiento correcto y seguro del dispositivo si se han realizado cambios de cualquier tipo en el software de control del dispositivo sin el consentimiento del fabricante del dispositivo.

El fabricante se reserva el derecho de introducir cambios o actualizaciones en el software. Para obtener los términos y la forma de la actualización de software, se recomienda contactar con nuestro Departamento de Ventas. Todos los dispositivos se suministran con un software estándar almacenado descrito en este manual. Si es necesario realizar cambios de cualquier tipo en el software del dispositivo, se recomienda ponerse en contacto con el departamento de ventas del fabricante. Un portador de software es la lógica de control del dispositivo.

## PARÁMETROS TÉCNICOS

Fuente de alimentación	24VDC / 24VAC
Humedad de almacenamiento	10 - 90 %RH
Temperatura de almacenamiento	-40 - 85 °C
Humedad de funcionamiento	10 - 90 %RH
Temperatura de funcionamiento	-20 - 70 °C
Potencia de salida máxima	max 120W
Fusible	5A

- Señales de entrada del módulo Cortocircuito a tierra de un pin de entrada apropiado con potencial de 5V. La duración debe ser MIN: 0.2s, MAX: 1s.
- Señales de salida del módulo Señales de relé. Dependiendo de qué par de pines se utilice, las señales de salida pueden ser normales abiertas o normales cerradas. La duración de la señal de salida se puede configurar en el menú del controlador.

#### FUNCIONES GLOBALES

Las funciones globales son funciones comunes a todos los tipos de dispositivos. Las funciones específicas de una serie de dispositivos dada se describen en secciones que se refieren a una serie particular de dispositivos.

#### NAVEGACIÓN

Utilizar el codificador giratorio para navegar por el menú. Girar a la izquierda o a la derecha para cambiar entre las posiciones del menú. Pulsar el codificador para entrar en el submenú o para editar los valores de configuración.



<sup>1.</sup> Pantalla, 2. Codificador.

PANTALLA PRINCIPAL	
00:0 enc_error 01:0 SG1 V1.1	<ul> <li>La pantalla LED principal se muestra cuando la fuente de alimentación está encendida. A la izquierda se muestra el estado de la cola (Q0 - cola para la dirección izquierda, Q1 - cola para la dirección derecha). Los errores se muestran en la esquina superior derecha. Los posibles errores son:</li> <li>Enc_error- error del codificador, no conectado o dañado.</li> <li>Lic_error- licencia inactiva.</li> <li>Default_sett - memoria leida incorrectamente - configuración de fábrica cargada.</li> <li>En la esquina inferior derecha se muestra la versión actual del software. Pulsar el codificador para continuar con el menú principal.</li> </ul>
MENÚ PRINCIPAL	
>Parameters Settin9s Test mode Back <-	La posición elegida actualmente está señalada por una flecha. Al pulsar el codificador se confirma la elección. Posiciones del menú principal: Parameters - vista previa de los parámetros actuales. Settings - configuración del dispositivo. Test mode Back - volver a la pantalla principal.
MENÚ DE PARÁMETROS	
<pre>&gt;Cucles: 10 Motor I: 0mA Enc: 0 Enc vel: 0 Back &lt;-</pre>	<ul> <li>Elementos mostrados en el menú de parámetros:</li> <li>Cycles - cantidad de ciclos completados por el dispositivo.</li> <li>Motor I - valor medido actual del motor.</li> <li>Enc - posición del codificador del rotor.</li> <li>Enc vel - velocidad actual del rotor.</li> <li>Back - volver al menú principal.</li> </ul>
MENÚ DE CONFIGURACIÓN	
>Language: PL	<b>Configuración del idioma</b> Elegir el idioma de la interfaz. Ajuste predeterminado: PL.
>Free L: OFF Free L: OFF	<ul> <li>Función de entrada libre</li> <li>Configurar la entrada libre en la dirección deseada. Ajustes posibles:</li> <li>OFF - entrada libre apagada. El paso es posible sólo después de recibir una señal externa.</li> <li>ON - entrada libre encendida. El dispositivo se desbloquea en la dirección deseada.</li> </ul>
	Ajuste predeterminado: UFF.
>Queue size: 3	La longitud de la cola La longitud de la cola es el número máximo de señales de liberación enviadas en intervalos cortos que se pueden almacenar en la memoria del dispositivo. Valores a elegir entre: 1-99. Ajuste predeterminado: 3.
>Open time: 6s	Tiempo de apertura El tiempo se cuenta desde el momento en que se recibe la señal de liberación. Después de la expiración del tiempo el paso se bloquea de nuevo. Valores posibles a elegir entre: 3-60 segundos. Ajuste predeterminado: 6s.

MENÚ DE CONFIGURACIÓN	
>In. 1-4: open	<ul> <li>Configuración de las señales de entrada</li> <li>In. 1-4 define la función de las entradas IN 1-2 e IN 3-4. Posibles configuraciones:</li> <li>Abierto - Cortocircuito da como resultado la liberación del bloqueo del rotor.</li> <li>Libre - Cortocircuito activa la función de entrada libre.</li> <li>Bloqueo - el cortocircuito da como resultado el bloqueo de las señales externas.</li> </ul>
	Ajuste predeterminado: abierto.
>Return type:pas	<ul> <li>Tipo de señal de retroalimentación</li> <li>Su configuración define el tipo de señal de retroalimentación emitida por el dispositivo.</li> <li>Posibles configuraciones:</li> <li>OPN/REC - se envía una señal de retroalimentación inmediatamente después de que el paso esté desbloqueado.</li> <li>CLS/END - se envía una señal de retroalimentación después de que el paso esté bloqueado.</li> <li>PAS - se envía una señal de retroalimentación después de una detección de paso correcta en una dirección dada.</li> <li>STR - se envía una señal de realimentación después de iniciar el movimiento del rotor</li> </ul>
>Patuen due:0 Sc	Duración de la señal de retroalimentación Valores a elegir entre: 0,5 - 1,5 s.
	Ajuste predeterminado: 0.8s.
>Zero confi9	Posición cero Al seleccionar la opción de configuración cero se activa el modo de configuración de posición cero. Este modo junto con el modo de calibración se describe en las secciones siguientes.
>Calibration	<ul> <li>Calibración</li> <li>El submenú de calibración permite configurar los parámetros necesarios para el movimiento del motor.</li> <li>Se describen en los puntos siguientes.</li> <li>Esta opción no está disponible en las puertas de las siguientes series: GA, BASIC.</li> </ul>
>Licence	Licencia Este menú permite insertar la clave de licencia para desbloquear la licencia. Al enviar una clave incorrecta se produce un bloqueo temporal de este elemento de menú.
>Picto confi9	Configuración de los pictogramas El submenú de configuración de los pictogramas permite configurar los pictogramas de información. Se describe en los puntos siguientes.
>Save & exit Cancel	<ul> <li>Guardar la configuración</li> <li>Save &amp; exit - guarda los ajustes modificados y vuelve al menú principal.</li> <li>Cancel - descarta los ajustes modificados y vuelve al menú principal.</li> </ul>
	Al entrar en el menú de configuración de nictogramas, se nueden elegir dos onciones:
Picto type: >Standard	<ul> <li>Estándar - pictogramas estándar.</li> <li>RGB - da la posibilidad de elegir entre 16 opciones de pictogramas señalando un paso abierto (para el lado izquierdo y derecho por separado) y entre 4 opciones de pictograma que señalizan un paso cerrado (para el lado izquierdo y derecho).</li> </ul>



Precaución: Al iniciar el modo de prueba no puede haber ninguna persona dentro del rango de elementos móviles del dispositivo.

