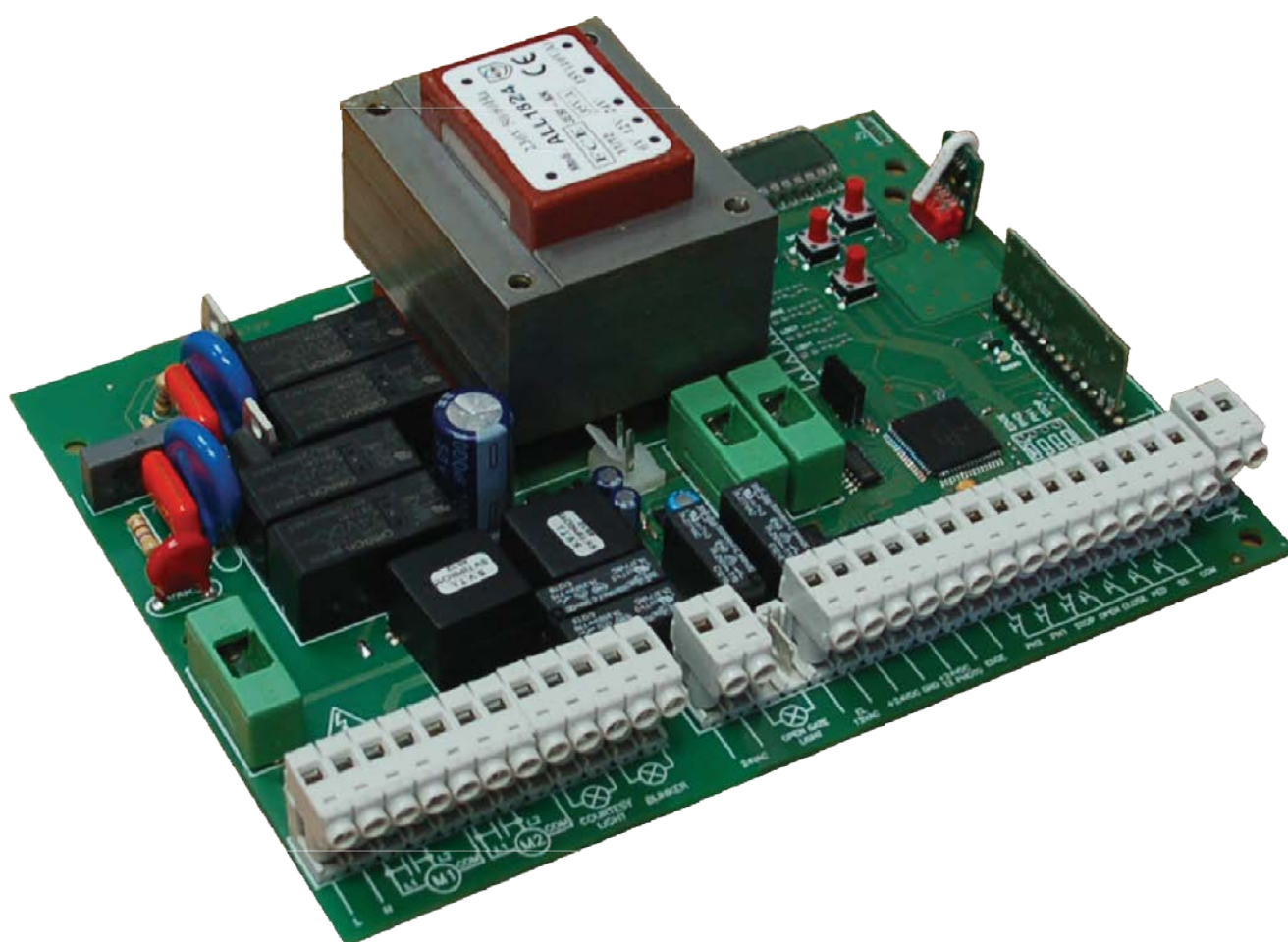


ŘÍDICÍ JEDNOTKA BIOS2

Programovatelná deska řízení křídlových bran



Příručka pro instalaci



1. Úvod

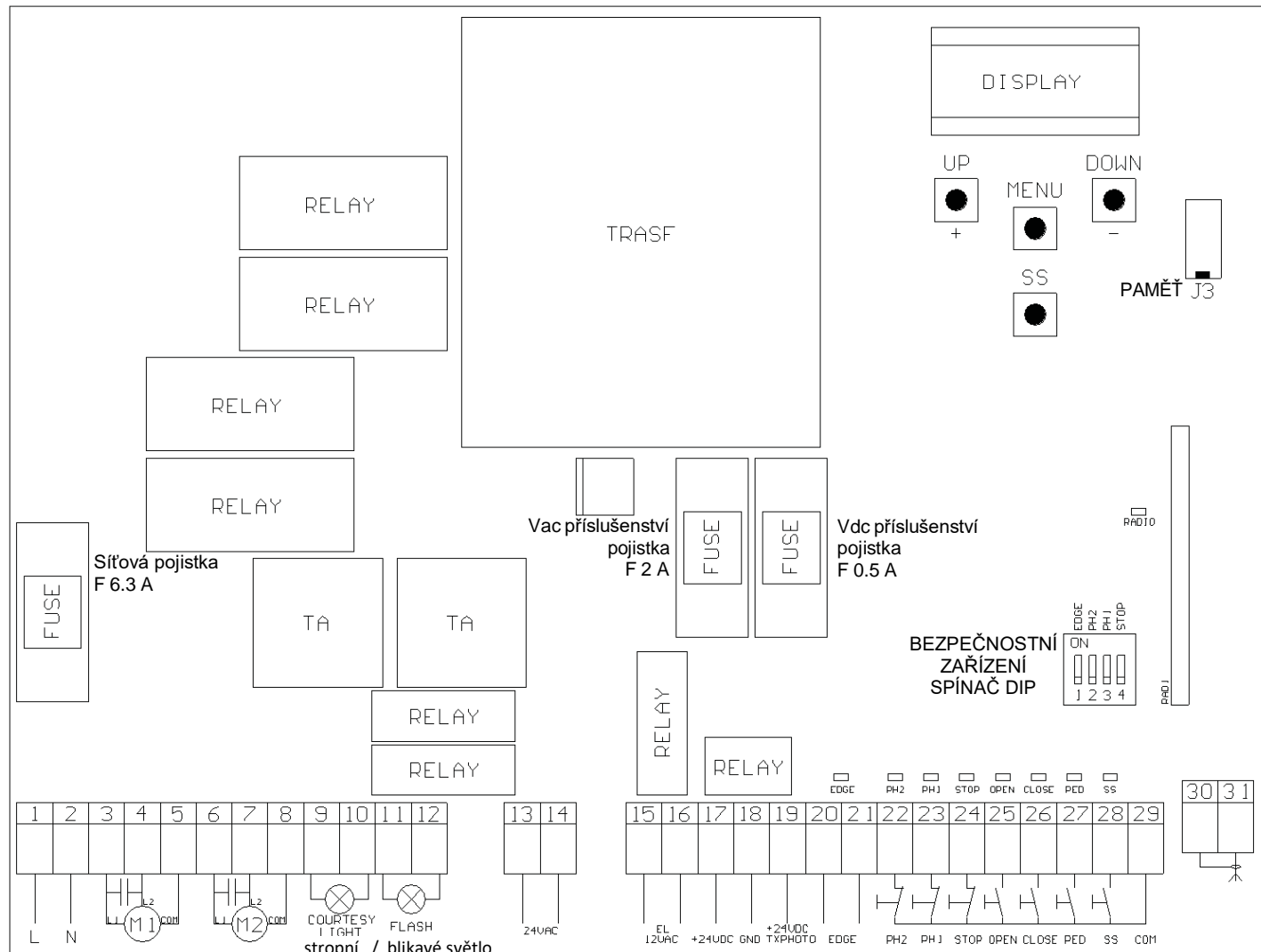
Řídicí jednotka BIOS2 je určena zejména pro instalaci 1 nebo 2 křídlových bran s motory 230 Vac o maximálním příkonu 700W. Řídicí jednotka vybavená displejem umožňuje přesné nastavení přítlakové síly křidel a citlivosti. V základním menu je též možné nastavit zpoždění zavírání druhého křídla. Řídicí jednotka může mít v externí paměti uloženo až 8000 vysíláčů s funkcemi krok za krokem, pedál, otevřeno a zavřeno. Je dodávána se vstupy pro vnitřní a venkovní fotobuňky, bezpečnostní lištu (mechanickou nebo 8k2), s možností připojení tlačítek pro funkci krok za krokem, pedál, otevřít, zavřít a stop. Obsahuje výstupy pro blikající světlo 230 Vac, pro elektrický zámek 12Vac 15 VA nebo s doplňkovou kartou R1 (není dodána) s beznapěťovým kontaktem 230 Vac max. 5A/ 30 Vdc max. 5A, dále výstupy pro světlo stropní /pásmové/pro signalizaci otevření, zdroj 24 Vdc pro příslušenství.



**POZOR: NEINSTALUJTE ŘÍDICÍ JEDNOTKU BEZ PŘEČTENÍ POKYŇŮ !!!
INSTALACI MOHOU PROVÁDĚT JEN KVALIFIKOVANÍ PRACOVNÍCI.**

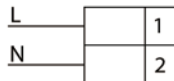
Pro správnou funkci systému je absolutně nevyhnutelné používat mechanické dorazy otevření a zavření.

2. Uspořádání



3. Připojení

1



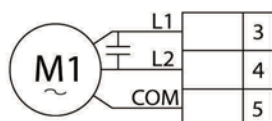
NAPÁJENÍ ZE SÍTĚ

Přívodní síťový kabel připojte na svorky 1 a 2 řídicí jednotky.

Napájení 230 Vac 50 Hz

Nepřipojujte desku přímo na napájecí síť. Vložte zařízení zajišťující odpojení všech pólů řídicí jednotky od napájení.

