

K5

K5



Moduł wyświetlania i obsługi



OSTROŻNIE!
Przed podłączeniem i/lub odłączeniem modułów dodatkowych należy odłączyć od centrali napięcie sieciowe!



OSTROŻNIE!
Dodatkowa płyta elektroniczna K5 jest przeznaczona do użytku wyłącznie z płytami głównymi UST1+ K2, UST1K i UST1K-FU!



Instrukcja i wskazówki na temat instalacji i eksploatacji

Cała instrukcja obsługi zawiera instrukcje dotyczące obsługi odpowiednio silnika oraz właściwej centrali sterowniczej. Podczas lektury instrukcji do tego modułu dodatkowego należy również brać pod uwagę instrukcję obsługi centrali sterowniczej!

Nice

MONTAŻ - USTAWIENIA

Na gwintowane pręty nałożyć cztery elementy dystansowe w rozmiarze 16 mm (na K3 18 mm) i za pomocą tych prętów założyć na płytę główną moduł K5.

Jeżeli brama jest całkowicie zamknięta, należy ją otworzyć za pomocą korby lub łańcucha awaryjnego na około 50 cm, aby nie dopuścić, by w przypadku odwrotnego kierunku obrotów liny nośne spadły z bębnow (bramy sekcyjne) lub aby brama nie rozwinęła się za bardzo (bramy zwijane).

Podłączyć napięcie (włożyć wtyczkę CEE).

Na ekranie wyświetla się wersja zainstalowanego oprogramowania.



Jeżeli nie podano inaczej, w dalszym tekście mowa zawsze o przyciskach DO GÓRY (↑) i NA DÓŁ (↓) modułu K5.



Ustawianie pozycji końcowych

Ustawić wyłącznik DIP 4 na „ON”.

Górne, poziome segmenty wyświetlacza migają.



Ustawianie górnej pozycji końcowej

Za pomocą przycisków DO GÓRY i NA DÓŁ (*na pokrywie centrali*) w trybie manualnym (z przytrzymaniem przycisku) ustawić bramę w pozycji górnej końcowej. Zapisać tę pozycję w pamięci, naciskając krótko przycisk DO GÓRY lub NA DÓŁ na module K5.



Teraz migają dolne segmenty poziome.

Ustawianie dolnej pozycji końcowej

Za pomocą przycisków DO GÓRY i NA DÓŁ (*na pokrywie centrali*) w trybie manualnym ustawić bramę w pozycji dolnej końcowej. Zapisać tę pozycję w pamięci, naciskając krótko przycisk DO GÓRY lub NA DÓŁ na module K5.

Teraz migają segmenty poziome na środku.



Jeżeli nie chcemy ustawiać otwierania częściowego, należy ustawić wyłącznik DIP 4 NA OFF.

Kontynuować **tryb ustawiania** !

Aby ustawić otwarcie częściowe, teraz - za pomocą przycisków DO GÓRY i NA DÓŁ (*na pokrywie centrali*) - ustawić wymaganą szerokość otwarcia częściowego i zatwierdzić tę pozycję za pomocą przycisku DO GÓRY lub NA DÓŁ na module K5.

Teraz wyświetlacz gaśnie.

Ustawić wyłącznik DIP 4 na „OFF”.



Tryb ustawiania

Na wyświetlaczu miga komunikat **Einr**!

Przesunąć bramę DO GÓRY (na pozycję krańcową górną) lub NA DÓŁ (na pozycję krańcową dolną), aż komunikat



Einr zgaśnie!

W razie potrzeby wykonać „regulację dokładną” za pomocą parametrów 3, 4 i 5.

Więcej informacji znajduje się w instrukcji centrali.

Parametr 3 = ustawianie pozycji końcowej górnej

Parametr 4 = ustawianie pozycji końcowej dolnej

UWAGA!

Podczas programowania pozycji końcowej dolnej centrala sterownicza automatycznie ustawia wyłącznik krańcowy wstępny na około 5 cm nad pozycją końcową dolną!



Parametr 5 = ustawianie otwarcia częściowego Zmiana kierunku zliczania impulsów enkodera

DIP 3+4 na ON = wyświetlanie kierunku zliczania



jeżeli segment poziomy jest skierowany do góry = nacisnąć przycisk DO GÓRY

jeżeli segment poziomy jest skierowany na dół = nacisnąć przycisk NA DÓŁ



Następnie wszystkie wyłączniki DIP ustawić na „OFF”. Na wyświetlaczu wyświetla się STOP.

USTAWIENIA



Wyświetlanie pozycji bramy i parametrów

Ustawić wyłącznik DIP 1 na „ON”.

Za pomocą przycisków DO GÓRY i NA DÓŁ ustawić parametr 0.



Uwaga: poniższa procedura może zostać przeprowadzona tylko za pomocą wyłącznika krańcowego elektronicznego!



Ustawić wyłączniki DIP 1-4 na „OFF”. Na wyświetlaczu pokazana zostaje aktualna pozycja bramy.



Jeżeli ustawimy wyłączniki DIP 1-4 na „OFF”, a następnie nacisniemy przycisk DO GÓRY, na wyświetlaczu pokazana zostanie pozycja końcowa górna.



