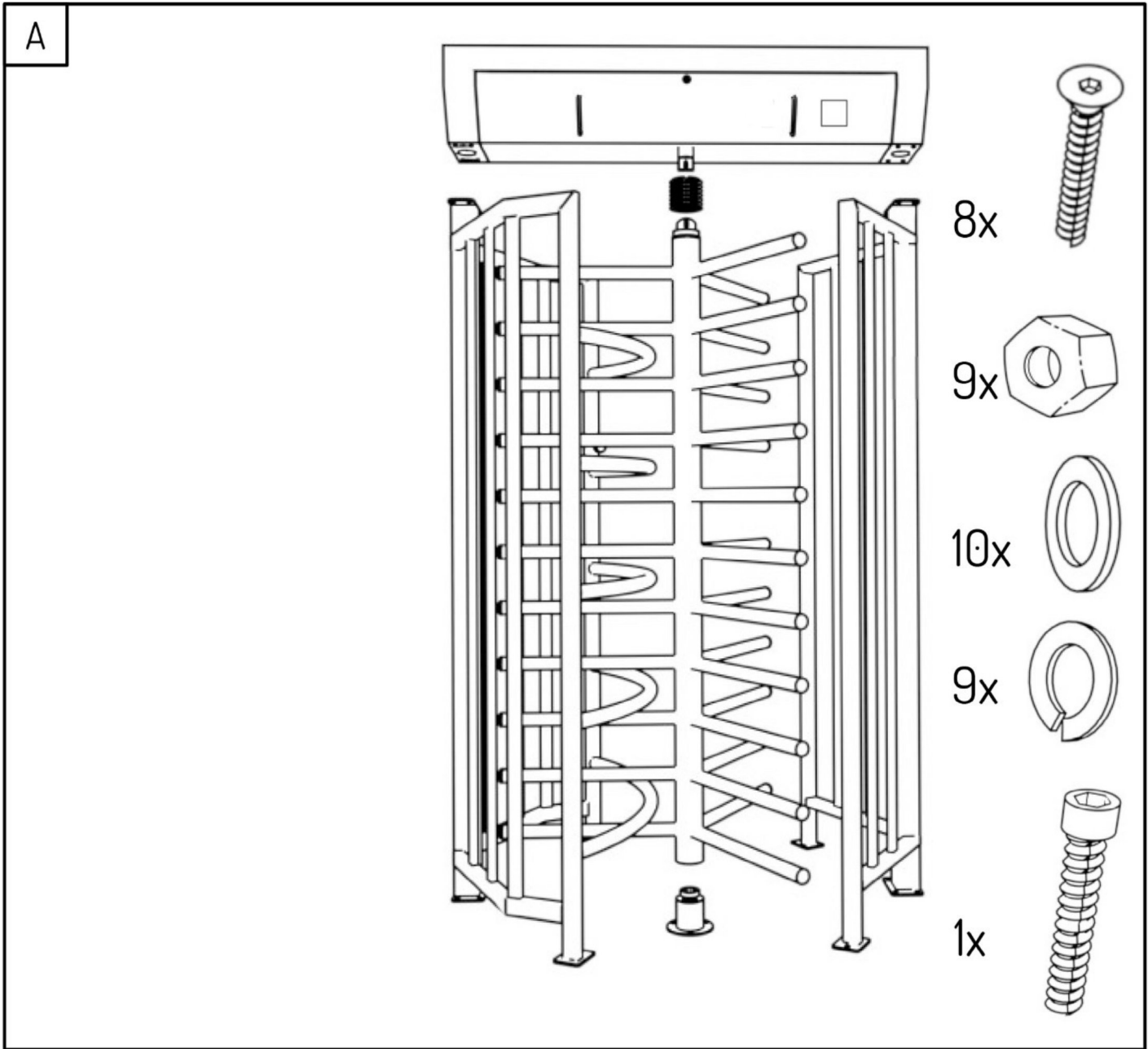
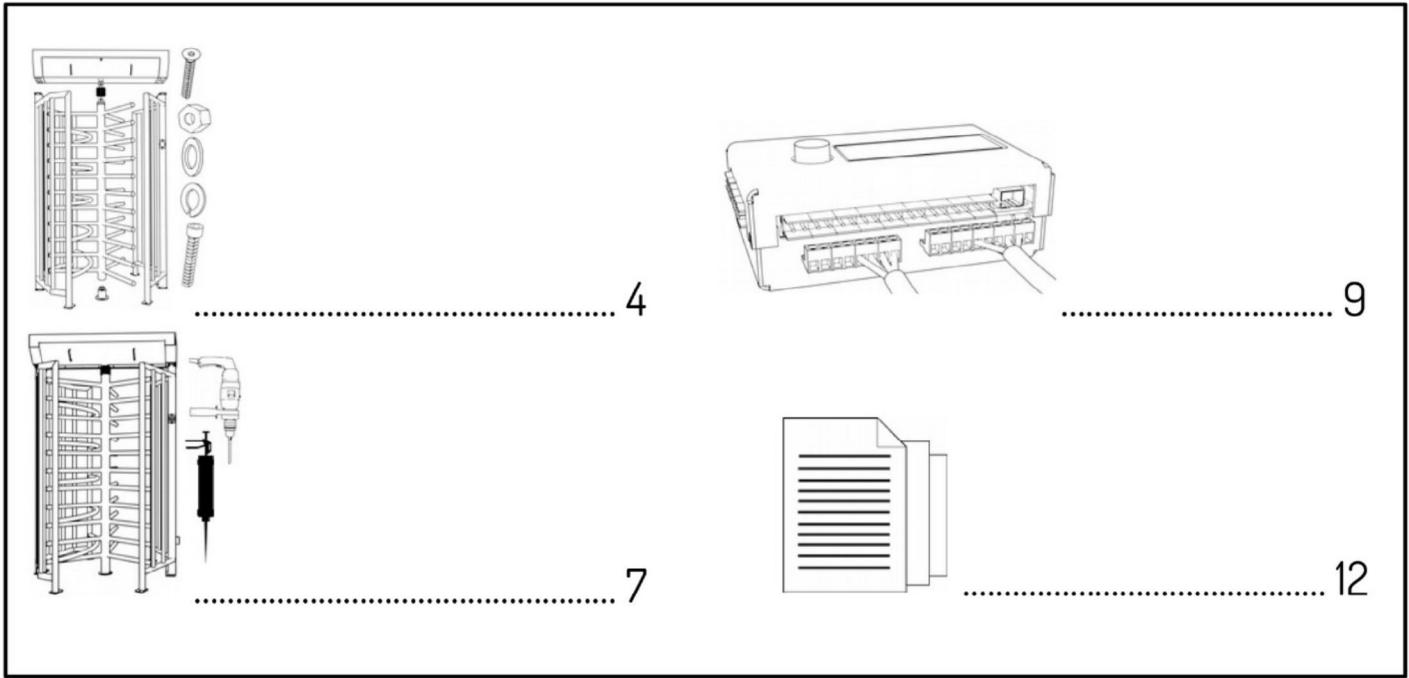
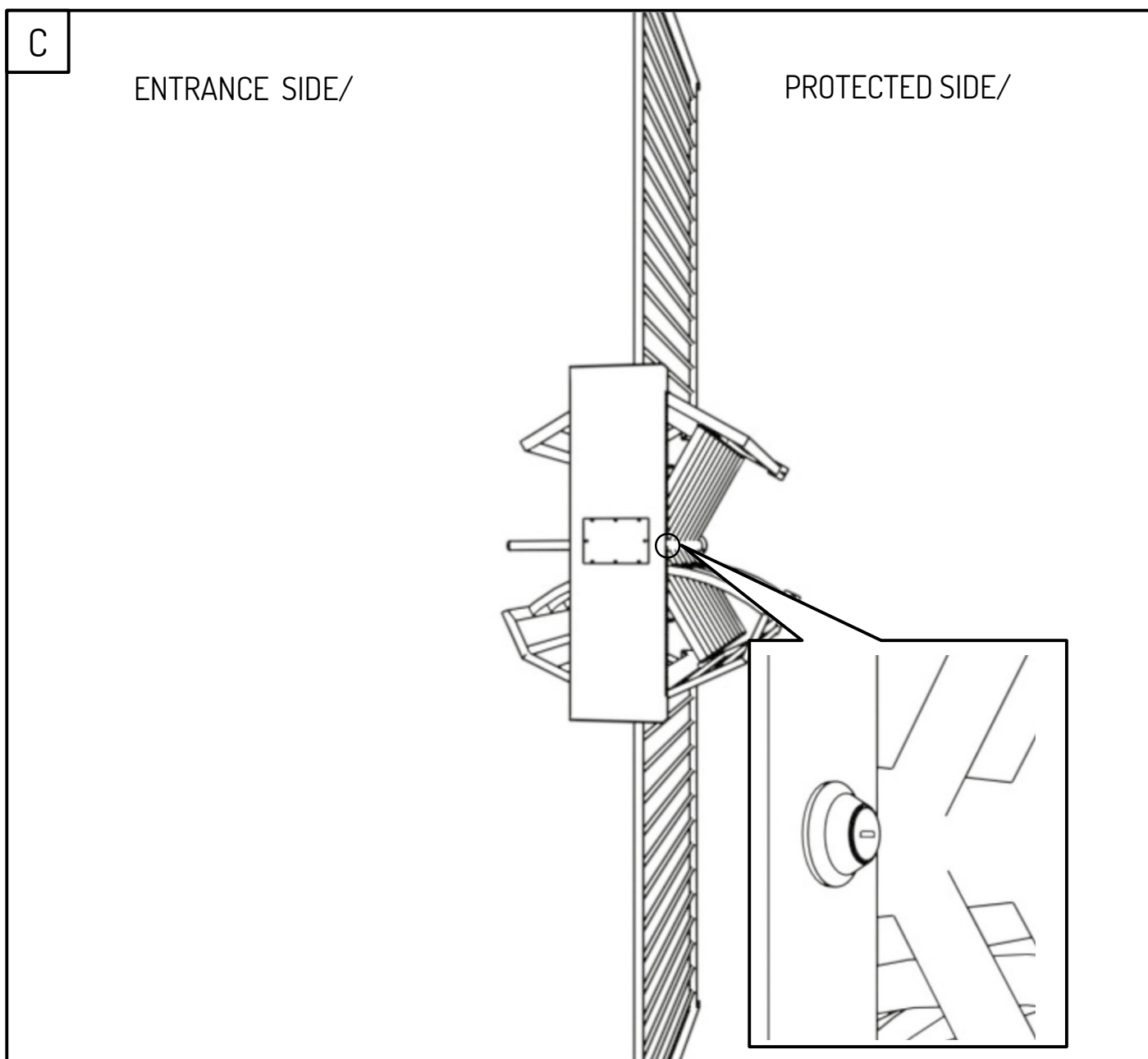
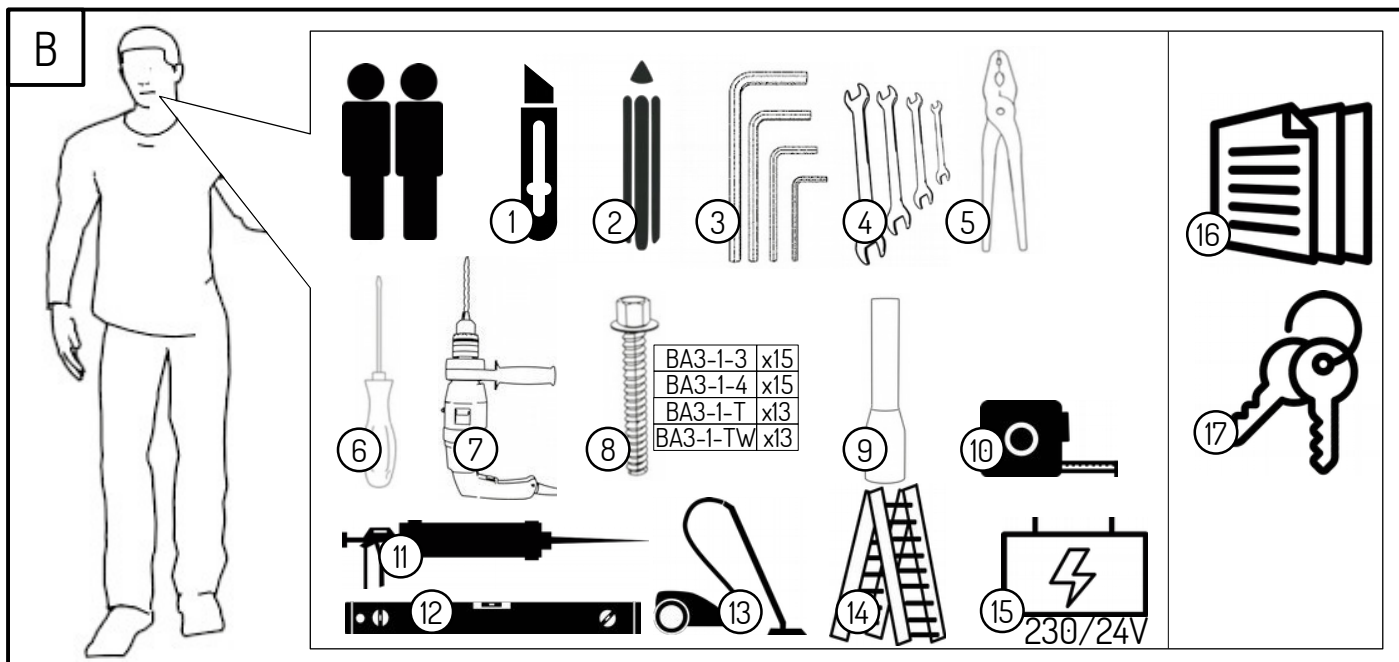
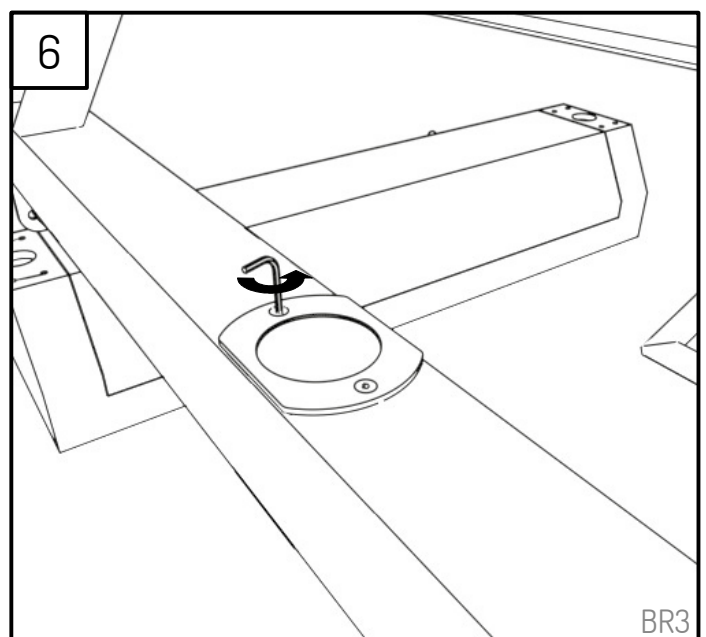
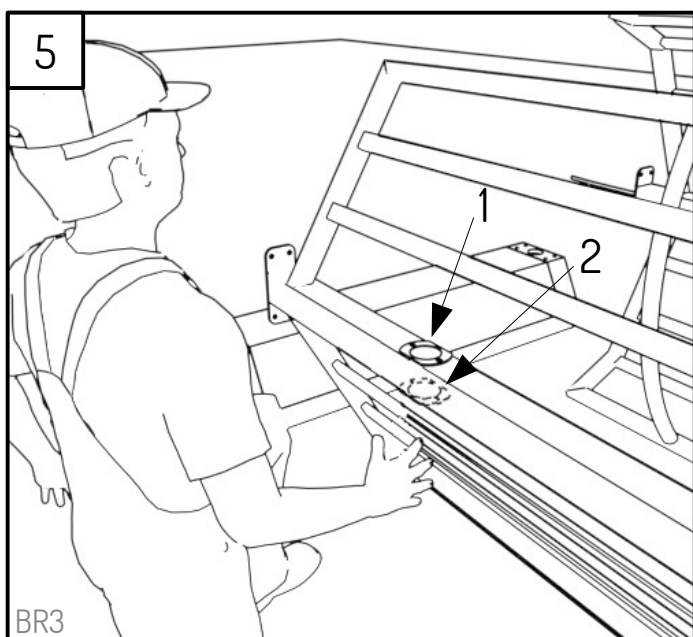
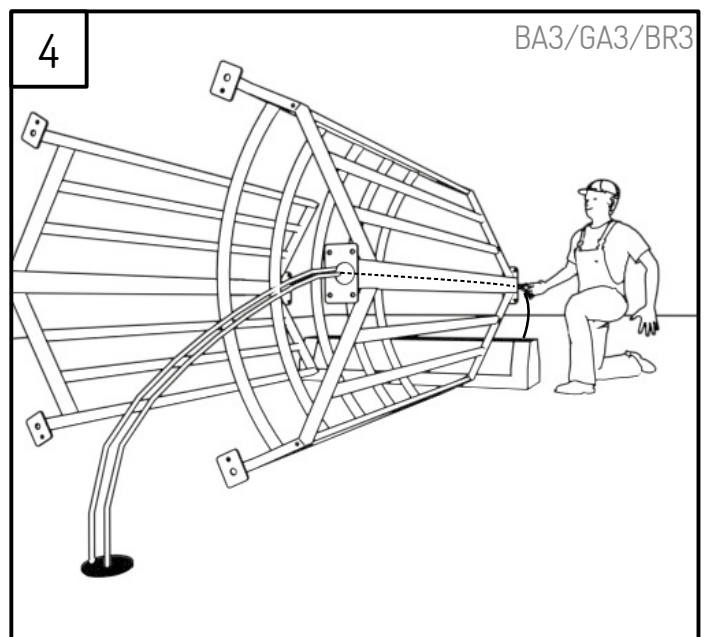
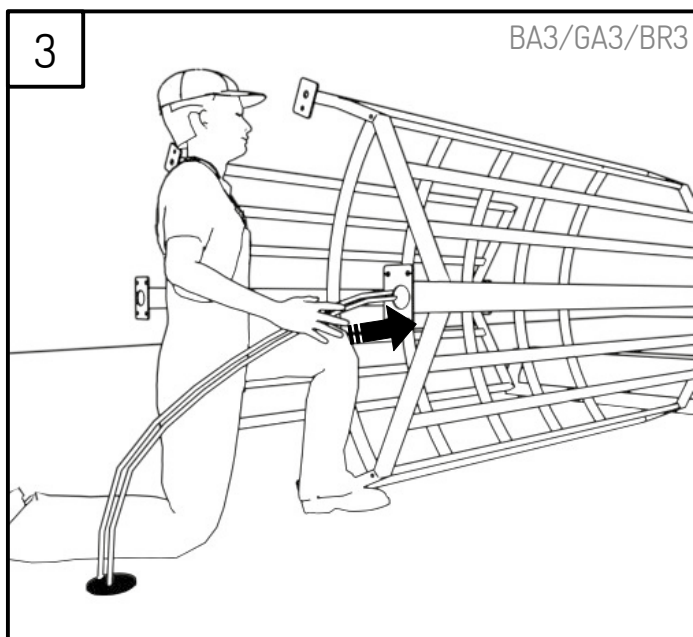
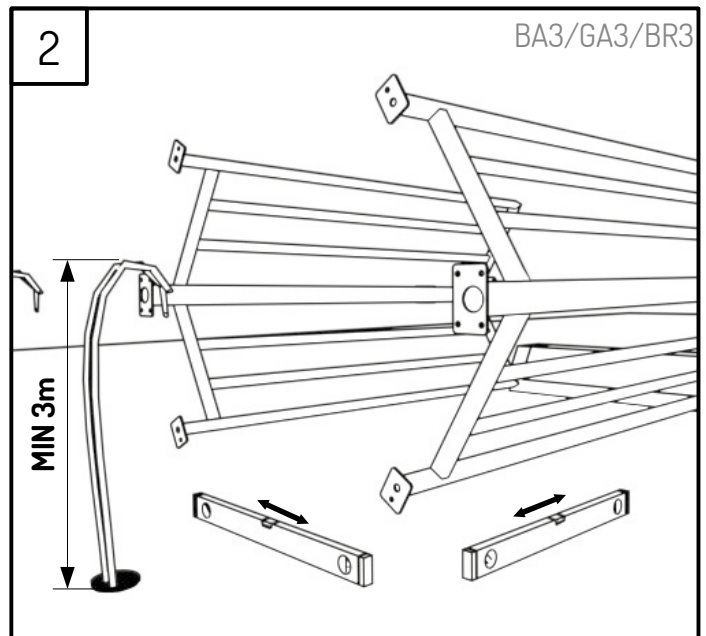
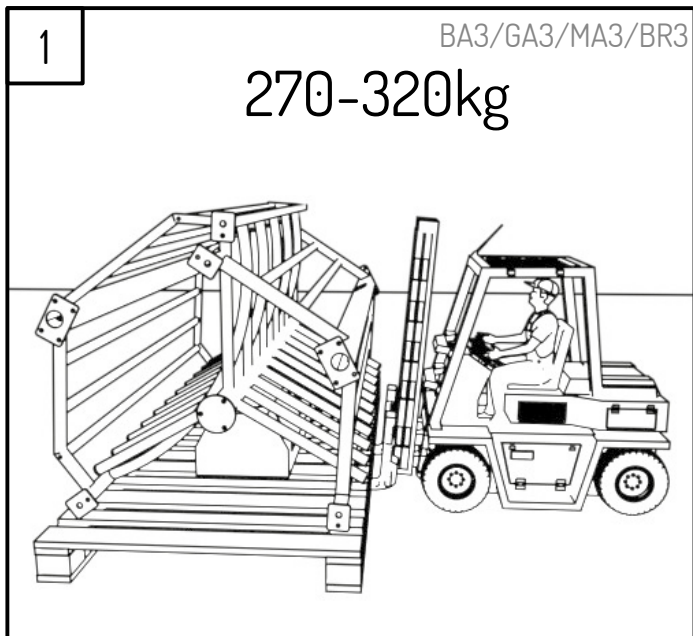
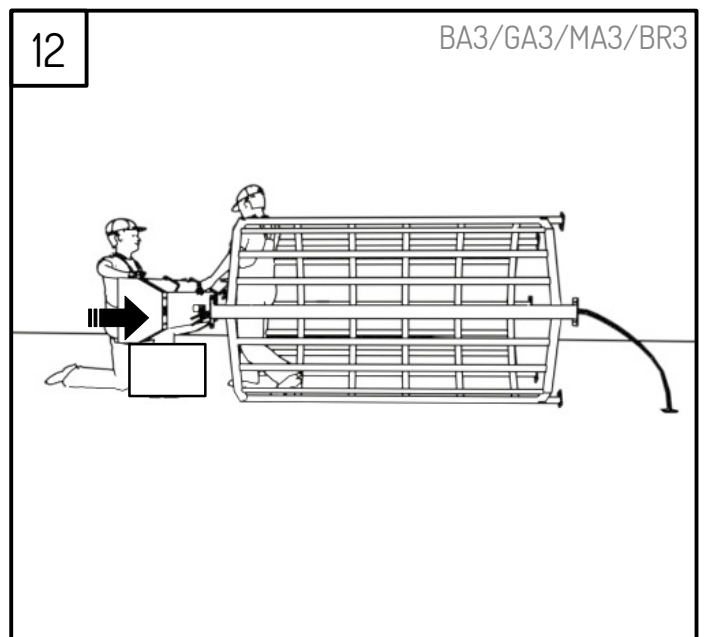
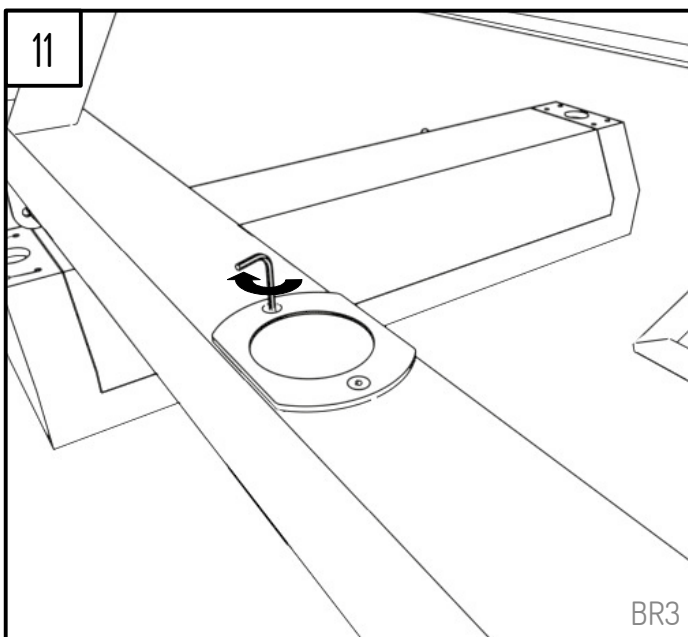
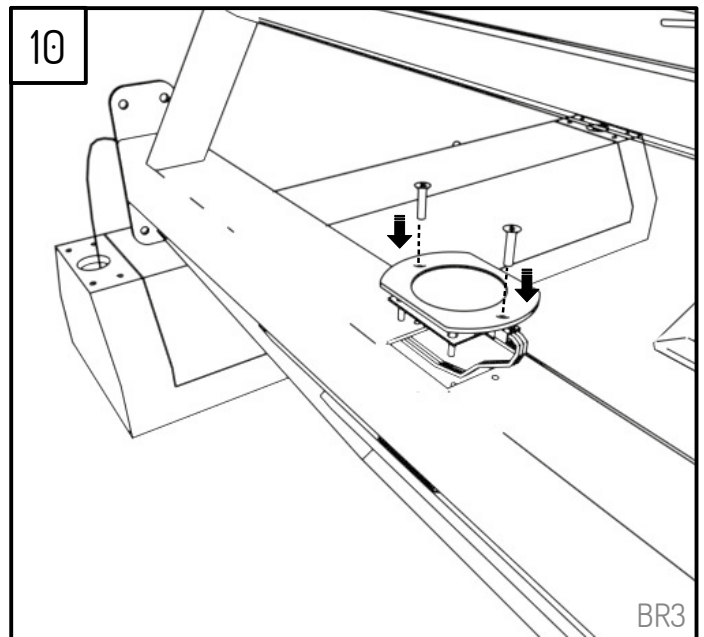
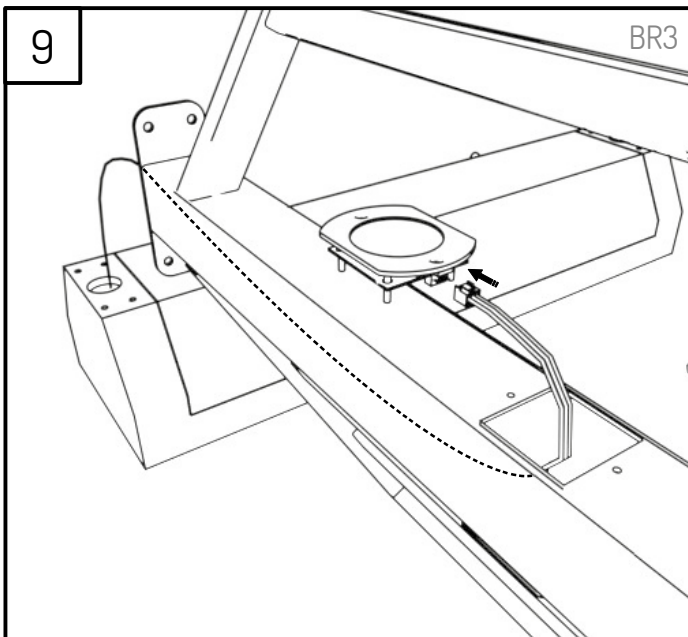
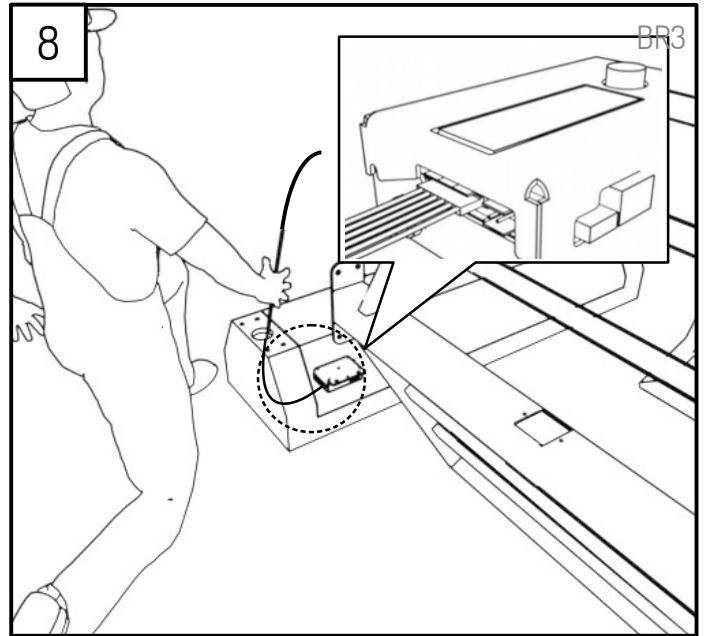
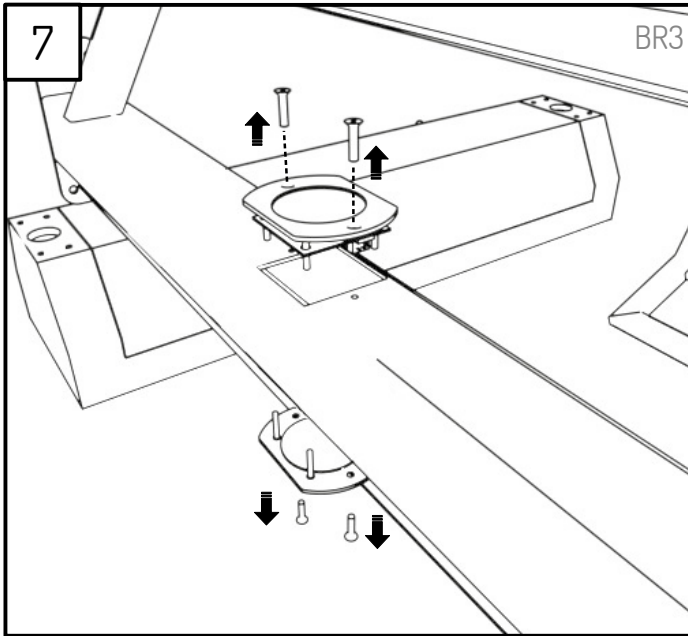


