GASTOP®

OPIS URZĄDZENIA

DLA BRAMEK Z MECHANIZMEM

ZA2AL/BR2AL

SPIS TREŚCI

OPIS URZĄDZEŃ Z MECHANIZMEM BR2AL	**3**
OPIS URZĄDZEŃ Z MECHANIZMEM ZA2AL	**4**
OZNACZENIA URZĄDZEŃ	**5**
TABELA ZESTAWIENIOWA	**5**
RODZAJE MECHANIZMÓW ZAINSTALOWANYCH W BRAMKACH NISKICH	**5**
PARAMETRY TECHNICZNE MECHANIZMÓW BR2AL / ZA2AL	**6**
PARAMETRY TECHNICZNE	**6**
ZASADA DZIAŁANIA	**7**
BR2AL	**7**
OZNACZENIA NA URZĄDZENIACH	**8**
TRANSPORT	**8**
ŚRODEK TRANSPORTU	**8**
OPIS SZCZEGÓŁOWY ELEMENTÓW ELEKTROMECHANIZMU BR2AL / ZA2AL	**9**
MIEJSCA OKRESOWEGO UZUPEŁNIENIA SMAROWANIA	**10**
MONTAŻ CZYTNIKA KART POD POKRYWĄ URZĄDZENIA	**12**
FAQ - PYTANIA I ODPOWIEDZI	**13**

OPIS URZĄDZEŃ Z MECHANIZMEM BR2AL

TM - BR2AL	TM2 - BR2AL
F1 - BR2AL	**N2 - BR2AL**
T - BR2AL	**T2 - BR2AL**
STI - BR2AL	**STI2 - BR2AL**

OPIS URZĄDZEŃ Z MECHANIZMEM ZA2AL

TM - ZA2AL	F1-ZA2AL	T - ZA2AL
TMS - ZA2AL	**N2S - ZA2AL**	**TS - ZA2AL**
TM2-ZA2AL	**N2 - ZA2AL**	**T2 - ZA2AL**
TM2S - ZA2AL	**STI2 - ZA2AL**	**STI - ZA2AL**

OZNACZENIA URZĄDZEŃ

OPIS OZNACZENIA	OBUDOWA	MECHANIZM		FUNKCJA
Przykład oznaczenia	TMS	BR2AL	ZA2AL	DA (DROP ARM)

Przykłady oznaczeń:

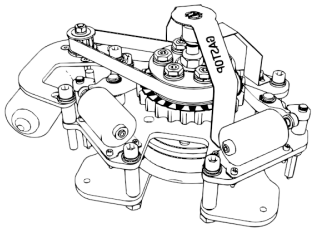
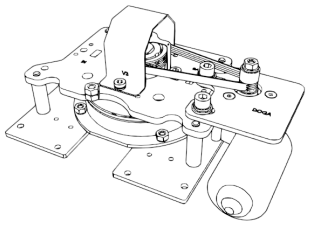
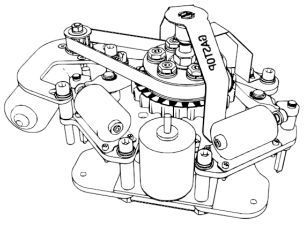
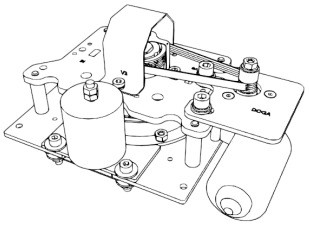
- TMS-BR2AL-DA - obudowa urządzenia TMS (slim), mechanizm BR2AL, funkcja DA (Drop Arm).

*__UWAGA:__ Standardowy rodzaj wykończenia obudowy to stal nierdzewna AISI 304 (INOX).

TABELA ZESTAWIENIOWA

MODEL URZĄDZENIA	T-BR2AL	N2-BR2AL	TM-BR2AL	F1-BR2AL	STI-BR2AL	STI2-BR2AL	T2-BR2AL	F1-ZA2AL	STIS-ZA2AL	TS-ZA2AL	TMS-ZA2AL	N2S-ZA2AL
Jeden rotor, jeden mechanizm, układ elektoniczny	•	•	•	•	•			•	•	•	•	•
Dwa rotory, dwa mechanizmy, dwa układy elektroniczne						•	•					
Odblokowywanie awaryjne	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
Możliwość implementacji funkcji DA (Drop Arm)	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
Zastosowanie wewnętrzne – pod zadaszeniem	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
Zastosowanie – zewnętrzne – bez zadaszenia			•		•	•						

RODZAJE MECHANIZMÓW ZAINSTALOWANYCH W BRAMKACH NISKICH

Mechanizm BR2AL	Mechanizm ZA2AL	Mechanizm BR2AL-DA	Mechanizm ZA2AL-DA
			

PARAMETRY TECHNICZNE MECHANIZMÓW BR2AL / ZA2AL

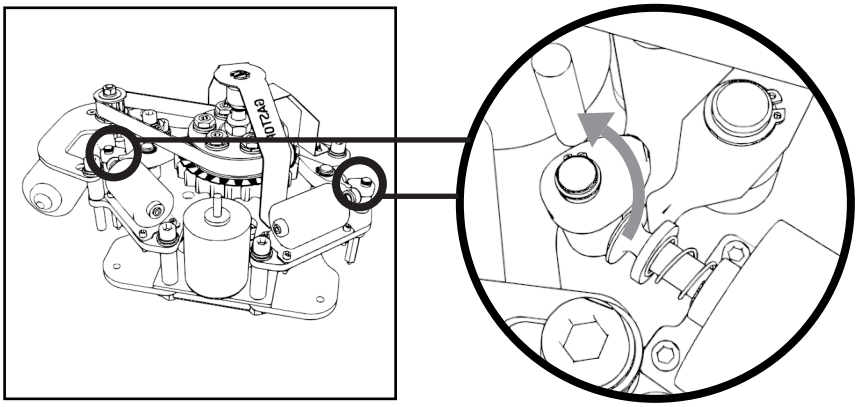
PARAMETR	BR2AL	ZA2AL
Funkcja - współpraca z zewnętrznym elektronicznym systemem kontroli dostępu	•	•
Funkcja - mechaniczna blokada ruchu osobowego dla wybranego kierunku ruchu	•	•
Funkcja - możliwość obsługi dwóch kierunków ruchu osobowego	•	•
Mechanizm przeznaczony do pracy ciągłej (przemysłowej)	•	•
Wspomaganie ruchu rotora (elektromechaniczne - silnik elektryczny)	•	•
Sterowanie - sterownik magtronic, zasilanie 24V	•	•
Elektroniczny układ pozycjonujący/pomiarowy (enkoder)	•	•
Podwójny system blokad	•	
Mechanizm zablokowany w przypadku zaniku napięcia	•	
Mechaniczne odblokowanie kierunku przejścia w przypadku braku zasilania	•	•
Blokada ruchu wstecznego	•	•
Układ mechanizmu przeznaczony do obsługi dwóch kierunków ruchu osobowego	•	•
Układ podgrzewania mechanizmu	•	