### **DISPOSITIVOS SERIE SG** DESCRIPCIÓN DE LOS TERMINALES DEL MÓDULO DE CONTROL



Símbolo	Función del controlador master	Función del controlador slave
IN1	Entrada del sensor óptico 1	Entrada de la señal ajustable en la dirección izquierda
IN2	Toma de tierra - no utilizado	Toma de tierra de la señal de entrada
IN3	Entrada del sensor óptico 2	Entrada de la señal ajustable en la dirección derecha
IN4	Toma de tierra - no utilizado	Toma de tierra de la señal de entrada
IN5	Entrada del sensor óptico 3	Entrada de la señal ajustable en la dirección izquierda

Símbolo	Función del controlador master	Función del controlador slave
IN6	Toma de tierra - no utilizado	Toma de tierra de la señal de entrada
IN7	Entrada del sensor óptico 4	Entrada de la señal ajustable en la dirección derecha
IN8	Toma de tierra - no utilizado	Toma de tierra de la señal de entrada
IN9	Entrada del sensor óptico 5	Entrada de la señal de lucha contra incendios (normalmente en cortocir- cuito)
IN10	Toma de tierra - no utilizado	Toma de tierra de la señal de lucha contra incendios
IN11	Entrada del sensor óptico 6	No utilizado
IN12	Toma de tierra - no utilizado	No utilizado
OUT 1-2	No utilizado	NO señal de retroalimentación para la dirección izquierda
OUT 2-3	No utilizado	NO señal de retroalimentación para la dirección izquierda
OUT 4-5	No utilizado	NO señal de retroalimentación para la dirección derecha
OUT 5-6	No utilizado	NO señal de retroalimentación para la dirección derecha
AUX	Conector de comunicación entre los controladores master – slave	Conector de comunicación entre los controladores master – slave
LED 1-6	Pictogramas de control del conector por el lado master	Pictogramas de control del conector por el lado slave
PWR	suministro 24VDC o 24VAC	suministro 24VDC o 24VAC
ENC	Conector del codificador de posición del brazo del módulo master	Conector del codificador de posición del brazo del módulo slave
BREAK 1-2	Conector que controla el puente electromagnético del módulo master	Conector que controla el puente electromagnético del módulo slave
MOTOR 1-2	Conector que controla el motor del módulo master	Conector que controla el motor del módulo slave
BEEPER1-2	Conector que controla un zumbador de alarma	No utilizado
FUSE	Conector de un fusible de tiempo 5A	Conector de un fusible de tiempo 5A

MENÚ DE CONFIGURACIÓN	
>Wait pos.: Cent	Posición del brazo en modo de espera Posición del brazo en modo de espera (en espera de una señal de disparo). Si esta configuración es diferente a la central, se recomienda utilizar esta configuración en combinación con el paso libre en esa dirección. Valor predeterminado: cen.
>Fire al fun: L	Configuración de la alarma de incendios Ajustar la dirección en la que se debe abrir el dispositivo en caso de recibir una señal de alarma de incendio. Ajuste predeterminado: L.

CONFIGURACIÓN DE LA POSICIÓN CERO	
Zero Pos: 1	<ul> <li>Después de entrar en el modo de configuración cero, la pantalla muestra la etapa de configuración.</li> <li>1. Posición abierta - Configurar los brazos en posición abierta (el lado no importa) y confirmar pulsando el codificador.</li> <li>2. Posición cerrada - Configurar los brazos en posición cerrada y confirmar pulsando el codificador.</li> <li>3. Posición abierta - Configurar los brazos en la posición abierta opuesta a la del paso 1.</li> <li>Luego confirmar pulsando el codificador.</li> </ul>
Master zero: OK	En el cuarto paso, las posiciones cero son validadas. Después de pulsar el codificador, se moverá al menú de configuración. Nota: Para guardar los cambios, utilizar los botones Guardar y Salir. Esto sólo se aplica al controlador master. La posición cero en el controlador slave se guarda inmediatamente después de una adecuada verificación.

Este modo es para definir una posición abierta y cerrada de los brazos de la puerta.



Advertencia: Al configurar la posición cero, el conector del motor y el freno electromagnético deben desconectarse del controlador. iEsto se aplica a ambos lados (master y slave) porque sus posiciones cero se configuran al mismo tiempo!

La configuración de la posición cero tiene lugar al mismo tiempo para el controlador master y slave si la comunicación entre ellos es correcta.



#### PRIMERA EJECUCIÓN

Con el fin de garantizar la seguridad durante la primera ejecución, se deben seguir las siguientes reglas:

- 1. Antes de conectar el dispositivo, asegurarse de que todos los cables estén correctamente conectados.
- Conectar el freno electromagnético y el motor después de comprobar el funcionamiento del codificador (menú parámetros codificador - el valor debe cambiar cuando se mueve manualmente el brazo).
- 3. Comprobar la conexión de los sensores ópticos (parámetros del menú). Un dígito O significa que la barrera está interrumpida, mientras que 1 significa que la barrera no está interrumpida.
- 4. Las posiciones cero vienen ajustadas de fábrica. En caso de que se necesite volver a configurarlas, desconectar el freno eléctrico y el motor del controlador.
- 5. La conexión incorrecta del codificador puede hacer que el dispositivo se comporte de una manera impredecible. Tomar precauciones adicionales de seguridad.

### DISPOSITIVOS SERIES BA3/BR2/GA

#### DESCRIPCIÓN DE LOS TERMINALES DEL MÓDULO DE CONTROL



Símbolo	Descripción
IN 1-2	Entrada de señal externa para la dirección derecha (NO). La función de esta entrada es configurable. De forma predeterminada, está configurado como permiso para pasar (consultar la documentación del software).
IN 3-4	Entrada de señal externa para la dirección izquierda (NO). La función de esta entrada es configurable. De forma predeterminada, está configurado como permiso para pasar (consultar la documentación del software).
IN 5-6	Entrada de señal de permiso para la dirección de paso izquierda (NO).

Símbolo	Descripción
IN 7-8	Entrada de señal de permiso para la dirección de paso derecha (NO).
IN 9-10	Entrada de señal de alarma de incendios. La señal se puede configurar NO o NC en la configuración del controlador. Después de recibir una señal de alarma de incendio, el dispositivo activa el modo de paso libre para ambas direcciones de paso.
IN 11-12	Entrada de señal de bloqueo. El cortocircuito provoca el bloqueo - el dispositivo no reacciona a las señales de liberación.
OUT 1-3	Salida de una señal de retroalimentación para la dirección izquierda. La salida consta de 3 pines que ofrecen señal NO y NC. La duración de la señal y el momento de su ocurrencia se pueden configurar en la configuración del controlador.
OUT 4-6	Salida de una señal de retroalimentación para la dirección derecha. La salida consta de 3 pines que ofrecen señal NO y NC. La duración de la señal y el momento de su ocurrencia se pueden configurar en la configuración del controlador.
AUX	Salida destinada a módulos de extensión.
LED	Salida de señales luminosas (pictogramas de diodos)
PWR	Conector de energía - 24VAC
FUSE	Fusible-5A tipo lento
ENC	Codificador de posición del rotor (5 pines).
BREAK	Salida de voltaje de control de freno electromagnético.
MOTOR	Salida de voltaje de control del motor.
COIL_L	Salida de voltaje de control de la bobina de dirección izquierda.
COIL_R	Salida de voltaje de control de la bobina de dirección derecha.
DROP ARM	Conector de salida de voltaje de control de la caída de los brazos.
ENC_MEN	Codificador giratorio con botón para la navegación en el menú.

