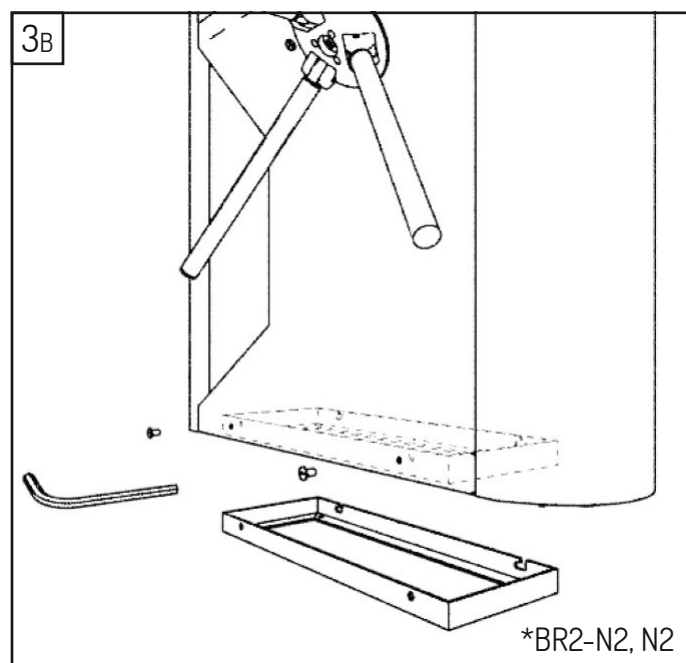
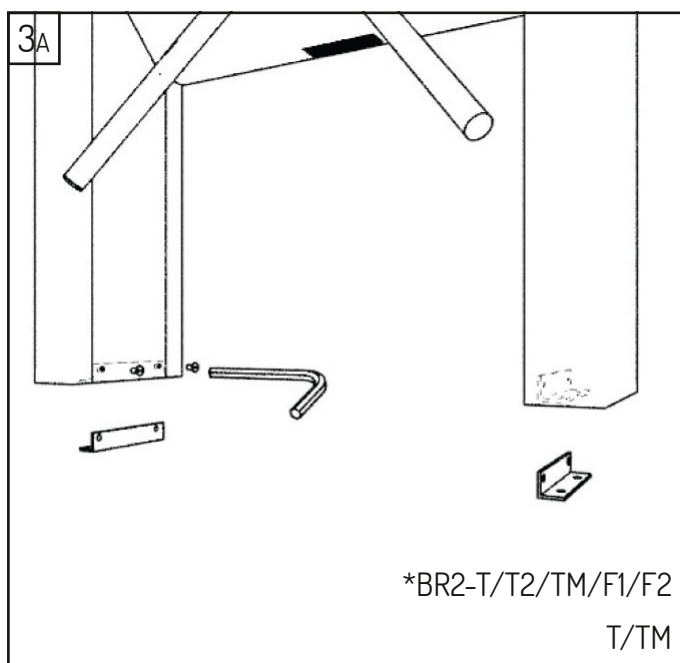
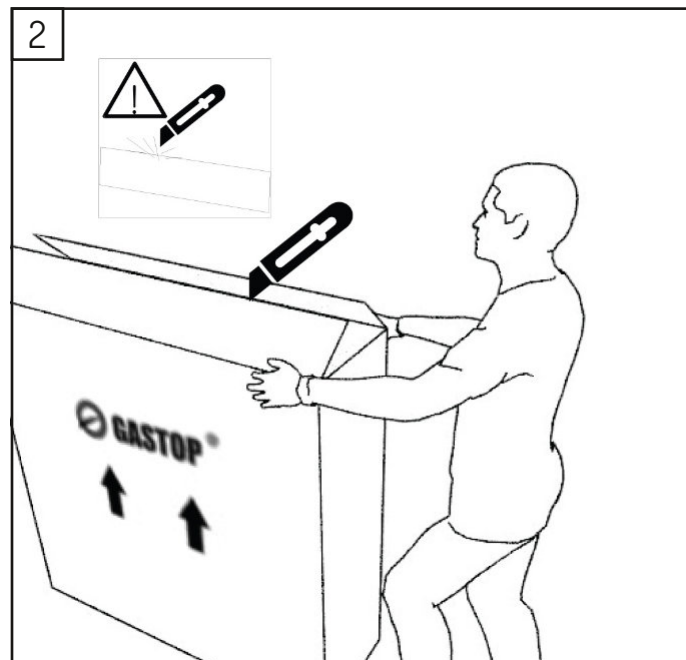
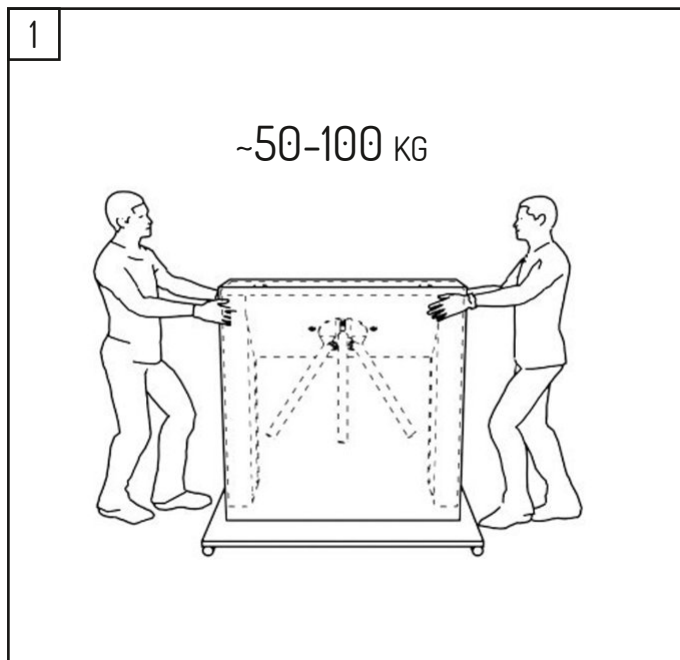
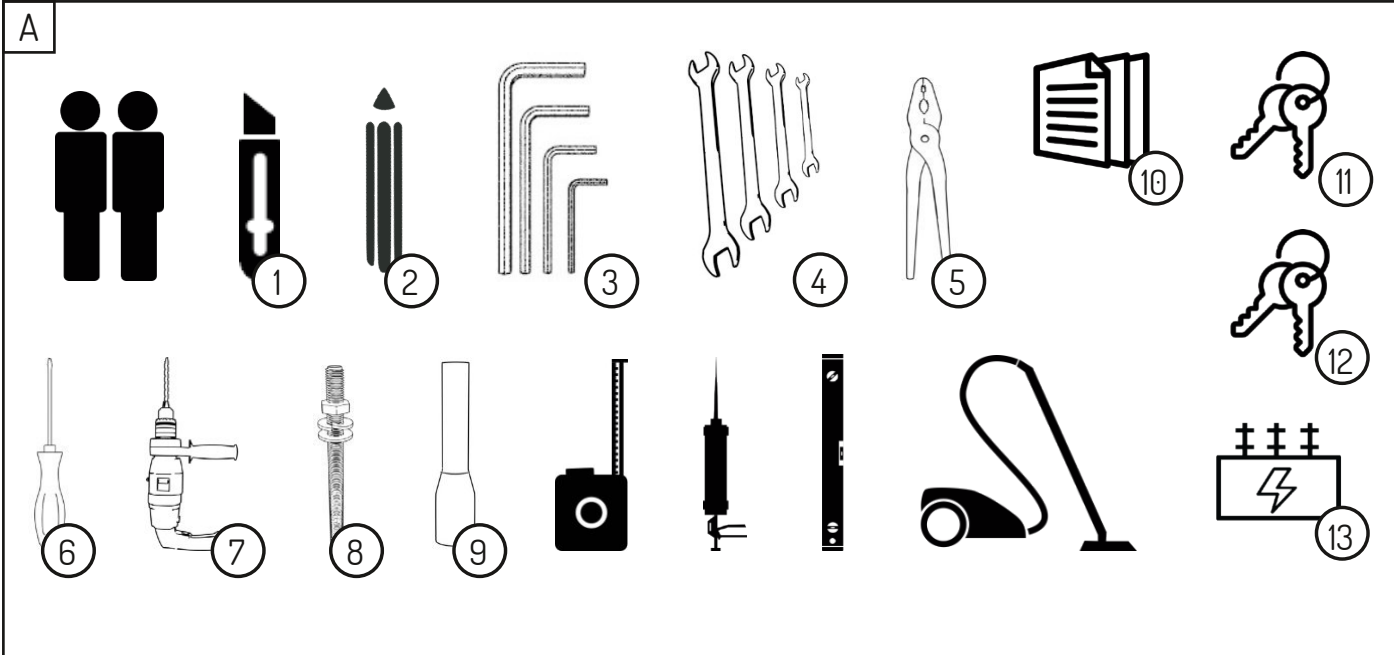
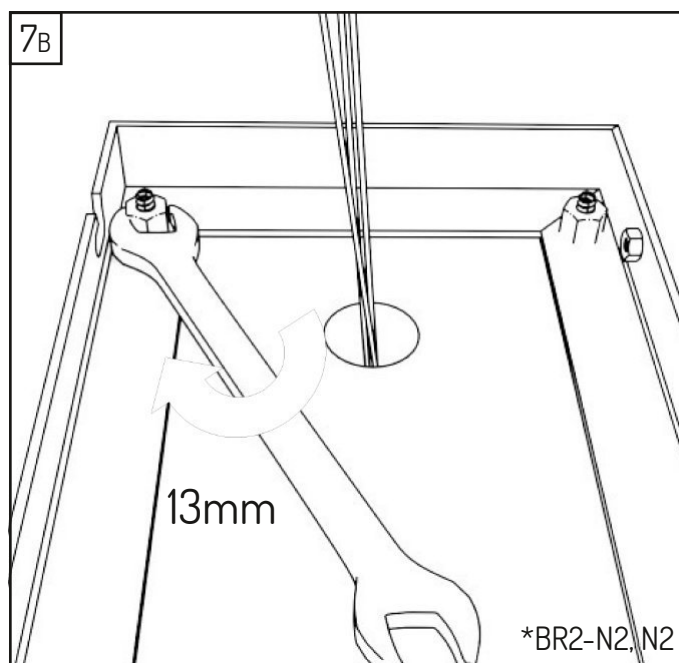
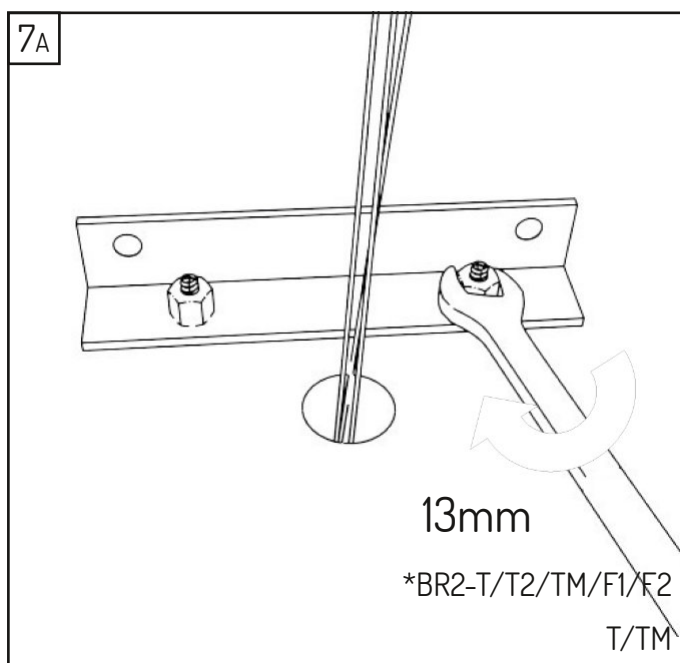
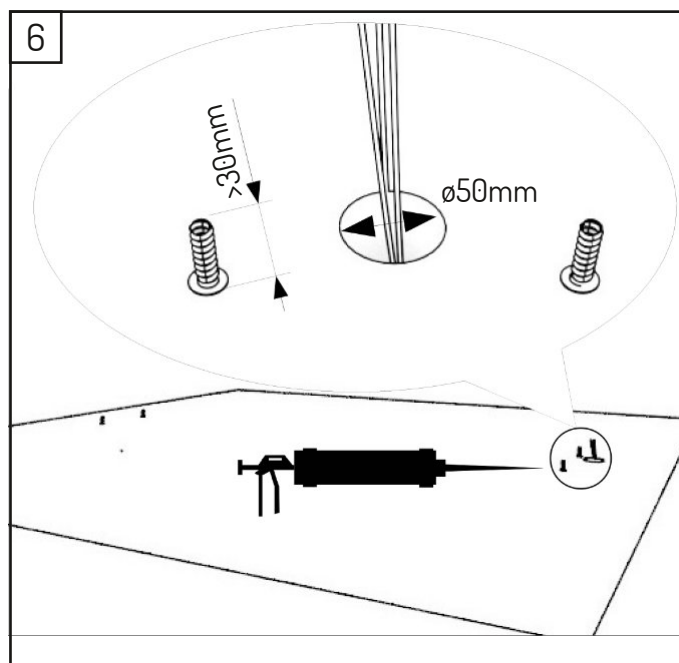
