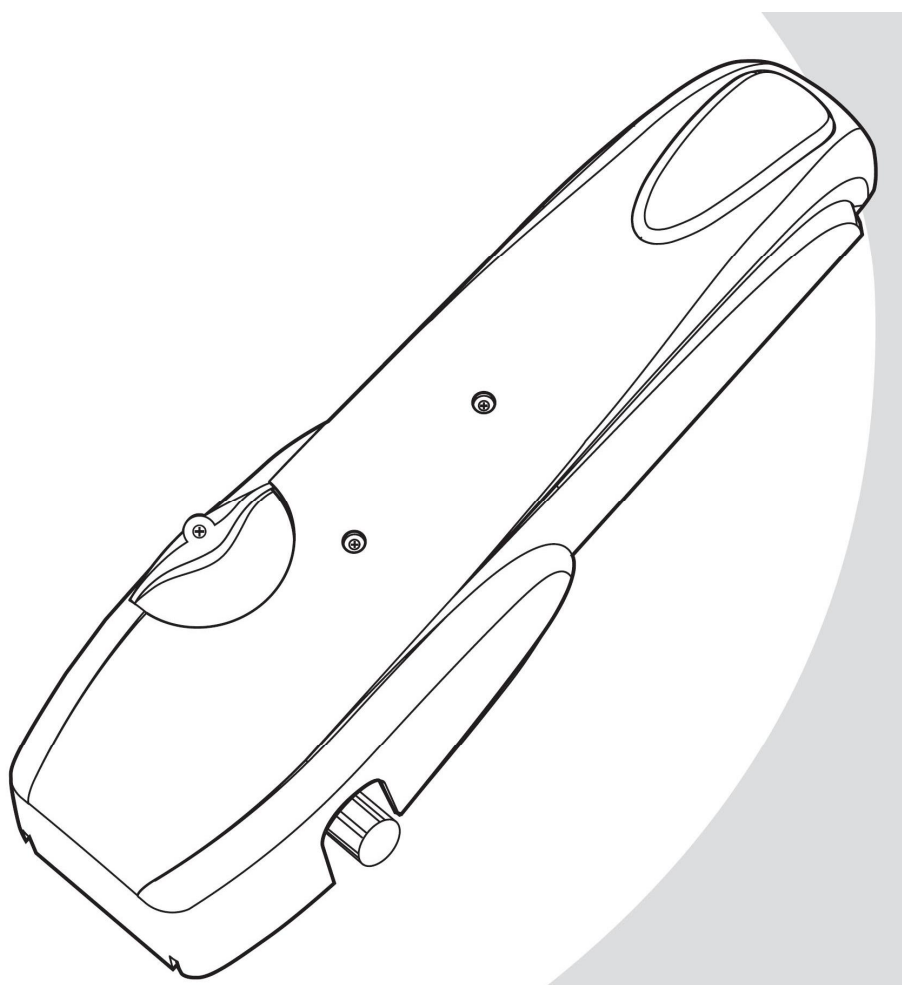


JENNY

Montagehandleiding
EWD501 + EWD440 + Metra



OPGELET:

1) LEES EN VOLG DE INSTRUCTIES ZEER AANDACHTIG

2) Bewaar of plaats de afstandsbedieningen (Drukknop, zender,...) buiten het bereik van kinderen.

3) Deze handleiding is enkel gericht naar gekwalificeerde personen die kennis hebben van constructiecriteria en veiligheidsvoorschriften als voorzorg bij ongelukken met gemotoriseerde garagepoortopeners.

4) **Wij staan geen garantie toe als het defect te wijten is aan een fout bij de montage!**

A. TECHNISCHE CHARACTERISTIEKEN VAN DE JENNY MOTOR

De JENNY is een onomkeerbare motor gebruikt voor de automatisering van binnenblijvende kantelpoorten uitgebalanceerd met tegengewichten of veren.

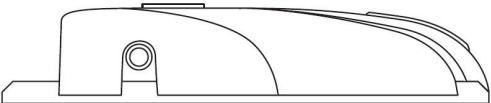
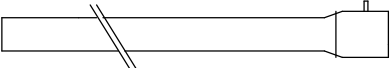
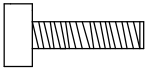
	Uitbalanceren	
	Met tegengewichten	Met veren
Maximale breedte van de poort Maximaal gewicht van het poortblad	4 m 300 Kg	3 m 135 Kg
Maximale koppel	300 Nm	
Snelheid van de arm	1,8 min-1	
Motorvermogen	170 W	
Stroomopname	1 A	
Condensator	12,5 µF	
Maximale continue werktijd	20 min	
Intensiteit van het verkeer	30 cycl. /h	
Temperatuur tijdens de werking	- 20 tot + 70 °C	
Gewicht	13 Kg	
Geluidsniveau	< 35 dB	
Beschermingsklasse	IP 300	

B. MATERIAAL BESCHRIJVING

Voor het automatiseren van een kantelpoort met tegengewichten moeten we beschikken over de volgende materialen:

