Nice

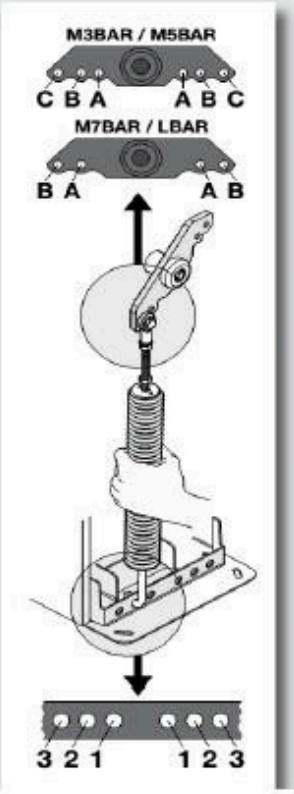
M3BAR
M5BAR
M7BAR
L9BAR

Otomatik bariyer

TR - Kurulum ve kullanım için talimatlar ve uyarılar

Nice

TABLE 4



A	M3BAR		M5BAR			M7BAR	LBAR
?	2,65 m XBA15 (3,15 m) – 0,50 m	3,15 m XBA15 (3,15 m)	3,50 m XBA14 (4,15 m) – 0,65 m	4,15 m XBA14 (4,15 m)	5,15 m XBA5 (5,15 m)	7,33 m XBA15 + XBA14	9,33 m XBA14 + XBA5
XBA13	A 1	A 3			C 2	B 2	B 1
XBA13 XBA4 / XBA6 / XBA18	A 1	A 3			C 2	B 2	B 1
XBA11	B 3	B 3	C 1	C 3			

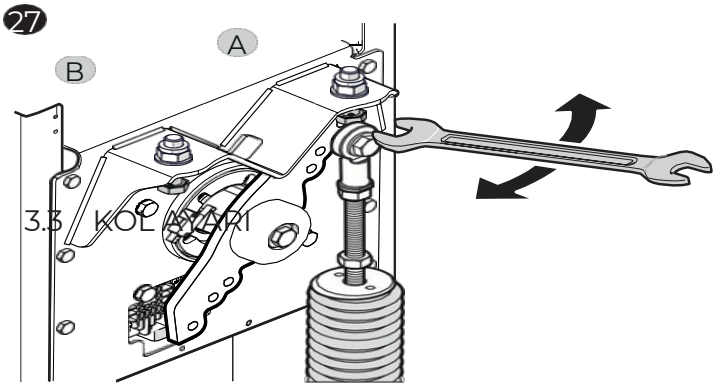
B	M5BAR		M7BAR			LBAR	
?	3,50 m XBA14 (4,15 m) – 0,65 m	4,15 m XBA14 (4,15 m)	5,15 m XBA5 (5,15 m)	5,00 m XBA15+XBA15 (6,30 m) – 1,30 m	6,33 m XBA15 + XBA15	7,33 m XBA15 + XBA14	8,33 m XBA14 + XBA14
XBA13	(0)*	(0)	(0)	(0)	(0)	(0)	(0)
XBA13 XBA4 / XBA6 / XBA18	(1)	(1)	(1)	(1)	(1)	(1)	(1)
WA13	(1)	(1)	(2)	(1)	(1)	(2)	(2)
WA12	(5)	(4)	(4)	(3)	(3)	(3)	(3)

0 ÷ 1 = B 2	0 ÷ 1 = B 3	0 ÷ 2 = A 2	0 ÷ 2 = B 1	0 ÷ 2 = B 1	0 ÷ 2 = A 1	0 ÷ 2 = A 3
2 ÷ 7 = B 3	2 ÷ 4 = C 1	3 ÷ 5 = A 2	3 ÷ 5 = B 2	3 ÷ 5 = B 2	3 ÷ 4 = A 2	3 ÷ 6 = B 1
	5 ÷ 6 = C 2	6 ÷ 7 = A 3			5 ÷ 6 = A 3	

3.9 MEKANİK LİMİT ANAHTARLARININ AYARLANMA

Limit anahtarlarını ayarlamak için aşağıdakileri yapın:
1. Barıyerin kolunu anahtar ile manuele alın
2. kolu manuel olarak hareket ettirerek tam açma ve kapama manevrasını tamamlasın.
3. kol kapalıyken yatay pozisyonunu ve açıkken dikey pozisyonunu ayarlamak için mekanik stop vidalarını (A - B) vidalarını çevirin
4. ayarları yaptıktan sonra, somunları kuvvetlice sıkın

27

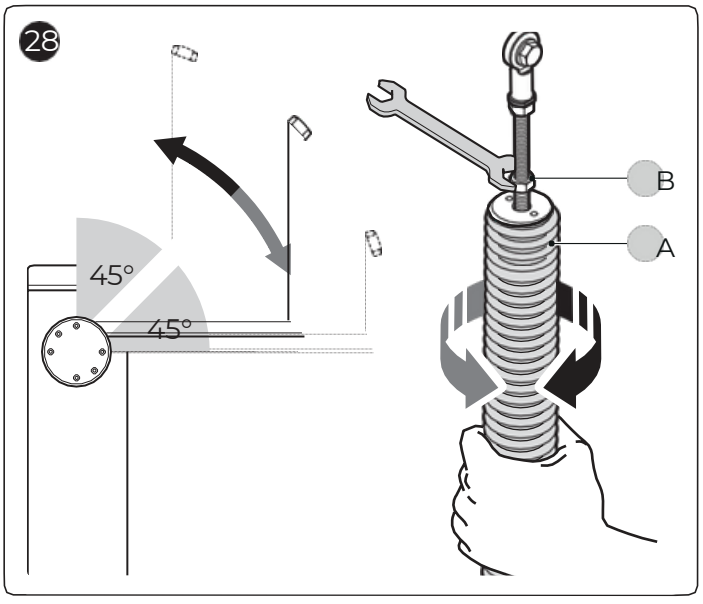


3.3 KOL AYARI

M/L BAR YAY AYARI

M-BAR modelleri için (“Şekil 28”)
1. Bariyeri manuele alın
2. kol manuel olarak yaklaşık yarıya (45 °) getirin ve kolu bırakın.
3. eğer kol yükselme eğilimindeyse, yayın gerginliğini saat yönünde manuel olarak çevirerek.azaltın.
Öte yandan, kol düşme eğilimindeyse, yayı saat yönünün tersine elle döndürerek gerilimi arttırın.