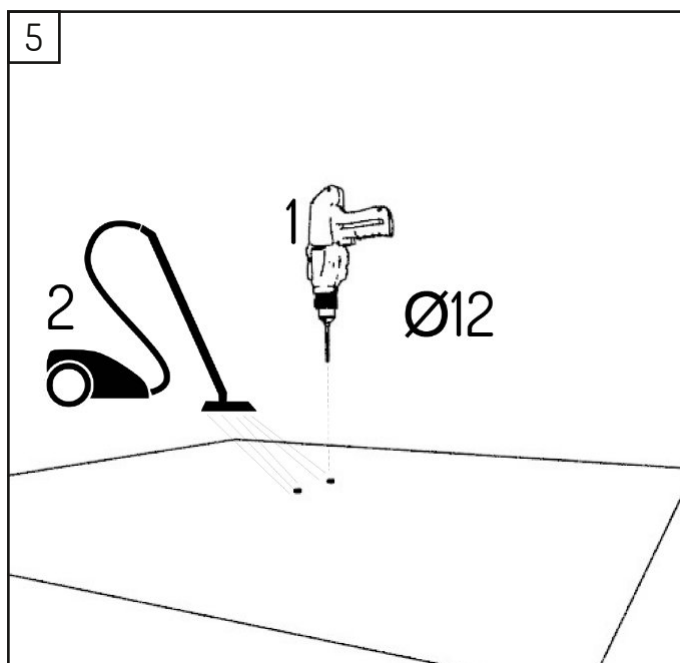
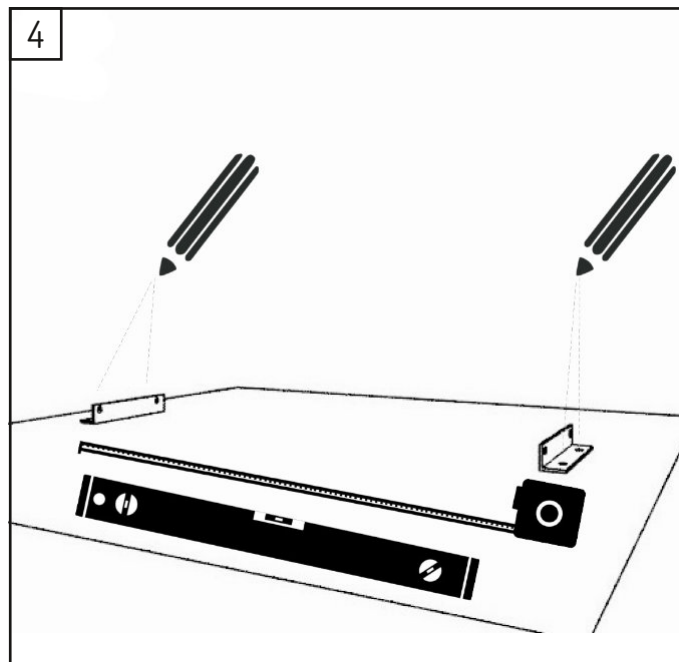
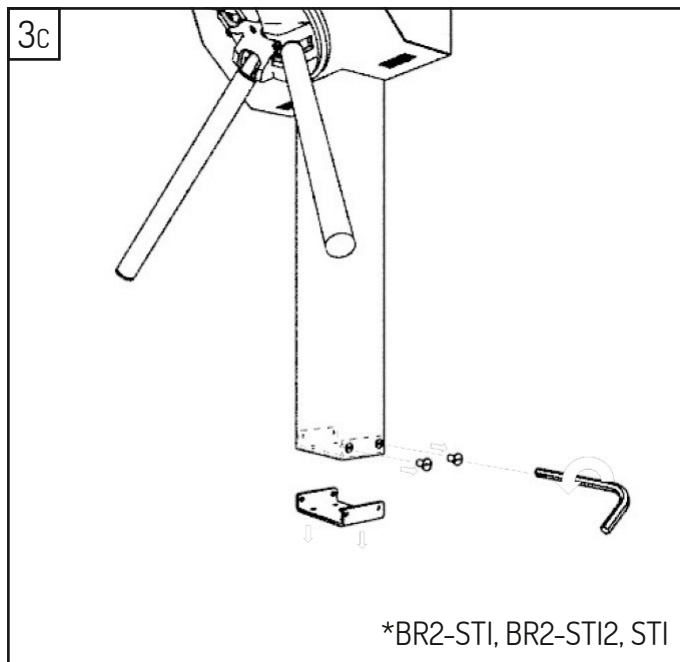
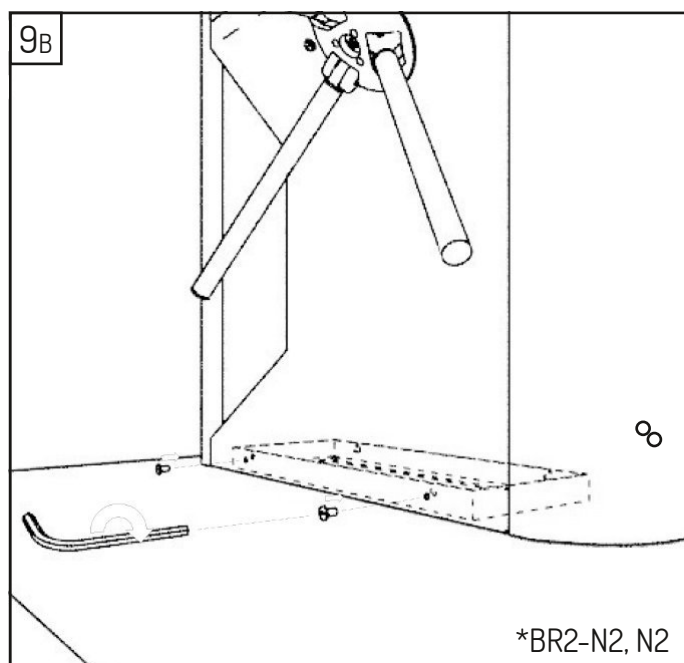
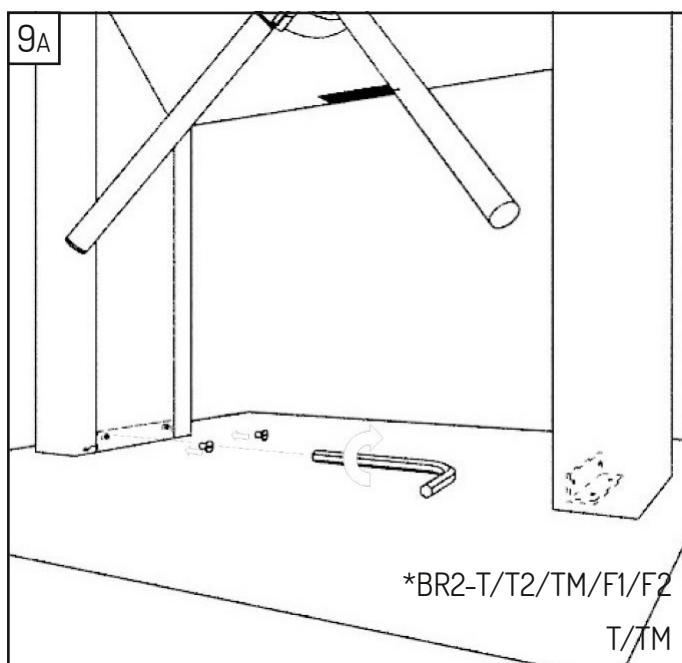
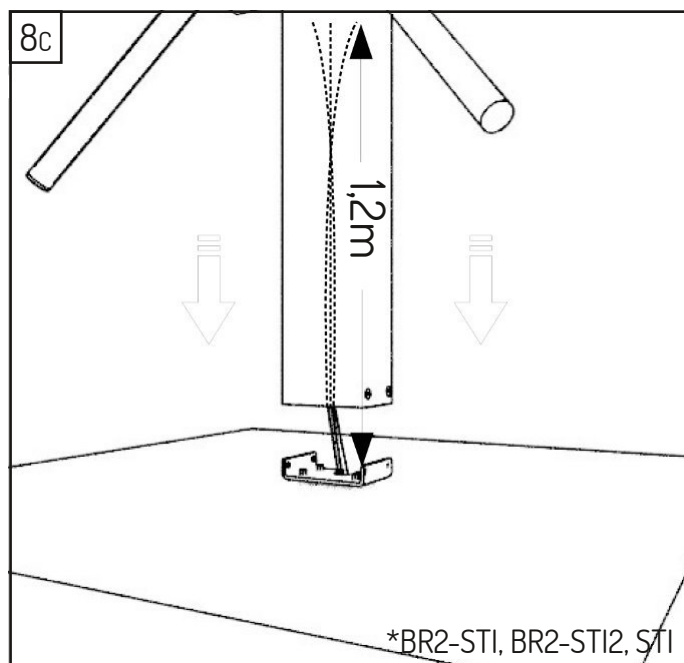
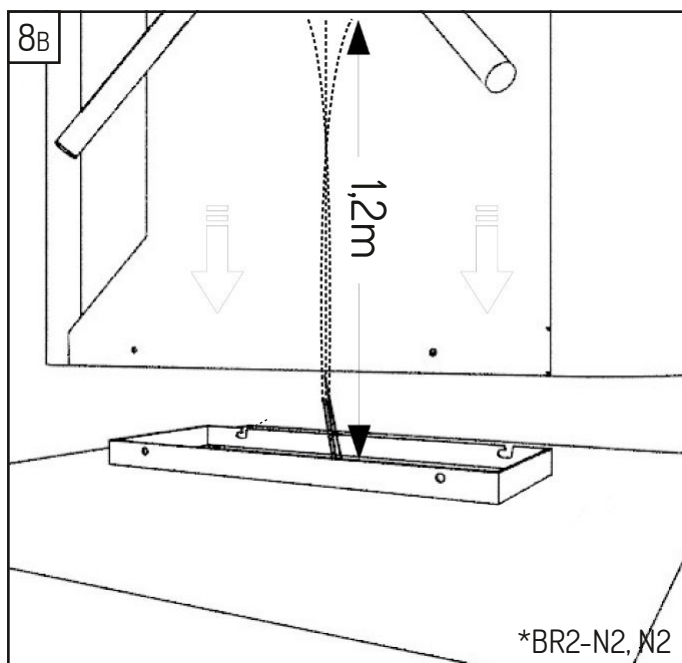
