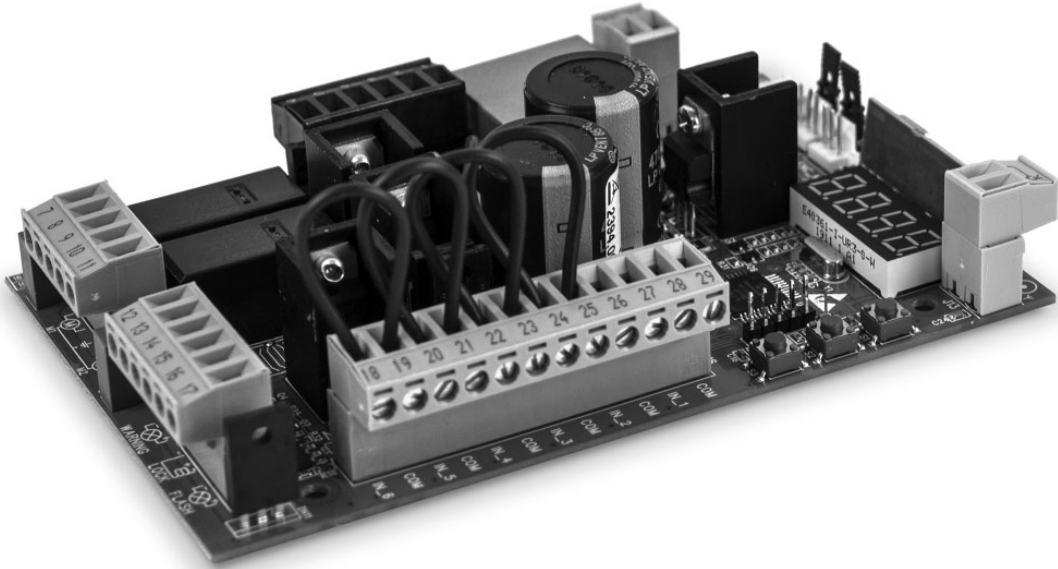


# NET24N

**DEA**<sup>®</sup>  
move as you like



**Programlanabilir kontrol paneli**  
*Kullanım talimatları ve uyarılar*



178002 Rev. 14 (30-11-2023)

**DEA SYSTEM TÜRKİYE**



## UYARI ÖZETİ

UYARI! ÖNEMLİ GÜVENLİK TALİMATLARI. YANLIŞ KURULUM İNSANLARA, HAYVANLARA VEYA NESNELERE ZARAR VEREBİLECEĞİNİ ÜRÜN BİRLİKTE VERİLEN TÜM UYARI VE TALİMATLARI DİKKATLİCE OKUYUN VE UYUN. UYARILAR VE TALİMATLAR GÜVENLİK KURULUM, KULLANIM VE BAKIM KONUSUNDA ÖNEMLİ BİLGİLER VERİR. TALİMATLARI TEKNİK DOKÜMAN TASYONLARI BİRLİKTE VE İLERİDE BAŞVURMAK ÜZERESAKLAYIN. ■ **UYARI** Çocukları cihazla oynamasına izin vermeyin. Cihaz, 8 yaşından küçük olmayan çocuklar, fiziksel, zihinsel veya duysal bozukluğu az olan kişiler veya genel olarak deneyimi olmayan veya her halükarda cihazın gözetim altında kullanılması veya kullanıcıların gerekli deneyimi olmayan kişiler tarafından kullanılabilir. Cihazın güvenli kullanımına ilişkin uygun eğitimi almış ve kullanımına ilişkin tehlikelerin farkında olan kişiler. ■ **UYARI** Sabit kurulum komutu (düğmeler vb.), yerden en az 150 cm yüksekliğe, çocukların erişemeyeceği bir yere yerleştirilmelidir. Çocukları cihazla, sabit komutlarla veya sistemin radyo kontrolleriyle oynamasına izin vermeyin. ■ **UYARI** Ürünü üretici tarafından öngörülmemiş anormal koşullarda kullanılması tehlikeli durumlara neden olabilir; bu talimatlarda belirtilen koşulları karşılayın. ■ **UYARI** DEA SYSTEM, tüm otomasyon sistemini oluşturan tüm malzeme ve cihazların seçimi, konumlandırılması ve kurulumunun 2006/42/CE (Makineler Direktifi), 2014/53/UE (RED) Avrupa Direktiflerine uygun olması gerektiğini tüm kullanıcılara hatırlatır. Direktiflerin uygun bir güvenlik seviyesi sağlamak amacıyla, yerel düzenlemelere uymanın yanı sıra, tüm diğer Avrupa ülkelerinde de yukarıda belirtilen Direktiflere uyulması tavsiye edilir. ■ **UYARI** Cihazı hiçbir durumda patlayıcı bir atmosferde veya aşındırıcı olabilecek veya ürün parçalarına zarar verebilecek alanlarda kullanmayın. Montaj yerindeki sıcaklıkların ürün etiketinde belirtilen sıcaklıklara uygun olup olmadığını kontrol edin. ■ **UYARI** "ACİL STOP" çalışırken otomasyonun kullanıldığı alanda kimsenin bulunmadığından emin olun. ■ **UYARI** Güç sisteminin yukarı akışında aşırı gerilim kategorisi III koşulları olması durumunda bağlantının tamamen kesilmesini sağlayan bir şalterin veya çok kutuplu manyeto-termal devre kesicinin mevcut olup olmadığını kontrol edin. ■ **UYARI** Uygun düzeyde bir elektrik güvenliği sağlamak için, 230V güç kaynağı kablolarını her zaman alçak gerilim kablolarından (motor güç kaynağı, kontroller, elektrikli kilitler, anten ve yardımcı devre güç kaynağı) ayrı tutun (açıkta en az 4 mm veya yalıtım boyunca 1 mm) ve ikincisini terminal panolarının yanına uygun kelepçelerle sabitleyin. ■ **UYARI** Elektrik kablosu hasar görmüşse, herhangi bir riski önlemek için üretici veya teknik destek servisi veya her durumda benzer niteliklere sahip bir kişi tarafından değiştirilmelidir.

■ **UYARI** Sistemin herhangi bir bölümündeki tüm kurulum, bakım, temizlik veya onarım işlemleri, yalnızca kalifiye personel tarafından, güç kaynağı bağlantısı kesilmiş halde ve kurulumun yapıldığı ülkede yürürlükte olan elektrik standartlarına ve yönetmeliklere tam olarak uygun şekilde yapılmalıdır. Kullanıcı tarafından yapılması planlanan temizlik ve bakım, gözetimsiz çocuklar tarafından yapılmamalıdır. ■ **UYARI** DEA SYSTEM tarafından belirtilmeyen yedek parçaların kullanılması ve/veya hatalı yeniden montaj, insanlar, hayvanlar ve mallar için risk oluşturabilir ve ayrıca ürüne zarar verebilir. Bu nedenle her zaman sadece DEA SYSTEM tarafından belirtilen parçaları kullanın ve tüm montaj talimatlarına titizlikle uyun. ■ **UYARI** Kapanma yoğunluğunun değiştirilmesi tehlikeli durumlara yol açabilir. Bu nedenle, kalifiye personel yalnızca kapatma kuvvetini artırmalıdır. Ayarlama sonrasında kuvvet darbe ölçüm cihazı ile mevzuat sınır değerlerine uygunluğu tespit edilmelidir. Engel algılamanın hassasiyeti kapağa göre kademeli olarak ayarlanabilir (programlama talimatlarına bakın). Ezilme önleyici cihazın çalışması her manuel ayardan sonra kontrol edilmelidir. Kuvvetin manuel olarak değiştirilmesi yalnızca kalifiye personel tarafından EN 12453'e göre ölçüm testi yapılarak yapılabilir. Kuvvet ayarında yapılan değişiklikler makine kılavuzunda belgelenmelidir. ■ **UYARI** Dahili engel algılamanın EN12453 gerekliliklerine uygunluğu yalnızca kodlayıcılarla donatılmış motorlarla birlikte kullanıldığında garanti edilir. ■ **UYARI** Darbe kuvvetlerinin sınırlarına uygunluk için kullanılan tüm harici güvenlik cihazları EN12978 standardına uygun olmalıdır. ■ **UYARI** Atık elektrikli ve elektronik ekipmanlara (WEEE) ilişkin AB Direktifi 2012/19/EG'ye uygun olarak bu elektrikli ürün, kentsel karışık atık olarak işlem görmemelidir. Lütfen ürünü imha edin ve uygun bir yerel belediye geri dönüşümü için koleksiyona götürün.

**KURULUM KILAVUZUNDA AÇIKÇA BELİRTİLMİYEN HER ŞEYE İZİN VERİLMEZ. OPERATÖRÜN DOĞRU ÇALIŞMASI YALNIZCA RAPORLANAN VERİLERE UYULDUĞUNDA SAĞLANIR. ŞİRKET, BU KILAVUZDA YER ALAN TALİMATLARA UYULMAMASINDAN KAYNAKLANAN ZARARLARDAN SORUMLULUK KABUL ETMEZ. ŞİRKET, ÜRÜNÜN TEMEL ÖZELLİKLERİNİ ETKİLEMEYEN, BU BELGEYİ GÜNCELLEMeye GEREK OLMADAN ÜRÜNÜ TEKNİK, YAPISAL VE TİCARİ OLARAK İYİLEŞTİRMEK İÇİN HERHANGİ BİR ZAMANDA UYGUN GÖRÜLEN DEĞİŞİKLİKLERİ YAPMA HAKKINI SAKLI TUTAR.**

# NET24N




## 24V motorlar için evrensel kontrol paneli Çalıştırma talimatları ve uyarılar

### İçerik

<b>1</b>	Ürün Açıklaması	<b>25</b>	<b>7</b>	Tetik Girişlerinin Açıklaması	<b>36</b>
<b>2</b>	Teknik Bilgiler	<b>25</b>	<b>8</b>	Ekranda gösterilen mesajlar	<b>37</b>
<b>3</b>	Elektrik Bağlantıları	<b>26</b>	<b>9</b>	Detaylı parametre listesi	<b>38</b>
<b>4</b>	Konfigürasyonlar	<b>28</b>	<b>10</b>	Kurulum Testi	<b>44</b>
<b>5</b>	Standart Programlama	<b>29</b>	<b>11</b>	Ürünün İmha Edilmesi	<b>44</b>
<b>6</b>	Gelişmiş Programlama	<b>33</b>			

### SEMBOLLER

Bu kılavuzda aşağıdaki semboller potansiyel tehlikeleri belirtmek için kullanılmıştır.

	Önemli güvenlik uyarısı. Bu talimatlara uyulmaması ciddi yaralanmalara veya maddi hasara yol açabilir. Bunun yapılmaması ürünün arızalanmasına neden olabilir ve tehlikeli bir durum yaratabilir.
	Önemli güvenlik uyarısı. Canlı parçalarla temas ölüm veya ciddi yaralanmayla sonuçlanabilir.
	Ürünün kurulumu, programlanması veya devreye alınmasıyla ilgili önemli bilgiler !

## 1 ÜRÜN AÇIKLAMASI

NET24N, DEA System 1 veya 2 adet 24V motor otomasyonları için enkoderli veya enkodersiz evrensel bir kontrol panelidir. Bu kontrol kartının başlıca özelliği, giriş ve çıkışların herhangi bir ihtiyaca göre kolayca yapılandırılabilmesidir, bu da her türlü otomasyona uyum sağlamayı garanti eder. Bu nedenle, kurulumu kolaydır ve gereksiz tüm fonksiyonları kapatmak mümkündür.

## 2 TEKNİK VERİLER

<b>Güç kaynağı (V)</b>	230 - 240 V ~ (50/60 Hz)	
<b>Nominal güç transformatörü (VA)</b>	Bağlantı şemasına bakın	
<b>Sigorta F1 (A) (transformatör)</b>		
<b>Sigorta F2 (A) (pil girişi)</b>	Sigorta T 15A L 250V	
<b>Çıkışlar 24V motorların maksimum çıkış akımı (A)</b>	2 x 7A (veya 1 x 10A)	
	Uyarı: Mutlak anlamda, her bir çıkış için maksimum akım, tek motor kullanıldığında 10A'yı, 2 motor kullanıldığında 7A'yı <b>aşmamalıdır</b> .	
<b>Yardımcı güç kaynağı çıkışı</b>	24V ===	(24V_AUX + 24V_ST = maks 200mA)
<b>Güvenlik cihazları için stabilize güç kaynağı çıkışı</b>	24V ===	
<b>"Uyarı" çıkışı</b>	24V === max 15W	
<b>Elektrikli kilit çıkışı</b>	max 1 art. 110 or 24V ===maksimum 5W yapılandırılabilir çıkış	
<b>Yanıp sönen ışık çıkışı</b>	24V === max 15W	
<b>Çalışma sıcaklığı aralığı (°C)</b>	-20+50 °C	
<b>Alıcı frekansı</b>	433,92 MHz	
<b>Kumandaların kodlama türü</b>	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch - DART	
<b>Kaydedilen maksimum uzaktan kumanda sayısı</b>	100	

### 3 ELEKTRİK BAĞLANTISI



**! Elektrik çarpması nedeniyle yaralanma ve maddi hasar tehlikesi !**  
**! Yanlış kurulum nedeniyle arıza tehlikesi !**



**Bağlantı şemasındaki talimatları takip ederek bağlantıları yapın.**

**UYARI** Yeterli elektrik güvenliği için tüm kabloların çift izolasyona sahip olması gerekir. Ekstra düşük voltaj kablolarını, plastik kanallar içine yerleştirerek ve kablo kanalının yakınında uygun kelepçelerle sabitleyerek, bunları düşük voltaj kablolarından (230V ~) açıkça ayrı tuttuğunuzdan emin olun (havada en az 4 mm veya ek yalıtım yoluyla 1 mm).



**UYARI** Cihazlara bağlantı için minimum 3x1,5mm<sup>2</sup> kesitli ve akımın gerektirdiği tipte çok kutuplu kablo kullanın. Motorları bağlamak için minimum kesiti 1,5 mm<sup>2</sup> olan ve geçerli yönetmeliklerin gerektirdiği türde kablo kullanın. Örneğin, kablo dışarıdaysa (dış mekanda), en az H05RN-F'ye denk olmalıdır, içerideyse (kanalda ise) en az H05VV-F'ye denk olmalıdır.

**UYARI** Terminallerin hemen dibindeki tüm kablolar soyulmalı ve kılıfları çıkarılmalıdır. Fazlalıkların daha sonra giderilebilmesi için kabloları biraz daha uzun tutun.