PARAMETRY TECHNICZNE MECHANIZMÓW

Parametry	T-BR2AL	N2-BR2AL	TM-BR2AL	F1-BR2AL	STI-BR2AL	STI2-BR2AL	T2-BR2AL	F1-ZA2AL	STI-ZA2AL	TS-ZA2AL	TM-ZA2AL	N2S-ZA2AL	TM2-ZA2AL	TM2S-ZA2AL	N2S-ZA2AL
Napięcie zasilania: ~24VDC	•	•	•	•	•			•	•	•	•	•			
Napięcie zasilania: (2x) ~24VDC						•	•						•	•	•
Maksymalny pobór prądu: 120 VA	•	•	•	•	•										
Maksymalny pobór prądu: 70 VA								•	•	•	•	•			
Maksymalny pobór prądu: (2x) 120 VA						•	•								
Maksymalny pobór prądu: (2x) 70 VA													•	•	•
Minimalny pobór prądu: 5 A	•	•	•	•	•										
Minimalny pobór prądu: 3 A								•	•	•	•	•			
Minimalny pobór prądu: (2x) 5 A						•	•								
Minimalny pobór prądu: (2x) 3 A													•	•	•

ZASADA DZIAŁANIA

Bramki są wyposażone w mechanizm sterowany elektronicznym układem procesorowym. Układ procesorowy po otrzymaniu sygnału z urządzenia zewnętrznego (np. czytnik kart, przełącznik/przycisk w formie sygnału 0V tzw. zwarcia (max 1 sek.)) oraz weryfikacji pozycji ramion przejmuje kontrolę nad blokowaniem i odblokowywaniem ruchu ramion. System pomiarowy pozycji rotora umożliwia płynną pracę i sprawne funkcjonowanie urządzenia. Elektroniczny układ procesorowy wysyła sygnał zwrotny informujący o dokonaniu obrotu rotora dla pojedynczego przejścia. Mechanizm urządzenia wyposażony jest w układ kontroli ruchu osobowego dla obu kierunków ruchu tzn. do urządzenia mogą być podłączone sterowniki dla każdego kierunku przejścia osobno. Urządzenie jest także wyposażone w mechanizm blokady ruchu rotora w przeciwnym do wybranego prez sterownik kierunku ruchu oraz wspomaganie ruchu rotora. Piktogramy diodowe wyświetlają stan zablokowania lub odblokowania mechanizmu rotora (zielona strzałka-mechanizm odblokowany i czerwony krzyżyk-mechanizm zablokowany.

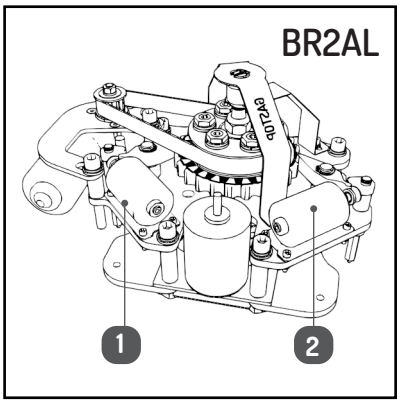


MECHANICZNE ODBLOWANIE MECHANIZMU W PRZYPADKU ZANIKU NAPIĘCIA (BR2AL)

W celu mechanicznego odblokowania mechanizmu dla wybranego kierunku należy przekręcić blokadę w zależności od wybranego kierunku.

OPCJA DODATKOWA – dotyczy mechanizmu BR2AL z zastosowaniem cewek rewersyjnych.

Cewka rewersyjna w przypadku braku zasilania urządzenia automatycznie odblokowuje mechanizm dla wybranego kierunku ruchu osobowego (cewka rewersyjna - wejściowa (wejście do strefy kontrolowanej lub cewka rewersyjna - wyjściowa (wyjście ze strefy kontrolowanej).

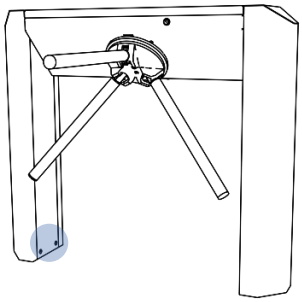
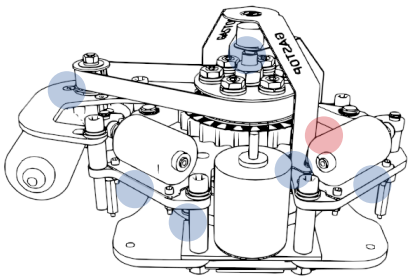
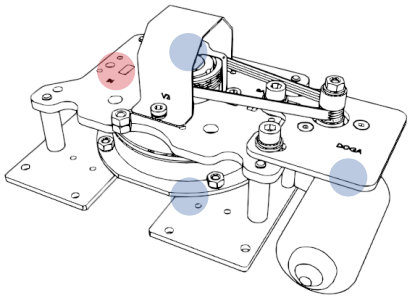


1. CEWKA LEWA

2. CEWKA PRAWA

UWAGA: W celu zdefiniowania kierunku wejścia i wyjścia należy przyjąć że wyjście przez bramkę odbywa się od strony strefy chronionej/kontrolowanej na obiekcie tj strony, po której powinna znajdować się osłona rewizyjna w dachu bramki.
UWAGA: Cewki rewersyjne mogą być zamontowane tylko podczas produkcji urządzenia (montaż wymaga dodtakowych uzgodnień podczas składania zamówienia).

