

SMARTLANE

Entréspärr - Speedgate

BRUKSANVISNING

Översättning från engelskt original

Rev. 05 2402



INNEHÅLLSFÖRTECKNING

1.	Presentation	7
2.	Säkerhetsinstruktioner.....	8
3.	Generella Symboler	10
4.	Beskrivning	11
4.1.	Terminologi	11
4.2.	Direction of passage.....	12
4.3.	Generell beskrivning	12
4.4.	Sortiment.....	13
4.5.	Dimensioner	14
4.6.	Teknisk specifikation	16
4.7.	Placering av komponenter	17
4.7.1.	Vänsterenhet.....	17
4.7.2.	Högerenhet	18
4.7.3.	Mellanenhet.....	19
4.8.	Placering av interna komponenter	20
4.8.1.	Högerenhet	20
4.8.2.	Vänsterenhet.....	21
4.8.3.	Mellanenhet.....	22
4.8.4.	Förlängningar (tillbehör)	23
4.8.5.	Kraftkort	24
4.8.6.	Logikkort, höger	25
4.8.7.	logikkort, mellan.....	26
4.8.8.	logikkort, vänster	27
5.	Installation	28
5.1.	Förberedelser på arbetsplats	28
5.2.	Riktlinjer för golvtjämnning	28
5.3.	Maximal tolerans horisontellt från enhet till enhet	28
5.4.	förvaring	29
5.5.	Rekommenderade verktyg	29
5.6.	Installationsritningar	30
5.7.	Uppackning	32
5.8.	Installera utrustningen.....	32
5.8.1.	Hantering	32
5.8.2.	Förankring mot golv	32
5.9.	Elektriska anslutningar.....	35
5.10.	Överlämnande.....	38
6.	Beskrivning	39
6.1.	Ljud- och ljuslarm	39
6.1.1.	Dynamisk funktion och orienteringsljus.....	39
6.1.2.	Summer	41
6.2.	Detektering	41
6.2.1.	Layout på celler.....	43
6.2.2.	Detekteringsstyrning.....	43
6.2.3.	DIRAS celler	43
6.2.4.	DIRAS kurviga celler	44
6.2.5.	Fotoceller sändare/mottagare	44

6.3.	Hindrens mekaniska transmission	45
6.4.	Rörliga hinder	46
6.5.	Fasta hinder	46
7.	Drift.	47
7.1.	Kontrollerad funktion	47
7.2.	Hindrens viloläge	47
7.3.	Funktion efter passageriktning	47
7.4.	Passagegodkännande	47
7.5.	Utrymning	48
7.6.	Strömavbrott.	48
7.7.	Tekniskt fel	48
7.8.	Hindrens låsning	48
7.9.	Analog induktiv lägesensor	48
7.10.	Säkerhetsutrustning.	48
7.11.	Rätt användning.	49
7.12.	Fusk	49
7.12.1.	Fusk i viloläge	50
7.12.2.	Fusk fel väg	50
7.12.3.	Fusk med "tailgating" efter person med godkänd passage	50
7.12.4.	Fusk med "tailgating" före person med godkänd passage.	51
7.12.5.	Fusk genom gruppering före godkänd passage	51
7.12.6.	Fusk i säkerhetszon	51
7.12.7.	Fusk med "stulen" biljett.	52
7.12.8.	Fusk "hindret hindras att stänga"	52
7.12.9.	Fusk "hindret hindras att öppna"	52
8.	Underhåll	53
8.1.	Rekommenderade verktyg	53
8.2.	Rekommenderade åtdragningsmoment	53
8.3.	Slå av och på strömmen i utrustningen	54
8.3.1.	Demontera sidopanelen på höger enhet i riktning A	54
8.3.2.	Slå av strömmen	54
8.3.3.	lå på strömmen	55
8.4.	Justering av hindrens ändlägen	55
8.5.	Låsning av de rörliga hindren i öppet/stängt läg	56
8.6.	Montage av en panel (sido- eller ändpanel)	57
8.7.	Demontage av fasta hinder	58
8.8.	Montering av ett fast hinder (efter eventuellt utbyte)	59
8.9.	Justering av det fasta hindret.	60
8.10.	Demontage/montage av det rörliga hindret.	62
8.10.1.	Öka synligheten på de rörliga hindren	64
8.11.	Byta ut klämskyddet på de rörliga hindren	65
8.12.	Demontera/montera fingerskydd	66
8.13.	Demontera/montera fingerskydd	67
8.14.	Justering av läget på fingerskyddets styrning.	68
8.15.	Ta bort glasplattan	69
8.15.1.	Demontera en kort glasplatta (enheter med höga hinde)	69
8.15.2.	Demontera en lång glasplatta (enheter utan höga hinder)	70
8.16.	Montera glasplattan	71
8.17.	Demontera en förlängning	72

8.18.	Demontera en förlängning med rostfria paneler	73
8.19.	Justering av utrymmet för passage av de rörliga hindren	74
8.20.	Justering av det fasta hindre	75
8.21.	Justering av kraftöverföringen	75
8.22.	Flytta och justera detekteringsceller	76
8.22.1.	byte av fotocell från det fasta hindre	77
8.22.2.	Justering av fotoceller	79
8.23.	Utbyte av mjukstoppen	80
8.24.	Utbyte och justering av balansfjäders	81
8.24.1.	Utbyte av fjädern	81
8.24.2.	Justering av balansfjäders	82
8.25.	Demontera en motor	83
8.26.	Konfigurering av frekvensomvandlaren ATV320	84
8.26.1.	ändra inställningarna på frekvensomvandlaren	84
8.26.2.	Öppna konfigurationsinställningar i frekvensomvandlare	84
8.26.3.	SmartLane's specifika konfigurationsinställningar (nya varianten)	85
8.27.	Justering av höjden på DIRAS-cellerna för trolley detekterin	86
8.28.	Underhåll	87
8.28.1.	Underhåll av ytor	87
8.28.2.	Förebyggande underhåll	87
8.29.	Underhållsprogram (per korridor)	88
8.30.	Sammanställning underhållsprogram	90
8.30.1.	Rekommenderade reservdelar	91
8.31.	Felsökning	92
8.32.	Test av dielektrisk styrka och läckström	92
8.33.	Förvaring	93
8.34.	Avfallshantering / förstöring	93
9.	Information om kretskortskomponenter	94
9.1.	Sändare DIRAS-kort (AS1642 och AS1652)	94
9.2.	Mottagare DIRAS-kort (AS1642 och AS1652)	94
9.3.	Moderkort (CPU) AS1190	95
9.4.	Kretskort AS1603 – Huvud och interface kort	96
9.5.	Kretskort AS1605 – Huvud och interface kort	98
9.6.	CAN-änden på bus-kretskortet	99
9.7.	Dynamiskt ljuskort AS1656	100
9.8.	CAN adresser på olika kretskort	101
10.	Kundanpassning	102
10.1.	Reglerad uppvärmning (tillval)	102
10.2.	transformator - 120 V > 230 V (tillbehör)	103
11.	Elscheman	104
12.	EG-försäkran om överensstämmelse	105

ILLUSTRATIONSFÖRTECKNING

Fig. 1 - Passageriktning	12
Fig. 2 - Illustration of a standard lane configuration with two (2) extensions	12
Fig. 3 - Exempel på olika enheter	13
Fig. 4 - Dimensioner (Inga förlängningar)	14
Fig. 5 - Dimensioner (med förlängningar i en riktning)	15
Fig. 6 - Dimensions (med förlängningar i båda riktningarna)	15
Fig. 7 - Placering av utvändiga komponenter på standard vänsterenhet	17
Fig. 8 - Placering av utvändiga komponenter på standard högerenhet	18
Fig. 9 - Placering av utvändiga komponenter på standard mellanenhet	19
Fig. 10 - Interna komponenter - högerenhet	20
Fig. 11 - Interna komponenter, vänsterenhet	21
Fig. 12 - Interna komponenter mellanenhet	22
Fig. 13 - Förlängning	23
Fig. 14 - Förlängning med stålpaneler	23
Fig. 15 - Kraftkort	24
Fig. 16 - Logikkort, höger	25
Fig. 17 - Intermediate board	26
Fig. 18 - kretskort vänster	27
Fig. 19 - Maximum slope - Front view	28
Fig. 20 - Maximum slope - Side View	28
Fig. 21 - Maximal tolerans horisontellt	28
Fig. 22 - Överskrid inte toleranserna	29
Fig. 23 - Utjämning av golv	29
Fig. 24 - Standard SmartLane installationsritning (CH10202)	30
Fig. 25 - Bred SmartLane installationsritning (CH10202)	31
Fig. 26 - Hantering	32
Fig. 27- Markering av förankringspunkter för standardenhet	33
Fig. 28 - Markering av förankringspunkter för bred enhet	33
Fig. 29 - Borrning / Tag bort damm	34
Fig. 30 - Förankringsprincip	34
Fig. 31 - IAnslutning mellan enheter- W49	35
Fig. 32 - Anslutning mellan enheter - W51	36
Fig. 33 - Anslutning mellan enheter - W23	36
Fig. 34 - Anslutning mellan enheter - W31	37
Fig. 35 - Anslutning mellan enheter - W58	37
Fig. 36 - Anslutning av matarström	38
Fig. 37 - Dynamiskt ljus	39
Fig. 38 - Princip för korsande strålar	41
Fig. 39 - Godkända passager	42
Fig. 40 - Förbjudna passager	42
Fig. 41 - Layout detekteringscelle	43
Fig. 42 - AS1642 sändare	43
Fig. 43 - AS1643 mottagare	43
Fig. 44 - AS1652 sändare	44

Fig. 45 - AS1653 mottagare	44
Fig. 46 - Fotoceller (S/M)	44
Fig. 47 - Mekanisk rörelsetransmission.	45
Fig. 48- Placering av de fasta hindren)	46
Fig. 49 - Rätt användning	49
Fig. 50 - Fusk i viloläge.	50
Fig. 51 - Fusk i fel väg	50
Fig. 52 - "Tailgating" efter godkänd passage.	50
Fig. 53 - Fusk med "tailgating" före godkänd passage	51
Fig. 54 - Fusk med gruppering.	51
Fig. 55 - Fusk i säkerhetszon.	51
Fig. 56 - Fusk "stulen" biljett	52
Fig. 57 - Åtdragningsmoment	53
Fig. 58 - Demontering av höger - riktning A	54
Fig. 59 - Ström frånslgen	54
Fig. 60 - Ström påslagen	55
Fig. 61 - Hindrens blockering i öppet/stängt läge.	56
Fig. 62 - Montage av en panel	57
Fig. 63 - Demontage av fasta hinder.	58
Fig. 64 - Adjusting the fixed obstacle.	60
Fig. 65 - Rikta upp det fast hindret (mot sida A)	61
Fig. 66 - Rikta upp det fast hindret (mot sida B)	61
Fig. 67 - Ersätta det rörliga hindretle	62
Fig. 68 - Montera element för det rörliga hindre	63
Fig. 69 - Självhäftande "schackbräde" (AUT-E-0007169)	64
Fig. 70 - Positionering av klistermärket	64
Fig. 71 - RByta ut klämskydd på rörligt hinder	65
Fig. 72 - Demontera/montera fingerskydd	66
Fig. 73 - Demontera/ byta ut fingerskyddets styrning	67
Fig. 74 - Justering av styrningen (Montage).	68
Fig. 75 - Styrningens justerin)	68
Fig. 76 - Demontage av en kort lasplatta	69
Fig. 77 - Demontage av en lång glasplatta.	70
Fig. 78 - Montera glasplattan.	71
Fig. 79 - Montera glsdåattan - Montagepunkter.	71
Fig. 80 - Demontera skyddet.	72
Fig. 81 - Demontera fronten.	72
Fig. 82 - Förlängningens fästpunkter	72
Fig. 83 - Förlängning med rostfria paneler	73
Fig. 84 - Justering av det höga rörliga hindrets spel.	74
Fig. 85 - Justering av styrningen.	74
Fig. 86 - Justering av kraftöverföringens linjering	75
Fig. 87 - Justering av motorns linjering	76
Fig. 88 - Demontera pluggarna och skruvarna på det fasta hindret.	77
Fig. 89 - Demontage DIRAS-cell.	77
Fig. 90 - Demontage av REFLEx-cell	78
Fig. 91 - Justering av fotoceller	79

<i>Fig. 92 - Demontage av mjukstoppen</i>	80
<i>Fig. 93 - Utbyte av fjäder</i>	81
<i>Fig. 94 - Justering av enkel fjäder</i>	82
<i>Fig. 95 - Justering av dubbelfjäder</i>	82
<i>Fig. 96 - Demontera en motor</i>	83
<i>Fig. 97 - Variabel frekvens-omvandlare ATV3200</i>	84
<i>Fig. 98 - Variabla frekvensomvandlarens menyträd</i>	85
<i>Fig. 99 - Höjd på trolley detekteringsceller</i>	86
<i>Fig. 100 - Mätning av höjden för trolley detekteringsceller</i>	86
<i>Fig. 101 - Statussidan i "Maintenance Interface"</i>	92
<i>Fig. 102 - Bortkoppling av det inbyggda EMC-filtret</i>	92
<i>Fig. 103 - Assignment of components: AS1642 circuit board</i>	94
<i>Fig. 104 - Information om komponenter AS1652</i>	94
<i>Fig. 105 - Information om komponenter AS1643</i>	94
<i>Fig. 106 - Information om komponenter AS1653</i>	94
<i>Fig. 107 - Moderkort AS1190</i>	95
<i>Fig. 108 - AS1603 - Huvud och interfacekort</i>	96
<i>Fig. 109 - AS1605 - Huvud och interfacekor</i>	98
<i>Fig. 110 - CAN-änden på BUS-kretskortet</i>	99
<i>Fig. 111 - Dynamiskt ljusretskort AS1656</i>	100
<i>Fig. 112 - CAN adresser</i>	101
<i>Fig. 113 - Tillägget reglerad uppvärmning</i>	102
<i>Fig. 114 - Tillbehöret automatisk transformator (120 V ⇔ 230 V)</i>	103
<i>Fig. 115 - CE Deklaration</i>	105

1. PRESENTATION

Tack för att du valt en produkt från SmartLane-serien som konstruerats och tillverkats av Automatic Systems. Vi är övertygade om att ditt köp kommer att ge dig många års tillfredsställelse och därför ber vi dig att läsa följande information noggrant för att kunna dra full nytta av din produkt. Trots den omsorg som lagts ned vid utarbetandet av denna handbok kan vissa punkter förefalla felaktiga eller oklara. Om så är fallet, tveka inte att kontakta oss med dina kommentarer eller frågor.

VARNING

DIN SMARTLANE-PRODUKT INNEHÅLLER EN ELEKTRISK STRÖMKEDJA OCH OLIKA ANDRA ELEKTRISKA KOMPONENTER. OAKTSAMHET UNDER ALLT ARBETE KAN FÅ ALLVARLIGA KONSEKVENSER FÖR DIN SÄKERHET. FRÅN OCH MED DEN TIDPUNKT DÅ DU ÖPPNAR KAROSSEN, STÅNG AV DEN ALLMÄNNA STRÖMFÖRSÖRJNINGEN TILL UTRUSTNINGEN. VAR MYCKET FÖRSIKTIG NÄR DU HANTERAR INTERNA KOMPONENTER SOM KAN SÄTTAS PÅ ELLER SOM ÄR I RÖRELSE..

2. SÄKERHETSINSTRUKTIONER

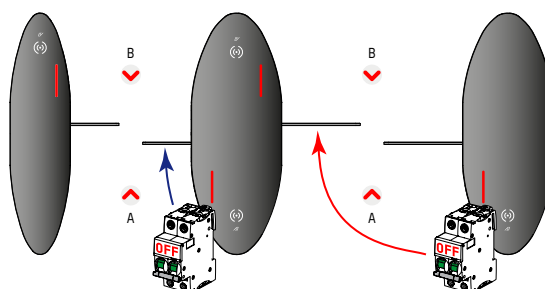
- Den här handboken måste vara tillgänglig för alla som arbetar med utrustningen: installatör, underhållsoperatör, slutanvändare osv.
- SmartLane-serien av grindar är avsedd att kontrollera personers tillträde och kan inte användas för något annat ändamål utan risk för användaren eller utrustningens integritet. I synnerhet är den INTE avsedd att underlätta fotgängartrafik och bör INTE användas som en vanlig in/utgångsgrind. Automatic Systems och Secure Gates kan inte hållas ansvariga för skador till följd av olämplig användning av utrustningen.
- Anställda som arbetar i lokalerna måste i förväg utbildas i användningen av automatiska grindar. Om användarna inte får sådan utbildning kan det leda till allvarliga olyckor eller skador.
- Av säkerhetsskäl måste barn (användare som är mindre än en (1) meter långa) alltid övervakas av en vuxen när de befinner sig i närheten av enheten och när de passerar genom porten. När porten används av ett barn som åtföljs av en vuxen måste barnet gå före den medföljande vuxna.
- Om man räknar med regelbunden användning av barn rekommenderar Automatic Systems att man installerar alla de särskilda alternativ som tillhandahålls för att optimera skyddsnivån.
- Man måste också vara ytterst försiktig med djur, som alltid måste hållas kopplade och under kontroll av sin herre.
- Installera inte denna utrustning i ett explosivt område.
- Lägg inte till icke-godkända tillbehör (kontakt mellan olika metaller ger upphov till ett galvaniskt moment som försämrar utrustningens korrosionsbeständighet).
- Entreprenören ska se till att lokala standarder följs vid installation av utrustningen.
- Allt arbete på utrustningen ska utföras av kvalificerad personal. Allt arbete på denna produkt som inte är auktoriserat eller utförs av en okvalificerad tekniker kommer automatiskt att upphäva tillverkarens garanti.
- Personlig skyddsutrustning (PPE) måste bäras vid arbete:



- Mekaniska åtgärder och/eller åtgärder som innebär avsiktlig eller oavsiktlig beröring av plåtdelar eller ramen måste utföras med skärsäkra handskar.
- Tillgång till mekanismen bör begränsas till personal som är medveten om de elektriska och mekaniska risker som är förknippade med vårdlös hantering.
- För alla åtgärder som inte kräver att utrustningen är strömförsörd, stäng av strömmen vid fördelningspanelen eller vid brytaren (⇒ Ref. 0, Kap. 4.8, sid 20).



NÄR MAN SKALL ARBETA PÅ EN MELLANENHET, SKALL MAN SLÅ FRÅN STRÖMBRYTARNA PÅ BÅDA BANORNA FÖR ATT UNDVIKA ATT HINDREN RÖR SIG



- Hindren öppnas automatiskt om det uppstår ett strömbortfall > 150 ms.
- Kontrollera att hindren är öppna innan du arbetar med mekanismen.
- Alla interna komponenter som kan vara strömförande eller i rörelse måste hanteras med försiktighet.
- Användning av handskar eller antistatiska armband (Electronic Static Discharge) är viktigt vid hantering av elektroniska kretskort, annars kan garantin upphöra att gälla.
- Utrustningen är konfigurerad i ett läge med minimal risk för användarna. Varje ändring av inställningarna måste utföras med full kännedom om alla överväganden av kvalificerad personal och Automatic Systems eller Secure Gates tar inget ansvar för sådana ändringar.
- Vid återförsäljning av produkten är det återförsäljarens ansvar att vid erbjudande, försäljning och installation av varje utrustning se till att miljön och den förutsebara användningen av utrustningen tar hänsyn till utrustningens tekniska egenskaper och respekterar dessa föreskrifter.
- Säljaren ska försvara och hålla Automatic Systems skadeslös från alla anspråk mot Automatic Systems på grund av att säljaren inte har uppfyllt ovanstående skyldigheter.
- För alla operationer som inte kräver att motorn eller logiken är strömförsörd, bryt strömförsörjningen innan enheterna öppnas.
- I annat fall ska strömmen kopplas bort med hjälp av den brytare som finns på apparatens logikort (⇒ Ref. **20**, Kap. 4.7).

3. GENERELLA SYMBOLER

Följande symboler används i bruksanvisningen eller på utrustningen:



För att belysa ett tips som underlättar förståelsen av produkten.



Påminnelse eller **snabbtips** för att förstå hur produkten fungeras.



Viktig instruktion för korrekt användning och/eller underhåll av produkt



Viktigt! Används för att belysa skaderisk eller skadat material.



Risk för allvarlig skada på grund av elektricitetn.



Risk för skärsår.



Identifiering av principiell jordanslutningspunkt (antingen som påklustrat märke eller graverat på produkten).



Indikera verktyg som krävs för aktuell åtgärd



Produkten harmonierar med EU-standard och -direktives.



Utrustningen skall kasseras i överstämmelse EU-direktiv (DEEE 2012/19/EU).

Model	SL29xx				
Mfg Date	30/06/2021	kg	150		
Phases	1	Hz	50/60		
Volts	230	A	1		
Item	SL2NR12G00430_C80166				
Serial	21-SL29xx-B0041				

SN

MADE IN BELGIUM www.automatic-systems.com

ID-skylt.



Referensartikel = viktig kodifiering (SL2NR12G00430) + PBA index (C80166)



Serienummer = produktionsår + modell + kod för tillverkningsland följt av serienummerindex..

4. BESKRIVNING

4.1. TERMINOLOGI

AS	Automatic Systems
MB	AS1190 moderkort eller logik.
Korridor	Passage definierad av hindrens passagebredd.
DIRAS	Infraröd detekteringsteknik utvecklas av Automatic Systems.
Läsare	Utrustning som används för att validera användarnas passagebiljett (levereras inte av AS).
Underhållsinterface	Verktyg som tillåter direkt anslutning till en SmartLane-korridor, för konfigurering, övervakning, diagnostik och underhåll (⇒ se separat manual).
Hinder	Rörliga glashinder som omöjliggör/tillåter passage.
Säkerhet	Utrustningens förmåga att förhindra intrång
Riktning A	Passagesriktning där styrlogiken (MB) och kraftkortet (FI + huvudströmbrytare) är placerade i den högra enheten.
Riktning B	Passage i motsatt riktning till Riktning A.
Trygghet	Skydd för användare vid pasager
PRM	Förkortning för personer med reducerad rörlighet.
EM	Electromagnet
CR	Kort, kortläsare etc.
RFID	Beröringsfri identifiering (Radio-frequency identification).
DTE	(Dossier Technique Électrique) Elfil: fil som innehåller produktens elscheman.
FI	Frekvensomvandlare.

4.2. PASSAERIKTNING

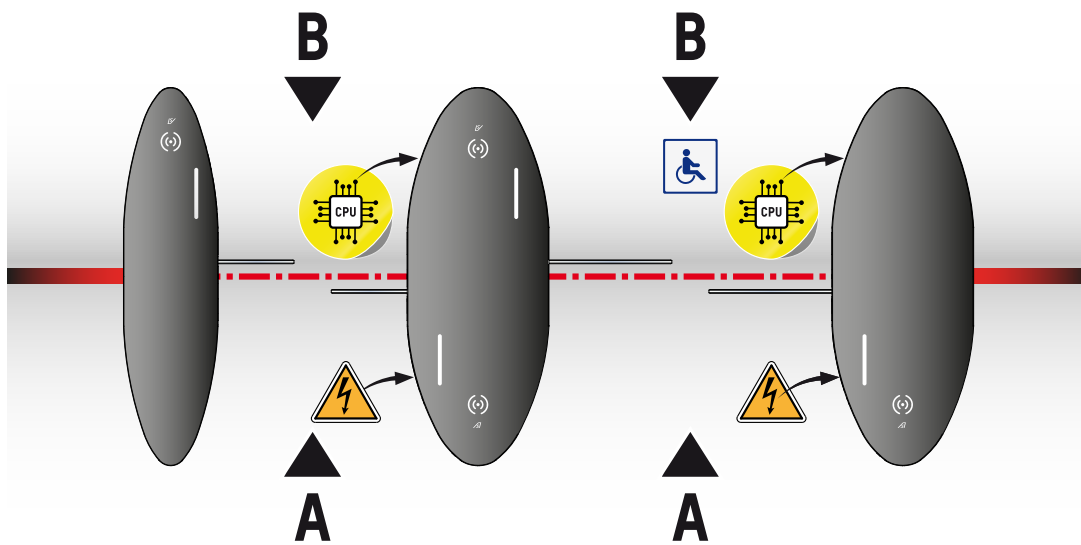


Fig. 1 - Passageriktning

4.3. GENERELL BESKRIVNING

Grinden är uppbyggd av:

1. utskjutbara glasrutor som utgör hindret för passage,
2. fasta enheter som innehåller mekanismen för hindret, detektorerna som garanterar säkerhet och trygghet samt den elektroniska logiken som styr hindren,
3. valfria förlängningar som ökar antalet detektorer för att säkerställa bedrägeribekämpning och för att integrera en



biljettläsare eller annan valideringsenhet.

Fig. 2 - Illustration of a standard lane configuration with two [2] extensions

4.4. SORTIMENT

SmartLane accesskontrollerar gående med eller utan bagage, i båda riktningarna, med garanterad hög nivå av säkerhet och trygghet.

De finns i två (2) passagebredder (korridorer), beroende på hindrets bredd, enligt tabell nedan

Standard SmartLane	Utan förlängning	1 förlängning *	2 förlängningar *
<p>Standard hinder Passagebredd 600 mm</p> <p><i>Passage för användare med normal rörlighet</i></p>			
Bred SmartLane	Utan förlängning	1 förlängning *	2 förlängningar *
<p>Brett hinder Passagebredd 900 mm</p> <p><i>Passage för användare med reducerad rörlighet</i></p>			

* Tillbehör

Grindarna kan installeras ensamma eller i grupper. I det senare fallet, med den normala riktningen A, definieras en vänsterenhet (1), en högerenhet (6) och mellanenheter (2, 3, 4 och 5), där en mellanenhet även kan vara en hybrid (3 och 5): dvs sammanbinder två korridorer med olika bredd.

