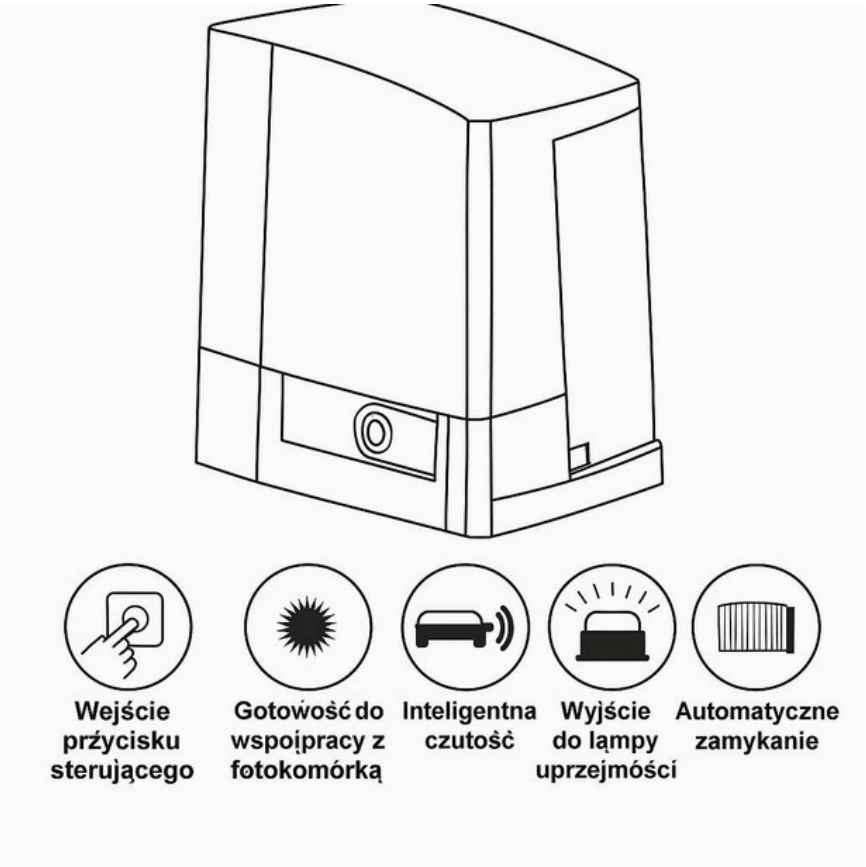
NÖCKEL

FOR YOUR SAFETY



AUTOMATYKA DO BRAM PRZESUWNYCH

DP1000

INSTRUKCJA MONTAŻU I OBSŁUGI

Notatki

Spis treści

1.Podsumowanie 4
2.Wygląd i wymiary 4
3.Parametry techniczne 5
4.Cechy napędu do bram przesuwnych 5
5.Instalacja silnika 6
5.1 Montaż płyty bazowej silnika 6
5.2 Montaż napędu bramy 7
5.3 Montaż listwy zębatej 7
5.4 Montaż ograniczników krańcowych 7
5.5 Funkcja sprzęgła 8
6. Płyta sterująca 8
6.1 Parametry techniczne 8
6.2 Wskaźniki LED 9
6.3 Terminale i przyciski – opis 9
6.4 Schemat połączeń płyty sterującej 10
7. Pilot zdalnego sterowania 13
8. Programowanie i kasowanie pilota 13
9.Opis funkcji płyty sterującej 14
10. Ustawienia menu cyfrowego 17
11. Instrukcja obsługi modułu inteligentnego 20
Dodanie urządzenia 20
Udostępnianie urządzenia 22
Zdalna pomoc techniczna 24
Dodanie karty USB / pilota zdalnego sterowania 24
Zarządzanie kartami USB i pilotami RF 25
Powiązanie z kamerą 26

1.

Podsumowanie

To urządzenie jest jednym z automatycznych napędów do bram przesuwnych opracowanych przez naszą firmę, o nowej konstrukcji i zintegrowanym systemie sterowania. Oferuje takie cechy jak: cicha praca, lekkość, wysoki moment rozruchowy, stabilność, niezawodność, a także kompaktowy i stylowy wygląd. Silnik może działać przez krótki czas nawet przy niższym napięciu. Płyta sterująca wyposażona jest w zabezpieczenie przed przeciążeniem.

W przypadku awarii zasilania, napęd silnika można odłączyć za pomocą sprzęgła – wystarczy użyć specjalnego klucza, by ręcznie otworzyć lub zamknąć bramę. Gdy zastosowane są opcjonalne fotokomórki, brama automatycznie zatrzyma się i cofnie w przypadku wykrycia przeszkody.

2. Wygląd i wymiary

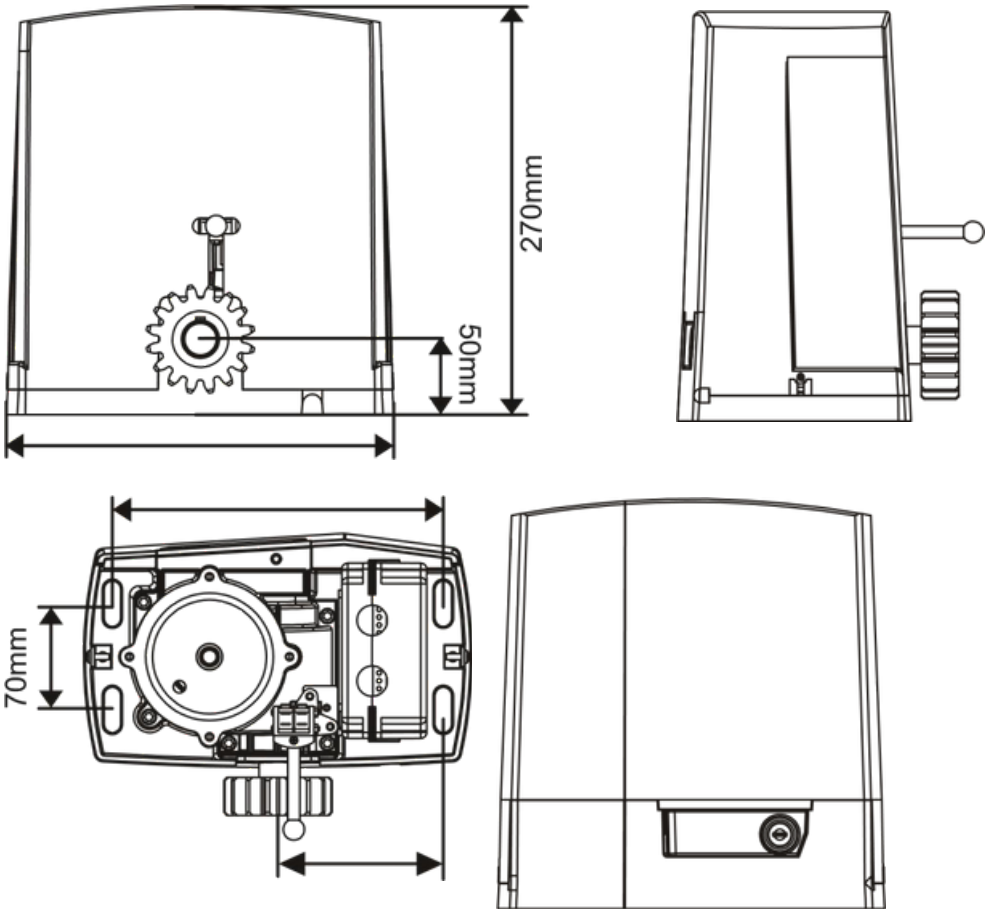
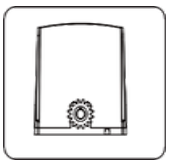


Diagram 1

Lista części



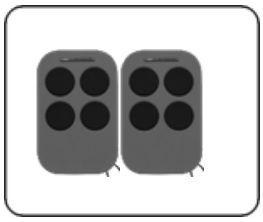
Silnik

RHS/LHS Ogranicznikix2

śruby x4

Śruby montażowe

Klucze awaryjne 2sztuki



Piloty 2 sztuki

3. Parametry techniczne

Zasilanie	AC 110V/220V±10% 50Hz/60Hz
Maksymalne obciążenie	1000KGS
Moc znamionowa	130W
Prędkość obrotowa	1400RPM
Prędkość otwierania/zamykania	v=16m/min
Moment obrotowy	22.0 N.m
Moduł zębatki	M=4
Liczba zębów	Z=16
Zasięg pilota	≤50meter
Wilgotność robocza	≤85%
Maksymalna siła ciągu	1200N
Waga netto	11KG
Klasa ochrony	B
Temperatura pracy	-25°C～ +55°C
Pakowane	Fabryczny karton

4. Cechy napędu do bram przesuwnych

1.Stylowy wygląd i wbudowany panel sterowania – brak potrzeby stosowania zewnętrznego kontrolera lub odbiornika.
2. Wbudowany wyłącznik krańcowy wyłączający silnik po zakończeniu cyklu.
3. Ręczne rozłączenie – w sytuacji awaryjnej możliwe otwarcie/zamknięcie bramy za pomocą dostarczonych kluczy.
4. Metalowe przekładnie w silniku – trwałość i długowieczność.
5. Tryb pieszy – częściowe otwarcie bramy dla przejścia.
6. Regulowana wartość przeciążenia i opóźnienie automatycznego zamykania.
7. Zatrzymanie/odwrócenie w przypadku przeszkody podczas otwierania/zamykania.
8. Łatwy montaż, trwała konstrukcja, stabilna i niezawodna praca, brak konieczności konserwacji.
9. Samozamykający napęd jednofazowy – zabezpieczenie przed przepychaniem i podnoszeniem.

5. Instalacja silnika

Silnik domyślnie otwiera bramę w prawo (Patrz diagram 2).

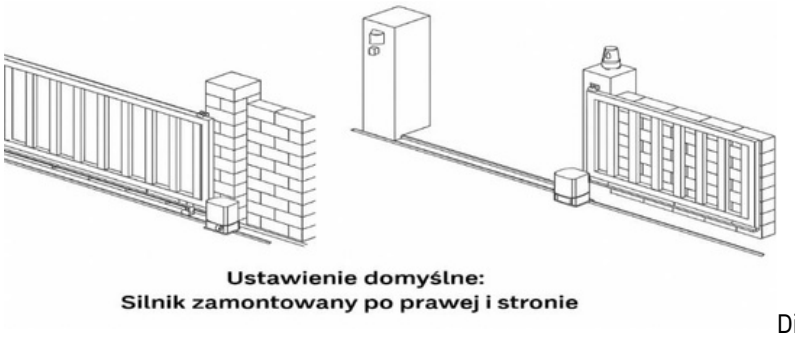


Diagram 2

W przypadku konieczności otwierania w lewo, należy zamontować silnik po lewej stronie i zmienić parametry J2 oraz F1 w menu cyfrowym z 0 na 1. (Patrz diagram 3).

