

# Nice

CE  
EAC

M3BAR  
M5BAR  
M7BAR  
L9BAR



## Otomatik bariyer

TR - Kurulum ve kullanım için talimatlar ve uyarılar

Nice

**TABLE 4**

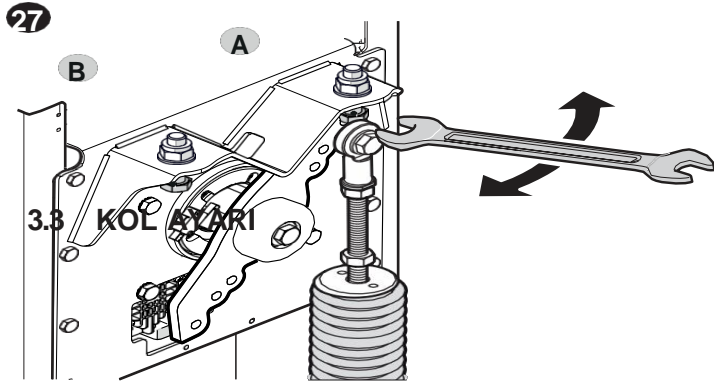


<b>A</b>	<b>M3BAR</b>		<b>M5BAR</b>			<b>M7BAR</b>	<b>LBAR</b>
	2,65 m XBA15 (3,15 m) - 0,50 m	3,15 m XBA15 (3,15 m)	3,50 m XBA14 (4,15 m) - 0,65 m	4,15 m XBA14 (4,15 m)	5,15 m XBA5 (5,15 m)	7,33 m XBA15 + XBA14	9,33 m XBA14 + XBA5
XBA13	A 1	A 3			C 2	B 2	B 1
XBA13	A 1	A 3			C 2	B 2	B 1
XBA11	B 3	B 3	C 1	C 3			
<b>B</b>	<b>M5BAR</b>		<b>M7BAR</b>		<b>LBAR</b>		
	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	(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 = $\frac{B}{2}$	0 ÷ 1 = $\frac{B}{3}$	0 ÷ 2 = $\frac{A}{2}$	0 ÷ 2 = $\frac{B}{1}$	0 ÷ 2 = $\frac{B}{1}$	0 ÷ 2 = $\frac{A}{1}$	0 ÷ 2 = $\frac{A}{3}$
	2 ÷ 7 = $\frac{B}{3}$	2 ÷ 4 = $\frac{C}{1}$	3 ÷ 5 = $\frac{A}{2}$	3 ÷ 5 = $\frac{B}{2}$	3 ÷ 5 = $\frac{B}{2}$	3 ÷ 4 = $\frac{A}{2}$	3 ÷ 6 = $\frac{B}{1}$
		5 ÷ 6 = $\frac{C}{2}$	6 ÷ 7 = $\frac{A}{3}$			5 ÷ 6 = $\frac{A}{3}$	

### 3.9 MEKANİK LİMİT ANAHTARLARININ AYARLANMA

Limit anahtarlarını ayarlamak için aşağıdakileri yapın:

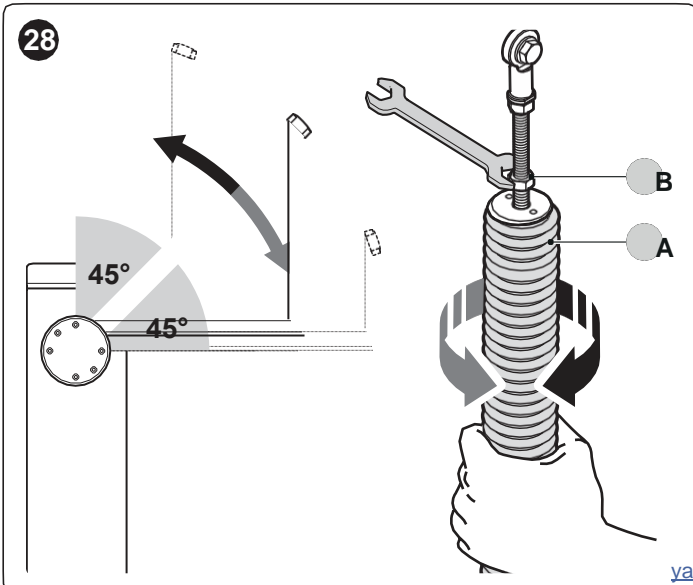
1. Bariyerin kolunu anahtar ile manuele alın
2. kolu manuel olarak hareket ettirerek tam açma ve kapama manevrasını tamamlayın.
3. kol kapalıyken yatay pozisyonunu ve açıkken dikey pozisyonunu ayarlamak için mekanik stop vidalarını (A - B) vidalarını çevirin
4. ayarları yaptıktan sonra, somunları kuvvetlice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