Jeżeli ustawimy wyłączniki DIP 1-4 na „OFF”, a następnie nacisniemy przycisk NA DÓŁ, na wyświetlaczu pokazana zostanie pozycja końcowa dolna.



Wyłącznik DIP 1 na „ON”

Wyświetlanie numeru parametru

Wyłącznik DIP 1 na „ON” - przycisk **DO GÓRY** zwiększa numer **parametru**.

Wyłącznik DIP 1 na „ON” - przycisk **NA DÓŁ** zmniejsza numer **parametru**.



Wyłącznik DIP 1 na „ON” - jednoczesne naciśnięcie przycisków **DO GÓRY** i **NA DÓŁ** powoduje, iż numer parametru **zostaje ustawiony na 0**.

Zmiana wybranych parametrów

Po wpisaniu wymaganego numeru parametru ustawić wyłączniki DIP 1 + 4 na „ON” - powoduje to wyświetlenie wybranego parametru.



Jeżeli wyłączniki DIP 1+4 są ustawione na „ON” - naciśnięcie przycisku **NA DÓŁ** powoduje, iż wartość parametru **zmniejsza się**.

Jeżeli wyłączniki DIP 1+4 są ustawione na „ON” - naciśnięcie przycisku **DO GÓRY** powoduje, iż wartość parametru **zwiększa się**.

Jeżeli wyłączniki DIP 1+4 są ustawione na „ON” - jednoczesne **naciśnięcie** przycisków **DO GÓRY** i **NA DÓŁ** powoduje, iż wartość parametru **zostaje skasowana**.

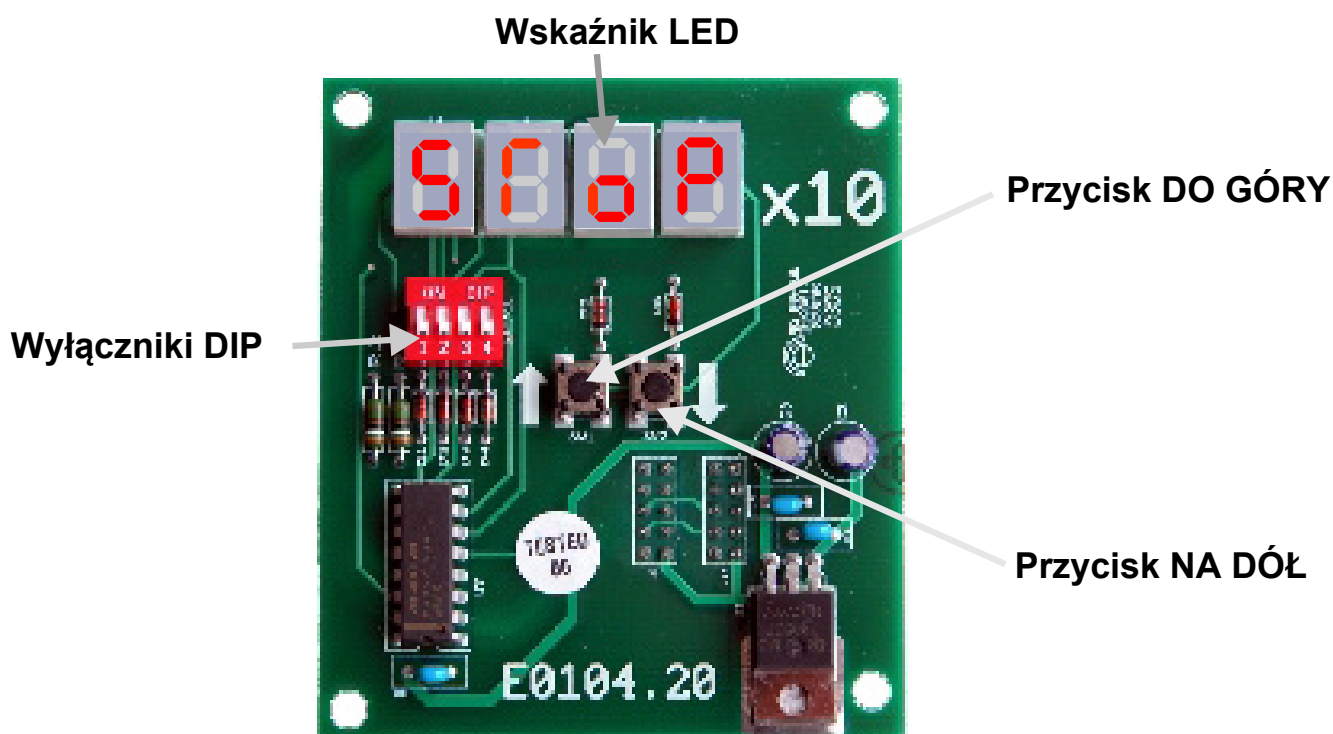
Aby szybciej modyfikować parametry:

Przytrzymać przycisk wciśnięty przez 1 sekundę. Z każdą sekundą wartość zwiększa się o 10.

Przytrzymać przycisk wciśnięty przez 3 sekundy. Z każdą sekundą wartość zwiększa się o 100.

Przytrzymać przycisk wciśnięty przez 6 sekund. Z każdą sekundą wartość zwiększa się o 1000.

