CN3-BT

DAS AM WEITESTEN FORTGESCHRITTENE STEUEREINHEIT AUF DEM MARKT



MONTAGEANLEITUNG

EIGENSCHAFTEN:

- Trafo Eingangsleistung (12-24V AC)
- Akku Eingangsleistung (12-24V DC)
- Integrierte Backup-Batterie-Ladegerät
- Ansteuerung von 2 Motoren (12-24V DC)
- Ansteuerung von 2 Lichtleistung (Blinklicht + zusätzliche licht)
- 2 Drehgeber Eingangs
- 2 Fotozellen Eingangs
- Fotozellen Sicherheitscheck
- 2 konfigurierbare START Eingangs
- Stop Eingang
- Externe Antenne Eingang
- Schutz gegen elektrische Erdung der Eingänge
- Schutz gegen thermische Überlastung und Kurzschluss
- Automatische Schließung nach Ablauf der Pausenzeit
- Erweiterte Motoren Kontroll
- Hinderniserkennung (mit Strömen oder Encoder)
- LCD Bildschirm
- Integriertem Funkmodul
- Erhältlich RS232-Modul für den Anschluss an PC mit eingebauter MODBUS

1. ELEKTRISCHE VERBINDUNGEN







MOTOR 2 Öffnung Endschalter

MOTOR 2 Schließen Endschalter

1.8 DREHGEBER

ØØ Verbinden Sie die Drehgeber über die Ausgänge +EN (+12 VDC) und -EN (O V DC). Verbinden Sie die Drehgeber 1 DREHGEBER Signal über die FC1. MOTOR Verbinden Sie die Drehgeber 2 Signal über die FA1. MOTOR 2 Verbinden Sie die Bewegungssensor Bewegungssensor MOTOR 1 über die FC2 und FA2. Die Steuereinheit führt eine Bewegungssensor MOTOR 2 **Reset-Operation** wenn eine Bewegung erkannt wird,

wenn der Antrieb nicht eingeschaltet ist, dh, wenn der Motor nicht gesperrt ist, und eine manuelle Operation durchgeführt.

Wenn die Steuereinheit funktioniert mit einem einzigen Motor und es gibt eine 2-Kanal-Encoder ist es möglich, beide Kanäle zu verbinden, wie seitwärts auf dem Schema dargestellt.

Die Steuereinheit in der Lage ist, den zweiten Kanal zu benutzen, um die Drehrichtung des Motors zu erfassen. Stellen Sie [JA] in ENCODER QUADRATURE MENU (siehe Abschnitt 9.9)



1.9 ANTENNA

Verwenden Sie RG58-Kabel, um die Antenne an die Steuereinheit zu verbinden.

VORSICHT:

Verbinden Sie den Schirm nur an der Steuereinheit!



BILDSCHIRM

2.1 Menü "STATUS" :

2.1 Menü "STATUS" :	Q 1 2 2 3 Q 2 6 1 8
Q1 : Motor 1 Stellung	I N ^ ^ ^ F ^ ^ S ^ ^ O K !
Q2 : Motor 2 Stellung	
Endschalter C1/Drehgeber1]
Endschalter A1/Drehgeber2]
Endschalter C2	
Endschalter A2	
Fotozelle 1	
Fotozelle 2	
Stop	
Start1	
Start2	

Kontakt geschlossen ist Kontakt geöffnet ist X Kontakt deaktiviert (Siehe Abschnitt 9)

OK : KEIHN FEHLER STP: STOP FT1 : FOTOZELLE 1 FT2 : FOTOZELLE 2 OC1 : STROMMOTOR 1 HINDERNIS OC2 : STROMMOTOR 2 HINDERNIS OE1 : drehgeber hindernis motor 1 OE2 : drehgeber hindernis motor 2 DR1: ÜBERSTROMMOTOR 1 DR2: ÜBERSTROMMOTOR 2 ZC1 : KEIN STROMMOTOR 1 ZC2: KEIN STROMMOTOR 2 VDW : SPANNUNG ZU NIEDRIG.

2.3 Menü "SPRACHE":

Drücken Sie auf OK, um in der Sprache Menü zu gelangen.