MENÚ DE CONFIGURACIÓN	
>Coil 1: NOR Coil 2: REV	<ul> <li>Tipo de bobinas</li> <li>Hay dos opciones para cada bobina:</li> <li>NOR - bobina normal, durante una caída de energía el rotor permanece bloqueado.</li> <li>REV - bobina inversa, durante una caída de energía el rotor permanece desbloqueado.</li> <li>Aiuste predeterminado: NOR</li> </ul>
>Rotor speed: 5	Velocidad del rotor Este ajuste define la potencia del motor que soporta el movimiento del rotor. Valores posibles a elegir entre: 1-9. Ajuste predeterminado: 5. Esta opción no está disponible en las puertas de la serie GA y BASIC.
>Fire al: NO	<ul> <li>Función de alarma de incendios</li> <li>La señal de alarma de incendios puede funcionar en modo cerrado normal o en modo abierto normal.</li> <li>NO - abierto normal.</li> <li>NC - cerrado normal.</li> <li>Ajuste predeterminado: NO.</li> </ul>
>Init move: none	<ul> <li>Movimiento de inicio</li> <li>Esta configuración define si el dispositivo debe realizar un movimiento de inicio.</li> <li>Posibles configuraciones:         <ul> <li>L - movimiento en dirección izquierda.</li> <li>R - movimiento en dirección derecha.</li> <li>ninguno - ningún movimiento de inicio.</li> </ul> </li> <li>Ajuste predeterminado: none</li> <li>Esta opción po está disposible en las puertas de la serie GA y BASIC</li> </ul>

CONFIGURACIÓN DE LA POSICIÓN CERO	
Set zero pos no. 0	Después de entrar en el modo de configuración, configurar cada uno de los brazos en posición bloqueada. Cada una de las tres posiciones tiene que ser confirmada pulsando el codificador. La pantalla muestra el número de posición cero, el cual está siendo modificado actualmente (0, 1 ó 2).
10 360 740 OK	Una vez configuradas las tres posiciones cero, la pantalla muestra los valores guardados. Si los valores son correctos, aparece el mensaje "OK". Si los valores no son correctos, aparece el mensaje "Error". Esto significa que no se guardan los valores de las posiciones cero y el procedimiento se debe repetir. Independientemente del resultado de la configuración, después de presionar el codificador, aparecerá el menú de ajustes. Para guardar los cambios, elegir la opción Guardar y salir.
CALIBRACIÓN	
Calibration	Después de elegir la opción de calibración en la fila inferior de la pantalla se muestra la velocidad del rotor. El controlador tratará de mover lentamente el motor del dispositivo para identificar sus parámetros.
EUC AGT:P	Aviso: Durante la calibración nada debe interrumpir el movimiento del rotor. De lo contra- rio, el procedimiento debe repetirse.
	Esta opción no está disponible en las puertas de la serie GA y BASIC.
U_min:5 K:2 OK	Una vez finalizado el proceso de calibración, se visualizan los parámetros identifica- dos. Después de pulsar el codificador, el controlador vuelve al menú Configuración. Para guardar los cambios, elegir la opción Guardar y salir.
	Esta opción no está disponible en las puertas de la serie GA y BASIC.

#### PRIMERA EJECUCIÓN

Con el fin de garantizar la seguridad durante la primera ejecución, se deben seguir las siguientes reglas:

- 1. Antes de conectar el dispositivo, asegurarse de que todos los cables estén correctamente conectados.
- 2. La conexión incorrecta del codificador puede hacer que el dispositivo se comporte de una manera impredecible. Tomar precauciones adicionales de seguridad.

ES MÓDULO DE CONTROL



Cuprins	
SOFTWARE PENTRU DRIVER	
DATE TEHNICE	
FUNCȚII GLOBALE	
NAWIGAȚIE	
ECRAN PRINCIPAL	
MENIU PRINCIPAL	
MENIU PARAMETRI	
MENIU SETĂRI	
CONFIGURAREA PICTOGRAMELOR	
MENIU LICENȚĂ	
MOD DE TESTARE	
DISPOZITIVE DIN SERIA SG	
DESCRIEREA INTRĂRILOR DE DRIVER	
MENIU SETĂRI	
POZŢIA ZERO	
CALIBRARE	
PRIMA PORNIRE	
DISPOZITIVE DIN SERIA BA3/BR2/GA	
DESCRIEREA INTRĂRILOR DE DRIVER	
MENIU SETĂRI	
POZIŢIA ZERO	
CALIBRARE	
PRIMA PORNIRE	

### SOFTWARE PENTRU DRIVER

Driverul dispozitivului este controlat de software-ul creat de către producătorul dispozitivului. Producătorul acordă licența pentru utilizarea software-ului numai în ceea ce privește asistarea dispozitivului achiziționat și pentru controlul acestuia. Licența mai sus menționată este acordate nuai pentru produse cumpărate de la un reprezentant autorizat. Licența este acordată pentru o perioadă de:

- 1. O lună de la vânzarea dispozitivelor (pe baza creditului comercial).
- 2. O perioadă nedeterminată după achitarea întregului preț pentru dispozitiv.

Orice modificări la software se pot face numai pe baza acordului scris și detaliat al producătorului dospozitivului. Licența pentru utilizarea software-ului nu include efectuarea modiciărilor în software fără acordul producătorului. Producătorul nu răspunde pentru funcționarea corectă și sigură a dispozitivului în cazul introducerii oricăror modificări în software-ul de comandă a dispozitivului fără acordul lui.

Producătorul își rezerva dreptul de a introduce modificări sau inovații în software. Pentru a obține condițiile și modalitățile de actualizare a software-ului, contactați departamentul de vânzări al producătorului. Dispozitivele se livrează cu software-ul standard înregistrat, descris în prezenta documentație. În cazul în care aveți nevoie de a face orice modificări în software-ul dispozitivului, contactați departamentul comercial al producătorului. Suportul de stocare pentru software este driverul dispozitivului.

### DATE TEHNICE

Alimentare	24VDC / 24VAC
Umiditatea de depozitare	10 - 90 %RH
Temperatura de depozitare	-40 - 85 °C
Umiditatea în timpul funcționării	10 - 90 %RH
Temperatura de funcționare	-20 - 70 °C
Sarcina ieșirii de alimentare	max 120W
Siguranță	5A

- Semnale de intrare a driverului semnal de scurtcircuit la masa pinu-ului de intrare potrivit cu potențialul de 5V. Acest semnal trebuie să fie între MIN: 0.2s, MAX: 1s
- Semnale de ieșire a driver-ului semnalele de ieșire a driverului sunt semnale de scurtcicuit fără potențial. În funcție de cardul de ieșiri utilizat, se pot obține semnalele NO sau NC. Durata semnalului de răspuns poate fi configurată în meniul driverului.