OZNACZENIA NA URZĄDZENIACH

MIEJSCA OZNACZEŃ NA URZĄDZENIACH (PLOMBY GWARANCYJNE I NUMER SERYJNY)		
Konstrukcja	BR2AL	ZA2AL
		
Tabliczka Znamionowa (znak CE, oznaczenie serii urządzenia, napięcie znamionowe, temperatura pracy, rok produkcji, oznaczenie producenta).	Plomby gwarancyjne (kolor niebieski) i numer seryjny urządzenia (kolor czerwony).	

UWAGA: W celu zachowania gwarancji i rękojmi producenta urządzenia nie należy usuwać lub uszkadzać plomb gwarancyjnych oraz numerów seryjnych urządzenia. Usunięcie lub uszkodzenie plomb gwarancyjnych oraz numerów seryjnych skutkuje utratą gwarancji na urządzenie.

TRANSPORT

ŚRODEK TRANSPORTU

Urządzenia należy przewozić krytymi środkami transportu. W czasie przewożenia urządzenia powinny być zabezpieczone przed przesuwaniem oraz znajdować się w pozycji zgodnej ze znakami ostrzegawczymi lub w przypadku braku takich oznaczeń w pozycji pionowej. Przed przystąpieniem do transportowania urządzenia należy zamontować zabezpieczenia transportowe.

ZABEZPIECZENIA SIŁOWE

Zabezpieczenie siłowe powstaje przez przymocowanie ładunku do samochodu za pomocą pasów, lin itp. Wszystkie urządzenia należy mocować do samochodu ciężarowego ze wszystkich stron. Warunkiem bezpiecznego mocowania linami jest obecność odpowiednich punktów mocowania w środku transportu. Zalecane jest stosowanie tekstylnych pasów mocujących charakteryzujących się odpowiednią nośnością oraz uchwytami do zawieszania.

ZAGROŻENIA ZWIĄZANE Z TRANSPORTEM

Przy transportowaniu za pomocą wózka widłowego należy zwrócić uwagę na dopuszczalny udźwig i wymiary wideł. Do wykonywania prac powyżej wysokości ciała należy stosować narzędzia wspomagające pracę na wysokości, Nie wolno wykorzystywać części urządzenia do wspinania.

PAKOWANIE I ROZPAKOWANIE URZĄDZEŃ

Urządzenia na czas transportu są zabezpieczane opakowaniem foliowym W pojedynczym opakowaniu znajdują się jedna jednostka.
Poniżej w tabelce podano przybliżoną wagę opakowań wraz z podstawą i urządzeniami.

MODEL	T-BR2AL	N2-BR2AL	TM-BR2AL	F1-BR2AL	STI-BR2AL	STI2-BR2AL	T2-BR2AL	F1-ZA2AL	STI-ZA2AL	T-ZA2AL	TM-ZA2AL	N2-ZA2AL
MASA - [kg/lbs]	75/165	60/132	75/165	70/154	60/132	75/165	75/165	44/97	60/132	49/108	49/108	34/75

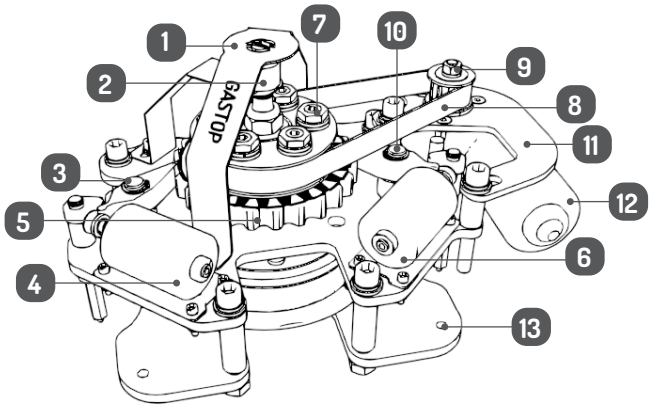
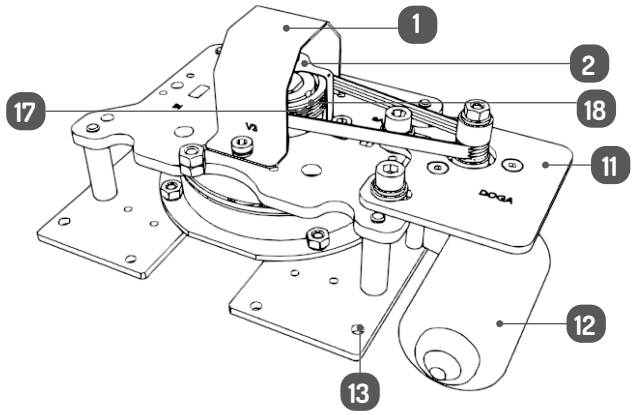
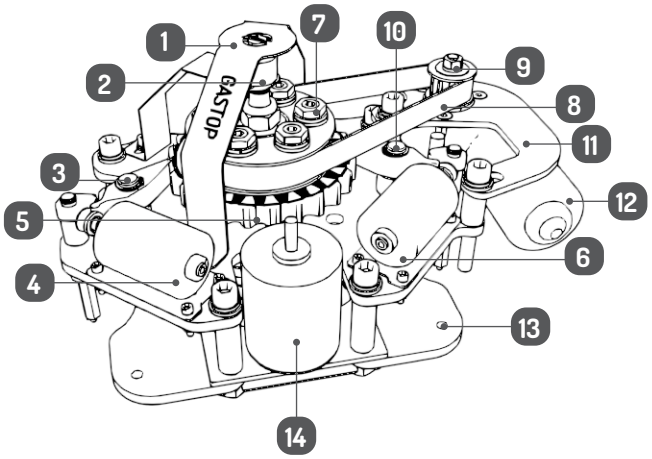
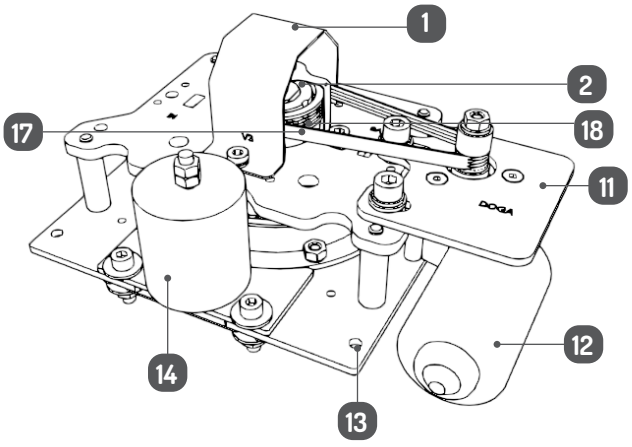
Postępowanie przy pakowaniu:

Elementy urządzenia należy pakować wyłącznie w pozycji stojącej pionowej. Należy chronić punkty styku z wózkiem widłowym lub innymi urządzeniami do podnoszenia przed uszkodzeniem. Należy przeprowadzić kontrolę kompletności.

Postępowanie przy usuwaniu opakowania:

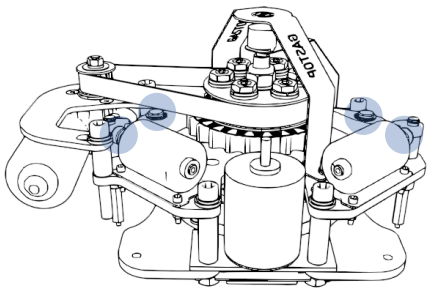
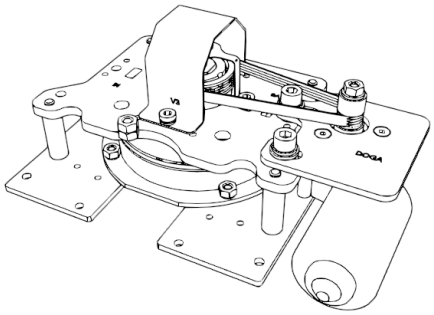
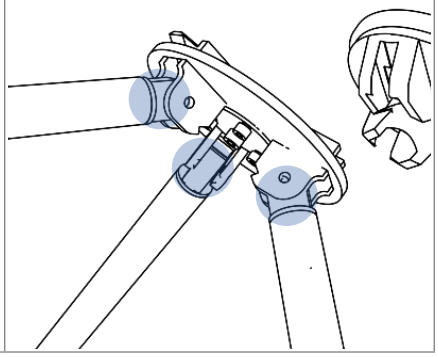
Należy zwrócić uwagę na to, aby wszystkie zabezpieczenia transportowe zostały usunięte. Sprawdzić urządzenie pod względem występowania uszkodzeń transportowych. Przeprowadzić kontrolę kompletności. W przypadku występowania uszkodzeń transportowych lub braku kompletności należy niezwłocznie powiadomić sprzedawcę i odpowiedzialnego spedytora. Do usuwania opakowania należy stosować odpowiednie narzędzia (np. nożyce lub noże). Opakowanie należy usunąć zgodnie z przepisami o ochronie środowiska.

OPIS SZCZEGÓŁOWY ELEMENTÓW ELEKTROMECHANIZMU BR2AL / ZA2AL

Mechanizm BR2AL	Mechanizm ZA2AL
	
Mechanizm BR2AL-DA	**Mechanizm ZA2AL-DA**
	

LP.	NAZWA	LP.	NAZWA
1.	Osłona czujnika pozycji ramion	**10.**	Zapadka blokująca ruch ramion dla drugiego kierunku przejścia
2.	Czujnik pozycji ramion	**11.**	Mocowanie silnika
3.	Zapadka blokująca ruch ramion dla pierwszego kierunku przejścia	**12.**	Silnik
4.	Cewka elektromagnetyczna zapadki dla pierwszego kierunku przejścia	**13.**	Otwór pod mocowanie mechanizmu
5.	Koło zapadkowe	**14.**	Cewka elektromagnetyczna mechanizmu opadania
6.	Cewka elektromagnetyczna zapadki dla drugiego kierunku przejścia	**15.**	Amortyzator
7.	Sprzęgło	**16.**	Mocowanie sterownika
8.	Pasek zębaty	**17.**	Pasek klinowy
9.	Koło zębate silnika	**18.**	Koło pasowe silnika

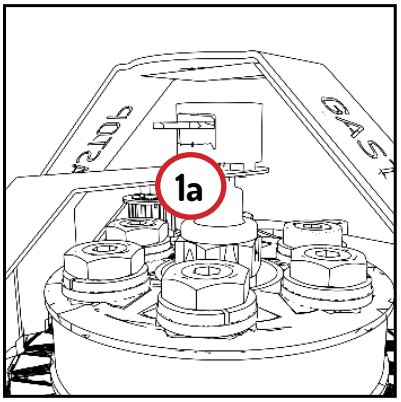
MIEJSCA OKRESOWEGO UZUPEŁNIENIA SMAROWANIA

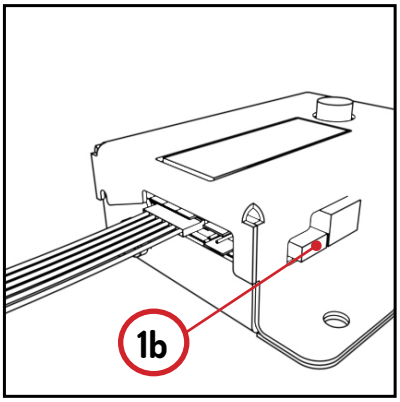
BR2AL	ZA2AL	Opadanie ramienia
		

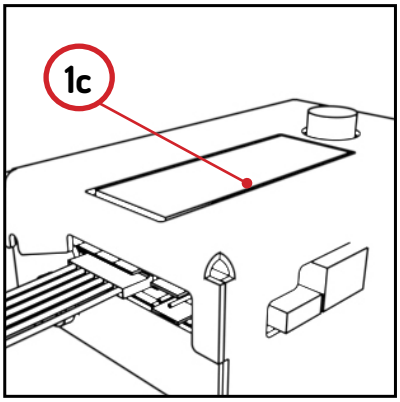
Rys. Miejsca okresowego uzupełnienia smarowania elektromechnizmu.
Częstotliwość smarowania oraz zalecane preparaty są określone w dziale **MAINTENANCE**.

