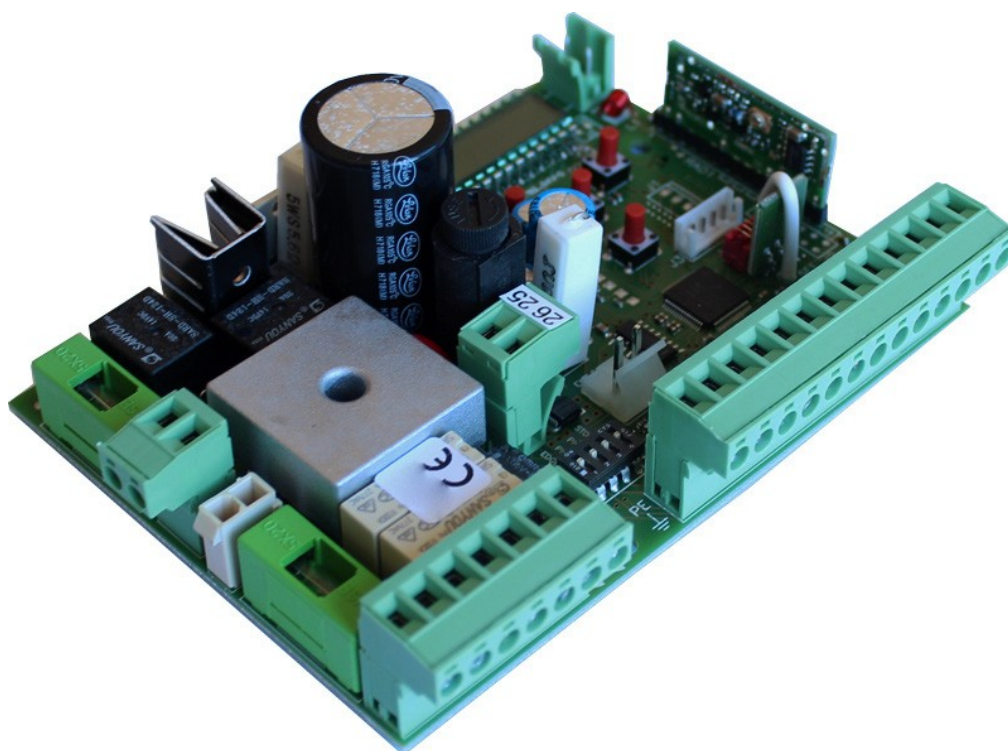


# BIOS1 24V

ŘÍDICÍ JEDNOTKA POSUVNÝCH  
VRAT NA 24 V



 **ALLMATIC**<sup>®</sup>

VYROBENO V ITÁLII



## 1 – OBEČNÁ VAROVÁNÍ

**!** **VAROVÁNÍ!** Před instalací výrobku je nezbytné přečíst si dokument zabývající se **OBEČNÝMI BEZPEČNOSTNÍMI VAROVÁNÍMI**, který je součástí dodávky výrobku. Dokument **6-1620001**.  
Doplňkový list lze rovněž stáhnout z [www.allmatic.com](http://www.allmatic.com).

## 2 - VÝBĚR MOTORU

**!** **VAROVÁNÍ!** Před spuštěním rozpoznávání tahů, zapamatování vysílačů nebo prováděním jiného nastavení je nutné vybrat používaný způsob motorizace za účelem optimalizace provozu BIOS1 24.

**PŘÍSTUP DO ROZŠÍŘENÉHO HLASOVÉHO MENU dEF**, vyberte hodnotu příslušnou pro ovládaný motor a proveďte reset dokončením odpočtu na displeji. Viz tabulka na str. 20.

Procedura probíhá následovně, v příkladu je zvolen motor KALOS XL (1):

**VAROVÁNÍ!** V rámci procedury dojde k obnově hodnot továrního nastavení a ztrátě všech vlastních nastavení. Nedojde k změně amplitudy naprogramovaných tahů a zapamatovaných vysílačů.

0	OSTATNÍ MOTORY (PROVEĎTE NUTNÁ PŘIZPŮSOBNÍ)
1	KALOS XL / MOVEO
2	KALOS 70
3	KALOS 110
4	SIM
5	KALOS XL FAST

**1** DYS1 RADIO **>4''**

**2** DYS1 RADIO **>2''**

**3** DYS1 RADIO **>2''**

**4** DYS1 RADIO

**5** DYS1 RADIO **>2''**

**6** DYS1 RADIO **>8''**

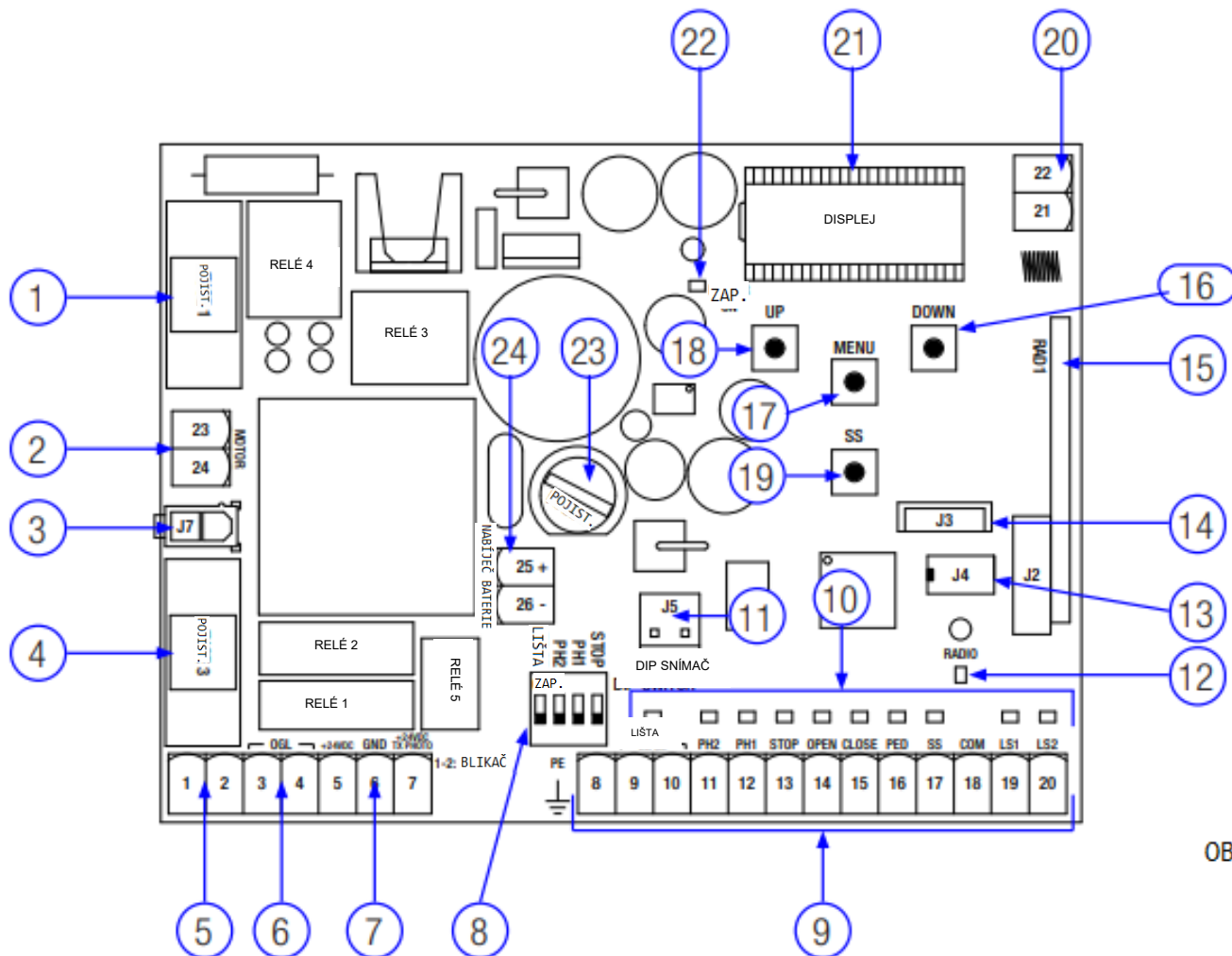
**7** DYS1 RADIO **>8''**

**8** DYS1 RADIO

rilasciare per un istante  
uvolnĕte na malý okamžik  
relâchez pendant un moment  
suelte por un rato  
bir an için serbest bırakmak  
kort vrijgeven

### 3 – POPIS VÝROBKU

Řídicí jednotka BIOS1 24V je vhodná pro montáž s 1 motorem na stejnosměrné napětí 24 V a zatížení 10 A. Ovládání tohoto zařízení je díky displejovému rozhraní s 4 tlačítky snadné a intuitivní. Řídicí jednotka umožňuje přesné seřizování všech parametrů. Řídicí jednotka si dokáže zapamatovat až 1000 vysíláčů (vnější paměť) s funkcemi krok za krokem, částečného otevírání nebo otevírání a zavírání. Součástí dodávky jsou vstupy pro otvírací a zavírací fotobuněk, bezpečnostní lištu (mechanický nebo odporový), koncové spínače a tlačítka funkce krok za krokem, částečného otevírání, otevření, zavření a zastavení. Součástí výstupů je blikající světlo na 24 V AC, stropní světlo/světlo otevřené automatizace na 24 V AC a zdroj 24 V DC pro příslušenství. Lze využít též přídavné baterie v případě, kdy je nutné dočasně zajistit provoz při nedostatečném napájení.