Drücken Sie < oder >, um die Sprache ändern. Drücken Sie auf OK, um die Sprache auszuwählen.

2.3 Menü "EINSTELLUNGEN":

Drücken Sie auf OK, um in der Einstellungen Menü zu gelangen, a PASSWORT MENÜ angezeigt wird. Drücken Sie < und > Wert der ersten Ziffer ändern. Drücken Sie auf OK, um erste Stelle gesetzt und gehen Sie zur nächsten Stelle.

Wenn das Passwort korrekt ist die Einstellungen MENU erscheint.

						_		_						
			_				 						 	
				~	-	-				~	-			
K	(H		N	S		F.			N	Li.	н	N	>	
	_	_		-			 	~		-	_			

[OK]

MODIFY LANGUAGE



BEGRENZT PASSWORT : 1234 **UNBEGRENZT PASSWORT: 7732**



5

3. FUNKSENDER MENÜ

Mit diesem Menü können Sie funkcodes zu programmieren und zu löschen.

3.1 START

Um eines START-Befehl von funksender zu programmieren.



-<

<RADIO CODE

EINGEBEN

>

CANC

< M O T O R P A R A M E T E R >

(OK)

CANC

OK

EINGEBEN

-<

(OK)

OK

Können Sie auch die folgenden Codes programmieren:

- HALT: HALT-Befehl von der Funksender
- OFFNEN: AUF-Befehl von der Funksender
- SCHLIESSEN: SCHLIESSEN-Befehl von der Funksender
- FUSSGÄNGER: Öffnungsbefehl Fußgänger Motor 1
- ZUSATZAUSGANG: AUX-Ausgang (siehe Absatz 1.4) Befehl
- T.M. OFFNEN : Dieser Befehl öffnet das Automatisierungs ignorieren Sicherheitsvorrichtungen (Fotozellen) und Hinderniserkennung. Müssen Sie die Taste für die ganze Dauer des Manövers gedrückt halten.
- T.M.SCHLIESSEN : Dieser Befehl schließt die Automatisierung ignorieren Sicherheitsvorrichtungen (Fotozellen) und Hinderniserkennung müssen Sie die Taste für die ganze Dauer des Manövers gedrückt halten.

3.2 LÖSCHEN CODE

Um einen Funkcode zuvor aus dem Speicher der Steuereinheit programmiert zu entfernen.

3.3 LÖSCHEN ALLE CODES

Um alle Funkcodes zuvor aus dem Speicher der Steuereinheit programmiert zu entfernen.



4. MOTORPARAMETERS MENÜ

In diesem Menü können Sie alle Parameter der Motoren 1 und 2 ändern

5.2 BEWEGEN MOTOR 1

Damit können Sie den Motor 1 zu bewegen, um den Motor zu testen oder um den Motor in die gewünschte Position zu bringen

5.3 BEWEGEN MOTOR 2

Damit können Sie den Motor 2 zu bewegen, um den Motor zu testen oder um den Motor in die gewünschte Position zu bringen

5.4 PAUSENDAUER

Mit diesem Menü können Sie die Zeit, nach der die Automatisierung schließt sich

automatisch (wenn Logik ist AUTOMATIC oder Kondominium

5.5 MOTOR 2 VERZÖGERUNG

Stellen Sie die Verzögerung zwischen dem Motor 1 und Motor 2 (Set 3-4 Sekunden für 2 Flügeltore, O Sekunden für Kettenschranken)