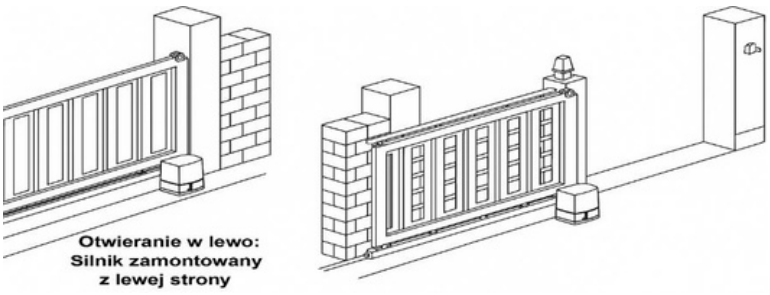


Diagram 3

Wszelkie prace przy silniku muszą być wykonywane przy wyłączonym zasilaniu i odłączonym silniku.

5.1 Montaż płyty bazowej silnika:

1. W zależności od rozmiaru instalacyjnego silnika i wysokości montażu listew zębatych, po określeniu pozycji montażowej płyty bazowej silnika, należy najpierw osadzić śruby (np. kotwy) lub użyć śrub rozporowych, aby trwale zamocować płytę bazową na solidnym, dobrze wylanym fundamencie cementowym.

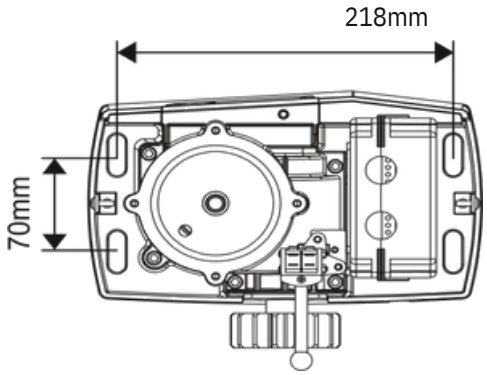


Diagram 4

2. Jeśli listwa zębata została już zamontowana na bramie, można tymczasowo ustawić na niej silnik. Użyj klucza imbusowego, aby obrócić sprzęgło do pozycji „wyłączonej” (off). Gdy koło zębate silnika i listwa zębata dobrze się zazębiają, określ właściwą pozycję płyty bazowej. Następnie zdejmij silnik i przymocuj na stałe płytę bazową.

5.2 Montaż napędu bramy

-Umieść napęd bramy na płycie bazowej, a następnie użyj pasujących śrub imbusowych, aby przymocować silnik do płyty.

-Odkręć śruby mocujące pokrywę silnika i zdejmij ją. Zgodnie ze schematem elektrycznym podłącz przewód zasilający. Po ustawieniu wszystkiego w odpowiedniej pozycji, zamontuj ponownie pokrywę i przykręć ją śrubami.

5.3 Montaż listwy zębatej

- Po zamontowaniu silnika, zęby listwy zębatej powinny być skierowane w dół. Umieść koło zębate na silniku, a następnie przymocuj listwę zębatą do bramy za pomocą śrub. Przesuń bramę ręcznie, aby upewnić się, że przesuwa się płynnie i bez problemów. Po potwierdzeniu poprawności działania – przymocuj listwy zębate na stałe.

- Listwa zębata zwykle montowana jest w odcinkach. Aby uniknąć drgań lub zacięć podczas ruchu bramy, należy odpowiednio dopasować połączenia i szczeliny między segmentami listwy. Zaleca się wykonanie drobnej korekty (zobacz diagram 5), aby prawidłowo dopasować listwę 1 do listwy 2, a następnie przymocować je trwale.

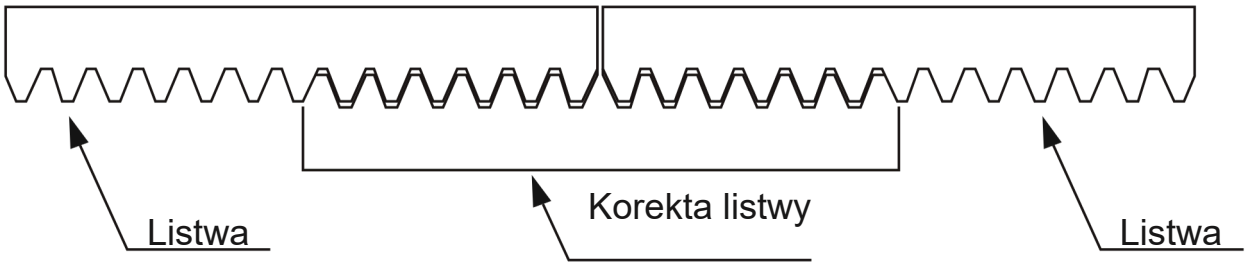


Diagram 5

5.4 Montaż ograniczników krańcowych

Dostarczone są 2 ograniczniki krańcowe. Należy zwrócić uwagę, że jeden z nich przeznaczony jest do lewej, a drugi do prawej strony. Ograniczniki należy zamontować na obu końcach listwy zębatej (zobacz Diagram 6).

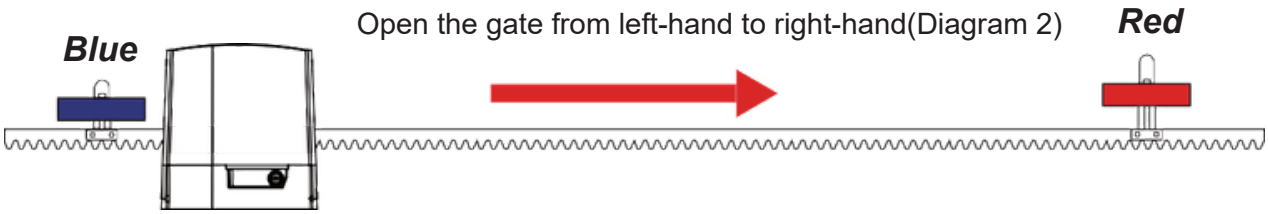
Aby zamontować ograniczniki w odpowiednich miejscach:

1. Otwórz drzwiczki sprzęgła.
2. Naciśnij przycisk „ZAMKNIJ” na pilocie – silnik zacznie pracować, ale nie poruszy bramy.
3. Ręcznie przesuń bramę do pozycji zamkniętej i ustaw ogranicznik w taki sposób, by nacisnął wyłącznik krańcowy i wyłączył silnik w pożądanej pozycji zamknięcia.
4. Aby ustawić pozycję krańcową otwarcia, naciśnij przycisk „OTWÓRZ”, ręcznie przesuń bramę do pozycji otwartej i dostosuj drugi ogranicznik, tak aby również zadziałał wyłącznik krańcowy w odpowiednim miejscu.

Po ustawieniu ograniczników w żądanych pozycjach:

Dokręć śruby mocujące ograniczniki do listwy zębatej.
Zamknij drzwiczki sprzęgła.
Użyj pilota, aby sprawdzić, czy brama otwiera się i zamyka zgodnie z ustawieniami.

- W raziepotrzeby skoryguj pozycje ograniczników.



5.5 Funkcja sprzęgła

- Otwórz drzwiczki sprzęgła i przekręć klucz o 90°. Umożliwi to ręczne przesuwanie bramy.
- Po zamknięciu sprzęgła napęd elektryczny znowu będzie aktywny.

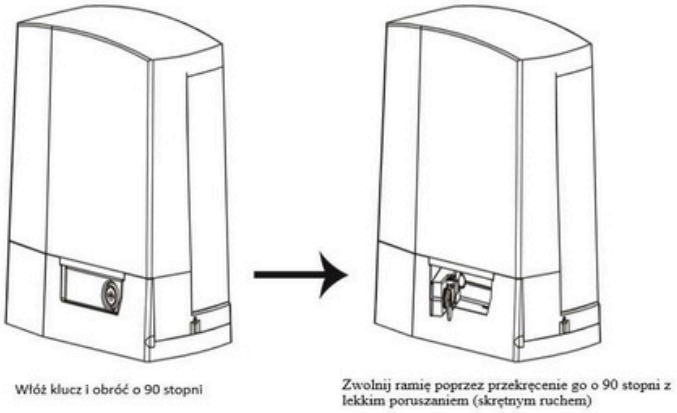


Diagram 7

1. Włóż klucz i obróć o 90 stopni.
2. Zwolnij ramię poprzez przekręcenie go o 90 stopni z lekkim poruszaniem (skrętnym ruchem).

6.Płyta sterująca

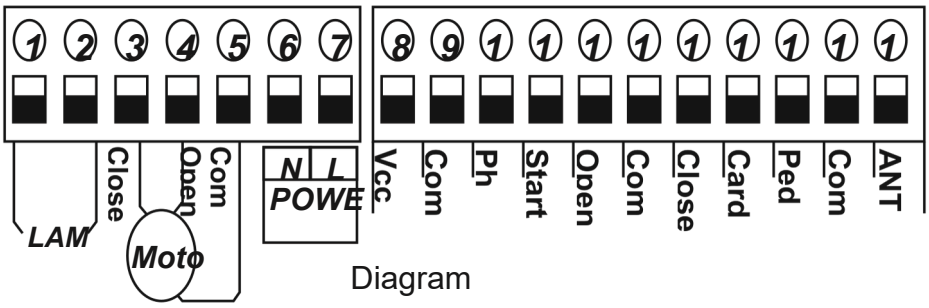
6.1 Parametry techniczne:

-Zasilanie: AC 110V/220V ±10%, 50Hz/60Hz
-Zastosowanie: Otwieracz bramy przesuwnej AC
-Pilot: niestandardowy kod zmienny
-Pamięć pilota: maks. 128 szt.