ENKODER - METODA SPRAWDZENIA POPRAWNOŚCI DZIAŁANIA (BR2AL, ZA2AL)

1. Sprawdzić czy wtyczki przewodu łączącego enkoder **(1a)** i sterownik **(1b)** są prawidłowo osadzone, a także czy na interfejsie głównym sterownika **(1c)** jest wyświetlony komunikat (enc_error) co oznacza uszkodzony enkoder lub złe połączenie.
2. Przejść do menu „Parametry" w głównym menu interfejsu sterownika gdzie wyświetlana jest aktualna wartość pozycji odczytanej z enkodera. Aby sprawdzić poprawność działania należy kręcąc osią enkodera obserwować czy wartości odczytane zmieniają się w zakresie od 0-1023.

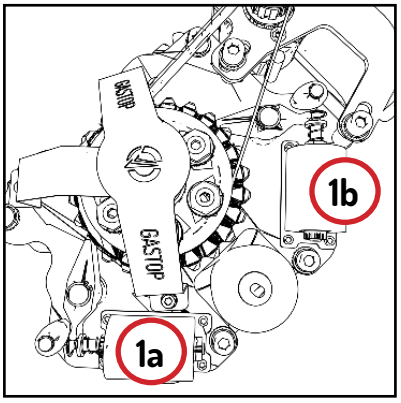


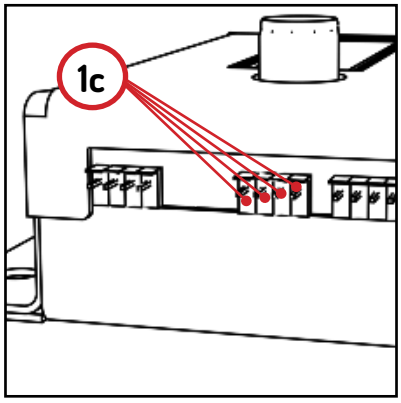


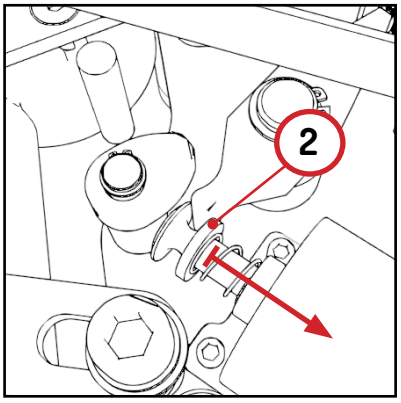


RYGLE ELEKTROMAGNETYCZNE - METODA SPRAWDZENIE POPRAWNOŚCI DZIAŁANIA (BR2AL)

1. Sprawdzić czy rygle elektromagnetyczne (1a, 1b) są wpięte do właściwych wyjść sterownika (1c)(czy nie są np. podłączone odwrotnie).
2. Sprawdzić manualnie przy odłączonym od urządzenia zasilaniu czy rdzeń cewki porusza się bez oporów, a wewnętrzna sprężyna w cewce samoczynnie wysuwa rdzeń z cewki.

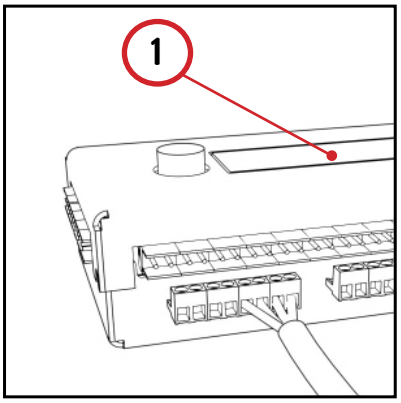


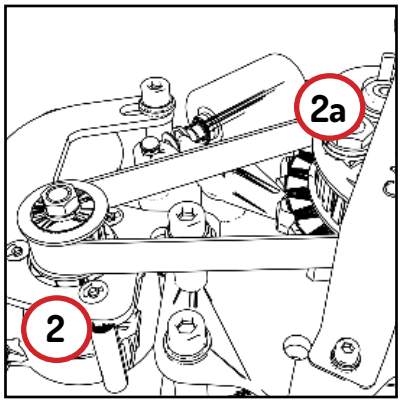


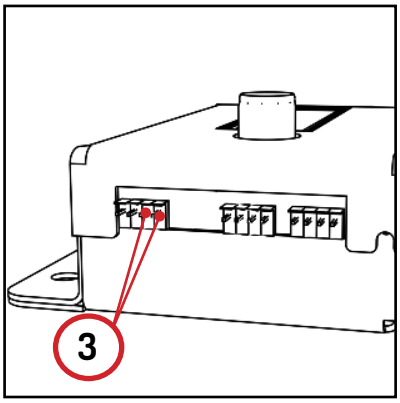


SILNIK - SPRAWDZENIE POPRAWNOŚCI DZIAŁANIA (BR2AL, ZA2AL)

1. Sprawdzić czy na ekranie sterownika wyświetlany jest komunikat „motor error" co może oznaczać brak prawidłowego połączenia sterownika z silnikiem.
2. Sprawdzić czy silnik podczas obrotu nie wydaje dźwięków świadczących o mechanicznym zniszczeniu wewnętrznej przekładni co może być rezultatem zbyt dużego napięcia paska klinowego lub skręcenia śrub mocujących (2a) powodując brak możliwości pracy sprzęgła.
3. Wykonać inspekcję przewodów silnika. W przypadku odwrotnego podłączenia przewodów silnika może wystąpić sytuacja w której silnik cały czas pracuje lub obraca się w przeciwnym kierunku. Może również występować częsta zmiana kierunku ruchu silnika.