### FUNCȚII GLOBALE

Funcțiile globale sunt funcții comune pentru toate tipurile de dispozitive. În capitole care se referă la anumite serii de dispozitive sunt descrise funcțiile secifice doar pentru anumite serii de dispozitive.

#### NAWIGAŢIE

Pentru navigarea prin interfața driverului se utilizează encoderul rotativ. Prin rotirea acestuia spre stânga sau spre dreapta navigați între pozițiile vecine ale meniului ales. Apăsarea encoderului cauzează, în funcție de poziția în care vă aflați, modificarea valorii sau intrarea în submeniu.



<sup>1.</sup> Ecran de afișare, 2. Encoder

ECRAN PRINCIPAL	
00:0 enc_error 01:0 SG1 V1.1	După coectarea dispozitivului la sursa de alimentare, pe ecranul de afișare al driverului apare ecranul principal. În partea stângă este afișată starea cozii (Q0 - coadă pentru direcția stângă, Q1 - coada pentru direcția dreaptă). În colțul drept de sus sunt afișate descrieri de erori existente în prezent. Acestea pot fi: • Enc_error - eroare de encoder, neconectat sau defect • Lic_error - licență inactivă • Default_sett - memorie citită eronat - setările din fabrică încărcate • connection_error - eroare de conectare cu driverul slave În colțul drept de jos este afișată versiunea actuală de software. În cazul în care nu este afișat mesajul de eroare, driverul afișează starea senzorilor optici. După apăsarea en- coderului are loc trecerea la meniul principal.
MENIU PRINCIPAL	
>Parameters Settin9s Test mode Back <-	Navigarea prin meniul principal se efectuează prin rotirea encoderului. Săgeata din prima coloană indică poziția selectată. Apăsarea encodereului confirmă se- lecția. Pozițiile meniului principal: Parameters – monitorizarea parametrilor actuali ai dispozitivului Settings – configurarea dispozitivului Test mode Back – revenire la ecran principal
MENIU PARAMETRI	
<pre>&gt;Cycles: 10 Motor I: 0mA Enc: 0 Enc vel: 0 Back &lt;-</pre>	Pozițiile afișate în meniul de parametri: Cycles – numărul de cicluri de lucru realizate de dispozitiv Motor I – curentul motorului Enc – poziția de encoder rotor Enc vel – viteza actuală a rotorului Sensors – starea de senzori optici Back – revenire la meniul principal
MENIU SETĂRI	
>Language: PL	Configurarea limbii Această setare pemite alegerea limbii de interfață. Mesajele sunt traduse imediat după schimbarea limbii.
	Setarea implicită: PL
>Free L: OFF Free L: OFF	<ul> <li>Configurarea funcției de trecere liberă</li> <li>Setarea deblocării permanente pentru trecere într-o anumită direcție. Setările posibile:</li> <li>OFF - trecerea liberă dezactivată. Trecerea are loc numai după primirea semnalului exterior</li> <li>ON - trecerea liberă activată. Poarta este deblocată în direcția respectivă</li> </ul>
	Setarea Implicită: UFF
>Queue size: 3	Configurarea lungimii de cozi Această poziție servește pentru setarea numărului de semnale de intrare memorizate. Configurarea permite alegerea acestei valori din intervalul de 3 - 60 Setarea implicită: 3
>Open time: 6s	<b>Configurarea duratei de deblocare</b> Contorul timpului de deblocare este activat odată cu primirea semnalului de declanșare. După expirarea acestui timp, permisul pentru trecere este anulat. Configurarea permite alegerea acestei valori din intervalul de 3 - 60 secunde. Setarea implicită: 6s

MENIU SETĂRI	
>In. 1-4: open	<ul> <li>Configurarea semnalelor de intrare (IN 1-4)</li> <li>Setarea Intr. 1-4 permite determinarea funcției atribuite intrărilor IN 1-2. și IN 3-4.</li> <li>Posibilitățile disponibile: <ul> <li>open - intrările acționează ca declanșare</li> <li>free - scurticuitul pe una dintre intrări provoacă activarea funcției de trecere liberă în anumită direcție</li> <li>lock - scurticuitul pe una dintre intrări provoacă blocarea driverului pentru semnale exterioare în anumită direcție pe intrările 5-6 și 7-8</li> </ul> </li> <li>Setarea implicită : open</li> </ul>
)Paturn tupa:sac	Configurarea tipului de semnal de răspuns Această setare permite configurarea tipului de semnal de răspuns trimis.
	<ul> <li>Posibilitățile disponibile:</li> <li>OPN/REC - semnalul de răspuns este trimis imediat după deblocarea trecerii</li> <li>CLS/END - semnalul de răspuns este trimis după blocarea trecerii</li> <li>PAS - semnalul de răspunseste trimis după detectarea trecerii corecte în anumită direcție</li> <li>STR - Un semnal de reacție este trimis după inițierea mișcării rotorului</li> </ul>
>Return dur:0.8s	Configurarea duratei semnalului de răspuns Durata semnalului derăspuns poate fi selectată din intervalul de 0.5s - 1.5s.
	Setarea implicită : 0,8s
>Zero confi9	Configurarea poziției zero Activarea funcției de Config zero duce latrecerea în modul de configurare a poziției în- chise și deschise spre stânga și dreapta. Acest mod este descris în următoarele secțiuni.
NC = 1 4 lass = 4 4 lass	Calibrare
veerren gerenn	Submeniui calibrare permite setarea parametrilor necesari ai runcționarii motoarelor.
	Acesua sone desensi in securito in ormacoare. Ontiunea nu este disnonibilă nentru treceri din seria: GA BASIC
>Licence	Setările licenței Submeniul licenței permite introducerea cheii de deblocare a licenței. Introducerea ero- nată a cheii duce la blocarea temporară a acestei poziții în meniul de setări.
>Picto confi9	Configurarea pictogramelor Submeniul de configurare a pictogramelor permite configurarea pictogramelor infor- mative. Acesta este descris în următoarele secțiuni.
>Save & exit Cancel	<ul> <li>Salvarea configurării introduse</li> <li>Save &amp; exit - păstrează setările modificate și mută în meniul principal</li> <li>Cancel - setările modificate sunt respinse și urmează trecerea în meniul principal</li> </ul>
	Dună intrarea în meniul de configurare a nictogramolor aveit de alec deuă entiunit
Picto type: >Standard	<ul> <li>Standard – pictograme standard</li> <li>RGB – oferă posibilitatea de alegerea dintre cele 16 opțiuni de pictigramă de semna- lizare a trecerii deschise (deparat pentru partea stângă și dreaptă) și 4 dintre opțiuni de pictogramă de semnalizare a trecerii închise (separat pentru partea stângă și dreaptă)</li> </ul>



Atenție: La activarea modului de testare în apropierea elementelor mobile ale dispozitivului nu poate rămâne nicio persoană.