OBR. 1

#### 3.1 – HLAVNÍ SOUČÁSTI / PŘIPOJENÍ

- |   |  |
|---|--|
| <ol style="list-style-type: none"> <li>1. Pojistka 1: T 10A ochranná pojistka motoru.</li> <li>2. Připojení napájení motoru.</li> <li>3. Připojení transformátoru.</li> <li>4. Pojistka 3: T 2,5A ochranná pojistka 24 V AC výstupů.</li> <li>5. Připojení blikajícího světla</li> <li>6. Připojení stropního světla / světla otevřené automatizace.</li> <li>7. Připojení napájení fotobuněk a 24 V DC příslušenství.</li> <li>8. DIP SPÍNAC bezpečnostních zařízení</li> <li>9. Připojení ovládacích a bezpečnostních zařízení.</li> <li>10. Signální LED stavu vstupů.</li> <li>11. Konektor doplňkové karty R1.</li> <li>12. Signální LED rádiového signálu.</li> </ol> | <ol style="list-style-type: none"> <li>13. Konektor externí paměti.</li> <li>14. Konektor modulu Bluetooth.</li> <li>15. Konektor rádiového modulu.</li> <li>16. Tlačítko DOWN - (DOLŮ).</li> <li>17. Tlačítko MENU.</li> <li>18. TLAČÍTKO UP + (NAHORU).</li> <li>19. Tlačítko SS (Step-by-Step – Krok za krokem).</li> <li>20. Připojení antény.</li> <li>21. Displej.</li> <li>22. LED indikátor napájení.</li> <li>23. Pojistka 2: F200mA ochranná pojistka pro 24 V DC.</li> <li>24. Připojení nabíjecí karty baterie.</li> </ol> |
|---|--|

### 3.2 – MODELY A TECHNICKÉ FUNKCE

KÓD	POPIS
12006685	Řídicí jednotka BIOS1 24V pro jeden motor
60550058	Transformátor 230 / 23 V AC 150 VA
12006730	Modul Bluetooth
12000760	Karta R1
12000780	Nabíjecí karta baterie 24CBA

Napájení transformátoru	230 V AC 50-60 Hz
Ochranná pojistka transformátoru	T 1A
Napájení BIOS1 24V	24 V AC 50-60 Hz
Maximální síla výkonu motoru	240 W
Výstup blikajícího světla	24 V AC 25 W
Výstup stropního světla / světla otevřené automatizace	24 V AC 25 W
Napájení příslušenství 24 V DC	24 V DC 5 W
Rádiový přijímač 433 MHz	Rolling Code (plovoucí kód)
Zapamatovatelné vysílače	1000
Provozní teplota	-10 °C +55 °C

### 3.3 – SEZNAM DOPORUČENÝCH KABELŮ

Následující seznam obsahuje kabely doporučené pro připojování různých zařízení v standardním systému.

Použité kabely musejí být vhodné pro daný typ instalace; například pro vnitřní instalace se doporučuje kabel typu H03VV-F, zatímco H07RN-F je vhodný pro venkovní využití.

Připojení	Kabel	Maximální délka
Přívod napájení	3 x 1,5 mm <sup>2</sup>	20 m *
Motor	2 x 1,5 mm <sup>2</sup>	20 m *
Blikající světlo	2 x 0,5 mm <sup>2</sup>	20 m
Stropní světlo / světlo otevřené automatizace	2 x 0,5 mm <sup>2</sup>	20 m
Fotobuňky – vysílač	2 x 0,5 mm <sup>2</sup>	20 m
Fotobuňky – přijímač	4 x 0,5 mm <sup>2</sup>	20 m
Bezpečnostní lišta	2 x 0,5 mm <sup>2</sup>	20 m
Klíčový spínač	4 x 0,5 mm <sup>2</sup>	20 m

\* Pokud je kabel delší než 20 m, musí mít větší průměr a u jednotky automatizace musí být nainstalován systém bezp. uzemnění.

### 3.4 – PŘEDBĚŽNÁ KONTROLA

- Brána se pohybuje bez zadržávání.

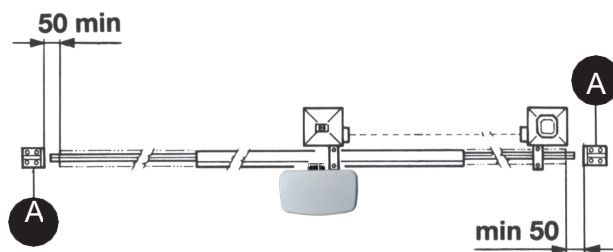
Poznámka: Prvky brány musejí odpovídat platným standardům a zákonům. Automatické ovládání dveří/brány lze používat pouze tehdy, je-li v dobrém stavu a splňuje podmínky normy EN 12604.

- Křídlo dveří/brány nesmí mít průchod pro chodce. V opačném případě je nutné přijmout odpovídající opatření v souladu s normou EN 12453 (např.: zabránit chodu motoru během otevření průchodu pro chodce, nainstalovat bezpečnostní mikrospínač připojený k ovládacímu panelu).

- Kromě elektrických nebo mechanických koncových spínačů pro obsluhu musí být součástí instalace též pevná mechanická zářezedla, která bránu zastaví v případě neočekávaného funkčního selhání těchto koncových spínačů. Z tohoto důvodu musí být mechanická zářezedla dostatečně velká, aby zadržela polohovou i pohybovou energii vytvářenou bránou (A) (Obr. 2).

Vodící lišta musí být vybavena mechanickými zářezkami na obou svých koncích (A) (Obr. 2).

- Sloupy brány musejí mít na vrcholcích vodící lišty proti vykolejení (Obr. 3),



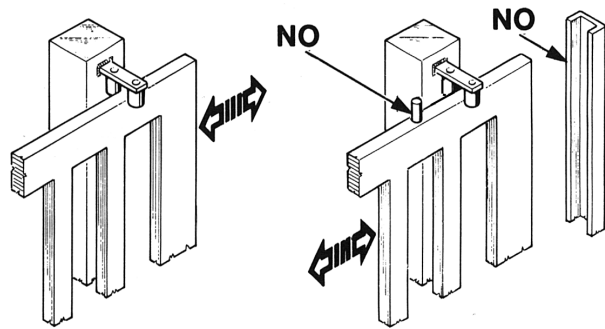
OBR. 2

aby nedošlo k nechtěnému uvolnění brány.

**Poznámka:** Vyhnete se mechanickým zarážkám typu uvedeného na Obr. 3. Na vršku brány nesmějí být žádné mechanické zarážky, neboť tyto zarážky nejsou dostatečně bezpečné.

Instalační díly vyhovující standardu EN 12453			
TYP PŘÍKAZU	POUŽITÍ ZARÁŽKY		
	Zaškolené osoby (mimo veřejné plochy*)	Zaškolené osoby (veřejné plochy)	Neomezené použití
s lidskou obsluhou	A	B	nemožné
s viditelnými impulsy (např. snímač)	C nebo E	C nebo E	C a D nebo E
s neviditelnými impulsy (např. dálkové ovládání)	C nebo E	C a D nebo E	C a D nebo E
automatický	C a D nebo E	C a D nebo E	C a D nebo E

\* typickým příkladem jsou tyto zarážky, které nejsou za žádných okolností přístupné okolním osobám  
 A: Příkazové tlačítko s lidskou obsluhou (tedy v provozu po dobu jeho aktivace).  
 B: Klíčový spínač s lidskou obsluhou.  
 C: Nastavitelný výkon motoru.  
 D: Bezpečnostní proužky a/nebo další bezpečnostní zařízení udržující tažnou sílu v mezích předpisu EN12453 – Příloha A.  
 E: Fotobuňky.



OBR. 3

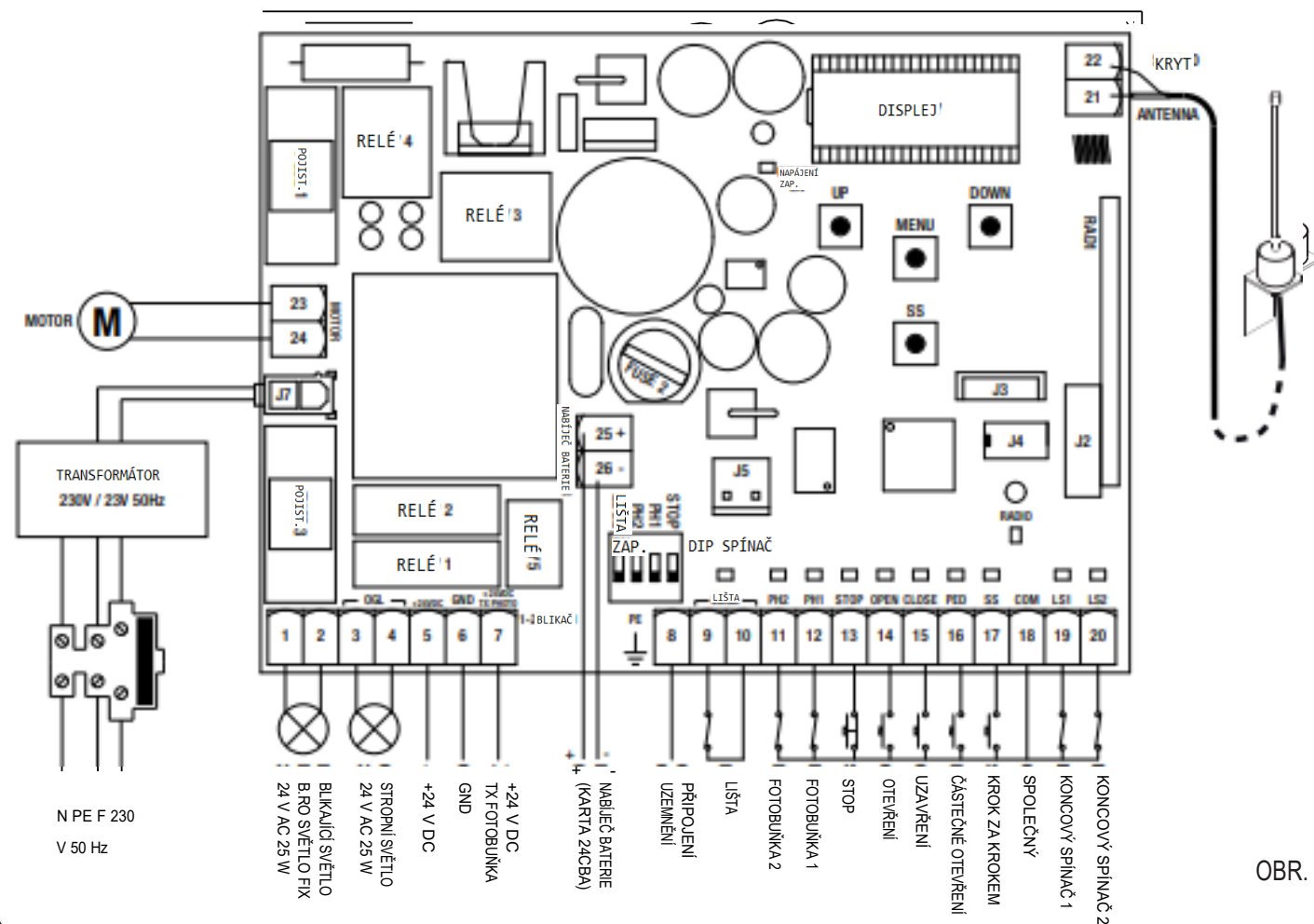
## 4 – ELEKTRICKÉ PŘÍPOJKY

**VAROVÁNÍ – Před jakýmkoliv zapojováním dobře zkontrolujte, zda není ovl. jednotka zapnutá.**

**DIP SPÍNAČ BEZPEČNOSTNÍCH ZAŘÍZENÍ:** Nastavením na „ON“ vypnete vstupy LIŠTA, PH2, PH1 a STOP.

Odstraňuje nutnost přemostění vstupů svorkovnice.