Karta K5



USTAWIENIA

Kod PIN - Ustawianie i zapisywanie

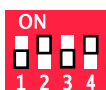
Za pomocą **kodu PIN** można blokować możliwość modyfikacji parametrów. W ten sposób blokowane są również wyłączniki DIP płyty głównej i modułów K3, K3A, K5, K6 i K7.

Ustawić wyłącznik DIP 2 na „ON”.

Na wyświetlaczu pojawia się C1. Jeżeli nie wpisano kodu PIN, należy ustawić C2. W tym celu nacisnąć przycisk DO GÓRY.

**Następnie ustawić wyłącznik DIP 4 na „ON”.**

Teraz, za pomocą przycisków DO GÓRY i NA DÓŁ, wpisać kod PIN.

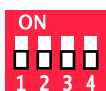
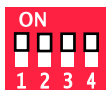


Poszczególne pozycje można też wpisywać pojedynczo, jeżeli wyłączniki DIP 2 i 3 są ustawione na „ON”.

Za pomocą przycisku NA DÓŁ wybieramy pozycję, a za pomocą przycisku DO GÓRY zmieniamy wartość.

Zapisywanie kodu PIN w pamięci

Ustawić wszystkie wyłączniki DIP na ON i nacisnąć jednocześnie przyciski DO GÓRY i NA DÓŁ tak długo, aż ustawiona wartość zacznie migać na wyświetlaczu.



Następnie wszystkie wyłączniki DIP ustawić na OFF i wyłączyć napięcie (wyjąć wtyczkę), a potem włączyć ponownie.

Kod PIN został zapisany!

Po wpisaniu kodu PIN zablokowane są wszystkie możliwości ustawiania/modyfikacji parametrów oraz funkcje (również funkcje wyłącznika DIP na płycie głównej).

Zmiana kodu PIN - Aktywacja ustawiania funkcji

Jeżeli centrala sterownicza została zablokowana za pomocą kodu PIN w celu uniemożliwienia nieautoryzowanych modyfikacji, należy:

ustawić wyłącznik DIP 2 na ON.

Na wyświetlaczu pojawia się C1.

Nie można przełączyć na parametr 2 za pomocą przycisku DO GÓRY i/ani przycisku NA DÓŁ!



Teraz ustawić wyłącznik DIP 4 na „ON”.

Teraz, za pomocą przycisków DO GÓRY i NA DÓŁ, wpisać kod PIN!

Jeżeli wyłączniki DIP 2 + 3 są ustawione na „ON”, poszczególne pozycje można też wpisywać pojedynczo.



Teraz, za pomocą przycisków DO GÓRY i NA DÓŁ, można zmieniać cyfry poszczególnych pozycji.

Na koniec ustawić WSZYSTKIE wyłączniki DIP na „ON”. Nacisnąć jednocześnie przyciski DO GÓRY i NA DÓŁ, aż wskaźnik zacznie migać: kod PIN został potwierdzony.



Teraz znowu można wyświetlać parametry i ustawiać funkcje.

Kasowanie pamięci EPROM (resetowanie do ustawienia fabrycznego)**Ustawić wyłączniki DIP 1-3 na „ON”.****EE_0** Reset dla bram sekcyjnych i rolowanych.

Aby zresetować, nacisnąć jednocześnie przyciski DO GÓRY i NA DÓŁ!

Po upływie 2 sekund zostają przywrócone ustawienia fabryczne pamięci EPROM (wartości domyślne są podane na liście parametrów).

Następnie centrala sterownicza uruchamia się ponownie.**Ustawić wyłącznik DIP 4 na „ON”.****EE_1** Reset dla bram sterowanych silnikiem z inwerterem.

Aby zresetować, nacisnąć jednocześnie przyciski DO GÓRY i NA DÓŁ!

Po upływie 2 sekund zostają przywrócone ustawienia fabryczne pamięci EPROM (wartości domyślne są podane na liście parametrów).

Działanie z inwerterem wymaga ustawienia parametrów P7, 8, 9, 13, 15 i 22 (**wg instrukcji**), natomiast pozostałe parametry należy ustawić w zależności od projektu.

TRYB WYŚWIETLANIA (parametr 29)**Ustawianie pozycji końcowej - przedstawiane za pomocą migania!**

Pozycja końcowa NA GÓRZE



Pozycja końcowa NA DOLE



Otwarcie częściowe

**Pozycje końcowe z P29 = 0 (standard)**

Pozycja końcowa NA GÓRZE



Pozycja końcowa NA DOLE



Otwarcie częściowe

**Pozycje końcowe z P29 = 1 (test)**

Pozycja końcowa NA GÓRZE



Pozycja końcowa NA DOLE



Otwarcie częściowe

**Ruch bramy z P29 = 2 (test)**

BRAMA ruch OTWIERANIA



BRAMA ruch ZAMYKANIA



TRYB WYŚWIETLANIA

Jeżeli wartość parametru P29 zostanie ustawiona na 1 (test), status wejść jest przedstawiany w następujący sposób:
P29 = 1

E 1 0 1	Przycisk NA DÓŁ
E 1 0 2	Przycisk DO GÓRY
E 1 0 3	Przycisk impulsów lub wyłącznik aktywowany przez pociągnięcie
E 1 0 4	Zadziałanie fotokomórek
E 1 0 7	Sygnal radiowy
E 1 1 b	Wejście awaryjne
E 3 6 0	Zadziałanie dolnej listwy krawędziowej

OSTRZEŻENIA

- Cała podana charakterystyka dotyczy temperatury 20°C (± 5°C).
- Spółka Nice zastrzega sobie prawo do wprowadzania w każdej chwili wszelkich modyfikacji produktu, które uzna za niezbędne, przy zachowaniu niezmiennych funkcji oraz przeznaczenia.

