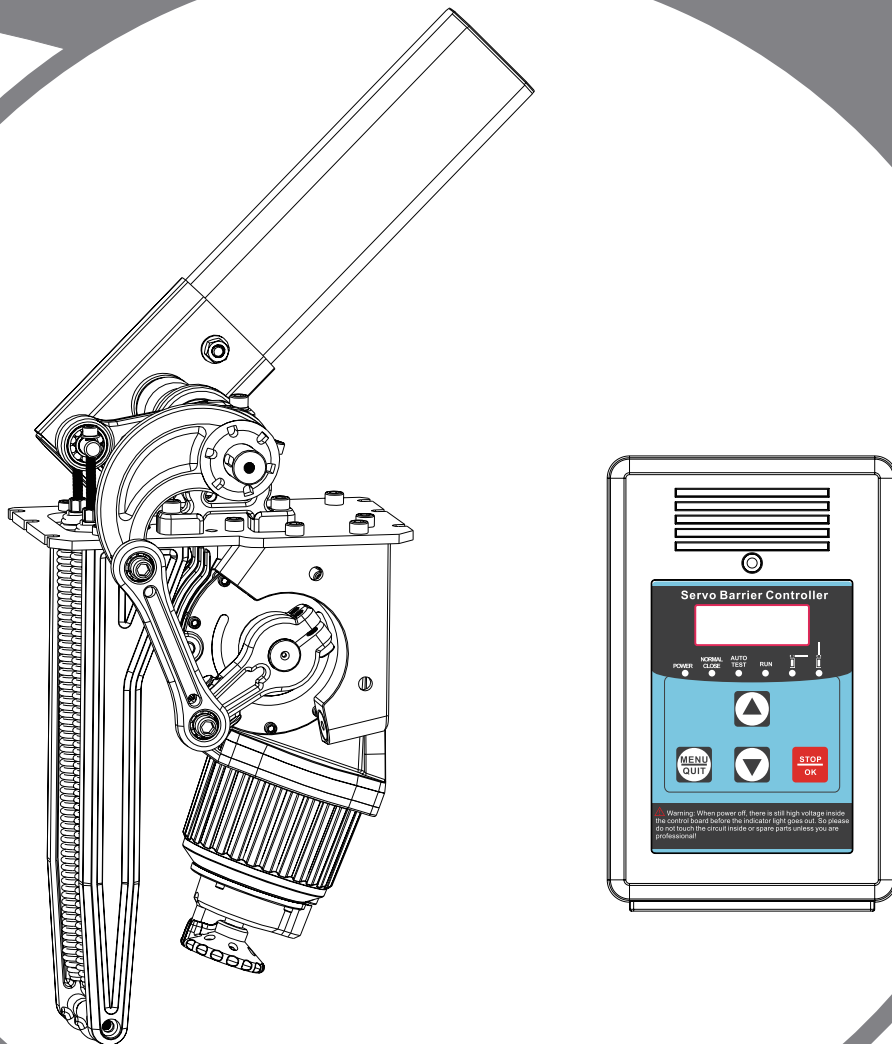


BARRIERE AUTO CU SERVOMOTOR

BXB-S20CB01-H
BXB-S20CB01-I

Manual de utilizare









Mecanism CB01SV

CUPRINS

1	Descriere	pag. 02
2	Functii si caracteristici	pag. 02
2.1	Dimensiuni	pag. 03
3	Date tehnice	pag. 04
4	Structura mecanism	pag. 04
5	Directia de instalare	pag. 05
6	Instalare parti mecanice si ajustare	pag. 05
6.1	Instalarea corpului barierei	pag. 05
6.2	Selectie arcuri, instalare si ajustare	pag. 05
6.3	Inversare directie mecanism	pag. 08
6.4	Utilizare mecanism actionare manuala	pag. 09
7	Centrala de comanda	pag. 09
7.1	Interfata centrala de comanda	pag. 10
7.2	Meniu centrala de comanda	pag. 11
7.3	Functii centrala de comanda	pag. 13
7.4	Auto-invatare cursa dupa alimentare	pag. 14
8	Inrolare si stergere telecomenzi	pag. 15
9	Diagrama conectare elemente de semnalizare	pag. 15
10	Diagrama conexiuni sincronizare	pag. 16
11	Probleme si solutii	pag. 17
11.1	Interpretare mesaje afisate pe centrala de comanda	pag. 17
12	Mentenananta	pag. 19
13	Service si garantie	pag. 19
14	Continut pachet	pag. 20

ATENȚIE!

Pentru siguranța dumneavoastră, vă rugăm să respectați cu strictete indicațiile următoare:

	Se recomandă instalarea de către personal calificat. Asigurați-vă ca echipamentul este scos de sub tensiune atunci când se efectuează instalarea!
	Este interzisă deschiderea capacelor barierei atunci când aceasta este în funcțiune!
	Asigurați-vă că ați conectat corpul barierei la împământare!
	Asigurați-vă că nu se află nicio persoană sau niciun obiect în raza de acțiune a brațului atunci când acesta se mișcă!
	Asigurați-vă că ați tensionat arcurile suficient și că le-ați asigurat înainte de prima acțiune a brațului!
	Evitați instalarea dispozitivului în locurile unde este posibilă o explozie, conform standardului EN 600790:2009!



Acest produs este certificat în conformitate cu standardele de siguranță ale Comunității Europene (CE).



(Aplicabil în țările cu sisteme de reciclare).

Acest simbol indică faptul că produsul și accesoriile sale electronice nu ar trebui să fie aruncate ca alte deșeuri menajere la sfârșitul duratei de viață utilă. Pentru a evita posibilele daune aduse mediului sau sănătății umane rezultate din eliminarea necontrolată de deșeuri, separați aceste articole de alte tipuri de deșeuri și reciclați-le în mod responsabil pentru a promova sustenabilitatea și reutilizarea resurselor materiale. Utilizatorii casnici trebuie să contacteze furnizorul de la care au cumpărat acest produs sau Agenția Națională de Mediu pentru detalii despre locul în care se vor putea recicla aceste produse. Persoanele juridice vor contacta furnizorul sau vor verifica termenii și condițiile de vânzare. Acest produs și accesoriile sale electronice nu trebuie amestecate cu alte deșeuri comerciale.



Acest simbol indică faptul că produsul și accesoriile sale electronice sunt susceptibile de electrocutare în contact direct sau indirect cu electricitatea. Fiti precaut când manipulați produsul și respectați toate procedurile de siguranță din acest manual.

1. DESCRIERE

Bariera de acces auto cu servomotor de precizie, ce poate fi echipata cu o varietate de brate cu lungimea de pana la 6m. Viteza de deschidere/inchidere si pozitia bratului sunt ajustabile. Seria de bariere Servo 100 a fost conceputa special pentru locurile unde traficul rutier este intens. Datorita motorului servo de precizie si a echilibrării cu arcuri, aceasta este garantata pana la 10 milioane de operatiuni inchidere/deschidere.

Dispune de encoder rotativ optic pentru o miscare cat mai lina, silentioasa si precisa a bratului, iar controlerul cu meniu intuitiv si afisaj va ajuta la o programare cat mai facila.

Carcasa exterioara este confectionata din otel acoperit cu un strat protector de vopsea rezistenta la impact, ceea ce ii confera o durata de viata mare si o foarte buna protectie impotriva coroziunii. Bariera este inversabila, poate fi de dreapta sau de stanga, iar pentru brate cu lungimea mai mare de 3m se recomanda sustinerea bratului pe suport.

MODELE:

BXB-S20CB01H -> mecanism CB01SV-H

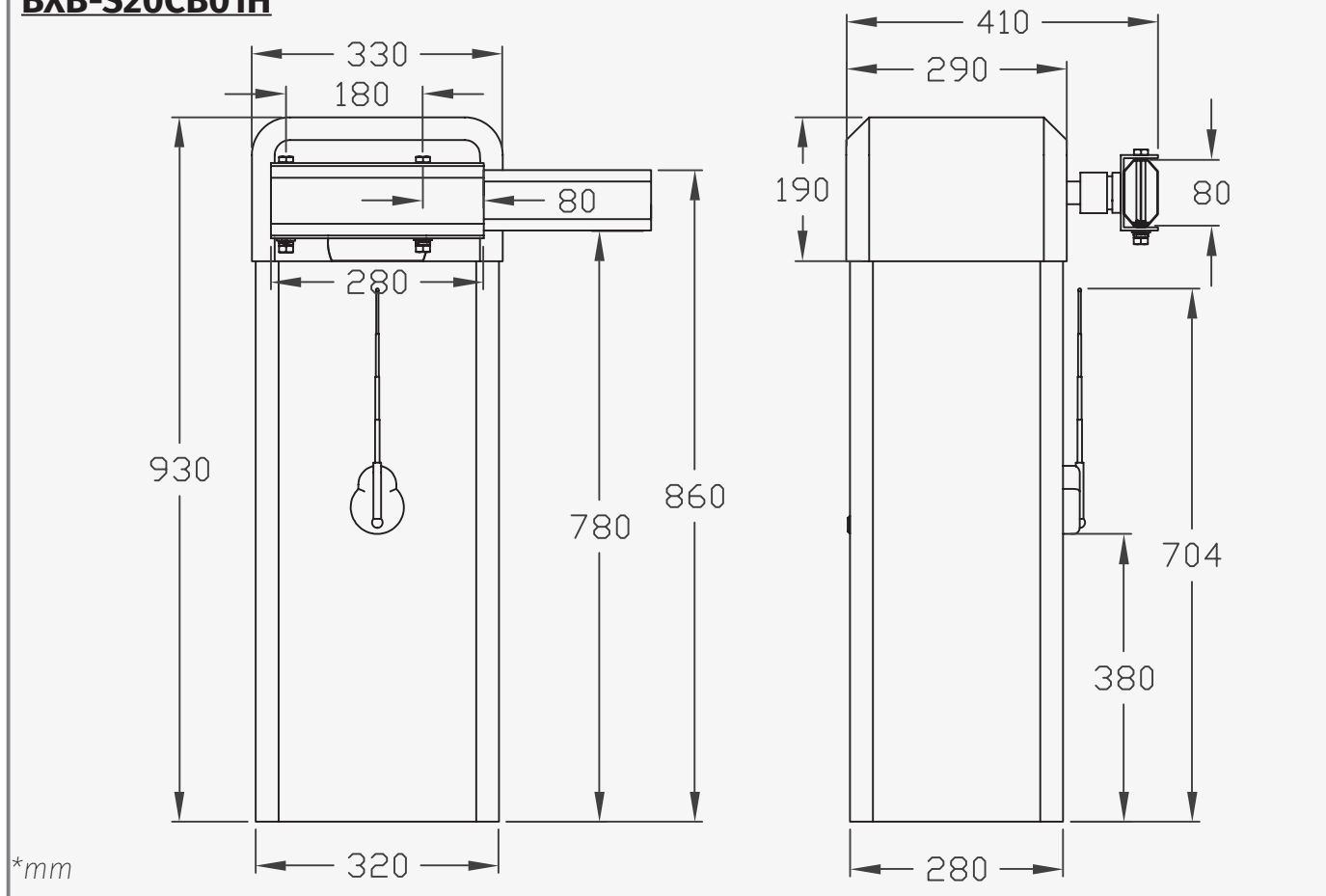
BXB-S20CB01I -> mecanism CB01SV-I

2. FUNCTII SI CARACTERISTICI

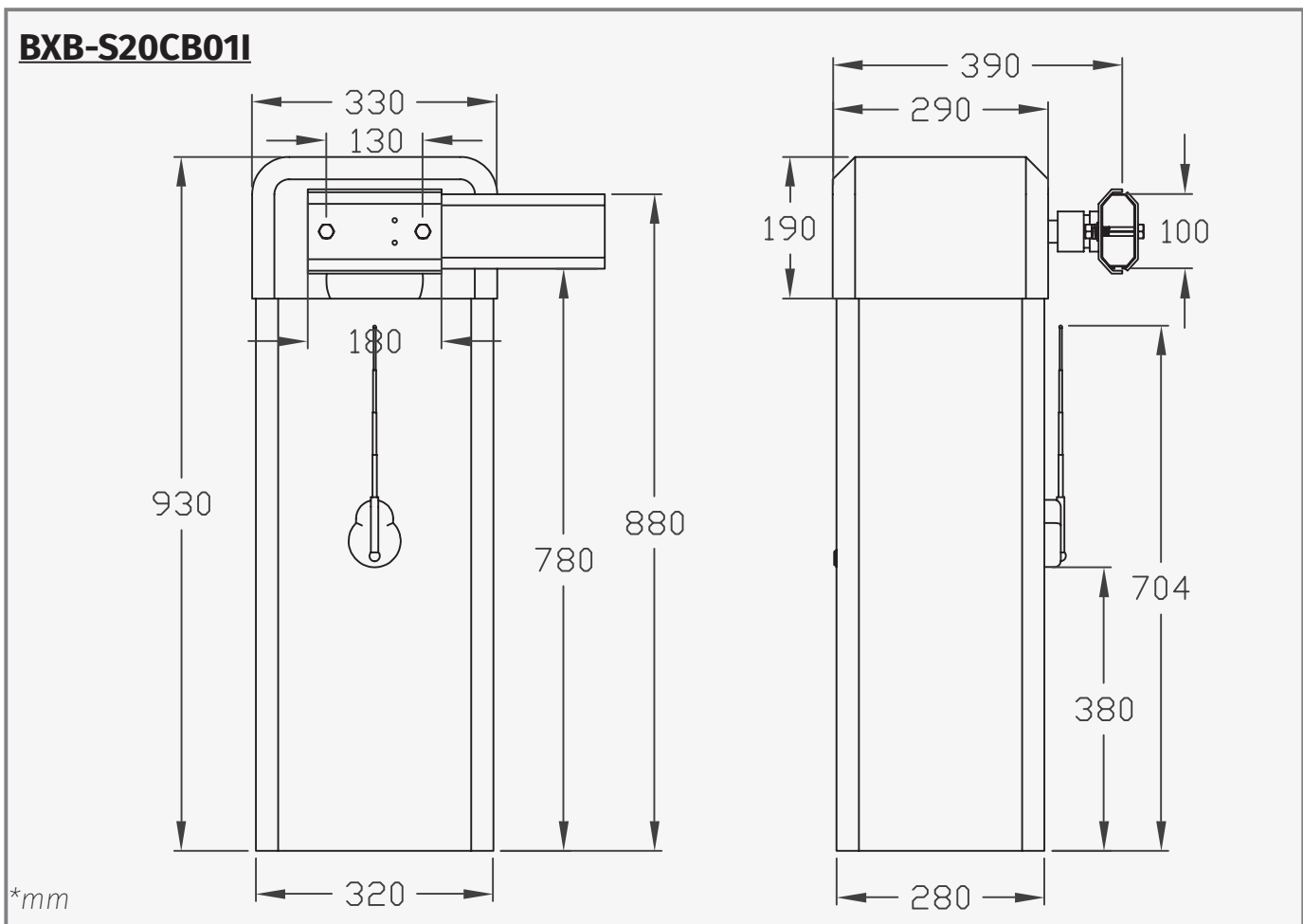
- Viteza actionare brat ajustabila: 1 - 2 (CB01SV-H)/ 3- 5 secunde (CB01SV-I)
- Design bi-directional, pozitia bratului poate fi ajustata(stanga/dreapta)
- Ciclu de utilizare 100% (trafic intens, functioneaza 24 de ore continuu)
- MTBF: $\geq 6.000.000$ cicluri de deschidere/inchidere
- Afisaj LED cu 4 digiti, pentru programare facila
- Indicator LED pe corpul barierei (semafor rosu/verde)
- Contor cicluri de lucru integrat
- Servomotor de precizie inalta cu carcasa din aluminiu
- Encoder rotativ optic, motorul poate ajusta pozitia bratului automat, incetinire la capate de cursa
- Echilibrare cu arcuri (1 sau 2 arcuri, incluse in functie de lungimea bratului)
- Interfata de comanda Open-Close, pentru integrarea cu alte echipamente (contact uscat NO)
- Intrare fotocelule pentru detectie obstacol (fococelulele nu sunt incluse, contact uscat NO sau NC, ajustabil)
- Intrare detector de bucla inductiva (inductorul de bucla nu este inclus, contact uscat NO sau NC, ajustabil)
- Monitorizare pozitie brat pe vertical si orizontal, NO/NC
- Conectare lumini semnalizare (semafor, banda LED sau lampa semnalizare)
- Interfata de comunicare RS485 (sincronizare bariere pe RS485)
- Deschidere de urgenta prin simpla ridicare a bratului sau din manivela atunci cand tensiunea de alimentare este oprita
- Auto-inchidere temporizata (ajustabil 3~60 secunde)
- Ajustare electronica pozitie brat la capate de cursa
- Revenire automata la intalnirea unui obstacol
- Functie "coloana de masini"
- Alarma la ridicarea neautorizataa bratului
- Posibilitate integrare brat cu iluminare LED (optional)
- Receptor radio 433 MHz cu doua telecomenzi incluse
- Protectie la intemperii IP54

2.1. DIMENSIUNI

BXB-S20CB01H



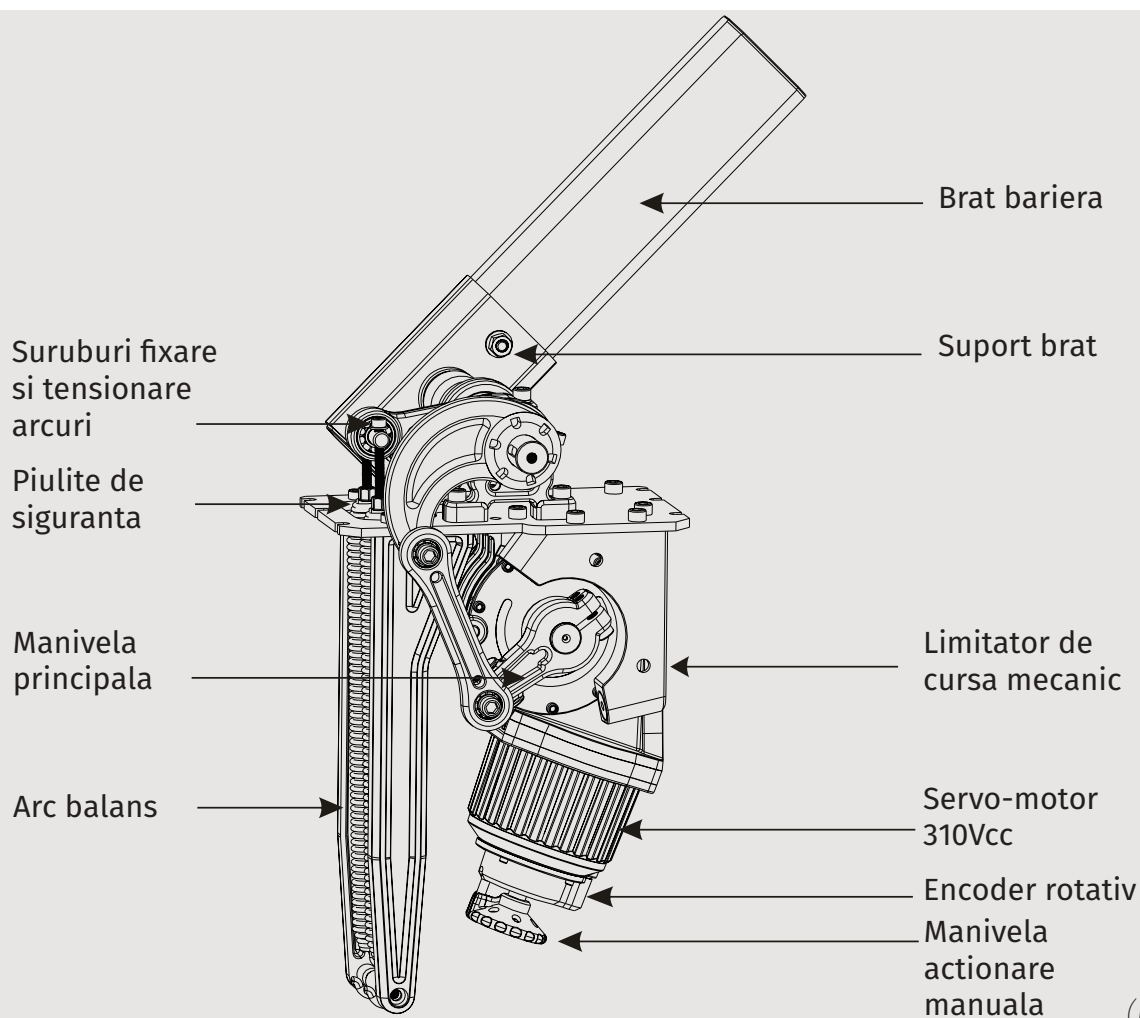
BXB-S20CB01I



3. DATE TEHNICE

• Tensiune de alimentare	230Vac ±10%, 110Vac ±10% (ajustabil)
• Frecventa	50/60Hz
• Tensiune de lucru motor	310Vcc
• Consum motor	150W max.
• Turatie / cuplu motor	36 RPM (max.) / 240Nm
• MTBF	≥6.000.000 cicluri de deschidere/inchidere
• Ciclu de utilizare	100%
• Temperatura si umiditate	-35°C ~ +85°C; ≤90% RH
• Protectie la intemperii	IP54
• Distanta actionare telecomenzi	30m (in camp deschis)
• Grad de izolare	F
• Masa bruta	59 kg