2



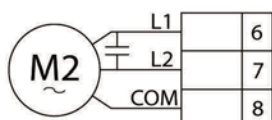
VÝSTUP PRO MOTOR 1

Připojte společný vývod (**common**) motoru 1 na svorku 5 řídicí jednotky.

Připojte **fázový vodič 1** motoru 1 na svorku 3 řídicí jednotky.

Připojte **fázový vodič 2** motoru 1 na svorku 4 řídicí jednotky.

S motorem 1 spojte křídlo, které přiřáží a je spojeno s případným elektrickým zámekem. Motor 1 je vždy aktivován jako první při otevírání a druhý při zavírání.

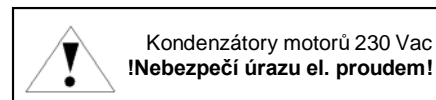


VÝSTUP PRO MOTOR 2

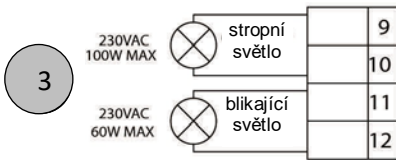
Připojte společný vývod (**common**) motoru 2 na svorku 8 řídicí jednotky.

Připojte **fázový vodič 1** motoru 2 na svorku 6 řídicí jednotky.

Připojte **fázový vodič 2** motoru 2 na svorku 7 řídicí jednotky.



**Kondenzátory motorů 230 Vac
!Nebezpečí úrazu el. proudem!**

**VÝSTUP PRO STROPNÍ SVĚTLO**

Stropní světlo připojte na svorky 9 a 10, 230Vac 100W max.

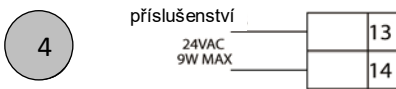
VÝSTUP PRO BLIKAJÍCÍ SVĚTLO

Blikající světlo připojte na svorky 11 a 12.

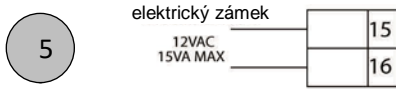
Je možné osvětlit prostor, kde se děje automatizovaný pohyb.

Funkce pomocného světla je ovládána z pokročilého menu *FLY*.

Použijte blikající světlo 230Vac, max. 60W, bez vlastního obvodu blikání.

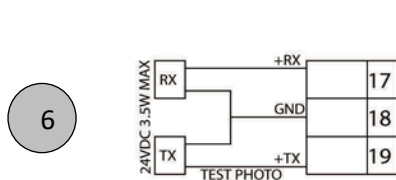
**VÝSTUP PRO PŘÍSLUŠENSTVÍ**

Výstup 24Vac 9W max. pro příslušenství.

**VÝSTUP PRO ELEKTRICKÝ ZÁMEK**

12Vac 15VA

Funkce elektrického zámku se kontroluje z pokročilého menu *HRD*

**ZDROJ NAPÁJENÍ FOTOBUNĚK**

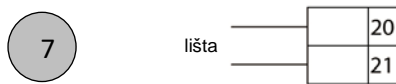
Spojte **svorku 17** řídicí jednotky se **svorkou +** napájení přijímače fotobuňky.