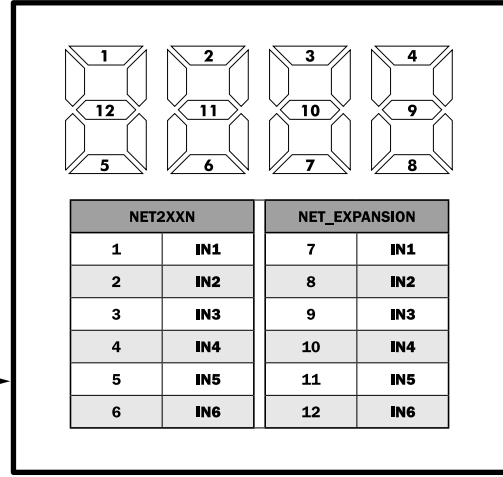
**UYARI** Topraklama kablosunun uzunluğunu aktif kabloların uzunluğundan daha uzun tutmaya dikkat ederek uygun terminale bağlayın; böylece kablunun sabitleme yuvasından çıkması durumunda ilk önce aktif iletkenler sökülür.

**UYARI** Kodlayıcıyı kontrol panosuna bağlarken yalnızca özel 3x0,22mm<sup>2</sup> kablo kullanın.

#### NET24N KARTI TERMİNAL TABLOSU

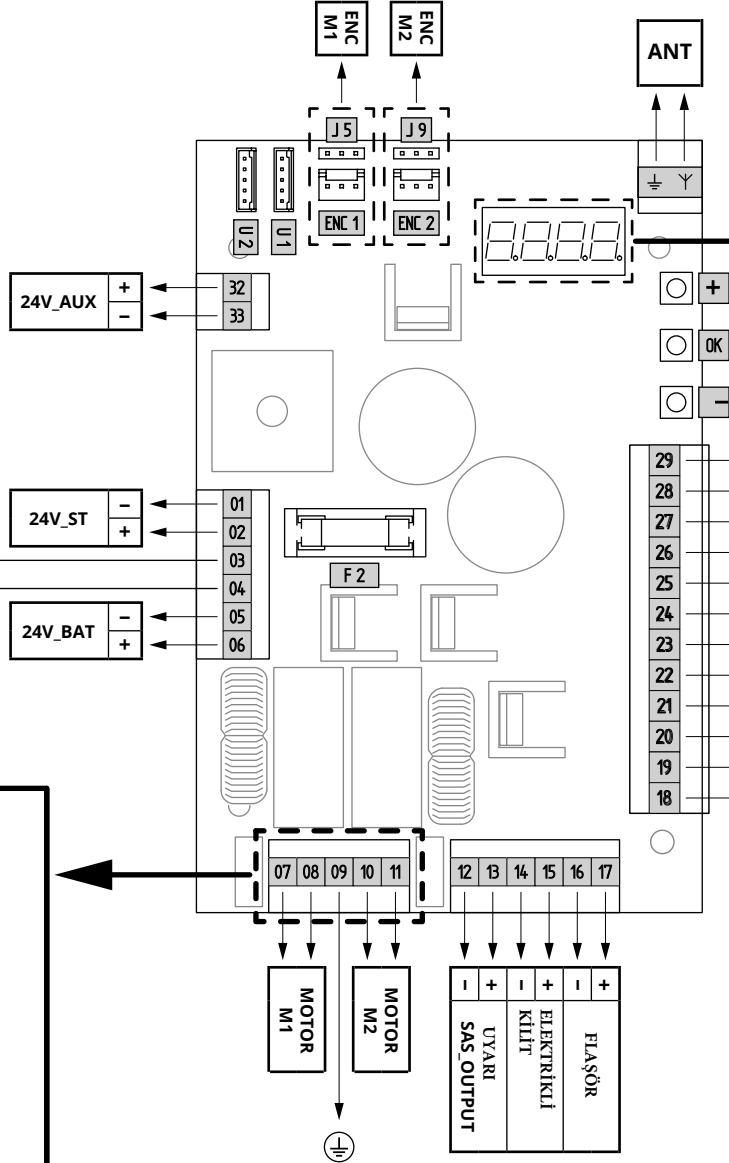
3 - 4		22 V ~ trafo güç kaynağı girişi	
5 - 6		24 V === pil güç kaynağı veya fotovoltaik akümülatör Güneş Enerjisi girişi (kutup işaretlerine dikkat edin).	
7 - 8		Motor Çıkışı 1: 24V maks 7A (yalnızca 1 motor varsa maks. 10A)	
9		Motorların metalik parçalarının şase topraklama bağlantısı	
10 - 11		Motor Çıkışı 2: 24V maks 7A (varsa)	
12 - 13		24 V açık kapı sabit uyarı lambası (P052=0 ise), yanıp sönen (P052=1 ise) veya tavan lambası (P052>1 ise) için maksimum 15 W çıkış	
14	-	Elektrikli kilit için "BOOST" çıkışı, maksimum 1 x art. 110 (P062=0 ise), 24V darbe çıkışı, maksimum 5W (P062=1 ise), adım adım (P062=2 ise), kendinden kilitlemeli olmayan motorlar için elektro-fren çıkışı (P062=3 ise), çıkış harici olarak elektrikli kilit güç kaynağı röle (P062=4 ise), bariyerler için elektromıknatıs güç kaynağı çıkışı (eğer P062=5) veya geçici çıkış (P062>5 ise).	
15	+		
16 - 17		24 V === Flaşörlü ışık çıkışı maksimum 15W	
18	IN 6	<b>INPUT 6</b> Yapılandırılabilir Tetik Komutu (Seçilebilir değerler için P022'ye bakın)	<b>Eğer kurulum, standart dışı farklı komutlar veya eklemeler gerektiriyorsa, her bir girişi istenen komuta göre yapılandırabilirsiniz. Bölüme bakın "İleri Programlama".</b>
19	Com		
20	IN 5		
21	Com		
22	IN 4		
23	Com		
24	IN 3		
25	Com		
26	IN 2		
27	Com		
28	IN 1	<b>INPUT 1</b> Yapılandırılabilir Tetik Komutu (Seçilebilir değerler için P017'ye bakın)	
29	Com		
ANT	∇	Kumanda anteni sinyal girişi	
	⊕	Kumanda anteni toprak girişi	
32	+	24 V ===Yardımcı cihazlar için güç kaynağı çıkışı	<b>(24V_AUX + 24V_ST)</b> = max 200mA
33	-		
1	-		
2	+		
F1		Bağlantı şemasına bakın	
F2		Sigorta T 15A L 250V	
ENC_M1	M1 motor enkoder girişi	Enkoder seçimi köprüsü (J5=M1 - J9=M2)	
ENC_M2	M2 motor enkoder girişi	POZİSYON A  = Enkoderli motorlar (P029=0 ayarlamayı unutma) "	
		POZİSYON B  = Enkodersiz motorlar (P029=1 ayarlamayı unutma)	
U 1		UART 1 NET-NODE ve MEMONET için eklenti modül girişi	
U 2		UART 2 NET-EXP için eklenti modül girişi	

## BAĞLANTI ŞEMASI



	TYPE 00	TYPE 01	TYPE 02	TYPE 03
29	COM	BAŞLAT (N.O.)	BAŞLAT (N.O.)	BAŞLAT (N.O.)
28	IN 1			
27	COM	YAYA (N.O.)	YAYA (N.O.)	FOTOSEL_1 (N.C.)
26	IN 2			
25	COM	SAFETY (N.C.)	SAFETY (N.C.)	NONE (N.O.)
24	IN 3			
23	COM	PHOTO_1 (N.C.)	PHOTO_1 (N.C.)	STOP (N.C.)
22	IN 4			
21	COM	FCA_1 (N.C.)	PHOTO_2 (N.C.)	NONE (N.O.)
20	IN 5			
19	COM	FCC_1 (N.C.)	STOP (N.C.)	NONE (N.O.)
18	IN 6			

- Sürgülü kapılar
- Kanatlı kapılar
- Seksiyonel kapılar
- Bariyerler



Sigorta F1	Trafo
T 1A L 250V	80 VA (230V/22V)
T 2A L 250V	120 VA (230V/22V)
T 2A L 250V	150 VA (230V/22V)
T 2A L 250V	250 VA (230V/22V)
T 3,15A L 250V *	

\* Yalnızca IBON BOX versiyonları veya >6m kol uzunluğuna sahip STOP/N bariyerleri için

Açıklama	Kablo	Uzunluk	
		(1m / 20m)	(20m / 50m)
24 V güç kaynağı	HAR EN50575 CPR 305/2011	3 x 1,5 mm <sup>2</sup>	3 x 2,5 mm <sup>2</sup>
230 V güç kaynağı		4 x 0,5 mm <sup>2</sup>	4 x 2,5 mm <sup>2</sup>
Uyarı ışığı		2 x 0,5 mm <sup>2</sup>	2 x 1,0 mm <sup>2</sup>
TX fotosel		2 x 0,5 mm <sup>2</sup>	2 x 1,0 mm <sup>2</sup>
RX fotosel		4 x 0,5 mm <sup>2</sup>	4 x 1,0 mm <sup>2</sup>
anahatlı seçici			3 x 0,5 mm <sup>2</sup>
Anten	RG58	max 20m	

Güç KAYNAĞI  
230-240V ~ 50/60Hz  
H05VV-F 3x0,75mm<sup>2</sup>

REV|REV\_BOOST | LI-VI\_BOOST | STOP|PASS motorlarında, M1 çıkışı ve M2 çıkışı paralel olarak bağlayın.

## 4 KONTROL PANELİNİN YAPILANDIRILMASI

Üniversal kontrol ünitesi NET24N, DEA SYSTEM tarafından motorize edilen kanatlı ve kayar kapılar, garaj kapıları ve bariyer türü kapıların yönetimi için kullanılabilir.

Her motor türüne maksimum uygunluğu sağlamak amacıyla kontrol panosu girişlerin, çıkışların ve parametrelerin optimum konfigürasyonu için yalnızca ilk turda gerçekleştirilen bir başlangıç prosedürü sağlar (bkz. şema **A**). Yapılandırdıktan sonra kontrol paneli, seçilen motor türüne "özel" modda çalışacaktır. İlk konfigürasyonu gerçekleştirdikten sonra, standart programlamayı yürütmek yeterlidir.

Sonraki çalıştırmalarda bile tüm ayarlar hafızada kalır (bkz. şema **B**).

Gerekirse, yapılandırılan motorun türü daha sonra şemaya göre ayarlanabilir. **C**

## KONTROL PANOSUNUN İLK ÇALIŞTIRILMASI

### İlk çalışma konfigürasyonu

**A** İlk kontrol paneli çalıştırması için aşağıdakileri yapın:

1. Gücü açın, ekranda sırasıyla "rES-" ve "TYPE" yazısı yanıp sönmeye görünür;
2. [OK] düğmesine basın ve ekranda "d000" görünene kadar 5 saniye basılı tutun;
3. [+] ve [-] tuşlarını kullanarak kurulum türüne (ör. d002) bağlı olarak istediğiniz konfigürasyonu seçin ve [OK] düğmesine basarak onaylayın; (Bu noktada seçim korunacak ve gelecekte her seferinde yeniden yüklenecektir.)
4. "TYPE", "-00-" işaretlerini ve ardından kapalı kapının sembolü "----" görüntülenir.

### Alternatif çalışma

**B** Zaten bir yapılandırmayı kaydettiyseniz aşağıdaki şekilde ilerleyin:

Gücü bağlayın, ekranda sırasıyla "rES-", "TYPE", "-00-" yazısı ve ardından kapalı kapı sembolü "----" görüntülenir.

### Mevcut konfigürasyonu değiştirin

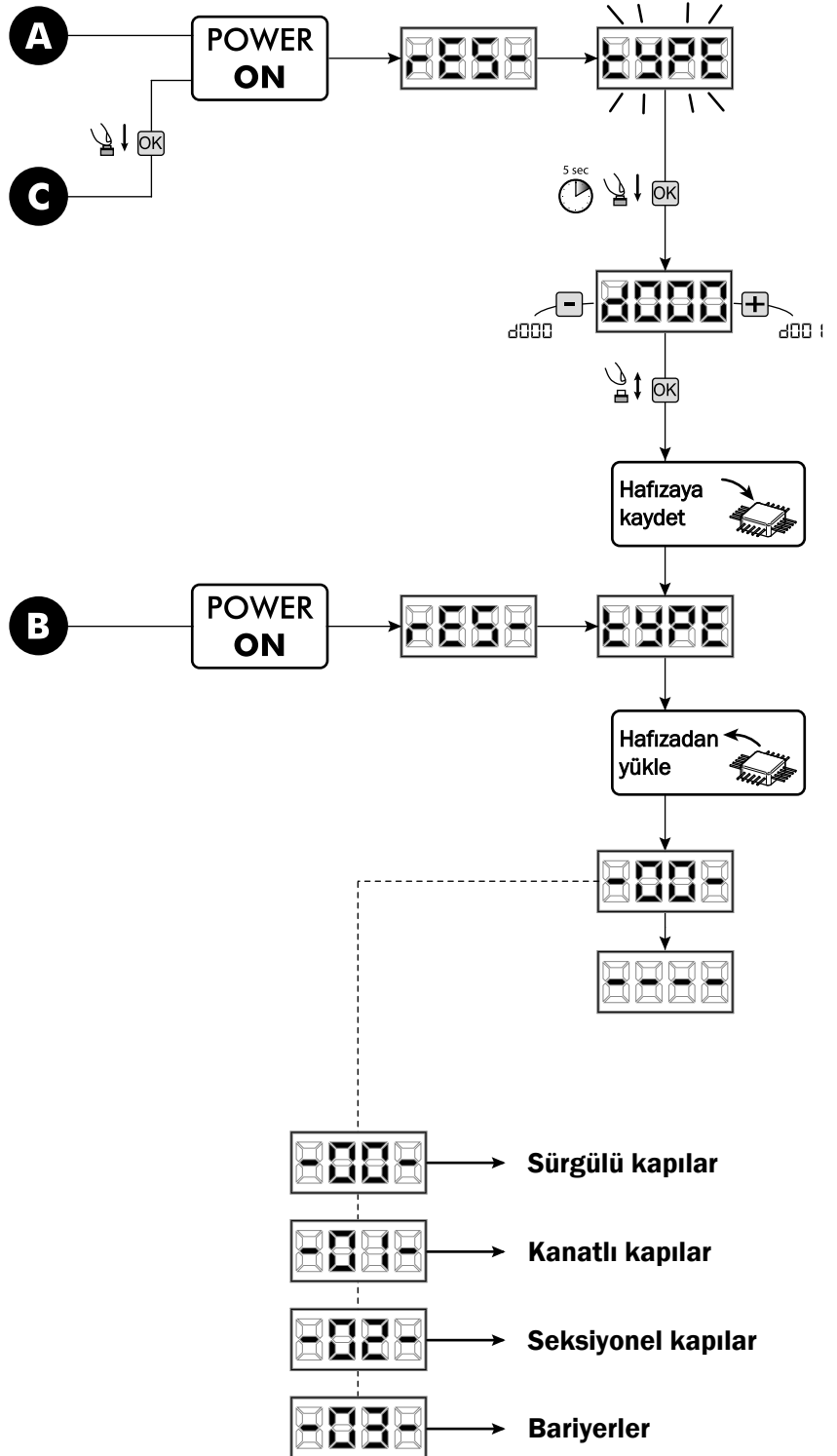
**C** Zaten bir konfigürasyonu kaydettiyseniz ve onu değiştirmek istiyorsanız aşağıdaki şekilde ilerleyin:

1. [OK] düğmesini basılı tutun ve gücü verin, ekranda sırasıyla "rES-" ve "TYPE" yazısı yanıp sönmeye görünür;
2. [OK] düğmesine basın ve ekranda "d000" (değer, kullanılan önceki konfigürasyonla eşleşecek şekilde değişir) görünene kadar 5 saniye basılı tutun;
3. [+] ve [-] tuşlarına basarak kurulum türüne (ör. d002) bağlı olarak istenen yeni konfigürasyonu seçin ve [OK] düğmesine basarak onaylayın;

**NOT:** Yeniden yapılandırma prosedürünü onaylamadan önce durdurmak, kontrol paneli aracılığıyla önceki yapılandırmayı değiştirmeden yüklemeye sebep olur.

