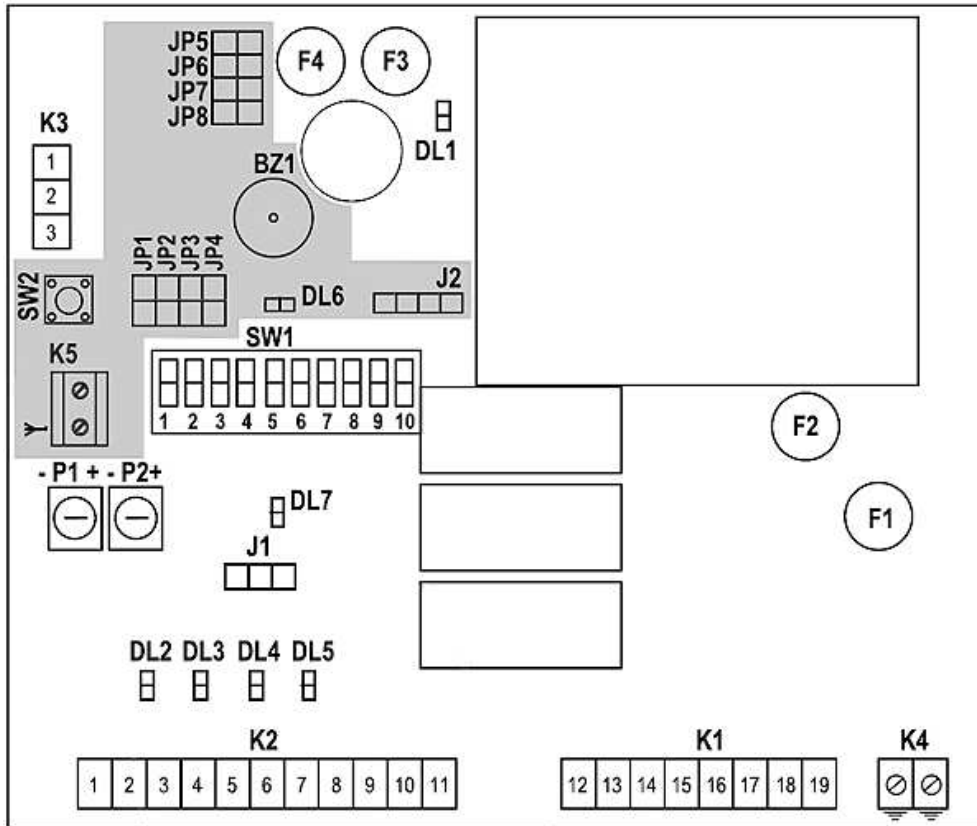


Instrukcja sterowania T11/T1E

Sterowanie T11/T1E dedykowane jest do obsługi 2 silników 230 VAC o mocy maksymalnej 300 W każdy. T11 różni się od T1E wbudowanym odbiornikiem radiowym 433,92 MHz.

Schemat blokowy sterowania T11/T1E



***T11**

Obszar ten dotyczy sterowania T11 (wbudowany odbiornik 433,92 MHz)

- DL1** – dioda LED zasilania
- DL2** – dioda LED START
- DL3** – dioda LED STOP
- DL4** – dioda LED fotokomórek
- DL5** – Dioda LED przycisku dla pieszych
- P1** – potencjometr czasu pracy silowników
- P2** – potencjometr czasu paazy
- K1** – zaciski podłączenia zasilania sieciowego i silowników
- K2** – zaciski podłączenia urządzeń kontroli, bezpieczeństwa i sygnalizacji
- K3** – gniazdo dekodera czytników kart/odbiornika UNICO 433,92 MHz (T2E)
- K4** – zaciski podłączenia uziemienia
- J1** – gniazdo karty odwracania kierunku przy napotkaniu przeszkody (opcja)
- SW1** – listwa ustawień DIP-SWITCH

