

“ARGO”

БЛОК УПРАВЛЕНИЯ ПРИВОДАМИ ВОРОТ

ИНСТРУКЦИЯ ПО ЭКСПЛУАТАЦИИ

«ALLMATIC» ИТАЛИЯ

Представительство в России:

ООО «Северный форт»
Санкт-Петербург Московский пр.22
(812)380-76-56, 316-66-02
www.nordfort.spb.ru nordfort@nm.ru

1. ВНИМАНИЕ!

-некоторые точки устройства при его работе находятся под опасным напряжением 220В;

не вскрывайте без необходимости корпус устройства!

-все работы по монтажу и обслуживанию должны производиться только специально обученным персоналом

-перед началом любых работ с устройством для обеспечения должного уровня безопасности персонала необходимо отключить оба провода, подводящих напряжение питания 220В

-при монтаже устройства необходимо строго следовать требованиям данной Инструкции к маркам и сечениям применяемых проводов и кабелей

-перед первым включением необходимо тщательно проверить правильность соединения всех устройств в соответствии со схемой подключения

-для обеспечения максимального расстояния работы радиобрелков необходимо устанавливать антенну вдали от металлических устройств и по возможности максимально удаленно от стен

-если при монтаже антенны штатный кабель оказывается слишком коротким, то не следует наращивать его, а необходимо заменить, применяя качественный экранированный кабель сопротивлением 50 Ом и длиной не более 10 метров

-производитель не несет ответственность за возможные последствия при несоблюдении положений данной Инструкции.

ARGO 2 Функции, задаваемые dip-переключателями

№ dip	Функция	Dip OFF	Dip ON
1	Step-by-step	Открытие-стоп-закрытие-стоп	Открытие-закрытие
2	Функция «Молоток»	Вкл.	Выкл.
3	Работа фотодатчиков при наличии помехи	Остановка движения	Остановка и движение в обратную сторону
4	Предварительное включение сигнальной лампы	Откл.	Вкл.
5	Многопользовательская функция	Откл.	Вкл.
6	Тест фотодатчиков		
7	Работа концевых датчиков	Окончание действия	Начало процесса замедления
8	Работа функции замедления (только при перекл.7 в полож. ON)	Начало замедления при открытии	Начало замедления при закрывании
	Работа функции замедления (только при перекл.7 в полож. OFF)	Окончание движения	Концевые датчики не подключены
9	Открытие ворот	Симметричное	Несимметричное
10	Немедленное автоматическое закрывание	Откл.	Вкл.
10	крывание	Откл.	Вкл.

ARGO 1 Функции, задаваемые dip-переключателями

№ dip	Функция	Dip OFF	Dip ON
1	Step-by-step	Открытие-стоп-закрытие-стоп	Открытие-закрытие
2	Функция «Молоток»	Вкл.	Выкл.
3	Работа фотодатчиков при наличии помехи	Остановка движения	Остановка и движение в обратную сторону
4	Предварительное включение сигнальной лампы	Откл.	Вкл.
5	Многопользовательская функция	Откл.	Вкл.
6	Тест фотодатчиков		
7	Работа концевых датчиков при закрывании	Окончание действия	Начало процесса замедления
8	Работа концевых датчиков при открывании	Окончание движения	Начало замедления при открывании
9	***	***	***
10	Немедленное автоматическое закрывание	Откл.	Вкл.

2. Первое включение блока управления.

Перед первым включением блока управления необходимо закрыть ворота вручную.

Если блок управления включается впервые или установленная в нем плата памяти была ранее запрограммирована в другом блоке управления, необходимо произвести предустановку различных параметров времени, как показано в п.3. Если эта операция не будет выполнена, блок управления будет заблокирован.

3. Регулировка движения ворот.

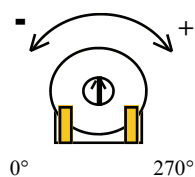
3.1 Для регулирования движения ворот используются потенциометры и dip-переключатели.

Назначение потенциометров:

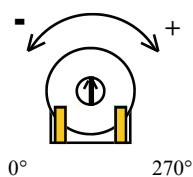
WORKING TIME – регулирование времени работы

A.RECL.TIME – регулирование времени автоматического закрывания

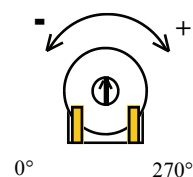
2nd: WING D – для ARGO 2: регулирование времени работы и задержки 2-ой створки ворот
- для ARGO 1: регулирование времени открытия створки ворот



WORKING TIME



A. RECL. TIME



2nd: WING D.