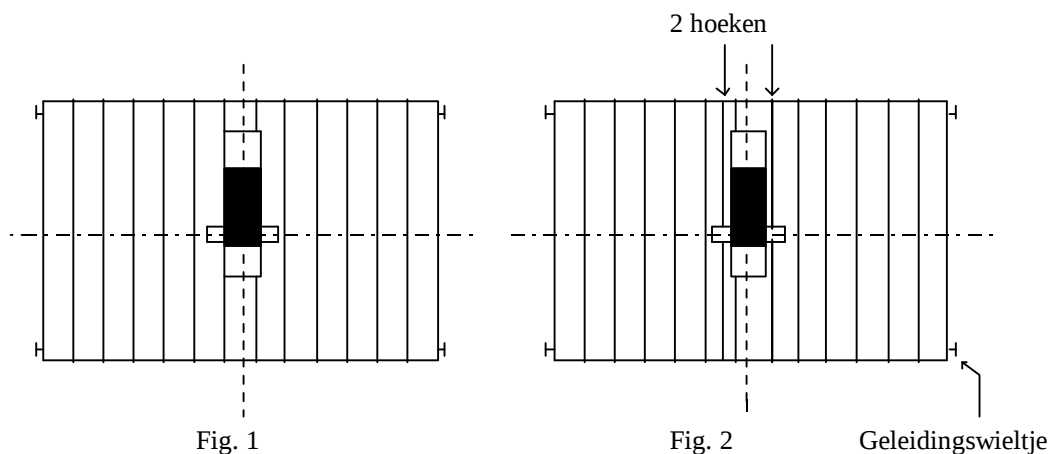
- 1 motor JENNY type EWD501
- 1 set toebehoren centrale opstelling Type EWD440

Alle elementen staan hieronder omschreven en afgebeeld:

Ref.	Aantal	Omschrijving	Afbeelding
A	1	Motorblok met sturing	
B	2	Horizontale buizen	
C	2	Vertikele holle latten	
D	2	Volle latten	
E	2	Bevestigingshoeken	 
F	2	Buisgeleidingen	 
G	2	Schroef M8/40	 
H	2	Moer nylstop M8	 

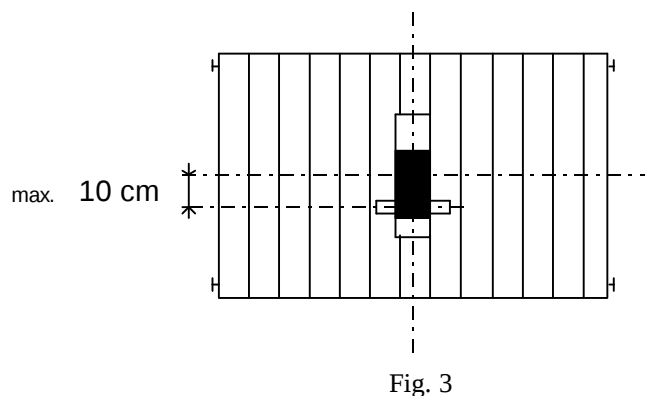
C. MECHANISCHE MONTAGE

1) PLAATSEN VAN DE MOTOR OP HET POORTBLAD



De motor wordt geplaatst in het midden en rechtstreeks op het poortblad als dit mogelijk is (Fig. 1) Zoniet plaats dan 2 ophangijzers op de volledige hoogte van de poort en plaats de motor er tussen (Fig. 2)

Voor poorten met tegengewichten die makkelijk te bewegen zijn, is het aangeraden om de horizontale aandrijfbuizen van de motor te plaatsen in het midden tussen de geleidingsrolletjes van het poortblad.



In het geval dat de poort moeilijk in beweging te brengen is, is het aangeraden om de horizontale aandrijfbuizen enkele centimeters lager te plaatsen (max. 10 cm). (Fig. 3)

Voor poorten met veren dient u de uitgangsarman 2 cm boven de fixatieplaatjes van de veren te plaatsen op het poortblad. Op die manier kan de motor een maximale sluiting uitvoeren.

2) PLAATSING VAN DE VERTICALE TELESCOPISCHE ARMEN

Sommige poortlijsten van binnenblijvende poorten beschikken over een plaat met een gaatje aan de kruising van de verticale en horizontale geleidingsrail die toestaat om de telescopische arm daaraan te monteren.

Indien dit niet het geval is las dan een plaatje aan de kruising van de rails of gebruik ophangijzer "E" die meegeleverd is.

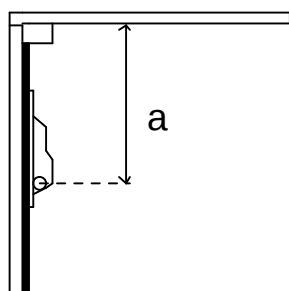


Fig. 4

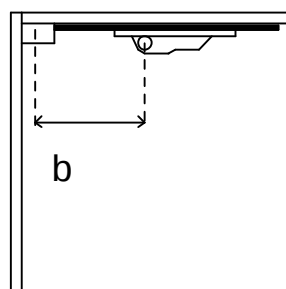


Fig. 5

Het bepalen van het bevestigingspunt op dit plaatje gebeurt door de hoogte "a" te meten tussen de onderkant van de horizontale geleidingsas tot het midden van de uitgangsas van de motor met het poortblad in gesloten stand. Trek van dit getal ± 30 mm af, zo bekomt u de afstand "b" ($b = a - 30$ mm).

Plaats het poortblad in open toestand en breng hoogte "b" vanaf het midden van de as over naar het bevestigingsplaatje.

De kruising van hoogte "b" met een streep gebracht op ± 30 mm onder de onderkant van de horizontale rail geeft u het midden punt om een bevestigingsopening te maken van 10mm diameter.

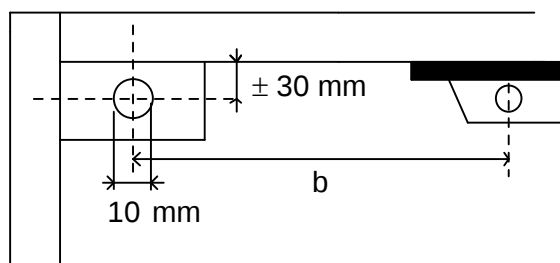


Fig. 6

Op deze manier bekomt men een minimale verplaatsing tussen de twee delen van de telescopische armen wat een stabiele en regelmatige beweging garandeert.

Bevestig nu de holle latten "C" aan de bevestigingsophangijzers "E" of aan het bestaande aanhechtingspunt met behulp van de schroef "G" en Nylstopmoer "H" die meegeleverd worden.