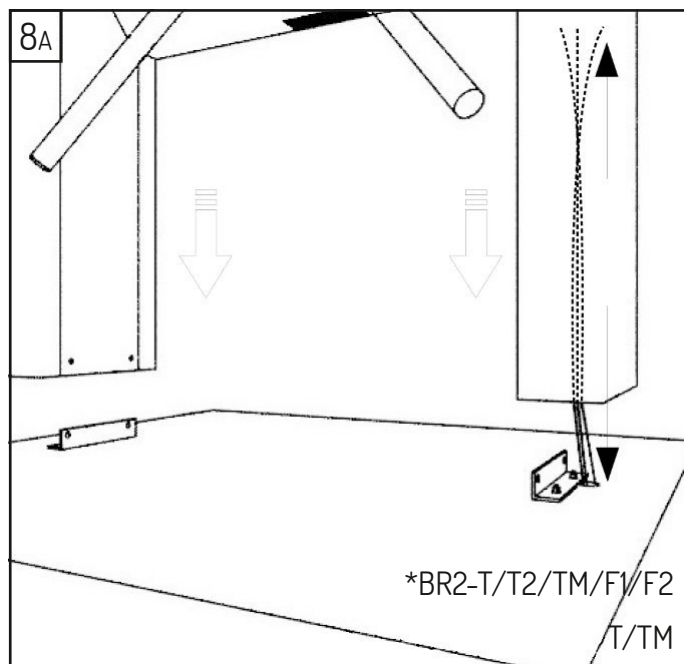
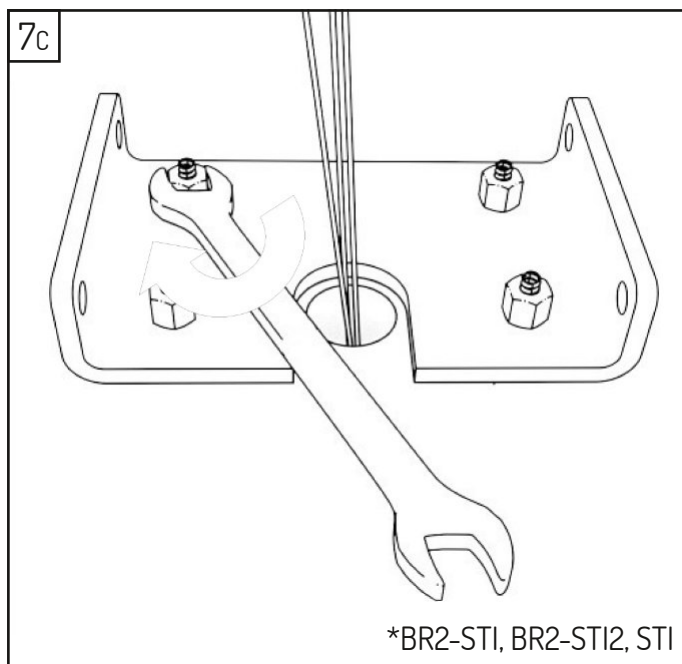
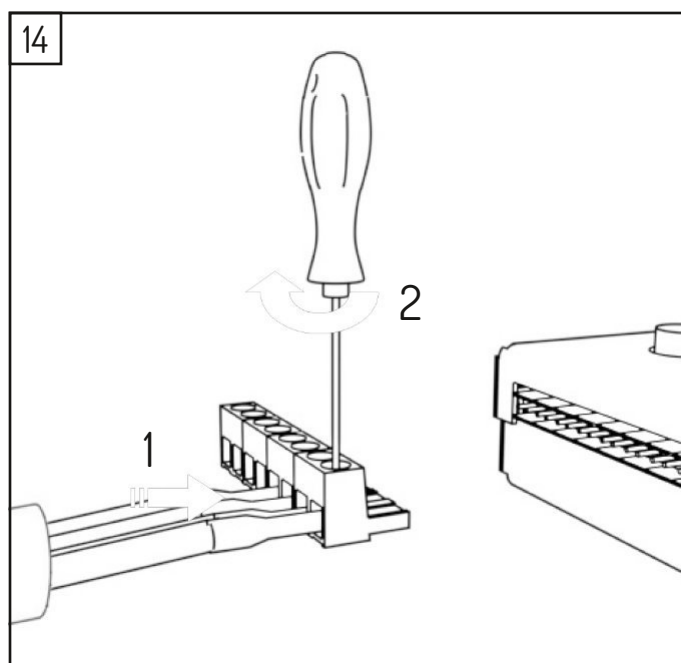
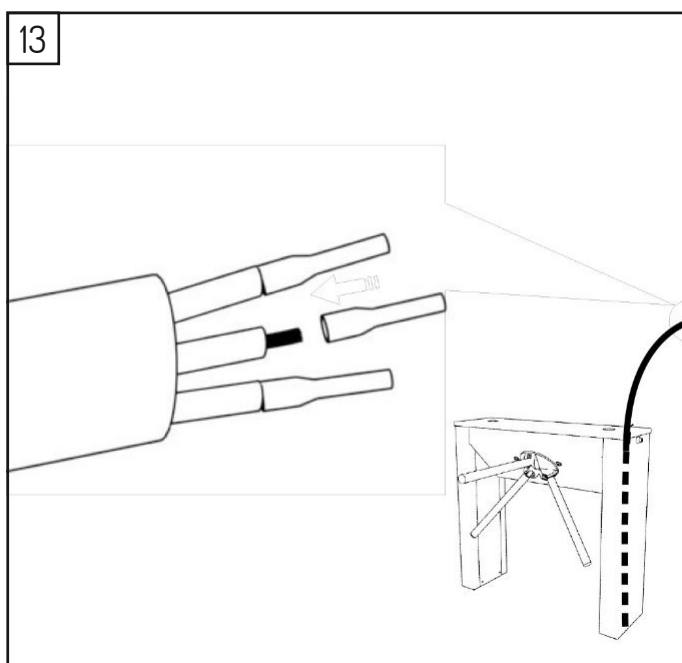
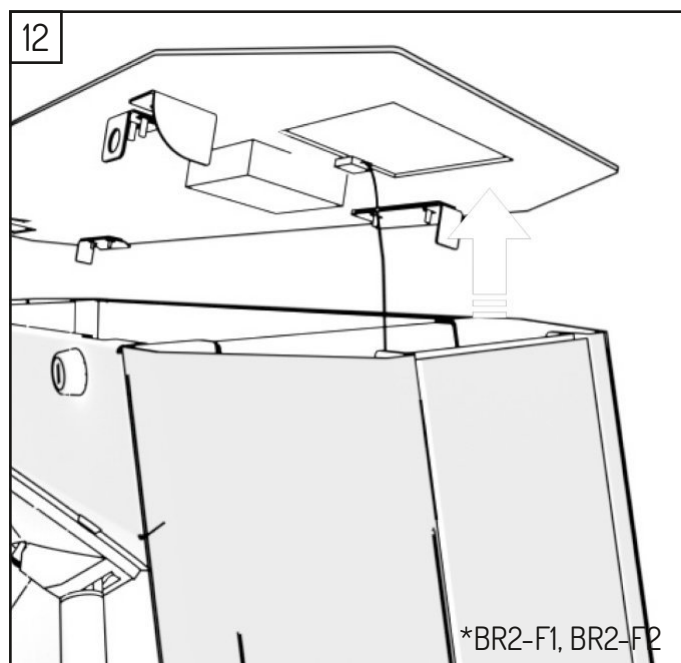
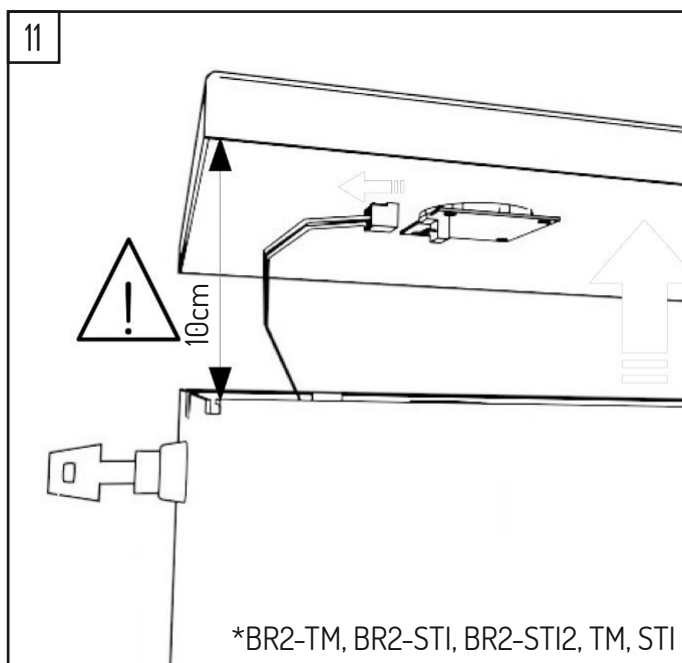
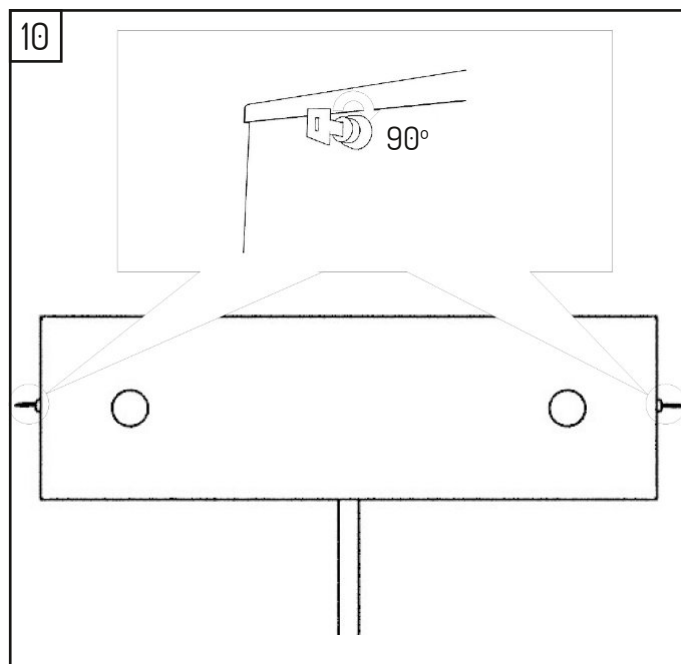
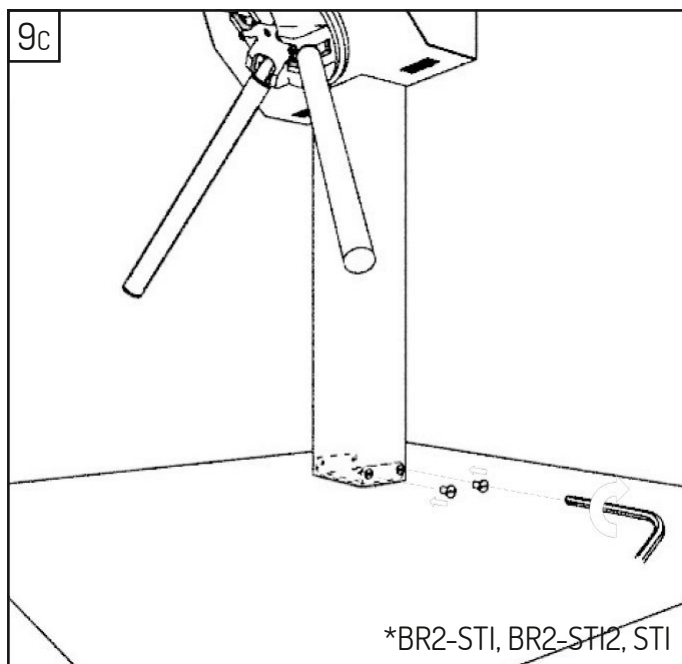


