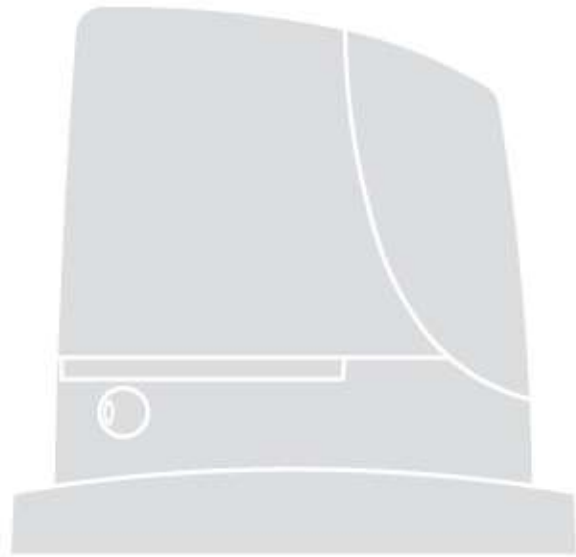


RUN

CE

RUN1800
RUN1800P
RUN2500
RUN2500P



Dispozitiv deschidere porți culisante

RO - Instrucțiuni și avertismente pentru instalare și utilizare

Nice

CONȚINUT

1. Avertismente.....	4
2. Descrierea și utilizare produsului	5
2.1. Limitele de funcționare	6
2.2. Un sistem tipic.....	9
2.3. Lista cablurilor	9
3. Instalare.....	10
3.1. Verificări preliminare.....	10
3.2. Instalarea motoreductorului.....	11
3.3. Fixarea consolei limitatorului de limită la versiunile cu comutator de limită inductiv..	13
3.4. Instalarea diferitelor dispozitive.....	14
3.5. Conexiuni electrice.....	15
3.6. Descrierea conexiunilor electrice.....	16
4. Verificări finale și pornirea dispozitivului.....	16
4.1. Alegerea direcției	17
4.2. Conexiune de alimentare.....	17
4.3. Învățarea automată a dispozitivelor.....	17
4.4. Învățarea automată a lungimii aripilor	18
4.5. Verificarea mișcărilor porții	18
4.6. Funcții presetate	19
4.7. Receptorul radio	19
5. Testarea și punerea în funcțiune	20
5.1. Testarea	20
5.2. Punerea în funcțiune.....	20
6. Întreținere și eliminare.....	21
6.1. Întreținere	21
6.2. Eliminarea	22
7. Informații suplimentare	23
7.1. Taste de programare.....	23
7.2. Programare	23
7.2.1. Funcții de nivelul 1 (funcții ON-OFF).....	23
7.2.2. Programare la nivelul 1	25
7.2.3. Funcții de nivelul 2 (parametrii ajustabili).....	25
7.2.4. Procedura de programare la nivelul 2	27
7.2.5. Exemplu de programare de nivel 1 (funcții ON-OFF).....	28

7.2.6.	Exemplu de programare de nivel doi (parametri ajustabili)	28
7.3.	Adăugarea sau eliminarea dispozitivelor	29
7.3.1.	BlueBUS	29
7.3.2.	Intrarea STOP	30
7.3.3.	Fotocelele.....	30
7.3.4.	Senzor foto FT210B.....	32
7.3.5.	RUN în modul „Slave”	32
7.3.6.	Învățarea automată a celorlalte dispozitive.....	34
7.4.	Funcții speciale.....	34
7.4.1.	Funcția „Deschide întotdeauna”	34
7.4.2.	Funcția „Mută oricum”	35
7.4.3.	Sistem de control al încălzirii și răcirii	35
7.4.4.	Avertisment privind întreținerea	35
7.5.	Conectarea altor dispozitive	37
7.6.	Depanare.....	37
7.6.1.	Arhiva defecțiunilor	38
7.7.	Diagnostic și semnale.....	38
7.7.1.	Semnalizare luminoasă intermitentă	39
7.7.2.	Semnalele de pe unitatea de control.....	40
7.8.	Accesorii.....	42
7.8.1.	Unitate de programare de la distanță	42
8.	Caracteristici tehnice	43
	Instrucțiuni și avertismente pentru utilizatorii motoreductorului RUN	45
	Declarație CE de conformitate.....	48

1. Avertismente

Acest manual conține informații importante privind siguranța. Înainte de a începe instalarea componentelor, este important să citiți toate informațiile cuprinse în acest manual. Păstrați acest manual în siguranță pentru a-l putea utiliza în viitor. Din cauza riscurilor care pot apărea atât în timpul instalării, cât și în timpul utilizării dispozitivului, efectuați procesul de instalare respectând cu strictețe legile, prevederile și normele actuale în vigoare pentru a asigura o siguranță maximă. Acest capitol conține avertismentele generale. Alte avertismente mai specifice puteți găsi la capitolele „3.1 Verificări preliminare” și „5 Testarea și punerea în funcțiune”.

Conform celei mai recente legislații europene, automatizarea ușilor sau porților este reglementată de dispozițiile enumerate în Directiva 98/37/CE (Directiva „Mașini”) și, în detaliu, de standardele: EN 13241-1 (standard armonizat); EN 12445; EN 12453 și EN 12635, care permit stabilirea conformității echipamentului cu directiva „Mașini”.

Pentru informații suplimentare și instrucțiuni privind evaluarea riscurilor și despre întocmirea documentației tehnice, accesați „www.niceforyou.com”. Acest manual a fost scris special pentru a fi utilizat de către instalatori calificați. Cu excepția specificațiilor „Instrucțiuni și avertismente pentru utilizatorii motoreductorului RUN”, care se vor decupa de către instalator, niciuna dintre informațiile conținute în acest manual nu este destinată utilizatorilor finali!

- Nu sunt permise modalitățile de utilizare sau de implementare RUN care nu sunt prevăzute în mod explicit în acest manual. Utilizarea necorespunzătoare poate provoca daune și vătămări corporale.
- Înainte de a începe instalarea, trebuie efectuată o evaluare a riscurilor, se va parcurge inclusiv lista cerințelor esențiale de siguranță prevăzute în Anexa I la Directiva „Mașini”, indicând soluțiile relative utilizate. N.B. Evaluarea riscurilor face parte din documentele incluse în „Documentația tehnică” pentru această automatizare.
- Verificați dacă sunt necesare dispozitive suplimentare pentru a finaliza automatizarea cu RUN pe baza cerințelor specifice de utilizare și a pericolelor prezente. Trebuie luate în considerare următoarele riscuri: impact, strivire, forfecare, târâre etc., precum și alte riscuri generale.
- Nu faceți modificări la componentele dispozitivului în afara celor specificate în acest manual. Aceste operațiuni pot duce la defecțiuni. NICE nu răspunde pentru daunele cauzate de produsele modificate.
- În timpul instalării și utilizării, asigurați-Vă că obiectele solide sau lichidele nu se pot infiltra în unitatea de control sau în alte dispozitive deschise. Dacă este necesar, contactați departamentul de asistență clienți NICE; utilizarea RUN în aceste condiții poate fi periculoasă.
- Sistemul de automatizare nu trebuie utilizat până când nu este pus în funcțiune așa cum este descris la capitolul 5 „Testarea și punerea în funcțiune”.
- Ambalajele RUN se vor elimina în conformitate cu reglementările locale aplicabile.
- Dacă apar defecțiuni care nu se pot rezolva în baza informațiilor din acest manual, contactați departamentul de asistență clienți NICE.
- În cazul în care un comutator automat este stricat sau siguranțele sunt arse, încercați să identificați defecțiunea și să o eliminați.

- Înainte de a accesa terminalele din interiorul carcasei RUN , deconectați toate sursele de alimentare. Dacă dispozitivul de deconectare nu este vizibil, puneți următorul afiș: „ATENȚIE: LUCRĂRI DE ÎNTREȚINERE ÎN PROGRES”.

Avertismente speciale privind utilizarea adecvată a acestui produs în sensul „Directivei Mașini” 98/37/CE (ex 89/392/CEE):

- Acest produs este lansat pe piață ca o „componentă ” și, prin urmare, este fabricat pentru a fi integrat într-un echipament sau asamblat împreună cu alte dispozitive pentru a crea „o mașină”, în sensul Directivei 98/37/CE, numai în combinație cu alte componente și în modul descris în prezentul manual de instrucțiuni. Așa cum este specificat în Directiva 98/37/CE, utilizarea acestui produs nu este aprobată până când producătorul echipamentului în care este integrat produsul nu l-a identificat și a l-declarat conform cu directiva 98/37/CE.

Avertismente speciale referitoare la utilizarea adecvată a acestui produs în sensul Directivei 73/23/CEE „Directiva privind echipamentele de joasă tensiune” și modificările ulterioare 93/68/CEE:

- Acest produs respectă prevederile Directiva privind echipamentele de joasă tensiune dacă este utilizat în configurațiile prevăzute în acest manual de instrucțiuni și în combinație cu articolele prezente în catalogul de produse Nice S.p.a.. În cazul în care produsul nu este utilizat în configurațiile specificate sau este utilizat cu alte produse decât cele prevăzute, respectarea cerințelor nu poate fi garantată; în aceste condiții utilizarea produsului este interzisă până când conformitatea cu cerințele prevăzute în directivă a fost verificată de către instalatori.

Avertismente speciale privind utilizarea adecvată a acestui produs în sensul Directivei 89/336/CEE „Compatibilitatea electromagnetică” și cu modificările ulterioare 92/31/CEE și 93/68/CEE:

- Acest produs a fost supus testelor privind compatibilitatea electromagnetică în cele mai critice condiții de utilizare, în configurațiile prevăzute în acest manual de instrucțiuni și în combinație cu articolele prezentate în catalogul de produse Nice S.p.A. Compatibilitatea electromagnetică nu poate fi garantată dacă este utilizată în configurație sau cu alte produse care nu au fost prevăzute în acest manual; în aceste condiții utilizarea produsului este interzisă până când conformitatea cu cerințele prevăzute în directivă a fost verificată de către instalatori.

2. Descrierea și utilizare produsului

RUN constituie o gamă de motoreductoare electromecanice ireversibile utilizate pentru automatizarea porților culisante. Sunt echipate cu o unitate electronică de control și un conector de tip „SM” pentru receptoare radio (opțional). Conexiunile electrice cu dispozitivele externe sunt facilitate prin utilizarea sistemului „BlueBUS”, care permite conectarea mai multor dispozitive prin doar 2 cabluri. Lista dispozitivelor compatibile pentru a fi conectate la RUN BlueBUS este cuprinsă în subcapitolul 7.3.1 „BlueBUS”; o listă actualizată, cu echipamente având compatibilitate relativă este de asemenea disponibilă pe www.niceforyou.com. RUN este

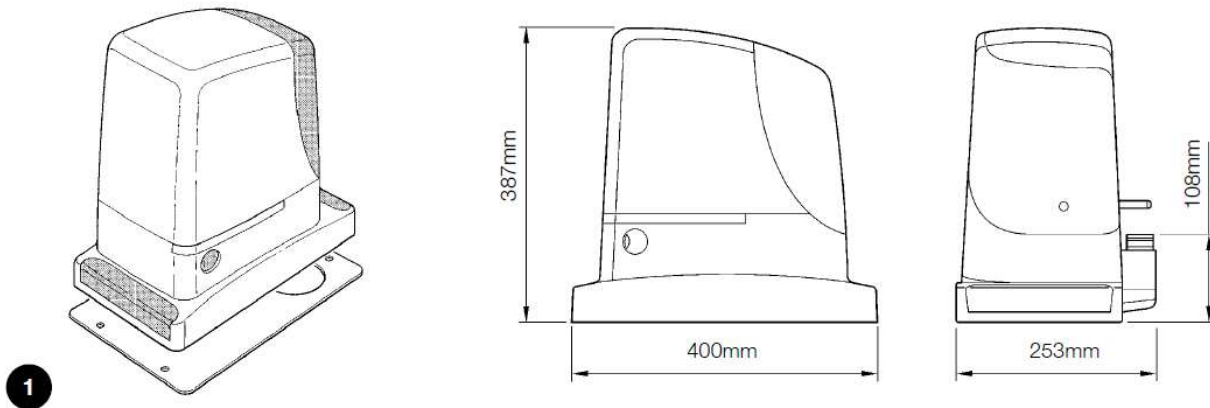
echipat cu un conector pentru unitățile de programare de la distanță, pentru a permite o gestionare completă și rapidă a instalării, întreținerii și depanării eventualelor defecțiuni. Consultați și subcapitolul 7.8.1 „Unitate de programare de la distanță”. RUN este alimentat de la rețeaua de electricitate, în caz de pană de curent, dispozitivul poate fi eliberat cu ajutorul tastei speciale, pentru a permite mișcarea manuală a porții.

Alte produse, care fac și ele parte din gama RUN, diferența dintre ele este descrisă în Tabelul 1.

Tabel 1: compararea caracteristicilor principale ale motoreductoarelor RUN

Tip de motoreductor	RUN1800	RUN1800P	RUN2500	RUN2500P
Tipul comutatorului de limită	electromecanic	inducție proximitate	electromecanic	inducție proximitate
Lungimea maximă a aripii	15m		18m	
Greutate maximă a aripii	1800 kg		2500 kg	
Tracțiune maximă (corespunde forței)	40Nm (1110N)		50Nm (1390N)	
Motor	Asincron monofazat maximum 700W		Asincron monofazat maximum 870W	

Observație: 1kg = 9,81N, de exemplu: 1390N = 142 kg



2.1. Limitele de funcționare

Capitolul 8 „Caracteristici tehnice” prezintă singurele date necesare pentru a putea stabili dacă produsele din gama RUN sunt sau nu adecvate pentru utilizarea dorită. Caracteristicile structurale ale RUN îl fac potrivit pentru a fi utilizat la porți culisante în conformitate cu limitele specificate în tabelele 2, 3 și 4.

Adecvarea efectivă a dispozitivelor RUN pentru a automatiza o poartă culisantă depinde de fricțiune și de alți factori, chiar și ocazionali, precum prezența gheții care ar putea împiedica mișcarea aripii de poartă. Pentru a asigura potrivirea, este esențial să măsurați forța necesară pentru a mișca aripa pe parcursul întregului traseu efectuat de acesta și să vă asigurați că forța este mai mică decât 50% din „torsionarea nominală” indicată în capitolul 8 „Caracteristici tehnice” (se recomandă o marjă de 50%, deoarece condițiile climatice nefavorabile pot determina

creșterea fricțiunii, iar datele specificate în tabelele 2 și 3 ar trebui luate în considerare pentru a stabili numărul de cicluri/oră și numărul ciclurilor consecutive.

Tabel 2: limitele în funcție de lungimea aripii

Lățimea aripii (m)	RUN1800/ RUN1800P		RUN2500/ RUN2500P	
	max. cicluri/oră	max. cicluri consecutive	max. cicluri/oră	max. cicluri consecutive
până la 6	42	28	42	42
6 ÷ 9	28	18	28	28
9 ÷ 12	21	14	21	21
12 ÷ 15	17	11	17	17
15 ÷ 18			14	14

Table 3: limitele în funcție de greutatea aripii

Greutatea aripii (kg)	RUN1800/ RUN1800P	RUN2500/ RUN2500P
	Procent cicluri	Procent cicluri
Până la 500	100%	100%
500 + 900	80	80
900 + 1200	75	75
1200 + 1500	60	60
1500 + 1800	50	50
2000 + 2300	---	40
2300 + 2500	---	30

Lungimea aripii permite să calculăm atât numărul maxim de cicluri pe oră, cât și numărul ciclurilor consecutive, în timp ce greutatea permite calcularea procentului reducerii ciclurilor și a vitezei maxime admise. De exemplu, pentru RUN1800, dacă aripa are 10 m lungime, puteți efectua 21 de cicluri/oră și 14 cicluri consecutive. Cu toate acestea, dacă aripa cântărește 1300 kg, rezultatele se vor reduce cu 60%, rezultând 9 cicluri/oră și 8 cicluri consecutive. Unitatea de control are un dispozitiv de limitare care previne riscul supraîncălzirii motorului pe baza greutății aripii și a duratei ciclurilor. Acest dispozitiv se declanșează la depășirea limitei maxime. Dispozitivul de limitare măsoară și temperatura mediului, reducând în continuare numărul de manevre atunci când temperatura este deosebit de ridicată.

