

## ELIXO 500 3S RTS

## EN Installation instructions

TR Montaj kılavuzu
راهاهماى نصب FA
AR دليل التركيب

## Translated version of the guide <br> CONTENTS

SAFETY INSTRUCTIONS ..... 2
Caution - Important safety instructions ..... 2
Introduction ..... 2
Preliminary checks ..... 2
Electrical pre-equipment ..... 3
Safety instructions relating to installation ..... 3
Regulations ..... 4
Assistance ..... 4
Risk prevention ..... 4
PRODUCT DESCRIPTION ..... 5
Area of application ..... 5
Contents of the standard kit ..... 5
Description of the motorisation ..... 6
General motor size ..... 6
Description of the interface ..... 6
General view of a standard installation ..... 7
Assembling the manual release handle ..... 7
Unlocking the motor ..... 7
Installing the motorisation ..... 7
INSTALLATION ..... 7
QUICK COMMISSIONING ..... 9
Memorising the Keygo RTS remote controls for operation in complete opening mode ..... 9
Self-learning ..... 9
OPERATING TEST ..... 10
Complete opening operation ..... 10
Obstacle detection operation ..... 10
Operation of the photoelectric cells ..... 10
Safety edge operation (closing only) ..... 10
Specific operation ..... 10
GENERAL WIRING DIAGRAM ..... 11
CONNECTING ADDITIONAL DEVICES ..... 12
Description of the various additional devices ..... 12
ADVANCED PARAMETER SETTING ..... 15
Navigating the parameter list ..... 15
Parameter value display ..... 15
Meaning of different parameters ..... 15
PROGRAMMING THE REMOTE CONTROLS ..... 18
Memorising 2- or 4-button remote controls via the programming interface ..... 18
Memorising 3-button remote controls via the programming interface ..... 18
Memorising remote controls with no access to the programming interface ..... 19
CLEARING THE REMOTE CONTROLS AND ALL SETTINGS ..... 19
Clearing the memorised remote controls ..... 19
Clearing all settings ..... 19
LOCKING THE PROGRAMMING BUTTONS ..... 19
DIAGNOSTICS ..... 20
Operating code display ..... 20
Programming code display ..... 20
Fault and breakdown code display ..... 20
Accessing memorised data ..... 21
TECHNICAL DATA ..... 21

## SAFETY INSTRUCTIONS

This symbol indicates a danger, the different degrees of which are described below.

Indicates a danger which may result in immediate death or serious injury
WARNING
Indicates a danger which may result in death or serious injury
PRECAUTION
Indicates a danger which may result in minor or moderate injury

| ATTENTION |
| :--- |
| Indicates a danger which may result in damage to or destruction of the product |

## Caution - Important safety instructions

For reasons of personal safety, it is important to follow all the instructions, as incorrect installation can lead to serious injury. Retain these instructions.
The motorisation must be installed and adjusted by a professional motorisation and home automation installer, in compliance with the regulations of the country in which it is to be used.
The user manual and installation manual must be given to the end user, explicitly stating that installation, adjustment and maintenance of the motorisation must be performed by a professional motorisation and home automation installer.

## Introduction

## - Important information

This product is a motorisation for sliding gates, for residential use as defined in standard EN 60335-2-103, with which it complies. The main purpose of these instructions is to satisfy the requirements of the aforementioned standard and to ensure the safety of equipment and persons.

## WARNING

Any use of this product outside the area of application described in this manual is prohibited (see «Area of application» paragraph in the installation manual). Such use, and any failure to comply with the instructions given in this guide, absolves Somfy of any liability and invalidates the warranty.
The use of any safety accessories not validated by Somfy is prohibited.
In case of any doubts when installing the motorisation, or to obtain additional information, consult the website www.somfy.com.
The instructions may be modified if and when there is a change to the standards or to the motorisation.

## Preliminary checks

- Installation environment

| ATTENTION |
| :--- |
| Do not spray water onto the motorisation. |
| Do not install the motorisation in an explosive environment. |

## - Condition of the gate to be motorised

Do not motorise a gate which is in bad condition or incorrectly installed.
Before installing the motorisation, check that:

- the gate is in good mechanical condition
- it can be manoeuvred easily with no points of resistance
- the mountings for the gate are in good condition
- the gate is not equipped with any manual or electric locking system (unless compatible with the Somfy motorisation)
- the points where the motorisation will be attached are sturdy and in perfect condition.


## DANGER

The installation of the power supply must comply with the standards in force in the country in which the motorisation is installed, and must be carried out by qualified personnel.
The electric line must be exclusively reserved for the motorisation and equipped with protection, comprising:

- a 10 A fuse or breaker,
- a differential type device ( 30 mA ).

An all-pole supply cut-off device must be provided.
It is recommended that you fit a lightning conductor (maximum residual voltage 2 kV ).

- Cable feed

Underground cables must be equipped with a protective sheath with a sufficient diameter to contain the motor cable and the accessories cables.
For overground cables, use a cable grommet that will withstand the weight of vehicles (ref. 2400484).

## Safety instructions relating to installation

Do not connect the motorisation to a power source (mains, battery or solar) before installation is complete.

## WARNING

Ensure that any danger zones (crushing, cutting, trapping) between the driven part and the surrounding fixed elements caused by the opening movement of the driven part are avoided or indicated on the installation (see the section on risk prevention).

## WARNNG

Modifying one of the elements provided in this kit or using an additional element not recommended in this manual is strictly prohibited.
Monitor the gate as it moves and keep people away from it until installation is complete.
Do not use adhesive to secure the motorisation.
Manual back release device: see paragraph concerning this device in the user manual for the motorisation.

## WARNING

Manual unlocking may result in uncontrolled movement of the gate.

| ATTENTION |
| :--- |
| Install any fixed control device at a height of at least 1.5 m and within sight of the gate, but away from moving parts. |

After installation, ensure that:

- the mechanism is correctly adjusted
- the manual back release device is operating correctly
- the motorisation changes direction when the gate encounters an object 50 mm high positioned halfway up the leaf.
- Safety devices


## WARNING

For operation in automatic mode or remote control, photoelectric cells must be installed.

For operation in automatic mode, or if the gate faces a public road, an orange light type signalling device may be required to comply with the regulations in the country in which the motorisation is installed.

## - Clothing precautions

Take off any jewellery (bracelet, chain, etc.) during installation.
For manoeuvring, drilling and welding operations, wear appropriate protection (special glasses, gloves, ear protection, etc.).

## Regulations

SOMFY declares that this product complies with the essential requirements of applicable European directives. A Declaration of Conformity is available at www.somfy.com/ce (ELIXO 500 3S RTS).

## Assistance

You may encounter difficulties or have questions when installing your motorisation.
Do not hesitate to contact us; our specialists are on hand to answer all your questions. Internet: www.somfy.com.

## Risk prevention



- Risk zones: measures to be taken to eliminate risks.

| RISK | SOLUTION |
| :---: | :---: |
| ZONE 1 <br> Risk of crushing during closing | Obstacle detection built into the motorisation (confirm detection using a force measurement - see Force measurement paragraph) <br> For operation with automatic closing, install photoelectric cells (see installation manual) |
| ZONE 2 <br> Risk of trapping and cutting on the surface of the gate | Obstacle detection built into the motorisation (confirm detection using a force measurement - see Force measurement paragraph) <br> Eliminate any gap $\geq 20 \mathrm{~mm}$ |
| ZONE 3 <br> Risk of crushing with an adjoining fixed part upon opening | Obstacle detection built into the motorisation (confirm detection using a force measurement - see Force measurement paragraph) <br> Protection via safety distances (see figure 1) |
| ZONE 4 <br> Risk of trapping and crushing between the roller rails and bearings | Eliminate all sharp edges on the guide rails Eliminate any gap $\geq 8 \mathrm{~mm}$ between the rails and the bearings |
| ZONE 5 <br> Risk of movement force and crushing at the pinion/rack connection | Eliminate any gap $\geq 8 \mathrm{~mm}$ between the pinion and the rack |

No protection is required if the gate has continuous control or if the danger zone is more than 2.5 m above ground or any other permanent access level.

Figure 1 - Safety distance


## - Force measurement

Take the mid-height measurement of the gate by positioning the measuring tool perpendicular to the panel that is closing.
The standard stipulates:

- dynamic force $\leq 400 \mathrm{~N}$
- dynamic time $\leq 750 \mathrm{~ms}$

Other specifications set out in this standard are validated by Somfy during initial type testing.


## PRODUCT DESCRIPTION

## Area of application

The ELIXO 3 S motorisation is designed to motorise a sliding gate weighing up to 500 kg .
Number of cycles per hour: 20 cycles/hour spread evenly throughout the hour
To ensure the safety of all equipment and persons, respect the information given in the table:

| For a gate weighing $\ldots$ | use $\ldots$ | Ref. |
| :--- | :--- | :--- |
| 0 to 300 kg | a passive rubber block on the end of the gate | 9014597 |
| 300 to 500 kg | a passive rubber block on the end of the gate | 9014598 |

If using a different rubber block to those listed above, ensure that the installation conforms with current regulations.

## Contents of the standard kit

| 1 | Elixo 24 V Motor | x 1 |
| :--- | :--- | :--- |
| 2 | Keygo RTS remote control | x 2 |
| Ground mounting kit: |  |  |
| 3a | Lag screws | x 4 |
| 3b | Nut | x 8 |
| 3c | Washer | x 8 |
| 3d | Plug | x 4 |
| 4 | Manual release handle assembly | x 1 |
| 5 | Handle locking key | x 2 |
| 6 | End limit brackets | x 2 |
| 7 | Drilling template | x 1 |



## Description of the motorisation

| 1 | Upper cover screw |
| :---: | :---: |
| 2 | Upper cover |
| 3 | Cover |
| 4 | 24 V motor |
| 5 | Reduction unit |
| 6 | Electro-mechanical end limit unit |
| 7 | Pinion |
| 8 | Manual release mechanism |
| 9 | Control unit |
| 10 | Battery pack (optional, ref. 9016732): |
|  | a 2 backup batteries |
|  | b Battery holder tray |
|  | c Battery power supply management card |
| 11 | Battery (option, ref. 9001001) |
| 12 | Fuse (250 V/5 A) for 230 V lighting output |
| 13 | Spare fuse (250 V/5 A) |



## Description of the interface



## 3-digit LCD screen

Display of parameters, codes (operation, programming, faults and breakdowns) and memorised data. Parameter value display:
fixed = value selected/auto-adjusted
flashing = value selectable for parameter

| Button | Function | Button | Function |
| :---: | :---: | :---: | :---: |
|  | - navigate the parameters and codes list: short press = scroll through individual parameters press and hold = scroll rapidly through parameters | (SE) | - Press 0.5 s : access and exit the parameter setting menu <br> - Press 2 s : trigger self-learning <br> - Press 7 s: clear self-learning and parameters <br> - interrupt self-learning |
| (0) | - start self-learning cycle <br> - confirm parameter selection <br> - confirm parameter value | (ROC) | - Press 2 s : memorise the remote controls <br> - Press 7 s: Clearing the remote controls |
|  | - modify a parameter value . short press = scroll through individual parameters . press and hold = scroll rapidly through parameters <br> - use of forced operating mode |  |  |

## General motor size



General view of a standard installation

| A | Motor |
| :--- | :--- |
| B | Rack |
| C | Aerial |
| D | Orange light |
| E | Set of photoelectric cells |
| F | Key lock |
| G | Passive rubber block |
| H | End limit brackets |
| i | End stops in the ground |



## INSTALLATION

## The motorisation must be disengaged during installation.

## Assembling the manual release handle

[1]. Insert the release handle into the specific housing on the motor.
[2]. Tighten the release handle.
[3]. Fit the screw cover.

## Unlocking the motor

[1]. Turn the key a quarter of a turn to the left.
[2]. Turn the release handle to the right.


Do not forcibly push the gate. Hold the gate over its entire travel during manual manoeuvres.

## Installing the motorisation

## Fitting the mounting system

The motor mounting kit provided is to be used on a concrete base. For all other types of mounting, use the appropriate fittings.
[1]. Position the template:

- parallel to the gate,
- with the symbol on the pinion pointing towards the gate,
- by moving it by 25 mm in relation to the front line of the rack (if the rack is fitted with a cover, measure from the line on the rack, not on the cover),
- so that it does not obstruct movement and to ensure the gate is able to open and close completely.
[2]. Mark the location for the ground mountings.
[3]. Drill to a depth of 85 mm .
[4]. Insert the plugs.
[5]. Tighten the lag screws on:
- the threaded section for a rack height of between 120 and 130 mm ,
- the threaded section + the unthreaded section for a rack height of between 100 and 110 mm .
- 85 mm for mounting on the ground* on a flat concrete surface


To facilitate tightening of the lag screws, use 2 nuts to form a "double nut".
[6]. Screw a nut and a washer onto each lag screw.

* When mounting on the ground, after securing the motor, fit a rack with oblong mounting holes to allow the clearance between the rack and pinion to be adjusted.



## Mounting the motor

[1]. Position the motor on the lag screws, insert it and push it towards the gate.
[2]. Ensure the pinion is correctly positioned under the rack.
[3]. Set the height of the motor and/or the rack to ensure a clearance of approximately 2 mm between the rack and the pinion. This setting is important to prevent premature wear of the pinion and rack; the pinion must not be supporting the weight of the gate.
[4]. Check:

- that the setting nuts all come into contact with the base of the motor,
- the motor is level,
- the gate runs correctly,
- the clearance between the rack and pinion does not vary significantly over the gate's travel.
[5]. Fit a washer and nut onto each lag screw in order to fit the motor.


## Fitting the end limit brackets

[1]. Manually move the gate to the open position.
[2]. Position a bracket onto the rack so that it activates the motor end limit contact.
[3]. Screw the bracket onto the rack.
[4]. Manually move the gate to the closed position then repeat steps 2 and 3 to fit the second bracket to the rack.

## Connection to the power supply

Connect the live (L) to terminal 1 on the motor.
Connect the neutral $(\mathrm{N})$ to terminal 2 of the motor.
Connect the earth wire to the earth terminal on the base of the motor.

The earth wire must always be longer than the live and neutral to ensure that it is the last to be disconnected if the connector is pulled out. The transformer is wired to terminals 3 and 4. Do not alter the connections.

Switch on the power to the installation before commissioning.

## Before quick commissioning

[1]. Ensure the rail is clean.
[2]. Manually move the gate to the intermediate position.

## Re-engage the motorisation

[1]. Turn the release handle to the left.
[2]. Move the gate manually until the drive mechanism re-locks.
[3]. Turn the key a quarter of a turn to the right.


## QUICK COMMISSIONING

## Memorising the Keygo RTS remote controls for operation in complete opening mode

It is possible to store up to 40 command channels.
If this procedure is carried out using a channel which has already been memorised, this channel will be cleared.
[1]. Press and hold the "PROG" button (2 s). The screen displays "F0".
[2]. Press the button of the remote control that will open the gate fully. The screen displays "Add".


## Self-learning

Self-learning allows the gate's speed, max. torque and slowdown zones to be adjusted.

## - Self-learning the gate's travel is essential when commissioning the motor.

- The gate must be in the intermediate position before self-learning starts.
. During self-learning, the obstacle detection function is not active. Remove any objects or obstacles and do not allow any persons near or inside the operating range of the motorisation.
- To carry out an emergency stop during self-learning, use a stored remote control or press one of the interface buttons.


## Start self-learning

[1]. Press and hold the "SET" button (2 s ).
Release the button when the screen displays " H 1 ".
[2]. Press "OK" to start self-learning.
Self-learning must start with the gate being opened.
The gate performs two complete Opening and Closing cycles.


- If self-learning starts when the gate is closed, stop the self-learning in progress (press a control button: motor electronics, memorised remote control, wired control point, etc.), move the slide as shown opposite, then restart self-learning.
- If self-learning is correct, the display indicates "C1".
- If self-learning has not completed correctly, the display indicates "HO".

(i) It is possible to access self-learning mode at any time including when the self-learning cycle has already been completed and the display indicates "C1".

Self-learning can be interrupted by:

- activating a safety input (photoelectric cells, etc.)
- the appearance of a technical fault (thermal protection, etc.)
- pressing a control button (motor electronics, memorised remote control, wired control point, etc.).

In case of interruption, the display indicates "HO" and the motor returns to "Awaiting setting" mode.
In "Awaiting setting" mode, the radio controls operate and the gate moves very slowly. This mode must only be used during installation. Self-learning must be successfully performed before the gate can be used normally.
During self-learning, if the gate is stationary, pressing "SET" will exit self-learning mode.

## OPERATING TEST

## Complete opening operation



## Obstacle detection operation

Obstacle detection when opening = stop + partial reversal.
Obstacle detection when closing = stop + complete reopening.

## Operation of the photoelectric cells

With the photoelectric cells connected to the dry/Cell contact (terminals 19-20) and Cell safety input parameter P07=1.
Cells obscured with gate closed/open = the gate cannot be moved until the operating mode changes to deadman operation (after 3 minutes).
Cells obscured when opening $=$ the state of the cells is not taken into account and the gate continues to move.
Cells obscured when closing $=$ stop + complete reopening.

## Safety edge operation (closing only)

Activation of the safety edge when closing = stop + complete reopening.

## Specific operation

See the user booklet.

| Terminals | Terminal <br> indications | Connection | Comments |
| :--- | :--- | :--- | :--- |
| 1 | L | 230 V power supply | Note: Earth connection available on the motor body |
| 2 | N | Transformer primary supply output |  |
| 3 | N |  |  |
| 4 | L | Conductor | Aerial |
| 5 | Braid | PeDESTRIAN/CLOSING control input | Protected by 5A time-delay fuse |
| 6 | Shared | Contact | COMPLETE/CLOSING control input |

## CONNECTING ADDITIONAL DEVICES

## Description of the various additional devices

Photoelectric cells (Fig. 1)
Three types of connection are possible:
A: Without autotest: programme parameter "P07" = 1.
B: With autotest: programme parameter "P07" $=3$.
Allows an automatic test to be carried out to check the operation of the photoelectric cells each time the gate moves.
If the operating test result is negative, the gate cannot be moved until the operating mode changes to deadman operation (after 3 minutes).
C: BUS: programme parameter "P07" $=4$. Self-learning must be repeated after the cell BUS has been connected.


If cells are removed, it is essential to create the bridge between terminals 19 and 20.
It is compulsory to install photoelectric cells if:

- the automatic control device is being controlled remotely (user unable to see it),
- automatic closing is activated (P01 = 1, 3 or 4).

It is compulsory to install photoelectric cells WITH AUTOTEST (PO7 = 3 or 4 ) if the automatic control device is being controlled by a Tahoma control box.

Reflex photoelectric cell (Fig. 2)

- Without autotest: programme parameter "P07" $=1$.
- With autotest: programme parameter "P07" = 2 .

Allows an automatic test to be carried out to check the operation of the photoelectric cell each time the gate moves.
If the operating test result is negative, the gate cannot be moved until the operating mode changes to deadman operation (after 3 minutes).

It is compulsory to install photoelectric cells WITH AUTOTEST $(P 07=2)$ if the automatic control device is being controlled by a Tahoma control box.

## Orange light (Fig. 3)

Programme parameter "P12" according to the required operating mode:

- No warning prior to gate movement: "P12" =0.
- With 2 s warning prior to gate movement: "P12" = 1 .

Connect the aerial cable to terminals 7 (conductor) and 8 (braid).
Wired code keypad (Fig. 4)
Not operational using solar power.
Aerial (Fig. 5)

## Safety edge (Fig. 6)

Not operational using solar power.
Only active when closing (for a safety edge active when opening, use the programmable safety input and programme parameter "P10" = 1).
With autotest: programme parameter "P08" $=2$.
Allows an automatic test to be carried out to check the operation of the safety edge each time the gate moves.
If the operating test result is negative, the gate cannot be moved until the operating mode changes to deadman operation (after 3 minutes).

## If the safety edge is removed, it is essential to create the bridge between terminals 17 and 18.

## 24 V battery (Fig. 7)

[1]. Position and tighten the battery power supply management card.
[2]. Position the batteries.
[3]. Make the connections.
For more details, refer to the 24 V battery instructions.
Normal operation: nominal speed, accessories functional.
Life: 5 cycles/24 hrs

### 9.6 V battery (Fig. 8)

Degraded operation: speed reduced and constant (no slowdown at end limit), 24 V accessories inactive (including cells).
Life: 5 cycles/24 hrs

## Solar kit (Fig. 9)

Adjust the length of the cable connecting the motor to the battery housing. It should be as short as possible to prevent voltage drops.
5 m cable provided with the solar kit.
Note: Join wires of the same colour to prevent polarity reversal.
Area lighting (Fig. 10)
For class I lighting, connect the earth wire to the earth terminal on the base of the motor.
Note: The earth wire must always be longer than the live and neutral wires in case of detachment.
Several lights may be connected provided the total power does not exceed 500 W .



6

PTVI $=2$


7



14


10


## ADVANCED PARAMETER SETTING

## Navigating the parameter list

| Press ... | to... |
| :--- | :--- |

## Parameter value display

If the display is fixed, the displayed value is the value selected for this parameter.
If the display is flashing, the displayed value is the value selectable for this parameter.

## Meaning of different parameters

| Code | Description | Values (bold = default) | Setting completed | Comments |  |
| :---: | :---: | :---: | :---: | :---: | :---: |
| P01 | Complete cycle operating mode | 0: sequential |  | Each press on the remote control causes the motor to move (initial position: gate closed) as per the following cycle: open, stop, close, stop, open, etc. |  |
|  |  | 1: sequential + timed close |  | Operation in automatic closing mode is only authorised if the photoelectric cells are fitted. <br> i.e. $P 07=1$ to 4 . | In sequential mode with automatic timed close: <br> - the gate closes automatically after the time delay programmed in parameter "P02", <br> - pressing a button on the remote control interrupts the movement taking place and the timed close (the gate remains open). |
|  |  | 2: semiautomatic |  | In semiautomatic mode: <br> - pressing a button on the remote control during opening has no effect, <br> - pressing a button on the remote control during closing causes it to reopen. |  |
|  |  | 3: automatic |  | Operation in automatic closing mode is only authorised if the photoelectric cells are fitted. i.e. $P 07=1$ to 4 . These operating modes are not compatible with remote control using a TaHoma unit | In automatic closure mode: <br> - the gate closes automatically after the time delay programmed in parameter "P02", <br> - pressing a button on the remote control during opening has no effect, <br> - pressing a button on the remote control during closing causes it to reopen, <br> - pressing a button on the remote control during the closing time delay restarts the time delay (the gate will close when the new time delay has elapsed). <br> If there is an obstacle in the cells' detection zone, the gate will not close. It will close once the obstacle is removed. |
|  |  | 4: automatic + cell blocking |  |  | After the gate is opened, movement in front of the cells (safe closure) will close the gate after a short time delay (fixed at 2 seconds). <br> If there is no movement in front of the cells, the gate will close automatically after the timed close programmed in parameter "P02". <br> If there is an obstacle in the cells' detection zone, the gate will not close. It will close once the obstacle is removed. |
|  |  | 5: deadman's control (wire) |  | In wired deadman mode* <br> - the gate can only be controlled by continuous action on a wired control, <br> - the radio controls are inactive. |  |
| P02 | Complete operating mode automatic timed closing | $\begin{aligned} & 0 \text { to } 30 \text { (value } \times 10 \mathrm{~s}=\text { time delay } \\ & \text { value) } \\ & \text { 2: } 20 \mathrm{~s} \end{aligned}$ |  | If value 0 is selected, the gate immediately closes automatically. |  |


| Code | Description | Values (bold = default) | Setting completed | Comments |  |
| :---: | :---: | :---: | :---: | :---: | :---: |
| P03 | Pedestrian cycle operating mode | 0 : identical to complete cycle operating mode |  | The pedestrian cycle operating mode parameters can only be set if P01 $=0$ to 2 The P03 = 2 operating mode is not compatible with remote control using a TaHoma unit. | Pedestrian cycle operating mode is identical to the complete cycle operating mode selected. |
|  |  | 1: without automatic closing |  |  | If $\mathrm{P} 01=1$, the gate does not close automatically following a pedestrian opening command. |
|  |  | 2: with automatic closing |  |  | Operation in automatic closing mode is only authorised if the photoelectric cells are fitted. i.e. $\mathrm{P} 07=1$ to 4 . <br> Irrespective of the value of P01, the gate does not close automatically following a pedestrian opening command. The automatic closing time delay can be programmed in parameter "P04" (short time delay) or parameter "P05" (long time delay). |
| P04 | Short automatic closing time delay in pedestrian cycle | $\begin{aligned} & 0 \text { to } 30 \text { (value } \times 10 \mathrm{~s}=\text { time delay } \\ & \text { 2: } 20 \mathrm{~s} \end{aligned}$ |  | If value 0 is selected, the gate immediately closes automatically. |  |
| P05 | Long automatic closing time delay in pedestrian cycle | $\begin{aligned} & 0 \text { to } 99 \text { (value x } 5 \text { min = time delay } \\ & 0: 0 \quad \text { value) } \\ & 0: 0 \end{aligned}$ |  | Value 0 must be selected if the short automatic closing time delay in pedestrian cycle is active. |  |
| P06 | Pedestrian opening amplitude | $\begin{aligned} & 1 \text { to } 9 \\ & 1: 80 \mathrm{~cm} \end{aligned}$ |  | 1: minimum pedestrian opening ... <br> 9: maximum pedestrian opening (approximately $80 \%$ of the gate's total travel) |  |
| P07 | Cell safety input | 0 : inactive <br> 1: active <br> 2: active with autotest via test output <br> 3: active with autotest via power supply switching <br> 4: bus cells |  | 0 : the safety input is not taken into account. <br> 1: safety device without autotest; it is essential to check that it is operating correctly every 6 months. <br> 2: the autotest is run on the device for each operating cycle via the test output, reflex photocell application with autotest. <br> 3: the autotest is run on the device for each operating cycle via power supply switching of the cell power supply output (terminals 21 and 22). <br> 4: bus cells application. |  |
| P08 | Safety edge safety input | 0: inactive <br> 1: active <br> 2: active with auto-test |  | 0 : the safety input is not taken into account. <br> 1: safety device without auto-test. <br> 2: the autotest is run on the device for each operating cycle via the test output. |  |
| P09 | Programmable safety input | 0: inactive <br> 1: active <br> 2: active with autotest via test output <br> 3: active with autotest via power supply switching |  | 0 : the safety input is not taken into account. <br> 1: safety device without auto-test. <br> 2: the autotest is run on the device for each operating cycle via the test output. <br> 3: the autotest is run on the device for each operating cycle via power supply switching of the cell power supply output (terminals 21 and 22). |  |
| P10 | Programmable safety input - function | 0 : active closing <br> 1: active opening <br> 2: active closing + ADMAP <br> 3: all movement disabled |  | 0 : the programmable safety input is only active when closing. <br> 1: the programmable safety input is only active when opening. <br> 2 : the programmable safety input is only active when closing and, when activated, the gate cannot be opened. <br> 3: emergency stop application; if the programmable safety input is activated, the gate cannot be moved. |  |
| P11 | Programmable safety input - action | $\begin{aligned} & \text { 0: stop } \\ & \text { 1: stop + partial reversal } \\ & \text { 2: stop + complete reversal } \end{aligned}$ |  | 0 : emergency stop application, compulsory if $\mathrm{P} 10=3$ disabled if a safety edge is connected to the programmable safety input. 1: recommended for a safety edge application. 2: recommended for a cell application. |  |
| P12 | Orange warning light | 0 : no warning <br> 1: with 2 s warning prior to movement |  | If the gate opens onto a public path, the "with warning" configuration must be selected: $P 12=1$. |  |
| P13 | Area lighting output | 0: inactive <br> 1: controlled operation <br> 2: automatic + controlled operation |  | 0 : the area lighting output is not taken into account. <br> 1: the area lighting is remotely controlled. <br> 2: the area lighting is remotely controlled when the gate is stationary <br> + the area lighting comes on automatically when the gate is moving, and remains on when it stops moving for the duration of the time delay programmed in parameter "P14". <br> P13=2 is compulsory for operation in automatic mode. |  |
| P14 | Area lighting time delay | ```0 to 60 (value x 10 s = time delay value) 6: 60 s``` |  | If value 0 is selected, the area lighting goes out as soon as the gate stops moving. |  |
| P15 | Auxiliary output | 0 : inactive <br> 1: automatic: gate open indicator light <br> 2: automatic: timed bistable <br> 3: automatic: one-touch <br> 4: controlled: bistable (ON-OFF) <br> 5: controlled: one-touch <br> 6: controlled: timed bistable |  | 0 : the auxiliary output is not taken into account. <br> 1: the gate indicator light is off when the gate is closed, flashing when the gate is moving and on when the gate is open. <br> 2: output activated when movement starts, during movement then deactivated at the end of the time delay programmed in parameter "P16". <br> 3: one-touch at contact when movement starts. <br> 4: operation changes as follows each time the memorised button on the radio control point is pressed: ON, OFF, ON, OFF... <br> 5: one-touch at contact by pressing the memorised button on the radio control point. <br> 6: output activated by pressing the memorised button on the radio control point then deactivated at the end of the time delay programmed in parameter "P16". |  |
| P16 | Auxiliary output time delay | ```0 to 60 (value x 10 s = time delay value) 6: 60 s``` |  | The auxiliary output time delay is only active if the value selected for P15 is 2 or 6 . |  |


