

CONTROL MODULE

EN CONTROL MODULE

DE STEUERGERÄT

FR MODULE DE CONTRÔLE

PL MODUŁ STERUJĄCY



EN**Complete documentation:**

- GENERAL INFORMATION
- PEDESTRIAN TRAFFIC CONTROL
- DEVICE
- CONTROL MODULE
- MONTAGE
- MAINTENANCE AND SERVICE
- TECHNICAL DRAWINGS

DE**Komplette dokumentation:**

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

FR**Documentation complète:**

- INFORMATIONS GENERALES
- CONTRÔLE DE TRAFIC DE PASSAGERES
- DISPOSITIF
- MODULE DE CONTRÔLE
- ENSEMBLE
- MAINTENANCE ET ENTRETIEN
- DESSINS TECHNIQUES

PL**Kompletna dokumentacja:**

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

EN	ENGLISH	4
DE	DEUTSCH	14
FR	FRANÇAIS	24
PL	POLSKI.....	33

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.....	10
FIRST RUN.....	10
BA3/BR2/GA SERIES DEVICES.....	10
DESCRIPTION OF THE CONTROL MODULE TERMINALS.....	10
SETTINGS MENU.....	11
ZERO POSITION CONFIGURATION.....	11
CALIBRATION.....	12
SOFTWARE ZA2-12.....	12
FIRST RUN.....	12

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

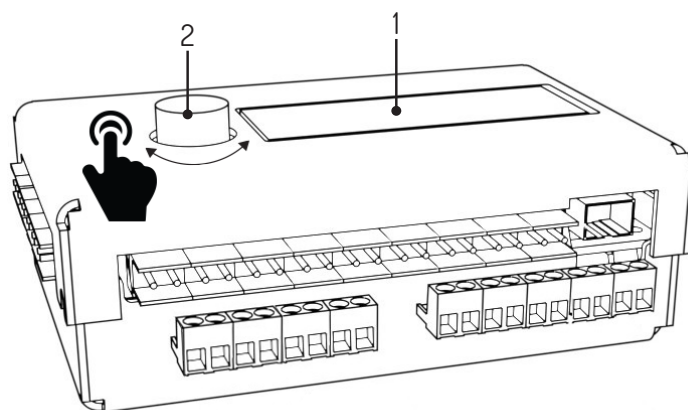
- Module's input signals- Short circuit to ground of an appropriate input pin with potential of 5V. Duration should be MIN: 0.2s, MAX: 1s.
- Module's output signals- Relay signals. Depending on which pair of pins is used, output signals can be normal opened or normal closed. Duration of the output signal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

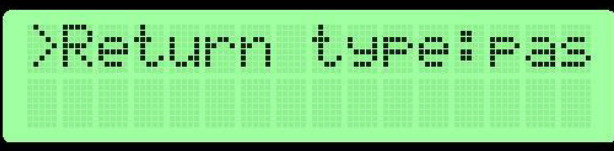


NAVIGATION

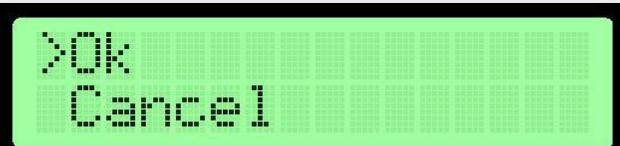
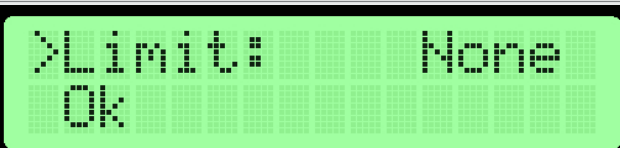
Use the rotary encoder to navigate through the menu. Turn it left or right to switch between menu positions. Press the encoder to enter the submenu or edit settings values.

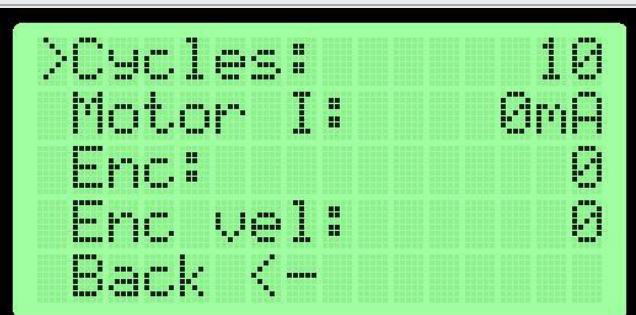


1. Display, 2. Encoder

<p>MAIN SCREEN</p> 	<p>The main led screen is displayed when the power supply is on. On the left, the queue status is displayed (Q0 – queue for left direction, Q1 – queue for right direction). Errors are displayed in the upper right corner. Possible errors are:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Enc_error – encoder error, not connected or damaged • Lic_error – inactive license • Default_sett – memory read incorrectly – factory settings loaded <p>In the bottom right corner the current version of software is displayed. Press the encoder to continue to the main menu.</p>
<p>MAIN MENU</p> 	<p>Currently chosen position is pointed by an arrow. Pressing the encoder confirms the choice.</p> <p>Main menu positions:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Parameters – current parameters preview • Settings – configuration of the device • Test mode • Back – return to the main screen
<p>PARAMETERS MENU</p> 	<p>Items displayed in the parameters menu:</p> <ul style="list-style-type: none"> • 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
<p>SETTINGS MENU</p> 	<p>Language configuration Choose the interface language.</p> <p>Default setting: PL</p> <p>Free entrance function Set the free entrance in desired direction. Possible settings:</p> <ul style="list-style-type: none"> • OFF – free entrance off. Passage possible only after receiving an external signal. • ON – free entrance on. Device is unlocked in the desired direction <p>Default setting: OFF</p> <p>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</p> <p>Default setting: 3</p> <p>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.</p> <p>Default settings: 6s</p> <p>Input signals configuration In. 1-4 setting defines the function of IN 1-2 and IN 3-4 inputs. Possible configurations:</p> <ul style="list-style-type: none"> • open – short circuit results in releasing the rotor blockade • free – short circuit triggers the free entrance function • lock – short circuit results in blocking the external signals <p>Default setting: open</p>

SETTINGS MENU	
	Feedback signal type This setting defines the type of feedback signal emitted by the device. Possible configurations: <ul style="list-style-type: none"> • OPN/REC - a feedback signal is sent immediately after the passage is unlocked • CLS/END - a feedback signal is sent after the passage is locked • PAS - a feedback signal is sent after a correct passage detection in a given direction • STR - a feedback signal is sent after initiating the rotor's movement
	Feedback signal duration Values to choose from: 0,5 - 1,5 s. Default setting: 0,8s
	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 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
	License This menu allows you to insert the license key to unlock the license. Submitting an incorrect key results in a temporary blockade of this menu item.
	Pictograms configuration Pictograms configuration submenu allows to configure information pictograms. It is described in the following points.
	Saving of the configuration <ul style="list-style-type: none"> • Save & Exit - saves the changed settings and returns to the main menu • Cancel - discards the changed settings and returns to the main menu
PICTOGRAMS CONFIGURATION	
	When you enter the pictograms configuration menu, you can choose two options: <ul style="list-style-type: none"> • Standard - standard pictograms • 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)
LICENSE MENU	
	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.

LICENSE MENU	
	If the submitted pin is correct, after choosing OK option the license settings menu will be displayed. Choose the Back option to return to the settings menu.
	In the license settings menu you can define a limit of cycles. When the limit of cycles is reached, the device will not react to external signals and test mode, and the relevant information will be displayed on the screen. Possible values to choose from: <ul style="list-style-type: none"> • None - no limit • 1k, 10k, 50k 100k and 200k - limit in thousands

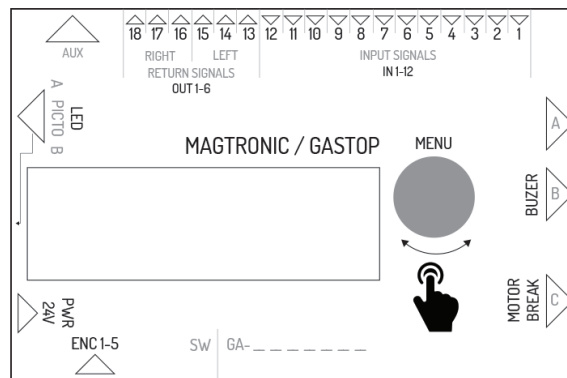
TEST MODE	
	In the test mode the device is working independently. It performs 5 cycles alternately in both directions. During the test, all the mechanisms connected to the controller are being used. Work parameters are shown on the screen. To cancel the test mode choose Back option. In devices of the BA3, BR2 and GA series the mode is used only in devices equipped in the rotor's movement support system.



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

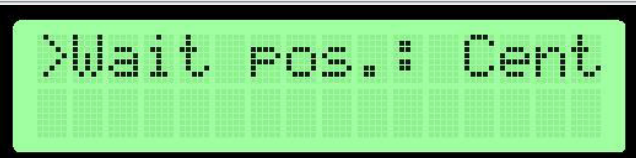
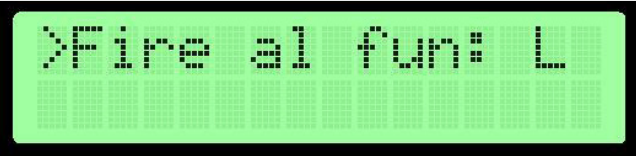
SG SERIES DEVICES



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 setttable signal in the left direction
IN2	mass - not used	mass of the input signal
IN3	input of the optical sensor 2	input of the setttable 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
INI0	mass - not used	mass of the fire-fighting signal
INI1	input of the optical sensor 6	not used
INI2	mass - not used	not used
OUT 1-2	not used	NO feedback signal for the left direction
OUT 2-3	not used	NO feedback signal for the left direction
OUT 4-5	not used	NO 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
MOTOR 1-2	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

SETTINGS MENU	
	<p>Arm position in a standby mode Arm position in a standby mode (waiting for a trigger signal). If this setting is different than the central one, it is recommended to use this setting in combination with the free passage in that direction.</p> <p>Default setting: cen</p>
	<p>Fire alarm configuration Set the direction in which the device opens in case of receiving a fire alarm signal.</p> <p>Default setting: L</p>


ZERO POSITION CONFIGURATION	
	<p>After entering the configuration mode zero, the display shows the stage of configuration.</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Open position- set up arms in the open position (the side does not matter) and confirm by pressing the encoder. 2. Closed position- set up arms in the closed position and confirm by pressing the encoder. 3. Open position- set up arms in the open position opposite to that set in step 1. And then confirm by pressing the encoder.
	<p>In the fourth step, zero positions are being validated. After pressing the encoder, you will be moved to the settings menu.</p> <p>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.</p>