Spojte **svorku 18** řídicí jednotky se **svorkou -** napájení přijímače a vysílače fotobuňky.

Spojte **svorku 19** řídicí jednotky se **svorkou +** napájení vysílače fotobuňky.

Test fotobuněk se aktivuje v pokročilém menu *LPh*. **POZOR:** řídicí jednotka dává napětí 24Vdc a napájet může max. 3.5W.

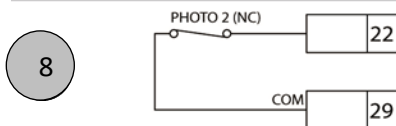
Pro test bezpečnostní lišty spojte zkušební zařízení bezpečnostní lišty s vývody napájení TX (test se aktivuje logickým signálem low 0Vdc). Informujte se v manuálu bezpečnostní lišty.

**VSTUP BEZPEČNOSTNÍ LIŠTY**

Kontakty bezpečnostní lišty připojte na svorky 20 a 21 řídicí jednotky.

Zvolte použitý typ bezpečnostní lišty (mechanický nebo 8K2) prostřednictvím menu *Edi*, typ činnosti zvolte pomocí menu *Ed*.

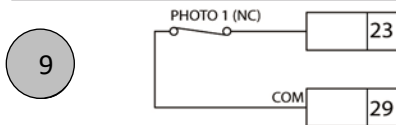
Pokud není použita, nastavte DIP spínač EDGE na ON.

**VSTUP FOTOBUNĚKY OTEVÍRÁNÍ**

Připojte **NORMÁLNĚ SEPNUTÝ** kontakt fotobuňky (PHOTO 2) mezi svorky 22 a 29 řídicí jednotky.

Funkce fotobuňky otevírání je ovládána pokročilým menu *Ph2*.

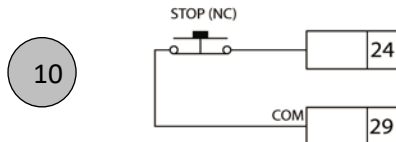
Pokud není použita, nastavte DIP spínač PH2 na ON.

**VSTUP FOTOBUNĚKY ZAVÍRÁNÍ**

Připojte **NORMÁLNĚ SEPNUTÝ** kontakt fotobuňky (PHOTO 1) mezi svorky 23 a 29 řídicí jednotky.

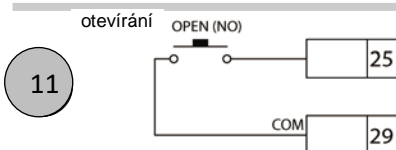
Funkce fotobuňky zavírání je ovládána pokročilým menu *Ph1*.

Pokud není použita, nastavte DIP spínač PH1 na ON.

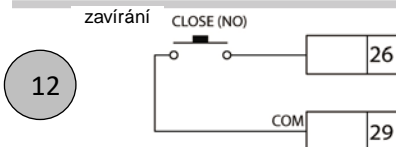
**VSTUP STOP**

Připojte **NORMÁLNĚ SEPNUTÝ** kontakt STOP mezi svorky 24 a 29 řídicí jednotky.

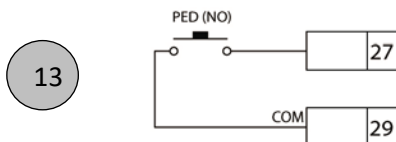
Pokud není použit, nastavte DIP spínač STOP na ON.

**VSTUP OTEVÍRÁNÍ**

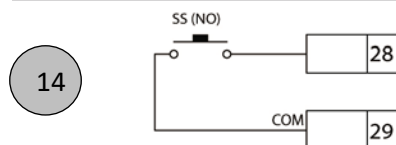
Připojte tlačítko OPEN mezi svorky 25 a 29 řídicí jednotky.

**VSTUP ZAVÍRÁNÍ**

Připojte tlačítko CLOSE mezi svorky 26 a 29 řídicí jednotky.

**VSTUP OD PEDÁLU**

Připojte tlačítko PED mezi svorky 27 a 29 řídicí jednotky.

**VSTUP KROK ZA KROKEM**

Připojte tlačítko SS mezi svorky 28 a 29 řídicí jednotky.

**ANTÉNA**

Připojte signální vodič antény na svorku 31 a těleso antény na svorku 30 řídicí jednotky.

Přítomnost kovových součástí nebo vlhkosti ve zdech může mít negativní vliv na dosah systému. Proto doporučujeme nedávat anténu přijímače a/nebo vysílače do blízkosti velkých kovových těles, podlahy nebo základů.

4. Učení dálkového ovládání

4.1 Učení vysílače

První memorující klávesa pracuje s funkcí KROK ZA KROKEM (otevírání a zavírání brány), druhá s funkcí otevírání chodcem, třetí pracuje s funkcí OTEVŘÍT, čtvrtá s funkcí ZAVŘÍT.

Řídicí jednotka vystoupí z fáze učení, pokud během 10 sekund není klávesou nebo vysílačem vydán žádný nový povel

- | | | | |
|---|---|---|---|
| ① | Přesvědčte se, že deska není v žádném menu, pak stiskněte tlačítko UP [+] | ⇒ | Na displeji se objeví nápis <i>rAd</i> a blikající světlo trvale svítí. |
| ② | Stiskněte tlačítko vysílače. | ⇒ | Na displeji se objeví <i>don</i> .
Pokud byl vysílač již zapamatován, objeví se <i>Fnd</i> .
Po 2 sekundách displej zobrazí umístění zapamatovaného vysílače v paměti, například <i>235</i> . |
| | Chcete-li zapamatovat jiná tlačítka nebo nový, rádiem předávaný povel, postup opakujte. | | |

4.2 Učení se skrytým tlačítkem vysílače již naučeného

Se skrytým tlačítkem vysílače se můžete dostat do režimu učení pro uložení tlačítka nebo jiného nového vysílače.

S automatizací v klidu, stiskněte sponkou na papír skryté tlačítko již naučeného vysílače, blikavé světlo začne blikat, a nyní je možné si zapamatovat jedno za druhým nová tlačítka, nebo nové vysílače.

4.3 Zrušení jednoho vysílače

Vstupte do fáze učení tlačítkem UP[+] nebo skrytým tlačítkem již naučeného vysílače (viz 5.1 nebo 5.2). Stiskněte současně skryté tlačítko a první tlačítko vysílače, který chcete zrušit.

Blikající světlo 4krát blikne a na displeji se objeví

CLr

5. Učení dráhy křídla

Pro správnou funkci systému je absolutně nevyhnutelné používat mechanické dorazy otevření a zavření.