| Code | Description | Values (bold = default) | Setting completed | Comments |
| :---: | :---: | :---: | :---: | :---: |
| P19 | Closing speed | 1: slowest speed at 10: fastest speed Default value: 5 |  | If this parameter is modified, the installer must check that the limitation of forces complies with appendix $A$ of the standard EN12 453 or install a safety edge. |
| P20 | Opening speed | 1: slowest speed at 10: fastest speed Default value: 5 |  |  |
| P21 | Closing slowdown zone | 1: shortest slowdown zone at <br> 5: longest slowdown zone Default value: 1 |  |  |
| P22 | Opening slowdown zone | 1: shortest slowdown zone at <br> 5: longest slowdown zone Default value: 1 |  |  |
| P25 | Closing torque limitation | 1: minimum torque at 10: maximum torque Adjusted at the end of self-learning |  | If this parameter is modified, the installer must check that the limitation of forces complies with appendix A of the standard EN12 453 or install a safety edge. <br> If the torque is too low, there may be erratic obstacle detection. If the torque is too high, the installation may not comply with the standard. |
| P26 | Opening torque limitation | 1: minimum torque at 10: maximum torque Adjusted at the end of self-learning |  |  |
| P27 | Closing slowdown torque limitation | ```1: minimum torque at 10: maximum torque Adjusted at the end of self-learning``` |  |  |
| P28 | Opening slowdown torque limitation | ```1: minimum torque at 10: maximum torque Adjusted at the end of self-learning``` |  |  |
| P33 | Obstacle detection sensitivity | 0 : very low sensitivity <br> 1: slightly sensitive <br> 2: standard <br> 3: very sensitive |  | If this parameter is modified, the installer must check that the limitation of forces complies with appendix A of the standard EN12 453 or install a safety edge. |
| P37 | Wired control inputs | 0 : complete cycle mode pedestrian cycle <br> 1: opening mode - closing |  | 0 : terminal 9 input = pedestrian cycle, terminal 11 input = complete cycle <br> 1: terminal 9 input = opening only, terminal 11 input = closing only |
| P40 | Coupling speed when closing | 1: slowest speed at <br> 4: fastest speed Default value: 2 |  | If this parameter is modified, the installer must check that the limitation of forces complies with appendix A of the standard EN12 453 or install a safety edge. |
| P41 | Coupling speed when opening | 1: slowest speed at <br> 4: fastest speed Default value: 2 |  |  |

## PROGRAMMING THE REMOTE CONTROLS

## Memorising 2- or 4-button remote controls via the programming interface

Up to 40 command channels can be memorised and assigned as desired among the commands listed below. If the memory is full, the screen displays "FuL". If this procedure is carried out using a channel which has already been memorised, this channel will be cleared. The screen displays "dEL".

COMPLETE opening control


PEDESTRIAN opening control


LIGHTING control


AUXILIARY OUTPUT control (P15 = 4.5 or 6 )


## Memorising 3-button remote controls via the programming interface

[1]. Press and hold the "PROG" button on the control box (2 s).
The screen displays "F0".
Note: pressing "PROG" again allows the next function to be memorised.
[2]. Press "PROG" at the rear of the 3-button remote control to memorise the function.
The screen displays "Add".


Button functions on a 3-button remote control

|  | $\boldsymbol{\wedge}$ | my | $\mathbf{v}$ |
| :---: | :--- | :--- | :--- |
| F0 | Complete opening | Stop | Complete closing |
| F1 | Complete opening | If gate is closed $\rightarrow$ pedestrian opening | Complete closing |
|  |  | Otherwise $\rightarrow$ stop | Lighting OFF |
| F2 | Lighting ON |  | Aux. output OFF |
| F3 | Aux. output ON |  |  |

Memorising remote controls with no access to the programming interface

Copying the function from a Keygo RTS remote control button to a button on a new 2- or 4-button remote control:


Copying the function from a 3-button remote control to a new 3-button remote control:

A

B


A = "source" remote control already memorised
B = "target" remote control to be memorised

## CLEARING THE REMOTE CONTROLS AND ALL SETTINGS

Clearing the memorised remote controls
Causes all memorised remote controls to be cleared.


## Clearing all settings

Clears the self-learning and resets the default values for all parameters.


## LOCKING THE PROGRAMMING BUTTONS

The keypad must be locked to ensure the safety of the users.
Locks the programming (end limits, self-learning, parameter settings).
When the programming buttons are locked, a dot appears after the 1st digit.
Pressing the "SET", "+", "-" buttons:

- the "SET" button must be pressed first.
- the " + " and "." buttons must be pressed simultaneously within 2 seconds.

To access the programming again, repeat this procedure.


## DIAGNOSTICS

## Operating code display

| Code | Description | Comments |
| :--- | :--- | :--- |
| C1 | Awaiting command |  |
| C2 | Gate opening |  |
| C3 | Awaiting gate closure | Automatic closing time delay P02, P04 or P05 in progress. |
| C4 | Gate closing |  |
| C6 | Detection in progress for cell safety |  |
| C7 | Detection in progress for safety edge safety | Displayed during a movement request or during movement when detection is in progress on the safety input. |
| C8 | Detection in progress for programmable safety | The display appears for as long as detection is in progress on the safety input. |

## Programming code display

| Code | Description | Comments |
| :--- | :--- | :--- |
| H0 | Awaiting setting | Pressing and holding the "SET" button for 2 seconds starts self-learning mode. |
| Hc1 | Awaiting setting +9.6 V power supply | Displayed during operation with 9.6 V backup battery |
| Hu1 | Awaiting setting + 24 V power supply | Displayed during operation with 24 V backup battery or solar supply |
| H1 | Awaiting start of self-learning | Pressing the "OK" button starts the self-learning cycle. <br> Pressing the "+" or "-" button allows the motor to be controlled in forced operation mode. |
| H2 | Self-learning mode - opening | Awaiting remote control memorisation for <br> operation in complete opening mode |
| H4 | Self-learning mode - Pressing a button on the remote control allocates this button to the motor complete opening control. <br> Pressing "PROG" once more switches to "awaiting remote control memorisation for operation in pedestrian opening <br> mode: F1". |  |
| F1 | Awaiting remote control memorisation for <br> operation in pedestrian opening mode | Pressing a button on the remote control allocates this button to the motor pedestrian opening control. <br> Pressing "PROG" once more switches to "awaiting remote lighting control memorisation: F2". |
| F2 | Awaiting remote control memorisation for <br> remote lighting control | Pressing a button on the remote control allocates this button to the remote lighting control. <br> Pressing "PROG" once more switches to "awaiting auxiliary output control memorisation: F3". |
| F3 | Awaiting remote control memorisation for <br> auxiliary output control | Pressing a button on the remote control allocates this button to the remote lighting control. <br> Pressing "PROG" once more switches to "awaiting remote control memorisation for operation in complete opening <br> mode: F0". |

## Fault and breakdown code display

| Code | Description | Comments | Solution? |
| :---: | :---: | :---: | :---: |
| E1 | Cell safety autotest fault | The cell autotest is not satisfactory. | Check that "P07" is correctly configured. Check the wiring of the cells. |
| E2 | Programmable safety autotest fault | The programmable safety input autotest is not satisfactory. | Check that "P09" is correctly configured. Check the programmable safety input wiring. |
| E3 | Defective safety edge autotest | The safety edge autotest is not satisfactory. | Check that "P08" is correctly configured. Check the safety edge wiring. |
| E4 | Obstacle detection when opening |  |  |
| E5 | Obstacle detection when closing |  |  |
| E6 | Cell safety fault |  | Check that no obstacles are causing the cells or safety edge to de |
| E7 | Safety edge safety fault |  | Check that "P07", "P08" or "P09" is correctly configured in relation to the |
| E8 | Programmable safety fault | Detection in progress on safety input for longer than 3 minutes. | device connected to the safety input. <br> Check the safety device wiring. <br> Check that the photoelectric cells are correctly aligned. |
| E10 | Motor short circuit protection |  | Check the motor wiring. |
| E11 | 24 V power supply short protection | Short circuit protection for input/outputs: product and additional devices connected to terminals 21 to 26 (orange light, photoelectric cells (except BUS), code keypad, safety edge) not operating | Check the wiring, then disconnect the power supply for 10 seconds. N.B.: maximum accessories consumption $=1.2 \mathrm{~A}$ |
| E12 | Hardware fault | The hardware auto tests are not satisfactory | Repeat an order. If the fault persists, contact Somfy. |
| E13 | Accessories power supply fault | The accessories power supply cuts out following an overload (excessive consumption) | N.B.: maximum accessories consumption $=1.2 \mathrm{~A}$ Check the consumption of the connected accessories. |
| E15 | Fault when the motor supplied by the backup battery is first switched on |  | Disconnect the backup battery and connect the motor to the mains to switch it on for the first time. |

For all other error codes or faults, please contact Somfy.

## Accessing memorised data

To access memorised data, select parameter "Ud" then press "OK".

| Data | Description |  |
| :--- | :--- | :--- |
| U0 to U1 | Complete opening cycle | global [Hundred thousands - ten thousands - thousands] [hundreds - tens - units] |
| U2 to U3 | counter | since last self-learning [Hundred thousands - ten thousands - thousands] [hundreds - tens - units] |
| U6 to U7 | Cycle counter with obstacle | global [Hundred thousands - ten thousands - thousands] [hundreds - tens - units] |
| U8 to U9 | detection | since last self-learning [Hundred thousands - ten thousands - thousands] [hundreds - tens - units] |
| U12 to U13 | Pedestrian opening cycle counter |  |
| U14 to U15 | Reset movement counter |  |
| U20 | Number of monodirectional remote controls memorised for complete opening control |  |
| U21 | Number of monodirectional remote controls memorised for pedestrian opening control |  |
| U22 | Number of monodirectional remote controls memorised for remote lighting control |  |
| U23 | Number of monodirectional remote controls memorised for auxiliary output control |  |
| d0 to d9 | Log of the last 10 faults (d0 most recent - d9 oldest) |  |
| dd | To clear the fault log: press and hold "OK" for 7 s. |  |

## TECHNICAL DATA

## GENERAL SPECIFICATIONS

| Power supply |
| :--- |
| Max. power consumption |
| Programming interface |
| Climatic operating conditions |
| Somfy radio frequency |
| Number of memorisable channels |
| ConNECTIONS |
| Programmable safety input |
| Wired control input |
| Remote lighting output |
| Orange light output |
| 24 V controlled power supply output |
| Safety input test output |
| Accessories supply output |
| Offset aerial input |
| Backup battery input |

## OPERATION

| Forced operating mode | Pressing the motor control button |
| :---: | :---: |
| Independent remote lighting control | Yes |
| Timed lighting (after movement) | Programmable: 0 to 600 s |
| Automatic closing mode | Yes: programmable reclosing time delay from 0 to 255 min |
| Orange light warning | Programmable: without or with warning (fixed at 2 s ) |
| When closing  <br> Security entry operation Before opening (ADMAP) | Programmable: stop - partial reopening - complete reopening Programmable: no effect or movement refused |
| Partial opening control | Yes |
| Gradual starting | Yes |
| Opening speed | Programmable: 10 possible values |
| Closing speed | Programmable: 10 possible values |
| Coupling speed when closing | Programmable: 5 possible values |
| Diagnostics | Saving and consulting data: cycle counter, cycle counter with obstacle detection, number of memorised radio channels, log of the last 10 stored faults |

# Kılavuzun tercüme edilmiş versiyonu içINDEKILER 

GÜVENLIK TALIMATLARI ..... 2
Dikkat - Önemli güvenlik talimatları ..... 2
Giriş 2
Ön kontroller ..... 2
Elektrikli ön donanım ..... 3
Montajla ilgili güvenlik talimatları ..... 3
Yönetmelik ..... 4
Destek ..... 4
Risklerin önlenmesi ..... 4
ÜRÜN TANIMI ..... 5
Uygulama alanı ..... 5
Standart kitin içeriği ..... 5
Motorun tanımı ..... 6
Motorun genel ölçüleri ..... 6
Ara yüzün tanımı ..... 6
MONTAJ ..... 7
Standart bir montaja genel bakış ..... 7
Manüel kilit açma kolunun montajı ..... 7
Motor kilidinin açılması ..... 7
Motorun montajı ..... 7
HIZLI ÇALIŞTIRMA ..... 9
Tamamen açmada çalışma için Keygo RTS uzaktan kumandalarının hafızaya alınması ..... 9
Otomatik öğretme ..... 9
ÇALIŞMA DENEMESI ..... 10
Tamamen açıımanın çalışması ..... 10
Engel algılamanın çalışması ..... 10
Fotoselli ünitelerin çalışması ..... 10
Engel algılayıcının çalışması (sadece kapanma) ..... 10
Özel çalışmalar ..... 10
GENEL KABLO TESISATI PLANI ..... 11
ÇEVRE ELEMANLARININ BAǦLANMASI ..... 12
Çeşitli çevre elemanlarının tanımı ..... 12
GELIŞMIŞ PARAMETRELEME ..... 15
Parametre listesinde gezinme ..... 15
Parametre değerlerinin gösterilmesi ..... 15
Çeşitli parametrelerin tanımı ..... 15
UZAKTAN KUMANDALARIN PROGRAMLANMASI ..... 18
Programlama ara yüzü ile 2 veya 4 tuşlu uzaktan kumandanın hafızaya alınması ..... 18
Programlama ara yüzü ile 3 tuşlu uzaktan kumandanın hafızaya alınması ..... 18
Programlama ara birimine erişim olmadan uzaktan kumandaların programlanması ..... 19
UZAKTAN KUMANDALARIN VE TÜM AYARLARIN SILINMESI ..... 19
Hafızaya alınan uzaktan kumandaların silinmesi ..... 19
Tüm ayarların silinmesi ..... 19
PROGRAMLAMA TUŞLARININ KILITLENMESI ..... 19
TEŞHIS 20
Çalışma kodlarının gösterilmesi ..... 20
Program kodlarının gösterilmesi ..... 20
Hata ve arıza kodlarının gösterilmesi ..... 20
TEKNIK OZELLIKLER ..... 21
Hafızaya alınmış verilere erişim ..... 21

## GÜVENLIK TALIMATLARI

Bu sembol, risk dereceleri aşağıda tanımlanmış olan bir tehlikenin varlığını işaret eder.

|  | Ani ölüme veya ağır yaralanmalara neden olabilecek bir tehlikenin varlığını haber verir |
| :--- | :--- |
|  | Ölüme veya ağır yaralanmalara neden olabilecek bir durumu işaret eder |
| Hafif veya orta ağır yaralanmalara neden olabilecek bir durumu işaret eder |  |
| UIKKAT |  |
| Üründe hasara veya tamamen tahrip olmaya yol açabilecek bir tehlikeyi işaret eder |  |

## Dikkat - Önemli güvenlik talimatları

Kişilerin güvenliği için tüm bu talimatlara harfiyen uyulması çok önemlidir çünkü yanlış bir montaj ciddi yaralanmalara yol açabilir. Bu talimatları muhafaza ediniz.
Bu mekanizmanın montajı, bu tür mekanizmalar ve ev otomasyonu konusunda uzman bir tesisatçı tarafından ve ürünün kullanıma sunulduğu ülkede yürürlükte olan yönetmeliklere uygun olarak gerçekleştririmelidir.
Kullanım kılavuzu ve montaj talimatları son kullanıcıya teslim edilmeden önce mutlaka bu mekanizmanın montajının, ayarlanmasının ve bakımının bu tür mekanizmalar ve ev otomasyonu konusunda uzman bir tesisatçı tarafindan gerçekleştirilmesi gerektiği uyarısı yapılarak müşteriye teslim edilmelidir.

## Giriş

- Önemli bilgiler

Bu ürün, uyumlu olduğu EN 60335-2-103 normunda belirtildiği üzere sürgülü garaj kapıları veya büyük kapılar için ev kullanımına yönelik otomatik bir mekanizmadır. Bu talimatların amacı hem sözü edilen normun getirdiği şartları karşılamak, hem de kişilerin ve eşyaların güvenliğini sağlamaktır.

## UYARI

Bu ürünün bu kılavuzda belirtilen kullanım alanı dışında herhangi bir şekilde kullanılması yasaktır (montaj kılavuzundaki «Kullanım alanları» paragrafına bakınız). Böyle bir durum da, tıpkı bu kilavuzdaki talimatlara uyulmaması durumunda olduğu gibi, Somfy'nin her türlü sorumluluk ve garanti kapsamının dışında kalır.
Somfy tarafindan onaylanmamış olan her türden güvenlik aksesuarının kullanıIması kesinlikle yasaktır.
Bu mekanizmanın montajı sırasında bir tereddüt oluşursa veya daha fazla bilgi isterseniz, www.somfy.com adresindeki internet sitesini ziyaret edebilirsiniz.
Normlarda veya mekanizmadaki gelişmelere göre bu talimatlarda değişikliğe gidilmesi mümkündür.

## Ön kontroller

- Montaj ortamı


## DікКАТ

Mekanizma üzerine su püskürtmeyiniz.
Mekanizmayı patlayabilir malzemelerin bulunduğu bir ortama monte etmeyiniz.

## - Mekanizmanın monte edileceği büyük kapının durumu

Kötü durumdaki veya hatalı monte edilmiş bir büyük kapıya motor monte etmeyiniz.
Mekanizmayı monte etmeden önce aşağıdaki kontrolleri gerçekleştiriniz:

- büyük kapı mekanik bakımdan iyi durumda olmalıdır
- hareketi sırasında zorlama gerektiren kısımlar kesinlikle olmamalıdır
- büyük kapının tespitlemeleri uygun durumda olmalıdır
- büyük kapıya herhangi bir manüel veya elektrikli bir kilitleme sistemi monte edilmemiş olmalıdır (Somfy motor sistemiyle uyumlu olması durumu hariç)
- motorun monte edileceği ve tespitleneceği noktalar mükemmel durumda ve sağlam olmalıdır.


## Elektrikli ön donanım

## TEHLIKE

Elektrik beslemesinin kurulumu, mekanizmanın kurulduğu ülkede yürürlükte olan normlara uygun olmalı ve bu işlemler yetkili bir kişi tarafından gerçekleştirilmelidir.
Elektrik hattının özel olarak mekanizmanın beslenmesine ayrılması ve aşağıda belirtilen güvenlik önlemlerinin de alınmış olması gerekir:

- 10 A'lik bir devre kesici sigorta,
- ve diferansiyel tip bir disjonktör ( 30 mA ).

Devrede çift kutuplu bir besleme kesme düzeneği de öngörülmelidir.
Bir paratonerin kurulumu tavsiye edilmektedir (maksimum 2 kV rezidüel gerilim).

- Kablo geçişleri

Zemin altına döşenen kabloların, motor ve diğer aksesuar kablolarııın rahatlıkla geçirilebilmeleri için yeterli çapta bir koruyucu kılıfla donatilmış olmaları gerekir.
Zemin altına döşenmeyen kablolar için ise araçların geçişinden etkilenmeyecek bir kablo koruyucunun kullanılması zorunludur (ref. 2400484).

## Montajla ilgili güvenlik talimatları

## TEHLIKE

Montaj bitmeden önce motoru herhangi bir besleme kaynağına (şebeke elektriği, akü, güneş paneli) bağlamayınız.

## UYARI

Montaj sırasında, açıma eyleminin gerçekleşmesi için harekete geçirilmesi gereken parçalar ile çevresindeki hareket etmeyen parçalar arasında kalan tehlikeli bölgelerin (ezme, makaslama, sıkıştırma) olabildiğince azaltıIması veya parçalar harekete geçtiğinde bir uyarııın yayınlanmasının sağlandığından emin olunuz (bakınız «Risklerin önlenmesi» paragrafı) .

## UYARI

Bu kit ile birlikte verilmiş olan parçalarda herhangi bir şekilde değişiklik yapıIması veya bu montaj kılavuzunda yer almayan ilave bir elemanın kullanıIması kesinlikle yasaktır.
Hareket halindeyken büyük kapıyı sürekli izleyiniz ve montaj tamamlanıncaya kadar diğer şahısların kapının uzağında kalmasını sağlayınız.
Mekanizmayı tespitlemek için hiçbir şekilde yapıştrııcı kullanmayınız.
Manuel kavrama açma tertibatı: motorun kullanım kitapçığındaki bu düzenekle ilgili paragrafa bakınız.
UYARI
Kilidin manüel olarak açılması, büyük kapının kontrolsüz şekilde hareket etmesine neden olabilir.

## DікKAT

Her türden sabit kumanda düzeneğini 1,5 metreden daha aşağıya, büyük kapıdan görülecek bir yere ve hareketli kısımların uzağına monte ediniz.

Montaj sonrasında aşağıdaki kontrolleri yapınız:

- mekanizma gereken şekilde ayarlanmış olduğu
- manuel kavrama açma tertibatının düzgün şekilde çalıştığı
- hareketi sırasında kanadın zeminden yarı yüksekliğine göre 50 mm'den daha yüksek bir engelle karşılaşı̆̆ında büyük kapının hareket yönünün değiştiği.
- Güvenlik tertibatları


## UYARI

Otomatik modda veya görüş dışı bir uzaktan kumanda ile çalışma halinde, fotoselli ünitelerin monte edilmesi zorunludur.

Otomatik modda bir çalışma durumu halinde veya büyük kapı kamuya açık bir yola açııyor olması halinde ürünün kullanıma sunulduğu ülkede yürürrükte olan yönetmeliklere uygun olarak turuncu renkli bir flaşörün monte edilmesi zorunlu olabilir.

- Giysilerle ilgili önlemler

Montaj sırasında tüm takıların (bilezik, kolye veya diğerleri) çıkarılması gerekir.
Montaj sırasında delik açma, kaynaklama veya benzeri işlemler yapılırken gerekli koruma önlemlerini (özel gözlükler, koruyucu eldiven, gürültü önleyici kask, vb...) mutlaka alınız.

## Yönetmelik

Somfy olarak biz, ürünün Avrupa Birliğinin yürürlükte olan direktiflerin öngördüğü temel gereksinimlere uygun olduğunu bildiririz. Bir uygunluk açıklaması www.somfy.com/ce internet adresinde görüşlerinize sunulmuştur (ELIXO 500 3S RTS).

## Destek

Motorun ve mekanizmanın montajı sırasında bazı zorluklarla karşılaşırsanız veya cevapsız kalan bazı sorularınız olabilir. Bize başvurmakta tereddüt etmeyiniz, uzmanlarımız cevaplandırmak için her türden sorularınızı beklemektedir. İnternet adresimiz: www.somfy.com.

## Risklerin önlenmesi



- Riskli bölgeler: onları engellemek için hangi önlemlerin alınması gerekir?

BÖLGE 1
Kapanma sırasında ezilme riski

## BÖLGE 2

Hareketli kanat yüzeyinde sıkışma ve makaslanma riski
BÖLGE 3
Açılma sirasinda hareketli parça ile yakındaki sabit bir kenar arasinda kalarak ezilme riski

## BÖLGE 4 Kılavuz raylarındaki tüm keskin kenarları gideriniz

Hareketi sağlayan raylar ile makaralar arasında sıkışma ve ardından ezilme riski

## BÖLGE 5

Sürüklenme ve dişli çark ile kremayer dișlisi arasındaki alanda ezilme riski

## ÇÖZÜMLER

Motorun içsel engelinin algılanması (bir güç ölçümü işlemi ile algılamanın doğrulanması, bakınız Güç ölçümü paragrafı)
Otomatik geri kapanmalı modda çalişma halinde fotoselli üniteler monte edilmelidir, bakınız montaj kılavuzu
Motorun içsel engelinin algılanması (bir güç ölçümü işlemi ile algılamanın doğrulanması, bakınız Güç ölçümü paragrafı)
Boyutu $\geq 20 \mathrm{~mm}$ olan tüm boşlukları gideriniz
Motorun içsel engelinin algılanması (bir güç ölçümü işlemi ile algılamanın doğrulanması, bakınız Güç ölçümü paragrafı)
Güvenlik mesafelerinin sağladığı koruma (bakınız şekil 1)

Raylar ile makaralar arasında boyutu $\geq 8 \mathrm{~mm}$ olan aralıkları gideriniz

Dişli çark ile kremayer dişlisi arasındaki boyutu $\geq 8 \mathrm{~mm}$ olan tüm aralıkları gideriniz

Büyük kapı sürekli basma gereken bir kumanda ile kontrol ediliyorsa veya tehlikeli bölgenin zeminden veya sürekli erişim sağlayan küçük kapıdan yüksekliği 2,5 m'den fazla ise herhangi bir önleme gerek yoktur.

