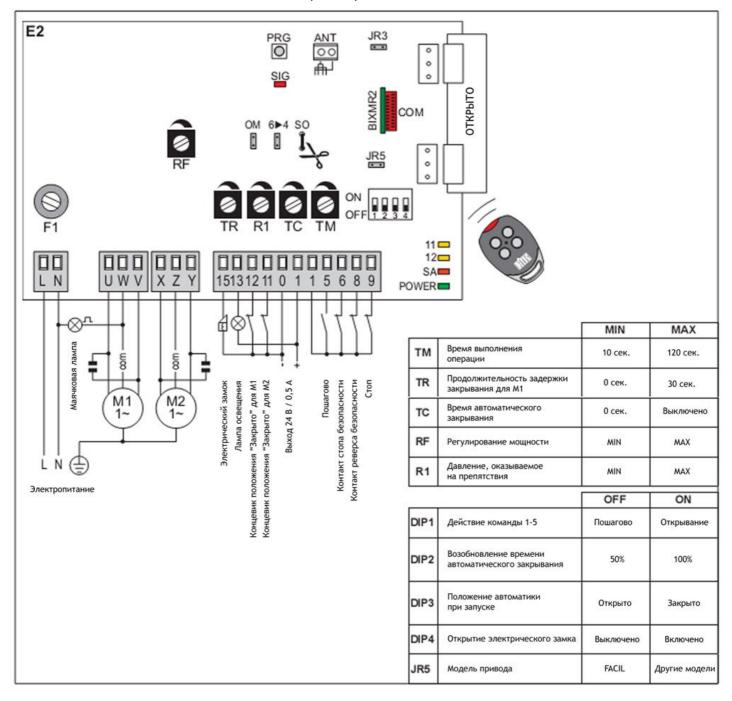


(€ ♠ HomeLink® kompatibel

E2

IP1935 rev. 2007-04-16

Инструкция по установке блока управления Е2 для двух приводов напряжением 230 В~ со встроенным радиоприемником



ОБЩИЕ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЯ ПО БЕЗОПАСНОСТИ



Данная инструкция по установке предназначена только для квалифицированного обслуживающего персонала.

Установка, электрические соединения и настройки должны быть выполнены в соответствии с действующими нормами и правилами. Перед началом монтажа изделия внимательно прочитайте инструкцию. Неправильная установка может быть опасной.

Упаковочные материалы (полиэтилен, пенопласт и т.д.) не должны оказаться в окружающей среде или в пределах досягаемости детей, так как представляют собой потенциальный источник опасности. Перед монтажом изделия удостоверьтесь, что оно находится в хорошем состоянии, без видимых дефектов.

Не устанавливайте изделие во взрывоопасной атмосфере – газы и пары легко воспламеняемых жидкостей представляют собой серьезную угрозу безопасности.

Устройства безопасности (фотоэлементы, тактильные кромки, аварийные стопоры и т.д.) должны устанавливаться в соответствии с действующими нормами и правилами, условиями монтажа, логикой действия системы и усилием, развиваемым автоматическими воротами.

A

Перед подключением к электросети удостоверьтесь, что характеристики оборудования соответствуют параметрам электросети. В цепи

питания привода должна быть установлена кнопка аварийного выключения с расстоянием между разом-кнутыми контактами не менее 3 мм. Убедитесь, что в цепи электропитания перед оборудованием установлены устройство защитного отключения и автоматический выключатель, соответствующие нагрузке. При необходимости присоедините конструкцию ворот к надежной системе заземления, выполненной в соответствии с правилами безопасности. Во время монтажа, обслуживания и ремонта обесточьте оборудование до того, как открыть крышку и начать работу с электрической частью.



При контакте с электронными компонентами используйте заземленные токопроводящие антистатические браслеты. Для ремонта и замены компо-

нентов оборудования используйте только оригинальные запасные части. Производитель не несет ответственности за безопасность и нормальное функционирование оборудования при использовании не совместимых компонентов.