**NOT:** Ancak, yeniden yapılandırma prosedürü tamamlanırsa, yeni yapılandırma öncekinin yerine geçecek ve gelecekte her defasında yüklenecektir.

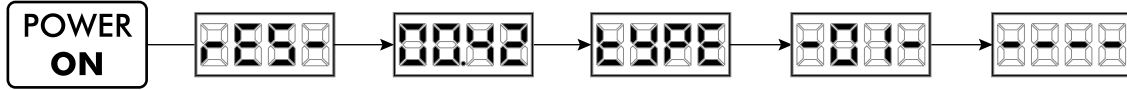
4. "TYPE", "-00-" işaretlerini ve ardından kapalı kapı sembolü "----" görüntülenir.



## 5 STANDART PROGRAMLAMA

### 1 Güç kaynağı

Açıldığında, ekranda sırasıyla "rES-", "00.42" (veya mevcut donanım yazılımı sürümü) "TYPE", "-01-" (veya seçilen Tip) ve ardından kapalı kapı sembolü "---" görüntülenir.



\* Kontrol panelli önceden programlanmışsa güç kesilirse veya kapatılırsa güç geri geldiğinde ve bir BAŞLAT komutu verildiğinde, konum sıfırlama prosedürü "rESP" gerçekleştirilir. (37. sayfadaki "ÇALIŞMA DURUMU MESAJLARI" tablosundaki "rESP" bölümüne bakın).

### 2 Veri Görüntüleme ve İşlem-Sayaç Durumu

1. Ekranda "P013" görünene kadar [+] ve [-] tuşlarıyla parametreler arasında gezinir;
2. [OK] düğmesine basarak parametreye erişin;
3. Ekranda "Veri Durumu" gösterilir (bunun doğru olup olmadığını kontrol edin):

□ AÇIK DEVRE    ■ KAPALI DEVRE

4. [OK] düğmesine tekrar basın;
5. Ekranda "Toplam Çalışma Sayacı" "tCYC" ve ardından "MULT" katsayısı belirir.

Tamamlanan işlem sayısını hesaplamak için iki değer çarpılması gerekir.

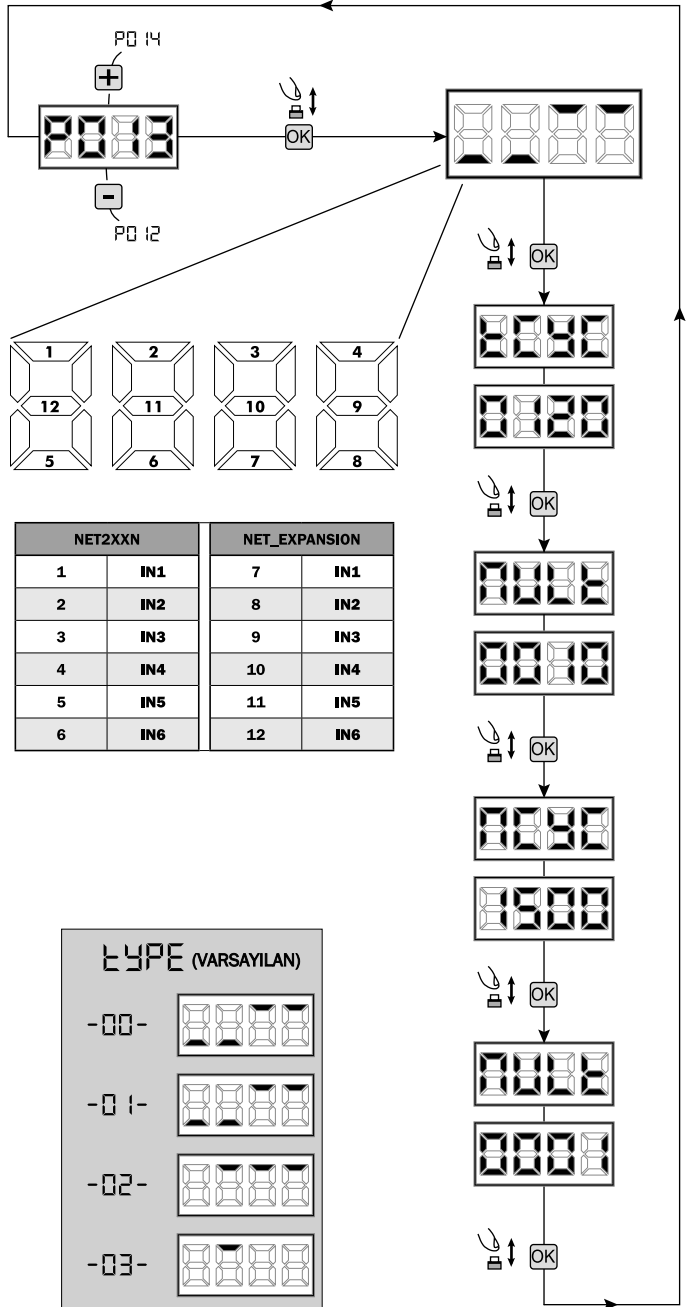
Yani: "tCYC" = 120x10 = 1200 işlem

6. [OK] düğmesine tekrar basın;
7. Ekranda "Toplam Bakım Sayacı" "MCYC" ve ardından "MULT" katsayısı belirir.

Bakım talebinden önce kalan işlem sayısını hesaplamak için iki değer çarpılması gerekir.

Yani: "MCYC" = 1500x1 = b1500x1 = Bakım talebinden önce tamamlanması gereken 1500 işlem

8. Parametrelerden çıkmak için tekrar [OK] tuşuna basın (ekranda tekrar P013 gösterilir).



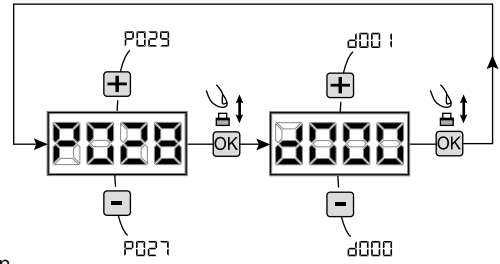


## ! ÖNEMLİ !

### 3 Motor Türünün Seçimi

1. P028'i görselleştirene kadar [+] ve [-] tuşlarıyla parametreleri kaydırın;
2. [OK] tuşuna basarak parametreye erişin;
3. [+] ve [-] tuşlarına basarak şunu ayarlayın:

TİP 00	TİP 01	TİP 02	TİP 03
<ul style="list-style-type: none"> <li>• 005 6/24N (BOOST)</li> <li>• 006 9/24N</li> <li>• 007 REV24</li> <li>• 008 REV24/M BOOST</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000 GEKO</li> <li>• 001 LOOK - MAC - STING</li> <li>• 002 GHOST 100 - GHOST 200</li> <li>• 003 502/24 - ANGLO</li> <li>• 004 502MT/24</li> <li>• 005 GEKO/X</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 003 902/24 - 905/24</li> <li>• 004 902R/24</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 003 PASS 24/N</li> <li>• 004 STOP 24/N</li> </ul>



**Uyarı:** DEA System dışındaki motor türlerini kullanıyorsanız, verimli çalışması için benzer özellikteki motor türüne göre parametreyi uygun değere ayarlayın.

4. [OK] tuşuna basarak seçiminizi onaylayın (ekran tekrar P028'e döner).

### 4 Enkoderli veya Enkodersiz Çalışma Seçimi

## ! ÖNEMLİ !

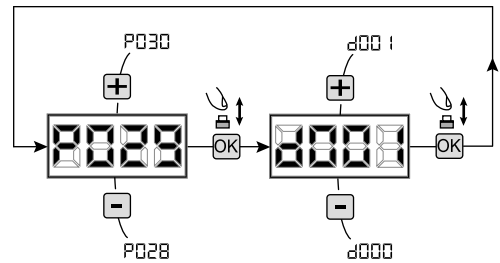
Uyarı: J5 ve J9 köprülerini doğru şekilde ayarlamayı unutmayın.

A	A Pozisyon: Enkoderli motorlar ( P029 = 0 ayarlamayı unutma.)
B	B Pozisyon: Enkoderli motorlar ( P029 = 1 ayarlamayı unutma.)

1. P029'u görene kadar [+] ve [-] tuşlarıyla parametreleri kaydırın;
2. [OK] tuşuna basarak parametreye erişin;
3. [+] ve [-] tuşlarına basarak şunu ayarlayın:

- d000=enkoderli motorlar için;
- d001=enkoderli olmayan motorlar için;

4. [OK] tuşuna basarak seçiminizi onaylayın (ekran tekrar P029'a döner).



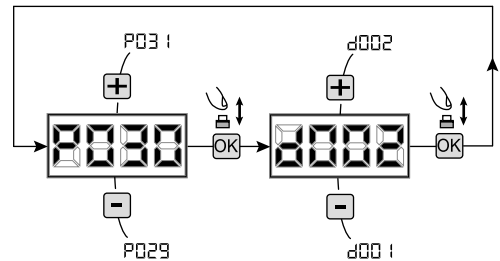
### 5 Tek ya da çift motor seçimi

1. P030'u görselleştirene kadar [+] ve [-] tuşlarıyla parametreleri aşağı kaydırın;

2. [OK] tuşuna basarak parametreye erişin;
3. [+] ve [-] tuşlarına basarak şunu ayarlayın:

- d001=tek motor çalışması için;
- d002=2 motor çalışması için;

4. [OK] tuşuna basarak seçiminizi onaylayın (ekran tekrar P030'a döner).

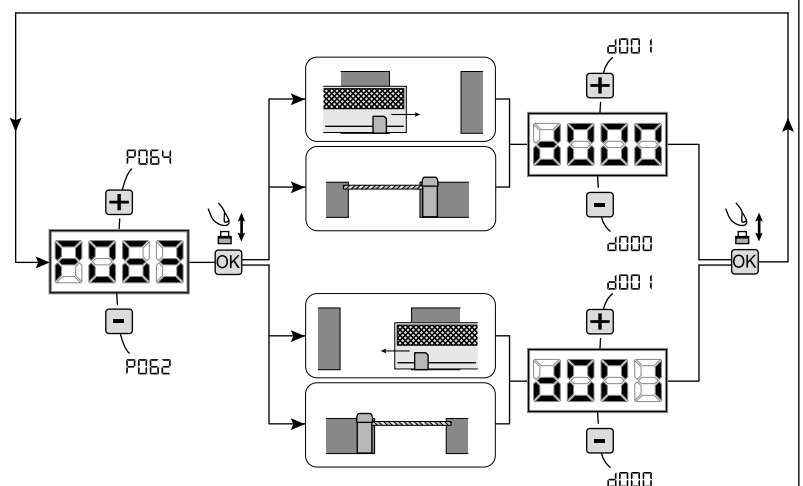


### 6 Hareket yönünün seçimi (yalnızca Tip 00 ve Tip 03)

1. P063'ü görene kadar [+] ve [-] tuşlarıyla parametreleri kaydırın;
  2. [OK] tuşuna basarak parametreye erişin;
  3. [+] ve [-] tuşlarına basarak şunu ayarlayın:
- d000=motor standart konumda;
  - d001=motor ters konumda;
4. [OK] tuşuna basarak seçiminizi onaylayın (ekran tekrar P063'e döner).

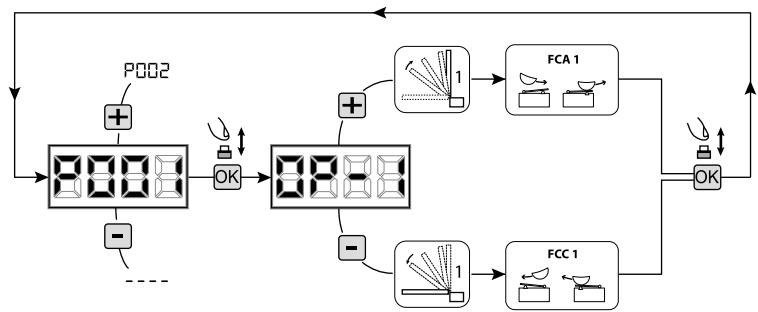
**Uyarı:** "Parametre otomatik olarak motor çıkışını açma/kapatma işlemini tersine çevirir."

**Uyarı:** "Bu parametreyi değiştirerek açma ve kapatma limit switchlerinin parametrelerini değiştirmeniz gerekecektir."



## 7 Kapı mesafesi nasıl ayarlanır

1. P001'i görene kadar parametreleri kaydırın;
2. [OK] tuşuna basarak onaylayın;
3. [+] (OPEN) ve [-] (CLOSE) tuşlarına basarak kapıyı açarak limit switch tetiklenecek pozisyonuna getirin. Aynı işlemi kapıyı kapatmak için tekrarlayın.
4. [OK] tuşuna basarak onaylayın (ekranda tekrar P001 görüntülenir).