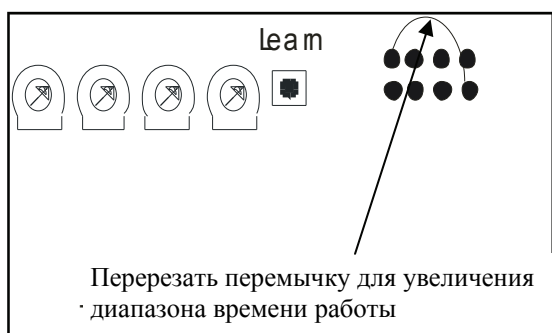
В последней стадии движения ворот (закрывания и/или открывания) створки замедляются пропорционально установленному времени работы (“WORKING TIME” для симметричного режима и “WORKING TIME” и “2nd:WING D” для несимметричного режима). Возможно выключение режима замедления, как описано ниже.

В симметричном режиме может быть необходимо задержку для второй створки в процессе закрывания. Для этого необходимо установить dip-переключатель 9 в положение OFF и регулировать это время потенциометром “2nd:WING D”.

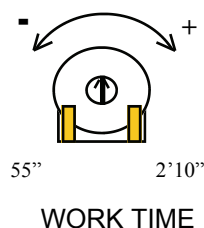
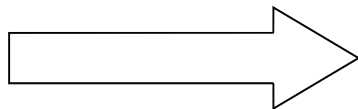
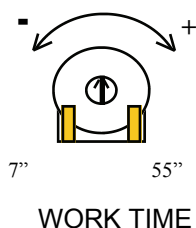
Для блока управления ARGO 2 и асимметричного режима имеется возможность устанавливать время работы второй створки независимо от первой. Для этого необходимо установить dip-переключатель 9 в положение ON и регулировать это время потенциометром “2nd:WING D”.

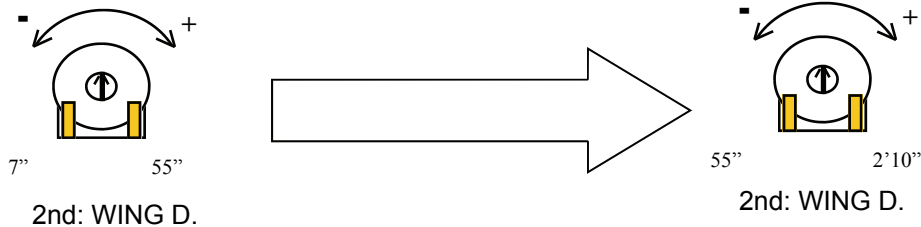
3.2 Увеличение диапазона регулировки потенциометров.

Изменение диапазона регулировки потенциометров «WORK TIME» и «2nd: WING D» осуществляется перерезанием перемычки, показанной на рисунке. С установленной перемычкой диапазон регулирования составляет 7...55сек, с удаленной перемычкой - 55сек...2мин10сек.



После изменения параметров необходимо выключить и включить блок управления.





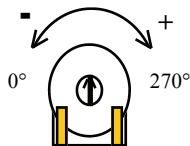
Изменение времени работы не влияет на время автоматического закрывания и время работы функции «пешеходный проход».

4. Регулировка момента вращения привода ворот.

Для регулирования усилия закрывания ворот применяется потенциометр POWER. В крайнем левом положении данного потенциометра усилие минимально, в крайнем правом – максимально.

Рекомендуется производить регулировку момента до установки параметров времени

POWER

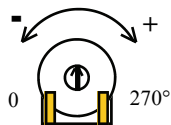


5. Функция автоматического закрывания.

Время автоматического закрывания ворот регулируется потенциометром A.RECL.TIME.

В крайнем положении потенциометра против часовой стрелки данная функция отключена.

A. RECL. TIME

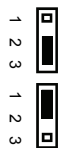


6. Индикация радиоканала.

На плате блока управления рядом с платой радиотракта установлен специальный светодиод, индицирующий наличие радиосигнала на рабочей частоте блока управления.

7. Выбор типа кодировки.

Блок управления может работать с двумя типами передаваемого кода: фиксированного и плавающего. Выбор применяемого кода производится с помощью переключки Jumpreg J1. Для выбора фиксированного кода переключка устанавливается в положение 2-3, для выбора плавающего кода - в положение 1-2.



Если после включения блока управления мигает сигнальный светодиод, это означает, что положение переключки не соответствует типу брелков, ранее записанных в память.

Невозможна запись в память брелков с разным типом применяемого кода, поэтому при применении ранее запрограммированной платы памяти убедитесь, что записанная в нее информация соответствует типу применяемого кода. Если необходимо произвести смену применяемого кода, то предварительно требуется полностью очистить память устройства, как показано в п.10.2.

8. Подключение мигающей сигнальной лампы.