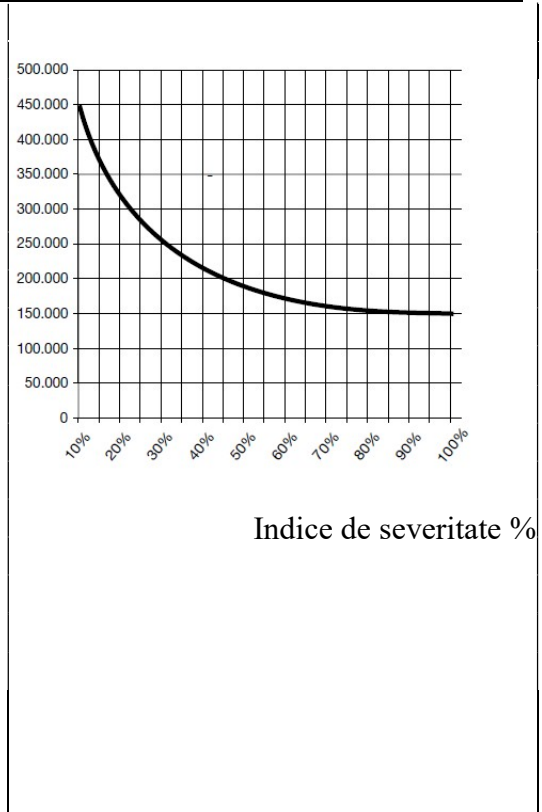
Estimarea „durabilității” descrise la capitolul 8 „Caracteristici tehnice” este durata medie de viață utilă a produsului. Valoarea este puternic influențată de indicele de severitate al manevrei, acesta fiind suma tuturor factorilor care contribuie la uzură. Pentru a face această estimare, trebuie să adăugați toți indicii de severitate din tabelul 4, iar rezultatul trebuie utilizat pentru a verifica în grafic durabilitatea estimată.

De exemplu: pentru RUN1800 pe o poartă care cântărește 1300 kg și are o lungime de 10 m, este echipată cu fotocelule și alte elemente legate de stres, se obține un indice de severitate egal cu 45% (20 + 15 + 10). În baza graficului, durabilitatea estimată pentru acest indice este de 200.000 de cicluri.

Rețineți că durabilitatea estimată este calculată pe baza specificațiilor de proiectare și a rezultatelor testelor efectuate pe prototipuri. Deoarece aceasta este doar o valoare estimativă, ea nu reprezintă nici o garanție privind durabilitatea efectivă a produsului.

Tabel 4: estimarea durabilității în funcție de indicele de severitate al manevrei

Indice de severitate %	RUN		
	1800	2500	
Greutatea aripii kg			
Până la 500	5	5	
500 + 900	10	10	
900 + 1200	20	20	
1200 + 1500	30	30	
1500 + 1800	40	40	
1800 + 2200	-	50	
2200 + 2500	-	60	
Lungimea aripii în m			
Până la 6	5	5	
6 + 9	10	10	
9 + 12	15	15	
12 + 15	25	25	
15 + 18	-	35	



Alte elemente legate de stres

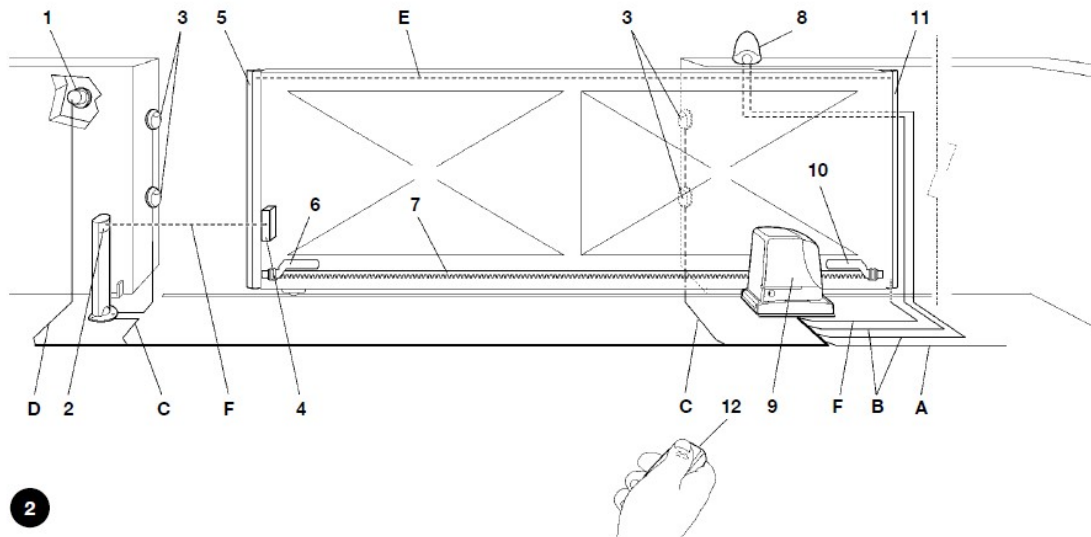
(de luat în considerare dacă probabilitatea lor este mai mare de 10%)

Temperatura mediului este peste 40 ° C sau sub 0 ° C sau umiditatea este mai mare de 80%	10	10	
Prezența prafului și a nisipului	15	15	
Prezența sărurilor	20	20	
Întreruperea manevrei foto	10	10	
Întreruperea manevrei de oprire	20	20	
Tracțiune activă	10	10	
Indicele total de severitate%:			

Observație: dacă indicele de severitate depășește 100%, înseamnă că condițiile sunt în afara limitelor acceptabilității; în acest caz se recomandă utilizarea unui model cu dimensiuni mai mari.

2.2. Un sistem tipic

Imaginea 2 prezintă un sistem tipic pentru automatizarea unei porți culisante utilizând RUN.



2

- 1 Comutator-selector acționat cu buton
- 2 Receptor FT210B
- 3 Fotocele
- 4 Transmițător FT210B
- 5 Margine mobilă primară
- 6 Suport comutator de limită „deschis”

- 7 Cremalieră
- 8 Lumină intermitentă cu antenă încorporată
- 9 RUN
- 10 Suport comutator de limită „închis”
- 11 Margine mobilă primară (opțional)
- 12 Transmițător radio

2.3. Lista cablurilor

Sistemul tipic prezentat în Imaginea 2 prezintă și cablurile necesare pentru conectarea diferitelor dispozitive, ale căror specificații sunt incluse în Tabelul 5.

Cablurile utilizate trebuie să fie adecvate pentru acest tip de aparat; de exemplu, un cablu de tip H03VV-F este recomandat pentru utilizare în interior, în timp ce H07RN-F este recomandat pentru utilizare în aer liber.

Tabelul 5: Lista cablurilor 1		
Conexiune	Tip cablu	Lungime maximă admisibilă
A: Cablu de alimentare electrică	Cablu nr.1 3x1,5mm ²	30m (Obs. 1)
B: Lumină intermitentă cu antenă	Cablu nr.1 2x0,5mm ²	20m
C: Fotocele	Cablu ecranat nr. 1 tip RG58	20m (se recomandă sub 5m)
D: Comutator-selector acționat cu buton	Cablu nr.2 2x0,5mm ² (Obs. 3)	50m (Obs. 2)
E: Conexiune între 2 margini mobile	Cablu nr.1 2x0,5mm ² (Obs. 4)	20m
F: Conexiune margine mobilă	Cablu nr.1 2x0,5mm ² (Obs. 5)	30m

- Observație 1:** Se poate utiliza și un cablu de alimentare de peste 30 m, cu condiția să aibă o secțiune mai mare, de ex. $3 \times 2,5 \text{ mm}^2$ și că trebuie să existe în apropierea unității de automatizare un sistem de împământare de siguranță.
- Observație 2:** Dacă lungimea cablului „BLUEBUS” depășește 30 m (cel mult 50 m), aveți nevoie de un cablu de $2 \times 1 \text{ mm}^2$.
- Observație 3:** Se poate folosi un singur cablu de $4 \times 0,5 \text{ mm}^2$ în loc de două cabluri $2 \times 0,5 \text{ mm}^2$.
- Observație 4:** Consultați capitolul „7.3.2 Intrarea STOP” în situații în care există mai multe margini, pentru informații despre tipul de conexiune recomandat de producător.
- Observație 5:** Pentru a conecta marginile mobile la aripile culisante; utilizați dispozitive speciale, care permit conectarea chiar și în timpul mișcării aripii, în imagine este prezentată folosirea FT210B.

3. Instalare

Instalarea RUN trebuie efectuată de un personal calificat, în conformitate cu legislația, standardele și reglementările în vigoare și instrucțiunile prevăzute în acest manual.

3.1. Verificări preliminare

Înainte de a începe instalarea RUN trebuie să:

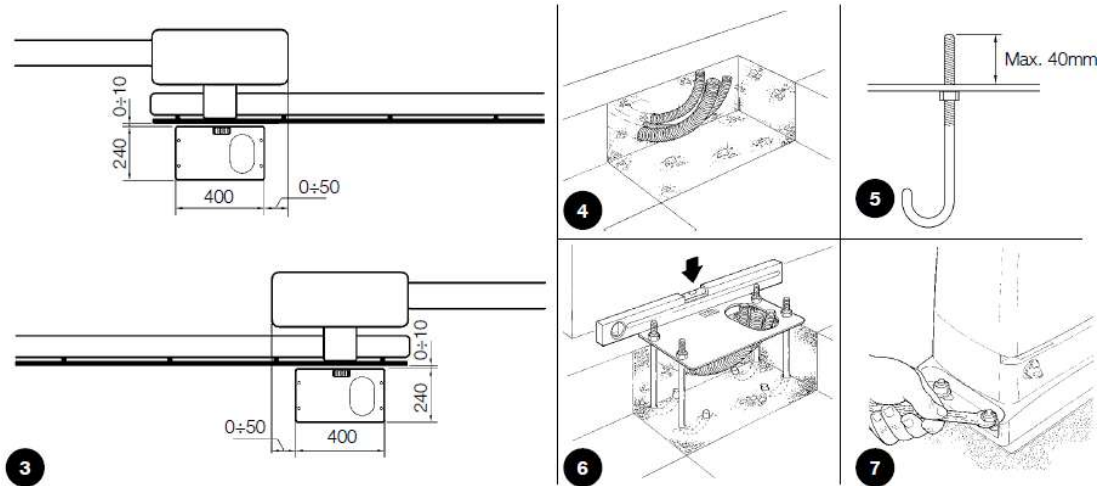
- Verificați ca toate materialele să fie în stare excelentă, adecvate pentru utilizare și să respecte standardele în vigoare.
- Asigurați-Vă că structura porții este adecvată pentru automatizare.
- Asigurați-Vă că greutatea și dimensiunea aripilor porții se încadrează în limitele specificate la capitolul „2.1 - Limitele de funcționare”.
- Verificați dacă forța necesară pentru a începe mișcarea aripii este mai mică decât $\frac{1}{2}$ din „torsiunea maximă” și că forța necesară pentru a menține aripa în mișcare este mai mică decât $\frac{1}{2}$ din valoarea „torsiunii nominale”. Comparați valorile rezultate cu cele specificate la capitolul „8 - Caracteristici tehnice”. Producătorii recomandă la valoarea forței o marjă de 50%, deoarece condițiile climatice nefavorabile pot să crească fricțiunea.
- Asigurați-Vă că nu există puncte de fricțiune excesivă la mișcarea de deschidere sau de închidere a aripilor de poartă.
- Asigurați-Vă că opritoarele mecanice sunt suficient de rezistente și că nu există nici un pericol de deformare, chiar dacă aripa lovește puternic opritoarele.
- Verificați dacă poarta este bine echilibrată adică nu se mișcă dacă este oprită într-o poziție oarecare.
- Asigurați-Vă că zona în care este fixat motoreductorul nu va fi afectată de inundații. Dacă este necesar, montați motoreductorul deasupra nivelului solului.
- Asigurați-Vă că zona de instalare permite eliberarea motoreductorului și că acesta se poate elibera ușor și în siguranță.

- Asigurați-Vă că pozițiile de montare ale diferitelor dispozitive sunt protejate împotriva impactului și că suprafețele de montare sunt suficient de rezistente.
- Nu scufundați niciodată componentele în apă sau în alte lichide
- Păstrați RUN departe de sursele de căldură și de flăcări; într-un loc protejat de o atmosferă acidă, salină sau potențial explozivă, asemenea situații ar putea cauza probleme de funcționare sau pot duce la defecțiuni sau alte situații periculoase.
- Dacă există și o ușă de acces pe aripa porții sau în zona de mișcare a porții, asigurați-Vă că ea nu împiedică deplasarea normală. Dacă este necesar, montați un sistem adecvat de interblocare.
- Conectați unitatea de control folosind cabluri de alimentare cu sistem corespunzător de împământare.
- Cablul de alimentare trebuie să fie protejat folosind un comutator magnetotermic diferențial adecvat.
- Cablul de alimentare trebuie să fie echipat și cu un dispozitiv de deconectare de la rețea (cu o categorie de supratensiune III, adică o distanță minimă de 3,5 mm între contactele) sau un sistem echivalent, precum o priză cu un ștecher corespunzător. Dacă dispozitivul de deconectare de la sursa de alimentare nu este montat lângă sistemul de automatizare, acesta trebuie să aibă un sistem de blocare pentru a preveni conectarea neintenționată, sau neautorizată.

3.2. Instalarea motoreductorului

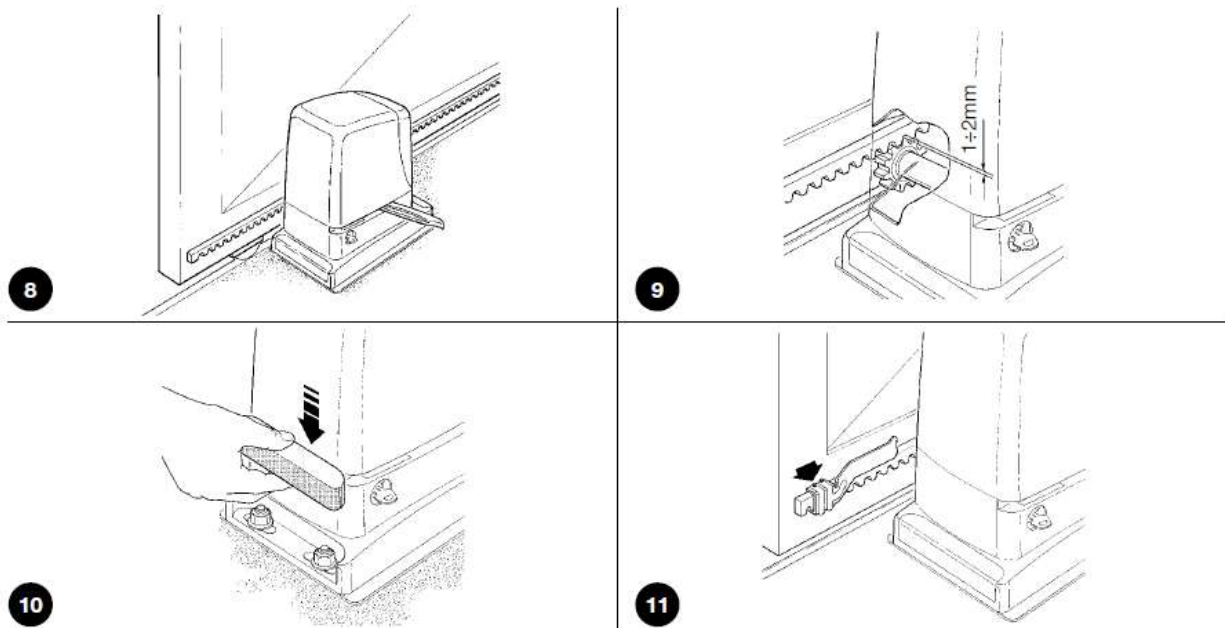
Motoreductorul trebuie fixat direct pe o suprafață de montare preexistentă, folosind mijloace adecvate, de exemplu șuruburi de expansiune. În caz contrar, pentru a fixa motoreductorul, instalatorul trebuie să:

1. sape o gaură de fundație cu dimensiuni adecvate, conform Imaginii 3.
2. pregătească una sau mai multe trasee pentru cablurile electrice așa cum arată Imaginea 4.
3. assembleze cele 4 cleme pe placa de fundație, introducând o piuliță pe partea inferioară și una pe partea superioară a plăcii. Piulița de sub placă trebuie strânsă așa cum arată Imaginea 5, astfel încât partea filetată să iasă deasupra plăcii cu cel mult 40 mm.
4. toarne betonul și, înainte de ca acesta să începe să se întărească, să ajusteze placa de fundație la valorile din Imaginea 3. Verificați dacă acesta este așezată paralel cu aripa porții și perfect nivelată (Imaginea 6). Așteptați ca betonul să se întărească complet.
5. scoată cele 4 piulițe superioare de pe placă și apoi să monteze motoreductorul. Verificați dacă acesta este perfect paralel cu aripa porții, apoi reintroduceți și strângeți cele patru piulițe și șaibele furnizate, așa cum arată Imaginea 7.