5.6 FUSSGÄNGER DAUER

Damit können Sie den Fußgängeröffnung Zeit ändern

der IV	lotoren	i un	a 2 ;	anae	ern.											-					Λ		
	M 0 T < B E	0 R W E	PA GE	R A N	M E M O	T E T O	RS R1:	> OK]		[-] M	0 F 0 1	F F 0	R	/ S 1	C	H [(L . O I	. [(]	+]		
,	M 0 T < B E	0 R W E	PA GE	R A N	M E M O	T E T O	RS R2:	> OK]	•	[-] M	0 F 0 1	F Γ Ο	R	/ S 2	C	H [(L . O I	. [(]	+]		
	M 0 T < P A	0 R U S	P A E N	R A D A	M E U E	T E R	R S	> OK]		[P	- A] U	3 6 E	O N I	S D A	EU	K E	R	[+ [0] K]		
der K	ondomi	nium)																				
r 2	M O T < V E	0 R R Z	PA OG	R A E R	M E U N	T E G	R S	> OK]	•	[V	- E] R 7	1 2 0	. (G	B E R	S U	E N (K G	[+ [0] K]		
ר)																							
	MOT	O R	P A	RA	ME	ΤE	RS	ок	1]	-]	1	. 8	8	S	E	K	[+]		
eit	< F U	55	li A I	NG	. D	ΑU	ER	> [FU	S	S (ìΑ	N	G.	D	A	UE	ΞR	10) K	

4.7 NOTENTRIEGELUNG

NO: Motor hast keine Notentriegelung

(CAT, BA502, SOLAR Automatisierungen) JA: Motor hast Notentriegelung

4.8 AUT.VERTIKAL

NO: Öffnen und Schließen in horizontaler Richtung **AUT. VERTIKAL** JA: Öffnen und Schließen in vertikaler Richtung

4.9 UMKEHREN MOTOR 1

Es ermöglicht Ihnen, den Motor 1 umzukehren, ohne dass die Stromkabel zu tauschen.

4.10 UMKEHREN MOTOR 2

Es ermöglicht Ihnen, den Motor 2 umzukehren, ohne dass die Stromkabel zu tauschen.



MIT DIESEM MENÜ KÖNNEN SIE PARAMETERN FÜR BEWEGUNG DER MOTOREN VERÄNDERN:



Dieses Menü können Sie vier verschiedene Typen von Arbeitslogik wählen: - Schritt für Schritt:

Wenn das Tor geschlossen ist, ein START öffnet, während der Öffnungsphase, ein START hält das Tor, ein weitere START das Tor schließt, wenn das Tor öffnen ist, ein START schließt, während der Schließphase, ein START hält das Tor, ein weitere START das Tor öffnet.



- Automatisch mit erwarteten Schließung: Wenn das Tor geschlossen ist , ein START öffnet, während der Öffnungsphase, ein START hält das Tor, ein weitere START das Tor schließt, Während der Pause ein START schließt das Tor, wenn Fotozelle FT2 ein obstable erkennen den Pausenzeit countdown gestartet wird, if photocell FT1 detect an obstacle leaving the gate area the gate closes automatically. während der Schließphase, ein START hält das Tor, ein weitere START das Tor öffnet.
- Kondominium: Wenn das Tor geschlossen ist , ein START öffnet,während der Öffnungsphase die START werden ignoriert. Während der Pause ein START schließt das Tor, wenn Fotozelle ein obstable erkennen den Pausenzeit countdown gestartet wird, am Ende der Pausenzeit der Gate automatisch geschlossen. während der Schließphase, ein START hält das Tor, ein weitere START das Tor öffnet.





Während der Programmierung Manöver, die Steuereinheit die richtigen Werte von Schwellenwerten berechnet. Die rechnung ist basiert auf Art der Elektromotor und das Gewicht und die Massenträgheit des Tor.

Sie können immer noch in den Menü HINDERNISSE eingeben, um die Parameter, mit denen die Steuereinheit erkennt das Vorhandensein von Hindernissen, zu ändern.

Können Sie den Monitor-Menü verwenden, um die Strom und die Frequenz von Encoder beim Öffnen und Schließen zu überprüfen und wählen Sie dann entsprechende Schwellwerte.



Wenn der Strom steigt über einen gewissen Schwellwert für eine Zeit T größer als die Hysterese der Zeit ,die Steuereinheit das Hindernis detektiert.

Es ist möglich anheben und absenken des Schwellenwertes, die Automatisierung mehr oder weniger empfindlich, um Hindernisse zu bilden.

Sie können die Hysterese Zeit, um die Steuereinheit, um kleine Hindernisse ignorieren machen zu erhöhen,

Sie können den Wert der Hysterese zu senken, um die Erkennung von Hindernissen zu beschleunigen.





Wenn Encodern sind, die Steuereinheit auch die Frequenz Drehgeber überwachst.