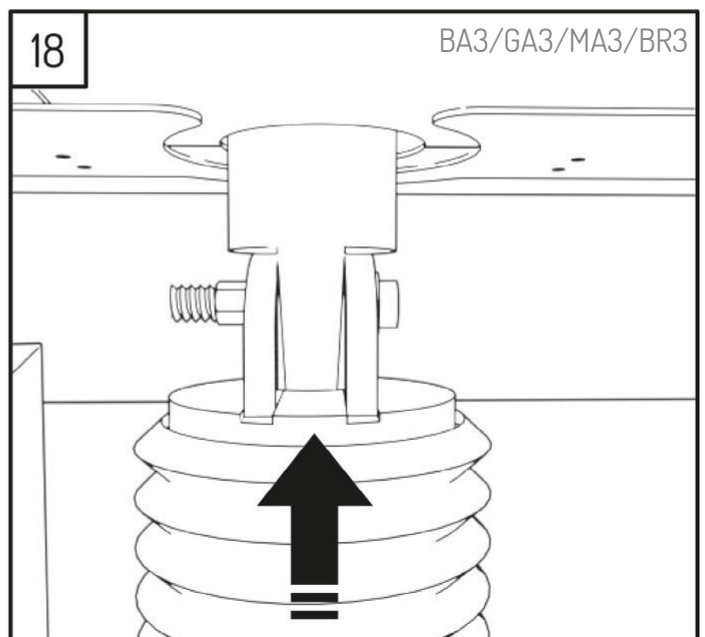
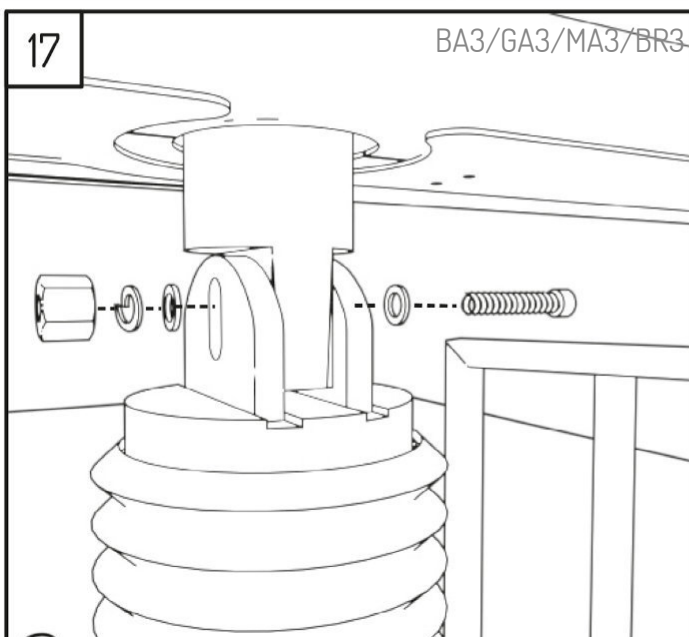
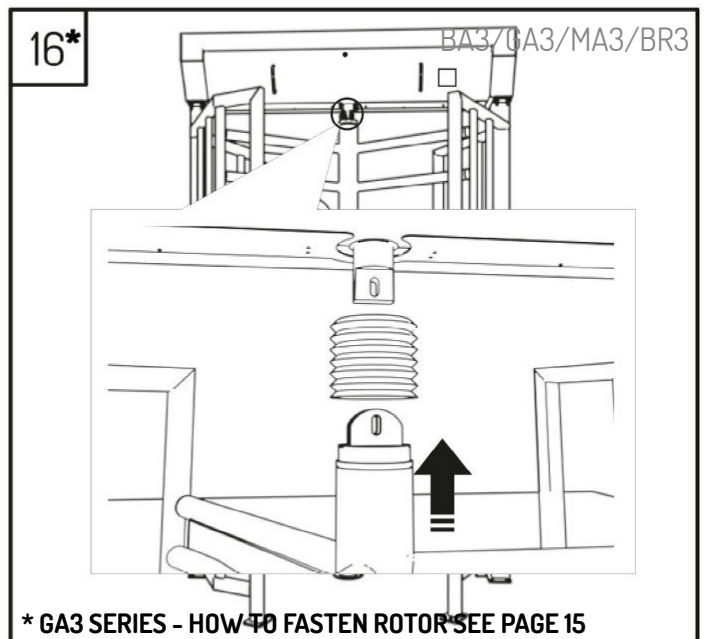
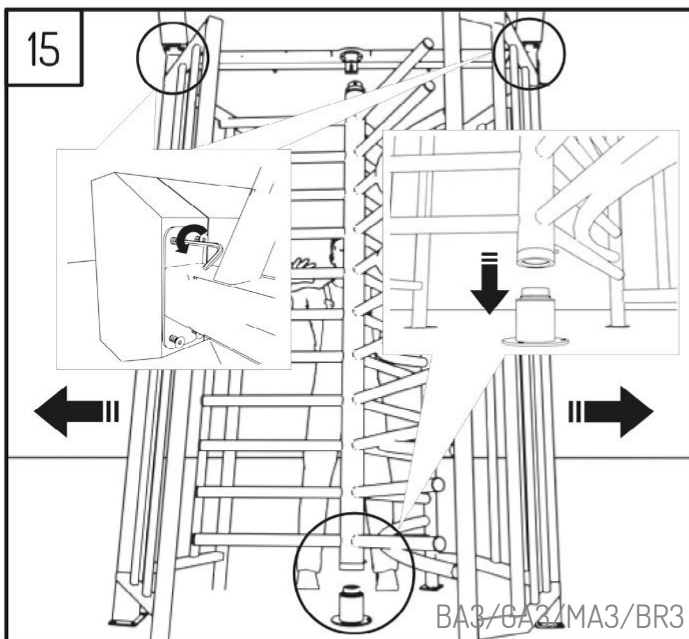
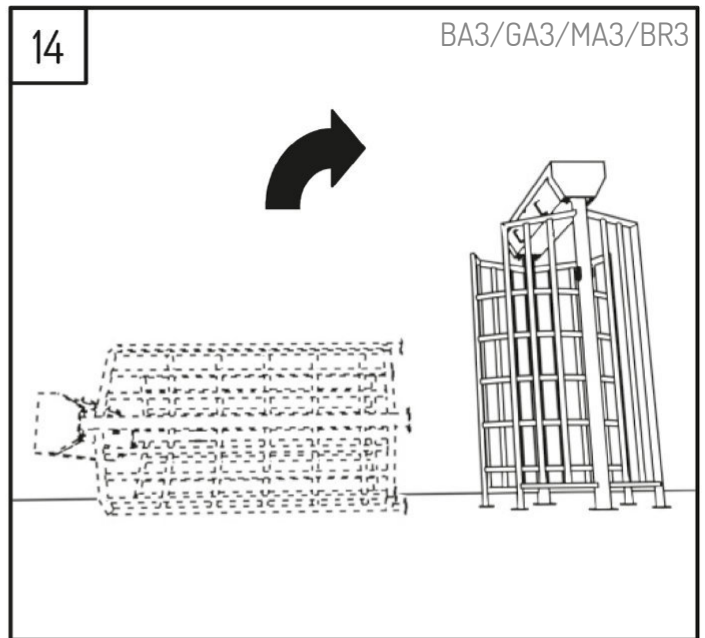
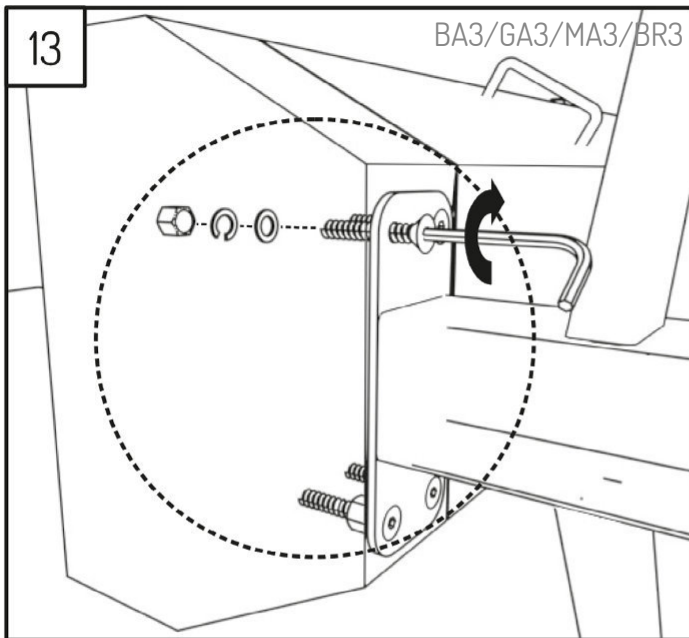
MONTAGE – BA3-1, GA3-1, MA3-1