6. elibereze motoreductorul așa cum este descris la subcapitolul „Eliberarea și mișcarea manuală” din capitolul „Instrucțiuni și avertismente pentru utilizatorii motoreductorului RUN”.
7. deschidă complet aripa porții și să așeze prima piesă a cremalierii pe pinion. Verificați dacă cremaliera începe la marginea aripii, așa cum arată Imaginea 8. Lăsați un joc de 1 ÷ 2 mm între cremalieră și pinion, apoi fixați cremaliera pe aripă folosind uneltele adecvate.

Pentru a preveni ca greutatea aripii să afecteze activitatea motoreductorului, este important să existe un joc de 1 ÷ 2 mm între cremalieră și pinion așa cum arată Imaginea 9.



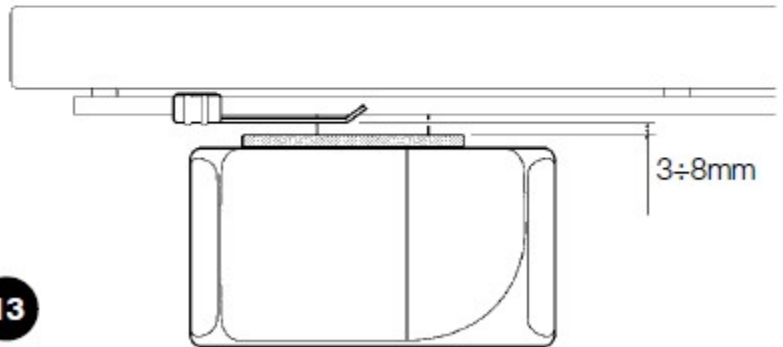
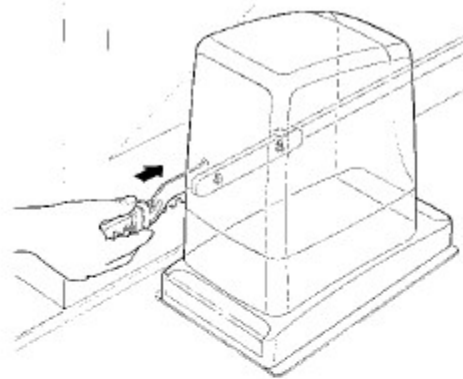
8. gliseze aripa, folosind pinionul ca punct de referință pentru fixarea celorlalte elemente ale cremalierii.

9. taie excesul cremalierii.
10. deschide și închide poarta de mai multe ori și să se asigure că cremaliera s-a aliniat cu pinionul, cu o toleranță maximă de 5 mm. Mai mult, trebuie verificat dacă jocul de $1 \div 2$ mm a fost respectat pe toată lungimea dintre pinion și cremalieră.
11. strângă bine cele două piulițe de fixare ale motoreductorului, asigurându-se că acesta este bine fixat de sol. Piulițele de fixare trebuie acoperite cu capacele aferente așa cum arată Imaginea 10.
12. fixeze suportul pentru comutatorul de limită, așa cum este descris mai jos (pentru versiunile RUN1800P și RUN2500P, consola se fixează conform descrierii din subcapitolul „3.3 Fixarea suportului comutatorului de limită la versiunile cu comutator de limită inductiv”):
 - Mișcați manual aripa în poziție deschisă lăsând cel puțin 2-3 cm de la opritorul mecanic.
 - Glisați consola de-a lungul cremalierii în direcția de deschidere, până la atingerea comutatorului de limită. Apoi, mișcați consola cu cel puțin 2 cm în față și fixați-o de cremalieră cu șuruburile corespunzătoare, așa cum arată Imaginea 11.
 - Efectuați aceiași pași pentru comutatorul de limită de închidere.
13. fixeze motoreductorul așa cum este descris în subcapitolul „Eliberarea și mișcare manuală” din capitolul „Instrucțiuni și avertismente pentru utilizatori”.

3.3. Fixarea consolei limitatorului de limită la versiunile cu comutator de limită inductiv

Suportul comutatorului de limită trebuie fixat așa cum este descris mai jos pentru versiunile RB600P și RB1000P care au comutator de limită inductiv.

1. Mișcați manual aripa în poziție deschisă lăsând cel puțin 2-3 cm de la opritorul mecanic.
2. Glisați consola de-a lungul cremalierii în direcția de deschidere până când LED-ul corespunzător se stinge, așa cum arată Imaginea 12. Apoi, mișcați consola cu cel puțin 2 cm în față și fixați-o de cremalieră cu șuruburile corespunzătoare.
3. Mișcați manual aripa în poziție închisă lăsând cel puțin 2-3 cm de la opritorul mecanic.
4. Glisați consola de-a lungul cremalierii în direcția de închidere până când LED-ul corespunzător se stinge, așa cum arată Imaginea 12. Apoi, mișcați consola cu cel puțin 2 cm în față și fixați-o de cremalieră cu șuruburile corespunzătoare.



Atenție: distanța ideală a suportului până la comutatoarele inductive de limită este între 3 și 8 mm, așa cum este indicat în Imaginea 13.

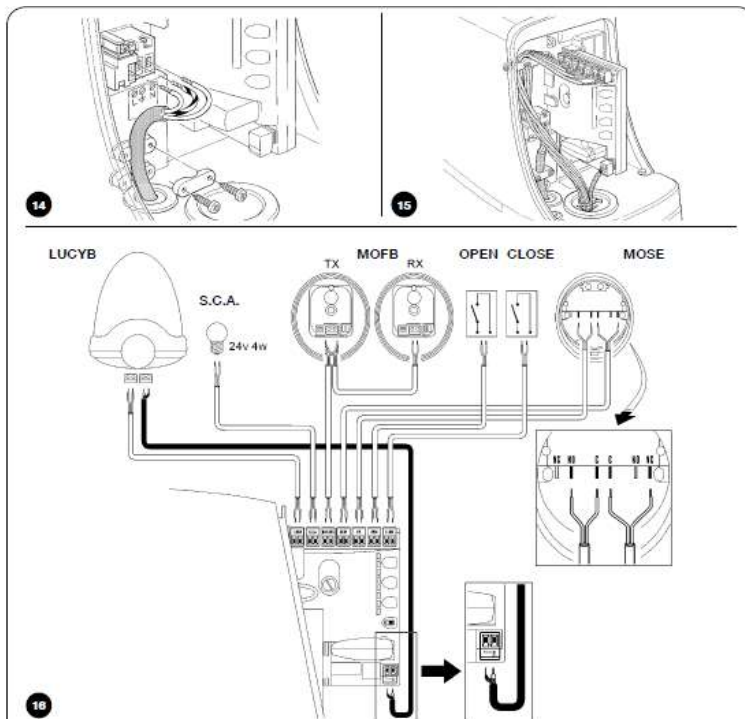
3.4. Instalarea diferitelor dispozitive

Dacă sunt necesare alte dispozitive, instalați-le urmând instrucțiunile din manualele corespunzătoare. Verificați acest lucru în subcapitolul „3.6 Descrierea conexiunilor electrice” și Imaginea 2 pentru dispozitivele care pot fi conectate la RUN.

3.5. Conexiuni electrice

Realizați conexiunile electrice numai după ce alimentarea sistemului cu energie electrică a fost oprită.

1. Scoateți carcasa de protecție pentru a accesa unitatea de electronică de control de la RUN. Șurubul lateral trebuie îndepărtat iar carcasa ridicată în sus.
2. Îndepărtați membrana de cauciuc care etanșează cele două orificii pentru introducerea cablurilor; introduceți cablul de alimentare în orificiul mai mic și toate celelalte cabluri pentru diferitele dispozitive în orificiul mai mare, lăsând o lungime de $20 \div 30$ cm mai mare decât lungimea necesară. Consultați Tabelul 5 pentru informații privind tipul de cabluri și Imaginea 2 pentru conexiuni.
3. Folosiți o clemă pentru a prinde împreună și a uni cablurile introduse prin orificiul mai mare și așezați clema sub orificiu. Faceți o gaură în membrana de cauciuc care este puțin mai mică decât diametrul cablurilor unite prin clemă și treceți membrana prin cabluri până când ajunge la clemă. Apoi puneți membrana la loc. Așezați o a doua clemă pentru prinderea cablurilor așezate chiar deasupra membranei.
4. Pe membrana mai mică, faceți o gaură puțin mai mică decât diametrul cablului de alimentare și treceți membrana prin cablu până când intră în loc său.
5. Conectați cablul de alimentare la terminalul corespunzător așa cum arată Imaginea 14 și fixați cablul cu ajutorul gulerului.
6. Conectați celelalte cabluri conform schemei din Figura 16. Terminalele se pot îndepărta pentru a facilita această procedură.
7. După realizarea conexiunilor, fixați cablurile unite prin cleme cu inelele de blocare. Excesul de cablu al antenei trebuie fixat de celelalte cabluri folosind o altă clemă, așa cum arată Imaginea 15.



A se vedea subcapitolul „7.3.5 RUN în modul Slave” pentru conectarea a 2 motoare pe aripi opuse.

3.6. Descrierea conexiunilor electrice

Urmează o scurtă descriere a conexiunilor electrice; pentru informații suplimentare Vă rugăm să citiți capitolul „7.3 Adăugarea sau eliminarea dispozitivelor”.

FLASH: ieșire pentru una sau două lumini intermitente „LUCYB” sau similare cu un bec de 12V, cel mult 21W.

S.C.A.: ieșire „Indicator Poartă Deschisă”. Se poate conecta o lumină-indicator (24V max. 4W). Poate fi programat și pentru alte funcții; a se vedea subcapitolul „7.2.3 Funcții de nivelul doi”

BLUEBUS: dispozitivele compatibile pot fi conectate la acest terminal. Se pot conecta în paralel, folosind doar două fire, care transmit atât energia electrică, cât și semnalele de comunicație. Pentru informații suplimentare despre BlueBUS, consultați și capitolul „7.3.1 BlueBUS”.

STOP: intrare pentru dispozitivele care blochează sau, eventual, opresc manevrele în curs. Se pot conecta contacte precum „Normal închise”, „Normal deschise” sau dispozitive cu rezistență fixă utilizând proceduri speciale la intrare. Pentru informații suplimentare despre STOP, consultați și capitolul „7.3.2 Intrarea STOP”.

STEP-by-STEP: intrare pentru dispozitivele care controlează mișcarea pas-cu-pas. La această intrare se pot conecta dispozitive „Normal deschise”.

OPEN: intrare pentru dispozitive care controlează doar mișcarea de deschidere. La această intrare se pot conecta dispozitive „Normal deschise”.

CLOSE: intrare pentru dispozitive care controlează doar mișcarea de închidere. La această intrare se pot conecta dispozitive „Normal deschise”.

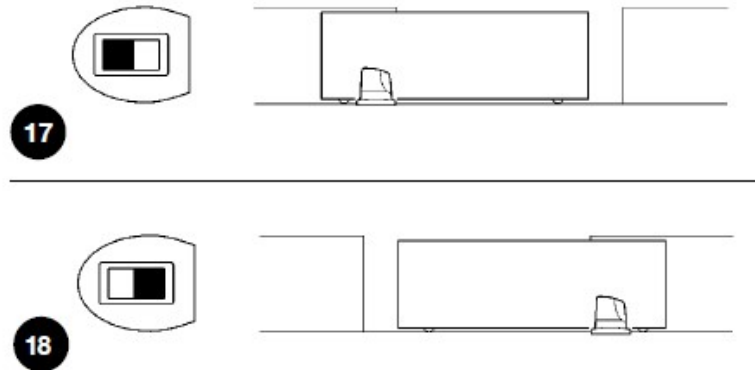
AERIAL: intrare de conexiune pentru antena receptorului radio (antena este încorporată în LUCY B).

4. Verificări finale și pornirea dispozitivului

Înainte de a începe faza de verificare și pornire a automatizării, producătorii recomandă poziționarea aripii aproximativ la mijlocul drumului. Acest lucru va asigura că aripa este liberă să se miște atât în timpul deschiderii, cât și în timpul închiderii.

4.1. Alegerea direcției

Direcția manevrei de deschidere se va alege în funcție de poziția motoreductorului față de aripa porții. Dacă aripa trebuie să se deplaseze spre stânga pentru deschidere, selectorul trebuie să se deplaseze spre stânga așa cum arată Imagina 17. Dacă aripa trebuie să se deplaseze spre dreapta în timpul deschiderii, selectorul trebuie să se deplaseze spre dreapta așa cum arată Imagina 18.



4.2. Conexiune de alimentare

Conectarea RUN la rețeaua electrică se va realiza de un personal calificat și cu experiență în domeniu care deține instrumentele necesare și cu respectarea strictă a legilor, dispozițiilor și standardelor aplicabile.

După pornirea dispozitivului RUN, verificați următoarele:

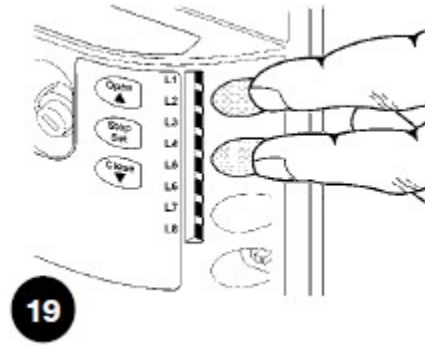
1. Asigurați-Vă că LED-ul „BLUEBUS” clipește regulat, cu aproximativ o clipire pe secundă.
2. Asigurați-Vă că LED-urile de pe fotocelule (atât pe TX, cât și pe RX) clipească; tipul de intermitență nu este important deoarece depinde de alți factori.
3. Asigurați-Vă că lumina intermitentă conectată la ieșirea FLASH și LED-ul conectat la ieșirea „Indicator de poartă deschisă” sunt stinse.

Dacă condițiile de mai sus nu sunt îndeplinite, deconectați imediat sursa de alimentare a unității de control și verificați mai atent conexiunile electrice. Pentru informații suplimentare despre depistarea și analiza erorilor, Vă rugăm să consultați capitolul „7.6 Depanare”.

4.3. Învățarea automată a dispozitivelor

După conectarea la sursa de alimentare, unitatea de control trebuie să „învețe” dispozitivele conectate la intrările BLUEBUS și STOP. Înainte de această fază, LED-urile L1 și L2 vor clipi pentru a indica faptul că trebuie efectuată învățarea automată a dispozitivelor.

1. Apăsați și țineți apăsată tastele [▲] și [Set]
2. Eliberați tastele atunci când ledurile L1 și L2 încep să clipească foarte repede (după aproximativ 3 s)
3. Așteptați câteva secunde ca unitatea de control să termine învățarea automată a dispozitivelor
4. Când etapa de învățarea automată a dispozitivelor este completă, LED-ul STOP trebuie să rămână aprins iar L1 și L2 trebuie să se stingă (ledurile L3 și L4 vor începe să clipească).

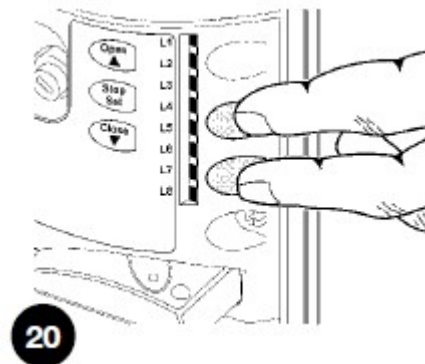


Etapă de învățarea automată a dispozitivelor conectate poate fi repetată în orice moment, chiar și după instalare (de exemplu, dacă se instalează un dispozitiv nou). Pentru a repeta învățarea automată a dispozitivelor consultați capitolul „7.3.6 Învățarea automată a celorlalte dispozitive”.

4.4. Învățarea automată a lungimii aripilor

După învățarea automată a dispozitivelor, ledurile L3 și L4 încep să clipească; unitatea de control trebuie să învețe și lungimea porții. În această etapă, lungimea aripii se va măsura de la comutatorul de limită de închidere până la comutatorul de limită de deschidere. Această măsurare este necesară pentru a stabili punctele de decelerare și punctul de deschidere parțială.