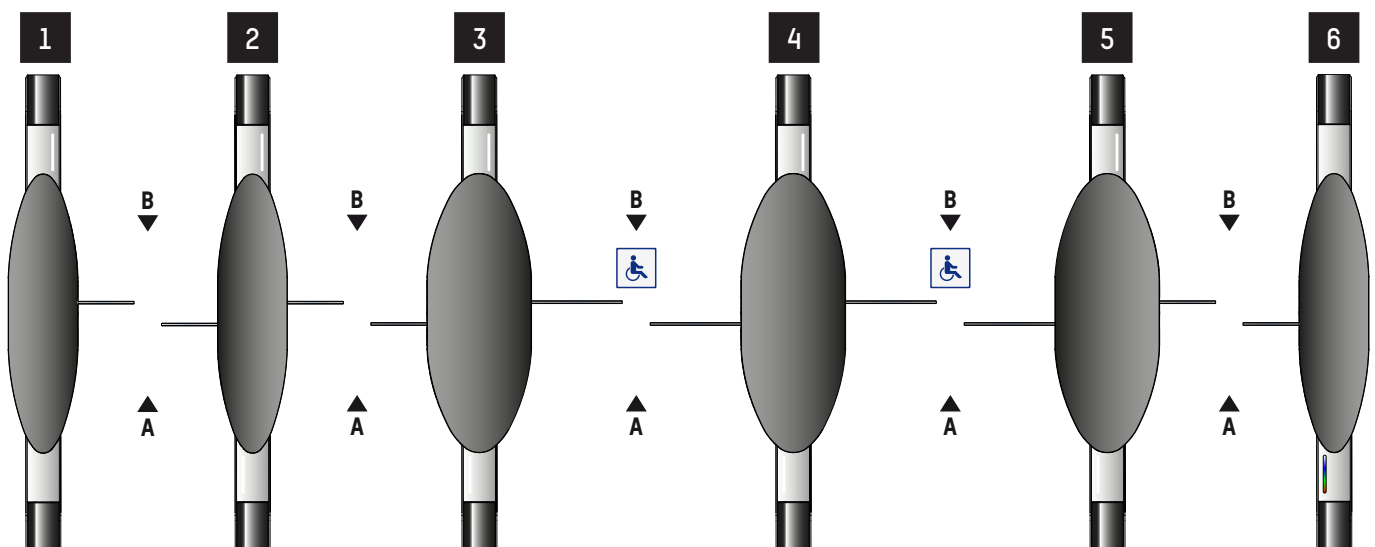


Fig. 3 - Exempel på olika enheter

REF.	BENÄMNING
1	Standard SmartLane vänsterenhet
2	Standard SmartLane mellanenhet
3	Mellanenhet SmartLane vänster hybrid
4	Bred SmartLane mellanenhet
5	Mellanenhet SmartLane höger hybrid
6	Standard SmartLane högerenhet

4.5. DIMENSIONER

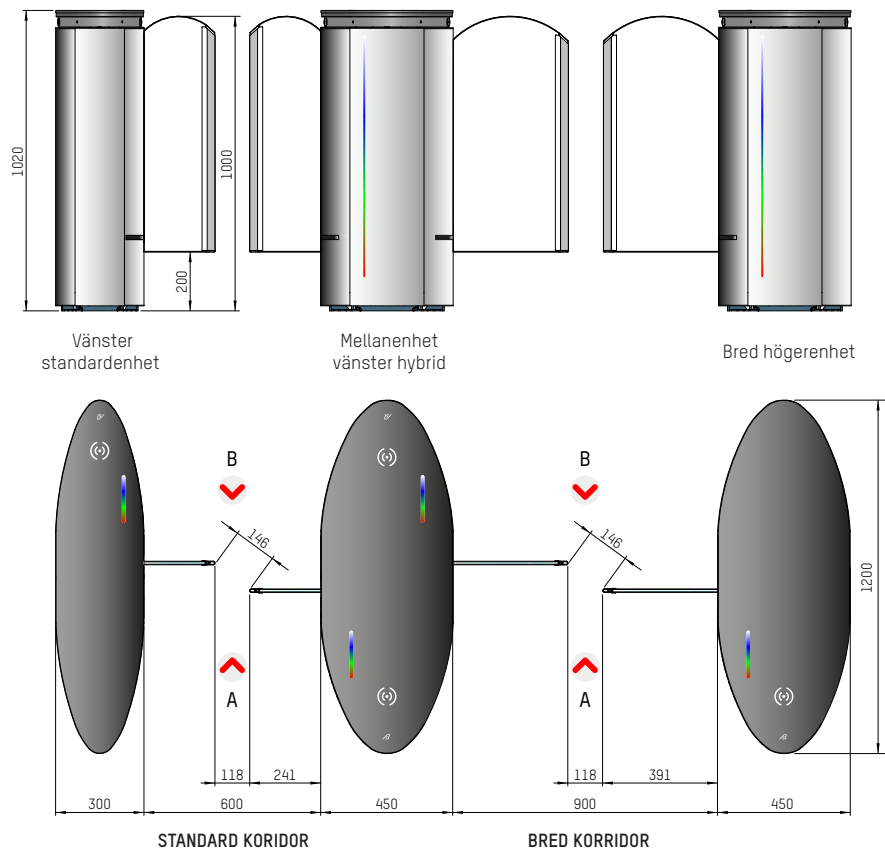


Fig. 4 - Dimensioner (Inga förlängningar)

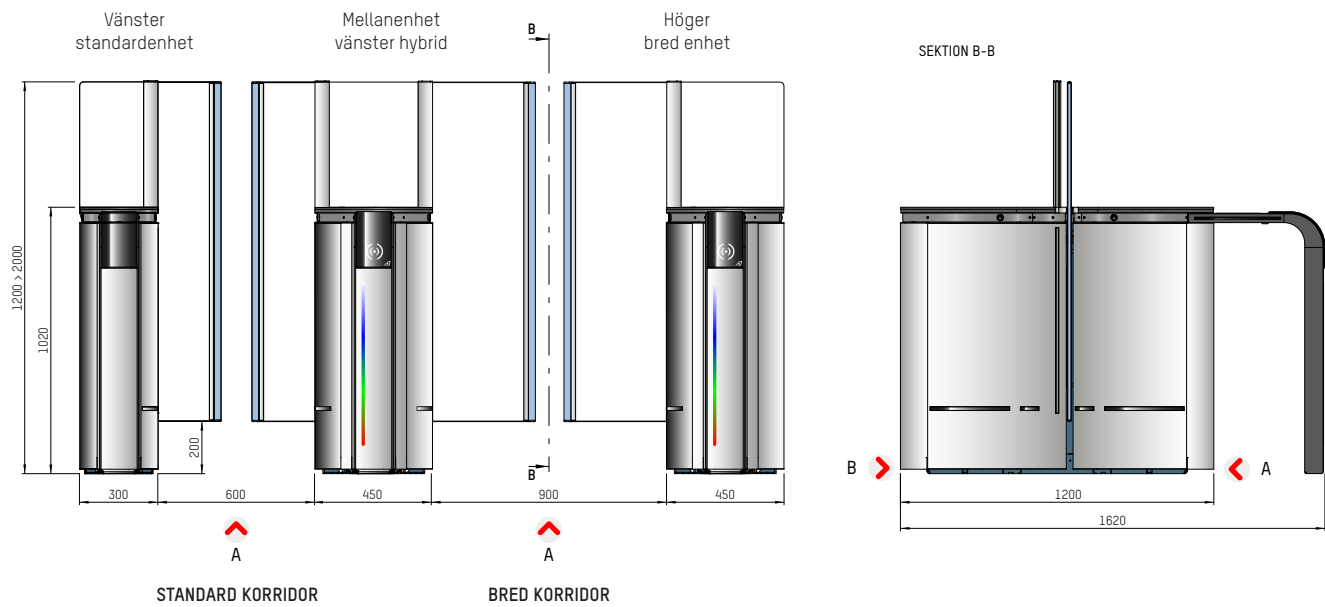


Fig. 5 - Dimensioner (med förlängningar i en riktning).

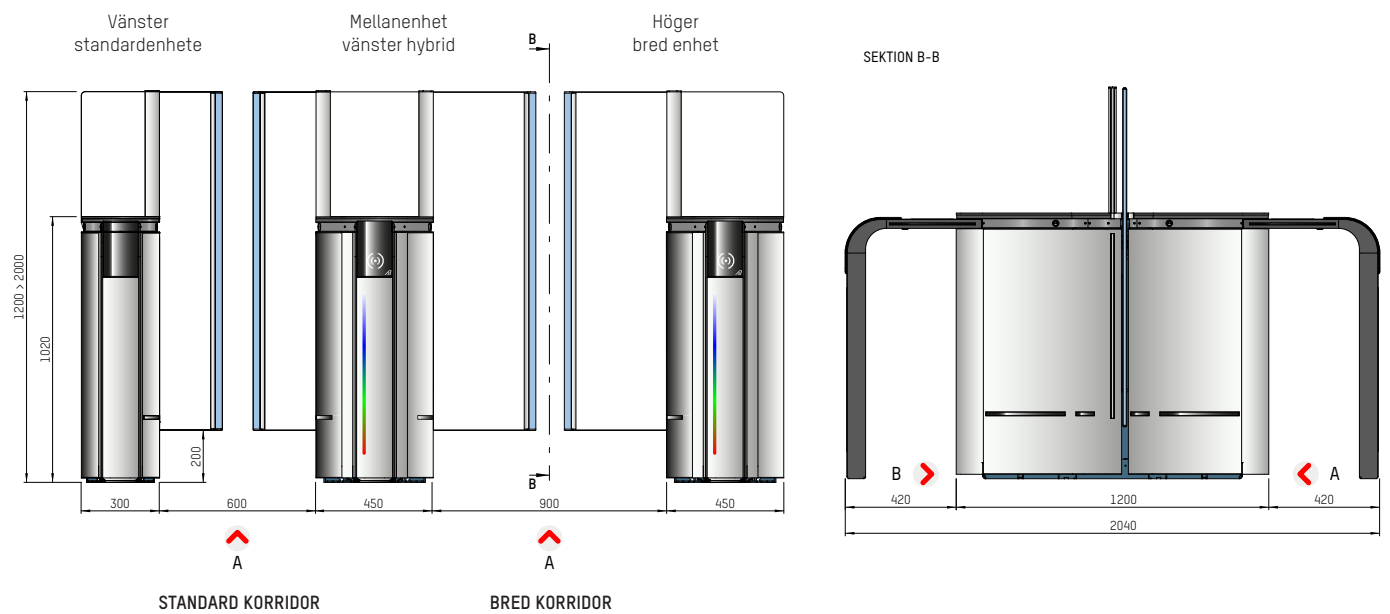


Fig. 6 - Dimensioner (med förlängningar i båda riktningarna)



Dimensionerna och avtrycken är desamma för enheter med förlängning eller förlängning med rostfria paneler.

4.6. TEKNISK SPECIFIKATION

Matarström ⁽¹⁾	230 V AC - 50/60 Hz + jord
Motor	3-fas asynkron motor 120 W
Strömförbrukning i viloläge	100 W / korridor
Strömförbrukning i normal drift	150 W / lane
Peakförbrukning	315 W / lane
Detektering	Säkerställd för användare högre än 1 m (emellertid är säkerheten för personer/föremål lägre än 1 m säkerställd mot stängning av hindren).
Material	Synliga paneler och luckor av rostfritt stål 304 med min. 1,5 mm tjocklek
Behandling	Interna mekaniska delar (ram, rörliga delar etc.) är tillverkade av metall som rostskyddsbehandlats enligt RoHS förzinkning.
Omgivningstemperatur vid drift	0 till +50 °C
Lagringstemperatur	-30 till + 80 °C
Relativ fuktighet	<95%, utan kondensering
Öppnings-/stängningstid ⁽²⁾	Öppningstid 0,7 sekunder Stängningstid minimum 0,8 sekunder, beroende på konfigurering.
Klämkraft	Förutsatt att de rörliga hindren är utrustade med silikonklämskydd över-skrider inte klämkrafterna de värden som förskrivs av den kommande EU standarden EN17352 (mindre än 400N enligt kapitel 6.3, bilaga C).
MCBF	10 000 000 genomsnittligt antal arbetscykler mellan fel, med rekommenderat underhåll ⁽³⁾
MTTR	< 30 minuter.
IP	40
CE	Överensstämmer med Europeisk standard ⁽⁴⁾

(1) Anslut inte till flytande nätverk eller till jordade industriella distributionsnätverk med höga motstånd..

(2) Minimumtid som kan ställas in, exklusive accesskontrollsystemets tid. Minnesfunktion på passagebegäran gör det möjligt att snabba på passageflödet: Ingen stängning av hindret mellan 2 passagebegäran..

(3) Underhållet beskrivs (⇒ Kap. 8.28.2, sid 87)

(4) Silikonklämskyddet krävs för att uppfylla klämkraftsstandarden.



Varje korridor är skyddad med en 10A strömbrytare



STRÖMMATNINGEN SKALL SKYDDAS AV EN 16A STRÖMBRYTARE OCH EN 30MA DIFFERENTIALBRYTARE

	STANDARD KORRIDOR (RÖRLIGA HINDER H: 1000)	
Fri passage (L)	600 mm	
	Vänster eller högerenhet, utan tillbehör	Mellanenhet, utan tillbehör
Vikt (kg)	140	180
	BRED KORRIDOR (RÖRLIGA HINDER H: 1000)	
Fri passage (L)	900 mm	
	Vänster eller högerenhet, utan tillbehör	Mellanenhet eller hybrid, utan tillbehör
Vikt (kg)	180	225

4.7. PLACERING AV KOMPONENTER



Följande illustrationer gäller både för standard enheter och breda enheter.

4.7.1. VÄNSTERENHET

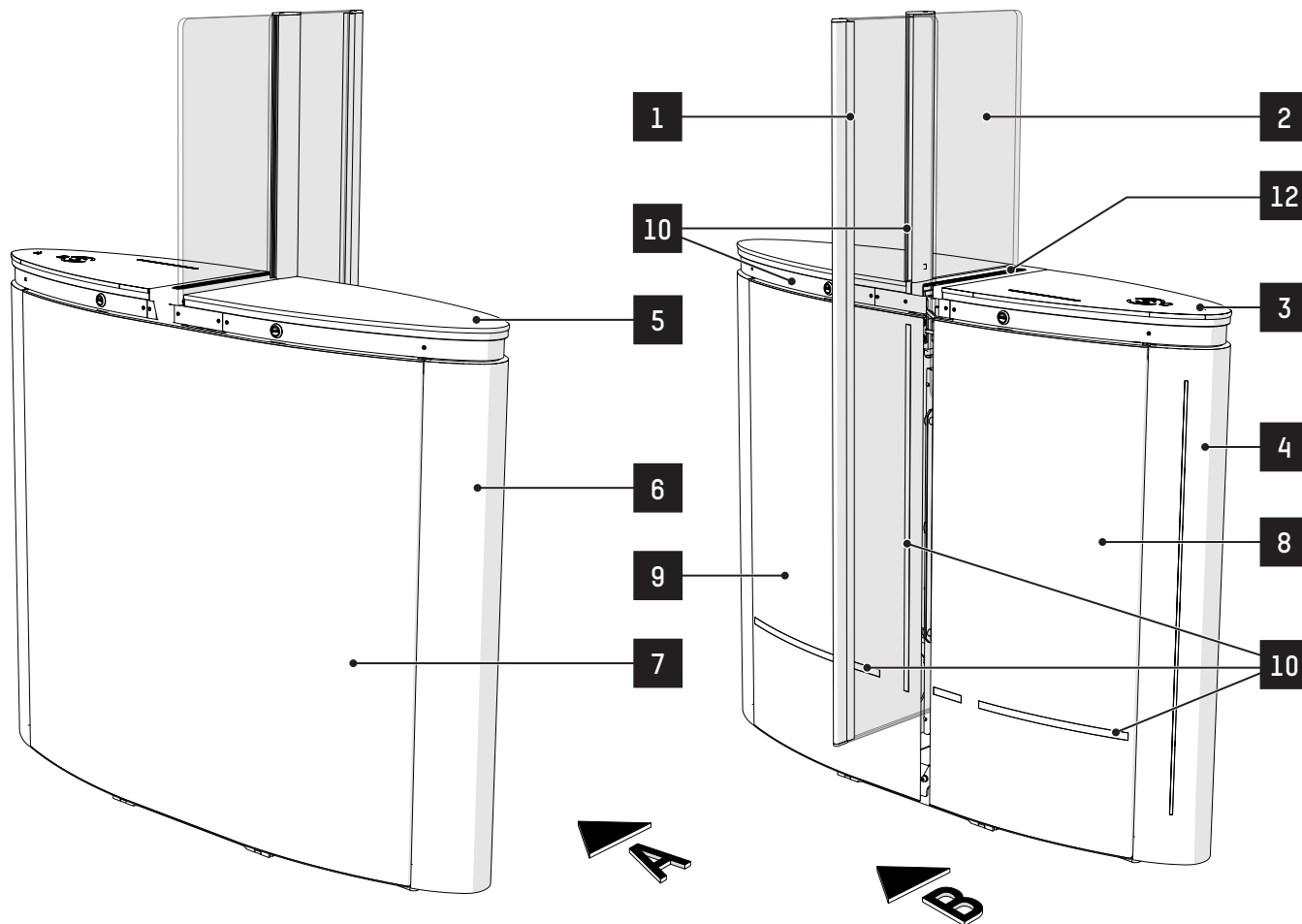


Fig. 7 - Placering av utvändiga komponenter på standard vänsterenhet

REF.	BENÄMNING
1	Rörligt hinder
2	Fast hindere ¹
3	Glasplatta med dynamiskt statusljus/RFID logo
4	Frontpanel med dynamiskt orienteringsljus
5	Glasplatta utan dynamiskt statusljus/RFID logo
6	Frontpanel utan dynamiskt orienteringsljus
7	Bakpanel
8	Höger panel
9	Vänster panel
10	DIRAS detektering (sändare) bakom en mörk skärmen
12	Fingerskydd

¹ Om det rörliga hindrets höjd ≥ 1200 mm

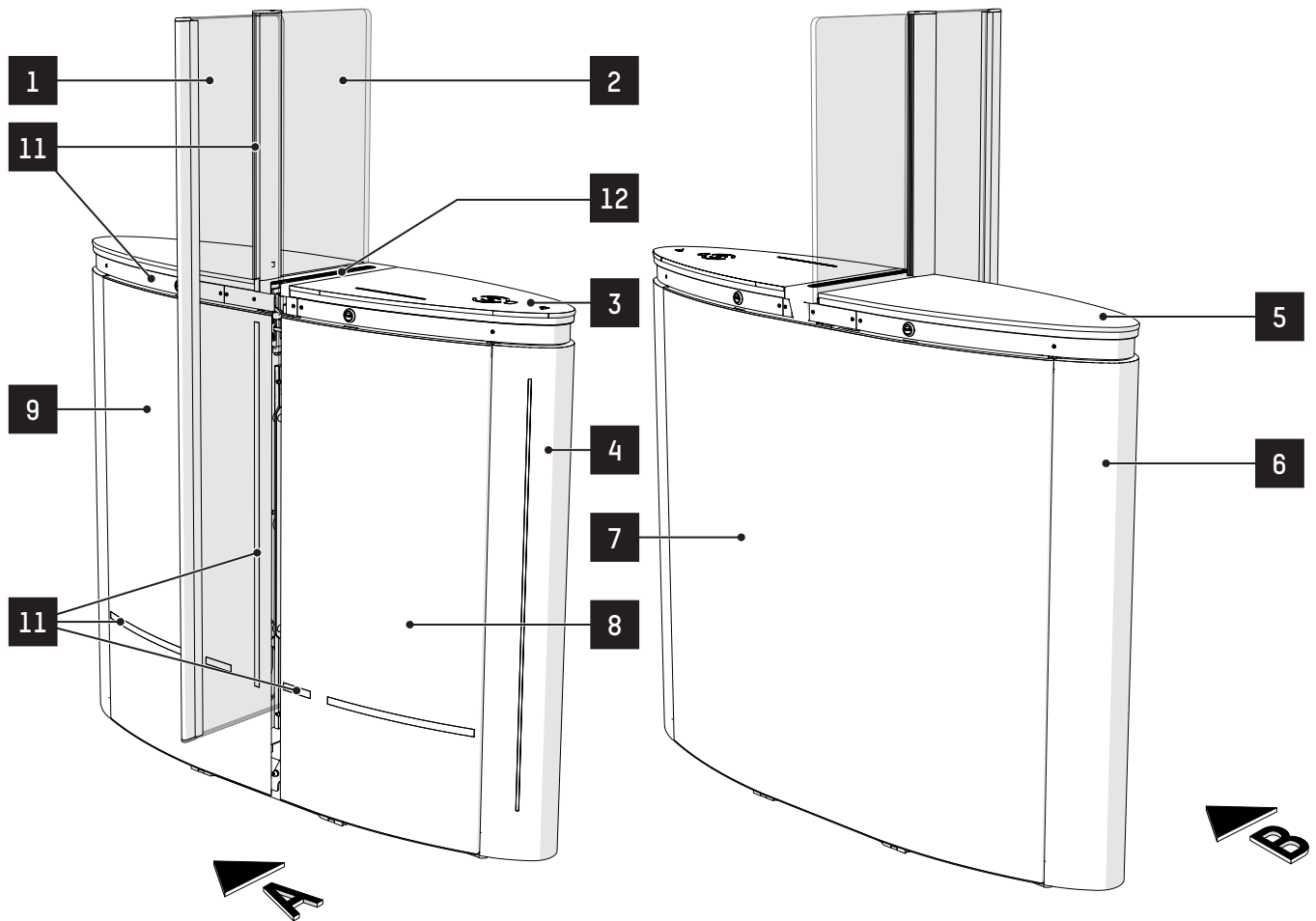
4.7.2. HÖGERENHET


Fig. 8 - Placering av utvändiga komponenter på standard högerenhet

REF.	BENÄMNING
1	Rörligt hinder
2	Fast hinder ²
3	Glasplatta med dynamiskt statusljus/RFID logo
4	Frontpanel med dynamiskt orienteringsljus
5	Glasplatta utan dynamiskt statusljus/RFID logo
6	Frontpanel utan dynamiskt orienteringsljus
7	Frontpanel utan dynamiskt orienteringsljus
8	Höger panel
9	Vänster panel
11	DIRAS detektering (sändare) bakom en mörk skärm
12	Fingerskydd

² Om det rörliga hindrets höjd \geq 1200 mm

4.7.3. MELLANENHET

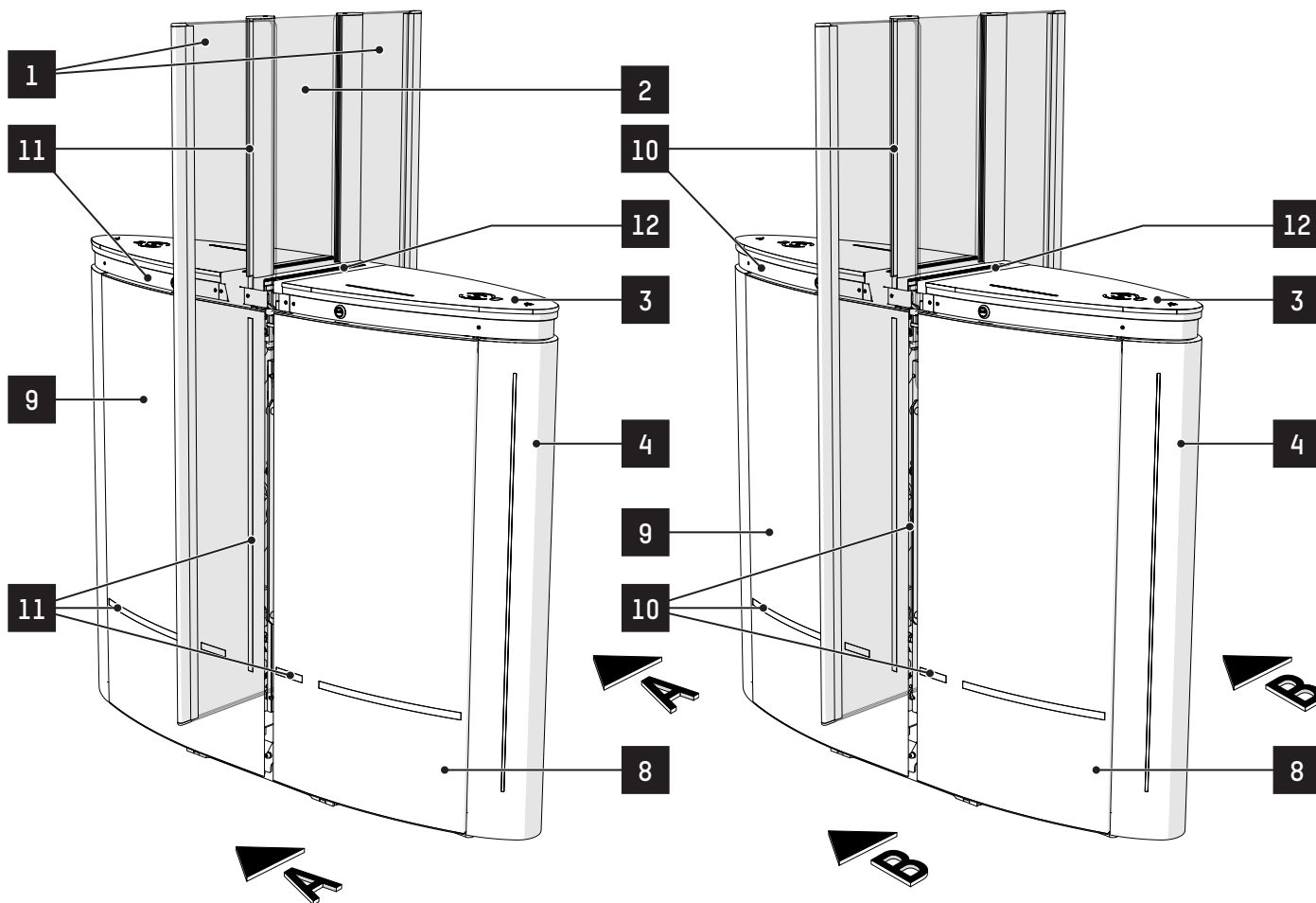


Fig. 9 - Placering av utvändiga komponenter på standard mellanenhet

REF.	BENÄMNING
1	Rörligt hinder
2	Fast hinder ³
3	Glasplatta med dynamiskt statusljus/RFID logo
4	Frontpanel med dynamiskt orienteringsljus
8	Höger panel
9	Vänster panel
10	DIRAS detektering (sändare) bakom en mörk skärm
11	DIRAS detektering (mottagare) bakom en mörk skärm
12	Fingerskydd