### M/L BAR YAY AYARI

M-BAR modelleri için ("Şekil 28")

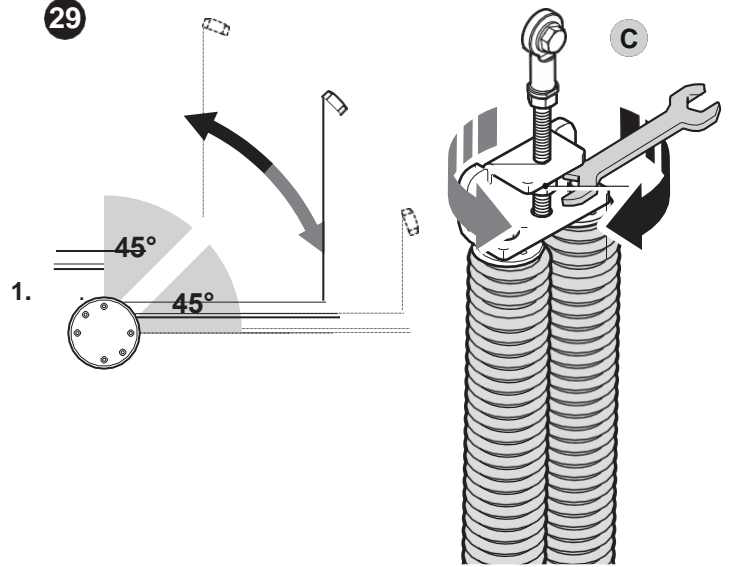
1. Bariyeri manuele alın
2. kol manuel olarak yaklaşık yarıya (45 °) getirin ve kolu bırakın.
3. eğer kol yükselme eğilimindeyse, yayın gerginliğini saat yönünde manuel olarak çevirerek azaltın.
- Öte yandan, kol düşme eğilimindeyse, yayı saat yönünün tersine elle döndürerek gerilimi arttırın.



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")