1. Apăsați și mențineți apăsată tastele [▼] și [Set]
2. Eliberați tastele când începe manevra (după aproximativ 3 s)
3. Verificați ca manevra în curs să fie o manevră de deschidere. Dacă nu, apăsați tasta [Stop] și citiți cu atenție capitolul „4.1 Alegerea direcției”, apoi repetați procesul de la punctul 1.
4. Așteptați ca unitatea de control să deschidă poarta până când ajunge la comutatorul de limită de deschidere; manevra de închidere va începe imediat după aceea.
5. Așteptați ca unitatea de control să închidă poarta.



Dacă condițiile de mai sus nu sunt îndeplinite, deconectați imediat sursa de alimentare a unității de control și verificați mai atent conexiunile electrice. Pentru informații suplimentare, consultați și capitolul „7.6 Depanare”.

4.5. Verificarea mișcărilor porții

La finalizarea etapei de învățare automată a lungimii aripilor, ar trebui să efectuați o serie de manevre pentru a asigura deplasarea corectă a porții

1. Apăsați tasta [Deschidere] pentru a deschide poarta. Verificați dacă deschiderea porții are loc în mod regulat, fără variații în viteză. Aripa trebuie să se încetinească și să se

oprească numai atunci când se află la 70 - 50 cm de opritorul mecanic de deschidere. Apoi, la 2 ÷ 3 cm de la opritorul mecanic de deschidere, se va declanșa întrerupătorul de limită.

2. Apăsăți tasta [**Închidere**] pentru a închide poarta. Verificați dacă închiderea porții are loc în mod regulat, fără variații în viteză. Aripa trebuie să se încetinească și să se oprească numai când se află la 70 - 50 cm de opritorul mecanic de închidere. Apoi, la 2 ÷ 3 cm de la opritorul mecanic de închidere, se va declanșa întrerupătorul de limită.
3. În timpul manevrei, verificați dacă lumina intermitentă clipește cu o viteză de 0,5 secunde. Dacă există, verificați și intermitențele luminii conectate la terminalul indicatorului de poartă deschise: clipiri lente în timpul deschiderii, rapide în timpul închiderii.
4. Deschideți și închideți poarta de mai multe ori pentru a vă asigura că nu există puncte de frecțiune excesivă și că nu există defecte de asamblare sau de reglare.
5. Verificați dacă fixarea motoreductorului RUN, dacă consola și suporturile comutatorului de limită sunt solide, stabile și rezistente, chiar dacă poarta accelerează sau decelerează brusc.

4.6. Funcții presetate

Unitatea de control RUN are o serie de funcții programabile. Aceste funcții sunt setate din fabrică la o configurație care ar trebui să satisfacă majoritatea automatizărilor. Cu toate acestea, funcțiile pot fi modificate în orice moment prin proceduri speciale de programare. Pentru informații suplimentare, Vă rugăm să consultați capitolul „7.2 Programare”.

4.7. Receptorul radio

Pe unitatea de control este montat un conector „SM” pentru receptoarele radio opționale de tip SMXI sau SMXIS, pentru a permite controlul de la distanță. Pentru a instala receptorul radio, deconectați sursa de alimentare și urmați pașii din Imaginea 21. Relația dintre ieșirea receptorului radio SMXI și SMXIS și comanda efectuată de RUN este descrisă în tabelul 6:

Ieșirea 1	Comanda STEP-BY-STEP
Ieșirea 2	Comanda „Deschidere parțială”
Ieșirea 3	Comanda „Deschidere”
Ieșirea 4	Comanda „Închidere”

Pentru informații suplimentare, consultați manualul de instrucțiuni al receptorului radio.

5. Testarea și punerea în funcțiune

Aceasta este cea mai importantă etapă a procesului de instalare a sistemului de automatizare pentru a asigura o siguranță maximă. Testarea se poate efectua și ca o metodă de verificare periodică a funcționării corecte a tuturor dispozitivelor din sistem.

Testarea sistemului se va efectua de un personal calificat și cu experiență în domeniu, care va stabili ce teste se vor efectua pe baza riscurilor prezente și va verifica conformitatea sistemului cu reglementările, legislația și standardele aplicabile, în special cu toate prevederile standardului EN 12445 care stabilește metodele de testare pentru sistemele de automatizare pentru porți.

5.1. Testarea

Fiecare componentă a sistemului, de ex. marginile de siguranță, fotocelulele, oprirea de urgență etc. necesită o fază specifică de testare. Prin urmare, Vă recomandăm să respectați procedurile prezentate în manualele de instrucțiuni ale acestor componente. Pentru a testa RUN, procedați după cum urmează:

1. Asigurați-Vă că instrucțiunile prezentate în acest manual, în special în capitolul 1 „AVERTISMENTE” au fost respectate în totalitate;
2. Eliberați motoreductorul așa cum este descris în subcapitolul „Eliberarea și mișcarea manuală” din capitolul „Instrucțiuni și avertismente pentru utilizatorii motoreductorului RUN”
3. Asigurați-Vă că puteți mișca poarta manual, cu o forță de max. 390N (aprox.40 kg), atât în timpul deschiderii cât și în timpul închiderii.
4. Blocați motoreductorul.
5. Folosind dispozitivele de control sau de oprire (selector acționat cu buton, butoane de control sau transmițător radio) testați deschiderea, închiderea și oprirea porții și asigurați-Vă că aripile se mișcă în direcția dorită.
6. Verificați funcționarea corectă a tuturor dispozitivelor de siguranță, una câte una (fotocelule, margini sensibile, opriri de urgență etc.) și verificați dacă poarta funcționează așa cum ar trebui. De fiecare dată când un dispozitiv este activat, LED-ul „BlueBUS” de pe unitatea de control clipește rapid de 2 ori, confirmând că unitatea de control recunoaște evenimentul.
7. Dacă situațiile periculoase cauzate de mișcarea aripilor au fost evitate prin limitarea forței de impact, forța de impact trebuie măsurată conform standardului EN 12445. Dacă reglarea „sensibilității de detectare a obstacolelor” și controlul „cuplul motorului ”sunt folosite pentru a ajuta reducerea forței de impact, încercați să găsiți reglajul cu care se pot obține rezultate optime.

5.2. Punerea în funcțiune

Punerea în funcțiune poate avea loc numai după ce toate fazele de testare ale RUN-ului și celorlalte dispozitive au fost parcurse cu succes. Nu este permis să executați o punere parțială în funcțiune sau să permiteți utilizarea sistemului în condiții improvizate.

1. Pregătiți și păstrați cel puțin 10 ani documentația tehnică pentru automatizare, care trebuie să includă cel puțin următoarele: schema de asamblare a automatizării, schema de

cablare, evaluarea riscurilor și soluțiile adoptate, declarația de conformitate a producătorului tuturor dispozitivelor instalate (pentru RUN utilizați declarația CE de conformitate anexată); copia manualului de instrucțiuni și programul de întreținere al automatizării.

2. Afișați pe poartă o placă cu cel puțin următoarele informații: tipul automatizării, numele și adresa producătorului (persoana responsabilă pentru „punerea în funcțiune”), numărul de serie, anul fabricației și marcajul „CE”.
3. Afișați o etichetă permanentă sau un simbol lângă poartă cu pașii necesari pentru eliberarea și manevrarea manuală.
4. Pregătiți declarația de conformitate a sistemului de automatizare și predați proprietarului.
5. Pregătiți „Instrucțiunile și avertismentele pentru utilizarea sistemului de automatizare” și predați proprietarului.
6. Pregătiți programul de întreținere al sistemului de automatizare și predați proprietarului; aceasta trebuie să conțină toate indicațiile referitoare la întreținerea dispozitivelor individuale de automatizare.
7. Înainte de punerea în funcțiune a sistemului de automatizare, informați în scris proprietarul despre riscurile și pericolele reziduale (de exemplu, în „Instrucțiuni și avertismente pentru utilizarea sistemului de automatizare”).

6. Întreținere și eliminare

Acest manual oferă informații despre cum să elaborați un program de întreținere și despre eliminarea RUN.

6.1. Întreținere

Automatizarea trebuie să fie supusă unor lucrări periodice de întreținere, pentru a garanta o durată de viață prelungită; în acest scop, RUN are un sistem de numărare și avertizare privind lucrările și de întreținere; A se vedea subcapitolul „7.4.4 Avertisment privind întreținerea”.

Lucrările de întreținere se vor efectua în strictă conformitate cu instrucțiunile de siguranță prevăzute în acest manual și în conformitate cu legislația și standardele aplicabile.

Dacă există alte dispozitive, urmați instrucțiunile din programul lor de întreținere.

1. RUN necesită lucrări regulate de întreținere la fiecare 6 luni sau după câte 20.000 de manevre (max.).
2. Deconectați toate sursele de alimentare.
3. Verificați dacă există deteriorări ale componentelor automatizării, acordând o atenție deosebită eroziunii sau oxidării pieselor structurale. Înlocuiți orice piese care sunt sub standardul solicitat.
4. Verificați uzura pieselor mobile: pinion, cremalieră și componentele aripii; dacă este necesar, înlocuiți-le.

5. Reconectați sursele de energie și efectuați testarea și verificările menționate la punctul „5.1 Testarea”.

6.2. Eliminarea

Ca și în cazul instalării, la sfârșitul duratei de viață a produsului, operațiunile de dezasamblare și de dezmembrare se vor efectua de un personal calificat.

Acest produs este fabricat folosind diferite tipuri de materiale, dintre care unele se pot recicla iar altele trebuie să fie scoase din uz. Căutați informații referitoare la posibilitățile de reciclare și de eliminare în reglementările locale aplicabile în regiunea Dvs. pentru această categorie de produse.

Anumite părți ale produsului pot conține substanțe toxice sau periculoase care, dacă ajung în mediul înconjurător, pot dăuna grav mediului sau sănătății umane.

Așa cum este indicat prin Imaginea 22, eliminarea acestui produs împreună cu deșeurile menajere este strict interzisă. Sortați materialele în diferite categorii, conform metodelor stabilite în legislația locală aplicabilă sau returnați produsul la vânzător când achiziționați un model similar.

Legislația locală poate impune amenzi mari în cazul eliminării necorespunzătoare a acestui produs.

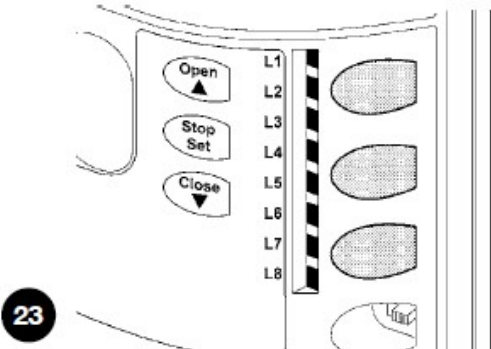


7. Informații suplimentare

În acest capitol vom prezenta programarea, personalizarea și căutarea și remediarea defecțiunilor pe RUN.

7.1. Taste de programare

Unitatea de control RUN are trei taste care pot fi utilizate pentru a comanda unitatea de control atât în timpul testelor, cât și în timpul programării:

Open ▲	Tasta „Deschide” permite utilizatorului să controleze deschiderea porții sau să miște în sus punctul de programare.	
Stop Set	Tasta „STOP” permite utilizatorului să oprească manevra. Dacă este apăsată timp de peste 5 secunde, acesta permite utilizatorului să intre în programare.	
Close	Tasta „Închide” permite ▼ utilizatorului să controleze închiderea porții sau să miște în sus punctul de programare.	

7.2. Programare

Pe unitatea de control RUN sunt disponibile mai multe funcții programabile. Funcțiile sunt setate folosind 3 taste aflate pe unitatea de control: [▲] [Set] [▼] și sunt utilizate cu ajutorul a 8 LED-uri: L1..L8. Funcțiile programabile disponibile pe RUN se pot programa pe 2 niveluri:

Nivelul unu: funcțiile se pot seta ON-OFF (active sau inactive). În acest caz, fiecare dintre LED-urile L1..L8 indică câte o funcție. Dacă LED-ul este aprins, funcția este activă, dacă este stins, funcția este inactivă. Vedeți Tabelul 7.

Nivelul doi: parametrii se pot seta pe o scară de valori (de la 1 la 8). În acest caz, fiecare dintre LED-urile L1..L8 indică valoarea setată (există 8 setări posibile). Vă rugăm să consultați Tabelul 9.

7.2.1. Funcții de nivelul 1 (funcții ON-OFF)

Tabel 7: lista funcțiilor programabile: nivelul unu:		
LED	Funcția	Descriere
L1	Închidere automată	Această funcție face ca poarta să se închidă automat după expirarea timpului programat. Durata pauzei, setată din fabrică, este de 30 de secunde, dar poate fi schimbată la 5, 15, 30, 45, 60, 80, 120 sau 180 de secunde. Dacă funcția este inactivă, sistemul funcționează în mod „semi-automat”.
L2	Închidere după foto	Această funcție permite ca poarta să fie ținută deschisă doar pentru timpul necesar de trecere. De fapt, „Foto” declanșează

		<p>întotdeauna închiderea automată cu o pauză de 5 secunde (îndiferent de valoarea programată). Acțiunea se modifică dacă funcția „Închidere automată” este activă sau nu.</p> <p>Dacă funcția de „Închidere automată” este inactivă: Poarta ajunge întotdeauna în poziție complet deschisă (chiar dacă foto nu mai este declanșat). Închiderea automată cu o pauză de 5s are loc atunci când foto nu mai este declanșat.</p> <p>Dacă funcția de „Închidere automată” este activă: manevra de deschidere se oprește imediat când fotocelulele nu mai sunt declanșate. După 5 secunde, poarta va începe să se închidă automat. Funcția „Închidere după foto” este întotdeauna dezactivată la manevrele întrerupte printr-o comandă Stop.</p> <p>Dacă funcția „Închidere după foto” este inactivă, durata pauzei este cea care a fost programată sau dacă funcția este inactivă nu există închidere automată.</p>
L3	Închide întotdeauna	<p>Dacă funcția „Închide întotdeauna” este activă poate începe să se închidă dacă la revenirea curentului se constată că ea a rămas deschisă. Din motive de siguranță, o lumină intermitentă va clipi timp de 5 secunde înainte de începerea manevrei. Dacă funcția este inactivă la revenirea curentului, poarta va rămâne pe loc.</p>
L4	Decelerare	<p>La activarea acestei funcții, la începutul manevrelor de deschidere sau de închidere va apărea o decelerare. Viteza de decelerare corespunde cu cca. 60% din viteza nominală.</p> <p>Atenție: în timpul decelerării motorul dezvoltă doar jumătate din cuplul nominal; decelerarea nu este posibilă la porțile grele sau la cele care necesită un cuplu maxim. Dacă decelerarea nu este activă, viteza rămâne constantă pe tot parcursul manevrei.</p>
L5	Vârf	<p>La activarea acestei funcții, accelerarea treptată la începutul fiecărei manevre este dezactivată, ceea ce permite o forță maximă și este utilă în situații cu niveluri ridicate de fricțiune statică, de exemplu când zăpada sau gheața blochează aripa porții. Dacă funcția Vârf nu este activă, manevra începe cu o accelerare treptată.</p>
L6	Pre-intermitență	<p>Cu funcția de pre-intermitență, se adaugă o pauză de 3 secunde între aprinderea luminii intermitente și începutul manevrei, pentru a avertiza utilizatorul înaintea unei situații potențial periculoase. Dacă pre-intermitența este inactivă, lumina intermitentă se va aprinde când începe manevra..</p>
L7	„Închidere” se schimbă în „Deschidere parțială”	<p>Prin activarea acestei funcții, toate comenzile de „închidere” (întrarea „CLOSE” sau comanda radio „închidere”) activează o manevră de deschidere parțială (a se vedea LED-ul L6 din Tabelul 9).</p>
L8	Mod „slave”	<p>Prin activarea acestei funcții RUN devine „Slave”: în acest fel este posibilă sincronizarea funcționării a două motoare</p>

		montate pe două aripi opuse unde, un motor funcționează ca principal („Master”) și celălalt ca secundar („Slave”). Pentru informații suplimentare, consultați subcapitolul „7.3.5 RUN în modul, „ Slave ””.
--	--	---

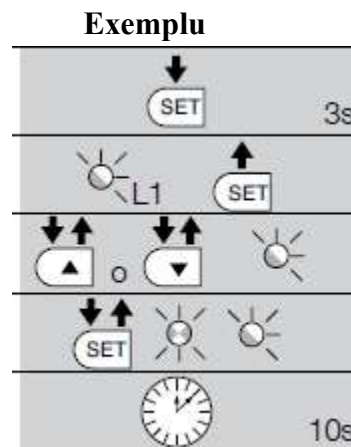
În timpul funcționării normale RUN, LED-urile L1 ... L8 vor fi fie aprinse, fie stinse, în funcție de starea funcției pe care o reprezintă. De exemplu, L1 va fi activat dacă funcția „Închidere automată” este activă.