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	
	<p>After entering the calibration submenu, we can change certain operating parameters of the control algorithm. To edit an item, press the encoder knob. Then, by turning it, increase or decrease the edited value.</p> <ul style="list-style-type: none"> • k – influences the general movement speed. If the arm has a tendency to pass the locked position and then to reverse, the parameter needs to be reduced; if the arm moves too slow, it needs to be increased. • u min – influences the tightening speed. If the arm does not reach the position set, what is signaled by starting the buzzer and a temporary locking of the arm, the parameter needs to be increased. Reducing the parameter should be done if the arm has a tendency to pass the set position. <p>Save the set values by using save and exit option when leaving settings menu.</p>

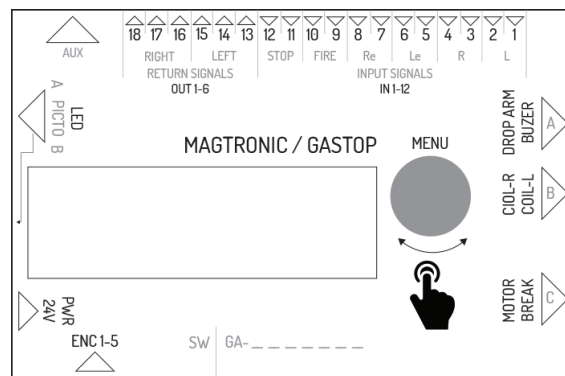
FIRST RUN

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 SERIES DEVICES

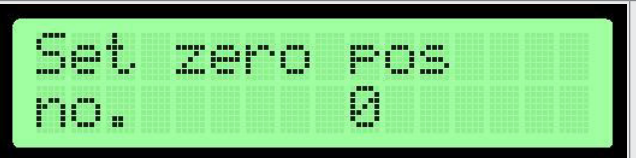
DESCRIPTION OF THE CONTROL MODULE TERMINALS

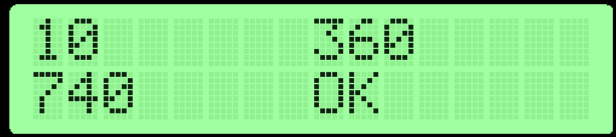
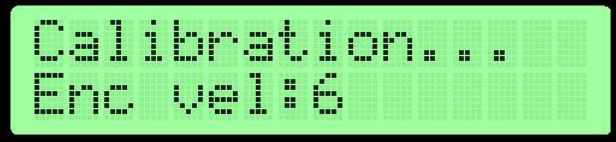
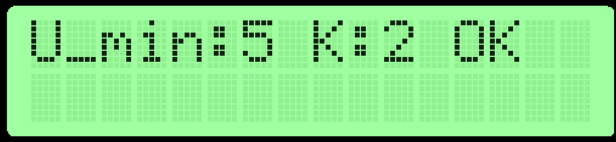


Symbol	Description
IN 1-2	External signal input for right direction (NO). This input's function is configurable. By default it's configured as permission to pass (see the software documentation).
IN 3-4	External signal input for left direction (NO). This input's function is configurable. By default it's 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 NO 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
OUT1-3	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	
	<p>Coils type</p> <p>There are two options for each coil:</p> <ul style="list-style-type: none"> • NOR - normal coil, during power failure the rotor stays blocked. • REV - reverse coil, during power failure the rotor stays unblocked <p>Default setting: NOR</p>
	<p>Rotor speed</p> <p>This setting defines the power of the engine that supports the movement of the rotor. Possible values to choose from: 1-9</p> <p>Default setting: 5</p> <p>This option is not available in GA and BASIC series gates.</p>
	<p>Fire alarm signal function</p> <p>Fire alarm signal can function in normal closed mode or normal opened mode.</p> <ul style="list-style-type: none"> • NO - normal opened • NC - normal closed <p>Default setting: NO</p>
	<p>Initiating movement</p> <p>This setting defines if the device should perform the initiating move.</p> <p>Possible configurations:</p> <ul style="list-style-type: none"> • L - movement in the left direction • R - movement in the right direction • none - no initiating movement <p>Default setting: none</p> <p>This option is not available in GA and BASIC series gates.</p>

ZERO POSITION CONFIGURATION	
	<p>After entering the configuration mode, set each of the arms in blocked position. Each of the three positions has to be confirmed by pressing the encoder. Display shows the number of zero position which is currently being modified (0, 1 or 2).</p>

ZERO POSITION CONFIGURATION	
	<p>After all three zero positions are set, the display shows saved values. If the values are correct, "OK" message is displayed. If the values are not correct, "Error" message is displayed. This means that the values of zero positions are not saved and the procedure shall be repeated. Regardless of the result of the configuration, after pressing the encoder, settings menu will be displayed.</p> <p>To save changes, choose the Save & Exit option.</p>
CALIBRATION	
	<p>After choosing the calibration option in the bottom row of the screen the rotor speed is shown. The controller will try to slowly move the device's motor to identify its parameters.</p> <p>Notice: During the calibration nothing shall interrupt the rotor's movement. Otherwise the procedure has to be repeated.</p>
	<p>After the calibration procedure is finished, the identified parameters are displayed. After pressing the encoder, controller returns to the Settings menu.</p> <p>To save changes, choose the Save & Exit option.</p> <p>This option is not available in GA and BASIC series gates.</p>

SOFTWARE ZA2-1.2

NEW ITEMS IN THE SETUP MENU

<p>Brake PWM: ON / OFF Ability to disable the voltage drop on the valve a few seconds after switching on</p>
<p>Working limit: 10/20/30/45 / 60s Time after which the device stops trying to reposition the arm. After this time, the alarm will be triggered for 60 seconds</p>
<p>Lim sil: 0.8 – 3.0A Motor current limit. If it is exceeded, the voltage on the motor will be reduced (in practice the motor may reduce torque or even stop depending on the resistance)</p>
<p>Config zero When configuring the zero position, the option to select the number of arms (2 or 3) has been added. If 2 arms are selected, the user will be asked to enter two zero positions and a fallback position.</p>

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.

INHALTSVERZEICHNIS

SOFTWARE DER STEUERGERÄTS.....	15
TECHNISCHE DATEN.....	15
Globale Funktionen.....	15
Navigation.....	15
Hauptfenster.....	16
Hauptmenü.....	16
Menü - Parameter.....	16
Menü - Einstellungen.....	16
Konfiguration der Piktogramme.....	18
Menü- Lizenz.....	18
Test Modus.....	18
Anlagen der Serie SG.....	19
Beschreibung der Eingänge der Steuerung.....	19
Menü - Einstellungen.....	19
Konfiguration der Nullposition.....	20
Kalibrierung.....	20
Erste Inbetriebnahme.....	20
Anlagen der Serien BA3/BR2/GA.....	21
Beschreibung der Eingänge der Steuerung.....	21
Menü - Einstellungen.....	22
Konfiguration der Nullposition.....	22
Kalibrierung.....	22
Software ZA2-12.....	23
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 ausschließlich 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 beschrieben 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

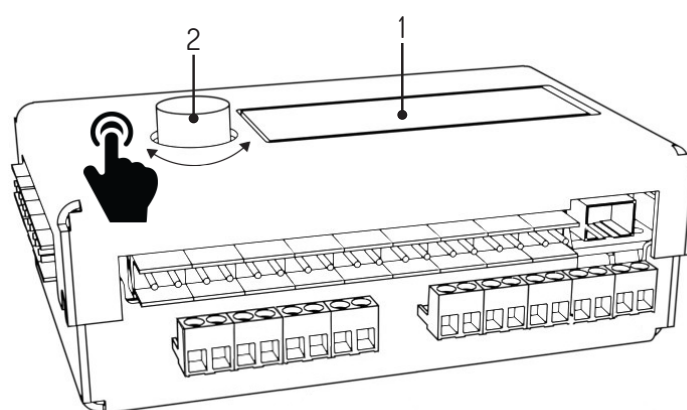
- Eingangssignale des Steuergerätes – Massenschluss des entsprechenden Eingangspins mit Potential von 5V. Dieses Signal soll sich im Bereich MIN: 0,2s MAX: 1s befinden.
- Ausgangssignale des Steuergerätes – die Ausgangssignale des Steuergerätes sind die potentialfreien Kontaktsignale. Je nach den verwendeten 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.



1. Anzeige, 2. Encoder

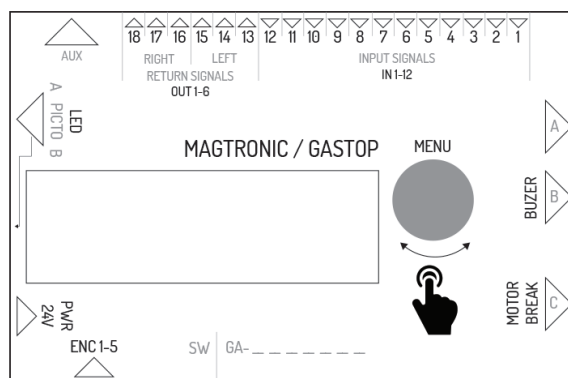
<p>HAUPTFENSTER</p> 	<p>Das Hauptfenster zeigt sich im Display des Steuergerätes nach dem Anschluss der Anlage an Netzversorgung. Auf der linken Seite zeigt sich der Zustand der Reihen (Q0 - Reihe für die linke Richtung, Q1 - Reihe für die rechte Richtung). In der oberen, rechten Ecke befinden sich die Beschreibungen der zur Zeit auftretenden Fehler. Möglich sind:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Enc_error - Encoder- Fehler, nicht angeschlossen oder nicht leistungsfähig • Lic_error - Lizenz ist nicht mehr aktiv • Default_sett - Speicher fehlerhaft gelesen -die Werkseinstellungen werden eingelesen. <p>In der rechten, unteren Ecke zeigt sich die aktuelle Version der Software. Nach dem Drücken von Encoder erfolgt der Übergang zum Hauptmenü.</p>
<p>HAUPTMENÜ</p> 	<p>In dem Hauptmenü bewegt man sich durch Drehung von Encoder. Der Pfeil in der ersten Spalte zeigt auf die gewählte Position. Das Drücken von Encoder bestätigt die Wahl.</p> <p>Die Positionen vom Hauptmenü:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Parameter - Ansicht der aktuellen Parameter der Anlage • Einstellungen - Konfiguration der Anlage • Testbetrieb • Zurück - Rückkehr zum Hauptfenster
<p>MENÜ - PARAMETER</p> 	<p>Positionen angezeigt im Menü „Parameter“:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Zyklen - Zahl der Betriebszyklen, die die Anlage ausgeführt hat • Motorstrom - Strom des Motors • Encoder - Position von Encoder des Rotors • Geschwindigkeit - aktuelle Geschwindigkeit des Rotors • Zurück - Rückkehr zum Hauptfenster
<p>MENÜ - EINSTELLUNGEN</p>   	<p>Konfiguration der Sprache Diese Einstellung ermöglicht die Wahl der Sprache der Schnittstelle. Die Meldungen werden nach der Änderung der Sprache sofort übersetzt.</p> <p>Voreinstellungen: PL</p> <p>Konfiguration der Funktion des freien Durchgangs Die Einstellung der dauerhaften Entsperrung des Rotors für den Durchgang in die gegebene Richtung. Mögliche Einstellungen:</p> <ul style="list-style-type: none"> • OFF - freier Durchgang ausgeschaltet. Die Passage erfolgt nur nach Empfang des Signals vom externen Gerät. • ON - freier Durchgang eingeschaltet. Die Drehsperre ist in der gegebenen Richtung entsperrt. <p>Voreinstellungen:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Eing frei L:OFF (freier Durchgang, links) • Ausg frei R:OFF (freier Durchgang, rechts) <p>Konfiguration der Warteschleifenlänge Diese Position dient zum Einstellen der Anzahl der der gespeicherten Eingangssignale. Die Konfiguration ermöglicht die Auswahl dieses Wertes im Bereich 3 - 60.</p> <p>Voreinstellung: 3</p>