ПАМЯТКА ПРИ УСТАНОВКЕ

Блок управления установите на определенном для него постоянном месте и прочно закрепите. Просверлите отверстие в нижней части корпуса, достаточное для того, чтобы завести внутрь кабель электропитания. Если возможно, закрепите кабели с помощью подходящих скоб (не входят в комплект). Обеспечьте расстояние не менее 8 мм от проводов электропитания и мотора до управляющих проводов в местах подключения к клеммной колодке (например, с помощью хомутов). Соедините проводники защитного заземления электропитания и мотора (желто-зеленые) посредством трансформатора и блоку управления, используя предусмотренные для этого зажимы. После окончания монтажа закройте корпус блока управления.

ЗАЯВЛЕНИЕ О СООТВЕТСТВИИ ДИРЕКТИВАМ ЕС

Производитель: DITEC S.p.A.

Адрес: via Mons. Banfi, 3

21042 Carnno P.lla (VA) - ITALY

Настоящим заявлением сообщаем, что блок управления E2 (с радиоприемником 433,92 МГц) соответствует требованиям следующих директив EC:

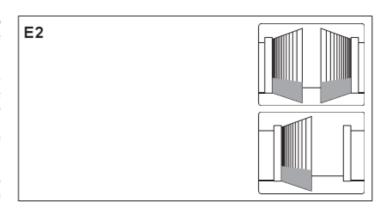
- Директива низкого напряжения 72/23/ЕЕС
- Директива электромагнитной совместимости 89/336/ЕЕС
- Директива по конечным устройствам для радио и телекоммуникаций 1999/5/EC

Caronno Pertusella, 05-12-2002 Fermo Bressarini

ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ

	E2	E2J	
Электропитание	230 В~ / 50 Гц	120 В~ / 60 Гц	
Предохранитель F1	F 5 A	F 6,3 A	
Выход на один мотор	230 B~ 5 A макс.	120 В~ 6,3 А макс.	
Выход на два мотора	230 В~ 2 x 2,5 A макс.	120 В~ 2 x 3,15 A макс.	
Питание аксессуаров	24 B= / 0,5 A		
Температура	-20°C / +55°C		
Степень защиты	IP55		
Память	на 200 кодов		
Частота радио	433,92 МГц		
Габариты	187 x 261 x 105		