MONTAGE - BR2, GA2, ZA2



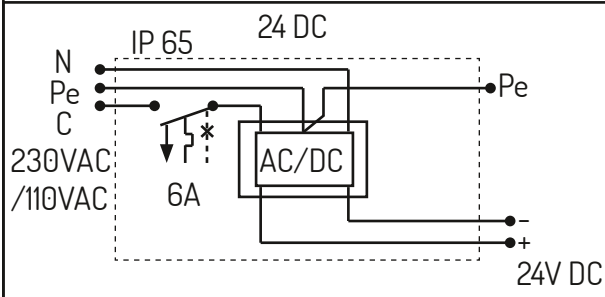
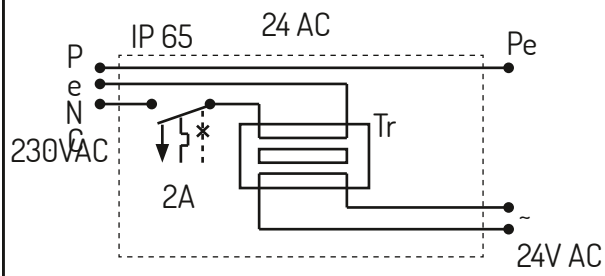




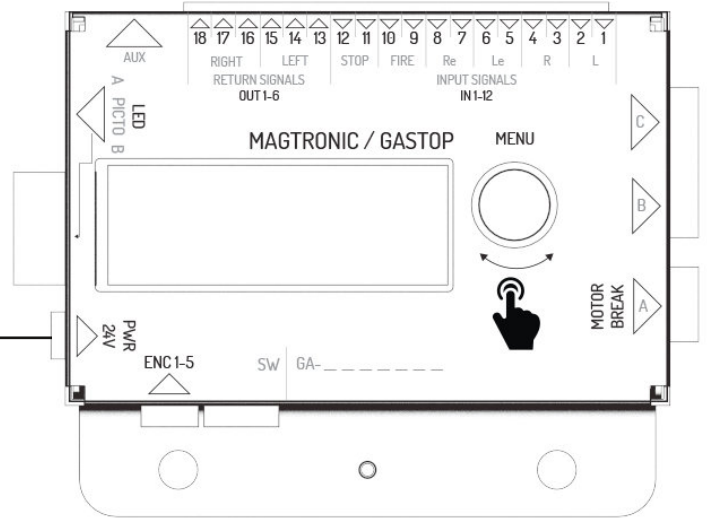


OUTER CONTROL SIGNALS

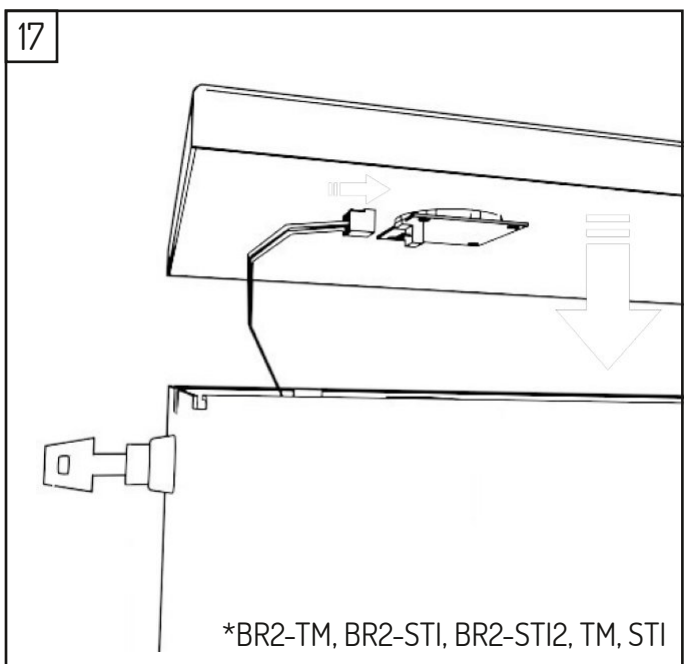
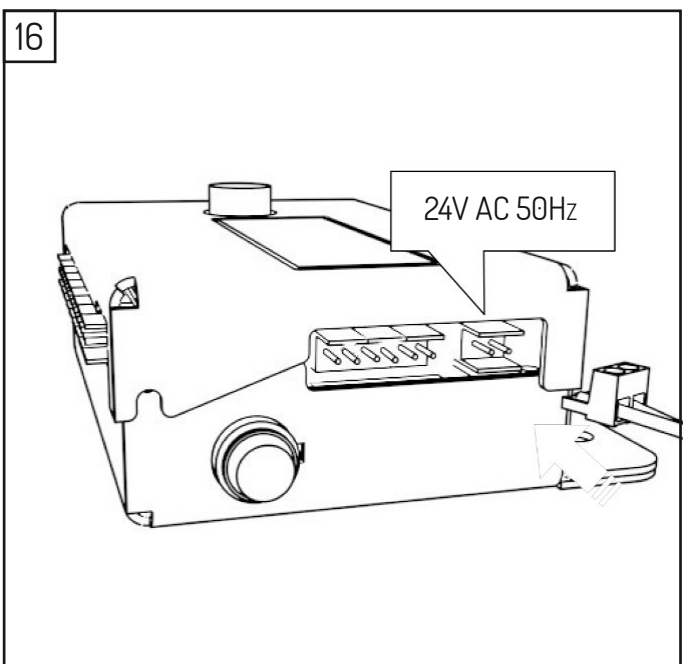
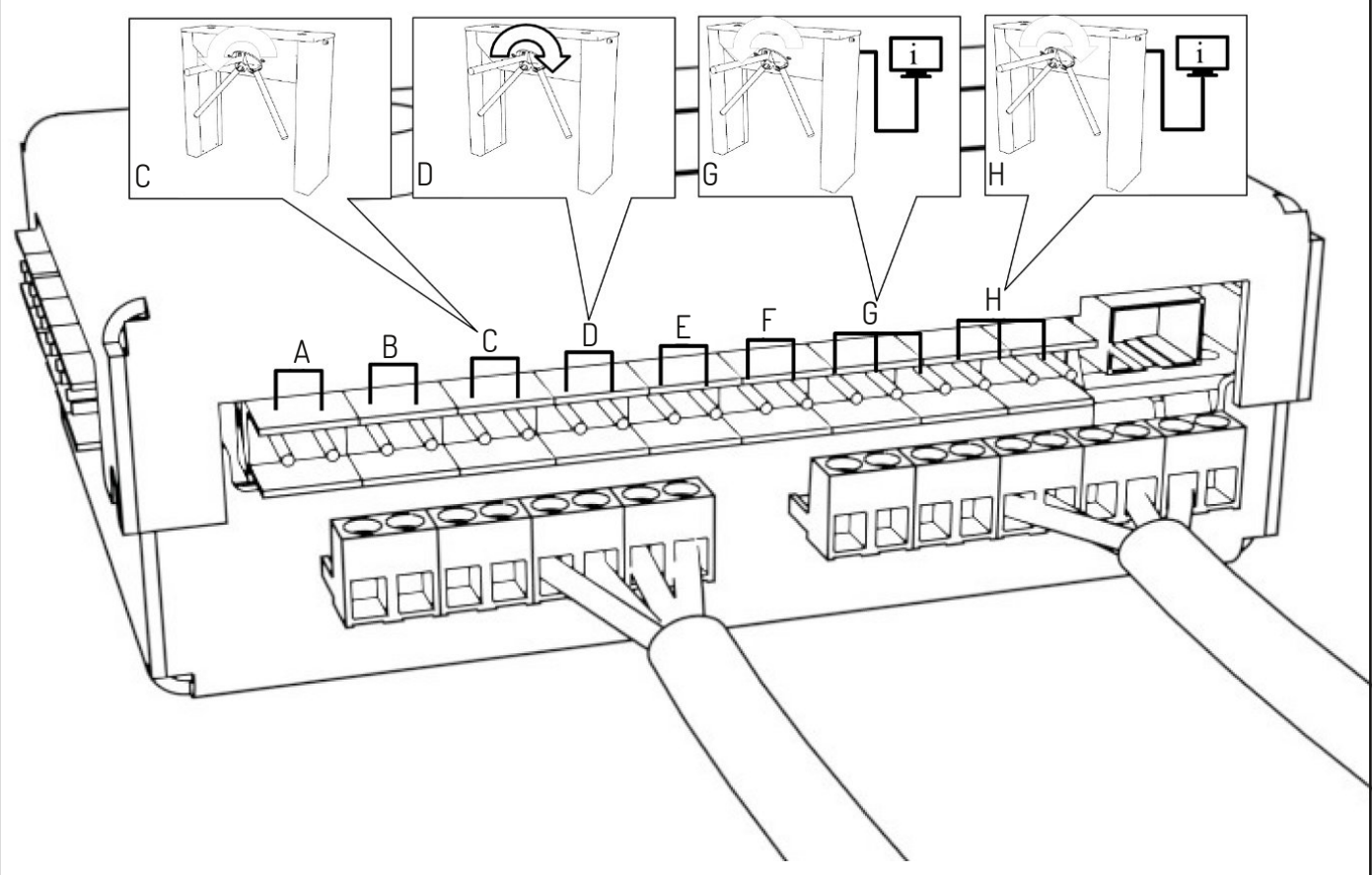
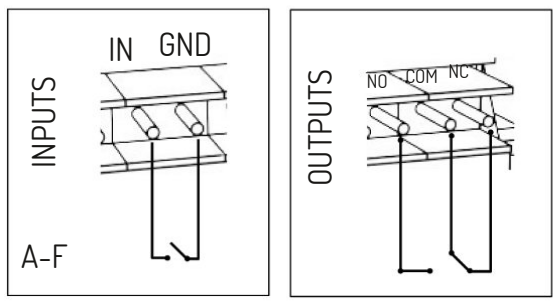
AND OUTER POWER SUPPLY



ALTERNATIVE POWER SUPPLY

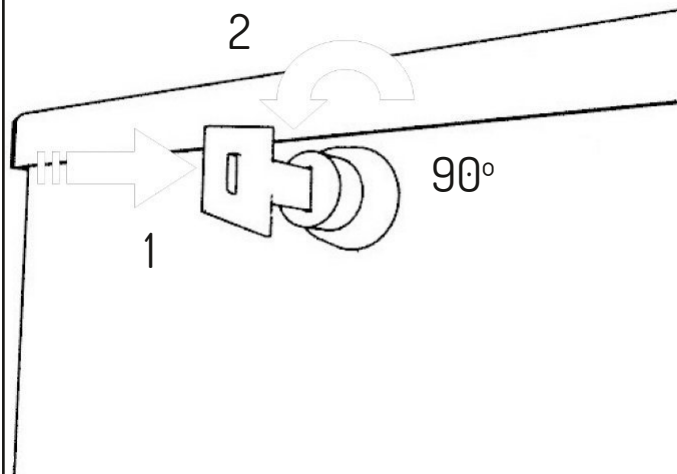


	PIN	DESCRIPTION	ELECTRICAL INFO	CONTROL SCHEME
INPUTS	1	LEFT DIRECTION - INPUT	TTL Hi/Low	
	2	GND	$I_{max} = 1mA$	
	3	RIGHT DIRECTION - INPUT	TTL Hi/Low	
	4	GND	$I_{max} = 1mA$	
	5	LEFT DIRECTION EN. - INPUT (LE)	TTL Hi/Low	
	6	GND	$I_{max} = 1mA$	
	7	RIGHT DIRECTION EN. - INPUT (RE)	TTL Hi/Low	
	8	GND	$I_{max} = 1mA$	
	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	$I_{max} = 0,5A$	