Блок управления имеет специальный выход для подключения лампы (220В, не более 60Вт) и встроенную схему, обеспечивающую ее прерывистое свечение.

9. Функция «Пешеходный проход»

Данная функция позволяет (при наличии двухканального радиобрелка) открывать только одну створку ворот для прохода пешеходов (используется вторая кнопка). Нормальное открывание ворот имеет приоритет над данной функцией (при возможном одновременном нажатии на обе кнопки брелка).

10. Программирование радиобрелков.

Запись брелков в память должна производиться только при закрытых воротах.

10.1 Запись в память.

Запоминание брелков можно производить одним из трех способов.

10.1.1 Запись с помощью кнопки «Программирование» (self-learning).

Нажмите кнопку «self-learning». Мигающая лампа загорится однократно.

Нажмите кнопку на программируемом брелке. Мигающая лампа загорится однократно, если данный брелок уже был записан в память и дважды, если он записывается впервые. После записи блок управления переходит в обычный режим.

10.1.2 Запись с помощью скрытой кнопки на уже запрограммированном брелке (только для модели брелка BRO с плавающим кодом).

Нажмите на скрытую кнопку уже запрограммированного радиобрелка. Блок управления переходит в режим записи (мигающая лампа загорится однократно), далее нажмите на кнопку записываемого брелка (мигающая лампа загорится однократно, если данный брелок уже был записан в память и дважды, если он записывается впервые). После этого блок управления выходит из режима записи.

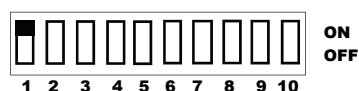
10.1.3 Запись с помощью брелка программирования (только для брелков BRO с плавающим кодом и извлекаемой платой памяти).

10.2 Очистка памяти брелков.

Для стирания всех записанных в память брелков необходимо выключить блок управления, а затем включить, удерживая нажатой кнопку «self-learning» в течение 5 сек. Мигающая лампа загорится на 10 сек и все брелки будут стерты из памяти.

11. Функции блока управления, устанавливаемые с помощью dip-переключателей.

Все описанные ниже функции активизируются только после выключения и последующего включения питания устройства.



11.1 Функция step-by-step (dip-переключатель 1).

Данный переключатель позволяет менять логику открывания ворот: нажатие кнопки брелка – открывание - нажатие кнопки (в процессе открывания) – остановка - нажатие кнопки - закрывание и т.д.; либо: открывание-закрывание-открывание и т.д. Во втором случае исключается фаза остановки при нажатии кнопки во время движения ворот, и изменение направления движения происходит сразу после каждого нажатия кнопки.

11.2 Функция «Молоток» - управление электрическим замком (dip-переключатель 2).

Блок управления имеет выходы для подключения электрического замка. При его установке полезна подача кратковременного импульса закрытия на привод перед началом открывания, что приводит к резкому толчку ворот и обеспечивает надежное срабатывание замка в тяжелых климатических условиях, в том числе в случае обледенения. Включение/выключение данной функции производится dip-переключателем 2.

11.3 Изменение режима работы фотодатчиков (dip-переключатель 3).

При обнаружении препятствия в створе ворот блок управления может работать в двух режимах:

- а) если помеха обнаружена в процессе открывания (закрывания), то ворота останавливаются, после ее удаления движение ворот продолжается (положение OFF);
- б) если помеха обнаружена в процессе открывания, то блок управления ее игнорирует и движение ворот продолжается до завершения; если помеха обнаружена в процессе закрывания, то ворота останавливаются, а затем полностью открываются (положение ON).

11.4 Режим предварительного включения сигнальной лампы (dip-переключатель 4).

При включении данного режима (ON) блок управления подает сигнал на сигнальную лампу (медленное мигание при открывании ворот – примерно один раз в две секунды и быстрое при закрывании – один раз в секунду) за 2 сек до начала движения ворот. При выключении данного режима сигнальная лампа включается одновременно с началом движения ворот.

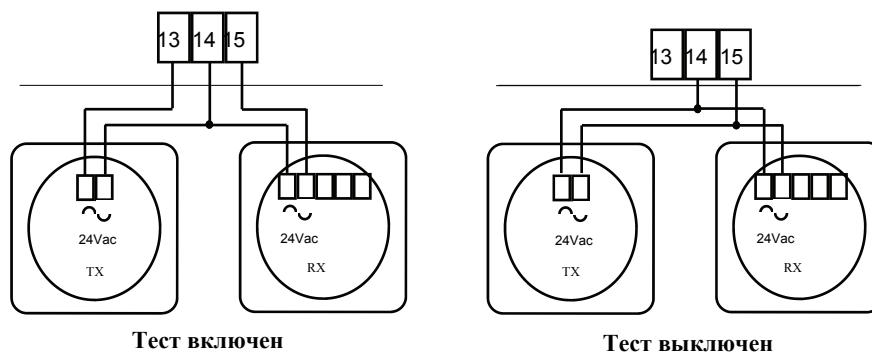
11.5 Включение/выключение многопользовательского режима (dip-переключатель 5).