**VAROVÁNÍ – při zapnutí DIP spínače jsou bezpečnostní zařízení vypnutá.**

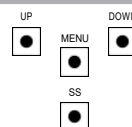


OBR. 4

#### 4.1 – SEZNAM SVORKOVNIC A KONEKTORŮ

Číslo	Název	Popis
1 - 2	BLIKAČ	Výstup blikajícího světla na 24 V AC. Použijte blikající světlo bez vlastní karty blikače 24 V AC max. 25 W.
3 - 4	OGL	Výstup stropního světla / světla otevřené automatizace na 24 V AC. Použijte světlo 24 V AC max. 25W. Funkce pomocného světla a doba jeho aktivace se ovládají z rozšířeného menu <b>FC.y</b> a <b>tc.y</b> .
5	+24 V DC	Napájení příslušenství +24 V DC. Používá se u přijímačů fotobuněk.
6	GND	Napájení příslušenství 0 V DC. <b>VAROVÁNÍ</b> – Řídicí jednotka má napájecí výkon až 200 mA (5W) pro příslušenství 24 V DC.
7	+24 V DC TX FOTO	Napájení příslušenství +24 V DC. Používá se u vysílačů fotobuněk. Toto připojení je nutné v případě používání testu fotobuněk. Test fotobuněk lze aktivovat z rozšířeného menu <b>EP.h</b> .
8	PE	Připojení uzemnění.
9 - 10	LIŠTA	Vstup bezpečnostní lišty (NC kontakt). Vyberte typ použité bezpečnostní lišty (mechanická nebo odporová) z rozšířeného menu <b>Ed.7</b> a způsob aktivace z rozšířeného menu <b>Ed</b> . <b>VAROVÁNÍ</b> – při DIP LIŠTA v poloze „ON“ je vstup vypnutý.
11 - 18	PH2 – COM	Vstup otevírací fotobuňky (NC kontakt). Fotobuňka se může aktivovat kdykoli během otevírání automatizace a okamžitě zastavit pohyb; automatizace bude pokračovat v otevírání po uvolnění paprsku fotobuňky. V případě zásahu během zavírání (parametr Ph.2. = 0) se automatizace zastaví a po uvolnění paprsku zahájí otevírání. V položce rozšířené nabídky Ph.2., lze nastavit chování fotobuňky. <b>VAROVÁNÍ</b> – při DIP PH2 v poloze „ON“ je vstup vypnutý.
12 - 18	PH1 – COM	Vstup zavírací fotobuňky (NC kontakt). Fotobuňka se může aktivovat kdykoliv během zavírání automatizace, pohyb se okamžitě zastaví a spustí v opačném směru. Tato fotobuňka se neaktivuje během otevírání. V položce rozšířené nabídky SP.h. lze nastavit chování fotobuňky při uzavřené automatizaci. <b>VAROVÁNÍ</b> – při DIP PH1 v poloze „ON“ je vstup vypnutý.
13 - 18	STOP – COM	Připojení příkazu STOP (NC kontakt). Vstup je klasifikován jako bezpečnostní zařízení; otevření kontaktu okamžitě zastaví automatizaci, která zůstane blokována až do obnovení stavu vstupního kontaktu. <b>VAROVÁNÍ</b> – při DIP STOP v poloze „ON“ je vstup vypnutý.
14 - 18	OPEN – COM	Připojení tlačítka příkazu OTEVŘÍT (NO kontakt).
15 - 18	CLOSE – COM	Připojení tlačítka příkazu ZAVŘÍT (NO kontakt).
16 - 18	PED – COM	Připojení tlačítka příkazu ČÁSTEČNÉ OTEVŘENÍ (NO kontakt).
17 - 18	SS – COM	Připojení tlačítka příkazu KROK ZA KROKEM (NO kontakt).
18	COM	Společný pro bezpečnostní a příkazové vstupy.
19 - 18	LS1 – COM	Připojení koncového spínače 1 (NC kontakt).
20 - 18	LS2 – COM	Připojení koncového spínače 2 (NC kontakt).
21	ANTÉNA	Připojení antény
22	KRYT	Připojení opletení antény.
23 - 24	MOTOR	Připojení motoru.
25 - 26	NABÍJEČ BATERIE	Připojení nabíjecí karty baterie. Pro KLADNÝ pól použijte svorku 25. Pro ZÁPORNÝ pól použijte svorku 26.
J3		Konektor modulu Bluetooth.
J4		Konektor externí paměti.
J5		Konektor doplňkové karty R1.
J7		Konektor napájení z transformátoru.

## 5 - DISPLEJ A STAVY ŘÍDICÍ JEDNOTKY



Stisknutím tlačítka „DOWN“ si můžete na displeji přečíst následující parametry.

DISPLEJ	POPIS
Zobrazení stavu ( <i>--, OP, CL, ...</i> )	Popis stavu řídicí jednotky. Popis jednotlivých provozních stavů najdete v tabulce STAVY ŘÍDICÍ JEDNOTKY.
Provedené operace, např.: 02.0 (jednotka) / 001 (tisíc), což je 1020 cyklů.	Počet operací: na displeji se střídavě zobrazují tisíce (bez teček) a jednotky (s tečkami).

### 5.1 – STAV ŘÍDICÍ JEDNOTKY

DISPLEJ	POPIS
--	Pohotovostní režim – Automatizace uzavřena nebo po zapnutí řídicí jednotky.
<i>OP</i>	Fáze otevírání.
<i>CL</i>	Fáze uzavírání.
<i>SO</i>	Automatizace zastavena uživatelem během otevírání.
<i>SC</i>	Automatizace zastavena uživatelem během zavírání.
<i>HA</i>	Automatizace zastavena vnější událostí (fotobuňky, stop).
<i>oP</i>	Automatizace otevřena bez automatického opětovného zavření.
<i>PE</i>	Automatizace otevřena do pozice částečného otevření bez automatického opětovného zavření.
<i>-tc</i>	Automatizace otevřena s automatickým opětovným zavřením; v posledních 10 s bude pomlčka nahrazena odpočtem.
<i>-tP</i>	Automatizace otevřena do pozice částečného otevření s automatickým opětovným zavřením; v posledních 10 s bude pomlčka nahrazena odpočtem.

### 5.2 – SIGNALIZACE BĚHEM ČINNOSTI

DISPLEJ	POPIS
<i>rAd</i>	Zobrazuje se během rozpoznávání vysílačů.
<i>don</i>	Zobrazuje se při zapamatování nového vysílače nebo na konci resetu.
<i>Fnd</i>	Zobrazuje se při použití klíče již zapamatovaného vysílače.
<i>CLR</i>	Zobrazuje se při smazání vysílače.
<i>LOP</i>	Zobrazuje se během rozpoznávání tahů a signalizuje otevírání automatizace řídicí jednotkou.
<i>LCL</i>	Zobrazuje se během rozpoznávání tahů a signalizuje zavírání automatizace řídicí jednotkou.
<i>L--</i>	Zobrazuje se během rozpoznávání tahů v případě aktivace bezpečnostních zařízení.
<i>SEE</i>	Zobrazuje se během funkce zobrazení místa v paměti, pokud řídicí jednotka čeká na přenosový signál.
<i>not</i>	Zobrazuje se během funkce zobrazení místa v paměti, pokud vysílač není v paměti uložen.
<i>toUt</i>	Zobrazuje se při ukončení funkce zobrazení místa v paměti řídicí jednotkou kvůli neaktivitě.
<i>Snd</i>	Zobrazuje se během prvního spárování s Bluetooth zařízením.
<i>c --</i>	Zobrazuje se při připojení řídicí jednotky k Bluetooth zařízení.
<i>L --</i>	Zobrazuje se při odpojení Bluetooth zařízení od řídicí jednotky.
<i>Pa'Er</i>	Zobrazuje se při nedostatečném napájení.

### 5.3 – SIGNALIZACE ZÁVAD

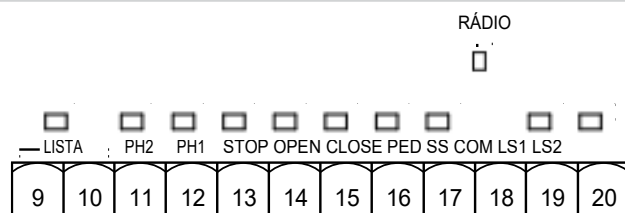
DISPLEJ	POPIS
<b>E<sub>TE</sub></b>	Chyba paměti: externí paměť není nainstalována, nebo nebyla rozpoznána.
<b>E<sub>EX</sub></b>	Chyba paměti během zápisu: hodnota x je číslo 1 až 6. V případě chyby kontaktujte technickou pomoc.
<b>E<sub>LS</sub></b>	Chyby koncových spínačů: jsou najednou v činnosti koncové spínače otevření i zavření.
<b>E<sub>FO</sub></b>	Aktivace snímače nárazu.
<b>E<sub>Ed</sub></b>	Aktivace bezpečnostní lišty.
<b>E<sub>Ph</sub></b>	Porucha činnosti fotobuněk.
<b>E<sub>th</sub></b>	Aktivace tepelné ochrany řídicí jednotky.
<b>F<sub>UL</sub></b>	Externí paměť je plná.
<b>E<sub>rr</sub></b>	Chyba paměti během operace prohlížení místa v paměti nebo zrušení jednotlivého vysílače.

POZN. – Chyba zůstane na displeji zobrazená až do stisknutí tlačítka „DOWN“ nebo do zadání jiného příkazu.

**VAROVÁNÍ – obnovu z chyby E<sub>EX</sub> je nutné provést jedním z 3 tlačítek řídicí jednotky (UP, MENU nebo DOWN).**

**!** **VAROVÁNÍ!** Pokud se přívodní pojistka při zablokovaném motoru spálí, zkontrolujte prahovou hodnotu aktivace aktuálního snímače. Správné nastavení parametrů SEN a SEL omezuje možnost případného selhání pojistky přívodního napájení. Aby nedošlo k aktivaci přívodní pojistky v případě zablokování motoru, je vhodné použít u překážky funkci obrácení.

### 5.4 – SIGNÁLNÍ LED



OBR. 5

LED	BARVA	POPIS
LIŠTA	ČERVENÁ	Bezpečnostní signalizace, LED normálně zapnutá.
PH2	ČERVENÁ	Bezpečnostní signalizace, LED normálně zapnutá.
PH1	ČERVENÁ	Bezpečnostní signalizace, LED normálně zapnutá.
STOP	ČERVENÁ	Bezpečnostní signalizace, LED normálně zapnutá.
OPEN	ZELENÁ	LED normálně vypnutá. Zapne se stisknutím tlačítka.
CLOSE	ZELENÁ	LED normálně vypnutá. Zapne se stisknutím tlačítka.
PED	ZELENÁ	LED normálně vypnutá. Zapne se stisknutím tlačítka.
SS	ZELENÁ	LED normálně vypnutá. Zapne se stisknutím tlačítka.
LS1	ČERVENÁ	LED je zapnutá, pokud není koncový spínač aktivován.
LS2	ČERVENÁ	LED je zapnutá, pokud není koncový spínač aktivován.
RÁDIO	ČERVENÁ	LED je zapnutá při rádiovém přenosu nebo rušení.
POWER ON	ZELENÁ	LED normálně zapnutá. Ukazuje přítomnost aktivního napájení.