Şekil 1 - Güvenlik mesafesi


- Güç ölçümü

Ölçme işlemini büyük kapının yarı yüksekliğine denk gelen kısımdan yapınız ve ölçüm aletini kapanma hareketini gerçekleştiren kanada dikey gelecek şekilde konumlandııınız.
Normların öngördüğü değerler:

- dinamik kuvvet $\leq 400 \mathrm{~N}$
- dinamik süre $\leq 750 \mathrm{~ms}$

Norma göre tanımlanmış olan diğer teknik değerler Somfy tarafından uygulanmış olan başlangı̧̧ testleri sırasında saptanmış ve onaylanmıştır.


## ÜRÜN TANIMI

## Uygulama alanı

ELIXO 3 S motor düzeneği 500 kg'a kadar olan sürgülü büyük kapılara monte edilmeye yöneliktir.
Saatte çevrim sayısı: Düzenli olarak dağılması koşuluyla 20 çevrim/saat
Kişilere ve mallara herhangi bir zarar gelmemesini sağlamak için tabloda belirtilen değerlere uyunuz:

| Sürgülü kapı ağırıı̆ı... | kullanılacak olan... | Ref. |
| :--- | :--- | :--- |
| $0-300 \mathrm{~kg}$ | kapının kapandığı kenarındaki kauçuk bant | 9014597 |
| $300-500 \mathrm{~kg}$ | kapının kapandığı kenarındaki kauçuk bant | 9014598 |

Yukarda belirtilenlerden farklı bir kauçuk kenarın kullanılması durumunda , montajın yürürlükte olana kararnamelere uygunluğundan emin olunuz.

## Standart kitin içeriği

| 1 | Elixo 24 V motor | x 1 |
| :--- | :--- | :--- |
| 2 | KEYGO RTS uzaktan kumanda | x 2 |
| Zemine sabitleme kiti : |  |  |
| 3a | Tirfon vida | x 4 |
| 3b | Somun | x 8 |
| 3c | Rondela | x 8 |
| 3d | Dübel | x 4 |
| 4 | Manüel kilit açma için kol grubu | x 1 |
| 5 | Kol kilitleme anahtarı | x 2 |
| 6 | Çevrim sonu ayağı | x 2 |
| 7 | Delme şablonu | x 1 |



## Motorun tanımı

| 1 | Kapak üstü vidası |
| :---: | :---: |
| 2 | Kapak üstü |
| 3 | Kapak |
| 4 | Motor 24V |
| 5 | Redüktör |
| 6 | Elektromekanik çevrim sonu grubu |
| 7 | Dişli |
| 8 | Manüel kilit açma mekanizması |
| 9 | Kumanda ünitesi |
| 10 | Akü grubu (opsiyonel, ref. 9016732): |
|  | a 2 yedek akü |
|  | b Akü taşıyıcı taban |
|  | c Aküleri besleme yönetim kartı |
| 11 | Akü (opsiyonel, ref. 9001001) |
| 12 | 230 V aydınlatma çıkışı koruma sigortası ( $250 \mathrm{~V} / 5 \mathrm{~A}$ ) |
| 13 | Yedek sigorta (250 V / 5 A) |



## Ara yüzün tanımı



## 3 basamaklı LCD ekranı

Parametrelerin, kodların (çalışma, programlama, hata ve arızalar) ve hafızaya alınan verilerin gösterilmesi.
Parametre değerlerinin gösterilmesi:
. sabit = seçilen/otomatik ayarlanan değer
. yanıp sönen $=$ parametrenin seçilebilir değeri

| Tuş | Fonksiyon | Tuş | Fonksiyon |
| :---: | :---: | :---: | :---: |
| (1) (1) | - Parametre ve kod listesinde gezinme : . kısa basma = parametre parametre gösterim basılı tutma = parametrelerin hızlı gösterimi | (5) | - 0,5 sn. basma : parametreleme menüsünün girişi ve çıkışı <br> - 2 sn. basma : otomatik öğretmenin açılması <br> - 7 sn. basma : otomatik öğretmenin ve parametrelerin silinmesi <br> - Otomatik öğretmenin yarıda kesilmesi |
| (O) | - Otomatik öğretme çevriminin başlatılması <br> - Bir parametre seçiminin onaylanması <br> - Bir parametre değerinin onaylanması | ROC | - 2 sn. basma : uzaktan kumandaların hafızaya alınması <br> - 7 sn. basma : uzaktan kumandaların silinmesi |
|  | - Bir parametre değerinin değiştirilmesi kısa basma = parametre parametre gösterim basılı tutma = parametrelerin hızlı gösterimi <br> - Zorunlu çalıştırma modunun kullanılması |  |  |

## Motorun genel ölçüleri



## Standart bir montaja genel bakış

| A | Motor |
| :---: | :--- |
| B | Kremayer |
| C | Anten |
| D | Turuncu flaşör |
| E | Fotoselli ünitelerin yeri |
| F | Anahtarlı kontak |
| G | Kapanma kenarındaki kauçuk <br> bant |
| H | Çevrim sonu ayağı ı |
| i | Yerdeki durdurucular |



## MONTAJ

Montaj sırasında motorun kavramasının açık kalması gerekir.

## Manüel kilit açma kolunun montajı

[1]. Kilit açma kolunu motordaki özel yerine yerleştrininiz.
[2]. Kilit açma kolunun cıvatasını sıkınız.
[3]. Cıvata örtücüyü takınız.

## Motor kilidinin açılması

[1]. Anahtarı sola doğru çeyrek tur çeviriniz.
[2]. Kilit açma kolunu sağa doğru çeviriniz


Kapıyı sertçe itmeyiniz. Elle hareket ettirdiǧiniz sırada kapıya tüm çevrim boyunca eşlik ediniz.

## Motorun montajı

## Bağlantı sisteminin montajı

Birlikte verilen motor tespitleme kiti beton bir zemin için öngörülmüştür. Farklı tiplerde zeminler için uygun tespitleme yöntemleri kullanınız.
[1]. Delme şablonunun konumlandırılması:

- kapıya paralel olacak şekilde,
- dişli işareti kapı tarafına gelecek şekilde,
- kremayer dişlisinin ön kısmından indirilen şakül noktası 25 mm kaydırılır (kremayer dişlisi bir muhafaza ile kapatımış ise ölçüm işleminin çıkış noktası olarak muhafazayı değil dişlinin kendisini alınız),
- öyle ayarlayınız ki geçişi engellemesin ve ayrıca kapının tam olarak açılıp kapanmasını sağlasın.
[2]. Zemine tespitleme noktalarını işaretleyiniz.
[3]. 85 mm derinliğinde bir delik açınız.
[4]. Dübelleri yerleştiriniz.
[5]. Tirfon vidaları vidalayınız :
- 120-130 mm arasındaki bir kremayer dişlisi yüksekliği için dişli kısım,
- 100-110 mm arasındaki bir kremayer dişlisi yüksekliği için dişli + düz kısım.
- 85 mm , düz yüzeyli bir beton zemin* üzerine montaj için.


Tirfon vidaların vidalanmasını kolaylaştımak için "kontra somun" olmak üzere 2 somun kullanınız.
[6]. Her tirfon vidaya bir rondela takınız ve bir somun vidalayınız.

* Doğrudan zemine montaj durumunda, motorun tespitlenmesinden sonra kremayer - dişli boşluğunu ayarlama olanağı sağlamak için kremayerin tespitlendiği deliklerin elips şeklinde olmaları gerekir.



## Motorun montajı

[1]. Motoru tirfon vidalar üzerine yerleştiriniz, iyice oturtunuz ve sonra da kapıya doğru itiniz.
[2]. Dişlinin, kremayer dişlisinin altına düzgün şekilde konumlandırıldığından emin olunuz.
[3]. Motorun ve/veya kremayer dişlisinin yüksekliğini, kremayer - dişli arasında 2 mm'lik boşluk olacak şekilde ayarlayınız. Bu ayar, dişlinin ve kremayerin zamanında önce eskimesini önlemek için önemlidir; dişli kapının ağırlığını taşımamalıdır.
[4]. Aşağıdakileri kontrol ediniz:

- ayar somunlarının hepsinin motor tabanıyla temas halinde olduğunu,
- motorun uygun durumda olduğunu,
- kapının doğru şekilde hareket ettiğini,
- kremayer-dişli arasındaki boşluğun kapının çevrim hareketi boyunca çok fazla değişmediğini.
[5]. Motoru tespitlerken her tirfon vidaya önce bir rondela daha sonra da bir somun vidalayınız.


## Çevrim sonu ayaklarının takılması

[1]. Kapıyı açık konuma getirmek için manüel olarak hareket ettiriniz.
[2]. Bir ayağı, motor çevrim sonu kontağını hareket ettirecek şekilde kremayer üzerine konumlandırınız.
[3]. Ayağı kremayer dişlisi üzerine tespitleyiniz.
[4]. Kapıyı kapalı konuma getirmek için manüel olarak hareket ettiriniz, daha sonra ikinci ayağı kremayere yerleştirmek için 2. ve 3. etapları tekrarlayınız.

## Beslenmeye bağlantı

Faz ucunu (L) motorun 1 no'lu bağlantı yuvasına bağlayınız.
Nötr ( N ) ucunu motorun 2 no'lu bağlantı yuvasına bağlayınız.
Topraklama kablosunu motor tabanındaki topraklama bağlantı yuvasına bağlayınız.


> Sökülme ya da koparılma sırasında topraklama bağlantısının diğerlerinden sonra kesilmesini sağlamak için topraklama kablosunun mutlaka faz ve nötr kablolarından daha uzun olması gerekir. Transformatörün kabloları 3 ve 4 no'lu uçlara bağlanmalıdır. Bu bağlantı şeklinde herhangi bir değişiklik yapmayınız.

## Çalıştırmayı başlatmadan önce tesisata gerilim veriniz.

## Hızlı çalıştırma uygulamasına başlamadan önce

[1]. Rayın temizliğini kontrol ediniz.
[2]. Kapıyı ara konuma getirmek için manüel olarak hareket ettiriniz.

## Motoru tekrar çalıştırınız

[1]. Kilit açma kolunu sola doğru çeviriniz.
[2]. Harekete geçirme mekanizması kilitlenme konumuna gelinceye kadar kapıyı manüel olarak hareket ettiriniz.
[3]. Anahtarı sağa doğru çeyrek tur çeviriniz.



## HIZLI ÇALIŞTIRMA

## Tamamen açmada çalışma için Keygo RTS uzaktan kumandalarının hafızaya alınması

40 kumanda kanalına kadar hafızaya almayı sağlar.
Daha önceden hafızaya alınmış bir kanal için bu uygulamanın gerçekleştirilmesi kanalın silinmesine neden olur.
[1]. "PROG" tuşuna basınız (2 sn.). Ekranda "FO" gösterilir.
[2]. Kapınıntamamenaçılmasınakumandaedecekuzaktankumandatuşunabasınız. Ekranda "Add" gösterilir.


## Otomatik öğretme

Otomatik öğretme işlemi, hızı, maksimum torku, ve kapının yavaşlama bölgelerinin ayarlanması olanağını sağlar.

- Kapı çevriminin otomatik öğretilmesi işlemi, motorun çalıştırılması sırasında gerçekleştirilmesi zorunlu aşamalarından biridir.
- Otomatik öğretme işlemini başlatmadan önce kapı ara konumda bulunmalıdır.
- Otomatik öğretme işlemi sırasında engel algılama fonksiyonu işlevsel olmamalıdır. Motorun hareket sahasında bulunan her türden eşyayı veya engeli kaldırınız aynı şekilde kimsenin hareket sahasına girmesine veya yaklaşmasına izin vermeyiniz.
- Otomatik öğretme işlemi sırasında motorun acil durum nedeniyle durdurulması gerektiğinde, hafızası kayıtlı bir uzaktan kumanda kullanınız veya arabirimin tuşlarından birine basınız.


## Otomatik öğretme işleminin başlatılması

[1]. "SET" tuşuna basınız (2 sn.).
Ekranda "H1" görüntülendiğinde tuşu serbest bırakınız.
[2]. Otomatik öğretmeyi başlatmak için "OK" üzerine basınız.
Otomatik öğretme işlemi kapının açılmasıyla başlatılmalıdır.
Kapı, komple iki Açılma / Kapanma çevrimi gerçekleştirir.


- Otomatik öğretme işlemi kapının kapanması ile başlaması halinde, sürmekte olan otomatik öğretme işlemini durdurunuz (belirtilen kumanda tuşlarından birine basılması yoluyla: motor elektroniği, hafizaya aklınmış uzaktan kumanda, kablolu kumanda noktası, vb...), yanda gösterilen kürsörü yatırınız ve yeni bir otomatik öğretme işlemi başlatınız.
- Otomatik öğretme doğruysa, gösterge "C1" gösterir.
- Otomatik öğretme çevrimi düzgün şekilde yapılamadıysa ekranda "HO" gösterilir.


Montaj işleminin sonunda, uygulanacak kuvvetlerle ilgili sınırlamanın EN 12453 normundaki Ek A'ya uygun olduğu mutlaka doğrulanmalıdır.
(1 Her an otomatik öğretme moduna erişmeyi sağlar, otomatik öğretme çevrimi yapıldığında ve gösterge "C1" gösterdiğinde.

Otomatik öğretme aşağıdaki durumlarda kesintiye uğrayabilir:

- bir güvenlik girişinin (fotoselli üniteler, vb.) aktivasyonu
- teknik bir arızanın belirmesi (termik ekran, vb.)
- bir kumanda tuşuna basılması (motor elektroniği, hafızası kaydedilmiş uzaktan kumanda, kablolu kumanda noktası, vb...).

Kesintiye uğraması durumunda ekranda "HO" gösterilir, motor "Ayarı bekleme" moduna döner.
"Ayarı bekleme" modunda radyo kumandaları çalışır ve kapı, çok düşük hızda hareket eder. Bu mod sadece montaj esnasında kullanılmalıdır. Kapının normal kullanımından önce başarılı bir otomatik öğretme işleminin gerçekleştirilmesi zorunludur.
Otomatik öğretme sırasında kapı duruyorsa "SET" üzerine basma, otomatik öğretme modundan çıkılmasını sağlar.

## ÇALIŞMA DENEMESI

Tamamen açılmanın çalışması


## Engel algılamanın çalışması

Açma sırasında engel algılama = durma + geri çekilme.
Kapama sırasında engel algılama = durma + tamamen yeniden açma.

## Fotoselli ünitelerin çalışması

Kuru kontağa/Üniteye (19-20 no'lu uçlar) bağlı fotoselli üniteler ve P07 = 1 ünitelerin güvenlik girişi parametresi ile.
Kapalı / açık kapı ünitelerinin gizlenmesi = emniyet çalışma moduna geçene kadar kapının hareket etmesi mümkün olmaz (3 dakika sonunda).
Açma sırasında ünitelerin gizlenmesi = ünitelerin durumu dikkate alınmaz, kapı hareketine devam eder.
Kapama sırasında engel algılama $=$ durma + tamamen yeniden açma.

## Engel algılayıcının çalışması (sadece kapanma)

Kapanma sırasında engel algılayıcının harekete geçirilmesi = durma + tamamen yeniden açılma.

## Özel çalışmalar <br> Kullanıcı kitabına bakınız.

230 V 500 W max.


| Uçlar | Uç göstergeleri | Bağlantı | Yorum |
| :---: | :---: | :---: | :---: |
| $\begin{aligned} & 1 \\ & 2 \end{aligned}$ | $\begin{aligned} & \mathrm{L} \\ & \mathrm{~N} \end{aligned}$ | 230 V besleme | Not : Topraklama bağlantısının motor gövdesinden yapılması mümkündür |
| $\begin{aligned} & 3 \\ & 4 \end{aligned}$ | $\begin{aligned} & \mathrm{L} \\ & \mathrm{~N} \end{aligned}$ | Transformatör primer besleme çıkışı |  |
| $\begin{aligned} & 5 \\ & 6 \end{aligned}$ | $\begin{aligned} & \mathrm{N} \\ & \mathrm{~L} \end{aligned}$ | 230 V aydınlatma çıkışı | 500 W maksimum güç Gecikmeli 5A sigortası ile korunur |
| $\begin{aligned} & 7 \\ & 8 \end{aligned}$ | Göbek Tel | Anten |  |
| $\begin{aligned} & 9 \\ & 10 \\ & 11 \end{aligned}$ | Kontak Ortak <br> Kontak | YAYA / AÇMA kumandası girişi <br> TAMAMEN / KAPATMA kumandası girişi | Programlanabilir YAYA / AÇMA çevrimi (parametre P37) <br> Programlanabilir TAMAMEN / KAPANMA çevrimi (parametre P37) |
| $\begin{aligned} & 12 \\ & 13 \end{aligned}$ | Ortak Kontak | Yardımcı kontak çıkışı | Kesme $24 \mathrm{~V}, 1,2 \mathrm{~A}$ <br> Safety extra low voltage (SELV) |
| $\begin{aligned} & 14 \\ & 15 \end{aligned}$ | Kontak Ortak | Güvenlik 3 girişi - programlanabilir |  |
| 16 | Kontak | Güvenlik testi çıkışı |  |
| $\begin{aligned} & 17 \\ & 18 \end{aligned}$ | Kontak Ortak | Engel algılayıcı güvenlik girişi 2 | Engel algılayıcı sadece kuru kontak uyumlu |
| $\begin{aligned} & 19 \\ & 20 \\ & 21 \\ & 22 \end{aligned}$ | Kontak <br> Ortak <br> 24 V <br> 0 V | Güvenlik 1 girişi - Üniteler Güvenliklerin beslemesi | Uyumlu BUS (parametre tablosuna bakınız) RX alıcı ünite bağlantısı için kullanııır <br> Otomatik test seçilmemişse kalıcı, otomatik test seçilmişse kumandalı |
| $\begin{aligned} & 23 \\ & 24 \end{aligned}$ | $\begin{aligned} & 24 \mathrm{~V} \\ & 0 \mathrm{~V} \end{aligned}$ | 24 V aksesuar beslemesi | Tüm çıkışlarda aksesuar grubu için maks. 1,2 A |
| $\begin{aligned} & 25 \\ & 26 \end{aligned}$ | $\begin{aligned} & 24 \mathrm{~V}-15 \mathrm{~W} \\ & 0 \mathrm{~V} \end{aligned}$ | $24 \mathrm{~V}-15 \mathrm{~W}$ turuncu flaşör çıkışı |  |
| $\begin{aligned} & 27 \\ & 28 \end{aligned}$ | $\begin{aligned} & 9 \mathrm{~V}-24 \mathrm{~V} \\ & 0 \mathrm{~V} \end{aligned}$ | 9 V veya 24 V düşük gerilim besleme girişi | Akü $9,6 \mathrm{~V}$ ve 24 V veya güneş pili beslemesiyle uyumlu 9 Volt'ta kademeli çalışma 24 Volt'ta normal çalışma |
| $\begin{aligned} & 29 \\ & 30 \\ & 31 \end{aligned}$ | EOS O Ortak EOS F | Motor çevrimi sonu |  |
| $\begin{aligned} & 32 \\ & 33 \end{aligned}$ | $\begin{aligned} & 1 \\ & 2 \end{aligned}$ | Motor |  |
| $\begin{aligned} & 34 \\ & 35 \end{aligned}$ | 24VAC | Transformatör |  |

## ÇEVRE ELEMANLARININ BAĞLANMASI

## Çeşitli çevre elemanlarının tanımı

Fotoselli üniteler (Şekil 1)
Üç tip bağlantı yapılması mümkündür:
A: Otomatik test olmadan: "P07" = 1 parametresini programlayınız.
B: Otomatik testle: "PO7" = 3 parametresini programlayınız.
Kapının her hareketinde fotoselli ünitelerin otomatik çalışma testi yapmasını sağlar.
Çalışma testi negatif olursa emniyet çalışma moduna geçene kadar kapının hareket etmesi mümkün olmaz (3 dakika sonunda).
C: BUS: "P07" = 4 parametresini programlayınız. Ünitelerin BUS bağlantısının ardından bir otomatik öğretme işleminin yeniden yapılması gerekir.

## Ünitelerin kaldırılması durumunda 19 ve 20 no'lu uçların arasında köprü yapılması zorunludur. <br> Fotoselli ünitelerin montajı aşağıdaki durumlarda zorunludur: <br> - otomatik mekanizmanın uzaktan kumandasının (kullanıcı görmeden) kullanılması, <br> - otomatik kapamanın aktif olması (P01 = 1, 3 veya 4). <br> Otomatik sistem kumandası için bir Tahoma kumanda düzeneği kullanılması halinde KENDi KENDINi TEST ETME SEÇENEĞi SUNAN (P07 = 3 veya 4) fotosel ünitelerinin monte edilmesi zorunludur.

Reflex fotoselli ünite (Şekil 2)

- Otomatik test olmadan: "P07" = 1 parametresini programlayınız.
- Otomatik testle: "P07" = 2 parametresini programlayınız.

Kapının her hareketinde fotoselli ünitenin otomatik çalışma testi yapmasını sağlar.
Çalışma testi negatif olursa emniyet çalışma moduna geçene kadar kapının hareket etmesi mümkün olmaz (3 dakika sonunda).
Otomatik sistem kumandası için bir Tahoma kumanda düzeneği kullanılması halinde KENDi KENDiNi TEST ETME SEÇENEǦi SUNAN (P07 = 2 ) fotosel ünitelerinin monte edilmesi zorunludur.

## Turuncu flaşör (Şekil 3)

İstenilen çalişma moduna göre "P12" parametresini programlayınız:

- Kapı hareketinden önce uyarısız: "P12" $=0$.
- Kapı hareketinden önce 2 saniyelik uyarı ile: "P12" = 1 .

Anten kablosunu, 7 (göbek) ve 8 (tel) no'lu uçlara bağlayınız.
Kablolu kodlama klavyesi (Şekil 4)
Güneş pili beslemesi ile çallşmaz.
Anten (Şekil 5)
Engel algılayıcısı (Şekil 6)
Güneş pili beslemesi ile çalışmaz.
Sadece kapanma sırasında etkin (açılma sırasında etkin bir engel algılayıcı için programlanabilir güvenlik girişini kullanınız ve "P10" $=1$ ) parametresini programlayıniz.
Otomatik testle: "P08" = 2 parametresini programlayınız.
Kapının her hareketinde engel algılayıcısının otomatik çalışma testi yapmasını sağlar.
Çalışma testi negatif olursa emniyet çalışma moduna geçene kadar kapının hareket etmesi mümkün olmaz (3 dakika sonunda).

## Engel algılayıcının kaldırııması durumunda 17 ve 18 no'lu uçların arasında köprü yapıIması zorunludur.

## Akü 24 V (Şekil 7)

[1]. Aküleri besleme yönetim kartını konumlandırdıktan sonra vidalayınız.
[2]. Aküleri konumlandırınız.
[3]. Bağlantılarını gerçekleştiriniz.
Daha fazla ayrıntı için 24 V akü kullanım kitapçığına bakınız.
Normal çalışma: nominal hız, aksesuarlar işlevsel.
Kullanım süresi: 5 çevrim / 24 saat

## Akü 9,6 V (Şekil 8)

Kademeli çalışma: düşürülmüş ve sabit hız (strok sonunda yavaşlama yok), aktif olmayan 24 V aksesuar (üniteler dahil).
Kullanım süresi: 5 çevrim / 24 saat
Güneş pili kiti (Şekil 9)
Kumanda bloğunu akü kutusuna bağlayan kablonun uzunluğunu ayarlayınız, gerilim düşüşlerini önlemek için olabildiğince kısa olmalıdır. Güneş pili kitiyle birlikte verilen 5 m uzunluğunda kablo.
Not : Kutupların ters bağlanmasını önlemek için aynı renkte kabloları birleştiriniz.
Alan aydınlatması (Şekil 10)
I sınıfı bir aydınlatma için toprak kablosunu zeminin toprak ucana bağlayınız.
Not : Topraklama kablosu, kopması riski nedeniyle her zaman faz ve nötr kablosundan daha uzun olmalıdır.
Birçok aydınlatma toplam 500 W gücü geçmeden bağlanabilir.
$A$ [P0] $=1$



B [ $[$ [07] $=3$

$\mathrm{C}[\mathrm{Pa7}=4$



## 6



7


Copyright © 2015 Somfy SAS. All rights reserved

## GELIŞMIŞ PARAMETRELEME

## Parametre listesinde gezinme

| .... üzerine basın | ... için |
| :---: | :---: |
| SE) | Parametreleme menüsüne giriş ve menüden çıkış |
| (1) (1) | Parametre ve kod listesinde gezinme: <br> kısa basma = parametre parametre normal gösterim <br> basilı tutma = parametrelerin hızlı gösterimi |
| (O) | Onaylayınız: bir parametrenin seçilmesi bir parametrenin değeri |
|  | Birparametrenin değerini arttırma/azaltma kısa basma = parametre parametre normal gösterim basılı tutma = parametrelerin hızlı gösterimi |

Parametre menüsünden çıkmak için SET'e basın.

## Parametre değerlerinin gösterilmesi

Gösterim sabit ise gösterilen değer, bu parametre için seçilen değerdir.
Gösterim yanıp sönüyor ise gösterilen değer, bu parametre için seçilebilir değerdir.