## DISPOZITIVE DIN SERIA SG DESCRIEREA INTRĂRILOR DE DRIVER

1



leșire	Funcția în driver master	Funcția în driver slave
IN1	Intrare senzor optic 1	Intrare semnal configurabil în direcția stângă
IN2	masă – nu este folosită	Masă semnal de intrare
IN3	Intrare senzor optic 2	Intrare semnal configurabil în direcția dreaptă
IN4	masă – nu este folosită	masă semnal de intrare
IN5	Intrare senzor optic 3	intare semnal de declanșare în direcția stângă

leșire	Funcția în driver master	Funcția în driver slave
ING	masă – nu este folosită	Masă semnal de intrare
IN7	Intrare senzor optic 4	Intrare semnal de declanșare în direcția dreaptă
IN8	masă – nu este folosită	masă semnal de intrare
IN9	Intrare senzor optic 5	Intrare semnal de incendiu (în mod normal scurtcircuit)
INIO	masă – nu este folosită	Masă semnal de incendiu
IN11	Intrare senzor optic 6	nefolosită
IN12	masă – nu este folosită	nefolosită
OUT1-2	nefolosită	semnal de răspuns NO pentru direcția stângă
OUT 2-3	nefolosită	semnal de răspuns NO pentru direcția stângă
OUT 4-5	nefolosită	semnal de răspuns NO pentru direcția dreapta
OUT 5-6	nefolosită	semnal de răspuns NO pentru direcția dreapta
AUX	mufă de comunicare între drivere master - slave	mufă de comunicare între drivere master - slave
LED 1-6	conector de control pictograme modul master	Conector de control pictograme modul slave
PWR	alimentare 24VDC sau 24VAC	alimentare 24VDC sau 24VAC
ENC	conector encoder de poziție de braț modul master	conector encoder de poziție de braț modul slave
BREAK 1-2	conector de control încuietoare electromagnetică modul master	conector de control încuietoare electromagnetică modul slave
MOTOR 1-2	Conector de control motor modul master	Conector de control motor modul slaves
BEEPER1-2	Conector de control semnal de alarmă	nefolosită
FUSE	Conector siguranță rapidă 5A	Conector siguranță rapidă 5A





Modul de configurare a poziției zero permite setarea poziției deschise și închise a brațelor dispozitivului.



Atenție: În timpul setării poziției zero, conectorul motorului și încuietoarele electromagnetice se vor deconecta de la driverul. Aceasta se referă atât la modulul master cât și slave deoarece setarea pozițiilor lor zero se face în mod concomitent!

Setarea poziției zero se realizează concomitent pentru driverul master și slave în cazul în care comunicarea între ei este corecte. Verificarea datelor de pe ecran de afișare se referă doar la setările driverului Master.

CALIBRARE	
>k: 25 u min: 25 k slave: 25 u min slave: 25 Back <-	<ul> <li>După intrarea în submeniul de calibrare aveți posibilitate de modifica anumiți parametri de lucru ai algoritmului de control. Pentru a edita poziția respectivă apăsați butonul enoderului și apoi prin rotire ridicați sau reduceți valoarea editată.</li> <li>k - influențează viteza generală a traficului. În cazul în care brțul prezintă tendința de a sări peste poziția de oprire și apoi de revenire, reduceți acest parametru iar în cazul în care brațul se mișcă prea lent, acesta trebuie ridicat</li> <li>u min - influențează viteza de ajungere. În cazul în care brațul nu ajunge la poziția dorită ceea ce este semnalat prin semanlul de alarmă și blocare temporare, creșteți acest parametru. Reducerea acestui parametru se realizează în care brațul prezintă tendința de a sări peste poziția dorită.</li> <li>Salvarea valorilor setate are loc după alegerea opțiunii Înapoi și apoi Salvează și ieși.</li> </ul>

#### PRIMA PORNIRE

Pentru a asigura siguranța în timpul primei porniri, respectați următoarele principii:

- 1. Înante de a conecta dispozitivul la curent verificați dacă toate cablurile sunt conectate corect.
- 2. Încuietoarele și motorul conectați abia după verificarea funcționării encoderului (menu parametri encoder valoarea trebuie să se schimbe în timpul manevrării manuale a brațului).
- 3. Verificați conectarea senzorilor optici (meniu parametri) Cifra 0 înseamnă că bariera este întreruptă iar cifra 1 că bariera nu este întreruptă.
- 4. Pozițiile zero sunt setate din fabric însă în cazul necesității de resetare, deconectați încuietoarele și motorul.
- 5. Conectarea incorectă a cablurilor de encoder poate provoca funcționarea imprevizibilă a dispozitivului. În timpul testului de pornire păstrați prudența deosebită.

### DISPOZITIVE DIN SERIA BA3/BR2/GA DESCRIEREA INTRĂRILOR DE DRIVER



leșire	Descrierea ieșirii
IN 1-2	Conector de intrare semnal exterior pentru direcția stângă. Semnalul este declanșat prin scurtcircuit. Funcția acestei intrări este configurată de la nivelul meniului de driver. În mod implicit este configurată ca permis pentru trecere
IN 3-4	Conector de intrare semnal exterior pentru direcția dreaptă. Semnalul este declanșat prin scurtcircuit. Funcția acestei intrări este configurată de la nivelul meniului de driver. În mod implicit este configurată ca permis pentru trecere.
IN 5-6	Conector pentru intrarea semnalului de autorizație de trecere pentru direcția stângă. Autorizația are loc după scurtcircuitarea ieșirilor de conector.
IN 7-8	Conector de intrare a semnalului de autorizație a trecerii pentru direcția dreaptă. Autorizația are loc după scurtcircuitarea ieșirilor de conector.

leșire	Descrierea ieșirii
IN 9-10	Conector intrarea semnalului anti-incendiu. Semnalul anti-incendiu poate fi NO (deschis normal) sau NC (închis normal) în funcție de configurația meniului driverului. Dispozitivul, după primirea semnalului anti-incendiu, pornește modul de trecere liberă pentru partea dreaptă și stângă.
IN 11-12	Conector de intrare a semnalului de blocare a trecerii. După scurtcircuitarea intrărilorIN11 și IN12 turnichetul trece în starea de blocare – dispozitivul nu răspunde la semnale de declanșare.
OUT 1-3	Conectorul intrării transmițătorului de semnal de răspuns pentru direcția stângă. Conectorul are trei pin-uri care oferă semnalul fără potențial NO (deschis normal) și NC (închis normal). Durata semnalului derăspuns și momentul apariției acestuia depind de setările din meniu.
OUT 4-6	Conectorul intrării transmițătorului de semnal de răspuns pentru direcția dreapta. Conectorul are trei pin-uri care oferă semnalul fără potențial NO (deschis normal) și NC (închis normal). Durata semnalului derăspuns și momentul apariției acestuia depind de setările din meniu.
AUX	Conectorul pentru utilizare cu module de extinderi.
LED	Conectorul ieșirii semnalelor luminoase (pictograme) care semnalizează starea de lucru a dispozitivului.
PWR	Conector de alimentare 24V AC sau 24 DC.
FUSE	Conector de siguranță rapidă – 5A.
ENC	Conectorul enoderului de poziție a rotorului turnichetului (5 pin).
BREAK	Conector de ieșire de tensiune de control al încuietorii electromagnetice.
MOTOR	Conectorul de ieșire de tensiune de control al motorului de asistare a mișcării rotorului.
COIL_L	Conector de ieșire de tensiune de control al bobinei zăvorului pentru direcția stângă
COIL_R	Conector de ieșire de tensiune de control al bobinei zăvorului pentru direcția dreapta
DROP ARM	Conectorul ieșirii de tensiune de control al căderii brațului
ENC_MEN	Encoder rotativ cu butonul pentru utilizarea meniului.
MENIU SETARI	

