



KSE1200

NAPĘD DO BRAM PRZESUWNYCH

INSTRUKCJA OBSŁUGI I MONTAŻU

SPIS TREŚCI

1) OGÓLNE WYMAGANIA W ZAKRESIE BEZPIECZEŃSTWA	3
2) OPIS PRODUKTU	4
3) MONTAŻ	6
a) INSTALACJA ELEKTRYCZNA	6
b) MONTAŻ MECHANICZNY AUTOMATU	6
c) MONTAŻ LISTWY ZĘBATEJ	7
d) MONTAŻ I REGULACJA WYŁĄCZNIKÓW KRAŃCOWYCH	8
e) KIERUNEK OTWIERANIA I ZAMYKANIA BRAMY	8
f) MONTAŻ LAMPY SYGNALIZACYJNEJ ORAZ FOTOKOMÓREK	9
4) POŁĄCZENIE ELEKTRYCZNE	9
a) ZALECANE PRZEKROJE PRZEWODÓW	9
b) SPOSÓB POŁĄCZENIA	10
c) OPIS ZŁACZ I WYPROWADZEŃ	11
d) OPIS PRZYCISKÓW, PRZEŁĄCZNIKÓW I DIOD SYGNALIZACYJNYCH	11
5) PROGRAMOWANIE	12
a) CYFROWE PARAMETRY CENTRALI	12
b) PROGRAMOWANIE I KASOWANIE PILOTÓW	13
c) PROGRAMOWANIE SZEROKOŚCI PRZEJAZDU BRAMY	13
6) INNE CZYNNOŚCI	14
a) KONSERWACJA	14
b) AWARYJNE OTWIERANIE - TRYB MANUALNY	14
7) ROZWIĄZYWANIE PROBLEMÓW	15
8) NOTATKI	16
9) DEKLARACJA ZGODNOŚCI	17

1. OGÓLNE WYMAGANIA W ZAKRESIE BEZPIECZEŃSTWA



UWAGA! Niestosowanie się do instrukcji prowadzi do nieprawidłowego montażu, co może grozić uszkodzeniem sprzętu lub zagrożeniem życia użytkownika.



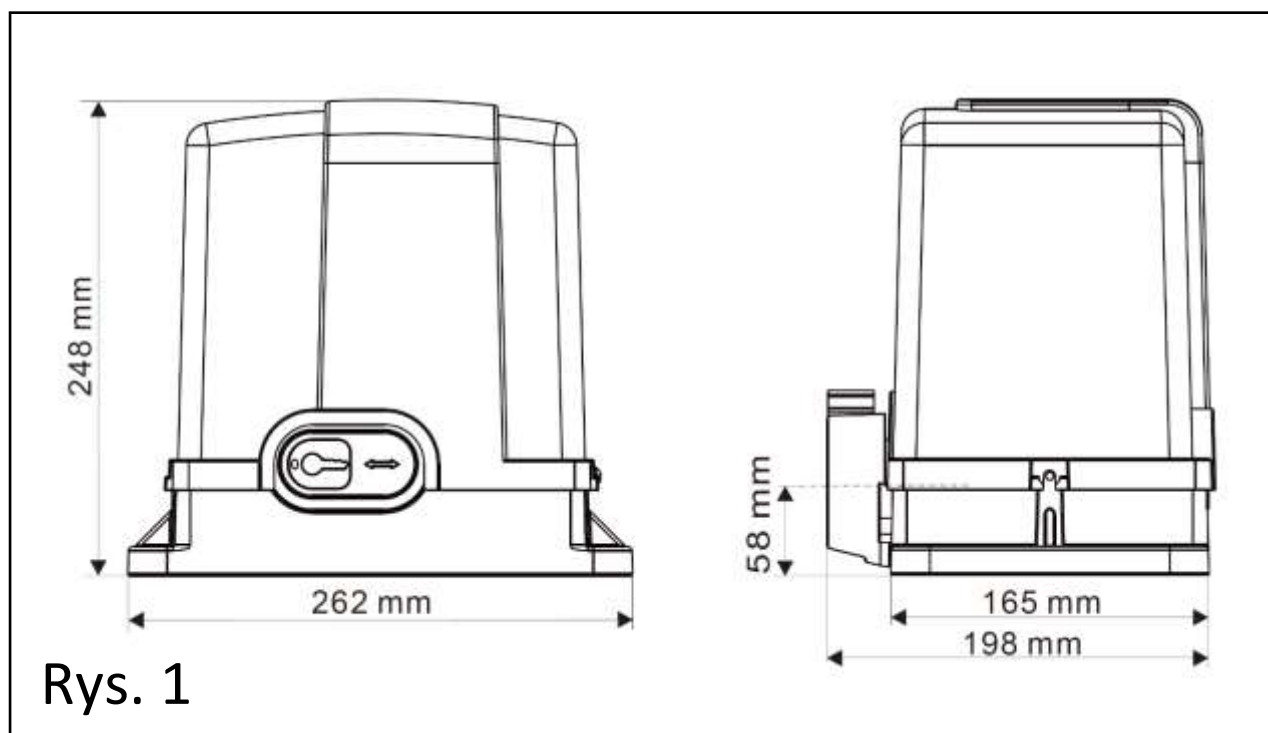
UWAGA! Postępować zgodnie z instrukcją obsługi. Należy zachować instrukcję na czas używania produktu.