LISTA PARAMETRÓW

Podstawowe parametry centrali sterującej są oznaczone numerami. Dzięki modułowi K5 można je wyświetlać i modyfikować (o ile w tabeli nie są oznaczone jako „Read Only/Tylko do odczytu” - ro).

Poniższa lista dotyczy wersji oprogramowania 3.74 (0.51). Listę parametrów dla kolejnych wersji można zamówić w naszym serwisie pomocy technicznej.

Nr	Nazwa	Jednostka	Wart. min.	Wart. maks.	Domyślnie, standardowo	Domyślnie, do bram szybkich	Wył. krańc. mech.	Wył. krańc. elektr.	Moduł K2
0	Wskaźnik pozycji i wyłącznika krańcowego Przycisk Do góry: wskaźnik wył. krańc. górnego Przycisk Na dół: wskaźnik wył. krańc. dolnego Oba: wskaźnik wył. krańcowego wstępnego	Liczba	ro	-	-	-	-	x	x
1	Pozycja bramy	Liczba	0	9999	0	0	x	x	x
2	Serwisowanie bramy	Liczba	0	9999	2000	3500	x	x	x
3	Wyłącznik krańcowy górny	Liczba	0	8191	Off	Off	-	x	x
4	Wyłącznik krańcowy dolny	Liczba	0	8191	Off	Off	-	x	x
5	Wył. krańcowy w połowie wysokości otwarcia	Liczba	0	8191	Off	Off	-	x	x
6	Odległość wył. krańcowego wstępnego	Liczba	1	200	50	50	-	x	x
7	Odległość wył. krańcowego bezpieczeństwa	Liczba	0	5000	200	250	-	x	x
8	Odległość górnego punktu hamowania	Liczba	0	5000	0	700	-	x	x
9	Odległość dolnego punktu hamowania	Liczba	0	5000	0	700	-	x	x
10	Dodatkowy skok w pozycji górnej	Liczba	0	200	50	50	-	x	x
11	Dodatkowy skok w pozycji dolnej	Liczba	0	200	50	50	-	x	x
12	Średni czas pracy bramy	1/10 s	ro	-	-	-	x	x	x

Nr	Nazwa	Jednostka	Wart. min.	Wart. maks.	Domyślnie, standardowo	Domyślnie, do bram szybkich	Wył. krańc. mech.	Wył. krańc. elektr.	Moduł K2
13	Tryb kontroli czasu pracy 0 = Off 1 = Automatyczny (tylko w przypadku wył. krańc. elektronicznego) 2 = Ręczny 3 = Ręczny, dla bram szybkich		0	3	2	3	x	x	x
14	Maksymalny czas całkowitego otwarcia	Sek	0	240	200	5	x	x	x
15	- Maksymalny czas częściowego otwarcia - Maksymalny czas całkowitego otwarcia dla bram szybkich (P13=3)	Sek	0	240	60	3	-	x	x
16	Ostatni zmierzony czas ruchu bramy	Sek	ro	-	-	-	x	x	x
17	Opcje centrali UST1 z modułem K2: 0 = Standard 1 = Rampa załadunku 2 = Brak podłączonej dolnej listwy krawędziowej, opuszczanie tylko w trybie ręcznym z przytrzymaniem przycisku 3 = Brak podłączonej dolnej listwy krawędziowej, opuszczanie możliwe również w trybie automatycznym 4 = Automatyczne cykle bramy (test); Czas oczekiwania odpowiada czasowi zamykania 5 = Podnoszenie i opuszczanie w trybie manualnym z przytrzymaniem przycisku 6 = Wyłączenie fotokomórek naściennych pod połową wysokości otwarcia 7 = Przycisk zatrzymywania nie przerywa zamykania automatycznego 8 = Opcje 6+7 9 = Listwa krawędziowa dolna ze sterowaniem radiowym, test z K3 10 = Jak opcja 7 i jednocześnie, po zresetowaniu z powodu błędu, brak testu listwy krawędziowej dolnej poniżej pozycji wyłącznika krańcowego wstępnego		0	10	0	0	x	x	x
17	Opcje centrali UST1 z modułem K1E 0 = Standard 5 = Podnoszenie i opuszczanie w trybie manualnym z przytrzymaniem przycisku 7 = Przycisk zatrzymywania nie przerywa zamykania automatycznego		0	7	0	0	-	x	-
18	Wyłączenie zamykania automatycznego po zadziałaniu dolnej listwy krawędziowej 0 = Wyłączenie natychmiastowe 1-5 = Wyłączenie po n próbach		0	5	3	3	x	x	x
19	Maksymalne dostosowanie do terenu	Wzr.	0	240	5	5	-	x	x
20	Czas oczekiwania w przypadku ruchu w kierunku przeciwnym	Sek	0	240	0	0	x	x	x
21	Opcje sygnału radiowego: 0 = Tryb normalny, tak jak przycisk impulsowy 1 = Tak samo jak przycisk DO GÓRY wewnątrz 2 = Tak samo jak przycisk DO GÓRY zewnątrz 3 = Nie jest zajęty 4 = Radio Nice (stary) impuls 5 = Radio Nice (stary) DO GÓRY wewnątrz 6 = Radio Nice (stary) DO GÓRY zewnątrz 7 = Nie jest zajęty 8 = Radio Nice impuls 9 = Radio Nice DO GÓRY wewnątrz 10 = Radio Nice DO GÓRY zewnątrz		0	6	0	0	x	x	x