ПРИМЕНЕНИЯ



1. ЭЛЕКТРИЧЕСКИЕ СОЕДИНЕНИЯ

1.1. Команды

Команда		Функция	Описание	
		ПОШАГОВО С АВТОМАТИЧЕСКИМ ЗАКРЫВАНИЕМ	При DIP1=OFF и TC <max, tc.<="" td="" активирует="" в="" выставленным="" закрывание="" замыкание="" значением="" или="" контакта="" определяется="" остановки="" открывание="" открыть-стоп-закрытьоткрыть.="" последовательности:="" примечание:="" продолжительность="" следующей=""></max,>	
15	H.O.	ПОШАГОВО БЕЗ АВТОМАТИЧЕСКОГО ЗАКРЫВАНИЯ	При DIP1=OFF и TC=MAX, замыкание контакта активирует открывание или закрывание в следующей последовательности: открыть-стоп-закрыть-открыть.	
		ОТКРЫТИЕ С АВТОМАТИЧЕСКИМ ЗАКРЫВАНИЕМ	При DIP1=ON и TC <max, td="" активирует="" ворот.<="" замыкание="" контакта="" открывание=""></max,>	
		ОТКРЫТИЕ БЕЗ АВТОМАТИЧЕСКОГО ЗАКРЫВАНИЯ	При DIP1=ON и TC=MAX, замыкание контакта активирует открывание ворот. При заблокированном приводе замыкание контактов активирует операцию, противоположную той, что выполнялась до остановки.	
1 6	Н.З.	СТОП БЕЗОПАСНОСТИ	Размыкание контакта безопасности останавливает и/или предотвращает открывание.	
16	H.O.	ЗАКРЫВАНИЕ	При 6→4=OFF замыкание контакта приводит к закрыванию ворот.	
18	H.3.	РЕВЕРС БЕЗОПАСНОСТИ	Размыкание контакта безопасности приводит к изменению направления движения ворот (открывание) во время закрывания. Если автоматика остановлена и SO=ON, то запрещаются как открывание, так и закрывание Если автоматика остановлена и SO=OFF, то запрещается только закрывание	
1 9	H.3.	СТОП	Размыкание контакта безопасности останавливает текущую операцию.	
19	Н.О.	ФУНКЦИЯ ПРЯМОГО УПРАВЛЕНИЯ	Постоянное размыкание контакта включает функцию зависимости от присутствия оператора. При этом команды открывания 1-5 и закрывания 1-6 работают только пока нажата соответствующая кнопка, после чего автоматика останавливается. Все устройства безопасности, а также автоматическое закрывание выключаются.	
0 ————————————————————————————————————	Н.З.	КОНЦЕВИК ПОЛОЖЕНИЯ "ЗАКРЫТО" МОТОРА М2	Останавливает работу мотора №2 (M2) при закрывании При OM=OFF (режим работы с одним мотором) контакт концевика 0-11 останавливает мотор М1 при закрывании.	
0 ——— 11	H.O.	ВЫКЛЮЧАТЕЛЬ МОТОРА М2 ПРИ ПРИБЛИЖЕНИИ	Примеры использования смотрите в параграфах 5 и 6	
0 — 12 TM=MAX	Н.З.	КОНЦЕВИК ПОЛОЖЕНИЯ "ЗАКРЫТО" МОТОРА М1	Останавливает работу мотора №1 (М1) при закрывании При ОМ=ОFF (режим работы с одним мотором) контакт концевика 0-12 останавливает мотор М1 при открывании.	
0 — 12	H.O.	ВЫКЛЮЧАТЕЛЬ МОТОРА М1 ПРИ ПРИБЛИЖЕНИИ	Примеры использования смотрите в параграфах 5 и 6	

ВНИМАНИЕ!!! Сделайте перемычки для всех Н.З. контактов, которые не используются. Клеммы с одинаковыми номерами эквивалентны. Работа всех приведенных выше настроек гарантируется только при использовании аксессуаров и устройств безопасности DITEC.

1.2. Выходы и аксессуары

Выход	Значение	Описание	
1 •—— +	24 B= / 0,5 A	Электропитание аксессуаров. Электропитание для внешних аксессуаров, включая лампу режима работы автоматики.	
1	24 B= / 3 Вт (0,125 A)	Сигнальная лампа положения открыто. Только при присоединенном концевике 0-11 (H.3.) и в режиме работы с одним приводом (OM=OFF) лампа выключается когда ворота закрыты.	
1 €─── 12	24 B= / 3 Вт (0,125 A)	Сигнальная лампа положения закрыто. Только при присоединенном концевике 0-12 (H.3.) и в режиме работы с одним приводом (OM=OFF) лампа выключается когда ворота открыты.	
1	24 B= / 3 Вт (0,125 A)	Сигнальная лампа положения открыто. Лампа выключается только когда ворота закрыты.	
0 ← □ 15	12 В / 15 Вт (1,25 A)	Электрический замок. Импульсный выход для электрического замка. Активируется при каждой команде на открывание. Примечание: электрический замок рекомендуется при использовании приводов LUXO 3R.	
M ◆──⊗ <mark>∵ ◆</mark> N	230 B~ / 100 Вт (0,4 A)	Маячковая лампа (LAMP). Включается во время открывания и закрывания ворот.	
х •—⊗—• ∟	230 B~ / 100 Вт (0,4 A)	Лампа освещения. Только в режиме работы с одним приводом (OM=OFF и привод отсоединен от клемм X-Z-Y) может быть присоединена лампа освещения, которая загорается на 180 секунд при каждом открывании (полном или частичном) или закрывании.	

