

ТЕХНИЧЕСКИЙ ПАСПОРТ
(ИНСТРУКЦИЯ ПО ЭКСПЛУАТАЦИИ)

ТУРНИКЕТ БЛОКПОСТ БС 600

Содержание:

Часть 1 Сведения об изделии	2
1.1 Используемые термины	2
1.2 Конструктивные особенности и функции	3
1.2.1 Конструктивные особенности и функции	3
1.2.2 Режим управления.....	4
1.2.3 Основные функции.....	5
1.3 Список для проверки конфигурации	5
1.4 Характеристики	6
Часть 2 Монтаж изделия	7
2.1 Меры предосторожности при монтаже	7
2.2 Подготовка перед монтажом	7
2.2.1 Инструменты, используемые при монтаже	7
2.2.2 Проводка системы	8
2.3 Монтаж оборудования	8
2.3.1 Распаковка устройства для осмотра	8
2.3.2 Крепление коробки	8
2.4 Электропитание оборудования	9
Часть 3 Настраиваемая электронная система управления	9
3.1 Принципиальная электрическая схема	9
3.2 Контроллер перемещения	11
3.2.1 Описание портов	11
3.2.2 Характеристики	12
3.3 Анализ ошибок, возникающих при работе турникета	12
3.4 Контроллер прохода	13
3.4.1 Описание портов	14
3.4.2 Характеристики	15
3.5 Световой индикатор	16
Часть 4 Отладка функций и настройка параметров	16
4.1 Инструкции по работе с ЧМИ	16
4.1.1 Описание функциональных клавиш	16
4.2 Отображение параметров прохода	16
4.3 Настройка параметров прохода	16
4.4 Настройка параметров перемещения	17
Часть 5 Обслуживание (пользователи)	20
5.1 Обзор	20
5.2 Очистка	20
5.2.1 Цикл очистки	20
Часть 6 Обслуживание (послепродажное)	21
6.1 Проверка состояния системы	21
6.2 Проверка основных функций	21
6.3 Проверка уровня шума при работе	21
7. Гарантийные обязательства	22

1. Сведения об изделии

Настраиваемый турникет БС 600 органично сочетает в себе механическое и электронное оборудование, микропроцессорные средства управления, а также различные технологии чтения и записи данных. Оборудование обладает стандартным электрическим интерфейсом для подключения к удалённым ЭВМ. Устройства чтения и записи данных для интеграции на уровне систем. Обеспечивает организованный и упорядоченный проход для входящих и выходящих людей. В то же время не допускает несанкционированный вход и выход.

Конструкция настраиваемого турникета БС 600 соответствует требованиям по пожарной безопасности. В случае возникновения чрезвычайной ситуации происходит разблокировка турникета БС 600 для обеспечения спокойной эвакуации персонала.

1.1 Используемые термины

Проход: имеется в виду вход и выход людей, находящихся перед турникетом.

Направление А: Человек обращён к турникету лицом, открывает его, проведя картой по считывающему устройству правой рукой, и проходит вперёд. Направление прохода - направление А.

Направление Б: Противоположное направлению А направление является направлением Б.

Центральная ЭВМ: Все оконечные устройства (кроме самого турникета), которые управляют турникетом с помощью отправки команд, называются центральной ЭВМ.

Промежуточное устройство: имеется в виду турникет с возможностью прохода слева и справа.

Центральная система: имеется в виду турникет со смонтированным контроллером прохода.

Вспомогательное устройство: Используется в сочетании с основным устройством для подключения ещё одного турникета в проходе.



1.2 Конструктивные особенности и функции

1.2.1 Конструктивные особенности и функции

- Превосходный внешний вид турникета;
- Изящная и элегантная конструкция;
- Логическая функция двустороннего движения для одного или нескольких людей;
- Поддержка 1 или более непрерывных входящих сигналов открытого турникета.

Данную функцию можно настроить в режиме памяти с помощью контроллера;

- Поддержка логического выходного сигнала обнаружения и состояния прохода; поддержка логики управления для закрытия турникета или принудительной команды центральной ЭВМ о закрытии;

поддержка выходного сигнала счётчика при двустороннем движении.

- Логическая сигнальная функция при нештатной ситуации: сигнал о несанкционированном проникновении;
- Сигнал о закрытии турникета при нештатной ситуации;
- После срабатывания турникета происходит ожидание сигнала из зоны обнаружения в течение определённого периода.

Высокий уровень безопасности:

- При отключении питания поворотный барьер автоматически опускается для обеспечения беспрепятственного прохода. При включении питания штанга автоматически поднимается, что соответствует требованиям по пожарной безопасности;

- Функция автоматического сброса: Если после открытия турникета в течение определённого времени никто не проходит, система автоматически отменит текущее разрешение на проход.

- Исключительные логические функции, которые не могут быть выполнены:
 - Более двух человек в параллельном направлении/на линии ожидания;
 - При открытии в одном направлении и срабатывании в зоне закрытия люди входят в другом, противоположном направлении.