MENÜ - EINSTELLUNGEN	
	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.
	Konfiguration der Funktionen der Eingangssignale (IN 1-4) 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: <ul style="list-style-type: none"> • open - Die Eingänge wirken als Auslösung • free - Kontakt an einem der Eingänge verursacht die Betätigung der Funktion des freien Eingangs in die gegebene Richtung • 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.
	Voreinstellungen: open (Eingänge)
	Konfiguration der Art vom Rückmeldesignal Diese Einstellung ermöglicht die Art des gesendeten Rückmeldesignals zu konfigurieren. Möglich sind: <ul style="list-style-type: none"> • OPN/REC - Das Rückmeldesignal wird direkt nach der Durchgangsfreigabe gesendet • CLS/END - Rückmeldesignal gesendet nach der Durchgangssperung • PAS - Rückmeldesignal gesendet nach dem Feststellen des korrekten Durchgangs in der jeweiligen Richtung • STR - Rückmeldesignal gesendet nach dem Auslösen der Rotorbewegung
	Konfiguration der Dauer des Rückmeldesignals Die Dauer des Rückmeldesignals kann aus dem Bereich in 0.5s - 1.5Sekunden gewählt werden.
	Voreinstellungen: 0.8s
	Konfiguration der Nullposition und Kalibrierung Die Betätigung der Funktion Konf Endlage (Konfiguration Null) verursacht den Übergang in den Modus der Konfiguration der Nullposition. Dieser Modus zusammen mit dem Modus Kalibrierung wird in den unten stehenden Punkten beschrieben.
	Kalibrierung Das Submenü Kalibrierung ermöglicht die Einstellung der notwendigen Parameter der Motorenbewegung. Diese sind in den nachfolgenden Punkten beschrieben.
	Lizenzinstellungen Das Untermenü der Lizenz erlaubt den Entschlüsselungscode in solcher Situation einzuführen, wenn der Hersteller seine Softwarelizenz eingeschränkt hat. Die fehlerhafte Einführung des Entschlüsselungscodes wird die zeitweilige Sperrung dieser Position im Menü „Einstellungen“ zur Folge haben.
	Konfiguration der Piktogramme Das Submenü der Konfiguration der Piktogramme ermöglicht die Konfiguration der Informationspiktogramme. Es ist in den nachfolgenden Punkten beschrieben.
	Speicherung der eingeführten Konfiguration <ul style="list-style-type: none"> • Speich verlas - die geänderten Einstellungen werden gespeichert und es erfolgt auch der Übergang in das Hauptmenü. • Stornieren - die geänderten Einstellungen werden nicht gespeichert und es erfolgt auch der Übergang in das Hauptmenü.

<p>KONFIGURATION DER PIKTOGRAMME</p>	
	<p>Im Menü der Konfiguration der Piktogramme haben wir zwei Optionen zur Auswahl:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Standard – Standardpiktogramme • 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)
<p>MENÜ- LIZENZ</p>	
	<p>Nach dem Eingang in das Menü LIZENZ kann man die Lizenznummer ablesen. Zur Einführung 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 nächstliegende Position. Nach Einführung der letzten Ziffer kann man sich durch Drücken von Encoder im Menü wieder bewegen.</p>
	<p>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.</p>
	<p>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:</p> <ul style="list-style-type: none"> • None – kein Limit • 1k, 10k, 50k 100k und 200k – Limit in Tausenden
<p>TEST MODUS</p>	
	<p>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 Steuergerät 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.</p> <p>In den Anlagen der Serien BA3, BR2, GA findet dieser Modus nur in Anlagen, welche mit Bewegungsunterstützung des Rotors ausgerüstet sind Anwendung.</p>
	<p>Achtung: Beim Starten des Test-Modus darf sich niemand im Bereich der beweglichen Teile der Anlage befinden.</p>

ANLAGEN DER SERIE SG

BESCHREIBUNG DER EINGÄNGE DER STEUERUNG



Bezeichnung des Ausganges	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
IN6	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



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 Durchgangs 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	
	<p>Konfiguration der Brandschutzfunktionen Einstellung der Richtung, in welcher die Anlage nach dem Empfang des Brandschutzsignals öffnet.</p> <p>Voreinstellung: L</p>

KONFIGURATION DER NULLPOSITION	
	<p>Nach dem Wechsel in den Konfigurationsmodus der Nullposition erscheint auf der Anzeige eine Zahl, welche das Konfigurationsstadium symbolisiert. Nacheinander sehen wir:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Offene Position - wir stellen die Arme in offener Position ein (die Seite ist ohne Bedeutung) und bestätigen durch Drücken des Encoders. 2. Geschlossene Position - wir stellen die Arme in geschlossener Position ein und bestätigen durch Drücken des Encoders. 3. Offene Position - wir stellen die Arme in offener Position ein - umgekehrt zu der im Schritt 1 eingestellten Seite, und bestätigen durch Drücken des Encoders.
	<p>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</p> <p>Achtung: Um die eingeführten Änderungen als nächstes zu speichern, ist die Option Speichern und Verlassen zu betätigen. Das betrifft nur die Master-Steuerung. Die Speicherung der Nullpositionen in der Slave-Steuerung erfolgt sofort nach deren korrekter Verifizierung.</p>

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 die 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	
	<p>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 Encoderknopf drücken und als nächstes durch Drehen den zu bearbeitenden Wert erhöhen oder senken.</p> <ul style="list-style-type: none"> • 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 • 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. <p>Die Speicherung der eingestellten Werte erfolgt nach dem Anwählen der Option Zurück und danach Speichern und Verlassen.</p>

ERSTE INBETRIEBNAHME

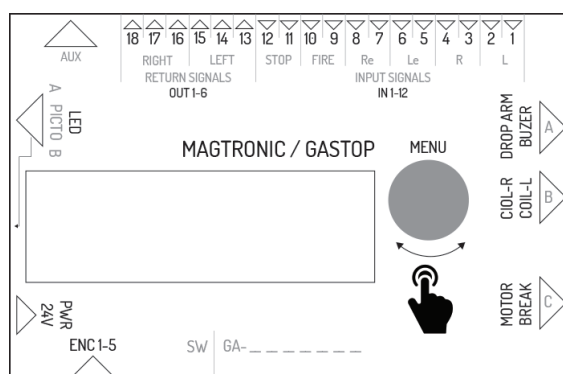
Um die Sicherheit während der ersten Inbetriebnahme zu gewährleisten, muss man die folgenden Grundsätze befolgen:

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 0 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-

-Inbetriebnahme ist besondere Vorsicht geboten.

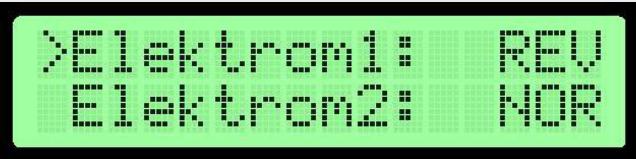


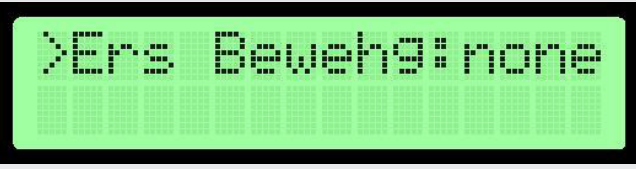
ANLAGEN DER SERIEN BA3/BR2/GA

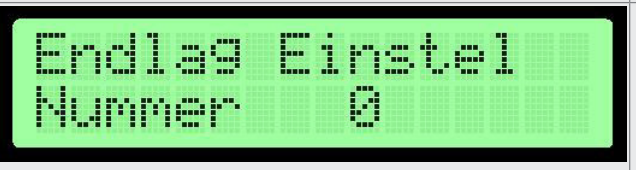
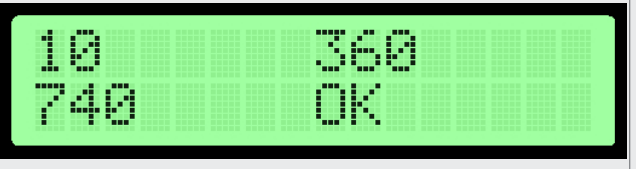
BESCHREIBUNG DER EINGÄNGE DER STEUERUNG

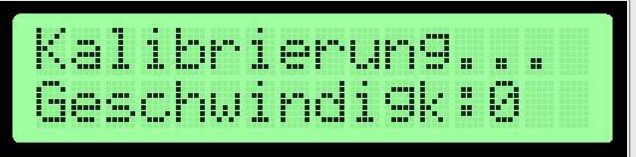



Symbol	Beschreibung der Anschlüsse
IN 1-2	Anschluss des Eingangs für das Steuersignal vom externen Gerät für die linke Richtung. Das Signal wird über Kontakt ausgelöst. Die Funktion dieses Eingangs lässt sich im Menü des Steuergerätes konfigurieren. Die Funktion ist als Freigabe zum Durchgang voreingestellt.
IN 3-4	Anschluss des Eingangs für das Steuersignal vom externen Gerät für die rechte 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 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 rechte 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 rechte Richtung steuert.