1.3. Переменные резисторы

	_	
Переменные резисторы	Описание	
MIN=10 s MAX=120 s	Регулирование времени выполнения операции. От 10 до 120 с. <i>Примечание: При концевиках Н.З. ТМ должен быть выставлен на максимум.</i>	
TR 10 s 20 s MIN=0 s 30 s	Установка задержки времени закрывании привода №1 (М1). Во время закрывания привод №1 (М1) стартует после привода №2 (М2), с задержкой, которая устанавливается с помощью ТR от 0 до 30 секунд. Во время открывания привод №2 (М2) всё время запускается через 3 секунды после привода №1 (М1). Если TR=MIN, то створки будут открываться одновременно. Примечание: рекомендуется устанавливать TR=MIN только для створок, которые не перекрывают друг друга. Для перекрывающихся створок устанавливайте TR>3 секунд.	
TC 120 s MIN=0 s MAX=disabled	Установка времени автоматического закрывания. От 0 до 120 секунд. При TC=MAX автоматическое закрывание выключается. Отсчет времени начинается после остановки автоматики и продолжается период времени, установленный с помощью TC. При DIP2=OFF при активации выключателя безопасности (1-6/1-8) отсчет времени начинается после его дезактиваци (например, после прохода через фотоэлементы) и продолжается половину периода времени, установленного TC (50%). При DIP2=ON отсчет времени начнется, как только ворота полностью откроются, и продолжается весь период времени, установленный с помощью TC (100%). Примечание: после выполнения команды стоп, при повторном замыкании контакта 1-9, автоматическое закрывание включается только после команды полного или пошагового открывания.	
RF MIN MAX	Регулирование мощности. Изменяет напряжение, подаваемое на привод.	
R1 MAX=disabled	Установка давления, оказываемого на препятствие. Блок управления оборудован системой безопасности, которая останавливает движение при открывании, и начинает движение в обратном направлении при закрывании. При R1=MIN система наиболее чувствительна к препятствиям (прилагаемое усилие минимально). При R1=MAX система обнаружения препятствий отключается (прилагаемое усилие максимально).	

1.4. Переключатели DIP

	Описание	OFF	ON T
DIP1	Действие команды 1-5	Пошаговое	Открывание
DIP2	Возобновление времени автоматического закрывания	50%	100%
DIP3	Положение автоматики при запуске (указывает для блока управления состояние автоматики при включении)	Открыто При DIP1=OFF первая команда 1-5 начинает закрывание При DIP1=ON первая команда 1-5 начинает открывание Примечание: при установленном концевике желательно установить DIP3=OFF	Закрыто Первая команда 1-5 активирует открывание Примечание: автоматическое закрывание не может быть первой командой, даже если оно включено. Если функция автоматического закрывания не используется, желательно установить DIP3=ON
DIP4	Открытие электрического замка	Выключено	Включено

1.5. Перемычки

	Описание	OFF 💷	ON 💷
ОМ	Режим работы	Один привод (только М1)	Два независимых привода
6→4	Действие команды 1-6	Закрывание (Н.О.)	Стоп (Н.3.)
JR3	Встроенный радиоприемник	Выключен	Включен
JR5	Модель привода	FACIL	Другие модели

1.6. Мосты

	Описание	OFF ><- →	ON ⊷
so	Функции безопасности 1-8	Размыкание контактов 1-8 при	Размыкание контактов 1-8 при
		остановленном приводе	остановленном приводе
		позволяет выполнить	запрещает выполнение любых
		немедленное открывание при	операций
		помощи команд 1-5 или	
		пульта дистанционного	
		управления	

1.7. Сигналы

Светодиод	Горит постоянно	тоянно Мигает	
POWER	ER Электропитание 24 B=		
SA	Означает, что как минимум один из контактов безопасности разомкнут	При включенном электропитании светодиод мигает чтобы обозначить количество выполненных операций: каждая быстрая вспышка = 1000 операций каждая медленная вспышка = 10000 операций	
11	Означает что контакт концевика 0-11 разомкнут		
12	Означает что контакт концевика 0-12 разомкнут		
SIG	Во время операций по подключению и запоминанию передатчиков	Во время приема радиосигнала	

2. РАДИОУПРАВЛЕНИЕ

В блок управления встроен радиоприемник частотой 433,92 МГц. В качестве антенны используется жесткий провод длиной 173 мм. Радиус действия приемника можно увеличть, присоединив внешнюю антенну на маячковой лампе и установив настроенную антенну ВІХ AL.