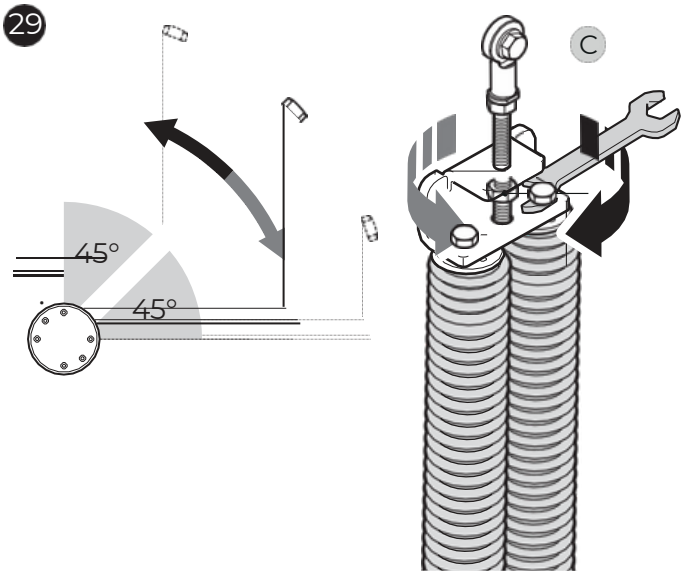
28



1. Kolu kabaca 20 ° ve 70 ° 'de de getirip bırakarak işlemi tekrarlayın. Kol pozisyonunda sabit kalırsa, doğru şekilde dengede demektir;
2. Dengeleme yayını gevşememesi için somunu sıkın
3. redüktörlü kilitleyin

L-BAR modelleri için (“Şekil 29”)
1. Bariyeri manuele alın
2. kol manuel olarak yaklaşık yarıya (45 °) getirin ve hareketsiz bırakın.
3. eğer kol yükselme eğilimindeyse, yayın gerginliğini saat yönünde manuel olarak çevirerek.azaltın.
Öte yandan, kol düşme eğilimindeyse, yayı saat yönünün tersine elle döndürerek gerilimi arttırın.

29

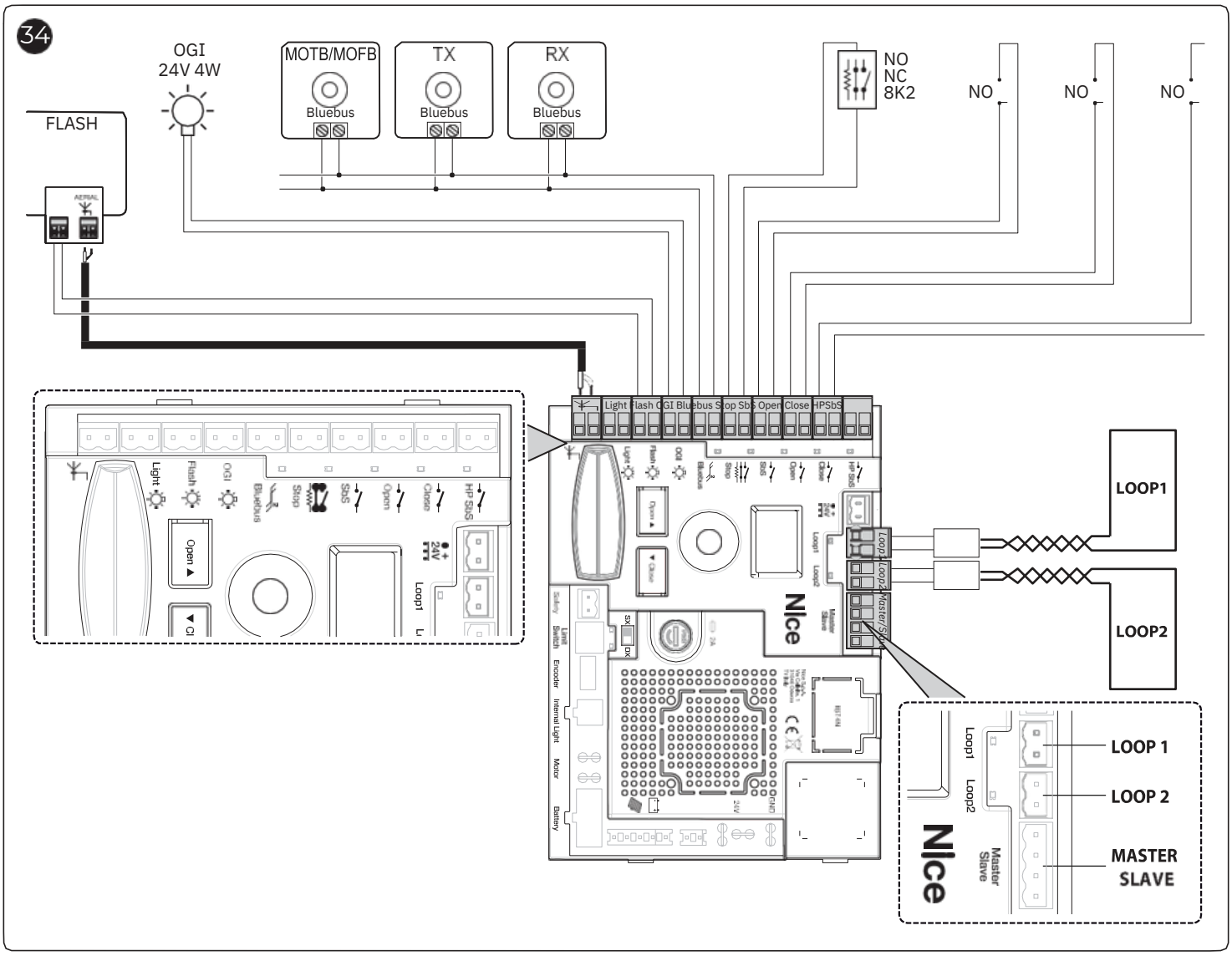


1.