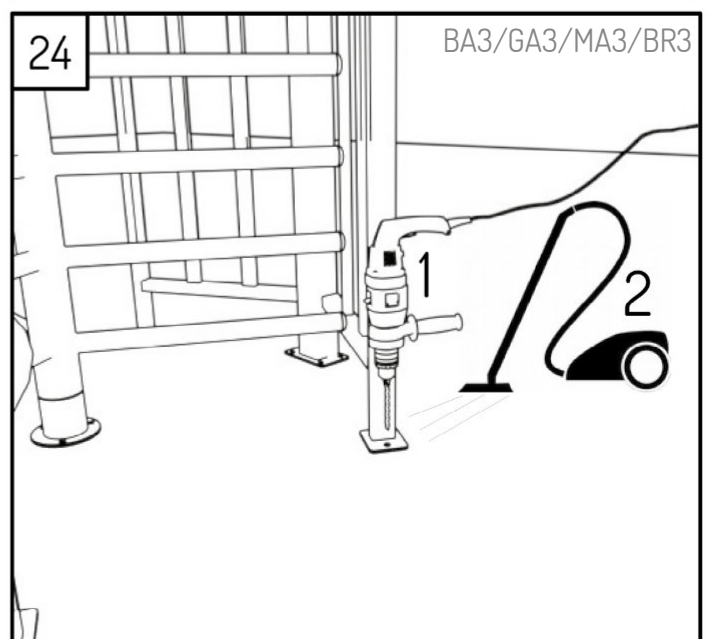
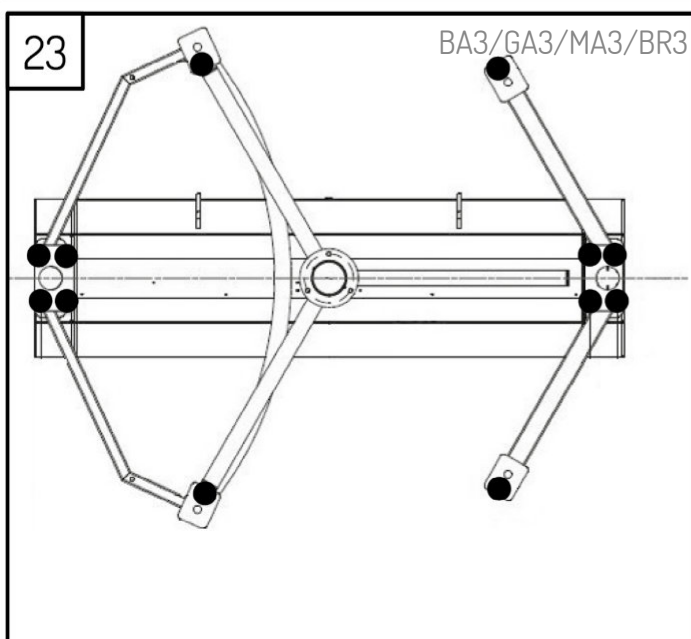
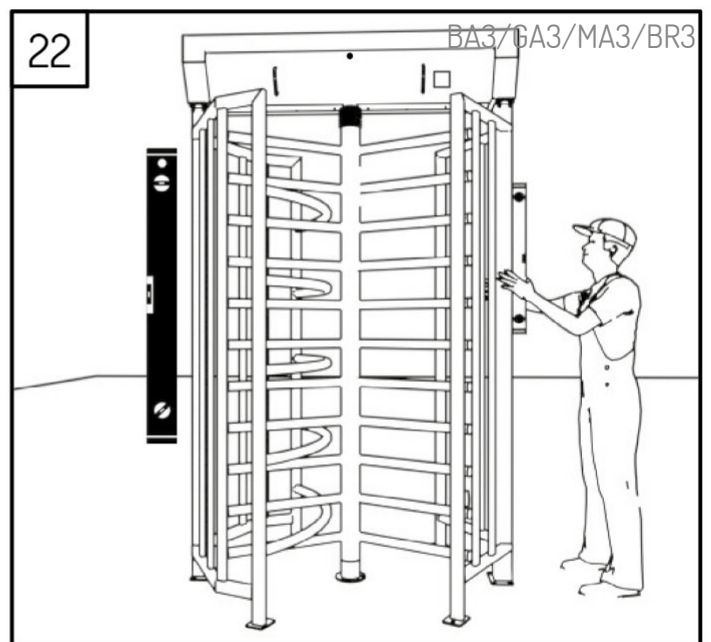
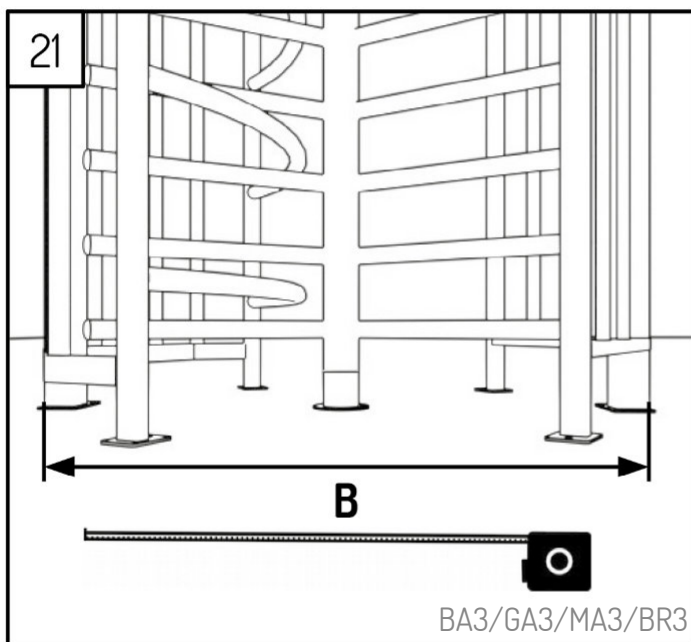
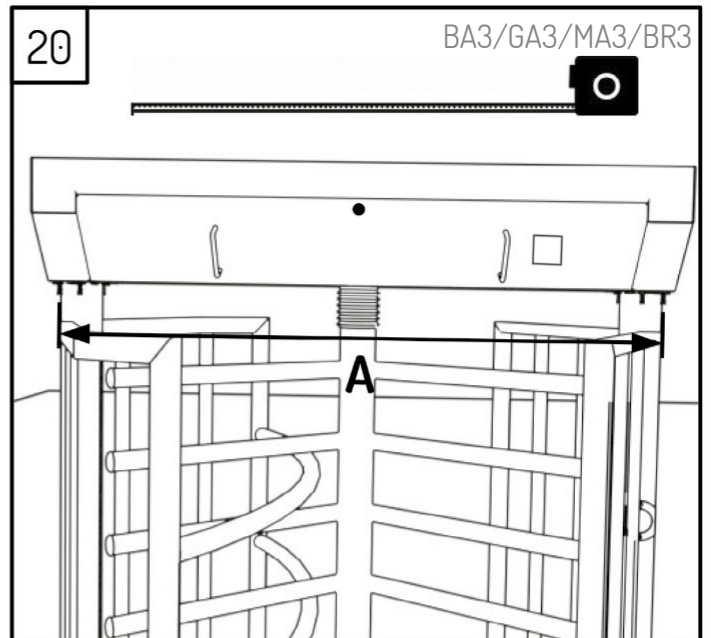
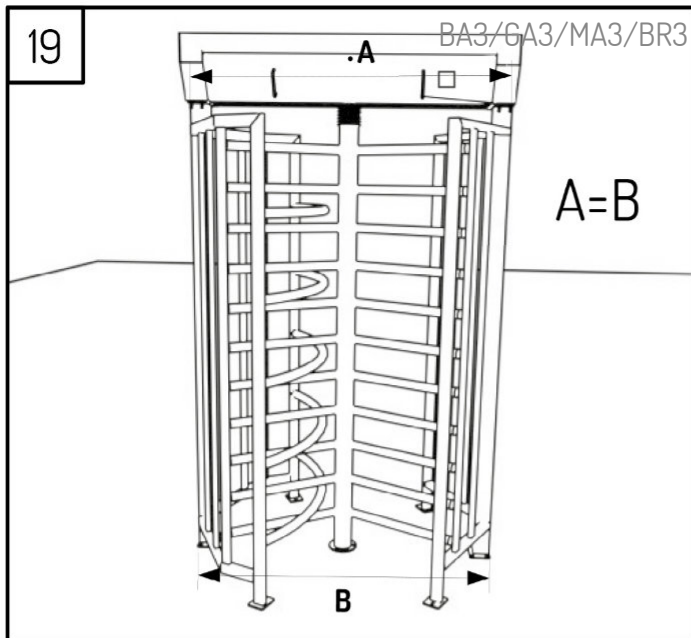