## Çeşitli parametrelerin tanımı

| Kod | Tanım | Değerler (kalın metin = otomatik değerler) | Gerçekleştirilen ayar | Yorumlar |  |
| :---: | :---: | :---: | :---: | :---: | :---: |
| P01 | Komple çevrim çalışma modu | 0: sıralı |  | Uzaktan kumandanın tuşuna her basıldığında motor çalışır (başlangıç konumu: kapalı kapı) aşağıdaki çevrime göre: Açma, Stop, Kapama, Stop, Açma ... |  |
|  |  | 1: sıralı + kapama zamanlaması |  | Otomatik kapalı modda çalışması, sadece fotoselli üniteler monte edilmişse mümkündür. Yani P07=1-4. | Otomatik kapatma zamanlaması ile sıralı modda: <br> - kapının kapatılması, zamanlama süresinin "P02"' parametresine programlanmasının ardından otomatik olarak gerçekleşir, <br> - uzaktan kumandanın tuşuna basılması devam eden hareketi ve kapama zamanlamasını yarıda keser (kapı açık kalır). |
|  |  | 2: yarı otomatik |  | Yarı otomatik modda: <br> - açma sırasında uzaktan kumandanın tuşuna basılması etkisizdir, <br> - kapama sırasında uzaktan kumanda tuşuna basılması yeniden açılmaya yol açar. |  |
|  |  | 3: otomatik |  | Otomatik kapalı modda çalışması, sadece fotoselli üniteler monte edilmişse mümkündür. Yani P07=1-4. Bu çalişma modları Tahoma kumanda düzeneğinin uzaktan çalıştırılması için uyumlu değildir | Otomatik kapama modunda: <br> - kapının kapatılması, zamanlama süresinin "P02"' parametresine programlanmasının ardından otomatik olarak gerçekleşir, <br> - açma sırasında uzaktan kumandanın tuşuna basılması etkisizdir, <br> - kapama sırasında uzaktan kumanda tuşuna basılması yeniden açılmaya yol açar, <br> - kapama zamanlaması, zamanlamayı başlattığında uzaktan kumanda tuşuna basıIması (kapı, yeni zamanlamaya göre kapanacaktır). <br> Ünitelerin algılama alanında bir engel mevcutsa kapı kapanmaz. Engel kalktığında kapanır. |
|  |  | 4: otomatik + ünite engelleme |  |  | Kapının açılmasından sonra ünitelerden geçiş (kapama güvenliği) kısa bir zamanlamanın ardından kapanmaya neden olur (2 saniye sabit). <br> Ünitelerden geçiş yapılmadıysa "P02" parametresine programlanmış kapama zamanlamasından sonra kapı otomatik olarak kapanır. <br> Ünitelerin algılama alanında bir engel mevcutsa kapı kapanmaz. Engel kalktığında kapanır. |
|  |  | 5: emniyet kumandası (kablolu) |  | Kablolu emniyet modunda: <br> - kapı kumandası, sadece kablolu bir kumandanın basılı tutulmasıyla gerçekleştrilir, <br> - radyo kumandaları aktif değildir. |  |
| P02 | Komple çalışmada otomatik kapama zamanlaması | $\begin{aligned} & 0-30 \text { (değer } \times 10 \mathrm{sn}= \\ & \quad \text { zamanlama değeri) } \\ & \text { 2: } \mathbf{2 0} \text { sn } \end{aligned}$ |  | 0 değeri seçilmişse kapının otomatik kapanması anlıktır. |  |


| Kod | Tanım | Değerler (kalın metin otomatik değerler) | Gerçekleştirilen ayar | Yorumlar |  |
| :---: | :---: | :---: | :---: | :---: | :---: |
| P03 | Yaya çevrimi çalışma modu | 0: komple çevrim çalışma modu ile aynı |  | Yaya çevrimi çalışma modu sadece P01 = 0 - 2 olması durumunda parametrelenebilir P03 = 2 çalışma modu Tahoma kumanda düzeneğinin uzaktan çalıştııılması için uyumlu değildir. | Yaya çevrimi çalışma modu, seçilen komple çevrim çalışma modu ile aynıdır. |
|  |  | 1: otomatik kapama olmadan |  |  | P01=1 ise kapının kapanması, bir yaya açma kumandasının ardından otomatik olarak gerçekleşmez. |
|  |  | 2: otomatik kapama ile |  |  | Otomatik kapalı modda çalışması, sadece fotoselli üniteler monte edilmişse mümkündür. Yani P07=1-4. <br> P01'in değeri ne olursa olsun kapının kapanması, bir yaya açma kumandasının ardından otomatik olarak gerçekleşir. Otomatik kapanma zamanlaması, "P04" parametresine (kısa zamanlama süresi) veya "P05" parametresine (uzun zamanlama süresi) programlanabilir. |
| P04 | Yaya çevriminde otomatik kapama kısa zamanlaması | $\begin{aligned} & 0-30 \text { (değer x } 10 \text { sn = } \\ & \quad \text { zamanlama değeri) } \\ & \text { 2: } \mathbf{2 0} \text { sn } \end{aligned}$ |  | 0 değeri seçilmişse kapının otomatik kapanması anlıktır. |  |
| P05 | Yaya çevriminde otomatik kapama uzun zamanlaması | $\begin{aligned} & 0-99 \text { (değer x } 5 \mathrm{dk}= \\ & \text { 2: } \mathbf{z} \quad \text { zamanlama değeri) } \end{aligned}$ |  | Yaya çevriminde kısa otomatik kapama zamanlaması geçerliyse 0 değeri seçilmelidir. |  |
| P06 | Yaya açılma mesafesi | $\begin{aligned} & 1-9 \\ & 1: 80 \mathrm{~cm} \end{aligned}$ |  | 1: minimum yaya açılması <br> 9: maksimum yaya açılması (kapının açılma çevriminin yaklaşık \% 80'i) |  |
| P07 | Ünite güvenlik girişi | 0 : aktif değil <br> 1: aktif <br> 2: test çıkışı vasıtasıyla otomatik test ile aktif <br> 3: besleme dağııımı vasıtasıyla otomatik test ile aktif <br> 4: bus üniteleri |  | 0: güvenlik girişi dikkate alınmaz. <br> 1: otomatik testsiz güvenlik tertibatı, tertibatın düzgün çalıştığını her 6 ayda bir test etmek zorunludur. <br> 2: Tertibatın otomatik testi, her çalışma çevriminde test çıkışı ile yapıır, otomatik testle reflex ünitesi uygulaması. <br> 3: Tertibatın otomatik testi, her çalışma çevriminde ünite besleme çıkışının besleme dağııımı ile yapııır (21 ve 22 no'lu uçlar). <br> 4: bus ünite uygulaması. |  |
| P08 | Engel algilayıcı güvenlik girişi | 0 : aktif değil <br> 1: aktif <br> 2: otomatik test ile aktif |  | 0: güvenlik girişi dikkate alınmaz. <br> 1: otomatik testsiz güvenlik tertibatı. <br> 2: sistemin otomatik testi, her çalışma çevriminde test çıkışı ile yapııır. |  |
| P09 | Programlanabilir güvenlik girişi | 0 : aktif değil <br> 1: aktif <br> 2: test çıkışı vasıtasıyla otomatik test ile aktif <br> 3: besleme dağııımı vasıtasıyla otomatik test ile aktif |  | 0: güvenlik girişi dikkate alınmaz. <br> 1: otomatik testsiz güvenlik tertibatı. <br> 2: sistemin otomatik testi, her çalışma çevriminde test çıkışı ile yapııır. <br> 3: Tertibatın otomatik testi, her çalışma çevriminde ünite besleme çıkışının besleme dağıtımı ile yapıır (21 ve 22 no'lu uçlar). |  |
| P10 | Programlanabilir güvenlik girişi fonksiyon | 0 : aktif kapama <br> 1: aktif açma <br> 2: aktif kapama + ADMAP <br> 3: tüm hareketler yasak |  | 0: Programlanabilir güvenlik girişi sadece kapamada aktiftir. <br> 1: Programlanabilir güvenlik girişi sadece açmada aktiftir. <br> 2: Programlanabilir güvenlik girişi sadece kapamada aktiftir ve aktifse kapının açılması mümkün değildir. <br> 3: acil duruş uygulaması; programlanabilir güvenlik girişi aktifse kapının hareket etmesi mümkün olmaz. |  |
| P11 | Programlanabilir güvenlik girişi - işlem | 0: durma <br> 1: durma + geri çekilme <br> 2: durma + komple tersine çevirme |  | 0 : Acil duruş uygulaması, $\mathbf{P 1 0 = 3}$ olması durumunda zorunlu programlanabilir güvenlik girişine bir engel algılayıcı bağlı olması durumunda yasaktır. <br> 1: bir engel algılayıcı uygulaması için tavsiye edilir. <br> 2: bir ünite uygulaması için tavsiye edilir. |  |
| P12 | Turuncu flaşör uyarısı | 0: uyarisız <br> 1: hareketten önce 2 sn'lik uyarı ile |  | Kapı kamu yoluna açılıyorsa mutlaka uyarılı seçiniz: P12=1. |  |
| P13 | Alan aydınlatma çıkışı | 0 : aktif değil <br> 1: kumandalı çalışma <br> 2: otomatik + kumandalı çalışma |  | 0 : Alan aydınlatması çıkışı dikkate alınmaz. <br> 1: Alan aydınlatması bir uzaktan kumanda ile gerçekleştirilir. <br> 2: Alan aydınlatması kumandası, kapının durması + alan aydınlatmasının kapı hareket halindeyken otomatik olarak yanması ve "P14" parametresine programlanan zamanlama süresi boyunca hareketin sonunda yanık kalması halinde gerçekleştirilir. $\mathbf{P 1 3 = 2 , ~ o t o m a t i k ~ m o d d a ~ b i r ~ c ̧ a l ı s ̧ m a ~ i c ̧ i n ~ z o r u n l u d u r . ~}$ |  |
| P14 | Alan aydınlatma zamanlaması | $\begin{aligned} & 0-60 \text { (değer x } 10 \mathrm{sn}= \\ & \quad \text { zamanlama değeri) } \\ & \text { 6: } 60 \text { sn } \end{aligned}$ |  | 0 değeri seçilmişse alan aydınlatması, kapının hareketinin sonlanmasının hemen ardından söner. |  |
| P15 | Yardımcı çıkı̧̧ | 0 : aktif değil <br> 1: otomatik: açık kapı ikaz ışığı <br> 2: otomatik: iki durumlu zamanlama <br> 3: otomatik: darbeli <br> 4: kumandalı: iki durumlu (ON-OFF) <br> 5: kumandall: darbeli <br> 6: kumandalı: iki durumlu zamanlama |  | 0: Yardımcı çıkış dikkate alınmaz. <br> 1: Kapı kapalıysa kapının ikaz ışığı söner, kapı hareket halindeyse yanıp söner ve kapı açıksa yanık kalır. <br> 2: Hareketin başında, hareket esnasında çıkış aktif olur ve sonra "P16" parametresine programlanan zamanlamanın sonunda devre dışı kalır. <br> 3: Hareketin başında kontak üzerine darbe. <br> 4: Radyo kumandası noktasının hafızaya alınan tuşuna her basma, aşağıdaki çalışmayı sağlar: ON, OFF, ON, OFF... <br> 5: Radyo kumandası noktasının hafızaya alınan tuşuna basılmasıyla kontak üzerine darbe. <br> 6: Radyo kumandası noktasının hafızaya alınan tuşuna basılmasıyla çıkış aktif olur ve sonra "P16" parametresine programlanan zamanlamanın sonunda devre dışı kalır. |  |


| Kod | Tanım | Değerler (kalın metin = otomatik değerler) | Gerçekleştirilen ayar | Yorumlar |
| :---: | :---: | :---: | :---: | :---: |
| P16 | Yardımcı çıkış zamanlaması | $\begin{aligned} & 0-60 \text { (değer x } 10 \mathrm{sn}= \\ & \quad \text { zamanlama değeri) } \\ & 6: 60 \text { sn } \end{aligned}$ |  | Yardımcı çıkış zamanlaması sadece, P15 için seçilen değer 2 veya 6 ise aktiftir. |
| P19 | Kapama hızı | 1: 10'da en düşük hız: en yüksek hız Otomatik değer: 5 |  | Tesisatçı, bu parametre üzerinde bir değişiklik yapılması durumunda, uygulanacak kuvvetlerle ilgili sınırlamanın EN 12453 normundaki Ek A'ya uygun olduğunu mutlaka doğrulamalı veya bir engel algilayıcı monte etmelidir. |
| P20 | Açma hızı | 1: 10'da en düşük hız: en yüksek hız Otomatik değer: 5 |  |  |
| P21 | Kapamada yavaşlama alanı | ```1: 5'te en kısa yavaşlama alanı: en uzun yavaşlama alanı Otomatik değer: }``` |  |  |
| P22 | Açmada yavaşlama alanı | ```1: 5'te en kısa yavaşlama alanı: en uzun yavaşlama alanı Otomatik değer: }``` |  |  |
| P25 | Kapama torku sınırlaması | 1: 10'da <br> minimum tork: maksimum tork Otomatik öğretme sırasında ayarlanır |  | Tesisatçı, bu parametre üzerinde bir değişiklik yapılması durumunda, uygulanacak kuvvetlerle ilgili sınırlamanın EN 12453 normundaki Ek A'ya uygun olduğunu mutlaka doğrulamalı veya bir engel algılayıcı monte etmelidir. <br> Tork çok zayıfsa zamansız engel algılaması sorunu ortaya çıkabilir. Tork çok fazlaysa montajın norma uygun olmaması sorunu ortaya çıkabilir. |
| P26 | Açma torku sınırlaması | 1: 10'da minimum tork: maksimum tork Otomatik öğretme sırasında ayarlanır |  |  |
| P27 | Kapamada yavaşlama torku sınırlaması | $\begin{aligned} & \text { 1: 10'da } \\ & \text { minimum } \\ & \text { tork: maksimum tork } \\ & \text { Otomatik öğretme sırasında } \\ & \text { ayarlanır } \end{aligned}$ |  |  |
| P28 | Açmada yavaşlama torku sınırlaması | 1: 10'da minimum tork: maksimum tork Otomatik öğretme sırasında ayarlanır |  |  |
| P33 | Engel algılamanın hassaslığı | 0 : çok az hassas <br> 1 : az hassas <br> 2: standart <br> 3 : çok hassas |  | Tesisatçı, bu parametre üzerinde bir değişiklik yapılması durumunda, uygulanacak kuvvetlerle ilgili sınırlamanın EN 12453 normundaki Ek A’ya uygun olduğunu mutlaka doğrulamalı veya bir engel algılayıcı monte etmelidir. |
| P37 | Kablo kumanda girişleri | 0 : komple çevrim modu yaya çevrimi <br> 1: açma - kapama modu |  | 0: 9 no'lu uç girişi = yaya çevrimi, 11 no'lu uç girişi = toplam çevrim 1: 9 no'lu uç girişi = sadece açma, 11 no'lu uç girişi = sadece kapama |
| P40 | Kapamada birleşme hizl | 1: 4'te en düşük hız: en yüksek hız Otomatik değer: 2 |  | Tesisatçı, bu parametre üzerinde bir değişiklik yapılması durumunda, uygulanacak kuvvetlerle ilgili sınırlamanın EN 12453 normundaki Ek A'ya uygun olduğunu mutlaka doğrulamalı veya bir engel alglayıcı monte etmelidir. |
| P41 | Açmada birleşme hızı | 1: 4'te en düşük hız: en yüksek hız Otomatik değer: 2 |  |  |

## UZAKTAN KUMANDALARIN PROGRAMLANMASI

## Programlama ara yüzü ile 2 veya 4 tuşlu uzaktan kumandanın hafızaya alınması

Aşağıda listelenen kumandalar arasından ihtiyaca göre ayarlanacak 40 kumanda kanalına kadar hafizaya almayı sağlar. Hafıza dolu ise ekranda "FuL" gösterilir.
Daha önceden hafizaya alınmış bir kanal için bu uygulamanın gerçekleştirilmesi kanalın silinmesine neden olur. Ekranda "dEL" gösterilir.
TAMAMEN açma kumandası
YAYA için açma kumandası

AYDINLATMA kumandası
C1

YARDIMCI ÇIKIŞ kumandası (P15 = 4,5 veya 6)

## Programlama ara yüzü ile 3 tuşlu uzaktan kumandanın hafızaya alınması

[1]. Kabinin "PROG" tuşuna basınız (2 s).
Ekranda "FO" gösterilir.
Not: "PROG" üzerine yeniden basılması, aşağıdaki fonksiyonun hafizaya alınması işlemine geçilmesini sağlar.
[2]. Fonksiyonu hafızaya almak için 3 tuşlu uzaktan kumandanın arkasındaki "PROG" üzerine basınız.
Ekranda "Add" gösterilir.


3 tuşlu bir uzaktan kumandanın tuşlarının fonksiyonları

| $\boldsymbol{\wedge}$ | my | v |  |
| :---: | :--- | :--- | :--- |
| F0 | Tamamen açma | Durma | Tamamen kapama |
| F1 | Tamamen açma | Kapı kapalıysa $\rightarrow$ yaya için açma | Tamamen kapama |
|  |  | Aksi durumda $\rightarrow$ durma |  |
| F2 | Aydınlatma ON |  | Aydınlatma OFF |
| F3 | Yardımcı çıkış ON |  | Yardımcı çıkış OFF |

## Programlama ara birimine erişim olmadan uzaktan kumandaların programlanması

## Bu işlem motorun yakınında gerçekleştirilmelidir.

Bir Keygo RTS uzaktan kumandasına ait bir tuşun fonksiyonunun, 2 veya 4 tuşlu yeni bir uzaktan kumanda tuşuna kopyalanması:

3 tuşlu bir uzaktan kumandanın fonksiyonunun, 3 tuşlu yeni bir uzaktan kumandaya kopyalanması:


A = önceden hafizaya alınmış "kaynak" uzaktan kumanda
B = hafizaya alınacak "hedef" uzaktan kumanda

## UZAKTAN KUMANDALARIN VE TÜM AYARLARIN SILINMESI

## Hafızaya alınan uzaktan kumandaların silinmesi

Hafızaya alınmış tüm uzaktan kumandaların silinmesine yol açar.


## Tüm ayarların silinmesi

Otomatik öğretmenin silinmesine ve tüm parametrelerin otomatik olarak değerlere geri dönmesine yol açar.


## PROGRAMLAMA TUŞLARININ KILITLENMESI

Kullanıcıların güvenliğini sağlama amacıyla klavye mutlaka kilitlenmelidir.
Programlamaları kilitlemeyi sağlar (strok sonlarııı, otomatik öğretmenin, parametrelerin ayarlanması).
Programlama tuşları kilitlendiğinde 1. basamaktan sonra bir nokta görüntülenir.
"SET", "+", "-" tuşlarına basınız:.

- Basış "SET" ile başlamalıdır.
- "+"ve "-" tuşlarına aynı anda basılması 2 saniye sonra yapıımalıdı.

Programlamaya yeniden erişmek için aynı işlemi tekrarlayınız.


## TEŞHIS

## Çalışma kodlarının gösterilmesi

| Kod | Tanım | Yorumlar |
| :--- | :--- | :--- |
| C1 | Komut bekleme |  |
| C2 | Kapının açıması gerçekleştiriliyor | Otomatik P02, P04 veya P05 kapama zamanlaması gerçekleştriliyor. |
| C3 | Kapının yeniden kapanmasını bekleme |  |
| C4 | Kapının kapanması gerçekleştiriliyor |  |
| C6 | Ünite güvenliǧinde algılama gerçekleştiriliyor | Hareket talebinde veya hareket sırasında gösterim, güvenlik girişinde bir algılama gerçekleştiriliyorken. |
| C7 | Engel algılayıcı güvenlik modunda algllama gerçekleştiriliyor |  |
| C8 | Programlanabilir güvenlikte algılama gerçekleştiriliyor | Gösterim, güvenlik girişinde algılama gerçekleşşirildiği sürece ekranda kalır. |

## Program kodlarının gösterilmesi

| Kod | Tanım | Yorumlar |
| :---: | :---: | :---: |
| H0 | Ayar bekleme | 2 saniye boyunca "SET" tuşuna basılması otomatik öğretme modunu başlatır. |
| Hc1 | Ayar bekleme + 9,6 V besleme | 9,6 V'luk yedek aküde çalışma sırasında gösterim |
| Hu1 | Ayar bekleme + 24 V besleme | 24 V'luk yedek aküde veya güneş pili ile çalışma sırasında gösterim |
| H1 | Otomatik öğretme işleminin başlamasını bekleme | "OK" tuşuna basılması, otomatik öğretme çevrimini başlatmayı sağlar. <br> "+" veya "-" tuşlarına basılması zorunlu çalışmada motor kumandasını sağlar. |
| H2 | Otomatik öğretme modu - açma gerçekleştriiliyor |  |
| H4 | Otomatik öğretme modu - kapama gerçekleştiriliyor |  |
| F0 | Tamamen açık konumda çalışma için uzaktan kumandanın hafızaya alınmasını bekleme | Uzaktan kumandanın bir tuşuna basılması, bu tuşun motoru tamamen açma kumandası haline gelmesini sağlar. "PROG" üzerine yeniden basılması, "yaya için açmada çalışma için uzaktan kumandanın hafızaya alınmasını bekleme: F1" moduna geçiși sağlar. |
| F1 | Yaya için açmada çalışma için uzaktan kumandanın hafizaya alınmasını bekleme | Uzaktan kumandanın bir tuşuna basıIması, bu tuşun motoru yaya için açma kumandası haline gelmesini sağlar. "PROG" üzerine yeniden basılması "harici aydınlatma kumandasını hafızaya almayı bekleme: F2". |
| F2 | Harici aydınlatma kumandası için uzaktan kumandanın hafizaya almasını bekleme | Uzaktan kumanda tuşuna basılması, bu tuşun harici aydınlatma kumandasına atamasını sağlar. "PROG" üzerine yeniden basılması, "yardımcı çıkış kumandasını hafızaya almayı bekleme: F3" moduna geçilmesini sağlar. |
| F3 | Yardımcı çıkış kumandası için uzaktan kumandanın hafizaya almasını bekleme | Uzaktan kumanda tuşuna basıIması, bu tuşun harici aydınlatma kumandasına atamasını sağlar. <br> "PROG" üzerine yeniden basılması "tamamen açık konumunda çalışma için uzaktan kumandanın hafızaya alınmasını bekleme: F0" moduna geçilmesini sağlar. |

Hata ve arıza kodlarının gösterilmesi

| Kod | Tanım | Yorumlar | Ne yapmalı ? |
| :---: | :---: | :---: | :---: |
| E1 | Ünite güvenliği otomatik test arızası | Ünitelerin otomatik testi memnun edici değil. | "P07" nin doğru parametrelendiğini kontrol ediniz. Ünitelerin kablolarını kontrol ediniz. |
| E2 | Programlanabilir güvenlik otomatik test arızası | Programlanabilir güvenlik girişi otomatik testi memnun edici değil. | "P09" un doğru parametrelendiğini kontrol ediniz. Programlanabilir güvenlik girişinin kablolarını kontrol ediniz. |
| E3 | Engel algılayıcı otomatik test arızası | Engel algılayıcının otomatik testi memnun edici değil. | "P08" un doğru parametrelendiğini kontrol ediniz. Engel algılayıcı kablo demetini kontrol ediniz. |
| E4 | Açma sırasında engel algılama |  |  |
| E5 | Kapama sırasında engel algılama |  |  |
| E6 | Ünite güvenliği arızası |  | Hiçbir engelin ünitelerin veya engel algılayıcısının algılamasına yol açmadığını |
| E7 | Engel algılayıcı güvenlik arızası |  | kontrol ediniz. |
| E8 | Programlanabilir güvenlik arızası | Güvenlik girişi üzerinde algilama 3 dakikadan uzun süre gerçekleştiriliyor. | Güvenlik girişine bağlanmış tertibata göre "P07", "P08" veya "P09"un doğru parametrelendiğini kontrol ediniz. <br> Güvenlik tertibatlarııın kablo demetini kontrol ediniz. <br> Fotoselli üniteler durumunda bunların doğru hizalandığını kontrol ediniz. |
| E10 | Motor kısa devre güvenliği |  | Motor kablo tesisatını kontrol ediniz. |
| E11 | 24V beslemesi kısa-devre güvenliği | Girişlerin/çıkışların kısa devre koruması: 21-26 arasındaki uçlara bağlanmış olan yan birimlerin ve sistemlerin (turuncu flaşör, fotosel üniteleri (BUS bağlantılı olanlar hariç), kodlama klavyesi, engel algılayıcı) çalışmaması. | Kablo tesisatını kontrol ediniz ve ardından 10 saniye süreyle şebeke beslemesini kesiniz. <br> Hatırlatma: maksimum aksesuar güç tüketimi $=1,2 \mathrm{~A}$ |
| E12 | Donanım arızası | Auto-tests hardware yeterli değil | Yeniden başlatınız. Arıza devam ederse, Somfy ile irtibata geçiniz. |
| E13 | Aksesuar beslemesi arızası | Aksesuar beslemesi, bir aşırı yüklemenin ardından kesildi (aşırı tüketim) | Hatırlatma: maksimum aksesuar güç tüketimi $=1,2 \mathrm{~A}$ Bağlanmış olan aksesuarların tüketimini kontrol ediniz. |
| E15 | Yedek akü ile beslenen motora ilk defa güç verilmesinde arıza |  | Yedek aküyü sökünüz ve motora ilk defa güç verilmesi sırasında elektrik beslemesine bağlayınız. |

Diğer tüm hatalar ve arızalar için Somfy ile temas kurunuz.