Примечание: для присоединения внешней антенны к блоку управления используйте коаксиальный кабель RG58 длиной не более 10 м.

В памяти BIX MR2 может быть запомнено до 200 передатчиков.

Внимание!!! Если радиоприемник блока управления не используется, установите JR3=OFF и выньте модуль памяти.

В блоке управления может быть запомнено от одной до четырех СН-кнопок каждого передатчика.

Если запомнена только одна (любая) CH-кнопка передатчика, то выполняется команда 1-5 (пошагово/открыть). Если запомнено от двух до четырех CH-кнопок передатчика, то с CH-кнопками ассоциируются следующие операции:

- СН1 = команда 1-5 пошагово/открыть
- СН2 = команда частичного открывания
- СН3 = команда включения/выкючения лампы освещения
- СН4 = команда стоп, эквивалентна импульсной команде 1-9

При замене блока управления память BIX MR2 может буть перенесена в новый блок управления.

Внимание!!! Вставлять и вынимать модули памяти необходимо при отключенном электропитании.

3. ЗАПУСК СИСТЕМЫ



Операции, описанные до п.3.6 выполняются без устройств безопасности.

Настройки подстроечных резисторов можно изменять только в режиме простоя автоматики.

- 3.1. Замкните Н.З. контакты безопасности с помощью перемычек.
- 3.2. Перед запуском проверьте выбор типа применения.
- 3.3. Установленные концевики должны быть настроены таким образом, чтобы срабатывать в концевых положениях.

Установите ТМ=МАХ.

Примечание: концевики должны быть в нажатом состоянии до завершения операции

- 3.4. Если концевики не установлены, то соедините клеммы 0-11 и 0-12 с помощью перемычек и установите ТМ в среднее положение.
- 3.5. Установите TR>3 секунд если створки ворот перекрывают друг друга.
- 3.6. Включите питание. Если створки движутся не в том направлении поменяйте полярность на приводе. Примечание: после перебоев в электроснабжении сперва выполняется операция закрывания, если TR>MIN то по одной створке (сперва створка с приводом M2, потом створка с приводом M1), если TR=MIN, то обе створки одновременно.
- 3.7. Присоедините устройства безопасности (предварительно удалив соответствующие перемычки) и убедитесь, что они правильно работают.
- 3.8. При необходимости настройте автоматическое закрывание с помощью подстроечного резистора ТС.
- 3.9. Установите RF в положение, которое позволит автоматике корректно работать, обеспечивая безопасность пользователя в случае столкновения.
- 3.10. Установите величину усилия, оказываемого на препятствия при помощи подстроечного резистора R1. Примечание: если при закрывании створка повторно встречает препятствие, то обе створки открываются. После этого створки по одной закрваются.

6

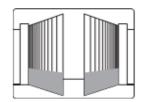
- 3.11. Присоедините остальные необходимые аксессуары и проверьте их работу.
- 3.12. После того как процедура проверки и запуска закончена, закройте крышку.