Nr	Nazwa	Jednostka	Wart. min.	Wart. maks.	Domyślnie, standardowo	Domyślnie, do bram szybkich	Wyt. krańc. mech.	Wyt. krańc. elektr.	Moduł K2
22	Opcje przełącznika K4 (czerwony semafor) 0 = Czerwony semafor 1 = Aktywacja wyłączników krańcowych bezpieczeństwa Przełącznik czerwonego semafora jest zamknięty, chyba że wyłączniki krańcowe bezpieczeństwa zostaną uruchomione. 2 = Alarm otwartej bramy. Przełącznik zamyka się, jeżeli brama pozostaje otwarta przez ponad 30 sekund lub jeżeli zostanie naciśnięty wyłącznik zatrzymania awaryjnego. 3 = Przełącznik hamulca dla bram szybkich Odpowiednie czasy są ustawiane w P37-P40 4 = Semafor czerwony tak jak w 0, światło ciągle, niemigające.		0	3	0	3	-	x	x
23	Opcje wyjścia bezpotencjałowego K3 pozycja końcowa dolna 0 = Wskaźnik pozycji końcowej dolnej 1 = Wyjście błędu światło statyczne 2 = Wyjście błędu miganie 3 = Wyjście impulsu rozpoczęcia ruchu bramy 4 = Automatyczne zablokowanie bramy 5 = Zamknięcie ręczne blokady bramy 6 = Otwarcie ręczne blokady bramy		0	4	0	0	x	x	x
24	Opcje wyjścia bezpotencjałowego K3 pozycja końcowa górna 0 = Wskaźnik pozycji końcowej górnej 1 = Wyjście błędu światło statyczne 2 = Wyjście błędu miganie 3 = Wyjście impulsu rozpoczęcia ruchu bramy 4 = Automatyczne zablokowanie bramy 5 = Zamknięcie ręczne blokady bramy 6 = Otwarcie ręczne blokady bramy		0	4	0	0	x	x	x
25	Opcja automatycznego dostosowania do terenu 0 = Ograniczenie do pozycji końcowej dolnej 1 = Korekta również w kierunku na dół		0	1	1	1	-	x	x
26	Ograniczenie automatycznego dostosowania do terenu w kierunku na dół Wartość domyślna (P4-50) jest ustawiana po wyregulowaniu wyłączników krańcowych	Wzr.	0	8191	P4-50	P4-50	-	x	x
27	Czas wstępnego ostrzeżenia semafora dla bramy zamkniętej	1/10 sek	0	240 (24 sek)	40	40	x	x	x
28	Przedłużenie czasu zamykania bramy Pozycje 6-9 (60 – 240 sekund) są przedłużane o współczynnik z P28.	Współczynnik	1	240	1	1	x	x	x
29	Opcja wskaźnika działania na K5 0 = Wskaźnik standardowy 1 = Wyłącznik krańcowy w trybie test Dodatkowy wskaźnik wejść 2 = Wskaźnik ruchu bramy w trybie test		0	2	0	0	x	x	x
30	Opcja detektora pętli indukcyjnych dla pojazdów (K7) 0 = Brak podłączonych detektorów 1 = Podłączony pierwszy kanał Otwarcie bramy po zadziałaniu pętli 2 = Dwa kanały z pętlą tylko w jednym kierunku 3 = Dwa kanały z pętlą w obu kierunkach 4 = Dwa kanały z zatrzymaniem ruchu w kierunkach przeciwnych 5 = Podłączony pierwszy kanał Zamknięcie bramy, kiedy pojazd opuszcza pętlę 6 = Dwa kanały, oba otwierają bramę Brama zamyka się automatycznie		0	6	0	0	x	x	x