³ Om det rörliga hindrets höjd ≥ 1200 mm

4.8. PLACERING AV INTERNA KOMPONENTER

4.8.1. HÖGERENHET

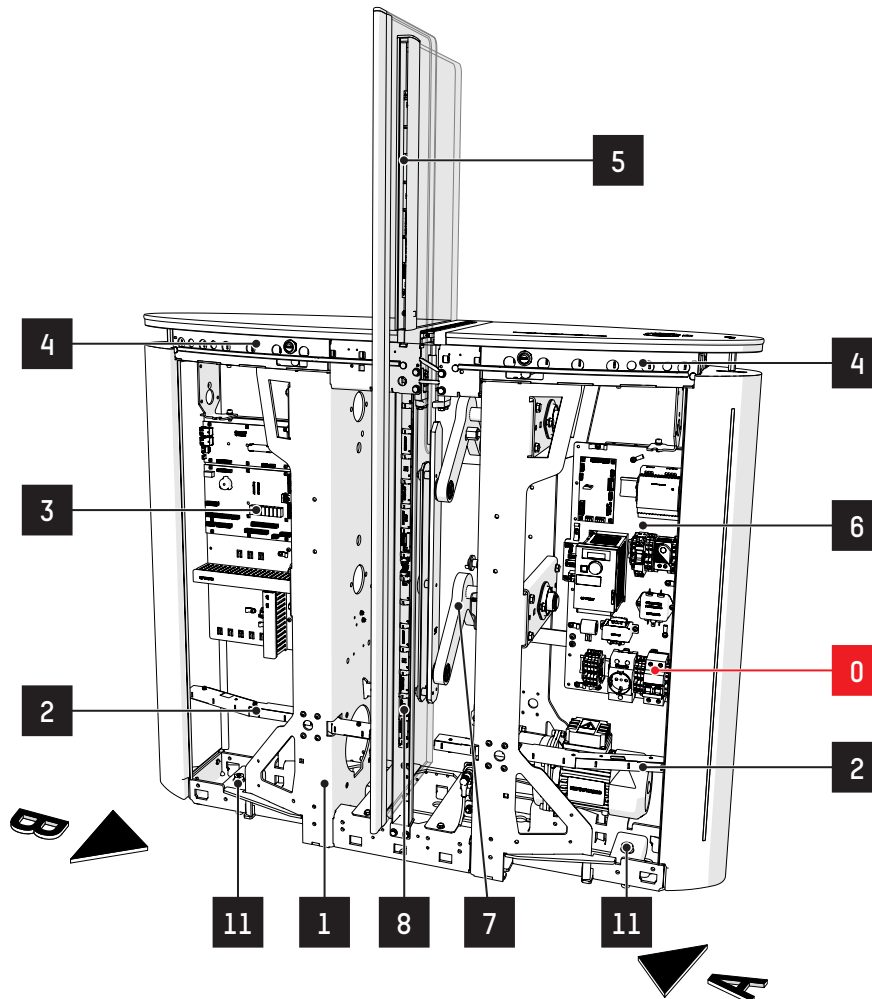


Fig. 10 - Interna komponenter - högerenhet

REF.	BENÄMNING
0	Strömbrytare
1	Ram
2	DIRAS-montage (mottagare) låg placering ⁴
3	Logikmontage, höger
4	DIRAS-montage (mottagare) hög placering
5	Fast hinderdetektering (mottagare) ⁵
6	Kraftkort
7	Kraftöverföring hävarm
8	DIRAS-montage (mottagare) vertikalt
11	Montagejärn

⁴ ⇒ 'Trolley' förstärkt DIRAS-detektering, tillbehör

⁵ E/R cell om det rörliga hindret = 1200 mm, DIRAS om det rörliga hindret ≥ 1500 mm.

4.8.2. VÄNSTERENHET

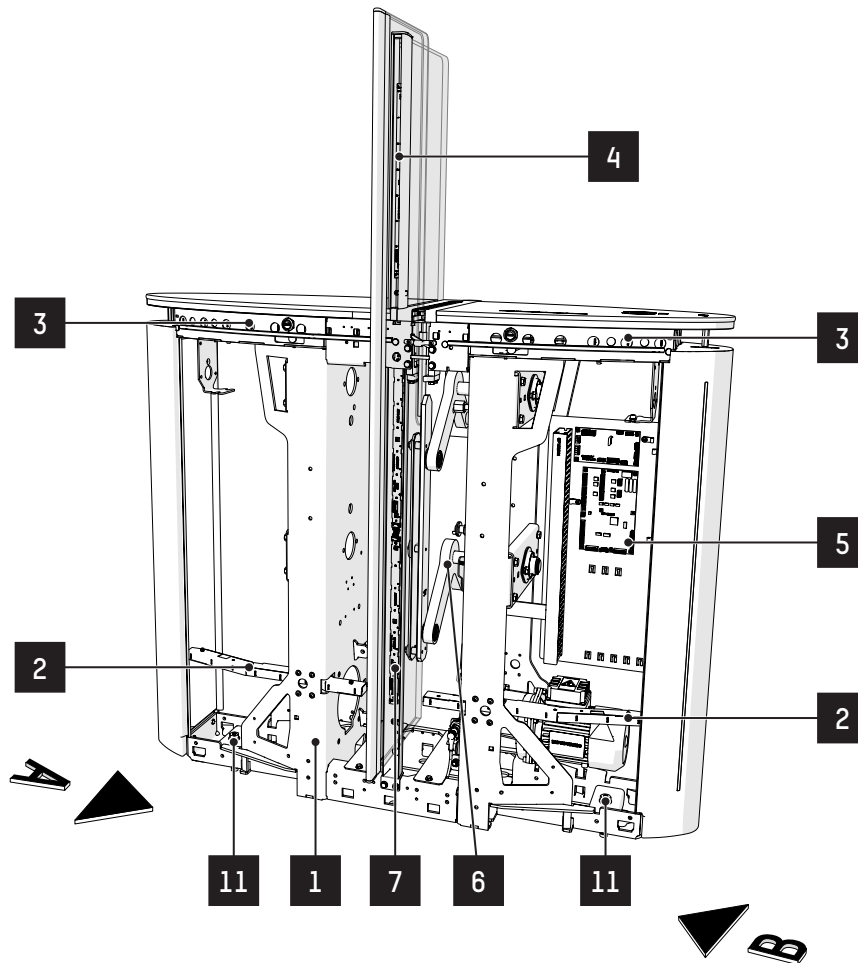


Fig. 11 - Interna komponenter, vänsterenhet

REF.	BENÄMNING
1	Ram
2	DIRAS-montage (sändare) låg placering ⁶
3	DIRAS-montage (sändare) hög placering
4	Fast hinderdetektering (sändare) ⁷
5	Logikmontage, vänster
6	Kraftöverföring hävarm
7	DIRAS-montage (sändare) vertikalt
11	Montagejärn

⁶ ⇒ Trolley' förstärkt DIRAS-detektering, tillbehör

⁷ E/R cell om det rörliga hindret = 1200 mm, DIRAS om det rörliga hindret ≥ 1500 mm.

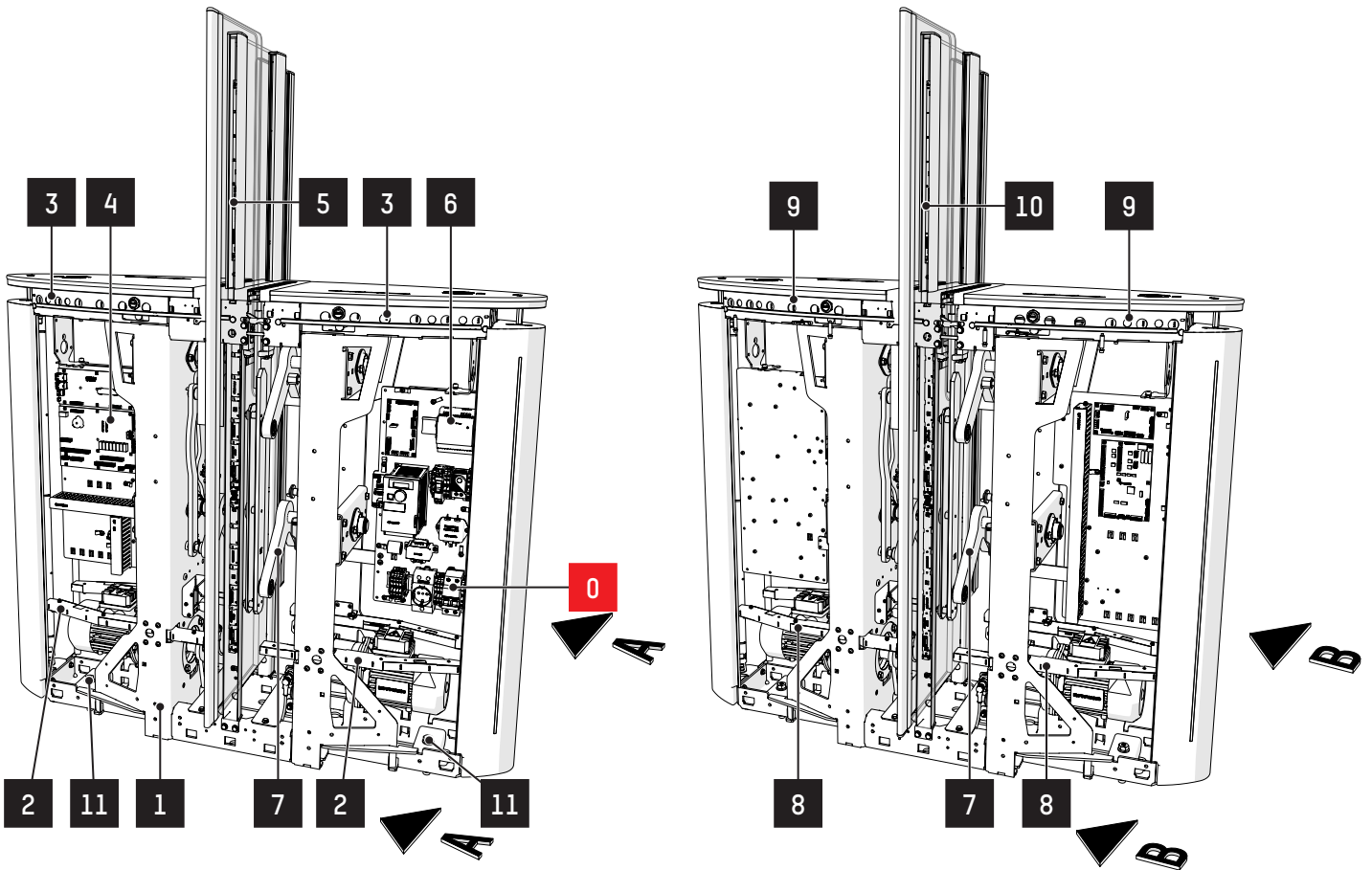
4.8.3. MELLANENHET


Fig. 12 - Interna komponenter mellanenhhet

REF.	BENÄMNING
0	Strömbrytare (⇒ Fig. 15, sid 24)
1	Ram
2	DIRAS-montage (mottagare) låg placering ⁸
3	DIRAS-montage (mottagare) hög placering
4	Logikmontage
5	Fast hinderdetektering (mottagare) ⁹
6	Kraftkort (⇒ Fig. 15, sid 24)
7	Kraftöverföring hävarm (2x)
8	DIRAS-montage (sändare) låg placering ¹⁰
9	DIRAS-montage (sändare) hög placering
10	Fast hinderdetektering (sändare) ¹¹
11	Montagejörn

8 ⇒ 'Trolley' förstärkt DIRAS-detektering, tillbehör

9 E/R cell om det rörliga hindret = 1200 mm, DIRAS om det rörliga hindret ≥ 1500 mm.

10 ⇒ 'Trolley' förstärkt DIRAS-detektering, tillbehör

11 E/R cell om det rörliga hindret = 1200 mm, DIRAS om det rörliga hindret ≥ 1500 mm.

4.8.4. FÖRLÄNGNINGAR (TILLBEHÖR)

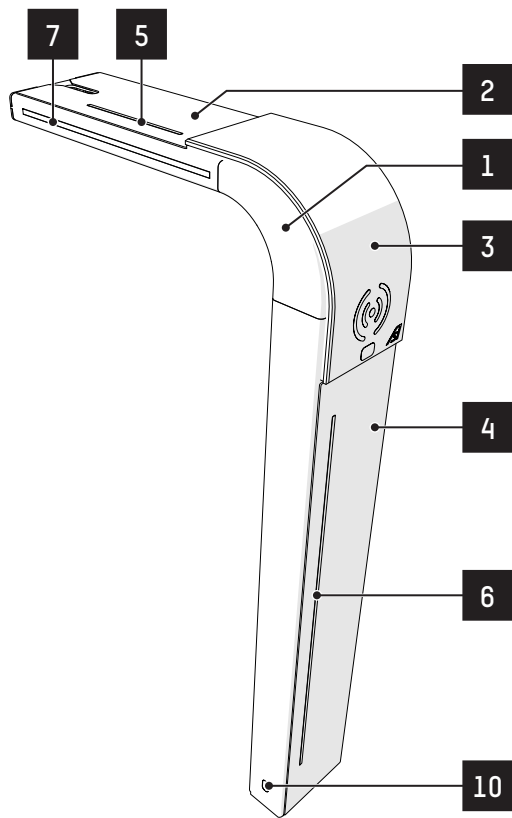


Fig. 13 - Förlängning

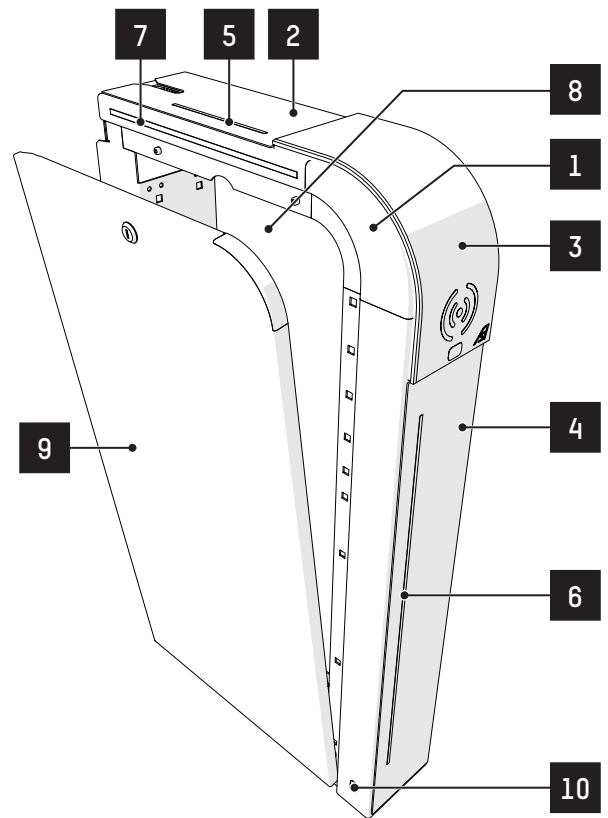


Fig. 14 - Förlängning med stålpaneler

REF.	BENÄMNING
1	Ram förlängning
2	Övre panell
3	Lock
4	Frontpanel
5	Dynamiskt statusljus
6	Dynamiskt orienteringsljus
7	DIRAS-montage (sändare och/eller mottagare) hög placering
8	Panel högere
9	Panel vänster
10	Panel vänster

4.8.5. KRAFTKORT

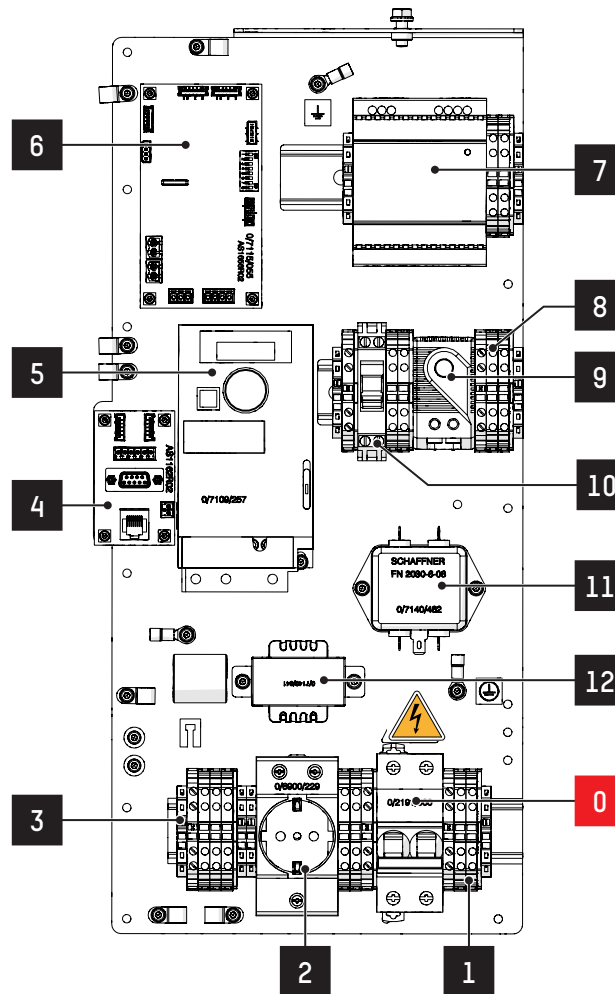


Fig. 15 - Kraftkort

REF.	BENÄMNING
0	Strömbrytare
1	Terminalblock
2	DIN sockel, tillbehör
3	Motoranslutning
4	AS1162 kort
5	Frekvensomvandlare ATV320
6	AS1656 kort – dynamisk LED
7	Reglerad matarström
8	Sekundärt terminalblock
9	Värme, tillbehörn
10	Frekvensomvandlare säkring
11	Sektorfilter
12	”Eget”

4.8.6. LOGIKKORT, HÖGER

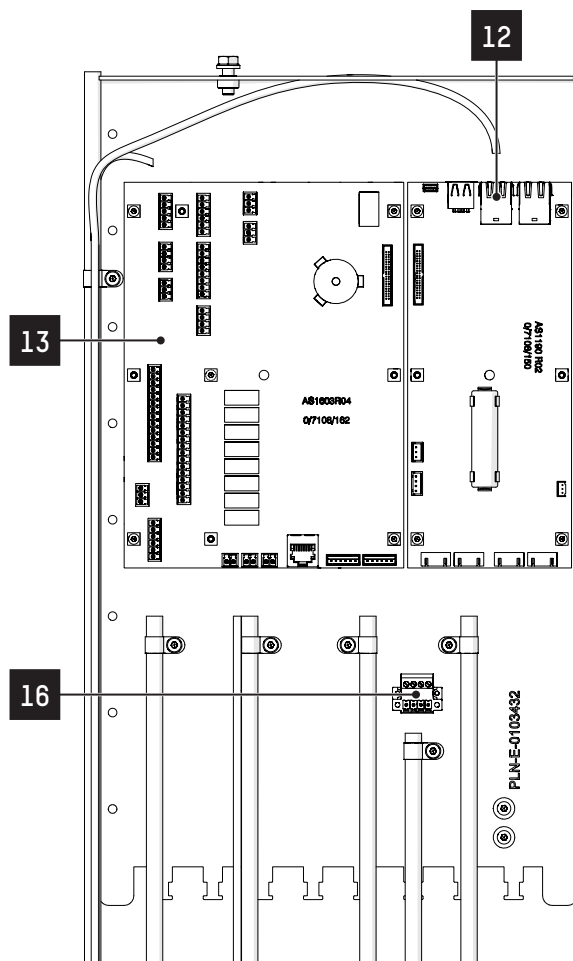


Fig. 16 - Logikkort, höger

REF.	BENÄMNING
12	AS11902 kretskort - moderkortd
13	AS1603 kretskort - huvudinterface
16	4-polig plint

4.8.7. LOGIKKORT, MELLAN

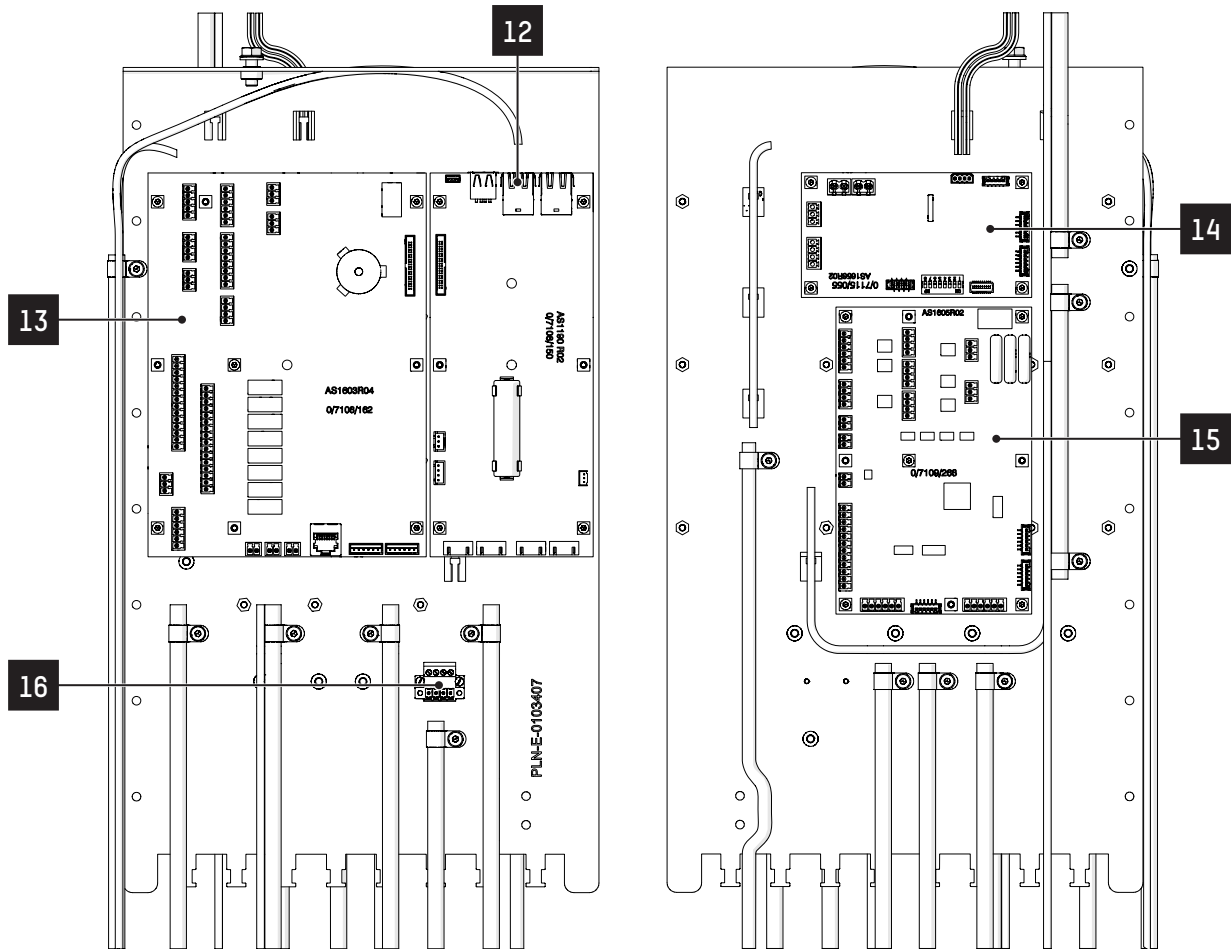


Fig. 17 - Intermediate board

REF.	BENÄMNING
12	AS1190 kretskort - moderkort
13	AS1603 kretskort - huvudinterface och E/S interface
14	AS1656 kretskort - dynamisk LED
15	AS1605 kretskort - huvudinterface och E/S interface
16	4-polig plint

4.8.8. LOGIKKORT, VÄNSTER

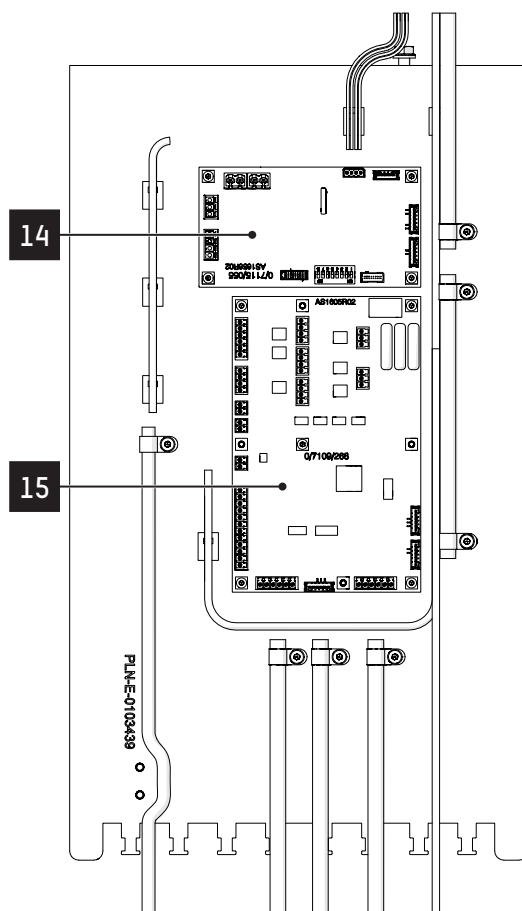


Fig. 18 - kretskort vänster

REF.	BENÄMNING
14	AS1656 kretskort – dynamisk LED
15	AS1605 kretskort - huvudinterface och E/S interface

5. INSTALLATION



INSTALLATIONSARBETET SKALL UTFÖRAS I ENLIGHET MED LOKALA BESTÄMMELSER, STANDARDS, SÄKERHETSINSTRUKTIONER S (⇒ SID 8) SAMT INSTRUKTIONER NEDAN.