## Hafızaya alınmış verilere erişim

Hafızaya alınmış verilere erişmek için "Ud" parametresini seçiniz ardından "OK" üzerine basınız.

| Veriler | Tanım |  |
| :--- | :--- | :--- |
| U0 - U1 | Tamamen açma çevrim | global [Yüzlerce mil - onlarca mil - binlerce] [yüzlük - onluk - birimler] |
| U2 - U3 | sayacı | son otomatik öğretmeden itibaren [Yüzlerce mil - onlarca mil - binlerce] [yüzlük - onluk - birimler] |
| U6 - U7 | Engel algılama ile çevrim | global [Yüzlerce mil - onlarca mil - binlerce] [yüzlük - onluk - birimler] |
| U8 - U9 | sayacı | son otomatik öğretmeden itibaren [Yüzlerce mil - onlarca mil - binlerce] [yüzlük - onluk - birimler] |
| U12 - U13 | Yaya için açma çevrim sayacı |  |
| U14 - U15 | Yeniden ayarlama hareket sayacı |  |
| U20 | Tamamen açma kumandası üzerinde hafızaya alınan uzaktan kumanda sayısı |  |
| U21 | Yaya için açma kumandası üzerinde hafızaya alınan uzaktan kumanda sayısı |  |
| U22 | Harici aydınlatma kumandası üzerinde hafızaya alınan uzaktan kumanda sayısı |  |
| U23 | Yardımcı çıkış kumandası üzerinde hafızaya alınan uzaktan kumanda sayısı |  |
| d0 - d9 | Son 10 arızanın tarihçesi (d0 en yeniler - d9 en eskiler) |  |
| dd | Arıza tarihçesinin silinmesi: 7 saniye boyunca "OK" üzerine basınız. |  |

## TEKNIK ÖZELLIKLER

| GENEL ÖZELLİKLER |  |
| :---: | :---: |
| Şebeke beslemesi | $230 \mathrm{~V}-50 \mathrm{~Hz}$ |
| Maksimum tüketilen güç | 600 W (500 W harici aydınlatma ile) |
| Programlama ara yüzü | 7 buton - 3 karakterli LCD ekran |
| İklimsel kullanım şartları | $-20^{\circ} \mathrm{C} /+60^{\circ} \mathrm{C}$ - IP 44 |
| Somfy radyo frekansı | RTS 433,42 MHz |
| Hafızaya alınabilecek kanal sayısı | 40 |
| BAĞLANTILAR |  |
| Programlanabilir güvenlik girişi $\begin{array}{r}\text { Uyumluluk } \\ \text { tipi }\end{array}$ | Kuru kontak: NC <br> Fotoselli üniteler TX/RX - Bus Üniteleri - Reflex ünitesi - Engel algılayıcı kuru kontak çıkışı |
| Kablo kumanda girişi | Kuru kontak: NO |
| Harici aydınlatma çıkışı | 230 V - 500 W |
| Turuncu flaşör çıkışı | Entegre yanıp sönme yönetimiyle $24 \mathrm{~V}-15 \mathrm{~W}$ |
| Kumandalı 24 V besleme çıkışı | Evet: TX/RX fotoselli ünitelerin olası otomatik testi için |
| Test çıkışı güvenlik girişi | Evet: reflex ünitesi veya engel algılayıcısı olası otomatik testi için |
| Aksesuar besleme çıkışı | 24 V - 1,2 A maks. |
| Harici anten girişi | Evet: RTS anten uyumu (Referans 2400472) |
| Yedek akü girişi Kullanım süresi | Evet: 9,6V (Ref. 9001001) ve 24V (Ref. 9016732) akü gruplarıyla uyumlu 24 h; kapıya göre 5-10 çevrim <br> Şarj süresi : 48 h |
| ÇALIŞMA |  |
| Zorunlu çalışma modu | Motor kumanda butonuna basıldığında |
| Harici aydınlatmanın bağımsız kumanda edilmesi | Evet |
| Aydınlatma zamanlaması (hareketten sonra) | Programlanabilir: 0 sn - 600 sn |
| Otomatik kapama modu | Evet: 0 ile 255 dk . arasında programlanabilir yeniden kapama zamanlaması |
| Turuncu flaşör uyarısı | Programlanabilir: uyarısız veya uyarilı (sabit süre 2 s ) |
| Güvenlik girişinin çalışması Kapamada Açmadan Önce (ADMAP) | Programlanabilir: durma - kısmi yeniden açılma - tamamen yeniden açılma Programlanabilir: etkisiz veya reddedilen hareket |
| Kısmi açma kumandası | Evet |
| Kademeli çalı̧̧ma | Evet |
| Açılma hızı | Programlanabilir: 10 olası değer |
| Kapama hızı | Programlanabilir: 10 olası değer |
| Kapamada birleşme hızı | Programlanabilir: 5 olası değer |
| Teşhis | Verilerin kaydedilmesi ve kontrol edilmesi: çevrim sayacı, engel algılayıcısı ile çevrim sayacı, hafızaya alınmış radyo kanalı sayısı, kaydedilen son 10 arızanın tarihçesi |


| عملكرد | اطلاعات |
| :---: | :---: |
|  | U1 U0 |
|  | U3 تا U2 |
|  | U7 تا U6 |
| \|تشخيص مانع | U9 تا U8 |
|  | U13 U12 |
|  | U15 U14 |
| تعغاد ريموت كتنرلهاها | U20 |
| تعداد ريموت كنترل | U21 |
|  | U22 |
|  | U23 |
|  | d9 تا d0 |
| حذف تاريخجه خطاها: "OK" را با بها | dd |



| $230 \mathrm{~V}-50 \mathrm{~Hz}$ | مشخرّ |  |
| :---: | :---: | :---: |
|  |  | ولتازٌ ورودى |
| (500 W با جراغ هجز) 600 W |  | حداكثر توان مصرفى |
| 7 دكمهاى - صفحه نمايشكر LCD |  | رابط برنامه ريزى |
| $-20^{\circ} \mathrm{C} /+60^{\circ} \mathrm{C}-\mathrm{IP} 44$ |  | شُرايط آب و هو ايّى اسِّفتفاده |
| RTS 433,42 MHz |  | فركانس راديويى سامفى |
| 40 |  | تُعاد كانـلههاى قابل ثبت شدن در در حافظه |
| اتصالات |  |  |
| اتصال خشكا: NF <br> سلول هاى فتو الكتريك TX/RX - سلول هاى باس - سلول رفلكس - حسگر لبه خروجي اتصـل خثك | انطباقع\| | ورودى ايمنى قابل برنامه ريزى |
| NO :اتصال خثك |  | ورودى كتّرل دارایى سيم كثى |
|  |  | خروجى جراغّ مجزا |
| 15 W - 24 V |  | خروجى جراغ |
| بلى: براي تست خودكار |  | خروجي تغذيه 24 هدايت شدره |
| بلى: براي تست خودكار موكن سلول رفلكس يا |  | خروجى تست |
| 1,2 A - 24 V |  | خروجى تغذيه تجهيز ات جات جانبى |
| بلى: منطبق با آنتن RTS (شماره فنى |  | ورودى آنتن مجز |
| بلى: ساز كار با بسته باترى 9,6V (شماره فنى 24 <br>  | كاركرد | ورودى باتزى اضطر ارى |
| عمكرد |  |  |
| با فشار مداوم برروى دكمه كنترل موتور |  | حالت حركت اجبارى |
| بلى |  |  |
| قابل برنامه ريزى: از 0 ثانيه تا 6 تا 600 ثانيه |  | زمان بندى روشنايى (بعد از حركت) |
|  |  |  |
|  |  | اخطار قبلى چֶر اغ نارنجى |
|  قابل برنامه ريزى: بدون تأثير يا حركت قبول نشدن | در هنگام بسته شدن قبل از باز شدن (ADMAP) | عمكرد ورودى ايهنى |
| بلى |  | كنترل باز شدن جزئى |
| بلى |  | بها راه افتادن تاند |
| قابل برنامه ريزى: 10 مقدار مـكن |  | سرعت بر باز شدن |
| قابل برنامه ريزى: 10 مقدار 10 مديزن |  | سر عت برّ بتّه شِن |
| قابل برنامه ريزى: 5 مقدار مكّن |  | سر عت رسيدن به انتهاى مسير در زمان بستّه شدن |
| ذخيره سازی و رجو ع به اطلاعات: شمارشكر سيكلها، شمارشگر سيكلها با تشخيص مانع، تُعداد كانالهاى ثبت شده در حافظه، تاريخجه 10 خطاى ذخيره شده |  | عيبابابى |


| شرح | عملكرد | ك |
| :---: | :---: | :---: |
|  | منتظر فرمان | C1 |
|  | باز شدن درب در حر حال اجرا | C2 |
| زمان بندى بسته شدن اتوماتيّك P02، P04 با P05 در حال اجرا است. | منتظر بستّه شدن مجرد در درب | C3 |
|  | بسته شدن درب در دا حال اجرا | C4 |
|  |  | C6 |
| نمايش هنگام درخواست يك حركت يا در هنگام حركت، وقتى كه ورودى ايمنى فعالل است. |  | C7 |
| مادامى كه ورودى ايمني فعال است نمايشكر روشن مىمانّ. |  | C8 |
|  |  | C9 |
|  | تغذيه مجدد جريان در حال إلرا | C12 |
| نمايش هنكام اجراى تست خودكار تجهيزا |  | C13 |
| نشان مىدهد كهه ورودى كتنترل داراى سيم كثى به صورت دايمى فعال است (سوئيّع بستّه). در نتيجه فرمانهاى ارسالى از طرف ريموت كنترل هاى راديويى غير فعال هستنتد. | ورودى كنترل دار ایى سيم كشى باز شدن كامل دائمى | C14 |
|  ريموت كنترلههاى راديويى غير فعال هستنتـ. | ورودى كنترل داراى سيم كثى باز شدن عبور عابر پياده <br> دانئمى | C15 |
|  | برناملريزى | C16 |
| 9,6 V V | 9,6 V F 7 | Cc1 |
|  | 24 V تغ̇يه | Cu1 |

#  

| شرح | عمكرد | ك |
| :---: | :---: | :---: |
|  | منتظر تنظيم | H0 |
|  | 9,6 V V | Hc1 |
|  | 24 V ونتظر تنظيم + تغذيه | Hu1 |
|  فشار برروى دكمههاى "+" يا "-" امكان كنترل موتور را در حالت حركت اجبارى فر اهم مىكند. | منتظر اجراى برنامه ريزى خودكار | H1 |
|  |  | H2 |
|  | اجرا الت برنامه ريزى خودكار - بسته شدن در در حال | H4 |
|  فشّار برروي دكمه "PROG" امكان كذر به حالت "انتظار ثبت عملكرد باز شدن درب عابر يبياده در حافظه ريموت كتنترل را فراهم .ميكن: F1". | منتظر ثبت ريموت كنـر كنترل در حافظه براى عملكرد <br> باز شدن كامل درب | F0 |
|  فشار ديكر برروى "PROG" امكان كذر به حالت "انتظار ثبت در حافظه كتنرل جر اغْ مجزا را فر اهم میىكند: F2". | منتظر ثبت ريموت كنترل در حافظه براى عملكرد باز شدن درب عابر پياده | F1 |
|  فثشار ديگى برروى "PROG" امكان كذر به حالت "انتظار ثبت در حافظه كتنرل خروجى اضطر ارى را فر اهم مىكند: F3". | منتظر ثجّ | F2 |
|  فمكار برروي دكمه "FO". "PROG" امكان كذر به حالت "انتظار ثبت عمكرد باز شدن كامل درب در حافظه ريموت كنترل را فراهم | خروجظى ثكتى ريموت كنترل در حافظه بر ای كنترل | F3 |

نمـايش كدهاى خطا و ايرادات

| جهd بايد كرد؟ | شرح | عملكرد | ك |
| :---: | :---: | :---: | :---: |
| صحت تظيّ بإِامترا "P07" را بررسى كنيد. كابلكثى سلولها را كتنزل كنيد. | تست خودكار سلولها رضايت بخش نيست. | \|ايراد تست خودكار ايمنى سلول | E1 |
|  |  | \|ايراد تست خودكار ايمنى قابل برنامه ريزى | E2 |
| صحت تظي پار امتر "P08" را بررسى كنيّا كابلكثى حسكر لبه را بررسى كنيد. | تست خودكار لبه حسكر قابل قبول نيست. | \|ايراد تست خودكار حسگر لبه | E3 |
|  |  | تتخيص مانع در باز شدن | E4 |
|  |  |  | E5 |
|  |  | \|ايراد ايمنى سلول | E6 |
| صحيح بودن تنظيم پارامتر هاى "P07"، "P08" با "P09" را برحبّ تجهيز ات متصل به |  | \|ايراد ايمنى حسكّى لبها | E7 |
| ورودي ايمني بررسى كينيا. <br>  | تثشيص در حال اجرا برروى ورودى ايمنى از حدود「 | \|اير اد ايمنى قابل برنامه ريزى | E8 |
| كابلكثى موتور را برا برسى كنيّ. |  | \|يمنى اتصـال كوتاه موتور | E10 |
|  1,2 A = يادآورى: حداكثر مصرف تجهيزات جانبى | محافظت اتصال كوتاه ورودىىها/خروجىها : عدم كاركرد محصول و تجهيزات جانبي متصل <br>  <br> فتو الكتريك (به جز باس)، صفحه كليد كددار، ، <br> حسكر لبه) | 24V ايمنى اتصال كوتاه تغذيه | E11 |
| فرمان حركت درب را اجرا كنيد. <br>  | تستهاى خودكار سخت افزار رضايت بخش نيستند | \|ايراد سخت افزار | E12 |
| 1,2 A = يادأورى: حداكثر مصرف تجهيزات جانبى <br>  | تغذيه تجهيزات جانبى به دنبال تحمل بار زياد قطع شده است (مصرف بيش از حد) | \|ايراد تغذيه تجهيزات جانبى | E13 |
| اتصال باترى اضطرارى را جدا كنيد و موتور را برای اولين برق رسانى به برق شهر وصل كنيد. |  | ايراد اولين برق رسانى موتور تغذيه شده با باتزى اضطرارى | E15 |

كبى كردن عملكرد يك ريموت كنترل 3 دكمهاي روى يك ريموت كنترل 3 دكمهامي جديد:

كجيى كردن عملكرد يكك ريموت كنترل Keygo RTS روى دكمه ريموت كنترل 2 يا 4


A
B

## حذف ريموت كنترلها و كليه تنظيمات از حافطه



حذف كليه تنظيمـات
باعثٌ حذف برنامه ريزى خودكار و باز گكثت به مقادير يشٌ فرض كليه هار امتر ها ممشود.


## فعال كردن دكمـهاهاى برنـامـه ريزى

به منظور تضمين ايمنى استفاده كننده، صفحه كليد بايد الز اماً غير فعل باشد. امكان غيرفعال كردن برنامه ريزىها را فر اهم مىكند (تنظيم انتهاى حركتهاه، برنامه ريزى خودكار ، تنظيم پار امتر ها) وقتى دكمههاى برنامه ريزى غيرفعال شده باشند، يك نقطه بعد از اولين رقم ديجيتالى نمايش داده ممشود. دكمههاى "SET"؛ "+"؛ "-" را فشـار دهيد.
ـ فشـار دادن بايد از دكمه "SET" شرو ع شو شود.
ـ فشار دادن همزمان دكمههاى "+" و "-" ظرف دو ثانيه بعد صورت گيرد.
بر ای دسترسى دوباره به برنامه ريزى، همين فر آيند را تكرار كنيد.


## برنـامـه ريزى ريموت كنترلها

ثبت يك ريموت كنترل 2 يا 4 دكمه در حافظّه از از طريق رابط برنـامه ريزى
 انجام اين فر آيند برروى كانالى كه قبلاً در حافظه ثبت شده است، باعث حذف آن مىشود. نمايشكر "dEL" را نمايش مىدهد. فرمان باز شدن كامل


فرمان باز شدن عبور عابر بياده


كنترل روشنايى


كنترل خروجى كمكى (P15 = 4,5 يا 6)



[1]. دكمه "PROG" روى جعبه را (2 s) فشار دهيد نمايشگر "F0" را نمايش مىدهد.
تنكر: فشار مجدد برروى "PROG" امكان ثبت عملكرد بعدى را در حافظه فر اهم [2]. دكمه "PROG" در پشت ريموت كنترل ّ دكمهاى را بر ای ذخيره كردن

عملكرد فشثار دهيب. نمايشگر "Add" را نمايش مىدهد.

عملكرد دكمههاى يك ريموت كنترل 3 دكمهاي

| $\wedge$ | my | $v$ |  |
| :---: | :---: | :---: | :---: |
| بستّه شدن كامل | توقف | باز شُدن كامل | F0 |
| بستّه شدن كامل | در صورت بسته بودن درب ¢ باز شدن عبور عابر بیاده در غبر اين صورت $\leqslant$ توقف | باز شدن كامل | F1 |
| روشنايى OFF |  | ON روشنايى | F2 |
| OFF خروجى ككى | - | ON خروجى كهى | F3 |


| شرح | تنظيم (نجام | مقدار (بّر رنگ = بيش فرض) | عملكرد | كد |
| :---: | :---: | :---: | :---: | :---: |
| 0: خروجى كمكى در نظر كرفتّه نشده است. <br> 1: در صورتى كه درب بسته باشثد نشانگر درب خرب خاموش است، اگر درب در حال حركت باثند، جشمك <br> میزند و اگر درب باز باثشد روشن است. <br> 2: خروجى، در ابتداى حركت، هنگام حركت و در انتهاى حركت فعال است، سپس در پايان زمان <br> بندى برنامه ريزى شده بإرامتر "P16" غير فعال ممیود. <br> 3: فشار روى اتصـال در ابتداى حركت. <br> 4: هر فشار برروى دكمه ثبت شده در حافظه ابزار كتترل راديويى عملكردهاى زير را به دنبال دارد: <br> ..OFF ،ON ،OFF ،ON <br> 5 : فشار روى اتصال با فشار برروى يك دكمه ثبت شده در حافظه ابزار كنترل راديويى. <br>  <br> غيرفعال در پاییان مدت زمان بندى برنامه ريزى شده به هار امتر "P16". |  | 0: 2: اتوماتيك: دو حالته زمان بندى شده 3: اتوماتيك: فشارى <br> 4: هدايت شده: دوحالته (ON-OFF) <br> 5: هدايت شده: فشارى <br> 6: هدايت شده: دو حالتّه زمان بندى شده | خروجي ككى | P15 |
|  |  | $0 \text { 6 تا } 60 \text { (مقدان بندى) } 60 \text { ثانيه = مقدار }$ | زمان بندى خروجي ككى | P16 |
|  |  | $\text { 10: 10: كيشترين سرن سر عت: } 5 \text { : }$ | \|سر عت در زمان بسته شدن | P19 |
|  |  |  | سر عت در زمان باز شدن | P20 |
|  |  | 1: كوتاه ترين محدوده كاهش سر عت در <br> 5: بلنتنرين محدوده كاهش سر عت <br> مقارار بيش فرض: 1 | محدوده كاهش سر عت در بسته شدن | P21 |
|  |  | 1: كوتاه ترين محدوده كاهش سر عت در <br> 5: بلنتنترين محدوده كاهش سر عت مقّار بيش فرض: 1 | باز شدون كاهش سر عت در | P22 |
| پپس از اتمام نصب، حتماً برسى كنيد كه محدود كنتده قـرت مطابق با يپيوست A استاندارد EN12 453 <br> اكر كشتناور خيلى ضعيف باشد، خطر تشخيص نابهجاى مانع وجود دارد. \|اگر گثتناور خيلى بالا باشند، احتمال عدم تطابق نصب با اصول استاندارد وجود دارد. |  |  | محدويت كثنتار بسته شدن | P25 |
|  |  |  | محدديت كشتناور باز | P26 |
|  |  |  | \|مدن | P27 |
|  |  |  | شدنوديت گشتناور در باز | P28 |
|  |  |  | ميزانع حساسيت تشخيص | P33 |
| 0: وروددى پایه 9 = سيكل عبور عابر پپاده، ورودی پایه 11 = سيكل كامل 1: ورودى هاییه 9 = فقط باز شدن، ورودى پایهـ 11 = فقط بسته شدن |  | 0: با حالت سيكل كامل - سيكل عبور عابر 1: حالت باز شدن - بسته شدن | ورودىیهاى كنترل داراى <br> سيم كثى | P37 |
|  |  | 1: كـترين سرعت <br> 4: بيشترين سرعت: <br> مقّار بيش فرض: 2 | سر عت رسيدن به انتهاى مسير در زمان بسته شدن | P40 |
|  |  | 1: كمترين سرعت <br> 4: بيشترين سرعت: <br> مقار بيششفرض:2 | سر عت رسيدن به انتهاى مسير در زمان باز شدن | P41 |


| شرح | تنظيم انجام | مقدار (بّر رنـع = بیش فرض) | عملكرد | كد |
| :---: | :---: | :---: | :---: | :---: |
|  |  | 0: مشابه حالت عملكرد سيكل كامل است | \|عابر پياده عمكرد سيكل عبور | P03 |
| عملكرد در حالت بسته شدن اتوماتيكى فقط وقتى ميسر است كه سلول هاى <br>  اكر مقار P01 بانشد، بسته شدن درب بعد از فرمان باز شدن درب عابر بهياده، به صورت انوماتيك انجام مىشود. <br>  بندى كوتاه) يا با بار امتر "P05" (مدت زمان بندى زياد) برنامه ريزى شود. <br> حالت عملكرد P03 2 از راه دور يك محفظه, ساز كار TaHoma |  | 2: با بسته شدن اتوماتيك |  |  |
| اكر مقدار 0 انتخاب شود، بسته شدن اتوماتيك درب لحظهاى است. |  | $\text { 2: } 0 \text { تا } 20 \text { ثانيندى) } 10 \text { (مقار } 10 \text { ثانيه = مقدار زمان }$ | زمان بندى كوتاه بسته شدن عانوماتياك در سيكل عبيان | P04 |
| \|اگر مدت زمان بندى كوتاه بسته شدن اتوماتيك سيكل عبور عابر هياده است، مقلار 0 بايد انتخاب شود. |  | $0 \text { 0: } 0 \text { نا } 99 \text { (مقدار X } 0 \text { د دقيقه = مقار زمان }$ | زمان بندى طو لانى بسته شدن اتوماتيك در سيكل عبور عابر يياده | P05 |
| : حداقل مقدار باز شدن عبور عابر پباده <br> 9: حداكثر مقدار باز شدن عبور عابر پياده (حدود \% 80 حركت كامل درب) |  | $1 \text { 1 تا } 80 \text { سانتيمتر }$ |  | P06 |
| 0: وروددى ايمنى در نظر كرفته نشده استـ. <br> 1 : تجهيزات ايمني بـون تست خودكار هستند، بررسى عملكرد صحيح تجهيزات در هر 6 ماه يك بار <br> الز امى است. <br> 2: تست، خودكار دستگاه در هر سيكل عملكرد توسط خروجى <br> كاربرد سلول رفلكس با تست خودكار انجام مىشود. <br> 3: تست خودكار دستگاه در هرسيكل عمكرد با سوئيجّ تغذيه خروجى تغذيه سلولها (پايههاى 21 و 22) <br> انجام مىشود. <br> 4: كاربرد سلولهاه باس |  | 0: غيرفعال 1: فعال <br> 2: تست بال با تست خودكار توسط خروجى <br> 3: فغالِ با تست خودكار توسط سوئيج <br> تغذيه <br> 4: سلولههاى باس | ورودى ايمنى سلولها | P07 |
|  |  | $\text { 1: } 1 \text { : فيال فبر تعال تست خودكار }$ | ورودى ايمني لبه حسىر | P08 |
| 0: ورودى ايمنى در نظر كرفته نشده است. 1: تجهيز ات ايمني بدون تست خودكار 2: تست خودكار دستگاه در هر سيكل عملكرد توسط خروجى تست انجام مىشود. 3: تست خودكار دسنگاه در هرسيكل عملكرد با سوئيج تتذيه خروجى تغذيه سلولها (پايدهاى 21 و 22) انجام مىشود. |  |  | ريزى وردى ايمنى قابل برنامه | P09 |
| 0: ورودىى ايمنى قابل برنامه ريزى فقط در بسته شدن فعال است. <br>  <br> 2: وروددى ايمنى قابل برنامه ريزى فقط در بسته شُدن فعال است و اگر فعال باشد، باز شدن درب امكان پذيرِ نيست. <br>  نمىتو انو دند داشته بانثد. |  |  | ريزى - علكرد قابل برنامه | P10 |
| 0: كاربرد توقف اضطر ارى، در صورتى كه 3=P10 باشثد اجبارى استد <br>  1: براى كاربرد حسگر لبه نوصيه شده است <br> 2: برای كاربرد سلول توصيه شده است |  |  | ريزى - عطكىرد قابل برنامه | P11 |
|  |  |  | \|اخطار قبلى چراغ نارنجى | P12 |
| 0: خروجى روشنايى محوطه در نظر گرفتّه نشده است. 1: ه: هايت روشنايى محوطه توسط ريموت كنترل انجام مىشود. 2: وقتى درب در حالت توقف است، جر اغ روشنابي محوطه با يك ريموت كنترل هدايت میشود <br>  <br>  P13=2 براى عملكرد در حالت اتوماتيك اجبارى است. |  |  | خروجى روشنايى محوطه | P13 |
| \|اكر مقدار 0 انتخاب شده است، روشنا |  | $0 \text { 6 } 0 \text { تا } 60 \text { (مقدار } 60 \text { ثانيه بندى) } 10 \text { ثانيه = مقدار }$ | زمان بندى روشنايى محوطه | P14 |

مرور در فهرست بֶار امترّها

| براى... | فشّار برروى |
| :---: | :---: |
| ورود و خروج از تنظي هار امترها |  |
| مرور در فهرست پֶار امنر ها و كدها: <br>  . فشثار مداوم = نمايش سريع پار امتر ها |  |
| تأييدكنيد: <br> . . مقدار يك پپار امتر | (O) |
| اضافه كردن/كم كردن مقدار يك پپار امتر <br>  . فشار ممتّا= نمايش سريع پـار امتر ها |  |

نـمـايش مقّادير پـار امتر هـا
 اكر نمايش جپشمك زن است، مقار نمايش داده شده مقار قابل انتخاب برای اين پار امتر است.

مفهوم پیار امتّر هاى مختلف

| شرح | تنظيم انجام | مقار (بّر رنـى = بیپش فرض) | عمكرد | كد |
| :---: | :---: | :---: | :---: | :---: |
| هر فشار برروى دكمه ريموت كنترل باعث حركت موتور (موقعيت اوليه: درب بسته) برحسب سيكل <br>  |  | 0: ترتيبى | حالت عملكرد سيكل كامل | P01 |
| در حالت ترتيبى با زمان بندى بسته شدن اتوماتيكـ: <br>  "P02" <br> - فشار برروى دكمه ريموت كنترل، حركتى كه در حال انجام است و زمان بنذى بسته شدن را دجار وقفه مىكند (درب باز مىماند). <br> عملكرد در حالت بسته شدن اتوماتّيكـ فقط وقتى ميسر است كه سلولهاى فتتو الكتريك نصب شده باثشند. يعنى P07 = 1 نا 4. |  | 1: ترتيبى + زمان بندى بسته شدن |  |  |
| در حالت نيمه اتوماتيك: - فشار برروى دكمه ريموت كتترل هنگام باز شدن بدون تأثيْر است، - فشار برروى دكمه ريموت كنترل هنگام بسته شدن باعث باز شدن مجدد درب مىشود، |  | 2: نيمه انوماتيك |  |  |
| در حالت بسته شدن اتوماتيكـ: <br>  <br> "P02" به صورت اتوماتيك انجام مىشودن، <br> - فشار برروى دكمه ريموت كنترل هنگام بام باز شدن بدون تأثّبر است، <br> - فشثار برروى دكمه ريموت كنترل هنگام بسته شدن باعث باز شار شدن مجدد <br> درب میشود، <br> - فشار برروى دكمه ريموت كنترل هنگام زمان بندى بسته شدن زمان بندى <br> را انجام مىدهد (درب از ابتداى زمان بنذى جديد بسته مىشود). <br>  <br>  <br> عملكرد در حالت بسته شدن اتوماتيكـ فقط وقتى ميسر است كه سلولهاى فتتو الكتريك نصب شده <br> باثشند. <br> يعنى P07 = 1 نا 4 تا <br> اين حالت هاى عملكرد |  | 3: انوماتيك |  |  |
| پي از باز شدن درب، عبور از جلوى سلولها (ايمني بسته شدن) باعث بسته شدن درب پس از زمان بندى كوتاه مىششود (ري 2 ثابت). <br> اگر عبور از جلوى سلولها انجام نشود، بسته شدن درب بپ از از زمان بندى بستّه شدن برنامه ريزى شده در پإرامتر "P02" به صورتٌ انوماتيك انجام <br>  نمىشود. فقط وقتى مانع برداشته شود، درب بسته مىشود. <br> هر اه با با هدايت از راه دور يك محفظه ناساز گار TaHoma |  | 4: اتوماتيك + متوقف كردن سلول |  |  |
| فشار طو لانى دكمهها (سيمى) - كنترل درب توسط فشار مـتند برروى كنترل سيمى انجام مىشود، - كنترلهای راديويى غير فعال هستنذ. |  | 5: فشار طو لانى دكمهها (دارای سيم كشى) |  |  |
| \|اكر مقدار 0 انتخاب شود، برته شدن انون انوماتيك درب لحظهاى است. |  | 0 تا 30 (مقدار 10 ثانتيه = مقدار زمان <br> 2: 20 ثانيه | زمان بندى بسته شدن اتوماتيكـ در عمكرد كامل | P02 |

3


2
[P77 $=2$



| 죽 |  |
| :---: | :---: |
| 1 | 23 |
| 2 | 24 |
| 3 | 16 |
| 4 | 20 |
| 5 | 19 |

4


6
POB=2

|  |  |
| :---: | :---: |
|  |  |
| $K$ | 24 |
| $M$ | 23 |
| L | 16 |
| G | 18 |
| $J$ | 17 |



G $\qquad$


7



## مشخخصات تّجهيزات مختلف

سنول هاى فتو الكتريك (شكل 1)
امكان ايجاد سه نوع اتصال وجن ودي دارد:


امكان انجام تست خودكار عملكرد سلولهانى فتو الكتريك را در هر هر حركت درب فر اهم مى آورد.
 (BUS :C

- هدايت از راه دور دستگًاه (ببون وضوح ديا استفاده كنتده)،

ـ فعال بولن بسته شدن اتوماتيك ( ( ( 1، P01، 3 يا 4).