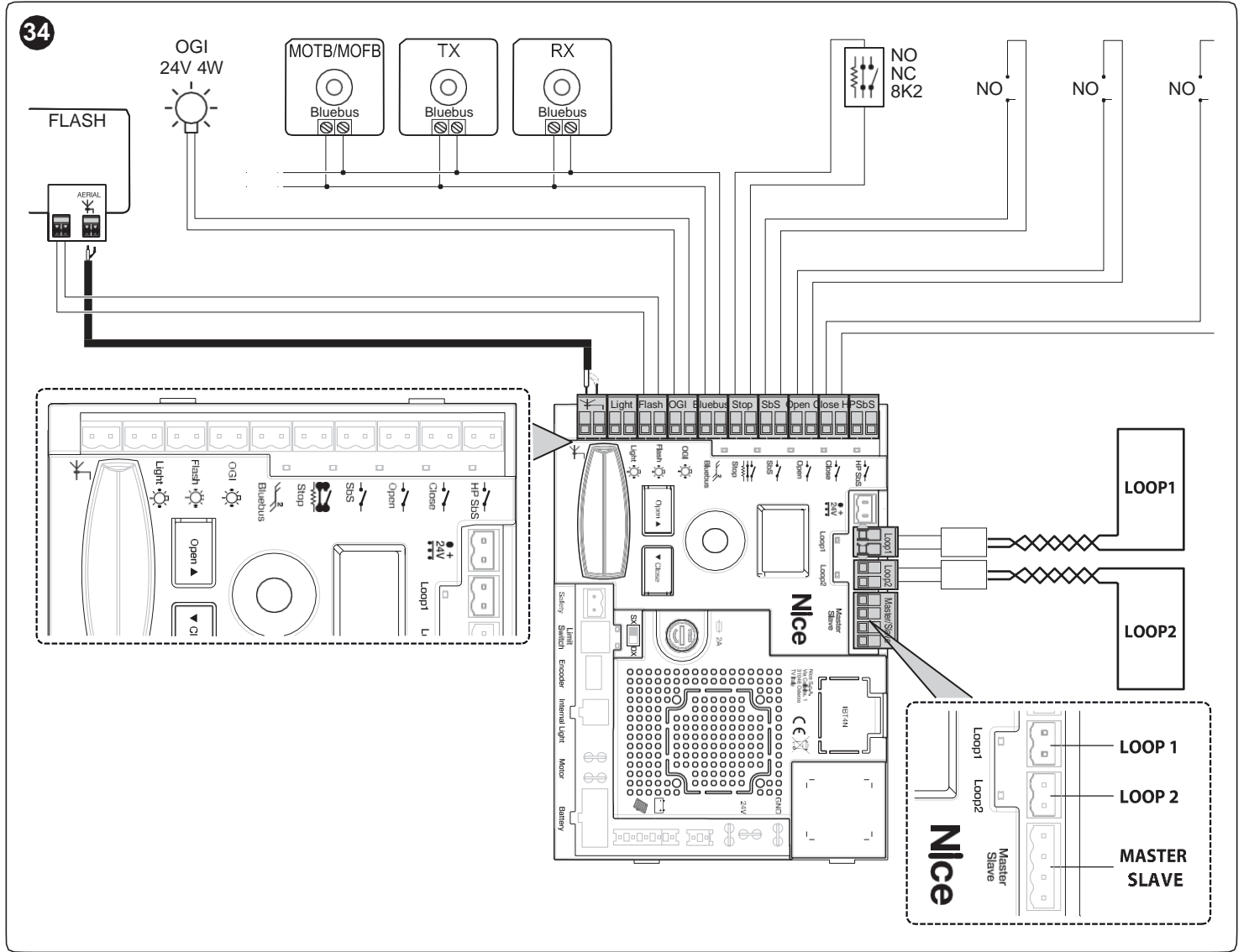
1. Bariyeri manuele alın
2. kol manuel olarak yaklaşık yarıya (45 °) getirin ve hareketsiz bırakın.
3. eğer kol yükselme eğilimindeyse, yayın gerginliğini saat yönünde manuel olarak çevirerek azaltın.
- Öte yandan, kol düşme eğilimindeyse, yayı saat yönünün tersine elle döndürerek gerilimi arttırın.



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 yapılandırılarak 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	radio alıcı antenini bağlamak için giriş
INTERNAL LIGHT	LED uyarı ışığı kartını (XBA7) veya LED trafik ışığı kartını (XBA8) bağlamak için kullanılan çıkış.
LOOP1	"NO" kontakt 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

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

## 5 Son Kontroller ve Programlama

### 5.1 YÖNÜN SEÇİLMESİ

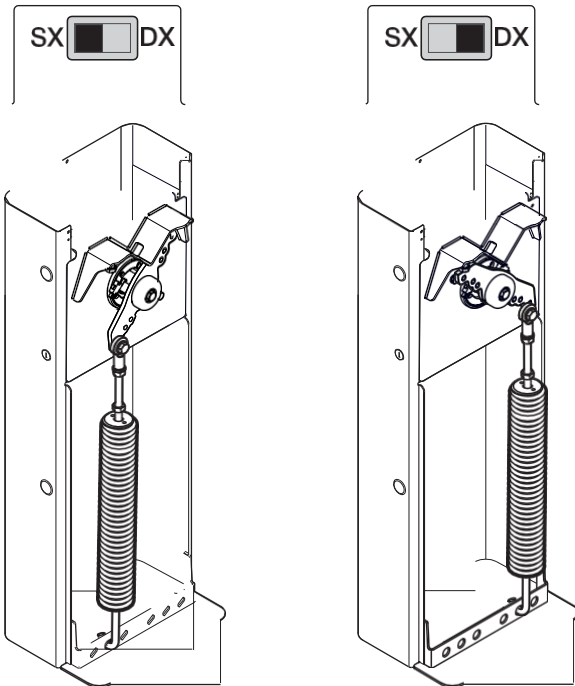
Açma manevrasının yönünü redüktörün konumuna göre seçin.