1. Kolu kabaca 20 ° ve 70 ° 'de de getirip bırakarak işlemi tekrarlayın. Kol pozisyonunda sabit kalırsa, doğru şekilde dengede demektir;
2. Dengeleme yayını gevşememesi için somunu sıkın
3. redüktörlü kilitleyin

4.1 KABLO ŞEMASI VE BAĞLANTILARIN AÇIKLAMASI

4.1.1 Bağlantı Şeması



4.1.2 Bağlantıların Tanımı

Table 4

ELEKTRİK BAĞLANTILARI	
Terminal	Açıklama
LIGHT	Kola Bağlanan uyarı ışığı çıkışı; 24 V maksimum 10 W uyarı cihazı bağlamak mümkündür. Ayrıca diğer fonksiyonlar için programlanabilir (“PROGRAMLAMA” bölümüne bakın) veya Oview programcısı üzerinden yeniden yapılandırılabilir..
FLASH	Uyarı ışığı çıkışı; 12 V max 21 W lambaları veya bir Nice LUCY B, MLB veya MLBT uyarı lambasını bağlamak mümkündür. Ayrıca diğer fonksiyonlar için programlanabilir (“PROGRAMLAMA” bölümüne bakın) veya Oview programcısı üzerinden yeniden yapılandırılabilir.
OGI	“Açık Kapı Göstergesi” çıkışı; 24 V (maksimum 10 W) sinyal lambası bağlamak mümkündür. Ayrıca diğer fonksiyonlar için programlanabilir (“PROGRAMLAMA” bölümüne bakın) veya Oview programcısı üzerinden yeniden yapılandırılabilir..
BLUEBUS	Bu terminal, hem elektrik gücü hem de iletişim sinyallerini taşıyan sadece iki kabloya paralel bağlanan uyumlu cihazları bağlamak için kullanılabilir.
STOP	Mevcut manevrayı askıya alan veya hatta durduran cihazlar için giriş; “NO” ve “NC” kontaklar veya sabit dirençli cihazlar girişi uygun şekilde yapılandırarak bağlanabilir.
SbS	Step by step modunda hareketi kontrol eden cihazlar için giriş; “NO” kontakları bağlamak mümkündür.

ELEKTRİK BAĞLANTILARI	
Terminal	Açıklama
OPEN	Sadece açılış hareketini kontrol eden cihazlar için giriş; “NO” kontakları bağlamak mümkündür.
CLOSE	Sadece kapanma hareketini kontrol eden cihazlar için giriş; “NO” kontakları bağlamak mümkündür
HP Sbs	Hareketi yüksek öncelikli Step by step modunda kontrol eden ve otomasyonu duraklatılmış durumdayken bile hareket ettiren cihazlar için girdi; “NO” tip kontakları bağlamak mümkündür.
ANTENNA	radyo alıcı antenini bağlamak için giriş
INTERNAL LIGHT	LED uyarı ışığı kartını (XBA7) veya LED trafik ışığı kartını (XBA8) bağlamak için kullanılan çıkış.
LOOP1	“NO” kontak Metal detektörü bağlamak için kullanılır
LOOP2	“NO” kontakt Metal detektörü bağlamak için kullanılır
MASTER-SLAVE	Master-Slave modunda iki bariyer bağlama girişi .
SAFETY	Emniyet için NC kontak bağlantı girişi

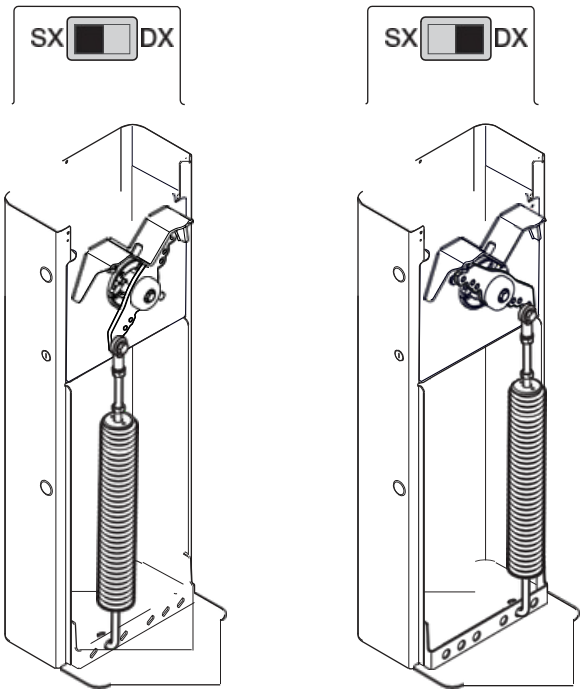
Çıkışlarınprogramlanması değiştirilirse, bağlı cihazın seçilen voltaj tipine uygun olduğunu kontrol edin.

5 Son Kontroller ve Proğramlama

5.1 YÖNÜN SEÇİLMESİ

Açma manevrasının yönünü redüktörün konumuna göre seçin.
Anahtarlama cihazını aşağıdaki gibi ayarlayın:
- eğer yay dengeleme kolunun sağ tarafına takılı ise, bunu RH'ye ayarlayın (fabrika ayarı).
- eğer yay dengeleme kolunun sol tarafına takılı ise, bunu LH'ye ayarlayın

35



5.1 Güç Kaynağı kontrolleri

Ürüne güç verilir verilmez birkaç basit kontrol yapılmalıdır:

1. Ekranın açıldığını kontrol edin.
2. Fotosellerdeki (hem TX hem de RX) LED'lerin de yanıp söndüğünden emin olun; Yanıp sönme tipi önemli değildir çünkü diğer faktörlere bağlıdır.
3. FLASH çıkışına bağlı cihazın veya XBA7 LED uyarı lambasının söndüğünü kontrol edin (fabrika ayarı ile).