7.2.2. Programare la nivelul 1

Toate funcțiile de nivel 1 sunt setate din fabrică pe „OFF” dar se pot modifica oricând, așa cum arată Tabelul 5. Urmați pașii cu atenție pentru că aveți cel mult 10 secunde pentru a apăsa tastele una după cealaltă. După acest interval, procesul se încheie automat și dispozitivul memorizează modificările efectuate până la acel moment.

Tabelul 8: schimbarea funcțiilor ON-OFF

1. Apăsați și țineți apăsată tasta [Set] (timp de aprox. 3 s)
2. Apăsați și țineți apăsată tasta [Set] până când ledul „L1” începe să clipească
3. Apăsați tasta [▲] sau [▼] pentru a muta intermitența la ledul asociat cu funcția pe care o veți modifica
4. Apăsați tasta [Set] pentru a schimba starea funcției (intermitență scurtă = OFF, intermitență lungă = ON)
5. Așteptați 10 secunde pentru a ieși din modul de programare.



Observație: Pentru a seta alte funcții pe ON sau OFF, repetați punctele 3 și 4 în cadrul aceleiași faze de programare.

7.2.3. Funcții de nivelul 2 (parametrii ajustabili)

Tabelul 9: lista funcțiilor programabile: nivelul doi				
LED intrare	Parametru	LED (nivel)	Valoare setată	Descriere
L1	Durata pauzei	L1	5 secunde	Setează durata pauzei, adică timpul care trece înainte de începerea unei manevre de reînchidere automată. Este eficientă numai dacă închiderea automată este activată.
		L2	15 secunde	
		L3	30 secunde	
		L4	45 secunde	
		L5	60 secunde	
		L6	80 secunde	
		L7	120 secunde	
		L8	180 secunde	
L2	Funcția pas cu pas	L1	Deschidere-stop-închidere-stop	
		L2	Deschidere-stop-închidere- deschidere	
		L3	Deschidere- închidere- deschidere- închidere	

		L4	Bloc apartamente	Controlează succesiunea comenzilor asociate cu intrarea Step-by-Step sau prima comandă radio.
		L5	Bloc apartamente (peste 2 s declanșează stop)	
		L6	PAS CU PAS 2 (sub 2 s declanșează „Parțial deschis”)	
		L7	Deadman	
		L8	Deschidere în modul semi-automat, închidere în modul „deadman”	
L3	Sensibilitatea de detectare a obstacolelor	L1	Sensibilitate foarte mare (porți ușoare)	Controlează sensibilitatea de detectare a obstacolelor. Rețineți că sensibilitatea este influențată și de forța motorului (a se vedea L5); forța motorului trebuie să fie ajustată întotdeauna înainte, pentru a permite setarea corectă a sensibilității de detectare a obstacolelor.
		L2	Sensibilitate foarte mare	
		L3	Sensibilitate mare	
		L4	Sensibilitate medie	
		L5	Sensibilitate medie spre mică	
		L6	Sensibilitate mică	
		L7	Sensibilitate foarte mică	
		L8	Sensibilitate foarte mică (porți grele)	
L4	Ieșire indicator de poartă deschisă	L1	Funcție indicator de poartă deschisă	Reglați funcția asociată cu ieșirea indicatorului de poartă deschisă (indiferent de funcția asociată, când este activă, are o tensiune de 24V -30 + 50% cu o putere maximă de 4W).
		L2	Activă dacă aripa este închisă	
		L3	Activă dacă aripa este deschisă	
		L4	Activă cu ieșire radio 2	
		L5	Activă cu ieșire radio 3	
		L6	Activă cu ieșire radio 4	
		L7	Indicator întreținere	
		L8	Încuietoare electrică	
L5	Ajustare forță motor	L1	Setată la 40%	După pornirea motorului, setați forța pentru a ajusta la greutatea porții. Sistemul de control măsoară și temperatura mediului, crescând automat forța în cazul temperaturilor deosebit de scăzute.
		L2	Setată la 50%	
		L3	Setată la 60%	
		L4	Setată la 80%	
		L5	Setată la 100%	
		L6	Semiautomat 1=40÷100% (1)	
		L7	Semiautomat 2=60÷100% (1)	
		L8	Automat =0÷100% (1)	
L6	Deschidere parțială	L1	0,5 mt	Valoarea deschiderii parțiale. Deschiderea parțială poate fi controlată cu doua comandă radio sau cu „ÎNCHIDERE”, dacă funcția „Închidere” este prezentă, aceasta devine „Deschidere parțială”.
		L2	1 mt	
		L3	1,5 mt	
		L4	2 mt	
		L5	2,5 mt	
		L6	3 mt	
		L7	3,4 mt	
		L8	4 mt	
L7	Avertisment întreținere	L1	Automat (bazat pe seriozitatea manevrelor)	Setează numărul de manevre după care este semnalată solicitarea de întreținere a automatizării (a se vedea subcapitolul „7.4.4 Avertismente de întreținere”).
		L2	2.000	
		L3	4.000	
		L4	7.000	
		L5	10.000	
		L6	15.000	
		L7	20.000	
		L8	30.000	
L8	Primul defect	L1	Rezultat manevra 1 (cea mai recentă)	Tipul defectului care a avut loc în timpul ultimelor 8 manevre poate fi stabilit (a se vedea subcapitolul „7.6.1 Arhiva defectiunilor”).
		L2	Rezultat manevra 2	
		L3	Rezultat manevra 3	
		L4	Rezultat manevra 4	
		L5	Rezultat manevra 5	
		L6	Rezultat manevra 6	

		L7	Rezultat manevra 7	
		L8	Rezultat manevra 8	

Observație: culoarea gri reprezintă setările din fabrică

Observație (1): Reglează automat forța necesară, menținând un nivel minim de forță garantat.

Observație (2): Reglează automat forța necesară.

Toți parametrii pot fi ajustați conform necesităților, fără contraindicații, numai „Sensibilitatea de detectare a obstacolelor” și „Ajustare forță motor” pot necesita o atenție specială:

- Nu se recomandă utilizarea unor valori ridicate de forță pentru a compensa faptul că are puncte de fricțiune anormală; o forță excesivă poate afecta sistemul de siguranță și poate deteriora aripa.
- Dacă „Sensibilitatea de detectare a obstacolelor” este utilizată în sprijinul sistemului pentru reducerea forței de impact, după fiecare reglare trebuie să măsurați forța așa cum este prevăzut în standardul EN 12445.
- Uzura și condițiile atmosferice care influențează mișcarea porții; verificați periodic setările forței.

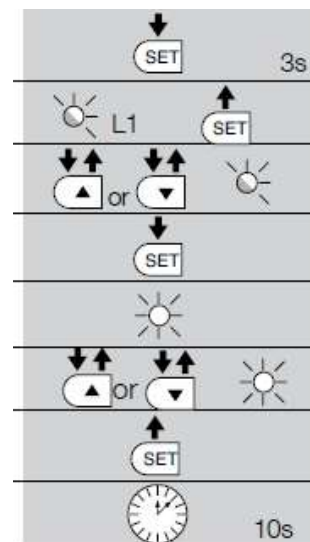
7.2.4. Procedura de programare la nivelul 2

Parametrii ajustabili setați din fabrică sunt evidențiați cu gri în Tabelul 9, dar se pot modifica oricând, așa cum arată Tabelul 10. Urmați pașii cu atenție pentru că aveți cel mult 10 secunde pentru a apăsa tastele una după cealaltă . După acest interval, procesul se încheie automat și dispozitivul memorizează modificările efectuate până la acel moment.

Tabelul 10: schimbarea parametrilor ajustabili

1. Apăsați și țineți apăsată tasta [Set] (timp de aprox. 3 s)
2. Apăsați și țineți apăsată tasta [Set] până când ledul „L1” începe să clipească
3. Apăsați tasta [▲] sau [▼] pentru a muta intermitența la ledul asociat cu parametrul pe care îl veți modifica
4. Apăsați tasta [Set] și țineți-o apăsată în timpul efectuării pașilor 5 și 6
5. Așteptați aprox. 3 secunde după care LED-ul care reprezintă nivelul actual al parametrului de modificat se va aprinde.
6. Apăsați tasta [▲] sau [▼] pentru a muta ledul asociat cu valoarea parametrului
7. Eliberați tasta [Set]
8. Așteptați 10 secunde pentru a ieși din modul de programare.

Exemplu



Notă: Pentru a seta și alți parametrii, repetați punctele 3 -7 în cadrul aceleiași faze de programare.

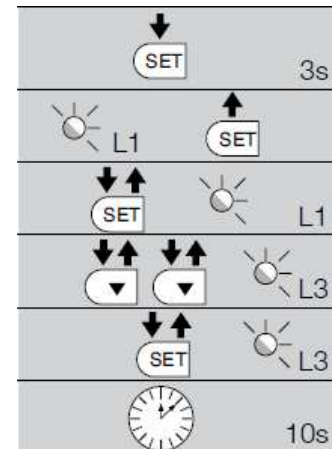
7.2.5. Exemplu de programare de nivel 1 (funcții ON-OFF)

Secvența de urmat pentru a modifica setările din fabrică ale funcțiilor pentru a activa de exemplu funcțiile „Închidere automată” (L1) și „Închide întotdeauna” (L3).

Tabelul 11: Programare de nivel 1

1. Apăsați și țineți apăsată tasta [Set] (timp de aprox. 3 s)
2. Eliberați tasta [Set] până când ledul „L1” începe să clipească
3. Apăsați tasta [Set] o dată pentru a schimba starea funcției asociate cu L1 (Închidere automată).
4. Apăsați tasta [▼] de două ori pentru a muta intermitența la ledul 3
5. Apăsați tasta [Set] pentru a schimba starea funcției asociate cu L3 (int Închide întotdeauna). LED-ul L3 va clipi acum lung.
6. Așteptați 10 secunde pentru a ieși din modul de programare.

Exemplu



După finalizarea acestor operațiuni, LED-urile L1 și L3 trebuie să rămână aprinse pentru a indica faptul că funcțiile „Închidere automată” și „Închide întotdeauna” sunt active.

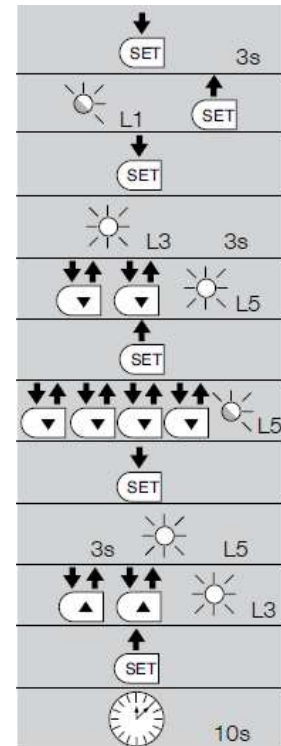
7.2.6. Exemplu de programare de nivel doi (parametri ajustabili)

Acest exemplu arată secvența de urmat pentru a modifica setările din fabrică ale parametrilor și pentru a crește „Durata pauzei” la 60 de secunde (intrare pe L1 și nivel la L5) și reducerea „Forței motorului” la 60% (intrare pe L5 și nivel la L3).

Tabelul 12: schimbarea parametrilor ajustabili

1. Apăsați și țineți apăsată tasta [Set] (timp de aprox. 3 s)
2. Apăsați și țineți apăsată tasta [Set] până când ledul „L1” începe să clipească
3. Apăsați tasta [Set] și țineți-o apăsată în timpul efectuării pașilor 4 și 5
4. Așteptați aprox. 3 secunde după care LED-ul L3, care reprezintă durata actuală a pauzei se va aprinde.
5. Apăsați tasta [▼] de două ori pentru a muta ledul aprins la L5, asociat cu valoarea noii valori al duratei pauzei
6. Eliberați tasta [Set]
7. Apăsați tasta [▼] de patru ori pentru a muta ledul intermitent pe L5.
8. Apăsați tasta [Set] și țineți-o apăsată în timpul efectuării pașilor 9 și 10
9. Așteptați aprox. 3 secunde după care LED-ul L5, care reprezintă forța motorului se va aprinde.
10. Apăsați tasta [▲] de două ori pentru a muta ledul aprins la L3, asociat cu valoarea noii forțe a motorului
11. Eliberați tasta [Set]
12. Așteptați 10 secunde pentru a ieși din modul de programare.

Exemplu



7.3. Adăugarea sau eliminarea dispozitivelor

Din sistemul de automatizare RUN puteți adăuga sau elimina oricând dispozitive. Se pot conecta diferite tipuri de dispozitive în special la intrările „BlueBUS” și „STOP”, așa cum este prezentat în capitolele următoare.

După adăugarea sau eliminarea dispozitivelor, sistemul de automatizare trebuie să parcurgă din nou procesul de învățare automată în conformitate cu instrucțiunile de la subcapitolul 7.3.6 „Învățarea automată a celorlalte dispozitive”

7.3.1. BlueBUS

Tehnologia BlueBUS permite conectarea dispozitivelor compatibile folosind doar două fire care transmit atât energia electrică, cât și semnalele de comunicație. Toate dispozitivele se vor conecta în paralel pe cele 2 fire ale BlueBUS. Nu trebuie să țineți cont de polaritate; fiecare dispozitiv se va recunoaște individual deoarece i se atribuie o adresă uni-vocală în timpul instalării. Se pot conecta fotocelule, dispozitive de siguranță, taste de control, lămpi de semnalizare etc.

Unitatea de control RUN recunoaște în mod individual toate dispozitivele conectate printr-un proces de învățare automată și poate detecta cu precizie absolută toate anomaliile posibile. Din acest motiv, de fiecare dată când se adaugă sau se elimină un dispozitiv conectat prin BlueBUS,

unitatea de control trebuie să parcurgă procesul de învățare automată. A se vedea capitolul 7.3.6 „Învățarea automată a celorlalte dispozitive”.

7.3.2. Intrarea STOP

STOP este intrarea care determină oprirea imediată a manevrei (urmată de inversarea ei scurtă). La această intrare se pot conecta dispozitive cu contacte „NO” (normal deschise) și „NC” (normal închise), precum și dispozitive cu ieșiri cu rezistență fixă de 8,2 kΩ, precum marginile sensibile.

Ca și în cazul BlueBUS, unitatea de control recunoaște tipul de dispozitiv conectat la intrarea STOP în faza de învățare automată (a se vedea capitolul 7.3.6 „Învățarea automată a celorlalte dispozitive”); după care unitatea de control va da o comandă STOP atunci când detectează o modificare în starea recunoscută.

La intrarea STOP se pot conecta mai multe dispozitive, chiar de diferite tipuri, dacă se fac aranjamentele potrivite:

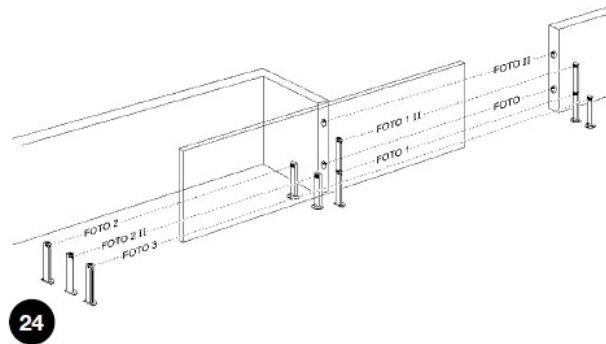
- Se poate conecta în paralel un număr nelimitat de dispozitive normal deschise.
- Se poate conecta în serie un număr nelimitat de dispozitive normal închise.
- Se pot conecta în paralel două dispozitive cu ieșiri cu rezistențe fixe de 8,2 kΩ ; dacă există mai multe dispozitive, toate se pot conecta „în cascadă”, cu o singură rezistență terminală de 8,2 kΩ.
- Este posibil să combinați două contacte normal deschise și normal închise, așezându-le în paralel, cu obligația de a conecta și o rezistență de 8,2 kΩ în serie cu contactul normal închis (aceasta permite și combinarea a 3 dispozitive: normal deschis, normal închis și 8,2 kΩ).

Dacă intrarea STOP se utilizează pentru conectarea dispozitivelor cu funcții de siguranță, numai dispozitivele cu rezistență fixă de 8,2 kΩ garantează o protecție de categoria 3 împotriva defecțiilor menționate în standardul EN 954-1.