1.2.2 Режим управления

Устройство работает в 9 режимах управления, что позволяет удовлетворить разнообразные требования пользователей:

- Контроль в направлении **А**, свободный проход в направлении **Б**;
- Контроль в направлении **Б**, свободный проход в направлении **А**;
- Контроль в обоих направлениях;
- Свободный проход в обоих направлениях;
- Контроль в направлении **А**, проход в направлении **Б** запрещён;
- Свободный проход в направлении **А**, проход в направлении **Б** запрещён;
- Контроль в направлении **Б**, проход в направлении **А** запрещён;
- Свободный проход в направлении **Б**, проход в направлении **А** запрещён;
- Проход в обоих направлениях запрещён;



Рисунок: Направления А - Б

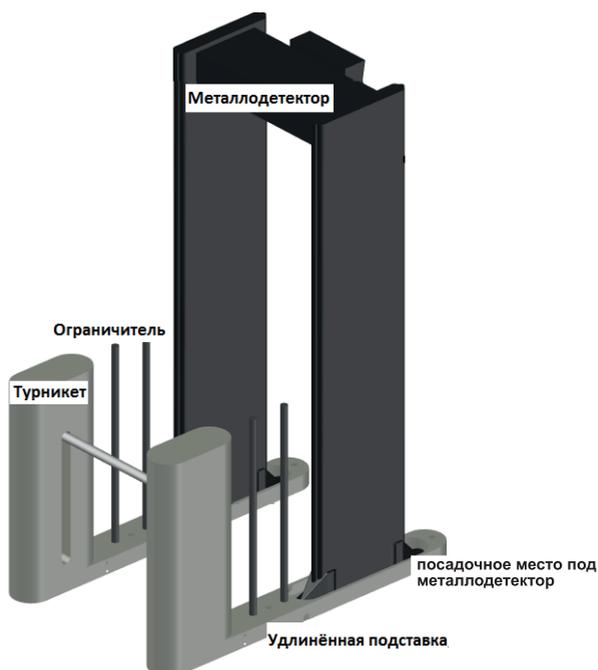
1.2.3 Основные функции

- Поддержка рычажного управления;
- Поддержка выходного сигнала об открытом состоянии барьера;
- Поддержка настройки задержки открытия барьера;
- Поддержка выходного сигнала о нештатной ситуации;
- Поддержка настройки скорости открытия барьера: высокая, средняя и низкая скорость;
- Поддержка управления состоянием барьера и настройками, например, открытием, закрытием барьера, включением и выключением дистанционного управления.

1.3 Список для проверки конфигурации

Таблица 1 Базовая конфигурация (для одного прохода)

№	Наименование	Единицы	Количество	Примечание
1	Шкаф	блок	2	
2	Движущиеся компоненты	Комплект	1	
3	Контроллер прохода	Комплект	1	
4	Контроллер перемещения	шт.	1	
5	Источник питания	шт.	1	
6	Указатель направления	шт.	1	
8	Фотоэлектрический датчик	пары	2	
...



1.4 Характеристики

№	Наименование	Характеристики и параметры
1	Рабочее питание:	24 В постоянного тока
2	Основной материал:	Холоднокатаный лист
3	Расположение барьера:	позиционирование с помощью датчика Холла
4	Ход барьера:	-88°~0°~+88°
5	Двигатель:	бесщёточный редукторный двигатель постоянного тока
6	Пожарная безопасность:	Автоматическое опускание барьера после прекращения
7	Уровень шума	При повороте барьера не более 50 дБ.
8	Ресурс оборудования:	Не менее 5 миллионов циклов
9	Продолжительность	не более 15 минут
10	Интерфейс управления:	ввод/вывод, RS232, RS485
Электрические сигнализаторы:		
1	Электропитание:	Стандартное однофазное, 220В ±10%, 50Гц (настраиваемый режим входного питания постоянного тока)
2	Стационарная мощность:	прибл. 20 Вт (на проход)
3	Динамическое потребление мощности:	прибл. 60 Вт (на проход)
4	Коммуникационный интерфейс интерфейса управления:	ввод/вывод;RS232;RS485;
Показатели состояния окружающей среды:		
1	Рабочая температура:	-10С°~ 60С° ;
2	влажность:	5%~98% относительная влажность, без образования конденсата
3	Температура хранения:	-10С°~ 50С°

Внешние габариты (ДхШхВ)	1000x 1000x970 мм	Напряжение	220 В/50 Гц
		Класс защиты	IP54
Ширина прохода	600 мм	Интерфейс управления	сухой контакт
Габариты упаковки (ДхШхВ)	640x420x1150 мм	Источник питания	100 Вт 24 В
		Пропускная способность, чел/мин	25-30
Время открытия / закрытия турникета	0,1 с		
Материал корпуса	металл		
Режим «антипаника»	автоматический		

Часть 2 Монтаж изделия

2.1 Меры предосторожности при монтаже



Необходимо изучить данное руководство пользователя перед проведением монтажа. При распаковке необходимо проверить наличие дополнительных приспособлений в коробке. Их необходимо хранить надлежащим образом. Электропитание для оборудования должно соответствовать государственному стандарту по заземлению и молниезащите.

Данное оборудование представляет собой цельнометаллический электрический контрольно-измерительный прибор. Перед включением питания необходимо проверить, имеет ли источник питания для оборудования заземление, соответствующее государственному стандарту. В противном случае, оборудование может пропускать ток из-за отсутствия заземления, что приведёт к нанесению травм.

При монтаже оборудования необходимо принимать различные меры безопасности. Пробное включение можно выполнять только при отсутствии короткого замыкания в источнике питания.