Symbol	Beschreibung der Anschlüsse
DROP ARM	Anschluss des Ausgangs der Spannung, die die Senkung des Arms steuert
ENC_MEN	Drehencoder mit der Taste zur Menübedienung.

MENÜ - EINSTELLUNGEN	
	<p>Konfiguration der Spulenarten Konfiguration der Spulen. Zur Wahl stehen zwei Möglichkeiten für jede Spule:</p> <ul style="list-style-type: none"> • NOR – normale Spule, sperrt den Rotor nach Versorgungsausfall • REV – Reversierspule: der Rotor wird nach Versorgungsausfall entsperrt <p>Voreinstellungen: NOR</p>
	<p>Konfiguration der Geschwindigkeit des Rotors Die Einstellung ermöglicht die Kraft des unterstützenden Motors zu definieren. Der Bereich dieser Einstellung beträgt 1 – 9.</p> <p>Voreinstellungen: 5 Option nicht verfügbar in den Toren der Serien: GA, BASIC</p>
	<p>Funktion des Feueralarm- Signals Das Feueralarm-Signal kann im normal geschlossenen Modus (Notfall- Modus nach dem Kontakt) oder im normal offenen sein.</p> <ul style="list-style-type: none"> • NO – normal offen • NC – normal geschlossen <p>Voreinstellungen: NO</p>
	<p>Konfiguration der einleitenden Bewegung 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:</p> <ul style="list-style-type: none"> • L – Bewegung links • R – Bewegung rechts • none – keine Bewegung <p>Voreinstellungen: none Option nicht verfügbar in den Toren der Serien: GA, BASIC</p>

KONFIGURATION DER NULLPOSITION	
	<p>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 Nullposition, 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 Einstellung der Nullposition wird das Steuergerät automatisch den Rotor erkennen und erlaubt drei oder vier Nullpositionen einzustellen.</p>
	<p>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.</p>

KALIBRIERUNG	
	<p>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.</p> <p>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.</p> <p>Option nicht verfügbar in den Toren der Serien: GA, BASIC</p>

KALIBRIERUNG	
	<p>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 anschließend zu speichern, soll man die Optionen Zapisz i wyjdź beim Übergehen in das Hauptfenster verwenden.</p> <p>Option nicht verfügbar in den Toren der Serien: GA, BASIC</p>

SOFTWARE ZA2-1.2

NEUE ELEMENTE IM SETUP-MENÜ

<p>Brems-PWM: EIN / AUS Die Möglichkeit, die Spannungsreduzierung am Anker einige Sekunden nach dem Einschalten auszuschalten</p>
<p>Arbeitsgrenze: 10/20/30/45 / 60s Zeit, nach der das Gerät aufhört, den Arm neu zu positionieren. Nach dieser Zeit wird der Alarm für 60 Sekunden ausgelöst</p>
<p>Limsil: 0.8 - 3.0A Motorstrombegrenzung. Bei Überschreitung wird die Spannung am Motor reduziert (in der Praxis kann der Motor je nach Widerstand das Drehmoment reduzieren oder sogar stoppen)</p>
<p>Konfig null Bei der Konfiguration der Nullposition wurde die Option zur Auswahl der Anzahl der Arme (2 oder 3) hinzugefügt. Wenn 2 Arme ausgewählt werden, wird der Benutzer aufgefordert, zwei Nullpositionen und eine Rückfallposition einzugeben.</p>

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.

TABLE DES MATIÈRES

LOGICIEL DU MODULE DE CONTRÔLE.....	25
CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES.....	25
FONCTIONS GLOBALES.....	25
NAVIGATION DANS LE MENU.....	25
ÉCRAN PRINCIPAL.....	26
MENU PRINCIPAL.....	26
MENU PARAMETRES.....	26
MENU RÉGLAGES.....	26
CONFIGURATION DES PICTOGRAMMES.....	27
MENU DE LICENCE.....	28
MODE DE TEST.....	28
APPAREILS DE LA SÉRIE SG.....	28
DESCRIPTION DES CONNEXIONS DU MODULE DE CONTRÔLE.....	28
MENU RÉGLAGES.....	29
CONFIGURATION DE LA POSITION ZÉRO.....	29
CALIBRAGE.....	30
PREMIÈRE MISE EN SERVICE.....	30
APPAREILS DES SÉRIES BA3/BR2/GA.....	30
DESCRIPTION DES CONNEXIONS DU MODULE DE CONTRÔLE.....	30
MENU RÉGLAGES.....	31
CONFIGURATION DE LA POSITION ZÉRO.....	32
CALIBRAGE.....	32
LOGICIEL ZA2-1.2.....	32
PREMIÈRE MISE EN SERVICE.....	32

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

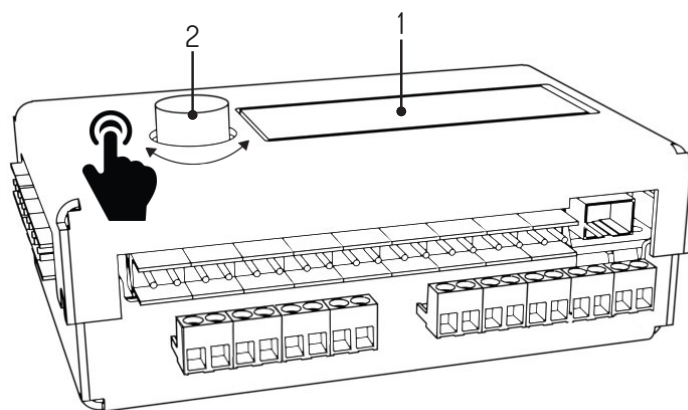
- Signaux d'entrée du module de contrôle - signal de court-circuit à la masse du pin d'entrée avec un potentiel de 5V. Ce signal doit être compris entre 0,2s (au minimum) et 1s (au maximum).
- Signaux de sortie du module contrôle - il s'agit de signaux de court-circuit libres de potentiel. Les signaux 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

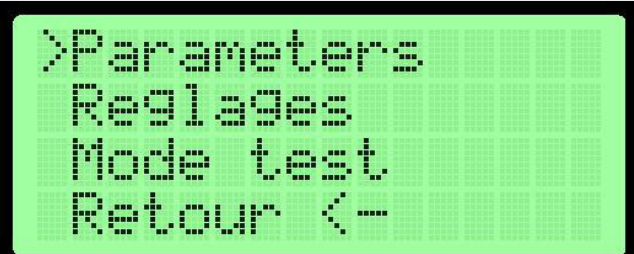
Elles sont communes à tous les types d'appareils. Les sections relatives à des séries précises d'appareils ne spécifient que les fonctionnalités propres à des séries précises d'appareils.

NAVIGATION DANS LE MENU

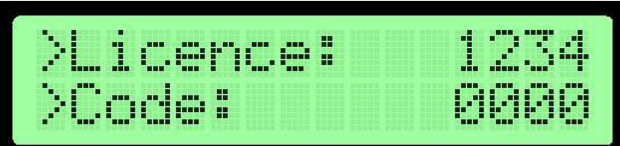
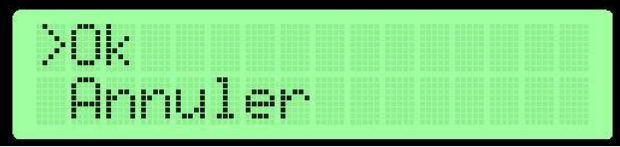
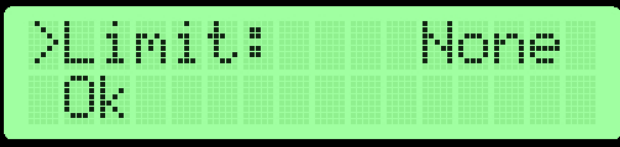
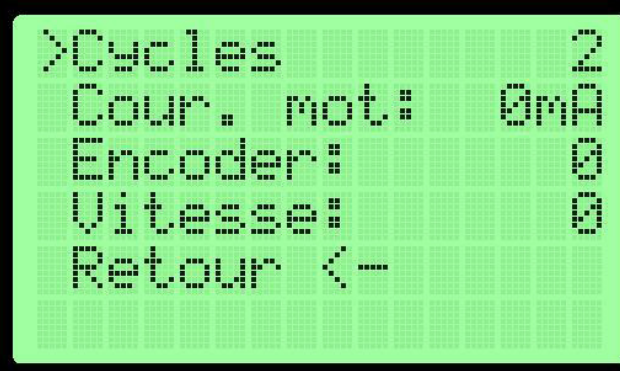
La navigation dans l'interface du module s'effectue à l'aide d'un encodeur rotatif. Pour parcourir le menu, tournez l'encodeur vers la gauche ou la droite. En l'appuyant, vous pouvez changer la valeur ou accéder à un sous-menu.