Wenn der Codierer Frequenzunterschreiten überwindt der Schwellenwert für eine Zeit T größer als der Hysterese Zeit dann das Hindernis erfasst wird.

Sie können heben oder senken den Schwellenwert Automatisierungs mehr oder weniger empfindlich, um Hindernisse zu machen. Heben Sie die Hysterese Zeit, um kleine Hindernisse ignorieren.

Senken Sie die Hysterese Zeit, um die Erkennung von Hindernissen zu beschleunigen.

Besides the parameters for detecting obstacles in the menu OBSTACLES it is also possible to set these parameters:

6.13 FOTOZELLE TEST:

NEIN: die Fotozellen nicht geprüft werden

JA: vor dem Beginn jeder Bewegung wird die Fotozelle geprüft werden (die Fotozelle Sender muss an den Pol + TX angeschlossen werden)

HINDERNISSE

<TOLERANZ V.GEB>

6.14 HINDERNIS ERKENNUNG BEREICH NAHE DER HALTESTELLEN

BEREICH NAHE DER HALTESTELLEN (ENCODER BETRIEB):



OK

Innerhalb dieser Entfernung von der Haltestelle die Steuereinheit keine Hindernisse erkennt

6.15 HINDERNIS ERKENNUNG BEREICH NAHE DER HALTESTELLEN (VIRTUELL ENCODER BETRIEB):

Innerhalb dieser Entfernung von der Haltestelle die Steuereinheit keine Hindernisse erkennt

7. BLINKLICHT UND HILFSAUSGANG MENÜ



4%

TOLERANZ V.GEB

[-]

[+]



BLINKLICHT: Ausgang ist ausgeschaltet wenn das Tor nicht bewegt, blinkt wenn das Tor in Bewegung ist, abschalten wenn das Tor angehalten ist.

LICHT: Ausgang ist ausgeschaltet wenn das Tor nicht bewegt, eingeschaltet wenn das Tor in Bewegung befindet, abschalten wenn das Tor angehalten ist.

AMPEL ROT: Ausgang ist eingeschaltet wenn das Tor geschlossen ist, zu blinken wenn das Tor bewegt, abschalten wenn das Tor geöffnet ist.

9

BELEUCHTUNG: Ausgang ist eingeschaltet während des gesamten Manövers und für eine zusätzliche Zeitspanne, die über nächste Menü geändert werden können.

BREMSE M1: Der Ausgang während der Bremsphasen des Motors 1 eingeschaltet wird (Bremskreis Addon).

7.4 HILFAUSGANG MODALITÄT :

Allows you to select the type of output logic for auxiliary output :



BELEUCHTUNG: Ausgang ist eingeschaltet während des gesamten Manövers und für eine zusätzliche Zeitspanne,

die über nächste Menü geändert werden können.

FUNKSENDER: Ausgang kann durch eine Hilfsradiocode umgeschaltet werden. Wenn beleuchtung zeit größer als Null ist der Ausgang schaltet sich nach der beleuchtung zeit.

GRÜNES AMPEL: Ausgang ausgeschaltet wird, wenn das Tor geschlossen ist. Ausgang ausgeschaltet wird, wenn sich das Tor bewegt. Ausgang eingeschaltet wird, wenn das Tor offen ist.

TÜRSCHLOSS: Ausgang eingeschaltet zu Beginn der Öffnungsbewegung.

TORSCHLOSS: Ausgang eingeschaltet während der ganzen Bewegung

IMMER EINGESCHALTET :

SEKTIONALTOR LOCK: Ausgang eingeschaltet während allthe Bewegung. Elektroschloss Mikroschalter verdrahtet Eingangs FT2.

7.5 BELEUCHTUNG ZEIT :

Zeit der Hilfsausgang am Ende jeder Bewegung

	< BLINKL./ZUSATZ	[-]	3 0	SEK	[+]
J.	<beleucht. th="" zeit<=""><th>BELE</th><th>UCH</th><th>ΖΕΙΤ</th><th>[OK]</th></beleucht.>	BELE	UCH	ΖΕΙΤ	[OK]

8. PROGRAMM

In diesem Menü können Sie die Öffnungs und Schließbewegungen des Tores programmieren und diese zu ändern .