>Coil 1: NOR Coil 2: REV	<ul> <li>Configurarea tipului de bobină</li> <li>Pentru fiecare bobină aveți de ales două posibilități:</li> <li>NOR - bobină normală, după pană de curent blochează rotorul</li> <li>REV - bobină reversibilă, după pană de curent deblochează rotorul</li> <li>Setarea implicită: NOR</li> </ul>
>Rotor speed: 5	Configurarea vitezei de rotor Această setare permite definirea puterii motorului auxiliar. Intervalul de această setare este de 1 - 9. Setare implicită: 5 Această opțiune nu există în turnicheți din seria: GA, BASIC
>Fire al: NO	<ul> <li>Funcția de semnal anti-incendiu</li> <li>Semnalul anti-incendiu poate funcționa în modul nromal închis (mod de urgență după scurtcircuit) sau normal deschis (mod de urgență după scurtcircuit)</li> <li>N0 - normal deschis</li> <li>NC - normal închis</li> <li>Setarea implicită: N0</li> </ul>
>Init move: none	Configurarea mişcării inițiale         Setarea Mișcare inițial, permite definirea dacă dispozitivul după conectarea         Ia sursa de alimentare va realiza mișcarea inițială iar dacă da atunci în ce         direcție. Posibiltăți de setare:         L – mișcarea în partea stângă         R – mișcarea în partea dreaptă         none – fără mișcare inițială         Setarea implicită: none         Opțiunea nu este disponibilă în cazul turnicheților din seria: GA, BASIC

POZIŢIA ZERO	
Set zero pos no. Ø	După intrarea în modul de configurare zero setați fiecare braț pe rând în poziția de blo- care. Fiecare poziție zero se va confirma prin apăsarea enoderului. Pe ecranul va apărea numărul de poziția zero care este în prezent definită (0, 1 etc) Momentul apăsării encod rului este momentul de memorizare a poziției. În timpul setării poziției zero, driverul în mod automat se va orienta în ceeace privește rotorul și permite la setarea a trei sau patru poziții zero.
10 360 740 OK	După definirea tuturor pozițiilor zero, pe ecranul vor apărea valorile salvate. În cazul în care acestea sunt corecte va apărea mesajul OK. Dacă valorile sunt greșite, va apărea mesajul Error. Aceasta înseamnă că valorile pozițiilor zero nu vor fi salvate și procedura trebuie repetată. Indiferent de rezultatul, după apăsarea encoderului veți trece în meniul de setări. Pentrua salva modificările introduse, utilizați opțiunea Salvează și ieși în timpul trecerii la ecran principal.
CALIBRARE	
Calibration Enc vel:6	După intrarea în meniul de calibrare, în partea de jos a ecranului este afișată viteza roto- rului. Driverul va porni încet motorul dispozitivului pentru a identifica parametrii acestuia. Atențiel: În timpul calibrării mășcarea rotorului nu poate fi perturbată. Acesta nu poate fi ținut cu mână. Dacă așa se întâmplă, procedura trebuie repetată.
	Opțiunea nu este disponibilă în cazul turnicheților din seria: GA, BASIC
U_min:5 K:2 OK	După finalizarea procedurii de calibrare, vor apărea parametrii identificați. După apăsarea encoderului, veți trece în meniul de setări. Pentrua salva modificările introduse, utilizați opțiunea Salvează și ieși în timpul trecerii la ecran principal.
	Opțiunea nu este disponibilă în cazul turnicheților din seria: GA, BASIC

#### PRIMA PORNIRE

Pentru a asigura siguranța în timpul primei porniri, respectați următoarele principii:

- 1. Înante de a conecta dispozitivul la curent verificați dacă toate cablurile sunt conectate corect.
- 2. Conectarea incorectă a cablurilor de encoder poate provoca funcționarea imprevizibilă a dispozitivului. În timpul testului de pornire păstrați prudența deosebită.



Содержание	
ПРОГРАММНОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ КОНТРОЛЛЕРА	
ТЕХНИЧЕСКИЕ ДАННЫЕ	
ОБЩИЕ ФУНКЦИИ	
НАВИГАЦИЯ	
ГЛАВНЫЙ ЭКРАН	
ГЛАВНОЕ МЕНЮ	
ПАРАМЕТРЫ МЕНЮ	
НАСТРОЙКИ МЕНЮ	
НАСТРОЙКА ПИКТОГРАММ	
МЕНЮ ЛИЦЕНЗИИ	
УСТРОЙСТВА СЕРИИ SG	
ОПИСАНИЕ ВХОДОВ КОНТРОЛЛЕРА	
НАСТРОЙКИ МЕНЮ	
НУЛЕВАЯ ПОЗИЦИЯ	
КАЛИБРОВКА	
ПЕРВЫЙ ЗАПУСК	
УСТРОЙСТВА СЕРИИ ВАЗ/BR2/GA	
ОПИСАНИЕ ВХОДОВ КОНТРОЛЛЕРА	110
НАСТРОЙКИ МЕНЮ	111
НУЛЕВАЯ ПОЗИЦИЯ	111
КАЛИБРОВКА	111
ПЕРВЫЙ ЗАПУСК	

### ПРОГРАММНОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ КОНТРОЛЛЕРА

Контроллер устройства управляется программным обеспечением, изготовленным производителем. Производитель предоставляет лицензию на использование программного обеспечения только для взаимодействия с купленным устройством для его управления. Вышеуказанную лицензию производитель предоставляет только для продуктов, купленных у сертифицированного представителя. Лицензия предоставляется на период:

- 1. Месяца после покупки устройства (на основании коммерческого кредита).
- 2. На неопределенное время после полной уплаты за устройство.

Любые изменения или модификации в программном обеспечении могут быть внесены только на основании письменного и специального согласия производителя устройства. Лицензия на использование программного обеспечения не включает в себя внесение изменений или модификаций в программном обеспечении без разрешения производителя. Производитель не несет ответственности за правильную и безопасную работу устройства в случае внесения каких-либо изменений в управляющее программное обеспечение без его согласия.

Производитель оставляет за собой право вносить изменения или инновации в программное обеспечение. Для того, чтобы узнать правила и способы обновления программного обеспечения, необходимо обратиться в отдел продаж производителя. Устройства поставляются с записанным стандартным программным обеспечением, описанным в данном документе. В случае необходимости внесения каких-либо изменений в программном обеспечении устройства, пожалуйста, обратитесь в отдел продаж производителя. Носителем программного обеспечения является контроллер устройства.

Питание	24VDC / 24VAC
Границы влажности при хранении	10 - 90 %RH
Границы температуры при хранении	-40 - 85 °C
Границы влажности при работе	10 - 90 %RH
Границы температуры при работе	-20 - 70 °C
Нагрузка выхода питания	max 120W
Плавкая вставка	5A

### ТЕХНИЧЕСКИЕ ДАННЫЕ

- Входные сигналы контроллера сигнал заземления соответствующего входного пина с потенциалом 5V. Данный сигнал должен быть в пределах МИН.: 0.2 с., МАКС.: 1 с.
- Выходные сигналы контроллера выходные сигналы контроллера это беспотенциальные сигналы замыкания. В зависимости от использованной партии выходов можем получить сигналы NO или NC. Время продолжительности сигнала можно настроить в меню контроллера.