Монтаж оборудования могут выполнять бригады и лица, обладающие специальной подготовкой в сфере строительства;

При возникновении в процессе монтажа какой-либо нештатной ситуации необходимо немедленно связаться с поставщиком для решения данной проблемы.

2.2 Подготовка перед монтажом

Перед монтажом данного устройства необходима соответствующая подготовка, то есть работы с проводкой и на монтажной площадке.

Необходимо очистить место для монтажа оборудования;

В соответствии со сборочными чертежами необходимо нанести номер оборудования на соответствующее место для монтажа; номер необходимо нанести на наружную упаковку оборудования.

2.2.1 Инструменты, используемые при монтаже

Ударная дрель, сверло диаметром 16 мм, разводной ключ и молоток.

2.2.2 Проводка системы

В системе необходимо проложить три типа кабельных линий: линия электропитания, мостовая переходная линия, иные линии управления доступа и пожарной безопасности (в зависимости от фактического положения дел у пользователя). Для каждого прохода необходимы линия электропитания (220 В переменного тока) и линия заземления.

Кабель линии электропитания - обычно водонепроницаемый BV3*2,5мм². Размер кабеля питания можно выбрать на объекте в соответствии с фактическими условиями. Минимальный размер - не менее BV3*0,75мм²). Для мостовая переходных линий обычно используют водонепроницаемые экранированные кабели RVV2*0,75.

2.3 Монтаж оборудования

Устройство необходимо смонтировать на твёрдой поверхности. Его можно закрепить анкерными болтами. Можно подготовить основание для фиксации устройства, а затем зафиксировать основание надлежащим образом, чтобы турникет стоял надёжно и прочно при использовании для беспрепятственного прохода.

2.3.1 Распаковка устройства для осмотра

Осмотр оборудования проводится совместно персоналом владельца и поставщика оборудования, а также иными службами с целью проверки комплектности оборудования и запасных частей в соответствии с упаковочным листом. Для оборудования, которое соответствует требованиям, следует подготовить подробные материалы об осмотре, при необходимости - приложить фотографии. Отчёт об осмотре будет передан владельцу для согласования и принятия решения.

2.3.2 Крепление коробки

В коробке находятся 4 монтажных отверстия. Монтажные отверстия находятся в нижней части турникета. Коробка крепится анкерными болтами диаметром 12 мм и длиной 100 мм (пользователи могут выбрать произвольную длину в зависимости от конкретных условий). Крепёжные болты входят в комплект поставки.

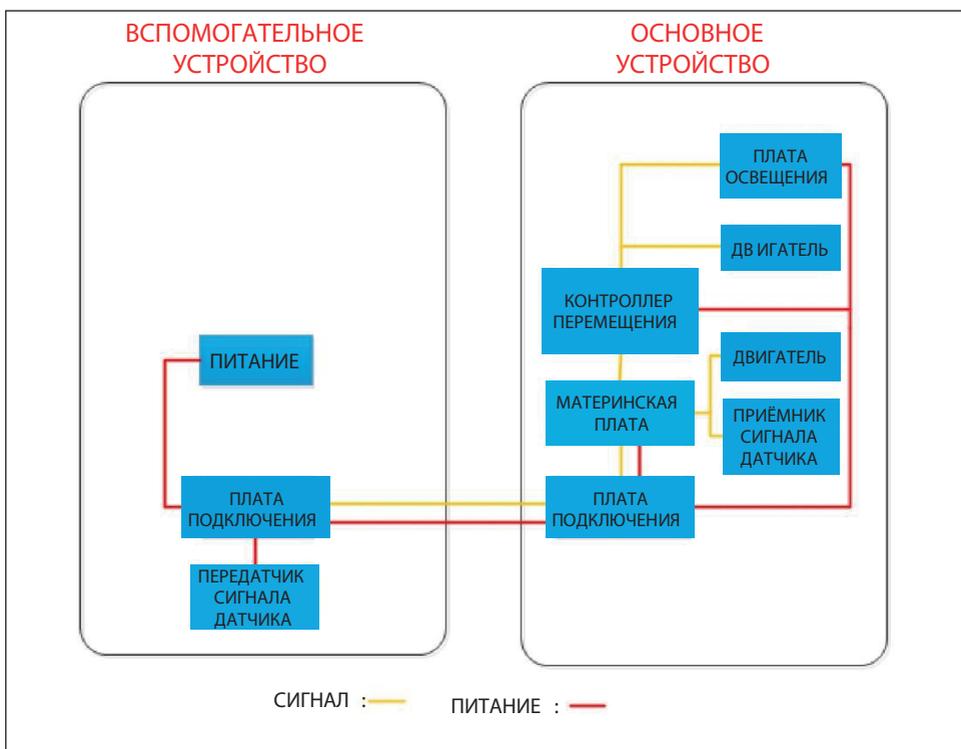
В соответствии с проектными требованиями и условиями на площадке необходимо выбрать место монтажа, просверлить четыре крепёжных отверстия в определённых местах, закрепить турникет анкерными болтами, используя для каждого болта прокладки и гроверные шайбы. Турникет необходимо устойчиво и прочно закрепить на ровной поверхности