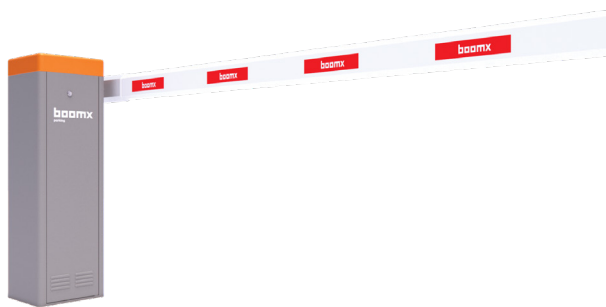
4. STRUCTURA MECANISM



(Figura 1)

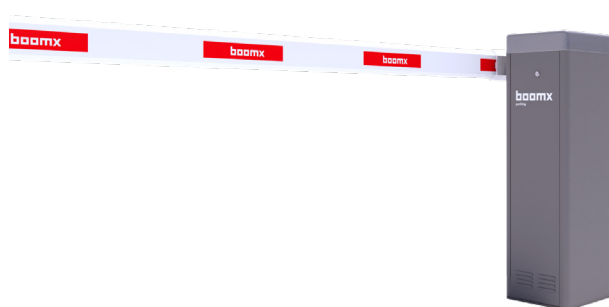
5. DIRECTIA DE INSTALARE

Instalare pe partea stanga



Corpul barierei se monteaza pe partea stanga, iar bratul este in interior

Instalare pe partea dreapta

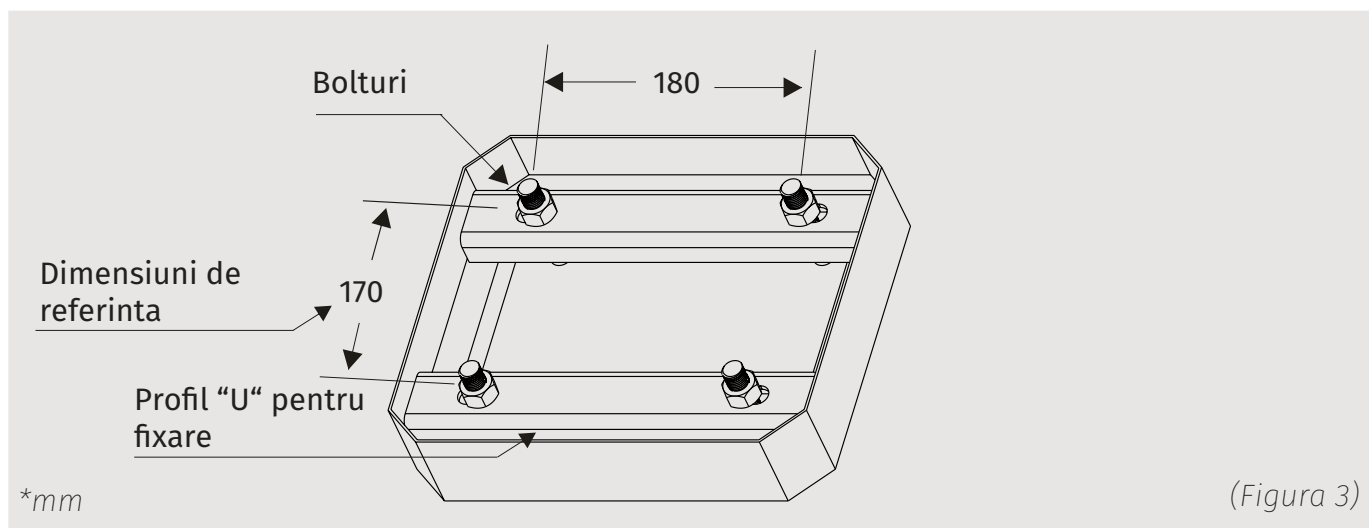


Corpul barierei se monteaza pe partea dreapta, iar bratul este in interior

(Figura 2)

6. INSTALARE PARTI MECANICE SI AJUSTARE

6.1. INSTALAREA CORPULUI BARIEREI



(Figura 3)



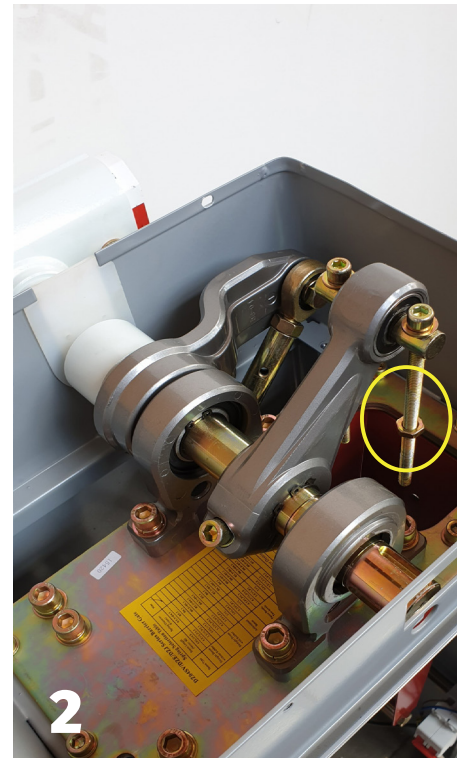
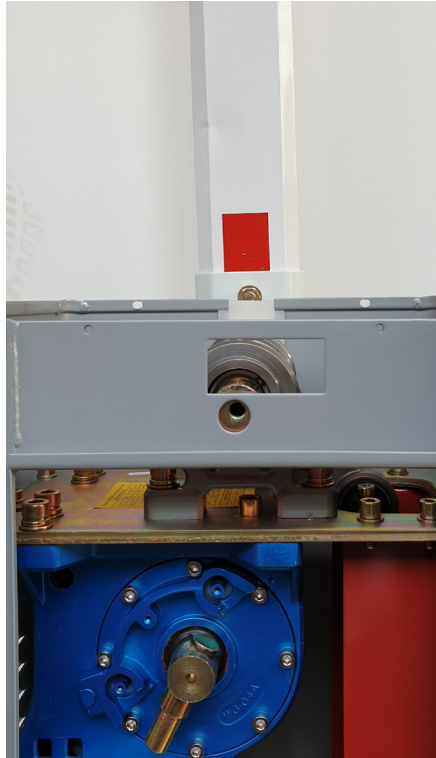
**Este obligatorie instalarea barierei pe un postament solid, cu laturi de minim 40 cm!
Se recomanda turnarea unei fundatii de beton de minim 40 cm adancime, inaltata 5 cm de la sol.**

6.2. SELECTIE ARCURI, INSTALARE SI AJUSTARE

In momentul achizitiei, furnizorul va asigura arcul/ arcurile de balans necesare in functie de tipul bratului si de lungimea finala a acestuia.

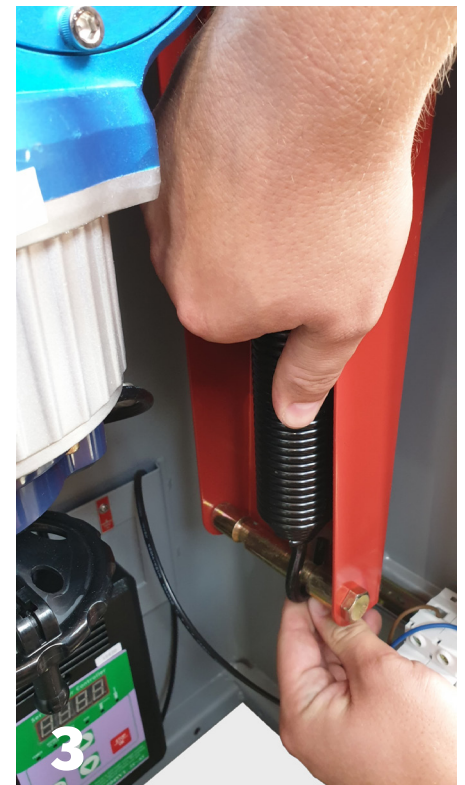
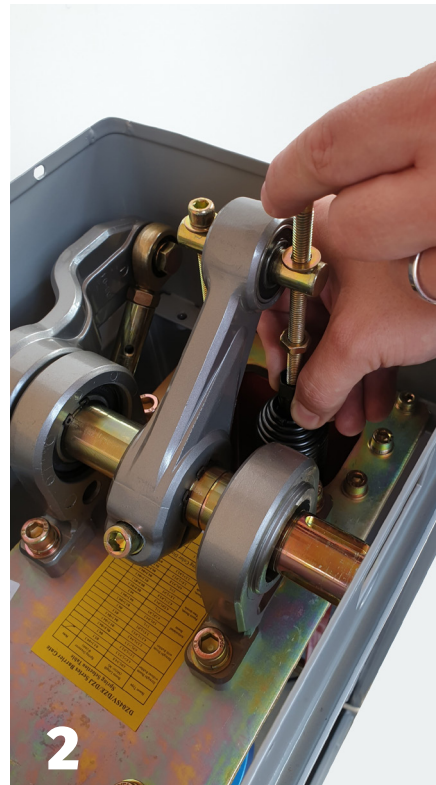
Pentru instalarea arcurilor de balans si ajustarea acestora este necesar sa parcurgeti urmatoorii pasi:

Pasul 1 - Pozitionarea bratului



1. Rotiti de manivela de actionare manuala in sens orar pana cand bratul ajunge in pozitie orizontala, astfel suruburile de fixare a arcurilor vor fi accesibile.
2. Pozitionati piulita de siguranta de pe surub la mijlocul acestuia.