7.3.3. Fotocelule

Prin atribuirea unei adrese folosind jumperi speciali, sistemul „BlueBUS” permite utilizatorului să comande ca unitatea de control să recunoască fotocelulele și să le atribuie o funcție corectă de detectare. Procedura de atribuire a adresei se va efectua atât pe TX, cât și pe RX (prin setarea identică a jumperilor) asigurându-Vă că nu există alte perechi de fotocelule având aceeași adresă. Într-o automatizare pentru porți culisante, RUN permite instalarea fotocelulelor așa cum arată în Imaginea 24.

De fiecare dată când se adaugă sau se elimină o fotocelulă, unitatea de control trebuie să parcurgă procesul de învățare automată (a se vedea capitolul 7.3.6 „Învățarea automată a celorlalte dispozitive”)



De fiecare dată când se adaugă sau se elimină o fotocelulă, unitatea de control trebuie să parcurgă procesul de învățare automată (a se vedea capitolul 7.3.6 „Învățare Învățarea automată a celorlalte dispozitive”

Tabelul 13: Atribuire adresă fotocelule

Fotocelula	Jumpere
FOTOCELULĂ Fotocelulă externă h=50 cm activată când poarta se închide	
FOTOCELULĂ II Fotocelulă externă h=100 cm activată când poarta se închide	
FOTOCELULĂ 1 Fotocelulă internă h=50 cm activată când poarta se închide	
FOTOCELULĂ 1 II Fotocelulă internă h=100 cm activată când poarta se închide	
FOTOCELULĂ 2 Fotocelulă externă activată când poarta se deschide	
FOTOCELULĂ 2 II Fotocelulă internă activată când poarta se deschide	
FOTOCELULĂ 3 o singură fotocelulă pentru întregul sistem de automatizare	

În cazul instalării împreună a FOTO 3 și FOTO II, poziția elementelor (TX-RX) trebuie să respecte prevederile din manualul fotocelulelor.

7.3.4. Senzor foto FT210B

Senzorul foto FT210B combină un dispozitiv de limitare a forței (de tip C, în conformitate cu standardul EN1245) și un detector de prezență care detectează prezența obstacolelor pe axa optică dintre transmițătorul TX și receptorul RX (de tip D în conformitate cu standardul EN12453). Semnalele de stare ale marginii sensibile pe senzorul foto FT210 sunt transmise prin intermediul fasciculului, integrând cele două sisteme într-un singur dispozitiv. Piesa de transmisie este poziționată pe aripa mobilă și este alimentată de o baterie, eliminând astfel cablurile inestetice; consumul bateriei este redus prin circuite speciale care garantează o durată de viață de până la 15 ani (a se vedea detaliile în manualul produsului).

Prin combinarea unui dispozitiv FT210B cu o margine sensibilă (de exemplu TCB65) se poate atinge nivelul de securitate al unei „marginii primare”, cerut în standardul EN12453 pentru toate „tipurile de utilizare” și toate „tipurile de activare”.

FT210B este rezistent la defecțiuni individuale atunci când este combinat cu o margine sensibilă de tip „rezistivă” (8,2 kΩ). Dispune de un circuit special anti-coliziune care previne interferențele cu alte detectoare, chiar dacă acestea nu sunt sincronizate, și permite montarea unor fotocelule suplimentare; de exemplu, în cazurile în care există un trafic de vehicule grele iar fotocelula 2 este plasată în mod normal la 1 m de sol.

Pentru informații suplimentare despre conexiune și metodele de atribuire adresă, consultați manualul de instrucțiuni al senzorului FT210B.

7.3.5. RUN în modul „Slave”

Când este corect programat și conectat, RUN poate funcționa și în modul „Slave”. Această funcție se utilizează atunci când se automatizează 2 porți opuse cu mișcarea sincronizată a celor două aripi. În acest mod un RUN funcționează ca „Master”, comandând mișcarea, în timp ce al doilea RUN acționează ca „Slave”, urmând comenzile transmise de Master (conform setărilor din fabrică, toate dispozitivele RUN sunt setate ca Master).

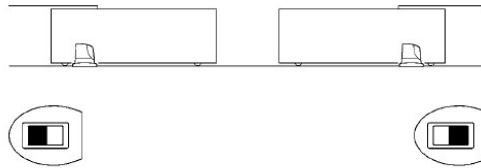
Pentru a configura RUN ca Slave trebuie să activați „modul Slave” (a se vedea Tabelul 7).

Conexiunea dintre RUN Master și RUN Slave se face prin BlueBus.

În acest caz, trebuie să respectați polaritatea conexiunilor dintre cele două dispozitive RUN, așa cum arată Imaginea 26 (celelalte dispozitive rămân fără polaritate).

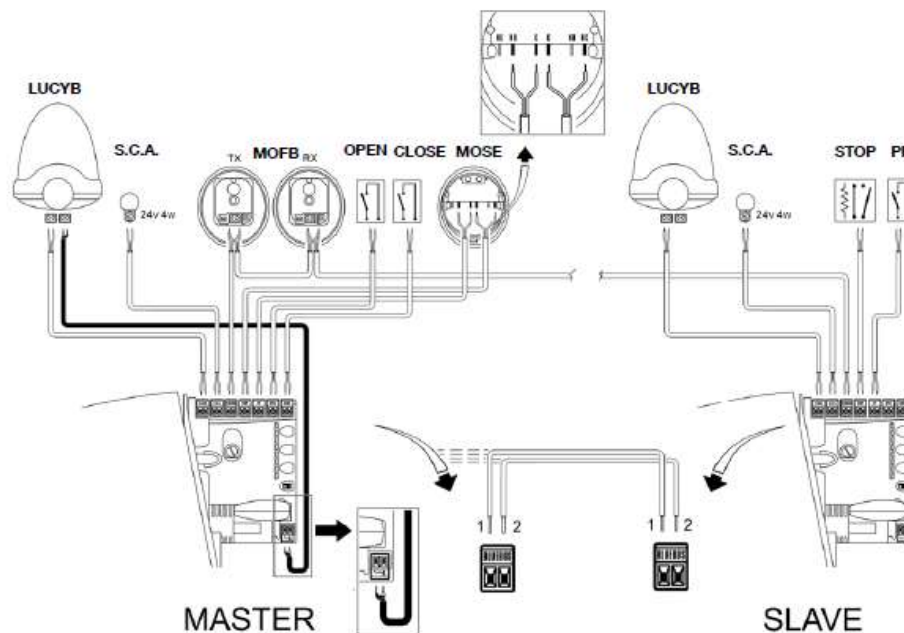
Pentru a instala al doilea dispozitiv RUN în modul Master și Slave, urmați instrucțiunile de mai jos:

- Instalați cele 2 motoare conform indicațiilor din Imaginea 25. Nu este important care motor va funcționa ca Slave sau Master; atunci când alegeți, trebuie să luați în considerare conexiunile și faptul că pe Slave, comanda pas-cu-pas permite doar deschiderea completă a aripii Slave.



25

- Conectați cele 2 motoare așa cum arată Imaginea 26.
- Selectați direcția de deschidere a celor 2 motoare așa cum arată Imaginea 25 (a se vedea și capitolul „4.1 Alegerea direcției”).
- Aliment subcapitolul ați cele 2 motoare.
- Programați „modul Slave” pe RUN Slave (a se vedea Tabelul 7).
- Efectuați învățarea automată a dispozitivelor pe RUN Slave (consultați capitolul „4.3 Învățarea automată a dispozitivelor”).
- Efectuați învățarea automată a dispozitivelor pe RUN Master (consultați capitolul „4.3 Învățarea automată a dispozitivelor”).
- Efectuați învățarea automată a lungimii aripii pe RUN Master (a se vedea capitolul „4.4 Învățarea automată a lungimii aripii”).



26

Când conectați 2 dispozitive RUN în modul Master-Slave, respectați cu strictețe următoarele:

- Toate dispozitivele trebuie conectate la RUN Master, inclusiv receptorul radio (așa cum arată Imaginea 26).
- Toate programările efectuate pe RUN Slave se vor ignora (vor preleva cele de pe RUN Master), cu excepția cazurilor menționate în tabelul 14.

Tabelul 14: Programarea RUN Slave independent de RUN Master

Funcții de nivel 1 (funcții ON-OFF)	Funcții de nivel doi (parametri ajustabili)
-------------------------------------	---

Stand-by	Sensibilitatea de detectare a obstacolelor
Vârf	Ieșire indicator de poartă deschisă
Modul Slave	Ajustarea forței motorului
	Lista de erori

Pe Slave se pot conecta:

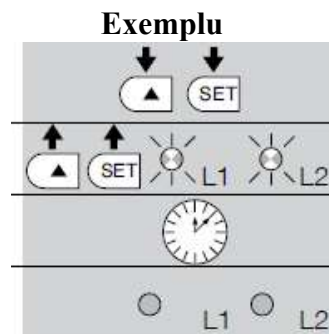
- O lumină intermitentă (Flash)
- Un indicator de poartă deschisă (S.C.A.)
- O margine sensibilă (Stop)
- Un dispozitiv de control (Step by Step) care controlează deschiderea completă a aripii Slave.
- Intrările Open și Close nu se pot utiliza pe Slave

7.3.6. Învățarea automată a celorlalte dispozitive

În mod normal învățarea automată a dispozitivelor conectate la BlueBUS și la intrarea STOP are loc în timpul etapei de instalare. Cu toate acestea, dacă se adaugă dispozitive noi sau se elimină cele vechi, procesul de învățare automată se poate repeta după cum arată Imaginea 15.

Tabelul 15: Învățarea automată a celorlalte dispozitive

1. Apăsați și țineți apăsată tastele [▲] și [Set]
2. Eliberați tastele când ledurile L1 și L2 încep să clipească foarte repede (după aproximativ 3 s)
3. Așteptați câteva secunde până când unitatea de control termină învățarea automată a dispozitivelor
4. Când etapa de învățare automată s-a terminat, ledurile L1 și L2 se vor stinge, ledul STOP trebuie să rămână aprins, în timp ce ledurile L1 .., L8 se vor aprinde în funcție de starea funcțiilor aferente (active sau inactive)



După adăugarea sau îndepărtarea unor dispozitive, sistemul de automatizare trebuie să fie testat din nou conform instrucțiunilor de la punctul 5.1 „Testare”.

7.4. Funcții speciale

7.4.1. Funcția „Deschide întotdeauna”

Funcția „Deschide întotdeauna” este o caracteristică a unității de control care permite utilizatorului să controleze o manevră de deschidere atunci când comanda „Pas cu pas” durează mai mult de 2 secunde. Acest lucru este util de exemplu pentru conectarea unui contact cu temporizator la terminalul „Step-by-Step” pentru a păstra poarta deschisă pentru o anumită perioadă de timp. Această caracteristică este valabilă cu orice tip de programare la intrarea „Step-by-Step”, cu excepția „Blocului de apartamente 2”. Consultați parametrul „Funcție Step-by-Step” din Tabelul 9.

7.4.2. Funcția „Mută oricum”

În cazul în care unul dintre dispozitivele de siguranță nu funcționează corect sau nu este utilizat, este încă posibil să comandați și să mutați poarta în modul „Deadman”.

Pentru informații suplimentare, Vă rugăm să consultați subcapitolul „Control cu dispozitive de siguranță nefuncționale” din capitolul „Instrucțiuni și avertismente pentru utilizatorii motoreductorului RUN”

7.4.3. Sistem de control al încălzirii și răcirii

RUN este echipat cu un sistem sofisticat pentru controlul temperaturii motorului. Valoarea internă se citește de un senzor special și se utilizează pentru a gestiona sistemul de aer condiționat, pentru a permite încălzirea motorului atunci când temperaturile externe scad sub pragul de aproximativ 0 ° C (dacă funcția „încălzire” este activată prin intermediul unității de programare de la distanță „OperaView”); sau activează răcirea accelerată a motorului atunci când temperaturile depășesc aproximativ 40 ° C.

7.4.4. Avertisment privind întreținerea

Cu RUN utilizatorul este notificat atunci când automatizarea necesită o verificare pentru întreținere. Numărul de manevre care se pot efectua după o notificare se poate selecta conform 8 niveluri, prin intermediul parametrului ajustabil „Avertisment de întreținere” (a se vedea Tabelul 9). Nivelul 1 este „automat” și ia în considerare severitatea manevrei, adică forța și durata ei, în timp ce celelalte reglaje în funcție de numărul de manevre efectuate.

Notificarea necesității întreținerii se face prin intermediul luminii intermitente sau a ieșirii indicatorului de poartă deschisă, atunci când aceasta este programată ca „Indicator de întreținere” (a se vedea Tabelul 9).

Lumina intermitentă „Flash” și lumina de întreținere emit semnalele din Tabelul 16, pe baza numărului de manevre efectuate în conformitate cu limitele programate.

Tabelul 16: Avertizare privind întreținerea cu Flash și indicator de întreținere

Număr de manevre	Semnal intermitent	Semnal indicator
Sub 80% din limită	Normal (0.5s pornit, 0.5s oprit)	Aprins timp de 2s la începutul deschiderii
Între 81% și 100% din limită	La începutul manevrei rămâne aprins timp de 2s, după care funcționează normal	Clipește în timpul întregii manevre
Peste 100% din limită	La începutul și sfârșitul manevrei rămâne aprins timp de 2s, după care funcționează normal	Clipește permanent

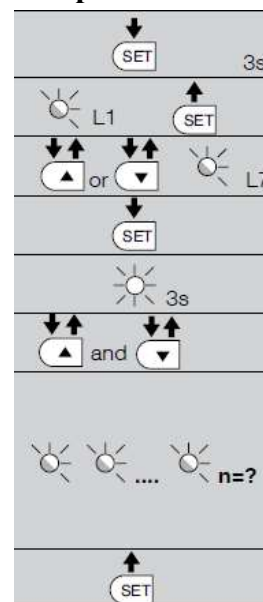
Verificarea numărului de manevre efectuate

Numărul de manevre efectuate ca procent din limita setată poate fi verificat prin intermediul funcției „Avertisment privind întreținerea”. Pentru a verifica numărul de manevre, urmați instrucțiunile din Tabelul 17.

Tabelul 17: verificarea numărului de manevre efectuate

1. Apăsați și țineți apăsată tasta [Set] (timp de aprox. 3 s)
2. Eliberați tasta [Set] până când ledul „L1” începe să clipească
3. Apăsați tasta [▲] sau [▼] pentru a muta ledul intermitent la intrarea LED L7 asociat cu parametrul „Avertisment privind întreținerea”
4. Apăsați tasta [Set] și țineți-o apăsată în timpul efectuării pașilor 5, 6 și 7
5. Așteptați aprox. 3 secunde după care LED-ul care reprezintă nivelul curent al parametrului se va aprinde.
6. Apăsați și eliberați imediat tastele [▲] și [▼]
7. LED-ul care corespunde nivelului selectat clipește. Numărul de cliperi indică procentul de manevre efectuate (în multipli de 10%) în raport cu limita stabilită. De exemplu, avertismentul de întreținere setat pe L6 este 10000, 10% este egal cu 1000 de manevre; dacă LED-ul clipește de 4 ori, înseamnă că au fost efectuate 40% din manevre (între 4000 și 4999 manevre). LED-ul nu va clipi dacă nu s-a atins încă 10% din manevre.
8. Eliberați tasta [Set]

Exemplu



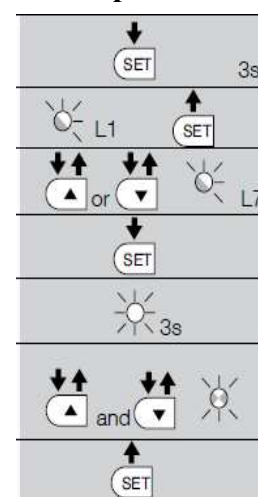
Resetarea contorului de manevre

După efectuarea întreținerii sistemului, contorul de manevră trebuie resetat. Procedați așa cum este prezentat în Tabelul 18.

Tabelul 18: resetarea contorului de manevre

1. Apăsați și țineți apăsată tasta [Set] (timp de aprox. 3 s)
2. Eliberați tasta [Set] până când ledul „L1” începe să clipească
3. Apăsați tasta [▲] sau [▼] pentru a muta ledul intermitent la intrarea LED L7 asociat cu parametrul „Avertisment privind întreținerea”
4. Apăsați tasta [Set] și țineți-o apăsată în timpul efectuării pașilor 5 și 6
5. Așteptați aprox. 3 secunde după care LED-ul care reprezintă nivelul curent al parametrului „Avertisment privind întreținerea” se va aprinde.
6. Apăsați și țineți apăstate tastele [▲] și [▼] timp de cel puțin 5 secunde, apoi eliberați-le. LED-ul care corespunde nivelului selectat clipește rapid indicând faptul că contorul de manevre a fost resetat.
7. Eliberați tasta [Set].