2.4 Электропитание оборудования

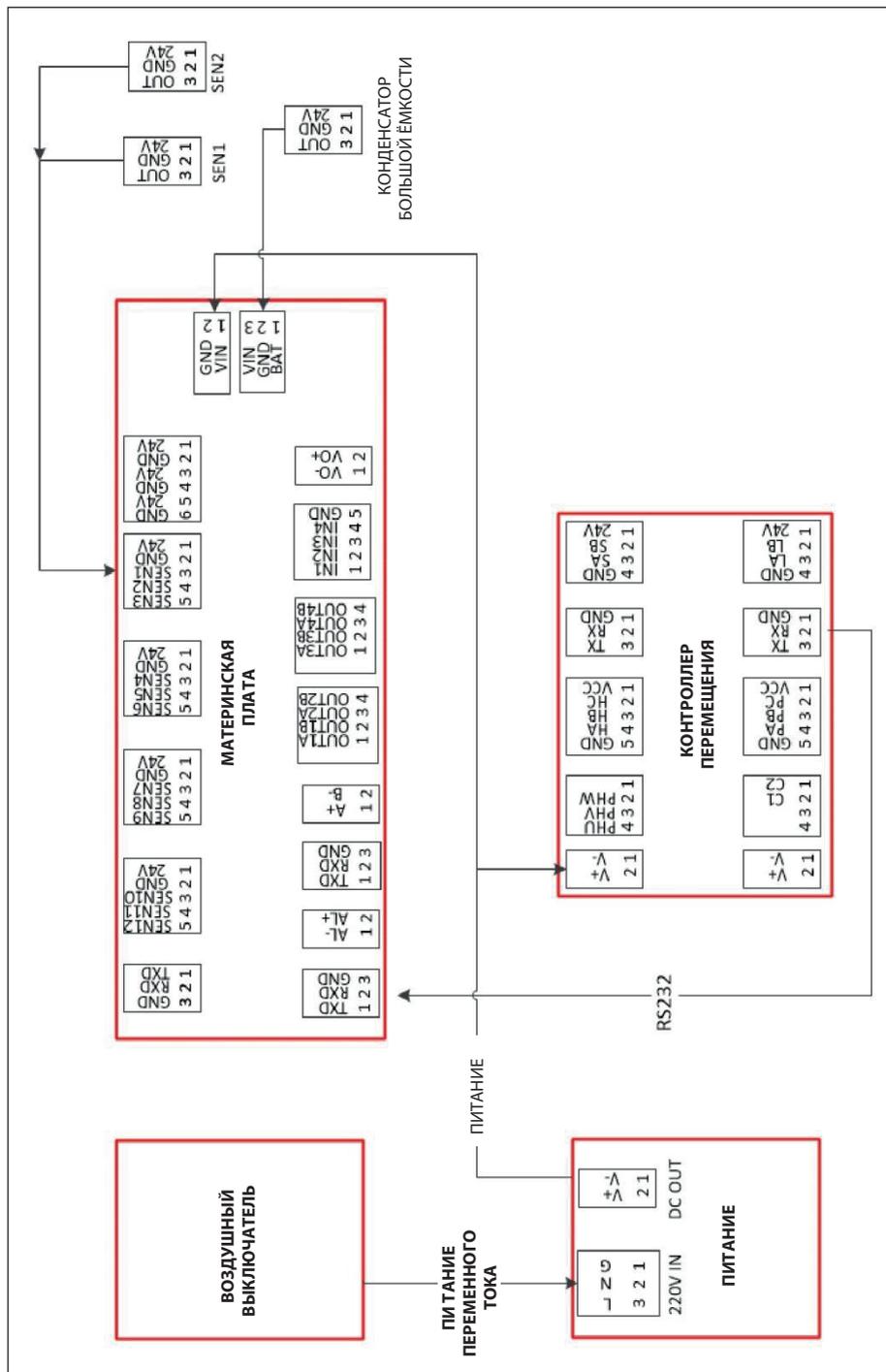
Для каждого прохода необходимо обеспечить питание 220 В переменного тока. В целях безопасности оборудования источник питания переменного тока 220 В, предоставленный пользователем, должен соответствовать стандартным нормативам по молниезащитному заземлению (способ подачи питания постоянного тока может быть индивидуализирован). При этом монтаж проводки выполняют профессионалы для обеспечения надлежащего качества и безопасности.

Часть 3 Настраиваемая электронная система управления

3.1 Принципиальная электрическая схема

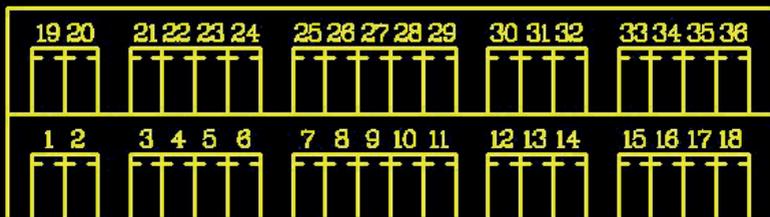


Принципиальная внутренняя электрическая схема настраиваемого турникета, включая схему подключения контроллера перемещения, контроллера прохода, блока управления инфракрасным датчиком, источника питания, указателя направления и иных компонентов.



3.2 Контроллер перемещения

Контроллер перемещения является центром управления перемещения. Он получает сигнал от контроллера прохода и после логического рассмотрения и обработки подобных сигналов управляет перемещением турникета и состоянием указателя направления.