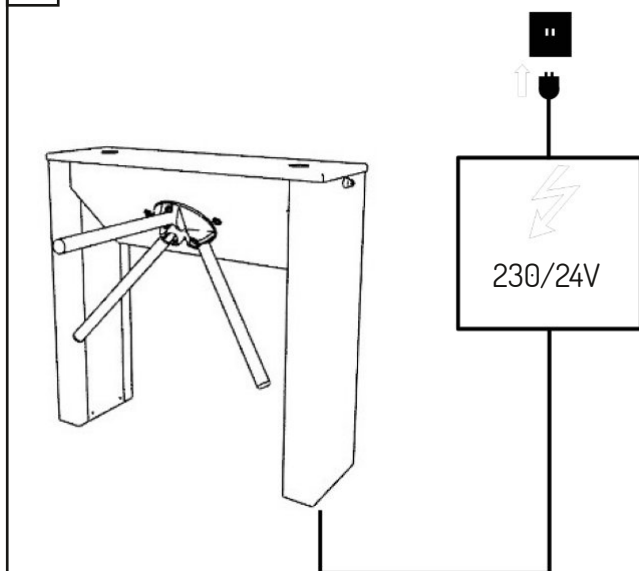


*BR2-TM, BR2-STI, BR2-STI2, TM, STI

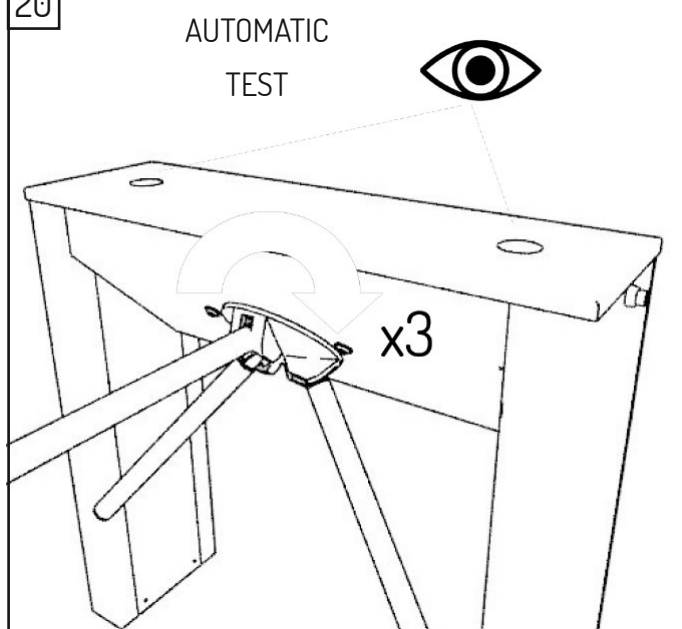
18



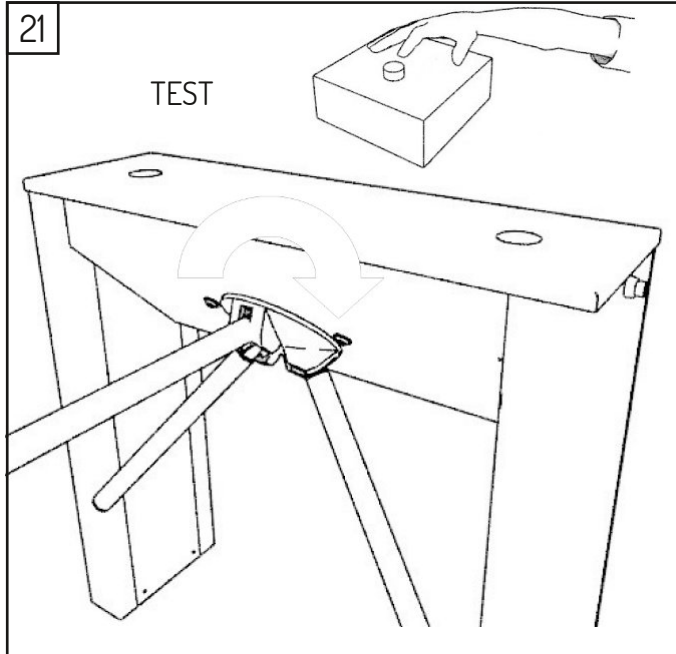
19



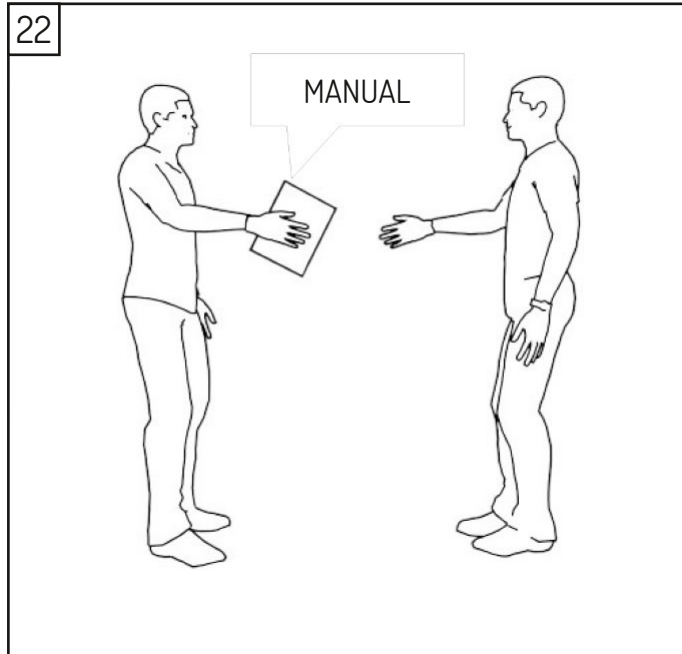
20



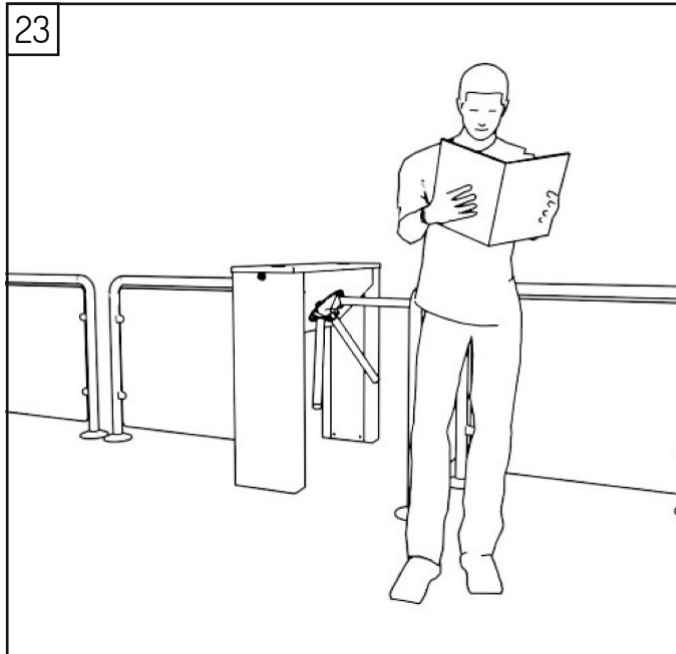
21



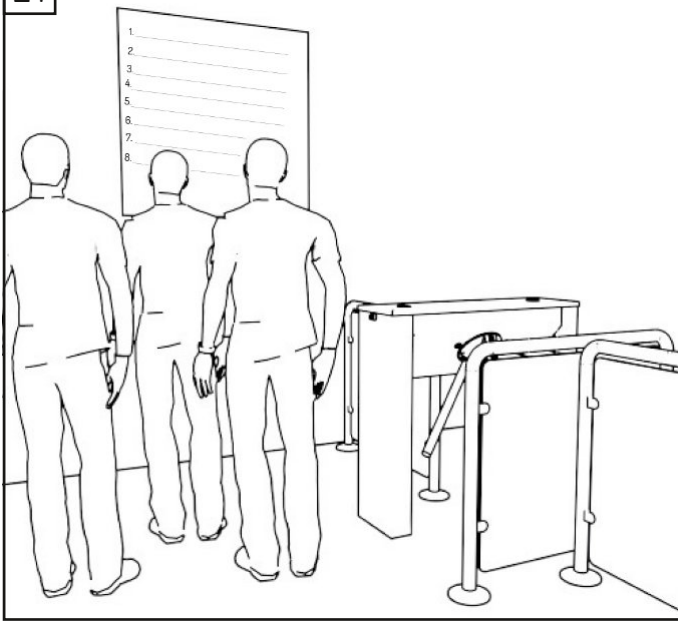
22



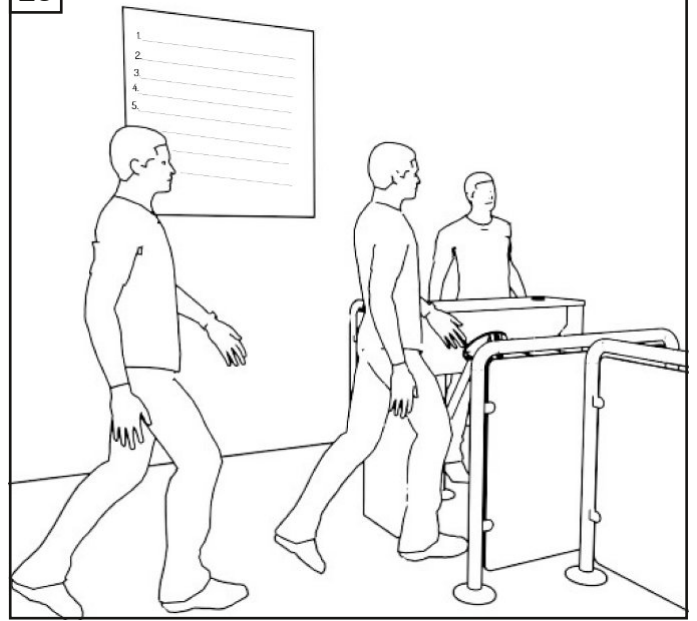
23



24



25



ENGLISH – DESCRIPTION OF DRAWINGS

Before installation, carefully read the full technical and operation documentation for the turnstile. This shortened installation manual is strictly for the purpose of illustrating some of the important installation procedures.

A. Tools and equipment needed for installation*:

1. Box cutter.
2. Marker for indicating hole positions on the floor.
3. Set of hex wrenches.
4. Set of open-ended wrenches.
5. Electrical wire crimping pliers.
6. Flat-blade screwdriver.
7. Drill with $\varnothing 12$ mm drill bit.
8. Resin anchors (chemical).
9. Cable end sleeves.
10. Technical documentation.
11. Key/s for the lock/s on the unit cover.
12. Keys for blocking/unblocking the direction of traffic.
13. Transformer 230/24V.

*Tools and objects specified in points from 1 to 13 inclusive, are not a component part of the device set.

1. Transport of the unit from place to place must be carried out in accordance with health and other regulations.
2. Unpacking.
3. Removing the mounting holders.
4. Marking the locations of holes to be drilled by using the mounting holder, and in accordance with the drawings in the technical and operation documentation.
5. Drilling the $\varnothing 12$ mm holes to the depth recommended by the manufacturer of the resin anchors with a minimum depth of 100 mm.
6. The anchors should protrude at least 30 cm above the mounting surface. The recommended diameter of the hole for cable access is 50 mm.
7. Placing the mounting holders on the anchors. After mounting spring washers, fasten the holders to the mounting surface with nuts.
8. Mounting the unit on the mounting holders.
9. Mounting the unit on the mounting holders.
10. Unblocking the unit cover by turning the key/s in the lock/s.
11. Removing the unit cover (Note: in the case of units BR2-TM, BR2-STI, BR2-STI2, GA2-TM, GA2-STI the pictograms should be carefully removed from the controller in order to avoid damaging the cables).
12. Removing the unit cover (Note: in the case of units BR2-F1, BR2-F2 the pictograms should be carefully removed from the controller in order to avoid damaging the cables).
13. Crimping the cable end sleeve using the electrical wire crimpers.
14. Mounting the cable at the appropriate place in the terminal block.
15. Connecting the basic signals to the controller. A detailed description can be found in the technical and operation documentation of the unit.
16. Connecting the controller to the power supply.
17. Replacing the unit cover (in the case of units BR2-TM, BR2-STI, BR2-STI2, GA2-TM, GA2-STI first attach the pictograms to the controller).
18. Turning key/s in the lock/s to block the unit cover.
19. Connecting the unit to the 24V power supply.
20. Visual inspection of the diode pictograms.
21. Control test of the unit by introducing a signal from an external device (e.g. a control panel).
22. Handover of the technical and operation documentation to the owner/operator of the unit.
23. The operator supervising the unit reviews the technical and operation documentation.
24. The Rules and Information for Use are placed in a visible location, so that every user has access to them before using the unit.
25. Using the unit under the supervision of an operator.