8.1 VORARBEIT

Überprüfen Sie dass die Automatisierung in der RESET-CONFIG-Menü (Abschnitt 10) aufgeführt ist.

In diesem Fall wählen Sie einfach die richtige Automatisierung und alle Parameter richtig konfiguriert sind.

In jedem Fall können Sie auch Automatisierungen im RESET KONFIG Menü nicht-aufgeführt verwenden:

Vor der Programmierung ist es notwendig dass die Motoren richtig an der Steuereinheit verbunden zu verifizieren. Prüft Sie das:

- Endschalter korrekt angeschlossen sind (siehe Abschnitt 1.7)
- Drehgeber richtig angeschlossen sind (siehe Abschnitt 1.8)
- Wenn der Automatisierung hat 2 Motoren mit Verzögerung zwischen den 2 Motoren stellen Sie sicher, dass die Motor 1 Anschlüsse sind mit dem Motor dass zuerst öffnet und letzten schließt, verbunden
- Wenn der Automatisierung hat Notentriegelung auswählen Sie JA im Menü 4.7 NOTENTRIEGELUNG
- Bei Bedarf wählen Sie Zurückspringe mit dem Menü 4,14-4,17
- Set the speed of motors mit dem Menü 4.18 -- 4:21
- Mi dem BEWEGEN MOTOR 4.2 menü überprüfen Sie dass der Motor 1 wird geöffnet, wenn Sie eine Offenen-Befehl senden und schließt, wenn Sie einen Schließen-Befehl senden.

Falls erforderlich, verwenden Sie das Menü REVERSE MOTOR 4.8, um die Richtung des Motors 1 umzukehren.

Bringen des Motors 1 zu der vollständig geschlossenen Position.

- Mi dem BEWEGEN MOTOR 4.3 menü überprüfen Sie dass der Motor 2 wird geöffnet, wenn Sie eine Offenen-Befehl senden und schließt, wenn Sie einen Schließen-Befehl senden.

Falls erforderlich, verwenden Sie das Menü REVERSE MOTOR 4.9, um die Richtung des Motors 1 umzukehren. Bringen des Motors 1 zu der vollständig geschlossenen Position.

8.2 PROGRAMM

- Wenn das Tor in die vollständig geschlossene Position ist drücken Sie die Taste [OK].

8.2.1 EINZELNETORANTRIEB (ODER DOPPELMOTOR ANTRIEB OHNE VERZÖGERUNG ZEIT ZWISCHEN MOTORS) PROGRAMMIERUNG

- Geben Sie einen START-Impuls.
- Motor 1 schließt und schiebt gegen den mechanischen Anschlag.
- Nach ein paar Sekunden der Motor 1 wird geöffnet:
- WENN ES GIBT EIN MECHANISCHEN ANSCHLAG ODER EINE ENDSCHALTER:
- Drücken Sie die START-Befehl an der Stelle, wo Sie den Motor 1 Verlangsamung wollen.
 Wenn Sie nicht möchten, dass der Motor 1 zu verlangsamen, drücken Sie nicht die START-Befehl.
 Warten, bis das Tor stoppt gegen den Anschlag oder das Ende der Öffnung.
- WENN ES GIBT KEINE MECHANISCHEN ANSCHLAG ODER EINE ENDSCHALTER:
 - Drücken Sie die START-Befehl an der Stelle, wo Sie den Motor 1 Verlangsamung wollen.
 Nach wenigen Sekunden Drücken Sie die START-Befehl an der Stelle, wo Sie den Motor 1 zu stoppen wollen .
- Motor 1 schließt.
- Drücken Sie die START-Befehl an der Stelle, wo Sie den Motor 1 Verlangsamung wollen.
 Wenn Sie nicht möchten, dass der Motor 1 zu verlangsamen, drücken Sie nicht die START-Befehl.
- Warten, bis das Tor stoppt gegen den Anschlag oder das Ende der Schließung.
- Programmierung abgeschlossen ist