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 sönmeye 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)

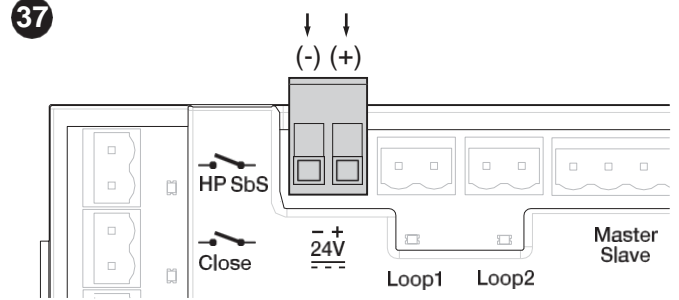
5. Manevralar gerçekleştirilirken bomun dengeleme kolunun limit anahtarının mekanik durmasına çarptığından emin olun. Bu olmazsa, enkodere (A) basarak işlemi durdurun, limit anahtarının mekanik dururlarını ayarlayın ve işlemi baştan tekrarlayın
- a Manevraların yapılmasını engellemeyin: bu olursa, prosedürün tamamı baştan tekrar edilmelidir.

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

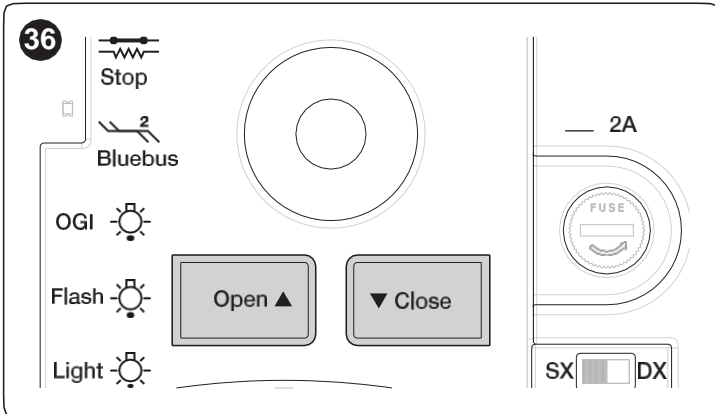
Eğer harici cihazlara enerji ihtiyacı var ise resimde görüldüğü girişten 24V enerji alınabilir.

Güç kaynağı voltajı, maksimum maksimum 500mA akımla% 24-30 ÷ +% 10'dur..



## 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 basın ve kolun açılmaya başladığını ve yavaşladığını kontrol edin
2. Close Butonuna basın ve kolun kapanmaya başladığını ve yavaşladığını kontrol edin