3) PLAATSING VAN DE ARMGELEIDINGEN “F”

Plaats de armgeleidingen “F” op ongeveer 5mm van de zijkant van het poortblad op een hoogte zodat de horizontale buizen perfect horizontaal gemonteerd zijn (Fig. 7)

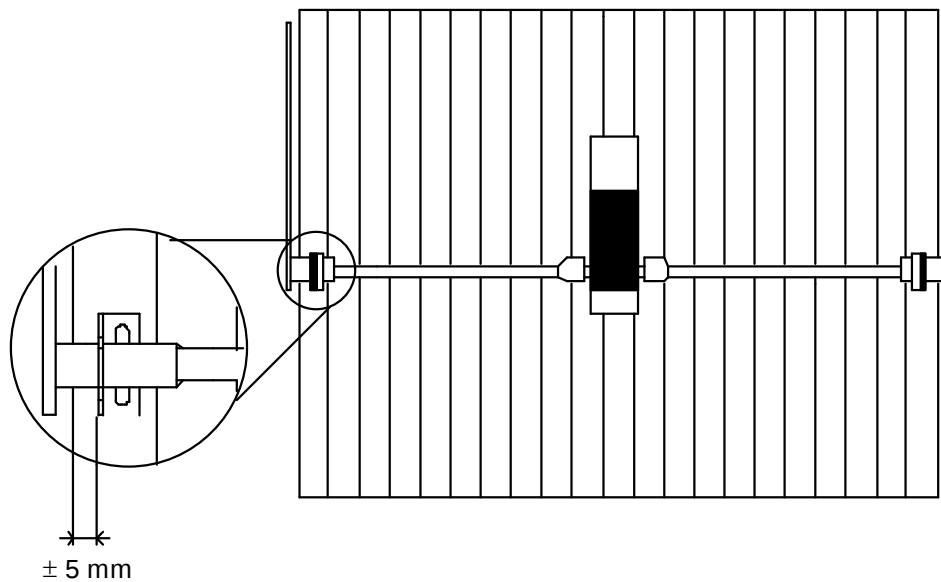


FIG 7

4) PLAATSEN VAN DE HORIZONTALE AANDRIJFBUIZEN

Plaats het groefgedeelte op de uitgangsas van de motor. Herleid de lengte van de horizontale buis zodanig dat er 15 mm ruimte is tussen het einde van de buis en de holle lat in perfect verticale stand (Fig.8)

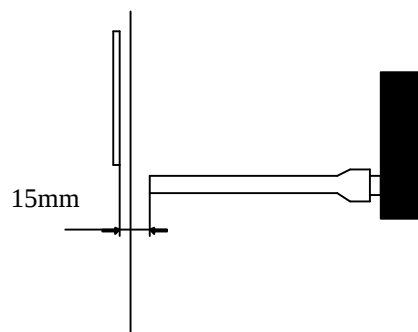


FIG 8

5) LENGTE BEPALING VAN DE HOLLE LATTEN VAN DE TELESCOPISCHE ARMEN

Beweeg de poort van gesloten stand naar open stand terwijl u de afstand tussen de holle latten en de horizontale buis observeert in de verschillende posities. Indien de lat te lang is kort deze dan in maar let erop dat deze zo lang mogelijk blijft. Dit om een zo klein mogelijke telescopische beweging te krijgen waardoor de poort veel stabiel zal bewegen.

Vergeet niet de holle latten te ontbramen na het afsnijden.

Alvorens de holle en volle lat definitief samen te stellen de volle lat invetten.

6) SAMENSTELLING VAN DE HORIZONTALE EN TELESCOPISCHE ARM

Nu moeten de verticale treklatten en horizontale buizen aan elkaar bevestigd worden. Alvorens de bevestiging definitief uit te voeren moet men de poort open en dicht bewegen. Dit om na te zien of alle montages goed zijn uitgevoerd en de poort soepel, zonder enige tegenwerking te bewegen is.

De bevestiging kan op 2 manieren uitgevoerd worden :

- * Lassen : deze las moet op de volledige omtrek van de buis uitgevoerd worden
- * Bout M8 : het is belangrijk om de boring uiterst precies uit te voeren om speling en later breuk te voorkomen (vermijd ovale gaten)

LET OP ! Bij het lassen of boren moet de poort perfect gesloten zijn

7) HERUITBALANCEREN VAN DE KANTELPOORT

Het gewicht van het poortblad is vergroot door het gewicht van de motor en zijn toebehoren. Hiertoe dient men de poort opnieuw uit te balanceren. Hiervoor plaatst men de motor in de ontkoppelde stand zodanig dat met de poort manueel kan bedienen.

Systeem met tegengewichten

Verhoog het tegengewicht opdat de poort weer in evenwicht is. Op iedere plaats moet de poort blijven stilstaan en zonder al te grote kracht weer in beweging te krijgen zijn.

Systeem met veren

Raadpleeg de regelinstructies en verhoog de trekkracht van de evenwichtsveren teneinde het verhoogde gewicht van het poortblad te compenseren zodanig dat de poort opnieuw in balans is.

E. ELEKTRISCHE AANSLUITING EN INSTELLING VAN DE INSTALLATIE

De elektrische aandrijving JENNY EWD401 is voorzien van een ingebouwde stuurkast M 2E.

Verskillende configuraties voor de installatie zijn mogelijk in functie van gekozen opties zoals :

- Veiligheidseindeloop voor deurtje
- Electro-magnetisch slot

De elektrische kabel die de beschikbare toestellen verbindt op het poortblad met de sturingskast dient geplaatst te worden aan de telescopische arm door middel van plastieken hechters, zoals aangeduid op figuur 9.

De kabel dient bochten te vormen daar waar de buizen t.o.v. elkaar draaien zodat de kabel niet onderhevig zou zijn aan de spanning tijdens de beweging.