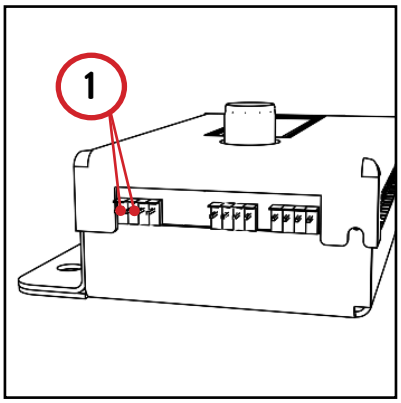


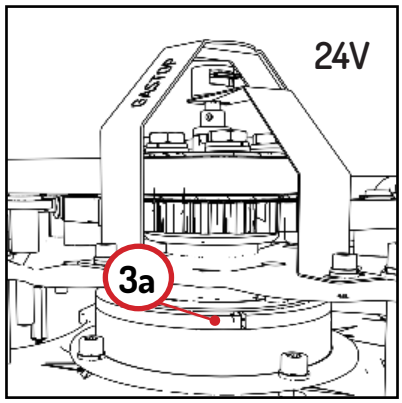


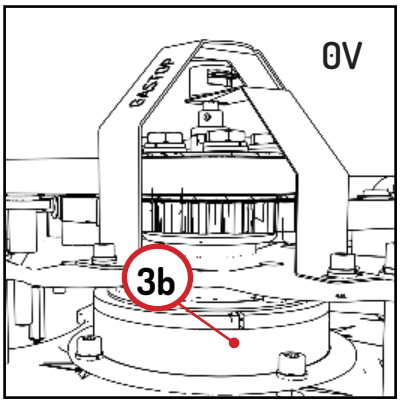


HAMULEC ELEKTROMAGNETYCZNY- METODA SPRAWDZENIA POPRAWNOŚCI DZIAŁANIA (BR2AL,ZA2AL)

1. Sprawdzić prawidłowość podłączenia hamulca do sterownika.
2. Sprawdzić omomierzem rezystancję hamulca elektromagnetycznego, która powinna wynosić powyżej 5 Ohm.
3. Sprawdzić czy po odłączeniu zasilania od urządzenia powstaje szczelina pomiędzy górnym i dolnym elementem hamulca (sprawdzać bez włączonej opcji „wolne wyjście" w menu interfejsu sterownika - „USTAWIENIA").

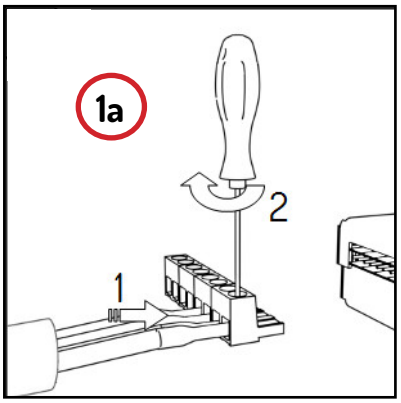


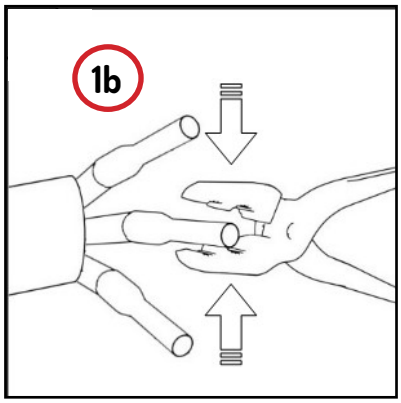


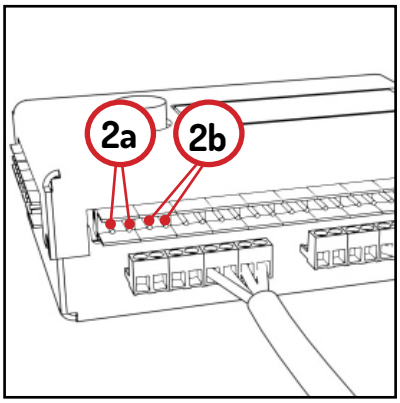


ZŁĄCZE SYGNAŁÓW ZEWNĘTRZNYCH (KOLOR ZIELONY) - METODA SPRAWDZENIA POPRAWNOŚCI PODŁĄCZEŃ (BR2AL, ZA2AL)

1. Sprawdzić czy podłączone przewody sygnałów zewnętrznych nie są uszkodzone i są prawidłowo osadzone w gniazdach (1a) oraz czy są wyposażone w zaciski zabezpieczające (1b) przeciw wyślizgnięciu się z gniazda.
2. Wyzwolić pojedynczą autoryzację poprzez zwarcie wejść 1 i 2 (2a) lub 3 i 4 (2b) w sterowniku (sprawdzać bez włączonej opcji „wolne wyjście" w menu interfejsu sterownika - „USTAWIENIA").