EU: GASTOPGROUP.COM
USA: GASTOP.US

CONTROL MODULE

FR MODULE DE CONTRÔLE

NL BEDIENINGSMODULE

FR

Documentation complète:

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

NL

Volledige documentatie:

- ALGEMENE INFORMATIE
- CONTROLE VAN PERSONENVERKEER
- APPARAAT
- BEDIENINGSMODULE
- INSTALLATIE
- ONDERHOUD EN VERZORGING
- TECHNISCHE TEKENINGEN

FR FRANÇAIS24

NL NEDERLANDS 53

TABLE DES MATIÈRES

LOGICIEL DU MODULE DE CONTRÔLE	25
CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES	25
FONCTIONS GLOBALES	25
NAVIGATION DANS LE MENU	25
ÉCRAN PRINCIPAL	26
MENU PRINCIPAL	26
MENU PARAMETRES	26
MENU RÉGLAGES	26
CONFIGURATION DES PICTOGRAMMES	27
MENU DE LICENCE	28
MODE DE TEST	28
APPAREILS DE LA SÉRIE SG	28
DESCRIPTION DES CONNEXIONS DU MODULE DE CONTRÔLE	28
MENU RÉGLAGES	29
CONFIGURATION DE LA POSITION ZÉRO	29
CALIBRAGE	30
PREMIÈRE MISE EN SERVICE	30
APPAREILS DES SÉRIES bA3/bR2/GA/HRI (MAGTRONIK)/GRI (MAGTRONIK)	30
DESCRIPTION DES CONNEXIONS DU MODULE DE CONTRÔLE	30
MENU RÉGLAGES	31
CONFIGURATION DE LA POSITION ZÉRO	32
CALIBRAGE	32
PREMIÈRE MISE EN SERVICE	32

LOGICIEL DU MODULE DE CONTRÔLE

Le module de contrôle du tourniquet est commandé par un logiciel du fabricant de ce dernier. La licence d'utilisation du logiciel n'est accordée par le fabricant qu'aux fins de prise en charge et de commande de l'appareil acheté. Elle ne couvre que les produits achetés auprès d'un concessionnaire agréé et sous réserve du respect du contrat de vente.

Tout changement et toute modification du logiciel doit faire l'objet d'une autorisation écrite et détaillée du fabricant. La licence d'utilisation du logiciel ne donne pas le droit de modification ou de changement de celui-ci sans l'accord du fabricant. Le fabricant n'assume pas la responsabilité du fonctionnement correct et sûr de l'appareil en cas de modification du logiciel sans son accord.

Le fabricant informera des mises à jour du logiciel sur son site. Pour les conditions et les modes de mise à jour du logiciel, veuillez contacter le service commercial du fabricant. Les appareils sont fournis avec la version standard du logiciel, telle que décrite dans le présent document. Pour toute modification nécessaire du logiciel, contactez le service commercial du fabricant. Le logiciel est téléchargeable à partir du pilote du module de contrôle.

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

Alimentation	24VDC / 24VAC
Plage d'humidité de stockage	10 - 90 %RH
Plage de température de stockage	-40 - 85 °C
Plage d'humidité de service	10 - 90 %RH
Plage de température de service	-20 - 70 °C
Charge à la sortie d'alimentation	max 120W
Cartouche fusible	5A

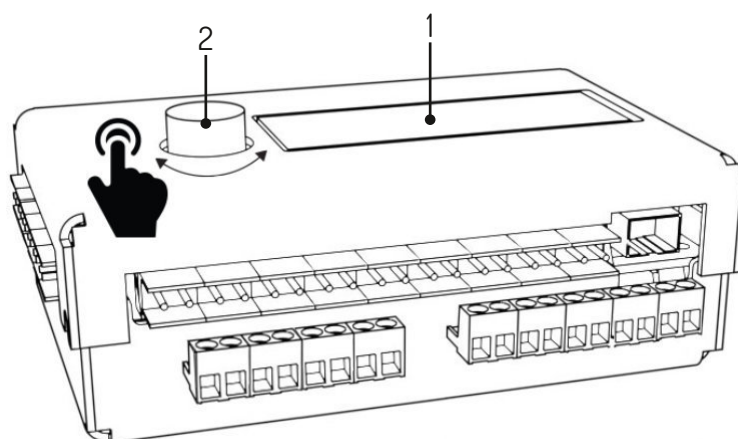
- Signaux d'entrée du module de contrôle – signal de court-circuit à la masse du pin d'entrée avec un potentiel de 5V. Ce signal doit être compris entre 0,2s (au minimum) et 1s (au maximum).
- Signaux de sortie du module contrôle – il s'agit de signaux de court-circuit libres de potentiel. Les signaux à obtenir: NO ou NC (en fonction de la paire de sorties utilisée). La durée d'un signal de retour peut être configurée dans le menu du module de contrôle.

FONCTIONS GLOBALES

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

NAVIGATION DANS LE MENU

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



1. Afficheur, 2. Encodeur

ÉCRAN PRINCIPAL

```

00:0 enc_error
01:0 SGI V1.1

```

L'écran principal LED s'affiche dès que l'appareil est branché. À gauche, vous verrez l'état de la file d'attente (Q0 - file d'attente pour le passage vers la gauche, Q1 - file d'attente vers la droite). Les erreurs s'affichent en haut à droite. Erreurs possibles:

- Enc_error - erreur de l'encodeur, non connecté ou endommagé
- Lic_error - licence inactive
- Default_sett - erreur de lecture de la mémoire - retour aux réglages d'usine enregistrés

La version actuelle du logiciel s'affiche en bas à droite. Appuyez sur l'encodeur pour passer au menu principal.

MENU PRINCIPAL

```

>Parameters
Réglages
Mode test
Retour <-

```

Tournez le bouton pour parcourir le menu. Appuyez le bouton pour valider votre choix. Lignes du menu:

- Paramètres- affichage des paramètres actuels
- Réglages - configuration de l'appareil
- Mode test
- Retour- retour au menu principal

MENU PARAMETRES

```

>Cycles 2
Cour. mot: 0mA
Encoder: 0
Vitesse: 0
Retour <-

```

Informations affichées dans le menu paramètres:

- Cycles - nombres de cycles effectués par l'appareil
- Cour. mot- courant de moteur
- Encoder - position de l'encodeur du rotor
- Vitesse - vitesse du rotor,
- Retour - retour au menu principal

MENU RÉGLAGES

```

>Language: FR

```

Configuration de la langue

Choisissez la langue de l'interface. Les messages sont traduits dès le changement de langue.

Réglages par défaut: EN

```

>Libre G: OFF
Libre D: OFF

```

Configuration de la fonction passage libre

Déverrouillage permanent du rotor pour le passage dans un sens donné. Réglages possibles:

- OFF - passage libre désactivé. Le passage n'est possible qu'après la réception d'un signal externe.
- ON - passage libre activé. Le portillon est déverrouillé dans la direction concernée.

Réglages par défaut: OFF

```

>Duree attent: 3

```

File d'attente

La longueur de la file d'attente correspond au nombre maximal de signaux de déclenchement qui peuvent être mémorisés à condition qu'ils soient envoyés à de courts intervalles.

Vous pouvez choisir des valeurs comprises entre 1 et 99.

Réglages par défaut: 3

```

>Duree dever: 6s

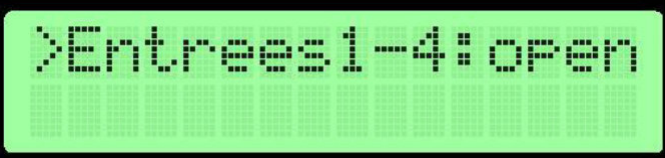
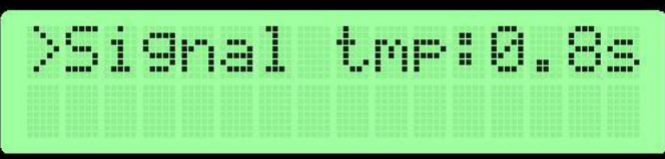
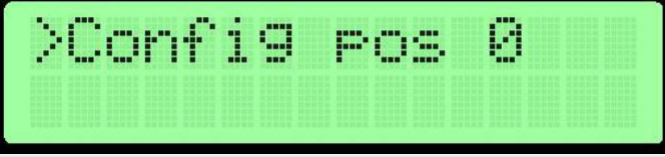
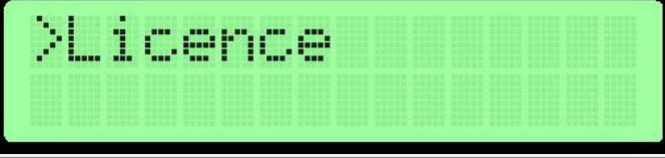
```

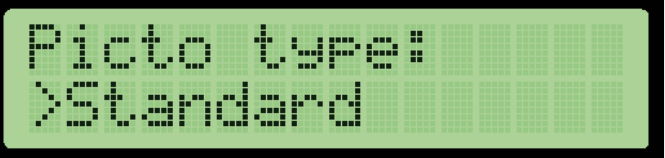
Configuration du temps de déverrouillage

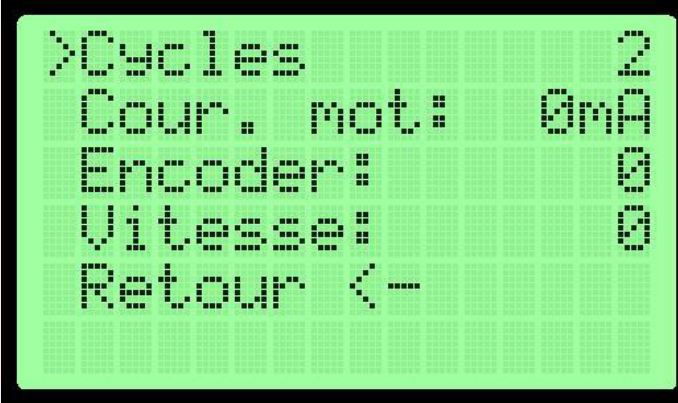
Le compteur de temps de déverrouillage est actionné dès la réception d'un signal de déclenchement. Après l'expiration du temps réglé, le rotor est reverrouillé.

Vous pouvez choisir des valeurs comprises entre 3 et 60 secondes.

Réglages par défaut: 6s

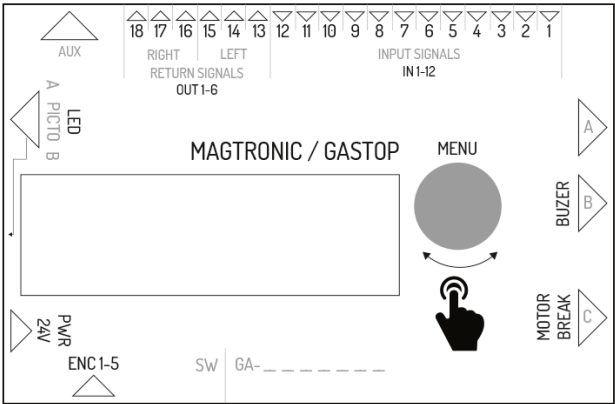
MENU RÉGLAGES	
	Configuration de la fonction des signaux d'entrée (IN 1-4) Le réglage IN 1-4 permet de définir la fonction des entrées 1-2 IN et IN 3-4. Configurations possibles: • open (ouvert) – entrée fonctionne comme déclenchement • free (libre) – le court-circuit sur une entrée déclenche la fonction passage libre dans la direction choisie • lock (bloquer) – le court-circuit sur une entrée bloque le module qui cesse de répondre aux signaux externes Réglages par défaut: open
	Configuration du type de signal de retour Ce réglage permet de définir le type de signal de retour émis. Configurations possibles: • OPN/REC – signal de rétroaction est envoyé immédiatement après le déverrouillage transition • CLS/END – signal de rétroaction est envoyé après passage de blocage • PAS – signal de rétroaction est envoyé lors de la détection d'une transition dans une direction donnée • STR – signal de rétroaction est envoyé après le début du mouvement du rotor
	Durée du signal de retour Vous pouvez choisir des valeurs comprises entre 0,5 et 1,5 s. Réglages par défaut: 0,8s
	Configuration de la position sortie (zéro) et calibrage Pour passer à la configuration de la position zéro, choisissez la fonction zero config. Ce mode, ainsi que celui de calibrage, est décrit ci-dessous.
	Calibrage Le sous-menu de calibrage permet de régler les paramètres nécessaires du mouvement des moteurs. Ces paramètres sont spécifiés ci-dessous. Option indisponible dans les portillons des séries GA, BASIC
	Réglages de la licence Sous-menu vous permet d'entrer une clé de licence déverrouiller une licence. En cas d'erreur de saisie de la clé, cette ligne du menu sera temporairement bloquée.
	Configuration des pictogrammes Le sous-menu de configuration des pictogrammes permet de configurer les pictogrammes d'information. Il est décrit ci-dessous.
	Enregistrement de la configuration • La fonction Save & Exit permet d'enregistrer les nouveaux réglages et de retourner au menu principal. • La fonction Cancel permet de supprimer les nouveaux réglages et de retourner au menu principal.