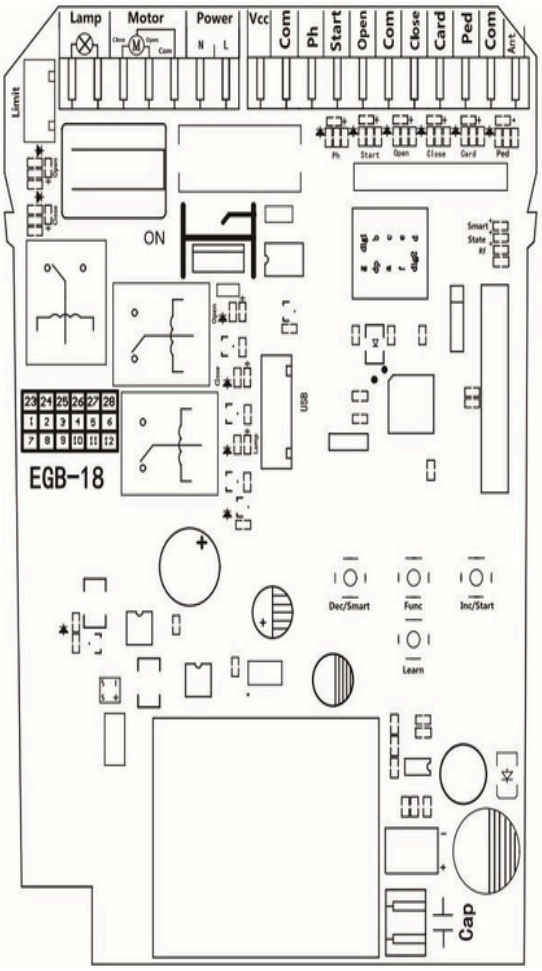
6.2 Wskaźniki LED:

-Zasilanie: Czerwona dioda LED świeci się, gdy płyta jest zasilana.
-RF: Miganie przy programowaniu lub sterowaniu z pilota.
-Smart: Pokazuje stan pracy modułu inteligentnego.
-Silnik: Niebieska dioda przy otwieraniu, czerwona przy zamykaniu.
-Ogranicznik: Niebieska LED dla pozycji otwartej, czerwona dla zamkniętej.

6.3 Terminale i przyciski-opis



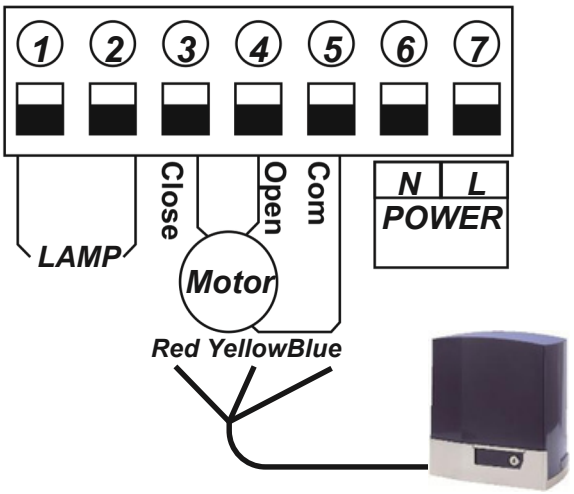
Diagram



-Lamp: Terminale 1 i 2 – lampa ostrzegawcza
-Motor: Terminale 3, 4, 5 – przewody silnika

-Power: Terminale 6 i 7 – zasilanie AC
-Vcc: Terminal 8 – zasilanie DC 12V dla urządzeń zewnętrznych
-Com: Terminal 9 – masa (GND)
-Ph: Terminal 10 – fotokomórka
-Start/Open/Close: Terminale 11-14 – sterowanie z przycisków zewnętrznych
-Card: Terminal 15 – czytnik kart
-Ped: Terminal 16 – tryb pieszy
-ANT: Terminal 18 – antena
-Przycisk FUN – wejście do menu
-INC/DEC – regulacja parametrów
-LEARN – programowanie/wymazywanie pilota

6.4 Schemat połączeń płyty sterującej.
Zalecenie montażowe:
Silnik należy zainstalować po prawej stronie bramy (patrząc od wewnątrz posesji).



Uwagi dotyczące kierunku pracy silnika i podłączenia przewodów

- Terminale ③ i ④ – decydują o kierunku obrotu silnika(do przodu / do tyłu).
- Terminal ⑤ – służy do podłączenia z Com (GND), czylimasą.

Uwaga:
Fabryczne ustawienie zakłada montaż silnika po prawej stronie bramy (patrząc od wewnętrznej strony posesji).

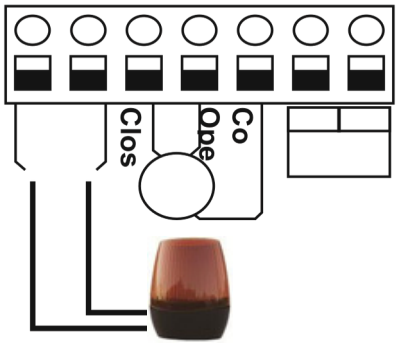
Jeśli chcesz zainstalować silnik po lewej stronie bramy, należy:

1. Wejść do menu ustawień cyfrowych,
2. Zmienić wartość parametru J2 z 0 na 1 (odwrócenie kierunku pracy silnika),
3. Zmienić wartość parametru F1 z 0 na 1 (zmiana kierunku krańcówki).

● Podłączenie do lampy sygnalizacyjnej

⚠ ***UWAGA! RYZYKO USZKODZENIA ELEKTRONIKI***

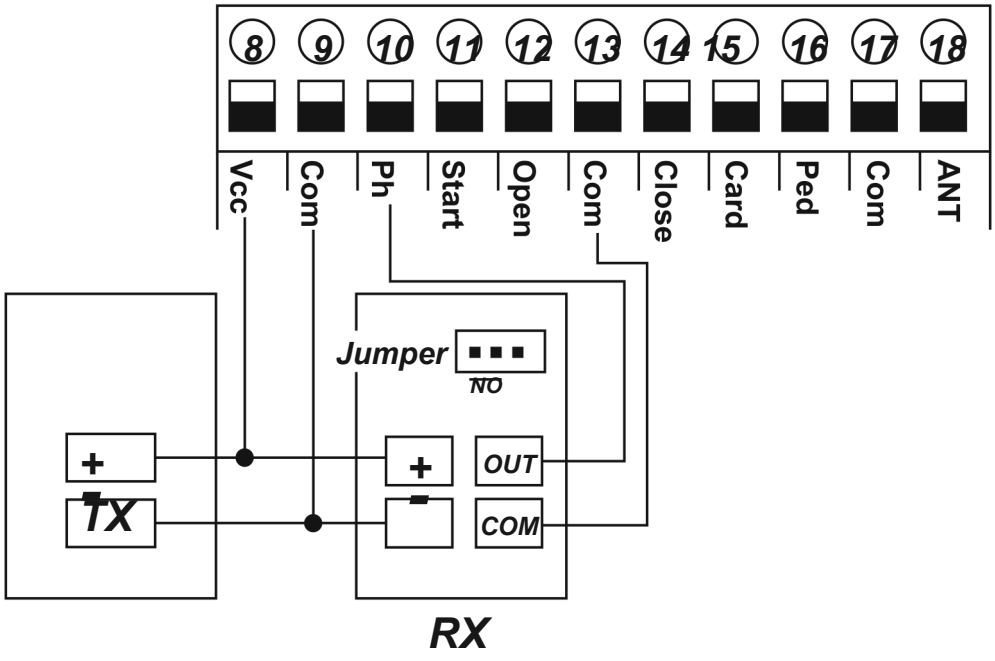
Podłączeniestaregotypulampy ostrzegawczej(z żarówką włóknową) bezpośrednio do wyjścia centrali sterującej grozi natychmiastowym i trwałym uszkodzeniem (spaleniem) płyty głównej.
Centrala współpracuje wyłącznie z dedykowanymi lampami LED. Uszkodzenia płyty głównej powstałe w wyniku podłączenia niewłaściwej lampy nie podlegają naprawie gwarancyjnej.



Podłączenia lampy sygnalizacyjnej i fotokomórki

 Terminale ① i ② służą do podłączenia lampy sygnalizacyjnej (flash lamp).

Podłącz fotokomórkę (safety beam) zgodnie ze schematem, uwzględniając odpowiednie zaciski i biegunowość.



Podłącz zacisk⑬ do “COM” w fotokomórceRX.

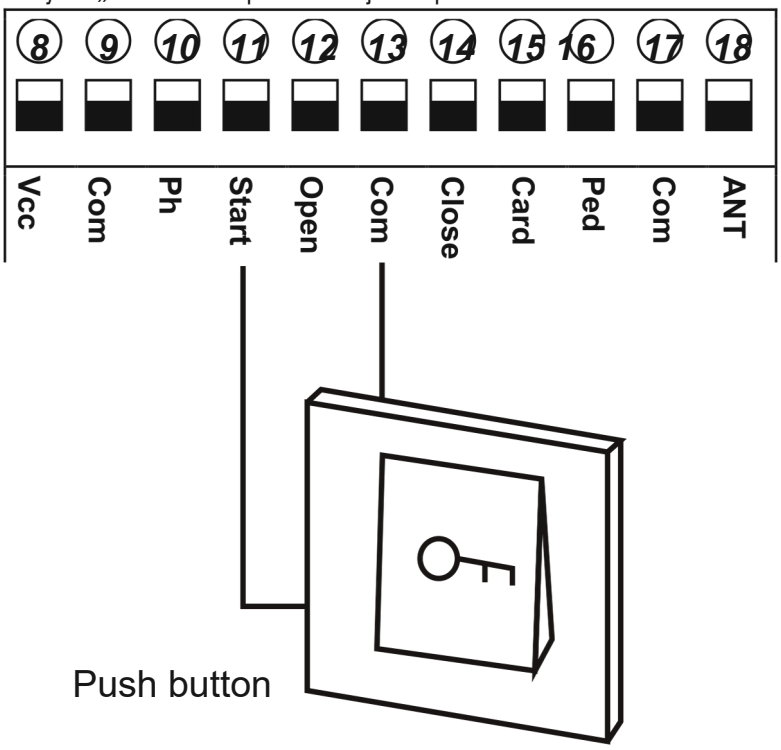
Podłącz zacisk⑩ do “OUT” w fotokomórceRX.

Podłącz zacisk⑧ do “+” w fotokomórceRX and TX.

Podłącz zacisk⑨ do “-” w fotokomórceRX and TX.