سلولهاى فتو الكتريك رفكلكس (شكل 2)

- باون تست خودكار: برنامه ريزى هار امتر " 1 = "P07"
- با تست خودكار: برنامه ريزى پبار امتر "P07" = 2 "


نصب سلولهاى فتوالكتريك همراه با تست خودكار (Tahoma براى كنترل سيستم اتوماسبيون (جبارى است.

جرَاغ نارنجى (شكل 3)
بإّرامتر "P12" را بر حسب حالت عملكرد مورد نظر برنامه ريزى كنيا: - بدون اخطار قبلى قبل از حركت درب: "P12" = 0 " 0 "

كابل آنتن را به اپايههاى 7 (هسته) و 8 (دسته سيم) وصل كنيّ.
صفحه كليد كد داراى سيككثى (شكل 4)
در حالت تغذيه خورشبيى عمل نمىكنـ.
آنتن (شكل 5)
حسگر لبه (شكل 6)
در حالت تغذيه خورشبي عمى عمل نمىكنـ.
فعال فقط در بستّه شدن (برای حسگَر لبه فعال در باز شدن، از ورودى ايمنى قابل برنامه ريزى استفاده كنيد و پار امتر "P10" = 1 را برنامه ريزى نماييد).

امكان انجام تست خودكار عملكرد حسگر لبه را در هر هر حركت درب فر اهر اهم میى آورد.

در صورت حنف حسگر لبه، ايجاد ارتباط بين پاییههاى 17 و18 الزامى است.
باترى 24 (شكل. 7)
[1]. برد كتنترل تغذيه باترى ها را را نصب و پيّج كنيّ.
[2]. باترى ها را نصب كنيد.
[3]. اتصالات را انجام دهير. برای اطلاعات بيشتر، به دفترجه راهناهنما باترى 24V رجوع كنيد.

عملكرد عادى: سر عت اسمى، تجهيّ ات ات جانبى عطكرديى.
كاركرد: 5 سيكل / 24 ساعت
باترى 9,6 (شكل 8)
عملكرد تندريجى: سر عت كم شده و ثابت (بدون كاهش سر عت در انتهاى حركت)، تجهيزات جانبى 24 غيرفعال (هـچنين سلولها). كاركرد: 5 سيكل / 24 ساعت

كيت خوششيدى (شكل 9)
طول كابل اتصال جعبه كنترل به محفظه باترى را تتظيم كنيد، برای اجتتاب از افت ولنازٌ ، بايد كوتامترين حد ممكن باشد.
كابل 5 مترى ارايه شده با كيت خورشيدى.
تأكر: انتهاى سيمهاى يك رنــ را بر براى اجتناب از معكوس شدن قطبها به هم وصل كنيد.
روشنايى محوطه (شكل 10)
برای روشنايى سطح ا، سيم زمين را به اتصال زمين پايه وصل كنيد. تنكر: در صورت جدا شدن، سيم زمين بايد هيشيهُ بلندنتر از فاز و و نول باثشد اتصال چندين جراغْ بدون كنشّن از حد توان كلى 500 امكانبذير است.


| شٌ | اتصالات | مشخصاتجبهترمينال | حبایهها |
| :---: | :---: | :---: | :---: |
| تذكر: اتصال زمين روى بدنه موتور موجود است | 230 V تغذيه | L N | 1 |
|  | خروجى تغذيه اوليه تر انسفورماتور | L $N$ | 3 |
| حداكثر قـرت 500W حفاظت شده توسط فيوز 5A با تأخير | 230 V خروجى روشنايى | N L | 5 |
|  | آنتن |  | 7 |
| قابل برنامه ريزى سيكل عبور عابر پياده / باز شدن(پار امتر P37) قابل برنامه ريزى سيكل كامل / بسته شدن(يار امتر P37 1,24 V) | ورودى كنترل عبور عابر بياده / باز شدن ورودى كنترل كامل / بستّه شدن |  | 9 10 11 |
|  ولتارٌ بسيار پابين ايمن (TBTS) | خروجى اتصـال كهى | عمومى \|تصال | 12 13 |
|  | ورودى ايمنى 3 - قابل برنامه ريزى | عمومى | 14 15 |
|  | خروجى تست ايهنى | \|تصال | 16 |
| سازكار با حسكر لبه فقط اتصال خشك | ورودى ايمنى 2 - حسكر لبه | اتمومى | 17 |
| ساز كار با كَركاه باس (به جدول بِار امتر ها رجوع كنيد) RX استفاده شده براى اتصال سلول <br> در صورتى كه تست خودكار انتخاب نشده باثند، دائمى است، در صورت انتخاب تست خودكار، هدايت شده است | ورودى ايمنى 1 - سلولهها تغذيه ايمنىها | $\begin{gathered} \text { اتصومى } \\ 24 \mathrm{~V} \\ 0 \mathrm{~V} \end{gathered}$ | 19 20 21 22 |
| حداكثر 1,2 A براى مجمو عه تجهيزات جانبى روى تمام خروجى ها | تتذيه 24 تجهيزات جانبى | $\begin{array}{r} 24 \mathrm{~V} \\ 0 \mathrm{~V} \end{array}$ | 23 24 |
|  | 24 V - 15 W خروجى چراغ نارنجى | $\begin{array}{r} 24 \mathrm{~V}-15 \mathrm{~W} \\ 0 \mathrm{~V} \end{array}$ | 25 |
| ساز كار با باترى هاى 9,6V و 24V يا تغذيه خورشيدى <br>  | ورودى تغذيه ولتازٌ | $\begin{array}{r} 9 \mathrm{~V}-24 \mathrm{~V} \\ 0 \mathrm{~V} \end{array}$ | 27 |
|  | انتهاى حركت مونور | $\begin{aligned} & \text { EOS O } \\ & \text { EOS F } \end{aligned}$ | 29 30 31 |
|  | موتور | 1 2 | 32 33 |
|  | ترانسفورماتور | 24VAC | 34 35 |

(1 دسترسىى به حالت برنامه ريزى خودكار، حتى هنگامى كه سيكل برنامه ريزى خودكار انجام شده است و نمايشگر "C1" را نمايش مىدهد، در هر زمـان ميسر است.

برنامه ريزى خودكار مىتواند در صورتى هاى زير دجار وقفه شده باشد:

- فعال شدن يكى از وروددى هاى ايمنى (سلوله هاى فتو الكتريك، غيره.)
-بروز يك اير اد فنى (محافظ حرارتى، غير غيره.)
- فشار روى يكى از دكمههاى ريموت كنترل (الكترونيك موتور ، ريموت كنترل ثبت شده در حافظه، ابزار كنترل كابل كشى شده، غيره.).

در صورت وقفه، نمايشگر "H0" را نمايش مىدهد، موتور به حالت "منتظر تنظيم" مىرود.
 موفق، قبل از استفاده عادى از درب الزامى است است.
هنگام برنامه ريزى خودكار، اگر درب متوقف باشد، فشار برروى "SET" امكان خروج از حالت برنامه ريزى خودكار را فراهم مىآورد.

## تُست عملكرد

عملكرد در باز شدن كامل


عملكرد تثشخيص مانع<br>تشخيص مانع در باز شدن = نوقف + عقب رفتن.<br>تشخيص مانع در بسته شدن = توقف + باز شدن كامل.<br>\section*{عملكرد سلولهاله فتّو الكتريك}

 مانع در برابر سلولهاى درب باز = درب تا قرار گرفتنت در حالت عملكرد با فشار طو لانى دكمهها (تا 3 دقيقه)، هيج گونه حركتى نمىتو اند داشتّه باشند. مانع در برابر سلولها در باز شدن = وضعيت سلولها در نظر كرفته نشده است، درب به حركت خود ادامه مىدهد. تشخيص مانع در بسته شدن = توقف + باز شدن كامل.

عملكرد حسگر لبه (فقط در بستّه شدن)
قعال شدن حسگر لبه در بسته شدن = توقف + باز شدن كامل.
عملكردهاهى خاص
به دفترجه ر اهنماى استفاده مر اجعه كنيد.

ريموت كنترلهاى Keygo RTS را براى عملكرد در بـاز شدن كامل در حافظه ثبت كنيا


برنـامه ريزى خودنكار


- برنامه ريزى حركت درب، بيك مرحلـ الزامى لدر راه اندازیى موتور است.

 يا در آن قرار كيرل. - بـراى توقف اضطرارى در طول بزنامه ريزى خولكار، از ريووت كنتر ثبت شلده در حافظله استفاله كنبي يا يكى از دكهمهاى واسط برنامه ريزى را فشار دهيا.

برنـامه ريزى خودكار را شروع كنيا
[1]. دكمه "SET" را (2 ثانيه) فشّار دهيد.

[2]. براى اجراى برنامه ريزى خودكار "OK" را را فشار دها دهيا.

درب دو سيكل كامل باز شدن، بسته شدن را انجام میدهــ


[1]. موتور را روى پيپجهاى بلند قرار دهيد، آن را فشار دهيبد و سپس به سمت درب هل دهيب.


 دنده شانهاى است، جر خخ دنده نبايد وزن درب را اتحمل كند. [4]. بررسى كنيد كه:

- تمامى مهر ههاى تتظيم با انتهاى موتور در تماس باشند،
- موتور كاملاً تراز باشُد،
- درب به درستى حركت مىكند،
- خلاصى ميان دنده شانهاى - چرخ دنده در طول مسير حركت درب زياد تغيير نكند. [5]. براى تثبيت موتور يك واشر و سپس يك مهره روى هر شبیج بلند نصب كنيا.

نصب زبـانـههاى انتهاى مسير
[1]. درب را به صورت دستى حركت دهيد تا در موقعيت باز قرار كيرد. [2]. يك زبانه را طورى روى دنده شانهاى قرار دهيد كه سوئيج انتهاى مسير موتور را فعال كند. [3]. زبانه را روى دنده شانهاى بییج كنيا.
 برروى دنده شانهاى، مر احل 2 و 3 را تكرار كنيا.

اتصـال بـه برق
سيم فاز (L) را روى پایه 1 موتور وصل كنيد. سيم نول (N) را روى پايه 2 موتور وصل كنيد. سيم زمين را به اتصـال زمين پاياه موتور متصل كنيد. سيم زمين را به اتصـال زمين هابهه موتور متصل كنيب.

سيم زمين بايد هميشه از سيمهاى فاز و نول بلندتر باشد به نحوى كه لـر صورت جبا شدن /تصال آخرين سيم باشثل.
! ترانسفورماتور روى پايههایى 3 و 4 كابل كشى شده|ند. اين اتصال را تغيير ندهيا.

قبل از راه اندازى دستعًاه برق را وصل كنيا.
قبّل از شروع راه اندازى سريع
[1]. تميزى ريل را بررسى كنيد.
[2]. درب را به صورت دستى حركت دهيد تا در موقعيت ميانى قرار كيرد.
موتور را در حالت غير خلاص ڤرار دهيا
[1][. دستگيره خلاص كن را به سمت پپ
[2][. درب را به صورت دسنتى حركت دهيد تا تجهيزات جابهجايى دوباره ففل شود.
[3]. كليد را يك جهارم دور به سمت راست بچرخخانيد.



موتور بابا هنـعام نصبب در حالت خلاص باشد.
سوار كردن دستگيره خلاص كن دستّى

[1]]. دستگيره خلاص كن را در محل مخصوص آن برروى موتور قرار دهيد.
[2]. بپيج دستگيره خلاص كن را ببنديد. [3]. دريوش پپّج را نصب كنيا.

## قعال كردن موتور

 [2]. دستگيره خلاص كن را به سمت راست بجرخانيّ.

درب را با نيروى زياد حركت ندهيا. هنـام باز و بستهـ كردن دستـى درب، آن را تا انتهاى مسير همراهى كنيا.



| بیّج دريوش | 1 |
| :---: | :---: |
| روى دريوش | 2 |
| دريوش | 3 |
| 24V موتور | 4 |
| كاهنده سر عت | 5 |
| مجمو عه الكترومغناطيسى انتهاى حركت | 6 |
| جرخ دنده | 7 |
| مكانيزم خلاص كن دستى | 8 |
| واحد كنترل | 9 |
| محفظه باترى (اختيارى، شماره فنى فـى | 10 |
|  |  |
| پا |  |
|  |  |
| باتزى (اختيارى، شماره فنى | 11 |
| 230 V محافظ خروجى روشنايى (250 V/5 A) فيّى | 12 |
| فيوز (250 V/5 A) يدكى | 13 |

مشخصات رابط
صفحه نمايشگر LCD 3 رقمى
نمايش پار امتر ها، كدها (عملكرد، برنامه ريزى، خطا و خرابى) و دادههاى اطلاعاتى ثبت شده در حافظه.
نمايشمقادبر پֶار امتر ها:
. ثابت = مقادير انتخاب شده /تخظيم شده به صورت خودكار
. چشُك زن = مقدار قابل انتخاب چپار امتر


| عملكرد | دكمهd | عمكرد | دكمه |
| :---: | :---: | :---: | :---: |
| . فثشار 0,5 ثانيهای: ورود و خروج ار منوى تتظّيم پار امترها ها . فشار 2 ثانيهاى: فعال شدن برنامه ريزى خودكار <br>  - وقفه در برنامه ريزى خودكار | (SI) | مرور در فهرست پֶر امتر ها و كدها <br>  . |  |
|  . فشار 7 ثانيهای: حذّ ريموت كتنرلهها از حافظه | (ROC) | - اجر ای سيكل برنامه ريزى خودكار - تأيبيد انتخاب يك بإرامتر - تأييّ مقدار يك پارٍ امتر | (O) |
|  |  | - تغيير مقادير يك هِار امتر <br> . . - استفاده از حالت حركت اجبارى |  |



ابعاد كلى موتور با قرار دادن ابزار درٍ حالت عمودى نسبت به قسمت متحركى كه بسته مـشود، نيروى درب كارازً را در حالت نيمه باز اندازه كيرى كنيد. استاندارد توصيه شده:
400 N $\geq$ نيروى ديناميك •
750 ms $\geq$ ز زمان ديناميك • ساير مشخصات توصيف شده توسط استاندارد هنگام تستهاى اوليه به وسيله سامفى تأييد شده است.

## توصين محصول

| زمينـه استفاده <br>  <br>  لـه منظور تضمين ايمنى اشياء و اشخاص، توصيههاى ارائه شده در جدول زير را را رعايت نماييبا: |  |  |
| :---: | :---: | :---: |
| شُماره فنى | استفاده كنب.... | براى بك درب ... |
|  | محافظ لاستيكى لبه درب | 0 نا 300 كيلو كرم |
|  | محافظ لاستيكى لبه درب | 300 |

محتّويات كيت استّاندارد


| x 1 | Elixo 24 V موتور | 1 |
| :---: | :---: | :---: |
| $\times 2$ | Keygo RTS ريموت كتّرل | 2 |
|  | كيت نصب برروى زمين: |  |
| x 4 | - | 3 a |
| x 8 | مهره | 3b |
| $\times 8$ | واشر | 3c |
| $\times 4$ | رول باهاك | 3d |
| $\times 1$ | مجموعه دستكيره هلاصه كن دسنى | 4 |
| $\times 2$ | كلبي قفل كردن دستكّيره | 5 |
| x2 | زبانه انتهاى مسير | 6 |
| $\times 1$ | شابلون سوراخ كردن | 7 |

بِدين وسيله، سامفى اعلام مىدارد كه دستگاه با الز امات ضرورى و دستور العمل هاى اروبايیى مطابقت دارد. كواهى انطباق محصول در آدرس اينترنتى ELIXO 500 3S RTS) www.somfy.com/ce) قابل دسترسى است.

شُّايد بّا مشكالاتى در نصب موتور خود يا سؤو الات بدون پاسِخ مواجه شويد. از تماس با ما ترديد نكنيد، متخصصان ما براى جو ابكويى در خدمت شما هستنذ. نشانى اينترنتى: www.somfy.com


نواحى خطرساز: چهه اقدامـانّى براى رفع آن ها بايد انجام داد؟

تشخيص مانع تعبيه شده در موتور (تشخيص ر ا با اندازه كيرى نبرو تأييد كنيد بـه
پֶر اگر اف اندازه كيرى نيرو رجوع نمايبيد)
در حالت عملكرد در بسته شدن انوماتبك، سلول هانى فتو الكتريك را نصب كنيد، بـه
تشخيص مانع تعبيه شده در موتور (تشخيص ر ر ا با اندازه كيرى نيرو تأييد كنيد بـه
ناحيه 2
خطر بريدگى و لـ شدگى در هنگام باز شدن پإراگراف اندازه گيرى نيرو رجوع نمايبي)
هر روز ابعاد 20 ميليمتر را حذف كنيد
تشخبص مانع تـعبيه شده در موتور (تشخيص را را با اندازه كبرى نبرو تأييد كنيد به

 خطرات
ناحيه 1
خطر له شدگى در هنگام بسته شدن
دفترچه ر اهنماى نصب رجو ع كنيد

خطر له شدگى در هنگام باز شدن با قسمت ثابث مجاور احتماللى 4

ناحبـ 4
خطر كير كردن وپٍ از آن له شدن بين ريل هانى بلبرينگـ و غلتك ها ها

ناحيه 5
 اتصـال جر خ دنده و دنده شانهانى
 مىىباشد، احتياج به هيـج گونـه محافظى نبيست. شُكل 1 - فاصلـه ايمنى


## 4

نصب جريان برق بايد مطابق با استانداردهاى رايج كشورى كه در آن موتور نصب مىششود و توسط فرد متخصص انجام شود. سيم برق بايد انحصاراً بَه موتور وصل شود و مجهز به محافظ تشكيل شده از مو ارد زير باثشد: - بك فيوز يا فيوز خودكار 10 أمبٌر، - و سيستم حفاظت ديفر انسيل (30 (30).

يك مدار شكن سه قطبى تغذيه بايد يبش بينى شود. توصيه مىشود دستگام به يك صاعقه كِير نصب شود (جريان بٍسماند حداكثر 2 kV).

> - عبور كابلها

كابل هاى زير زمينى بايد به روكش محافظ با قطر كافى براى عبور كابِل موتور و كابلهاى تجهيزات مجهز باثنند. بر ای كابلههيى كه دفن نشدهاند، از يك كرومت كه تحمل عبور خودرو ها را داشثته باشند استفاده كنيب (شماره فنى 2400484).

دستّور العملهاى ايمنى مرتبط با نصب


## ! ! هش هـدار

اطمينان حاصل كيبد در طول عمل باز شدن، از نواحى خطرساز (له شدن، بريده شدن، كير كردن) بين قسمت متحرك و قسمتهالى ثابت مجاور اجتناب شده يا روى دستگاه مشخص شده است (به پاراگراف "/جتناب از خطرات" رجوع كنبי).

تغيير هر يك از قطعات محتوى در اين كيت يا استفاده از قطعه اضافى توصيه نشده در اين راهنما اكيداً ممنوع است.
مر اقب درب در حال حركت باثشيد و تا وقتى كه نصب به اتمام نرسيده است افراد را دور از محل نكه داريد. از جسب برای نصب موتور استفاده نكنيد
تجهيز ات خلاص كن دستى به پإر اگر اف مربوط به اين دستگاه در دفترجه راهنماى استفاده از موتور رجوع كنيد.

## ! ! هش هار

فعال كردن دستى ممتو اند حركت كنترل نشده درب را به همر اه داشته باثشد.

## توجه

هر گونه تجهيزات كنترل ثابت را در ارتفاع حداقل 1,5 مترى و در مقابل ديد اما به دور از قسمتهاى متحرك نصب كنيا.
بعد از نصب، اطمينان حاصل كنيد كه: - مكانيزم به درستى تنظيم شده است

- تجهيزات خلاص كن دستى به خوبى كار مى الـكند
- وقتى درب با مانعى 50 ميليمتر بالاتر از نيمه ارتنفاع لنگاه درب برخورد مىكند، موتور جهت خود را عوض مىكند.
- تجهزيات ايمنى:
! ! هش إ
در صور ت عمكرد در حالت اتوماتيك يا كنترلى كه در ديد نيست، نصب سلول هانى فتو الكتريك الز امى است
در حالت عملكرد حالت انوماتيك يا پنانجه درب به معبر عمومى باز مىشود، مطابق با مقررات كشورى كه موتور در آن راهاندازى
 احتياطهاى در مورد بوششش
زيور آلات خود را هنگام نصب باز كنيد (دستبند، زنجير و غيره). برای عمليات رسيدگى، سوراخ كارى و جوشكارى از محافظهاى مناسب استفاده كنيد ( عينك مخصوص، دستكش، كوشى ضد صدا، و غيره).

اين نشانه خطرى را علامت مىدهد كه درجات مختلف آن در زير مشخص شده است.

## ! !

به محض وجود خطر منتهى به خطر مرگ يا جر احتهاى جدى، اين علامت نشان داده مىشود ! !
خطرى را كه مמكن است منجر به مركـ يا جر احتهاى جدى شود، علامت مىدهـد
! ! احتياط
خطرى را كه مמكن است منجر به جراحتهاى سبك يا نسبتأ جدى شود، علامت مىدهد

## توجه

خطرى را كه مמكن است منجر به خرابى يا از بين رفتن محصول شود، علامت مىدهد نصب و تتظيم موتور بايد توسط يك نصـاب، فرد متخصص در زمينه اتوماسيون منازل، مطابق با قو انين كثورى كه در آن دستگاه نصب مىشود، انجام پذيرد. راهنماى استفاده و راهنماى نصب بايد به خريدار نهايى تحويل داده شود و قيد شود كه نصب، تتظيم و نگهارى موتور بايد توسط يك فرد متخصص در زمينه اوتوماسيون منازل صورت پپيرد.

## مقدمه

اين محصول موتور مخصوص دربهاى كشويى، جهت استفاده در منازل مطابق با آنحٌه در استاندارد EN 60335-2-103، مشخص


## ! ! هش هار

 مراجعه كنيد). سامفى هيج كونه مسؤوليتى در قبال استفادههاى غير مجاز يا عدم رعايت دستور العملهاى مندر ج در اين دفترچجه ر اهنما نداشتها و ضمانتنامنه محصول از درجه اعتبار ساقط خوا هـ شد.

در صورت بروز ترديد هنگام نصب مونور يا براى كسب اطلاعات بيشتر، به سايت اينترنتى www.somfy.com رجوع كنيد. در صورت تحول استاندار ها يا موتور ها، اين دستو رالعملها میتو انند اصـاح شوند.

# بررسىىهاى اوليه <br> محدوده محل نصب 

## توجه

روى مونور آب نیاشثبد
موتور را در محيط قابل اشنتعال نصب نكيني.