5.1. FÖRBEREDELSE PÅ ARBETSPLATS



SmartLane-serien är avsedd att monteras inomhus, skyddad från väder och vind.

Förberedelser på arbetsplatsen skall utföras enligt installationsritningarna (⇒ Kap. 5.6).

Detta gäller i synnerhet framdraging av tomrör för matarström och hopkoppling av alla enheter (⇒ Kap. 5.6).

5.2. RIKTLINJER FÖR GOLVUTJÄMNING

Grindarna måste monteras på betong eller annat likvärdigt material som motstår det vridmoment som uppstår vid åtdragning av montagebultarna (50 Nm).

Golvet måste vara helt platt. Den maximala lutningen (längsgående och tvärgående) mellan enheterna är 2° (för att säkerställa överföring av detekteringsstrålar). Lutningen måste var konstant (ingen förändring i ritning tillåts).

Lutningen skall vara samma för alla enheter i en serie.

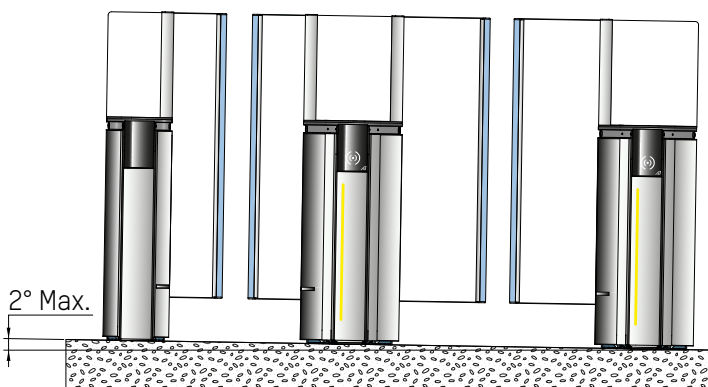


Fig. 19 - Maximum slope - Front view

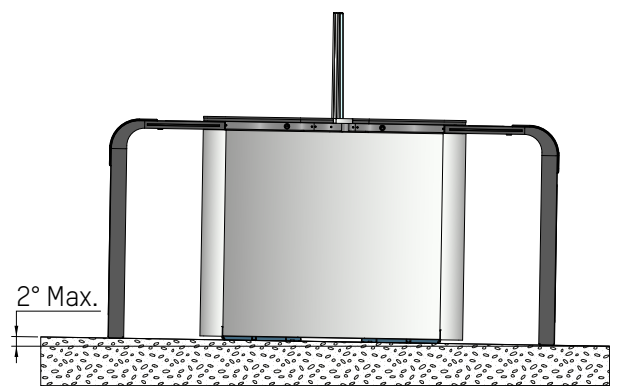


Fig. 20 - Maximum slope - Side View

5.3. MAXIMAL TOLERANS HORIZONTELLT FRÅN ENHET TILL ENHET

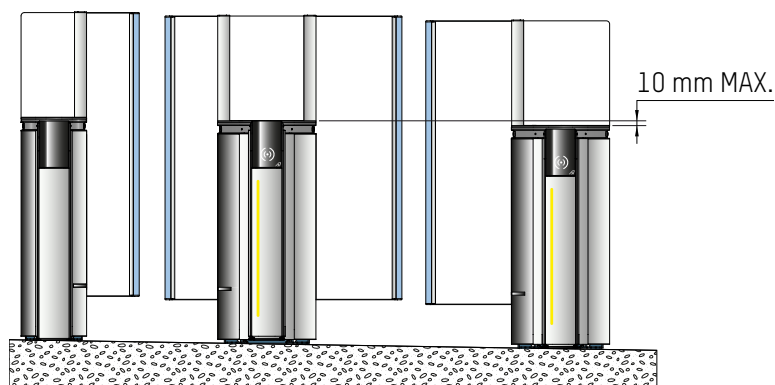


Fig. 21 - Maximal tolerans horisontellt

- Om toleranserna överskrids (⇒ Fig. 22), måste golvet jämnas till innan enheterna installeras..

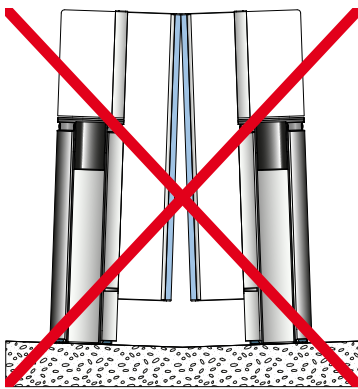


Fig. 22 - Överskrid inte toleranserna.

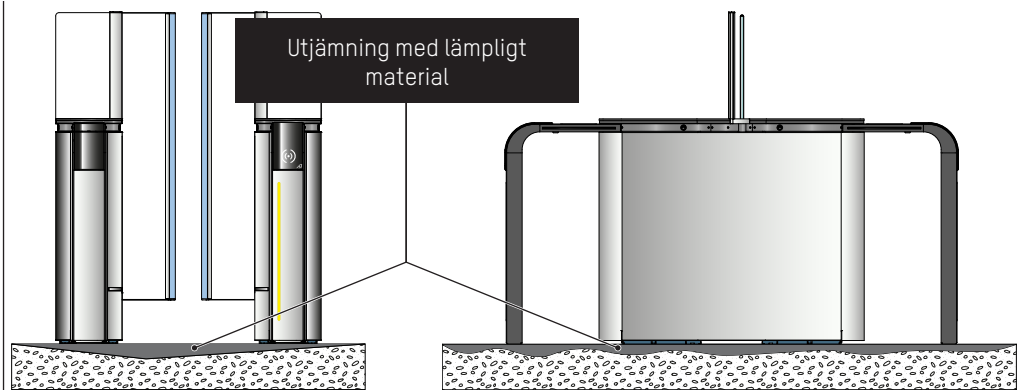


Fig. 23 - Utjämning av golv

- Om golvet är ojämnt eller har en ojämn yta rekommenderar Automatic Systems att man gör en utjämning enligt ovan. (⇒ Fig. 23)
- Stålshims kan läggas in mellan grindramen och fästytan.
- Tjockleken på shimsen bör inte överstiga 10 mm för varje enhet.

Hela grindens bas måste ligga plant på golvet. Den får under inga omständigheter stödjas enbart av sina förankringspunkter.

För att se till att grinden vilar jämnt över hela sitt fotavtryck kan det behövas shims av rostfritt stål (medleveras)..



OBS!

DET CENTRALA OMRÅDET PÅ ENHETEN (OMRÅDET DÄR DET RÖRLIGA HINDRET GÅR IN I ENHETEN) MÅSTE VARA SÄRSKILT STABILT FASTSATT, ANNARS KOMMER VIBRATIONER UPPSTÅ UNDER DRIFT.

5.4. FÖRVARING

Före installationen skall man undvika all påverkan på utrustningen och lämna den i originalförpackningen på en torr plats, skyddad från damm, värme och väder (se även "Tekniska specifikationer", sid 16).

Förvaringstemperaturområde: -30 till +80 °C.

5.5. REKOMMENDERADE VERKTYG

- Elektrikers verktygslåda: skruvmejslar, tänger osv. (För elektrisk anslutning);
- Hammare (för att förankra utrustningen i golvet);
- Borrmaskin + borrar som är lämpliga för golvet, upp till 15 mm dia. (För att förankra utrustningen i golvet);
- Ratschnyckel + led med rätskiva + förlängning + hylsor. (För att förankra utrustningen i golvet och diverse andra åtgärder);
- Cat 6 S/FTP oskärmad Ethernet-kabel + RJ45-kontakt + crimptång. (För att ansluta banan till nätverket, om det behövs);
- PC + mini USB eller RJ45 Ethernet-kabel eller övervakningspanel. (Valfritt) (För att konfigurera banorna);
- Cirkeltång;
- En uppsättning insexnyckla.

5.6. INSTALLATIONS RITNINGAR

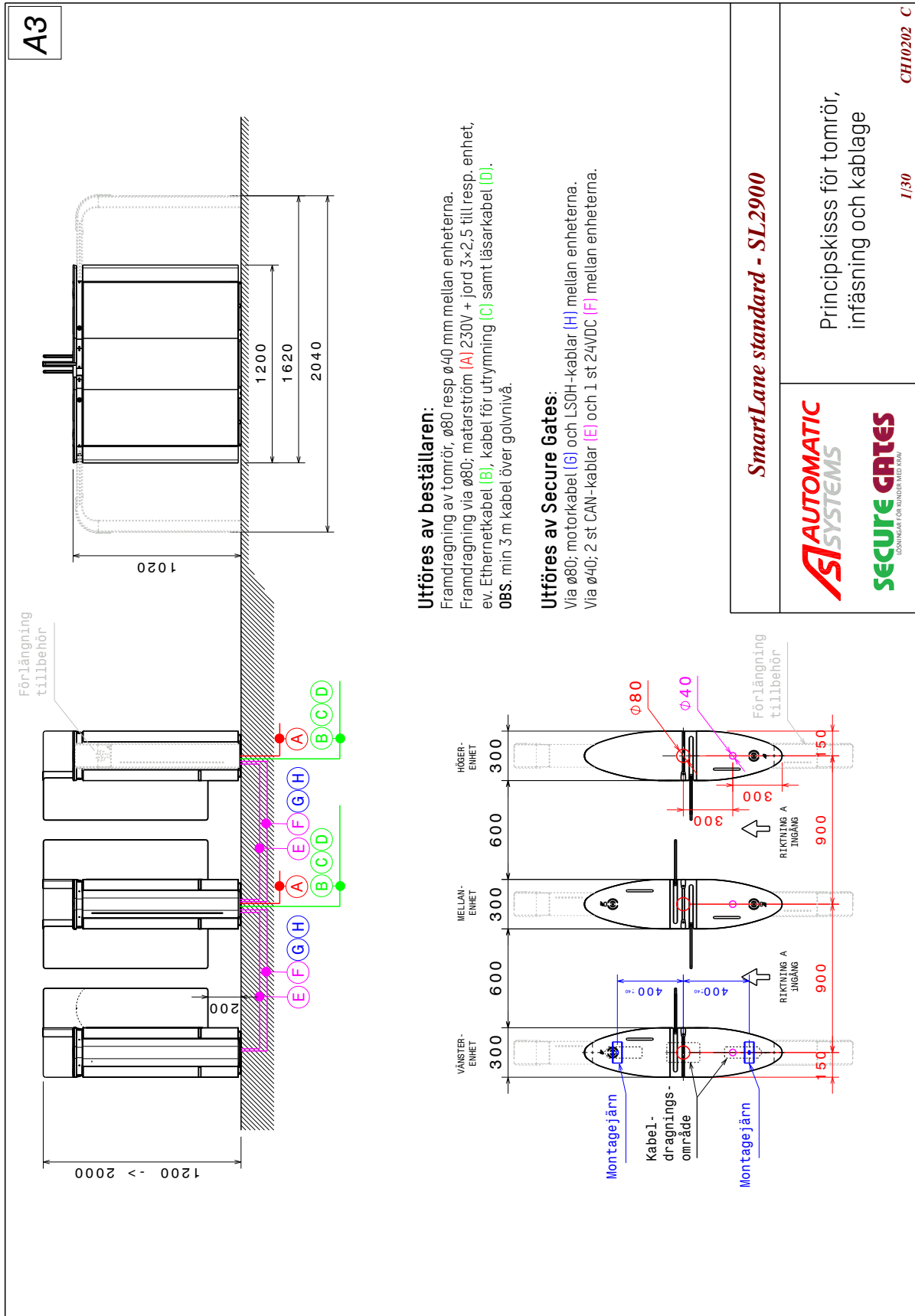


Fig. 24 - Standard SmartLane installationsritning (CH10202)

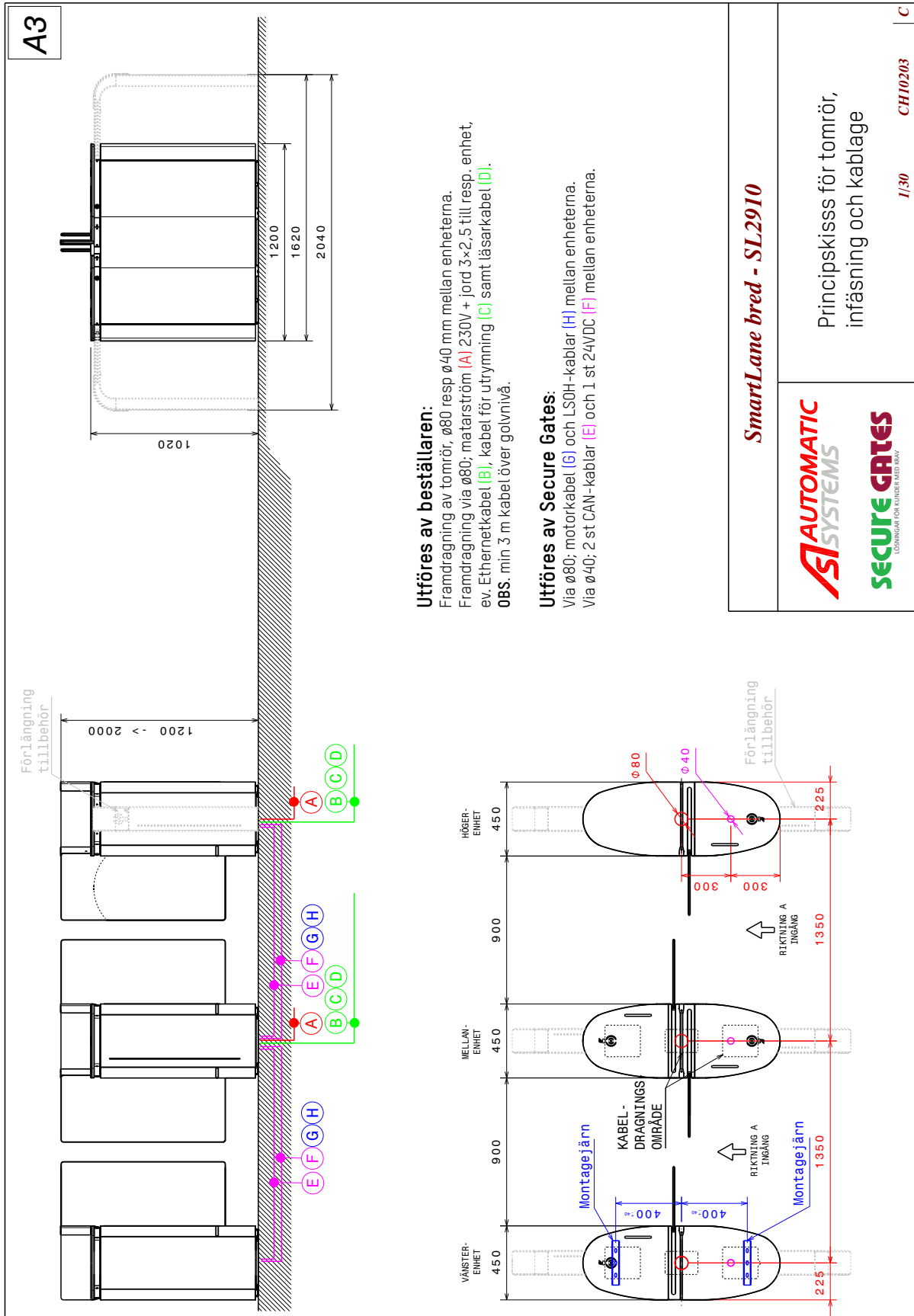


Fig. 25 - Bred SmartLane installationsritning (CH10202)

5.7. UPPACKNING

Packa upp de olika enheterna försiktigt så att de inte skadas.

Packa upp de olika enheterna försiktigt så att de inte skadas.

5.8. INSTALLERA UTRUSTNINGEN



OBS!

UTRUSTNINGEN MÅSTE FÖRANKRAS MOT GOLVET INNAN DEN GÖRAS TILLGÄNGLIG FÖR ANVÄNDARE.

AUTOMATIC SYSTEMS KAN INTE HÅLLAS ANSVARIG FÖR OLYCKOR ELLER SKADOR PÅ UTRUSTNINGEN BEROENDE PÅ DÅLIG INFÄSTNING

5.8.1. HANTERING

Utrustningen kan flyttas:

- • Med hjälp av stänger eller slingor som går genom öppningarna (A) i ramen.

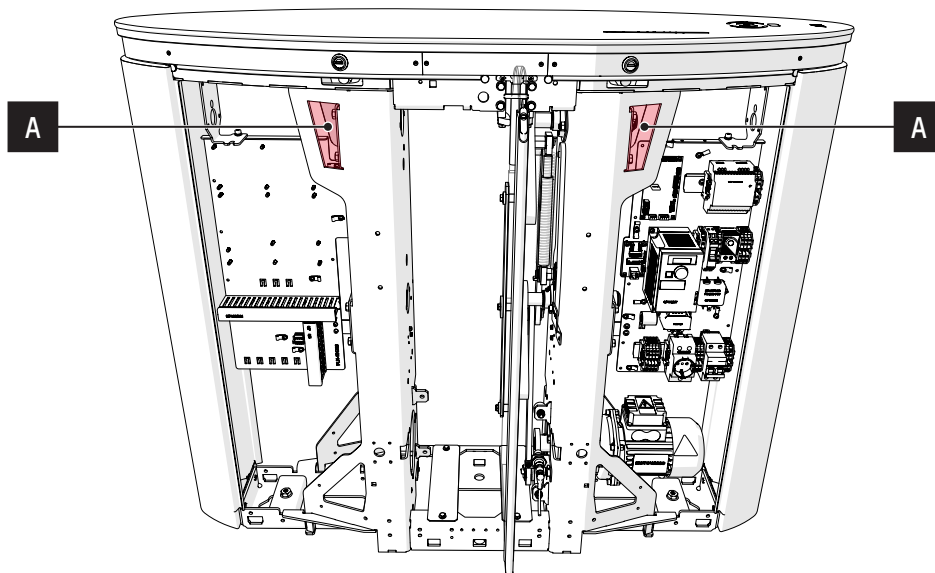


Fig. 26 - Hantering

- Använda en gaffeltruck eller pallyft. I båda fallen måste lyftkraften appliceras på den fasta ramen (⇒ Ref. 1, Kap. 4.8).

5.8.2. FÖRANKRING MOT GOLV

Varje enhet förankras mot golvet med hjälp av två fästjärn, två ankarbultar, två plattbrickor och två bultar

Varje förlängning, när sådana används, förankras mot golvet med två ankarbultar.

Placeringen av infästningspunkterna visa på installationsritningarna (Standard eller Bred), Kap. 5.6, sid 30



För att förankra enheterna mot golvet, levereras förutom de 2 båda fästjärnen 2 st M10 ankarbultar avsedda för betong och skall dras åt med minimumvridmoment på 50 Nm.



Om någon annan typ av bult skall användas, refereras till tillverkarens instruktioner.



DET ÄR VIKTIGT ATT FÖRANKRINGEN ANPASSAS EFTER AKTUELL GOLVTYP SOM UTRUSTNINGEN SKALL MONTERAS PÅ OCH ATT FÖRANKRINGEN ÄR GODKÄND AV KONTROLLANTEN PÅ ARBETSPLATSEN.

1. 1 Märk ut förankringspunkterna på golvet enligt installationsritningarna, Kap. 5.6, sid 30.



Borr + borrar för aktuellt golvtyp + klubba (vid behov).



I enhetens transportemballage finns en mall som kan användas för att märka ut förankringspunkterna.

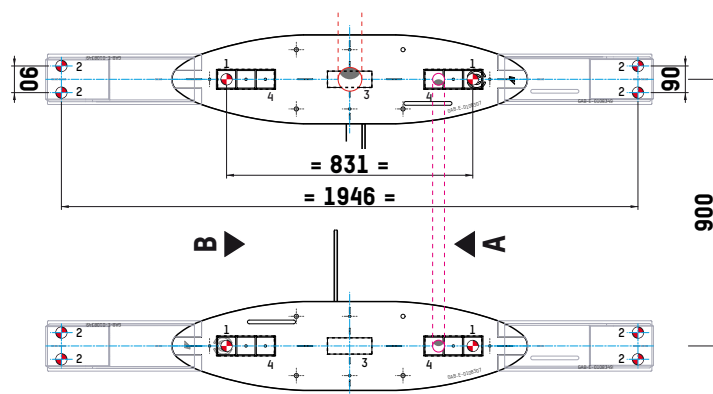


Fig. 27- Markering av förankringspunkter för standardenhet)

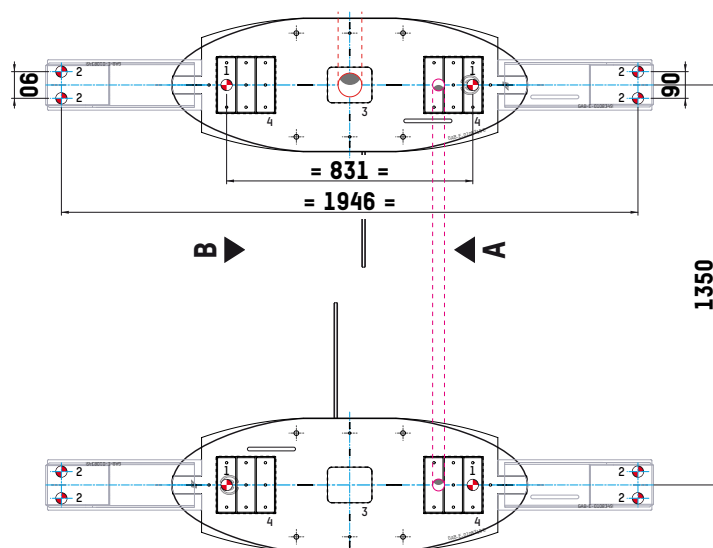


Fig. 28 - Markering av förankringspunkter för bred enhet.

REF.	BENÄMNING
1	Enheternas förankringspunkter
2	Förankringspunkter för förlängningar
3	Område för tomrör, ø80 mm, för matarströ
4	Område för tomrör, ø40 mm, för interna kablage

2. 2 Borra de båda förankringshålen enligt nedan:

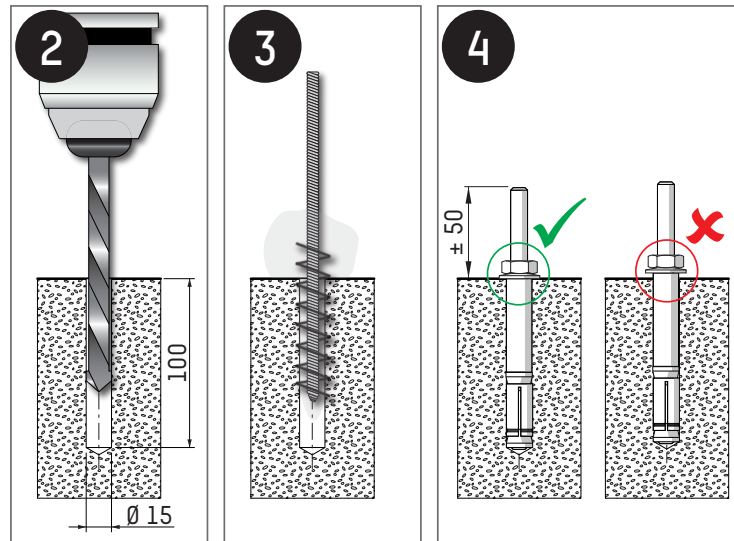


Fig. 29 - Borring / Tag bort damm

3. Tag bort damm från de borrarade hålen.
4. Stoppa ned ankarbultarna och säkerställ att ca 50 mm skall vara över golvet när bulten för förankrad.
5. Placera enheten ovanpå ankarbultarna och var noga med att inga kablar skadas och att riktningen är rätt enligt installationsritningen sid 30.
6. Placera fästjärnen, brickorna och muttrarna utan att dra åt hårt.

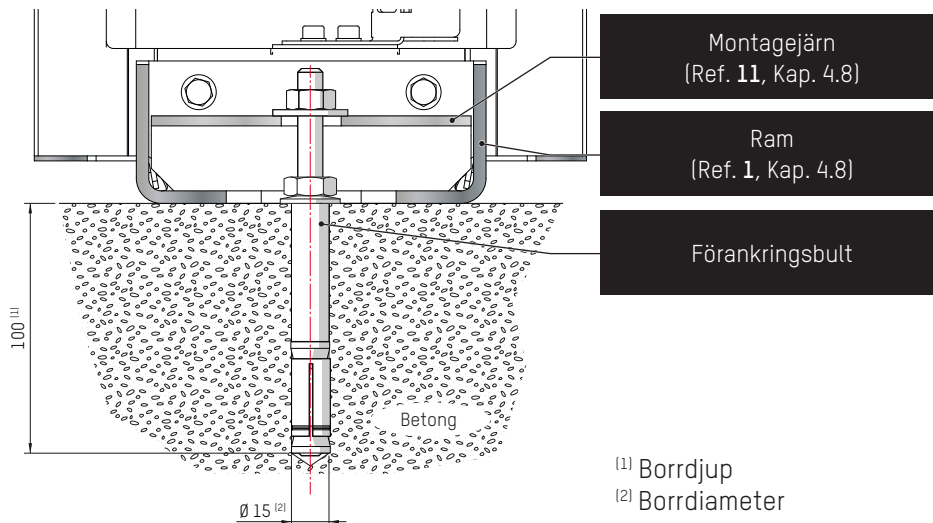


Fig. 30 - Förankringsprincip

7. Placera fästjärnen, brickorna och muttrarna utan att dra åt hårt.
8. Efter justering kan muttrarna dras åt.



Skiftnyckelsats eller spärrnyckel med förlängning och hylsa 17.