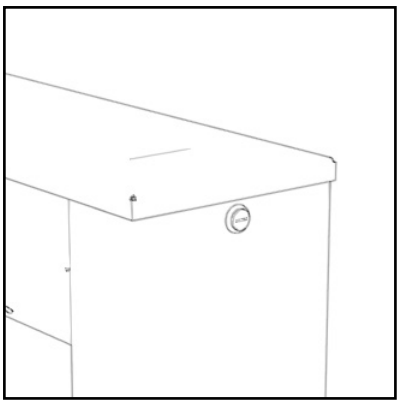


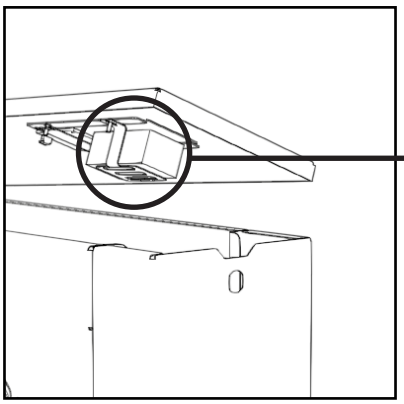


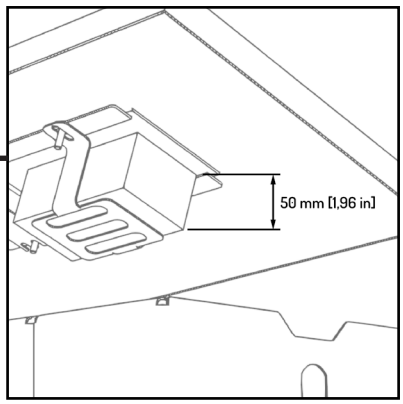


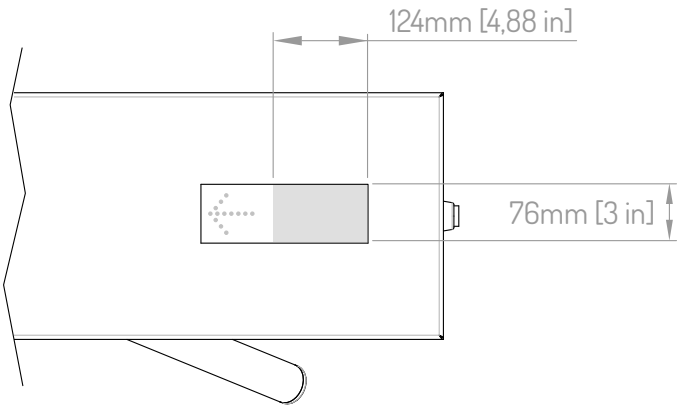
MONTAŻ CZYTNIKA KART POD POKRYWĄ URZĄDZENIA

Urządzenie posiada pod pokrywą miejsce dedykowane montażowi czytników kart.









Wymiary obszaru pod montaż czytnika nie dotyczą urządzenia STI-BR2AL oraz STI-ZA2AL.

FAQ – PYTANIA I ODPOWIEDZI

PYTANIE 1 (BR2AL, ZA2AL): Brak reakcji na zewnętrzne sygnały wyzwalające podawane na wejście sygnałów zewnętrznych – urządzenie po podaniu sygnałów wyzwalających nie sygnalizuje piktogramem możliwości przejścia i/lub silnik nie reaguje na pchnięcie rotora (brak wspomagania ruchu rotora).

Sprawdzić czy w sterowniku przepalił się bezpiecznik 5A. Jeżeli bezpiecznik przepala się nawet po wypięciu wszystkich konektorów oprócz zasilania ze sterownika to należy wymienić sterownik (czynność do wykonania wyłącznie przez autoryzowanego serwisanta producenta).
Sprawdzić, czy sterownik jest podłączony do źródła zasilania (piktogramy diodowe powinny być włączone i wyświetlać symbole).
Sprawdzić czy podłączenia sygnałów zewnętrznych na złączu sygnałów zewnętrznych (zielone złącze) są wykonane prawidłowo i czy złącze zostało prawidłowo osadzone w gnieździe.
Sprawdzić poprawność działania i podłączenia silnika do sterownika.
Sprawdzić poprawność działania i podłączenia enkodera do sterownika.
Ustawić pozycję zero oraz dokonać kalibracji urządzenia.

PYTANIE 2a (BR2AL, ZA2AL): Nieustanny ruch ramion niezależnie od sygnałów wyzwalających – po podłączeniu zasilania rotor wykonuje ruch obrotowy ze stałą prędkości lub zmienia bez przyczyny kierunek ruchu.

Sprawdzić poprawność działania i podłączenia silnika do sterownika.
Sprawdzić poprawność działania i podłączenia enkodera do sterownika.
Uszkodzenie tranzystora sterującego silnikiem – W przypadku wystąpienia zwarcia przewodów sterujących silnikiem może dojść do uszkodzenia tranzystora elektroniki. W takim wypadku konieczna jest wymiana elektroniki.

PYTANIE 2b (BR2AL, ZA2AL): Po podaniu napięcia na urządzenie rotor kręci się cały czas bez zatrzymywania w jednym kierunku.

Sprawdzić poprawność działania i podłączenia enkodera do sterownika.

PYTANIE 2c (BR2AL, ZA2AL): Po podaniu napięcia na urządzenie bez podania sygnału otwarcia/odblokowania rotor urządzenia kręci się cały czas samowolnie i równocześnie „przygasają" piktogramy.

Prawdopodobna przyczyna - zbyt wysokie napięcie podawane na urządzenie. W celu zdiagnozowania tej przyczyny należy odłączyć piktogramy. Po odłączeniu piktogramów urządzenie powinno pracować prawidłowo. W celu usunięcia przyczyny należy dostosować napięcie zasilania urządzenia do parametrów zasilania określonych w dokumentacji techniczno-ruchowej urządzenia.

PYTANIE 3 (BR2AL, ZA2AL): Drgania cewek lub niewłaściwe zachowanie – Cewki ryglujące naprzemiennie opadają i podnoszą się z dużą częstotliwością.

Sprawdzić w menu interfejsu sterownika poprawność konfiguracji rodzaju cewki – W przypadku montażu w mechanizmie urządzenia cewek rewersyjnych należy sprawdzić czy zostały one ustawione w menu wyświetlacza sterownika.
Sprawdzić poprawność podłączenia i działania rygli elektromagnetycznych.
Sprawdzić poprawność ustawienia pozycji zero – niepoprawne ustawienie pozycji zero może powodować stały kontakt rygla z kołem zapadkowym co spowoduje propagację drgań. Sytuacja występuje głównie w połączeniu z zastosowaniem cewek rewersyjnych.

PYTANIE 4 (BR2AL, ZA2AL): Po wysłaniu sygnału wyzwalającego z systemu zewnętrznego (złącze skręcane ARK - zielone wtyczki) sygnały wyzwalające pozwalają na przejście więcej niż jednej osoby (wykonanie kilku cykli przejścia na podstawie jednego sygnału) lub np. umożliwiają ruch rotora w kierunku przeciwnym.

Sprawdzić złącze skręcane ARK (zielone wtyczki).
Sprawdzić konfigurację sygnałów wejściowych 1-4. Jeśli problem występuje na wejściach 1-2 lub 1-4 może to oznaczać, że ich funkcja została skonfigurowana np. na blokadę lub wolne przejście. Instrukcja zmiany funkcji wejść znajduje się w

dokumentacji techniczno-ruchowej.
Sprawdzić poprawność działania i podłączenia silnika do sterownika.
Sprawdzić poprawność działania i podłączenia enkodera do sterownika.
Sprawdzić manualnie przy odłączonym od urządzenia zasilaniu czy rdzeń cewki porusza się bez oporów, a wewnętrzna sprężyna w cewce samoczynnie wysuwa rdzeń z cewki.