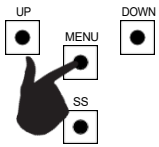






## 6 – ROZPOZNÁNÍ DÁLKOVÉHO OVLÁDÁNÍ

Rozpoznání vysílače lze zapnout tlačítkem „UP“ na řídicí jednotce nebo skrytým tlačítkem již zapamatovaného vysílače. Řídicí jednotka BIOS1 24V si dokáže zapamatovat až 4 funkce a tlačítka dálkového ovládání. Během procedury rozpoznávání popsané v odstavci 6.1 se ukládají jednotlivá tlačítka. Pro přiřazení všech možných funkcí je tedy nutné provést 4 cykly rozpoznání. Funkce budou přiřazeny v tomto pořadí:

1. 1. zapamatované tlačítko: Funkce STEP-BY-STEP (KROK ZA KROKEM)
2. 2. zapamatované tlačítko: Funkce ČÁSTEČNÉ OTEVŘENÍ.
3. 3. zapamatované tlačítko: Funkce OPEN (OTEVŘÍT).
4. 4. zapamatované tlačítko Funkce CLOSE (ZAVŘÍT).



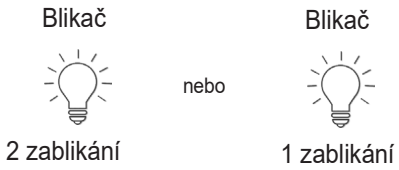
### 6.1 – ROZPOZNÁNÍ VYSÍLAČE

1.	Zkontrolujte, zda na desce není aktivní menu programování. Pro odchod z menu stiskněte krátce tlačítko „MENU,“ dokud se na displeji nezobrazí stav řídicí jednotky.	
2.	Stiskněte a uvolněte tlačítko „UP“. Na displeji se zobrazí r a blikáč se zapne nepřerušovaným světlem.	
3.	Na dálkovém ovladači stiskněte během 10 s tlačítko určené k zapamatování.	
4.	Pokud byl proces zapamatování úspěšný, na displeji se zobrazí don nebo Fnd (vysílač je již uložen v paměti).	
5.	Po 2 s se na displeji zobrazí místo v paměti s uloženým vysílačem (např. 235).	
6.	Pro zapamatování jiného tlačítka dálkového ovládání (nebo nového vysílače) opakujte postup od bodu 2.	

**VAROVÁNÍ** – po 10 s nečinnosti se rozpoznávací režim řídicí jednotky ukončí (na displeji se zobrazí **toUe**).

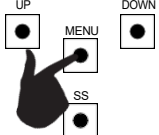


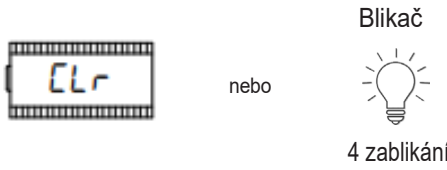

CZ

## 6.2 – ROZPOZNÁNÍ POMOCÍ SKRYTÉHO TLAČÍTKA NA JIŽ ZAPAMATOVANÉM VYSÍLAČI

1.	Je-li automatizace v klidu, zmáčkněte pomocí sponky skryté tlačítko na již uloženém vysílači a rozsvítí se blikající světlo: nyní můžete uložit nová tlačítka vysílače.	
2.	Na dálkovém ovladači stiskněte během 10 s tlačítko určené k zapamatování.	
3.	Pokud bylo uložení úspěšné, blikač 2x zabliká (nový vysílač) nebo 1x (již zapamatovaný vysílač).	
4.	Pro zapamatování jiného tlačítka dálkového ovládání (nebo nového vysílače) opakujte postup od bodu 1.	

**VAROVÁNÍ – po 10 s nečinnosti se rozpoznávací režim řídicí jednotky ukončí (na displeji se zobrazí **toUt**).**

## 6.3 – ZRUŠENÍ JEDNOTLIVÉHO VYSÍLAČE

1.	Zkontrolujte, zda na desce není aktivní menu programování. Pro odchod z menu stiskněte krátce tlačítko „MENU“, dokud se na displeji nezobrazí stav řídicí jednotky.	
2.	Stiskněte a uvolněte tlačítko „UP“ nebo skryté tlačítko již zapamatovaného vysílače. Na displeji se zobrazí <b>rAd</b> a blikající světlo se nepřerušovaně rozsvítí.	
3.	Stiskněte skryté tlačítko a během 10 s rovněž 1. tlačítko vysílače, který chcete vymazat.	
4.	Pokud bylo vymazání úspěšné, na displeji se zobrazí <b>CLr</b> a blikač 4x zabliká.	
5.	Po 2 s se na displeji zobrazí místo v paměti s vymazaným vysílačem (např. 235).	

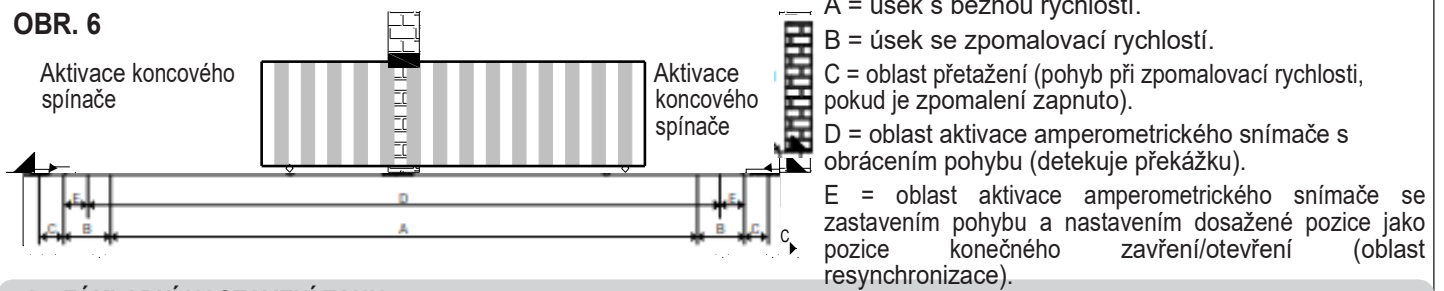
**VAROVÁNÍ – po 10 s nečinnosti se rozpoznávací režim řídicí jednotky ukončí (na displeji se zobrazí **toUt**).**

## 7 – NASTAVENÍ TAHU

POZN. - zkontrolujte v rozšířeném menu **dE.E.I.** (kapitola 9), zda je vybráný typ motoru správný, a to ještě před spuštěním procesu rozpoznání. Při prvním spuštění je nutné provést rozpoznání tahu a nastavit tak jeho délku i jednotlivá zpomalení. Po této proceduře je instalace dokončena. Pro vlastní nastavení automatizace postupujte podle kapitoly 8.

**VAROVÁNÍ – Zkontrolujte, zda jsou koncové spínače připojeny a správně nastaveny.**

**OBR. 6**

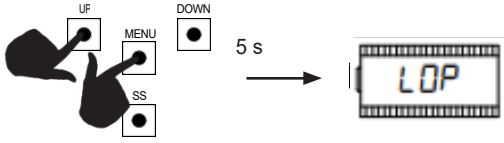
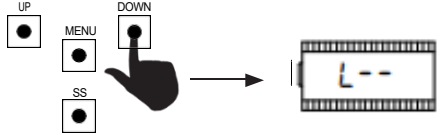
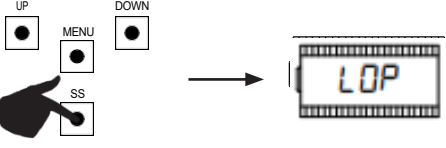




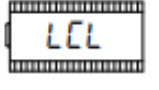


### 7.1 – ZÁKLADNÍ NASTAVENÍ TAHU

1.	<b>Zkontrolujte, zda jsou kon. spínače připojeny a správně nastaveny.</b> Provedte pomocí menu kontrolu a v případě potřeby před rozpoznáváním tahů nastavení upravte. Zpomalení budou v nabídce nastavena se stejnou procentuální výší během otevírání i zavírání ( $LSI \neq P$ ).	
2.	Odemkněte automatizaci a posuňte ji doprostřed tahu. Stiskněte zároveň tlačítka „UP“ a „MENU“ a držte je stisknutá alespoň 5 s, dokud se na displeji nezobrazí LOP.	
3.	Pokud se automatizace během otevírání <b>NEPOSUNUJE</b> , stiskněte tlačítko „DOWN“ pro zastavení rozpoznávání. Na displeji se zobrazí L--.	
4.	Stisknutím tlačítka „SS“ proceduru restartujete: automatizace provede fázi otevírání za snížené rychlosti, dokud nedosáhne koncového spínače. V této fázi se na displeji zobrazí LOP.	
5.	Po dosažení koncového spínače otevírání přejde automatizace sama na fázi zavírání za běžné rychlosti, dokud nedosáhne koncového spínače zavírání. V této fázi se na displeji zobrazí LCL.	
6.	Po dosažení koncového spínače zavírání přejde automatizace sama na fázi zavírání za běžné rychlosti, dokud nedosáhne koncového spínače otevírání. V této fázi se na displeji zobrazí LOP.	
7.	Po dosažení koncového spínače otevírání automatizace přejde na fázi zavření za běžné rychlosti a se zpomaleními nastavenými v nabídce LSI.	

**VAROVÁNÍ – v případě aktivace bezpečnostního zařízení se rozpoznávání zastaví a na displeji se zobrazí L--.** Stisknutím tlačítka „SS“ opětovně spustíte rozpoznávání od 4. bodu.