5.9. ELEKTRISKA ANSLUTNINGAR



Utrustning för elektriker: skruvmejslar, avbitartång, kabelskalare etc.

Anslutningarna måste göras i enlighet med installationsritningarna (⇒ sid 30) och aktuella elscheman som förblir referens. Kraft- och styrkablar enligt definitionen på installationsplanen är användarens ansvar. Styrkablar måste separeras från strömkablarna för att undvika störningar.



INNAN ANSLUTNING AV STRÖMFÖRSÖRJNINGEN ÄR DET VIKTIGT ATT GÖRA EN JORDANSLOTNING MED EN KABEL MED TVÄRSNITT PÅ MIN. 2,5 MM².

ANSLUT INTE TILL ETT FLYTANDE NÄT ELLER TILL ETT HÖGIMPEDANT JORDAT INDUSTRIELLT DISTRIBUTIONSNET.

För varje korridor:

- Ta bort enhetens sidopanel som är placerad på höger sida, i riktning A (kapitel 8.3.1).
- Slå av strömmen till korridoren via huvudströmbrytaren (kapitel. 8.3).
- Ta sedan bort sidopanelerna på enheten till vänster.



Den vänstra sidopanelen i riktning A ger åtkomst till kabeldraging mellan enheter.

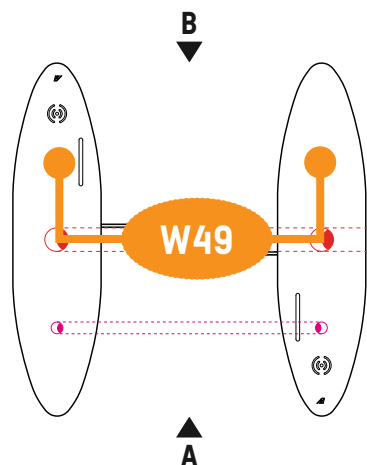
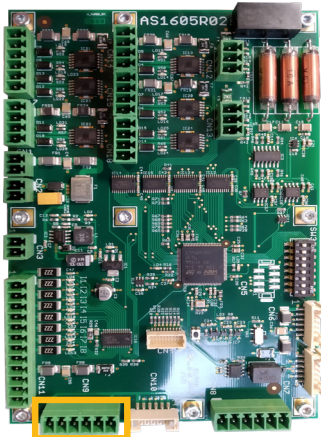
Den vänstra sidopanelen i riktning B ger åtkomst till den vänstra/mellanenhetens kretskort.

Anslut med CAN-kabeln W49 (CAN 1):

- den 4-poliga genomgående basen (Fig. 16), på det **HÖGRA** (⇒ Fig. 16, sid 25) eller **MELLAN** (⇒ Fig. 17, sid 26) kortet.
- till CN9-kontakten på AS1605-kortet, på **MELLAN** (⇒ Fig. 17, sid 26) eller **VÄNSTRA** kortet (⇒ Fig. 18, sid 27)

(Se elschema 1SL204.002B ↔ 1SL204.003A)

VÄNSTER eller MELLAN enhet
CN9 (AS1605)



HÖGER eller MELLAN enhet
4P genom basen

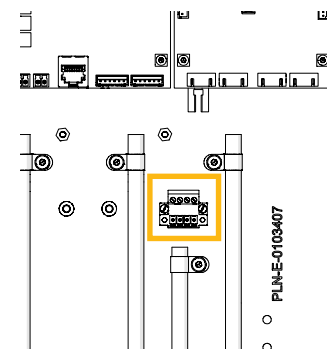


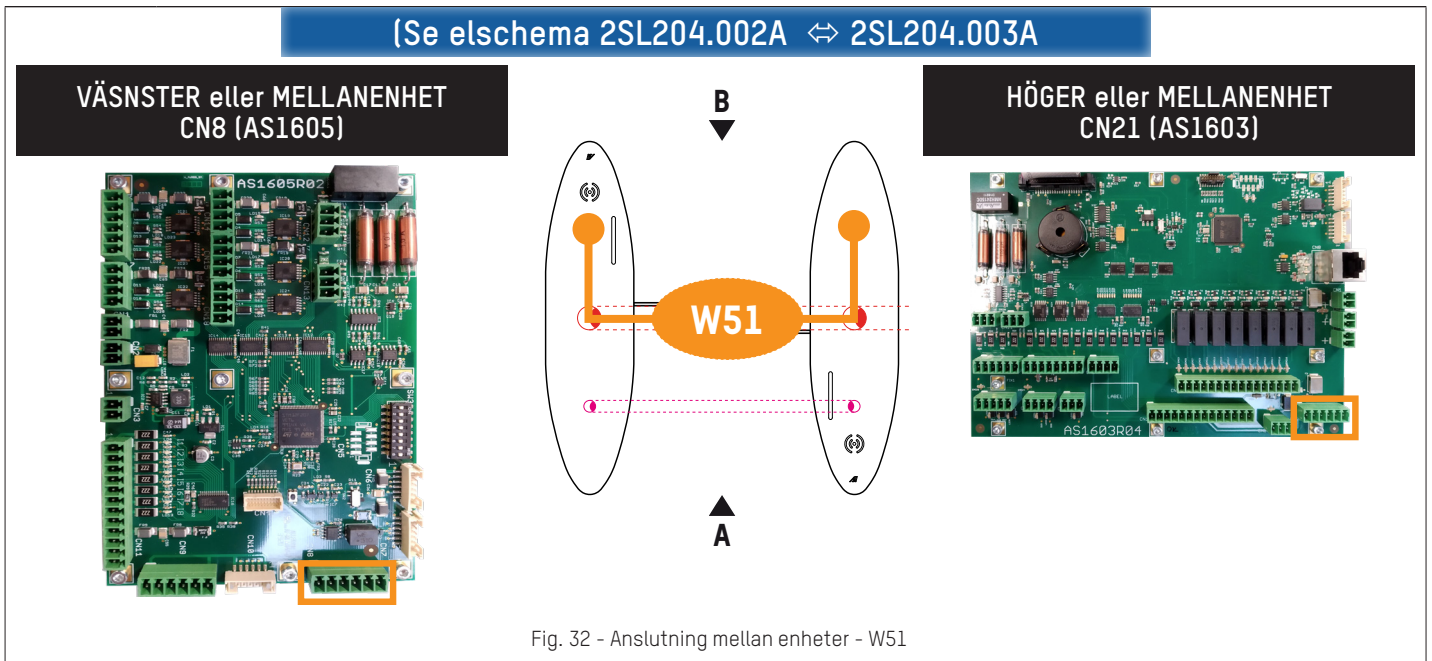
Fig. 31 - IAnslutning mellan enheter- W49



VAR OBSERVANT PÅ KABLARNAS FÄRG VID ANSLUTNING GENOM BASEN OCH ANSLUT SKÄRMEN NOGGRANT!

Anslut med W51-kabeln (CAN 0):

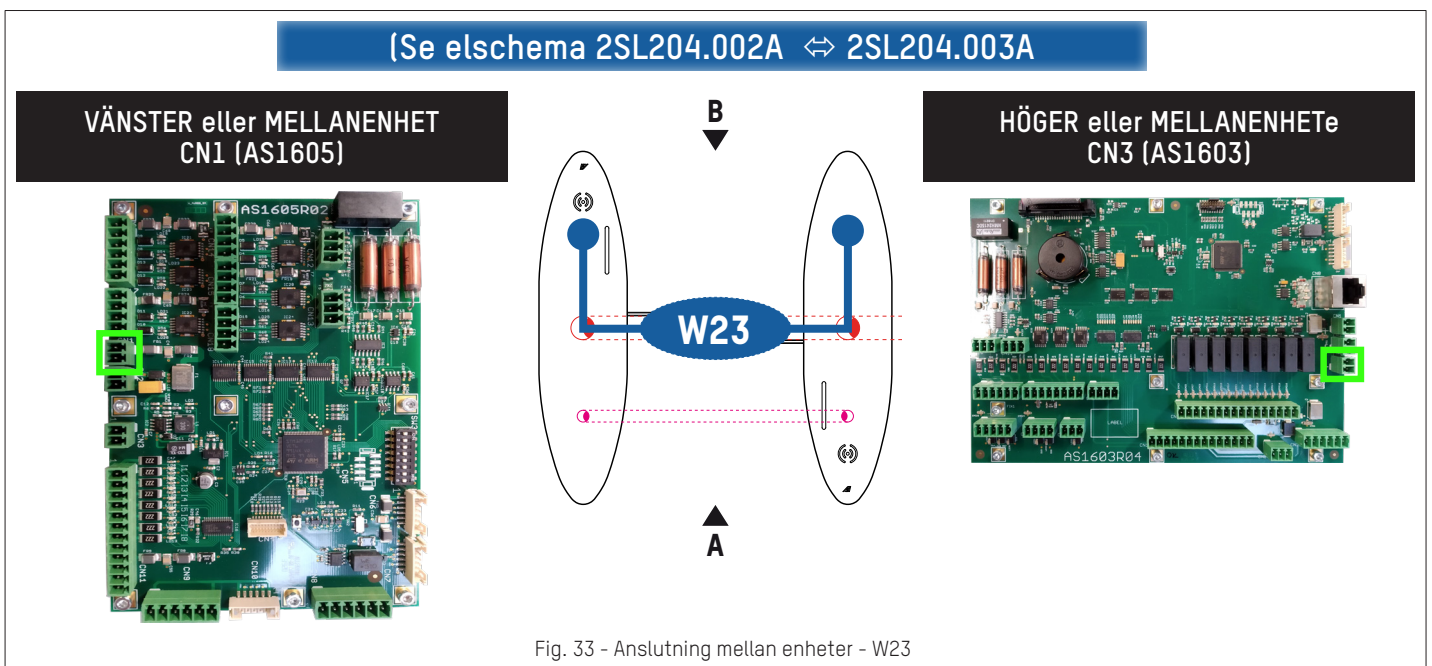
- CN8-kontakten på AS1605-kortet, till **vänster** (⇒ Fig. 18, sid 27) eller på **mellan** (⇒ Fig. 17, sid 26)
- till CN21-kontakten på AS1603-kortet, till **höger** (⇒ Fig. 16, sid 25) eller på **mellan** (⇒ Fig. 17, sid 26)



ANSLUT SKÄRMEN NOGGRANT!

UAnslut med W23-kabeln (24 VDC):

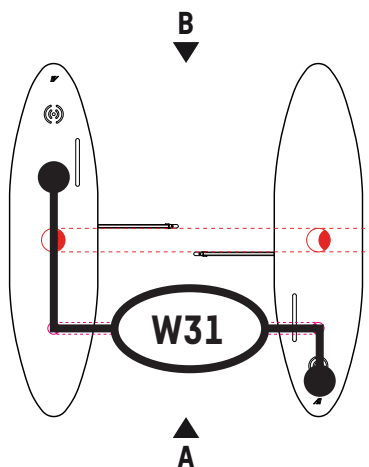
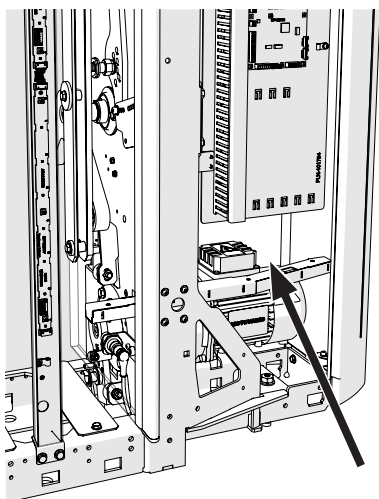
- N1-kontakten på AS1605-kortet, till **vänster** (⇒ Fig. 18, sid 27) eller på **mellan** (⇒ Fig. 17, sid 26)
- till CN3-kontakten på AS1603-kortet, på **mellan** (⇒ Fig. 17, sid 26) eller **höger** (⇒ Fig. 18, sid 27)



Anslut motorkabeln **W31** från den vänstra enheten till den dedikerade terminalen på den högra enhetens kraftkort.

Se elschema 2SL204.001A

VÄNSTER eller MELLANENHET



HÖGER eller MELLANENHET

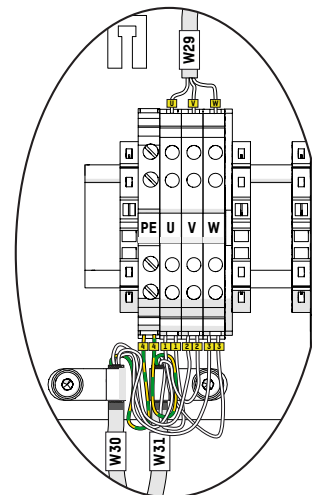
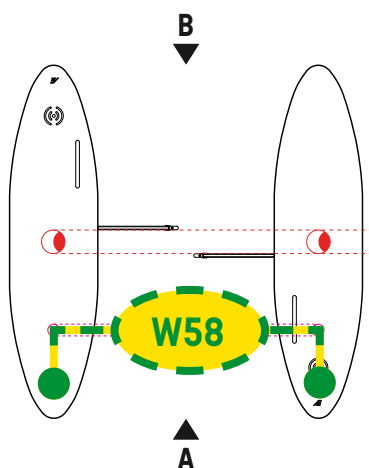
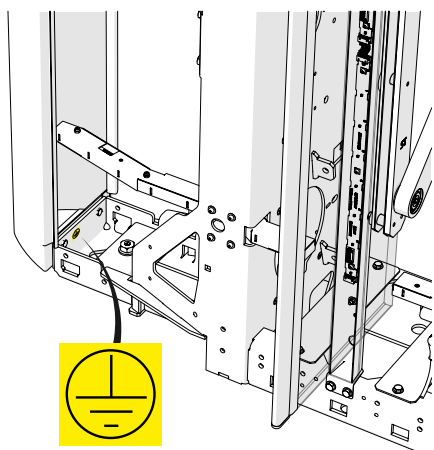


Fig. 34 - Anslutning mellan enheter - W31

Installera potentialutjämningen mellan de båda ramarna med hjälp av kabel W58.

Se elschema 2SL204.001A

VÄNSTER eller MELLANENHET



HÖGER eller MELLANENHET

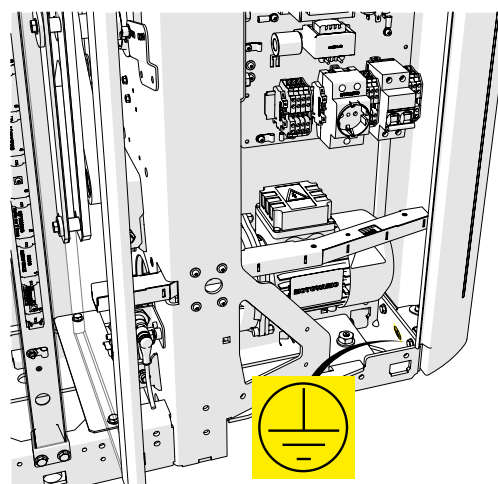


Fig. 35 - Anslutning mellan enheter - W58

Anslut de båda faserna i strömförsörjningen (enfas 230 VAC - 50/60 Hz) och jord till huvudterminalen med en kabel med en minsta area på 2,5 mm². Skydda uppströmsledningen med en 16A brytare.

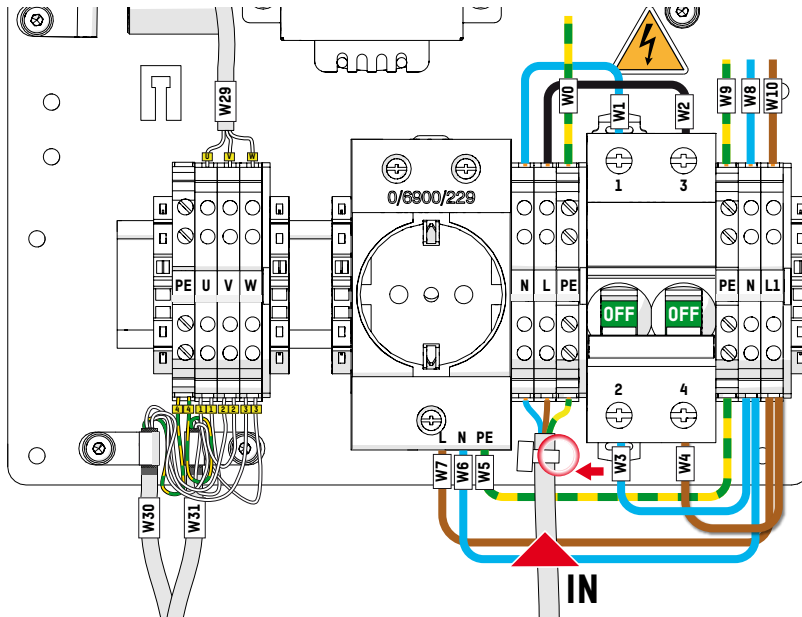


Fig. 36 - Anslutning av matarström



OBS
ANVÄND HÅLEN DIREKT UNDER OCH TILL HÖGER OM ANSLUTNINGSBLOCKET (ENLIGT FIGUR 34 OVAN) FÖR ATT SÄKRA KABELN MED ETT BUNTBAND.

5.10. ÖVERLÄMNANDE



Om utrustningen har förvarats med strömmen avstängd och omgivningstemperaturen är lägre än 15 °C (5 °F) är det viktigt att låta den värmas upp i 30 minuter till en timme innan den startas.

Slå på huvudströmbrytaren för att sätta i gång utrustningen. (Kapitel 8.3, sidan 54)

När strömmen slås på kommer hindren att genomgå en öppnings- och stängningscykel för att fastställa produktens slutöppningslägen.

Under omstartfasen är de dynamiska orienteringslamporna fixerade röda och de dynamiska statuslamporna är avstängda, vilket ger plats för den konfiguration som definieras i underhållsgränssnittet när produkten är i drift.

Om det behövs, konfigurera körbanan via underhållsgränssnittet (öppningshastighet, läge, färg på de dynamiska lamporna etc.), se den särskilda manualen.

Utför flera öppningar och stängningar med hjälp av de tillgängliga kontrollerna (läsare, fjärrkontroll, etc.) och kontrollera hindrets läge i öppet och stängt läge.

Kontrollera att hindren öppnas helt och håller öppet när en evakueringsorder utfärdas.

Gå igenom flera gånger och kontrollera att piktogrammen och summern fungerar korrekt.

Kontrollera att den valfria utrustningen (övervakningspanel etc.) och den av kunden inbyggda utrustningen (läsare etc.) fungerar korrekt.

6. BESKRIVNING

6.1. LJUD- OCH LJUSLARM

6.1.1. DYNAMISK FUNKTION OCH ORIENTERINGSLJUS

The dynamic status light is integrated into the glass upper plate and located near the reader integration area. It indicates the user's access authorization and operates independently in both directions.

The dynamic orientation light is integrated in the front panel. It indicates the status of the lane and allows good visibility from a distance to ensure a large flow of passage.

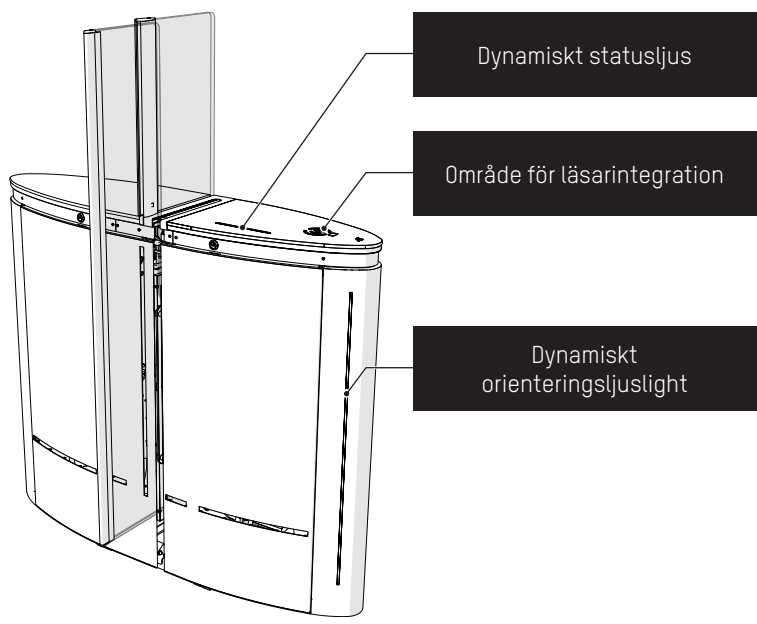






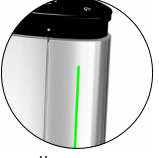
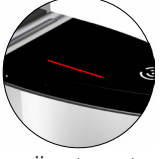

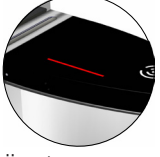









Fig. 37 - Dynamiskt ljus

Som standard fungerar de dynamiska ljusen på följande sätt:

DYNAMISKT STATUSLJUS	DYNAMISKT ORIENTERINGSLJUS	INNEBÖRS
 OFF	 OFF	<ul style="list-style-type: none"> Korridoren frånslagen
 VITT (FAST)	 VITT (FAST)	<ul style="list-style-type: none"> Korridoruppstart (endast vid fabriksinställning av produkten eller vid den första konfigurationen om den ändrats via servicinterfacet)
 BLÅTT (FAST)	 GRÖNT (FAST)	<ul style="list-style-type: none"> Korridoren är i kontrollerat läge och väntar på en passagebegäran

DYNAMISKT STATUSLJUS	DYNAMISKT ORIENTERINGSLJUS	INNEBÖRS
 GRÖNT (FLASHING)	 GRÖNT (FLASHING)	<ul style="list-style-type: none"> Korridoren är i utrymningsläge i visad riktning.
 GRÖNT (BLINKANDE)	 GRÖNT (FAST)	<ul style="list-style-type: none"> Godkänd passage i visad riktning. <p> När hindret har passerats, har den passerande förlorat sitt passagegodkännande.</p>
 GRÖNT (FAST)	 GRÖNT (FAST)	<ul style="list-style-type: none"> ri passage (öppnar när närvaro detekteras). Normalt öppet (hindren är permanent öppna i vald riktning och stänger när ett försök till passage i fel riktning görs).
 RÖTT (FAST)	 RÖTT (FAST)	<ul style="list-style-type: none"> Försök till fusk upptäckt. Utrymning i motsatt riktning..
 RÖTT (BLINKANDE)	 RÖTT (FAST)	<ul style="list-style-type: none"> Försök med ogiltigt kort.
 RÖTT (FAST)	 RÖTT (FAST)	<ul style="list-style-type: none"> Förbjuden passage. Passage på gång i andra riktning. Korridor stängd..
 RÖTT (FAST)	 RÖTT (BLINKANDE)	<ul style="list-style-type: none"> Korridor ur funktion.
 GULT (RULLANDE)	 GULT (RULLANDE)	<ul style="list-style-type: none"> Korridor i underhållsläge.

6.1.2. SUMMER

Summern aktiveras när en avvikelse upptäcks under passagen:

- Kontinuerligt ljud ⇒ intrång eller långvarig närvaro i säkerhetszonen under öppning/stängning.
- Intermittent ljud ⇒ Bedrägeri.

6.2. DETEKTERING

SmartLane är huvudsakligen utrustad med DIRAS-detektionsceller som är infraröda celler som utvecklats av Automatic Systems.

När SmartLane är konfigurerad med 1200 mm höga mobila hinder används dock en klassisk E/R-cell (sändare/mottagare) som säkerhetsanordning i motsvarande fasta hinder. (⇒ Fig. 41, sid 43)

Denna typ av klassisk cell används också när SmartLane är utrustad med alternativet "Tidig detektering" (⇒ Fig. 41, sid 43)

DIRAS-cellerna är placerade i remsor med åtta celler för sändare (⇒ Fig. 42, sid 43) och (⇒ Fig. 44, sid 44)) eller mottagare (⇒ Fig. 43, sid 43) och (⇒ Fig. 45, sid 44)).

Sändarcellerna är placerade i den vänstra enheten och mottagarcellerna i den högra enheten.

Varje bana är utrustad med minst 32 par T/R-celler (64 celler). Det fysiska avståndet mellan två celler är ca 45 mm, men tack vare de virtuella strålar som skapas av tvärstrålarna reduceras detta avstånd till 23 mm.

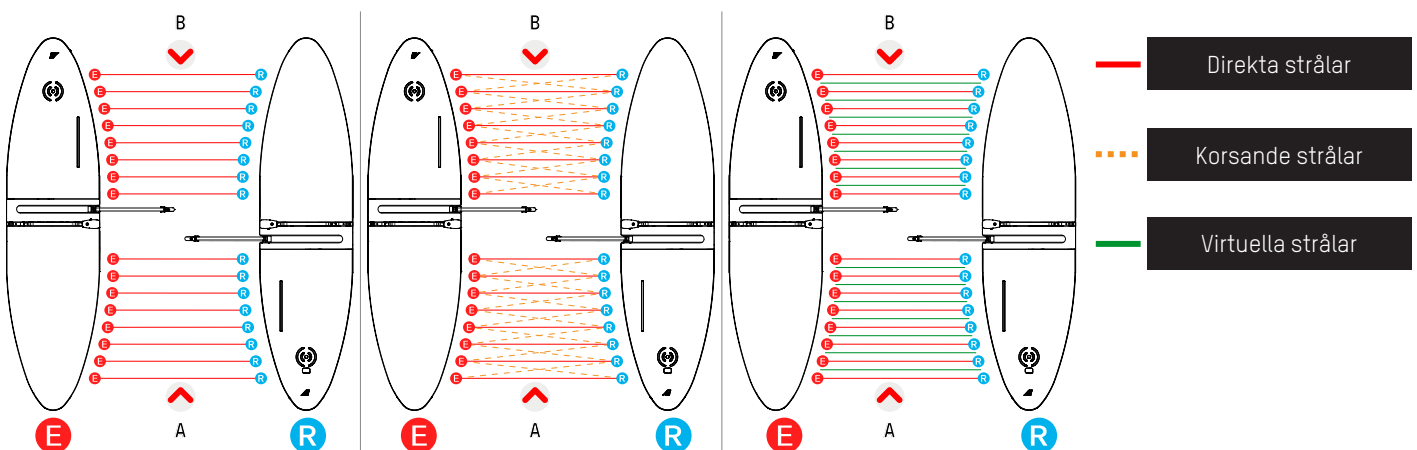


Fig. 38 - Princip för korsande strålar

Den höga celltätheten gör det möjligt att använda en detektionsalgoritm, en så kallad spårningsalgoritm, som förutspår användarens position och som kan upptäcka föremål/utrymmen som är större än 23 mm (vilket är mycket litet jämfört med kommersiellt tillgängliga cellnätverk). Denna algoritm hanterar passager och fastställer överträdelse baserat på överensstämmelsen mellan denna förutsägelse och cellmaskeringssekvenserna.