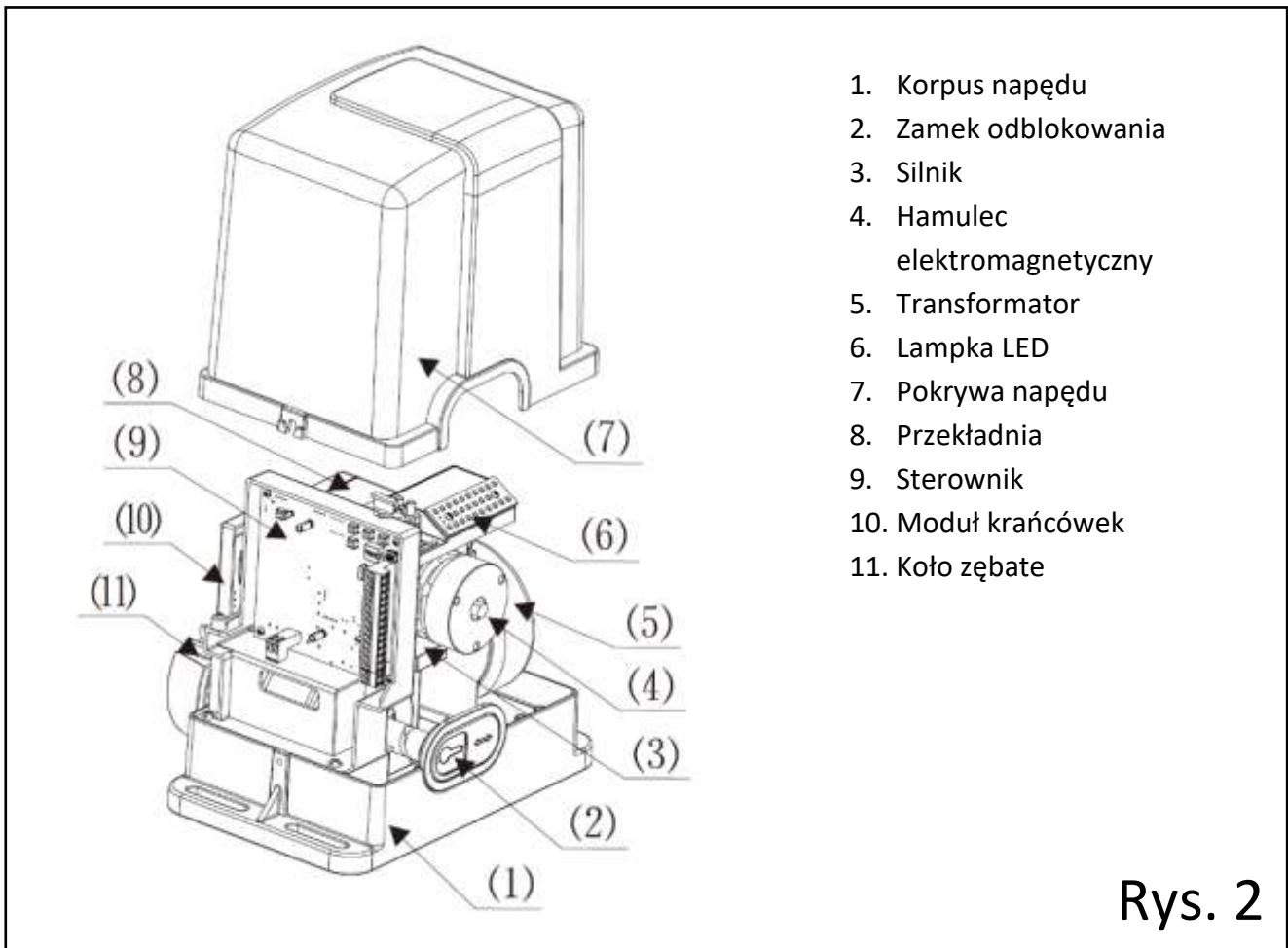
1. Przed rozpoczęciem montażu należy dobrze zapoznać się z niniejszą instrukcją obsługi, a także upewnić się czy wszystkie dostarczone komponenty są w stanie pozwalającym na ich instalację.
2. Produkt nie jest przeznaczony do obsługi przez dzieci, osoby o ograniczonych zdolnościach fizycznych, zmysłowych bądź umysłowych czy osoby nieposiadające odpowiedniego doświadczenia i wiedzy.
3. Produkt został stworzony i zaprojektowany, do użytku tylko w określony sposób. Każde nietypowe użycie może spowodować uszkodzenie urządzenia oraz być źródłem potencjalnego niebezpieczeństwa dla użytkowników.
4. Należy zadbać, aby w pobliżu zautomatyzowanej bramy nie znajdowały się zwierzęta, dzieci oraz osoby postronne.
5. Montujący zobowiązany jest do zapewnienia bezpieczeństwa użytkownika automatyki poprzez zabezpieczenie obszaru wokół bramy. Dotyczy to także obszaru "z tyłu" bramy.
6. Przed przystąpieniem do jakichkolwiek prac przy urządzeniu należy odciąć zasilanie.
- 7. W sieci zasilającej instalacji należy we własnym zakresie zadbać o zabezpieczenie zapobiegające przeciążeniom, zapewniające całkowite odłączenie w warunkach określonych przez III kategorię przepięciową.**
8. Z produktem należy obchodzić się delikatnie, chroniąc go przed zgnieceniami, uderzeniami, upadkiem lub kontaktem z jakiegokolwiek rodzaju płynami. Nie umieszczać urządzenia w pobliżu źródeł ciepła i nie wystawiać go na działanie otwartego ognia.
9. Użytkownikowi zabrania się podejmowania jakichkolwiek prób naprawy czy innych modyfikacji bez kontaktu z wykwalifikowanym serwisem.
10. Niestosowanie się do instrukcji i uwag w niej zawartych może prowadzić do uszkodzenia urządzenia i utraty gwarancji. W takich przypadkach, nie obowiązuje rękojmia za wady materialne.
11. Firma Elektrobim nie ponosi odpowiedzialności za szkody płynące z nieprawidłowego użycia wyrobu lub użycia wyrobu niezgodnie z przeznaczeniem.

2. OPIS PRODUKTU

Napęd KSE1200 zaprojektowany został jako urządzenie przeznaczone do poruszania bram przesuwnych. Sposób pracy przekładni uniemożliwia ruch bramy przy wyłączonym urządzeniu, stąd nie ma potrzeby użycia elektrozamka. W przypadku braku napięcia automat można rozblokować za pomocą dołączonego kluczyka, co zapewni możliwość ręcznego otwarcia bramy. W napędzie został zastosowany wysokiej klasy silnik bezszczotkowy oraz metalowa przekładnia. Dzięki temu może on być zastosowany wszędzie tam, gdzie wymagana jest wysoka intensywność pracy (parkingi strzeżone, wjazdy na osiedla, parkingi firmowe, itd.).

SPECYFIKACJA NAPĘDU	KSE1200
ZASILANIE	230 V~ 50Hz
ZASILANIE SILNIKA	24 V DC
MOC SILNIKA	120 W
MOMENT WYJŚCIOWY	>18 Nm
MAKSYMALNA MASA BRAMY	1200 kg
PRĘDKOŚĆ BRAMY (M/MIN)	12 m/min
RODZAJ WYŁĄCZNIKA KRAŃCOWEGO	czujnik Halla + wyłączniki magnetyczne
TEMPERATURA PRACY (°C)	-30 – +60 °C
STOPIEŃ OCHRONY	IP44
ZASIĘG ZDALNEGO STEROWANIA	max 100 m