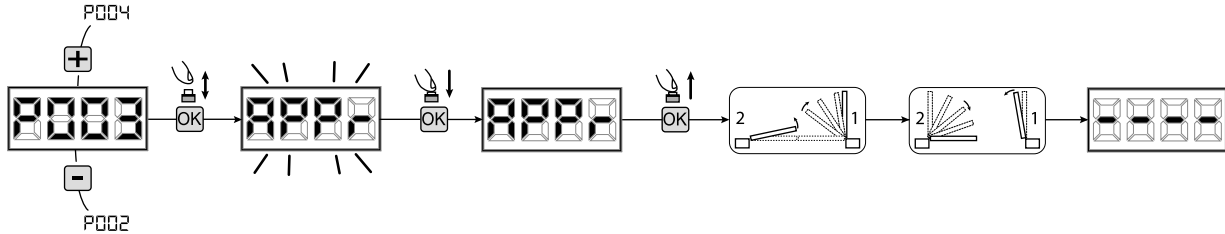
**UYARI: 2. motor mevcutsa, P002'yi kullanarak 7. adımı tekrarlayın.**

## 8 Kapı açıklığını motora tanıtmaya

1. P003'ü görene kadar [+] ve [-] tuşlarıyla parametreleri kaydırın;
2. [OK] tuşuna basarak parametreye erişin;
3. "APPr" yanıp söndüğünde [OK] tuşuna basmaya devam edin;
4. "APPr" yanıp sönmeyi bıraktığında [OK] tuşunu bırakın; Öğrenme prosedürü motor 1'in açılmasıyla başlar. (kapanmaya başlarsa güç kaynağının bağlantısını kesin, motor kablolarını ters çevirin ve işlemi tekrarlayın);
5. Kapının (veya 2 motor kullanılması durumunda kapıların) açık konumda ve ardından kapalı konumda durmasını bekleyin.

Opsiyonel: Açılıştaki durma noktalarını önceden belirlemek istiyorsanız, manuel olarak "Başlat" düğmesine bir tetik vererek (veya kontrol panelinde "OK" tuşuna basarak) müdahale edebilirsiniz

6. İşlem sona erdiğinde ekranda "----" görüntülenir.

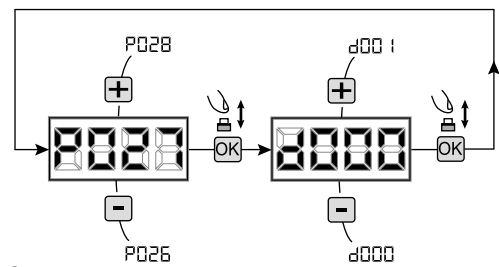


**UYARI** (yalnızca Tip 01 ve Tip 03) Öğrenme işlemini gerçekleştirdikten sonra, tam bir döngü (açma/kapama) çalıştırın ve ardından manuel serbest bırakma kolunu kontrol ederek düzgün çalıştığından emin olun. Eğer "zor" ise P057'nin değerini 1 veya daha fazla artırın.

## 9 Kumandaların öğrenilmesi

### 9.1 Kumanda kodlama türü seçimi

1. P027'yi görene kadar [+] ve [-] tuşlarıyla parametreleri kaydırın;
2. [OK] tuşuna basarak onaylayın;
3. [+] ve [-] tuşlarını kullanarak verici tipini seçin:
  - d000=Sabit değişken kod (önerilen); (fix code)
  - d001=Tamamen değişken kod; (rolling code)
  - d002=Dip switch;
  - d003=DART;
4. [OK] tuşuna basarak onaylayın (ekranda tekrar P027 görüntülenir).



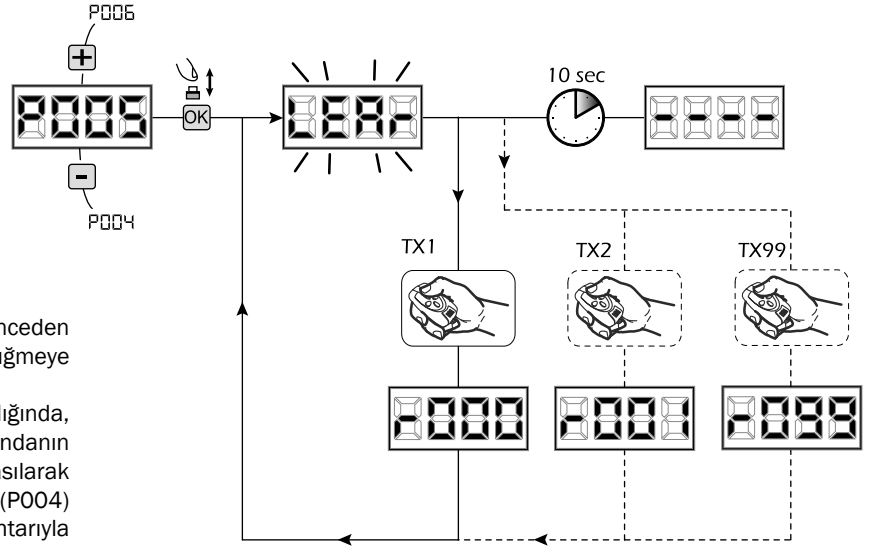
Uyarı: Kodlama türünü değiştirmeniz gerekiyorsa ve yalnızca farklı kodlamaya sahip başka uzaktan kumandalar hafızaya alınmışsa, yeni kodlamayı ayarladıktan SONRA kumanda hafızasını (P004) silmeniz gerekir.

## 9.2 Kumanda Kaydetme

1. P005'i görene kadar [+] ve [-] tuşlarıyla parametreleri kaydırın;
2. [OK] tuşuna basarak onaylayın;
3. "LEAr" sembolü görüldüğünde kumandanın herhangi bir tuşuna basın;
4. Ekranda hafızaya alınan kumandanın numarası ve ardından "LEAr" görüntülenir;
5. Bu prosedürü 3. adımdan itibaren tekrarlayarak gerekli tüm kumandaları kaydedebilirsiniz;
6. Menüden çıkmadan önce 10 saniye bekleyin, ekranda "----" görüntülenir.

**Uyarı:** Değişken kodlu uzaktan kumandalarda, önceden öğrenilen bir uzaktan kumanda üzerindeki gizli düğmeye basılarak alıcı öğrenme moduna geçirilebilir.

**Uyarı:** Kişiselleştirilmiş kumandalar kullanıldığında, P005'e girdikten sonra ilk kişiselleştirilmiş kumandanın öğrenilmesi yalnızca gizli düğmesine basılarak mümkündür. Daha sonra, hafıza sıfırlaması (P004) yapılmadığı sürece, yalnızca aynı şifreleme anahtarıyla kişiselleştirilmiş vericiler (olağan prosedür yoluyla) hafızaya alınabilir.

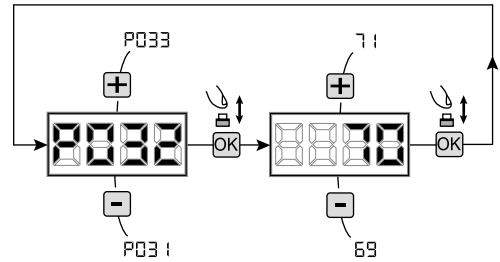


## 10 Çalışma parametrelerinin ayarlanması

Çalışma parametrelerini değiştirmeniz gerekiyorsa (kuvvet, hız, zamanlama vesaire..):

1. İsteddiğiniz parametreyi görene kadar parametreleri kaydırın (örn. P032);
2. [OK] tuşuna basarak onaylayın;
3. [+] ve [-] tuşlarına basarak istediğiniz değeri ayarlayın;
4. [OK] tuşuna basarak onaylayın (ekranda önceden seçilen parametreler gösterilir)

**"Çalıştırma Parametrelerinin" tam listesi için sayfadaki tabloya bakın. 38.**



## 11 Programlama tamamlandı

**UYARI** Programlama prosedürünün sonunda, "----" sembolü görünene kadar [+] ve [-] düğmelerini kullanın, motor artık yeni manevralara yeniden hazırdır. Bu menü dışında iken motor tetik almaz ve kapı manevraları gerçekleşmez.

Herhangi bir "Gelişmiş Programlama" işlemini gerçekleştirmek için (uzaktan kumandaların iptal edilmesi, konfigürasyon girişleri vb.), bkz. sayfa 33.

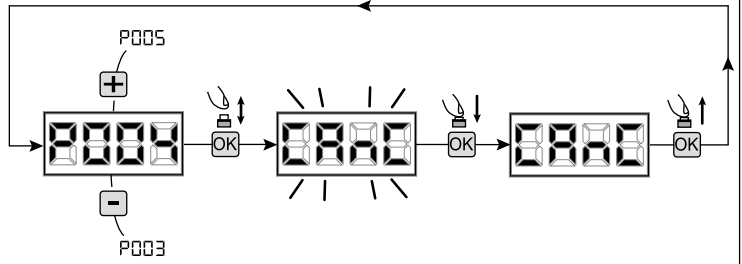
## 6 GELİŞMİŞ PROGRAMLAMA

Uzaktan bellek yönetimi ve kontrol girişlerinin gelişmiş yapılandırmasıyla ilgili bazı ek programlama prosedürleri burada verilmiştir.

### 1 Hafızaya alınan kumandaların silinmesi

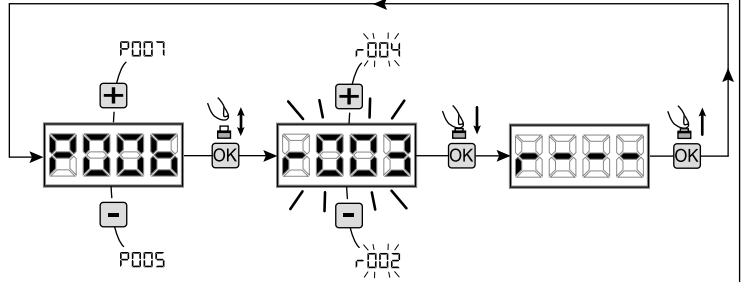
#### 1.1 Tüm kumandaların silinmesi

1. P004'ü görene kadar parametreleri kaydırın;
2. [OK] tuşuna basarak onaylayın;
3. "CANc" yanıp sönerken birkaç saniye [OK] tuşuna basın;
4. "CANc" yazısının yanıp sönmeye durmaz [OK] tuşunu bırakın;
5. Hafızaya alınan tüm kumandalar silinmiştir (ekranda tekrar P004 gösterilir).



#### 1.2 Sadece istenilen kumandanın seçilip silinmesi

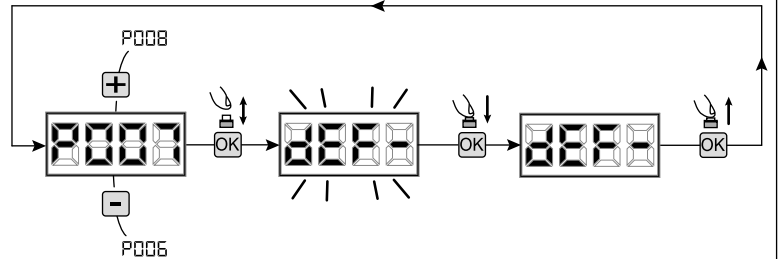
1. P006'yı görene kadar parametreleri kaydırın;
2. [OK] tuşuna basarak onaylayın;
3. [+] ve [-] tuşlarına basarak silmek istediğiniz kumandayı seçin (örn. r003);
4. "r003" yanıp söndüğünde, [OK] tuşuna birkaç saniye basarak silme işlemini onaylayın;
5. "r ---" görüldüğünde [OK] tuşunu bırakın;
6. Seçilen kumanda silinir (ekranda tekrar P006 gösterilir).



### 2 Varsayılan parametreleri sıfırlama

#### 2.1 Çalışma parametrelerinin sıfırlanması

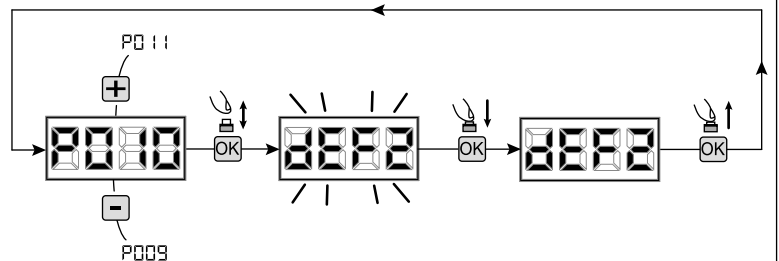
1. Ekranda P007 görünene kadar [+] ve [-] düğmeleriyle parametreler arasında gezin;
2. [OK] tuşuna basarak onaylayın;
3. "dEF1" yanıp söndüğünde, birkaç saniye boyunca [OK] tuşuna basın;
4. "dEF1" in yanıp sönmeye durmaz [OK] tuşunu bırakın; Şu anda kullanımda olan konfigürasyon için P016'dan P022'ye ve P076'dan P098'e kadar olan parametreler dışındaki tüm parametreler sıfırlanır;
5. İşlem sonunda ekran P007'ye döner.



**Uyarı:** Varsayılan parametreleri geri yükledikten sonra, kontrol panelini yeniden programlamanız ve tüm çalışma parametrelerini ayarlamanız gerekir; özellikle motor yapılandırma parametrelerini doğru şekilde ayarlamayı unutmayın. (P028 - P029 - P030).

#### 2.2 "Giriş/Çıkış" parametrelerinin sıfırlanması (INPUT/OUTPUT)

1. Ekranda P010 görünene kadar [+] ve [-] düğmeleriyle parametreler arasında gezin;
2. [OK] tuşuna basarak onaylayın;
3. "dEF2" yanıp söndüğünde, birkaç saniye boyunca [OK] tuşuna basın;
4. "dEF2" nin yanıp sönmeye durmaz [OK] tuşunu bırakın; Yalnızca P016'dan P022'ye ve P076'dan P098'e kadar olan parametreler halihazırda kullanımda olan konfigürasyon için sıfırlanır;
5. İşlemin sonunda ekran P010'a döner.

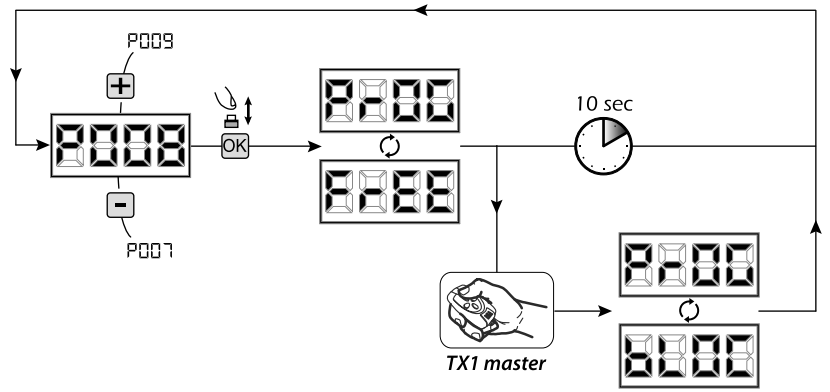


### 3 Programlamaya erişimi Kilitleme-Kilidi Açma

"Dip-switch" uzaktan kumanda kullanarak (zaten belleğe alınan uzaktan kumanda türünden bağımsız olarak), kontrol panelinin programlamasına erişimi kilitlemek veya kilidini açmak, müdahaleyi önlemek mümkündür. Uzaktan kumanda ayarı, kontrol kartı tarafından doğrulanan kilit açma kodudur.