Den avancerade algoritmen för benspårning, i kombination med DIRAS' placering och den höga celltätheten, gör det möjligt att:

- Effektiv detektering av "tailgating" (personer som går tätt efter varandra);
- Vagnar har en specifik signatur som gör att de kan särskiljas från människor;
- Upptäckt av barn i alla storlekar;
- Detektering av U-svängar före/efter hindret;
- Upptäckt av användare som rör sig i fel riktning;
- Upptäckt av krypande användare (mycket osannolikt);
- Kontinuerligt aktiv säkerhetszon (eftersom det inte finns hinder som passerar framför cellerna);
- Minskning av falsklarm på grund av bagage (spårningen aktiveras så snart korridoren påverkas).



Ensam vuxen



Personer + trolley framför



Ensamt barn



Springande person



Äldre person som lutar sig naturligt



Person + trolley & väska



Person + bagage framför/bakom



Person med ryggsäck



Vuxen + barn framför, båda med biljetten

Fig. 39 - Godkända passager



vå personer efter varandra



Två personer sida vid sida

Fig. 40 - Förbjudna passager

6.2.1. LAYOUT PÅ CELLER

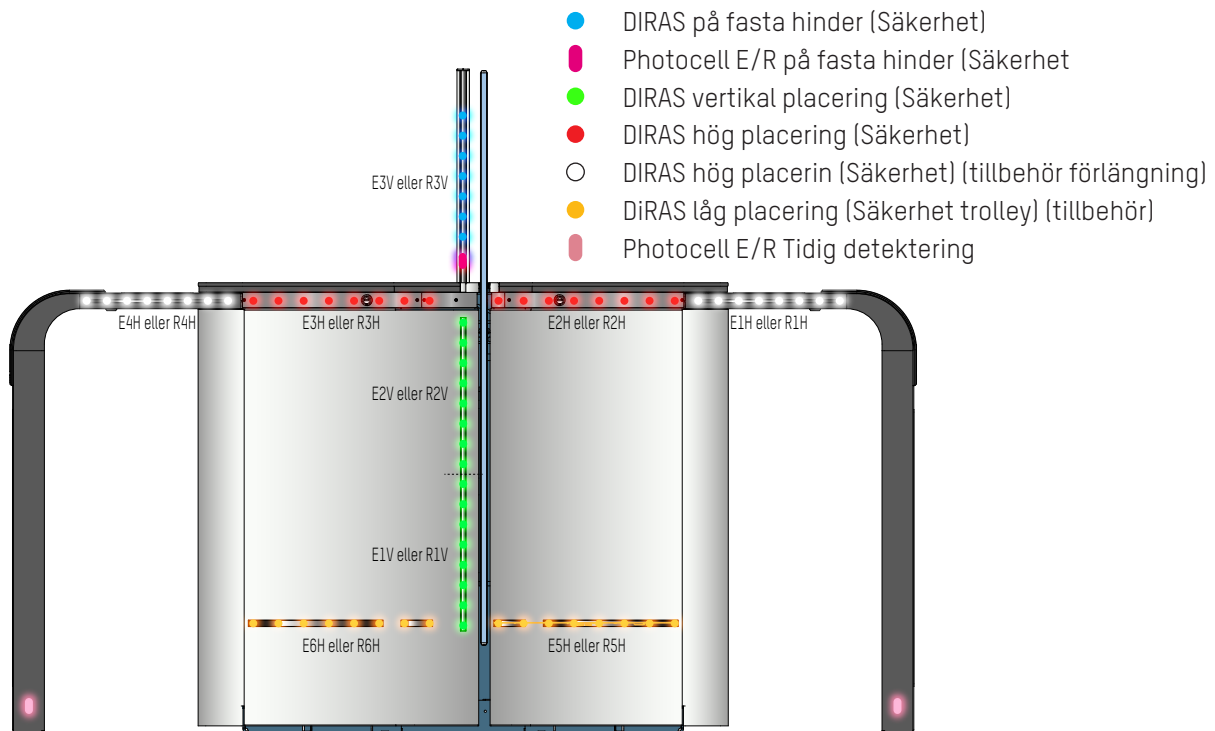


Fig. 41 - Layout detekteringsceller

6.2.2. DETEKTERINGSSTYRNING

Programmet hanterar passagerarna och fastställer överträdelser i förhållande till cellmaskerings-sekvensen.

Varje korridor är indelat i olika detektionszoner:

Cellerna som ligger på vardera sidan av hindren definierar en säkerhetszon med en konfigurerbar längd. Denna zon garanterar passagerarnas säkerhet genom att förbjuda öppning eller stängning av hindren när en passagerare kommer för nära dem (oavsett om användaren är behörig eller inte). Genom att förlänga säkerhetszonen prioriteras passagerarsäkerheten framför bedrägeribekämpningen. Minskas säkerhetszonen prioriteras skyddet mot bedrägerier framför passagerarsäkerheten.

I PRM-läget är detektionen hämmad: bedrägeridetekteringen är inaktiverad för att minska antalet falska larm på grund av atypiska bilder som cellerna ser av passagerare med rullstolar, cyklar, barnvagnar osv. En enkel detektionsmekanism används för att förhindra att hindren stängs mot passagerarna eller deras bagage

6.2.3. DIRAS CELLER

AS1642 sändare



Fig. 42 - AS1642 sändare

AS1643 mottagare



Fig. 43 - AS1643 mottagare

6.2.4. DIRAS KURVIGA CELLER

AS1652 kurviga celler, sändare

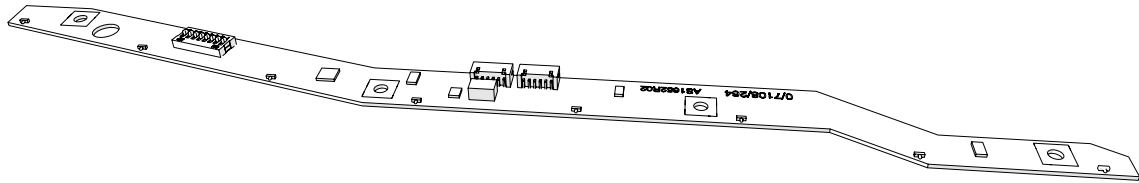


Fig. 44 - AS1652 sändare

AS1653 kurviga celler mottagare

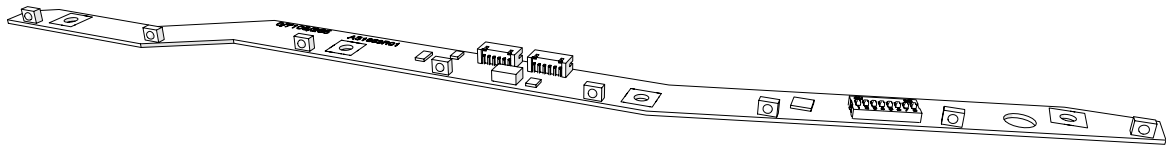


Fig. 45 - AS1653 mottagare

6.2.5. FOTOCELLER SÄNDARE/MOTTAGARE

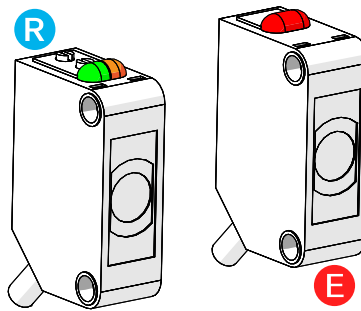


Fig. 46 - Fotoceller (S/M)



FÖR ATT INTE STÖRA DIRAS CELLERNA SKALL FOTOCELLERNA MONTERASS:

- SÄNDARE ⇒ I HÖGERENHETEN;
- MOTTAGARE ⇒ I HÖGERENHETEN.

6.3. HINDRENS MEKANISKA TRANSMISSION

Varje rörligt hinder styrs av en egen motor med växel. De mellanliggande grindarna innehåller således två växelmotorer som styrs av två olika logiker (en per korridor).

Växelmotorns (6) rörelse överförs till det rörliga hindret (1) med hjälp av ett system med kugghjul (8) /vev (5) som är kopplat till den nedre (9) och övre (12) axeln med hjälp av ett sekundärt kugghjul (10). Detta system säkerställer också att hindret är mekaniskt låst i båda lägena (öppet och stängt) genom att kuggstången och veven är i linje: det är då omöjligt att öppna hindret manuellt.

Den basplatta (2) som förbinder det rörliga hindret med den övre och nedre axeln används för att säkra det rörliga hindret.

Den är utrustad med en styrstång (15) i toppen, som ansluts till dragstången (14) för den klaff som monteras på grinden när det rörliga hindrets höjd är större än 1 meter.

Fingerskyddet, som glider i styrningen (13), stänger det rörliga hindrets passageområde i den övre delen av grinden.

Enhetens (och därmed hindrets) vinkelposition överförs till styrlogiken genom en induktiv givare (3) som mäter avståndet mellan den och veven (5) (som har en spiralform på vevaxeln).

En förspänd balansfjäder (11) hjälper växelmotorn att både öppna och stänga hindret.

I händelse av strömavbrott säkerställer en mekanisk anordning den automatiska öppningen av hindren. Denna anordning består av ett komprimerbart mekaniskt gummistopp (4) och stöds av balansfjädern/fjädrarna.

Som tillval finns ett elektromagnetiskt låssystem (7) som gör det möjligt att vid strömavbrott blockera veven för att låsa hindret i öppet läge (hindret är helt indraget i kroppen).

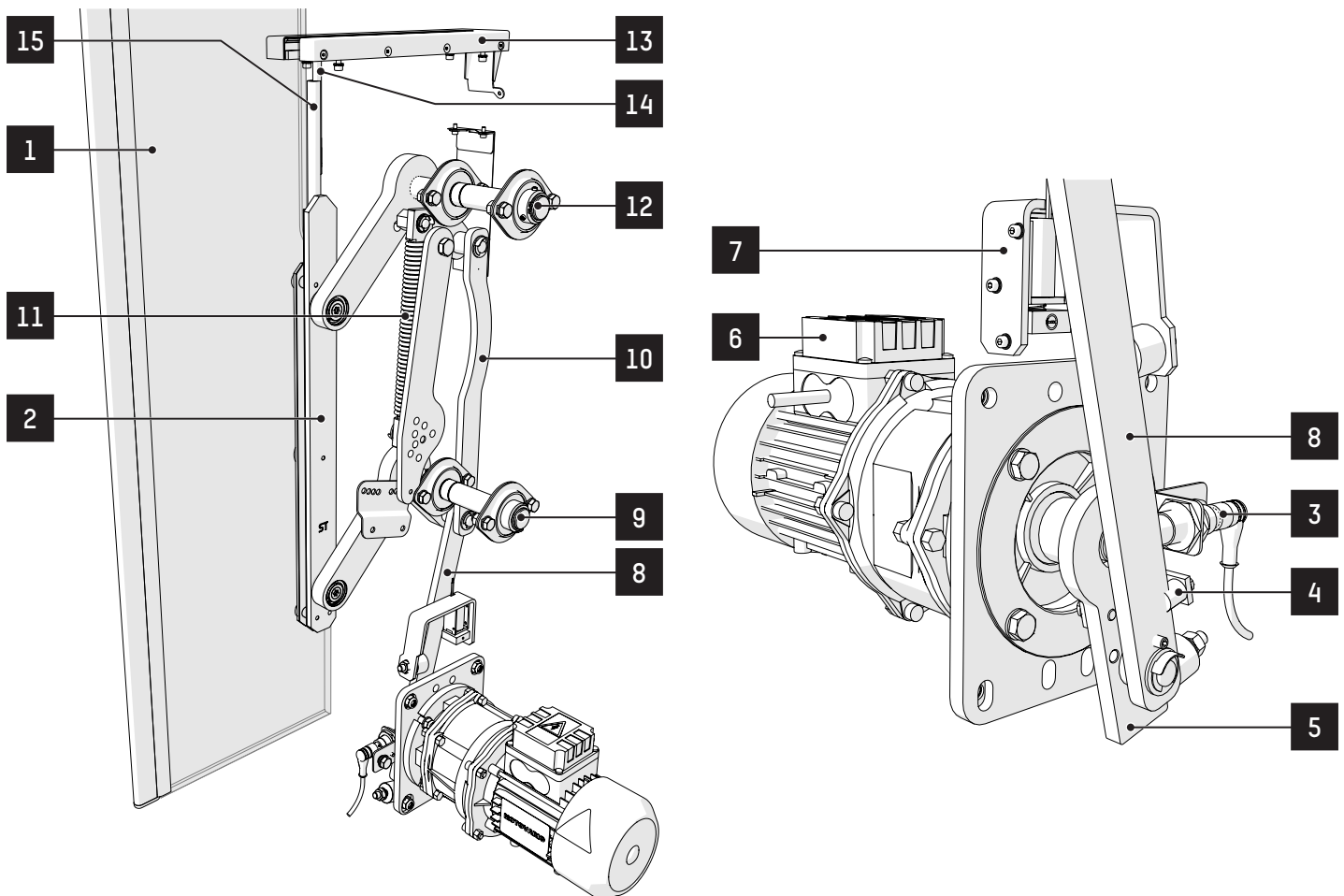


Fig. 47 - Mekanisk rörelsetransmission

6.4. RÖRLIGA HINDER

Passagehindret består av två rörliga hinder(⇒ Fig. 1, Kap. 4.7) som glider helt in i enheterna i öppet läge och lämnar körbanan helt fri.

För att utesluta alla risker för användaren är de mobila hindren tillverkade av säkerhetsglas med rundade kanter (inga skarpa kanter). Det vridmoment som tillämpas vid stängningen är mindre än vad som föreskrivs i tillämpliga säkerhetsnormer, så att hindret kan stoppas av användaren utan större påverkan (även när det gäller barn). Hindren stängs aldrig när en person upptäcks framför dem (säkerhetszon).

Avstånden mellan hindren och skåpet är reducerade till ett minimum för att förhindra att fingrar fastnar och att oönskade föremål hamnar i skåpet.

6.5. FASTA HINDER

Syftet med det fasta hindret är att förhindra passage över enheterna och bidrar till körbanans övergripande estetik genom att säkerställa hindrens visuella kontinuitet.

Så snart höjden på de mobila hindren är lika med eller större än 1200 mm (i förhållande till golvet) är grinden alltid utrustad med motsvarande rörliga hinder.

Dessa ska alltid vara utrustade med ett detektionssystem (individuell cell eller DIRAS-cell) för att öka säkerheten för användaren när han eller hon passerar hindret.

Det fasta hindret är placerat:

- Efter det rörliga hindret i riktning A ⇒ B för den högra enheten;
- Mellan de rörliga hindren för den mellanliggande enheten;
- Före det rörliga hindret i riktning A ⇒ B för den vänstra enheten.

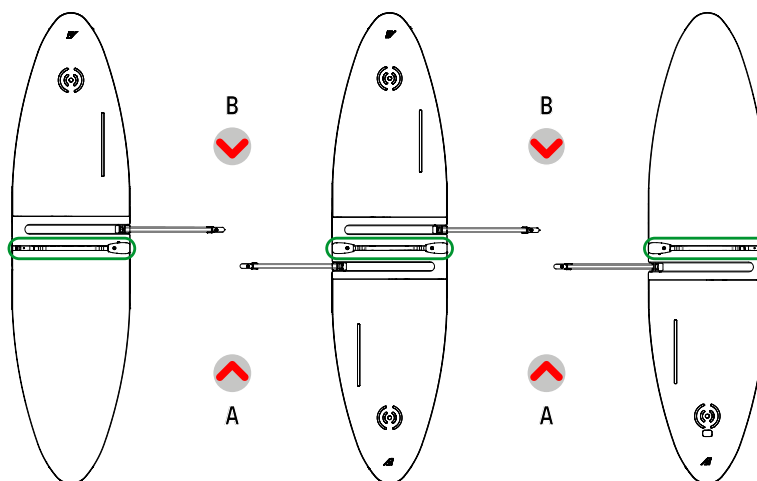


Fig. 48- Placering av de fasta hindren)

7. DRIFT

7.1. KONTROLLERAD FUNKTION

När korridoren är i viloläge, i kontrollerat läge, är den dynamiska statuslampan blå och den dynamiska orienteringslampan grön. (⇒ Kap. 6.1, sid 39)

När den logik som hanterar grinden tar emot en begäran om passage (orsakad av påverkan av de första cellerna, en tryckknapp, en läsare, etc.) öppnar den hindren om villkoren för passagetillstånd är uppfyllda (⇒ Kap. 7.4, sid 47).

Så snart passagen är tillåten ändras den dynamiska statuslampan till grön, hindren öppnas och ett tidsintervall ställs in som motsvarar den tid under vilken passagen är tillåten. När tiden är slut,

- Antingen har passagen inte påbörjats. Då upphävs auktoriseringen och grinden återgår till viloläge (hinder stängda eller öppna, enligt den definierade konfigurationen. (⇒ Maintenance Interface ► Configuration ► Mode configuration ► Operating mode)
- Eller så pågår passagen och programmet kontrollerar om den genomförs utan överträdelse (⇒ Kap. 7.12, sid 49) och att användaren lämnar korridoren.

Innan hindren stängs igen kontrollerar programmet att ingen fortfarande befinner sig framför hindren.

7.2. HINDRENS VILOLÄGE

När hindren är i viloläge kan de befinna sig i något av följande tillstånd:

- **NC (Normally Closed) = standardläge:** När de är i viloläge är hindren i stängt läge och öppnas vid mottagande av passagetillstånd. Överträdelser av passagen (intrång och bedrägeri) signaleras med ljud- och visuella larm (dynamiska lampor), och hindren hålls i stängt läge eller stängs automatiskt för att förhindra intrång i den säkrade zonen.
- **NO Normally Open:** När hindren inte används är de i öppet läge. Hindren stängs endast om en användare försöker passera utan tillstånd. Även i detta fall aktiveras hörbara och visuella larm.
- **Optical = körfält i fritt tillträde:** Hindren är hela tiden i öppet läge i utrymningsriktningen (riktning B). Endast ljud- och ljuslarm aktiveras vid obehörigt tillträde och överträdelser.
- **Locked closed = Hindren är blockerade i stängt läge och förbjuder all passage i båda riktningarna.**



Statusen på hindren när de är i viloläge definieras i Maintenance Interface ► Configuration ► Mode configuration ► Operating mode.

7.3. FUNKTION EFTER PASSAGERIKTNING

Utom vid tekniska fel eller evakuering (då körfältet konfigureras automatiskt) kan driftläget konfigureras oberoende av varandra i båda körriktningarna:

- **Free:** Alla fotgängare kan passera genom körbanan i motsvarande riktning.
- **Controlled:** Endast en fotgängare med passagetillstånd får passera genom körfältet i motsvarande riktning. I det här läget upptäcks överträdelser.
- **ingen fotgängare får passera genom körfältet i motsvarande riktning**

7.4. PASSAGEGODKÄNNANDE

Passagegodkännandet måste skickas till en av ingångarna (E4 - E5) på kretskortet AS1605 eller till en av ingångarna (E13 - E14) på kretskortet AS1603 (teknisk fil för el).

När en auktoriseringssignal tas emot startar två (konfigurerbara) timers som motsvarar den tid som användaren får gå in och passera genom körbanan, varefter hindren stängs.

Successiva tillstånd för passage lagras för varje riktning och ger tillstånd för motsvarande antal passager, oavsett i vilken ordning de anländer i varje riktning.

7.5. UTRYMNING

När utrymningsläget aktiveras öppnas hindren och förblir öppna, så att passage genom körbanan kan ske fritt i båda riktningarna. Detta driftläge har företräde framför alla andra lägen, **utom vid krypande detektering (flera celler för detektering av vagnar blockeras uppströms och nedströms av rörliga hinder), för att inte skada användaren.**

Det aktiveras:

- Via en extern kontakt (ingång E5, CN19 på AS1603-kretskortet eller ingång E8, CN11 på AS1605-kretskortet) och är aktiv så länge som ingången är aktiv;
- Via den valfria övervakningspanelen;
- Via tillvalet SmartTouch eller/och Smart & Slim.

7.6. STRÖMAVBROTT

Driftläget vid strömavbrott är ett av följande, oavsett vilket driftläge som gäller med ström:

- Som standard: När motorn inte längre är strömförsörd frigörs hindret via en mekanisk anordning och öppnas för att helt frigöra passagen. Om hindret inte helt har lämnat passagen kan det skjutas tillbaka manuellt in i karossen.
- Med tillvalet låsningsmagnet är det möjligt att låsa hindret i sitt öppna slutläge för att säkerställa att passagen är helt fri.

7.7. TEKNISKT FEL

Tekniska fel signaleras i underhållsgränssnittet och förtecknas i kapitlet "Troubleshooting".

Fel klassificeras i två kategorier: mindre och större fel. Endast vissa större fel leder till att hindren stängs och att körbanan tas ur bruk.

7.8. HINDRENS LÅSNING

Hindren är låsta i sina ändlägen med hjälp av ett system med kuggstång och vev.

7.9. ANALOG INDUKTIV LÄGESSENSOR

En analog induktiv sensor som är kopplad till växelmotorn via vevaxeln ger när som helst exakt information om hindrets position.

7.10. SÄKERHETSUTRUSTNING

En säkerhetsingång för anslutning av en säkerhetscell, induktiv slinga etc. finns på I/O-kretskorten (AS1603 och AS1605).

7.11. RÄTT ANVÄNDNING

- Innan en SmartLanekorridor används skall användaren alltid kontrollera filens status:
 - Om den dynamiska statuslampan är blå och den dynamiska orienteringslampan är grön, måste användaren visa upp sitt kort och vänta på att den dynamiska statuslampan blir grön innan han eller hon går in i korridoren.
 - Om både den dynamiska statuslampan och orienteringslampan är gröna har användaren rätt att passera korridoren.
 - Om både det dynamiska statusljuset och orienteringsljuset är röda måste användaren stanna utanför korridoren och vänta på att det dynamiska ljuset återgår till något av de tidigare tillstånden.
- När användaren har fått tillstånd att gå in i korridoren måste han/hon visa upp sitt kort (om så krävs) och snabbt korsa korridoren.
- Följande användare måste upprepa steg 1 och 2.

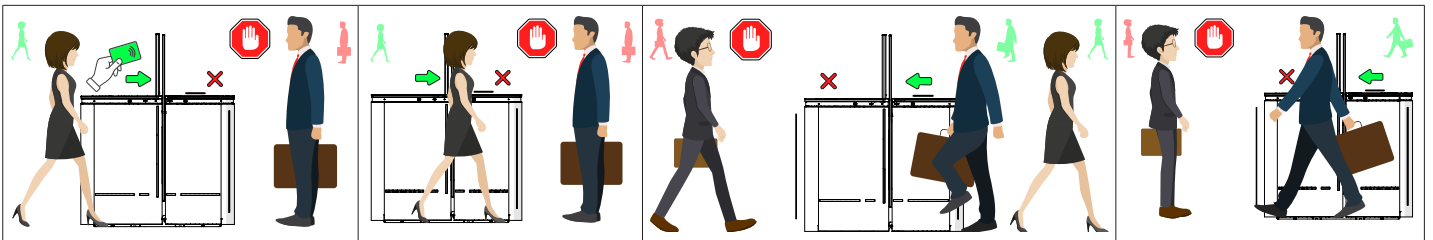


Fig. 49 - Rätt användning

7.12. FUSK

Fusk är onormala (obehöriga) rörelser i en korridor.

De genereras endast i automatiskt läge (meny "OPTIONS" ⇒ "Operation" och delas in i två kategorier:

- Intrång: överträdelser utan att passera hindret,
- Bedrägeri: överträdelser med passage av hindret.

För varje korridor definieras överträdelser enligt nedan.

När ett intrång upptäcks:

- Hindret stängs igen, så länge det inte finns någon framför säkerhetscellerna (xx6 och xx7),
- Summern ljuder om den har aktiverats (den är kontinuerlig vid intrång och intermitterant vid bedrägeri),
- Lamporna för dynamisk funktion och orientering lyser rött,
- Efter att orsaken till intrånget har avlägsnats bibehålls den senare i ungefär 1 s (kan ställas in via underhållsgränssnittet) för att även kunna larma vid snabba intrång

Grinden återgår sedan till den status som den hade före intrånget (särskilt de memorerade kraven på passage kvarstår).



De cellintervall som anges för intrång nedan är de som definieras för en standardgrind. De kan dock ställas in på annat sätt via underhållsgränssnittet.

Fusken definieras i exemplen på kommande sidor för riktning A men gäller även för riktning B.

7.12.1. FUSK I VILOLÄGE

När korridoren är i viloläge upptäcks en överträdelse så snart de celler som konfigurerats för detta ändamål är blockerade och inget tillstånd att passera har beviljats.