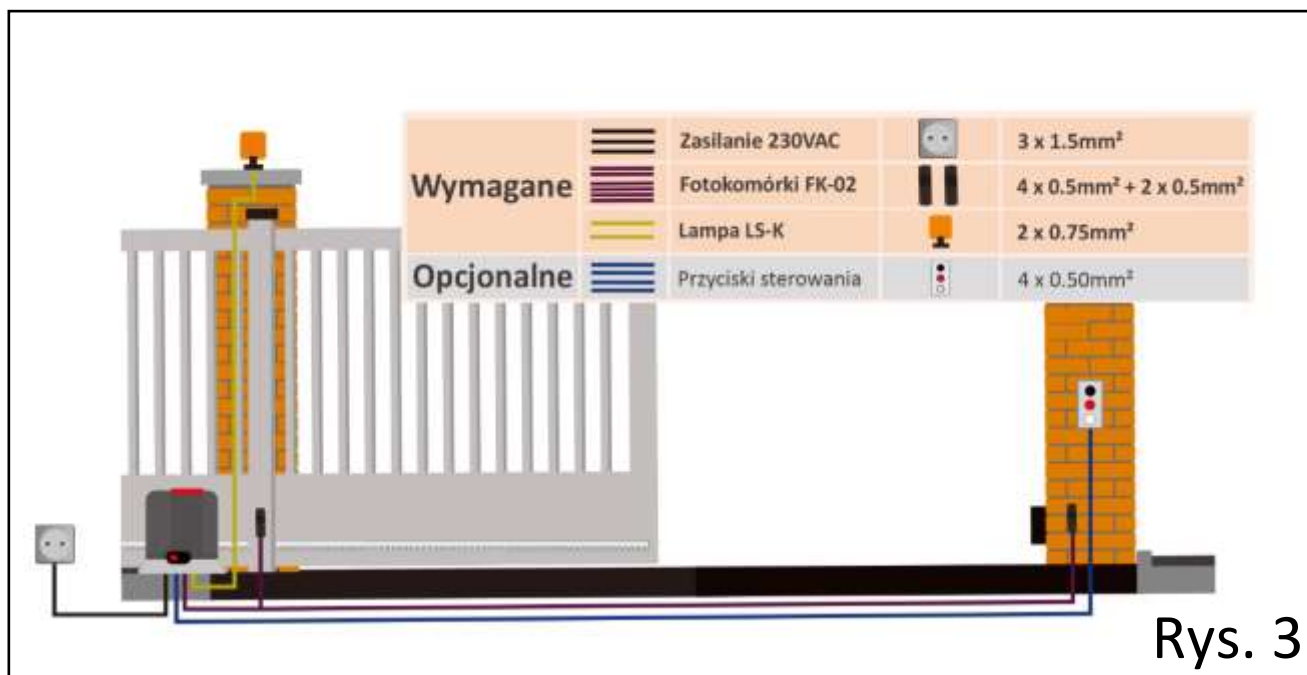
Funkcje podstawowe:

- Miękki start i miękki stop,
- Funkcja automatycznego zamykania regulowana w zakresie od 1 do 99 sekund,
- Wbudowane oświetlenie sygnalizacyjne LED
- Zabezpieczenie przeciążeniowe w przypadku napotkania przeszkody,
- Sygnalizacja aktualnego stanu pracy automatu na wyświetlaczu,
- Możliwość obsługi do 99 pilotów,
- Wbudowany hamulec elektromagnetyczny, uniemożliwiający siłowe otwarcie bramy
- Możliwość podłączenia zewnętrznych przycisków zewnętrznych oraz urządzeń sterujących (np. wideodomofon, moduł GSM, radioodbiornik),
- Możliwość częściowego otwierania bramy, bez konieczności wykonania pełnego zakresu pracy,
- Ręczne wysprężlenie bramy w razie braku napięcia sieci 230V
- Tryb nauki szerokości przejazdu i kontrola położenia bramy
- Przeznaczony do intensywnej pracy (nawet 800 cykli/dobę)

3. MONTAŻ

Instalacja elektryczna

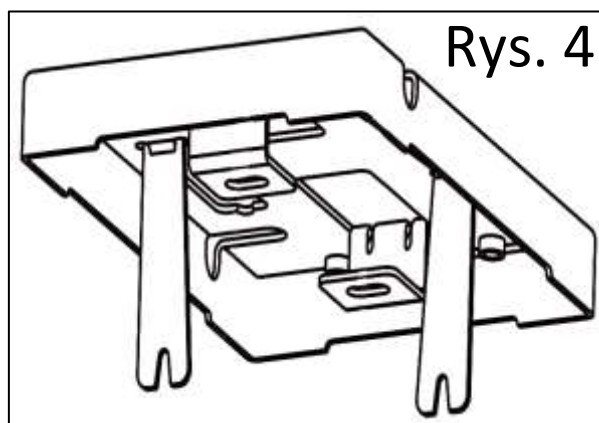
Podstawowy schemat instalacji elektrycznej i zalecane przekroje przewodów są przedstawione na Rys. 3.



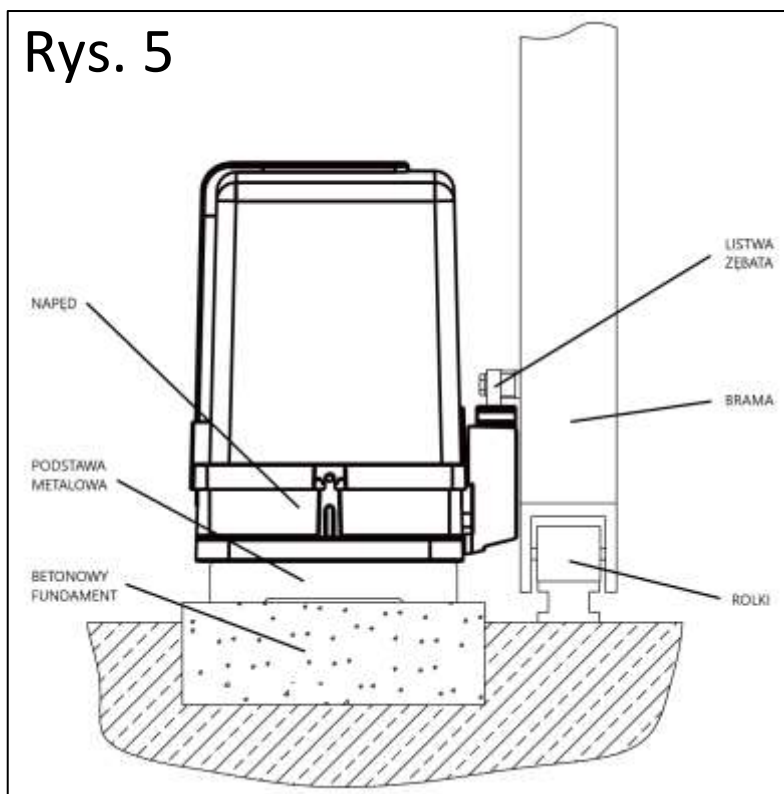
Montaż mechaniczny automatu

Urządzenie można montować tylko na w pełni sprawnych bramach. Nie wolno montować automatu na bramach, które zacinają się podczas ruchu, poruszają się z nadmiernym oporem lub bramach pokrzywionych.