PROGRAMLAMA PARAMETERİ			
Anlam	Level I parameters	Level II parameters	Effect after pressing the encoder (A)
Hızlı Ayar	<b>8.8.8.</b>	–	Bluebus, Stop cihazlarının art arda sırayla öğrenmeye başlaması
Kurulum	<b>Set</b>	<b>1</b>	Bluebus ve Stop terminallerine bağlı cihazların öğrenilmesi
		<b>2</b>	Açılış ve kapanış konumlarının öğrenilmesi: kolun baskı değeri, kapama mekanik durdurmasından açılış mekanik durdurmasına kadar ölçülür.
Program	<b>Prn</b>	<b>000</b>	<b>Temel varsayılan üretici yazılımı</b>
		<b>001</b>	Firmware 1
		<b>002</b>	Firmware 2
		<b>003</b>	Firmware 3
Otomatik kapanma (çalışma Türü)	<b>F01</b>	<b>OFF</b>	<b>Yarı otomatik çalışma</b>
		<b>On</b>	Otomatik kapanma : bir açılış manevrasının ardından, bekleme süresi geçtikten sonra, bir kapanış manevrası otomatik olarak başlar
Fotoselden sonra Kapat	<b>F02</b>	<b>OFF</b>	<b>Devre Dışı</b>
		<b>1</b>	Bu fonksiyon seçilir ise kol açılma manevrası yaparken fotosellerin bir birini görmez ise kol durur fotoseller birbirini gördüğü zaman kapanma manevrası başlar
		<b>2</b>	Bu fonksiyon aktif hala gelitse kol açılma manevrasındayken fotoseller bir birini görmez ise açılma işlemi devam eder kol tamamen açıldıktan 5 saniye sonra kapanma işlemi başlar
Fotosel sonra kapat" için hangi güvenlik cihazının işlem göreceği seçilir	<b>F03</b>	<b>1</b>	<b>Fotosel ve loop (loop fotosel olarak yapılandırılmış ise)</b>
		<b>2</b>	Sadece fotosel
		<b>3</b>	Sadece loop (loop fotosel olarak yapılandırılmış 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	
		1	Standart: elektrik kesintisi yapıldıktan sonra güç kaynağı geri geldiğinde, kol kapalı değilse, kapanma manevrası başlar	
		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 aldığı anda, 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	
Peak	F06	4	Stand-by Automatic: eğer bir batarya ile çalışıyor ise kontrol ünitesi "Stand-by alır herşeyi"	
		OFF	Devre Dışı	
		On	Peak aktif: kol açık veya kapalıyken manevra başlangıcında, statik sürtünmenin üstesinden gelmek için maximum 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 manevrası 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 manevrası 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 ayarlarını 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	
Açılırken Yavaşlama Hızı	SLO	4	Level 4 (max)	
		1	1 (min)	
		2	2 (med)	
		3	3 (max)	

**PROGRAMLAMA PARAMETERİ**

Anlam	Level I parameterler	Level II parameterler	Effect after pressing the encoder (A)
<b>Kapanırken yavaşlama hızı</b>	<b>SLC</b>	<b>1</b>	1 (min)
		<b>2</b>	<b>2 (med)</b>
		<b>3</b>	3 (max)
<b>Açılıştaki Yavaşlama Pozisyonu</b> Açılma manevrasında kolun yavaşlayacağı nokta belirlenir	<b>PLO</b>	<b>1</b>	0°
		<b>2</b>	Yaklaşık 10°
		<b>3</b>	Yaklaşık 20°
<b>Kapanışta Yavaşlama Pozisyonu</b> Kapanış manevrasında kolun yavaşlayacağı nokta belirlenir	<b>PLC</b>	<b>1</b>	0°
		<b>2</b>	Yaklaşık 10°
		<b>3</b>	Yaklaşık 20°
<b>Açılırken Güç Ayarı</b>	<b>FrO</b>	<b>1</b>	Güç level 1 (min)
		<b>2</b>	Güç level 2
		<b>3</b>	<b>Güç level 3 (med)</b>
		<b>4</b>	Güç level 4
		<b>5</b>	Güç level 5
		<b>6</b>	Güç level 6 (max)
<b>Kapanırken Güç Ayarı</b>	<b>FrC</b>	<b>1</b>	Güç level 1 (min)
		<b>2</b>	Güç level 2
		<b>3</b>	<b>Güç 3 (med)</b>
		<b>4</b>	Güç level 4
		<b>5</b>	Güç level 5
		<b>6</b>	Güç level 6 (max)
<b>Güç Zamanı</b> 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 artırılması amperometrik engel algılama fonksiyonunun müdahale süresini artırır.	<b>tF</b>	<b>3-32</b>	x 30 ms Default: 3
<b>Sbs Girişi</b>	<b>In1</b>	<b>0</b>	Komutsuz
		<b>1</b>	<b>Step-by-step</b>
		<b>3</b>	Aç
		<b>4</b>	Kapat
		<b>6</b>	High-priority Step-by-Step: kilitleme komutu ile kilitlemiş olsa bile otomasyonu hareket ettirir
		<b>7</b>	Açar ve kilitlet
		<b>8</b>	Kapatır ve kilitlet
		<b>11</b>	İç lamba zamanı: iç aydınlatma ışığı yanar ve süre sonunda söner
		<b>12</b>	İç aydınlatma ışığı on/off: iç aydınlatma ışığını devreye sokar veya çıkarır
		<b>16</b>	fotosel
		<b>19</b>	Sadece açma
		<b>20</b>	Sadece kapatma
		<b>21</b>	Bluebus fotosellerinden açılmasını etkinleştirir
		<b>22</b>	Bluebus fotosellerinden açılmasını engeller
		<b>25</b>	Master ve slave bariyer Step-by-Step
		<b>26</b>	Master ve slave bariyer aç
<b>27</b>	Master ve slave bariyer kapat		
<b>28</b>	Slave bariyer Step-by-Step		
<b>29</b>	Slave bariyer aç		
<b>30</b>	Slave bariyer kapat		