## 7.2 – ROZŠÍŘENÉ NASTAVENÍ TAHU

1.	<p><b>Zkontrolujte, zda jsou konc. spínače připojeny a správně nastaveny.</b>          Provedte pomocí menu kontrolu a v případě potřeby před rozpoznáváním tahů nastavení upravte.          Zkontrolujte, zda jste nastavili položku menu <b>LSI = P.</b>          Zpomalení je třeba nastavit během procedury rozpoznávání, amplitudy pro jednotlivé směry budou samostatné.</p>	
2.	<p>Odemkněte automatizaci a posuňte ji doprostřed tahu          Stiskněte zároveň tlačítka „UP“ a „MENU“ a držte je stisknutá alespoň 5 s, dokud se na displeji nezobrazí LOP.</p>	
3.	<p>Pokud se automatizace během otevírání <b>NEPOSUNUJE</b>, stiskněte tlačítko „DOWN“ pro zastavení rozpoznávání. Na displeji se zobrazí L--.</p>	
4.	<p>Stisknutím tlačítka „SS“ proceduru restartujete: automatizace provede fázi otevírání za snížené rychlosti, dokud nedosáhne koncového spínače. V této fázi se na displeji zobrazí LOP.</p>	
5.	<p>Po dosažení koncového spínače otevírání automatizace sama přejde na pohyb otevírání za běžné rychlosti. Když automatizace dosáhne pozice začátku zpomalování, zadejte příkaz Krok za krokem (SS). V této fázi se na displeji zobrazí LCL.</p>	
6.	<p>Automatizace pracuje při zpomalovací rychlosti, dokud nedosáhne koncového spínače uzavření. Automatizace sama přejde do fáze otevírání za běžné rychlosti. V této fázi se na displeji zobrazí LCL a poté LOP.</p>	
7.	<p>Když automatizace dosáhne pozice začátku zpomalování, zadejte příkaz Krok za krokem (SS). V této fázi se na displeji zobrazí LOP.</p>	
8.	<p>Automatizace pracuje při zpomalovací rychlosti, dokud nedosáhne koncového spínače otevření. V této fázi se na displeji zobrazí LOP.</p>	
9.	<p>Po dosažení koncového spínače otevírání automatizace sama přejde na pohyb zavírání za běžné rychlosti s nastavenými zpomaleními.</p>	

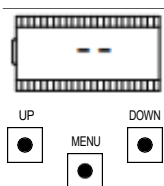
**VAROVÁNÍ – v případě aktivace bezpečnostního zařízení se rozpoznávání zastaví a na displeji se zobrazí L--.**  
**Stisknutím tlačítka „SS“ opětovně spustíte rozpoznávání od 4. bodu.**

## 8 – ZMĚNA PARAMETRŮ – ZÁKLADNÍ MENU

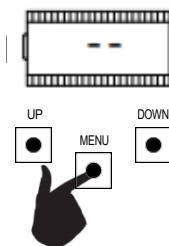
Můžete vstoupit do ZÁKLADNÍHO MENU a změnit zde hlavní parametry řídicí jednotky.  
Pro vstup do menu postupujte podle pokynů níže.

**VAROVÁNÍ – po 2 min nečinnosti se menu řídicí jednotky automaticky ukončí.**

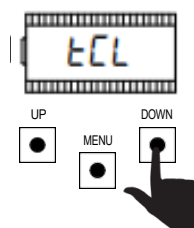
Příklad použití a úprav v ZÁKLADNÍM MENU



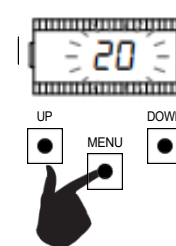
Zkontrolujte, zda na desce nejste uvnitř menu programování (stisknete krátce tlačítko „MENU“).



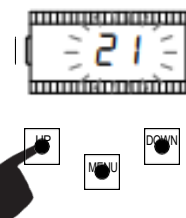
Pro vstup do základního menu stiskněte a podržte tlačítko „MENU“ alespoň na 1 s.



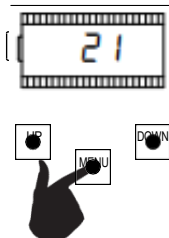
Pomocí tlačítek „UP“ a „DOWN“ se můžete pohybovat položkami menu.



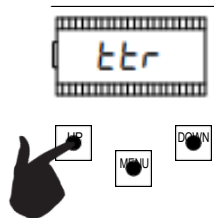
Pro zadání položky stiskněte a podržte tlačítko „MENU“ alespoň na 1 s, dokud nezačne hodnotu blikat.



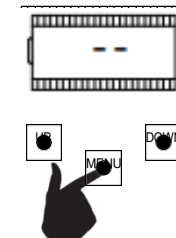
Hodnotu změníte tlačítky „UP“ a „DOWN“.



Pro uložení hodnoty stiskněte a podržte tlačítko „MENU“ alespoň na 1 s. Pro konec bez uložení stiskněte krátce tlačítko „MENU“.



Pomocí tlačítek „UP“ a „DOWN“ se můžete pohybovat mezi položkami menu.



Pro konec stiskněte krátce tlačítko „MENU“.

	PARAMETRY	POPIS	VÝCHOZÍ HODNOTA	MIN	MAX	JEDNOTKA
1	tCL	Čas do automatického zavření (0 = neaktivní).	0	0	900	s
2	ttr	Čas do automatického zavření po přesunu (0 = neaktivní)	0	0	30	s
3	SEn	Detekce překážky při běžné rychlosti (0 = neaktivní).	40	0	100	%
4	SEL	Detekce překážky při zpomalení (0 = neaktivní).	60	0	100	%
5	SPn	Běžná rychlost	100	50	100	%
6	SPL	Rychlost při zpomalení	50	10	100	%
7	SbS	Konfigurace Krok za krokem 0 = normálně (OP-ST-CL-ST-OP-ST...) (otevř. - stop - zavřít - stop - otevř....) 1 = střídavě STOP (OP-ST-CL-OP-ST-CL...) 2 = střídavě (OP-CL-OP-CL...) 3 = bytový dům – s časovačem 4 = bytový dům s okamžitým automatickým zavřením	0	0	4	
8	blt	Po výpadku sítě 0 = žádná akce 1 = zavření	0	0	1	

	PARAMETRY	POPIS	VÝCHOZÍ HODNOTA	MIN	MAX	JEDNOTKA
9	<b>LSI</b>	Amplituda zpomalování P = přizpůsobeno během rozpoznávání 0...100% = procento dráhy	20	0	100	%
10	<b>ASL</b>	Protiskluz / Extra čas.	15	0	300	s

POZN. – parametry zvýrazněně šedě závisí na vybraném motoru. V tabulce jsou uvedeny údaje o VLASTNÍM motoru. Více informací najdete v kapitole 11.

### 1. ČAS AUTOMATICKÉHO ZAVŘENÍ <sup>ECL</sup>

Aktivní, když je automatizace ve zcela otevřené poloze, se automatika po několika sekundách automaticky zavře <sup>ECL</sup>. IV této fázi displej zobrazuje -tC s blikající pomlčkou, která bude během posledních 10 sekund nahrazena odpočítáváním. Příkaz k otevření nebo aktivace fotobuněk restartuje počítání.

### 2. ČAS AUTOMATICKÉHO ZAVŘENÍ PO TRANSITU <sup>ttr</sup>

Pokud je ve fázi otevírání nebo ve zcela otevřené poloze paprsek fotobuněk zakrytý a uvolněný, automatika se automaticky uzavře po ttr s, když je dosaženo zcela otevřené polohy. V této fázi displej zobrazuje -tC s blikající pomlčkou, která bude během posledních 10 s nahrazena odpočítáváním.

### 3. DETEKCE PŘEKÁŽKY PŘI BĚŽNÉ RYCHLOSTI <sup>ISEn</sup>

Upravte citlivost překážky, abyste zajistili správné fungování automatizace, musí se zastavit, pokud existuje překážka, ale také musí zajistit úplný pohyb v nejhorsích podmínkách (mimo zimu, vytvrzení motorů atd.). Po nastavení tohoto parametru se doporučuje provést kompletní pohyb (otevírání a zavírání) před pokusem o detekci překážky.

Nižší hodnoty odpovídají většímu tahu na překážku.

Zásah do překážky zastaví automatizaci a provede krátkou inverzi pohybu.

### 4. DETEKCE PŘEKÁŽKY PŘI ZPOMALENÍ <sup>ISEL</sup>

Upravte citlivost překážky během zpomalení, abyste zajistili správné fungování automatizace, musí se zastavit, pokud existuje překážka, ale také musí zajistit úplný pohyb v nejhorsích podmínkách (mimo zimu, vytvrzení motorů atd.). Po nastavení tohoto parametru se doporučuje provést kompletní pohyb (otevírání a zavírání) před pokusem o detekci překážky.

Nižší hodnoty odpovídají většímu tahu na překážku.

Zásah do překážky zastaví automatizaci a provede krátkou inverzi pohybu.

### 5. BĚŽNÁ RYCHLOST <sup>SPn</sup>

Upravte rychlost chodu, abyste zajistili správné fungování automatizace. Je možné nastavit procento rychlosti mezi 50 % a 100 %. **UPOZORNĚNÍ – po změně tohoto parametru je nutné provést nové nastavení dráhy motoru.**

### 6. RYCHLOST PŘI ZPOMALENÍ <sup>SPL</sup>

Upravte rychlost zpomalení, abyste zajistili správné fungování automatizace. Je možné nastavit procento rychlosti mezi 10 % a 100 % provozní rychlosti <sup>SPn</sup>.

**UPOZORNĚNÍ – po změně tohoto parametru je nutné provést nové nastavení dráhy motoru.**

### 7. KONFIGURACE KROK - KROK (SS) <sup>5b5</sup>

Pro příkaz SS je možné nastavit 5 různých pracovních režimů:

- $5b5 = 0$  normální (OTEVŘÍT-STOP-ZAVŘÍT-STOP-OTEVŘÍT-STOP-ZAVŘÍT-...).
- Typické fungování krok za krokem. Během pohybu příkaz SS zastaví automatizaci.
- $5b5 = 1$  střídavý STOP (OTEVŘÍT-STOP-ZAVŘÍT-OTEVŘÍT-STOP-ZAVŘÍT-...).  
Střídavá funkce s STOP během otevírání. Během otevírací fáze příkaz SS zastaví automatizaci.
- $5b5 = 2$  střídavě (OTEVŘÍT-ZAVŘÍT-OTEVŘÍT-ZAVŘÍT-...).  
Uživatel nemůže zastavit automatizaci během pohybu pomocí příkazu SS.  
Příkaz SS během pohybu převrátí pohyb.
- $5b5 = 3$  kondominium - časovač.  
Příkaz SS pouze otevře automatizaci. Pokud je automatizace zcela otevřená, pokud příkaz přetrvává, řídicí jednotka počká do otevření kontaktu před zahájením vypnutí automatického opětovného zapnutí (pokud je povoleno), další příkaz SS v této fázi restartuje vypnutí automatického opětovného zapnutí.
- $5b5 = 4$  byt s okamžitým automatickým opětovným zavřením.  
Stejně jako kondominium - časovač (předchozí bod), ale během odpočítávání příkaz SS zavře automatizaci.

### 8. PO VÝPADKU NAPÁJENÍ <sup>bLb</sup>

Pokud se řídicí jednotka zapne po výpadku napájení, odvíjí se chování této jednotky od parametru <sup>bLb</sup>:

<sup>bLb</sup> = 0 žádná akce – když se řídicí jednotka zapne, automatizace nevykonává až do prvního příkazu žádný pohyb.

Prvním pohybem je otevření.

<sup>bLb</sup> = 1 uzavření – po zapnutí provede řídicí jednotka uzavření.