Automat należy zamontować na uprzednio przygotowanym solidnym fundamencie betonowym. W przypadku, kiedy fundament nie był wcześniej przygotowany, podczas wykonywania go, można użyć metalowej podstawy dostarczonej razem z automatem. W takim przypadku należy odgiąć w dół wycięte w podstawie podłużne przetłoczenia (patrz Rys. 4), a następnie w płytę należy wkręcić gwintowane szpilki. Tak przygotowaną płytę należy zalać betonem tak, żeby szpilki wystawały z niego na odpowiednią wysokość, umożliwiającą przykręcenie i doregulowanie wysokości automatu nad podłożem.



Rys. 5



Jeśli fundament został przygotowany wcześniej, automat należy przykręcić do niego za pomocą solidnych kołków rozporowych, w razie potrzeby konieczne może się okazać użycie dystansów odsuwających automat od podłoża. Jeśli wysokość dołączonej do zestawu metalowej podstawy jest odpowiednia, to najlepiej użyć jej jako potrzebnego dystansu. W takim przypadku należy najpierw przykręcić podstawę do fundamentu, a następnie do niej dokręcić napęd za pomocą czterech śrub M8.

Przygotowane wcześniej przewody elektryczne przeprowadzić przez przepust kablowy znajdujący się w korpusie urządzenia.

Należy odpowiednio ustawić

wysokość oraz odległość napędu od bramy, a następnie zamocować automat dokręcając śruby mocujące. Napęd musi być zamocowany na tyle stabilnie, żeby nie poruszał się względem podłoża podczas pracy.



UWAGA! W przypadku montażu napędu na podwyższeniu (nie bezpośrednio na betonowym fundamencie) należy pamiętać dodatkowo o zabezpieczeniu (zatkaniu) przepustu kablowego, tak aby do wnętrza urządzenia nie przedostał się żaden gryzoń lub owady.

Montaż listwy zębatej

Przed przystąpieniem do montażu listew zębatych przekładnię napędu należy odblokować otwierając dźwignię wysprzęglającą (patrz Rys.9).

Na bramie wyznaczyć właściwie punkty montażowe dla mocowania listew zębatych. Listwy zębate należy zamocować w linii prostej w jednym ciągu (bezpośrednio jedna przy drugiej). Przesuwając ręcznie bramę sprawdzić czy odległość listew zębatych od podłoża jest w miejscu ustawienia automatu jednakowa – jeśli tak nie jest, należy wprowadzić odpowiednie korekty.



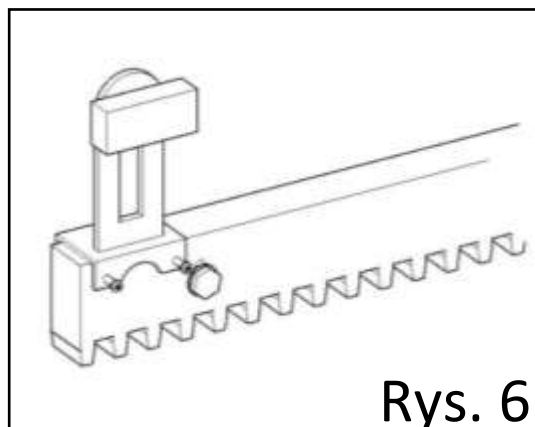
Uwaga! Listwa zębata musi się zazębiać z kołem zębatym automatu na całej swojej szerokości. Pomiędzy listwą zębatą a kołem zębatym powinien występować niewielki luz.



Uwaga! Automat należy umieścić w takim miejscu, aby uniemożliwić jego zalanie wodą lub zadbać o to, aby z miejsca montażu automatu woda była sprawnie i natychmiast odprowadzana odpowiednim systemem.

Montaż i regulacja wyłączników krańcowych

Montaż mechaniczny krańcówek magnetycznych przedstawia schematycznie Rysunek 6. Podczas ustawiania i regulacji wyłączników magnetycznych przekładnię napędu należy wysprzęglić, co umożliwi ręczne przesuwanie bramy i kontrolę prawidłowego ustawienia magnesów względem czujnika krańcowego znajdującego się w napędzie.



Magnesy muszą być dokręcone do stojaków poziomo (jak na Rys.6). Ponadto muszą być zamontowane na różnych wysokościach, tak aby czujnik w napędzie mógł je rozróżnić – jeden magnes należy przykręcić po przesunięciu go w uchwycie maksymalnie w górę, a drugi po przesunięciu go maksymalnie w dół.

Po umieszczeniu magnesów w uchwytach, należy bramę przesunąć ręcznie na środek i zasprzęglić napęd. Uchwyty z magnesami należy przesunąć w pobliże napędu tak, żeby znajdował się on pomiędzy nimi, a odległość między magnesami wynosiła 1 – 1,5 m.

W następnym kroku z zachowaniem szczególnej ostrożności uruchomić elektrycznie pracę napędu, kontrolując czy urządzenie wyłączy się z chwilą zbliżenia się do czujnika magnesu. Podczas cyklu otwierania wyświetlacz musi pokazywać symbol \overline{OP} (patrz podpunkt: **Kierunek otwierania i zamykania bramy**). Prawidłowe wykrycie magnesu ograniczającego otwarcie, powinno zostać zasygnalizowane przez wyświetlacz symbolem $\overline{--}$.

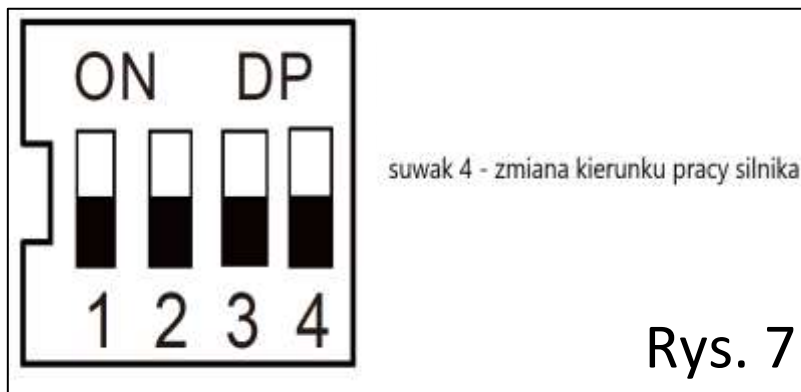
Podczas cyklu zamykania wyświetlacz musi pokazywać symbol \overline{CL} , a wykrycie magnesu ograniczającego zamknięcie zostanie zasygnalizowane symbolem $--$.