5.1 Snadné naučení dráhy křídel (parametr *LSI ≠ P*)

S motorem 1 spojte křídlo, které přiráží a je spojeno s případným elektrickým zámkem. Motor 1 je vždy aktivován jako první při otevírání a druhý při zavírání. V této proceduře musíte koncové polohy dráhy nastavit povel Krok za krokem (SS).

- | | | | |
|---|---|---|---|
| ① | Uvolněte motory, posuňte křídla do středu dráhy a zablokujte motory. | | |
| ② | Stiskněte a držte stisknutá tlačítka UP[+] a MENU alespoň 5 sekund. | ⇒ | Křídlo 1 se otevír.
Pokud se křídlo zavír, stiskněte DOWN[-] pro zastavení a obrácení směru pohybu a v postupu pokračujte povel Krok za krokem (SS). |
| ③ | Jakmile křídlo 1 dosahuje mechanický doraz otevření, vyšlete povel Krok za krokem (SS) | ⇒ | Křídlo 1 zastaví a křídlo 2 se otevír.
Pokud se křídlo zavír, stiskněte DOWN[-] pro zastavení a obrácení směru pohybu a v postupu pokračujte povel Krok za krokem (SS). |
| ④ | Jakmile křídlo 2 dosahuje mechanický doraz otevření, vyšlete povel Krok za krokem (SS). | ⇒ | Křídlo 2 zastaví, po 2 sekundách křídlo 2 zavír. |
| ⑤ | Jakmile křídlo 2 dosahuje mechanický doraz zavření, vyšlete povel Krok za krokem (SS). | ⇒ | Křídlo 2 zastaví, po 2 sekundách zavír křídlo 1. |
| ⑥ | Jakmile křídlo 1 dosahuje mechanický doraz zavření, vyšlete povel Krok za krokem (SS). | ⇒ | Křídlo1 zastaví, po 2 sekundách křídlo 1 otevír. |
| ⑦ | Jakmile křídlo 1 dosahuje mechanický doraz otevření, vyšlete povel Krok za krokem (SS). | ⇒ | Křídlo1 zastaví, po 2 sekundách křídlo 2 otevír. |
| ⑧ | Jakmile křídlo 2 dosahuje mechanický doraz otevření, vyšlete povel Krok za krokem (SS). | ⇒ | Křídlo 2 zastaví, po 2 sekundách brána zavře s nastaveným zpožděním mezi křídly a zpomalením nastaveným v menu. Po uzavření brány fáze učení končí. |

Pozor: v případě, že zasáhne bezpečnostní zařízení, postup se zastaví a na displeji je nápis *L--*

Stiskněte tlačítko SS (krok za krokem) pro pokračování učení od kroku 2.

5.2 Pokročilé naučení dráhy křídel (parametr $LSI = P$)

S motorem 1 spojte křídlo, které přiřází a je spojeno s případným elektrickým zámkem. Motor 1 je vždy aktivován jako první při otevírání a druhý při zavírání. V této proceduře je nezbytné stanovit též polohy, kde začíná zpomalování a to povel Krok za krokem (SS).

- | | | | | |
|---|--|---|---|-----|
| ① | Uvolněte motory, posuňte křídla do středu dráhy a zablokujte motory. | | | |
| ② | Stiskněte a držte stisknutá tlačítka UP[+] a MENU alespoň 5 sekund. | ⇒ | Křídlo 1 se otevírá.
Pokud se křídlo zavírá, stiskněte DOWN[-] pro zastavení a obrácení směru pohybu a v postupu pokračujte povel Krok za krokem (SS). | LOP |
| ③ | Jakmile křídlo 1 dosahuje mechanický doraz otevření, vyšlete povel Krok za krokem (SS). | ⇒ | Křídlo 1 zastaví a křídlo 2 se otevírá.
Pokud se křídlo zavírá, stiskněte DOWN[-] pro zastavení a obrácení směru pohybu a v postupu pokračujte povel Krok za krokem (SS). | LOP |
| ④ | Jakmile křídlo 2 dosahuje mechanický doraz otevření, vyšlete povel Krok za krokem (SS). | ⇒ | Křídlo 2 zastaví, po 2 sekundách křídlo 2 zavírá. | LCL |
| ⑤ | Jakmile křídlo 2 dosahuje požadovanou polohu začátku zpomalování, vyšlete povel Krok za krokem (SS). | ⇒ | Křídlo 2 začíná zpomalovat. | |
| ⑥ | Jakmile křídlo 2 dosahuje mechanický doraz zavření, vyšlete povel Krok za krokem (SS). | ⇒ | Křídlo 2 zastaví, po 2 sekundách se křídlo 1 začíná zavírat. | LCL |
| ⑦ | Jakmile křídlo 1 dosahuje požadovanou polohu začátku zpomalování, vyšlete povel Krok za krokem (SS). | ⇒ | Křídlo 1 začíná zpomalovat. | |
| ⑧ | Jakmile křídlo 1 dosahuje mechanický doraz zavření, vyšlete povel Krok za krokem (SS). | ⇒ | Křídlo 1 zastaví, po 2 sekundách křídlo 1 zavírá. | LOP |
| ⑨ | Jakmile křídlo 1 dosahuje požadovanou polohu začátku zpomalování, vyšlete povel Krok za krokem (SS). | ⇒ | Křídlo 1 začíná zpomalovat. | |
| ⑩ | Jakmile křídlo 1 dosahuje mechanický doraz otevření, vyšlete povel Krok za krokem (SS). | ⇒ | Křídlo 1 zastaví, po 2 sekundách se začíná zavírat křídlo 2. | LOP |
| ⑪ | Jakmile křídlo 2 dosahuje požadovanou polohu začátku zpomalování, vyšlete povel Krok za krokem (SS). | ⇒ | Křídlo 2 začíná zpomalovat. | |
| ⑫ | Jakmile křídlo 2 dosahuje mechanický doraz otevření, vyšlete povel Krok za krokem (SS). | ⇒ | Křídlo 2 zastaví, po 2 sekundách brána zavře se zpožděním mezi křídly nastaveným v učicí fázi a zpomalením nastaveným v menu. Po uzavření brány fáze učení končí. | LCL |

Pozor: v případě, že zasáhne bezpečnostní zařízení, postup se zastaví a na displeji je nápis L--
 Stiskněte tlačítko SS (krok za krokem) pro pokračování učení od kroku 2.