**PROGRAMMING PARAMETERS**

Meaning	Level I parameters	Level II parameters	Effect after pressing the encoder (A)
Open Girişi	In2	0	komutsuz
		1	Step-by-step
		3	<b>Aç</b>
		4	kapat
		6	High-priority Step-by-Step: kilitleme komutu ile kilitlemiş 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	İç aydınlatma ışığı on/off: iç aydınlatma ışığını devreye sokar veya çıkarır
		16	fotosel
		19	Sadece aç
		20	Sadece kapat
		21	Bluebus fotosellerinden açılmasını etkinleştirir
		22	Bluebus fotosellerinden açılmasını engeller
		25	Master ve slave bariyer Step-by-Step
		26	Master ve slave bariyer açma
		27	Master ve slave bariyer kapama
		28	Slave bariyer Step-by-Step
		29	Slave bariyer aç
		30	Slave bariyer kapama
Close input	In3	0	komutsuz
		1	Step-by-step
		3	Aç
		4	<b>Kapat</b>
		6	High-priority Step-by-Step: kilitleme komutu ile kilitlemiş 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	İç aydınlatma ışığı on/off: iç aydınlatma ışığını devreye sokar veya çıkarır
		16	fotosel
		19	Sadece aç
		20	Sadece kapat
		21	Bluebus fotosellerinden açılmasını etkinleştirir
		22	Bluebus fotosellerinden açılmasını engeller
		25	Master ve slave bariyer Step-by-Step
		26	Master ve slave bariyer açma
		27	Master ve slave bariyer kapama
		28	Slave bariyer Step-by-Step
		29	Slave bariyer aç
		30	Slave bariyer kapama