Jeśli magnes minie czujnik i urządzenie się nie wyłączy, oznacza to, że **czujniki są ustawione odwrotnie lub źle wyregulowane**. W takim przypadku należy zamienić miejscami wysokości montażu obu magnesów i ponownie przeprowadzić próbę opisaną powyżej.

Kiedy napęd reaguje poprawnie na magnesy krańcowe, należy je ustawić w tych pozycjach, w których brama ma się docelowo zatrzymywać. Po tej czynności należy przeprowadzić procedurę programowania szerokości przejazdu (patrz punkt: **Programowanie szerokości przejazdu bramy**).

Kierunek otwierania i zamykania bramy

Celem ustawienia poprawnego kierunku obrotów silnika (istotne m.in. dla poprawnego działania funkcji automatycznego zamykania i fotokomórek) należy (zgodnie z Rys. 7) - ustawić **suwak nr 4** w poczwórnym przełączniku **DIP-SW** na płycie sterownika w taki sposób aby przy **zamykaniu** bramy na wyświetlaczu pojawił się symbol \overline{CL} , a przy **otwieraniu** ma widnieć symbol \overline{OP} .



Montaż lampy sygnalizacyjnej oraz fotokomórek

Lampę sygnalizacyjną należy zamontować możliwie wysoko, w widocznym miejscu, aby informowała użytkowników o pracy zautomatyzowanej bramy. Podłączenie zgodnie z Rys. 8.

Montaż fotokomórek **jest obowiązkowy**. Bariera optyczna zwiększa bezpieczeństwo użytkowników zautomatyzowanej bramy. Fotokomórki należy zainstalować w takim miejscu, aby mogły one wykryć obiekt, który mógłby pojawić się na drodze poruszającej się bramy. Dla większego bezpieczeństwa zaleca się zamontowanie kilku kompletów zabezpieczeń optycznych np. od strony posesji, na zewnątrz posesji, w obszarze przesuwu otwierania bramy. **Poprawnie zamontowane fotokomórki nie mogą być wzbudzone przez poruszającą się bramę.**

Fotokomórki powinny być zainstalowane na wysokości około 30 - 40 cm od ziemi. Podłączenie elektryczne zgodnie Rys. 8.



Nie należy montować odbiornika fotokomórki w miejscu eksponowanym na bezpośrednie światło słoneczne. Jeśli nie ma innej możliwości montażu odbiornika niż tylko w takim miejscu, to należy wykonać nad nim dodatkową osłonę, która zapewni cień na odbiorniku.

4. POŁĄCZENIE ELEKTRYCZNE

Zalecane przekroje przewodów

Przykładowy sposób poprowadzenia okablowania przedstawiono na Rys. 3.

- Zasilanie sieciowe 230VAC: 3 x 1,5mm²
- Fotokomórki:
 - odbiornik 4 x 0,5mm²
 - nadajnik 2 x 0,5mm²
- Lampa sygnalizacyjna: 2 x 0,75mm²
- Zewnętrzna anetna: kabel koncentryczny (np. typu RG58)
- Przyciski sterowania ręcznego (opcjonalnie): 2 x 0,5mm² (ilość żył może być większa w zależności od potrzeb)



Uwaga! Podczas podłączania zasilania 230VAC należy zachować szczególną ostrożność, aby uniknąć porażenia prądem lub uszkodzenia automatu.



Uwaga! W sieci zasilającej instalacji należy we własnym zakresie zamontować odpowiednie zabezpieczenie zapobiegające przeciążeniom, zapewniające całkowite odłączenie w warunkach określonych przez III kategorię przepięciową. Automat musi być podłączony do osobnego obwodu zabezpieczonego wyłącznikiem nadprądowym 10A.



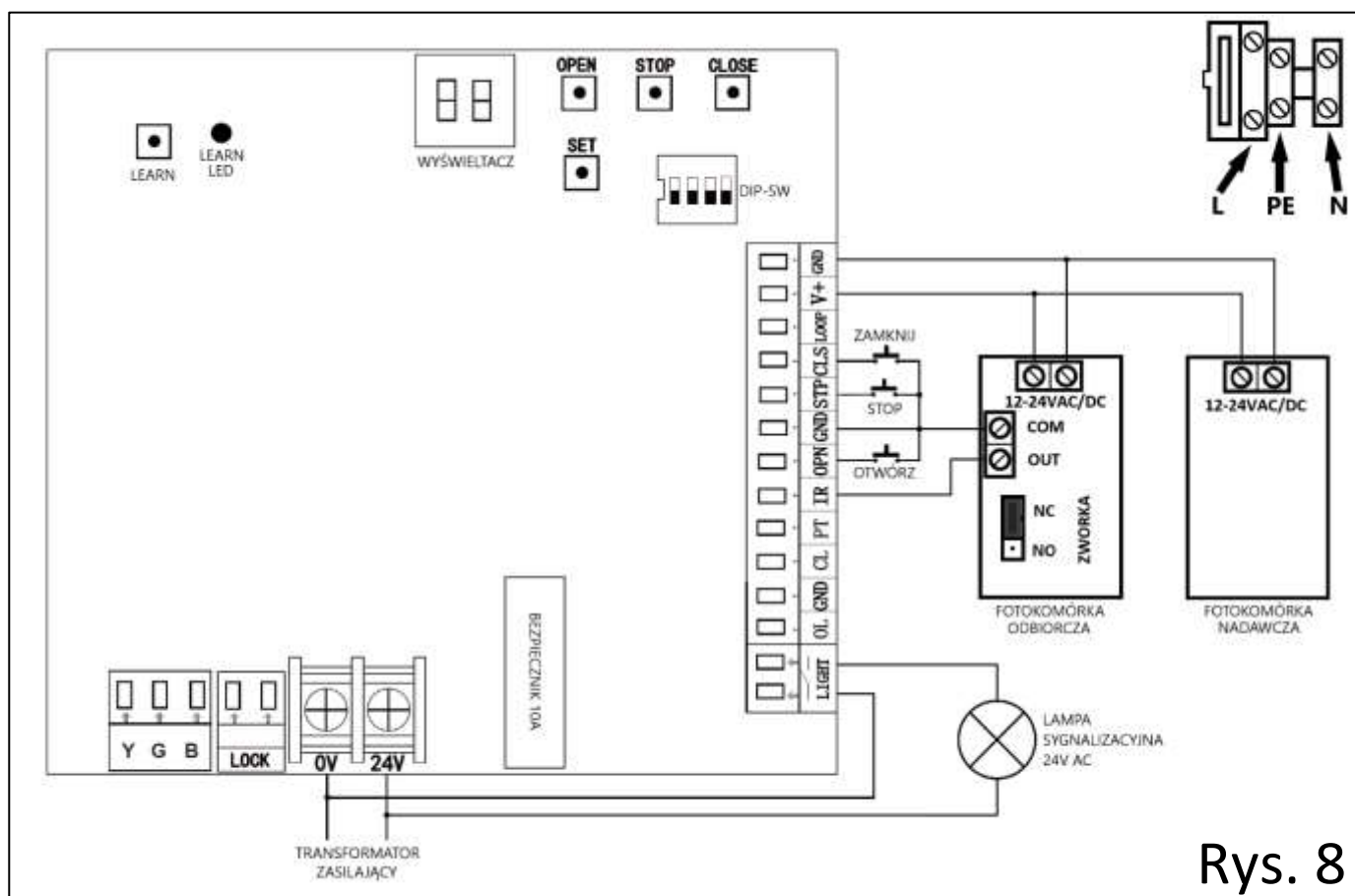
Uwaga! Zabrania się podłączania lub modyfikowania połączenia w czasie opadów lub kiedy występuje możliwość zachłapania elektroniki wodą.