Podłącz do wejścia startowego

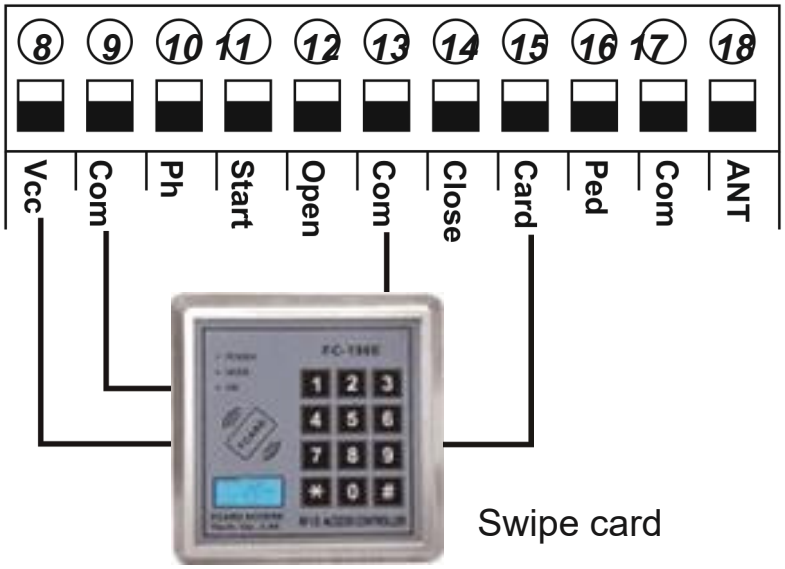
Wejście startowe służy do podłączenia urządzeń zewnętrznych, takich jak przycisk, przewodowa klawiatura, odbiornik itp. Sterowanie bramą odbywa się w trybie „otwórz – stop – zamknij – stop...”.



Zacisk ⑪ ai ⑬ służą do podłączenia przycisku.

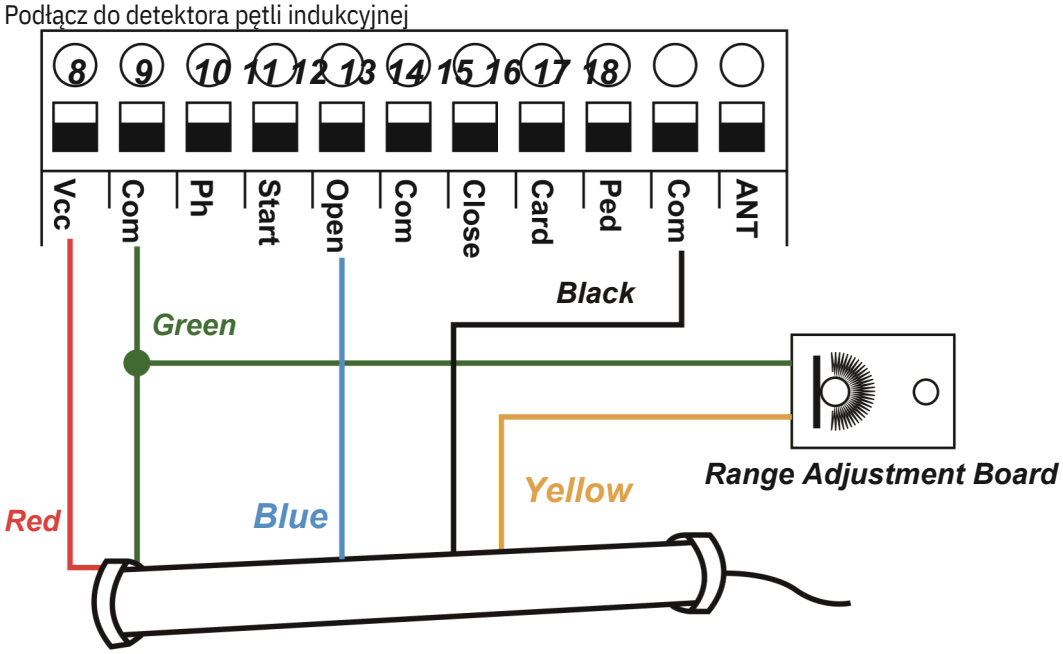
Uwaga! Jeśli podłączasz czytnik kart lub przewodową klawiaturę itp., podłącz również do zacisku ⑧ (Vcc) i ⑨ (Com), aby zapewnić zasilanie urządzeniu.

Podłącz do czytnika kart



- Zacisk ⑮ służy wyłącznie do otwierania bramy – dla urządzeń zewnętrznych, takich jak czytnik kart, przewodowa klawiatura itp. Zaciski ⑮ i ⑬ służą do podłączenia czytnika kart. Zaciski ⑧ i ⑨ dostarczają zasilanie do czytnika kart.
-

Podłącz do detektora pętli indukcyjnej



● Informacje o przewodach detektora pętli indukcyjnej:

Opis przewodów kabla 5-żyłowego:

CZERWONY (RED) → Napięcie zasilające (+)
ZIELONY (GREEN) → Masa / GND (-)
CZARNY (BLACK) → Wspólny styk przekaźnika
NIEBIESKI (BLUE) → Przekaźnik – styk normalnie otwarty (NO)
ŻÓŁTY (YELLOW) → Potencjometr regulacji zasięgu (POT)

Podłączenie przewodów:

- Czerwony przewód – podłącz do zacisku ⑧
- Zielony przewód – podłącz do zacisku ⑨ oraz do płytki regulacji zasięgu
- Czarny przewód – podłącz do zacisku ⑰
- Niebieski przewód – podłącz do zacisku ⑫

Żółty przewód – podłącz do potencjometru regulacji zasięgu

7. Pilot zdalnego sterowania
Każdy pilot ma 4 przyciski. Można przypisać im różne funkcje za pomocą menu cyfrowego (L1-L4).
Programowanie:
1. Naciśnij przycisk LEARN na minimum 1 sekundę.
2. Dioda LED się zapali – naciśnij przycisk na pilocie.
3. Buzzer wyda krótki dźwięk – zapis zakończony.
Kasowanie:
1. Przytrzymaj LEARN przez 6 sekund.
2. Po długim sygnale dioda pokaże “00” – wszystkie piloty zostały usunięte.

8. Programowanie i kasowanie pilota

● Programowanie pilota:
Naciśnij przycisk "learn" (uczenia) na co najmniej 1 sekundę, a następnie go puść – wskaźnik LED się zaświeci. Teraz użytkownik powinien nacisnąć przycisk na pilocie. Jeśli usłyszysz krótki sygnał dźwiękowy (buzzer), oznacza to, że pilot został pomyślnie zaprogramowany, a wyświetlacz LED pokaże liczbę zapamiętanych pilotów.

Po naciśnięciu przycisku "learn", jeśli kontroler nie otrzyma sygnału z pilota w ciągu 8 sekund, wskaźnik LED zgaśnie i kontroler wyjdzie z trybu uczenia.

Uwaga: Ponieważ wyświetlacz cyfrowy może pokazać tylko dwie cyfry, jeśli kontroler zapamięta więcej niż 99 pilotów, od 100. pilota wyświetlacz pokaże literę „A” zamiast dziesiątek i setek. Na przykład:

100. pilot: wyświetlacz pokaże „A0”

101. pilot: wyświetlacz pokaże „A1”

Jeśli kontroler zapamięta więcej niż 109 pilotów, od 110. pilota wyświetlacz pokaże literę „b”. Na przykład:

110. pilot: „b0”

Maksymalna pojemność: 128 pilotów.
Jeśli wyświetlacz LED pokaże „--” i buzzer wyda 5 krótkich sygnałów, oznacza to, że nie można już zaprogramować więcej pilotów.

● Usuwanie pilota:
Przytrzymaj przycisk uczenia przez 6 sekund, aż usłyszysz długi sygnał dźwiękowy, następnie puść przycisk – wyświetlacz pokaże „00”. Od tej pory żaden pilot nie będzie miał kontroli nad bramą.

9. Opis funkcji płyty sterującej

Pozycja	Opis
Zasilanie	Po włączeniu zasilania płyty sterującej, rozlega się sygnał dźwiękowy (buzzer), a wyświetlacz cyfrowy pokazuje numer modelu i wersję. Dioda LED stanu również się zapala.
Wskaźnik otwierania/zamykania bramy (LED)	Podczas normalnej pracy napędu: gdy brama się otwiera – zapala się niebieska dioda; gdy się zamyka – czerwona.
Automatyczne uczenie się drogi bramy (auto travel learning))	Nowo zainstalowany silnik musi przejść proces automatycznego uczenia drogi, zanim będzie można prawidłowo przydzielić prędkości wysoką i niską. Po zakończeniu uczenia, napęd automatycznie ustawi szybkie i wolne prędkości dla otwierania i zamykania. Można je dostosować w menu wyświetlacza cyfrowego. Przed rozpoczęciem uczenia brama musi być całkowicie zamknięta. Wejdź do menu, wybierz Pr, ustaw wartość 5 i potwierdź rozpoczęcie auto uczenia. Brama automatycznie otworzy się i zamknie, aby zapamiętać czas ruchu. Przez menu można osobno ustawić czas pracy na wolnych obrotach dla otwierania i zamykania. Im wyższa wartość, tym dłuższy czas wolnej prędkości. Uwaga: Podczas procesu auto uczenia, jeśli zostanie uruchomione jakiekolwiek sterowanie (np. pilot RF, wejście dla przejścia pieszego, fotokomórka), proces zostanie przerwany i trzeba go rozpocząć od nowa. Jeśli uczenie się nie powiedzie, rozlegną się dwa sygnały dźwiękowe; jeśli zakończy się sukcesem – jeden długi sygnał.
Ustawienie czasu pracy na wolnych obrotach	Po zakończeniu automatycznego uczenia się drogi, napęd bramy automatycznie ustawi czas pracy na wolnych obrotach (dla otwierania i zamykania) w skali od 0 do 5 poziomów. Im wyższa wartość, tym dłuższy czas pracy przy wolnej prędkości. 0 oznacza brak wolnej prędkości (czyli brama działa tylko na pełnych obrotach).
Ustawienie prędkości otwierania i zamykania	Napęd bramy umożliwia ustawienie prędkości szybkiej i wolnej dla otwierania i zamykania w zakresie od 0 do 5 poziomów. Im wyższa wartość, tym wyższa prędkość pracy. Uwaga:Po zmianie ustawień prędkości należy ponownie przeprowadzić automatyczne uczenie drogi (auto-travel learning).
Przeciążenie	Funkcja przeciążeniowa pełni rolę zabezpieczenia np. przed uderzeniem w samochód. Podczas otwierania bramy, jeśli zostanie wykryte przeciążenie – brama natychmiast się zatrzyma. Podczas zamykania, w przypadku wykrycia przeciążenia, użytkownik może ustawić różne tryby reakcji w menu wyświetlacza cyfrowego: Tryby reakcji: 0 – cofnięcie do pozycji całkowicie otwartej 1 – otwarcie bramy na 1 sekunde