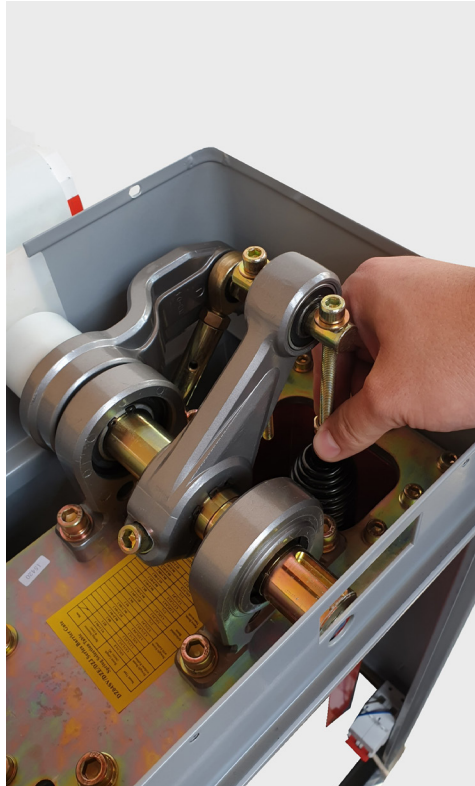
Pasul 2 - Instalarea arcului



1. Selectati arcul/setul de arcuri potrivite pentru bratul de bariera ales.
2. Prindeti-l de piulita centrala si introduceti-l prin partea superioara in carcasa barierei. Rotiti in sens orar surubul de fixare in piulita arcului aproximativ 5 rotatii.

3. Agatati carligul arcului pe bara de fixare in fanta potrivita (este necesar sa tensionati putin arcul).
4. Repetati pasii pentru celelalte arcuri (se recomanda inceperea instalarii cu arcul cel mai indepartat de usa de vizitare a barierei).

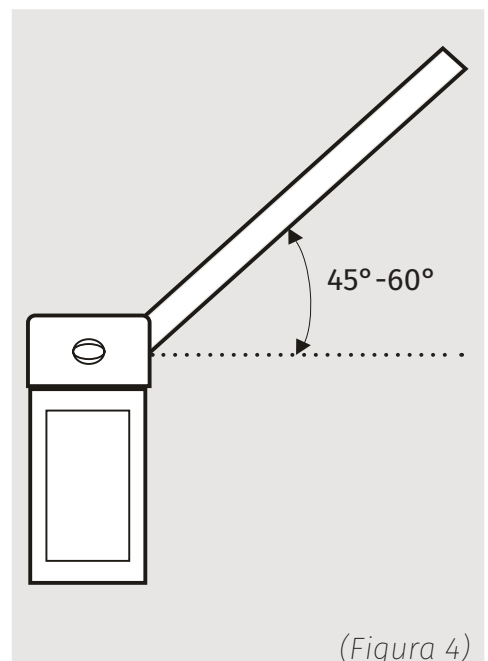
Pasul 3 - Reglarea arcului



1. Strangeti suruburile de fixare 1-2 cm.
2. Alimentati bariera si asteptati sa isi faca testul initial.
3. Deschideti/inchideti bariera din telecomanda sau comanda manuala.
4. Urmati pasii de ajustare a tensionarii arcului conform modelul de bariera pe are il aveti.

Ajustarea tensionarii arcurilor de balans

1. Aduceti bratul barierei in pozitie orizontala.
2. Opriti alimentarea cu energie a barierei de la intrerupatorul de pe controler sau de la siguranta automata.
3. Ridicati bratul barierei cu mana pana cand acesta formeaza un unghi de 45° - 60° fata de orizontala (se recomanda un unghi de 50° - 55°):
 - Daca bratul barierei ramane in balans, arcurile sunt tensionate corect.
 - Daca bratul barierei coboara, inseamna ca arcul/ arcurile nu sunt tensionate suficient. Este necesar sa strangeti suruburile de tensionare.
 - Daca bratul barierei se ridica, inseamna ca arcul/ arcurile sunt prea tensionate. Este necesar sa destrangeti suruburile de tensionare.
4. Strangeti piulitele de siguranta.



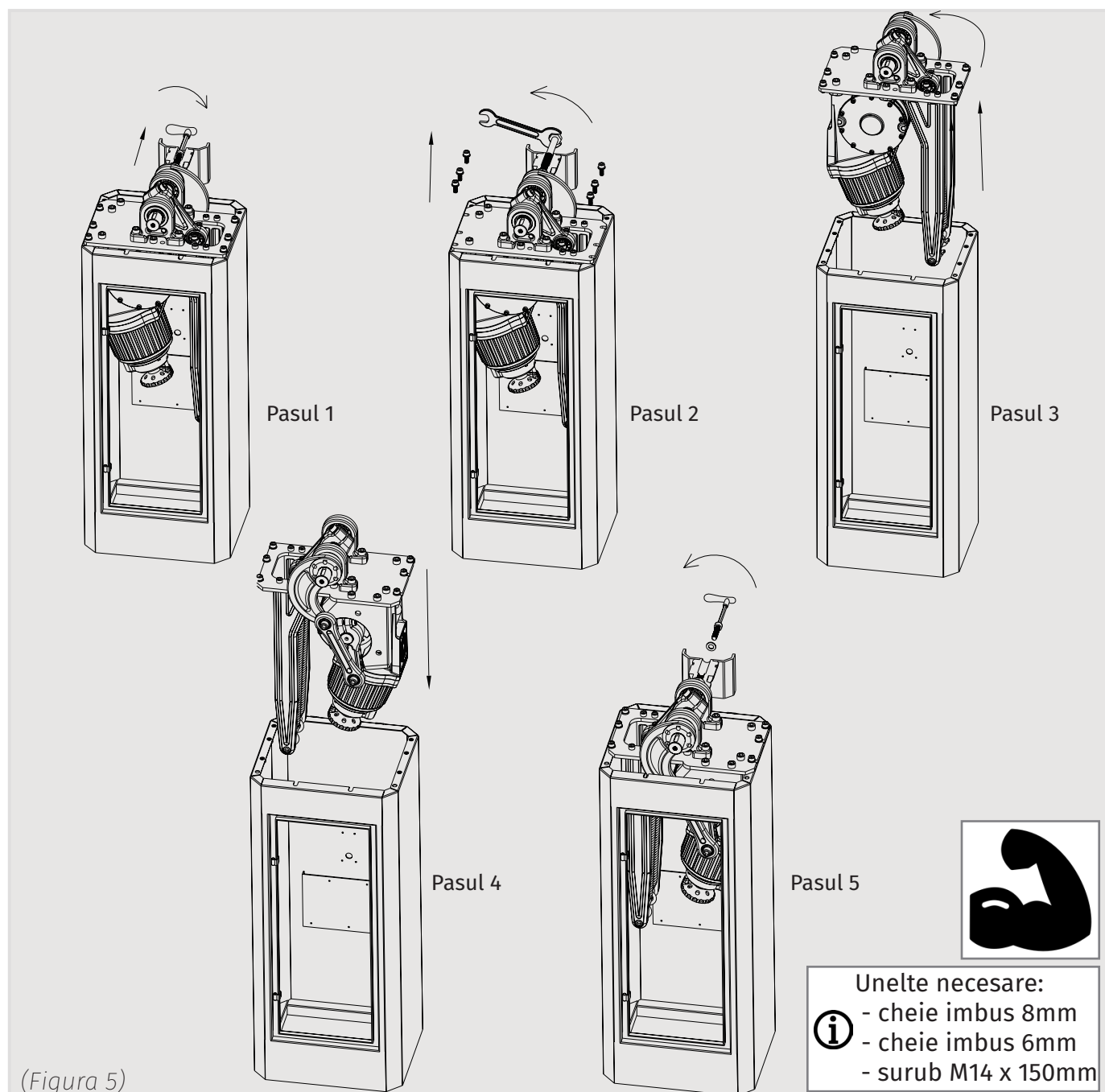
(Figura 4)

***NOTA:** in cazul in care bariera este echipata cu 2-3 arcuri, este necesara tensionarea uniforma a tuturor arcurilor; daca la ridicare, bratul se scutura inseamna ca arcu este tensionat prea mult; daca la coborare bratul se scutura inseamna ca arcu este tensionat prea putin.

6.3. INVERSARE DIRECTIE MECANISM

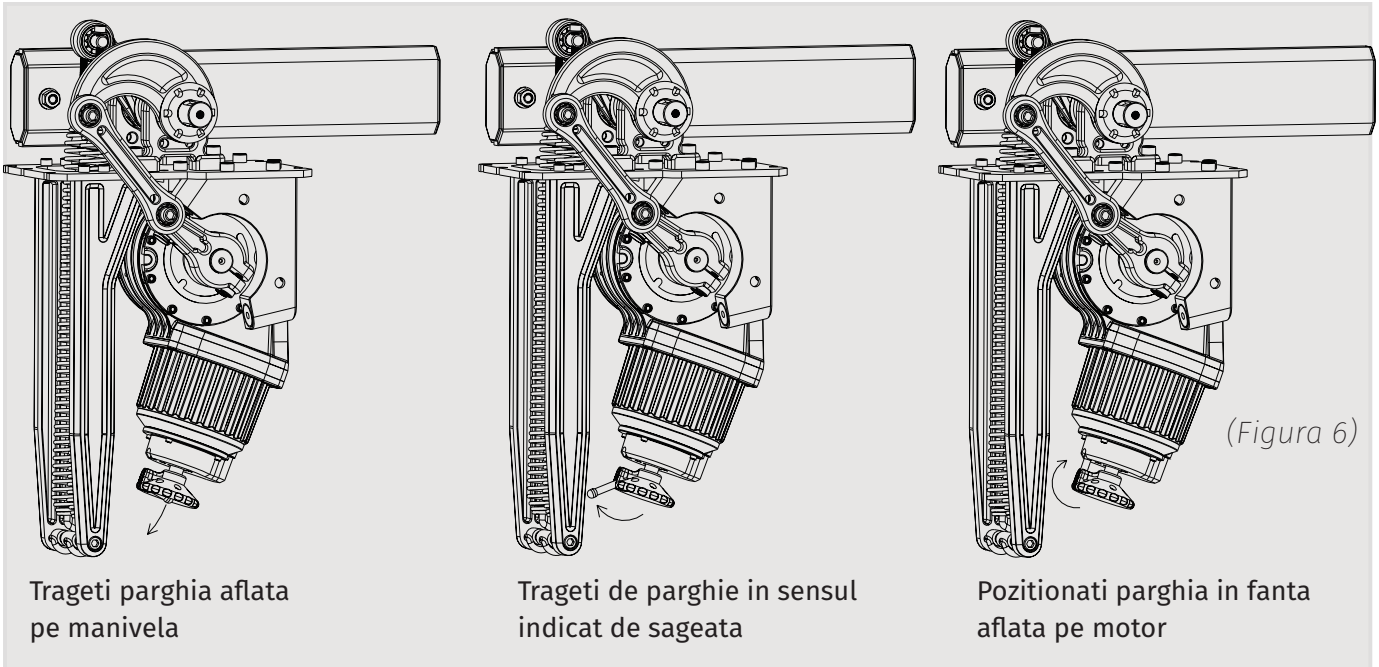
Mecanismul barierei este bidirectional, putand fi inversat pentru a instala barierele atat pe partea stanga cat si pe partea dreapta. Vom lua ca si exemplu mecanismul barierei de stanga pentru a descrie procedura de inversare a directiei:

- 1. Demontati suportul de brat:** folosind o **cheie imbus de 8mm**, extrageti surubul M10 prin rasucirea cheii in sens invers acelor de ceasornic. In locul surubului extras, insurubati un alt surub M14 x 150mm pentru a impinge suportul afara de pe ax (**surubul M14 nu este inclus**).
- 2. Inversarea directiei de instalare a mecanismului:** demontati cele 6 suruburi M8 de pe lateralele mecanismului, ridicati intregul mecanism si rasuciti-l 180 de grade, dupa care fixati-l inapoi pe corp. Insurubati cele 6 suruburi M8.
- 3. Asamblarea suportului de brat:** fixati cele 3 pene metalice pe ax in locasurile prevazute, dupa care introduceti suportul de brat pe ax. Asigurati suportul insuruband strans surubul M10.