E2-IP1935

4. ПОИСК И УСТРАНЕНИЕ НЕИСПРАВНОСТЕЙ

Проблема	Возможные причины	Решение
Автоматика не открывает или не закрывает	Нет электропитания (светодиод POWER ALARM не горит)	Проверьте правильность подключения электропитания к блоку управления
	Короткое замыкание в аксессуарах (светодиод POWER ALARM не горит)	Отсоедините все аксессуары от клемм 0-1 (напряжение должно быть 24 B=) и подключайте снова по одному
	Перегорел предохранитель (светодиод POWER ALARM не горит)	Замените предохранитель
	Разомкнуты контакты безопасности (горит светодиод SA)	Проверьте правильно ли замкнуты контакты безопасности (Н.З.)
	Выключатель SAFETY SWITCH разомкнут (горят светодиоды 11 и 12)	Убедитесь, что створка правильно закрыта и контакт замкнут
	Разомкнут выключатель тепловой перегрузки привода	Проверьте сопротивление между фазами U-V-W привода, отключенного от блока управления
	Пульт дистанционного управления не работает	Проверьте правильно ли встроенный радиоприемник запоминает передатчики.
	Пульт дистанционного управления не работает (мигает светодиод SIG)	Отсутствует модуль памяти BIX MR2
Автоматика открывает, но не закрывает	Разомкнуты контакты безопасности (горит светодиод SA)	Проверьте правильно ли замкнуты контакты безопасности (Н.З.)
	Включены фотоэлементы (горит светодиод SA)	Проверьте чистоту и правильность работы фотоэлементов
	Не работает автоматическое закрывание	Убедитесь, что подстроечный резистор ТС не выставлен на максимум
Привод работает очень слабо и не меняет направление движения	Неправильное значение емкости у конденсатора привода	Замените конденсатор привода
Не включаются внешние устройства безопасности	Фотоэлементы не правильно подключены к блоку управления	Подключите Н.З. устройства безопасности последовательно и удалите все мосты на клеммной колодке блока управления
Пульт дистанционного управления работает только на небольшом расстоянии и на работает когда включена автоматика	Передача радиосигнала затруднена металлическими конструкциями и усиленными бетонными стенами	Установите антенну снаружи. Замените батарейки в передатчике

5. ПРИМЕР ПРИМЕНЕНИЯ АВТОМАТИКИ ДЛЯ ДВУХСТВОРЧАТЫХ РАСПАШНЫХ ВОРОТ



При использовании блока управления Е2 для автоматизации двухстворчатых распашных ворот, может быть выбран один из следующих режимов работы:

- Створки ворот останавливаются при достижении механических упоров или при обнаружении препятствия (Рис. 5.1)

Установите время выполнения операции на 2-3 секунды дольше, чем реальное время, необходимое для движения створки ворот (ТМ<МАХ) и зашунтируйте клеммы 0-11-12 с помощью перемычек. В этой конфигурации каждая створка ворот остановится при достижении механических упоров в положениях "открыто" или "закрыто", а также при обнаружении препятствия.

- Створки ворот останавливаются у механических концевиков или при обнаружении препятствия (Рис. 5.2)

Н.З. контакты концевиков положений "открыто" и "закрыто" подключаются последовательно с фазами привода. Установите время выполнения операции ТМ<МАХ и зашунтируйте клеммы 0-11-12 с помощью перемычек. В этой конфигурации каждая створка ворот остановится при срабатывании концевиков в положениях "открыто" или "закрыто", а также при обнаружении препятствия.

- Створки ворот останавливаются у механических концевиков и изменяют направление движения при обнаружении препятствия (Рис. 5.3)

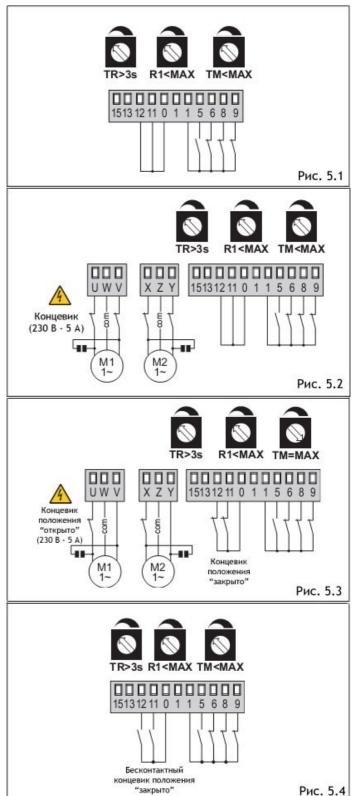
Установите время выполнения операции ТМ=МАХ и соедините Н.З. контакты концевика положения "закрыто" к клеммам 0-11-12, а Н.З. контакты концевика положения "открыто" последовательно с открывающей фазой каждого привода.

В этой конфигурации каждая створка ворот остановится при срабатывании концевиков в положениях "открыто" или "закрыто".

При обнаружении препятствия во время открывания, створка, обнаружившая препятствие, остановится, предотвращая столкновение, тогда как во время закрывания обе створки откроются заново.