	2 – otwarcie bramy na 3 sekundy 3 – zatrzymanie bramy Ustawienia przeciążenia dla otwierania i zamykania bramy można skonfigurować przez menu wyświetlacza cyfrowego.
Tryb krańcówki (Limit Switch Mode)	1. Gdy brama zostanie całkowicie otwarta lub zamknięta i aktywuje krańcówkę, silnik automatycznie się zatrzyma. 2. Płyta sterująca obsługuje współpracę z krańcówkami NO (normalnie otwarte) i NC (normalnie zamknięte). Typ krańcówki (NO/NC) można ustawić w menu wyświetlacza cyfrowego. 3. Kierunek działania krańcówki również można zmienić w menu wyświetlacza cyfrowego. Błąd krańcówki: Jeśli na wyświetlaczu pojawi się „Lr”, oznacza to błąd wykrycia krańcówki. Sprawdź, czy krańcówka nie jest uszkodzona, czy ma prawidłowy kontakt, oraz czy tryb NO/NC ustawiony w systemie (menu F0) zgadza się z faktycznym typem zastosowanej krańcówki.
Tryb fotokomórki (Safety Beam Mode)	Tryb fotokomórki można wybrać w menu – domyślnie ustawiony jest tryb 0, czyli tryb normalnie otwarty (NO). 1. Gdy brama się zamyka, a zostanie aktywowane wejście Ph (czyli przerwana wiązka fotokomórki), brama cofnie się i otworzy. 2. Jeśli ustawiony jest automatyczny czas zamykania po pełnym otwarciu, brama zamknie się automatycznie, gdy tylko sygnał z fotokomórki zniknie. 3. Jeśli sygnał z fotokomórki nadal jest obecny, akcja zamykania nie zostanie wykonana, a licznik czasu automatycznego zamykania po otwarciu będzie stale resetowany.
Timer automatycznego zamykania po pełnym otwarciuAuto-closing timer for fully opening	1. Funkcja automatycznego zamykania uruchamiana jest tylko wtedy, gdy brama zostanie całkowicie otwarta. 2. Czas automatycznego zamykania można ustawić w menu wyświetlacza cyfrowego. 3. Gdy licznik automatycznego zamykania zacznie odliczanie, dioda LED „STATE” będzie migać raz na sekundę. 4. Jeśli w czasie odliczania zostanie naciśnięty przycisk na pilocie, można w ten sposób anulować bieżące automatyczne zamykanie. Uwaga: Anulowanie dotyczy tylko bieżącego cyklu – przy następnym pełnym otwarciu, brama ponownie może się automatycznie zamknąć, jeśli funkcja jest włączona.
Tryb lampy błyskowej	Tryb pracy lampy można ustawić w menu wyświetlacza cyfrowego. Tryb 0: Lampa błyska równocześnie z pracą silnika – włącza się i wyłącza dokładnie w tym samym momencie co silnik. Tryb 1: Lampa błyska jeszcze przez 30 sekund po zatrzymaniu silnika. UWAGA: Niezależnie od wybranego trybu (0 lub 1), jeśli brama znajduje się w stanie odliczania czasu automatycznego zamknięcia, lampa również pozostaje włączona.
Zabezpieczenie maksymalnego czasu pracy silnikaMaximum motor working time protection	Jeśli silnik pracuje: z wysoką prędkością dłużej niż 90 sekund, lub z wolną prędkością dłużej niż 30 sekund, to dla ochrony układu silnik automatycznie się zatrzyma.
Ustawienie wejścia startowego Setting of start terminal	Wejście startowe może być przypisane do różnych funkcji za pomocą menu wyświetlacza cyfrowego. Dostępne tryby: 0: Otwórz – Stop – Zamknij – ... (tryb domyślny fabryczny) 1: Tryb dla pieszych – Stop – Zamknij 2: Tylko otwieranie 3: Tylko zamykanie 4: Tylko zatrzymanie
Ustawienie wejścia otwierania Setting of open terminal	Wejście otwierania może być przypisane do różnych funkcji za pomocą menu wyświetlacza cyfrowego. Dostępne tryby: 0: Otwórz – Stop – Zamknij – ... 1: Tryb dla pieszych – Stop – Zamknij– ...

	2: Tylko otwieranie (domyślnie ustawione fabrycznie) 3: Tylko zamykanie 4: Tylko zatrzymanie
Ustawienie wejścia zamykania Setting of close terminal	Wejście zamykania można przypisać do różnych funkcji za pomocą menu wyświetlacza cyfrowego. Dostępne tryby: 0: Otwórz – Stop – Zamknij – ... 1: Tryb dla pieszych – Stop – Zamknij – ... 2: Tylko otwieranie 3: Tylko zamykanie (domyślnie ustawione fabrycznie) 4: Tylko zatrzymanie
Ustawienie wejścia czytnika kart Setting of card terminal	Wejście czytnika kart (swipe card) może być przypisane do różnych funkcji za pomocą menu wyświetlacza cyfrowego. Dostępne tryby: 0: Otwórz – Stop – Zamknij – ... 1: Tryb dla pieszych – Stop – Zamknij – ... 2: Tylko otwieranie (domyślne ustawienie fabryczne) 3: Tylko zamykanie 4: Tylko zatrzymanie Dodatkowe informacje: Po wybraniu trybu 2 (tylko otwieranie) i gdy brama zostanie w pełni otwarta, zostanie automatycznie uruchomiony timer automatycznego zamykania przypisany do czytnika kart. Czas tego timera można ustawić w menu wyświetlacza cyfrowego.
Tryb przejścia pieszego Pedestrian mode	Przycisk pilota oraz wejście "Pedestrian" mogą uruchomić tryb przejścia pieszego. W tym trybie brama otwiera się częściowo, a następnie zatrzymuje – nie otwiera się całkowicie. Jest to wygodne rozwiązanie dla pieszych użytkowników wchodzących i wychodzących przez bramę. Tryb działa zgodnie z cyklem: otwórz – stop – zamknij – stop – ... Dodatkowe ustawienia: Czas otwarcia w trybie pieszym oraz Timer automatycznego zamykania po uruchomieniu trybu pieszego można ustawić w menu wyświetlacza cyfrowego.
Aktualizacja systemu płyty sterującej przez USB Upgrade control board system by USB device	Przed rozpoczęciem aktualizacji upewnij się, że pendrive (U-dysk) ma system plików FAT32. Jeśli nie, sformatuj pendrive do formatu FAT32. Skopiuj plik aktualizacji do głównego katalogu pendrive'a i nazwij go dokładnie: EGB-18.bin Włóż pendrive do modułu aktualizacji, a następnie podłącz moduł do portu USB. Wejdź do menu, wybierz Pr, ustaw wartość 5 i potwierdź. W tym momencie system zrestartuje się, na wyświetlaczu pojawi się „UP", i rozpocznie się proces aktualizacji. Po zakończeniu aktualizacji system automatycznie uruchomi się ponownie.
Moduł inteligentny Smart Module (optional)	Można dodać moduł inteligentny XH-SGC-WIFIBLE, który umożliwia sterowanie napędem bramy oraz konfigurację ustawień. Moduł obsługuje WiFi, Bluetooth oraz kontrolę 2.4G. Sposoby uruchomienia trybów programowania: 1. Bluetooth: Przytrzymaj przycisk Dec/Smart przez około 5 sekund, usłyszysz 2 krótkie sygnały dźwiękowe (beepy) – puść przycisk, by wejść w tryb programowania Bluetooth.

	2. **WiFi (tryb AP):** Przytrzymaj przycisk **Dec/Smart** przez około **10 sekund**, aż usłyszysz **jeden długi sygnał dźwiękowy** – puść przycisk, aby wejść w tryb programowania WiFi (tryb AP). 3. **2.4G (USB karty):** Naciśnij **raz** przycisk **Dec/Smart**, usłyszysz **krótki sygnał dźwiękowy** – to uruchomi tryb programowania kart 2.4G (USB). **Dodatkowe informacje:** • Jeśli programowanie się powiedzie, **dioda LED „Smart" zamiga 3 razy**. • Jeśli nie zostanie odebrany sygnał w ciągu **8 sekund**, system automatycznie opuści tryb programowania. • Aby **usunąć wszystkie piloty i karty USB 2.4G**, przytrzymaj przycisk **Learn** przez około **6 sekund**, aż usłyszysz **długi sygnał dźwiękowy**, a następnie puść przycisk. • Gdy karta USB 2.4G zostanie włączona i znajdzie się w zasięgu modułu, automatycznie **wywoła otwarcie bramy**. **Obsługa przez aplikację:** Funkcje **WiFi i Bluetooth** pozwalają sterować napędem bramy za pomocą **aplikacji mobilnej**. Za pomocą aplikacji możesz także: • Dodawać i zarządzać pilotami, • Ustawiać i regulować funkcje systemu. Więcej informacji znajduje się w **instrukcji aplikacji**.

10. Ustawienia menu wyświetlacza cyfrowego

- Przytrzymaj przycisk **[FUN]** przez **3 sekundy**, aż na wyświetlaczu pojawi się **„A0"**, następnie puść przycisk – system wejdzie w tryb ustawień menu.

- Za pomocą przycisków **[INC+]** i **[DEC-]** możesz zwiększać lub zmniejszać wartości/nr pozycji w menu.

- Po ustawieniu żądanej wartości naciśnij ponownie **[FUN]**, aby **zachować ustawienia**. Usłyszysz **jeden krótki sygnał dźwiękowy**, potwierdzający zapis danych.

- Po zakończeniu konfiguracji, naciśnij przycisk **[LEARN]**, aby **wyjść z menu ustawień** i **wyłączyć wyświetlacz**.