Включение данной функции (ON) приводит к игнорированию сигнала на закрывание ворот, если не закончен процесс их открывания, что позволяет избегать аварийных ситуаций при попытке одновременного управления воротами двумя пользователями.

11.6 Включение/выключение теста фотодатчиков (dip-переключатель 6).

Блок управления имеет возможность производить тест фотодатчиков на их исправность. При включении данного режима (ON) фотодатчики тестируются перед каждым движением ворот (это приводит к задержке включения на 1 сек). При обнаружении неисправности фотодатчиков команда движения ворот не выполняется.

Необходимо помнить, что в зависимости от включения или выключения данного режима схема подключения фотодатчиков изменяется:



11.7 Концевые датчики (dip-переключатели 7 и 8).

Если концевые датчики не установлены, то dip-переключатель 7 должен быть установлен в положение OFF, а dip-переключатель 8 – в положение ON.

11.7.1 Модель ARGO 2

11.7.1.1 Если необходимо, чтобы привод работал по сигналам от начального и конечного датчика - dip-переключатели 7 и 8 необходимо установить в положение OFF.

11.7.1.2 В случае, если работа привода определяется работой только конечного датчика, то необходимо dip-переключатель 7 установить в положение OFF, а dip-переключатель 8 – в положение ON.

11.7.1.3 Возможна работа привода с фазой замедления при открывании, при этом задействуются оба датчика, а закрывание происходит по времени. В таком случае dip-переключатель 7 устанавливается в положение ON, а dip-переключатель 8 – в положение OFF.

11.7.1.4 Возможна работа привода с фазой замедления при закрывании, при этом задействуются оба датчика, а открывание происходит по времени. В таком случае dip-переключатели 7 и 8 устанавливаются в положение ON.

11.7.2 Модель ARGO 1.

11.7.2.1 Dip-переключатель 7 определяет работу концевого датчика закрытия: OFF – датчик фиксирует закрытие ворот, в положении ON – датчик инициализирует начала замедления при закрывании.

11.7.2.1 Dip-переключатель 8 определяет работу концевого датчика открытия: OFF – датчик фиксирует открытие ворот, в положении ON – датчик инициализирует начала замедления при открывании.

11.8 Включение/выключение несимметричного режима открывания ворот (dip-переключатель 9).

Включение несимметричного режима открывания производится установкой dip-переключателя 9 в положение ON, время задержки открывания второй створки задается потенциометром «2nd: WING D».

11.9 Режим немедленного закрывания ворот при срабатывании фотодатчика (dip-переключатель 10).

Включение данного режима (положение ON) приводит к немедленной остановке и последующему закрыванию ворот, если в процессе открывания срабатывает фотодатчик.

12. Дополнительные возможности.

Блок управления позволяет изменять определенные параметры с помощью специально запрограммированного четырехканального брелка.

При первом осуществлении программирования движения ворот возможна ситуация, когда остановка ворот при открывании не соответствует запрограммированному. Возможны два варианта:

1. Угол открывания ворот уменьшается с каждым циклом и/или при прерывании луча фотодатчиков.
2. Угол открывания ворот увеличивается с каждым циклом и/или при прерывании луча фотодатчиков.

-нажмите и отпустите кнопку UP

-нажмите и отпустите кнопку DOWN 3 раза (каждое нажатие сопровождается зажиганием светодиода)

-нажмите и отпустите кнопку UP

Вход в режим обучения индицируется трехкратным зажиганием светодиода. Для выхода из этого режима необходимо подать команду на открывание ворот

Технические характеристики

	ARGO
Напряжение питания	220В +15% -15%
Питание внешн. устройств	24В 4,5Вт макс.
Питание приводов	220В 600Вт макс. $\cos\varphi > 0.8$
Питание сигн. лампы	220В 60Вт макс.
Питание электрозамка	12В(перем.) 1А макс.
Питание лампы	24В 3Вт макс.
Диапазон регулировки напряжения на приводах	от 60% ($\pm 20\%$) до 95% от напряжения питания
Время работы	5...120 сек
Время замедления	Пропорционально времени работы
Время паузы	3сек...3мин
Задержка второй створки	0...60 сек
Мощность потребления	5Вт макс.
Волновое сопротивление антенны	50 Ом
Частота радиоканала	433,92МГц
Максимальное количество радиобрежков	1000