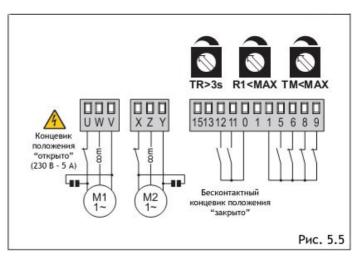
- Створки ворот останавливаются при достижении механических упоров и изменяют направление движения при обнаружении препятствия (Рис. 5.4)

Установите время выполнения операции на 2-3 секунды дольше, чем реальное время, необходимое для движения створки ворот (ТМ<МАХ) и присоедините Н.О. контакты бесконтактного концевика положения "закрыто" к клеммам 0-11-12, установив их за 2-3 секунды до механических упоров. В этой конфигурации каждая створка ворот остановится при достижении соответствующего механического упора в положении "открыто" или "закрыто". При обнаружении препятствия во время открывания, створка, обнаружившая препятствие, остановится, предотвращая столкновение. При обнаружении препятствия во время закрывания, до того, как сработает бесконтактный концевик, створка ворот откроется заново, а при срабатывании бесконтактного концевика, створка ворот остановится перед препятствием.

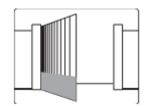


- Створки ворот останавливаются у механических концевиков при открывании, при достижении механических упоров при закрывании, и изменяют направление движения при обнаружении препятствия (Рис. 5.5)

Установите время выполнения операции на 2-3 секунды дольше, чем реальное время, необходимое для движения створки ворот (ТМ<МАХ) и присоедините Н.О. контакты бесконтактного концевика положения "закрыто" к клеммам 0-11-12, установив их за 2-3 секунды до механических упоров. Присоедините Н.З. контакты концевика положения "открыто" последовательно с открывающей фазой каждого привода. При указанных выше соединениях каждая створка ворот остановится при достижении механических упоров в положении "закрыто", а во время открывания – при срабатывании соответствующего концевика. При обнаружении препятствия во время открывания, створка останавливается и разблокируется. Во время закрывания, при обнаружении препятствия до того, как сработали оба концевика, обе створки открываются заново, а после срабатывании любого из концевиков, соответствующая створка останавливается при достижении механического упора положения "закрыто".



6. ПРИМЕР ПРИМЕНЕНИЯ АВТОМАТИКИ ДЛЯ РАСПАШНЫХ ВОРОТ С ОДНОЙ СТВОРКОЙ



При использовании блока управления E2 для автоматизации распашных ворот с одной створкой, может быть выбран один из следующих режимов работы:

- Створка ворот останавливается при достижении механических упоров или при обнаружении препятствия (Рис. 6.1)

Установите время выполнения операции на 2-3 секунды дольше, чем реальное время, необходимое для движения створки ворот (ТМ<МАХ) и зашунтируйте клеммы 0-11-12 с помощью перемычек. В этой конфигурации створка ворот остановится при достижении механических упоров в положениях "открыто" или "закрыто", а также при обнаружении препятствия.

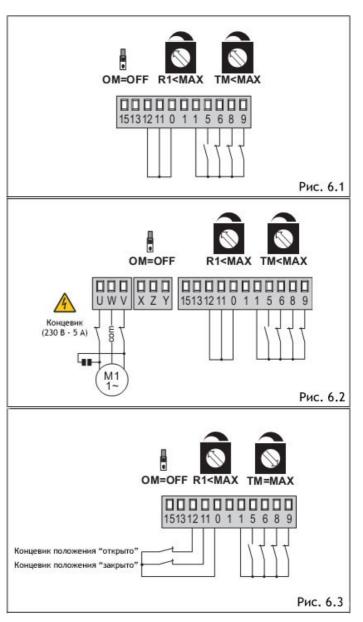
- Створка ворот останавливается у механических концевиков или при обнаружении препятствия (Рис. 6.2)

Н.З. контакты концевиков положений "открыто" и "закрыто" подключаются последовательно с фазами привода. Установите время выполнения операции ТМ<МАХ и зашунтируйте клеммы 0-11-12 с помощью перемычек. В этой конфигурации створка ворот остановится при срабатывании концевиков в положениях "открыто" или "закрыто", а также при обнаружении препятствия.