Nr	Nazwa	Jednostka	Wart. min.	Wart. maks.	Domyślnie, standardowo	Domyślnie, do bram szybkich	Wyt. krańc. mech.	Wyt. krańc. elektr.	Moduł K2
31	Czas oczekiwania (zamknięcie) w przypadku ruchu w przeciwnych kierunkach	Sek	0	240	0	0	x	x	x
32	Opcja wejście 1 na K3 0 = Zamykanie automatyczne 1 = Tryb manualny z przytrzymaniem przycisku 2 = Sygnalizator pożaru		0	2	0	0	x	x	x
33	Opcja wejście 2 na K3 0 = Połowa wysokości otwarcia 1 = Tryb manualny z przytrzymaniem przycisku 2 = Sygnalizator pożaru 3 = Połowa wysokości otwarcia z opcją otwarcia całkowitego bramy za pomocą przycisku OTWÓRZ.		0	3	0	0	x	x	x
34	Opcja przełącznik pozycji końcowej na K4 0 = Wskaźnik pozycji końcowych i/lub punktów hamowania na górze i na dole 1 = Opcja ruchu szybkiego/wolnego dla urządzenia wykonującego powolny rozruch Połączenie 4, 5, 6 = On Off Połączenie 1, 2, 3 = Szybko / wolno		0	1	0	0	-	x	x
35	Maksymalna regulacja skoku dodatkowego	Wzr.	0	240	2	2	-	x	x
36	Minimalna wysokość otwarcia wyrażona procentowo dla aktywacji automatycznego dostosowania do terenu	%	0	100	30	30	-	x	x
37	Opóźnienie włączenia hamulca podczas ruchu do góry	10 ms	0	240	12	10	x	x	x
38	Opóźnienie wyłączenia hamulca podczas ruchu do góry	10 ms	0	240	4	4	x	x	x
39	Opóźnienie włączenia hamulca podczas ruchu na dół	10 ms	0	240	12	10	x	x	x
40	Opóźnienie wyłączenia hamulca podczas ruchu na dół	10 ms	0	240	4	4	x	x	x
41	Dodatkowy skok początkowy na górze	Wzr.	ro	-	-	-	-	x	x
42	Dodatkowy skok początkowy na dole	Wzr.	ro	-	-	-	-	x	x
43	Opóźnienie dla wejścia K3 OTWIERANIE zewnątrz	1/10 sek	0	255	0	0	x	x	x
44	Opóźnienie odwrócenia kierunku ruchu przy zmianie kierunku obrotów	10 ms	6	250	70	70	x	x	x
45	Opóźnienie odwrócenia kierunku ruchu z listwą krawędziową dolną	10 ms	3	250	6	6	x	x	x
46	Zamykanie automatyczne	Sek	0	250	0	0	x	x	x
47	Opcje wyjść przełącznika K3 czujnika zerwania linki 0 = Test czujnika zerwania linki 1 = Test listwy krawędziowej dolnej sterowanej radiowo 2 = Test fotokomórek naściennych		0	2	0	0	x	x	x
48	Opcje K3 semafora, dla ruchu w kierunkach przeciwnych przy otwarciu bramy 0 = Semafor miga 1 = Semafor nie miga		0	2	0	0	x	x	x
49	Licznik trybu boot		0	0	0	65535	x	x	x
50	Wybór silnika 0 = Standard 1 = Z inwerterem i wejściami cyfrowymi 2 = Z inwerterem, komunikacja za pomocą RS485		0	2	0	1	-	x	x

	Wył. DIP3 = OFF	Wył. DIP3 = ON	P17 = 0,1	P17 = 2	P17 = 2	P17 = 5
UST1-K2	Alarm wstępny semafora		Listwa krawędziowa dolna podłączona; Opuszczanie w trybie automatycznym	Brak podłączonej dolnej listwy krawędziowej; Opuszczanie w trybie manualnym	Brak podłączonej listwy krawędziowej; Opuszczanie w trybie automatycznym	Podnoszenie i opuszczanie tylko w trybie manualnym
UST2	Opuszczanie w trybie manualnym; Brak podłączonej listwy krawędziowej dolnej	Opuszczanie w trybie automatycznym; Kontrola dolnej listwy krawędziowej	Wył. DIP3 ma pierwszeństwo	Brak podłączonej dolnej listwy krawędziowej	Brak podłączonej dolnej listwy krawędziowej	Podnoszenie i opuszczanie tylko w trybie manualnym
K1E	Opuszczanie w trybie manualnym	Opuszczanie w trybie automatycznym				Podnoszenie i opuszczanie tylko w trybie manualnym

PARAMETRY – INFORMACJE DODATKOWE

Automatyczne cykle bramy P17 = 4

Po ustawieniu parametru P17 = 4 bramę można otwierać i zamykać automatycznie (tryb testowy).

Czas oczekiwania między ruchami wynosi tyle, ile czas ustawiony dla zamknięcia automatycznego. Automatyczne zamknięcie nie wymaga aktywacji wejścia na K3. Tryb automatyczny zostaje przerwany w przypadku błędu lub za pomocą przycisku zatrzymania. W takim przypadku P17 należy ustawić na 0.

Sygnalizator pożaru P32 lub P33 = 2

W parametrach P32 lub P33, zamiast „Zamykania automatycznego” i/lub „Połowy wysokości otwarcia” można dowolnie zdefiniować wejście dla sygnalizatora pożaru. Aktywacja sygnalizatora pożaru powoduje zasygnalizowanie błędu 19 i rozpoczęcie automatycznego zamykania. Jeżeli zadziała dolna listwa krawędziowa, brama otwiera się tylko wtedy, gdy parametr P18 ma wartość różną od zera. Automatyczne zamykanie powtarza się tyle razy, ile wskazuje P18. Czas oczekiwania na zamknięcie wynosi zawsze 5 sekund, niezależnie od przełącznika na K2 (krótszy czas zamykania). Jeżeli podczas ostatniej próby dolna listwa krawędziowa znowu zadziała, brama zatrzymuje się na wysokości przeszkody.

Podczas zamykania bramę można zatrzymać za pomocą przycisku zamykania. Po upływie 5 sekund brama ponownie próbuje się zamknąć.