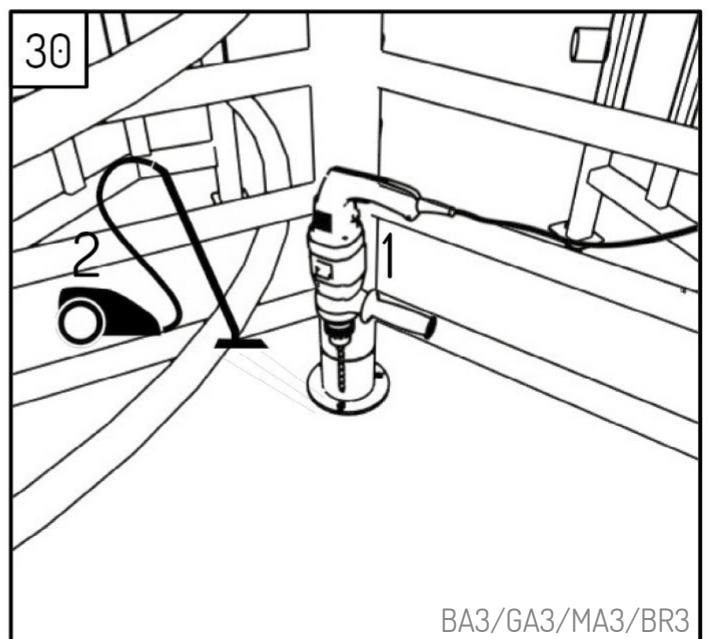
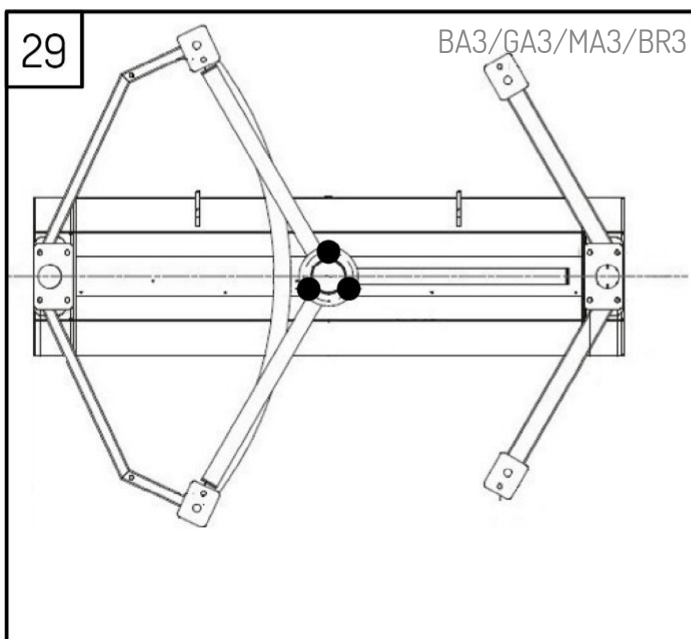
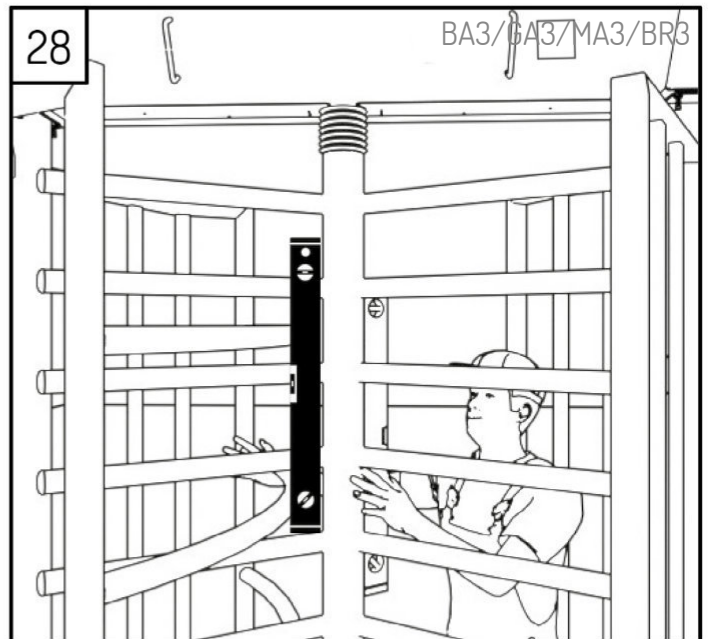
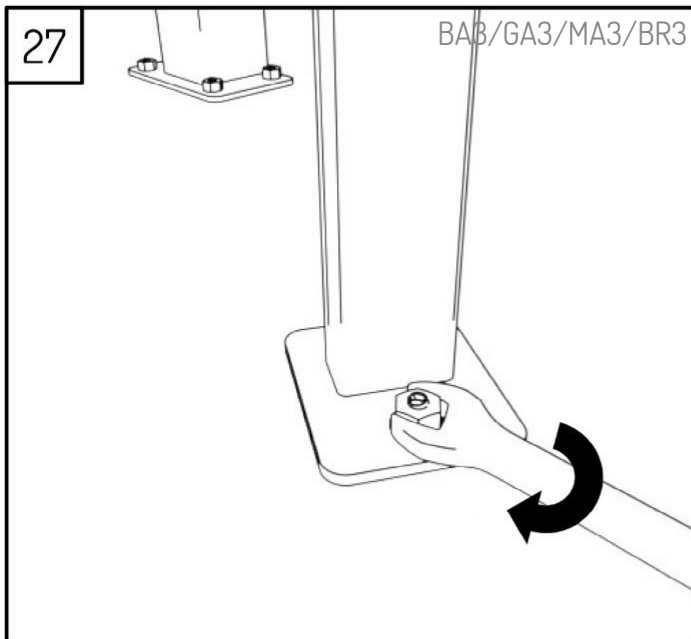
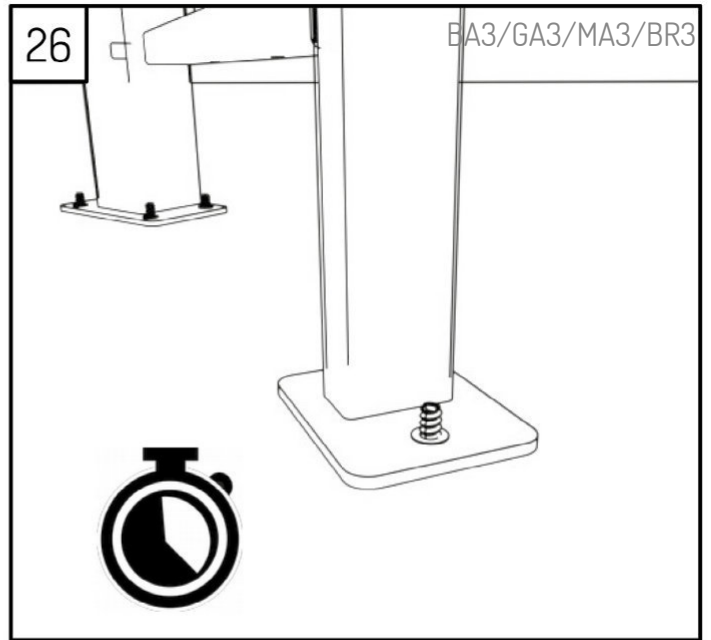
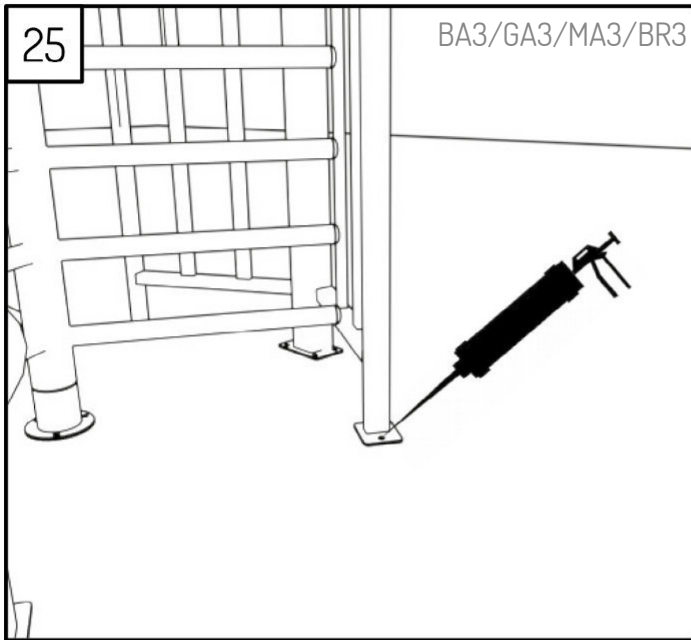