3.2.1 Описание портов

Функция	№	Описание контакта	Функция	№	Описание контакта
Электропитание:	1	Положительный вывод	электропитание:	19	Положительный вывод
	2	Отрицательный вывод		20	Отрицательный вывод
резерв	3	резерв	интерфейс двигателя	21	Вывод фазы А двигателя
	4	резерв		22	Вывод фазы В двигателя
	5	резерв		23	Вывод фазы С двигателя
	6	резерв		24	резерв
резерв	7	резерв	интерфейс датчика	25	GND (заземление)
	8	резерв		26	Ввод фазы А двигателя для датчика Холла

	9	резерв	Холла	27	Ввод фазы В двигателя для датчика Холла
	10	резерв		28	Ввод фазы Z двигателя для датчика Холла
	11	резерв		29	вывод +5 В
коммуникационный последовательный порт	12	Управление последовательным портом отправителя	Отладка последовательного порта	30	Последовательный порт отправителя
	13	Управление последовательным портом получателя		31	Последовательный порт получателя
	14	GND (заземление)		32	GND (заземление)
Интерфейс указателя состояния	15	24 В	Интерфейс указателя направления	33	24 В
	16	Указатель направления зелёного цвета		34	Указатель направления зелёного цвета
	17	Указатель направления красного цвета		35	Указатель направления красного цвета
	18	GND (заземление)		36	GND (заземление)

Таблица 2-1 Характеристики контроллера прохода

3.2.2 Характеристики

№	Наименование	Технические параметры	Примечание
1	Интерфейс связи	RS232 (стандарт)	
2	Входное напряжение	Источник питания 24 В постоянного тока	
3	Потребление мощности	не более 100 Вт	
4	Рабочая температура	-20°C~60°C	
5	Температура хранения	-40°C~70°C	
6	Влажность	Рабочая влажность: 98% без образования конденсата Влажность при хранении: 98%, 60°C	
7	Статичный шум (при	не более 40дБ(А)	
8	Решения по обеспечению безопасности	Конденсатор большой ёмкости, автоматическое опускание барьера при отключении питания	

Таблица 2-2 Характеристики контроллера перемещения

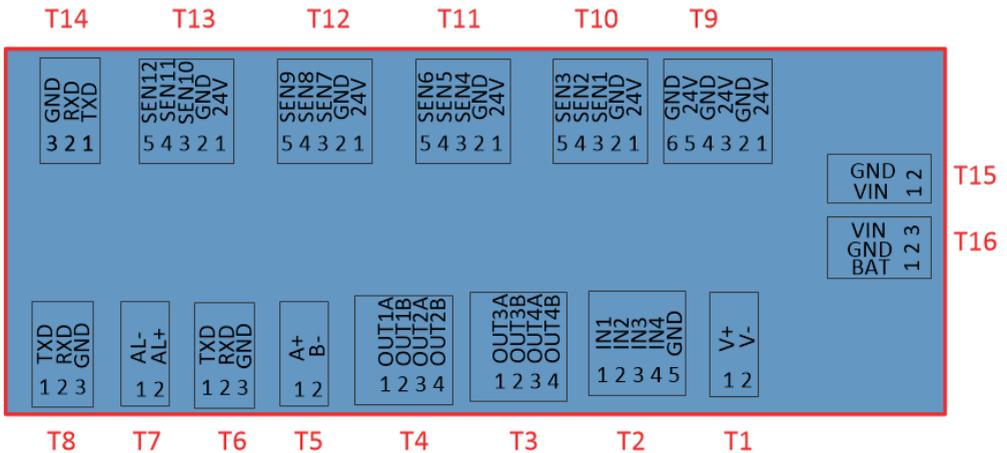
3.3 Анализ ошибок, возникающих при работе турникета

1. Вибрация двигателя, выход параметров за пределы, настройка положения:
Если двигатель вибрирует при настройке положения, лучше всего настроить параметры цепи позиционирования и уменьшить параметры Р цепи позиционирования.
2. Проблема ложной блокировки
Явление заключается в следующем: в процессе открывания и закрывания барьер автоматически открывается после закрывания, и основная причина срабатывания блокировки заключается в том, что временной период обнаружения блокировки слишком мал.
Параметры для настройки: временной период обнаружения блокировки может быть увеличен.

3.4 Контроллер прохода

PNPTD100 V2 использован для управления слаженным и упорядоченным перемещением, световыми индикаторами, датчиками и иным оборудованием, используемым для организации прохода, а также для унификации интерфейса управления с центральной ЭВМ. Контроллер PNPTD100 V2 включает в себе многочисленные функции, например, управление перемещением, управление световыми индикаторами, анализ данных датчиков, скоординированную проверку различных компонентов, определение состояния различных компонентов, настройку параметров и т. д., в сочетании с уникальным человеко-машинным интерфейсом для эффективного и удобного управления. Он сочетает в себе превосходные конструкторские идеи с комплексными функциями, что позволяет добиться эффективной, практичной и удобной работы. PNPTD100 обладает уникальным интерфейсом. Сочетание кнопок и экрана позволяет оператору удобно и эффективно выполнять свою работу.

Таким образом он имеет возможность полностью и точно понимать и устанавливать значения различных параметров, выполнять функциональную проверку различных компонентов, узнавать состояние каждого компонента для быстрого и лёгкого обнаружения неисправности. Простой в использовании, удобный и эффективный интерфейс идеально подходит для системной интеграции при соответствующем применении, например, в "умном" транспорте, офисном пространстве, "умных" живописных местах и парках развлечений.