**PROGRAMMING PARAMETERS**

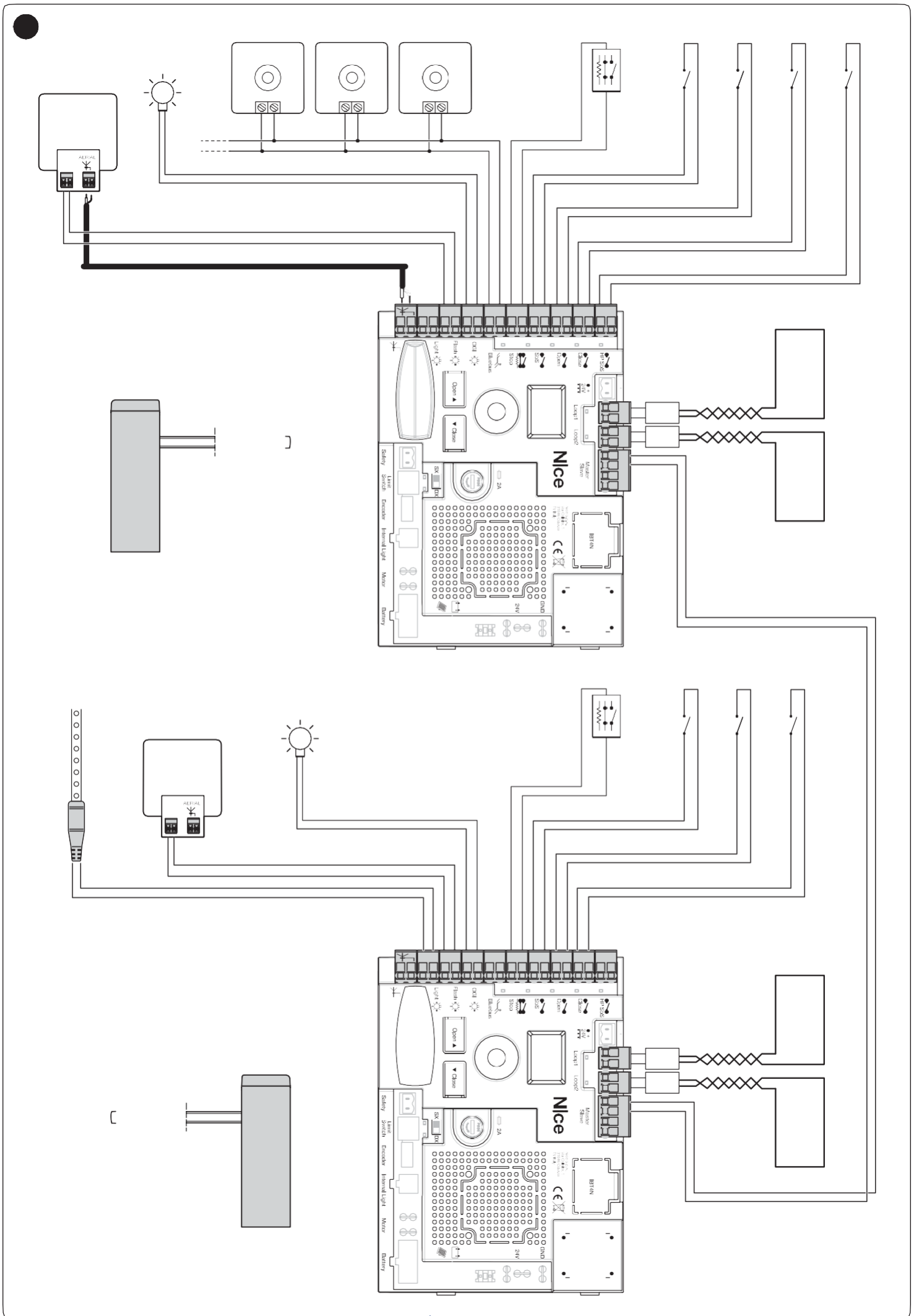
Meaning	Level I parameters	Level II parameters	Effect after pressing the encoder (A)
HP SbS input	In4	0	komutsuz
		1	Step-by-step
		3	Aç
		4	<b>Kapat</b>
		6	High-priority Step-by-Step: kilitleme komutu ile kilitlenmiş olsa bile otomasyonu hareket ettirir
		7	Açar ve kilitler
		8	Kapatır ve kilitler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

## PROGRAMMING PARAMETERS

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

**PROGRAMMING PARAMETERS**

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



## 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	Sebebi	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 prosüdüğü tekrar yapılmalı
E02	Posizyon tanıtılmadı	Posizyon tanımlama işlevi tamamlanmadı	Kolun açma ve kapanma pozisyonları yeniden tanıtılmalı
E03	Limit switchler ters çevrildi		
E04	Enkoder sinyal	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 kablunun 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-switchlerinde 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	Sebebini bulun ve güç seviyesini yükseltin
I04	Stop girişine bağlı cihazdan müdahale	Manevranın başlangıcında veya hareketin kendisi sırasında, STOP girişine bağlı cihazlar müdahale etti.	Nedenini belirlemek