### 9. AMPLITUDA ZPOMALENÍ <sup>LSI</sup>

Pomocí tohoto parametru je možné provést úpravy amplitudy zpomalení a případně ji vypnout ( $LSI = 0$ ). Pokud potřebujete přesnější nebo jiné zpomalení mezi otevřením a zavřením, lze nastavit parametr <sup>LSI</sup> na P (přizpůsobeno) a provést rozšířené rozpoznávání tahů, jehož součástí jsou též začátky zpomalení.

### 10. PROTISKLUZ / EXTRA ČAS <sup>ASL</sup>

Tento parametr se používá, pokud motor proklouzne, řídicí jednotka přidá k pohybu <sup>ASL</sup> sekund, aby byl zajištěn úplný pohyb automatizace i za nejhorsích podmínek.

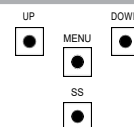
## 9 – ZMĚNA PARAMETRŮ – ROZŠÍŘENÉ MENU

Toto menu umožňuje nastavit některé parametry podrobněji.

Pro vstup do ROZŠÍŘENÉHO MENU stiskněte a podržte tlačítko „MENU“ alespoň 5 s.

Pro změnu parametrů postupujte podle popisu ZÁKLADNÍHO MENU.

**VAROVÁNÍ – po 2 min nečinnosti se menu řídicí jednotky automaticky ukončí.**



	PARAMETRY	POPIS	VÝCHOZÍ HODNOTA	MIN	MAX	JEDNOTKA
1	<i>Sn.ř.</i>	Režim aktivace aktuálního snímače: 0 = vypnuto. 1 = úplná (koncový spínač a překážka) <sup>1</sup> 2 = pouze zjištění překážky v kterémkoli bodě během tahu. 3 = pouze ukončení pohybu v kterémkoli bodě během tahu. <sup>1</sup>	2	0	3	
2	<i>St.t.</i>	Doba aktivace aktuálního snímače.	2	1	10	x 100 ms
3	<i>Sd.t.</i>	Doba vypnutí aktuálního snímače během spuštění motoru.	15	0	30	x 100 ms
4	<i>Ur.A.</i>	Amplituda rampy zrychlení: 0...20 = amplituda rampy. r = jednotlivý krok při 50 % běžné rychlosti. <sup>2</sup> r = jednotlivý krok při 100 % běžné rychlosti. <sup>2</sup>	10	0	20	x 35 ms
5	<i>dr.A.</i>	Amplituda rampy zpomalení.	10	0	20	x 35 ms
6	<i>SP.h.</i>	Činnost zavírací fotobuňky (PH1) při posunu z pozice uzavření: 0 = kontrola PH1. 1 = automatizace otevře i při zaclonění PH1.	1	0	1	
7	<i>Ph.2.</i>	Činnost otevírací fotobuňky PH2 0 = aktivní při otevírání i zavírání. 1 = aktivní pouze při otevírání.	0	0	1	
8	<i>tP.h.</i>	Test fotobuňk: 0 = vypnuto. 1 = zapnutá PH1. 2 = zapnutá PH2. 3 = zapnutá PH1 a PH2.	0	0	3	
9	<i>Ed.ř.</i>	Typ bezpečnostní lišty: 0 = kontaktní (NC). 1 = odporová (8k2).	0	0	1	
10	<i>Ed.</i>	Režim činnosti bezpečnostní lišty: 0 = v činnosti pouze při zavírání s obrácením pohybu. 1 = zastaví automatizaci (otevírání i zavírání) a uvolní překážku (krátké obrácení).	0	0	1	
11	<i>tEd.</i>	Test bezpečnostní lišty: 0 = vypnuto. 1 = zapnuto.	0	0	1	
12	<i>LP.o.</i>	Částečné otevření.	30	0	100	%
13	<i>tP.C.</i>	Doba automat. opětovného uzavření po částečném otevření (0 = vypnuto).	0	0	900	s
14	<i>FP.r.</i>	Režim výstupu blikáče: 0 = bez přerušování 1 = blikání.	1	0	1	
15	<i>tP.r.</i>	Doba přebliknutí (0 = vypnuto).	0	0	10	s
16	<i>FC.Y.</i>	Nastavení stropního světla: 0 = na konci pohybu po dobu TC. . 1 = zapnuto při neuzavřené automatizaci + doba TC. . 2 = zapnuto během odpočtu časovače (TC. .) stropního světla. 3 = zap./vyp. světla otevřené automatizace 4 = světlo otevřené automatizace s pravidelným blikáním.	0	0	4	
17	<i>tC.Y.</i>	Doba stropního světla.	180	0	900	s
18	<i>dE.R.</i>	Mrtvý muž: 0 = vypnuto. 1 = zapnuto.	0	0	1	

CZ

	PARAMETRY	POPIS	VÝCHOZÍ HODNOTA	MIN	MAX	JEDNOTKA
19	SEr.	Prahová hodnota cyklů pro požadavek na asistenci. Jakmile je limitu dosaženo, provedou se další cykly pouze s rychlým blikáním (pouze při zapnutí FPr ). 0 = vypnuto.	0	0	100	x 1000 cyklů
20	SEF.	Nepřetržité blikání jako žádost o asistenci (provede se pouze při zavřené automatizaci): 0 = vypnuto. 1 = zapnuto.	0	0	1	
21	rl.j.	Režim použití výstupu R1 (zásuvný): 0 = výstup se nepoužívá. 1 = stropní světlo (kopie výstupu řídicí jednotky). 2 = ECOMODE.	1	0	1	
22	īPr.	Tlak motoru v uzavřené poloze. <sup>2</sup>	0	0	480	min
23	īr.E.	Funkce mechanického uvolnění motoru. <sup>2</sup>	0	0	10	x 50 ms
24	SF.t.	Funkce SOFT STOP	5	0	10	x 100 ms
25	dE.F.	Obnova výchozích nastavení v závislosti na typu motoru: 0 = VLASTNÍ 1 = KALOS XL / MOVEO 2 = KALOS 70 3 = KALOS 110 4 = SIM 5 = KALOS XL FAST	0	0	5	
26	tr.S.	Zobrazení místa v paměti pro jednotlivý vysílač.				
27	tr.E.	Zrušení jednotlivého vysílače.				
28	tr.F.	Zrušení všech vysílačů. Zadejte úpravu parametru a držte tlačítko „MENU“, na displeji se objeví časový odpočet a don na jeho konci.				
29	Si.d.	První párování zařízení Bluetooth s řídicí jednotkou.				

#### <sup>1</sup> VAROVÁNÍ – nepoužívejte u posuvných motorů.

<sup>2</sup> Tyto hodnoty se pro posuvné motory nedoporučují.

POZN. – šedě zvýrazněné parametry se liší podle vybraného motoru. V tabulce jsou uvedena data pro motor VLASTNÍ. Další informace naleznete v kapitole 11.

#### 1. REŽIM AKTIVACE SNÍMAČE Sn.j.

Můžete si vybrat ze 4 typů aktivace aktuálního snímače, který zjišťuje zablokování motoru:

- Sn.j. = 0 snímač je vypnutý.
- Sn.j. = 1 úplná činnost: aktivace při zjištění překážky v centrální oblasti tahu a aktivace na konci pohybu v místech blízko koncového spínače. Nepoužívejte u posuvných bran.
- Sn.j. = snímač se aktivuje pouze při zjištění překážky v kterékoli poloze.
- Sn.j. = snímač se aktivuje pouze na konci pohybu v kterékoli poloze. Nepoužívejte u posuvných bran.

#### 2. DOBA AKTIVACE SNÍMAČE Si.t.

Doba, po níž se aktivuje snímač detekce zablokování motoru (aktuální snímač) překážkou.

#### 3. DOBA VYPNUTÍ BĚHEM SPUŠTĚNÍ MOTORU Sp.T.

Doba, po kterou jsou aktuální snímače během spuštění motoru vypnuté.

#### 4. RAMPA ZRYCHLENÍ Ur.R.

Tento parametr umožňuje nastavit amplitudu rampy zrychlení během spuštění motoru. Čím je tato hodnota vyšší, tím bude rampa delší. Při Ur.R. = 0 jsou rampy vypnuté a motor se spustí přímo s běžnou nebo zpomalovací rychlostí v závislosti na pozici v rámci tahu.

Kromě číselných hodnot máte na výběr ještě 2 další možnosti:

- SS.r. – motor se spustí na 50 % své běžné rychlosti na 0,6 s.
- SS.r. – motor se spustí na 100 % své běžné rychlosti na 0,6 s.

#### 5. RAMPA ZPOMALENÍ dr.R.

Tento parametr umožňuje nastavit amplitudu rampy zpomalení z běžné rychlosti na zpomalovací rychlost. Čím je tato hodnota vyšší, tím bude rampa delší.

#### 6. ČINNOST PH1 Z POZICE UZAVŘENÍ SPh.

Činnost zavírací fotobužky je následující:

- Uzavření: okamžité obrácení pohybu.
- Otevření z mezilehlé polohy: žádná aktivita.
- Otevření z uzavřené polohy:  
Sp.h. = 0 automatizace se nepohybuje, pokud je paprsek PH1 přerušen.  
Sp.h. = 1 automatizace se pohybuje, dokud je paprsek PH1 přerušen.



## 7. ČINNOST PH2 h. $Ph_2$

Činnost otevírací fotobuňky je následující:

- **Otevření:** zastaví posun a vyčká až do uvolnění paprsku, poté pokračuje v otevírání.
- **Zavření:**
  - $Ph_2 = 0$  zastaví posun a vyčká až do uvolnění paprsku, poté pokračuje v otevírání.
  - $Ph_2 = 1$  žádná aktivace.

## 8. TEST FOTOBUNĚKY $EP_h$

Zapnutím této funkce provede řídicí jednotka před každým přechodem z klidového režimu do pohybu funkční kontrolu fotobuněk. Kontrola neproběhne v případě rychlého pohybu po aktivaci bezpečnostního zařízení. Postupujte podle odstavce 4.1 o připojení fotobuněk.

## 9. TYP BEZPEČNOSTNÍ LIŠTY $Ed_n$

Řídicí jednotka dokáže pracovat s dvěma různými typy bezpečnostních lišt:

- $Ed_n = 0$  mechanická s normálně uzavřeným kontaktem.
- $Ed_n = 1$  odporová lišta 8,2 K $\Omega$ .

## 10. REŽIM ČINNOSTI BEZPEČNOSTNÍ LIŠTY $Ed_d$

Aby bylo možné nainstalovat bezpečnostní lišty v obou směrech pohybu, máte na výběr z 2 různých režimů činnosti:

- $Ed_d = 0$  v činnosti pouze při zavírání s obrácením pohybu.
- $Ed_d = 1$  oba směry pohybu, zastavení a krátké obrácení pro uvolnění překážky.