6. Menu

Vstup do menu:

Pro vstup do základního menu držte stisknuté tlačítko MENU nejméně jednu sekundu

Pro vstup do pokročilého menu držte stisknuté tlačítko MENU nejméně pět sekund.

Navigace v menu:

Pro přechod z jedné položky na druhou použijte tlačítka UP[+] a DOWN[-],

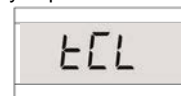
Pro změnu parametru držte stisknuté tlačítko MENU nejméně 1 sekundu, dokud parametr nezačne blikat, pak je uvolněte.

Použijte tlačítka UP[+] a DOWN[-] ke změně parametru.

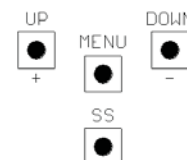
Nakonec podržte stisknuté tlačítko MENU nejméně 1 sekundu, dokud parametr nepřestane blikat, kdy se změna uloží.

Krátké stisknutí tlačítka MENU způsobí opuštění menu

výstup ze zákl. menu



výstup z pokročilého menu



6.1 Základní menu:

MENU	POPIS	VOLITELNÉ HODNOTY min-max	PŘEDVOLENO	JEDNOTKA
tCL	Čas do automatického zavření (0 = vyřazeno)	0-900	20	s
ttr	Čas do automatického zavření po přesunu (0 = vyřazeno)	0-30	0	s
SEI	Citlivost na překážku (0 = vyřazeno 100 = maximální citlivost)	0-100	0	%
trq	Moment motoru (točivý moment)	10-100	100	%
SSL	Režim zpomalování 0 = normál 1 = rychle při větším momentu	0-1	0	
Sbs	Konfigurace Krok za krokem 0 = normál (OP-ST-CL-ST-OP-ST...) (otevř.- stop – zavřít – stop - otevř....) 1 = střídavě STOP (OP-ST-CL-OP-ST-CL...) 2 = střídavě (OP-CL-OP-CL...) 3 = bytový dům – s časovačem 4 = bytový dům s okamžitým automatickým zavřením	0-4	0	
blt	Po výpadku sítě 0 = žádná akce 1 = zavření	0-1	0	
SSt	Soft start 0 = vyřazeno 1 = v činnosti	0-1	0	
dLY	Zpoždění druhého křídla	0-300	2	s
LSI	Amplituda zpomalování (0 = vyřazeno) P = přizpůsobeno během učení 0...100% = procent dráhy	0-100	15	%
ASL	Protisklizové	0-300	0	s
nrt	Počet motorů 1 = 1 motor 2 = 2 motory	1-2	2	

6.2 Pokročilé menu:

MENU	POPIS	VOLITELNÉ HODNOTY min-max	PŘEDVOLENO	JEDNOTKA
Sl d	První párování mezi zařízením Bluetooth a řídicí jednotkou			
ELF.	Čas aktivace elektrické brzdy 0 = vyřazeno 1 – 100 = v činnosti	0-100	0	x0.01 s
SPh	Chování PHOTO1 při pohybu ze zavření 0 = kontrola PHOTO1 1 = brána se otevře též při aktivním PHOTO1	0-1	1	

6.2 Pokročilé menu:

MENU	POPIS	VOLITELNÉ HODNOTY min-	PŘEDVOLENO	JEDNOTKA
Ph2	Chování PHOTO2 při otevírání 0 = v činnosti při otevírání a zavírání OP/CL 1 = v činnosti jen při otevírání OP	0-1	0	
tPh	Test fotobuněk 0 = vyřazeno 1 = v činnosti PHOTO1 2 = v činnosti PHOTO2 3 = v činnosti PHOTO1 a PHOTO2	0-3	0	
Edi	Typ bezpečnostní lišty 0 = kontakt (NC) 1 = odpor (8k2)	0-1	0	
iEd	Způsob činnosti bezpečnostní lišty 0 = pracuje jen při zavírání a obrácí pohyb 1 = zastaví automatizaci (při otevírání i zavírání) a uvolní překážku (krátká reverzace)	0-1	0	
tEd	Test bezpečnostní lišty 0 = vyřazeno 1 = v činnosti	0-1	0	
LPa	Otevření pedálem	0-100	30	%
tPC	Čas automatického zavření po otevření pedálem (0 = vyřazeno)	0-900	20	s
FPr	Konfigurace blikavého světla 0 = svítí nepřerušovaně 1 = bliká	0-1	1	
tPr	Čas varovného blikání předem (0 = vyřazeno)	0-10	0	s
FCY	Nastavení stropního světla 0 = na konci pohybu po dobu TCY 1 = zapnuto když brána není zavřená + čas TCY 2 = zapnuto, dokud neproběhnul čas časovače stropního světla (TCY) 3 = svítí při otevřené bráně on/off 4 = výstražné světlo otevření brány bliká podle brány	0-4	0	
tCY	Časovač stropního světla	0-900	0	s
dEA	Přítomnost osoby 0 = vyřazeno 1 = v činnosti	0-1	0	
SEr	Nastavení počtu cyklů pro vyžádání pomoci. Jakmile je meze dosaženo, pak při dalších cyklech rychlé blikání (jen když je aktivní FPr) (0 = vyřazeno)	0-100	0	x1000 cyklů
SEF	Trvalé blikání pro vyžádání pomoci (funguje jen při zavřené bráně). 0 = vyřazeno 1 = v činnosti	0-1	0	
HAa	Klepnutí a elektrický zámek při otevírání (0 = vyřazeno)	0-100	0	x100 ms
HAc	Klepnutí při zavírání (0 = vyřazeno)	0-100	0	x100 ms
tPr	Čas tlakování hydraulických motorů při zavírání (0 = vyřazeno)	0-480	0	minuty
tRS	Zobrazení polohy jednoho vysílače v paměti.	0-999		
tRC	Zrušení jednoho vysílače.	0-999		
dEF	Obnovení výchozích hodnot, jděte na změnu parametrů a pak stiskněte a držte tlačítko MENU, odpočítávací časovač končí slovem don na displeji.			
tRF	Zrušení všech vysílačů, jděte na změnu parametrů a pak stiskněte a držte tlačítko MENU, odpočítávací časovač končí slovem don na displeji.			