Korekta skoku dodatkowego - Powiązane parametry: P10, P11, P35, P41, P42

Pojęcie „dodatkowy skok” oznacza odcinek między punktem dezaktywacji przekaźnika a punktem rzeczywistego zatrzymania bramy. Do korekty skoku dodatkowego niezbędny jest wyłącznik krańcowy elektroniczny. Korekta skoku dodatkowego sprawia, iż brama zatrzymuje się najbliżej, jak to tylko możliwe ustawionego wyłącznika krańcowego. Korekty dodatkowego skoku nie należy mylić z automatycznym dostosowaniem do terenu. Dostosowanie bowiem nie koryguje wyłączników krańcowych, lecz tylko punkty, w których motoreduktor jest wyłączany. Punkty te znajdują się trochę przed wyłącznikami krańcowymi.

Skok dodatkowy jest mierzony i zapisywany przy każdym zatrzymaniu w miejscu wyłącznika krańcowego dolnego i/lub górnego, w celu wykorzystania do kierowania otwieraniem i zamykaniem. Aktualną wartość dodatkowego skoku można odczytać w parametrach P10 i P11. Następnym razem skok dodatkowy jest dodawany do pozycji wyłącznika krańcowego jako korekta.

Automatyczną regulację skoku dodatkowego można filtrować za pomocą parametru P35. W parametrze P35 ustawiana jest maksymalna regulacja skoku dodatkowego. W ten sposób zapobiega się nadmiernej regulacji skoku dodatkowego, która podczas kolejnego zamknięcia za bardzo oddaliłaby bramę od wyłącznika.

Podczas każdego nowego procesu regulacji wyłącznika krańcowego przywracane są wartości domyślne skoku dodatkowego, po czym rozpoczyna się regulacja skoku. Moduł K5 informuje o tej fazie, wyświetlając migający komunikat „Einr”, a K4 wyświetla migający na środku, poprzeczny segment. Podczas regulacji maksymalna wartość, jaką można ustawić dla skoku dodatkowego w parametrze P35 nie jest uwzględniana. Jest natomiast obliczana średnia wartość aktualna z wartości zmierzonych w fazie regulacji.

Aby wyregulować dodatkowy skok, należy 3-krotnie całkowicie otworzyć i zamknąć bramę, aż zgaśnie kontrolka regulacji. Teraz aktualne, zmierzone wartości dodatkowego skoku dolnego i górnego zostają zapisane w parametrach P41 i P42. Pozostają one w pamięci do następnej regulacji bramy. Jeżeli zostanie naciśnięty przycisk Do góry lub Na dół, wartości P41 i P42 są widoczne jednocześnie w P10 i P11. Różnica między skokiem dodatkowym początkowym a skokiem dodatkowym aktualnym może dostarczyć informacji na temat stanu wału sprężynowego. Automatyczną korektę skoku dodatkowego można wyłączyć, ustawiając parametr P35=0. Skok dodatkowy można ustawiać ręcznie w parametrach P10 i P11.

Blokowanie bramy – parametr P23 lub P24 = 4, 5, 6

Wyjścia modułu K3 można wykorzystać do zablokowania bramy. Jeżeli brama dosunęła się do pozycji końcowej dolnej, opcja 4 (automatyczne blokowanie) powoduje, iż po upływie 1 sekundy wyjście zostaje zablokowane (ustawienie blokady bramy). W momencie otwarcia bramy system blokady zostaje otwarty i po upływie czasu oczekiwania trwającego 1 sekundę brama się otwiera.

Za pomocą opcji 5 blokada bramy zostaje zamknięta, tylko jeżeli brama jest już zamknięta. W momencie otwarcia bramy blokada zostaje automatycznie otworzona, a parametr P23 ustawiony na opcję 6.

Opcja 6 powoduje, iż blokada bramy jest zawsze otwarta, a blokowanie automatyczne automatycznie się wyłącza.

Listwa krawędziowa dolna ze sterowaniem radiowym P47 = 1

Jeżeli ustawimy parametr $P47 = 1$, można testować dolną listwę krawędziową drogą radiową. Dolną listwę krawędziową sterowaną drogą radiową należy podłączyć do pierwszego styku przekaźnika modułu K3 czujnika zerwania linki. Za każdym razem, kiedy chcemy opuścić bramę, najpierw, za pomocą krótkiej serii otwarcia i zamknięcia styku przekaźnika, wykonywany jest test dolnej listwy krawędziowej. W ten sposób sprawdzany jest sygnał dolnej listwy krawędziowej.

Drugi styk przekaźnika można wykorzystać do jednej pary fotokomórek naściennych zabezpieczających przed zamknięciem w środku.

Fotokomórki naścienne zamiast dolnej listwy krawędziowej P47 = 2

Parametr $P47 = 2$ umożliwia przetestowanie siatki fotokomórek naściennych. Wejście testowania siatki fotokomórek naściennych należy podłączyć do pierwszego styku przekaźnika modułu K3 czujnika zerwania linki. Za każdym razem, gdy brama dosuwa się do pozycji końcowej górnej, w momencie gdy jest w punkcie styku przekaźnika wysyłany jest impuls 150 ms. Bieguny przekaźnika (styk otwierania lub zamykania) można ustawić za pomocą wyłącznika DIP 1 na K3.

Drugi styk przekaźnika można wykorzystać do jednej pary fotokomórek naściennych zabezpieczających przed zamknięciem w środku.