PNPTD100

3.4.1 Описание портов

Порт	контакт	Сигнал	Описание
Порт подводимого питания	T1-1	VO-	24 В
	T1-2	VO+	GND (заземление)
порт управления уровнем	T2-1	IN1	входной сигнал открытия
	T2-2	IN2	неправильный входной сигнал
	T2-3	IN3	входной сигнал для пожарной безопасности
	T2-4	IN4	сигнал состояния питания
	T2-5	GND	GND (заземление)
Порт выходного сигнала состояния 1	T3-1	OUT3A	Выходной сигнал состояния 3А
	T3-2	OUT3B	Выходной сигнал состояния 3Б
	T3-3	OUT4A	Выходной сигнал состояния 4А
	T3-4	OUT4B	Выходной сигнал состояния 4Б
Порт выходного сигнала состояния 2	T4-1	OUT1A	Выходной сигнал состояния 1А
	T4-2	OUT1B	Выходной сигнал состояния 1Б
	T4-3	OUT2A	Выходной сигнал состояния 2А
	T4-4	OUT2B	Выходной сигнал состояния 2Б
Порт RS485 центральной ЭВМ	T5-1	A	485+
	T5-2	B	485-
Порт RS232 центральной ЭВМ	T6-1	TXD	Подача на внешний последовательный порт
	T6-2	RXD	Приём на внешнем последовательном порту
	T6-3	GND	GND (заземление)
Порт сигнализации	T7-1	AL-	Сигнализация -
	T7-2	AL+	Сигнализация +
Порт управления RS232	T8-1	TXD	подача на последовательный порт
	T8-2	RXD	приём на последовательном порту
	T8-3	GND	GND (заземление)
Выход питания	T9-1	24V	24 В
	T9-2	GND	GND (заземление)
	T9-3	24 В	24 В
	T9-4	GND	GND (заземление)
	T9-5	24 В	24 В
	T9-6	GND	GND (заземление)
ИК-интерфейс 1	T10-1	24 В	24 В
	T10-2	GND	GND (заземление)

	T10-3	SEN1	входной сигнал датчика 1
	T10-4	SEN2	входной сигнал датчика 2
	T10-5	SEN3	входной сигнал датчика 3
ИК -интерфейс 2	T11-1	24 В	24 В
	T11-2	GND	GND (заземление)
	T11-3	SEN4	входной сигнал датчика 4
	T11-4	SEN5	входной сигнал датчика 5
	T11-5	SEN6	входной сигнал датчика 6
ИК -интерфейс 3	T12-1	24 В	24 В
	T12-2	GND	GND (заземление)
	T12-3	SEN7	входной сигнал датчика 7
	T12-4	SEN8	входной сигнал датчика 8
	T12-5	SEN9	входной сигнал датчика 9
ИК -интерфейс 4	T13-1	24 В	24 В
	T13-2	GND	GND (заземление)
	T13-3	SEN10	входной сигнал датчика 10
	T13-4	SEN11	входной сигнал датчика 11
	T13-5	SEN12	входной сигнал датчика 12
Отладка порта RS232	T14-1	TXD	подача на последовательный порт
	T14-2	RXD	приём на последовательном порту
	T14-3	GND	GND (заземление)
Электропитание:	T15-1	VIN	вход питания +
	T15-2	GND (заземление)	вход питания -
	T16-1	BAT	вход аккумулятора +
	T16-2	GND (заземление)	вход аккумулятора -
	T16-3	VIN	вход питания +

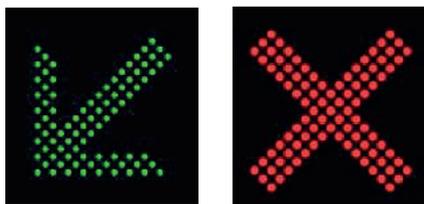
Таблица 3-4 Описание портов PNPTD100

3.4.2 Характеристики

№	Наименование	Технические параметры	Примечание
1	Интерфейс связи	RS232 (стандарт) /485	
2	Входное напряжение	24 В постоянного тока	
3	Потребление мощности	не более 5 Вт	
4	Рабочая температура	-20°C~70°C	
5	Температура хранения	-40°C~80°C	
6	Влажность	Рабочая влажность: 98% без образования конденсата Влажность при хранении: 98%, 60°C	
7	Статичный шум (при	не более 10дБ(А)	

Таблица 3-5 Характеристики контроллера прохода

3.5 Световой индикатор



Указатель направления: использован для указания возможности прохода.

На индикаторе отображается " → " для указания возможности прохода.

На индикаторе отображается " X " для указания невозможности прохода.

Часть 4 Отладка функций и настройка параметров

4.1 Инструкции по работе с ЧМИ

4.1.1 Описание функциональных клавиш

- Кнопка "Вверх"** – перемещение курсора к предыдущему пункту меню, увеличение значения, переход на страницу вверх и иные функции;
- Кнопка "Вниз"** – перемещение курсора к следующему пункту меню, уменьшение значения, переход на страницу вниз и иные функции;
- Кнопка ENTER** – вход в следующее меню, выбор нужного пункта, сохранение настроек и т. д.;
- Кнопка ESC** – возврат к предыдущему меню, отмена сделанного выбора и выход из интерфейса без сохранения настроек.