Sposób podłączenia

! Przed podłączeniem zasilania do sterownika automatu, należy odłączyć wyłącznik nadprądowy zabezpieczający linię zasilającą automat. Wyłącznik można włączyć dopiero po upewnieniu się, że przewody zasilające są podłączone poprawnie i nie powstały nigdzie żadne zwarcia.

Zasilanie 230V AC należy podłączyć do kostki znajdującej się na wierzchołku napędu pomiędzy wbudowanym oświetleniem LED, a sterownikiem (patrz Rys. 8)

Na poniższym schemacie (Rys. 8) przedstawiono podstawowe połączenia, które nie są wykonane fabrycznie. Nie wszystkie widoczne niżej połączenia są konieczne do właściwego funkcjonowania napędu w podstawowej konfiguracji, ale fotokomórki muszą BEZWZGLĘDnie zostać podłączone, ponieważ jest to kwestia bezpieczeństwa osób i mienia mogących się znaleźć w pobliżu bramy podczas pracy napędu.



Rys. 8

! Uwaga! Przewody podłączone do płyty głównej muszą od razu po wyjściu ze styku wtyczki opadać w dół. W przeciwnym wypadku skraplająca się na nich wilgoć będzie spływać w kierunku złącza, powodując uszkodzenie sterownika.

Opis złącz i wyprowadzeń

Y G B	Wyjście sterowania silnika 24V (POŁĄCZENIE WYKONANE FARBYCZNIE)
LOCK	Wyjście sterowania hamulcem elektromagnetycznym (POŁĄCZENIE WYKONANE FARBYCZNIE)
0V 24V	Wejście zasilania 24V AC z transformatora sieciowego (POŁĄCZENIE WYKONANE FARBYCZNIE)
LIGHT	Złącze dla zewnętrznej lampy sygnalizacyjnej. Wyjście przekaźnikowe, prąd max 5A.
OL CL	Wejście wyłączników krańcowych (POŁĄCZENIE WYKONANE FARBYCZNIE)
PT	Wejście listwy krawędziowej – sygnał typu NO
IR	Wejście fotokomórki – sygnał typu NC
OPN	Wejście sterujące, funkcja OTWÓRZ, sygnał typu NO
STP	Wejście sterujące, funkcja STOP, sygnał typu NO
CLS	Wejście sterujące, funkcja ZAMKNIJ, sygnał typu NO
LOOP	Wejście sterujące, funkcja ZAMYKANIE PO PRZEJECHANIU PRZEZ BRAMĘ, sygnał typu NO
V+	Wyjście zasilania +12V DC
GND	Wspólna masa dla styków: OL, CL, PT, IR, OPN, STP, CLS, LOOP, V+ (na listwie są dostępne 3 styki GND)

Opis przycisków, przełączników i diod sygnalizacyjnych

WYŚWIETLACZ	2-cyfrowy wyświetlacz LED
LEARN LED	Dioda LED sygnalizująca stan pracy odbiornika radiowego i programowanie pilotów
LEARN	Przycisk programowania i kasowania pilotów radiowych.
OPEN	W trybie programowania zmiana wartości parametrów (zwiększanie)
STOP	Podczas ustawiania dowolnego parametru: zatwierdzenie aktualnej wartości ustawianego parametru z jednoczesnym opuszczeniem trybu programowania
CLOSE	W trybie zmiana wartości parametrów (zmniejszanie)
SET	<ul style="list-style-type: none"> - Włączanie trybu programowania: - Przełączanie pomiędzy ustawianymi parametrami - Potwierdzenie wprowadzonej wartości parametru - Opuszczenie trybu programowania z zapisem parametrów (tylko po zatwierdzeniu wartości parametru L3)
DIP-SW	<p>Suwaki 1,2 - nieaktywne</p> <p>Suwak 3: określa działanie przycisków pilota</p> <p>Suwak 4: zmiana kierunku pracy silnika</p>

5. PROGRAMOWANIE

Cyfrowe parametry centrali

Aby ustawić wartości parametrów pracy napędu należy:

1. Przytrzymać przez 3 sekundy przycisk **SET** – na wyświetlaczu pojawi się P1
2. Krótkimi naciśnięciami przycisku **SET** wybrać ustawiany parametr
3. Ustawić żadaną wartość wybranego parametru za pomocą przycisków **OPEN** i **CLOSE**
4. Zatwierdzić wartość parametru krótkim naciśnięciem przycisku **SET**
5. Kroki 2-4 powtarzać dotąd, aż ustawione zostaną wszystkie parametry

Przycisk **SET** przełącza wszystkie parametry po kolei (według poniższej tabeli). Po dotarciu do parametru L3, kolejne naciśnięcie przycisku **SET** spowoduje zapamiętanie ustawień wszystkich parametrów i opuszczenie trybu programowania. Można w każdej chwili opuścić tryb programowania z zapamiętaniem prowadzonych ustawień za pomocą krótkiego naciśnięcia przycisku **STOP** – nie ma konieczności przechodzenia przez wszystkie parametry aż do końca listy.