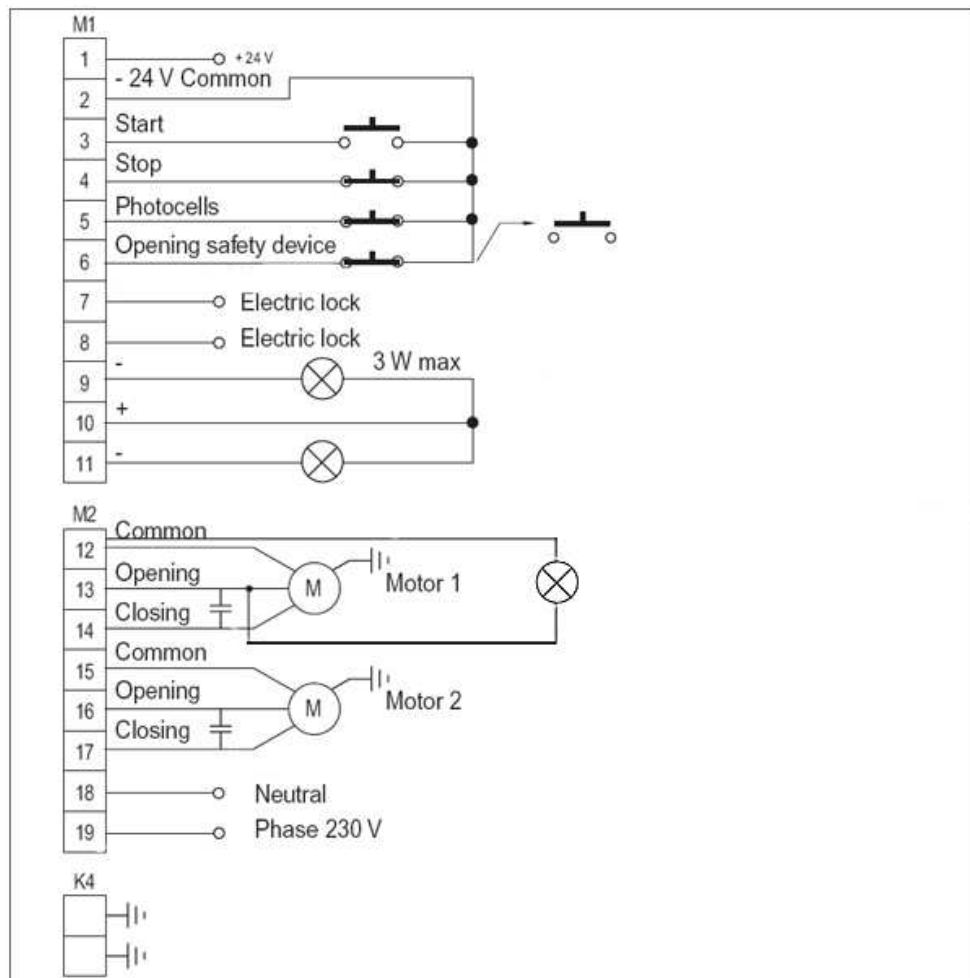
Dotyczy tylko T11 z wbudowanym odbiornikiem 433,92 MHz

- DL6** –dioda LED programowania odbiornika
- DL7** – dioda LED START z odbiornika
- K5** – gniazdo anteny zewnętrznej
- J2**– moduł pamięci odbiornika
- JP1, JP2** – ustawienie sposobów działania wyjścia odbiornika
- JP3, JP4** – wybór grupy przycisków pilota
- JP5-8** – wybór kanału/gniazdo karty kanałów CA41
- SW2** – przycisk programowania odbiornika
- BZ1** – buzzer

Dane techniczne sterowania T11/T1E

Zasilanie	230 VAC (+6% -10%)
Częstotliwość	50 Hz
Bezpiecznik F1	5A zabezpieczenie zasilania silnika
Bezpiecznik F2	200 mA zabezpieczenie uzwojenia transformatora
Bezpiecznik F3	2 A zabezpieczenie zamka elektromagnetycznego
Bezpiecznik F4	500 mA zabezpieczenie 24 VDC akcesorii
Moc w stanie spoczynku	15 W
Moc maksymalna	600 W (silniki + akcesoria)
Temperatura pracy	-20 ⁰ C / +70 ⁰ C
Temperatura przechowywania	-40 ⁰ C / +85 ⁰ C
Wilgotność otoczenia	Maksymalnie 90% (bez kondensacji)
Klasa ochrony	IP55 (tylko w obudowie IP55)