Kod	Opis funkcji	Zakres wartości	Wartość fabryczna	Wyjaśnienie
A0	Ustawienie przeciążenia przy otwieraniu (szybkie obroty)	0-20 poziomów	10	Im wyższa wartość, tym trudniej silnikowi się zatrzymać.
A1	Ustawienie przeciążenia przy zamykaniu (szybkie obroty)	0-20 poziomów	10	Im wyższa wartość, tym trudniej silnikowi się zatrzymać. Zakres ustawień: od 0 do 20.
A8	Czułość wykrywania przeciążenia	0-3 poziomów	0	Im wyższa wartość, tym dłuższy czas reakcji na przeciążenie. Zakres ustawień: od 0 do 3.
A9	Reakcja na przeciążenie	0-3	0	Ustawienie reakcji bramy na przeciążenie: **0**: Cofnięcie do końca (pełne otwarcie) **1**: Cofnięcie o 1 sekundę i zatrzymanie **2**: Cofnięcie o 3 sekundy i zatrzymanie **3**: Zatrzymanie bramy w miejscu

B0	Czas pracy na wolnych obrotach przy otwieraniu	0-5 poziomów	2	Ustawia, ile sekund brama otwiera się na wolnych obrotach, zanim przełączy się na szybką prędkość..
B1	Czas pracy na wolnych obrotach przy zamykaniu	0-5 poziomów	2	Ustawia, ile sekund brama zamyka się na wolnych obrotach, zanim przełączy się na szybką prędkość.
C0	Timer automatycznego zamykania po pełnym otwarciu	0-99 sek	0	oznacza brak automatycznego zamykania.
C1	Timer automatycznego zamykania po użyciu karty	0-99 sek	0	oznacza brak auto-zamykania po użyciu czytnika kart.
E0	Tryb pieszy (czas częściowego otwarcia)	0-15 sek	6	0 oznacza brak trybu pieszego.
E1	Timer auto-zamykania po trybie pieszym	0-99 sek	0	0 oznacza brak automatycznego zamykania po trybie pieszym
F0	Tryb krańcówki	0-1	1	0 : NC (normalnie zamknięta), 1: NO (normalnie otwarta).
F1	Zmiana kierunku działania krańcówki	0-1	0	0: Kierunek domyślny. 1: Odwrócony kierunek.
F2	Tryb fotokomórki	0-1	1	0 : NC (normalnie zamknięta), 1: NO (normalnie otwarta)..
F3	Tryb lampy błyskowej	0-1	0	0: Lampa działa równo z silnikiem. 1: Lampa wyłącza się 30 sek. po zatrzymaniu silnika.

13. Ustawienie menu cyfrowego

Kod	Opis funkcji	Zakres wartości	Wartość fabryczna	Wyjaśnienie
G0	Ustawienie wejścia startowego	0-4	0	0: Otwórz–Stop–Zamknij... 1: Tryb pieszy – Stop – Zamknij... 2: Tylko otwieranie 3: Tylko zamykanie 4: Tylko zatrzymanie
G1	Ustawienie wejścia czytnika kart	0-4	2	0: Otwórz–Stop–Zamknij... 1: Tryb pieszy – Stop – Zamknij... 2: Tylko otwieranie 3: Tylko zamykanie 4: Tylko zatrzymanie
G2	Ustawienie wejścia otwierania	0-4	2	0: Otwórz–Stop–Zamknij... 1: Tryb pieszy – Stop – Zamknij... 2: Tylko otwieranie 3: Tylko zamykanie 4: Tylko zatrzymanie
G5	Ustawienie wejścia zamykania	0-4	3	0: Otwórz–Stop–Zamknij... 1: Tryb pieszy – Stop – Zamknij... 2: Tylko otwieranie 3: Tylko zamykanie 4: Tylko zatrzymanie
J2	Zmiana kierunku pracy silnika	0-1	0	0: Kierunek domyślny 1: Zmiana kierunku

L1	Funkcja przycisku A (pilot)	0-6	1	0: Brak funkcji 1: Otwórz–Stop–Zamknij... 2: Tryb pieszy 3: Tylko otwieranie 4: Tylko zamykanie 5: Tylko zatrzymanie 6: Wyłącz auto-zamykanie przez pilot
L2	Funkcja przycisku B (pilot)	0-6	0	Jak wyżej
L3	Funkcja przycisku C (pilot)	0-6	0	Jak wyżej
L4	Funkcja przycisku D (pilot)	0-6	0	Jak wyżej
Pr	Uruchomienie auto uczenia drogi	0-10	0	Setting from 0-10. Set 5 will trigger the auto travel learning. 0 means No auto travel learning.
PU	Aktualizacja systemu przez USB	0-10	0	Ustawienie na 5 uruchamia aktualizację systemu 0 oznacza brak aktualizacji
Po	Reset do ustawień fabrycznych	0-10	0	Ustawienie na 5 uruchamia przywracanie ustawień fabrycznych 0 oznacza brak resetu

Informacje wyświetlane na wyświetlaczu cyfrowym (Control Board Digital Display Information Show)

1. Gdy brama zaczyna się otwierać, na wyświetlaczu pojawi się: „OP”
2. Gdy brama zaczyna się zamykać, na wyświetlaczu pojawi się: „CL”
3. Gdy brama zatrzyma się, na wyświetlaczu pojawi się: „--”
4. Gdy brama osiągnie pozycję pełnego otwarcia, pojawi się: „LO”
5. Gdy brama osiągnie pozycję pełnego zamknięcia, pojawi się: „LC”
6. Gdy aktywowany zostanie tryb pieszy (PED), pojawi się: „PD”
7. Po uruchomieniu zabezpieczenia przeciążeniowego, wyświetlacz pokaże: „OH”
8. Po aktywacji fotokomórki, pojawi się: „PH”
9. Po aktywacji czujnika pętli indukcyjnej, pojawi się: „LP”
10. Gdy krańcówka jest uszkodzona lub występuje błąd, pojawi się: „Lr”
11. Gdy użytkownik anuluje automatyczne zamykanie, pojawi się: „CC”

11. Instrukcja obsługi modułu inteligentnego Smart
Wyszukaj „XHouse IOT” i pobierz aplikację z Google Play lub App Store.

Download on the App Store

GET IT ON Google play

FOR Android & IOS

Instrukcja modułu Smart
Wyszukaj „XHouse IOT” i pobierz aplikację z Google Play lub App Store, lub zeskanuj ten kod QR, aby pobrać aplikację „XHouse IOT” i ją zainstalować. Zarejestruj konto w aplikacji „XHouse IOT” i zaloguj się.

● Dodawanie urządzenia

Krok 1. Włącz urządzenie, otwórz aplikację. Naciśnij ikonę „ ” w prawym górnym rogu, aby dodać urządzenie, a następnie wybierz „Sliding Gate” (bramę przesuwną), która ma pomarańczowe kółko w prawym górnym rogu (rys. 1 i 2).
★ Jeśli kółko w prawym górnym rogu jest szare, oznacza to, że urządzenie zostało już dodane. Użytkownik powinien przytrzymać przycisk „Dec/Smart” na płycie sterującej przez około 5 sekund, a następnie powtórzyć krok 1.
★ Jeśli pojawi się komunikat „Proszę wejść w tryb rozprowadzania sieci i dodać urządzenia”, użytkownik również powinien przytrzymać przycisk „Dec/Smart” przez około 5 sekund, a następnie powtórzyć krok 1.

Krok 2. Wybierz sieć Wi-Fi, kliknij „Połącz” i wprowadź hasło (rys. 3).
(Jeśli nie ma dostępnej sieci Wi-Fi, użytkownik może również wybrać opcję „Bluetooth Add” i skorzystać z funkcji Bluetooth do sterowania bramą z bliska – patrz krok 4).

Krok 3. Urządzenie zostało pomyślnie dodane. Użytkownik może zmienić nazwę urządzenia i przycisków za pomocą ikony „ ” w prawym górnym rogu (rys. 5).

Krok 4. Dodawanie przez Bluetooth: Podczas korzystania z trybu sterowania przez Bluetooth, aplikacja w telefonie musi znajdować się w zasięgu urządzenia, aby się z nim połączyć i nim sterować. W danym momencie tylko jeden telefon użytkownika może być połączony z urządzeniem (rys. 3 i 4).

Fig 1

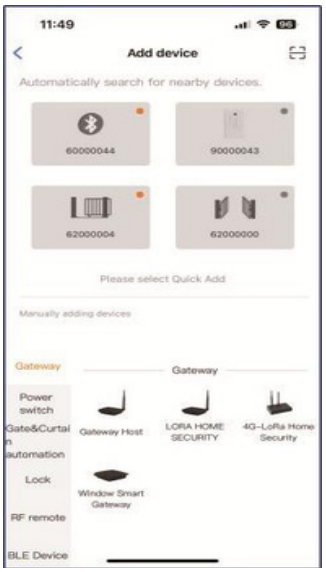


Fig 2

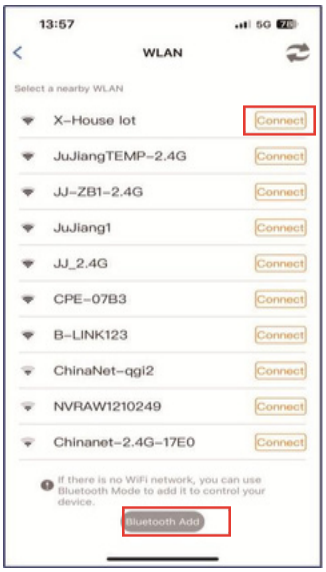


Fig 3

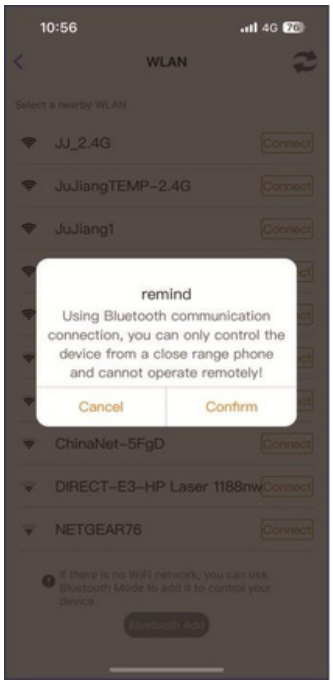


Fig 4

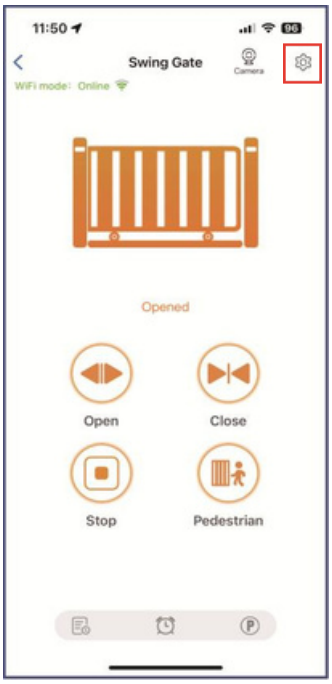


Fig 5

Urządzenie obsługuje tryb pracy Wi-Fi i Bluetooth

★ Gdy urządzenie zostanie pomyślnie połączone z siecią Wi-Fi, możliwe jest zdalne sterowanie i konfigurowanie urządzenia za pomocą aplikacji mobilnej. (Rys. 5)

★ Gdy urządzenie jest offline lub telefon nie ma dostępu do sieci, a użytkownik znajduje się w pobliżu urządzenia (do 10 metrów) i otworzy aplikację, automatycznie przełączy się ona w tryb Bluetooth w celu sterowania urządzeniem. (Rys. 6)

★ Urządzenie nawiąże połączenie Bluetooth z telefonem, umożliwiając sterowanie z bliskiej odległości (jednocześnie tylko jeden telefon użytkownika może być połączony przez Bluetooth).