LET OP ! Steeds soepele kabel gebruiken

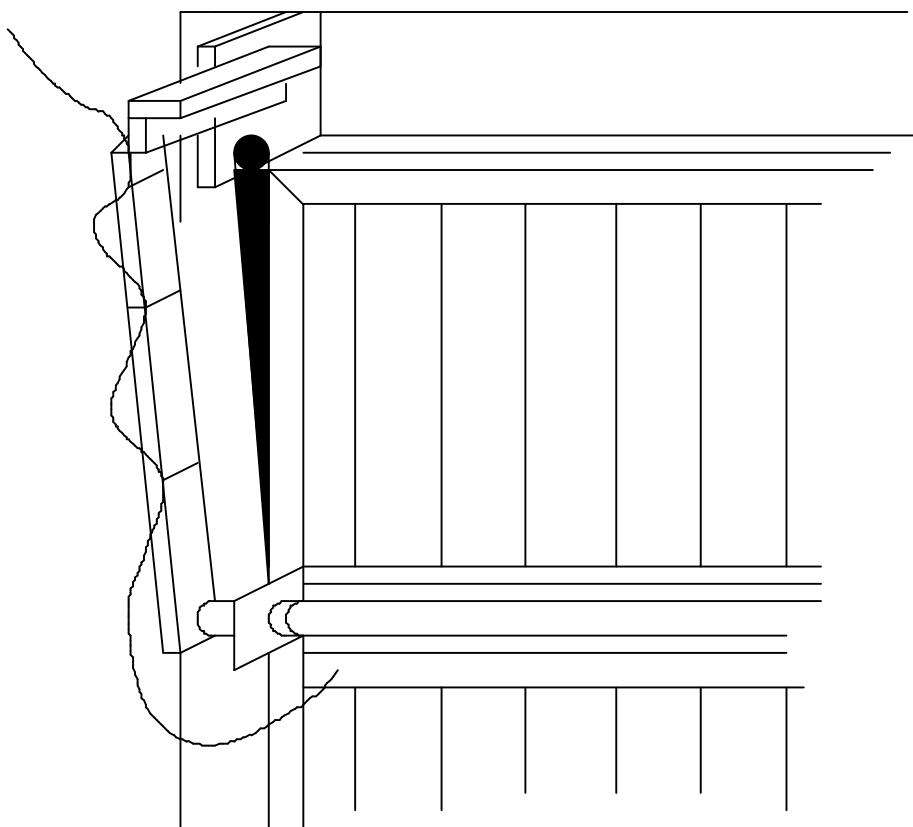


Fig. 9

De elektrische aandrijving bestaat uit verscheidene elementen zoals weergegeven in figuur 10.