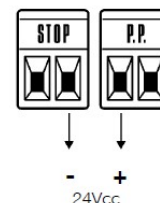
Exemplu



7.5. Conectarea altor dispozitive

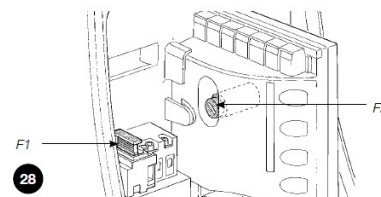
Dacă utilizatorul trebuie să alimenteze dispozitive externe, precum un cititor de proximitate pentru carduri transponder sau o lumină la comutator-selector acționat cu buton, acest lucru este posibil așa cum se arată Imaginea 27. Tensiunea de alimentare este de 24Vdc - 30% - + 50% cu un curent maxim disponibil de 100mA.

27



7.6. Depanare

Tabelul 19 conține instrucțiuni care Vă ajută să rezolvați problemele de funcționare sau erorile care pot apărea în cursul etapei de instalare sau în caz de defecțiune.



28

Tabelul 19: Depanare.

Simptome	Verificări recomandate
Transmițătorul radio nu controlează poarta iar LED-ul de pe transmițător nu se aprinde.	Verificați ca bateriile transmițătorului să nu fie descărcate și, dacă este necesar, înlocuiți-le.
Transmițătorul radio nu controlează poarta dar LED-ul de pe transmițător se aprinde.	Verificați dacă transmițătorul a fost memorat corespunzător în receptorul radio.
Nu începe nici o manevră iar LED-ul „BLUEBUS” nu clipește	Verificați dacă RUN este alimentat de la sursa de alimentare de 230V. Verificați ca siguranțele să nu fie arse. Dacă este cazul, identificați cauza defecțiunii și apoi înlocuiți siguranțele cu unele având aceleași specificații și cele vechi.
Nu începe nici o manevra iar lumina intermitentă este oprită.	Asigurați-Vă că comanda ajunge să fie recepționată. Dacă comanda ajunge la intrarea STEP-BY-STEP, trebuie să se aprinde LED-ul corespunzător „STEP-BY-STEP”. Dacă utilizați un transmițător radio, LED-ul „BlueBus” trebuie să clipească rapid de două ori.
Nu începe nici o manevră iar lumina intermitentă clipește de câteva ori.	Numărați clipirile și verificați valoarea corespunzătoare în Tabelul 21.
Manevra începe, dar este urmată imediat de o mișcare scurtă în sens invers	S-ar putea nivelul selectat pentru sensibilitatea de detectare a obstacolelor să fie prea mare pentru a tipul de poartă. Verificați dacă există obstacole; dacă este necesar, reduceți sensibilitatea de detectare a obstacolelor.
Manevra se efectuează dar lumina intermitentă nu funcționează.	Asigurați-vă că există tensiune pe terminalul FLASH pentru lumina intermitentă în timpul lucrării (fiind intermitentă, valoarea tensiunii nu este importantă: aproximativ 10-30Vdc); dacă există tensiune, problema se datorează lămpii; în acest caz, înlocuiți lampa cu una având aceleași caracteristici; dacă nu

	există tensiune, este posibil să existe o suprasarcină la ieșirea FLASH. Verificați dacă cablul nu a fost scurtcircuitat.
Manevra se efectuează dar indicatorul de poartă deschisă nu funcționează.	Verificați tipul de funcție programată pentru ieșirea indicatorului de poartă deschisă (L4 în Tabelul 9). Când indicatorul trebuie aprins, verificați dacă există tensiune pe terminalul indicatorului de poartă deschisă (aprox. 24 Vdc); dacă există tensiune, problema este cauzată de lampă, care trebuie înlocuită cu una având aceeași caracteristici. Dacă nu există tensiune, este posibil să fi existat o supraîncărcare la ieșirea indicatorului de poartă deschisă. Verificați dacă cablul nu a fost scurtcircuitat.

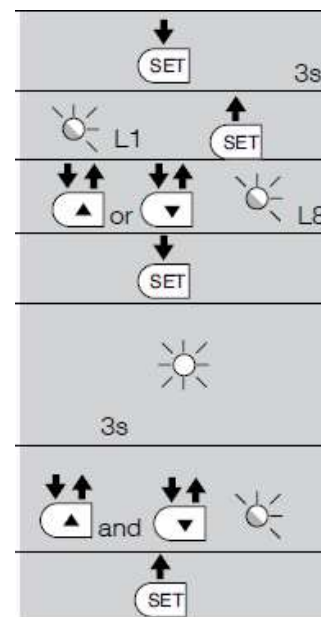
7.6.1. Arhiva defecțiunilor

RUN permite utilizatorului să vizualizeze posibilele defecțiuni care au apărut în timpul ultimelor 8 manevre; de exemplu, întreruperea unei manevre din cauza unei fotocelule sau a tăierii marginii sensibile. Pentru a verifica lista defecțiunilor, procedați așa cum este prezentat în Tabelul 20.

Tabelul 20: arhiva defecțiunilor

1. Apăsați și țineți apăsată tasta [Set] (timp de aprox. 3 s)
2. Eliberați tasta [Set] până când ledul „L1” începe să clipească
3. Apăsați tasta [▲] sau [▼] pentru a muta ledul intermitent la intrarea LED L8 asociat cu parametrul „Lista defecțiunilor”
4. Apăsați tasta [Set] și țineți-o apăsată în timpul efectuării pașilor 5 și 6
5. Așteptați aprox. 3 secunde după care LED-urile corespunzătoare manevrelor în care s-a produs defectul se vor aprinde. LED-ul L1 indică rezultatul ultimei manevre, iar L8 indică rezultatul celei de-a 8-a manevre. Dacă LED-ul este aprins, aceasta înseamnă că a apărut un defect în timpul manevre respective; dacă LED-ul este stins, înseamnă că nu a apărut niciun defect în timpul acelei manevre.
6. Apăsați și țineți apăsată tastele [▲] și [▼] pentru a selecta manevra dorită:
LED-ul corespunzător clipește cu aceeași număr de intermitențe ca cele produse de lumina intermitentă după un defect (a se vedea Tabelul 21).
7. Eliberați tasta [Set].

Exemplu



7.7. Diagnostic și semnale

Câteva dispozitive emit semnale speciale care permit utilizatorului identificarea stării de funcționare sau a eventualelor defecțiuni.

7.7.1. Semnalizare luminoasă intermitentă

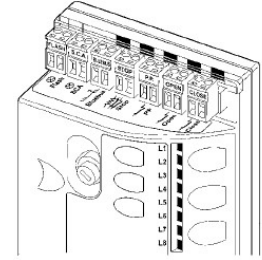
În timpul manevrei, lampa intermitentă FLASH clipește o dată pe secundă. Când ceva nu este în ordine, intermitențele sunt mai frecvente; lampa clipește de două ori cu o pauză de o secundă între intermitențe.

Tabelul 24: Semnalarea cu lumină intermitentă FLASH

Clipire rapidă	Cauza	PAȘII DE URMAT
1 clipire 1 pauză de 1 s 1 clipire	Eroare la BlueBUS	La începutul manevrei, dispozitivele conectate la BLUEBUS nu corespund celor recunoscute în faza de învățare automată. Unul sau mai multe dintre dispozitive ar putea să fie defectate; verificați și, dacă este necesar, înlocuiți-le. În cazul în care există modificări, repetați procesul de învățare automată (7.3.4 Învățarea automată a celorlalte dispozitive).
2 clipiri 1 pauză de 1 s 2 clipiri	Activarea unei fotocelule	La începutul manevrei, una sau mai multe fotocelule nu permit executarea acesteia. Verificați dacă există obstacole. Acest lucru este normal când există un obstacol care împiedică mișcarea porții.
3 clipiri 1 pauză de 1 s 3 clipiri	Activarea „detectării obstacolelor”	În timpul mișcării, poarta suferă o fricțiune excesivă. Identificați cauza
4 clipiri 1 pauză de 1 s 4 clipiri	Activarea intrării STOP	Intrarea STOP a fost activată la începutul manevrei sau în timpul mișcării. Identificați cauza
5 clipiri 1 pauză de 1 s 5 clipiri	Eroare în parametrii unității electronice de control.	Așteptați cel puțin 30 de secunde după care încercați să trimiteți o comandă. Dacă condiția persistă, înseamnă că există o defecțiune și trebuie să înlocuiți placa electronică.
6 clipiri 1 pauză de 1 s 6 clipiri	S-a atins limita maximă de manevre/oră.	Așteptați câteva minute până când dispozitivul de limitare ajunge sub limita maximă admisă.
7 clipiri 1 pauză de 1 s 7 clipiri	Există o eroare în circuitele electrice interne.	Deconectați toate cablurile de alimentare pentru câteva secunde și apoi încercați să trimiteți din nou o comandă. Dacă condiția persistă, înseamnă că există o defecțiune gravă și trebuie să înlocuiți placa electronică.
8 clipiri 1 pauză de 1 s 8 clipiri	Este deja prezentă o comandă care dezactivează executarea altor comenzi	Verificați tipul de control care este întotdeauna prezentă; de exemplu, ar putea fi o comandă dintr-un temporizator de pe intrarea „Open”.

7.7.2. Semnalele de pe unitatea de control

Pe unitatea de control RUN există un set de LED-uri, fiecare dintre acestea putând da indicații speciale atât în timpul funcționării normale, cât și în cazul unor defecțiuni.



29

Tabelul 22: LED-urile de pe terminalele unității de control

LED-ul BLUEBUS	Cauza	PAȘII DE URMAT
Oprit	Defecțiune	Asigurați-Vă că există o sursă de alimentare; verificați ca siguranțele să nu fie arse; dacă este necesar, identificați cauza defecțiunii și apoi înlocuiți siguranțele cu unele având aceeași caracteristici.
Pornit	Defecțiune gravă	Există o defecțiune gravă; încercați să opriți unitatea de control pentru câteva secunde; dacă starea persistă înseamnă că există o defecțiune și trebuie să înlocuiți placa electronică.
O clipire pe secundă	Totul este în regulă	Funcționare normală a unității de control
2 clipiri rapide	Starea intrărilor s-a schimbat	Acest lucru este normal dacă a intervenit o schimbare într-una dintre intrări: STEP-BY-STEP, STOP, OPEN, CLOSE, acționarea fotocelulelor sau folosirea transmițătorului radio
O serie de clipiri separate de câte o pauză de o secundă	Diverse	Aceasta corespunde semnalului emis de lumina intermitentă. Consultați Tabelul 21
LED-ul STOP	Cauza	PAȘII DE URMAT
Oprit	Activarea intrării STOP	Verificați dispozitivele conectate la intrarea STOP
Pornit	Totul în regulă	Intrarea STOP este activă
LED-ul STEP-BY-STEP	Cauza	PAȘII DE URMAT
Oprit	Totul în regulă	Intrarea STEP-BY-STEP nu este activă
Pornit	Activarea intrării STEP-BY-STEP	Normal dacă dispozitivul conectat la intrarea STEP-BY-STEP este într-adevăr activ
LED-ul OPEN	Cauza	PAȘII DE URMAT
Oprit	Totul în regulă	Intrarea OPEN nu este activă
Pornit	Activarea intrării OPEN	Normal dacă dispozitivul conectat la intrarea OPEN este într-adevăr activ
LED-ul CLOSE	Cauza	PAȘII DE URMAT
Oprit	Totul în regulă	Intrarea CLOSE nu este activă
Pornit	Activarea intrării CLOSE	Normal dacă dispozitivul conectat la intrarea CLOSE este într-adevăr activ

Tabelul 23: ledurile de pe tastele unității de comandă	
Ledul L1	Descriere
Oprit	În timpul funcționării normale indică faptul că funcția de „Închidere automată” este inactivă.
Pornit	În timpul funcționării normale indică faptul că funcția de „Închidere automată” este activă.
Clipește	<ul style="list-style-type: none"> • Programarea funcțiilor este în curs • Dacă clipește împreună cu L2, înseamnă că utilizatorul trebuie să efectueze faza de învățare automată a dispozitivelor (consultați capitolul „4.3-Învățarea automată a dispozitivelor”).
Ledul L2	Descriere
Oprit	În timpul funcționării normale indică faptul că funcția „Reînchidere după foto” este inactivă.
Pornit	În timpul funcționării normale indică faptul că funcția „Reînchidere după foto” este activă.
Clipește	<ul style="list-style-type: none"> • Programarea funcțiilor este în curs • Dacă clipește împreună cu L1, înseamnă că utilizatorul trebuie să efectueze faza de învățare automată a dispozitivelor (consultați capitolul „4.3-Învățarea automată a dispozitivelor”).
Ledul L3	Descriere
Oprit	În timpul funcționării normale indică faptul că funcția „Închide întotdeauna” este inactivă.
Pornit	În timpul funcționării normale indică faptul că funcția „Închide întotdeauna” este activă.
Clipește	<ul style="list-style-type: none"> • Programarea funcțiilor este în curs • Dacă clipește împreună cu L4, înseamnă că utilizatorul trebuie să efectueze faza de învățare automată a dispozitivelor (consultați capitolul „4.3-Învățarea automată a dispozitivelor”).
Ledul L4	Descriere
Oprit	În timpul funcționării normale indică faptul că „Standby” este inactivă.
Pornit	În timpul funcționării normale indică faptul că „Standby” este activă.
Clipește	<ul style="list-style-type: none"> • Programarea funcțiilor este în curs • Dacă clipește împreună cu L3, înseamnă că utilizatorul trebuie să efectueze faza de învățare automată a lungimii aripii (consultați capitolul „4.4 -Învățarea automată a lungimii aripii”).
Ledul L5	Descriere
Oprit	În timpul funcționării normale indică faptul că „Tracțiunea” este inactivă.
Pornit	În timpul funcționării normale indică faptul că „Tracțiunea” este activă.
Clipește	Programarea funcțiilor este în curs
Ledul L6	Descriere
Oprit	În timpul funcționării normale indică faptul că „Pre-intermitență” este inactivă.
Pornit	În timpul funcționării normale indică faptul că „Pre-intermitență” este activă.
Clipește	Programarea funcțiilor este în curs
Ledul L7	Descriere
Oprit	În timpul funcționării normale indică faptul că intrarea CLOSE activează o manevră de închidere.

Pornit	În timpul funcționării normale indică faptul că intrarea CLOSE activează o manevră de deschidere parțială.
Clipește	Programarea funcțiilor este în curs
Ledul L8	Descriere
Oprit	În timpul funcționării normale indică faptul că RUN este configurat ca Master
Pornit	În timpul funcționării normale indică faptul că RUN este configurat ca Slave
Clipește	Programarea funcțiilor este în curs

7.8. Accesorii

Pentru RUN sunt disponibile următoarele accesorii opționale:

- SMXI sau SMXIS: receptor radio la 433,92MHz cu codare digitală Rolling Code.
- ONEXI: receptor radio la 433,92MHz cu codare digitală Rolling Code; echipat cu Modo III pentru a trimite 15 tipuri de comenzi către unitatea de control
- OperaView; unitate de programare de la distanță.

Pentru lista completă și actualizată a accesoriilor, consultați catalogul de produse Nice S.p.a..

7.8.1. Unitate de programare de la distanță

Conectorul BusT4 (a se vedea Imaginea 30) permite conectarea unității de programare de la distanță Oview, care permite gestionarea completă și rapidă a instalării, întreținerii și depanării oricăror defecțiuni.

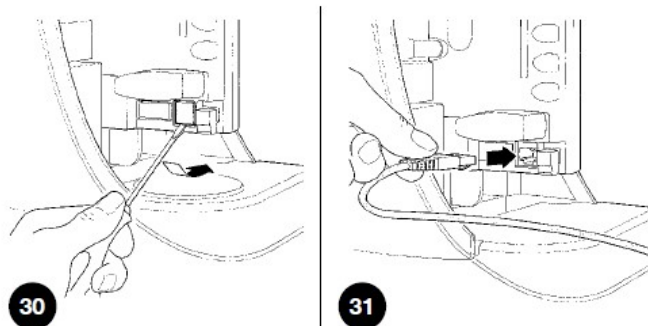
Pentru a accesa conectorul, îndepărtați membrana așa cum arată Imaginea 31. Unitatea de programare de la distanță poate fi plasată departe de unitatea de control, cu până la 100m de cablu; se poate conecta simultan c până la 16 și poate rămâne conectat în timpul funcționării normale. În acest caz, un meniu specific pentru „utilizator” permite trimiterea comenzilor către unitatea de control.