Yukarıdaki koşullar yerine getirilmezse, derhal kontrol ünitesine gelen güç kaynağını kapatın ve elektrik bağlantılarını dikkatlice kontrol edin.
Arızaların aranması ve teşhisi ile ilgili daha faydalı bilgiler “Sorun Giderme” paragrafında bulunmaktadır.

5.2 CİHAZ ÖĞRENME

Güç kaynağını bağladıktan sonra, kontrol ünitesinin “BlueBUS” ve “STOP” girişlerine bağlı cihazları öğrenmesi gerekir. m Olmasa dahi öğrenme aşaması yapılmalıdır.
cihaz kontrol ünitesine bağlı.

Set 1 parametresini aktif hale getirerek prosedürü başlatın (“PROGRAMLAMA” bölümüne bakın).
Bağlı cihazların kendi kendine öğrenme aşaması, kurulumdan sonra da, örneğin bir cihazın eklenmesi gerektiğinde, herhangi bir zamanda tekrar edilebilir.

5.2 MEKANİK DURDURMA

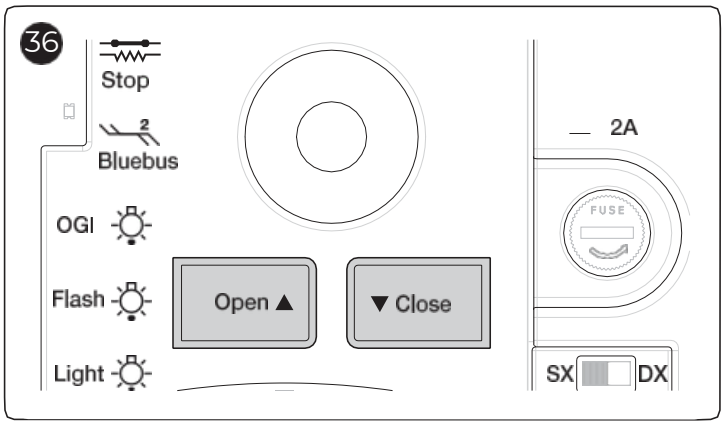
DURUMLARININ ÖĞRENİLMESİ

Bağlı cihazlar öğrenildikten sonra,

mekanik durma pozisyonları öğrenilmelidir (maksimum açma ve maksimum kapatma).
Bunu yapmak için:
1. Redüktörü manuele alın
2. Kolu manuel olarak yaklaşık yarıya (45 °) getirin ve hareketsiz bırakın.
3. redüktörlü kilitleyin
4. parametre aktive ederek seviye arama prosedürünü başlatın
Set 2 (“PROGRAMLAMA” bölümüne bakınız)
5. Manevralar gerçekleştirilirken bomun dengeleme kolunun limit anahtarının mekanik durmasına çarptığından emin olun. Bu olmazsa, enkodere (A) basarak işlemi durdurun, limit anahtarının mekanik dururlarını ayarlayın ve işlemi baştan tekrarlayın
a Manevraların yapılmasını engellemeyin: bu olursa, prosedürün tamamı baştan tekrar edilmelidir.

5.2 KOLUN HAREKETİNİ KONTROL ETME

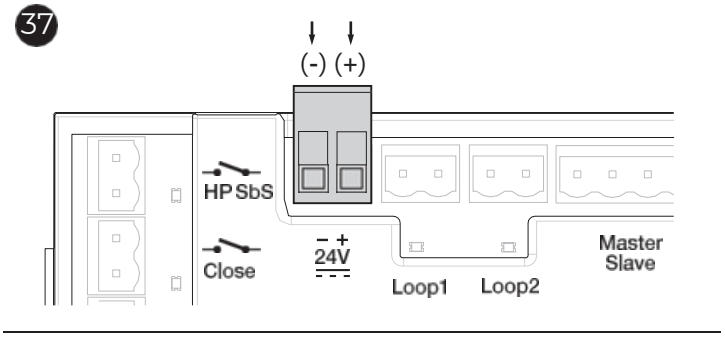
Cihazlar öğrenildikten sonra, kolun doğru hareket ettiğini doğrulamak için birkaç manevra yapılması tavsiye edilir.



Bunu Yapmak için ;
1. Open Butonuna basin ve kolun açılmaya başladığını
2. Ve yavaşladığını kontrol edin
Close Butonuna basin ve kolun kapanmaya başladığını ve yavaşladığını kontrol edin
3. manevra sırasında, varsa LED uyarı ışığının her 0,5 saniyede bir alternatif olarak yanıp söndüğünü kontrol edin.
4. Aşırı sürtünme noktası olmadığından ve montajda veya ayarlarda herhangi bir kusur olmadığından emin olmak için kapıyı birkaç kez açın ve kapatın.