8.2.2 DOPPELMOTOR ANTRIEB MIT VERZÖGERUNG ZEIT ZWISCHEN MOTORS PROGRAMMIERUNG

- Geben Sie einen START-Impuls.
- Motor 1 schließt und schiebt gegen den mechanischen Anschlag.
- Nach ein paar Sekunden der Motor 1 wird geöffnet:
- WENN ES GIBT EIN MECHANISCHEN ANSCHLAG ODER EINE ENDSCHALTER:
- Drücken Sie die START-Befehl an der Stelle, wo Sie den Motor 1 Verlangsamung wollen.
 Wenn Sie nicht möchten, dass der Motor 1 zu verlangsamen, drücken Sie nicht die START-Befehl.
 Warten, bis das Tor stoppt gegen den Anschlag oder das Ende der Öffnung.
- WENN ES GIBT KEINE MECHANISCHEN ANSCHLAG ODER EINE ENDSCHALTER:
 - Drücken Sie die START-Befehl an der Stelle, wo Sie den Motor 1 Verlangsamung wollen.
 Nach wenigen Sekunden Drücken Sie die START-Befehl an der Stelle, wo Sie den Motor 1 zu stoppen wollen.
- Geben Sie einen START-Impuls.
- Motor 2 schließt und schiebt gegen den mechanischen Anschlag.
- Nach ein paar Sekunden der Motor 1 wird geöffnet:
- WENN ES GIBT EIN MECHANISCHEN ANSCHLAG ODER EINE ENDSCHALTER:
- Drücken Sie die START-Befehl an der Stelle, wo Sie den Motor 2 Verlangsamung wollen.
 Wenn Sie nicht möchten, dass der Motor 1 zu verlangsamen, drücken Sie nicht die START-Befehl.
 Warten, bis das Tor stoppt gegen den Anschlag oder das Ende der Öffnung.
- WENN ES GIBT KEINE MECHANISCHEN ANSCHLAG ODER EINE ENDSCHALTER:
 Drücken Sie die START-Befehl an der Stelle, wo Sie den Motor 2 Verlangsamung wollen. Nach wenigen Sekunden Drücken Sie die START-Befehl an der Stelle, wo Sie den Motor 2 zu stoppen wollen .
- Motor 2 schließt.
- Drücken Sie die START-Befehl an der Stelle, wo Sie den Motor 2 Verlangsamung wollen.
- Wenn Sie nicht möchten, dass der Motor 1 zu verlangsamen, drücken Sie nicht die START-Befehl.
- Warten, bis das Tor stoppt gegen den Anschlag oder das Ende der Schließung.
- Motor 2 schließt.
- Drücken Sie die START-Befehl an der Stelle, wo Sie den Motor 1 Verlangsamung wollen. Wenn Sie nicht möchten, dass der Motor 1 zu verlangsamen, drücken Sie nicht die START-Befehl.
- Warten, bis das Tor stoppt gegen den Anschlag oder das Ende der Schließung.
- Programmierung abgeschlossen ist

8.3 BERICHT :



Schnell-Frequenz Encodereingang 1 Schnell-Strom Motor 1 Anzahl von Motoren Encoder (O= keine encoder , 1 = encoder) Endschalter (O=keine endschalter, 1 = endschalter)

Öffnung mechanischen anschlag motor 1 (O = ja es gibt , 1 = nein , es gibt nicht) Öffnung mechanischen anschlag motor 2 (O = ja es gibt , 1 = nein , es gibt nicht) Langsam-Frequenz Encodereingang 1 Langsam-Strom Motor 1

8.4 ÖFFNUNGSBEWEGUNG VERLANGSAMUNG POSITION MOTOR1

- 8.5 ÖFFNUNGSBEWEGUNG ENDLAGE MOTOR1
- 8.6 SCHLIESSBEWEGUNG VERLANGSAMUNG POSITION MOTOR1
- 8.7 SCHLIESSBEWEGUNG ENDLAGE MOTOR1