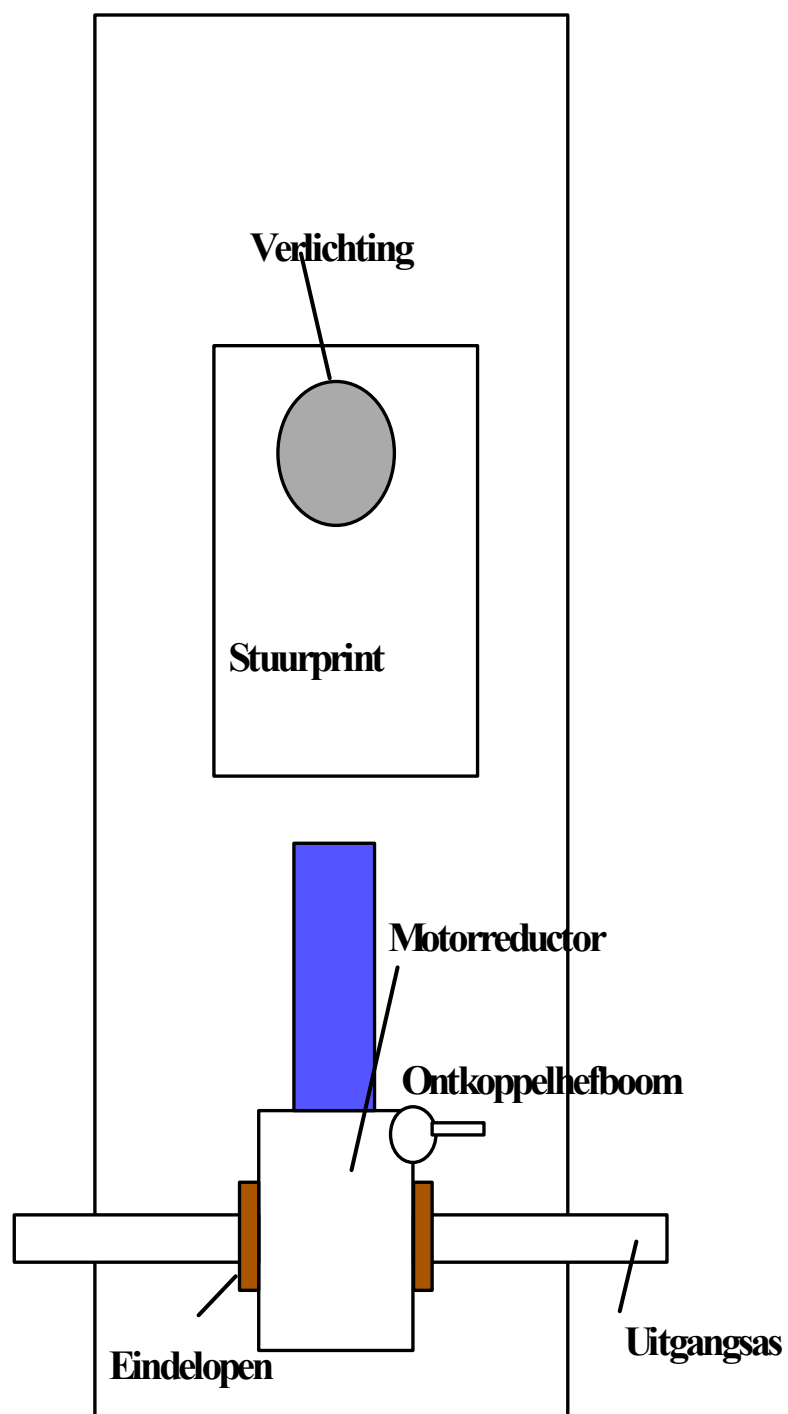


Fig. 10

F. Afregeling van de eindelopen

- De motor ontgrendelen en de poort volledig openen.
- De schroef van de nok overeenstemmend met de eindeloop in open positie een beetje losschroeven en de nok afstellen zodat de inschakeling van de eindeloop hoorbaar is; de schroef van de nok terug vastzetten.
- De poort in gesloten toestand brengen en de afstelling herhalen voor de tweede nok.
- De motor opnieuw vergrendelen en een automatische poortbeweging uitvoeren om de correcte positionering van de nokken te controleren.
- Indien nodig deze afstellingprocedure herhalen.

Voornaamste elementen :
CC: nok eindeloop gesloten positie
CA: nok eindeloop open positie
FCC: eindeloop gesloten positie
FCA: eindeloop open positie

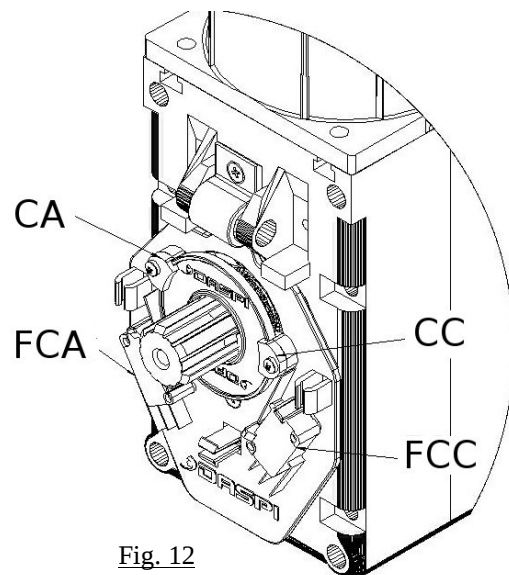


Fig. 12

G. Monteren van de motorkap

De moer 1 plaatsen in de daarvoor voorziene opening 2. – zie fig. 13 a

De motorkap vastzetten met de lange schroef in de bovenste opening 3 en de korte schroef in de onderste opening 4. Zet de hendel op de as 5 en schroef het vast met de bijhorende schroef. – zie fig. 13 b

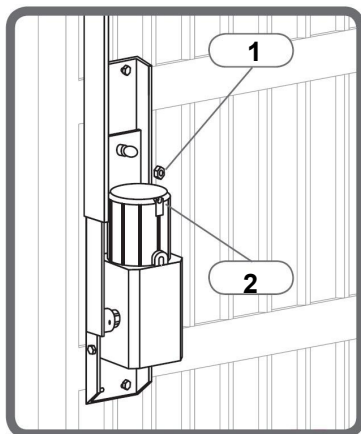


Fig. 13 a

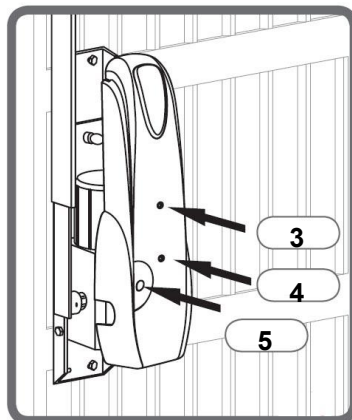


Fig. 13 b

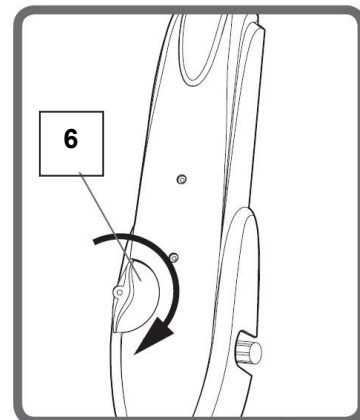


Fig. 13 c

H. Noodontgrendeling van de motor

De JENNY is voorzien van een noodontgrendeling dewelke van binnenuit kan worden bediend.

In geval er een spanningsonderbreking optreedt kan de motor eenvoudig worden ontgrendeld door in wijzerzin aan de ontgrendelhendel 6 te draaien tot de motor mechanisch ontgrendeld is zie fig. 13 c.

Als de automatisatie is voorzien van een elektrisch slot vergeet dan niet van het elektrisch slot te ontgrendelen om de poort manueel te kunnen bedienen.

Zorg er steeds voor indien de poort manueel ontgrendeld wordt dat er geen stroomtoevoer mogelijk is. Wanneer men de stroom terug plaatst, zorg dan dat er zich geen personen onder de poort bevinden.

I. Onderhoud van de motorisatie

- Het is aangeraden dat de glijarmen (verticaal) en de draaipunten elk jaar worden ingevet om zo een blijvende soepele beweging te garanderen.
- Controleer geregeld het mechanisch lopen van de poort.

INSTALLATIE MET OPTIES

1. Zekerheidsschakelaar bij aanwezigheid van een deur in de poort

Alle geautomatiseerde poorten welke een deur hebben moeten worden voorzien van een veiligheidsschakelaar dewelke detecteerd of de deur al dan niet is geopend.