- وضعيت دربى كه موتّور بايد برروى آن نصب شود

موتور را برروى دربى كه بد نصب شـوه است يا در وضعيت مناسب نيست، نصب نكنيد. قبل از نصب مونور ، بررسىى كنيد كه:

- درب در شر ايط مكانيكى صحيح است - بدون وجود مانع سخت، بـه آسانى حركت مـى ركند - اتصـالات درب در وضعيت مناسب هستند
 - نقاطى كه موتور روى آن نصب مىشود، در وضعيت مناسب و محكم هستنن.

| 2 | دستور العملهاى ايمنى |
| :---: | :---: |
| 2 | هثدار - دستور العطل هاى مها (يمنى |
| 2 | مقامهس |
| 2 | بررسىهاى اوليه |
| 3 | تجيز |
| 3 | دستور العملهاى ايمنى مرتبط بـ نصب |
| 4 | مقررات |
| 4 | \%شپّيبانى |
| 5 | توصيف محصول |
| 5 | زمينه استفاده |
| 5 | محتويات كيت استاندارد |
| 6 | توصيف موتور |
| 6 | ابعاد كلى موتور |
| 6 | مشنضات رابط |
| 7 | الكّوى نونهن نصب |
| 7 | سوار كردن دستّكيره خلاص كن دستى |
| 7 | قعال كردن موتور |
| 7 | نصب موتور |
| 7 | نصب |
| 9 | راه اندازى سريع |
| 9 | ريموت كتّرلهاى Keygo RTS را براى عرا |
| 9 | برنامه ريزى خولكار |
| 10 | تست علكرد |
| 10 | عمكرد در برد |
| 10 | عملكرد تثّفيص مانع |
| 10 | عطكرد سلولههاى فتو الكتريك |
| 10 |  |
| 10 | عطلكردهاى خاص |
| 11 | نقشهل كلى كابلكشى |
| 12 | اتصال تجهيزات جانبح |
| 12 | مشخصات تجييزات مختف |
| 15 |  |
| 15 |  |
| 15 | نمايشّ مقادير بإرامتر ها |
| 15 | مفهوم ثار امتر هاى مخنّف |
| 18 | برنامه ريزى ريموت كنترلها |
| 18 |  |
| 18 |  |
| 19 |  |
| 19 | حذف ريموت كنترلها و كليه تنظيمات از حافظه |
| 19 |  |
| 19 | حذف كليه تخظيمات |
| 19 | غير فعال كردن دكمههاى برنـامه ريزى |
| 20 | عيبيابى |
| 20 | نمايش كدهاى علكـكرد |
| 20 |  |
| 20 | نمايش كدهاى خطا و إرادات |
| 21 | دسترسى بها هالحاعات ثّت شده در حافظه. |
| 21 | مشخصات فنى |

"OK" ثم اضغط على "Ud" للوصول إلى البيانات المخزّنة بالذاكرة، اختر البار امتر

| الثرح |  | المعطيات |
| :---: | :---: | :---: |
| إجماللي [مئّات الالاف - عشرات الآلاف - آلاف] [مئّات - عشرات - آحاد] | عداد دورات الفتح الكلي | U1 إلى U0 |
|  |  | U3 إلى U2 |
| إجمالي [مئات الآلاف - عشرات الآلاف - آلاف] [مئّا - عشرات - آحاد] | عداد دورات مع اكتثاف عائق | U7 U6 |
| منذ آخر برمة ذاتية [مئات الآلاف - عشرات الآلاف - آلاف] [مئّات - عشرات - آحاد] |  | U9 U8 |
|  | عداد دورات الفتّ لمرور المشاة | U13 إلى U12 |
|  | عداد حركة الإخفاق | U15 إلى U14 |
|  |  | U20 |
|  |  | U21 |
| عدد أجهزة التشغيل عن بعد المخلنة |  | U22 |
|  |  | U23 |
| سجل آخر 10 أخطاء مسجلة (d0 الأحدث - d9 الأقام) |  | d9 حتى d0 |
| محو سجل الأخطاء: اضغط على "OK" لمدة 7 ث. |  | dd |

## المواصفات الفنية

| 230 فولت - 50 هرتز | الخصائص العامة |  |
| :---: | :---: | :---: |
|  | منبع الطاقة |  |
| 600 وات (كع إضاءة منفصلة 500 وات) | الحد الأقصى للطاقة المستهلكة |  |
| 7 أزرار - شاشّة 3 LCD | لوحة البرمجة |  |
|  | ظروف الاستعمال المناخية |  |
| RTS 433,42 | التردد اللاسلكي لسومفي |  |
| 40 | عدد القنوات التي يككن تخزينها |  |
| التوصيلات |  |  |
| توصيل ثانوي: NC <br> خلايا كهروضوئية TX/RX - خلايا Bus - خلية انعكاسية - قضيب استشعار مخر ج اتصـل ثانوي | النوع التو افق | مدخل أمان قابل للبرمجة |
| توصيل ثانوي: NO | مدخل وحدة التحكم السلكية |  |
| $230 \text { فولت - } 500 \text { واط }$ <br> هالوجين أو متو هجة فقط | مخرج الإضاءة المنفلة |  |
| 24 فولت - 15 واطمع عنصر تحكم مدمج في الوميض | مخرج المصباح البرتقالي |  |
|  | مخرج منبع الطاقة 24 فولت |  |
| نعم: للاختبار الذاتي المناح للخلايا الانعكاسية أو قضيب الاستشعار | مخرج اختبار مدلّ السلامة |  |
| 24 فولت - 1,2 أمبير بحد أقصى | مخرج منبع طاقة التوابع |  |
| نعم: هوائي متو افق RTS (مرجع 2400472) | مدخل الهوائي المنفل |  |
| نعم: عبوات بطارية متو افقة جهـ 9,6 فولت (مرجع 9001001) وجهـ 24 فولت (مرجع 9016732) 24 ساعة؛ كن 5 إلى 10 دورات تبعاً للبو ابة زمن الثحن: 48 ساعة | مدلل البطارية الاحتياطية |  |
|  | التثغيل |  |
| بالضغط على زر التحكم في المحرك | وضح التشنغل القسري |  |
| نعم | تحكم مستقل في الإضاءة المنفصلة |  |
| قابل للبرمجة: من صفر ثانية إلى 600 ثانية | زمن الإضاءة (بعد التحرك) |  |
| نعم: توقيت إعادة الغلق القابل للبرمجة من صنر إلى | وضع الغلق التلقائي |  |
|  | تحذير المباح البرتقاليالي |  |
| قابل للبرمجة: توفف - إعادة الفتح الجزئي - إعادة الفتح الكلي قابل للبرمجة: بدون تأثيّر أو منع التحرك | أثناء الغلق <br> تشغيل مدخل السلامة <br> قبل الفتح (ADMAP) |  |
| - نعّ | التحكم في الفتح الجزئي |  |
| نعم | التنوير التنريجي |  |
| قابل للبرمجة: 10 قيم مدكنة | سرعة الفتح |  |
| قابل للبرمجة: 10 قيم مدكنة | سرعة الغّق |  |
| قابل للبرمجة: 5 قيم مدكنة | سرعة الافتّ ابر من الغلق |  |
| تسجيل ومر اجعة المعطيات: عداد الدورات، عداد الدورات مع خاصية اكتشاف عائق، عدد القنوات اللاسلكية المخزنة، سجل آخر 10 أخطاء مسجلة | تشخيص الأعطل |  |


| ملاحظات | الشرح | الكود |
| :---: | :---: | :---: |
|  | انتظار تلقي أمر التحكم | C1 |
|  | جاري فتح البوابة | C2 |
| توقيت الغلق التلقائي P02، أو P04 أو P05 قيد التنفيذ. | انتظار إعادة غلق البوابة | C3 |
|  | جاري غلق البوابة | C4 |
|  | جاري الاكتشاف على لطى لطام الأمان للغلية | C6 |
| ليظهر أثناء طلب تحرك أو أثناء التحرك، عندما تجري علية اكتثاف على مدلل الأمان. | جاري الاكتشاف على نظام أمان قضبيب الاستشار | C7 |
| يستمر ظهوه طالما استمرت عطلية الاكتثاف على مدل الأمان. | جاري الاكتثّاف على نظا لام الإمان القابل البال للبرمجة | C8 |
|  |  | C9 |
|  | جاري إعادة توصبل التّار | C12 |
| يظهر أثناء سريان الاختبار التّلائي لتجهيزات التِامة. | جاري إجراء إنتبار نالقائي لتجهيزا لاتِ السلامة | C13 |
| يدل على تفعيل مدخل التحكم السلكي في الفتح الكامل بشكل دائم (المفتاح مغلق). وبذلك يتم منع أوامر التحكم الواردة من الأجهزة اللاسلكية للتشغيل عن بعد. | مدلل التحكم السلكي في الفتح الكلي الدائم | C14 |
| يدل على تفعيل مدخل التحكم السلكي في الفتح لمرور المشاة بشكل دائم (الاتصال مغلق). وبذلك يتم منع أوامر التحكم الواردة من الأجهزة اللاسلكية للتشغيل عن بعد. | المثاة الدائحكم السلكي في خاصية الفتح لمرور | C15 |
|  | رفض برمجة خالايا | C16 |
| العرض أثناء النتغيل على البطارية الاحتياطية 9,6 فولت | منبع الطاقة 9,6 فولت | Cc1 |
| العرض أثناء التشغيل على البطارية الاحتياطية 24 فولت أو أو منبع الطاقة الشمسية | منبع الطاقة 24 فولت | Cu1 |

# عرض شفرات البرمجة 

| ملاحظات | الثرح | الكود |
| :---: | :---: | :---: |
|  | انتظار الضبط | H0 |
| العرض أثنّاء التُغيل على البطارية الاحتياطية 9,6 فولت | انتظار الضبط + منبع الطاقة 9,6 فولت | Hc1 |
|  | انتظار الضبط + منبع الطاقة 24 فولت | Hu1 |
| الضغط على الزر "OK" يتيح تشغيل دورة البر مجة الذاتية. الضغط على الأزرار "+" أو "-" يتيح التحكم في المحرك على وضع التشغيل القسري. | انتظار بدء البرمجة الذاتية | H1 |
|  | وضع البرمجة الذاتية - الفتح قيد التنفيذ | H2 |
|  | وضع البرمجة الذاتية - الغلق قيد التنفيذ | H4 |
| يتيح الضنط على احد أزرار جهاز التشُنيل عن بعد تخصيص هنا الزر للأتكك في الفتح الكلي للمحرك. <br>  <br> الفتح لمرور المشاة : F1". | التنظار تخزين جهاز التشغغيل عن بعد بالذاكرة للتشغيل على وضع الفتح الكلي | F0 |
| الضغط على أحد أزرار جهاز التشغيل عن بعد يتيح تخصيص هذا الزر للتحكم في خاصية المحرك بالفتح لمرور المشاة. الضغط مرة أخرى على زر البرمجة "PROG" يتتح الانتقال إلى وضع "انتظار تخزين زر النتحك في الإضاءة المنفصلة: F2". | خانظار تخزين جمرور المشاة التشيل عن بعد للتشتغيل على | F1 |
| الضغط على أحد أزرار جهاز التشغيل عن بعد يتيح تخصيص هنا الزر للتحكم في الإضاءة المنفصلة. الضغط مجددًا على زر البرمجة "PROG" يتيح الانتقال إلى وضع "انتظار تنخزين زر التحكم بالمخرج الاحتياطي: F3". |  | F2 |
| الضغط على أحد أزرار جهاز التشغغيل عن بعد يتيح تخصيص هذا الزر للتحكم في الإضاءة المنفصلة. الفتح الكطلي: مرة أخرى على زر البرمجة "PROG" يتيح الانتقال إلى وضع "انتظار تخزين جهاز التشغيل عن بعد للنشغيل في وضع | انتظار تخزين جهاز التنتغيل عن بعد لزر التحكم بالمخر ج الاحتياطي | F3 |

## عرض شفرات الأخطاء والأعطال

| ما العمل؟ | ملاحظات | الشرح | الكود |
| :---: | :---: | :---: | :---: |
| تحقق من صحة ضبط البار امتر "P07". تحقق من التمديدات السلكية للخلايا. | الاختبار الذاتي للخلايا غير مُرضِ. | خطأ الاختبار الذاتي لأمان الخلية | E1 |
| تحقق من صحة ضبط البار امتر "P09". تحقق من التمديدات السلكية لمدخل الأمان القابل للبرمجة. | الاختبار الذاتي لمدخل الأمان القابل للبرمجة غير | للبرمجأ الاختبار الذاتي لنظام الأمان القابل | E2 |
| تحقق من صحةٌ ضبط البار امتر "P08". تحقق من التمديدات السلكية لقضيب الاستشعار . | الاختبار الذاتي لقضبب الاستشعار غير مُرض. | خطأ الاختبار الذاتي لقضيب الاستشعار | E3 |
|  |  | اكتشاف عائق أثناء الفتح | E4 |
|  |  |  | E5 |
|  |  | خطا آمان الخلية | E6 |
| تحقق من الضبط الجيد للبار امتر "P07" أو "P08" أو "P09" تبعأ للألية الموصلة على |  | خطأ سلامة قضانيب الاسنشال | E7 |
| مدخل السلامة. <br> تحقق من التمديدات السلكية لتجهيزات السلامة. في حالة الخلايا الكهروضوئية، تحقق من محاذاتها. | جاري الايكتشان على مدخل الامان منذ ما يزيد | خطأ نظام الأمان القابل للبرمجةّ | E8 |
| تحقق من التّديدات السلكية للمحرك. |  | أمان دائرة قصر المحرك | E10 |
| تحقق من التمديدات السلكية ثم افصل منبع الطاقة لمدة 10 ثوان. تذكير: أقصى حد لاسهلاك التو ابع = 1,2 أمبير | حماية دائرة قصر المداخل/اللخارج: عدم عمل المنتج و التجهيز ات الملحقة الموصلة بالاطر اف من 21 إلى 26 (المصباح البرتقالي، خلايا كهروضوئية (ما عدا (BUS | أمان دائرة قصر منبع الطاقة 24 فولت | E11 |
| أُصدِر أمر حركة للبوابة. <br> .Somfy <br> إذا استمرت المشكلة، اتصل بـ | أجهزة الاختبار الذاتي ليست مُرضية. | خلل بالأجهزة | E12 |
|  <br> تحقق من استهالك التّوابع الموصلة. | تم فصل منبع طاقة التو ابع عقب فرط التحميل (استهلالك مفرط) | خلل منبع طاقة التو | E13 |
| الكهربل البطارية الاحتياطية ووصل المحرك بقطاع منبع الطاقة لتوصيله للمرة الأولى بالتيار |  | خطأ أول توصيل للتيار الكهربي للمحرك بينما يتم إمدادها بو اسول اسطة البطارية الاحتياطية | E15 |

نسخة من وظيفة جهاز تشنيل عن بعد بثلاثة أزرار على جهاز تشغيل عن بعد جيد بثلاثة أزرار: نسخة من وظيفة زر جهاز تثثغيل عن بعد من نوع Keygo RTS على زر جهاز تثغيل عن بعد جديد بزرين أو أربعة أزرار:
A

B



ج A
ج = B

## محو أجهزة التثشٔيل عن بعد وجميع قيم الضبط

محو أجهزة التشثغيل عن بعد المخزّنة بالذاكرة
يؤدي إلى محو جميع أجهزة النتشغيل عن بعد المخزّنة بالذاكرة.


محو جميع قيم الضبط
يؤدي إلى محو البرمجة التلقائية و العودة إلى القيم القياسية لجميع البار امترات.


إرنتاج أزرار البرمجة
يتعيّن إلز اميا إرتاج لوحة المفاتيح بهدف ضمان أمان المستخدمين. يتيح تأمين عمليات البرمجة (ضبط الحدود الطرفية، البرمجة التنقائية، ضبط البار امترات).

عند إرتاج أزرار البرمجة، يتم عرض نقطة بعد الرقم الأول.
اضغط على الأزرار "SET"، و "+"، و "-"

- ينبغي أن يبدأ الضغط أو لاً على "SET".
- وينبغي أن يتم خلال الثانيتين التاليتين الضغط في آن واحد على الز الزرين "+" و "-".

للوصول مجدداً إلى وضع البرمجة، كرر نفس الإجراء.


# برمجة أجهزة التشغيل عن بعد 

تخزين أجهزة التشغيل عن بعد ذات الزرين أو الأربعة أزرار عن طريق بينية البرمجة
يمكن تخزين حتى 40 قناة لوحدات التحكم يتم توزيعها حسب الحاجة بين وحدات التحكم المدرجة فيما يلي. إذا كانت الذاكرة ممتلّة نعرض الشاشة "FuL". تنفيذ هذا الإجراء على قناة مخزنة مسبقا سوف يؤدي لمحوها. تعرض الشاشة "dEL".

التحكم في الفتح الكامل


التحكم في الفتح لعبور المشاة


F1

## Add $C 1$

التحكم بالإضاءة


تخزين أجهزة التثشغيل عن بعد ذات الثلاثة أزرار بالذاكرة عن طريق بينية البرمجة

[1]. اضغ ض الشىى الزر "PROG" "F0" بالخز انة (لمدة ثانيتين). تُعرض الشاشثة "F0".
ملاحظة: الضغط مجددًا على "PROG" يتيح الانتقال إلى تخزين الوظيفة التالية.
[2]. اضغط على "PROG" خلف جهاز التشغيل عن بعد ذو 3 أزرار لغرض تخزين الوظيفة.
تعرض الثاشة "Add".

وظائف أزرار جهاز التشغيل عن بعد ذي الثثلاثة أزرار

| v | my | $\wedge$ |  |
| :---: | :---: | :---: | :---: |
| الغلق الكامل | Stop | القتح الكامل | F0 |
| الغق الكامل | في حالة غلق البوابة > الفتح لمرور المشاة | الفتح الكامل | F1 |
|  | وإلا |  |  |
| OFF الإضاءة |  | الإضاءة على الوضي ON | F2 |
| الوضر ج الاحتياطي على OFF الونى |  | الوضع ج الاحتياطي على ON | F3 |


| ملاحظات | $\begin{aligned} & \text { المنفـذ } \\ & \hline \end{aligned}$ | القيم (القياسية) المكتوب بالخط السميك = | الشرح | الكود |
| :---: | :---: | :---: | :---: | :---: |
| 0 <br> 1 : تتطفئ لمبة بيان اللبو ابة إذا كانت ألبوابة مغلةة، وتومض إذا كانت البو ابة في حالة تحرك، وتضيء <br> إذا كانت البو ابة مفنوّوحة. <br> 2 : يكون المخرج دفعلاً في بداية التحرك، وأثناء التحرك ثم يصبح غير مفعلاً بنهاية التوقيت المبرمج <br> بالبار امتر "P16". <br> 3 : نبضة عند الاتصال في بداية التحرك. <br> 4 : كل ضغطة على الزر 'اليُخْزن لنقطة التحكم اللاسلكية يؤدي إلى التثغغيل التالي: OFF،ON، <br> ...OFF ،ON <br> 5 : نبضة عند الاتصال من خلال الضغط على الزر المُخزن لنقطة التحكم اللاسلكية. <br> 6 : مخر ج مفعل من خلال الضغط على الزر المُخزن لنقطة التحكم اللاسلكية ثم يصبح غير مفعّل بنهاية <br> التوفيت المبرمتج بالبار امتر "P16". |  |  | مخرج احتياطي | P15 |
| يكون نوقيت المخرج الاحتياطي مفعّلاً فقط إذا كانت القيمة الختارة من أجل P15 هي 2 أو 6. |  | $\text { من صفر إلى } 60 \text { (القيمة } 10 \text { ث = }$ <br> قيمة النوقيت) $\text { ث } 60 \text { : }$ | توقيت المخرج الاحتيا | P16 |
| في حالة تعديل هذا البار امتر، يتُعين على القائم بالتركيب النحقق أن حد القوى متو افق مع ملحق أ بالمعيار EN12 453 أو تركيب تضيب استشُعار. |  | 1 : السرعة الأبطأ <br> ع <br> 10 : السر عة الأعلى <br> القيمة (القياسية: 5 | سرعة الغلق | P19 |
|  |  | 1 : السر عة الأبطأ <br> 10 : 10 : السر عة الأعلى الاطلـ <br> القيمة (القياسية: 5 | سرعة الفتح | P20 |
|  |  | 1 : منطقة التباطؤ الأقصر عند 5 : منطقة التباطؤ الأطول القيمة القياسية: 1 | منطقة تباطؤ عند الغلق | P21 |
|  |  | 1 : منطقة التباطؤ الأقصر عند 5 : منطقة التباطؤ الأطول القيمة القياسية: 1 | منطقة التباطؤ عند الفتح | P22 |
| في حالة تعديل هذا البار امتر، يتعين على القائم بالنركيب التحقق أن حد القوى متو افق مع ملحق أ بالمعيار أو تركيب قضيب استشععار EN12 453 <br> إذا كان العزم ضعيفًا جدًا، فهناك خطورة اكتشافافات فجائية لعائق ما. إذا كان العزم كبيرًا جدًا، فهناك خطورة عدم تو افق التركيب مع المواصفة. |  | 1 : الحد الأدنى للعزم <br> ع <br> 10: الحد الأقصى للعزم <br> مضبوط بعد البرمجة الذاتية | حد عزم الغلق | P25 |
|  |  | 1 : الحد الأدنى للعزم <br> ع <br> 10: الحد الأقصى للعزم <br> مضبوط بعد البرمجة الذاتية | حد عزم الفتح | P26 |
|  |  | 1 : الحد الأدنى للعزم : <br>  | حد عزم التباطؤ عند الغلق | P27 |
|  |  | 1 : الحد الأدنى للعزم <br> عنـ <br> 10: الحد الأقصى للعزم مضبوط بعد البرمجة الذاتية | حد عزم التباطؤ عند الفتح | P28 |
| في حالة تعديل هذا البار امتر، يتعين على القائم بالتركيب التحقق أن حد القوى متو افق مع ملحق أ بالمعيار . أو تركيب قضيب استشعار E EN12 453 |  | 0 : منخفضة الحساسية للغاية <br> 1 <br> 2 <br> 3 : عالية الحساسية | حساسية وظيفة اكثشاف | P33 |
| 0 : مدخل طرف 9 = دورة مرور المشاةة، مدخل طرف 11 = دورة كاملة 1 : مدخل طرف 9 = فتّح فقط، مدخل طرف 11 = غلق فقط |  | 0 <br> 1 : 1 : وضع الفتح - الغلق | مداخل وحدة التّكم السلكية | P37 |
| في حالة تعديل هذا البار امتر، بيتعين على القائم بالتركيب التحقق أن حد القوى متو افق مع ملحق أ بالمعيار . أو تركيب قضيب استشعار EN12 453 |  | 1 : السر عة الأبطأ <br> ع <br> 4 : السر عة الأعلى <br> القيمة القياسية: 2 | سرعة الافتراب من الغق | P40 |
|  |  | 1 : السر عة الأبطأ <br> 4 : السر عة الأعلى <br> القيمة القياسية: 2 | سرعة الاقتراب عند الفتح | P41 |



|  | من أجل... | الضنط على... |
| :---: | :---: | :---: |
| اضنط على SET للخروج من قائمة ضبط البار/متر. | اللخول والخروج من قائمة ضبط البار امترات | SE) |
|  | التنتل داخل قائمة البار امترات والأكو اد: . . الضنظ المتواصل = عرض سريع للبارامترات | (1) |
|  | . الإتيارة: أحد البار امترات | (O) |
|  | زيادة/تقليل قيمة أحد البار امترات ضنظة قصيرة = عرض اعتيادي بار امتر تلو بارامتر الضغط المتو اصل = عرض سريع للبارامترات | $\bigcirc$ |

عرض قيم البارامتر
 إذا كان العرض وماضًا، فإن القيمة المعروضة تكون قيمة يمكن اختيار ها لهذا البار امتر.

مدلول البارامترات المختلفة

| ملاحظات | الضبط المنفة | (القيم (القياسية المكتوب بالخط السميك = | الشرح | الكود |
| :---: | :---: | :---: | :---: | :---: |
| أي ضغط على زر جهاز التشغيل عن بعد يؤدي إلى تحرك المحرك (الوضع الأولي: البوابة مغلةة) تبعًا <br>  |  | 0 | وضع تشغيل الدورة الكاملة | P01 |
|  |  | 1 : |  |  |
| في الوضع نصف الثلقائي: <br> - الضغط على زر جهاز التنغيل عن بعد أثناء الفتح لا يُحدث أي تأثير، ، - الضغط على زر جهاز النتغيل عن بعد أثناء الغلق يؤدي إلى إعادة الفتح. |  | 2 |  |  |
| في وضع الغلق التلقائي: <br> - يتّم غلق البوابة تلقائيا بعد انقضاء فترة التنو قيت المبرمجة بالبار امتر <br> ،"P02" <br> - الضنط على زر جهاز التشغيل عن بعد أثناء الفتح لا يُحدث أي تأثير، <br>  - الضغط على زر جهاز التثغيل عن بعد أثناء توقيت الغلّق يعيد تشغيل التوقيت (سوف تنغلق البو ابة بعد النوقيت الجديد). في حالة وجود عائق ما في منطقة اكتشاف الخلايا، فإن البوابة لا تتغلق. ثم تنتظق بعد زوال العائق. <br> لا يُسمح بالتثتغيل في وضع الغظق الثنقائي إلا إذا نم تركيب الخلايا الكهروضنوئية. بمعنى أن P07 من 1 إلى 4. |  | 3 |  |  |
| بعد فتح البوابة، فابن المرور أمام الخلايا (تأمين الغلق) يؤدي إلى الغلق بعد <br> زمن قصير (2 ث ثابتة). إذا لم يتم المرورر أمام الخلايا، تنغلق البو ابة تلقائيا بعد زمن الغلق المبرمج بالبارامتر "P02". في حالة وجود عائق ما في منطقة اكتثاف الخلايا، فابن البو ابة لا تتغلق. ثم تتغلق بعد زوال العائق. <br> غير منو افقة مع التحكم عن بعد من خلال وحدة .TaHoma |  | 4 : 4 : |  |  |
| في وضع جهاز فصل الحركة السلكي. <br>  |  | 5 : جهاز فصل الحركة (سلكي) |  |  |
| في حالة اختيار القيمة صفر، يكون الغّلقالثّلقائي للبوابة فوريًا. |  |  | تكوقيت الغلق التلقائي للتثغيل | P02 |



## 7


$A$ [ $\mathrm{PT7}=1$


B [ $\mathrm{Pa7}=3$


C [777] $=4$



# شرح التجهيزات الملحقة المختلفة 

الخلايا الكهروضوئية (شكل 1)
يكن إجراء ثلاثة أنواع من التوصيل: 1 = "P07" " بدون اختبار ذاتي: قم برمجة البار امتر: A B: مع اختبار تلقائي:" قم ببرمجة البارامتر "P07" = 3 =
يتيح تنفيذ اختبار تلقائي للأداء الوظيفي للخلايا الكهروضوئية عند كل تحرك للبو ابة.
 BUS : C

- استثدام التحكم عن بعد للآلية (ببون رؤية (المستظدم)،
- تفعيل الثلق (التّقائي ( ( 1 ( 1 أو 3 أو 4).

يعد تركيب الخلايا الكهزوضوئية مع (ختبار ذاتي (P07) = 3 أو 4) أمراً إلزاميًا في حالة استخدام وحدة Tahoma للتحكم في التثشنيل الآلي.
الخلايا الكهروضوئية Reflex (شكل 2)

- بدون اختبار ذاتي: قم ببرمجة البارامتر "P07" = 1 = 1 =
- مع اختبار تلقائي: قم ببرمجة البارامتر "P07" = 2 = 2 "

يتيح تنفيذ اختبار تلقائي للادّاء الوظيفي للخلية الكهروضوئية عند كل تحرك كللبو ابة.
إذا كانت نتيجة اختبار النتشغيل سلبية، يتُغذر أي تحرك لللبوابة حتى الانتقال إلىى وضع تثشيل جهاز فصل الحركة (بعد مرور 3 دقائق).


المصباح البرتقالي (شكل 3)
 - • بدون تحذير قبل تحرك البوابة: "P12 = " 0 "
 قم بتوصيل كابل الهو ائي بالطرفين 7 (القنب) و 8 (الضفيرة).

لوحة المفاتيح السلكية المشفرة (شكل 4)
لا تعمل بالتغذية بالطاقة الشمسية.
هو ائي (شكل 5)
قضيب استثشعار (شكل 6)
لا تعمل بالتغذية بالطاقة الثشمسة.
فعال عند الغلق فقط (بالنسبة لقضيب استشُعار مفعل عند الفتح، استخذم مدخل الأمان القابل لللبرمجة وقم برمجة البار امتر "P10" = 1 ). مع اختبار ذاتي : قم ببرمجة البار امتر "P08" = 2 = يتيح تتفيذ اختبار أوتوماتيكي للأداء الوظيفي لقضيب الاستشعار عند كل تحرك اللباب.
فيَ حال ظهر اختبار النتُغيّل سلبيًا، يتُغذر أَي تحركَ للبوابة حتى الانتقال إلى وضع تشغيل جهاز فصل الحركة (بعد 3 دقائق).
في حالة إزالة الخلايا، بلزم عدل قنطرة بين الطرفين 17 و 18.