6.3 Popis menu:

6.3.1 Základní menu

tCL čas do automatického zavření

Aktivní, pokud je brána ve zcela otevřené poloze, brána se automaticky zavře po tCL sekundách. V této fázi displej ukazuje -tCL s blikající pomlčkou, což je během posledních 10 sekund nahrazeno odpočítáváním času.

tTr čas do automatického zavření po přesunu

Pokud je při otevírání nebo při úplném otevření paprsek fotobuňky zastíněn a pak uvolněn, zavře se brána automaticky po tTr sekundách od dosažení zcela otevřené polohy. V této fázi displej ukazuje -tTr s blikající pomlčkou, což je během posledních 10 sekund nahrazeno odpočítáváním času

SEI citlivost na překážku

Nastavte citlivost na překážku pro zajištění správné funkce brány. Musí zastavit, pokud je tam překážka, ale také musí zajistit úplnost pohybu za nejhorsích podmínek (zejména v zimě, zatuhnutí motorů atd.). Po seřízení tohoto parametru se doporučuje před vyzkoušením detekce překážky provést úplné pohyby (otevření a zavření).

t-r9 moment motoru

Nastavte moment motoru pro zajištění správné funkce brány, je možné nastavit procenta momentu v rozmezí 10% až 100%. Po seřízení tohoto parametru se doporučuje provést úplné pohyby (otevření a zavření) pro kontrolu funkce.

SSL režim zpomalování

Řídící jednotka má dva různé typy zpomalování: standardní nebo vyšším momentem a rychlostí, pro těžší brány.

5b5 konfigurace Krok za krokem (SS)

- 5b5 = 0 normální (OP-ST-CL-ST-OP-ST...) Typická funkce Krok za krokem. Během pohybu povel SS zastaví bránu.
- 5b5 = 1 střídavě STOP (OP-ST-CL-OP-ST-CL...) Střídavá funkce se STOP během otevírání. Během otevírání povel SS zastaví bránu.
- 5b5 = 2 střídavě (OP-CL-OP-CL...) Uživatel nemůže pohybuující se bránu zastavit povel SS. Povel SS během pohybu obrací jeho směr.
- 5b5 = 3 bytový dům – s časovačem Povel SS bránu jen otevře. Pokud je brána zcela otevřena a když tento povel trvá, bude řídicí jednotka čekat do rozpojení kontaktu před zahájením odpočítávání automatického zavírání (pokud je v činnosti), další povel SS v této fázi restartuje odpočítávání automatického zavírání
- 5b5 = 4 bytový dům s okamžitým automatickým zavřením Jako u bytového domu – s časovačem (předchozí bod), ale během odpočítávání povel SS bránu zavře.

bL t po výpadku napájení

Když je řídicí jednotka po výpadku napájení znovu zapnuta,

- bL t = 0 žádná činnost – po obnovení napájení řídicí jednotky se brána až do prvního povelu nepohne, první pohyb je pomalé otevírání.
- bL t = 1 zavírání – zapnutí řídicí jednotky způsobí pomalé zavírání.

SS t Softstart

Pohyb začíná s omezeným momentem, používá se u lehkých bran.

dLY zpoždění druhého křídla

Je to zpoždění druhého křídla pro zajištění správné činnosti. Při zavírání přidá řídicí jednotka 4 další sekundy, aby se zajistilo, že se křídla nepřekryjí ani za nejhorsích podmínek činnosti.

L5I amplituda zpomalování

Tímto parametrem můžete nastavit mohutnost zpomalování a případně je vyřadit (L5I = 0). Pokud je třeba přesnější nebo jiné zpomalování mezi otevřením a zavřením, pak je možné parametr L5I nastavit na ^P (personalizovat) a provést pokročilé učení dráhy (5.2) nastavením během učení též počátku zpomalování.

ASL proti skluzu

Tento parametr se použije, když motor nestíhá, řídicí jednotka přidá k pohybu ASL sekund, aby byl zajištěn kompletní pohyb křídla i za nejhorsích podmínek.

nIt počet motorů

Parametr používaný k nastavení počtu motorů, učení a funkce se podle tohoto parametru upraví.

6.3.2 Pokročilé menu

Si.d. Bluetooth

Položka menu potřebná pro první spojení mezi zařízením s Android a řídicí jednotkou. Informujte se o postupu připojení aplikace Android.

EL.F. elektrická brzda

Krátká reverzace pohybu omezeným momentem ke snížení setrvačnosti brány. Operace je prováděna při každém zastavení pohybu, s výjimkou rychlého pohybu po zásahu bezpečnostního zařízení.

SP.h. chování zavírací fotobuňky PHOTO1 při pohybu ze zavřené polohy

Fotobuňka zavírání má následující funkce

- zavírání: okamžité obrácení pohybu
- otevírání z mezipohy: žádný zásah
- otevírání ze zavřené polohy:
 - ◆ $SP.h. = 0$ pokud je paprsek PHOTO1 přerušen, brána se nehýbe
 - ◆ $SP.h. = 1$ brána se hýbe, zatímco je paprsek PHOTO1 přerušen

Ph.z. chování otevírací fotobuňky PHOTO2

Fotobuňka otevírání má následující funkce

- otevírání: zastaví pohyb a čeká, až bude paprsek volný, pak se brána otevírá.
- zavírání:
 - ◆ $Ph.z. = 0$ zastaví pohyb a čeká, až bude paprsek volný, pak se brána otevírá
 - ◆ $Ph.z. = 1$ žádný zásah

EP.h. test fotobuněk

Při povolení této funkce provádí řídicí jednotka funkční zkoušku fotobuněk před každým pohybem začínajícím z klidu brány. Kontrola nebude prováděna v případě rychlého pohybu po zásahu bezpečnostních zařízení. Viz paragraf 3.6 ohledně zapojení fotobuněk

Ed.ř. typ bezpečnostní lišty

Řídicí jednotka může pracovat se dvěma typy bezpečnostní lišty:

- $Ed.ř. = 0$ mechanická s kontaktem normálně sepnutým
- $Ed.ř. = 1$ odporová 8k2

ED.d. způsob činnosti bezpečnostní lišty

Kvůli umožnění instalace bezpečnostních lišt v obou směrech pohybu je možné vybrat 2 rozdílné způsoby činnosti:

- $ED.d. = 0$ jen při zavírání s úplným obrácením pohybu
- $ED.d. = 1$ oba směry pohybu, stop a krátké obrácení pro uvolnění překážky

EE.d. test bezpečnostní lišty

Aktivace této funkce řídicí jednotky zavádí kontrolu funkce bezpečnostní lišty. Tato funkce je používána, když lišta připojená na řídicí jednotku má elektronický autotest (např. rádiová lišta R.CO.O). Připojte testovací kontakt lišty na napájení vysílače fotobuňky (paragraf 3.6) a povolte autotest s napětím (low) 0Vdc (kvůli slučitelnosti se řiďte manuálem bezpečnostní lišty).