5.3 DİĞER CİHAZLARIN BAĞLANMASI

Eğer harici cihazlara enerji ihtiyacı var ise resimde görüldüğü girişten 24V enerji alınabilir.
Güç kaynağı voltajı, maksimum maksimum 500mA akımla% 24-30 ÷ +% 10'dur..



able 5

PROGRAMLAMA PARAMETERİ

Anlam	Level I parameters	Level II parameters	Effect after pressing the encoder (A)
Hızlı Ayar	8.8.8. -		Bluebus, Stop cihazlarının art arda sırayla öğrenmeye başlaması Bluebus ve
Kurulum	1 Set		Stop terminallerine bağlı cihazların öğrenilmesi
	2		Açılış ve kapanış konumlarının öğrenilmesi: kolun baskı değeri, kapama mekanik durdurmasından açılış mekanik durdurmasına kadar ölçülür.
Program	000		Temel varsayılan üretici yazılımı
	001		Firmware 1 Firmware 2 Firmware 3
	Prn 002		Yarı otomatik çalışma
	003		Otomatik kapanma : bir açılış manevrasının ardından, bekleme süresi geçtikten sonra, bir kapanış manevrası otomatik olarak başlar
Otomatik kapanma (çalışma Türü)	OFF On		Devre Dışı
	F01 OFF		Bu fonksiyon seçilir ise kol açılma menevrası yaparken fotosellerin bir birini görmez ise kol durur fotoseller birbirini gördüğü zaman kapanma manevrası başlar
Fotoselden sonra Kapat	F02		
		1	
		2	Bu fonksiyon aktif hala gelitse kol açılma manevrasındayken fotoseller bir birini görmez ise acılma işlemi devam eder kol tamamen açıldıktan 5 saniye sonra kapanma işlemi başlar
		3	Bu fonksiyon aktif hala gelitse kol açılma manevrasındayken fotoseller bir birini görmez ise acılma işlemi devam eder kol tamamen açıldıktan 5 saniye sonra kapanma işlemi başlar
Fotosel sonra kapat" için hangi güvenlik cihazının işlem göreceği seçilir	F03	1	Fotosel ve loop (loop fotosel olarak yapılandırılmış ise)
		2	Sadece fotosel
		3	Sadece loop (loop fotosel olarak yapılandırışm ış ise)

PROGRAMLAMA PARAMETLERİ

Anlam	Level I parameterler	Level II parameterler	Effect after pressing the encoder (A)
Her zaman kapat	F04	OFF	Her zaman kapat devre dışı Standart: elektrik kesintisi yapıldıktan sonra güç kaynağı geri geldiğinde, kol kapalı değilse, kapanma manevrası başlar
		1	
		2	Elektrik kesintisi olduğunda kol kapalı değil ise otomatik kapanma süresi kadar bekler ve kapanma işlemi başlar
Stand-by Bir manevranın sonunda ve bekleme süresinden sonra kontrol ünitesi kapatılır. tüketimi azaltmak için Seviye 2 programlamasında seçilen cihazlar. Bir komut aldığında, kontrol ünitesi otomasyonun normal çalışmasını geri yükler	F05	OFF	Devre Dışı
		1	Tümü beklemede: ekran, Bluebus çıkışı, çıkışlar ve belirli dahili devrelerin tümü kapanıyor
		2	Stand-by Bluebus: Bluebus çıkışı kapanıyor
		4	Stand-by Automatic: eğer bir batarla ile çalışıyor ise kontrol ünitesi “Stand-by alır herşeyi
Peak	F06	OFF	Devre Dışı
		On	Peak aktif: kol açık veya kapalıyken manevra başlangıcında, statik sürtünmenin üstesinden gelmek için maxsimum güç verilir
Acil durum işlevi	F07	OFF	Devre Dışı
		On	Elektrik kesildiğinde eğer akü var ise kol açılır ve bekler
Slave seçimi	F09	OFF	Master barrier
		On	Slave barrier
Times	t01	0-250	Bekleme süresi : açılış manevrasının sonunda kapanma menevrası için bekleme süresi ayarlanır otomatik bir kapanma manevrası. Yalnızca otomatik kapanma modu etkinse çalışır Fabrika değeri : 20 saniye Flaşör lamba bekleme süresinde yanıp söner
	t02	0-5.0	Fabrika değeri : 0
	t03	0-5.0	Kapanma menevrası başlamadan önce flasör lamba yanıp sönmeye başlar. Fabrika değeri 0
	t04	0-60	Stand-by time (s): manevranın sonunda stand-by geçme süresi ayarlanır Fabrika değeri : 60 saniye
	t06	0-3.0	Suction cup delay time (s): Bariyerin kolu açılma ve kapanma hareketinden önceki bekleme süresi Fabrika değeri: 0,2 saniye
	t07	0-250	Courtesy light time (s): Bariyer içindeki aydınlatma ışığının yanma süresi Fabrika Değeri: 60 saniye
	t09	0-20	Her zaman kapat süresi ayarlarnı Fabrika değeri: 5 saniye
	t10	0-250	Fotoselden geçtikten sonra kapatma süresi ayarlanır Fabrika değer: 5 saniye
Açılma Hızı	SPO	1	Level 1 (min)
		2	Level 2
		3	Level 3
		4	Level 4 (max)
Kapanma Hızı	SPC	1	Level 1 (min)
		2	Level 2
		3	Level 3
		4	Level 4 (max)
Açılırken Yavaşlama Hızı	SLO	1	1 (min)
		2	2 (med)
		3	3 (max)