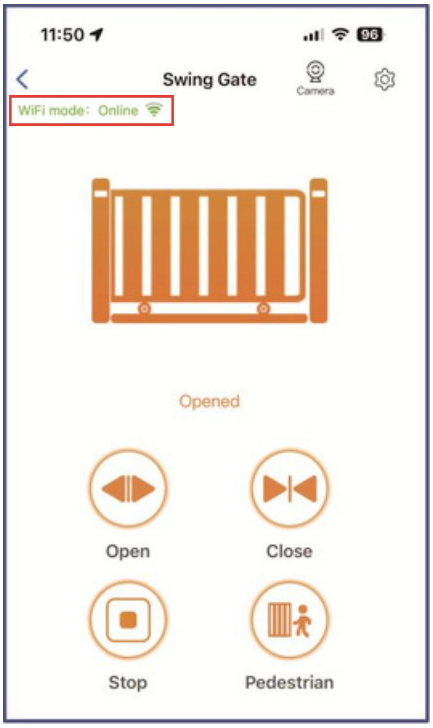


Fig 5

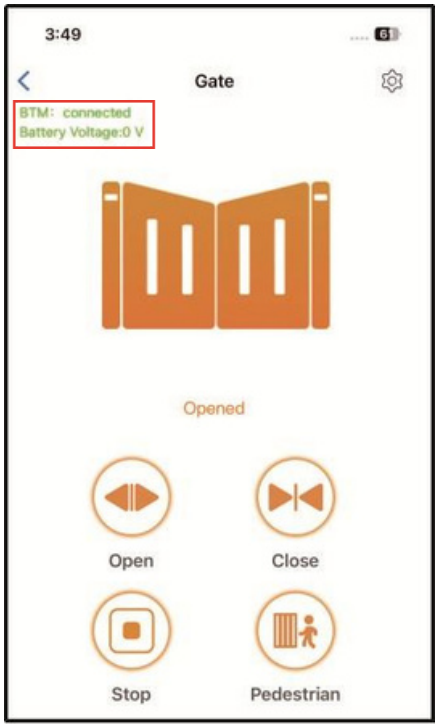
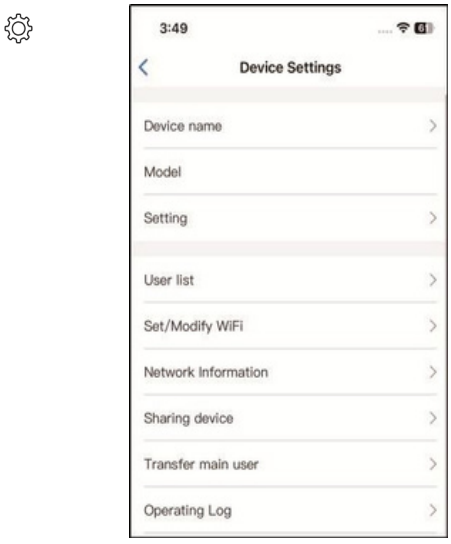


Fig 6

●

Przełączanie sieci Wi-Fi lub trybu Bluetooth
Jeśli użytkownik chce przełączyć urządzenie na nową sieć Wi-Fi lub zmienić tryb sterowania z Bluetooth na Wi-Fi, należy wykonać następujące kroki:

Krok 1. Wybierz urządzenie, naciśnij ikonę „ ” w prawym górnym rogu. Kliknij „Ustaw/Zmień Wi-Fi” („Set/Modify WiFi”). (Rys. 7)
Krok 2. Wybierz nową siećWi-Fi i połącz sięz nią, następnie kliknij „Odśwież” („Refresh”). (Rys. 8)



Rys. 7

Rys. 8

● Udostępnianie urządzenia

Krok 1. Otwórz aplikację, wybierz urządzenie. Naciśnij ikonę „ ” w prawym górnym rogu, a następnie wybierz „Udostępnij urządzenie” („Sharing device”) – zostanie wygenerowany kod QR. (Rys. 9)
Krok 2. Nowy użytkownik pobiera aplikację i ją otwiera, a następnie naciska „Skanuj” („Scan”) w prawym górnym rogu, aby zeskanować kod QR. (Rys. 10)

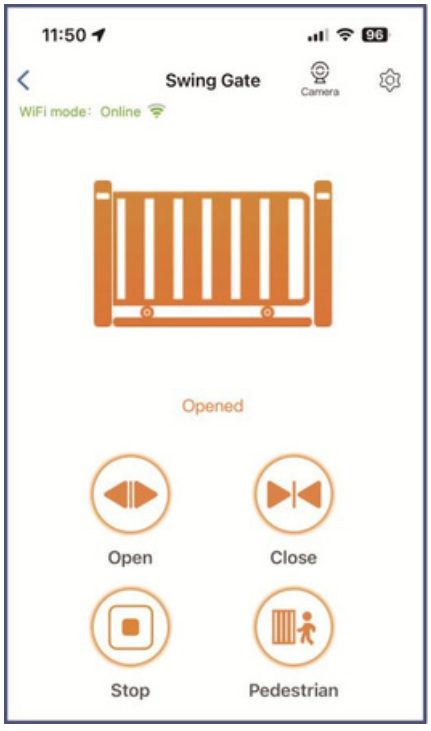


Fig 9

Fig 10

●

Ustawienia urządzenia
Użytkownik może skonfigurować parametry płyty sterującej za pomocą aplikacji.

Krok 1. Wybierz urządzenie, naciśnij ikonę „ ” w prawym górnym rogu. Kliknij „Ustawienia” („Setting”). (Rys. 11) Krok 2. Skonfiguruj parametry w aplikacji. (Rys. 12)

Uwaga: Podczas ustawiania parametrów urządzenie musi być połączone z siecią Wi-Fi.
Jeśli nie jest, użytkownik powinien skorzystać z funkcji Bluetooth i zbliżyć telefon z aplikacją jak najbliżej urządzenia, aby móc ustawić parametry.
Po zakończeniu należy kliknąć przycisk „Synchronizuj” („Sync”).

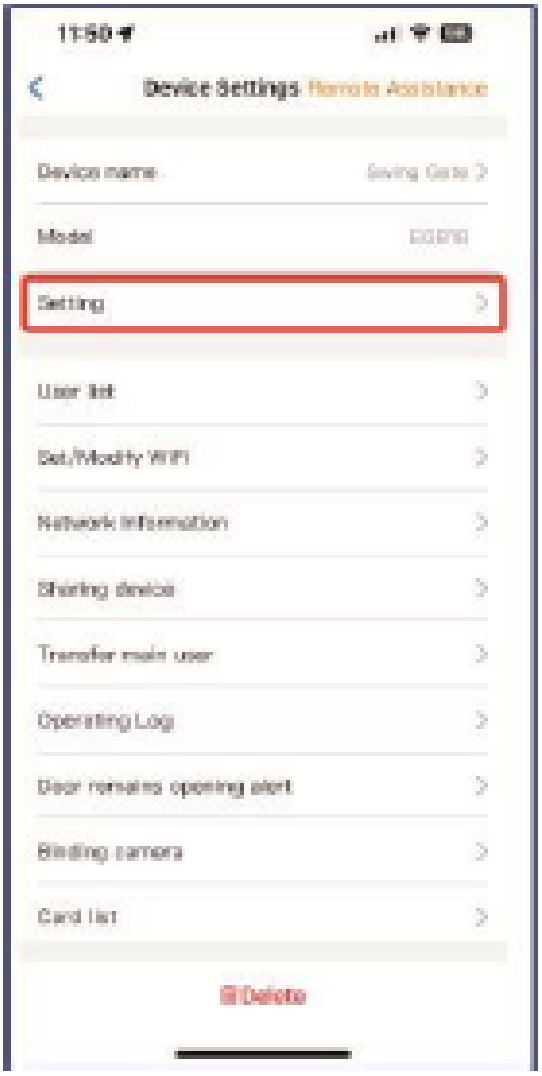


Fig 11

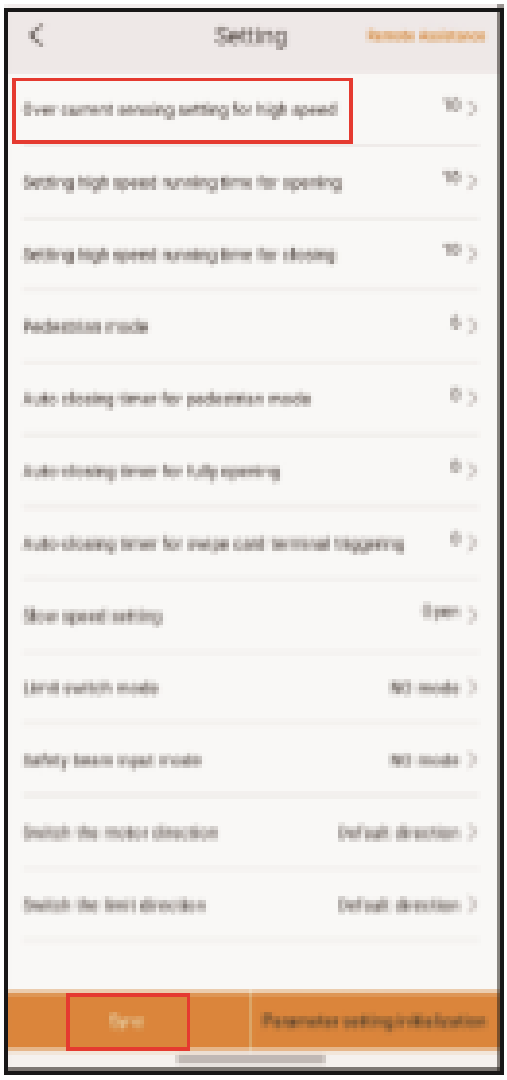


Fig 12

●

Zdalna pomoc

Gdy urządzenie ulegnie awarii lub konieczne będzie ponowne ustawienie parametrów, możesz skorzystać z funkcji „Zdalna pomoc” („Remote Assistance”).

Wystarczy uruchomić tę funkcję i udostępnić kod QR lub kod weryfikacyjny swojemu serwisantowi, aby umożliwić mu zdalną obsługę urządzenia.