Het NC - contact van de veiligheidsschakelaar kan worden aangesloten op de klemmen 9 en 4 van van de stuurprint M 2E (het aanwezige brugje moet dan uiteraard worden weggenomen)

Montage suggesties voor een motor JENNY op een binnendraaiende kantelpoort gemonteerd met een ROB-systeem met veren type 710 000.

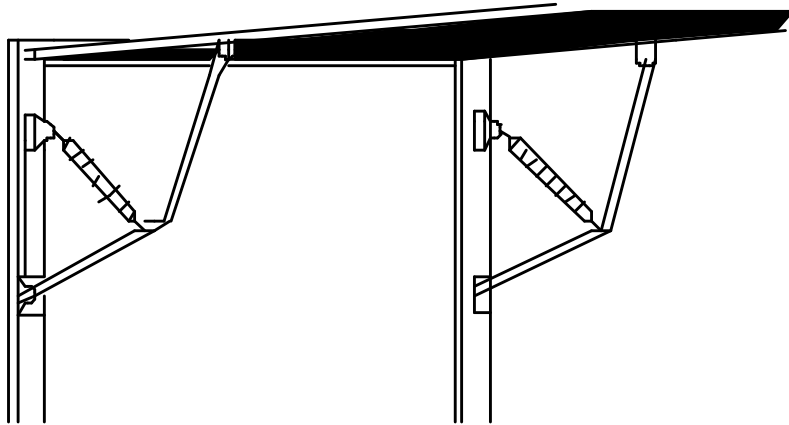


Fig. 14 b

Montage van de telescopische armen

Om de telescopische armen vast te kunnen hechten aan hun hoger aanhechtingspunt, dient men een vrije ruimte te voorzien tussen het poortblad en de veren.

Om dit te doen :

- Open de poort volledig d.w.z., neem het poortblad horizontaal.
- Vergrendel het poortblad in deze positie met behulp van een visse-grippe in de rail zodat de poort niet uit zichzelf kan beneden komen.
- Neem een van de twee veren weg d.m.v. een stang in een van de gaten van de regellat Fig. 14 c.

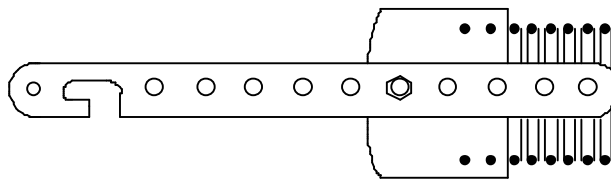


Fig. 14 c

Trek deze stang naar u toe terwijl u met uw voet tegen de muur steunt.

Haak nu de veer af van de plooiarm en maak deze vervolgens los van de bovenkant.

- Steek een bout M12 in de vaste hechthaak van de veer met de kop naar het poortblad. Bevestig ze met behulp van een schroefmoer. Bevestig nu de veer aan de bout en nu met een zelfvergrendelende schoefmoer (Nylstop) en laat speling tussen de twee schroefmoeren en de haak van de veer.
- De toepassing van het vermelde procedé zal als effect hebben dat het bovenste aanhechtingspunt van de veer een kwart toer draait op de bout M12 en men aldus een vrije ruimte van ongeveer 25mm bekomt tussen het poortblad en de veer.