## 11. TEST BEZPEČNOSTNÍ LIŠTY $EP_d$

Zapnutím této funkce provede řídicí jednotka funkční kontrolu bezpečnostní lišty. Tato funkce se používá, pokud má lišta připojená k řídicí jednotce elektronický samotest (např. rádiová lišta R.CO.O). Připojte testovací kontakt lišty k napájení vysílače fotobuněk (odstavec 4.1) a zapněte samotest při nízkém napětí 0 V DC (ohledně kompatibility se řiďte pokyny k bezpečnostní liště pro elektronické samotesty).

## 12. ČÁSTEČNÉ OTEVŘENÍ $LP_o$

Částečné otevření lze provést pouze při startu z uzavřené polohy. Parametr nastavuje otevření jako procentuální hodnotu celk. tahu.

## 13. DOBA AUTOMATICKÉHO OPĚTOVNÉHO UZAVŘENÍ PO ČÁSTEČNÉM OTEVŘENÍ $EP_L$

Aktivní, pokud je automatizace v poloze částečného otevření, automaticky se uzavře po  $EP_L$  s. V této fázi se na displeji zobrazí  $EE$  s blikající pomlčkou, kterou během posledních 10 s nahradí odpočet.

## 14. REŽIM VÝSTUPU BLIKAJÍCÍHO SVĚTLA $FP_r$

U výstupu blikáče máte na výběr z 2 různých režimů činnosti:

- $FP_r = 0$  nepřerušovaný výstup. Bude nutné připojit blikající světlo (B.RO LIGHT 24 V AC).
- $FP_r = 1$  výstup blikajícího světla. Bude nutné připojit nepřerušovaně svítící blikáč (B.RO LIGHT FIX 24 V AC).

## 15. DOBA PŘEDBLIKNUTÍ $EP_r$

Předbliknutí před každým pohybem v obou směrech,  $EP_r$  s předblikání.

## 16. NASTAVENÍ STROPNÍHO SVĚTLA $FC_y$

Řídicí jednotka má 4 různé režimy činnosti stropního světla:

- $FC_y = 0$  světlo se vypne na konci pohybu po  $EL_y$  s.
- $FC_y = 1$  světlo se vypne pouze při uzavřené automatizaci po t.c.y. s  $EL_y$ .
- $FC_y = 2$  rozsvíceno po dobu  $EL_y$  s od zač. pohybu nezávisle na stavu automatizace (světlo se může vypnout před dok. pohybem).
- $FC_y = 3$  světlo otevřené automatizace – světlo se vypne ihned poté, co automatizace dosáhne polohy uzavření.
- $FC_y = 4$  světlo otevřené automatizace s pravidelným blikáním:
  - **Otevření:** pomalé blikání.
  - **Uzavření:** rychlé blikání
  - **Otevřeno:** světlo zapnuté
  - **Uzavřeno:** světlo vypnuté.
  - **Zastaveno:** 2x bliknutí + dlouhá prodleva + 2x bliknutí + dlouhá prodleva + ...

## 17. DOBA STROPNÍHO SVĚTLA $EL_y$

Doba aktivace stropního světla.

## 18. MRTVÝ MUŽ $dE.R$

Během činnosti režimu MRTVÝ MUŽ se automatizace pohybuje pouze při trvalém příkazu.

Povolené příkazy jsou OTEVŘÍT a ZAVŘÍT. SS ani PED nejsou povoleny. Během činnosti mrtvého muže jsou vypnuty všechny automatické pohyby, jako je např. krátké nebo celkové obrácení. Všechna bezpečnostní zařízení s výjimkou STOP jsou vypnuta.

## 19. NASTAVENÍ PRAHOVÉ HODNOTY CYKLŮ PRO POŽADAVEK NA ASISTENCI $SE_r$

Lze nastavit počet cyklů před požadavkem na asistenci. Jakmile je limitu dosaženo, provedou se další cykly pouze s rychlým blikáním (pouze při  $FP_r = 1$ ).

## 20. NEPŘETRŽITÉ BLIKAJÍCÍ SVĚTLA JAKO ŽÁDOST O ASISTENCI $SE.F$

Po dosažení  $f$ . limitu bude blikající světlo blikat i při zavřené automatizaci jako příznak požadavku na asistenci.

## 21. REŽIM POUŽITÍ VÝSTUPU R1 $rl_n$

Tento parametr umožňuje zvolit režim činnosti karty R1 (volitelné):

- $rl_n = 0$  výstup je vypnutý.
- $rl_n = 1$  Stropní světlo: kontakt NO (bez napětí) karty R1 má stejný režim činnosti, jako má výstup OGL.
- $rl_n = 2$  Ecomode: aktivuje funkci ECOMODE, přičemž kontakt NO pro kartu R1 se použije pro odpojení přívodu napájení od 24 V DC přísušenství. Viz kapitola 10.

## 22. TLAK MOTORU V UZAVŘENÉ POLOZE $EP.P_r$

Tato funkce se používá pro udržení tlaku motorů na mechanické zářáče, provádí se pouze při uzavřené automatizaci.

Řídicí jednotka bude po dobu 1

min zavírat každých 100 ms, min za účelem zachování tlaku na mechanických zarážkách.

## **VAROVÁNÍ – Nepoužívejte u posuvných bran.**

### **23. MECHANICKÉ UVOLNĚNÍ**

Funkce mechanického uvolnění motoru: je užitečná u motorů s odemčením ručního pohybu, který může zůstat uzamčený v důsledku tlaku motoru na mechanickou zarážku. Pokud motor narazí na mechanickou zarážku (otevírací či zavírací), provede krátké obrácení na dobu  $100 \text{ ms}$  x 50 ms.

**POZN.** – se zapnutou funkcí  $100 \text{ ms}$  (tlak motoru v uzavřené poloze) proběhne mechanické uvolnění pouze při prvním umístění mechanické zarážky.

## **VAROVÁNÍ – Nepoužívejte u posuvných bran.**

### **24. FUNKCE SOFT STOP**

Pomocí parametru Ft lze zastavit bránu jemným způsobem. Tato činnost probíhá u všech příkazů typu krok za krokem a zastavení.  $5 \text{ Ft}$  definuje jemné zastavení i v případě aktivace bezpečnostního zařízení s výjimkou zásahu bezpečnostní lišty (EDGE) nebo v případě aktivace fotobuňky PH1.

### **25. OBNOVA VÝCHOZÍCH NASTAVENÍ.**

Položka nabídky  $dE.F.$  umožňuje obnovit výchozí nastavení řídicí jednotky. Restart obnoví všechny parametry základního i rozšířeného menu, ale nezmění zapamatované tahy.

Přejděte na  $dE.F.$ , poté stiskněte a držte tlačítko „MENU“, dokud se na displeji nezobrazí číslo (např. 0), poté tlačítko pusťte. Pomocí tlačítek „UP“ a „DOWN“ vyberte používaný motor:

- 0: VLASTNÍ
- 1: KALOS XL / MOVEO
- 2: KALOS 70
- 3: KALOS 110
- 4: SIM
- 5: KALOS XL FAST

Stiskněte a držte tlačítko „MENU“, dokud číslo nepřestane blikat, pak tlačítko pusťte. Stiskněte a držte tlačítko „MENU“, na displeji se zobrazí odpočet  $d80, d79, \dots, d0$ , nepouštějte tlačítko, dokud se na displeji neobjeví  $don.$

**POZN.** – pro zjištění typu používaného motoru přejděte na položku menu  $dE.F.$ : na displeji se střídavě zobrazí  $dE.F.$  a vybraný motor. Pokud se parametr změní (záleží na typu motoru, viz kapitola 11), zobrazí se na displeji též písmeno c (např. c 1).

### **26. ZOBRAZENÍ MÍSTA V PAMĚTI PRO JEDNOTLIVÝ VYSÍLAČ**

Pomocí položky menu  $Er.S.$  lze zobrazit místo v paměti, kde je uložen vysílač.

Pro provedení funkce se přesuňte na  $Er.S.$  a poté potvrďte stiskem klávesy „MENU“. Držte tlačítko „MENU“ stisknuté, dokud se na displeji nezobrazí  $SEE$ , pak tlačítko pusťte.

V tuto chvíli stiskněte tlačítko na zapamatovaném vysílači (nedojde k aktivaci žádného příkazu). Na displeji se zobrazí:

- místo v paměti po dobu 2 s, pokud bylo uloženo;
- nápis noť po dobu 2 s, pokud není uloženo.

Po uplynutí 2 s se displej vrátí na obrazovku  $Er.E.$  a bude možné provést tuto funkci s jiným vysílačem.

Pro ukončení funkce stiskněte tlačítko „MENU“. V opačném případě po 15 s bez přenosu řídicí jednotka funkci ukončí a zobrazí se nápis  $toUt$ .

### **27. ZRUŠENÍ JEDNOTLIVÉHO VYSÍLAČE**

Pomocí položky menu  $Er.E.$  je možné vymazat jednotlivý vysílač z paměti.

Pro provedení funkce se přesuňte na  $Er.E.$  a poté potvrďte stiskem klávesy „MENU“. Držte tlačítko „MENU“ stisknuté, dokud se na displeji nezobrazí 0, pak tlačítko pusťte. Vyberte místo v paměti pro vysílač. Stiskněte a držte tlačítko „MENU“, dokud se na displeji nezobrazí  $Er$ , pak tlačítko pusťte.

Pro ukončení funkce stiskněte tlačítko „MENU“. Pokud se na displeji zobrazí nápis RR, došlo k problému s pamětí (např. prázdné místo nebo odpojená paměť).

### **28. ZRUŠENÍ VŠECH VYSÍLAČŮ**

Pomocí položky menu  $Er.F.$  je možné vymazat všechny zapamatované vysílače.

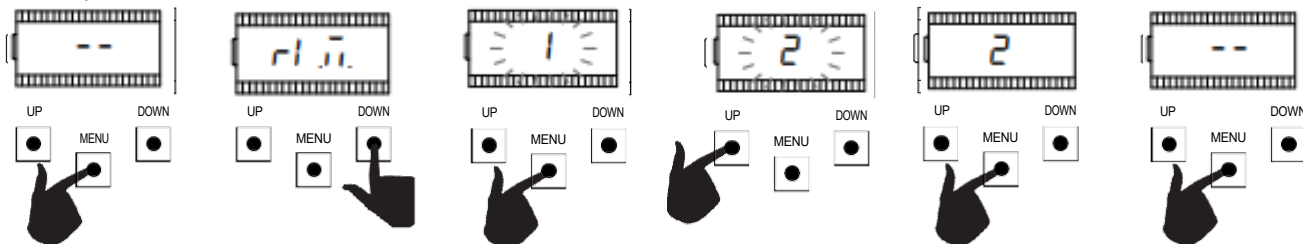
Přejděte na  $Er.F.$ , pak držte tlačítko „MENU“ stisknuté, dokud se na displeji nezobrazí 0, pak tlačítko pusťte. Znovu stiskněte a držte tlačítko „MENU“, na displeji se zobrazí odpočet  $d80, d79, \dots, d0$ , nepouštějte tlačítko, dokud se na displeji neobjeví  $don.$

### **29. BLUETOOTH**

Položka menu potřebná pro první spárování zařízení Android a řídicí jednotky. Postup připojení najdete v nápovědě k aplikaci Android.