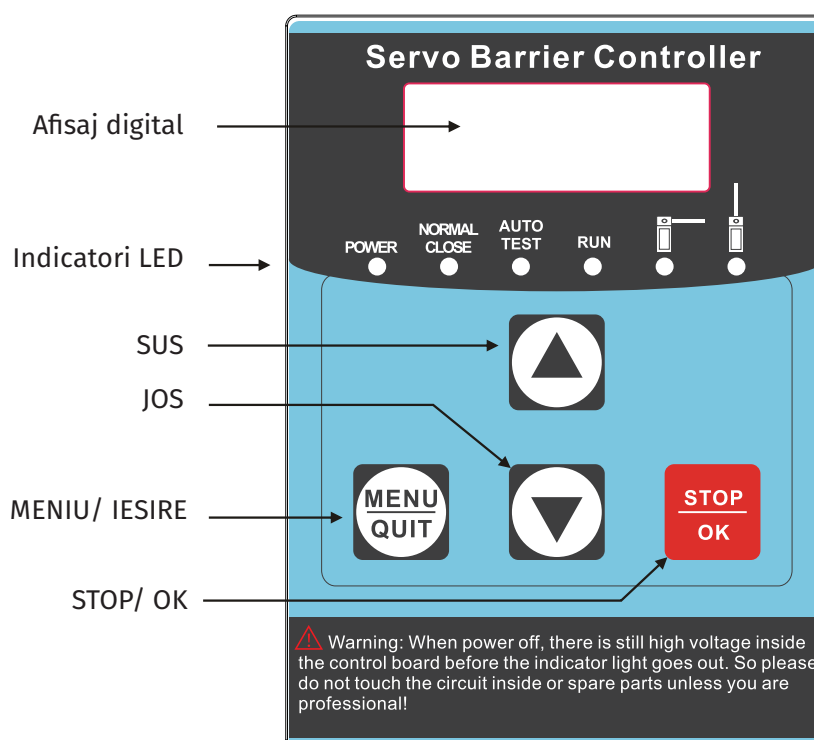
6.4. UTILIZARE MECANISM ACTIONARE MANUALA

Atunci cand este intrerupta alimentarea barierei, bratul poate fi actionat manual (ridicat sau coborat) prin invartirea manivelei pozitionata sub motor. De asemenea, fara alimentare, pentru deschidere de urgenta, bratul poate fi ridicat cu mana fara a fi necesar accesul la manivela. Pentru a bloca mecanismul atunci cand bariera este alimentata, trageti parghia de pe manivela si pozitionati-o in fanta aflata pe motor. La alimentarea barierei, deblocati manivela. In caz contrar, pe centrala de comanda va fi afisat mesajul "Er.6" (pentru a sterge mesajul de eroare, decuplati alimentarea, deblocati manivela si realimentati sistemul).



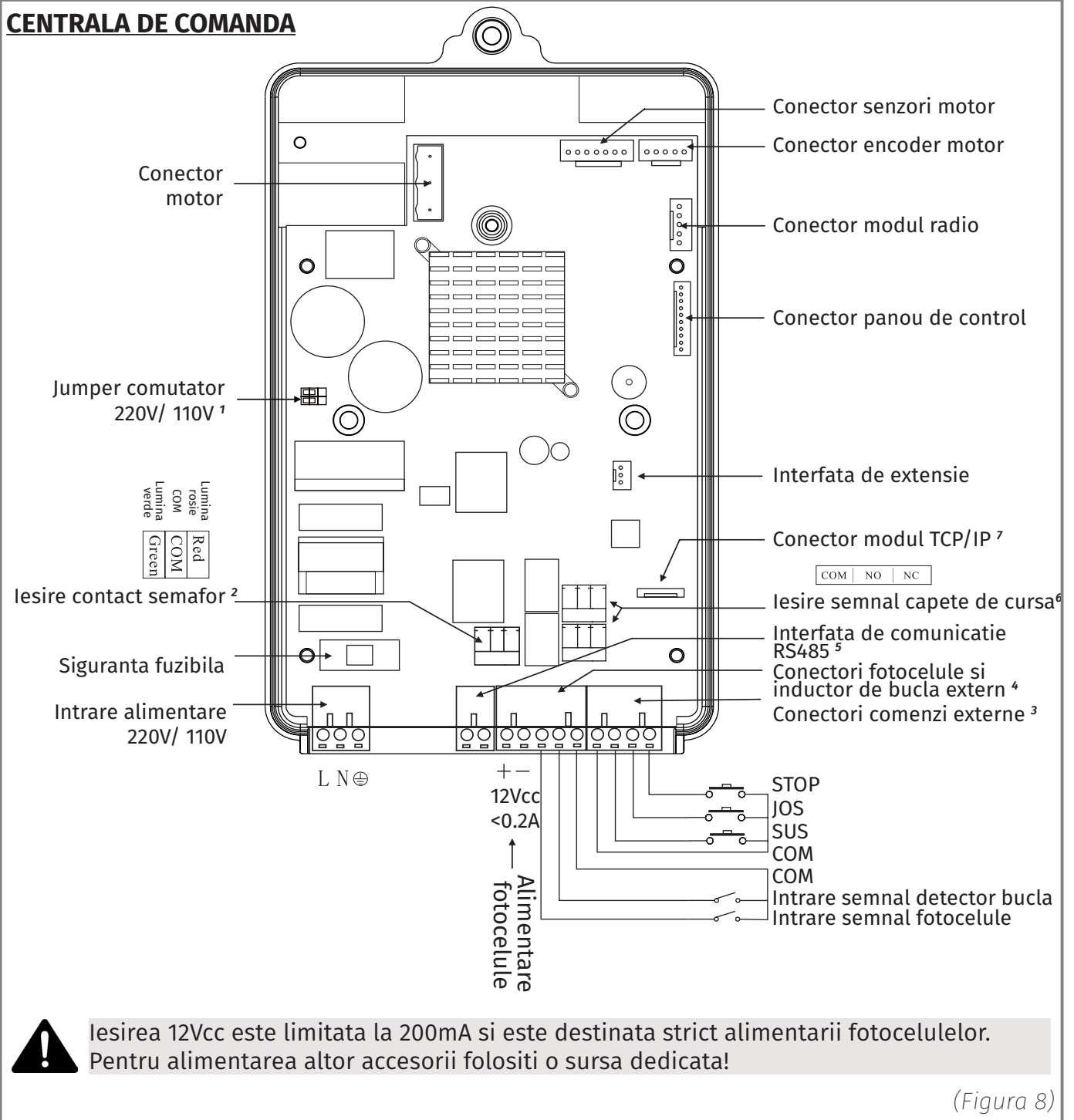
7. CENTRALA DE COMANDA

PANOUL DE CONTROL



(Figura 7)

CENTRALA DE COMANDA



(Figura 8)

7.1. INTERFATA CENTRALA DE COMANDA

Toate conexiunile electrice sunt realizate inainte de livrarea barierei, cu exceptia alimentarii cu tensiune si a impamantarii. Mai jos sunt explicate functiile principale ale interfetelor centralei de comanda:

1. Jumper comutator 220V/110V

Bariera poate fi alimentata cu tensiune de retea de 220Vac sau 110Vac. Inainte de livrare, jumperul pentru selectarea tensiunii de alimentare este pozitionat pentru alimentare 220Vac. Daca doriti sa alimentati bariera cu o tensiune de 110Vac, este necesar sa mutati jumperii pe partea dreapta.

2. Lesire contact semafor

Lesire de contact uscat pentru semafor. Cand bratul este coborât, va fi un contact între iesirea COM și iesirea pentru lumina rosie. Cand bratul este ridicat, in pozitie verticala, contactul va fi între COM și iesirea pentru lumina verde. In timpul functionarii barierei (ridicare/ coborare), contactul va fi între COM și iesirea pentru lumina rosie.

3. Conectori comenzi externe

Intrarile pentru comenzi externe sunt pentru contacte uscate. Fiecare comanda, **SUS/ JOS/ STOP**, trebuie conectata la **COM**. In functie de intrarea pe care este dat contactul uscat, centrala de comanda va actiona corespunzator. Utilizatorul poate folosi aceste intrari pentru integrarea barierei cu sistemul de parcare sau pentru comanda barierei din terte echipamente.

4. Conectori fotocelule si inductor de bucla extern (intrari comenzi de siguranta)

Aceste intrari sunt de tip contact uscat. In mod implicit sunt setate pentru functionare in mod **NORMAL DESCHIS** insa pot fi modificate in mod **NORMAL INCHIS*** folosind functia **Pb.X**, detaliata in sectiunea de MENU.



In cazul in care se schimba modul de functionare al acestor intrari in **NORMAL INCHIS**, este necesara realizarea unor puncti de legatura intre **COM - STOP** si intrarea neutilizata: **DETECTOR BUCLA/ FOTOCELULE**.

Intrarea de semnal fotocelule are rolul de a preveni coborarea bratului atunci cand exista un obstacol sub acesta, in raza de actiune a fotocelulelor. Daca fotocelulele sunt actionate in timp ce bratul coboara, acesta se opreste imediat si se ridica pana la limita superioara. Este necesara o comanda noua de coborare pentru a cobori bratul.

Intrarea de semnal detector de bucla are rolul de coborare automata a bratului imediat dupa ce vehiculul paraseste bucla. Cat timp vehiculul stationeaza pe bucla, centrala de comanda emite un sunet continuu si nu primeste nicio comanda externa de coborare a bratului.

i *Se recomanda ca aceste intrari sa fie setate pe modul **NORMAL INCHIS**, pentru extra siguranta!