9. EINGANGE MENU



9.1 Starteingänge

- Die Befehle Start 1 und Start 2 konfigurierbar sind als:
- ST./OFFNEN: Eingang ST1 sendet ein START-Befehl, ST2 ein ÖFFNEN-Befehl
- ST./SCHLI.: Eingang ST1 sendet ein START-Befehl, ST2 ein SCHLIESS-Befehl
- ST./FUSSG.: Eingang ST1 sendet ein START-Befehl, ST2 ein FUSSGÄNGERBEFEHL
- SC./OFFNEN: Eingang ST1 sendet ein SCHLIESS-Befehl, ST2 ein ÖFFNEN-Befehl
- SC.TM/OF. : Eingang ST1 sendet ein TOTMANN-SCHLIESSBefehl , ST2 ein ÖFFNEN-Befehl
- -> AMPEL <: ST1 Eingang aktiviert die BLINKER Ausgang für eine Zeit gleich der BELEUCHTUNG ZEIT (7.5),

Sperrung für all die Zeit Eingang ST2. ST2 Eingang aktiviert die AUX Ausgang für eine Zeit gleich der BELEUCHTUNG ZEIT (7.5), Sperrung für all die Zeit Eingang ST1. Die Eingänge ST1 und ST2 nicht mehr bedienen Automatisierungs dass ist noch von fernsender betrieben.

- 9.2 DEAKTIV. FT1 : deaktivieren FT1 Fotozelle Eingang
- 9.3 DEAKTIV. FT2 : deaktivieren FT2 Fotozelle Eingang
- 9.4 DEAKTIV. STP : deaktivieren STOP Fotozelle Eingang
- 9.5 DEAKTIV. START1 : deaktivieren START1 Eingang
- 9.6 DEAKTIV. START2 : deaktivieren START1 Eingang

9.7 SEKTIONALT.FT1 : deaktivieren FT1 Fotozelle Eingang nur während der langsamen Bewegung der Schließbewegung.

9.8 PARTIALISIERU. : Wählen Sie% der Teilöffnung (nützlich für die automatische Schiebetür im Winter)

9.9 QUADRATURE ENCODER : [JA], wenn Sie eine Zwei-Kanal-Quadratur-Encoder an die Eingänge FC1 FA1 verdrahten möchten, [NEIN] auswählen Sie in allen anderen Fällen.

10.KONFIG RESET.

Können Sie die Steuereinheit mit einer der folgenden Konfigurationen gesetzt:

- 1 BA502: 1 Motor Drehtorantrieb
- 2 BA502: 2 Motoren Drehtorantrieb
- 1 BA502 / FCM: 1 Motor Drehtorantrieb mit magnetischen Endschaltern
- 2 BA502 / FCM: 2 Motoren Drehtorantrieb mit magnetischen Endschaltern
- 1 RTN: Schiebetor Motor
- 1 CAT50: einzelne Spalte Kettenschranke
- 1 CATx00: Doppelständer Kettenschranke
- 1 BX / 100: Garagentoren Automatisierungs
- 1 SBx00: Barriere - 1 SBx00 / SOLAR: Barrieresolar
- 1 SZ / 100: Sektionaltore Automatisierungs
 - 1 SCHIEBETOR: Schiebetor Automatisierungs

11. MODBUS MENU

12.1 Devicenummer

Anzahl der Gerät an die Steuereinheit zugeordnet werden

12.1 BAUD RATE

Übertragungsgeschwindigkeit





< K O N F I G

-<

[-]1

EINGEBEN

>+

BA502

[OK]



RESET

OK

(OK)

>

CANC

[+]

12. ÜBERWACHER

12.1 MOTOR 1

Können Sie Strom für Motor 1 und Frequenz für Geber 1 überwachen

12.2 MOTOR 2

Können Sie Strom für Motor 2 und Frequenz für Geber 2 überwachen

12.3 RADIO

Können Sie die funksignale überwachen

12.4 EREIGNIS-REGISTERS

Es erlaubt Ihnen, die letzten 100 Ereignisse anzeigen.