Dacă este introdusă în unitatea de control un receptor radio de tip OXI (sau OXIT), unitatea de programare de la distanță permite accesul la parametrii transmițătoarelor memorate.

Aceste funcții necesită un cablu de conectare cu 4 nuclee (BusT4).

De asemenea, Firmware-ul unității de control RUN poate fi actualizat. Informații suplimentare sunt disponibile în manualul de instrucțiuni al programatorului Oview.

IMPORTANT - Pentru detalii suplimentare cu privire la toate funcțiile sistemului NiceOpera și interdependența diferitelor dispozitive din sistem, consultați manualul general „Manualul Sistemului NiceOpera”, disponibil și pe site-ul www.niceforyou.com..



8. Caracteristici tehnice

Pentru a-și îmbunătăți produsele, Nice S.p.a. își rezervă dreptul de a modifica oricând și fără nici o notificare prealabilă caracteristicile tehnice ale produselor, menținând funcționalitatea și adecvarea produselor pentru scopurile propuse.

Toate caracteristicile tehnice sunt valabile la o temperatură ambientală de 20° C (± 5 ° C)

Caracteristici tehnice RUN		
Model	RUN 1800 - RUN 1800P - RUN 1800/V1	RUN 2500 - RUN 2500P
Tip	Motoreductor electromecanic pentru mișcarea automată a porților culisante pentru uz industrial, completat cu o unitate electronică de control	
Pinion	Nr. dinți 18, Modul 4 *	
Cuplul maxim la pornire [corespunde capacității de a genera forța necesară pentru a mișca aripa]	40Nm (1110N)	50Nm (1390N)
Torsiune nominală [corespunde capacității de a genera forța necesară pentru a menține aripa în mișcare]	20Nm (560N)	30Nm (830N)
Viteza (fără sarcină)	10m/min (12m/min versiune /V1)	
Viteza la torsiune nominală	8,5m/min (8.9m/min versiune /V1)	
Frecvența maximă a ciclurilor de funcționare (la torsiune nominală)	11 cicluri/oră (264 cicluri / zi), pentru o poartă de 15m (egal cu un ciclu de 63%), (unitatea de control limitează ciclurile la numărul maxim specificat în tabelele 2 și 3) **	15 cicluri/oră (365 cicluri / zi), pentru o poartă de 15m (egal cu un ciclu de 63%), (unitatea de control limitează ciclurile la numărul maxim specificat în tabelele 2 și 3) **
Durată maximă de funcționare continuă (la torsiune nominală)	40 de minute (unitatea de control limitează funcționarea continuă până la maximumul menționat în tabelele 2 și 3) ***	60 de minute (unitatea de control limitează funcționarea continuă până la maximumul menționat în tabelele 2 și 3) ***
Limite de funcționare	În mod normal, RUN este proiectat pentru a automatiza porți având greutatea și dimensiunea specificată în tabelele 2, 3 și 4	
Durabilitate	Estimată între 150.000 și 450.000 de cicluri conform condițiilor specificate în tabelul 4	
Alimentare RUN 1800 - 2500	230Vac (+10% -15%) 50 Hz	
Alimentare RUN 1800/V1- 2500/V1	120Vac (+10% -15%) 60 Hz	

Puterea maximă absorbită la pornire (în amperi)	700 W [3 A] [5 A versiune /V1]	870 W [3.8 A]
Putere la torsiune nominală (în amperi)	400 W [1.8 A] [3 A versiune /V1]	600 W [2.7 A]
Clasa de izolație	1 (este necesar un sistem de împământare de siguranță)	
Ieșire lumină intermitentă	Pentru 2 lumini intermitente LUCYB (lampă de 12V, 21W)	
Ieșire indicator de poartă deschisă	Pentru o lampă de 24V de cel mult 4W (tensiunea de ieșire poate varia între -30 și + 50% și poate controla și rele mici)	
Ieșire BlueBUS	O ieșire cu sarcină maximă de 15 unități BlueBus	
Intrarea STOP	Pentru contacte normal închise, normal deschise sau cu o rezistență constantă de 8,2 kΩ; cu învățare automată (orice variație de la valoarea memorată declanșează o comandă STOP)	
Intrarea Step-by-step	Pentru contacte normal deschise (închiderea contactului declanșează comanda STEP-BY-STEP)	
Intrarea OPEN	Pentru contacte normal deschise (închiderea contactului declanșează comanda OPEN)	
Intrarea CLOSE	Pentru contacte normal deschise (închiderea contactului declanșează comanda CLOSE)	
Conector radio	Conector SM pentru receptorii SMXI, SMXIS sau ONEXI	
Intrarea pentru ANTENĂ radio	Intrarea pentru ANTENĂ radio de 52 kΩ pentru RG58 sau un alt tip de cablu similar	
Funcții programabile	8 funcții de tip ON-OFF și 8 funcții ajustabile (a se vedea tabelele 7 și 9)	
Funcții în modul de învățare automată	Învățarea automată a dispozitivelor conectate la ieșirea BlueBUS. Învățarea tipului de dispozitiv „STOP” (contact NO, NC sau cu o rezistență de 8,2 KΩ). Învățarea automată a lungimii porții și calcularea punctelor de decelerare și de deschidere parțială.	
Temperatură de funcționare	-20°C ÷ 50°C	
Utilizare într-un mediu acid, salin sau cu potențial exploziv	Interzisă	
Clasa de protecție	IP44	
Dimensiuni și greutate	400 x 255 h 390; 24.5 kg	

* Opțional pinion cu 12 dinți cu 6 module disponibil

** La 50° C și cu o poartă de 15 metri, frecvența maximă de funcționare este de 7 cicluri/oră (egală cu un ciclu de 40%).

*** La 50° C, durata maximă de funcționare continuă este de 10 minute.

Instrucțiuni și avertismente pentru utilizatorii motoreductorului RUN

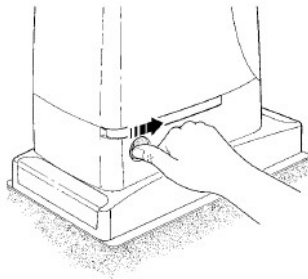
- **Înainte de a utiliza sistemul Dvs. de automatizare pentru prima dată**, cereți instalatorului să Vă explice sursele eventualelor riscuri reziduale. Acordați câteva minute citirii **manualului utilizatorului, pe care instalatorul Vă va înmâna**. Păstrați manualul într-un loc sigur ca să îl puteți utiliza și în viitor și să-l predați următorului proprietar al sistemului de automatizare.
- **Sistemul Dvs. de automatizare este un dispozitiv care va executa cu exact comenzile date de Dvs..** Utilizarea necorespunzătoare sau inadecvată poate duce la apariția unor pericole: nu utilizați sistemul dacă se află persoane, animale sau obiecte în raza de acțiune a acestuia.
- **Copii:** sistemele de automatizare sunt concepute pentru a garanta un nivel ridicat de siguranță. Ele sunt echipate cu dispozitive de detectare care împiedică mișcarea dacă în calea lor se află oameni sau obiecte, garantând astfel o funcționare sigură și fiabilă. Cu toate acestea, copiii ar trebui să fie interzis să se joace în apropierea sistemelor automatizate. Pentru a preveni o activare accidentală, țineți toate telecomenzile departe de copii: **acestea nu sunt jucării!**
- **Defecțiuni:** Dacă observați că automatizarea Dvs. nu funcționează în mod corespunzător, deconectați de la sursa de alimentare și acționați prin dispozitivul de deblocare manuală. Nu încercați să efectuați singur reparații; contactați tehnicianul de instalare și, între timp, după eliberarea motoreductorului conform descrierii de mai jos, utilizați sistemul ca o poartă neautomatizată.
- **Întreținere:** Ca orice mașină, pentru a asigura o durată lungă de viață și o siguranță deplină de utilizare, automatizarea Dvs. necesită întreținere periodică. Împreună cu tehnicianul Dvs. de instalare, întocmiți un program de întreținere periodică. Nice recomandă ca verificările de întreținere să fie efectuate la șase luni în cazul utilizării normale dar acest interval poate varia în funcție de frecvența utilizării sistemului. Numai un personal calificat poate efectua verificări, operațiuni de întreținere sau reparații.
- Nu modificați în niciun fel sistemul sau parametrii acestuia de programare și de ajustare, chiar dacă considerați că sunteți capabil să efectuați astfel de modificări. Tehnicianul Dvs. de instalare este responsabil pentru gestionarea sistemului.
- Testul final, operațiunile periodice de întreținere și orice reparații efectuate trebuie să fie documentate de persoana care le-a efectuat; aceste documente trebuie să rămână la proprietarul sistemului.

Singurele operațiuni de întreținere recomandate pe care utilizatorul le poate efectua singur constituie curățarea sticlelor fotocelulelor și **îndepărtarea frunzelor și a deșeurilor care pot împiedica funcționarea automatizării**. Pentru a împiedica ca cineva să activeze poarta, **deconectați sistemul de automatizare** (conform descrierii de mai jos). Pentru curățare, utilizați o cârpă ușor umedă.

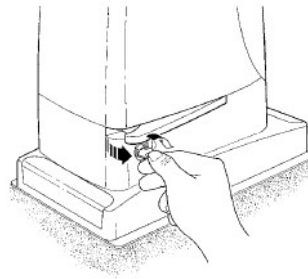
- **Eliminarea ca deșeu:** La sfârșitul duratei de viață, automatizarea trebuie să fie demontată de un personal calificat iar materialele trebuie reciclate sau eliminate în conformitate cu legislația locală aplicabilă.
- **În cazul unor defecțiuni sau întreruperii alimentării:** în timp ce așteptați ca tehnicianul să ajungă la Dvs. (sau să revină curentul, dacă sistemul Dvs. nu este dotat cu baterii-tampon), puteți utiliza sistemul ca pe o poartă neautomatizată. Pentru a face acest lucru, trebuie să deblocați manual motoreductorul (această operațiune este singura pe care utilizatorul automatizării este autorizat să efectueze). Această procedură a fost concepută cu grijă de către compania Nice în așa fel încât ea să fie cât mai ușoară de efectuat, fără să fie nevoie de instrumente suplimentare sau de un efort fizic.

Mișcarea manuală și deblocarea: înainte de a efectua această operațiune, rețineți că deblocarea poate avea loc numai atunci când aripa nu se mișcă.

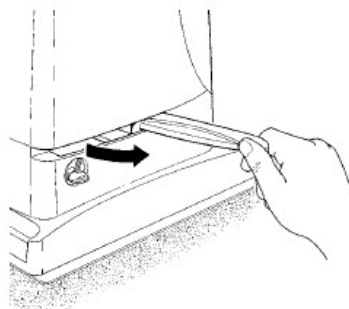
1 Glisați discul capacului încuietorei



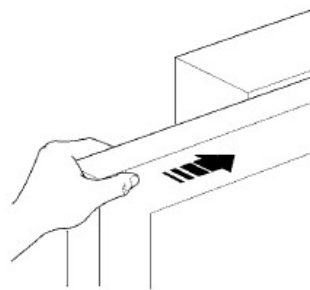
2 Introduceți și rotiți cheia în sensul acelor de ceasornic.



3 Trageți mânerul de eliberare.



4 Mișcați manual aripa



Pentru blocare: efectuați aceleași pași în ordine inversă.

Control cu dispozitive de siguranță nefuncționale: chiar dacă dispozitivele de siguranță nu funcționează în mod corespunzător, Dvs. încă puteți controla poarta.

- Acționați dispozitivul de control al porții (telecomanda sau comutatorul-selector acționat cu buton etc.). Dacă dispozitivele de siguranță permit funcționarea, poarta se va deschide și se va închide în mod normal, în caz contrar lumina intermitentă clipește de câteva ori

dar manevra nu pornește (numărul clipirilor depinde de motivul pentru care manevra nu se activează).

- În acest caz, **activați** din nou comanda în termen de 3 secunde și **mențineți-o activată**.
- După aproximativ 2 secunde, poarta va începe să se deplaseze în modul „persoană prezentă”, adică poarta va continua să se miște până când comanda este activă, când tasta de comandă este eliberată, poarta se va opri imediat.

Dacă dispozitivele de siguranță nu funcționează, automatizarea trebuie reparată cât mai repede posibil.

Înlocuirea bateriei din telecomandă: dacă, după o anumită perioadă de timp, dispozitivul de control radio pare să nu funcționeze la fel de bine sau să nu funcționeze deloc, este posibil ca bateria să fie descărcată (în funcție de tipul de utilizare, bateriile pot dura câteva luni sau chiar și un an sau mai mult). În acest caz, puteți vedea că lumina care confirmă transmisia este slabă, nu se aprinde deloc sau se aprinde foarte scurt. Înainte de a contacta tehnicianul Dvs. de instalare, încercați să schimbați bateria cu unul de la un alt transmițător.

Dacă problema a fost cauzată de o baterie descărcată, înlocuiți bateria cu una de același tip. Bateriile conțin substanțe poluante: este interzis să le aruncați împreună cu alte deșeuri, eliminați-le folosind metodele stabilite în reglementările locale aplicabile.

Declarație CE de conformitate

și declarație de incorporare pentru un dispozitiv parțial finalizat

Declarație în conformitate cu directivele: 2004/108/CE (EMC), 2006/42/CE (MD) Anexa II, partea B;

Observație - Conținutul acestei declarații corespunde cu cea a declarației din documentul oficial depus la birourile Nice S.p.a. și în special cu cea mai recentă versiune disponibilă a acesteia înainte de publicarea acestui manual. Textul a fost adaptat pentru a satisface cerințele editoriale. Puteți solicita o copie a declarației originale de la Nice S.p.a. (TV) -Italia.

Numărul declarației: 238/RUN **Revizie:** 5 **Limba:** RO
Numele producătorului: NICE S.p.A.
Adresa: Via Pezza Alta 13, 31046 Rustigne di Oderzo (TV) Italia
Persoană autorizată pentru întocmirea documentației tehnice: Nice S.p.A.
Tipul de produs: Motoreductor electromecanic cu unitate de control încorporată
Modele: RUN1800, RUN2500, RUN1800P, RUN2500P
Accesorii: receptor radio modele SMXI, SMXIS și ONEXI

Subsemnatul Mauro Sordini, în calitate de Director General, prin prezenta declar pe proprie răspundere că produsele menționate mai sus respectă prevederile următoarelor directive:

- DIRECTIVA PARLAMENTULUI EUROPEAN ȘI A CONSILIULUI Nr. 2004/108/CE din 15 decembrie 2004 privind apropierea legislațiilor statelor membre cu privire la compatibilitatea electromagnetică și de abrogare a Directivei 89/336/CEE, în conformitate cu următoarele standarde armonizate: EN 61000-6-2: 2005, EN 61000-6-3: 2007 + A1:2011

De asemenea, produsul respectă și următoarea directivă privind cerințele pentru un dispozitiv parțial finalizat:

- Directiva 2006/42/CE a PARLAMENTULUI EUROPEAN ȘI A CONSILIULUI din 17 mai 2006 privind echipamentele tehnice și de modificare a Directivei 95/16/CE (text modificat)
 - Declar că documentația tehnică relevantă a fost întocmită în conformitate cu Anexa VII B la Directiva 2006/42/CE și că au fost îndeplinite următoarele cerințe esențiale: 1.1- 1.1.2- 1.1.3- 1.2.1-1.2.6- 1.5.1- 1.5.2- 1.5.5- 1.5.6- 1.5.7- 1.5.8- 1.5.10- 1.5.11
 - Producătorul este de acord să transmită autorităților naționale informații relevante despre dispozitivul parțial finalizat, ca răspuns la o cerere motivată, fără a afecta drepturile sale de proprietate intelectuală.
 - Dacă dispozitivul parțial finalizat este utilizat într-o țară europeană cu o altă limbă oficială decât limba utilizată în această declarație, importatorul trebuie să anexeze și traducerea acestei declarații.
 - Dispozitivul parțial finalizat nu va funcționa până când echipamentul final în care urmează să fie încorporat este declarat ca fiind conform cu dispozițiile Directivei 2006/42/CE, dacă este cazul.

De asemenea, produsul respectă și următoarele standarde:
EN 60335-1:2012 EN 60335-2-103:2003 + A11:2009

Părțile produsului care fac obiectul următoarelor standarde sunt conforme cu acestea:
EN 13241-1:2003+A1:2011, EN 12445:2002, EN 12453:2002, EN 12978:2003+A1:2009

Oderzo, 01 iunie 2014

DI. Mauro Sordini
Semnătură indescifrabilă
(Director General)