4.2 Отображение параметров прохода

Отображение значения "А/Б задержка барьера в открытом состоянии"

Чтение параметров-->Чтение параметров прохода-->А/В адержка барьера в открытом состоянии, после нажатия кнопки параметры будут отображены на ЖК-экране.

Для отображения режима управления проходом

Чтение параметров-->Чтение параметров прохода-->Режим управления, после нажатия кнопки параметры будут отображены на ЖК-экране.

4.3 Настройка параметров прохода

Для увеличения или уменьшения периода задержки барьера в открытом состоянии необходимо выполнить следующее:

Настройка параметров --"Настройка параметров прохода --"А/Б задержка барьера в открытом состоянии. Значение по умолчанию - 24 сек.

Для настройки режима управления проходом

Режим управления: Как указано в таблице 4-1, существует 9 режимов контроля.

Настройка параметров --> настройка параметров прохода --> режим управления, по умолчанию - "управление А, управление Б"

4.4 Настройка параметров перемещения

Для настройки положения КР необходимо выполнить следующее:

Настройка параметров--"Параметры перемещения"--Настройка перемещения влево/вправо--"КР. Необходимо нажать кнопку ОК для перехода к настройкам, нажать кнопку "вверх" для выбора настройки и нажать кнопку "вниз". Необходимо использовать цифры 0--9. После завершения настройки необходимо нажать кнопку ENTER.

№	Меню 1	Меню 2	Меню 3
1	1. Отображение		
			См. меню "Настройка параметров
			См. меню "Настройка параметров
2	2. Настройка параметра		
		1. Настройка параметров	
			1.Sensor Mode (режим датчика)
			2.Td Work Mode (рабочий режим)
			3.Td Work Mode (режим управления)
			4.A Delay (задержка А)
			5.B Delay (задержка Б)
			6.Close Delay (задержка в закрытом состоянии)
			7.Close Level (уровень в закрытом состоянии)
			8.Shadow Level (уровень затемнения)
			9.Remembre (запоминание)
			10. Illegal Mode (режим несанкционированного доступа)
			11. Alarm Open (открытие при нештатной ситуации)
			12. Shadow Close (закрытие при затемнении)
			13. Reverse Close (закрытие при обратном ходе)
			14. Reverse Alarm (сигнализация при обратном ходе)
			15. Fire Alarm (пожарная сигнализация)
			16. Shadow Alarm (сигнализация при затемнении)
			17. Illegal Alarm (сигнализация при несанкционированном доступе)
			18. Sensor Switch (переключение датчика)
			19. Lock Flag (метка блокировки)
			20.Reverse Clear (свободный проход при обратном ходе)

		21. Pass Upload (загрузка пароля)
		22. Sensor Group (группа датчиков)
		23. Safe Sensor (безопасный датчик)
		24. Td Address (адрес)
		25. Alarm Timer (таймер сигнализации)
		26. Alarm Level (уровень сигнализации)
		27. Connect Alarm (сигнализация при подключении)
		28. Stop Sensor (остановка работы датчика)
		29. Stop Alarm (остановка сигнализации)
		30. Stop Enable (разрешение остановки)
		31. Input Forbid (запрет ввода)
		32. Default Para (параметры по умолчанию)
		33. Backup Para (резервное копирование параметров)
		34. Reload Para (перезагрузка параметров)
	2. Настройка параметров перемещения	
		1. UpSpeed (увеличение скорости)
		2. Adj Speed (настройка скорости)
		3. Init Speed (применение скорости)
		4. Adj Enable (разрешение настройки)
		5. Stop Speed (скорость остановки)
		6. SpeedDownAngle (скорость при перемещении вниз)
		7. ErrorAngel (ошибка настройки угла)
		8. Error Handle (ошибка рукоятки)
		9. OpenPreAngel (предварительный угол при открытии)
		10. ClosePreAngel (предварительный угол при закрытии)
		11. Stop Lock (остановка блокировки)
		12. ReverseLock (блокировка в обратном направлении)
		13. Debug Enable (разрешение отладки)
		14. Open Time (время открытия)
		15. KP
		16. KP DIV
		17. KI
		18. KI DIV
		19. Motor Dir (двигатель)
		20. Light Mode (режим индикатора)

			21. Light Reverse (индикатор в обратном направлении)
			22. Check Speed Timer (проверка скорости таймера)
			23. UpTime1 (период подъёма 1)
			24. UpTime2 (период подъёма 2)
			25. SpeedDownTime (скорость опускания)
			26. Stop Time (период остановки)
			27.Encoder Type (тип кодирующего устройства)
			28.Сору Para (копирование параметра)
			29. Default Para (параметры по умолчанию)
			30. Backup Para (резервное копирование параметров)
			31. Reload Para (перезагрузка параметров)
3	Перечень действий		
		1.Jx In Test (проверка ввода)	
		2.Jx Out Test (проверка вывода)	
		3.Td Signal Test (проверка сигнала)	
		4.Td Double Test (двойная проверка)	
		5.Td Out Test (проверка вывода)	
		6.Open Door A (открытие барьера А)	
		7.Open Door B (открытие барьера Б)	
		8.Close Door (закрытие барьера)	
		9.Emergent Open (открытие при нештатной ситуации)	
		10. Cancel Emergent Open	
		11. Jx Rese (сброс)	
		12. Td Reset сброс)	
4	Connect Stat (подключение)		
5	Vision (вид)		
6	Sensor Check (проверка датчика)		
7	Pass Msg (передача сообщения)		
8	Position (положение)		
9	Jx Status (состояние)		
10	Power Status (состояние питания)		