#### 3.1 Programlamaya erişimi kilitleme

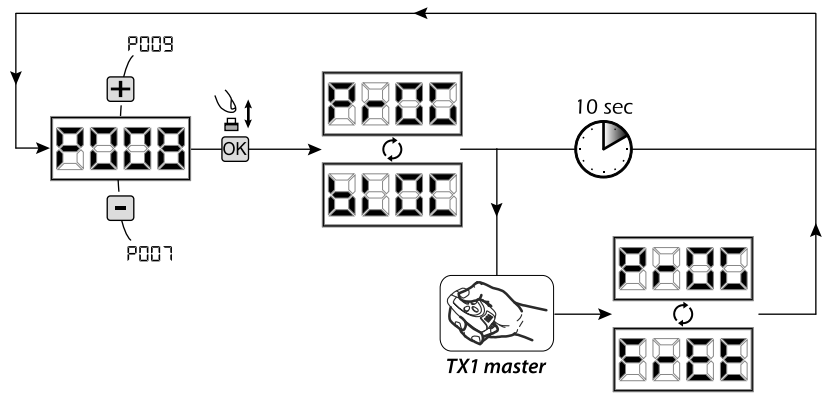
1. Ekranda "P008" görünene kadar [+] ve [-] düğmeleriyle parametreler arasında gezinin;
2. [OK] tuşuna basarak parametreye erişin;
3. Kontrol panosunun blok kodunun iletimini beklediğini belirtmek için ekranda dönüşümlü olarak "PrOG/FrEE" yazısı görüntülenir;
4. 10 saniye içinde "TX Master" üzerindeki CH1'e basın, parametreler listesine dönmeye önce ekranda "PrOG/bLOC" görüntülenir;
5. Programlamaya erişim kilitlidir.



**UYARI** Programlama kilitleme/kilidi açma, DEAIstaller uygulaması kullanılarak Akıllı Telefon aracılığıyla da ayarlanabilir. Bu durumda, yalnızca APP aracılığıyla açılabilen 6 haneli bir kurulumcu kodu ayarlanır.(000000 varsayılan)

#### 3.2 Programlamaya erişimin kilidini açma

1. Ekranda "P008" görünene kadar [+] ve [-] düğmeleriyle parametreler arasında gezinin;
2. [OK] tuşuna basarak parametreye erişin;
3. Ekranda dönüşümlü olarak "PrOG/bLOC" yazısı görüntülenir; bu, kontrol panosunun kilit açma kodunun iletilmesini beklediğini gösterir;
4. 10 saniye içinde. "TX Master"ın CH1 tuşuna basın, parametreler listesine dönmeye önce ekranda "PrOG/FrEE" görüntülenir;
5. Programlamaya erişimin kilidi açılır.



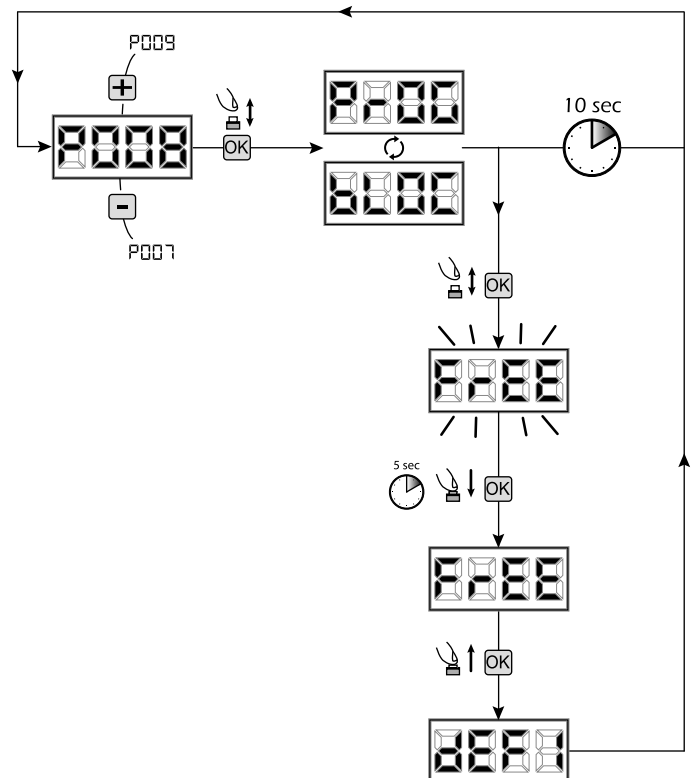
#### 3.3 Programlamaya ve genel sıfırlamaya erişimin kilidini açma

**UYARI! Bu prosedür, saklanan tüm ayarların kaybolmasına sebep olur.**

Bu prosedür, kilit açma kodunu bilmeye gerek kalmadan kontrol panelinin kilidinin açılmasına olanak tanır.

Bu işlemin ardından, kontrol panelini yeniden programlamanız ve tüm çalışma parametrelerini ayarlamanız gerekir; özellikle parametrelerin konfigürasyonunu (P028 - P029 - P030 - motor konfigürasyonu) doğru şekilde ayarlamayı unutmayın. Kurulumun standartlara uygunluğunu sağlamak için darbe kuvvetlerinin ölçümünü de tekrarlamanız gerekecektir.

1. [+] ve [-] düğmelerini kullanarak parametreleri görene kadar kaydırın, ekran "P008" gösterene kadar devam edin;
2. [OK] düğmesine basarak parametreye erişin;
3. Ekran sırasıyla "PrOG/bLOC" yazısını gösterir;
4. [OK] düğmesine basın, ekran yanıp sönen "FrEE" yazısını gösterir;
5. Düğmeye tekrar basın ve 5 saniye boyunca basılı tutun (önce bırakılırsa, işlem sona erer): Ekran sabit "FrEE" yazısını ve ardından "dEF1" yazısını gösterir, ardından parametre listesine geri döner;
6. Programlamaya erişim kilidi açılmıştır.



## 4 Veri belleğinin indirilmesi/yüklenmesi

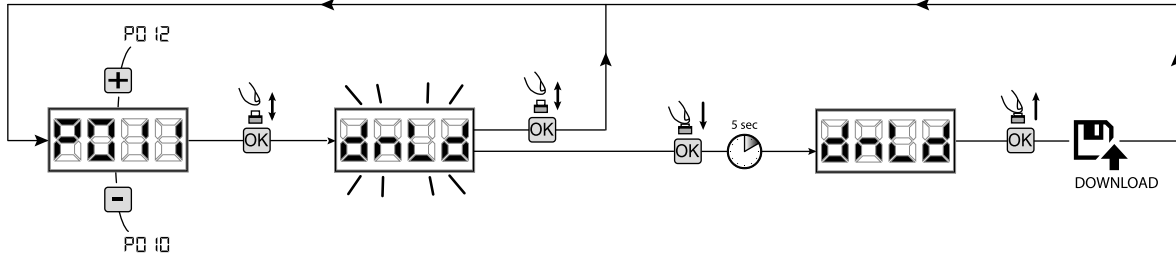
### 4.1 Verilerin harici bir bellek ünitesine indirilmesi (DOWNLOAD)

1. PO11'i görselleştirene kadar [+] ve [-] tuşlarıyla parametreleri kaydırın;
2. [OK] tuşuna basın, ekranda "dnLd" kelimesi yanıp söner; görüntülenir;
3. Tekrar [OK] tuşuna basın ve 5 saniye boyunca basmaya devam edin (bu süreden önce bırakırsanız prosedür durdurulur);
4. "dnLd" kelimesinin yanıp sönmeye durur durmaz [OK] tuşunu bırakın;

Tüm kontrol paneli konfigürasyonları (TİP, parametreler, uzaktan kumandalar, motor stroku, vb.) harici bellek ünitesine kaydedilir;

**Uyarı: Harici bellekte herhangi bir veri varsa, belleğe indirme işlemi sırasında bunların üzerine yazılacaktır.**

5. İşlem sonunda ekran PO11'e döner.

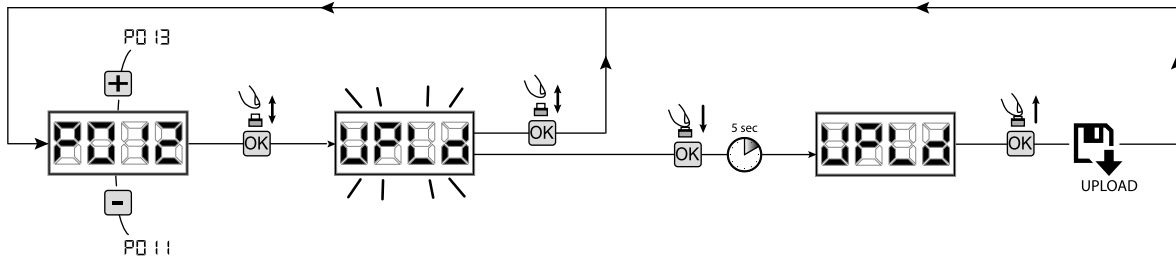


### 4.2 Harici bir bellek ünitesinden veri yükleme (UPLOAD)

1. PO12'yi görene kadar [+] ve [-] tuşlarıyla parametreleri kaydırın.
2. [OK] tuşuna basın, ekranda "UPLd" kelimesi yanıp söner;
3. Tekrar [OK] tuşuna basın ve 5 saniye boyunca basmaya devam edin (bu süreden önce bırakırsanız prosedür durdurulur);
4. "UPLd" kelimesinin yanıp sönmeye durur durmaz [OK] tuşunu bırakın;

Harici bellek ünitesinde bulunan tüm kontrol paneli konfigürasyonları (TİP, parametreler, uzaktan kumandalar, motor stroku, vb.) bağlı kontrol paneline yüklenir;

5. İşlem sonunda ekran PO12'ye döner.



**UYARI** Herhangi bir harici depolama birimine bağlı değilseniz veya veri aktarma işlemi sırasında bağlantı kablosunun bağlantısı kesilirse, ekranda "Err9" mesajı görüntülenir, ardından kontrol ünitesi tamamen sıfırlanır ve ekranda "TYPE" kelimesi yanıp söner. . Kontrol panelinin çalışmasını geri yüklemek için harici hafıza kartının talimatlarına bakın.

## 5 Giriş yapılandırması

Kurulumun farklı komutlar gerektirdiği ve/veya planda açıklanan standart komutlara ek olduğu durumlarda, her girişi istenen işlem için yapılandırabilirsiniz (örn. BAŞLAT, SÜREKLİ AÇ, DURDUR, vb...).

1. İstenilene karşılık gelen parametreyi görmek için [+] ve [-] ile parametreleri kaydırın:

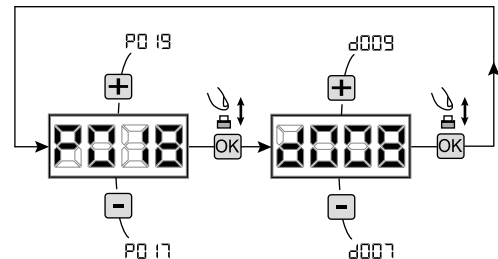
- PO17=INPUT 1 için;
- PO18=INPUT 2 için;
- PO19=INPUT 3 için;
- PO20=INPUT 4 için;
- PO21=INPUT 5 için;
- PO22=INPUT 6 için;

2. Parametreye (örn. PO18) erişim sağlamak için [OK] tuşuna basarak onaylayın;

3. İstenilen işleme karşılık gelen değeri ayarlamak için [+] ve [-] tuşlarıyla aşağı kaydırın (**sayfa 38'deki "Giriş Yapılandırma parametreleri" tablosuna bakın**);

4. [OK] tuşuna basarak onaylayın (ekranda tekrar PO18 görüntülenir).

5. Yeniden yapılandırılan girişe harici sisteminizin bağlantısını gerçekleştirin.



## 6 Programlama tamamlandı

**UYARI** Programlama prosedürünün sonunda, " - - - " sembolü görünene kadar [+] ve [-] düğmelerini kullanın, motor artık yeni manevralara yeniden hazırdır.

## 7 TETİK GİRİŞLERİNİN AÇIKLAMASI

Aşağıdaki tablo, karttaki tüm seçilebilir girişlerin çalışmasının açıklamasını gösterir.