Verwenden Sie die "<" und ">", um in der Ereignisliste navigieren. Die obere Zeile zeigt, wie viel Zeit von der Veranstaltung übergeben (In dem Beispiel in 1 Tag, 23 Stunden, 34 Minuten und 2 Sekunden vor). Die untere Zeile zeigt die Ereigniscode. Siehe nachfolgende Tabelle, um die Art des Ereignisses zu entschlüsseln:

- [001] stop-befehl empfangen
- [002] fotozelle test fehlgeschlagen
- [003] fotozelle ft1 hindernis erfasst
- [004] fotozelle ft2 hindernis erfasst
- [005] ft1 vorausschauendes schliessen manöv. Aktiviert
- [006] ft1 pausenzeit zurückgesetzt
- [007] ft2 pausenzeit zurückgesetzt
- [008] start pausenzeit zurückgesetzt
- [009] start1/start2 pausenzeit zurückgesetzt
- [010] ersten start nach neustart
- [011] "start" befehl während einer unterbrochenen manöver
- [012] "öffnen" befehl während einer unterbrochenen manöver
- [013] "schließen" befehl während einer unterbrochenen manöver
- [014] "start" befehl als "öffnen" befehl
- [015] "fussgängerbefehl"
- [016] "start" befehl als "halt" befehl
- [017] "schließen" befehl
- [018] "start" befehl als "schließen" befehl
- [019] "öffnen" befehl
- [020] "totmann-schliessbefehl"
- [021] "totmann-öffnenbefehl"
- [022] Hinderniserkennung motor 1 schnell öffnen
- [023] Hinderniserkennung motor 1 langsam öffnen
- [024] Hinderniserkennung motor 1 schnell schließen
- [025] Hinderniserkennung motor 1 langsam schließen [026] fehler-mosfet 1
- [027] Hinderniserkennung motor 2 schnell öffnen
- [028] Hinderniserkennung motor 2 langsam öffnen
- [029] Hinderniserkennung motor 2 schnell schließen [030] Hinderniserkennung motor 2 langsam schließen
- [020] Finderniserkennung motor 2 langs [021] fehler-mosfet 2

[032] fotozelle 1 und / oder 2 als "halt" nach neustart

- [033] fc1 fa1 fc2, fa2 seinen Zustand geändert hat, wenn der Motor ausgeschaltet war
- [034] "Ampel rot" befehel
- [035] "Ampel grün" befehel

[036] Programmierung begonnen [037] Hinderniserkennung während der Programmierung [038] Tauschen encoderkabel während der Programmierung [039] Motor 1 schnell Stromfehler während der Programmierung [040] Motor 1 langsam Stromfehler während der Programmierung [041] Encoder 1 fehler während der Programmierung [042] Motor 2 schnell Stromfehler während der Programmierung [043] Motor 2 langsam Stromfehler während der Programmierung [044] Encoder 2 fehler während der Programmierung [045] endschalter fehler während der Programmierung [046] "start" funkcode gelernten [047] "start" funkcode gelöscht [048] "halt" funkcode gelöscht [049] "öffnen" funkcode gelöscht [050] "schließen" funkcode gelöscht [051] "totmann-schliessbefehl" funkcode gelöscht [052] "totmann-öffnenbefehl" funkcode gelöscht [053] "fussgängerbefehl" funkcode gelöscht [054] "zusatzausgang" funkcode gelöscht [055] "halt" funkcode gelernten [056] "öffnen" funkcode gelernten [057] "schließen" funkcode gelernten [058] "totmann-schliessbefehl" funkcode gelernten [059] "totmann-öffnenbefehl" funkcode gelernten [060] "fussgängerbefehl" funkcode gelernten [061] "zusatzausgang" funkcode gelernten [062] Alle Funkcodes gelöscht [063] steuereinheit neustart [064] PASSWORT LV1 OK [065] PASSWORT LV2 OK [066] PASSWORT ERROR [067] Motor1 und Motor2 synchronisierung verloren [100]-[109] RADIO START befehl 1 - 10 empfangen [110]-[119] RADIO HALT befehl 1 - 10 empfangen [120]-[129] RADIO öffnen befehl 1 - 10 empfangen [130]-[139] RADIO schließen befehl 1 - 10 empfangen [140]-[149] RADIO totmann-schliessen 1 - 10 empfangen [150]-[159] RADIO totmann-öffnen 1 - 10 empfangen [160]-[169] RADIO fussgängerbefehl 1 - 10 empfangen [170]-[179] RADIO zusatzausgang befehel 1 - 10 empfangen