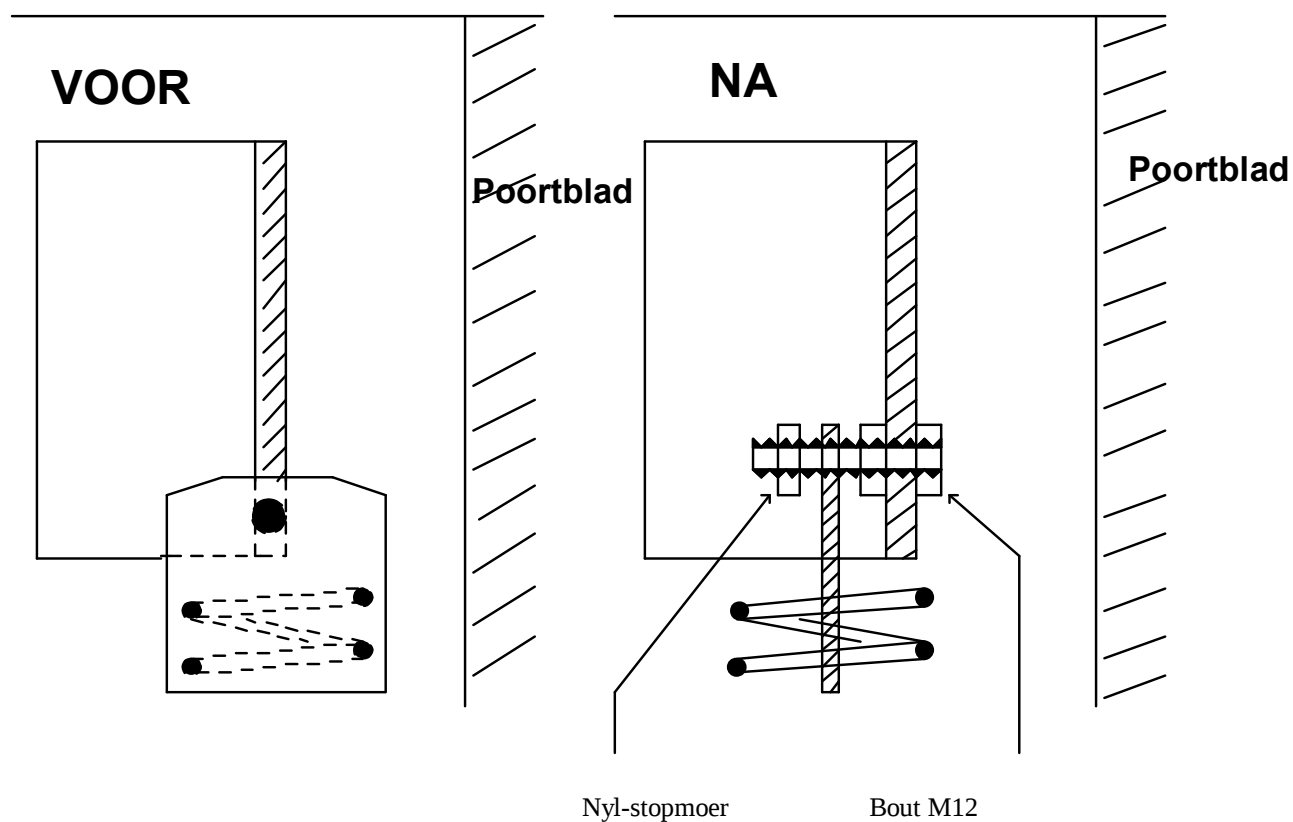


Fig. 15

- Herbevestig de veer van de plooiarm door gebruik te maken van stang zoals tijdens de het loshaken.
- Herneem nu hetzelfde voor de andere veren.
- Ontkoppel het poortblad door de visse-grippe op te heffen.

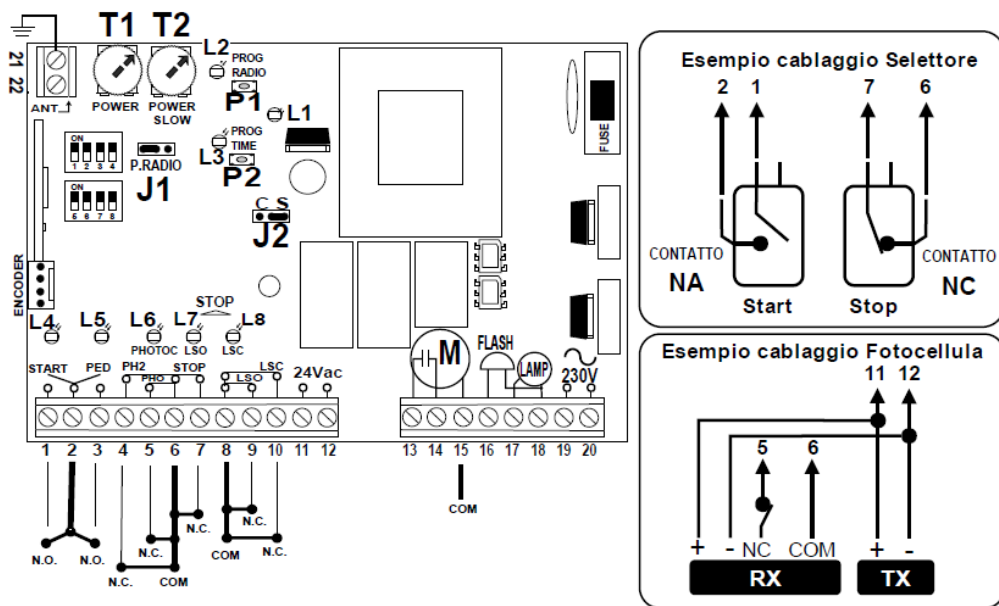
Stuurprint voor één 230Vac motor.



Opgelet : lees voor de installatie grondig deze handleiding, die een deel is van de kit.
Nestor Company ziet af van alle verantwoordelijkheid i.v.m. in het land van plaatsing geldende voorschriften.

Technische specificaties:

Voeding	230V ac +/- 10%
Motor kracht	550 Watt
Hulpuitgang	24V ac 250ma
Werktijd	3 tot 120 sec.
Mogelijke vertraging	2 tot 120 sec.
Tijd voor lampsturing	180 sec.
Aantal codes	254 codes
Zender type	Vast of rolling code
Frequentie	433.92/868 Mhz.
Werktemperatuur	-20° tot 70°C
Gevoeligheid	Minder dan – 100dBm
Homologatie	Conform ETS 300-220/ ETS 300-683



Aansluiting	Type	Omschrijving
1 - 2 com	NO	Start contact (iedere impuls Open/Stop/Sluiten/Stop)
3 - 2 com	NO	Voetganger contact
4 - 6 com	NC	Afslaglijst of fotocellen (indien niet aanwezig overbruggen)
5 - 6 com	NC	Fotocellen voor sluiting (indien niet aanwezig overbruggen)
7 - 6 com	NC	Stopcontact (indien niet aanwezig overbruggen)
9 - 8 com	NC	Eindelooppopening
10 - 8 com	NC	Eindeloopsluiting
11 - 12	24V ac	Voeding voor toebehoren (24V ac/250mA)
13 - 14 - 15	230Vac	Uitgang motor (13 & 14 phases met condensator parallel, 15 commun)
16 - 18	230Vac	Knipperfunctie
17 - 18	230Vac	Lampuitgang
19 - 20	230Vac	Ingangvoeding
21 - 22		Ingangantenne

Jumper J1

Open het geheugen met de zender. (Met de J1 in ON kan je een andere zender aanleren zonder de motor te openen.)



Jumper J2 (CS)

Vertraging controleren; **zwarte deur** **C** **lichte deur** **S**



Trimmer T1

De trimmer "POWER" regelt de kracht en gevoeligheid tijdens het maneuver

Trimmer T2

De trimmer "POWER SLOW" regelt de kracht en gevoeligheid tijdens de vertraging.



De kracht verhoogt door de trimmer in de wijzers van de klok te draaien.

Knop P1  of "RADO PROG" voor het opslaan van de zenders.

Knop P2  of "PROG TIME" voor het opslaan van de werktijd.