1. Afficheur, 2. Encodeur

<p>ÉCRAN PRINCIPAL</p> 	<p>L'écran principal LED s'affiche dès que l'appareil est branché. À gauche, vous verrez l'état de la file d'attente (Q0 - file d'attente pour le passage vers la gauche, Q1 - file d'attente vers la droite). Les erreurs s'affichent en haut à droite. Erreurs possibles:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Enc_error - erreur de l'encodeur, non connecté ou endommagé • Lic_error - licence inactive • Default_sett - erreur de lecture de la mémoire - retour aux réglages d'usine enregistrés <p>La version actuelle du logiciel s'affiche en bas à droite. Appuyez sur l'encodeur pour passer au menu principal.</p>
<p>MENU PRINCIPAL</p> 	<p>Tournez le bouton pour parcourir le menu. Appuyer le bouton pour valider votre choix.</p> <p>Lignes du menu:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Paramétrés - affichage des paramètres actuels • Réglages - configuration de l'appareil • Mode test • Retour - retour au menu principal
<p>MENU PARAMETRES</p> 	<p>Informations affichées dans le menu paramètres:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Cycles - nombres de cycles effectués par l'appareil • Cour. mot - courant de moteur • Encoder - position de l'encodeur du rotor • Vitesse - vitesse du rotor. • Retour - retour au menu principal
<p>MENU RÉGLAGES</p>    	<p>Configuration de la langue Choisissez la langue de l'interface. Les messages sont traduits dès le changement de langue.</p> <p>Réglages par défaut: EN</p> <p>Configuration de la fonction passage libre Déverrouillage permanent du rotor pour le passage dans un sens donné. Réglages possibles:</p> <ul style="list-style-type: none"> • OFF - passage libre désactivé. Le passage n'est possible qu'après la réception d'un signal externe. • ON - passage libre activé. Le portillon est déverrouillé dans la direction concernée. <p>Réglages par défaut: OFF</p> <p>File d'attente La longueur de la file d'attente correspond au nombre maximal de signaux de déclenchement qui peuvent être mémorisés à condition qu'ils soient envoyés à de courts intervalles.</p> <p>Vous pouvez choisir des valeurs comprises entre 1 et 99.</p> <p>Réglages par défaut: 3</p> <p>Configuration du temps de déverrouillage 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.</p> <p>Vous pouvez choisir des valeurs comprises entre 3 et 60 secondes.</p> <p>Réglages par défaut: 6s</p>

MENU RÉGLAGES	
	<p>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.</p> <p>Configurations possibles:</p> <ul style="list-style-type: none"> • open (ouvert) – entrée fonctionne comme déclenchement • free (libre) – le court-circuit sur une entrée déclenche la fonction passage libre dans la direction choisie • lock (bloquer) – le court-circuit sur une entrée bloque le module qui cesse de répondre aux signaux externes <p>Réglages par défaut: open</p>
	<p>Configuration du type de signal de retour Ce réglage permet de définir le type de signal de retour émis. Configurations possibles:</p> <ul style="list-style-type: none"> • OPN/REC – signal de rétroaction est envoyé immédiatement après le déverrouillage transition • CLS/END – signal de rétroaction est envoyé après passage de blocage • PAS – signal de rétroaction est envoyé lors de la détection d'une transition dans une direction donnée • STR – signal de rétroaction est envoyé après le début du mouvement du rotor
	<p>Durée du signal de retour Vous pouvez choisir des valeurs comprises entre 0,5 et 1,5 s.</p> <p>Réglages par défaut: 0,8s</p>
	<p>Configuration de la position sortie (zéro) et calibrage 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.</p>
	<p>Calibrage Le sous-menu de calibrage permet de régler les paramètres nécessaires du mouvement des moteurs. Ces paramètres sont spécifiés ci-dessous.</p> <p>Option indisponible dans les portillons des séries GA, BASIC</p>
	<p>Réglages de la licence Sous-menu vous permet d'entrer une clé de licence déverrouiller une licence. En cas d'erreur de saisie de la clé, cette ligne du menu sera temporairement bloquée.</p>
	<p>Configuration des pictogrammes Le sous-menu de configuration des pictogrammes permet de configurer les pictogrammes d'information. Il est décrit ci-dessous.</p>
	<p>Enregistrement de la configuration</p> <ul style="list-style-type: none"> • La fonction Save & Exit permet d'enregistrer les nouveaux réglages et de retourner au menu principal. • La fonction Cancel permet de supprimer les nouveaux réglages et de retourner au menu principal.
CONFIGURATION DES PICTOGRAMMES	
	<p>Une fois dans le menu de configuration des pictogrammes, il y a deux options à choisir:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Standard – pictogrammes standard. • 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).

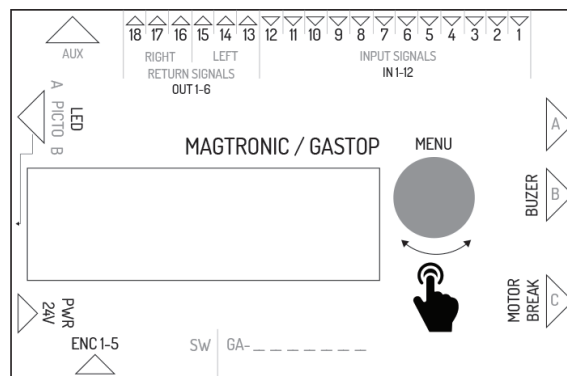
MENU DE LICENCE	
	Après avoir choisi le menu de licence, nous pouvons lire le numéro de licence. Utilisez l'encodeur pour saisir le numéro de licence. Tournez la molette pour changer le chiffre et appuyez pour déplacer le curseur à la position suivante. Après avoir saisi le dernier chiffre, appuyez sur l'encodeur pour naviguer de nouveau dans le menu.
	Si le PIN saisi est correct, cliquez OK pour passer au menu réglages de licence. Choisissez l'option BACK pour revenir au menu réglages.
	Dans le menu réglages de licence, vous pouvez définir le nombre limite de cycles. Une fois celui-ci atteint, le portillon ne réagira pas aux signaux externes, ni au mode de test, et le message correspondant s'affichera. Vous pouvez choisir des valeurs comprises entre : <ul style="list-style-type: none"> • None - pas de limite • 1k, 10k, 50k et 100k 200k - limite en milliers
MODE DE TEST	
	Une fois le mode de test activé depuis le menu principal du module, le portillon fonctionne de manière autonome. Il effectue cinq cycles dans un sens et cinq dans l'autre. Tous les mécanismes raccordés au module sont alors utilisés. Les paramètres de service s'affichent sur l'écran. Pour quitter le mode de test, choisissez Back (Retour). Concernant les séries BA3, BR2, GA, le mode n'est intégré que dans les appareils avec un rotor à mouvement assisté.



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


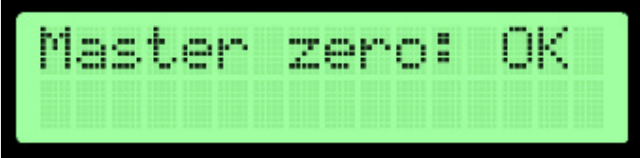
DESCRIPTION DES CONNEXIONS DU MODULE DE CONTRÔLE



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
IN6	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
BEEPER 1-2	connecteur de contrôle de sirène d'alarme	non utilisé
FUSE	connecteur de fusible à action différée 5A	connecteur de fusible à action différée 5A

MENU RÉGLAGES	
	<p>Position du bras en mode d'attente Réglage du bras en situation d'attente de passage. Si une position autre que centrale est choisie, l'appareil se verrouillera en déclenchant la sirène d'alarme en cas de tentative de passage non autorisé dans la sens d'ouverture du portillon. Il est recommandé d'utiliser ce réglage en combinaison avec la fonction de passage libre dans le sens concerné.</p> <p>Réglage par défaut: Cen</p>
	<p>Réglage du sens d'ouverture de l'appareil après la réception du signal d'incendie.</p> <p>Réglage par défaut: L</p>

CONFIGURATION DE LA POSITION ZÉRO	
	<ol style="list-style-type: none"> 1. Position d'ouverture - mettre les bras en position ouverte (et valider en appuyant sur le bouton de l'encodeur, quel que soit le côté). 2. Position de fermeture - mettre les bras en position fermée et valider en appuyant sur le bouton de l'encodeur. 3. Position d'ouverture - mettre les bras en position ouverte, contrairement à celle de l'étape 1, et valider en appuyant sur l'encodeur.
	<p>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.</p> <p>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.</p>

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



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.

CALIBRAGE	
	<p>Une fois dans le sous-menu de calibrage, il est possible de modifier des paramètres précis de l'algorithme de commande. Pour éditer la position, appuyez sur le bouton de l'encodeur et tournez-le pour diminuer ou augmenter la valeur éditée.</p> <ul style="list-style-type: none"> • k – détermine la vitesse générale du mouvement. Si le bras a une tendance à dépasser la position d'arrêt et à reculer par la suite, diminuez le paramètre. Augmentez-le si le bras se déplace trop lentement. • u min – détermine la vitesse de déplacement. Si le bras n'atteint pas une position donnée, ce qui fait déclencher la sirène et bloquer momentanément le bras, augmentez le paramètre. Celui-ci doit être diminué si le bras a une tendance à dépasser la position. <p>Pour enregistrer les valeurs choisies, sélectionner l'option « Retour » et puis « Enregistrer et quitter ».</p>

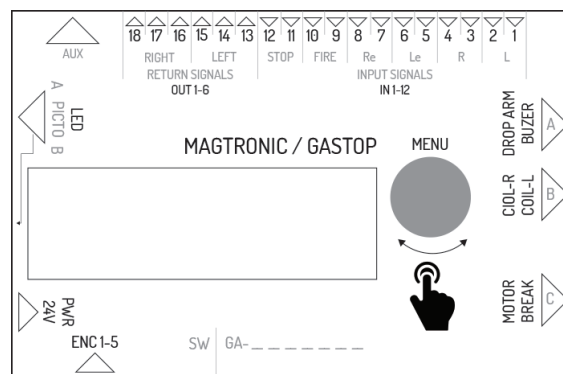
PREMIERE MISE EN SERVICE

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.

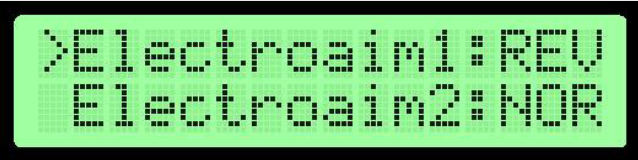
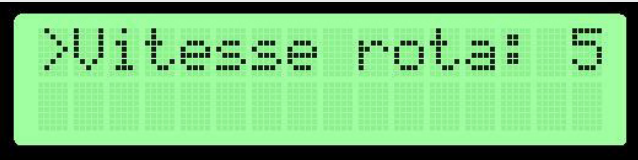


APPAREILS DES SÉRIES BA3/BR2/GA

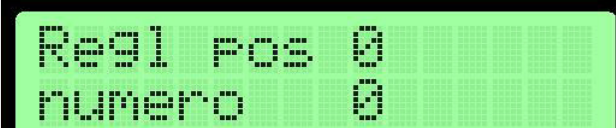
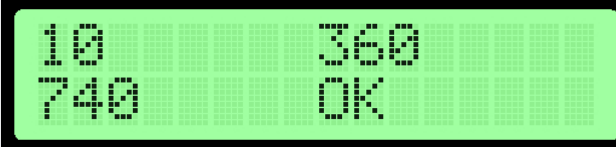
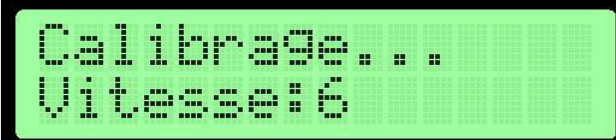
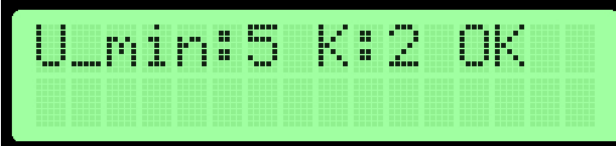
DESCRIPTION DES CONNEXIONS DU MODULE DE CONTRÔLE