### ОБЩИЕ ФУНКЦИИ

Общие функции – это функции единые для всех видов устройств. В разделах, которые относятся к конкретным сериям устройств, описаны функции, подходящие только конкретным сериям устройств.

### НАВИГАЦИЯ

Для пользования интерфейсом контроллера используется вращательный энкодер. При повороте влево или вправо переходим на соседние позиции выбранного меню. Нажатие на энкодер приводит, в зависимости от позиции на которой находится, к изменению значения или входу в подменю.



1. Дисплей, 2. Энкодер

ГЛАВНЫЙ ЭКРАН	
00:0 enc_error 01:0 SG1 V1.1	<ul> <li>При подключении устройства к электропитанию на дисплее контроллера появляется главный экран. Слева отображается состояние очередей (Q0 - очередь для левого направления). В правом верхнем углу находятся описания появляющихся в данный момент ошибок. Возможны такие ошибки:</li> <li>Enc_error - ошибка энкодера, не подключенный или неисправный</li> <li>Lic_error - лицензия не активна</li> <li>Default_sett - ошибка чтения памяти - загрузка заводских настроек connection_error – ошибка подключения с контроллером slave</li> <li>B правом нижнем углу отображается актуальная версия программного обеспечения. В случае отсутствия появления ошибок контроллер отображает состояние оптических датчиков. После нажатия энкодера происходит переход в главное меню.</li> </ul>
ГЛАВНОЕ МЕНЮ	
>Parameters Settin9s Test mode Back <-	В меню перемещаемся с помощью вращения энкодера. Стрелка в первой строчке показывает выбранную позицию. Нажатие энкодера подтверждает выбор. Позиции главного меню: • Parameters - просмотр актуальных параметров устройства • Settings - конфигурация устройства • Test mode • Back - возврат на главный экран
ПАРАМЕТРЫ МЕНЮ	
<pre>&gt;Cucles: 10 Motor I: 0mA Enc: 0 Enc. 0 Enc. 0 Back &lt;</pre>	Позиции, отображаемые в меню параметры • Cycles - количество циклов работы, которое выполнило устройство • Motor I - ток двигателя • Enc - позиция энкодера ротора • Enc vel - актуальная скорость ротора • Sensors – состояние оптических датчиков • Back - возврат в главное меню

НАСТРОЙКИ МЕНЮ	
>Language: PL	Настройка языка Данная настройка позволяет выбрать язык интерфейса. Сообщения сразу переводятся после выбора языка.
	настройки по умолчанию. Польский язык Настройка функции свободного прохода
>Free L: OFF Free L: OFF	<ul> <li>Настройка постоянного разблокирования прохода для движения в данном направлении. Возможные настройки:</li> <li>OFF - свободный проход выключен. Движение происходит только после получения внешнего сигнала</li> <li>ON - свободный проход включен. Турникет разблокирован для данного направления</li> </ul>
	Настройки по умолчанию: OFF
>Queue size: 3	Настройка протяженности очереди Данная позиция служит для установки количества запоминаемых входящих сигналов. Настройка дает возможность выбрать значения от 3 до 60
	Настройки по умолчанию: 3
>Open time: 6s	Пастроика времени разолокирования Счетчик времени разблокирования включается вместе с получением сигнала запуска. По истечению этого времени разрешение на проход аннулируется. Настройка дает возможность выбрать значения от 3 до 60 секунд. Настройки по умолчанию: 6s
	Настройка функций входных сигналов (IN 1-4)
>1n. 1-4: open	<ul> <li>Настройка Вх. 1-4 позволяет определить функцию входов IN 1-2. и IN 3-4.</li> <li>Доступные возможности:</li> <li>open - входы действуют на запуск</li> <li>free - соединение на каком-нибудь из входов приводит к запуску функции свободного входа в данном направлении.</li> <li>lock - соединение на каком-нибудь из входов приводит к блокированию контроллера на внешние сигналы в данном направлении на входах 5-6 и 7-8</li> </ul>
	Настройки по умолчанию: open
>Return type:pas	<ul> <li>Настройка вида обратного сигнала</li> <li>Эта настройка позволяет настроить вид высылаемого обратного сигнала.</li> <li>Доступные возможности:</li> <li>OPN/REC - обратный сигнал высылается сразу после разблокирования прохода</li> <li>CLS/END - обратный сигнал высылается после блокировки прохода</li> <li>PAS - обратный сигнал высылается после обнаружения правильного прохода в данном направлении</li> <li>STR - a feedback signal is sent after initiating the rotor's movement</li> </ul>
	Настройка продолжительности обратного сигнала
2Return dur:0.8s	продолжительность ооратного сигнала можно выорать в пределах от 0.5 С 1.5 С.
>Zero confi9	Настройка нулевой позиции Использование функции Настр.нулевой позиции приводит к переходу в режим настройки закрытой и открытой позиции влево и вправо. Данный режим описывается в следующих пунктах.
>Calibration	Калибровка Подменю Калибровка позволяет настроить необходимые параметры движения двигателей. Они описаны в следующих пунктах.
	Данного варианта нет в турникетах серии: GA, BASIC

НАСТРОЙКИ МЕНЮ		
Xlicence	Настройки лицензии Подменю Лицензии позволяет ввести ключ разблокировки лицензии. Неправильное введение ключа приводит к временному блокированию данной позиции в меню настроек.	
>Picto confi9	Настройка пиктограмм Подменю настройки пиктограмм позволяет настроить информационные пиктограммы. Описание в следующих пунктах.	
>Save & exit Cancel	<ul> <li>Сохранение введенной конфигурации</li> <li>Сохранить и выйти - сохраняет измененные настройки и возвращает к главному меню</li> <li>Отменить - измененные настройки отклоняются и происходит возврат к главному меню</li> </ul>	
НАСТРОЙКА ПИКТОГРАММ		
Picto type: >Standard	После входа в меню настройки пиктограмм доступны два варианта:           • Standard - стандартные пиктограммы           • RGB - дает возможность выбрать из 16 вариантов пиктограмму, сигнализирующую открытый проход (отдельно для левой и правой стороны) и из 4 вариантов пиктограмму, сигнализирующую закрытый проход (отдельно для левой и правой стороны)	
МЕНЮ ЛИЦЕНЗИИ		
Licence: 1234 >Pin: 0000	После входа в меню Лицензия можно увидеть номер лицензии. Для того, чтобы ввести № ПИН, используем энкодер. Его вращение меняет цифру, а нажатие приводит к сдвигу курсора на соседнюю позицию. После введения последней цифры нажатие энкодера позволяет вновь переключаться в меню.	
>0k Cancel	Если введен правильный ПИН, то после нажатия на ОК, перебрасывает на меню настроек лицензии. Позиция Назад перебрасывает в меню установок.	
>Limit: None Ok	В меню настроек лицензии можно выбрать лимит количества циклов. Если турникет достигнет своего лимита, то он не будет реагировать на внешние сигналы и на тестовый режим, а на главном экране отобразится соответствующая информация. На выбор следующие позиции лимита циклов: • None - отсутствие лимита, • 1k, 10k, 50k 100k и 200k - лимит в тыс.	
ТЕСТОВЫЙ РЕЖИМ		
>Cycles: 10 Motor I: 0mA Enc: 0 Enc vel: 0 Back <-	После включения тестового режима в главном меню контроллера турникет начинает самостоятельную работу. В тестовом режиме на дисплее контроллера отображаются параметры работы. Чтобы уйти из тестового режима необходимо выбрать Назад. В устройствах серии BA3, BR2, GA режим работает только в устройствах с усилением движения ротора.	
Внимание: При запуске тестового режима в радиусе движущихся элементов устройства никто не должен находиться.		