INPUTS (IN / EXP_IN)	
Mesaj	Açıklama
NONE	Kullanılmıyor
START	N.O. start input. Eylem durumunda bu, açılma veya kapanmayla sonuçlanır. "Tersine çevirme" (P049=0) veya "adım adım" (P049=1) modunda çalışabilir.
PED	N.O. ped input. Eylem durumunda bu, kapının kısmen açılmasına neden olur. Yaya açıklığının ayarlanması P043 ile ayarlanabilir.
OPEN	N.O. open input. Eylem durumunda bu, kapının sürekli açılmasına neden olur.
CLOSE	N.O. close input. Eylem durumunda bu, kapının sürekli kapanmasıyla sonuçlanır.
OPEN_PM	N.O. open input Kapı, tetik aldığı süre boyunca açılır.
CLOSE_PM	N.O. close input Kapı, tetik aldığı süre boyunca kapanır.
ELOCK_IN	N.O. Elektrikli kilit aktivasyonu. Eylem durumunda bu, kartın "LOCK" çıkışının etkinleştirilmesine yol açar, bkz. P062.
PHOTO_1	N.C. Fotoelektrik hücre 1 girişi. Çalışma modunu seçmek için P050'ye bakın. Bu kullanılmazsa bağlantıyı köprüleyin.
PHOTO_2	Fotoelektrik hücre 2 N.C. girişi. Çalışma modunu seçmek için P051'e bakın. Bu kullanılmazsa bağlantıyı köprüleyin.
SAFETY_1	Emniyet ŞERİDİ 1 N.C. girişi. Çalışma modunu seçmek için P067'ye bakın. Bu kullanılmazsa bağlantıyı köprüleyin.
SAFETY_2	Hassas kenar 2 N.C. girişi. Çalışma modunu seçmek için P068'e bakınız. Bu kullanılmazsa bağlantıyı köprüleyin.
STOP / SAS_INPUT	N.C. teması. (SAS GİRİŞİ): İkinci bir kontrol ünitesinin WARN_FIX/SAS OUTPUT'una bağlanırsa, "banka kapısının" çalışmasına neden olur (ilk kapı tamamen kapanana kadar ikinci kapının açılmasını devre dışı bırakır). N.C. girişini durdurun. Eylem durumunda bu, herhangi bir manevra sırasında hareketi durdurur. Bu kullanılmazsa bağlantıyı köprüleyin.
OPEN_INT (NET_EXP only)	Çalışmayı başlatır ve yalnızca dahili trafik ışığı için yeşil ışığın yakılmasını (açık kapıya varma) etkinleştirir. Bu arada OPEN_EXT komutu verildiğinde bir sonraki işlem kaydedilir ve Otomatik Kapanma Süresi (ACT) sonunda dış trafik ışığının yeşil ışığı yanar.
OPEN_EXT (NET_EXP only)	Çalışmayı başlatır ve yalnızca harici trafik ışığı için yeşil ışığın yakılmasını (açık kapıya varma) etkinleştirir. Bu arada OPEN_INT komutu verilirse bir sonraki işlemi kaydeder ve Otomatik Kapanma Süresi (ACT) sonunda dahili trafik ışığının yeşil ışığı yanar.
AUX_IN (NET_EXP only)	AUX_OUT çıkışının kontrolü için giriş.
FCA_1	N.C. girişi Motor 1 açılma sonu switchi. Kullanılmıyorsa, girişi ilgili parametreyle devre dışı bırakın.
FCC_1	N.C. girişi Motor 1 kapanış sonu switchi. Kullanılmıyorsa, girişi ilgili parametreyle devre dışı bırakın.
FCA_2	N.C. girişi Motor 2 açılma sonu switchi. Kullanılmıyorsa, girişi ilgili parametreyle devre dışı bırakın.
FCC_2	N.C. girişi Motor 2 kapanış sonu switchi. Kullanılmıyorsa, girişi ilgili parametreyle devre dışı bırakın.
SAFETY_INHIBITION	N.C. girişi GÜVENLİK engellemesi. Açıkken, etkinleştirilseler bile göz ardı edilen GÜVENLİK girişlerinin baypas edilmesine neden olur.
RESET	Mikro serbest bırakma bağlantısı için N.C. İletişim; kontağın açılması merkezi sınırlamayı tetikler.

## 8 EKRANDA GÖSTERİLEN MESAJLAR

ÇALIŞMA DURUMU MESAJLARI		
Mesaj.	Açıklama	
----	Kapı kapalı	
- - - -	Kapı açıldı	
OPEN	Açılış sürüyor	
CLOS	Kapanış sürüyor	
STEP	Adım adım modundayken bekliyor	
STOP	Durdurma girişine müdahale edildi veya sınırlı ters çevirme süresi olan bir engel algılandı (P055 > 0 veya P056 > 0)	
---	Anakart ÖNYÜKLEME MODUNDA: Ürün yazılımının bozuk olduğunu veya güncellendiğini gösterir. Firmware'i geri yüklemek için DEInstaller uygulamasını kullanın ve NET-NODE'un doğru bağlantı noktasına düzeltilmiş olduğundan emin olun. <b>Uyarı: Firmware güncellenirken kart hafızasındaki tüm veriler (ayarlar ve kumanda kayıtları) kaybolur. Güncellemeden sonra verileri geri yükleyebilmek için belleği önceden yedeklediğinizden emin olun.</b>	
RESP	Mevcut konumu sıfırla: Kontrol ünitesi, bir güç kesintisi sonrasında yeni açılmışsa, kapı maksimum izin verilen ters çevirme sayısını (80) kapatma darbesine hiç ulaşmadan aşmışsa veya ezilmeyi önleme cihazının izin verilen ardışık işlem sayısını (15) aşmışsa sıfırlanmalıdır. Kontrol ünitesi sıfırlandığında ve açılma komutu verildiğinde, kapı yavaş hızda hareket etmeye başlayacak ve sonuna ulaşana kadar devam edecektir.	
HATA MESAJLARI		
Mess.	Açıklama	Muhtemel Çözümler
ErrP	Hata konumu: Sıfırlama konumu prosedürü başarılı değil. Kontrol paneli komutları bekliyor.	- Çalışma sırasında herhangi bir özel sürtünme ve/veya engel olmadığından emin olun; - Konum sıfırlama prosedürünü başlatmak için bir başlatma komutu verin; - Gerekirse çalıştırmaya manuel olarak yardımcı olarak işlemin başarıyla tamamlandığını doğrulayın, gerekirse güç ve hız ayarlarını yapın.
BLDC UART	Bir NET-NODE cihazı bağlandığında kart programlaması denendi.	Gücü kapatın, NET-NODE'un iletişim portuyla bağlantısını kesin ve tekrar açın;
Err3	Harici fotoseller ve/veya güvenlik cihazları devrede veya arızalı.	- Takılan tüm güvenlik cihazlarının ve/veya fotosellerin düzgün çalıştığından emin olun.
Err4	Kontrol ünitesinin güç devresinde olası arıza/aşırı ısınma.	Gücü birkaç dakikalığına kapatın ve tekrar açın. Başlatma komutunu verin: mesaj tekrarlanırsa kontrol ünitesini değiştirin.
Err5	Zaman aşımı çalıştırma: Motor(lar), hiç durmadan maksimum çalışma süresini (4 dakika) aştı.	- Konum sıfırlama prosedürünü başlatmak için bir başlatma tetiği verin; - Bu işlemin başarılı olduğundan emin olun.
Err6	Zaman aşımı engel tespiti: Ezilme önleme sensörü devre dışı bırakıldığında, kanadın hareketini 10 saniye daha uzun süre engelleyen bir engelin varlığı tespit edildi.	- Koşu sırasında herhangi bir özel sürtünme ve/veya engel olmadığından emin olun; - Konum sıfırlama prosedürünü başlatmak için bir başlatma komutu verin; - İşlemin başarıyla tamamlandığını doğrulayın.
Err7	Motor hareketi algılanmadı.	- Motor ve enkoder bağlantılarının iyi yapıldığından emin olun. - J5 ve J9 köprülerinin elektrik kablolarında gösterdiği gibi iyi konumlandırıldığı kontrol edin. - Bu hata tekrar ortaya çıkarsa kontrol panelini değiştirin.
Err8	24V çıkışa bağlı bir cihazın güç tüketimi güvenlik sınırlarını aşıyor. Kontrol panelinde dahili arıza.	- Kontrol panelinin gücü kesildiğinde ekranda hata kısa süreliğine görünürse mesajı dikkate almayın. - Tüm yardımcı cihazların bağlantısını kesin; hata kaybolursa, aşırı yüklenmeye neden olana tespit edene kadar cihazları tek tek yeniden bağlayın. - Hata devam ederse kontrol panelini değiştirin.
Err9	Uzak bellek kartıyla iletişim yok/kesintili (ayrıca NET-EXP veya NET-NODE).	- Harici hafıza kartının bağlantı kablosunun düzgün bağlandığını kontrol edin. - Eğer veri aktarma işlemi (İNDİR / YÜKLE) gerçekleştiriyorsanız, işlemin kesintiye uğramadığından emin olun (örn. işlem bitmeden kartın fişini çekmek). Lütfen unutmayın: Bir yükleme işleminin kesintiye uğraması aynı zamanda kontrol ünitesinin tamamen SIFIRLANMASINA sebebiyet verir.
Err10 Err11	Kontrol ünitesinin güç devresinde olası arıza/aşırı ısınma.	Gücü birkaç dakikalığına kapatın ve tekrar açın. Başlatma komutunu verin: mesaj tekrarlanırsa kontrol ünitesini değiştirin.
Err12	Kontrol ünitesinin güç devresinde veya enkoder devresinde olası arıza.	Enkoderin ve motorun kablolarını kontrol edin. Güç kaynağını kapatıp tekrar açın. Başlat komutunu verin: mesaj tekrarlanıyorsa aşağıdaki kontrolleri yapın. - P001'e girin ve + ve - tuşlarını kullanarak kapıyı hareket ettirin. - Kapı maksimum hızda hareket ediyorsa ve ekranda Err7 görünüyorsa motorun enkoder kartını değiştirin. - Motor hala hareketsiz kalıyorsa kontrol ünitesini değiştirin.
Err15	Operasyon sonunda kapı açıklığı öğrenme çalıştırılmadan DEInstaller uygulaması üzerinden hassas regülasyon parametreleri düzenlendi.	Başka bir işlemi yürütebilmek için önce kapı açıklığı öğrenmeyi (P003) çalıştırın.
ErrB1	NET-NODE yanlış iletişim portuna bağlı.	NET-NODE'u kontrol ünitesi şemasında gösterilene göre doğru bağlantı noktasına bağlayın.



## 9 DETAYLI PARAMETRE LİSTESİ

### Programlama Prosedürleri

P001	1. Motor kapı açıklığı tanıma
P002	2. Motor kapı açıklığı tanıma
P003	Kapı açıklığını öğretme
P004	Tüm kumandaların silinmesi
P005	Kumanda kaydetme
P006	Sadece seçilen kumandanın silinmesi
P007	Çalışma parametrelerinin sıfırlanması
P008	Programlamaya erişimi kilitle
P009	Bağlı DE@NET cihazları nasıl öğrenilir (şu anda kullanılmıyor)
P010	"G/Ç" parametrelerinin sıfırlanması (giriş/çıkış)
P011	Verilerin harici bellek ünitesine indirilmesi
P012	Harici bellek ünitesinden veri yükleme
P013	Girişlerin ve işlem sayacı durumunun görselleştirilmesi
P014	Kullanılmayan parametre
P015	Kullanılmayan parametre

### Giriş Yapılandırma Parametreleri

		Varsayılan TÜR			
		00	01	02	03
P016	INPUT_3 giriş türünü seçme	000	000	000	000
	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: IN3 tipi=serbest kontak</li> <li>• 001: IN3 tipi=sabit direnç 8K2</li> </ul>				
P017	INPUT_1	001	001	001	001
P018	INPUT_2	002	002	008	008
P019	INPUT_3	010	010	010	000
P020	INPUT_4	008	008	011	000
P021	INPUT_5	012	009	000	000
P022	INPUT_6	014	011	000	000
	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: NONE</li> <li>• 001: START</li> <li>• 002: PED ( yaya )</li> <li>• 003: OPEN</li> <li>• 004: CLOSE</li> <li>• 005: OPEN_PM (tetik aldıkça aç)</li> <li>• 006: CLOSE_PM (tetik aldıkça kapa)</li> <li>• 007: ELOCK_IN</li> <li>• 008: PHOTO_1</li> <li>• 009: PHOTO_2</li> <li>• 010: SAFETY_1 (aniden dönüş)</li> <li>• 011: STOP</li> <li>• 012: FCA_1</li> <li>• 013: FCA_2</li> <li>• 014: FCC_1</li> <li>• 015: FCC_2</li> <li>• 016: SAFETY_2</li> <li>• 017: OPEN_INT</li> <li>• 018: OPEN_EXT</li> <li>• 019: AUX_IN</li> <li>• 020: SAFETY_INHIBITION</li> <li>• 021: RESET</li> </ul>				
P023	Uzaktan kumanda düğmesi 1	001	001	001	001
P024	Uzaktan kumanda düğmesi 2	000	000	000	000
P025	Uzaktan kumanda düğmesi 3	000	000	000	000
P026	Uzaktan kumanda düğmesi 4	000	000	000	000
	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: NONE</li> <li>• 001: START</li> <li>• 002: PED</li> <li>• 003: OPEN</li> <li>• 004: CLOSE</li> <li>• 005: Not Used</li> <li>• 006: Not Used</li> <li>• 007: ELOCK_IN (P062)</li> <li>• 008: AUX_IN (net expansion)</li> <li>• 009: STOP</li> </ul>				
P027	Alıcı kodlama	000	000	000	000
	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: HCS FIXED CODE (NETBOX)</li> <li>• 001: HCS ROLLING CODE</li> <li>• 002: DIP SWITCH (HT12)(NETBOX)</li> <li>• 003: DART</li> </ul>				
Uyarı: Şifreleme tipinin değiştirilmesi gerekiyorsa ve yalnızca hafızada zaten farklı kodlara sahip uzaktan kumandalar varsa, hafıza silme prosedürü (P004) yeni kod ayarlandıktan SONRA gerçekleştirilmelidir.					