PROGRAMLAMA PARAMETERİ

Anlam	Level I parameterler	Level II parameterler	Effect after pressing the encoder (A)
Kapanırken yavaşlama hızı	SLC	1	1 (min)
		2	2 (med)
		3	3 (max)
Açılışta Yavaşlama Posizyonu Açılma menevrasında kolun yavaşlayacağı nokta belirlenir	PLO	1	0°
		2	Yaklaşık 10°
		3	Yaklaşık 20°
Kapanışta Yavaşlama Posizyonu Kapanış menevrasında kolun yavaşlayacağı nokta belirlenir	PLC	1	0°
		2	Yaklaşık 10°
		3	Yaklaşık 20°
Açılırken Güç Ayarı	FrO	1	Güç level 1 (min)
		2	Güç level 2
		3	Güç level 3 (med)
		4	Güç level 4
		5	Güç level 5
		6	Güç level 6 (max)
Kapanırken Güç Ayarı	FrC	1	Güç level 1 (min)
		2	Güç level 2
		3	Güç 3 (med)
		4	Güç level 4
		5	Güç level 5
		6	Güç level 6 (max)
Güç Zamanı Ayarlanan kuvvet seviyesi aşıldığında müdahale süresini ayarlar. 30 ms'nin katlarıyla ifade edilir ve 3 (= 90 ms) ile 32 (= 960 ms) arasında ayarlanabilir. Bu değerin arttırılması amperometrik engel algılama fonksiyonunun müdahale süresini arttırır.	tF	3-32	x 30 ms Default: 3
Sbs Girişi	In1	0 1	Komutsuz
		3	Step-by-step
		4	Aç
		6	Kapat
		7	High-priority Step-by-Step: kilitleme komutu ile kilitlenmiş olsa bile otomasyonu hareket ettirir
		8	Açar ve kilitler
		11	Kapatır ve kilitler
		12	İç lamba zamanı: iç aydınlatma ışığı yanar ve süre sonunda söner Iç aydınlatma ışığı on/off: iç aydınlatma ışığını devreye sokar veya çıkarır
		16	
		19	fotosel
		20	Sadece açma
		21	Sadece kapatma
		22	Bluebus fotosellerinden açılmasını etkinleştirir
		25	Bluebus fotosellerinden açılmasını engeller
		26	Master ve slave bariyer Step-by-Step
		27	Master ve slave bariyer aç
		28	Master ve slave bariyer kapat
		29	Slave bariyer Step-by-Step
		30	Slave bariyer aç
			Slave bariyer kapat

PROGRAMMING PARAMETERS

Meaning	Level I parameters	Level II parameters	Effect after pressing the encoder (A)
Open Girişi	In2	0 1 3 4	komutsuz
		6	Step-by-step
		7	Aç
		8	kapat
		11	High-priority Step-by-Step: kilitleme komutu ile kilitlenmiş olsa bile otomasyonu hareket ettirir
		12	Açar ve kilitler
		16	Kapatır ve kilitler
		19	İç lamba zamanı: iç aydınlatma ışığı yanar ve süre sonunda söner
		20	Iç aydınlatma ışığı on/off: iç aydınlatma ışığını devreye sokar veya çıkarır
		21	fotosel
		22	Sadece aç
		25	Sadece kapat
		26	Bluebus fotosellerinden açılmasını etkinleştirir
		27	Bluebus fotosellerinden açılmasını engeller
		28	Master ve slave bariyer Step-by-Step
		29	Master ve slave bariyer açma
		30	Master ve slave bariyer kapama
		0	Slave bariyer Step-by-Step
		1	Slave bariyer aç
		3	Slave bariyer kapama
Close input	In3	4	komutsuz
		6	Step-by-step
		7	Aç
		8 11	Kapat
		12	High-priority Step-by-Step: kilitleme komutu ile kilitlenmiş olsa bile otomasyonu hareket ettirir
		16	Açar ve kilitler
		19	Kapatır ve kilitler
		20	İç lamba zamanı: iç aydınlatma ışığı yanar ve süre sonunda söner
		21	Iç aydınlatma ışığı on/off: iç aydınlatma ışığını devreye sokar veya çıkarır
		22	
		25	fotosel
		26	Sadece aç
		27	Sadece kapat
		28	Bluebus fotosellerinden açılmasını etkinleştirir
		29	Bluebus fotosellerinden açılmasını engeller
		30	Master ve slave bariyer Step-by-Step
			Master ve slave bariyer açma
			Master ve slave bariyer kapama
			Slave bariyer Step-by-Step
			Slave bariyer aç
			Slave bariyer kapama