CONFIGURATION DES PICTOGRAMMES	
	Une fois dans le menu de configuration des pictogrammes, il y a deux options à choisir: • Standard – pictogrammes standard, • RGB – possibilité de choisir parmi 16 options de pictogrammes de passage ouvert (séparément pour la gauche et pour la droite) et 4 pour les pictogrammes de signalisation de passage fermé (séparément pour la gauche et pour la droite).

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

APPAREILS DE LA SÉRIE SG

DESCRIPTION DES CONNEXIONS DU MODULE DE CONTRÔLE



Nom de la sortie	Fonction dans le module de contrôle maître	Fonction dans le module de contrôle esclave
IN1	entrée de capteur optique 1	entrée de signal configurable direction gauche
IN2	masse - non utilisé	masse de signal d'entrée
IN3	entrée de capteur optique 2	entrée de signal configurable direction droite
IN4	masse - non utilisé	masse de signal d'entrée

Nom de la sortie	Fonction dans le module de contrôle maître	Fonction dans le module de contrôle esclave
IN5	entrée de capteur optique 3	entrée de signal de déclenchement direction gauche
IN6	masse - non utilisé	masse de signal d'entrée
IN7	entrée de capteur optique 4	entrée de signal de déclenchement direction gauche
IN8	masse - non utilisé	masse de signal d'entrée
IN9	entrée de capteur optique 5	entrée de signal d'incendie (normalement fermé)
IN10	masse - non utilisé	masse de signal d'incendie
IN11	entrée de capteur optique 6	non utilisé
IN12	masse - non utilisé	non utilisé
OUT1-2	non utilisé	signal de retour NO pour la direction gauche
OUT2-3	non utilisé	signal de retour NO pour la direction gauche
OUT4-5	non utilisé	signal de retour NO pour la direction droite
OUT5-6	non utilisé	signal de retour NO pour la direction droite
AUX	connecteur de communication entre les modules de contrôle maître - esclave	connecteur de communication entre les modules de contrôle maître - esclave
LED1-6	connecteur de contrôle des pictogrammes côté maître	connecteur de contrôle des pictogrammes côté esclave
PwR	alimentation 24VDC ou 24VAC	alimentation 24VDC ou 24VAC
ENC	connecteur d'encodeur de position du bras du module maître	connecteur d'encodeur de position du bras du module esclave
BREAK1-2	connecteur de contrôle de ventouse électromagnétique du module maître	connecteur de contrôle de ventouse électromagnétique du module esclave
MOTOR1-2	connecteur de contrôle de moteur du module maître	connecteur de contrôle de moteur du module esclave
BEEPER1-2	connecteur de contrôle de sirène d'alarme	non utilisé
FUSE	connecteur de fusible à action différée 5A	connecteur de fusible à action différée 5A

MENU RÉGLAGES

>Wait Pos.: Cent

Position du bras en mode d'attente

Réglage du bras en situation d'attente de passage. Si une position autre que centrale est choisie, l'appareil se verrouillera en déclenchant la sirène d'alarme en cas de tentative de passage non autorisé dans le sens d'ouverture du portillon. Il est recommandé d'utiliser ce réglage en combinaison avec la fonction de passage libre dans le sens concerné.

Réglage par défaut: Cen

>Fire al fun: L

Réglage du sens d'ouverture de l'appareil après la réception du signal d'incendie.

Réglage par défaut: L

CONFIGURATION DE LA POSITION ZÉRO

Zero Pos:
1

1. Position d'ouverture - mettre les bras en position ouverte (et valider en appuyant sur le bouton de l'encodeur, quel que soit le côté).
2. Position de fermeture - mettre les bras en position fermée et valider en appuyant sur le bouton de l'encodeur.
3. Position d'ouverture - mettre les bras en position ouverte, contraire à celle de l'étape 1, et valider en appuyant sur l'encodeur.

Master zero: OK

La quatrième étape de réglage des positions zéro consiste à les valider. Une fois le bouton de l'encodeur appuyé, on passe au menu de réglage. Le message « OK » confirmera que les positions zéro sont correctement réglées dans le module de contrôle maître.

Attention: Pour enregistrer les changements apportés, utiliser l'option « Enregistrer et quitter ». Cela ne concerne que le module maître. Les positions zéro dans le module esclave s'enregistrent dès la vérification positive de celles-ci.

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



Attention: Lors du réglage de la position zéro, le connecteur de moteur et de ventouse électromagnétique doit être déconnecté du module. Cela concerne aussi bien le côté maître qu'esclave parce que leurs positions zéro sont réglées en même temps!

Le réglage de la position zéro s'effectue simultanément pour le module maître et le module esclave à condition qu'ils soient bien communiqués entre eux. La vérification des données sur l'afficheur ne concerne que le module maître.

CALIBRAGE



Une fois dans le sous-menu de calibrage, il est possible de modifier des paramètres précis de l'algorithme de commande. Pour éditer la position, appuyez sur le bouton de l'encodeur et tournez-le pour diminuer ou augmenter la valeur éditée.

- k – détermine la vitesse générale du mouvement. Si le bras a une tendance à dépasser la position d'arrêt et à reculer par la suite, diminuez le paramètre. Augmentez-le si le bras se déplace trop lentement.
- u min – détermine la vitesse de déplacement. Si le bras n'atteint pas une position donnée, ce qui fait déclencher la sirène et bloquer momentanément le bras, augmentez le paramètre. Celui-ci doit être diminué si le bras a une tendance à dépasser la position.

Pour enregistrer les valeurs choisies, sélectionner l'option « Retour » et puis « Enregistrer et quitter ».

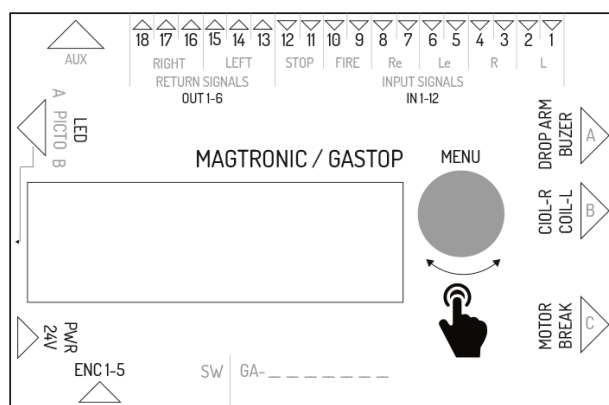
PREMIERE MISE EN SERVICE

Afin d'assurer la sécurité lors de la première mise en service, respectez les règles suivantes:

1. Avant de mettre l'appareil sous tension, assurez-vous que tous les câbles sont raccordés correctement.
2. Ne procéder pas au raccordement de la ventouse et du moteur qu'après s'être assuré que l'encodeur fonctionne correctement (menu – paramètres – encodeur – la valeur change avec la manipulation manuelle du bras).
3. Assurez-vous que les capteurs optiques sont bien raccordés (menu paramètres). Le chiffre 0 signifie que la barrière est interrompue et le 1 qu'elle ne l'est pas.
4. Les positions zéro sont réglées en usine. En cas de besoin de reréglage, déconnectez les connecteurs de ventouse et de moteur.
5. Tout mauvais raccordement des câbles de l'encodeur risque de provoquer un fonctionnement imprévisible de l'appareil. Prenez des précautions particulières lors de la mise en service de test.

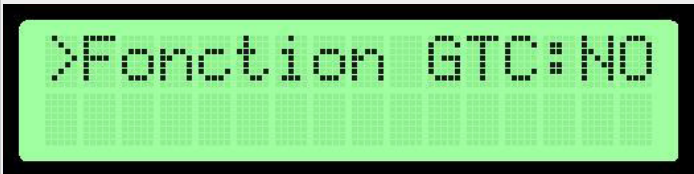
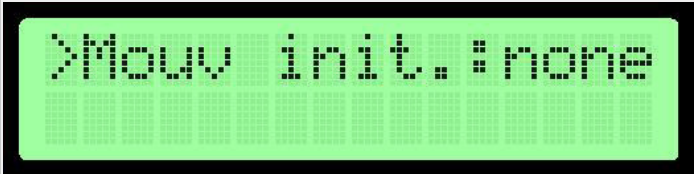
APPAREILS DES SÉRIES ba3/bR2/GA

DESCRIPTION DES CONNEXIONS DU MODULE DE CONTRÔLE



Symbol	Description
IN1-2	Connecteur d'entrée de signal externe pour le passage vers la droite. Signal actionné par court-circuit. La fonction de cette entrée est configurable depuis le menu du module de contrôle. Par défaut, elle est configurée comme autorisation de passage.
IN 3-4	Connecteur d'entrée de signal externe pour le passage vers la gauche. Signal actionné par court-circuit. La fonction de cette entrée est configurable depuis le menu du module de contrôle. Par défaut, elle est configurée comme autorisation de passage.
IN 5-6	Connecteur d'entrée de signal d'autorisation de passage vers la gauche. L'autorisation s'active à la suite du court-circuit de broches du connecteur.
IN 7-8	Connecteur d'entrée de signal d'autorisation de passage vers la droite. L'autorisation s'active à la suite du court-circuit de broches du connecteur.

Symbol	Description
IN 9-10	Connecteur d'entrée de signal d'incendie: Le signal peut être configuré comme NO (normalement ouvert) ou comme NC (normalement fermé) selon la configuration dans le menu. Après avoir reçu un signal d'incendie, l'appareil se met en mode de passage libre dans les deux sens.
IN 11-12	Connecteur d'entrée de signal de verrouillage. Après le court-circuit sur les entrées IN 11 et IN 12, le portillon se verrouille et ne réagit pas aux signaux de déclenchement.
OUT1-3	Connecteur de sortie de relais de signal de retour pour le passage vers la gauche. Il se compose de 3 broches émettant des signaux libres de potentiel NO et NC. La durée d'un signal et le moment de son actionnement peuvent être réglés dans le menu.
OUT 4-6	Connecteur de sortie de relais de signal de retour pour le passage vers la droite. Il se compose de 3 broches émettant des signaux libres de potentiel NO et NC. La durée d'un signal et le moment de son actionnement peuvent être réglés dans le menu.
AUX	Connecteur pour les modules d'extension
LED	Connecteur de sortie de signaux lumineux (pictogrammes) d'état de fonctionnement
PWR	Connecteur d'alimentation 24VAC ou 24 DC
FUSE	Connecteur de fusible - 5A à retardement
ENC	Connecteur d'encodeur de position du rotor du portillon (5 broches)
BREAK	Connecteur de sortie de tension de commande de la ventouse électromagnétique
MOTOR	Connecteur de sortie de tension de commande du moteur actionnant le rotor
COIL_L	Connecteur de sortie de tension de commande de circuits de verrouillage gauche
COIL_R	Connecteur de sortie de tension de commande de circuits de verrouillage droit
DROP ARM	Connecteur de sortie de tension de commande de tombantes bras
ENC_MEN	Encodeur rotatif avec bouton de menu

MENU RÉGLAGES	
	Configuration des bobines Deux options pour chaque bobine: - NOR - bobine normale: elle verrouille le rotor en cas de coupure d'alimentation. - REV - bobine réversible: le rotor reste déverrouillé en cas de coupure d'alimentation. Réglages par défaut: NOR
	Vitesse du rotor Ce réglage permet de définir la puissance du moteur de commande du rotor. Vous pouvez choisir des valeurs comprises entre 1 et 9. Réglages par défaut: 5 Option indisponible dans les portillons des séries GA, BASIC
	Fonction de signal d'incendie Le signal d'incendie peut fonctionner en modes normalement fermé ou normalement ouvert - NO - normalement ouvert - NC - normalement fermé Réglages par défaut: NO
	Configuration du mouvement d'initiation Ce réglage permet de définir si et dans quelle direction l'appareil doit effectuer le mouvement d'initiation. Configurations possibles: - L - mouvement à gauche - R - mouvement à droite - none (aucun) - pas de mouvement d'initiation Réglages par défaut: none Option indisponible dans les portillons des séries GA, BASIC

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

PREMIÈRE MISE EN SERVICE

Afin d'assurer la sécurité lors de la première mise en service, respectez les règles suivantes:

1. Avant de mettre l'appareil sous tension, assurez-vous que tous les câbles sont raccordés correctement.
2. Tout mauvais raccordement des câbles de l'encodeur peut causer des comportements imprévisibles de l'appareil. Soyez particulièrement vigilants lors de la mise en service de test.