5. Interfata de comunicatie RS485

Interfata de comunicatie RS485 permite interconectarea a doua bariere pentru functionare sincronizata. Pentru a sincroniza doua bariere, este necesar ca una sa fie master (adresa 0) si cealalta slave (adresa 1 - mai multe detalii privind adresarea gasiti in sectiunea **7.2 MENU CENTRALA DE COMANDA**). In acest mod, comenzile primite de catre bariera master, vor fi executate si de catre bariera slave.

Interfata RS485 permite, de asemenea si conectarea barierei la software-ul PC prin folosirea unui convertor RS485-USB.

6. Iesire semnal capat de cursa (utilizare pentru comanda lampa de semnalizare)

Aceste iesiri sunt de tip contact uscat si sunt corelate cu senzorul de pozitie al bratului, putand fi folosite de exemplu la comanda **lampii de semnalizare** (comanda lampii se conecteaza pe iesirea de releu a limitei inferioare la bornele COM/NO).

7. Conector modul TCP/IP

Bariera poate fi controlata (ridicare/ coborare brat) si ii poate fi citit statusul din software-ul PC dedicat. Pentru conectarea barierei la PC este necesara achizitionarea modului de retea dedicat.

7.2. MENU CENTRALA DE COMANDA

7.2.1. Comenzi panou de control

Atunci cand bratul este ridicat sau coborat, mentineti apasat butonul **MENU/QUIT** timp de **X*** secunde pentru a accesa meniul de programare al centralei de comanda. Apasati sagetile **SUS/JOS** pentru a alege functia dorita dupa care apasati butonul **STOP/OK** pentru a realiza selectia. Dupa setarea parametrilor doriti, apasati butonul **MENU/QUIT** pentru a iesi din programare.

*Pentru a accesa meniul de baza, mentineti apasat butonul **MENU/QUIT** intre 0.5 si 3 secunde.

Pentru a accesa meniul avansat, mentineti apasat butonul **MENU/QUIT** timp de 5 secunde.

7.2.2. Meniul de baza

Parametru	Descriere	Valori disponibile
P1. X	Auto-inversare sens motor la detectie obstacol	0: stop
		1: sensibilitate redusa
		2: sensibilitate medie (implicit)
		3: sensibilitate ridicata
P2. X	Contor deschideri din comanda externa (functia coloana de masini - "motorcade")	0: dezactivat
		1: activat
P3. XX	Coborare automata brat	0: dezactivat
		3~60: timpul de intarziere pentru coborare automata brat (sec.)
P4. XX	Adresa RS485 (sincronizare doua bariere)	0: Online (master)
		01~99: adrese disponibile
P5. XX	Unghi brat la ridicare completa	90: implicit -> numarul reprezinta unghiul
P6. XX	Ajustarea pe orizontala a pozitiei bratului	00~40 grade
P7. XX	Ajustarea pe verticala a pozitiei bratului	00~25 grade
P8. X. X	Viteza ridicare brat (secunde)	CB01SV-H: CB01SV-I: 1.0/ 1.5/ 2.0 (lungime brat ≤4.5m) 3.0/ 4.0/ 5.0 (lungime brat ≤6m)
P9. X. X	Viteza coborare brat (secunde)	

7.2.3. Meniul avansat

Parametru	Descriere	Valori disponibile
PA. X	Mod testare intensiva	0: dezactivat (implicit)
		1: activat
Pb. X	Tip semnal intrari comenzi de siguranta	0: normal inchis
		1: normal deschis (implicit)
Pc. X	Auto-invatare cursa brat dupa alimentare	0: ridicare si coborare brat (implicit)
		1: doar ridicare brat
Pd. X	Monitorizare manivela actionare manuala	0: fara monitorizare
		1: cu monitorizare (implicit)

i Parametri prezentati mai sus sunt detaliiati in sectiunea urmatoare, 7.3 FUNCTII CENTRALA DE COMANDA!

7.3. FUNCTII CENTRALA DE COMANDA

P1. Auto-inversare sens motor la detectie obstacol

Daca bratul intalneste un obstacol la coborare, acesta se va opri si se va ridica imediat pana la limita superioara sau va ramane oprit in acea pozitie.

P2. Contor deschideri din comanda externa (FUNCTIA COLOANA DE MASINI - "MOTORCADE")

Se inregistreaza numarul de comenzi de ridicare brat (N) din comenzile externe (intrarea START sau telecomanda radio). Dupa ce numarul de masini (N) au trecut peste bucla, bratul va cobori automat. In cazul in care trec mai putine vehicule, bratul va cobori automat dupa expirarea timpului de inchidere automata.

P3. Coborare automata brat

Atunci cand bratul este ridicat, va cobori automat dupa perioada de timp presetata. In cazul in care un vehicul trece prin raza de actiune a fotocelulelor, timpul de coborare automata se va reseta, centrala reincepand numaratoarea pentru coborarea automata a bratului. La fel se va intampla si in cazul unei noi comenzi de ridicare a bratului. Pentru a opri numaratoarea si a mentine bratul in pozitie ridicata este necesara o comanda STOP de pe telecomanda radio sau de pe intrarea de comanda externa a centralei. Dupa comanda STOP, pentru a cobori bratul, va fi necesara o comanda de coborare.

P4. Adresa RS485 (sincronizare 2 bariere prin conexiune RS485)

Pentru functionare sincronizata a doua bariere prin conexiune RS485, este necesara setarea uneia ca master si a celeilalte ca slave. Aceasta setare se realizeaza prin setarea adresei RS485. Bariera master trebuie sa fie setata cu adresa 0, iar cea slave trebuie sa fie setata cu adresa 1. In cazul in care se doreste controlul barierei din aplicatia PC, bariera trebuie sa fie setata cu adresa de la 1 la 99. Mai multe detalii cu referire la sincronizarea a 2 bariere se regasesc in sectiunea 10. **Diagrama conexiuni sincronizare doua bariere.**

P5. Unghi brat la ridicare completa

Unghiul, raportat la sol, la care se afla bratul atunci cand este ridicat complet poate fi modificat (implicit este setat la 90°). In cazul in care bratul intampina un obstacol in pozitia verticala si nu poate fi ridicat complet, se poate ajusta pozitia acestuia prin modificarea valorilor parametrului P5.XX.



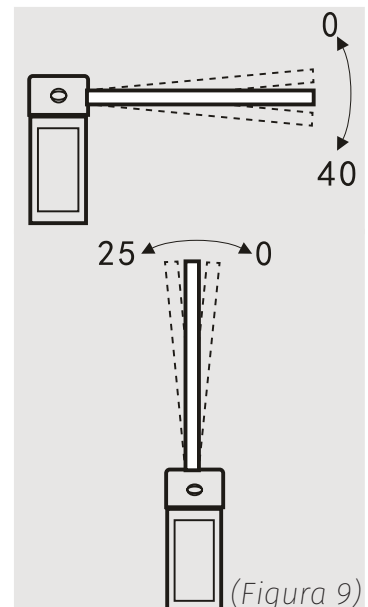
In cazul in care unghiul nu este setat la 90°, procedura de auto-initializare cursa brat dupa alimentare nu poate fi setata pe modul "doar ridicare brat"!

P6. Ajustarea pe orizontala a pozitiei bratului

Aceasta functie permite ajustarea fina a pozitiei bratului pe orizontala. Cand valoarea setata scade, bratul se va ridica, iar cand valoarea setata creste, bratul va cobori.

P7. Ajustarea pe verticala a pozitiei bratului

Aceasta functie permite ajustarea fina a pozitiei bratului pe verticala. Cand valoarea setata scade, bratul va merge spre dreapta, iar cand valoarea setata creste, bratul va merge spre stanga.



P8. Viteza ridicare brat

In functie de dimensiunea bratului, se seteaza viteza de ridicare (vedeti Tabelul 1).

P9. Viteza coborare brat

In functie de dimensiunea bratului, se seteaza viteza de coborare (vedeti Tabelul 1).

	CB01SV-H	CB01SV-I				
Viteza (secunde)	1/ 1.5/ 2	3/ 4/ 5	5	5	5	5
Tip brat	Drept	Drept	Pliabil 90°	Pliabil 180°	Gard simplu	Gard dublu
Lungime maxima brat (metri)	3.5 ~ 4.5	4.5 ~ 6	5	4	4.5	4

(Tabel 1)

PA. Mod testare intensiva

Aceasta functie activeaza modul de testare intensiva (auto-imbatranire). Dupa activarea functiei, bariera va incepe sa ridice si sa coboare bratul in mod continuu. Functia poate fi dezactivata prin actionarea comenzii STOP. La intreruperea si apoi repornirea alimentarii functia nu se dezactiveaza.

Pb. Tip semnal intrari comenzi de siguranta

Intrările pentru comenzile de siguranta sunt: **STOP**, **PHOTOCELL** si **LOOP DETECTOR**. In mod implicit, aceste intrari sunt setate pe modul NORMAL DESCHIS, fiind nevoie de inchiderea unui contact pentru ca intrarea de comanda sa fie activata. Pentru siguranta, se recomanda ca aceste intrari sa fie setate pe modul NORMAL INCHIS. Astfel, la intreruperea unui contact provenit de la unul din elementele de siguranta (fotocelule, inductoe de bucla etc.), intrarea de comanda de siguranta va fi activata. In acest mod, daca unul din elementele de siguranta se va defecta, bariera nu va mai functiona, alertand utilizatorul cu privire la functionarea defectoasa a unuia din elementele de siguranta.



In cazul in care se schimba modul de functionare al acestor intrari in NORMAL INCHIS, este necesara realizarea unor puncti de legatura intre **COM - STOP** si intrarea neutilizata: **DETECTOR BUCLA/ FOTOCELULE** (daca este cazul).

Pc. Auto-invatare cursa brat dupa alimentare

La alimentare bariera va ridica si va cobori bratul o singura data, incet, pentru a-i stabili capetele de cursa. In cazul in care se foloseste un brat lung sau un suport mobil montat pe brat, este necesara setarea modului de initializare 1: "doar ridicare brat".

Pd. Monitorizare manivela actionare manuala

Implicit, centrala de comanda monitorizeaza statusul manivelei pentru actionare manuala. Daca manivela este blocata cu ajutorul parghiei de blocare (vezi sectiunea 6.4.) pe centrala de comanda va fi afisat mesajul "Er.6" (pentru a sterge mesajul de eroare, decuplati alimentarea, deblocati manivela si realimentati sistemul). Functia de monitorizare poate fi dezactivata prin setarea valorii 0 a parametrului Pd.