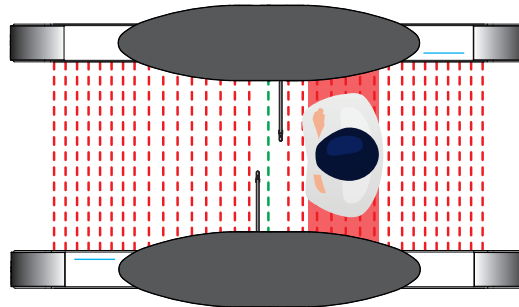


Fig. 50 - Fusk i viloläge

Intervallet för **förlarm aktiveras** för att ge användaren tid att begära tillstånd att passera.

Vid slutet av denna tid ljuder summern.

I detta läge är inget bedrägeri möjligt, eftersom de rörliga glashindren förblir stängda tills skyddszonen frigörs och ett passagetillstånd beviljas.

7.12.2. FUSK FEL VÄG

Inbrottet sker när en person upptäcks i en riktning medan en passage i den andra riktningen pågår, utom i det särskilda fallet med drift i kontrolläge i den ena riktningen och fri i den andra, där en passage i den fria riktningen som standard inte ger upphov till något intrång när en passage i kontrollriktningen pågår.

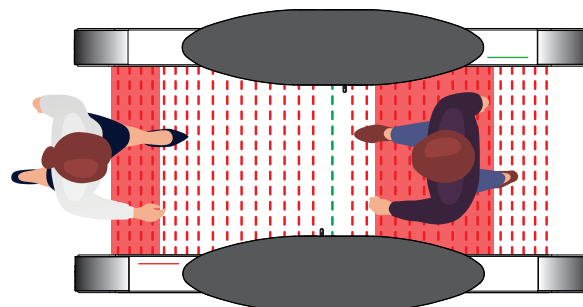


Fig. 51 - Fusk i fel väg

7.12.3. FUSK MED "TAILGATING" EFTER PERSON MED GODKÄND PASSAGE

När hindren har passerats av en behörig person, upptäcker de celler som är konfigurerade för detta ändamål att en annan person följer i samma riktning med utan behörighet, vilket utlöser en överträdelse.

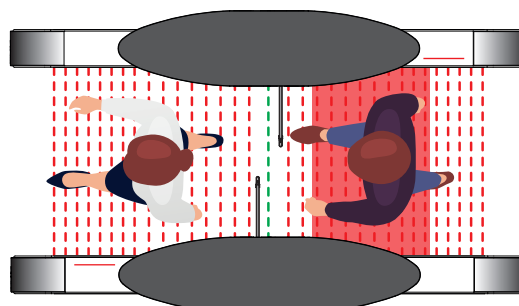


Fig. 52 - "Tailgating" efter godkänd passage

7.12.4. FUSK MED "TAILGATING" FÖRE PERSON MED GODKÄND PASSAGE

Detta fusk konstateras när två grupper av celler är aktiverade och åtskilda av minst en fri cell. Med tanke på det antal celler som berörs är denna upptäckt endast möjlig för en korridor med en förlängning.

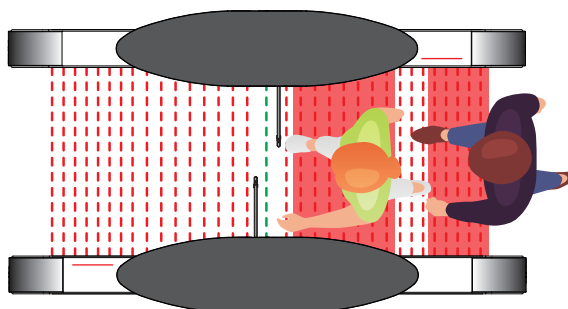


Fig. 53 - Fusk med "tailgating" före godkänd passage



En användare som bär bagage måste därför det nära sig för att kunna maskera en grupp celler samtidigt och inte bli anmäld för överträdelse.

7.12.5. FUSK GENOM GRUPPERING FÖRE GODKÄND PASSAGE

Detta fusk konstateras när flera på varandra följande grupper av celler aktiveras.

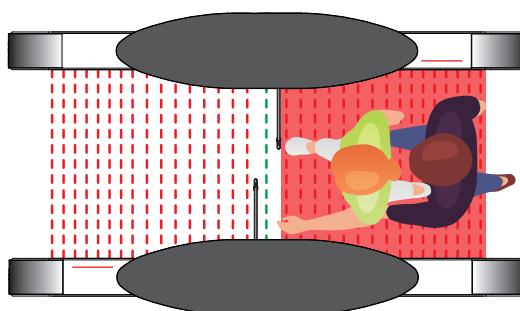


Fig. 54 - Fusk med gruppering



This intrusion will also be declared when the user carries bulky luggage with them.

7.12.6. FUSK I SÄKERHETSZON

Närvaro i säkerhetszonen för öppning förhindrar att hinder öppnas om de är stängda.

Närvaro i säkerhetszonen för stängning förhindrar att hindren stängs om de är öppna.

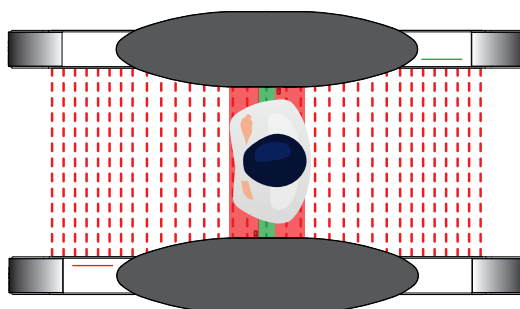


Fig. 55 - Fusk i säkerhetszon

7.12.7. FUSK MED "STULEN" BILJETT

Detta fusk förklaras när en närvaro upptäcks före en grupp av celler vid den tidpunkt då passagebegäran begärs.

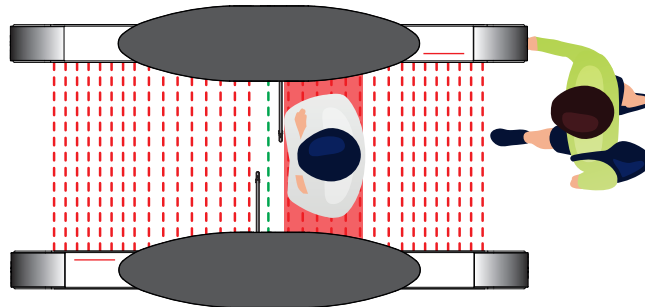


Fig. 56 - Fusk "stulen" biljett

7.12.8. FUSK "HINDRET HINDRAS ATT STÄNGA"

Fusket uppstår när hindret inte når sitt slutläge efter fem försök (⇒ Maintenance Interface) och detta är fallet under två på varandra följande stängningssekvenser (⇒ Maintenance Interface).

7.12.9. FUSK "HINDRET HINDRAS ATT ÖPPNA"

Fusket uppstår när hindret inte når sitt öppetläge under två på varandra följande stängningssekvenser (⇒ Maintenance Interface),

8. UNDERHÅLL



**ALLT UNDERHÅLLSARBETE PÅ UTRUSTNINGEN MÅSTE UTFÖRAS I ENLIGHET MED KRAVEN I SÄKERHETSVARNINGARNA:
⇒ KAP. 2, SID 8.**

**JORDKABLARNA MÅSTE KOPPLA SAMMAN ALLA RÖRLIGA METALLDELAR (SOM INTE ÄR FASTSKRUVADE I RAMEN).
SÄRSKILD UPPMÄRKSAMHET SKA ÄGNAS VID DEMONTERING AV DESSA DELAR SÅ ATT DESSA LEDNINGAR INTE
SKADAS. DET ÄR ABSOLUT NÖDVÄNDIGT ATT ÅTERANSLUTA DEM VID ÅTERMONTERING.**

8.1. REKOMMENDERADE VERKTYG

- Skiftnyckel eller skruvmejsel TORX - N° 20 (T20, TX20, etc.);
- Elektrikers verktygssats: skruvmejslar, tänger etc. (för elektrisk anslutning);
- Klubba (för att förankra utrustningen i golvet);
- Spärnyckel + förlängning + hylssats;
- PC + mini USB eller RJ45 Ethernet-kabel eller övervakningspanel. (Valfritt) (För att konfigurera banorna);
- Uppsättning insexnycklar;
- Uppsättning med platt nyckel.

8.2. REKOMMENDERADE ÅTDRAGNINGSMOMENT

Rekommenderade moment vid åtdragning av muttrar och skruvar, om inte annat specificerats:

Skruv	Moment (Nm)	Skruv	Moment (Nm)
M2	0.32	M10	43
M3	1.15	M12	75
M4	2.65	M14	119
M5	5.2	M16	182
M6	8.9	M18	250
M7	14.5	M20	355
M8	22	M22	480

Fig. 57 - Åtdragningsmoment

8.3. SLÅ AV OCH PÅ STRÖMMEN I UTRUSTNINGEN

8.3.1. DEMONTERA SIDOPANELEN PÅ HÖGER ENHET I RIKTNING A



Följande procedur är identisk för alla paneler.

För en ändpanel är det nödvändigt att använda båda låsen för att låsa upp panele.

1. Sätt in nyckeln(-arna) i låset(-en) som sitter i bandet ovanför panelen och vrid moturs (90°) för att låsa upp; (⇒ Fig. 58)
2. Luta panelen något mot dig och dra den uppåt utan att slita sönder jordanslutningen;
3. Ta bort jordanslutningen.
4. Placera panelen på en säker plats, ur vägen, så att den inte kan skadas.

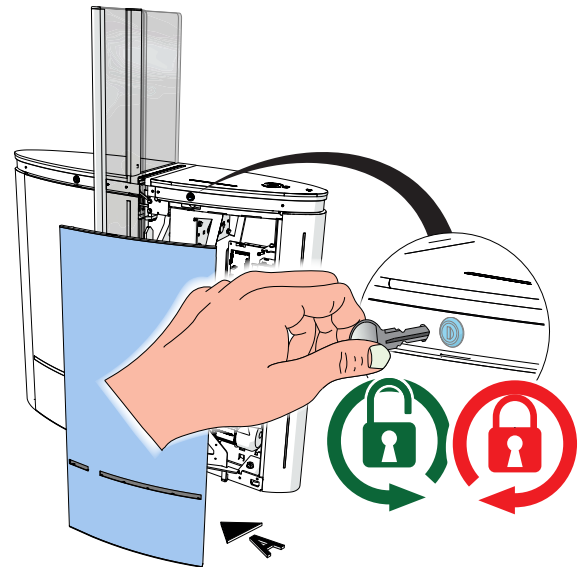


Fig. 58 - Demontering av höger - riktning A

8.3.2. SLÅ AV STRÖMMEN

Ta bort den högra sidopanelen - sida A / riktning A, enligt beskrivningen i föregående kapite (⇒ Kap. 8.3.1) och vrid huvudströmbrytaren till **OFF**.

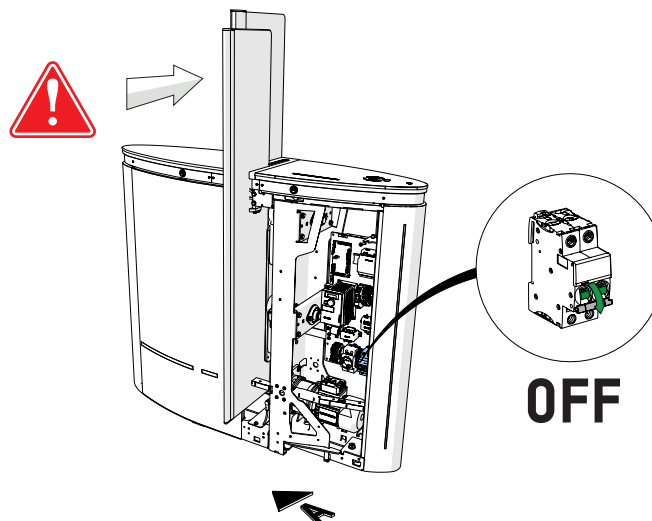


Fig. 59 - Ström frånslgen



OM DE MOBILA HINDREN ÄR I STÄNGT LÄGE NÄR STRÖMMEN STÄNGS AV, ÖPPNAS DE OCH DRAS IN I SKÅPET OCH FRIGÖR KORRIDOREN!

8.3.3. LÅ PÅ STRÖMME

Vrid brytaren till **ON**.

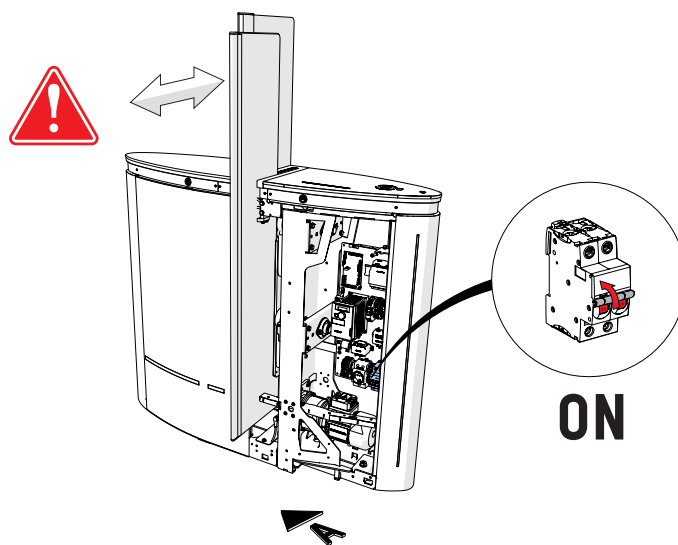


Fig. 60 - Ström påslagen



HINDREN BÖRJAR RÖRA SIG (INITIALISERINGSFASEN) FÖR ATT DEFINIERA DE EXTREMA ÖPPNINGS- OCH STÄNGNINGSLÄGENA!



Under uppstartfasen är den dynamiska statuslampan släckt och den dynamiska orienteringslampan är röd.¹²
När omstartfasen är över är den dynamiska statuslampan blå och den dynamiska orienteringslampan grön.¹²

När cykeln är komplett, sätt tillbaka den höga anelenl - sida A (⇒ Kap. 8.6, sid 57).

8.4. JUSTERING AV HINDRENS ÄNDLÄGEN

I initieringsfasen söker enheterna automatiskt efter hindrens öppet- och stängdlägen.

Om det emellertid visar sig att de mobila hindren inte når sina öppet- och stängdlägen, se Maintenance Interface manualen.

8.5. LÅSNING AV DE RÖRLIGA HINDREN I ÖPPET/STÄNGT LÄG



Insexnycklar.

För att öka teknikerns säkerhet under de olika underhållsåtgärderna finns en anordning för att låsa grindens rörliga hinder.

För att aktivera denna enhet i öppet och ellerstängt läge:

1. Lås upp systemet genom att ta bort skruven (2), låsbrickan (3) och den platta brickan (4);



RÖR INTE SKRUVEN (A) EFTERSOM DEN ÄR FABRIKSMONTERAD MED EN LÅSMUTTER OCH JUSTERAD MED RÄTT ÅTDRAGNING!

2. Flytta hindret manuellt till öppet eller stängt läge;
3. Vrid låsplattan (1) 90° runt skruven (A) moturs och placera den under det rörliga hindret för att förhindra att det flyttas. I samma rörelse hindrar den bakre delen av spärrplattan sidopanelens passage, vilket förhindrar att panelen sätts in när låsanordningen är aktiv.

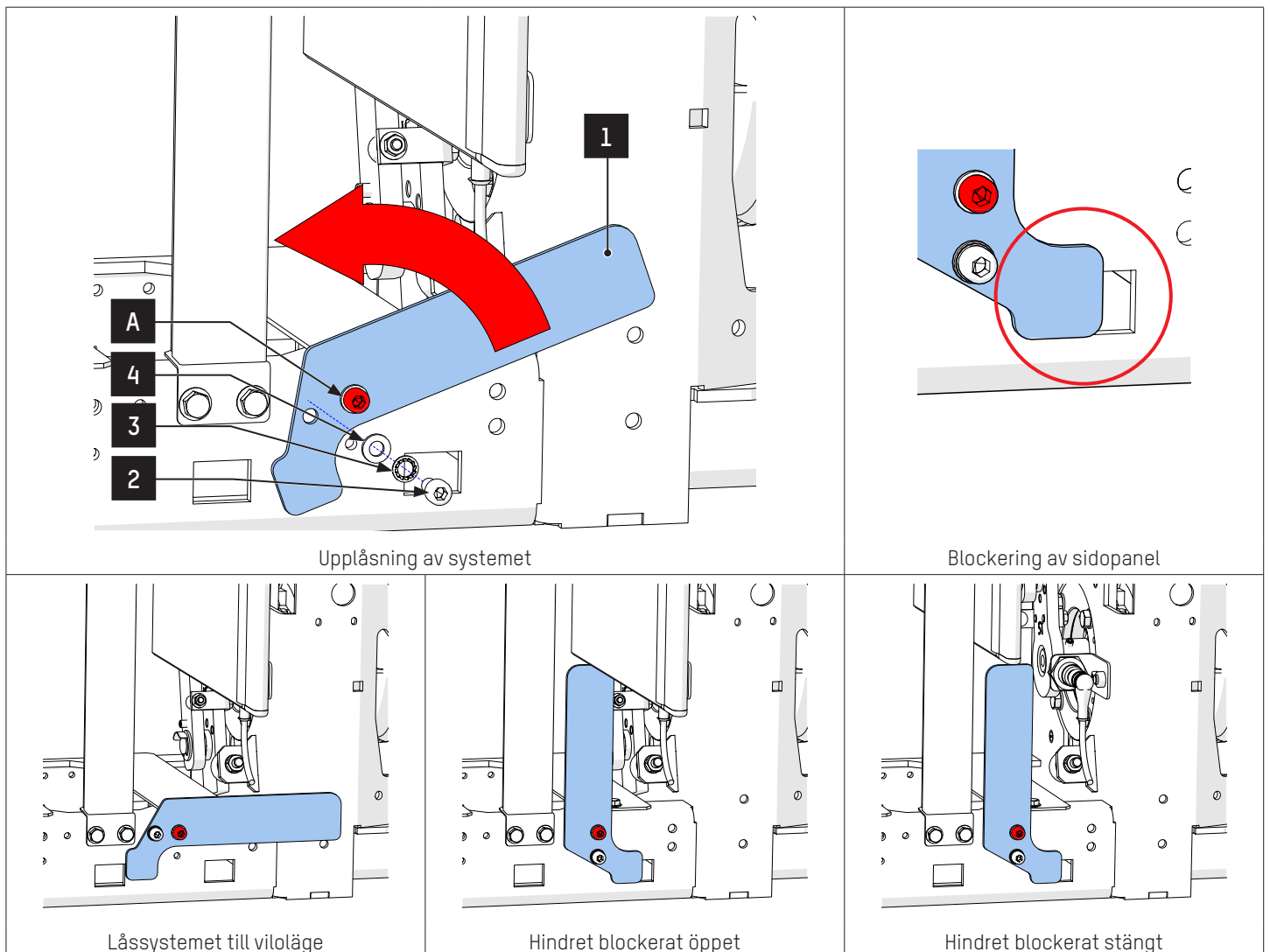


Fig. 61 - Hindrens blockering i öppet/stängt läge

8.6. MONTAGE AV EN PANEL (SIDO- ELLER ÄNDPANEL)



Proceduren är densamma för alla paneler.

För en ändpanel är det nödvändigt att hantera båda låsen för panelen.

1. Luta panelen en aning och rikta in de nedre fästflikarna för panelen (A) mot motsvarande spår i ramen (A');
2. När flikarna är införda i spåren trycker du panelen mot ramen och ser till att den övre låsfliken (B) är korrekt placerad i motsvarande spår i ramen (B').
3. Lås panelen genom att vrida låset/låsen medurs (90°).

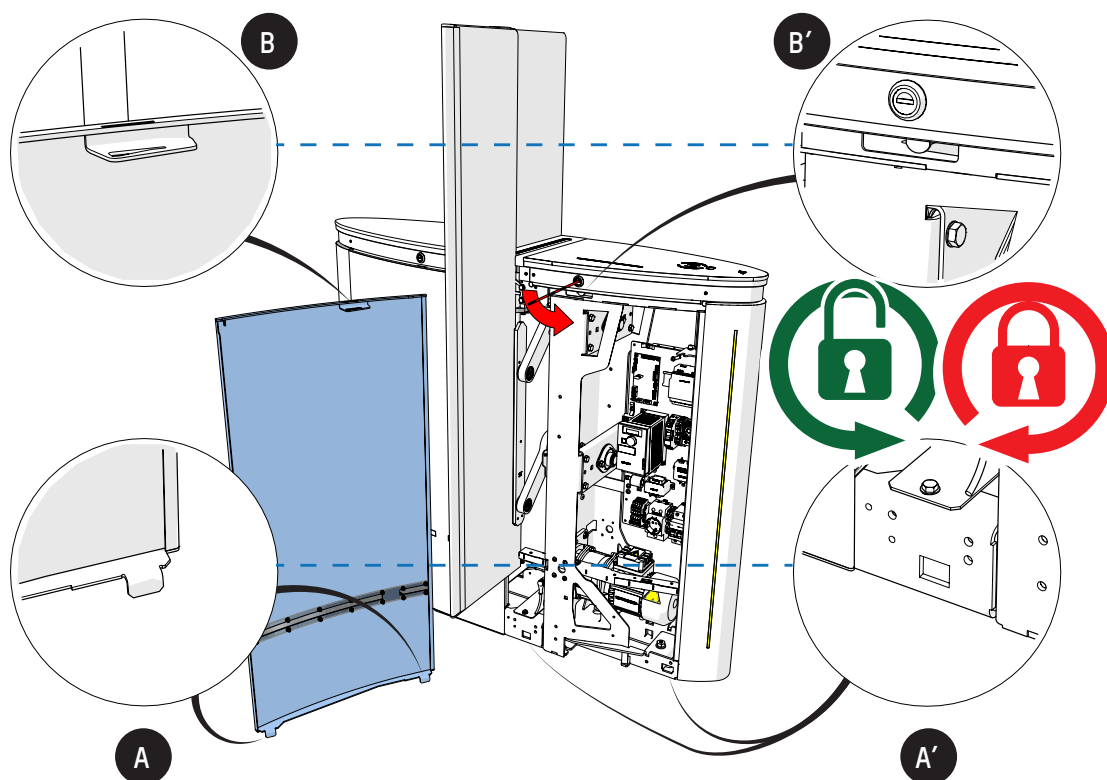


Fig. 62 - Montage av en panel

8.7. DEMONTAGE AV FASTA HINDER



Skiftnyckel eller 10 mm fast nyckel.

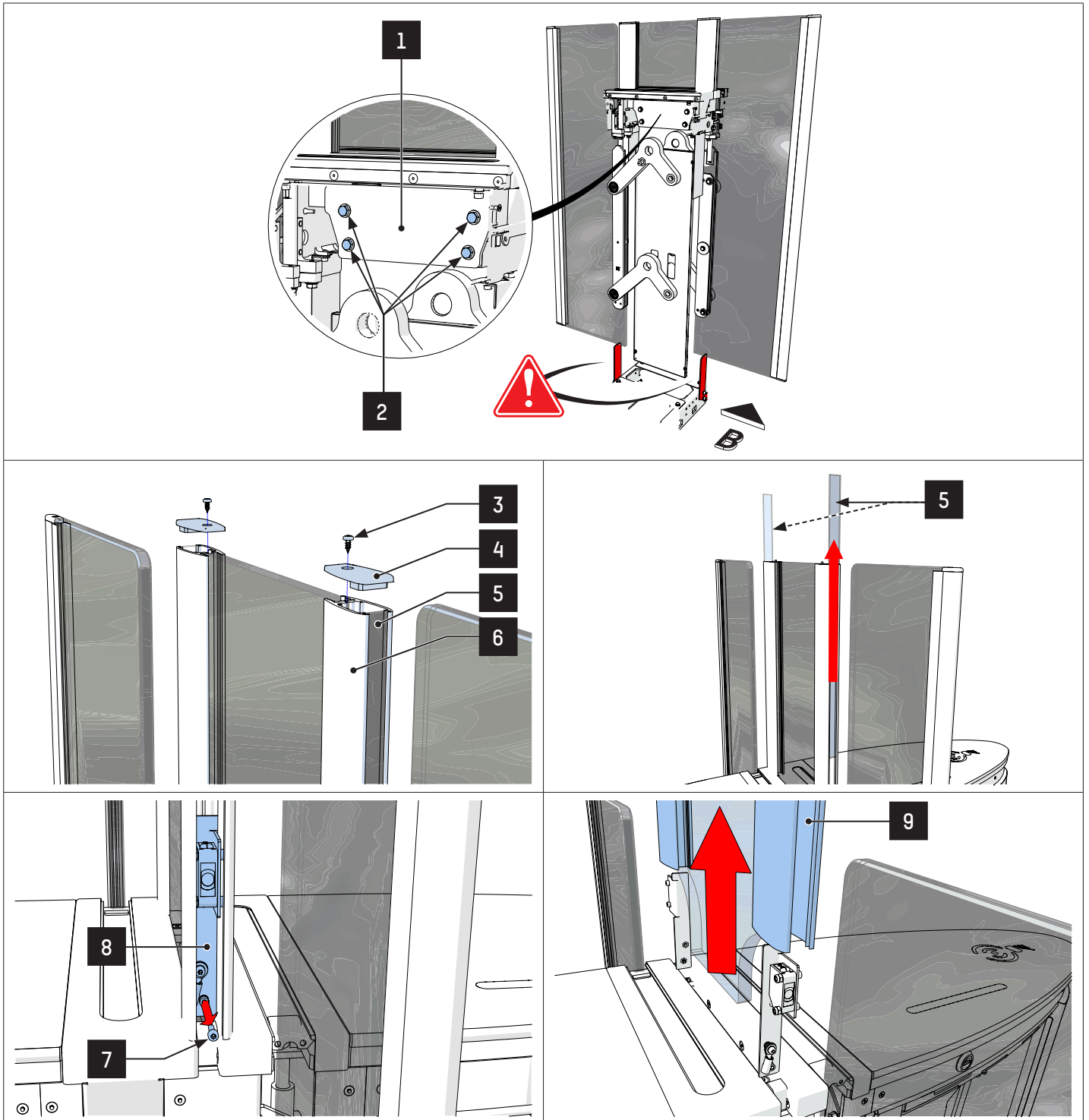


Fig. 63 - Demontage av fasta hinder



Antalet fästskruv (2) beror på hindrets bredd.