Led indicaties

L1	Status Led	Aan bij voeding op print
L2	Radio Led	Aan wanneer er toegang is tot radio opslag
L3	Led PROG.TIME	Knippert bij programmatie
L4	Led START	Gaat aan wanneer er een puls binnenkomt
L5	Led Voetganger	Gaat aan wanneer er een voetganger puls binnenkomt
L6	Led Fotocellen	Aan wanneer de fotocellen gesloten zijn
L7	Led L.S. Opening	Aan wanneer de eindeloop opening gesloten is
L8	Led L.S. Sluiting	Aan wanneer de eindeloop sluiting gesloten is
L7+L8	Led Stop	Beide aan wanneer de stop niet op gesloten is

DIP-switches

DIP 1	Deur met tegengewichten/ Schuifpoort On: Deur met tegengewichten OFF: schuifpoort
DIP 2	Automatische sluiting. On: Automatische sluiting actief OFF: Automatische sluiting niet actief
DIP 3	Automatische logica/Stap voor stap On; De werking stopt steeds op een eindeloop. In opening worden er geen pulsen aanvaard, in sluiting omgekeerde werking. OFF: Bij iedere puls stopt de automatisatie. (OPEN-STOP-CLOSE-STOP)
DIP 4	Omdraaien van de draairichting ON: standaard OFF: andere richting
DIP 5	Veiligheid contact in opening. ON: Bij opening stopt het controle bord en invertteert voor 2seconden de richting OFF: Bij opening stopt het controle bord de poort.
DIP 6	Knipper functie. ON: Intermitterend licht OFF: vast
DIP 7	Vertraging ON: actief OFF: Niet actief
DIP 8	Encoder ON: Encoder actief OFF: Encoder niet actief

Knipperlicht met DIP6 aan

Opening	Traag knipperen
Sluiting	Snel knipperen
Pauze	Aan vast
Fotocel geactiveerd	Uit

Werking encoder, actief bij DIP8 aan

Verandering van gevoeligheid en kracht
Meer kracht = minder gevoeligheid
Minder kracht = meer gevoeligheid
De parameters worden ingesteld met T1 en T2

Eigenschappen:

De besturingsprint is geschikt voor schuifpoorten en slagbomen en voor een voeding met 230Vac. Het is mogelijk om motoren aan te sluiten met of zonder eindelopen, encoders en encoder + eindelopen.

Het speciale aan deze print is dat er een afzonderlijke kracht controle is met trimmer T1 en T2. T1 bij normale loop en T2 bij vertraging. Hiermee kan de installatie geoptimaliseerd worden. Het programmeren van de knoppen en de zenders gebeurt in 'zelfaanleermodus'.

In het geval dat de encoder actief is (DIP8 ON) wordt de veiligheid gegarandeerd door fotocellen, afslaglijsten of kracht controle. Als de poort een obstakel waarneemt, wordt deze in omgekeerde richting gestuurd. Met niet actieve encoder (DIP8 OFF) is er geen reverse-functie maar alleen kracht controle met T1 en T2.

Programmatie van de afstandsbediening.

De besturingseenheid kan zenders aan met vaste code en rolling code. De twee systemen kunnen niet simultaan gebruikt worden, maar de eerste afstandsbediening bepaalt de werking.

Er kunnen tot 254 Rollingcode zenders gebruikt worden. De programmatie gebeurt door P1 gedurende 2 seconden in te drukken. De LED L2 gaat aan. Wanneer dan op de gewenste knop van de zender gedrukt wordt, zal de LED van de zender tweemaal knipperen om aan te geven dat de zender in het geheugen opgeslagen is. Na 6 seconden verlaat de besturing de programmatiemode.

Programmatie van voetgangers opening (met zender)

Druk gedurende 2 seconden op de P1 toets, laat los en druk nogmaals gedurende 1 seconde. LED L2 start met knipperen. Iedere keer dat men op de knop van een zender drukt, knippert L2 snel tweemaal. Na 6 seconden verlaat de stuurprint de programmatie. **De werktijd van de voetgangersmode is 8 seconden.**

Alle codes wissen.

Hou **P1** gedurende **6** seconden ingedrukt. Na het lossen zal L2 kort oplichten. Na 6 seconden gaat de print uit programmatie.

Afregelen van de looptijd

De programmatie begint met een gesloten automatisatie. De eerste actie moet een opening zijn, indien dit niet zo is, moet men de richting veranderen via **DIP 4**.

Programmatie met vertraging (DIP7 ON)

Druk gedurende 2 seconden op de P2 toets om in programmatie te gaan. LED 3 zal knipperen. Geef een eerste puls door middel van het "START" contact of via de zender als deze al is geprogrammeerd. De operator zal nu openen. Geef een tweede puls om aan te geven waar de vertraging mag beginnen. De motor zal verder lopen en stoppen op de eindloop. (wanneer u werkt zonder eindelopen, moet er nog een derde impuls volgen om het eindpunt te bepalen). Bij activatie van de automatische sluiting (DIP2 ON), zal de pauzetijd berekend worden van het moment dat de open eindloop geactiveerd wordt tot op het moment dat u een derde puls geeft. De automatisatie start dan de sluiting. Wanneer er een vertraging is vereist bij sluiting, moet er nog een vierde puls volgen. De poort stopt op de eindloop voor sluiting en LED3 gaat uit. (indien er geen eindelopen zijn moet er op het punt van sluiting nog een puls volgen).

Programmatie zonder vertraging (DIP7 OFF)

Zet DIP 7 af om de vertraging uit te schakelen. Volg de bovenstaande procedure zonder de pulsen voor de vertraging. Dus bij de puls voor opening en sluiting stopt de poort op de eindeloop.

Werkingenlogica van de veiligheid.

4-6 aansluiting van de afslaglijst
of fotocel

Dit contact werkt bij opening en sluiting.

5-6 fotocellen

Dit contact werkt enkel in sluiting. DIP5 ON: bij een obstakel in opening, stopt de motor en draait 2seconden in de omgekeerde richting.

18-19 STOP

Bij open contact stopt de automatisatie onmiddellijk.