PYTANIE 5 (BR2AL, ZA2AL): Niepoprawna praca rotora, szarpanie, za szybko, za wolno, przelatywanie pozycji zero.

Nieustawiona pozycja „zero" oraz nieprzeprowadzona kalibracja – w przypadku przeprogramowania lub wymiany sterownika należy ponownie dokonać ustawienia pozycji „zero" i kalibracji silnika. Opis tego procesu znajduje się w dokumentacji techniczno-ruchowej w dziale opisującym działanie sterownika urządzenia. Po dokonaniu kalibracji można dostosować prędkość ruchu rotora odpowiednim parametrem w menu elektroniki.

PYTANIE 6 (BR2AL, ZA2AL): Sygnały zwrotne nie są wysyłane, są za krótkie lub wysłanie następuje w nieodpowiednim momencie.

Sprawdzić złącze sygnałów zewnętrznych (zielone wtyczki).
Sprawdzić poprawność konfiguracji sygnałów zwrotnych na interfejsie sterownika. Sterownik Magtronic pozwala na wybranie momentu wysyłania sygnału zwrotnego. Może on sygnalizować potwierdzenie otrzymania sygnału wyzwalającego, rozpoczęcie ruchu rotora albo zakończenie ruchu rotora. Skonfigurowany może zostać także czas trwania sygnału zwrotnego. Opis ustawienia tej funkcji znajduje się w dokumentacji techniczno-ruchowej - dział „sterownik".

PYTANIE 7 (BR2AL, ZA2AL): Drgania hamulca elektromagnetycznego – Chwilę po uruchomieniu hamulca elektromagnetycznego zaczyna generować on głośne słyszalne drgania.

Niepoprawny montaż tarczy hamulca elektromagnetycznego – zbyt duża odległość tarczy zwory od elektromagnesu lub nierównoległe ułożenie tych elementów względem siebie może skutkować powstawaniem drgań po obniżeniu napięcia. Należy zadbać o odpowiednie położenie tarczy zwory oraz elektromagnesu. Czynność może być wykonana wyłącznie przez autoryzowanego serwisanta producenta.

PYTANIE 8 (BR2AL, ZA2AL): Brak reakcji na podawanie sygnałów – Po podaniu sygnałów przejście nie otwiera się (nieodblokowuje się) i/lub piktogram nie sygnalizuje możliwości przejścia.

Sprawdzić złącze skręcane ARK (zielone wtyczki).
Sprawdzić konfigurację w interfejsie sterownika bramki. Niepoprawność funkcjonowania bramki może być spowodowana np. ustawieniem w tryb pracy „blokada" gdzie bramka nie będzie reagowało na sygnały wyzwalające.

PYTANIE 9 (BR2AL): Po wysłaniu sygnału zewnętrznego bramka odblokowuje się we właściwym kierunku i po przejściu osoby rotor/ramię nie wraca do pozycji zerowej stoi w miejscu i słychać pracujący silnik.

Sprawdzić prawidłowe naciągnięcie paska zębatego w mechanizmie lub dokonać regulacji siły sprzęgła (czynności mogą być wykonywane wyłącznie przez autoryzowanego serwisanta producenta).

PYTANIE 10 (BR2AL, ZA2AL): Bramka działa cały czas bez przerwy i regularnie zmienia kierunek działania.

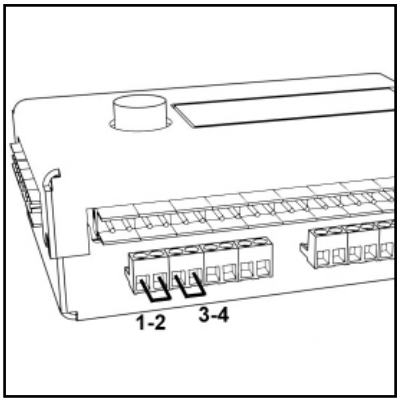
Wyłączyć „tryb testowy" w menu głównym sterownika.

PYTANIE 11 (BR2AL, ZA2AL): Pomimo sprawdzenia i nie znalezienia usterki w mechanizmie i sterowniku urządzenie nadal wykazuje nieprawidłowe działanie np. samoczynnie i sporadycznie wzbudza się do działania, sporadycznie się zatrzymuje.

1. Sprawdzić czy do urządzenia dochodzi właściwe napięcie.
2. Sprawdzić czy urządzenia nie są podłączone do zasilania na fazie, która charakteryzuje się dużymi zakłóceniami (np. Na tej samej fazie pracują urządzenia z silnikami trójfazowymi, falownikami (np. windy, schody ruchome, szlabany).
3. Sprawdzić czy w pobliżu urządzenia nie są zainstalowane różnego rodzaju anteny, które mogą generować pole

elektromagnetyczne.

4. Sprawdzić czy nie występują opory w ruchu obrotowym rotora/ ramion urządzenia spowodowane np. brakiem smarowania łożysk.



PYTANIE 12 (BR2AL, ZA2AL): Po podłączeniu zasilania do bramki przepala się bezpiecznik.

Przy wyłączonym zasilaniu należy wypiąć wszystkie złącza ze sterownika i po włączeniu zasilania na sterownik podpiąć kolejno złącza. Przepalenie bezpiecznika wskazuje na uszkodzony element.

PYTANIE 13 (BR2AL, , ZA2AL): Po przyłożeniu karty lub chip-a do czytnika kontroli dostępu bramka się nie odblokowuje. Bramka jest podłączona do systemu kontroli dostępu.

W celu weryfikacji poprawności działania bramki należy wyzwolić odblokowanie bramki poprzez zwarcie wejść 1-2 lub 3-4 na sterowniku. Prawidłowe odblokowanie bramki wskazuje na problem istniejący poza urządzeniem.

Copyright © 2025 Gastop Production Sp. z o.o.