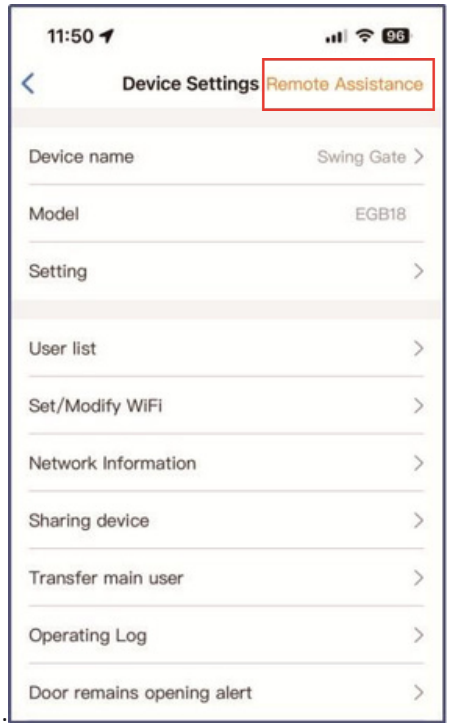


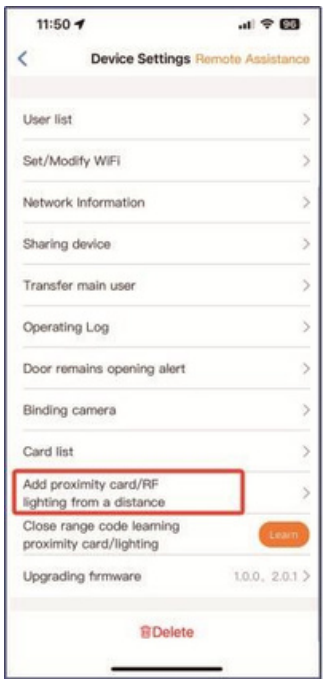
Fig 13

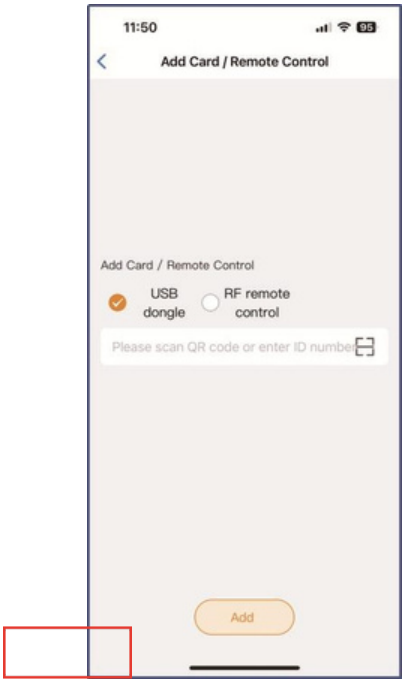
Fig 14

Dodawanie karty USB / pilota RF na odległość

Gdy użytkownik chce dodać pilot RF lub kartę USB do otwierania bramy, może skorzystać z funkcji „Dodaj kartę / pilot” („Add Card / Remote Control”).

Wystarczy zeskanować kod QR z pilota lub wprowadzić numer ID karty USB. Nie ma potrzeby otwierania skrzynki sterującej w celu ich zaprogramowania.





•

Fig 15 Fig 16

● Dodawanie karty USB / pilota RF z bliskiej odległości
Gdy użytkownik chce dodać pilot RF lub zbliżeniową kartę USB do otwierania drzwi, może skorzystać bezpośrednio z funkcji „Dodaj kartę zbliżeniową / pilot RF” („Add proximity card/RF remote control”).
Kliknij przycisk „Ucz” („Learn”), a następnie „Rozpocznij naukę” („Start Learning”).
Nie ma potrzeby otwierania skrzynki sterującej — płyta sterująca przejdzie w tryb nauki kodu. Następnie naciśnij przycisk na pilocie lub zasil kartę USB, aby przesłać sygnał.

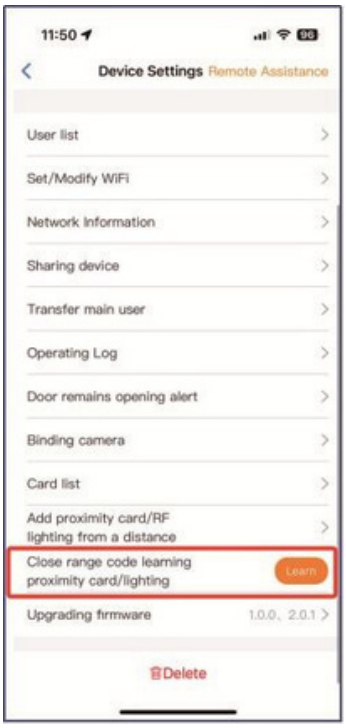


Fig 17

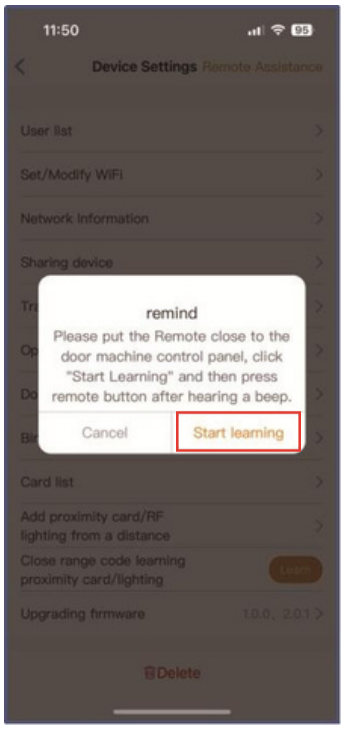


Fig 18

Zarządzanie kartami USB i pilotami RF
Lista kart umożliwia zarządzanie kartami USB i pilotami RF.
Użytkownik może zsynchronizować wszystkie karty i piloty z listą kart w celu łatwego zarządzania, a następnie usunąć je, gdy nie są już potrzebne lub zostaną zgubione.

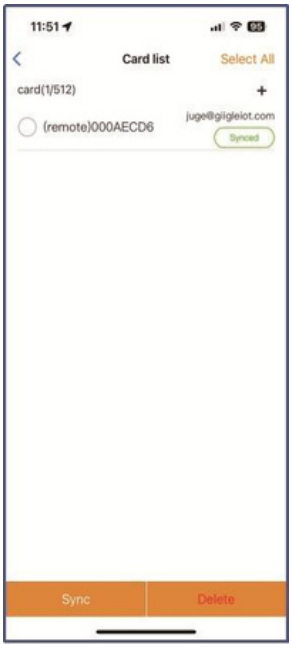


Fig 19

●

●Powiązanie z kamerą

Krok 1. Otwórz aplikację, wybierz urządzenie. Naciśnij ikonę „ ” w prawym górnym rogu, a następnie wybierz „Powiąż kamerę”
(„Binding camera”).

Krok 2. Wybierz „Kamera IP” („IP camera”) i naciśnij „OK”, aby potwierdzić.

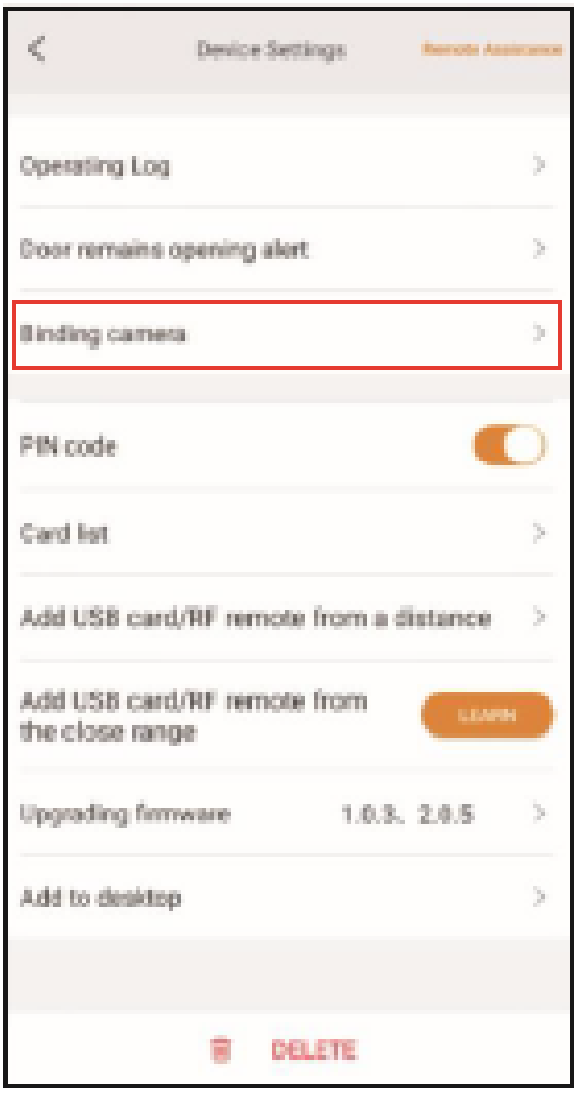


Fig 20

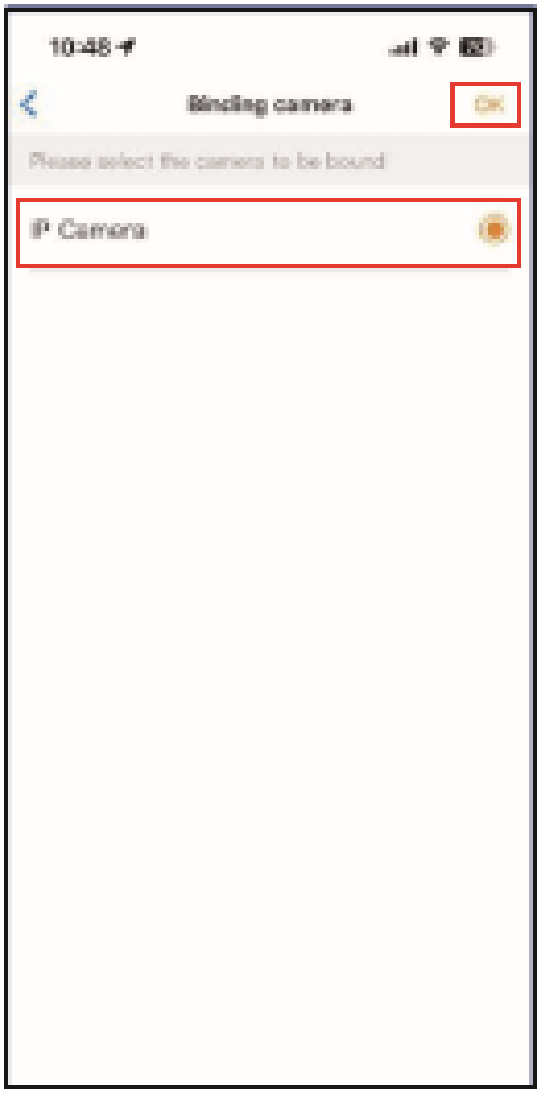


Fig 21