7.4. AUTO-INVATARE CURSA DUPA ALIMENTARE

Motorul este echipat cu un encoder rotativ optic care ofera centralei de comanda informatiile necesare pentru a stabili pozitia exacta a bratului in orice moment. La alimentare, bratul se va ridica si va cobori incet o singura data pentru a se stabili capetele de cursa. In cazul in care, in cadrul acestui proces, centrala va detecta o functionare anormala a bratului, se va opri procesul de auto-invatare cursa si pe ecran va fi afisata eroarea descoperita. Dupa terminarea procedurii de auto-invatare bratul va ramane in pozitie orizontala.

Daca parametrul **Pd.** are setata valoarea 1, bratul doar se va ridica in timpul procesului de auto-invatare si va ramane in pozitie verticala.

In cazul in care, in timpul procesului de auto-invatare, pe afisaj va fi indicata eroarea **Er. 5** este posibil ca arcurile sa fie tensionate incorect (prea stranse sau prea moi) sau sa fie un obstacol in calea bratului. Verificati posibilele cauze si reporniti alimentarea pentru a reincepe procesul de auto-invatare.

8. INROLARE SI STERGERE TELECOMENZI

8.1 INROLARE TELECOMENZI

Receptorul radio permite inrolarea a 46 de telecomenzi radio, cod saritor, frecventa 433MHz. Sunt disponibile doua modalitati de inrolare a noilor telecomenzi:

1. Decuplati alimentarea barierei. Apasati si mentineti apasat butonul **STOP** de pe telecomanda pe care doriti sa o inrolati. Cuplati alimentarea si eliberati butonul **STOP** doar dupa 6 secunde de la cuplarea alimentarii.

2. Daca aveti o telecomanda inrolata, apasati pe aceasta butonul **SUS** si **STOP** simultan timp de 4 secunde, apoi eliberati butoanele telecomenzii inrolate si apasati butonul **STOP** de pe telecomanda noua timp de 3 secunde. Daca doriti sa inrolati mai multe telecomenzi, apasati butonul **STOP**, pe rand, timp de 3 secunde pe fiecare telecomanda noua. Receptorul va iesi din modul de programare la 10 secunde dupa ce nu mai primeste niciun semnal radio. Verificarea inrolarii cu succes se poate realiza dupa iesirea acestuia din modul de programare.

8.2 STERGERE TELECOMENZI

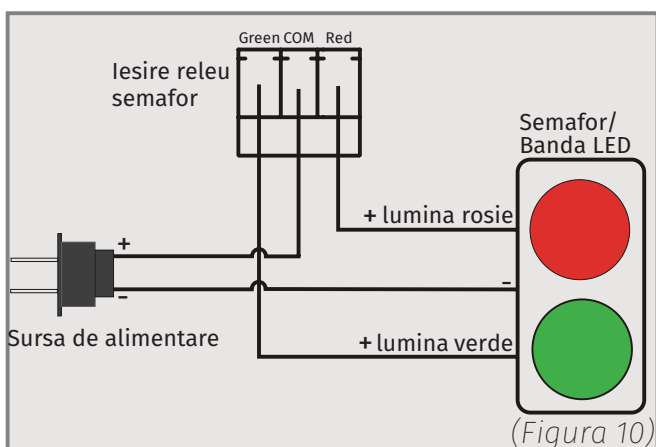
Pentru a sterge toate telecomenzile din memoria receptorului, desfaceti carcasa alba aflata pe corpul barierei. Faceti scurt circuit intre cei 2 pini din coltul pcb-ului pana cand led-ul indicator se stinge. Dupa aceasta operatiune, toate telecomenzile se vor sterge din memoria receptorului.

- Telecomanda se alimenteaza cu ajutorul a 2 baterii CR2016 3Vcc. Când inlocuiti bateriile, nu folositi instrumente metalice pentru a nu provoca un scurt circuit.
- Receptorul permite inrolarea a maxim 46 de telecomenzi. A 47-a telecomanda va sterge prima telecomanda din memorie.
- Distanța de acțiune a telecomenzii este de aproximativ 30 de metri in camp deschis.



9. DIAGRAMA CONECTARE ELEMENTE SEMNALIZARE

9.1 Diagrama conectare semafor/ banda LED

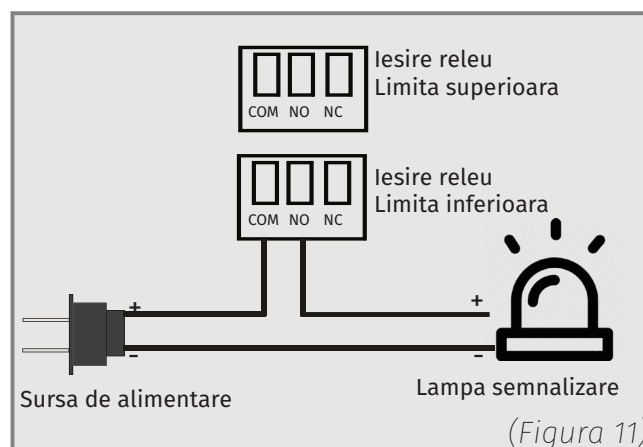


Centrala de comanda este prevazuta cu o iesire de releu pentru conectarea unui semafor sau a unei benzi LED. Conectati elementul de semnalizare conform diagramei de mai sus.



Este obligatoriu ca alimentarea elementelor de semnalizare sa se realizeze dintr-o sursa de alimentare externa! Iesirea 12Vcc a centralei este strict pentru alimentare fotocelule!

9.2 Diagrama conectare lampa de semnalizare



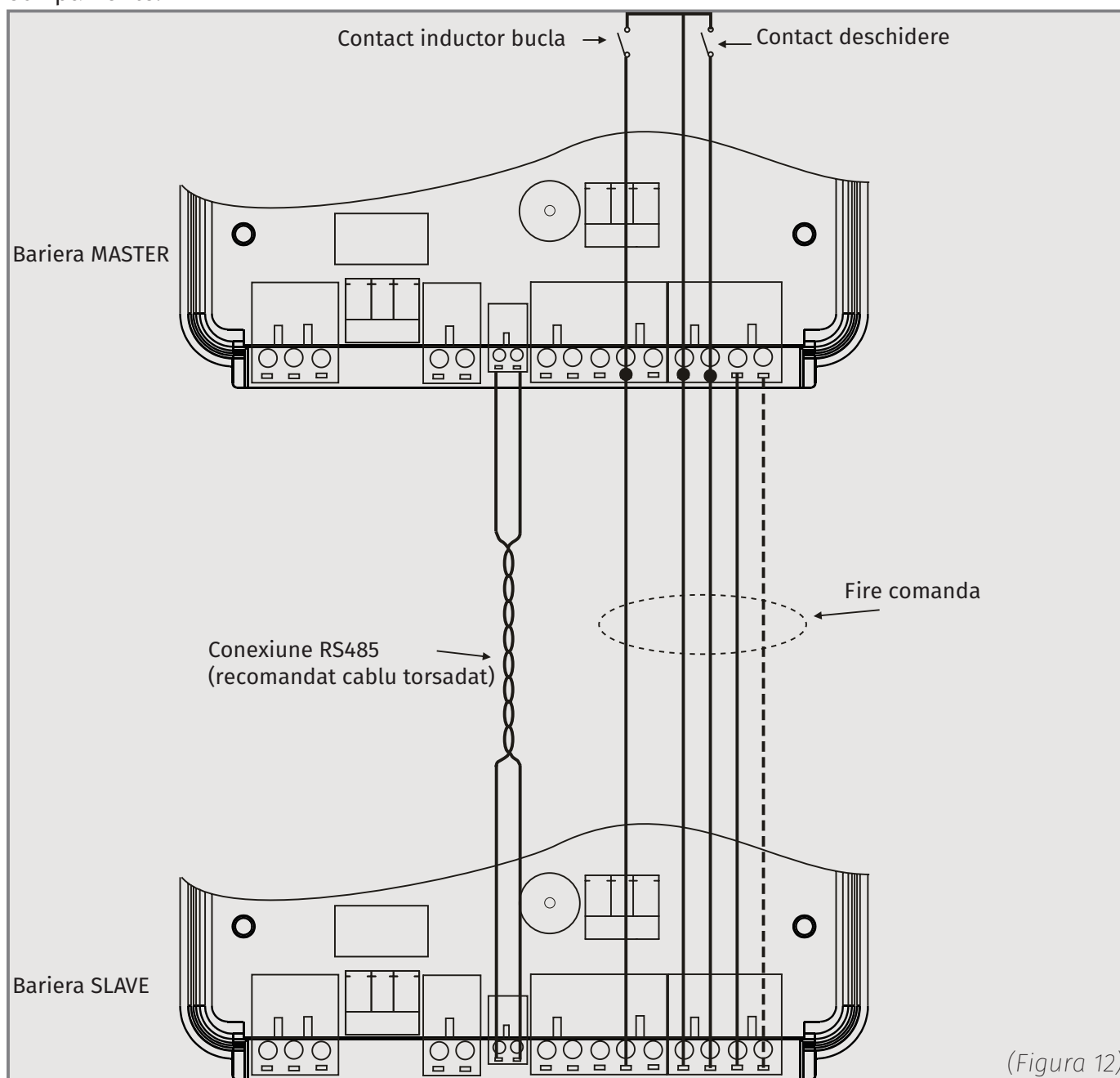
Lampa de semnalizare se conecteaza pe iesirea de releu a limitei inferioare, pe bornele NO-COM, conform diagramei de mai sus.

10. DIAGRAMA CONEXIUNI SINCRONIZARE

Sincronizarea a doua bariere se poate realiza in doua moduri: prin conexiune RS485 sau prin conectare a firelor de comanda.

1. Prin conexiune RS485: pentru functionarea sincronizata a doua bariere prin conexiune RS485, este necesara setarea uneia ca master si a celeilalte ca slave. Aceasta setare se realizeaza prin setarea adresei RS485. Bariera master trebuie sa fie setata cu adresa 0, iar cea slave trebuie sa fie setata cu adresa 1. Aceaste setari se realizeaza din meniul de programare, din cadrul parametrului P4.X. Bariera master, cea pe care se conecteaza toate intrarile de comenzi de siguranta (fotocelule, inductor de bucla etc.), va fi setata cu valoarea **P4.0**, iar bariera slave va fi setata cu valoarea **P4.1**. Bariera slave va primi toate comenzile barierei master, nemaifind necesare conectarea elementelor de siguranta si pe aceasta. Totodata este suficienta inrolarea telecomenzilor radio doar pe bariera master. Conectarea se realizeaza pe bornele **D+ D-** si este recomandata folosirea unui cablu torsadat pentru aceasta conexiune.