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 module 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 module 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 droite. 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	
	<p>Configuration des bobines Deux options pour chaque bobine:</p> <ul style="list-style-type: none"> • 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'alimentation. <p>Réglages par défaut: NOR</p>
	<p>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.</p> <p>Réglages par défaut: 5 Option indisponible dans les portillons des séries GA, BASIC</p>
	<p>Fonction de signal d'incendie Le signal d'incendie peut fonctionner en modes normalement fermé ou normalement ouvert</p> <ul style="list-style-type: none"> • NO - normalement ouvert • NC - normalement fermé <p>Réglages par défaut: NO</p>
	<p>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:</p> <ul style="list-style-type: none"> • L - mouvement à gauche • R - mouvement à droite • none (aucun) - pas de mouvement d'initiation <p>Réglages par défaut: none Option indisponible dans les portillons des séries GA, BASIC</p>

CONFIGURATION DE LA POSITION ZÉRO	
	Après avoir choisi le mode de configuration zéro, il faut successivement mettre chacun des bras en position zéro. Chacune des trois positions doit être validée avec l'encodeur. Le numéro de la position zéro en cours de définition (0, 1 ou 2) s'affiche. Pour mémoriser une position, appuyez sur l'encodeur. Lors de la configuration, le module reconnaîtra automatiquement le rotor concerné et permettra de configurer trois ou quatre positions zéro.
	Une fois toutes les positions zéro définies, les valeurs correspondantes s'afficheront sur l'écran. Si elles sont correctes, un « OK » s'affichera. Sinon, c'est « Error » qui s'affiche. Ainsi, les valeurs des positions zéro ne seront pas enregistrées et la procédure doit être répétée. Quel que soit le résultat, nous passerons au menu réglages après avoir appuyé sur l'encodeur. Pour sauver les changements, sélectionnez l'option Save&Exit.
CALIBRAGE	
	Une fois la procédure de calibrage lancée, la vitesse du rotor s'affiche en bas. Le module de contrôle essaiera de démarrer le moteur pour identifier ses paramètres. Attention: Pendant le calibrage, rien ne peut perturber le mouvement du rotor. Il ne doit pas être tenu par la main. Sinon, la procédure doit être répétée.
	Une fois le calibrage terminé, les paramètres identifiés s'affichent. Après avoir appuyé sur l'encodeur, nous retournerons au menu réglages. Pour enregistrer les changements, sélectionnez l'option Save & Exit.
	Option indisponible dans les portillons des séries GA, BASIC
	Option indisponible dans les portillons des séries GA, BASIC

LOGICIEL ZA2-1.2

NOUVEAUX ÉLÉMENTS DANS LE MENU DE CONFIGURATION

<p>Frein PWM : ON/OFF La possibilité de désactiver la réduction de tension sur l'induit quelques secondes après la mise sous tension</p>
<p>Limite de travail : 10/20/30/45/60s Temps après lequel l'appareil arrête d'essayer de repositionner le bras. Passé ce délai, l'alarme se déclenche pendant 60 secondes</p>
<p>Limite sil : 0,8 - 3,0 A Limite de courant du moteur. S'il est dépassé, la tension sur le moteur sera réduite (en pratique le moteur peut réduire le couple voire s'arrêter en fonction de la résistance)</p>
<p>Config zéro Lors de la configuration de la position zéro, la possibilité de sélectionner le nombre de bras (2 ou 3) a été ajoutée. Si 2 bras sont sélectionnés, l'utilisateur sera invité à saisir deux positions zéro et une position de repli.</p>

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.

SPIS TREŚCI

OPROGRAMOWANIE STEROWNIKA.....	34
DANE TECHNICZNE.....	34
FUNKCJE GLOBALNE.....	34
NAWIGACJA.....	34
EKRAN GŁÓWNY	35
MENU GŁÓWNE.....	35
MENU PARAMETRY	35
MENU USTAWIENIA	35
KONFIGURACJA PIKTOGRAMÓW	36
MENU LICENCJI.....	37
TRYB TESTOWY.....	37
URZĄDZENIA SERII SG	37
OPIS WEJŚĆ STEROWNIKA.....	37
MENU USTAWIENIA	38
POZYCJA ZEROWA.....	38
KALIBRACJA	39
PIERWSZE URUCHOMIENIE	39
URZĄDZENIA SERII BA3/BR2/ZA/GA.....	39
OPIS WEJŚĆ STEROWNIKA.....	39
MENU USTAWIENIA	40
POZYCJA ZEROWA.....	41
KALIBRACJA	41
OPROGRAMOWANIE BR2NCV1.2.....	41
PIERWSZE URUCHOMIENIE	42

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 urządzeniem 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

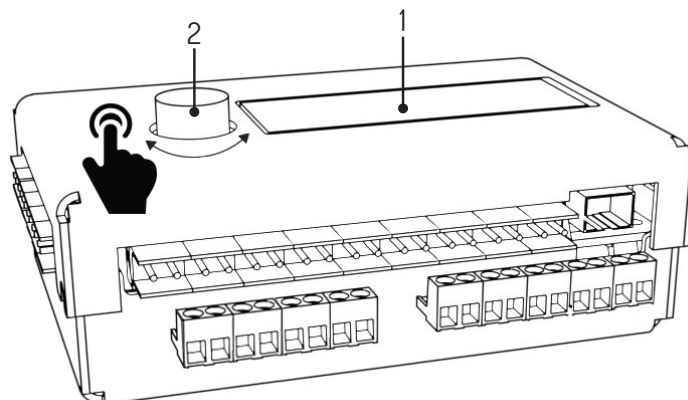
- Sygnały wejściowe sterownika – sygnał zwarcia do masy odpowiedniego pinu wejściowego o potencjale 5V. Sygnał ten powinien być w przedziale MIN: 0.2s, MAX: 1s
- Sygnały wyjściowe sterownika – sygnały wyjściowe sterownika to bezpotencjałowe sygnały zwarcia. W zależności od użytej party wyjść możemy uzyskać 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.




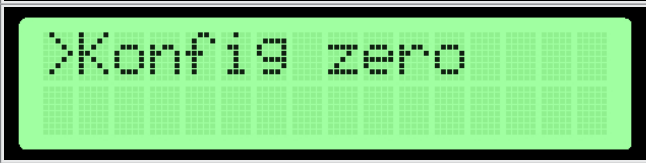

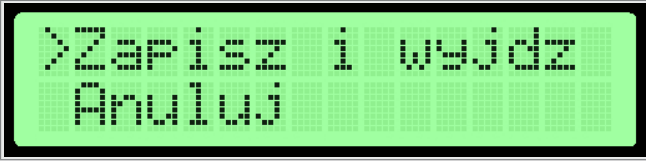

NAWIGACJA

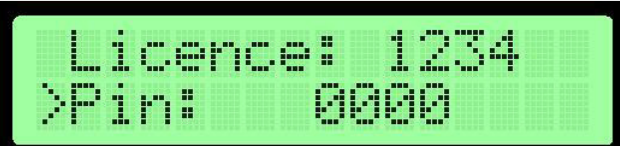

Do poruszania się po interfejsie sterownika wykorzystywany jest enkoder obrotowy. Poprzez obracanie go w lewo lub prawo przechodzimy pomiędzy sąsiednimi pozycjami aktualnie wybranego menu. Przyciśnięcie enkodera powoduje, zależnie od pozycji na której się znajdujemy, zmianę wartości lub wejście do podmenu.

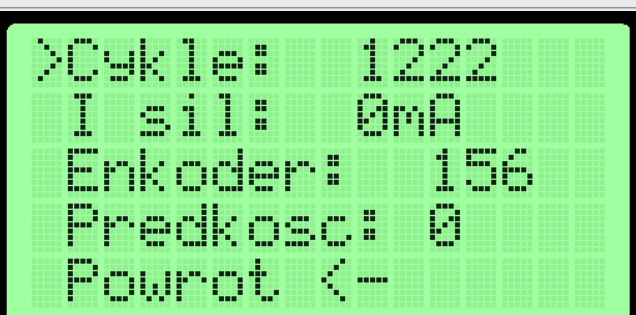



1. Wyświetlacz, 2. Enkoder

<p>EKRAN GŁÓWNY</p> 	<p>Po podłączeniu urządzenia do zasilania na wyświetlaczu sterownika pojawia się ekran główny. Po lewej stronie wyświetlają się stany kolejek (00 – kolejka dla kierunku lewego, 01 – kolejka dla kierunku prawego). W prawym górnym rogu znajdują się opisy aktualnie występujących błędów. Możliwe są:</p> <ul style="list-style-type: none"> • 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 <p>W prawym dolnym rogu wyświetlana jest aktualna wersja oprogramowania. W przypadku nie występowania komunikatu błędu sterownik wyświetla stan czujników optycznych. Po wciśnięciu enkodera następuje przejście do menu głównego.</p>
<p>MENU GŁÓWNE</p> 	<p>Po menu głównym poruszamy się obracając enkoderem. Strzałka w pierwszej kolumnie wskazuje na wybraną pozycję. Wciśnięcie enkodera zatwierdza wybór.</p> <p>Pozycje menu głównego:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Parametry – podgląd aktualnych parametrów urządzenia • Ustawienia – konfiguracja urządzenia • Tryb testowy • Powrót – powrót do ekranu głównego
<p>MENU PARAMETRY</p> 	<p>Pozycje wyświetlane w menu parametry:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Cykle – ilość cykli pracy które wykonało urządzenie • I sil – prąd silnika • Enkoder – pozycja enkodera rotora • Prędkość – aktualna prędkość rotora • Sensors – stan czujników optycznych • Powrót – powrót do menu głównego
<p>MENU USTAWIENIA</p>    	<p>Konfiguracja języka</p> <p>Ustawienie to pozwala wybrać język interfejsu. Komunikaty są tłumaczone od razu po zmianie języka.</p> <p>Ustawienie domyślne: PL</p> <p>Konfiguracja funkcji wolnego przejścia</p> <p>Ustawienie stałego odblokowania przejścia dla ruchu w danym kierunku. Możliwe ustawienia:</p> <ul style="list-style-type: none"> • OFF – wolne przejście wyłączone. Ruch odbywa się tylko po otrzymaniu sygnału zewnętrznego • ON – wolne przejście włączone. Bramka jest odblokowana w danym kierunku <p>Ustawienie domyślne: OFF</p> <p>Konfiguracja długości kolejki</p> <p>Pozycja ta służy do ustawienia ilości pamiętanych sygnałów wejściowych. Konfiguracja daje możliwość wyboru tej wartości z przedziału 3 – 60</p> <p>Ustawienie domyślne: 3</p> <p>Konfiguracja czasu odblokowania</p> <p>Licznik czasu odblokowania zostaje uruchomiony wraz z otrzymaniem sygnału wyzwalającego. Po upływie tego czasu zezwolenie na przejście jest anulowane. Konfiguracja daje możliwość wyboru tej wartości z przedziału 3 – 60 sekund.</p> <p>Ustawienie domyślne: 6s</p>