Schemat połączeń sterowania T11/T1E



- 1 – wyjście zasilania urządzeń zewnętrznych + 24 VDC
- 2 – wyjście zasilania urządzeń zewnętrznych – 24 VDC, wspólny zacisków urządzeń kontroli dostępu i bezpieczeństwa
- 3 – zacisk przycisku START (NO)
- 4 – zacisk przycisku STOP (NC)
- 5 – zacisk sygnału fotokomórek (NC)
- 6 – zacisk elementów bezpieczeństwa na otwarciu (DIP SWITCH 8 ON) (NC)/przycisk dla pieszych (DIP SWITCH OFF) (NO)
- 7 – 8 zamek elektromagnetyczny 12 VAC maks. 15 W

- 9 – zacisk lampy ostrzegawczej max. 3 W – 24 VDC
- 10 – zacisk wspólny lamp + 24 VDC
- 11 – zacisk lampy sygnalizacyjnej LED – 24 VDC
- 12-13-14 – zasilanie silnika 1 (12 – wspólny, 13 – otwieranie, 14 – zamykanie)
- 15-16-17 – zasilanie silnika 2 (15 – wspólny, 16 – otwieranie, 17 – zamykanie)
- 18-19 zasilanie 230 VAC 50 Hz

UWAGA: wszystkie zaciski NC, jeżeli nie są wykorzystywane muszą być zmostkowane do masy (4, 5, 6 do 2)

Sterowania T11/T1E stosowane z siłownikami Aprimatic ZT 4/40/42/44 są fabrycznie przygotowane z proponowanymi ustawieniami parametrów pracy ustalonymi na potencjometrach P i suwakach DIP-SWITCH.

Aby ustalić parametry pracy użytkownika należy je modyfikować wg poniższych opisów. Pamiętaj, że zmiana ustawień DIP-SWICH wymaga wyłączenia i ponownego załączenia zasilania.

Ustawienie parametrów przy pomocy potencjometrów.

Potencjometr P1 – używany do regulacji czasu pracy siłowników w zakresie od 0 do 180 sekund. Zaleca się ustawienie czasu dłuższego o 5 sekund niż wynosi czas pełnego wysuwu tłoka siłownika.

Potencjometr P2 – używany do regulacji czasu pauzy przy automatycznym zamykaniu w zakresie od 0 do 120 sekund.

Ustawienie parametrów przy pomocy DIP-SWITCH SW1

S1	Docięnięcie początkowe
ON	Aktywne
OFF	Nieaktywne

Funkcja powinna być aktywna przy zastosowaniu zamka elektromagnetycznego. Po podaniu komendy START siłownik 1 dociska przez 0,5 sekundy, zwalniany jest zamek przez 1,5 sekundy i po tym czasie następuje otwieranie bramy.

S2	S3	Rodzaj pracy
ON	ON	Automatyczna
OFF	ON	Półautomatyczna z zatrzymaniem
ON	OFF	Super automatyczna
OFF	OFF	Dead man

Automatyczna: podanie komendy START powoduje otwieranie do pozycji otwartej, zamykanie następuje po upływie czasu pauzy. W trakcie otwierania komenda START jest ignorowana, w trakcie zamykania spowoduje zatrzymanie i powrót do pozycji otwartej.

Półautomatyczna z zatrzymaniem: podanie komendy START powoduje otwieranie do pozycji otwartej, zamykanie następuje po ponownej komendzie START. W trakcie otwierania podanie komendy START spowoduje zatrzymanie w danej pozycji, w trakcie zamykania spowoduje zatrzymanie i powrót do pozycji otwartej.

Super automatyczna – podanie komendy START powoduje otwieranie do pozycji otwartej. Zamknięcie następuje po czasie ustawionym na potencjometrze P2 lub po podaniu komendy START.

Dead man: wymaga obecności człowieka. Działanie silnika następuje przy ciągłym naciśnięciu przycisku. Puszczanie przycisku spowoduje zatrzymanie ruchu.

S4	S5	Opóźnienie zamykania skrzydeł bramy (w sekundach)
OFF	OFF	0
OFF	ON	3
ON	OFF	9
ON	ON	16

Ustawienie czasu opóźnienia zamykania siłownika 1 w stosunku do siłownika 2 o żądany czas podany w sekundach.