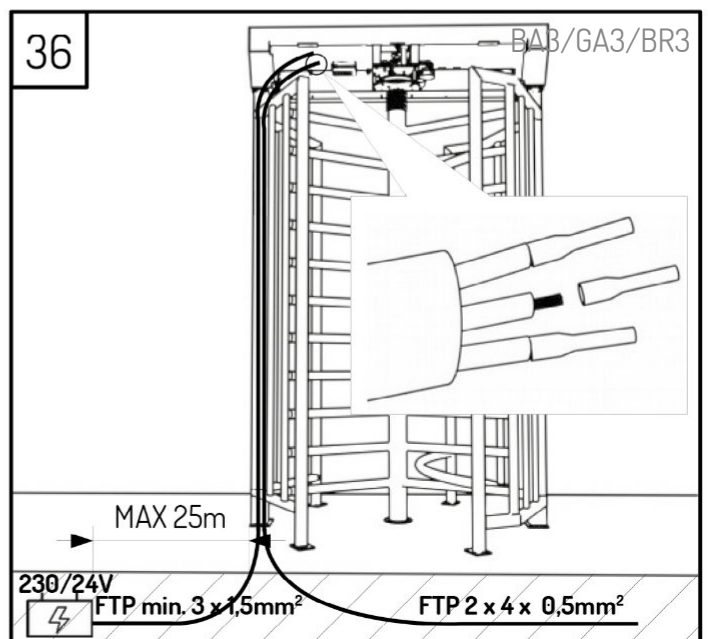
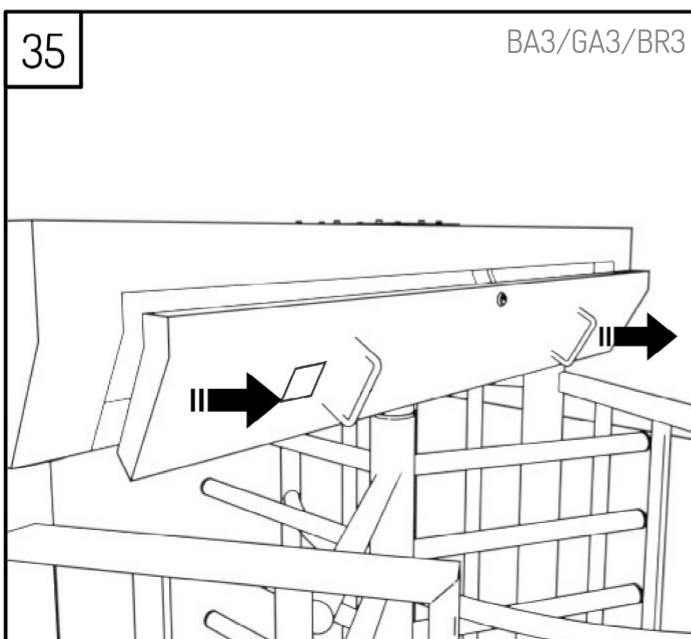
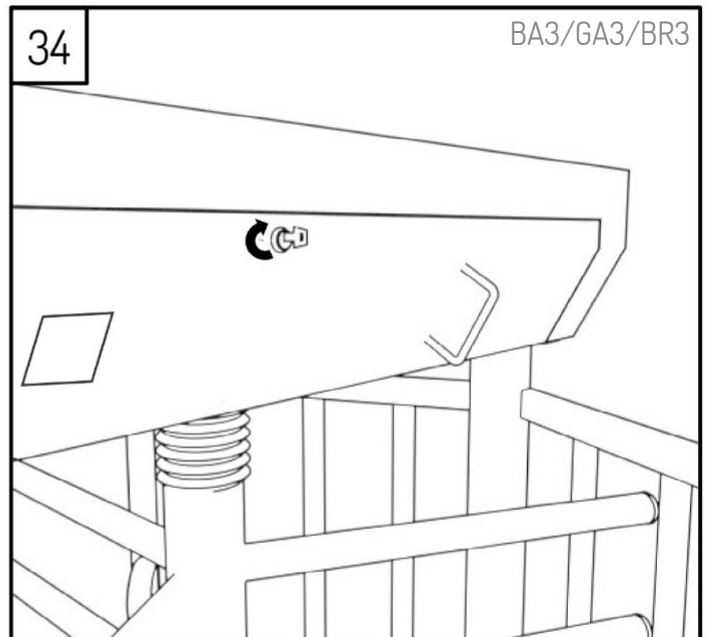
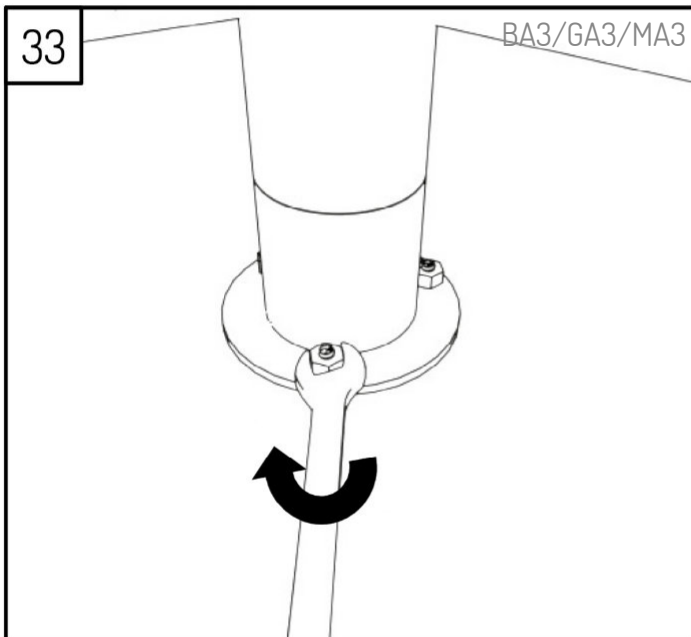
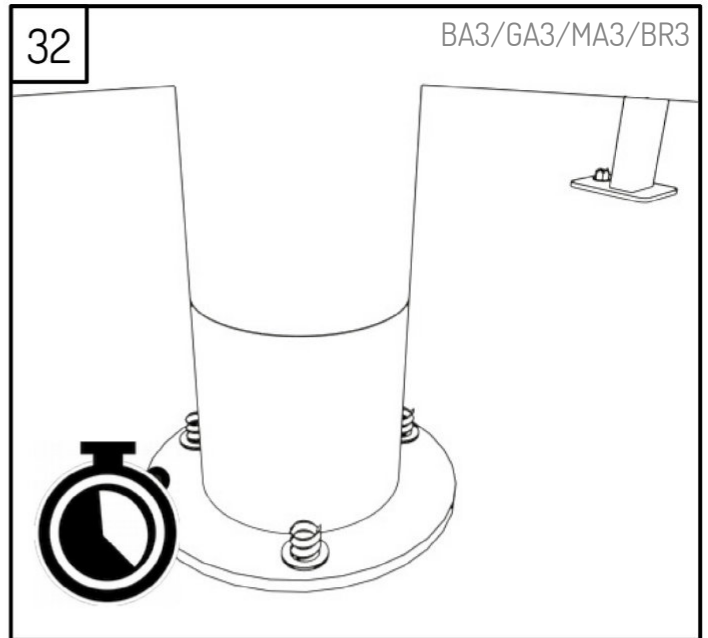
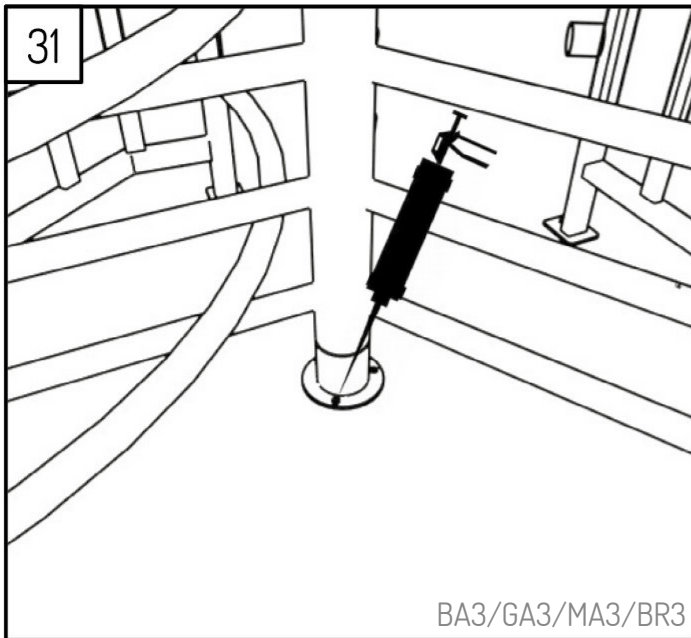






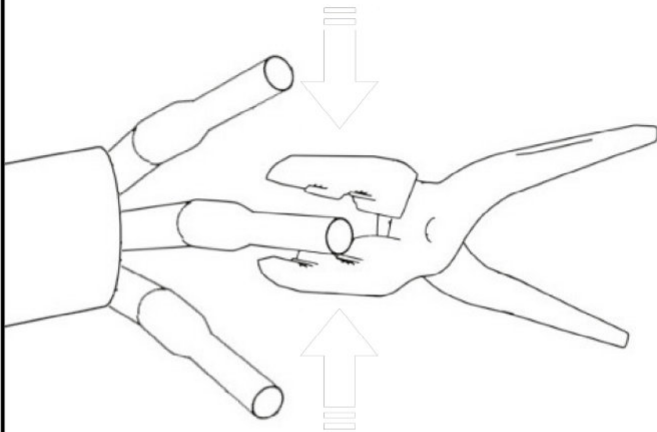






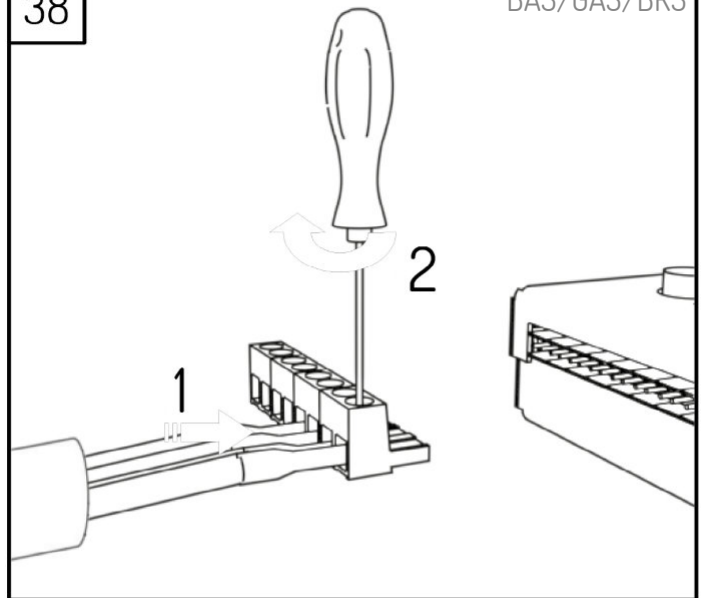
37

BA3/GA3/BR3



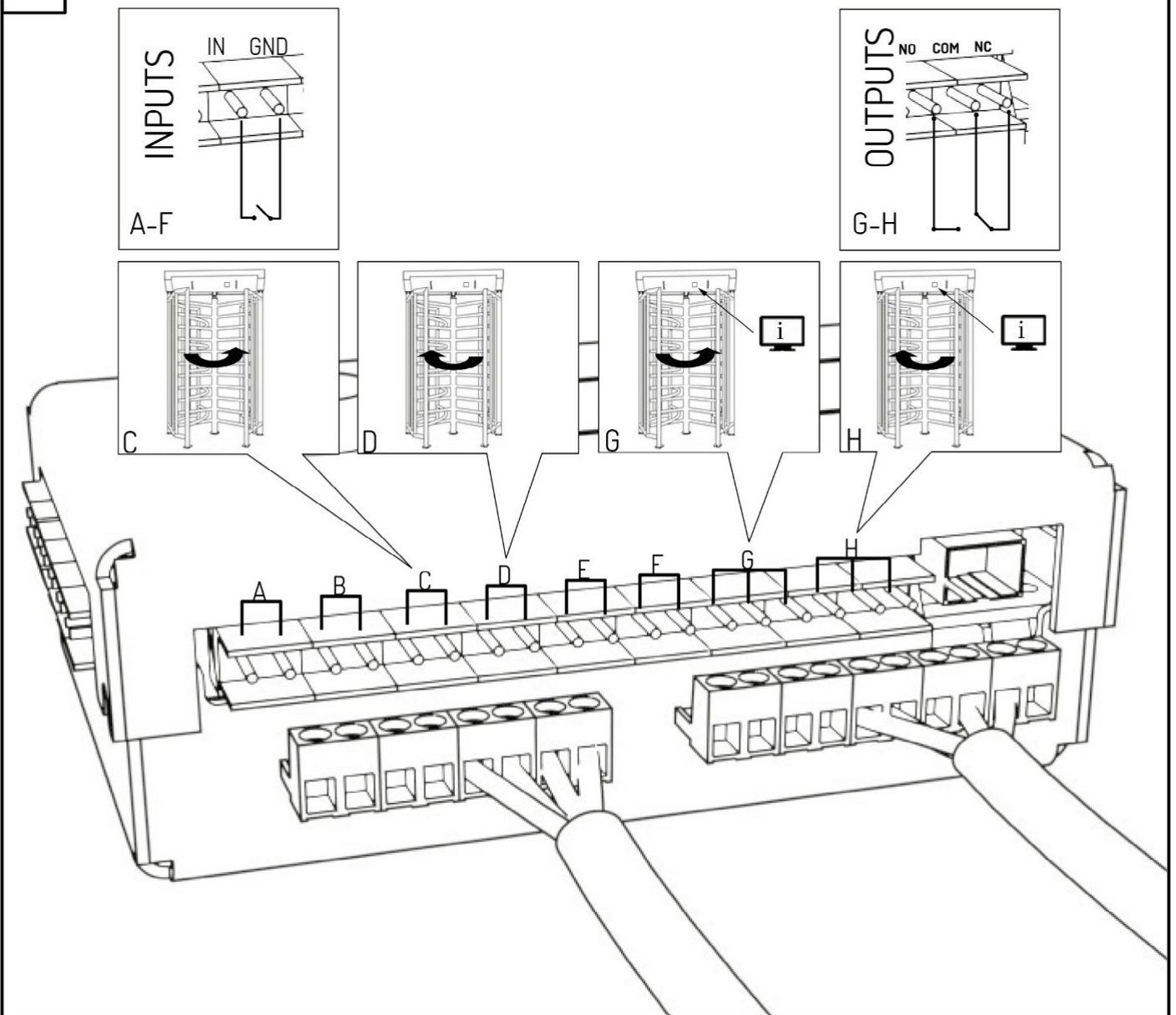
38

BA3/GA3/BR3



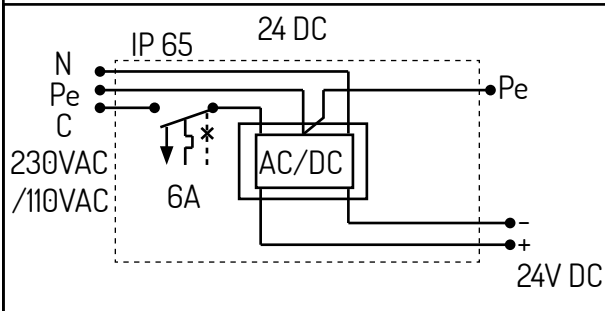
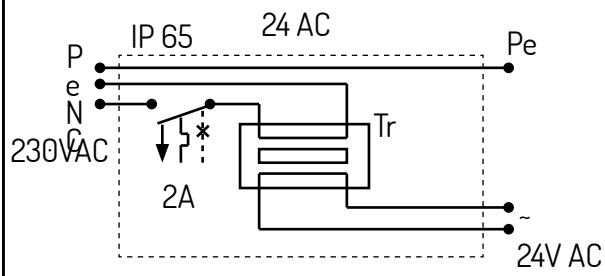
39