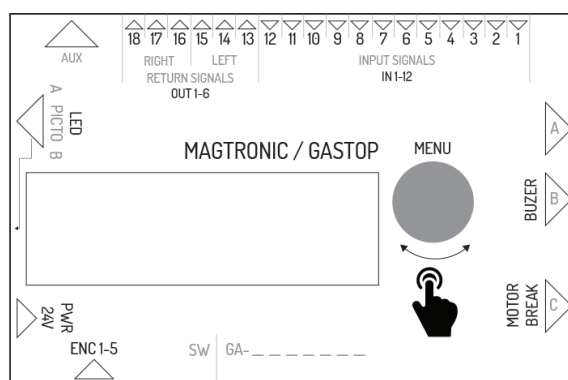
<p>MENU USTAWIENIA</p>	
	<p>Konfiguracja funkcji sygnałów wejściowych (IN 1-4) Ustawienie Wej. 1-4 pozwala określić funkcję przypisaną do wejść IN 1-2. oraz IN 3-4. Dostępne możliwości to:</p> <ul style="list-style-type: none"> • open - wejścia działają jako wyzwolenie • free - zwarcie na którymś z wejść powoduje uruchomienie funkcji wolnego wejścia w danym kierunku • lock - zwarcie na którymś z wejść powoduje zablokowanie sterownika na sygnały zewnętrzne w danym kierunku na wejściach 5-6 oraz 7-8 <p>Ustawienie domyślne: open</p>
	<p>Konfiguracja rodzaju sygnału zwrotnego Ustawienie to pozwala skonfigurować rodzaj wysłanego sygnału zwrotnego. Dostępne możliwości to:</p> <ul style="list-style-type: none"> • OPN - sygnał zwrotny wysyłany jest od razu po odblokowaniu przejścia • CLS - sygnał zwrotny wysyłany po zablokowaniu przejścia • PAS - sygnał zwrotny wysyłany po wykryciu prawidłowego przejścia w danym kierunku <p>Ustawienie domyślne: pas</p>
	<p>Konfiguracja czasu trwania sygnału zwrotnego Czas trwania sygnału zwrotnego można wybrać z przedziału 0,5s - 1,5s.</p> <p>Ustawienie domyślne: 0,8s</p>
	<p>Konfiguracja pozycji zerowej Uruchomienie funkcji Konfig zero powoduje przejście do trybu konfiguracji pozycji zamkniętej oraz otwartej w lewo i prawo. Tryb ten jest omówiony w następnych punktach.</p>
	<p>Kalibracja Podmenu kalibracja pozwala na ustawienie niezbędnych parametrów ruchu silników. Są one opisane w następnych punktach.</p> <p>Opcja nie występuje w bramkach serii: GA, BASIC</p>
	<p>Ustawienia licencji Podmenu licencji pozwala na wprowadzenie klucza odblokowującego licencję. Błędne wprowadzenie klucza skutkuje chwilowym zablokowaniem tej pozycji w menu ustawień.</p>
	<p>Konfiguracja piktogramów Podmenu konfiguracji piktogramów pozwala na skonfigurowanie piktogramów informacyjnych. Jest on opisany w następnych punktach.</p>
	<p>Zapisywanie wprowadzonej konfiguracji</p> <ul style="list-style-type: none"> • Zapisz i wyjdź - zachowuje zmienione ustawienia oraz przenosi do menu głównego • Anuluj - zmienione ustawienia są odrzucane oraz również następuje przejście do menu głównego
<p>KONFIGURACJA PIKTOGRAMÓW</p>	
	<p>Po wejściu do menu konfiguracji piktogramów mamy do wyboru dwie opcje:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Standard - piktogramy standardowe • RGB - daje możliwość wyboru spośród 16 opcji piktogramu sygnalizującego przejście otwarte (osobno dla lewej oraz prawej strony) oraz 4 spośród opcji piktogramu sygnalizującego przejście zamknięte (osobno dla lewej i prawej strony)

MENU LICENCJI	
	Po wejściu do menu licencja możemy odczytać numer licencji. W celu wprowadzenia numeru pin korzystamy z enkodera. Obrót jego osią zmienia cyfrę a przyciśnięcie powoduje przesunięcie kursora na sąsiednią pozycję. Po wprowadzeniu ostatniej cyfry przyciśnięcie enkodera pozwala znów poruszać się po menu.
	Jeśli wprowadzony jest poprawny pin to po kliknięciu pozycji Ok zostaniemy przeniesieni do menu ustawień licencyjnych. Pozycja powrót przeniesie nas do menu ustawień.
	W menu ustawień licencyjnych możemy wybrać jaki limit ustawić dla ilości cykli. Jeśli bramka osiągnie swój limit nie będzie reagowała na sygnały zewnętrzne oraz na tryb testowy a na ekranie głównym wyświetli się stosowna informacja. Do wyboru są następujące pozycje limitu cykli: <ul style="list-style-type: none"> • None - brak limitu • 1k, 10k, 50k 100k oraz 200k - limit w tysiącach

TRYB TESTOWY	
	Po uruchomieniu trybu testowego z menu głównego sterownika bramka zaczyna pracować samodzielnie. W trybie testowym na wyświetlaczu sterownika pojawiają się parametry pracy. Aby opuścić tryb testowy należy wybrać Powrót. W urządzeniach serii BA3, BR2, GA tryb ma zastosowanie tylko w urządzeniach wyposażonych we wspomaganie ruchu rotora.

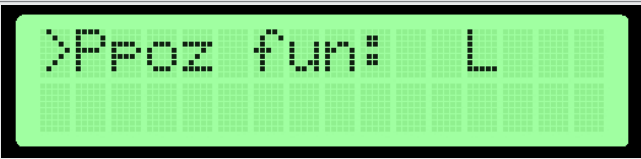
 Uwaga: Przy uruchamianiu trybu testowego w zasięgu elementów ruchomych urządzenia nie może przebywać żadna osoba.

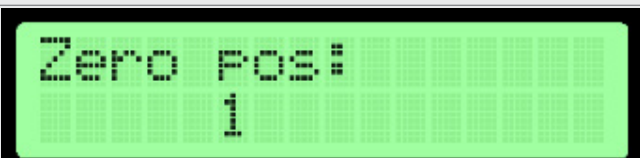
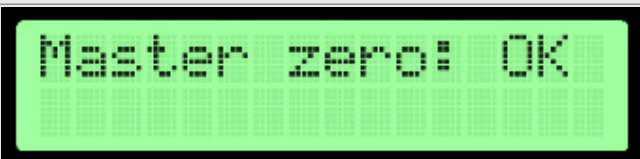
URZĄDZENIA SERII SG OPIS WEJŚĆ STEROWNIKA




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

Nazwa wyjścia	Funkcja w sterowniku master	Funkcja w sterowniku slave
IN6	masa – nie używany	masa sygnału wejściowego
IN7	wejście czujnika optycznego 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


MENU USTAWIENIA	
	<p>Pozycja ramienia w trybie oczekiwania Ustawienie ramienia w sytuacji oczekiwania na przejście. Jeśli wybrana będzie pozycja inna niż centralna urządzenie podczas próby nieautoryzowanego przejścia w stronę w którą bramka jest otwarta zamknie się i uruchomi syrenę alarmową. Zaleca się używanie tego ustawienia w połączeniu z funkcją wolnego przejścia w danym kierunku.</p> <p>Ustawienie domyślne: Cen</p>
	<p>Konfiguracja funkcji ppoz Ustawienie kierunku w którym otwiera się urządzenie po otrzymaniu sygnału przeciwpożarowego.</p> <p>Ustawienie domyślne: L</p>

POZYCJA ZEROWA	
	<p>Po wejściu w tryb konfiguracji zerowej na wyświetlaczu pojawia się liczba symbolizująca etap konfiguracji. Kolejno widzimy:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Pozycja otwarta - ustawiamy ramiona w pozycji otwartej (strona nie ma znaczenia) i zatwierdzamy przyciśnięciem enkodera. 2. Pozycja zamknięta - ustawiamy ramiona w pozycji zamkniętej i zatwierdzamy przyciśnięciem enkodera. 3. Pozycja otwarta - ustawiamy ramiona w pozycji otwartej przeciwnej do tej ustawionej w etapie 1, a następnie zatwierdzamy przyciskiem enkodera.
	<p>W czwartym etapie ustawiania pozycji zerowych następuje ich walidacja. Po przyciśnięciu enkodera zostaniemy przeniesieni do menu ustawień. Poprawne ustawienie pozycji zerowych na sterowniku master zostaną potwierdzone komunikatem „OK”</p> <p>Uwaga: Aby następnie zapisać wprowadzone zmiany należy skorzystać z opcji Zapisz i wyjdź. Dotyczy to tylko sterownika master. Zapisanie pozycji zerowych w sterowniku slave następuj od razu po ich poprawnej weryfikacji.</p>

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

	<p>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 !</p>
---	---

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.