S6	Przebłyśki lampy sygnalizacyjnej 24 VDC LED
ON	Funkcja aktywna
OFF	Funkcja nieaktywna

Jeżeli funkcja jest aktywna, to lampa sygnalizacyjna wykonuje serię błysków ostrzegawczych, po 3 sekundach zacznie pracować silnik. **Funkcja ta nie działa w przypadku lamp sygnalizacyjnych 230 VAC.**

S7	Sposób działania fotokomórki
ON	Zamknięcie po przejściu
OFF	Zamknięcie po czasie pauzy

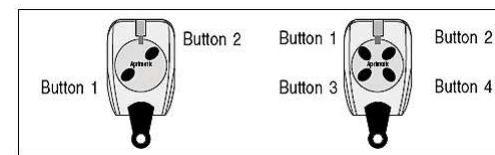
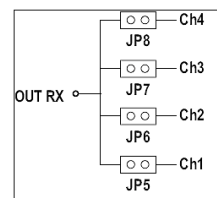
Funkcja ta jest aktywna tylko przy ustawieniu automatycznego zamykania. Pozycja ON powoduje zamknięcie bramy bezpośrednio po przejściu przez światło fotokomórki pomijając ustawiony czas pauzy automatycznego zamykania. Pozycja OFF powoduje zamknięcie bramy po czasie pauzy niezależnie od tego czy światło fotokomórki zostanie przecięte.

S8	Przeznaczenie zacisku 6
ON	Element bezpieczeństwa na otwarciu (NC)
OFF	Przycisk dla pieszych (NO)

DIP SWITCH 9 – pozostaje w pozycji **OFF**
DIP SWITCH 10 – pozostaje w pozycji **OFF**

Programowanie odbiornika 433,92 MHz (dotyczy T11)

Zwory JP5 do JP8 służą do wyboru kanału wyjścia odbiornika, które są przypisane odpowiednim przyciskom w pilocie.



JP5 – kanał 1 – przycisk 1
 JP7 – kanał 3 – przycisk 3

JP6 – kanał 2 – przycisk 2
 JP8 – kanał 4 – przycisk 4

Zwory JP1 i JP2 służą do wyboru rodzaju pracy styków przekaźnika, ustawienia ulegną zmianie po odłączeniu i ponownym podłączeniu zasilania.:

JP1 zdjęta, JP2 zdjęta – tryb monostabilny. Bez względu na długość działania przycisku pilota, styk jest zamykany na 1 sekundę.

JP1 założona, JP2 zdjęta – tryb bistabilny. Naciśnięcie przycisku pilota powoduje załączenie przekaźnika, kolejne naciśnięcie zwolnienie przekaźnika.

JP1 zdjęta, JP2 założona – tryb ciągły. Przełącznik jest załączony tak długo, jak długo trzymamy wciśnięty przycisk pilota.

JP1 założona, JP2 założona – konfiguracja nie używana. Uniemożliwia użycie kanału 3 i 4.

Tryby inne niż monostabilny do wykorzystania są w przypadku wyboru kanału 3 lub 4. Wpięcie dodatkowego modułu CA41 powoduje przejście w/w funkcji dla kanałów 3 lub 4. 2 kanał działa tylko w trybie monostabilnym.

Zwory JP3 i JP4 służą do wyboru i programowania rzędów przycisków 14-kanałowego pilota APRIMATIC.

Test pamięci odbiornika.

Po podłączeniu zasilania dioda DL9 i buzzer dają sygnały dźwiękowo-światłowe informujące o stanie pamięci odbiornika. 10 sygnałów informuje o całkowicie wolnej pamięci.

Kasowanie całkowite pamięci odbiornika.

Odłączyć zasilanie od odbiornika. Naciśnąć i trzymając przycisk SW2 podłączyć zasilanie. Dioda DL9 i buzzer będą dawać sygnał dźwiękowo-światłowy ciągły przez około 10 sekund, po czym zgaśnie. Puszczamy przycisk SW2. Po około 10 sekundach dioda DL9 i buzzer dadzą sygnał o wykonywaniu testu pamięci odbiornika. Procedura zakończona.