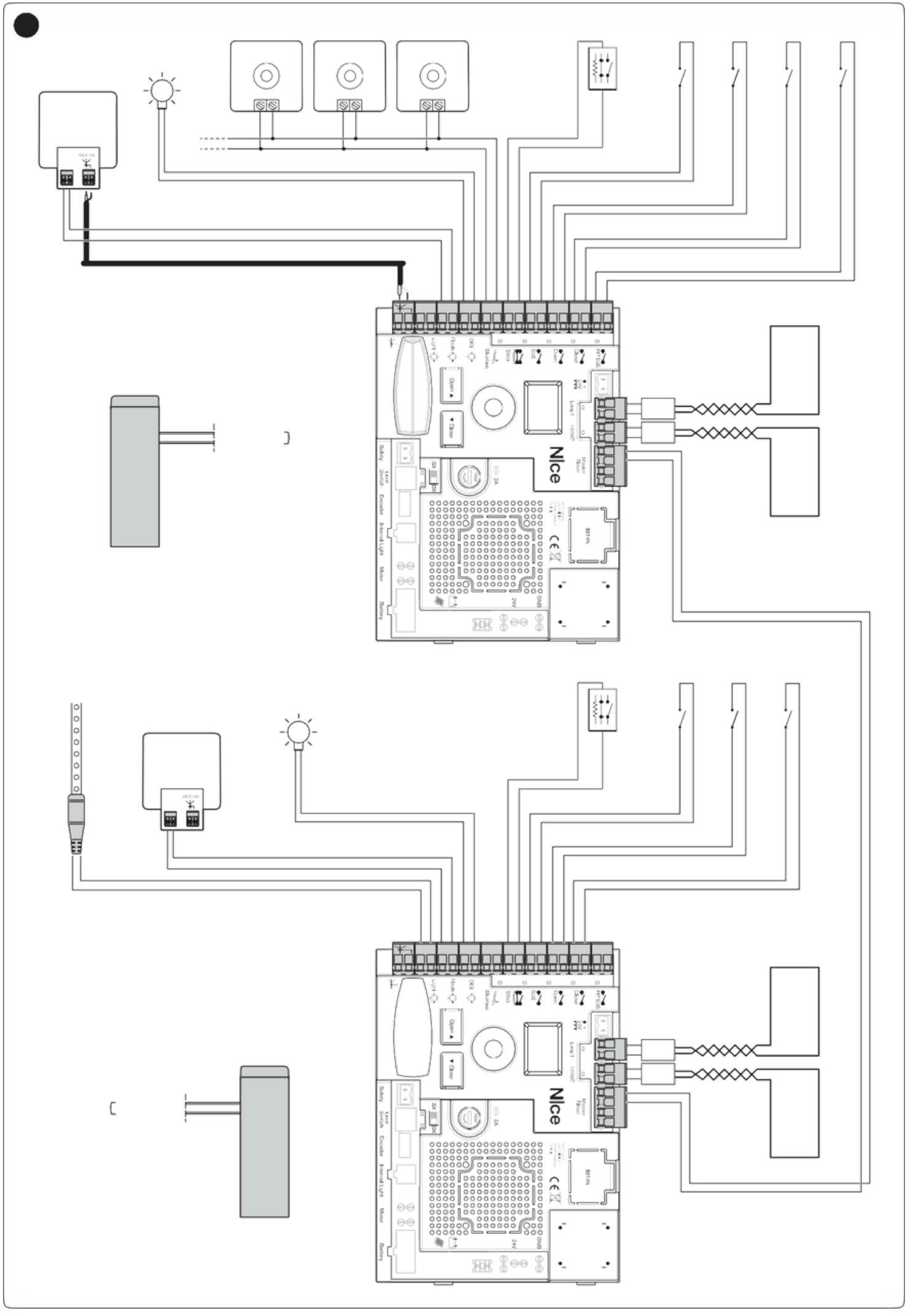
PROGRAMMING PARAMETERS

Meaning	Level I parameters	Level II parameters	Effect after pressing the encoder (A)
HP SbS input	In4	0	komutsuz
		1	Step-by-step
		3	Aç
		4	Kapat
		6	High-priority Step-by-Step: kilitleme komutu ile kilitlenmiş olsa bile otomasyonu hareket ettirir
		7	Açar ve kilitler
		8	Kapatır ve kilitler
		11	İç lamba zamanı: iç aydınlatma ışığı yanar ve süre sonunda söner
		12	Iç aydınlatma ışığı on/off: iç aydınlatma ışığını devreye sokar veya çıkarır
		16	
		19	fotosel
		20	Sadece aç
		21	Sadece kapat
		22	Bluebus fotosellerinden açılmasını etkinleştirir
		25	Bluebus fotosellerinden açılmasını engeller
		26	Master ve slave bariyer Step-by-Step
		27	Master ve slave bariyer açma
		28	Master ve slave bariyer kapama
		29	Slave bariyer Step-by-Step
		30	Slave bariyer aç
		1	Slave bariyer kapama
SBS girişi ile ilişkili komutların sırası	SE1	2	“Industrial” mode: alırken otomatik kapanırken basılı tutulduğu sürece
		3	Aç - Dur - Kapat - Dur
		5	Aç - Dur - Kapat – Aç
		6	Step-by-Step
		1	Basılı tutulduğu sürece çalış
Open girişi ile ilişkili komutların sırası	SE3	2	Aç - Dur - Aç
		3	Aç
		1	Basılı tutulduğu süre Aç
Close girşi ile ilişkili Komutların sırası	SE4	2	Kapat - Dur - Kapat
		3	Kapat
		1	
Photo gişinin çalışma modu	SE5		Basılı tutulduğu sürece Kapat
		4	Durdurma ve geri alma: Kapama manevrası sırasında bir fotoselin müdahalesi manevrayı durdurur ve hareketi tersine çevirir
		5	Geçici durdurma: kapanış manevrası sırasında bir fotoselin müdahalesi manevrayı durdurur; fotosel ayrıldığında, kol tekrar açılır
			Geçici durdurma 2: Kapama manevrası sırasında bir fotoselin müdahalesi manevrayı durdurur; fotosel ayrıldığında, kol tekrar kapanır
Stop girişinin açılmada komut işlemi	SE6	1	Durdurma: mevcut manevrayı anında durdurur
		2	Durdurma ve kısa geri alma: mevcut manevrayı anında durdurur ve kapanma aşamasında kısa bir geri dönüş gerçekleştirir
Stop girişinin kapanmada Komut işlemi	SE7	1	Durdurma: mevcut manevrayı anında durdurur
		2	Durdurma ve kısa geri alma: mevcut manevrayı anında durdurur ve açılış yönüne kısa bir geri dönüş gerçekleştirir
Açma işlevi sırasında engeli algıla	SE8	2	Durdurma ve kısa geri alma: mevcut manevrayı anında durdurur ve kapanma aşamasında kısa bir geri dönüş gerçekleştirir
		3	Durdurma ve geri alma: mevcut manevrayı anında durdurur ve kapanma aşamasında tam bir geri dönüş gerçekleştirir
Kapanma işlevi sırasında engeli algıla	SE9	2	Durdurma ve kısa geri alma: mevcut manevrayı anında durdurur ve açılış yönüne kısa bir geri dönüş gerçekleştirir
		3	Durdurma ve geri alma: Geçerli manevrayı anında durdurur ve açılış aşamasında tam bir geri dönüş gerçekleştirir
Loop 1 giriş işlevi	LO1	1	Açma işlemi yapar (NO kontak giriş yapılır)
		2	Kapatma işlemi yapar (NO kontak girişi yapılır)
		4	Fotosel (NC kontak girişi yapılır)