بطارية جها 24 فولت (شكل 7)
[1]. ضح واربط بطاةة إدارة منبع الطاقة للبطاريات. [2]. ضع البطاريات.
[3]. قم بعمل التوصيلات.
لمزيد من التفاصيل، راجع دليل البطارية 24 فولت. النتغيل الاعتيادي: السر عة الاسمية، النوابع النتشيلية. مدى كفاية الطاقة: 5 دورات/24 ساعة

بطارية 9.6 فولت (شكل 8)
تشغيل متـر ج: سر عة منخفضة وثابتة (لا يوجد تباطؤ عند انتهاء شوط الحركة)، توابع 24 فولت غير فعالة (بما فيها الخلايا). مدى كفاية الطاةة: 5 دورات/24 ساعة

طقم طاقة شمسية (شكل 9) اضبط طول الكابل الذي يربط اللحرك بعلبة البطارية، حيث يجب أن يكون أقصر ما يمكن لتّجب حالات هبوط الجهـ الكهربائي.

كابل بطول 5 م مرفق مع طقم الطاقة الثمسبة.
ملحوظة: قم بتوصيل الأسلاك التّي لها نفس اللون لتجنب انعكاس القطبية.
إضاءة المنطقة (شكل 10)
لإضاءة من الفئة |، قم بتوصبل سلك الأرضي بطرف الأرضي للقاعة.

يكن توصيلّ العديد من عناصر الإضاءة بدون تجاوز طاقّة إجمالية قار ها 500 وات.


| الشرح | التوصيل | بيانات الأطراف | الأطراف |
| :---: | :---: | :---: | :---: |
| ملاحظة: يكون التوصيل بالأرضي متاحاً على هيكل المحرك | منبع الطاقة 230 فولت | $\stackrel{L}{\mathrm{~L}}$ | 1 2 |
|  | مخرج منبع الطاقة للمول الابتدائي | L | 3 4 |
| الققرة القصوى 500 واط محمية بواسطة مصهر 5 أمبير متباطى | مخرج إضاءة 230 فولت | N L | 5 6 |
|  | هو ائي | ضفبرة | 7 8 |
| قابل لللبرمجة دورة مرور المشاة/فتّح (أحد البار امتّرات P37) قابل للبرمجة دورة كاملة/غلق (أحد البار امترات P37) | مدخل وحدة التحكم بعبور المشاة//الفتح مدخل التحكم بالوضع الكامل/الغلق | تلالمسر | $\begin{array}{r}9 \\ 10 \\ 11 \\ \hline\end{array}$ |
| الفصل 24 فولت 1,2 أمبير جهد كهربائي منخفض جداً للسلامة (TBTS) | مخرج الاتصال الاحتياطي | تلامسترك | 12 13 |
|  | مدخل الأمان 3 - قابل للبرمجة | مشترك | 14 15 |
|  | مخرج اختبار السلامة | تلامس | 16 |
| متو افق مع قضبيب استشعار اتصـال ثانوي فقط | مدخل السلامة 2 - قضيب استشعار | مشترك | 17 18 |
| متو افق BUS (راجع جدول البار امتر) يستخدم من أجل توصيل خلية <br> دائم في حالة عدم اختيار الاختبار الذاتي، وموجه في حالة اختيار الاختبار الذاتي | مدخل الأمان 1 - الخلايا منبع الطاقة لمداخل السلامة | $\text { مشترك } 24 \text { فوكت }$ | 19 20 21 22 |
| 1,2 أمبير بحد أقصى لإجمالي التّابع على جميع المخارج | منبع طاقة 24 فولت للتو ابع | $04 \text { فولت }$ | $\begin{aligned} & 23 \\ & 24 \end{aligned}$ |
|  | مخرج مصباح برتقالي 24 فولت - 15 واط | $24 \text { فولت - } 15 \text { واط }$ | $\begin{aligned} & 25 \\ & 26 \end{aligned}$ |
| متو افق مع البطاريات 9.6 فولت و 24 فولت أو منبع الطاقة الشمسيه <br> عند 9 فولت، نتثغيل متدر ج عند 24 فولت، تشغيل اعتيادي | مدخل منبع طاقة ذو جهد كهربائي منفض 9 فولت أو 24 فولت | $9 \text { فولت - } 24 \text { فولت }$ | $\begin{aligned} & 27 \\ & 30 \end{aligned}$ |
|  | الحد الطرفي للمحرك | EOS O مشترك EOS F | 29 30 31 |
|  | المحرك | 1 | $\begin{aligned} & 32 \\ & 33 \end{aligned}$ |
|  | الدحول | 24 فولت جه8 متردد | 34 35 |

تشثيل وظيفة اكتشاف العوائق
اكتشاف عائق عند الفتح = توقف + تراجع.

## تثنغيل الخلايا الكهزوضوئية

مع خلايا كهروضوئية موصّلة بالوصلة الثثنوية/الخلية (الطرفين 19-20) وبارامتر مدخل أمان الخلايا 1 = P07. حجب خلابا البوابة المفتوحة = تُغذر أي تحرك للبو ابة حتى الانتقال إلى وضع تشغيل جهاز فصل الحركة (بعد مرور 3 دقائق). حجب الخلايا عند الفتح = عدم أخذ حالة الخلايا في الحسبان، تُواصل البوابة تحركها. حجب الخلايا عند الغلق = توقف + إعادة الفتح الكامل.

تشثيل قضيب الاستشعار (عند الغلق فقط)
تفعيل قضيب الاستشعار عند الغلق = نوقف + إعادة الفتح الكامل.
حالات تثنغيل خاصة


تخزين أجهزة التشثيل عن بعد Keygo RTS للتشغيل على وضع الفتح الكلي
من المدكن تخزين حتى 40 قناة لوحدات التحكم بالذاكرة.
يؤدي تنفيذ هذا الإجر اء بالنسبة لقناة مخزّنة مسبقا بالذاكرة لمحو ها.
[1]. اضغط على الزر "PROG" (لمدة ثانيتين).
تعرض الثاشثة "F0".
[2]. اضغط على زر جهاز التشغيل عن بعد الذي سيتحكم في الفتح الكامل للبوابة.
تعرض الثاشة "Add".

تتيح البرمجة التلقائية القيام بضبط السر عة، والحد الأقصى للعزم ومناطق تباطؤ البوابة.

- البرمجة التلقائية لشوط حركة البوابة هي خطوة إلزامية خلال تشغيل المحرك.
- يجب أن تكون البوابة في وضع متوسط قبل القيام بالبرمجة التّلقائية.

في مجال عمل المحرك.
ـ ـلْإيقاف في حالة الطوارئ أثناء عملية البرمجة التلققائية، استتفدم جهاز التشغغيل عن بعد المخزّن بالi/كرة، أو اضغط على أحد أزرار (لبينية.

قم بتشغيل البرمجة التلقائية [1]. اضغط على الزر "SET" (لمدة ثانيتين). حرر الزر عندما تعرض الثشاثشة "H1". [2]. اضغط على "OK" لتثُغيل البرمجة التلقائية.

يجب أن تبدأ البرمجة التلقائية بفتّح البو ابة. تقوم البو ابة بعمل دورتي فتح و غلق كاملتين.


- إذا بدأت البرمجة التلقائية بغلق البو ابة، أوقف البرمجة الثلقائية الحالية (الضغط على زر وحدة
 إلخ.)، اعكس المؤشر المبين بالجهة المقابلة ثم أعد تشغيل البرمجة النلقائية. - إذا كانت البرمجة الثلقائية صحيحة، يظهر على الشاشة "C1". - أما إذا كانت البرمجة الثلقائية غبر صحيحة، بظهر على الثاثشة "HO".
.EN 12453 في نهاية التركيب، يجب إلزاميا أن تتحقق أن حدود القوى متوافقة مع ملحق أ من معيار |

[1]. ضع المحرك على البر اغي، وأدظله فيها، ثم ادفعه نحو البوابة.
[2]. تأكد من الوضعية الصحيحة لترس البنيون أسفل القضيب المسنن.

$$
\text { [3]. اضبط ارتفاع المحرك و/أو القضيب المسنن لإتاحة خلوص يقدر بحوالي } 2 \text { ملم للقضيب المسنن-ترس }
$$

البنيون. يعد وضع الضبط هذا هامْا لتجنب النتآكل المبكر لترس البنيون والفضيب المُسنن، يجب ألا
يكون حمل البوابة واقعا على ترس البنيون.
[4]. تحقق من الآتي:

- أن جميع صواميل الضبط تلامس الجزء السفلي للمحرك،
- الارتفاع الصحيح للمحرك،
- انز لاق البو ابة بشكل صحيح،
- أن خلوص القضيب المسنن-ترس البنيون لا يتخير بـقدار كبير على كامل مجرى حركة البوابة.
[5]. اربط حلقة صغيرة ثم حزقة على كل بر غي لتثبيت المحرك.

$$
\begin{aligned}
& \text { تثبيت وصلات الحدود الطرفية } \\
& \text { [1]]. حرك البو ابة يدويا لنكون في وضع الفتح. } \\
& \text { [2][. ضع وصلة على القضبيب المسنن بحيث بتم تفعيل تلامس الحد الطرفي للمحرك. } \\
& \text { [3][. اربط الوصلة على القضيب المسنن. } \\
& \text { [4]. حرك البو ابة يدويا إلى وضع الغلق ثم كرر إجراء الخطوتين } 2 \text { و3 لتثبيت الوصلة الثانية على القضيب }
\end{aligned}
$$

التوصيل بمنبع الطاقة
قم بتوصبل الوجه (L) على الطرف 1 بالمحرك. قم بتوصبل الطرف المحايد (N) على الطرف 2 بالمحرك. قم بتوصيل سلك الأرضي بطرف الأرضي لقاعدة المحرك.

سلك الأرضمي يجب أن بكون دأئماً أطول من الطرف المكهرب والطرف المحايب بطريقة تجعله آخر ما يتم فصله في حالة انتنزاع القابس. (المحول موصل على (الطرف 3 و 4. لا تقم بتعديل هذا التوصيل.

قم بتوصيل التركيب بمصدر الجهل الكهربائي قبل البدء بتشغيله.

قبّل بدع الثشثغيل السريع
[1][. تحقق من نظافة قضيب الانز لاق.
[2][. حرك البوابة يدويا لتكون في وضع متوسط.
أعد وصل حركة المحرك
[1][. أدر مقبض تحرير القفل نحو اليسار.
[2][. [2]. حرك البوابة يدويا حتى تعيد تجهيزة الجر تأمين قفلها.
[3]. أدر المفتاح بمقدار ربع دورة نحو اليمين.



## التزكيب

أثثاء تركيب المحرك يجب فصل حركته
[1]]. أدلّ مقضض تحرير القفل في الموضع المخصص له بالهحرك. [2][. اربط مقضض تحرير التفل. [3]. ضع غطاء البر غي.

حل إرتاج المحرك [1][. أرد المتاتحاح بتقار ربع دورة نحو اليسار. [2]]. أدر مقضض تحرير القتل نحو اليمين.



طقم تثبيت المحرك المورد مخصص للتركيب على قاعدة خرسانية. بالنسبة إلى الأنواع الأخرى من الدعامات، استخدم عناصر التثبيت المناسبة. [1]. اضبط موضع المعيار:

- بشكل مو از للبو ابة،
- مع توجيه رمز ترس البنيون نحو البوابة،
- مع رفعه بمقدار 25 ملم عموديا على القضيب المسنن (إذا كان القضيب المسنن مجهز

بغطاء، فيجب القياس بشكل عمودي بداية من القضيب المسنن وليس الغطاء)، - بحيث لا يعيق المرور ويؤمن فتح و غلق البو ابة بشكل كامل.
[2][. ضع علامات لمواضع عناصر النثبيت بالأرضية.
[3]. اثقب هذه المو اضع بعمق 85 ملم.
[4]. أدخل الخوابير.
[5]. اربط البر اغي كما يلي:

- حتى نهاية الجزء الملولب ليتر اوح ارتفاع القضيب المسنن بين 120 و 130 ملم،
- حتى نهاية الجزء الملولب + غير الملولب ليتراوح ارتفاع القضبيب المسنن بين

100 و 110 لم.

- 85 ملم للتركيب بالأرضية* على سطح خرساني مستوي.
- '~" لتسهيل ربط البر اغي، استخدم حزقتين لتحقيق "حزقة مقابل الأخرى".
[6]. اربط الحزقة وحلقة صغيرة على كل برغي.
* في حالة التركيب بالأرضية، بعد نثبيت المحرك، ركِّب قضيب مسنن بفتحات تثبيت مستطيلة للتمكن من ضبط طقم القضبي المسنن-الترس.


وصف المحرِّك

| برغي فوق الغطاء | 1 |
| :---: | :---: |
| فوق الغطاء | 2 |
| الغطاء | 3 |
| الدحرك 24 فولت | 4 |
| المخفض | 5 |
| مجموعة الحدود الطرفية الكهروميكانيكية | 6 |
| ترس بنيون | 7 |
| آلية تحرير القفل يدويا | 8 |
| وحدة التحكم | 9 |
| وحدة بطاريات مجمعة (تجهيز اختياري ref. 9016732): | 10 |
| 2 2 a |  |
|  |  |
| بطاقة إدارة تغذية البطاريات |  |
| البطارية (اختبارية، الرقم المرجّي 5 (2) | 11 |
| مصهر (250 فولت/5 أمبير) حماية مخرج الإضاءة 230 فولت | 12 |
| مصهر (250 فولت/5 أمبير) التبديل | 13 |

وصف البينية
شاشة LCD 3 خاتات
عرض البار امترات، والثفرات (التشغيل، البرمجة، الأخطاء والأعطال) والبيانات المخزّنة بالذاكرة.
عرضقيم البارامتر:
. ثابت = قيمة مختارة/ذاتبة الضبط
. وماض = قيمة مختارة للبار امتر


| الوظيفة | الزر | الوظيفة | الزر |
| :---: | :---: | :---: | :---: |
| - الضغط لمدة 0,5 ث: مدخل ومخر ج قائمة ضبط البار امتر <br> - الضغط لمدة 2 ث: تشغيل البرمجة النّلقائية - الضغط لمدة 7 ث: محو البرمجة النلقائية والبار امترات - قطع البرمجة التلقائية | (SI) | ـ التتقل في قائمة البار امترات والأكواد: ضضطة قصيرة = عرض بار امتر تلو بار امتر ضغط متو اصل = عرض سريع للبار امترات |  |
| - الضغط لـدة 2 ث: تخزين أجهزة التشثغيل عن بعد - الضغط لددة 7 ث: محو أجهزة النشغيل عن بعد | ROC | - تشغيل دورة البرمجة النتلقائية <br> - إتاحة اختيار أحد البارامترات <br> إتاحة قيمة أحد البار امترات | (O) |
|  |  | - تعديل قيمة بار امتر . ضغط قصير = عرض بار امتر تلو بار امتر . - استخدام وضع التشغيل القسري |  |



الأبعاد العامة للمحرك

قم بالقياس عند منتصف ارتفاع البوابة، بوضع أداة القياس عمودية على الجزء المجرور الالي ينغلق. يشترط المعيار:

- قوة ديناميكية 400 نيوتن
- وقت ديناميكي 750 ميللي ثانية

يتم التحقق من الخصائص الأخرى الموصوفة في المعيار بواسطة Somfy أثناء تجارب النوع الابتدائية.

## وصف المنتّج

مجال التطبيق
من المخطّط استعمال محرِّك ELIXO 3S لتحريك البو ابات المنزلقة حتى وزن 500 كج.
عدد الدورات في الساعة: 20 دورة/ساعة مقنّمة بانتظام على الساعة.
لضمان سلامة الممتلكات والأشخاص، يجب مر اعاة الييانات الو اردة في الجدول:

| .Réf | استخذم... | بالنسبة إلى بوابة تزن من... |
| :---: | :---: | :---: |
|  | حافة مطاطية على طرف البو ابة | 0 إلى 300 كجم |
|  | حافة مطاطية على طرف البوابة | 300 إلى 500 كجم |

تكوين الطقم القياسي


| x 1 | Elixo 24 V محرك | 1 |
| :---: | :---: | :---: |
| $\times 2$ | جهاز التشغيل عن بعد | 2 |
|  | طقم التثبيت بالأرضية: |  |
| x 4 | برغي | 3a |
| x 8 | صامولة | 3b |
| x 8 | حلقة إحكام | 3c |
| x 4 | خابور | 3d |
| x 1 | وحدة مقبض تحرير القفل يدويا | 4 |
| $\times 2$ | مفتاح تأمين قفل المقبض | 5 |
| $\times 2$ | وصلة الحدو الطرفية | 6 |
| x 1 | معيار الثقب | 7 |

نحن، Somfy، نعلن أن هذا المنتج مطابق للاشنتراطات الأساسية للتوجيهات الأوربية السارية. يمكنكم الاطلاع على إعلان المطابقة بموقع الإنترنت (Elixo 500 3S RTS) www.somfy.com/ce).

قد نو اجهون صعوبات في تركيب المحرِّك الخاص بكم أو أسئلة دون إجابات. لا نترددوا في الاتصـال بنا، المتخصصون التابعون لنا تحت تصر فكم للإجابة عليكم. موقع الإنترنت: www.somfy.com



- المناطق الخطرة: مـا هي الإجراءات التي يجب اتخاذه للتخلص منها؟

| الحلول | المخاطر |
| :---: | :---: |
| كشف العو ائق الذاتية للمحرِّك (تحقق من الكشف بو اسطة فياس للجهد <br> انظر فقرة فياس الجهد) <br> في حالة العمل بالغلق الثلقائي، قم بتركيب خلايا كهروضوئية، <br> انظر دليل النركيب | رنطقة 1 خطر السحق عند الغلق |
| كثَف العو ائق الذاتية للمحرِّك (تحقق من الكثّف بو اسطة قياس للجهـ <br> انظر فقرة قياس الجهد) إز الة كل الفتحات ذات قُطر 20 دم | منطقة 2 <br> خطر الانحشار والقطع على سطح المسار |
| كشف العو ائق الذاتية للمحرِّك (تحقق من الكثف بو اسطة قياس للجهـ <br> انظر فقرة قياس الجهد) <br> حماية بواسطة مسافات أمان (انظر شكل 1) | منطقة 3 <br> خطر السحق مع جزء ثابت ملاصق للفتحة |
| قم بإز الة كل الحواف القاطعة للقضبان الدليلية قم بإز الة كل فتحة 8 هم بين القضبان والبكرات | هنطقة 4 <br> خطر الانحشار ثم السحق بين قضبان <br> الاورران والبكرات |
| قم بإز الة كل فتحة 8 ¢ مم بين الترس و الجنزبر | منطقة 5 <br> خطر الثند ثم السحق على مستوى وصلة الترس/الجنزير |
| ستتمر أو إذا كان ارتفاع المنطقة الخطرة أعلى من 2.5 متر بالنسبة للأرض أو لكل مستوى | لبس مطلوبا أي حماية إذا كانت البو/بة ذ/ت تـ آخر للوصول ألدائم. <br> شكل 1 - مسافة الأمان |

خطر الانحشـار والقطع على سطح المسار
منطقة 3

منطقة 4
خطر الانحشـار ثم
منطقة 5
خطر الشند

## ط !

يجب أن يكون تركيب التنذية الكهربائية مطابقا للمعايير السارية في البلد التي يتم تركيب الدررٍّك فيها ويجب أن يتم إجر اؤه بواسطة عاملين مؤ هَلين. يجب أن يكون الخط الكهر بائي مخصصا حصريا للمحرك ومجهّز بحماية مكوّنة: - من مصهر أو قاطع تيار معاير 10 أمبير. - من تجهيز من النوع التفاضلي (30 ميللي أمبير). يتعين وجود وسيلة فصل متعددة الأقطاب لـنّبع الطّاقة. .ينصح بنركيب مانعة صو اعق (ذات جهـ متبقي بحد أقصى 2 كيلو فولت).

- مرور الكابلات

يجب أن تكون الكابلات المدفونة مجهزة بعازل للحماية بقُطر ملائم لتمرير كابل المحرِّك وكابالات الملحقات. بالنسبة للكابالات غير المدفونة، قم باستخدام ممرِّر كابلات يدعم مرور المركبات (مرجع 2400484).

إرشادات الأمان المتعلقة بالتركيب

التأكد من تجنب أو الإشارة إلى المناطق الخطرة (السحق، القص، الانحشار) بين الجزء الذي يتم تحريكه والأجزاء الثابتة المحيطة نتجبة لحركة فتح الجزء الذي يتم تحريكه (انظر فقرة "منع المخاطر").

مهنوع منعا باتا تعديل أحد العناصر المورّدة في هذا الطاقم أو استخدام عنصر إضافي غبر موصى به في هذا الدليل.

قم بمر اقبة البوابة أثناء الحركة و إبقاء الأشخاص بعيدين حتى الانتهاء من التركيب. لا تستخدم مو اد لاصقة لتثبيت المحرِّك. آلية الفصل اليدوي للحركة: انظر الفقرة المتعلقة بهذه الآلية في دليل استخدام المحرِّك.


يمكن أن يؤدي تحرير القفل اليدوي إلى حركة غبر متحكم بها للبو ابـة.

قـ بتركيب كل أجهزة التحكم الثابتة على ارتفاع 1.5 متر على الأقلّ و على مر أى من البو ابة ولكن بعيدا عن الأجز اء المتحرِّكة.
بعد النركيب، تأكد أن: - الآلية مضبوطة بشكل صحيح - تعمل آلية الفصل اليدوي للحركة بشكل صحيح - يغيِّر المحرِّك اتجاهه عندما تصل البو ابـة إلى شيء ارتفاعه 50 مم موضوع على منتصف ارتفاع المصر اع.
-تجهيزات السلامة

في حالة العمل بالوضع التلقائي أو بجهاز تحكم خارج مجال الرؤية، بلزم تركيب خلابا كهروضنئية.
 احتياطات خاصة بالمملابس
اخلع كل الحلي (الأساور، السلاسل أو مـ شابـه) أثنثاء التركيب.
بالنسبة لعمليات المعالجة و اللقب و اللحام، قم بارتداء الوقايات المناسبة (نظار ات خاصـة، قفازات، خوذة مضـادة للضوضـاء، إلخ).

يشير هذا الرمز إلى خطر درجاته المختلفة مشروحة أدناه.



## "حذير - تُعليمات أمان مهمـة

هن المهم لسلامة الأشخاص اتباع جميع التُليمات، لأن التركيب الخاطئ قد يؤدي إلى حدوث إصابات خطيرة. احتظظ بهذه التنحليمات. جب تركيب الدحرٍّك وضبطه بواسطة قائم بالتركيب، متخصص بالمحرٍّكات و التشغيل الآلي للمنازل، طبقا للوائح البلا التي سيتم التشغيل بها.
 بالكحرِّكات وبالتنثغيل الآلي للمنازل

مقدمة

## معلومات هامة

هذا المنتج محرِّك للبوابات المنزلقة، للاستخدام المنزلي كما هو معرّف في معيار EN 60335-2-103 الذي يخضع له. هدف هذه التعليمات بوجه خاص هو تلبية متطلّبات المعيار الدذكور وأيضا ضمان سلامة المدتلّكات والأشخاص.

## ! !

كل استخذام لهذا المنتج خارج مجال التطبيق الموصوف في هذا الدليل يكون ممنو عا (انظر فقرة "مجال التطبيق" بدليل الاستخذام). وهو ينهي، مثله مثل أي عدم احترام للتعليمات المذكورة في هذا الدليل، كل مسئولية وضمان من Somfy. مكنوع استخذام أي ملحق أمان غير معتمد بواسطة Somfy.
إذا كان لايكم أي شك عند تركيب المحرِّك أو للحصول على معلومات إضافية، قوموا بزيارة الموقع الإلكتروني www.somfy.com. هذه التعليمات عرضة للتعديل في حالة تطور المعايير أو المحرِّك.
|لقحوصات الابتدائية بيئة التركيب


| 2 | إرشادات الأمان |
| :---: | :---: |
| 2 | تحذير - تعليمات أمان مهمة |
| 2 | مقامة |
| 2 | الفحوصات الابتّائية |
| 3 | التجييز الكهربائي المسبق |
| 3 | إرشادات الأمان المتعلة بالتزكيب |
| 4 | اللوائح |
| 4 | الدعم |
| 5 | وصف المنتج |
| 5 | مجال التطبيّ |
| 5 | تكوين الطقم القاسي |
| 6 | وصف المحرّك |
| 6 | الإبعاد العامة للمحرك |
| 6 | وصف البيّية |
| 7 | نظرة عامة على نووذج تركيب |
| 7 | تجميع مقضض حل الإرناج اليّوي |
| 7 | حل إرتاج الدحرك |
| 7 | تركيب المحرك |
| 7 | التركيب |
| 9 | التثنيل السريع |
| 9 | تخزين أجهزة التشغيل عن بعد Keygo RTS للتثغيل على وضع الفتح الكىي |
| 9 | البرمجة النقانّية |
| 10 | اختبار التشغيل |
| 10 |  |
| 10 | تثنظيل وظيفة اكتثّان العوائق |
| 10 | تثنيل الخابيا الكهروضوئية |
| 10 | تثّغيل قضيب الاستشار (عند الغلق فقط) |
| 10 | حالات تشيليل خاصة |
| 11 | مخطط للتمديدات السلكية العمومية |
| 12 | توصيل التجهيزات الملحقة |
| 12 | شرح النتجيزات الملحقة المخلفة |
| 15 | الضبط المتقام للبارامترات |
| 15 | التنتل دالّ لائمة البار امترات |
| 15 | عرض قيم البار امتر |
| 15 | مدلول البارامترات المختلفة |
| 18 | برمجة أجهزة التثغيل عن بعد |
| 18 |  |
| 18 |  |
| 19 |  |
| 19 | محو أجهزة التشيل عن بعد وجميع قيم الضبط |
| 19 | محو أجهزة التشّنيل عن بعد المخزّنة بالداكهرة |
| 19 | محو جميع قيم الضبط |
| 19 | إرتاج أزرار البرمجة |
| 20 | تثخيص الأعطل |
| 20 | عرض شفرات التثنيل |
| 20 | عرض شنرض ات البرمجة |
| 20 | عرض شفر ات الأخطاء والأعطل |
| 21 | اللخول إلى البيانات المخزّنة بالذاكرة |

## Somfy

50 avenue du Nouveau Monde BP 152-74307 Cluses Cedex
France
www.somfy.com