- Створка ворот останавливается у механических концевиков и изменяет направление движения при обнаружении препятствия (Рис. 6.3)

Установите время выполнения операции TM=MAX и соедините H.3. контакты концевиков положений "открыто" и "закрыто" к клеммам 0-11-12. В этой конфигурации створка ворот остановится при срабатывании концевиков в положениях "открыто" или "закрыто".

При обнаружении препятствия во время открывания, створка, остановится, предотвращая столкновение, тогда как во время закрывания створка откроется заново.

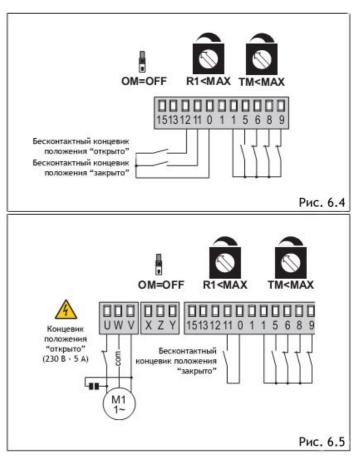


- Створка ворот останавливается при достижении механических упоров и изменяет направление движения при обнаружении препятствия (Рис. 6.4)

Установите время выполнения операции на 2-3 секунды дольше, чем реальное время, необходимое для движения створки ворот (ТМ<МАХ), а бесконтактные концевики за 2-3 секунды до механических упоров. В этой конфигурации створка ворот остановится при достижении соответствующего механического упора в положении "открыто" или "закрыто". При обнаружении препятствия во время открывания до того, как сработает бесконтактный концевик, створка остановится, предотвращая столкновение, а после того, как сработает концевик, бесконтактный створка остановится препятствием. При обнаружении препятствия во время закрывания, до того, как сработает бесконтактный концевик, створка ворот откроется заново, а при срабатывании бесконтактного концевика, створка ворот остановится перед препятствием.

- Створка ворот останавливается у механического концевика при открывании, при достижении механического упора при закрывании, и изменяет направление движения при обнаружении препятствия (Рис. 6.5)

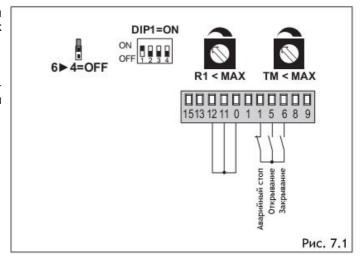
Установите время выполнения операции на 2-3 секунды дольше, чем реальное время, необходимое для движения створки ворот (ТМ<МАХ), а бесконтактный концевик положения "закрыто" за 2-3 секунды до механического упора. Соедините контакты Н.З. концевика положения "открыто" последовательно с открывающей фазой привода. При указанных выше соединениях створка ворот остановится при достижении механического упора в положении "закрыто", а во время открывания - при срабатывании соответствующего концевика. При обнаружении препятствия открывания, створка останавливается и разблокируется. Во время закрывания, при обнаружении препятствия до того, как сработал бесконтактный концевик, створка открывается заново, а после срабатывании бесконтактного концевика, створка останавливается при достижении механического упора положения "закрыто".



7. ПРИМЕР ИСПОЛЬЗОВАНИЯ ФУНКЦИИ ПРЯМОГО УПРАВЛЕНИЯ ОПЕРАТОРОМ

Когда необходимо использовать функцию прямого управления оператором, сделайте соединения в блоке управления как показано на Рис. 7.1 и произведите следующие настройки:

- установите команду на открывание DIP1=ON
- установите команду на закрывание разрезав перемычку $6{\to}4$ В этом положении команды открывания (1-5) и закрывания (1-6) подаются только при нажатых управляющих кнопках, при отпускании кнопки автоматика останавливается.
- Функция автоматического закрывания отключается.



Все права зарезервированы

Все данные и спецификации были составлены и проверены очень внимательно. Тем не менее производитель не несет ответственности за случайные ошибки, опечатки или неполноту данных в технических описаниях или иллюстрациях.