# УСТРОЙСТВА СЕРИИ SG ОПИСАНИЕ ВХОДОВ КОНТРОЛЛЕРА



Название выхода	Функция контроллера master	Функция контроллера slave
IN1	вход оптического датчика 1	вход сигнала, конфигурируемый в левом направлении
IN2	заземление - не используется	заземление входящего сигнала
IN3	вход оптического датчика 2	вход сигнала, конфигурируемый в правом направлении
IN4	заземление - не используется	заземление входящего сигнала
IN5	вход оптического датчика 3	вход сигнала запуска в левом направлении
IN6	заземление - не используется	заземление входящего сигнала
IN7	вход оптического датчика 4	вход сигнала запуска в правом направлении
IN8	заземление - не используется	заземление входящего сигнала
IN9	вход оптического датчика 5	вход сигнала пожарной безопасности (нормально закрытый)
IN10	заземление - не используется	заземление сигнала пожарной безопасности
IN11	вход оптического датчика 6	не используется
IN12	заземление - не используется	не используется
OUT 1-2	не используется	обратный сигнал NO для левого направления
OUT 2-3	не используется	обратный сигнал NO для левого направления
OUT 4-5	не используется	обратный сигнал NO для право направления
OUT 5-6	не используется	обратный сигнал NO для право направления
AUX	соединение связи между контроллерами master - slave	соединение связи между контроллерами master - slave
LED 1-6	соединение управления пиктограммами стороны master	соединение управления пиктограммами стороны slave
PWR	электропитание 24VDC или 24VAC	электропитание 24VDC или 24VAC
ENC	соединение энкодера позиции перекладин модуля	соединение энкодера позиции перекладин модуля slave
BREAK 1-2	соединение управления электромагнитным замком	соединение управления электромагнитным замком модуля slave
MOTOR 1-2	соединение управления двигателем модуля master	соединение управления двигателем модуля slave
BEEPER 1-2	Соединение управления сигнализацией	не используется
FUSE	соединение плавкого предохранителя 5А	соединение плавкого предохранителя 5А




Режим настройки нулевой позиции позволяет установить закрытую и открытую позиции перекладин устройства.



Внимание: Во время установки нулевой позиции соединение двигателя и электромагнитного замка должно быть отключено от контроллера. Это относится как к стороне master так и slave, т.к. их нулевые позиции устанавливаются одновременно!

Установка нулевой позиции происходит одновременно для контроллера master и slave, если связь между ними правильная. Верификация данных на дисплее касается только установок контроллера Master.

## КАЛИБРОВКА



## ПЕРВЫЙ ЗАПУСК

Для того, чтобы обеспечить безопасность во время первого запуска, необходимо следовать следующим правилам:

- 1. Перед подключением устройства к электропитанию необходимо убедиться в том, что все провода подключены правильно.
- 2. Подключение замка и двигателя производить только после проверки работы энкодера (меню параметры энкодер значение должно меняться во время ручного движения перекладинами).
- 3. Проверить подключение оптических датчиков (меню параметры) Цифра 0 означает, что барьер прерывается, а 1 означает, что барьер не прерывается.
- 4. Нулевые позиции устанавливаются на заводе, однако, в случае необходимости их повторной установки, необходимо отключить соединение замка и двигателя.
- 5. Неправильное подключение проводов энкодера может привести к непредсказуемой работе устройства. Во время тестового запуска необходимо соблюдать особую осторожность.

## УСТРОЙСТВА СЕРИИ ВАЗ/BR2/GA ОПИСАНИЕ ВХОДОВ КОНТРОЛЛЕРА



Символ	Описание вывода
IN 1-2	Соединение входа внешнего сигнала для левого направления. Сигнал вызван коротким замыканием. Функция этого входа настраивается в меню контроллера. Настройка по умолчанию - разрешение на проход.
IN 3-4	Соединение входа внешнего сигнала для правого направления. Сигнал вызван коротким замыканием. Функция этого входа настраивается в меню контроллера. Настройка по умолчанию - разрешение на проход.
IN 5-6	Соединение входа сигнала разрешения на проход для левого направления. Разрешение происходит после замыкания выведений соединения.
IN 7-8	Соединение входа сигнала разрешения на проход для правого направления. Разрешение происходит после замыкания выведений соединения.
IN 9-10	Соединение входа сигнала пожарной безопасности Сигнал пожарной безопасности может быть NO (нормально открытый) или NC (нормально закрытый) в зависимости от настройки в меню контроллера. Устройство после получения сигнала пожарной безопасности запускает режим свободного прохода для правой и левой стороны.
IN 11-12	Соединение входа сигнала, блокирующего проход. После замыкания входов IN11 и IN12 турникет переходит в состояние блокады – устройство не реагирует на сигналы освобождения.
OUT 1-3	Соединение входа реле обратного сигнала для левого направления. Соединение имеет три пина, предлагающие беспотенциальный NO (нормально открытый) и NC (нормально закрытый). Время обратного сигнала и момент его появления зависят от настроек в меню.
OUT 4-6	Соединение входа реле обратного сигнала для право направления. Соединение имеет три пина, предлагающие беспотенциальный NO (нормально открытый) и NC (нормально закрытый). Время обратного сигнала и момент его появления зависят от настроек в меню.
AUX	Соединение для использования дополнительных модулей.
LED	Соединение выхода световых сигналов (пиктограмм), сигнализирующих о состоянии работы устройства.
PWR	Соединение электропитания 24V АС или 24 DC.
FUSE	Соединение предохранителя – 5А плавкий.
ENC	Соединение энкодера положения ротора турникета (5 пин).
BREAK	Соединение выхода напряжения, управляющего электромагнитным замком.
MOTOR	Соединение выхода напряжения, управляющего двигателем, который усиливает движение ротора.
COIL_L	Соединение выхода напряжения, управляющего катушкой задвижки левого направления.
COIL_R	Соединение выхода напряжения, управляющего катушкой задвижки направления.
DROP ARM	Соединение выхода напряжения, управляющего складыванием перекладин.
ENC_MEN	Вращающийся энкодер с кнопкой для пользования меню.



## ПЕРВЫЙ ЗАПУСК

Для того, чтобы обеспечить безопасность во время первого запуска, необходимо следовать следующим правилам:

- 1. Перед подключением устройства к электропитанию необходимо убедиться в том, что все провода подключены правильно.
- 2. Неправильное подключение проводов энкодера может привести к непредсказуемой работе устройства. Во время тестового запуска необходимо соблюдать особую осторожность



EU: GASTOPGROUP.COM USA: GASTOP.US