## 10- ECOMODE

Funkce ECOMODE umožňují zvýšit životnost baterií v případě výpadku sítě.  
Jak funkci zapnout:



Zkontrolujte, zda na desce nejste uvnitř menu programování (stiskněte krátce tlačítko „MENU“). Pro vstup do menu stiskněte a podržte tlačítko „MENU“ alespoň na 5 s.

Pomocí tlačítek „UP“ a „DOWN“ se můžete pohybovat mezi položkami menu. Vyberte položku

Pro zadání položky stiskněte a podržte tlačítko „MENU“ alespoň na 1 s, dokud nezačne hodnota blikat.

Hodnotu změňte tlačítky „UP“ a „DOWN“.

Pro uložení hodnoty stiskněte a podržte tlačítko „MENU“ alespoň na 1 s.

Pro konec stiskněte krátce tlačítko „MENU“.

Pro správné fungování připojte kontakt karty R1 do série k příslušenství 24 V DC, jak je zobrazeno na schématu níže.

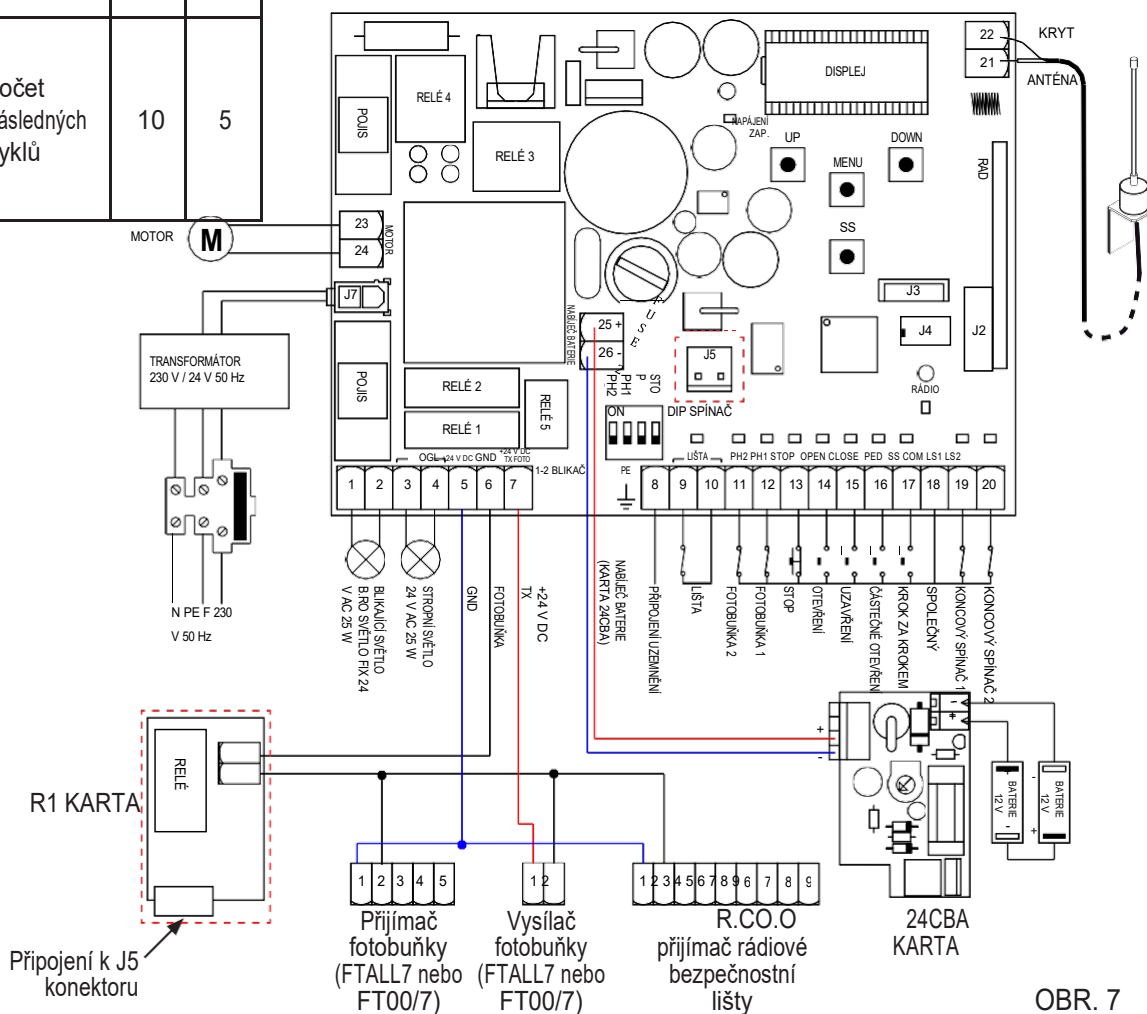
Během doby činnosti baterií řídicí jednotka aktivuje motor se sníženou rychlostí (50 % nominální rychlosti) a všechny prvky příslušenství jsou vypnuté.

**VÁROVÁNÍ – v této situaci NEJSOU bezpečnostní zařízení AKTIVNÍ. Pro lepší bezpečnost doporučujeme přesunout automatizaci na viditelné místo.**

Pokud během činnosti baterií dojde k obnově napájení, bude po 5 s (doba aktivace příslušenství) činnost motoru obnovena na běžnou rychlost a bezpečnostní zařízení budou opět monitorována.

Posuvná brána	2 baterie 12 V 0,8 Ah	
Bez síťového napájení po dobu:	2 h	8 h
Podmínky: • Hmotnost: 330 kg. • Tah: 2,2 m. • Kalos XL motor. • Teplota: 15 °C. • Doba nabíjení baterie > 120 h.	počet následných cyklů	10    5

Pozn.: Pokud je třeba provést déletrvající operaci bez síťového napájení, můžete použít baterie s vyšší kapacitou.



OBR. 7

## 11 – VÝCHOZÍ HODNOTY

Řídící jednotka BIOS1 24V umožňuje vybrat použitý motor. To umožňuje nastavit některé parametry jako výchozí pro optimální činnost motoru.

Níže je uvedena tabulka s výchozími hodnotami parametrů pro jednotlivé motory.

MENU	DISPLEJ	KRÁTKÝ POPIS	VÝCHOZÍ HODNOTY					
			VLASTNÍ	KALOS XL / MOVEO	KALOS 70	KALOS 110	SIM	KALOS XL FAST
ZÁKLADNÍ	SEN	Citlivost překážky při běžné rychlosti	40	40	40	40	40	10
ZÁKLADNÍ	SEL	Citlivost překážky během zpomalení	60	60	60	60	60	10
ZÁKLADNÍ	SPn	Běžná rychlost.	100	100	100	100	100	100
ZÁKLADNÍ	SPL	Rychlost zpomalení.	50	50	50	50	50	65
ZÁKLADNÍ	ASL	Protiskluz / Extra čas.	15	300	300	300	300	300
ROZŠÍŘENÉ	St	Doba aktivace aktuálního snímače.	2	2	2	2	2	10
ROZŠÍŘENÉ	Sdt	Doba vypnutí aktuálního snímače během spuštění motoru.	15	15	15	15	15	30
ROZŠÍŘENÉ	UrA	Amplituda rampy zrychlení.	10	10	10	10	10	10
ROZŠÍŘENÉ	drA	Amplituda rampy zpomalení.	10	10	10	10	10	10
ROZŠÍŘENÉ	dEF	Obnova výchozích nastavení.	0	1	2	3	4	5

POZN. – Pro zjištění typu používaného motoru přejděte na položku menu **dEF** : na displeji se střídavě zobrazí číslo vybraného motoru. Pokud se parametr změní (záleží na typu motoru), zobrazí se na displeji též písmeno c (např. c 1).

## 12 – ZÁRUKA

V souladu s platnými zákony je záruka výrobce platná od data vyraženého na výrobku a je omezena na opravy nebo bezplatnou výměnu součástí uznaných výrobcem jako vadné v důsledku špatné kvality materiálu nebo výrobních vad. Záruka se nevztahuje na škody nebo vady způsobené vnějšími faktory, nesprávnou údržbou, přetížením, běžným opotřebením, volbou nesprávného výrobku, chybami při montáži nebo jinými okolnostmi bez přičinění výrobce. Na nesprávně používané výrobky se záruční lhůta a opravy nevztahují. Vytíštěné specifikace jsou pouze orientační. Výrobce nepřijímá žádnou zodpovědnost za omezení rozsahu činnosti nebo selhání způsobená přírodními zásahy. Výrobce je za škody způsobené osobám v důsledku jakýchkoli nehod způsobených našimi vadnými výrobky způsobilý pouze tehdy, je-li tato zodpovědnost definována platnými zákony.

## 13 – LIKVIDACE VÝROBKU

Tento výrobek je nedílnou součástí systému automatizace, proto musí být likvidován jako jeho součást. Demontážní činnosti na konci životnosti tohoto výrobku musejí provádět (stejně jako během instalace) kvalifikovaní pracovníci. Výrobek sestává z různých typů materiálů: některé jsou recyklovatelné, jiné je třeba zlikvidovat. Nezapomeňte se informovat o možnostech recyklace a likvidace v souladu se zákony platnými pro tuto kategorii výrobků ve vašem regionu.



**UPOZORNĚNÍ!** – některé části výrobku mohou obsahovat znečišťující nebo nebezpečné látky, které (v případě úniku do okolního prostředí) mohou způsobit vážné škody na životním prostředí nebo zdraví obyvatel.

Tento výrobek je zakázáno likvidovat v rámci běžného domovního odpadu, jak je uvedeno na postranním symbolu. Postupujte proto podle pokynů pro likvidaci a „oddělený sběr“ v souladu s platnými místními předpisy, nebo výrobek doručte zpět svému prodejci v rámci koupě nového obdobného výrobku.

**UPOZORNĚNÍ!** – platné místní předpisy mohou v případě nesprávné likvidace tohoto výrobku ukládat vysoké sankce.

ALLMATIC S.r.l

32026 Borgo Valbelluna – Belluno – Itálie

Via dell'Artigiano, n°1 – Z.A.

Tel. 0437 751175 – 751163 r.a.

<http://www.allmatic.com> – E-mail: [info@allmatic.com](mailto:info@allmatic.com)