## Motor Konfigürasyon Parametreleri

		Varsayılan Değer			
		00	01	02	03
<b>P028</b>	<b>Motor türü seçimi</b>	<b>005</b>	<b>005</b>	<b>003</b>	<b>003</b>
	<b>TYPE 00</b>				
	• 005: LIVI_6/24N - 6/24N BOOST • 006: LIVI_9/24N	• 007: REV24 • 008: REV24 BOOST			
	<b>TYPE 01</b>				
	• 000: GEKO • 001: LOOK - MAC - STING	• 002: GHOST 100 - GHOST 200 • 003: LIVI 502/24 - ANGOLO		• 004: LIVI 502MT/24 • 005: GEKO/X	
	<b>TYPE 02</b>				
	• 003: LIVI 902/24 - 905/24	• 004: LIVI 902R/24			
	<b>TYPE 03</b>				
	• 003: PASS 24_N	• 004: STOP 24_N			
<b>P029</b>	<b>Enkoderli veya enkodersiz çalışma seçimi</b>	<b>001</b>	<b>001</b>	<b>000</b>	<b>000</b>
	<b>UYARI:</b> J5 ve J9 atlama tellerini doğru şekilde ayarlamayı unutmayın (kart terminal tablosuna bakın) <b>UYARI:</b> Programlama prosedürünü gerçekleştirmeden önce J5, J9 ve P029 doğru şekilde ayarlanmalıdır.	• 000: enkoderli motorlar • 001: enkodersiz motorlar			
<b>P030</b>	<b>Motor sayısını seçme</b>	<b>001</b>	<b>002</b>	<b>001</b>	<b>001</b>
	• 001: bir motor • 002: iki motor				

## Hareket parametreleri

		Varsayılan Değer			
		00	01	02	03
<b>P031</b>	<b>Açma sırasında yavaşlarken motorun hız ayarı</b>	<b>040</b>	<b>050</b>	<b>050</b>	<b>030</b>
		15%.....100%			
<b>P032</b>	<b>Açma motor hız ayarı</b>	<b>100</b>	<b>100</b>	<b>100</b>	<b>100</b>
		15%.....100%			
<b>P033</b>	<b>Kapanma motor hız ayarı</b>	<b>100</b>	<b>100</b>	<b>100</b>	<b>100</b>
		15%.....100%			
<b>P034</b>	<b>Kapanma sırasında yavaşlarken motorun hız ayarı</b>	<b>040</b>	<b>050</b>	<b>050</b>	<b>030</b>
		15%.....100%			
<b>P035</b>	<b>Açılırken yavaşlama zamanı ayarı</b>	<b>025</b>	<b>020</b>	<b>020</b>	<b>030</b>
		0%.....80%			
<b>P036</b>	<b>Kapanırken yavaşlama zamanı ayarı</b>	<b>025</b>	<b>020</b>	<b>020</b>	<b>030</b>
		0%.....80%			
<b>P037</b>	<b>Motor 1'in açma sırasında kuvvet ayarı</b>	<b>050</b>	<b>050</b>	<b>050</b>	<b>099</b>
	%100 ise engel algılama devre dışı	15%.....100%			
<b>P038</b>	<b>Motor 1'in kapanma sırasında kuvvet ayarı</b>	<b>050</b>	<b>050</b>	<b>050</b>	<b>099</b>
	%100 ise engel algılama devre dışı	15%.....100%			
<b>P039</b>	<b>Motor 2 açma sırasında kuvvet ayarı</b>	<b>050</b>	<b>050</b>	<b>000</b>	<b>099</b>
	%100 ise engel algılama devre dışı	15%.....100%			
	YALNIZCA TİP 02: Kapanmada ikincil kuvvet ayarı: P058 ile tanımlanan kapanma hareketinin son kısmı sırasında motor kuvvetini ayarlar.	0%.....100%			
<b>P040</b>	<b>Motor 2'nin kapanma sırasında kuvvet ayarı</b>	<b>050</b>	<b>050</b>	<b>000</b>	<b>099</b>
	%100 ise engel algılama devre dışı	15%.....100%			
<b>P041</b>	<b>Otomatik kapanma süresi ayarı</b>	<b>000</b>	<b>000</b>	<b>000</b>	<b>000</b>
	0 ise otomatik kapanma devre dışı	0s.....255s			
<b>P042</b>	<b>Yaya otomatik kapanma süresi ayarı</b>	<b>000</b>	<b>000</b>	<b>000</b>	<b>000</b>
	0 ise yaya otomatik kapanması devre dışı	0s.....255s			
<b>P043</b>	<b>Yaya açıklığı ayarı</b>	<b>030</b>	<b>035</b>	<b>035</b>	<b>100</b>
		5%.....100%			

<b>P044</b>	<b>Ön flaş süresi ayarı</b>	<b>000</b>	<b>000</b>	<b>000</b>	<b>000</b>
		0s.....10s			
<b>P045</b>	<b>Açılma sırasında 2.kapı bekleme süresinin ayarlanması</b>	/	<b>001</b>	/	/
		0s.....30s			
<b>P046</b>	<b>Kapanma sırasında 2.kapı bekleme süresinin ayarlanması</b>	/	<b>003</b>	/	/
		0s.....30s			
<b>P047</b>	<b>Site fonksiyonu</b>	<b>000</b>	<b>000</b>	<b>000</b>	<b>000</b>
	Etkinleştirilirse, otomatik açma ve kapamanın tamamı boyunca hem açma hem de kapama girişlerini devre dışı bırakır.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: devre dışı</li> <li>• 001: yalnızca açıldığında etkinleştirilir</li> <li>• 002: otomatik açma ve kapamada etkinleşir</li> </ul>			
<b>P048</b>	<b>Koç darbesi fonksiyonu</b>	<b>000</b>	<b>000</b>	<b>000</b>	<b>000</b>
	Eğer 0 ise, "Koç darbesi" fonksiyonu devre dışı bırakılmıştır. Eğer 1 ise, her açılış hareketinden önce motorları bir saniye boyunca kapatır, böylece herhangi bir elektrikli kilidin serbest bırakılmasını kolaylaştırır. Eğer 1 den büyük ise, kapanma vuruşları sırasında kanatları basınç altında tutmak için periyodik bir itme vuruşu gerçekleştirir. Kapanma sınırlama switchleri kurulmuşsa, bu işlemi yalnızca aktive edilmediğinde gerçekleştirir, yani vuruş üzerinde bir basınç azalması olduğunda.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: "koç darbesi" devre dışı</li> <li>• 001: "ram üfleme fonksiyonu" etkinleştirildi</li> <li>• &gt;001: "koç darbesi" periyodik (X*1 dk) (2.....255)</li> </ul>			
<b>P049</b>	<b>"ADIM ADIM" etkinleştirme</b>	<b>001</b>	<b>001</b>	<b>001</b>	<b>001</b>
	"Geriye çevirme" modu seçimi (manevra sırasında bir komut darbesi hareketi tersine çevirir) veya "adım adım" (manevra sırasında bir komut darbesi hareketi durdurur). Bir sonraki darbe operatörü ters yönde yeniden başlatır.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: "geri alma fonksiyonu"</li> <li>• 001: "adım adım fonksiyonu"</li> </ul>			
<b>P050</b>	<b>PHOTO_1</b>	<b>002</b>	<b>002</b>	<b>002</b>	<b>002</b>
	0 ise kapı durdurulduğunda kapanma ve başlama sırasında fotosel etkin; 1 ise fotoseller her zaman etkindir; 2 ise fotosel sadece kapanışta devreye girer. Etkinleştirildiğinde, aktivasyonu aşağıdakileri tetikler: ters çevirme (kapanırken), durma (açılma sırasında) ve çalıştırmanın engellenmesi (kapı kapalıyken). 3-4-5 ise, işlem 0-1-2 değerleriyle aynıdır ancak "hemen kapat" fonksiyonu etkinken: her durumda, açılışta ve/veya süre duraklatıldığında, herhangi bir engel kaldırıldığında kapının kapanması sona erecektir. 2 saniyelik sabit bir gecikmeden sonra otomatik olarak kapanmadan önce açma manevrası.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: Kapanırken ve kapı durdurulduğunda fotosel etkinleştirilir</li> <li>• 001: fotoseller her zaman etkin</li> <li>• 002: fotoseller yalnızca kapanma sırasında etkinleşir</li> <li>• 003: 000 gibi ancak "hemen kapat" etkin</li> <li>• 004: 001 gibi ancak "hemen kapat" etkin</li> <li>• 005: 002 gibi ancak "hemen kapat" etkin</li> </ul>			
<b>P051</b>	<b>PHOTO_2</b>	<b>000</b>	<b>001</b>	<b>002</b>	<b>002</b>
	0 ise kapı durdurulduğunda kapanma ve başlama sırasında fotosel etkin; 1 ise fotoseller her zaman etkindir; 2 ise fotosel sadece kapanışta devreye girer. Etkinleştirildiğinde, aktivasyonu aşağıdakileri tetikler: ters çevirme (kapanırken), durma (açılma sırasında) ve çalıştırmanın engellenmesi (kapı kapalıyken). 3-4-5 ise, işlem 0-1-2 değerleriyle aynıdır ancak "hemen kapat" fonksiyonu etkinken: her durumda, açılışta ve/veya süre duraklatıldığında, herhangi bir engel kaldırıldığında kapının kapanması sona erecektir. 2 saniyelik sabit bir gecikmeden sonra otomatik olarak kapanmadan önce açma manevrası.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: Kapanırken ve kapı durdurulduğunda fotosel etkinleştirilir</li> <li>• 001: fotoseller her zaman etkin</li> <li>• 002: fotoseller yalnızca kapanma sırasında etkinleşir</li> <li>• 003: 000 gibi ancak "hemen kapat" etkin</li> <li>• 004: 001 gibi ancak "hemen kapat" etkin</li> <li>• 005: 002 gibi ancak "hemen kapat" etkin</li> </ul>			
<b>P052</b>	<b>UYARI IŞIĞI ÇIKIŞININ ÇALIŞMA MODU SEÇİMİ</b>	<b>000</b>	<b>000</b>	<b>060</b>	<b>000</b>
	0 ise "uyarı ışığı" (kapı açıldığında çıkış her zaman AÇIK, kapanma işleminden sonra KAPALI), 1 ise "yanıp sönen uyarı ışığı" (açılma sırasında yavaş aralıklı çıkış ve kapanma sırasında hızlı, kapı açıldığında her zaman AÇIK, yalnızca kapanma işleminin sonunda her zaman KAPALI), 1 de büyük ise "tavan ışığı" (her hareket sırasında çıkış AÇIK, ayar gecikmesinden sonra motor durduğunda KAPALI)	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: "uyarı ışığını sabitle"</li> <li>• 001: "yanıp sönen uyarı ışığı"</li> <li>• &gt;001: "tavan ışığı" kapanma gecikmesi (2sec.....255sec)</li> </ul>			
<b>P053</b>	<b>RESP ve durdurma yönetimi</b>	/	<b>000</b>	<b>001</b>	<b>001</b>
	Etkinleştirildiğinde, motorlar yalnızca vardıklarında ve strok sonunda ve aynı zamanda açılış sırasında dururlar. <b>Uyarı:</b> Acil durum çalışması (rESP) sırasında motor, açılma sırasında ilk manevrayı gerçekleştirir. Ayrıca herhangi bir limit switchi varsa parametre 1'e zorlanır.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: Hafızaya alınmış bir noktada açıldığında dur</li> <li>• 001: Strok sonunda açıldığında dur</li> </ul>			
<b>P054</b>	<b>"Yavaş başlama" fonksiyonu</b>	<b>001</b>	<b>001</b>	<b>001</b>	<b>001</b>
	Motorlar ayarlanan hıza ulaşana kadar kademeli olarak hızlanır ve ani ayrılmalardan kaçınılır. YALNIZCA TİP 02: If=3 ise açılış yavaş alanı (P035) aynı zamanda bağlantı noktasının yavaş hızda (P031) ve yakın başlangıçta hareket ettiği alan haline gelir.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: "yumuşak başlatma" devre dışı</li> <li>• 001: "yumuşak başlatma" etkinleştirildi</li> <li>• 002: "uzun yumuşak başlatma" etkinleştirildi</li> <li>• 003: "ayarlanabilir yavaş başlatma" açık (yalnızca TİP 02)</li> </ul>			

P055	Açılma sırasında engel nedeniyle ters dönme	003	003	003	003
	Engel durumunda ters çevirme süresini ayarlayın (dahili ezilme önleme sensörü veya etkinleştirildiğinde güvenlik girişi tarafından algılanır): Eğer = 0 ise tam bir ters çevirme yapar, eğer > 0 ise, ters çevirmeden sonra koşunun süresini (saniye cinsinden) gösterir. açılma sırasında bir engelin algılanması.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: engelde tam geri dönüş</li> <li>• &gt;000: engelde geri dönme süresi (1sec.....10sec)</li> </ul>			
P056	Kapanma sırasında engel nedeniyle ters dönme	003	003	003	003
	"Engel tespitindeki tam tersine çevirme süresini ayarlayın (iç anti-ezme sensörü veya etkinleştirildiğinde güvenlik girişi tarafından algılanır): Eğer = 0 ise, tam bir tersine çevirme yapar, eğer 0' dan büyük ise, kapanma sırasında algılanan bir engelden kaynaklanan tersine çevirmenin ardından çalışmanın süresini (saniye) belirtir."	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: engelde tam geri dönüş</li> <li>• &gt;000: engelde geri dönme süresi (1sec.....10sec)</li> </ul>			
P057	Kapı kapalıyken manuel serbest bırakma kolaylığı	000	001	003	002
	Kapatma veya açma manevrası sona erdikten sonra motor, üzerindeki basıncı boşaltmak için kısa bir anlığına geri döner ve böylece manuel serbest bırakma işlemi kolaylaşır. Ayarlanan değer ters çevirmenin uzunluğunu gösterir. 0 ise işlev devre dışı	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: devre dışı</li> <li>• &gt;000: alttaki değer çarpanı kadar süreyle motor kapıyı geri açar (1x25ms.....20x25ms) (1x25ms.....40x25ms)(TYPE 00)</li> </ul>			
P058	Açılış vuruş marjının ayarlanması	012	025	000	020
	Bir engelin darbe olarak algılandığı hareketin son kısmının süresini ayarlar ve ters çevirme işlemi gerçekleştirilmeden motoru bloke eder. Enkoderli motorlar için ayar değeri rotorun devir sayısını gösterirken; enkodersiz motorlarda ise değer maksimum strokun %'si olarak ifade edilir. Uyarı: Enkodersiz motorlarda P035 (açılırken yavaşlama süresi) %10 ise strok tespit marjını yavaşlamayla aynı olacak şekilde zorlar.	1.....255 (enkoderli motor) 1%.....100% (enkodersiz motor)			
	YALNIZCA TİP 02: Kapanma sırasında ikincil kuvvet için süre ayarı: kuvvetin P039 ile ayrı olarak yönetildiği kapanma hareketinin son kısmının süresini ayarlar. Değer, rotorun devir sayısı ile ifade edilir.	0.....255			
P059	Kapanış vuruş marjının ayarlanması	012	025	025	020
	Bir engelin darbe olarak algılandığı hareketin son kısmının süresini ayarlar ve ters çevirme işlemi gerçekleştirilmeden motoru bloke eder. Enkoderli motorlar için ayar değeri rotorun devir sayısını gösterirken, enkodersiz motorlar için değer maksimum strokun %'si olarak ifade edilir. Uyarı: Enkodersiz motorlarda P036 (kapanırken yavaşlama süresi) %10 ise strok tespit marjını yavaşlamayla aynı olacak şekilde zorlar.	1.....255 (enkoderli motorlar) 1%.....100% (enkodersiz motorlar)			
	YALNIZCA TİP 02: Kapanma sırasında durma marjının ayarlanması: Bir engelin durma olarak görüldüğü ve motorun engel üzerinde geri dönmeyen durmasına neden olan kapanma hareketinin son kısmının süresini ayarlar. Değer, rotorun devir sayısı ile ifade edilir.	1.....255			
P060	Hareket bitiminde motor kuvvet ayarı	000	035	000	000
	0 ise ayar devre dışı (durmadaki kuvvet değeri otomatik olarak hesaplanır) - 0'dan büyük ise E (Enkoderli motorlar) son aşamada belirlenen maksimum değer yüzdesi olarak ifade edilen kuvvet değerini gösterir. 0'dan büyük ise (Enkodersiz motorlar), son aşamada maksimum hızı yeniden etkinleştirir.	0%.....100%			
	YALNIZCA TİP 02: Kapanışta durdurma marjında kuvvet ayarı, süresi P059 aracılığıyla ayarlanır.				
P061	"ENERJİ TASARRUFU" fonksiyonu	000	000	000	000
	1 ise, 10 saniye boyunca herhangi bir işlem yapılmadığında, kontrol paneli ilk komut alındığında açılacak olan 24V çıkışları ve ekranı kapatır (önerilen pille çalışan ve/veya güneş paneli kullanın). Uyarı: "Enerji tasarrufu" etkinleştirildiğinde SAS işlevi kullanılamaz. Uyarı: "Enerji tasarrufu" etkinleştirildiğinde, aksesuarlara güç sağlamak için yalnızca stabilize edilmiş 24V_ST çıkışı kullanılmalıdır.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: "Enerji tasarrufu" aktif değil</li> <li>• 001: "Enerji tasarrufu" aktif</li> </ul>			