Часть 5 Обслуживание (пользователи)

5.1 Обзор

Обслуживание включает в себя очистку и ежедневный функциональный контроль системы. Необходимо соблюдать процедуры обслуживания для обеспечения бесперебойной работы системы и снижения количества возможных сбоев и случаев преждевременного износа. Все подшипники являются самосмазывающимися. Дополнительная их смазка не требуется.

5.2 Очистка

5.2.1 Цикл очистки

Регулярная очистка системы важна для поддержания чистоты поверхности оборудования и предотвращения функциональных сбоев из-за проблем окружающей среды.

Тщательная очистка не реже одного раза в год. В зависимости от условий окружающей среды может потребоваться более частая очистка. Очистку необходимо выполнять тряпкой по направлению к полированной поверхности, без использования абразивных веществ.

Нержавеющая сталь может ржаветь, если загрязнения на металлической поверхности не удалять регулярно. См. таблицу чистящих средств.

Материал	Чистящее средство (классификация)
Нержавеющая сталь	Аэрозоль для очистки нержавеющей стали, 250 мл
Нанесённый гальваническим путём алюминиевый сплав	Очиститель для нанесённого гальваническим путём алюминиевого сплава, 250 мл
Пластиковая поверхность	нанести нейтральное моющее средство, затем смыть
Стекло	Промышленный очиститель или моющее средство
Оргстекло	антистатический очиститель для пластика

Часть 6 Обслуживание (послепродажное)

Обслуживание. В следующих таблицах указаны периоды проведения обслуживания (раз в полгода или ежегодное)

6.1 Проверка состояния системы

Обслуживание	Раз в полгода	Ежегодное	Оценка
Визуальный осмотр снаружи на отсутствие		*	При наличии серьёзных повреждений необходимо сообщить об этом оператору и попытаться исправить их в подходящее
Визуальный осмотр внутри на отсутствие повреждений		*	Осмотр на отсутствие пережатых кабелей или отсоединённых проводов. Осмотр механических деталей на отсутствие ржавчины и повреждений.

6.2 Проверка основных функций

Обслуживание	Раз в полгода	Ежегодное	Оценка
Открытый при нормальном режиме		*	Вход и выход в обоих направлениях
Запрет немедленного прохода следом		*	Вход и выход в обоих направлениях

6.3 Проверка уровня шума при работе

Обслуживание	Раз в полгода	Ежегодное	Оценка
При проверке основных функций необходимо обращать внимание на шум во время работы		*	Изношенные или повреждённые механические детали могут привести к повышению уровня шума

7. Гарантийные обязательства

7.1. Гарантийный срок на поставленную Продукцию составляет 12 (двенадцать) месяцев с даты поставки и распространяется на весь объем поставки без исключения. На весь период использования в течение гарантийного срока Поставщик обязан обеспечить сервисное и техническое обслуживание, запасные части, расходные материалы.

7.2. Поставщик обязуется проводить бесплатный ремонт или замену Продукции либо её составных частей (гарантийное обслуживание) в случае обнаружения в течение гарантийного срока, предусмотренного в пункте 5.1., дефектов и (или) отказов Продукции, которые возникли не вследствие нарушения правил ее эксплуатации после поставки Покупателю.

7.3. Поставщик обязуется устранить дефекты и (или) отказы Продукции, выявленные в течение гарантийного срока, либо заменить Продукцию в технически возможный срок, согласованный сторонами.

7.4. Поставщик не отвечает за неисправности турникета и его комплектующих частей, возникшие в процессе эксплуатации, в связи:

- с неправильной эксплуатацией Покупателем либо третьими лицами, вызванной несоблюдением правил пользования турникетом (см. Паспорт турникета);
- с изменениями в конструкции Оборудования (ненадлежащим ремонтом), произведенными Покупателем или третьими лицами;
- с механическими повреждениями, возникшими после приемки турникета в процессе эксплуатации Покупателем и приведшие к выходу из строя оборудования.

Дата продажи « ____ » _____ 20__ г.

Подпись _____



БЛОКПОСТ

ДЕТЕКТОР-RF.RU | TURNIKET-RF.RU

СЕРВИСНЫЙ ЦЕНТР БЛОКПОСТ

ПРОФЕССИОНАЛЬНО

Наши инженеры качественно и оперативно проведут ремонт Вашего оборудования

МАКСИМАЛЬНАЯ СКОРОСТЬ

Мы проводим ремонт максимально быстро

СКЛАДСКАЯ ПРОГРАММА

Постоянное наличие на складе всех необходимых запасных частей

ГАРАНТИЯ

Мы предоставляем гарантированное обслуживание на все предлагаемое оборудование

ООО «ГК «ИРА-ПРОМ»

Почтовый адрес:

121609 г. Москва, Рублевское ш., д. 28, корп. 2

Многоканальный телефон: +7 (495) 415 10 84

E-mail: info@detektor-rf.ru