KALIBRACJA	
	<p>Po wejściu do podmenu kalibracji mamy możliwość zmiany konkretnych parametrów pracy algorytmu sterującego. Aby edytować daną pozycję należy wcisnąć gałkę enkodera a następnie obracając nim zmniejszyć lub zwiększyć edytowaną wartość.</p> <ul style="list-style-type: none"> • k – wpływa na ogólną prędkość ruchu. W przypadku gdy ramie ma tendencję do przelatywania za pozycję zatrzymania a następnie cofaniu się należy ten parametr zmniejszyć natomiast w przypadku gdy ramie porusza się za wolny należy go zwiększyć • u min – wpływa na prędkość dociągania. Jeśli ramie nie dochodzi do zadanej pozycji co objawia się włączeniem syrenki i chwilowym jego zablokowaniem należy zwiększyć ten parametr. Zmniejszenia tego parametru należy dokonać w przypadku gdy ramie ma tendencję do przelatywania zadanej pozycji. <p>Zapisanie ustawionych wartości następuje po wybraniu opcji powrót a następnie zapisz i wyjdź.</p>

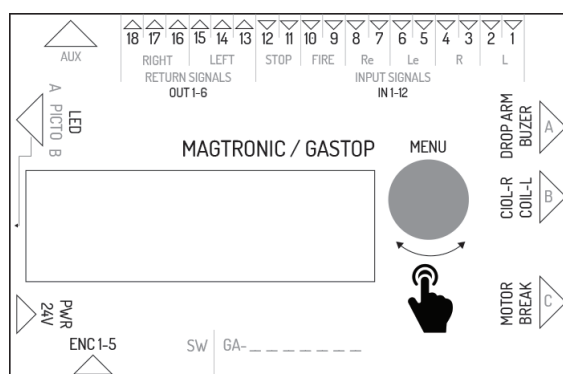
PIERWSZE URUCHOMIENIE

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.

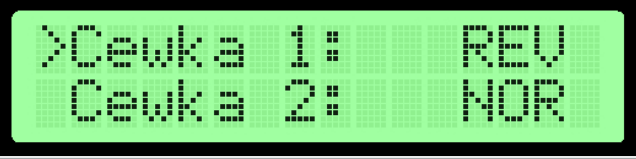
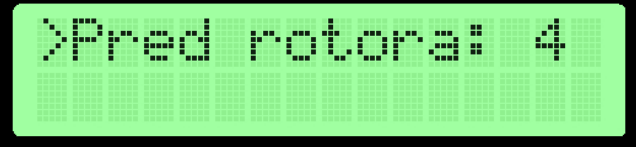
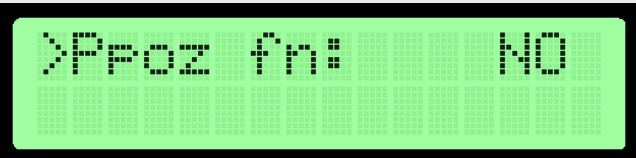
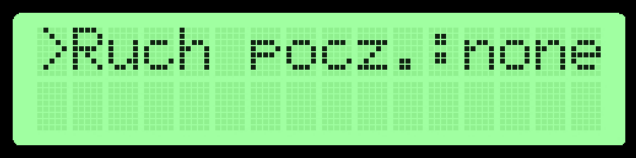
URZĄDZENIA SERII BA3/BR2/ZA/GA

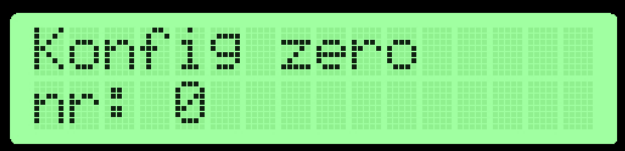
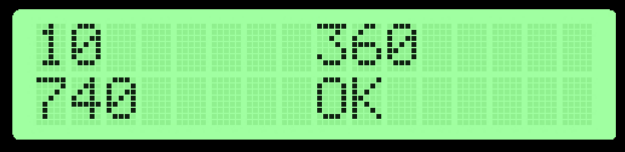
OPIS WEJŚĆ STEROWNIKA

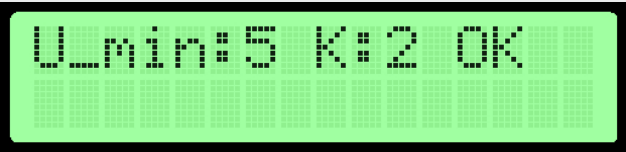


Symbol	Opis wyprowadzenia
IN 1-2	Złącze wejścia sygnału zewnętrznego dla kierunku lewego. Sygnał jest wyzwalany zwarcie. Funkcja tego wejścia jest konfigurowalna z poziomu menu sterownika. Domyślnie jest skonfigurowana jako zezwolenie na przejście.
IN 3-4	Złącze wejścia sygnału zewnętrznego dla kierunku prawego. Sygnał jest wyzwalany zwarcie. 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 zwarcie 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) zależnie 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 przełącznika 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 przełącznika 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 urządzenia.
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.
COIL_R	Złącze wyjścia napięcia sterującego cewką rygla kierunku .
DROP ARM	Złącze wyjścia napięcia sterującego opadaniem ramienia
ENC_MEN	Enkoder obrotowy z przyciskiem do obsługi menu.

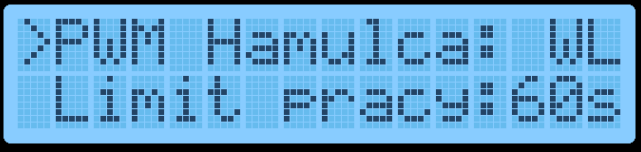
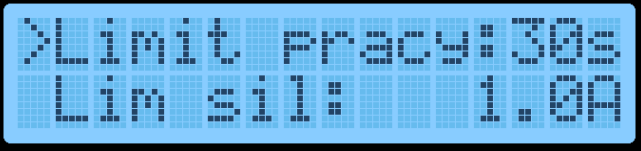
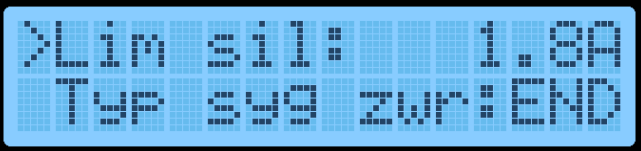
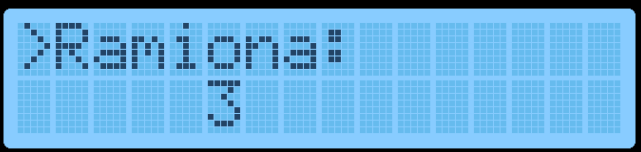
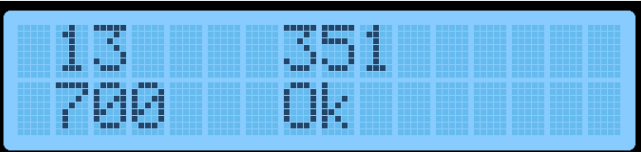
MENU USTAWIENIA	
	<p>Konfiguracja rodzaju cewek Do wyboru mamy dwie możliwości dla każdej cewki:</p> <ul style="list-style-type: none"> • NOR – cewka normalna, po zaniku zasilania blokuje rotor • REV – cewka rewersyjna, po zaniku zasilania rotor zostaje odblokowany <p>Ustawienie domyślne: NOR</p>
	<p>Konfiguracja prędkości rotora Ustawienie to pozwala zdefiniować moc silnika wspomagającego. Zakres tego ustawienia to 1 – 9.</p> <p>Ustawienie domyślne: 5 Opcja nie występuje w brankach serii: GA, BASIC</p>
	<p>Funkcja sygnału przeciwpożarowego Sygnał przeciwpożarowy może działać w trybie normalnie zamkniętym (tryb awaryjny po zwarciu) lub normalnie otwartym (tryb awaryjny po zwarciu)</p> <ul style="list-style-type: none"> • NO – normalnie otwarty • NC – normalnie zamknięty <p>Ustawienie domyślne: NO</p>
	<p>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:</p> <ul style="list-style-type: none"> • L – ruch w stronę lewą • R – ruch w stronę prawą • none – brak ruchu inicjującego <p>Ustawienie domyślne: none Opcja nie występuje w bkach serii: GA, BASIC</p>

POZYCJA ZEROWA	
	Po wejściu w tryb konfiguracji zerowej należy ustawić w pozycji zablokowanej każde z ramion po kolei. Każda z pozycji zerowych musi zostać zatwierdzona przyciśnięciem enkodera. Na wyświetlaczu pojawia się numer pozycji zerowej która aktualnie jest definiowana (0, 1.. itd) Moment wciśnięcia enkodera jest momentem zapamiętania pozycji. W trakcie ustawiania pozycji zero sterownik automatycznie zorientuje się z jakim rotorem mamy do czynienia i pozwoli ustawić trzy lub cztery pozycje zerowe.
	Po ustaleniu wszystkich pozycji zerowych na wyświetlaczu pojawiają zapisane wartości. Jeśli są one poprawne pojawia się napis OK. Jeśli wartości są błędne pojawi się napis Error. Oznacza to, że wartości pozycji zerowych nie zostaną zapisane i procedurę należy powtórzyć. Niezależnie od wyniku po naciśnięciu enkodera zostaniemy przeniesieni do menu ustawień. Aby następnie zapisać wprowadzone zmiany należy skorzystać z opcji Zapisz i wyjdz podczas wychodzenia do ekranu głównego.

KALIBRACJA	
	Po wejściu do procedury kalibracji w dolnym wierszy wyświetlacza pokazana jest prędkość rotora. Sterownik będzie starał się bardzo powoli ruszyć silnikiem urządzenia aby zidentyfikować jego parametry. Uwaga! Podczas kalibracji nic nie może zakłócić ruchu rotora. Nie wolno go trzymać ręką. Jeśli tak się stanie procedurę należy powtórzyć
	Po zakończeniu procedury kalibracji pojawiają się zidentyfikowane parametry. Po wciśnięciu enkodera zostajemy przeniesieni do menu ustawień. Aby następnie zapisać wprowadzone zmiany należy skorzystać z opcji Zapisz i wyjdz podczas wychodzenia do ekranu głównego.
	Opcja nie występuje w brankach serii: GA, BASIC
	Opcja nie występuje w brankach serii: GA, BASIC

OPROGRAMOWANIE ZA2-1.2

NOWE POZYCJE W MENU USTAWIENIA

	PWM Hamulca: WL/WYL Możliwość wyłączenia obniżania napięcia na zworze kilka sekund po załączeniu
	Limit pracy: 10/20/30/45/60s Czas po jakim urządzenie zaprzestanie podejmować próby ponownego pozycjonowania ramienia. Po tym czasie nastąpi uruchomieni alarmu na 60s
	Lim sil: 0.8 - 3.0A Limit prądu silnika. Jeśli zostanie przekroczony napięcie na silniku zostanie zmniejszone (w praktyce silnik może zmniejszyć moment obrotowy lub nawet zatrzymać się w zależności od oporu)
	Konfig zero
	Podczas konfiguracji pozycji zero została dodana możliwość wybrania ilości ramion (2 lub 3). W przypadku wyboru 2 ramion użytkownik zostanie poproszony o podanie dwóch pozycji zerowych oraz pozycji awaryjnej.

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.



EU: GASTOPGROUP.COM
USA: GASTOP.US