BA3/GA3/BR3

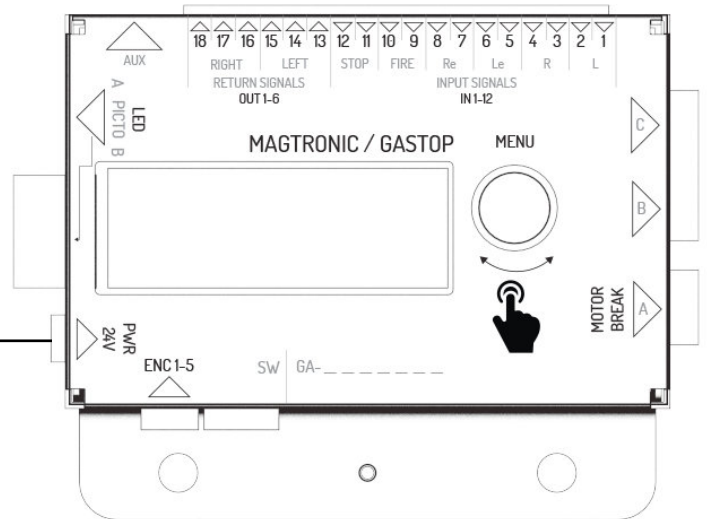


OUTER CONTROL SIGNALS

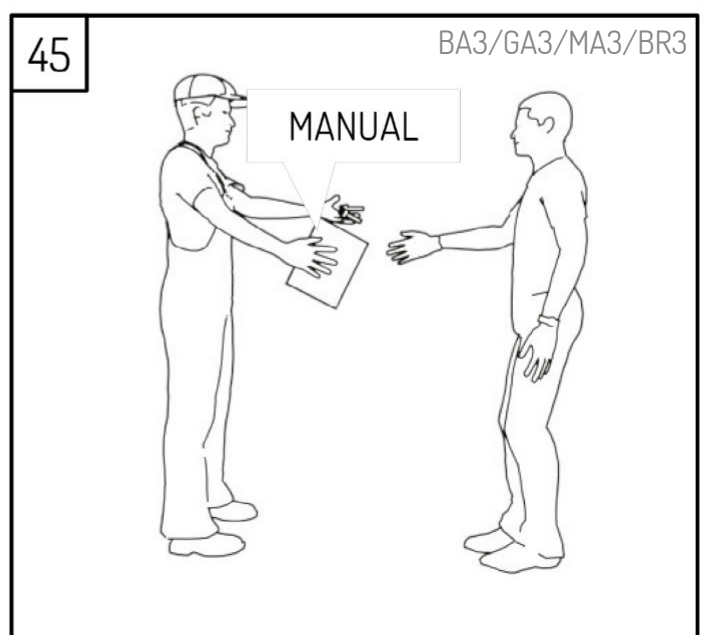
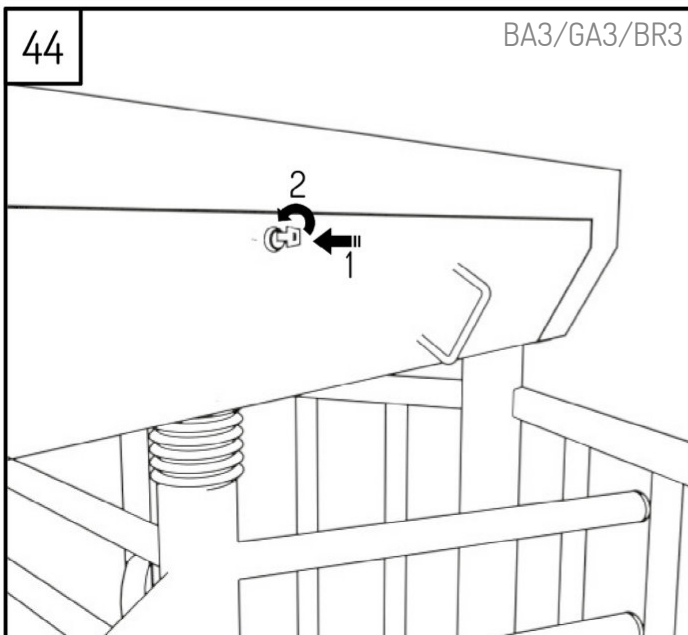
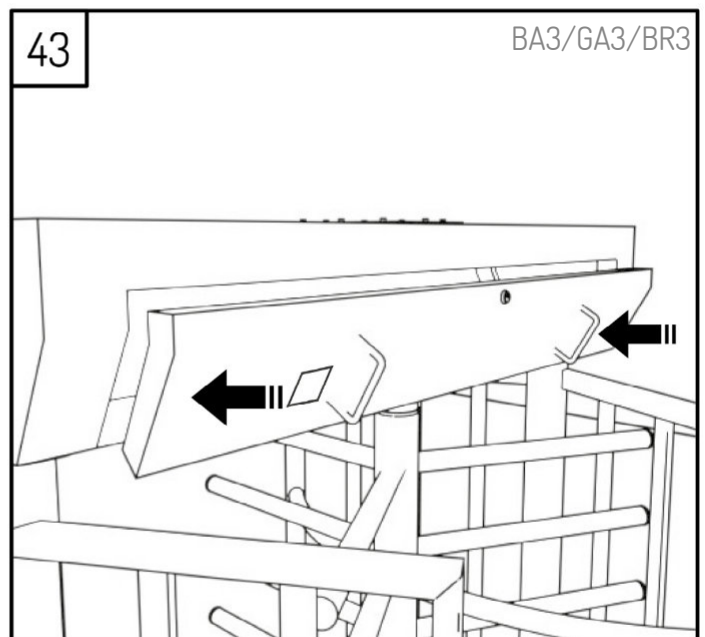
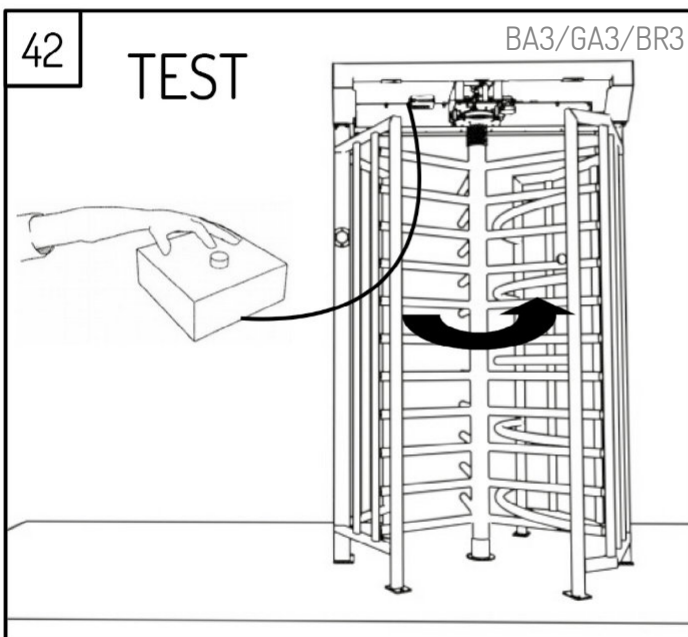
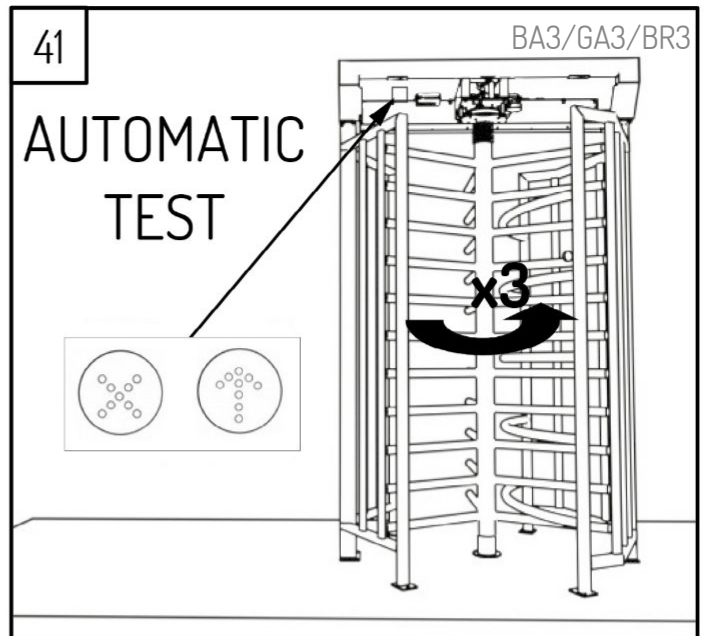
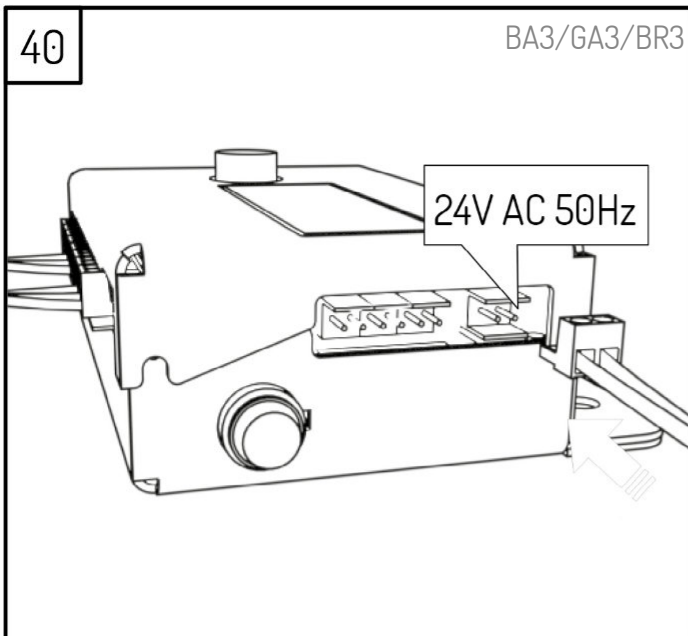
AND OUTER POWER SUPPLY



ALTERNATIVE POWER SUPPLY



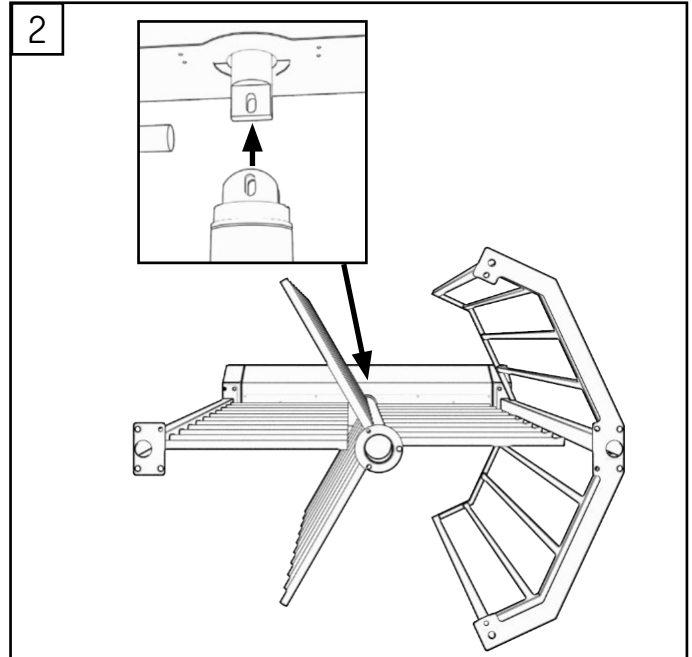
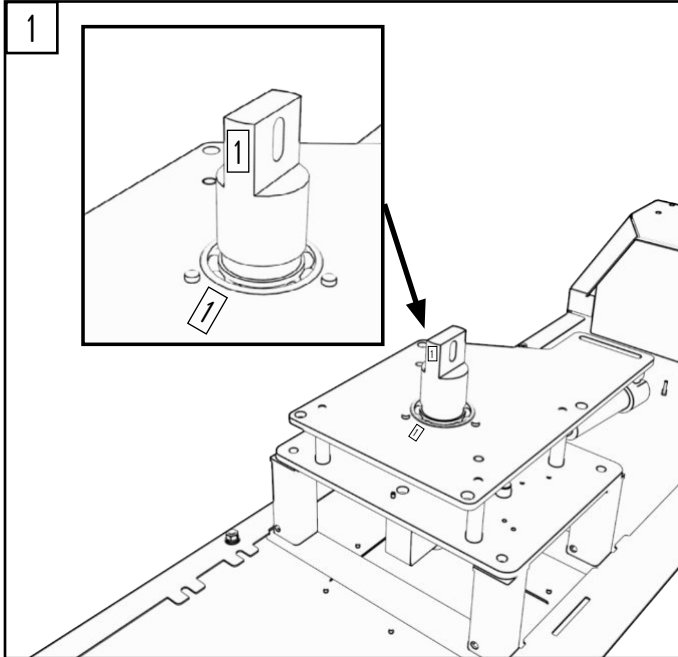
	PIN	DESCRIPTION	ELECTRICAL INFO	CONTROL SCHEME
INPUTS	1	LEFT DIRECTION - INPUT	TTL Hi/Low	
	2	GND	$I_{max} = 1mA$	
	3	RIGHT DIRECTION - INPUT	TTL Hi/Low	
	4	GND	$I_{max} = 1mA$	
	5	LEFT DIRECTION EN. - INPUT (LE)	TTL Hi/Low	
	6	GND	$I_{max} = 1mA$	
	7	RIGHT DIRECTION EN. - INPUT (RE)	TTL Hi/Low	
	8	GND	$I_{max} = 1mA$	
	9	FIRE EMERGENCY - INPUT (FE)	TTL Hi/Low	
	10	GND	$I_{max} = 1mA$	
	11	STOP EMERGENCY - INPUT (SE)	TTL Hi/Low	
	12	GND	$I_{max} = 1mA$	
OUTPUTS	13	LEFT RETURN - OUTPUT NO	$I_{max} = 0,5A$	
	14	LEFT RETURN - OUTPUT COM	$I_{max} = 0,5A$	
	15	LEFT RETURN - OUTPUT NC	$I_{max} = 0,5A$	
	16	RIGHT RETURN - OUTPUT NO	$I_{max} = 0,5A$	
	17	RIGHT RETURN - OUTPUT COM	$I_{max} = 0,5A$	
	18	RIGHT RETURN - OUTPUT NC	$I_{max} = 0,5A$	



MANUAL



HOW TO CORRECTLY FASTEN ROTOR FOR GA3 SERIES TURNSTILES



ENGLISH – DESCRIPTION OF DRAWINGS

Before starting the installation please acknowledge the complete Operation and Maintenance Manual of the device. The following shortened version of the installation manual is for presenting some important activities of the device installation process purpose only.