2. Prin conectare a firelor de comanda: bornele **COM, OPEN, CLOSE, LOOP, STOP** trebuie sa fie conectate, conform diagramei de mai jos. Telecomenzile radio trebuie sa fie inrolate pe ambele echipamente.



(Figura 12)

11. PROBLEME COMUNE SI SOLUTII

1.	La apasarea pe telecomanda a butoanelor de ridicare/ coborare brat, bariera nu reactioneaza.
	Verificati sursa de alimentare si siguranta principala.
	Asigurati-va ca telecomanda este inrolata pe receptor; verificati bateria telecomenzii.
	Verificati daca bariera reactioneaza la apasarea butoanelor de pe panoul de control (in zona respectiva este posibil sa existe interferente radio).
	Verificati intrarile de siguranta (fotocelule, inductor de bucla, stop) sa nu fie active.
	Verificati punctele de legatura intre intrarile de siguranta nefolosite (fotocelule, inductor de bucla, stop - COM) in cazul in care sunt setate pe mod de functionare NORMAL INCHIS.
2.	Dupa alimentare, bratul se ridica pana la jumatate de cursa, dupa care se opreste.
	Verificati arcurile sa fie dimensionate si tensionate corect, pentru tipul de brat folosit.
3.	Bratul de 6 metri sau cel tip gard se ridica automat imediat dupa ce coboara.
	Parametrul P1.X “Auto-inversare sens motor la detectie obstacol “ trebuie sa fie setat cu valoarea 3.

11.1 INTERPRETARE MESAJE AFISATE PE CENTRALA DE COMANDA

11.1.1. Erori generale si solutii

EROARE	SEMNFICATIE MESAJ EROARE	SOLUTIE
Er. 1	Eroare memorie	Inlocuiti centrala de comanda
Er. 2	Eroare circuit	Inlocuiti centrala de comanda
Er. 3	Motorul nu poate fi detectat/ Circuit motor defect	Verificati toate conexiunile motorului si a senzorilor acestuia
Er. 4	Date encoder neconforme	Verificati daca centrala de comanda este compatibila cu mecanismul barierei
Er. 5	Eroare invatare pozitie brat	Verificati arcurile de balansare si tensionarea acestora
Er. 6	Manivela deschidere manuala blocata	Eliberati parghia de blocare a manivelei

11.1.2. Erori dupa cuplarea alimentarii

EROARE	DESCRIERE EROARE
Er. L0	Intrarea de comanda de siguranta STOP este activa
Er. L1	Intrarea de comanda COBORARE este activa
Er. L2	Intrarea de comanda RIDICARE este activa
Er. L3	Intrarea de comanda de siguranta INDUCTOR DE BUCLA este activa
Er. L4	Intrarea de comanda de siguranta FOTOCELULE este activa
Er. L5	Centrala de comanda primeste semnal STOP de la telecomanda
Er. L6	Centrala de comanda primeste semnal COBORARE de la telecomanda
Er. L7	Centrala de comanda primeste semnal RIDICARE de la telecomanda

11.1.3. Mesaje afisate pentru status capete de cursa

MESAJ	DESCRIERE MESAJ
Luxx	Unghi brat pozitie verticala - xx reprezinta unghiul
Ldxx	Unghi brat pozitie orizontala - xx reprezinta unghiul
xxxx	Temperatura motor - xxx reprezinta valoarea temperaturii in grade Celsius
dExx	Inchidere automata - xx reprezinta timpul de intarziere a inchiderii automate
uPxx	Numar de deschideri atunci cand este activa functia contor deschideri - xx reprezinta numarul de deschideri

11.1.4. Mesaje afisate in timpul ridicarii/ coborarii bratului

MESAJ	DESCRIERE MESAJ
--xx	-- derulare in sus -> ridicare brat; xx reprezinta viteza de deschidere -- derulare in jos -> coborare brat; xx reprezinta viteza de inchidere
----	STOP
lock	Inchidere automata oprita din comanda STOP
Er. ob	Auto-inversare sens motor la intalnirea unui obstacol

12. MENTENANTA

Pentru functionarea indelungata a barierei sunt necesare operatiuni de intretinere:

- mentineti bariera curata;
- verificati lunar toate suruburile si bolturile si asigurati-va ca sunt fixate corespunzator;
- verificati starea arcurilor de balansare dupa 1 milion de actionari; arcurile trebuie sa fie inlocuite dupa 3 milioane de actionari pentru a preveni ruperea acestora din cauza uzurii excesive;
- verificati la fiecare sase luni starea componentelor mecanismului. Daca identificati componente care prezinta uzura excesiva, inlocuiti-le!

13. SERVICE SI GARANTIE

Garantia produselor BOOMX este de 24 luni de la data achizitionarii certificata prin factura sau bonul de achizitie. Reparatia se realizeaza la sediul furnizorului, pe baza notificarii scrise de beneficiar, a defectului constatat.

Conditii de transport:

Se vor evita socurile si loviturile, acestea putand avea drept urmasi defecte de functionare neacoperite de garantie, precum si modificari ale aspectului produselor.

Reguli de baza pentru montaj:

Montarea, racordul si prima punere în functiune a sistemului de actionare trebuie efectuata numai de catre persoane specializate.

Inainte de a incepe montajul, parcurgeti cu atentie instructiunile din manualul ce insoteste produsul si urmati cu atentie toate etapele prevazute în acesta.

Bariera trebuie montata numai pe o baza solida cu fundatie conform manualului de instructiuni.

Raza de actiune a bratului trebuie sa fie libera si sa nu existe niciun obstacol. Defectele cauzate de lovirea bratului de eventualele obstacole nu sunt acoperite de garantie.

Se va respecta intotdeauna gradul de solicitare al barierei in functie de lungimea bratului si nu se vor depasi limitele de instalare pentru modelul ales.

Se va evita montarea de greutati suplimentare pe brate, intrucat acestea vor duce la functionarea defectoasa a mecanismului.

Înainte de efectuarea de lucrari la sistemul de actionare, întotdeauna întrerupeti alimentarea electrica.

Utilizati numai piese de schimb si accesorii originale ale producatorului.

Nu se va omite nici o prindere, se vor respecta toate operatiile si setarile prevazute in manualul specific , ce insoteste fiecare produs. Nerespectarea sau omiterea operatiilor si setarilor din manualul insotitor poate duce la vatamari grave si defectiuni care nu sunt acoperite de garantie.

Utilizare si intretinere:

Sistemul de actionare este conceput exclusiv pentru ridicarea si coborarea bratului de bariera indicat de producator. Orice alta utilizare dincolo de aceasta este considerata neconforma. Pentru daune ce rezulta din alt tip de utilizare, producatorul nu își asuma raspunderea. Riscul îi apartine în exclusivitate utilizatorului, dreptul la garantie fiind nul.

Sistemul se va utiliza numai sub supraveghere vizuala atenta si numai de catre persoane instruite în prealabil. Este absolut interzisa utilizarea acestor sisteme de catre copii sau persoane care nu prezinta discernamant si care nu pot fi instruite corespunzator.

Sistemul trebuie utilizat numai în stare impecabila de functionare, precum si conform cu destinatia, acordand atentie sigurantei si pericolelor posibile si cu respectarea manualului de instalare si utilizare. Avariile ce pot influenta siguranta trebuie remediate imediat.

Sistemul nu poate fi utilizat în spatii cu pericol de explozie.

Sistemul nu trebuie utilizat în încăperi cu atmosfera agresiva (de ex. aer cu încărcatura sarata).

Nu se va forta niciodata actionarea electrica. Pentru deschidere manuala este obligatorie decuplarea alimentarii in prealabil. In anotimpul rece se vor inlatura depunerile de gheata si zapada de pe brat si corp inainte ca aceasta sa fie actionata.

De asemenea, se vor verifica si indeparta orice depuneri de pe sistemul de siguranta(fotocelule). In cazul manifestarilor de vreme extrema, in special vanturi puternice, nu se va actiona bariera, fiind necesar ca bratul sa ramana in pozitie orizontala. Inainte de actionare se va verifica eventuala existenta a unor obstacole in calea bratului. Daca exista, acestea vor fi indepartate. Periodic (lunar) se vor verifica toate suruburile si bolturile si se vor strange in cazul in care sunt slabite. La fiecare 6 luni se va verifica starea componentelor mecanismului, iar daca este necesar, componentele uzate se vor inlocui. La 1 milion de actionari se va verifica starea arcurilor de balansare, iar la 3 milioane de actionari acestea vor trebui sa fie inlocuite.

In cazul in care bariera auto nu reactioneaza actionarea electrica se va verifica in primul rand integritatea circuitului de alimentare. Furnizorul nu poate fi facut responsabil de eventualele defectiuni aparute datorita functionarii defectuoase a retelei electrice de alimentare a beneficiarului.

Nerespectarea instructiunilor de mai sus pot duce la aparitia unor defectiuni ce nu sunt acoperite garantie. Orice interventie asupra produselor (modificari ale configuratiei initiale livrate) pot duce la disfunctionalitati si la aparitia unor defectiuni ce nu sunt acoperite de garantie. Furnizorul nu ii pot fi imputate sub nici o forma costuri sau pagube survenite in urma interventiei asupra configuratiei initiale sau in urma oricarei interventii neautorizate. Toate reparatiile si interventiile pe care furnizorul le va face asupra produselor, ca urmare a nerespectarii acestor instructiuni, vor fi achitate de beneficiar (manopera si materiale). Furnizorul acorda 12 luni garantie reparatiilor efectuate.

14. CONTINUT PACHET

COMPONENTA	SPECIFICATII	CANTITATE	UNITATE	APLICABILITATE
Corp bariera + mecanism		1	BUC	
Centrala de comanda		1	BUC	
Arc balansare	Necesita montare	1 / 2	BUC	
Suruburi, piulite, saibe	M12 x 70	2	SET	Fixare brat
Placa fixare brat		1	BUC	Fixare brat
Profil "U"		2	BUC	Fixare corp bariera
Conexpanduri	M16 x 150	4	SET	Fixare corp bariera
Chei		2	BUC	Deblocare usa corp bariera
Telecomenzi radio		2	BUC	
Manual		1	BUC	

NOTE



boomx[®]
automation

Fabricat in P.R.C.
Importator:
YLI ETERNIT ACCES SRL
Str. Haiducului, 3A
400040 Cluj-Napoca
Tel.: +40 264 484 989
+40 364 262 988
Fax: +40 364 262 990
office@yli.ro
bucuresti@yli.ro
suport@yli.ro
www.yli.ro

*Producatorul poate imbunatati tehnic
calitatea produselor sale fara notificari
prealabile!*



EEE FAC OBIECTUL UNEI
COLECTARI SEPARATE