PARAMETR	ZAKRES	FUNKCJA	WARTOŚĆ DOMYŚLNA
P1	20-99	Wyłącznik czasowy, ustala w sekundach maksymalny czas trwania cyklu otwierania lub zamykania	80
P2	1-5	Prędkość pracy silnika: 1 – najwolniej 5 - najszybciej	4
P3	1-5	Prędkość pracy silnika w pierwszym cyklu po włączeniu zasilania (tryb nauki).	3
P4	0-15	Droga wyhamowywania prędkości. 0 – najkrótsza 15 – najdłuższa	6
P5	0-90	Wyłącznik przeciążeniowy (zabezpieczenie przeciwwznieceniowe)	20
P6	0-1	Tryb pracy wejścia krańcówek (styki OL i CL) 0 – styk NC 1 – styk NO	0
P7	0-99	Czas autozamykania bramy, wartość w sekundach 0 – autozamykanie wyłączone	0
P8	0-5	Prędkość wolnych obrotów przed zatrzymaniem bramy 0 – najszybciej 5 – najwolniej	1
P9	0-1	Funkcja zmniejszania prędkości przed zatrzymaniem bramy 0 – wyłączona 1 – włączona	1
L0 – L2	-	Funkcje serwisowe. NIE ZMIENIAĆ!	-
L3	0-30	Czas częściowego otwierania bramy po wywołaniu funkcji furtki, wartość w sekundach	10

Programowanie i kasowanie pilotów

Programowanie pilotów

Krótko **JEDEN RAZ** naciśnięć przycisk **LEARN**, dioda **LEARN LED** zaświeci. Podczas jej świecenia należy nacisnąć i przytrzymać w pilocie wybrany przycisk. Dioda **LEARN LED** zamruga i zgaśnie – pierwszy przycisk został pomyślnie zaprogramowany.

Krótko **DWA RAZY** naciśnięć przycisk **LEARN**, dioda **LEARN LED** zamruga a następnie zaświeci światłem ciągłym. Podczas jej świecenia należy nacisnąć i przytrzymać w pilocie inny wybrany przycisk. Dioda **LEARN LED** zamruga i zgaśnie – drugi przycisk został pomyślnie zaprogramowany.

Powyższą procedurę powtórzyć z każdym pilotem po kolei.

Funkcje obu przycisków będą zależne od ustawienia **suwaka nr 3** w poczwórnym przełączniku **DIP-SW**:

- **włączony**: pierwszy przycisk – sterowanie cykliczne; drugi przycisk – furтка
- **wyłączony**: pierwszy przycisk – otwieranie; drugi przycisk - zamykanie

Kasowanie pilotów

W stanie czuwania centrali nacisnąć i przytrzymać przycisk **LEARN** do momentu, aż dioda **LEARN LED** zacznie migać – wtedy zwolnić przycisk **LEARN**. Po mrugnieniu dioda zaświeci światłem ciągłym i zgaśnie. Piloty zostały wykasowane.

Programowanie szerokości przejazdu bramy

Aby napęd mógł poprawnie włączać spowolnienie przed zatrzymaniem bramy (jeśli funkcja została poprawnie skonfigurowana w ustawieniach napędu), konieczne jest zaprogramowanie szerokości przejazdu bramy i położeń krańcowych. Taka procedura jest automatycznie wywoływana zawsze po zaniku i włączeniu ponownie zasilania napędu.

Możliwe jest także jej ręczne wywołanie za pomocą poniższej sekwencji kroków:

1. Rozblokować sprzęgło w napędzie (patrz punkt: **Awaryjne rozblokowanie – Tryb manualny**), przestawić bramę na środek i zablokować sprzęgło.
2. Wcisnąć przycisk **STOP** a następnie trzymając go, wcisnąć przycisk **OPEN** i przytrzymać je razem przez minimum 3 sekundy. Wyświetlacz pokaże symbol Cr – poprzednie ustawienia szerokości przejazdu zostały skasowane.
3. Krótko nacisnąć przycisk **OPEN** – brama będzie się otwierać aż do zadziałania krańcówki otwarcia
4. Krótko nacisnąć przycisk **CLOSE** – brama będzie się zamykać aż do zadziałania krańcówki zamknięcia. Wyświetlacz pokaże symbol YS – szerokość przejazdu została pomyślnie zaprogramowana.



UWAGA! Podczas wykonywania powyższej procedury, kiedy brama jest w ruchu nie naciskać przycisku **STOP** ani nie przeciąć promienia fotokomórek żadną przeszkodą. Jeśli po zakończeniu powyższej procedury wyświetlacz nie pokazał komunikatu YS , to należy przeprowadzić ją jeszcze raz – aż do skutku.

6. INNE CZYNNOŚCI

Konserwacja

Na bieżąco:

- Dbać o utrzymywanie całości automatyki w czystości, a w szczególności fotokomórek. W zimę należy usuwać oblodzenie i śnieg z listew zębatach oraz z drogi przesuwanej bramy.

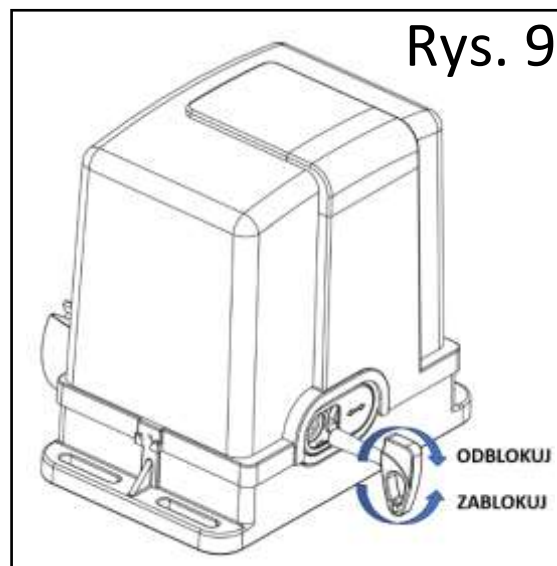
Przynajmniej raz na pół roku:

- Sprawdzenie ustawienia i działania wyłącznika przeciążeniowego
- Sprawdzenie ustawienia i działania fotokomórek
- Sprawdzenie ustawienia i działania wyłączników krańcowych
- Sprawdzenie ustawienia listwy zębatej względem koła napędowego

Awaryjne rozblokowanie – Tryb manualny

W przypadku zaniku energii elektrycznej lub potrzeby regulacji bramy przy montażu, należy wysprzęglić napęd tak aby nastąpiła możliwość ręcznego przesunięcia skrzydła bramy.

Aby wykonać tę czynność należy odsunąć w prawo zaślepkę zamka, a następnie użyć klucza rozblokowującego dołączonego do zestawu (Rys. 9). Przekręcenie go zgodnie z ruchem wskazówek zegara rozblokuje przekładnię i umożliwia przesuwanie bramy ręcznie. Przekręcenie przeciwnie do ruchu wskazówek zegara blokuje przekładnię i uniemożliwia ręczne przesuwanie bramy.



7. ROZWIĄZYWANIE PROBLEMÓW

Kody błędów

Niektóre z przyczyn nieprawidłowego działania napędu sterownik jest w stanie wykryć samemu za pomocą wbudowanych procedur autodiagnostyki. W takim przypadku wyświetlacz wskaże konkretny kod błędu. W poniższej tabeli wyszczególnione są wszystkie kody błędów, które jest w stanie wyświetlić sterownik.