LP.o. otevření pedálem

Otevření pedálem lze provést jen s počátkem v zavřené poloze. Parametr nastavuje otevření v procentech z úplné dráhy prvního křídla.

LP.L. čas automatického zavírání po otevření pedálem

Aktivní, pokud je brána otevřena pedálem, brána se automaticky zavírá po $LP.L.$ sekundách. V této fázi displej ukazuje s blikající pomlčkou, což je v posledních 10 sekundách nahrazeno odpočítáváním.

-LP

FP.r. konfigurace blikavého světla

Je možné vybrat ze dvou různých funkcí výstupu pro blikač:

- $FP.r. = 0$ stálý výstup pro světlo. Je nutné připojit samoblikající světlo (B.RO LIGHT 230 Vac)
- $FP.r. = 1$ přerušovaný výstup. Je nutné připojit stále svítící světlo (B.RO LIGHT FIX 230 Vac)

EP.r. čas blikání předem

Bliká předem před každým pohybem v obou směrech po dobu $EP.r.$ sekund.

FC.Y. Nastavení stropního světla

Řídicí jednotka zná 4 různé funkce stropního světla:

- $FC.Y. = 0$ světlo se vypne po ukončení každého pohybu za $FC.Y.$ sekund
- $FC.Y. = 1$ světlo se vypne jen se zavřenou bránou po $FC.Y.$ sekundách
- $FC.Y. = 2$ rozsvítí se na $FC.Y.$ sekund od začátku pohybu, nezávisle na stavu brány (světlo může zhasnout před koncem pohybu)
- $FC.Y. = 3$ svítí při otevřené bráně – světlo zhasne ihned, jakmile brána dosáhne úplně zavřené polohy
- $FC.Y. = 4$ svítí při otevřené bráně s blikáním podle stavu brány:
 - ◆ otevírání – pomalé blikání
 - ◆ zavírání – rychlé blikání
 - ◆ otevřeno – svítí
 - ◆ zavřeno – nesvítí
 - ◆ zastaveno – 2 bliknutí + dlouhé čekání + 2 bliknutí + dlouhé čekání + ...

EC.Y. časovač stropního světla

Časovač činnosti stropního světla

dE.A. přítomnost osoby

Během režimu s přítomností osoby se brána pohybuje jen s trvalým povelem.

Povolené povely jsou OPEN a CLOSE. Povely SS a PED jsou deaktivované. Při činnosti s přítomností osoby jsou vyřazené všechny automatické pohyby, jako jsou krátké a úplné obrácení. Všechna bezpečnostní zařízení jsou vyřazena, s výjimkou pro STOP.

SE.r. nastavení meze počtu cyklů pro vyžádání pomoci

Je možné nastavit počet cyklů, než bude vyžádána pomoc. Jakmile je meze dosaženo, jsou další cykly prováděny s rychlým blikáním (jen když je aktivováno $FP.r. = 1$).

SE.F. trvalé blikání pro vyžádání pomoci

Jakmile je dosaženo limitu $SE.r.$, blikající světlo začne blikat též při zavřené bráně, čímž upozorňuje na požadavek pomoci.

HA.D. Klepnutí a elektrický zámek při otevírání

Tato funkce se používá s elektrickým zámkem. Před otevřením se brána krátce přivře na mechanický doraz při aktivovaném elektrickém zámku, tím se zajistí správné odemknutí. Parametrem je doba tlaku na mechanický doraz před otevřením, nastavitelné od 0.1s do 10 s.

Sekvence prováděné řídicí jednotkou před otevřením jsou následující:

- preventivní aktivace elektrického zámku [1,5s]
- aktivace motoru v zavření s maximálním momentem. Trvání této fáze je nastaveno parametrem $HA.D.$
- obrácení směru po dalších 2 sekundy aktivace elektrického zámku. Řídicí jednotka aktivuje elektrický zámek též když jde o pohyb z mezipolohy.

HA.C. klepnutí ve fázi zavírání

Tato funkce se používá s elektrickým zámkem. Jakmile brána dosáhne mechanický doraz zavírání, řídicí jednotka zařídí silný tlak trvající $HA.C.$ sekund, pro zajištění zamknutí elektrického zámku.

HP.r. doba tlaku v zavřené poloze pro hydraulické motory

Tato funkce se používá k zajištění vysokého tlaku hydraulických motorů, prováděného jen při zavřené bráně. Řídicí jednotka udržuje po 1 minutu každých $HP.r.$ minut při zavření v motorech vysoký tlak pro správnou zavírací polohu.

Er.S. zobrazení polohy jednoho vysílače v paměti

S položkou menu $Er.S.$ je možné zobrazit umístění v paměti, kde je uložen vysílač.

K provedení této funkce přejděte na $Er.S.$ a pak potvrďte stisknutím tlačítka MENU. Držte MENU stisknuté, dokud displej nezobrazí **SEE** pak tlačítko uvolněte.

V tomto bodu stiskněte tlačítko uloženého vysílače (neaktivuje to žádný povel). Displej ukáže:

- místo v paměti po 2 sekundy, pokud byl uložen;
- napíše **not** na 2 sekundy, pokud nebyl uložen.

Po 2 sekundách se displej vrátí k zobrazení **SEE** a bude možné tuto činnost provést s dalším vysílačem.

Pro vystoupení z této funkce stiskněte tlačítko MENU. Jinak po 15 sekundách bez činnosti vystoupí řídicí jednotka z této funkce a zobrazí **tout**

Er.C. zrušení jednoho vysílače

S položkou menu $Er.C.$ je možné vymazat jednotlivý vysílač z paměti.

K provedení této funkce přejděte na $Er.C.$ a pak potvrďte stisknutím tlačítka MENU. Tlačítko MENU držte stlačené, dokud displej neukáže 0, pak tlačítko uvolněte. Vyberte místo vysílače v paměti. Stiskněte a držte stisknuté tlačítko MENU, dokud displej neukáže **Clr** pak tlačítko uvolněte.

Pro výstup z této funkce stiskněte MENU. Jestliže displej ukáže **Err**, pak je problém s pamětí (například vypuštěná polohy nebo odpojená paměť).

dE.F. obnovení výchozích hodnot

S položkou menu $dE.F.$ je možné obnovit standardní hodnoty řídicí jednotky. Reset obnoví všechny parametry základního a pokročilého menu, ale nezmění naučené dráhy, směry motorů a vysílačů.