- A. List of the device components.
- B. Tools and objects needed while the device installation*.
 - 1. A knife to cut the device package.
 - 2. A marker to mark holes on a foundation.
 - 3. A set of hex wrenches.
 - 4. A set of flat wrenches.
 - 5. Pliers for electrical installation.
 - 6. A flat screwdriver.
 - 7. A drill with a Ø12mm drill.
 - 8. Glued in (chemical) anchor bolts.
 - 9. Sleeve terminals for wires.
 - 10. A measuring tape.
 - 11. A glue gun.
 - 12. A level.
 - 13. A vacuum cleaner.
 - 14. A ladder.
 - 15. A 230/24V transformer.
 - 16. Operation and Maintenance Manual.
 - 17. A key/keys to close the cover.

*Tools and objects specified in points from 1 to 15 inclusive, are not a component part of the device set.

*Two people are needed for the device installation.

- C. The device should be assembled in such a way, so that the side on which the cover lock is found is directed towards a secured side.
 - 1. Transportation of the devices to an installation site according to OSH regulations.
 - 2. Checking the installation site. Wiring should be at least 3 meters long, counting from the ground. The foundation should be levelled.
 - 3. Leading the wiring (steering FTP 2 x 4 x 0.5mm² and supply FTP 3 x 1.5 mm²min.) through the device leg.
 - 4. Leading the wiring (steering FTP 2 x 4 x 0.5mm² and supply FTP 3 x 1.5 mm²min.) through the device leg.
 - 5. Locating places where the pictograms are found.
 - 6. Unscrewing screws clamping pictograms.
 - 7. Disassembly of pictograms.
 - 8. Leading the pictograms wiring from the roof through the device leg.
 - 9. Connecting the wiring to pictograms.
 - 10. Assembly of pictograms.
 - 11. Re-screwing screws clamping pictograms.
 - 12. Installation of the roof to the device legs.
 - 13. Re-screwing screws clamping the roof with the device legs.
 - 14. Placing the device in a vertical position.
 - 15. Loosening screws clamping the leg with the roof, spreading the legs to install a rotor, installation (placing) the rotor with its foot, re-screwing screws clamping legs with the roof.
 - 16. Placing a rubber cover onto the rotor and installing the rotor with the mechanism shaft.
 - 17. Screwing a screw clamping the rotor with the mechanism shaft.
 - 18. Moving the rubber cover to a place where the rotor and the mechanism shaft are connected.
 - 19. The distance between the device legs should be same when measured at the device roof (A) and at the foundation (B).
 - 20. Measuring the distance between the device legs at the roof height (A).
 - 21. Measuring the distance between the device legs at the foundation (B).
 - 22. Checking the device legs level using a level.
 - 23. Places of drilling holes to fit the legs to the foundation (view from the top).
 - 24. Drilling holes in the foundation in places of the legs fitting to the foundation and then cleaning of the holes.
 - 25. Injecting glue to holes.
 - 26. Placing anchor bolts into holes filled with glue according to the glue manufacturer's recommendations. Once the glue is injected to holes, please wait the amount of time as defined by the glue manufacturer.
 - 27. Tightening anchors with nuts (a sealer must be placed under the nut).
 - 28. Checking the rotor level using a level.
 - 29. Places of drilling holes to fit the rotor to the foundation (view from the top).
 - 30. Drilling holes in the foundation in places of the rotor fitting to the foundation and then cleaning of the holes.
 - 31. Injecting glue to holes.

32. Placing anchor bolts into holes filled with glue. Once the glue is injected to holes, please wait the amount of time as defined by the glue manufacturer.
33. Tightening anchors with nuts (a sealer must be placed under the nut).
34. Placing a key in a cover lock and turning it 90 degrees right.
35. Opening the device cover
36. Preparing an external wiring to install into a terminal strip. Placing a sleeve terminal onto a conductor of a cable (type of supply cables: FTP 3 x 1.5 mm²min., type of steering cables: FTP 2 x 4 x 0.5mm², distance between the device and the transformer should be no more than 25 meters).
37. Tightening the sleeve terminal on a wire using pliers for electrical installation.
38. Installing the wire in a correct place on the terminal strip.
39. Connecting basic signals to a controller. A detailed description of connections can be found in the devices Operation and Maintenance Manual.
40. Plugging the device to the power supply.
41. Automatic test testing the device efficiency.
42. A test performed with the use of an external device (e.g. a button).
43. Placing the device cover back.
44. Placing a key in a cover lock and turning it 90 degrees left.
45. Commissioning of the Operation and Maintenance Manual and keys to the device cover to the device operator/owner.
46. Acknowledging the Operation and Maintenance Manual by an operator supervising the device operation.

CONTROL MODULE

NL NEDERLANDS

SOFTWARE VAN DE BESTURINGSEENHEID	18
TECHNISCHE GEGEVENS	18
Globale functies	18
HOOFDSCHERM	19
PARAMETERMENU	19
INSTELLINGENMENU	19
INSTELLINGENMENU	20
PICTOGRAMCONFIGURATIE	20
LICENTIEMENU	21
TESTMODUS	21
APPARATEN UIT DE SG-SERIE	21
BESCHRIJVING VAN DE INGANGEN VAN DE BESTURINGSEENHEID	21
INSTELLINGENMENU	22
NULPOSITIE	22
KALIBRATIE	23
EERSTE KEER OPSTARTEN	23
APPARATEN UIT DE SERIES bA3/bR2/GA	23
OMSCHRIJVING VAN DE INGANGEN VAN DE BESTURINGSEENHEID	23
INSTELLINGENMENU	24
INSTELLINGENMENU	25
NULPOSITIE	25
KALIBRATIE	25
EERSTE KEER OPSTARTEN	25

SOFTWARE VAN DE BESTURINGSEENHEID

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

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

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

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

TECHNISCHE GEGEVENS

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

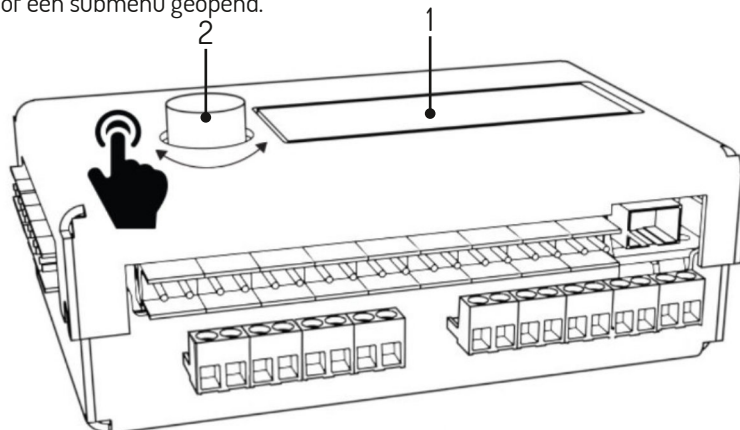
- Ingangssignalen van de besturingseenheid – Kortsluitingssignaal voor de massa van de betreffende ingangspin met een potentiaal van 5V. Dit signaal moet zich binnen een bereik van 0,2 s tot 1 s bevinden.
- Uitgangssignalen van de besturingseenheid – Dit zijn kortsluitingssignalen zonder potentiaal.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

GLOBALE FUNCTIES

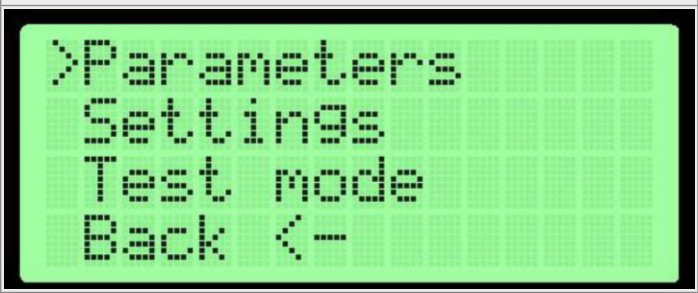
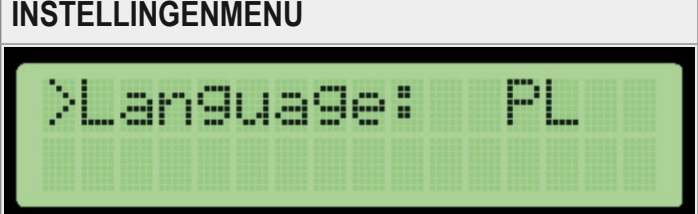
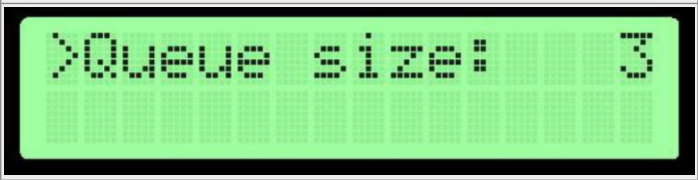
De globale functies zijn gezamenlijke functies voor alle apparaattypen. In rubrieken met betrekking tot concrete apparaatseries worden functies beschreven die uitsluitend van toepassing zijn op een concrete serie.

NAVIGATIE

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



1. Wyświetlacz, 2. Enkoder

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

INSTELLINGENMENU

>In. 1-4: open

Configuratie van de functie van ingangssignalen (IN 1-4)

Door configuratie van Ing. 1-4 kan de functie worden bepaald die wordt toegewezen aan ingangen IN 1-2 en IN 3-4. De mogelijkheden zijn:

- open- de ingangen werken als autorisatie
- free- kortsluiting van een van de ingangen leidt tot het starten van de rotor in de gegeven richting
- lock- kortsluiting van een van de ingangen leidt tot blokkering van de rotor in de gegeven richting na externe signalen in de gegeven richting voor ingangen 5-6 en 7-8.

Standaardconfiguratie: open

>Return type: Pas

Configuratie van het type retoursignaal

Met deze instelling kan het type verstuurd retoursignaal worden geconfigureerd. De mogelijkheden zijn:

- OPN/REC- het retoursignaal wordt direct verstuurd na deblokking van de doorgang
- CLS/END- het retoursignaal wordt verstuurd na blokkering van de doorgang in de gegeven richting
- PAS- het retoursignaal wordt verstuurd na detectie van de juiste doorgang in de gegeven richting
- STR- het retoursignaal wordt verstuurd na het starten van de rotorbeweging

>Return dur: 0.8s

Configuratie van de tijdsduur van het retoursignaal

De tijdsduur van het retoursignaal kan 0,5 s tot 1,5 s bedragen.

Standaardinstelling: 0,8 s

>Zero config

Configuratie van de nulpositie

Het starten van de Config zero-functie leidt tot het openen van de configuratiemodus voor de gesloten en open positie naar links en naar rechts. Deze modus wordt in de volgende punten besproken.

>Calibration

Kalibratie

In het kalibratie-submenu kunnen belangrijke parameters voor de motorbewegingen worden ingesteld. Deze worden beschreven in de volgende punten.

Deze optie komt niet voor bij poorten van de serie GA en BASIC.

>Licence

Licentie-instellingen

In het licentie-submenu kan de licentiesleutel worden ingevoerd. Foutief invoeren van de sleutel leidt tot tijdelijke blokkering van deze positie in het instellingenmenu.

>Picto config

Pictogramconfiguratie

In dit submenu kunnen informatiepictogrammen worden geconfigureerd. Dit wordt beschreven in de volgende punten.

>Save & exit
Cancel

Opslaan van de ingevoerde configuratie

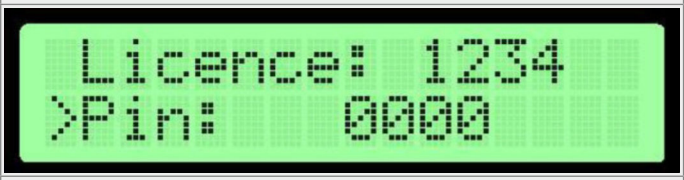
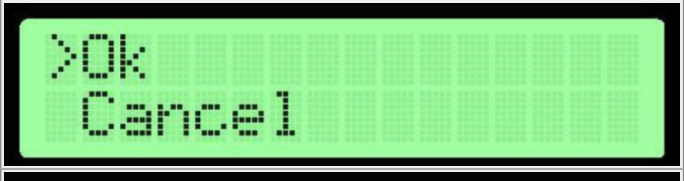
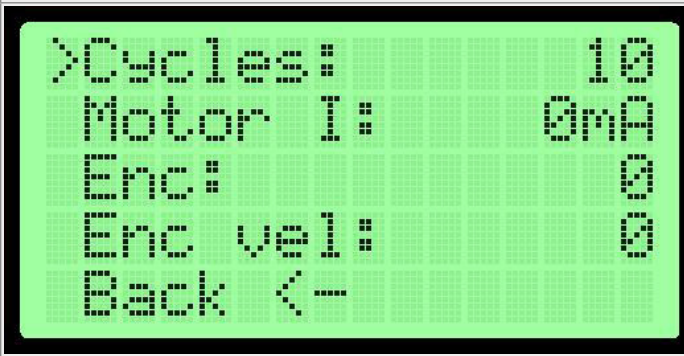
- Save & exit- bewaart de gewijzigde instellingen en opent het hoofdmenu
- Cancel- de gewijzigde instellingen worden verworpen en het hoofdmenu wordt geopend

PICTOGRAMCONFIGURATIE

Picto type:
>Standard

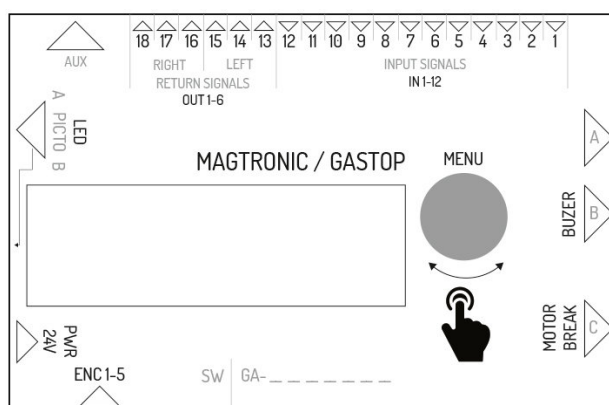
Na het openen van het pictogram-configuratiemenu hebben we de keuze uit twee opties:

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

LICENTIEMENU	
	Na het openen van het licentiemenu kan het licentienummer worden afgelezen. Gebruik de encoder om de pincode in te voeren. Een enkele draaibeweging verandert het cijfer en indrukken leidt tot verplaatsing van de cursor naar de volgende positie. Na het invoeren van het laatste getal zorgt het opnieuw indrukken van de encoder ervoor dat er opnieuw door het menu kan worden genavigeerd.
	Indien de ingevoerde pincode juist is, komen we na het indrukken van de positie ,Ok' in het licentie-instellingenmenu. De positie ,Terug' brengt ons terug in het instellingenmenu.
	In het licentie-instellingenmenu kan een limiet worden ingesteld voor het aantal cycli. Indien de poort zijn limiet heeft bereikt, zal deze niet meer reageren op externe signalen en de testmodus en zal toepasselijke informatie worden weergegeven op het hoofdscherm. Er kan worden gekozen uit het volgende cycluslimieten: • None- geen limiet • 1k, 10k, 50k, 100k en 200k- de limiet x 1000
TESTMODUS	
	Na het starten van de testmodus in het hoofdmenu van de besturingseenheid begint de poort zelfstandig te werken. In de testmodus verschijnen er werkparameters op het scherm van de besturingseenheid. Klik op Terug om de testmodus te verlaten. In de apparaten van de serie BA3, BR2 en GA is deze modus alleen van toepassing op apparaten die zijn uitgerust met ondersteuning van de rotorbeweging.
Let op: Bij het starten van de testmodus mogen zich geen personen bevinden binnen het bereik van de bewegende onderdelen van het apparaat.	