P062	Elektrikli kilit çıkışı aktivasyonu	000	000	000	005
	Elektrikli kilit art.110 güç kaynağı için "boost" çıkışı, 1 ise Darbeli mod olarak ELOCK_IN girişi tarafından kontrol edilen 24V çıkış, 2 ise Adım adım mod olarak ELOCK_IN girişi tarafından kontrol edilen 24V çıkış, 3 ise Kendinden kilitlemeli olmayan motorlar için elektro-fren çıkışı, 4 ise Harici bir röle aracılığıyla elektrikli kilit güç kaynağı için 24V çıkış, 5 ise Bariyerler için elektromıknatıslı güç kaynağı için 24V çıkış, 5' ten büyükse 24V çıkış ELOCK_IN girişi geçici mod olarak kullanılır (ayar değeri saniye cinsinden kapanma gecikmesini gösterir). Uyarı: 000   004   005 modları, P064 parametresini kullanın.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: "Elektrikli kilit art.110 güç kaynağı için 'Boost' çıkışı"</li> <li>• 001: "24V darbe çıkışı, maks 5W"</li> <li>• 002: "24V adım adım çıkışı, maksimum 5W"</li> <li>• 003: "Kendi kendini kilitlemeyen operatörler için elektro fren çıkışı"</li> <li>• 004: "Elektrikli kilit güç kaynağı için dış bir röle aracılığıyla çıkış"</li> <li>• 005: "Bariyerler için elektro manyetik güç kaynağı çıkışı"</li> <li>• 005: "24V süreli çıkış, maksimum 5W (6 saniye.....255 saniye)"</li> </ul>			
P063	Motorun çalışma yönü	000	000	000	000
	1 ise motorların çıkışlarını açma/kapama işlemlerini otomatik olarak tersine çevirir ve operatörü ters konumda kurarken kabloları manuel olarak değiştirme zorunluluğunu ortadan kaldırır. Uyarı: Bu parametreyi değiştirerek açma ve kapama limit anahtarlarının parametrelerini değiştirmeniz gerekir.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: "Standart kurulum"</li> <li>• 001: "Tersine çevrilmiş kurulum"</li> </ul>			
P064	Elektrikli kilit süresi ayarı	002	002	002	002
	Eğer P062=000 - 004 ise, KİLİT çıkışının etkinleştirme süresini ayarlayın. Eğer P062=005 ise, KİLİT çıkışının devre dışı bırakma süresini ayarlayın.	0s.....10s			
P065	Bakım manevrası sayacı	000	000	000	000
	0 ise sayacı sıfırlar ve müdahale talebini devre dışı bırakır, 0'dan büyük ise kontrol panelinin bakım ihtiyacını belirtmek için 4 saniyelik ek bir ön flaş gerçekleştirmeden önce yapılması gereken işlem sayısını (x 500) belirtir. örneğin: P065 = 050 ise işlem sayısı = 50x500 = 25000 işlem Uyarı: Karşı manevra bakımı için yeni bir değer ayarlamadan önce, P065= 0 ve ancak daha sonra P065 = "yeni değer" olarak ayarlanarak aynı değer sıfırlanmalıdır.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: "Bakım İsteği Devre Dışı"</li> <li>• 000: "Gerekli bakım için işlem sayısı (x 500)"</li> </ul> (1.....255)			
P066	Çalıştırma flaş ışığı çıkışının seçimi	001	001	001	001
	0 ise aralıklı yanıp sönen ışık çıkışı; 1 ise Sabit yanıp sönen ışık çıkışı (aralıklı iç devrelere sahip yanıp sönen ışıklar için).	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: "Aralıklı yanıp sönen ışık çıkışı"</li> <li>• 001: "Sabit yanıp sönen ışık çıkışı"</li> </ul>			
P067	SAFETY_1	000	000	000	000
	0: Güvenlik kenarı her zaman etkindir. 1: Güvenlik kenarı sadece kapanırken etkindir. 2: Güvenlik kenarı sadece kapanırken ve herhangi bir hareket öncesi etkindir. 3: Güvenlik kenarı sadece açılırken etkindir. 4: Güvenlik kenarı sadece açılırken ve herhangi bir hareket öncesi etkindir. Ayrıca, iç anti-ezme sensörü ile engel tespiti durumunda, SAFETY_1 ve SAFETY_2 girişlerinin etkinleştirilmesi, P055 (açılırken engelde tersine çevirme süresi) ve P056 (kapanırken engelde tersine çevirme süresi) tarafından belirlenen tam veya kısmi geri dönüşe neden olur.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: "güvenlik kenarı her zaman etkin"</li> <li>• 001: "güvenlik kenarı yalnızca kapanırken etkinleştirilir"</li> <li>• 002: "güvenlik kenarı yalnızca kapanma sırasında ve herhangi bir hareketten önce etkinleştirilir"</li> <li>• 003: "güvenlik kenarı yalnızca açılırken etkinleştirilir"</li> <li>• 004: "güvenlik kenarı yalnızca açılma sırasında ve herhangi bir hareketten önce etkinleştirilir"</li> </ul>			
P068	SAFETY_2	000	000	000	000
	0: Güvenlik kenarı her zaman etkindir. 1: Güvenlik kenarı sadece kapanırken etkindir. 2: Güvenlik kenarı sadece kapanırken ve herhangi bir hareket öncesi etkindir. 3: Güvenlik kenarı sadece açılırken etkindir. 4: Güvenlik kenarı sadece açılırken ve herhangi bir hareket öncesi etkindir. Ayrıca, iç anti-ezme sensörü ile engel tespiti durumunda, SAFETY_1 ve SAFETY_2 girişlerinin etkinleştirilmesi, P055 (açılırken engelde tersine çevirme süresi) ve P056 (kapanırken engelde tersine çevirme süresi) tarafından belirlenen tam veya kısmi geri dönüşe neden olur.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: "güvenlik kenarı her zaman etkin"</li> <li>• 001: "güvenlik kenarı yalnızca kapanırken etkinleştirilir"</li> <li>• 002: "güvenlik kenarı yalnızca kapanma sırasında ve herhangi bir hareketten önce etkinleştirilir"</li> <li>• 003: "güvenlik kenarı yalnızca açılırken etkinleştirilir"</li> <li>• 004: "güvenlik kenarı yalnızca açılma sırasında ve herhangi bir hareketten önce etkinleştirilir"</li> </ul>			
P069	Limit switchi algılamasında gecikme	000	000	000	000
	Limit switchinin tespit edilmesinden 1,5 saniye sonra işlem durdurulur. Bu gecikme sırasında bir durma algılandığında motor aniden durdurulur.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: "limit switch delay disabled"</li> <li>• 001: "limit switch delay enabled"</li> </ul>			
P070	Hızlanma dayanıklılığının ayarlanması	200	200	200	200
	<b>Uyarı:</b> Yavaş başlatma etkinleştirildiyse, ivme, P070 değerinden bağımsız olarak devre dışı bırakılır.	000: "Hızlanma devre dışı bırakıldı (minimum dayanıklılıkta bir hızlanma çalıştırır, neredeyse fark edilemez)" 00X: "Hızlanma dayanıklılığını 1,5 saniyede (X*6 milisaniye) ayarlar"			

P071	Oto - test	000	000	000	000
	Eğer 0 ise, otomatik test devre dışı bırakılmış 24V çıkışı; Eğer 1 ise, güvenlikler için otomatik test yapılmış 24V çıkışı (her manevradan önce çıkışı kapatır ve temas açılmasını kontrol eder). Dikkat: Otomatik test modunda çalışmak için tüm cihazların stabilize edilmiş 24V_ST (1-2) çıkışına bağlı olması ve motor hareket öğrenme (P003) öncesinde kablolu ve hizalanmış olması gerekmektedir.	000: "Net güç kaynağı (güvenlik otomatik test devre dışı)" 001: "Güvenliklerin otomatik testi etkin"			
P072	"SAS" fonksiyonu (sadece NET_EXP için)	000	000	000	000
	SAS çıkışı, ikinci bir kontrol panelinin STOP / SAS GİRİŞİ'ne bağlanır ve "trap man" işlemine neden olur (ikinci kapının ilk kapı tamamen kapanana kadar açılmasını devre dışı bırakma). Bu parametre bir sıfırlama sonrasında etkinleştirilirse, SAS çıkışının aktive edilmediği bir otomatik RESP gerçekleştirir. Limit switchleri bulunuyorsa ve bunlar sıfırlama sonrasında ezilmişse, RESP gerçekleştirilmez. Uyarı: Eğer her iki kapı da manuel olarak kilidini açıp kapalı konumdan hareket ettirilirse, kilit durumu oluşturulur. Bu durumda en azından iki kapıdan birini manuel olarak kapatmanız gerekecektir.	• 000: "SAS function" aktif değil • 001: "SAS function" aktif			
P073	Zorunlu "Çalıştırmak İçin Bekle"	000	000	000	000
	Bu fonksiyon etkinleştirildiğinde, tüm OPEN ve CLOSE olarak yapılandırılmış girişler, bir güvenlik teması (fotosel ve/veya emniyet şeridi) tetiklendiğinde otomatik olarak OPEN_UP ve CLOSE_UP (açık tutma komutları) olarak da değişir ve etkinleştirildiğinde aktif tutulursa değişir. Bu fonksiyon, güvenlik cihazlarının arızalı olduğu durumlarda bile otomasyonu kontrol etmeyi sağlar. Eğer giriş artık aktif tutulmuyorsa, otomasyon otomatik işleme geri döner. Güvenlik kenarları SAFETY_1 veya SAFETY_2 olarak yapılandırıldığında, bu fonksiyon P067 ve P068 parametrelerinin 001 ve 003 değerleri ile uyumsuzdur. Güvenlik nedenleriyle, bu fonksiyonu kullanmamanızı öneririz. Güvenlik nedenleriyle, OPEN veya CLOSE olarak yapılandırılmış girişlere bağlı herhangi bir saat/zamanlayıcı varsa bu fonksiyonu KULLANMAMANIZI öneririz. _____	• 000: Fonksiyon devre dışı • 001: Fonksiyon etkin (güvenlikler tetiklendiğinde ve OPEN/CLOSE komutları korunduğunda Hold-to-run moduna geçişi zorlar)			
P074	Kullanılmamış				
P075	Kullanılmamış				
P076	Kullanılmamış				
P077	Kullanılmamış				
P078 ... P099	"NET_EXP genişleme kartına özgü konfigürasyon parametreleri (parametrelerin ayrıntılı açıklaması için kullanım kılavuzuna başvurun)."				

## 10 KURULUM TESTİ

Sistemin doğru kurulumunun doğrulanması için test işlemi önemlidir. DEA System, tüm otomasyonun doğru test edilmesini 4 kolay adımda özetlemek istiyor:

- “UYARI ÖZETİ” paragrafında anlatılanlara harfiyen uyduğunuzdan emin olun;
- Kanat hareketinin beklendiği gibi eşleştiğinden emin olmak için açma ve kapamayı test edin. Bu bağlamda, kapının düzgünlüğünü ve montaj veya ayarlamadaki kusurları değerlendirmek için çeşitli testler yapılmasını öneriyoruz;
- Bağlı tüm güvenlik cihazlarının düzgün çalıştığından emin olun;
- EN12453 standardı tarafından belirlenen sınırlara uygunluğu sağlayan ayarı bulmak için darbe kuvvetlerinin ölçümünü EN12453 standardına uygun olarak gerçekleştirin.

## 11 ÜRÜNÜN İMHA EDİLMESİ

### SÖKME

Otomasyon ünitesi kalifiye personel tarafından, yürürlükteki kaza önleme ve güvenlik düzenlemelerine uygun olarak ve kurulum talimatlarına göre, ancak ters sırada sökülmelidir. Sökme işlemlerine başlamadan önce elektrik bağlantısını kesin ve tekrar bağlanamayacağından emin olun.

### İMHA ETMEK

Otomasyon ünitesi geçerli yerel ve ulusal atık imha düzenlemelerine uygun olarak imha edilmelidir. Ürün (veya tek tek parçaları) diğer ev atıklarıyla birlikte atılmamalıdır.



**UYARI** Atık elektrikli ve elektronik ekipmanlara (WEEE) ilişkin AB Direktifi 2012/19/EU'ya uygun olarak bu elektrikli ürün, kentsel karışık atık olarak değerlendirilmemelidir. Lütfen ürünü imha edin ve uygun bir yerel belediye geri dönüşümü için koleksiyona götürün.

# EU Declaration of Conformity (DoC)

Company name:	DEA SYSTEM S.p.A.
Postal address:	Via Della Tecnica, 6
Postcode and City:	36013 Piovene Rocchette (VI) - ITALY
Telephone number:	+39 0445 550789
E-Mail address:	deasystem@deasystem.com

declare that the DoC is issued under our sole responsibility and belongs to the following product:

Apparatus model/Product:	NET24N - NET24N/C
Type:	Universal control panel for 24V operators
Batch:	See the label on the back of the user manual

The object of the declaration described above is in conformity with the relevant Union harmonisation legislation:

2014/53/EU (RED)  
2011/65/EU (RoHS)

The following harmonised standards and technical specifications have been applied:

Title:	Date of standard/specification
EN 63000	2018
EN 61000-6-2	2005 + AC:2005
EN 61000-6-3	2007 + A1:2011 + AC:2012
ETSI EN 301 489-1	2019 V2.2.3
ETSI EN 301 489-3	2021 V2.1.2
EN 60335-1	2012 + AC:2014 + A11:2014 + A13:2017 + A1:2019 + A2:2019 + A14:2019
ETSI EN 300 220-1	2018 V3.2.1
ETSI EN 300 220-2	2018 V3.2.1

Additional information

Signed for and on behalf of:		
Revision:	Place and date of issue:	Name, function, signature
04	Piovene Rocchette (VI) 23/09/2022	Tiziano Lievore (Administrator) 