Přejděte na $dE.F.$, pak držte stisknuté tlačítko MENU, dokud displej neukáže 0, pak tlačítko uvolněte. Znovu stiskněte a držte stisknuté tlačítko MENU, displej bude zobrazovat odpočítávání $d00.d79.....d01$, tlačítko neuvolňujte, dokud se na displeji neukáže **don**

Er.F. vymazání všech vysílačů

S položkou menu $Er.F.$ je možné vymazat všechny naučené vysílače.

Přejděte na $Er.F.$, pak držte stisknuté tlačítko MENU, dokud displej neukáže 0, pak tlačítko uvolněte. Znovu stiskněte a držte stisknuté tlačítko MENU, displej bude zobrazovat odpočítávání $d00.d79.....d01$, tlačítko neuvolňujte, dokud se na displeji neukáže **don**

7. Stav displeje a řídicí jednotky

7.1 Normální fungování:

--	Standby (připravenost) – zavřená brána nebo křídlo restartuje po vypnutí
OP	brána otevírá
CL	brána zavírá
SO	brána zavřena uživatelem při otevírání
SC	brána zavřena uživatelem při zavírání
HA	brána zastavena vnějším vlivem (fotobuňky, stop)
oP	brána otevřena bez automatického zavření
PE	brána otevřena pedálem bez automatického zavření
-tC	otevřená brána čeká na automatické zavření, posledních 10 sekund je pomlčka nahrazena odpočítáváním
-tP	brána otevřena pedálem čeká na automatické zavření, posledních 10 sekund je pomlčka nahrazena odpočítáváním
000	při normální činnosti a mimo menu se stisknutím tlačítka DOWN[-] přejde na střídavé zobrazení cyklů, jednotky podtržené tečkami a tisíce bez teček, dalším stisknutím tlačítka DOWN[-] nebo MENU se opustí zobrazování počtu cyklů
rAd	zobrazeno během učení vysílačů
don	zobrazeno při ukládání nového vysílače do paměti nebo na konci resetování
Fnd	zobrazeno při ukládání tlačítka vysílače, které již bylo uloženo
CLr	zobrazeno po vymazání vysílače
LOP	zobrazeno během učení dráhy pro indikaci, že řídicí jednotka je ve fázi otevírání brány a čeká na povel od koncového spínače otevření
LCL	zobrazeno během učení dráhy pro indikaci, že řídicí jednotka je ve fázi zavírání brány a čeká na povel od koncového spínače zavření
L--	zobrazeno během učení dráhy pokud došlo k zásahu bezpečnostního zařízení
SEE	zobrazeno, když řídicí jednotka čeká na signál vysílače během zobrazování polohy v paměti
not	zobrazeno při zobrazování polohy vysílače v paměti, pokud vysílač v paměti není
toUt	zobrazeno, když řídicí jednotka pro nečinnost vystupuje z funkce zobrazení polohy v paměti
Snd	zobrazeno při prvním spojení řídicí jednotky se zařízením pomocí Bluetooth
C --	zobrazeno, když je řídicí jednotka spojena pomocí Bluetooth
L --	zobrazeno, když je zařízení s Bluetooth odpojováno od řídicí jednotky

7.2 Chyby:

EFO	akce senzoru nárazu
EEd	akce bezpečnostní lišty
ELS	chyba koncových spínačů (spínače otevření a zavření reagují ve stejném okamžiku)
EPH	chybná funkce fotobuněk
Eth	zásah od teploty řídicí jednotky kvůli její ochraně
EiE	chyba paměti
FUL	paměť je plná
Err	chyba paměti během funkce zobrazení polohy v paměti nebo zrušení jednoho vysílače

Zobrazení chyby na displeji trvá do stisknutí tlačítka DOWN [-] nebo do libovolného dalšího povelu k pohybu.

7.3 LED vstupů a bezpečnostních zařízení

ČERVENÁ (normálně svítí)	ČERVENÁ (normálně svítí)	ČERVENÁ (normálně svítí)	ČERVENÁ (normálně svítí)	ZELENÁ (normálně nesvítí)	ZELENÁ (normálně nesvítí)	ZELENÁ (normálně nesvítí)	ZELENÁ (normálně nesvítí)
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
EDGE	PH2	PH1	STOP	OPEN	CLOSE	PED	SS

8. Technické vlastnosti

NAPÁJENÍ A SPOTŘEBA

Napájecí napětí	230 Vac - 50/60 Hz
Odběr ze sítě (Standby)	55mA @ 230 Vac
Standardní konfigurace (2 páry fotobuněk, RX rádiová bezpečnostní lišta)	
Pojistka v napájení	F6.3A

NAPÁJENÍ MOTORŮ

Počet motorů	1 / 2
Napájecí napětí motorů	230 Vac - 50/60 Hz
Maximální příkon motorů	2 x 700W

NAPÁJENÍ PŘÍSLUŠENSTVÍ

Napájecí napětí příslušenství	24Vdc - 24Vac	
Maximální proud odebíraný příslušenstvím	145 mA dc - 375 mA ac	
Maximální příkon odebíraný příslušenstvím	3.5 W dc - 9W ac	
Pojistky příslušenství	příslušenství 24Vdc	F0.5A
	příslušenství 24Vac	F2A
Výstup pro blikající světlo	230 Vac 60W max	
Výstup pro stropní světlo / světlo při otevřené bráně	230 Vac 100W max	
Výstup pro elektrický zámek	ze svorkovnice na desce	12 Vac 15 VA
	s kartou R1 (volitelně)	beznapěťový kontakt 230 Vac 5A, 30 Vdc 5A max

FUNKČNOST

433 MHz rádiový přijímač	plovoucí kód
Maximálně vysílačů	1000 (do 8000)
Vstup bezpečnostní lišty	kontakt NC / 8k2

ZÁRUKA - V souladu s právními předpisy platí záruka výrobce od data vyznačeného na výrobku a je omezena na opravu nebo bezplatnou výměnu dílů přijatých výrobcem jako vadné z důvodu nekvalitních materiálů nebo výrobní vady. Záruka se nevztahuje na škody nebo závady způsobené vnějšími činiteli, vadnou údržbou, přetěžováním, přirozeným opotřebením, výběrem nesprávného produktu, montážní chybou, nebo jakoukoliv jinou příčinou, kterou nelze přičítat výrobcovi. Na výrobky, které byly nesprávně použity, nelze vztahovat záruku, ani je nelze opravit. Tištěné specifikace jsou pouze orientační. Výrobce nenese žádnou zodpovědnost za snížení rozsahu či selhání způsobené působením okolního prostředí. Odpovědnost za škody způsobené osobám následkem nehod jakékoliv povahy zapříčiněných našimi vadnými výrobky nese výrobce, jen pokud spadají pod italské právo.