E1	Przekroczenie maksymalnego czasu trwania cyklu otwierania/zamykania	Ustawić prawidłowo parametr P1
E2	Nieprawidłowe ustawienia parametrów	Zresetować sterownik do ustawień fabrycznych i ustawić jeszcze raz parametry pracy
E3	Zablokowany wirnik silnika	Sprawdzić podłączenie hamulca elektromagnetycznego do sterownika
E4	Zadziałanie zabezpieczenia przeciążeniowego	Usunąć przeszkodę na drodze bramy lub wyregulować parametr P5
E5	Fotokomórki wykryły przeszkodę w bramie	Usunąć przeszkodę z bramy
E6	Zbyt duży pobór prądu przez silnik	Usunąć przeszkodę na drodze bramy lub sprawdzić silnik
E7	Błąd procesora głównego	Zrestartować sterownik lub wymienić na nowy
EH	Błąd czujnika Halla	Sprawdzić podłączenia czujnika Halla do sterownika lub wymienić silnik

W przypadku wystąpienia nieprawidłowego działania napędu z innych przyczyn, można sprawdzić poniższą tabelę aby znaleźć możliwą przyczynę problemu i usunąć ją szybko samodzielnie.

Problem	Możliwe przyczyny	Rozwiązanie
Urządzenie nie reaguje, na płycie sterownika nie świeci się żadna dioda ani wyświetlacz	1. Brak zasilania 230V. 2. Przepalony bezpiecznik w kostce zasilania 230V lub na płycie sterownika.	1. Podłączyć zasilanie 230V. 2. Wymienić przepalony bezpiecznik.
Nie działają wyłączniki krańcowe	1. Niepoprawnie ustawione magnesy na listwie zębatej. 2. Uszkodzony czujnik wyłączników krańcowych.	1. Poprawić ustawienie magnesów 2. Wymienić moduł krańcówek.
Silnik nie próbuje ruszyć w żadnym kierunku, nie można wykonać procedury programowania szerokości przejazdu	1. Nieprawidłowo wybrany rodzaj sygnału wyłączników krańcowych. 2. Rozłączone przewody zasilające silnik.	1. Ustawić parametr P6 na właściwą wartość. 2. Poprawić podłączenie przewodów w złączu sterownika
Nie działa pilot zdalnego sterowania	1. Zużyta bateria. 2. Pilot usunięty z pamięci sterownika.	1. Wymienić baterię w pilocie. 2. Wprogramować pilot od nowa.

Jeśli mimo wszystko nie udaje się przywrócić poprawnej pracy napędu, należy skontaktować się z Działem Pomocy Technicznej firmy Elektrobim.

8. NOTATKI

Zgodnie z przepisami ustawy z dnia 29 lipca 2005 r. o zużyтым sprzęcie elektronicznym zabronione jest umieszczanie łącznie z innymi odpadami zużytego sprzętu oznakowanego symbolem przekreślonego kosza. Użytkownik, który zamierza pozbyć się produktu, jest zobowiązany do oddania zużytego sprzętu elektronicznego lub elektrycznego do punktu zbierania zużytego sprzętu. Punkty zbierania prowadzone są m. in. przez sprzedawców hurtowych i detalicznych tego sprzętu oraz przez gminne jednostki organizacyjne prowadzące działalność w zakresie odbierania odpadów.



Deklaracja zgodności nr. 29/08-2023

Zgodność z Dyrektywami: 2014/30/UE (EMC); 2014/35/UE (LVT); 2006/42/WE (MD)

Nazwa dostawcy: ELEKTROBIM Sp. z o.o. spółka komandytowa

Adres: Aleja „Solidarności” 68/121, 00-240 Warszawa, Polska

Osoba odpowiedzialna za zredagowanie dokumentacji technicznej: ELEKTROBIM Sp. z o.o. spółka komandytowa

Typ produktu: napęd do bramy przesuwnej

Model: KSE1200

ELEKTROBIM Sp. z o.o. spółka komandytowa oświadcza, na własną odpowiedzialność, że wyżej wymieniony produkt jest zgodny z następującymi dyrektywami:

- **Dyrektywa Parlamentu Europejskiego i Rady 2014/30/UE z 26 lutego 2014r.** w sprawie harmonizacji ustawodawstw państw członkowskich odnoszących się do kompatybilności elektromagnetycznej (wersja przekształcona).

- **Dyrektywa Parlamentu Europejskiego i Rady 2014/35/UE z 26 lutego 2014r.** w sprawie harmonizacji ustawodawstw państw członkowskich odnoszących się do udostępniania na rynku sprzętu elektrycznego przewidzianego do stosowania w określonych granicach napięcia (wersja przekształcona).

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

- **Dyrektywa Parlamentu Europejskiego i Rady 2006/42/WE z 17 maja 2006r.** w sprawie maszyn, zmieniająca dyrektywę 95/16/WE (przekształcenie).

Spełnione wymagania podstawowe: 1.1.3; 1.1.5; 1.2.1; 1.2.2; 1.2.3; 1.2.6; 1.3.1; 1.3.2; 1.3.7; 1.3.8.1; 1.4.1; 1.4.2; 1.5.1; 1.5.6; 1.5.8; 1.5.9; 1.5.11; 1.5.13; 1.6.1; 1.6.3; 1.6.4; 1.7.1; 1.7.2; 1.7.4.

Zabrania się uruchomienia maszyny nieukończonej, kiedy maszyna końcowa, do której ma zostać wbudowana nie uzyska odpowiedniej deklaracji zgodności zgodnej z dyrektywą 2006/42/WE o ile taka procedura jest konieczna.

ELEKTROBIM Sp. z o.o. spółka komandytowa zobowiązuje się do przekazania informacji dotyczących maszyn na odpowiednio uzasadnioną prośbę od władz krajowych.

Przy użyciu maszyny nieukończonej w kraju europejskim, w którym język urzędowy jest inny niż język niniejszej deklaracji, importer zobowiązany jest do dołączenia stosownego tłumaczenia jako załącznik do tego dokumentu.

Zastosowano Normy Techniczne:

EN 60335-2-103:2016, EN 60335-1:2012+A13:2017, EN 62233:2008, EN 55014-1:2017, EN 55014-2:2015, EN 61000-3-2:2019, EN 61000-3-3:2013

W następstwie posiada oznaczenie CE.

Deklaracja Zgodności nie obejmuje wszelkich modernizacji dokonanych niezgodnie z instrukcją obsługi.

Warszawa, 1 sierpnia 2023r.

Elektrobim Sp. z o.o. Sp. k.
Przewodzący Kwalifikacji

Jan Borowski