DESCRIPTION DES FONCTIONS SUPPLÉMENTAIRES DU PROGRAMME MAG_GR1_V1.2.HEX, CHARGÉ DANS LES CONTRÔLEURS MAGTRONIK POUR LES PORTES HR / GR1.

Ajout de la possibilité de configurer des paramètres de mouvement supplémentaires:

- **U_MIN** : valeur de contrôle minimale - responsable du mouvement du bras autour du point zéro
La limite inférieure de contrôle que l'électronique donne au moteur dans la phase finale du mouvement. Si le moteur s'arrête avant d'atteindre la position cible, augmentez cette valeur.
- **U_MAX**: valeur maximale de contrôle - limitation de la puissance maximale donnée au moteur Si la porte accélère trop dans la phase initiale du mouvement, cette valeur doit être réduite.
- **TOLERANCE** : tolérance du point zéro.
Plage en points d'encodeur, reconnu comme une position fermée valide. Si un positionnement plus précis est nécessaire, il est possible de tester ce paramètre.
- **SPEED** : Valeur influençant la proportion dans laquelle le moteur est piloté en fonction de la distance du point indiqué. Ce paramètre reste inchangé par rapport à l'ancienne version du logiciel.

NL NEDERLANDS

INHOUDSOPGAVE

SOFTWARE VAN DE bESTURINGSEENHEID	54
TECHNISCHE GEGEVENS	54
GLObALE FUNCTIES	54
NAVIGATIE	54
HOOFDSCHERM	55
HOOFDMENU	55
PARAMETERMENU	55
INSTELLINGENMENU	55
PICTOGRAMCONFIGURATIE	56
LICENTIEMENU	57
TESTMODUS	57
APPARATEN UIT DE SG-SERIE	57
bESCHRIJVING VAN DE INGANGEN VAN DE bESTURINGSEENHEID	57
INSTELLINGENMENU	58
NULPOSITIE	58
KALibRATIE	59
EERSTE KEER OPSTARTEN	59
APPARATEN UIT DE SERIES bA3/bR2/GA	59
OMSCHRIJVING VAN DE INGANGEN VAN DE bESTURINGSEENHEID	59
NULPOSITIE	61
KALibRATIE	61
EERSTE KEER OPSTARTEN	61

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

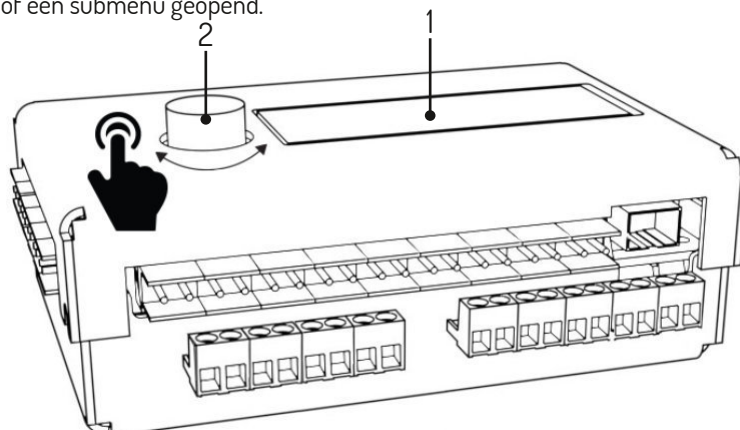
- Ingangssignalen van de besturingseenheid – Kortsluitingssignaal voor de massa van de betreffende ingangspin met een potentiaal van 5V. Dit signaal moet zich binnen een bereik van 0,2 s tot 1 s bevinden.
- Uitgangssignalen van de besturingseenheid – Dit zijn kortsluitingssignalen zonder potentiaal. 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

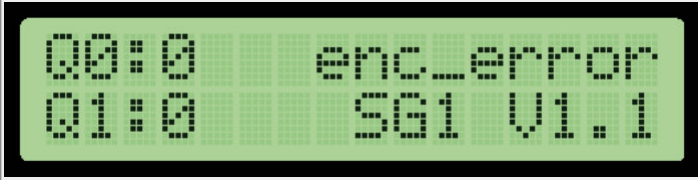
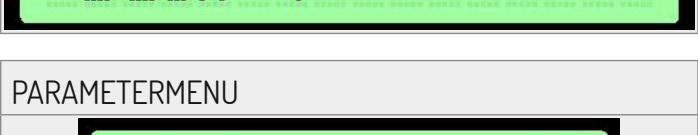
De globale functies zijn gezamenlijke functies voor alle apparaattypen. In rubrieken met betrekking tot concrete apparaatseries worden functies beschreven die uitsluitend van toepassing zijn op een concrete serie.

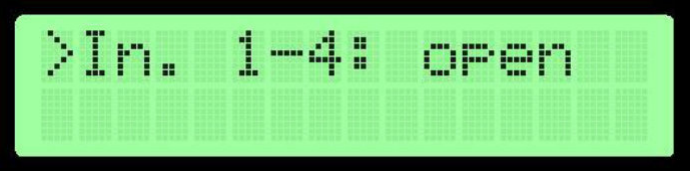
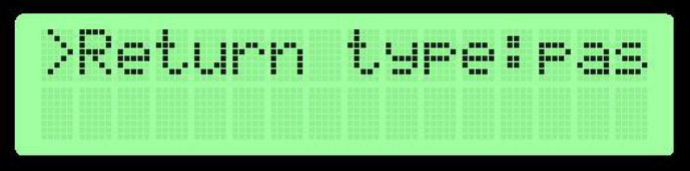
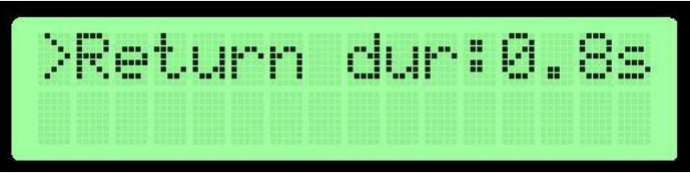
NAVIGATIE

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 linkerzijde wordt de stand van rijen weergegeven (Q0 voor de rij in linkerrichting, Q1 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 deblokkering 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 deblokkeringstijd De tijdmeter voor deblokkering 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	
	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 vrijdoorgangsfunctie in de gegeven richting • lock- kortsluiting van een van de ingangen leidt tot blokkering van de besturingseenheid na externe signalen in de gegeven richting voor ingangen 5-6 en 7-8. Standaardconfiguratie: open
	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 deblokkering van de doorgang • CLS/END- het retoursignaal wordt verstuurd na blokkering van de doorgang • 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
	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
	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.
	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.
	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.
	Pictogramconfiguratie In dit submenu kunnen informatiepictogrammen worden geconfigureerd. Dit wordt beschreven in de volgende punten.
	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	
	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

```
Licence: 1234
>Pin: 0000
```

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.

```
>Ok
Cancel
```

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.

```
>Limit: None
Ok
```

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 x1000

TESTMODUS

```
>Cycles: 10
Motor I: 0mA
Enc: 0
Enc vel: 0
Back <-
```

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.

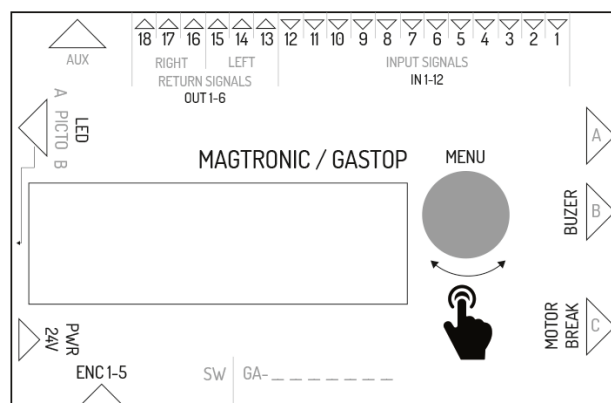
In de apparaten van de serie BA3, BR2 en GA is deze modus alleen van toepassing op apparaten die zijn uitgerust met ondersteuning van de rotorbeweging.



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	
	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
	Configuratie van de brandveiligheidsfunctie Instelling van de richting waarin het apparaat wordt geopend na ontvangst van een brandveiligheidssignaal. Standaardinstelling: L

NULPOSITIE	
	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.
	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.

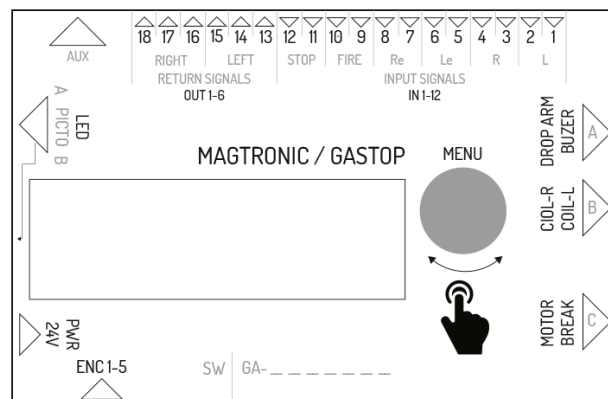
EERSTE KEER OPSTARTEN

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.

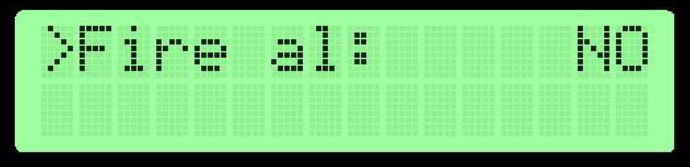
APPARATEN UIT DE SERIES bA3/bR2/GA

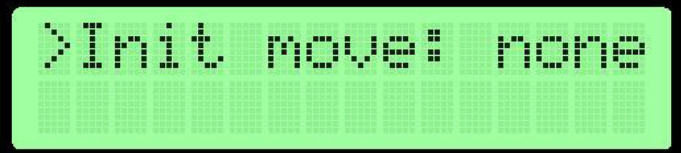
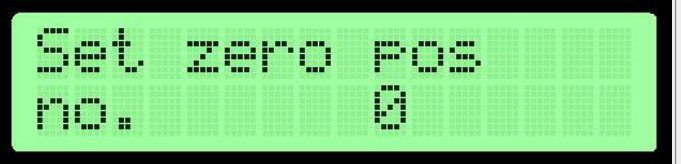
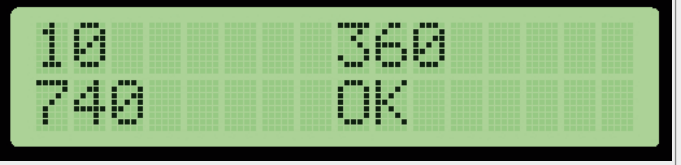
OMSCHRIJVING VAN DE INGANGEN VAN DE BESTURINGSEENHEID



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.
OUT1-3	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