APPARATEN UIT DE SG-SERIE

BESCHRIJVING VAN DE INGANGEN VAN DE BESTURINGSEENHEID



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

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

INSTELLINGENMENU

>Wait Pos.: Cent

Vleugelpositie in de wachtstand

De vleugelpositie in de wachtstand voor doorgang. Indien er een andere positie wordt gekozen dan de centrale positie, wordt de poort tijdens een poging tot ongeautoriseerde doorgang gesloten in de richting waarin de poort open is en gaat de alarmsirene af. Aanbevolen wordt om deze instelling te combineren met de vrijdoorgangsfunctie in de gegeven richting.

Standaardinstelling: Cent

>Fire al fun: L

Configuratie van de brandveiligheidsfunctie

Instelling van de richting waarin het apparaat wordt geopend na ontvangst van een brandveiligheidssignaal.

Standaardinstelling: L

NULPOSITIE

Zero Pos:
1

Na het starten van de configuratiemodus verschijnt op het scherm een getal dat de configuratiefase symboliseert. Je krijgt achtereenvolgens te zien:

1. Open positie. De vleugel wordt ingesteld in open positie (de richting is niet van belang en de instelling wordt bevestigd met een druk op de encoder).
2. Gesloten positie. De vleugel wordt ingesteld in gesloten positie en bevestigd met een druk op de encoder.
3. Open positie. De vleugel wordt ingesteld in open positie in tegengestelde richting t.o.v. de ingestelde richting van punt 1 en vervolgens bevestigd met een druk op de encoder.

Master zero: OK

In de vierde fase van het instellen van de nulpositie volgt validatie. Na het indrukken van de encoder komen we in het instellingenmenu. Juiste instelling van de nulposities in de master-bediening wordt bevestigd met de mededeling 'OK'.

Let op: Om de doorgevoerde wijzigingen vervolgens op te slaan, dien je gebruik te maken van de optie Opslaan en sluiten. Dit betreft alleen de master-bediening. Opslaan van de nulposities in de slave-bediening vindt direct na succesvolle verificatie plaats.

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



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

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

KALIBRATIE



Na het openen van het kalibratie-submenu kunnen er concrete parameters worden ingesteld voor het besturingsalgoritme. Om de gegeven positie te bewerken moet de encoder worden ingedrukt alvorens de geselecteerde waarde te vergroten of verkleinen door te draaien.

- k – is van invloed op de algemene bewegingssnelheid. Indien de vleugel de tendentie heeft om door de stoppositie heen te schieten en vervolgens terug te keren, dient deze parameter te worden verkleind. Wanneer de vleugel te langzaam gaat, moet de parameter worden vergroot.
- u min – is van invloed op de draaisnelheid. Indien de vleugel niet in de gewenste positie komt, hetgeen wordt gevolgd door inschakeling van de sirene en tijdelijke blokkade, dient deze parameter te worden vergroot. Verklein de parameter wanneer de vleugel de neiging heeft om door de gewenste positie te schieten.

Na het selecteren van de optie ,terug' worden de ingestelde waarden opgeslagen en wordt het menu verlaten.

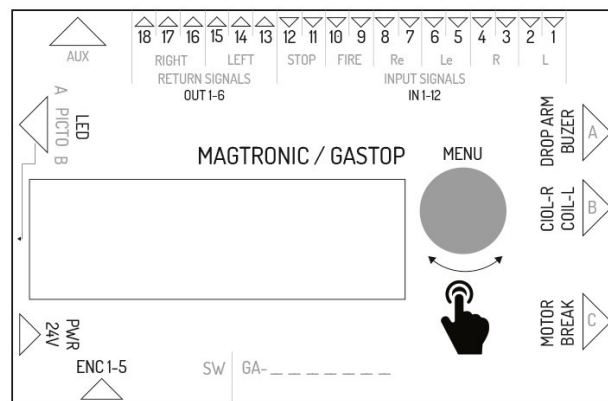
EERSTE KEER OPSTARTEN

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

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

APPARATEN UIT DE SERIES ba3/bR2/GA

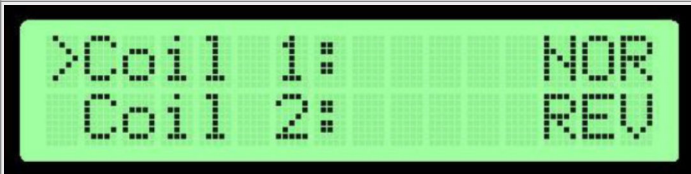
OMSCHRIJVING VAN DE INGANGEN VAN DE BESTURINGSEENHEID



Symbol	Beschrijving uitgangsverbinding
IN1-2	Connector voor de ingang van het externe signaal voor linkerrichting. Autorisatie vindt plaats door kortsluiting. De functie van deze ingang kan worden geconfigureerd vanuit het bedieningsmenu. Standaard is deze geconfigureerd als autorisatie voor doorgang.

Symbol	Beschrijving uitgangsverbinding
IN 3-4	Connector voor de ingang van het externe signaal voor rechterraichting. Het signaal wordt opgeroepen door kortsluiting. De functie van deze ingang kan worden geconfigureerd vanuit het bedieningsmenu. Standaard geconfigureerd als autorisatie voor doorgang.
IN 5-6	Connector voor de ingang van het autorisatiesignaal voor doorgang in linkerrichting. Autorisatie vindt plaats na kortsluiting van de uitgangsverbinding van de connector.
IN 7-8	Connector voor de ingang van het signaal voor doorgang in rechterraichting. Autorisatie vindt plaats na kortsluiting van de uitgangsverbindingen van de connector.
IN 9-10	Connector voor de ingang van het brandveiligheidssignaal. Het brandveiligheids-signaal kan NO (normaal open) of NC (normaal gesloten) zijn, afhankelijk van de configuratie in het bedieningsmenu. Het apparaat schakelt na ontvangst van het brandveiligheidssignaal in de vrije doorgangmodus voor rechter- en linkerrichting.
IN 11-12	Connector voor de ingang van het doorgangsblokkadesignaal. Na kortsluiting van ingangen IN11 en IN 12 schakelt de poort in de blokkeerstand. Het apparaat reageert niet meer op vrijgavesignalen.
OUT 1-3	Connector voor de uitgang van het relais van het retoursignaal voor linkerrichting. De connector beschikt over drie pinnen die een potentiaalvrij signaal NO (normaal open) en NC (normaal gesloten) afgeven. De tijdsduur van het retoursignaal en het moment van optreden hangen af van de instellingen in het menu.
OUT 4-6	Connector voor de uitgang van het relais van het retoursignaal voor rechterraichting. De connector beschikt over drie pinnen die een potentiaalvrij signaal NO (normaal open) en NC (normaal gesloten) afgeven. De tijdsduur van het retoursignaal en het moment van optreden hangen af van de instellingen in het menu.
AUX	Connector voor het gebruik van uitbreidingsmodules.
LED	Connector voor de uitgang van lichtsignalen (pictogrammen) ter weergave van de werkstand van het apparaat.
PWR	Voedingsconnector 24V AC of 24 DC.
FUSE	Zekeringsconnector – 5A traag.
ENC	Encoderconnector van de positie van de rotor van de poort (5-pins).
BREAK	Connector voor de uitgang van de spanning die de elektromagnetische verankerung bestuurt
MOTOR	Connector voor de uitgang van de spanning die de motor bestuurt ter ondersteuning van de rotorbeweging
COIL_L	Connector voor de uitgang van de spanning die de spoel van de grendel van de linker-richting bestuurt.
COIL_R	Connector van de uitgang van de spanning die de spoel van de grendel van de rechter-richting bestuurt.
DROP ARM	Connector van de uitgang van de spanning ter bediening van het vallen van de arm.
ENC_MEN	Encoder met knop voor menubediening.

INSTELLINGENMENU



Configuratie van de typen spoelen

Voor elke spoel zijn er twee keuzes:

- NOR – normale spoel. Bij het wegvallen van de stroom wordt de rotor geblokkeerd.
- REV – omgekeerde spoel. Bij het wegvallen van de stroom wordt de rotor gede- blokkeerd.

Standaardinstelling: NOR

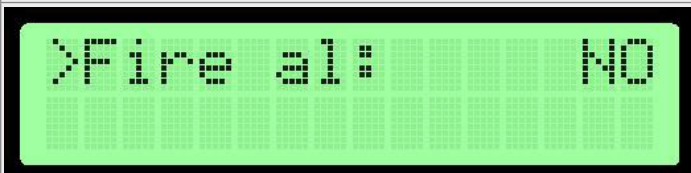


Configuratie van de rotorsnelheid

Met deze instelling kan het vermogen van de hulpmotor worden vastgesteld. Het instellingenbereik is 1-9.

Standaardinstelling: 5

Deze optie komt niet voor bij poorten van de serie GA en BASIC

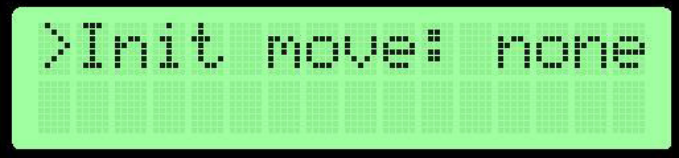
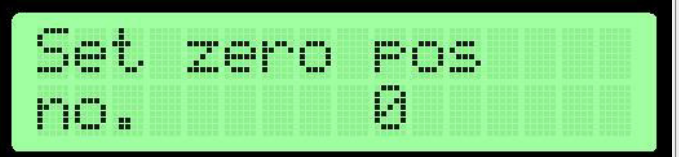
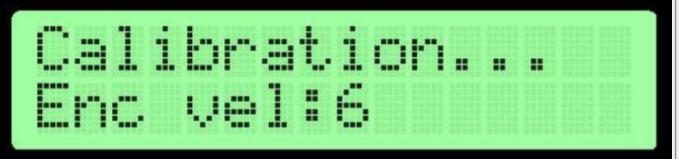


Functie van het brandveiligheidssignaal

Het brandveiligheidssignaal kan werken in normale gesloten modus (noodmodus na kortsluiting) of normale open modus (noodmodus na kortsluiting)

- NO- normaal open
- NC- normaal gesloten

Standaardinstelling: NO

INSTELLINGENMENU	
	Configuratie van de initieerbeweging Het instellen van de initieerbeweging staat toe om vast te stellen of het apparaat na aansluiting op de stroom een initieerbeweging moet uitvoeren, en zo ja, in welke richting. Mogelijke instellingen: • L- beweging naar links • R- beweging naar rechts • none- geen initieerbeweging Standaardinstelling: none Deze optie komt niet voor bij poorten van de series GA en BASIC
NULPOSITIE	
	Na het openen van de nulconfiguratiemodus moet iedere arm afzonderlijk in de blokkeerpositie worden gezet. Alle nulposities moeten worden bevestigd door de encoder in te drukken. Op het scherm verschijnt de huidige ingestelde nulpositie (0, 1 etc.). Het moment van indrukken van de encoder is het moment van opslaan van de positie. Tijdens het instellen van de nulpositie registreert de besturingseenheid automatisch om welke rotor het gaat en staat hij toe om drie of vier nulposities in te stellen.
	Na het instellen van alle nulposities op het scherm worden de opgeslagen waarden weergegeven. Indien deze correct zijn, verschijnt er 'OK' op het scherm. Indien de waarden foutief zijn, wordt 'ERROR' weergegeven. Dit betekent dat de waarden van de nulposities niet opgeslagen zijn en de procedure dient te worden herhaald. Ongeacht het resultaat wordt na indrukken van de encoder en het instellingenmenu geopend. Om vervolgens de doorgevoerde wijzigingen op te slaan, dient de optie 'Opslaan en sluiten' te worden gekozen.
KALIBRATIE	
	Na het starten van de kalibratieprocedure wordt op de onderste regel van het scherm de rotorsnelheid getoond. De besturingseenheid probeert de motor langzaam te bewegen om zijn parameters te kunnen identificeren. Let op! Tijdens kalibratie mag niets de motorbeweging hinderen. De rotor mag niet met de hand worden tegengehouden. Als dit toch gebeurt, moet de procedure worden herhaald. Deze optie komt niet voor bij poorten uit de series GA en BASIC
	Na het beëindigen van de kalibratieprocedure verschijnen de geïdentificeerde parameters. Na het indrukken van de encoder komen we in het instellingenmenu. Om vervolgens de doorgevoerde wijzigingen op te slaan, dient de optie 'Opslaan en sluiten' te worden gekozen. Deze optie komt niet voor bij poorten uit de series GA en BASIC.

EERSTE KEER OPSTARTEN

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

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



EU: GASTOPGROUP.COM
USA: GASTOP.US