Deklaracja zgodności CE i deklaracja włączenia maszyny nieukończonyj

Deklaracja zgodna z dyrektywami: 1995/5/WE (R&TTE), 2004/108/WE (EMC); 2006/42/WE (MD) załącznik II, część B

Uwaga - Treść niniejszej deklaracji jest zgodna z oficjalną deklaracją zdeponowaną w siedzibie Nice S.p.a., a w szczególności z najnowszą wersją dostępną przed wydrukowaniem niniejszego podręcznika. Niniejszy tekst został dostosowany pod kątem wydawniczym. Kopię oryginalnej deklaracji zgodności można otrzymać od firmy Nice S.p.a. (TV) I.

Numer deklaracji:	440/UST1	Weryfikacja:	0	Język::	PL
Nazwa producenta:	NICE S.p.A.				
Adres:	Via Pezza Alta 13, 31046 Z.I. Rustigne', Oderzo (TV) Włochy				
Osoba upoważniona do sporządzenia dokumentacji technicznej:	Oscar Marchetto				
Typ produktu:	Centrala sterownicza				
Model/Typ:	UST1				
Akcesoria:	Moduły K1, K1E, K2, K3, K3A, K4, K5, K7				

Ja, niżej podpisany Luigi, Paro jako Dyrektor Generalny deklaruję na własną odpowiedzialność, że wyżej wymienione produkty są zgodne z następującymi dyrektywami:

- Dyrektywa PARLAMENTU EUROPEJSKIEGO I RADY NR 1999/5/WE z dnia 9 marca 1999 r. w sprawie urządzeń radiowych i końcowych urządzeń telekomunikacyjnych oraz wzajemnego uznawania ich zgodności, zgodnie z następującymi normami zharmonizowanymi:
 - Ochrona zdrowia (art. 3(1)(a)): EN 50371:2002
 - Bezpieczeństwo elektryczne (art. 3(1)(a)): EN 60950-1:2006+A11:2009
 - Kompatybilność elektromagnetyczna (art. 3(1)(b)): EN 301 489-1 V1.8.1:2008, EN 301 489-3 V1.4.1:2002
 - Widmo radiowe (art. 3(2)(a):)): EN 300 330-2 V1.5.1:2010

Zgodnie z dyrektywą 1999/5/WE (załącznik V) produkt został oznaczony i została mu przyznana klasa 1: 0682

- Dyrektywa PARLAMENTU EUROPEJSKIEGO I RADY 2004/108/WE z dnia 15 grudnia 2004 r. w sprawie ujednoczenia prawodawstwa państw członkowskich w zakresie zgodności elektromagnetycznej, znosząca dyrektywę 89/336/EWG, zgodnie z następującymi normami zharmonizowanymi: PN:EN 61000-6-2:2005, PN:EN 61000-6-3:2007

Ponadto produkt jest zgodny z następującą dyrektywą w zakresie wymagań dotyczących maszyn nieukończonych:

- Dyrektywa PARLAMENTU EUROPEJSKIEGO I RADY NR 2006/42/WE z dnia 17 maja 2006 r. dotycząca maszyn, zmieniająca dyrektywę 95/16/WE (przetapianie)
 - Niżej podpisany deklaruje, że stosowna dokumentacja techniczna została sporządzona zgodnie z załącznikiem VII B dyrektywy 2006/42/WE oraz, że spełnione zostały następujące wymagania podstawowe: 1.1.1- 1.1.2- 1.1.3- 1.2.1-1.2.6- 1.5.1-1.5.2- 1.5.5- 1.5.6- 1.5.7- 1.5.8- 1.5.10- 1.5.11
 - Producent zobowiązuje się do przekazania władzom krajowym, w odpowiedzi na uzasadnione zapytanie, informacji dotyczących maszyny nieukończonyj, zachowując całkowicie swoje prawa do własności intelektualnej.
 - Jeżeli maszyna nieukończonyj oddana zostanie do eksploatacji w kraju europejskim, którego język urzędowy jest inny niż język niniejszej deklaracji, importer ma obowiązek dołączyć do niniejszej deklaracji stosowne tłumaczenie.
 - Ostrzegamy, że maszyny nieukończonyj nie należy uruchamiać do czasu, kiedy maszyna końcowa, do której zostanie włączonyj, nie uzyska deklaracji zgodności (jeżeli wymagana,) z założeniami dyrektywy 2006/42/WE.

Ponadto produkt jest zgodny z następującymi normami:

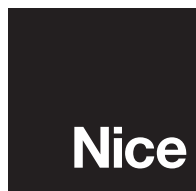
EN 60335-1:2002 + A1:2004 + A11:2004 + A12:2006 + A2:2006 + A13:2008+A14:2010

Produkt jest zgodny z następującymi normami (w zakresie mających zastosowanie części):

EN 13241-1:2003, EN 12445:2002, EN 12453:2002, EN 12978:2003, EN 60335-2-103:2003+A11:2009

Oderzo, 21 czerwca 2011

Luigi Paro
(Dyrektor Generalny)

Nice SpA
Oderzo TV Włochy
info@niceforyou.com



**Nasze motoreduktory oraz centrale sterownicze są
testowane w instytucie TÜV-NORD .**

www.niceforyou.com