PROGRAMMING PARAMETERS

Meaning	Level I parameters	Level II parameters	Effect after pressing the encoder (A)
Loop 2 giriş işlevi	LO2	0	Açma işlemi yapar (NO kontak giriş yapılır)
		1 2 4	Kapatma işlemi yapar (NO kontak girişi yapılır)
		1	Fotosel (NC kontak girişi yapılır)
Light Çıkışı Fonksiyonları	OU1	1	24 V uyarı ışığı
		2	OGI
		3	Kol kapalı
		4	Kol açık
		5	Kol uyarı ışığı
		6	Bakım göstergesi
		8	İç Aydınlatma
		9	Kırmızı trafik lambası
		10	Yeşil Trafik lambası
		11	Radio kanal no. 1
		12	Radio kanal no. 2
		13	Radio kanal no. 3
		14	Radio kanal no. 4
		0	Suction cup
Flash Çıkışı Fonksiyonları	OU2	1	24 V uyarı ışığı
		2	12 V uyarı ışığı
		3	OGI
		4	Kol kapalı
		5	Kol açık
		6	Kol uyarı ışığı
		7	Bakım göstergesi
		9	Iç aydınlatma
		10	Kırmızı trafik lambası
		11	Yeşil Trafik lambası
		12	Radio kanal no. 1
		13	Radio kanal no. 2
		14	Radio kanal no. 3
		15	Radio kanal no. 4
		0	Suction cup
OGI Çıkışı Fonksiyonları	OU3	1	24 V uyarı ışığı
		2	OGI
		3	Kol kapalı
		4 5 6 8 9 10 11	Kol açık
		12	Kol uyarı ışığı
		13	Bakım göstergesi
		14	İç Aydınlatma
			Kırmızı trafik lambası
			Yeşil Trafik lambası
			Radio kanal no. 1
			Radio kanal no. 2
			Radio kanal no. 3
			Radio kanal no. 4
			Suction cup

PROGRAMMING PARAMETERS			
Meaning	Level I parameters	Level II parameters	Effect after pressing the encoder (A)
Internal Light Çıkışı Fonksiyonu	OU4	0 1 2	24 V uyarı ışığı OGI
		3	Kol kapalı
		4	Kol açık
		5	Iç Aydınlatma
		6	Kırmızı trafik lambası
		7	Yeşil trafik lambası
		8	Tek yönlü trafik ışığı
		9	Alternatif tek yönlü trafik ışığı
		abc	Yaya trafik ışığı
Programlanan manevra sayısını gösterir	MnP		"a" = bir, "b" = binlerce, "c" = milyon (tek değerleri kaydırmak için kodlayıcıya (A) basın)
Tamamlanan manevra sayısını gösterir	MnE	tuv 1 2	"t" = bir, "u" = binlerce, "v" = milyon (tek değerleri kaydırmak için kodlayıcıya (A) basın)
Veri silme	ErS	2 3	Bluebus cihazlarını siler
		5	Limitleri siler
		nm	Değişiklikleri siler ve fabrika ayarlarına değerlerine geri döner Herşeyi siler
Yazılım versiyonunu gösterir	Fir		
Donanım sürümünü gösterir	Hdr	pqr	
Teşhis	din		


Nice
Nice

8.2.1 Hata kodları ve Açıklamalar

Anomali durumunda, ekran hem kol hareketi sırasında hem de manevra durduğunda bir hata kodu görüntüleyebilir
Aşağıdaki tabloda, görüntülenebilecek hata kodları gösterilmektedir.

Table 13

Hata kodları Listesi			
Hata Kodu	Açıklama	Sebep	Anlam
E01	BlueBus veya Stop cihazlarının	Bluebus veya Stop terminallerine bağlı cihazlarda bir değişiklik oldu veya cihazların tanıtılmasında bir sorun olduğunda	Cihazlar ve bağlantı kontrol edilip öğrenme prosüdürü tekrar yapılmalı
E02	Posizyon tanıtılamadı Limit switchler	Posizyon tanımlama işlevi tamamlanmadı	Kolun açma ve kapanma posizyonları yeniden tanıtılmalı
E03	ters çevrildi Enkoder sinyal		
E04		Motorda bulunan enkoder ile kontrol ünitesi arasında iletişim eksikliği	Enkoder kablosunun bağlı ve iyi durumda olduğunu kontrol edin.
E05	Master-Slave iletişimi	Master ve Slave kontrol ünitesi aralarında doğru iletişim kurmuyor	Master ve Slave kontrol ünitelerini bağlayan kablonun bağlı olduğundan Slave kontrol ünitesi seçildiğinden ve master kontrol ünitesinde tanımlama yapıldığından emin olunmalı
E06	Parametre hafızası okuma	Kontrol ünitesinin dahili parametrelerinde hata	Güç kaynağını ayırın ve tekrar takın. Hata devam ederse, "Kontrol biriminin hafızasının tamamen silinmesi" paragrafında açıklandığı şekilde belleği tamamen silin ve yüklemeyi yeniden yapın.
E07	İç kontroller ve B Sınıfı testleri	Dahili elektrik devrelerinde hata	Tüm güç kaynağı devrelerini ayırın; birkaç saniye sonra güç kaynağı devrelerini tekrar bağlayın ve bir komut göndermeyi deneyin
E08	Dip-switch yapılandırma	Bariyer seçim dip-swirchlerinde hata	Dip-switchler kontrol edilmeli
E09	Otomasyon kilitli	Bariyerin çalışması stop komutu ile durduruldu	Stop komutunu iptal edin veya HPSBS klamensinden komut verin
E10	Güvenlik girişi (NC) veya limit anahtarı	NC güvenlik girişi veya en azından bir limit switchi yok	“Güvenlik” e bağlı kabloyu Limit switchini kontrol edin.
E11	Bluebus çıkışında kısa devre	Bluebus çıkışına bağlı bir veya daha fazla cihaz kısa devre	Bir komut göndermeyi deneyin ve 40 saniye bekleyin
I02	Bir fotoselin müdahalesi	Manevra başlangıcında veya hareketinde, bir veya daha fazla fotosel etkin sinyali vermez	Herhangi bir engel olup olmadığını kontrol edin
I03	Motor kuvvet sınırlama müdahalesi	Hareket sırasında, kol aşırı sürtünme veya zorlanma yaşandı Manevranın başlangıcında veya hareketin	Sebebini bulun ve güç seviyesini yükseltin
I04	Stop girişine bağlı cihazdan müdahale	kendisi sırasında, STOP girişine bağlı cihazlar müdahale etti.	Nedenini belirlemek