Punkterna nedan refererar till Figur 63 på föregående sida.

1. Stäng av strömmen till utrustningen (⇒ Kap. 8.3, sid 54).
2. Ta sedan bort den högra sidopanelen - sida B (⇒ Kap. 8.3.1, sid 54).



Vid en vänstergrind, efter att ha stängt av korridoren via högergrinden, ta bort de vänstra sidopanelerna - sida A och B.

Vid en mellanenhet, efter att även ha stängt av det högra korridoren via den högra grinden, avlägsna de återstående panelerna.

3. Lås hindren i öppet läge (⇒ Kap. 8.5, sid 56)
4. Om det fasta hindret är utrustat med en eller flera aluminiumprofiler med säkerhetscell(er):
 - För varje aluminiumprofil, skruva loss fästskruven (3) från topplocket (4) och ta bort skyddsskärmen (5) genom att skjuta in den i profilen (6);

Säkerhetsprofil(-er) med DIRAS-celler:

- Koppla bort kabeln som ansluter DIRAS kortet till utrustningen.

Säkerhetsprofil(-er) med REFLEX-sensorer:

- Skruva loss fästskruven (7) på cellstödet (8) så att cellenheten lossas från det fasta hindret (9).
5. Lossa, men **skruva inte loss**, fästskruvarna (2) som håller det fasta hindret (9) i klämman (1);
 6. Dra det fasta hindret uppåt och placera det på en säker plats.



Om det rör sig om ett fast hinder med en reflexsensor förblir denna på plats när det rörliga hindret har avlägsnats.

8.8. MONTERING AV ETT FAST HINDER (EFTER EVENTUELLT UTBYTE)



Om det hinder som har ersatts var utrustat med en DIRAS-cell, ta ut den från det gamla hindret och installera den i det nya.

Om det hinder som ersattes var utrustat med en REFLEX-cell, placera cellaggregatet korrekt i profilen när du installerar hindret.

1. Montera en ny remsa kräppapper på den nedre delen i kontakt med klämman (1);
2. Sätt in det fasta hindret tills det vilar på plattan och/eller fingerskyddet;
3. Dra åt skruvarna (2);
4. Montera tillbaka DIRAS-cellen eller fäst REFLEX-cellstödet i aluminiumprofilen;
5. Justera det fasta hindrets läge (⇒ Kap. 8.9, sid 60);
6. Lås upp det eller de rörliga hindren;
7. Sätt tillbaka sidopanelerna med undantag för sidopanelen - sida A som ger tillgång till strömkortet;
8. Slå på strömmen och vänta tills initialiseringsfasen är avslutad;
9. Kontrollera grindens status via underhållsgränssnittet och främst statusen för den fasta hindringscellen. Vid behov, justera REFLEX-cellen (⇒ Kap. 8.22, sid 76);
10. Stäng av enheten igen och montera skyddsskärmen (5) i aluminiumprofilen och avsluta med att montera kontakten;
11. Slå på strömmen till grinden;
12. Sätt tillbaka den högra sidopanelen - sida A.

8.9. JUSTERING AV DET FASTA HINDRET

Det integrerade justeringssystemet gör det möjligt att justera:

- Det fasta hindrets vinkelrätthet i förhållande till överdelarna.
- Och/eller det fasta hindrets parallellitet i förhållande till de rörliga hindren.

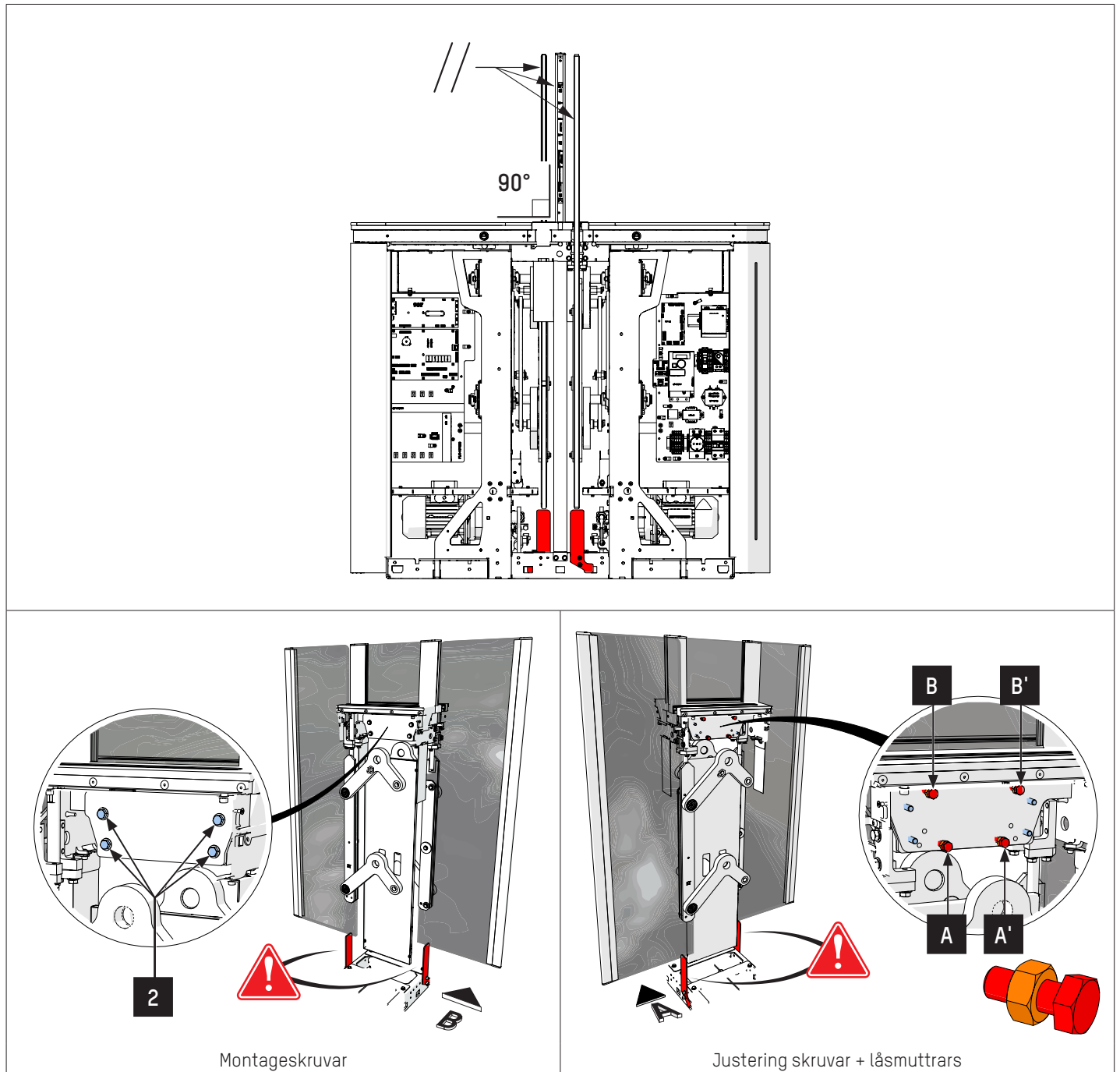


Fig. 64 - Adjusting the fixed obstacle

1. Stäng av enheten (⇒ Kap. 8.3, sid 54) och ta bort alla sidopaneler;
2. Lås det eller de mobila hindren i öppet lägen (⇒ Kap. 8.5, sid 56)

3. Om den fasta glasskivans ovansida ska flyttas till sida A:

- På sida B, lossa, men **skruva inte loss**, de fästskruvar (2) som håller fast hindret i klämman (1);
- Dra åt de två (2) ställskruvarna A och A' på sida A lätt för att rätta ut hindret mot sida A.
- Dra åt fästskruvarna (2) på sidan B och kontrollera parallelliteten mellan det fasta hindret och det rörliga hindret.

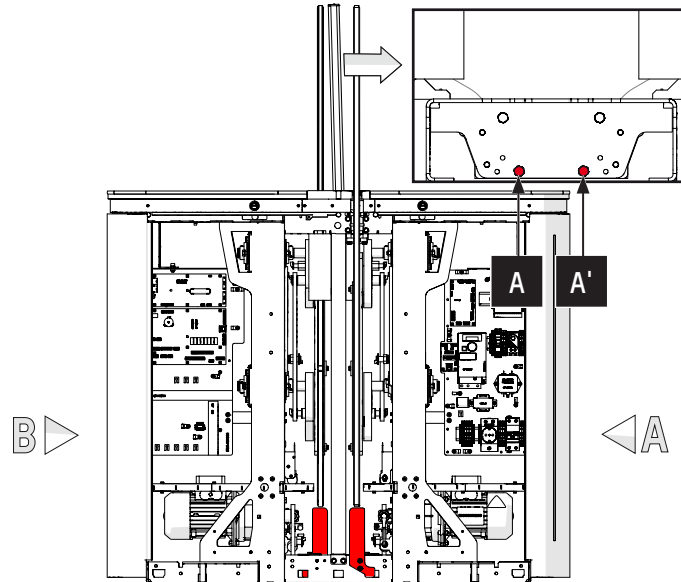


Fig. 65 - Rikta upp det fasta hindret (mot sida A)

- Lås det fasta hindrets placering genom att säkra motsvarande låsmuttrar.

4. Om den fasta glasskivans ovansida ska flyttas till sida B:

- På sida B, lossa, men **skruva inte loss**, de fästskruvar (2) som håller fast hindret i klämman (1);
- Dra åt de två (2) ställskruvarna B och B' på sida B lätt för att rätta ut hindret mot sida B.
- Dra åt fästskruvarna (2) på sidan B och kontrollera parallelliteten mellan det fasta hindret och det rörliga hindret.

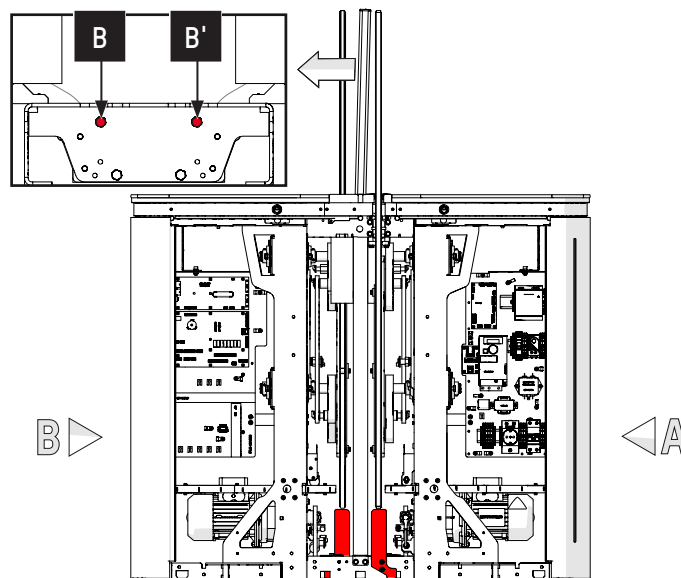


Fig. 66 - Rikta upp det fasta hindret (mot sida B)

- Lås det fasta hindrets placering genom att låsa fast motsvarande låsmuttrar.



När den fasta hindret installeras för första gången (utan föregående justering) skall det justeras med skruvarna A, A', B och B' utan tryck (lösa) och med skruvarna (2) åtdragna.

8.10. DEMONTAGE/MONTAGE AV DET RÖRLIGA HINDRET



Spärrskaft med förlängning och hylsa 17 + låsringstång + insexnyckelsats.



Beroende på hur stort hindret är kan det krävas två personer för att utföra denna operation på ett säkert sätt.

1. Stäng av utrustningen (⇒ Kap. 8.3, sid 54);
2. Ta sedan bort sidopanelen (-erna) på vardera sidan av det rörliga hinder som ska bytas ut (⇒ Kap. 8.3.1);
3. När det rörliga hindret har öppnats och dragits in helt i karossen, dra hindret framåt så att ett av vevans låsningshål 13 (B) anpassas till det på den nedre kopplingsstången. Skruva in ställskruven av rostfritt stål (C) tills den är tillräckligt fast i vevhålet. Detta gör att du kan arbeta utan risk för att mekanismen rör sig och baslisten kommer att vara korrekt placerad, bakom den vertikala DIRAS-detektorn, vilket gör att det mobila hindrets förankringspunkter blir tillgängliga;

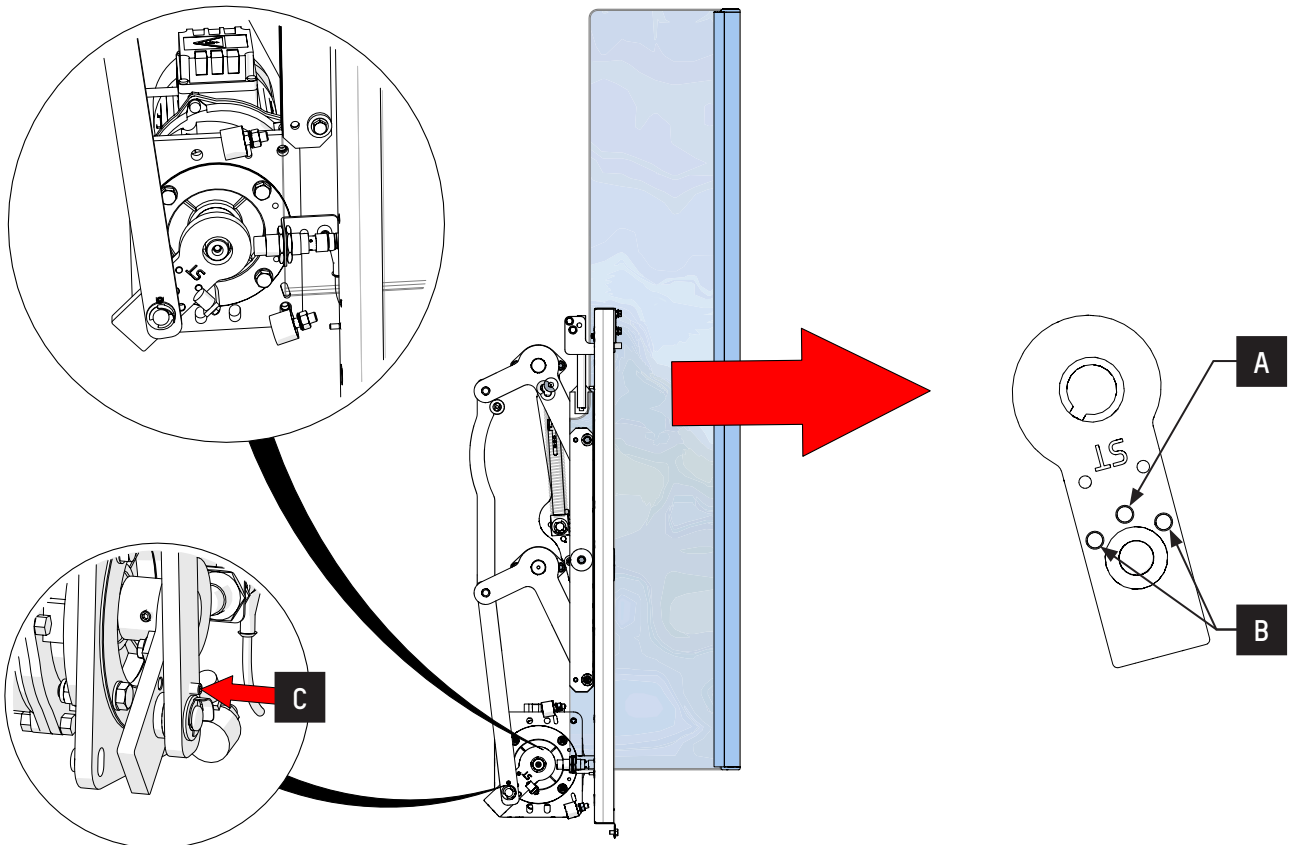


Fig. 67 - Ersätta det rörliga hindret

REF.	BENÄMNING
A	Hål för att låsa det rörliga hindret i öppen position
B	Hål för att låsa det rörliga hindret i underhållsposition
C	Låsskruv

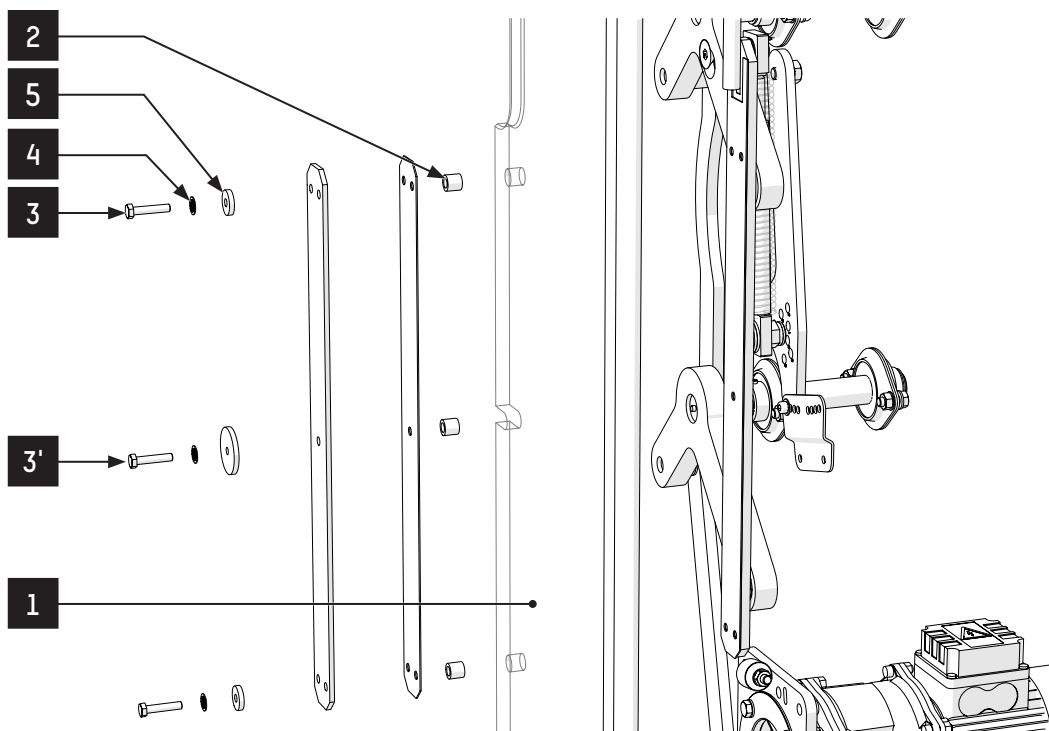


Fig. 68 - Montera element för det rörliga hindre

4. Lossa skruven (3') delvis (utan att ta bort den);
5. Skruva loss de båda skruvarna (3) helt och hållet och ta bort de tillhörande brickorna (4) och (5), varvid ska se till att hålla fast hindret för att förhindra att det välter;
6. Ta bort det rörliga hindret (1) genom att föra det tillbaka till banans mitt;
7. Placera munstyckena (2) i det nya mobila hindret och, om nödvändigt, byt ut det munstycke som hör ihop med skruven (3');
8. Sätt in det nya hindret genom att vila på skruven 3' och byt ut de olika delarna;
9. Justera det mobila hindrets vertikalitet innan att slutligen drar åt de tre fästskruvarna (3) och (3');
10. Skruva loss låsskruven (C) för att frigöra kinematiken.
11. Sätt tillbaka panelerna, behåll den högra panelen - sida A - till slutet och var noga med att återkoppla de olika jordanslutningarna;
12. Slå på strömförsörjningen till apparaten (⇒ Kap. 8.3, sid 54);
13. Sätt tillbaka den högra panelen - sida A - när initialiseringen är klar, var noga med att återansluta de olika jordanslutningarna

8.10.1. ÖKA SYNLIGHETEN PÅ DE RÖRLIGA HINDREN

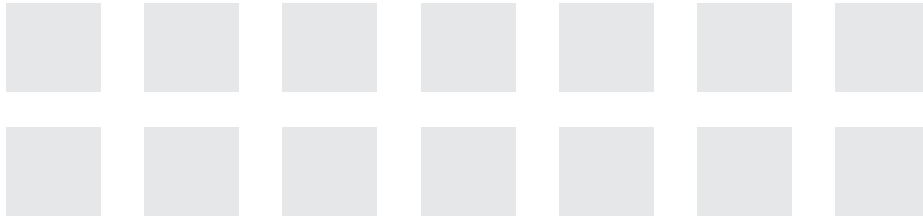


Fig. 69 - Självhäftande "schackbräde" (AUT-E-0007169)

Så snart höjden på de rörliga hindren överstiger 1500 mm från marken rekommenderar Automatic Systems att man använder ett rutigt klistermärke för att öka synligheten av hindren och på så sätt förhindra att användarna råkar gå in i dem.



Detta klistermärke levereras som standard med alla SmartLane och kan därför användas på alla höjder.

Ritningen nedan förklarar hur det rutiga klistermärket ska placeras för att optimera synligheten av hinder::

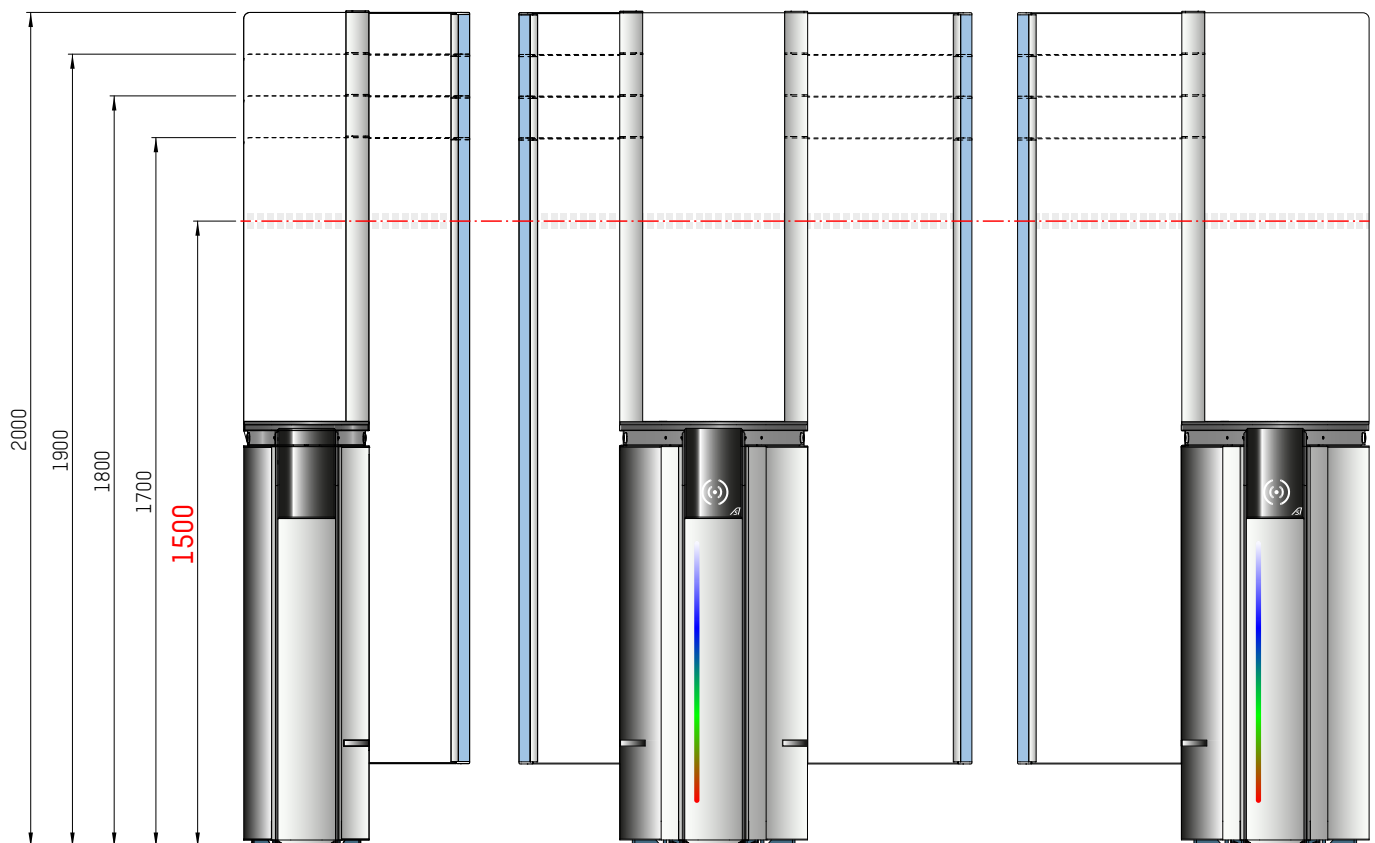


Fig. 70 - Positionering av klistermärket

8.11. BYTA UT KLÄMSKYDDET PÅ DE RÖRLIGA HINDREN

1. Skruva loss Torxskruven (3) och ta bort distansbrickan (4) från en av de båda (5) (som sitter på vardera sidan av skyddstättningen).
2. Dra ut skyddstättningen (2) ur aluminiumprofilen (1);
3. Spraya vatten i profilen för att underlätta insättandet av den nya tätningen;
4. Tryck den nya tätningen på profilen;



Tätningen är avsiktligt längre än profilen och måste komprimeras när den sätts in i profilen (korta inte av den).

5. Skruva fast pluggen igen.

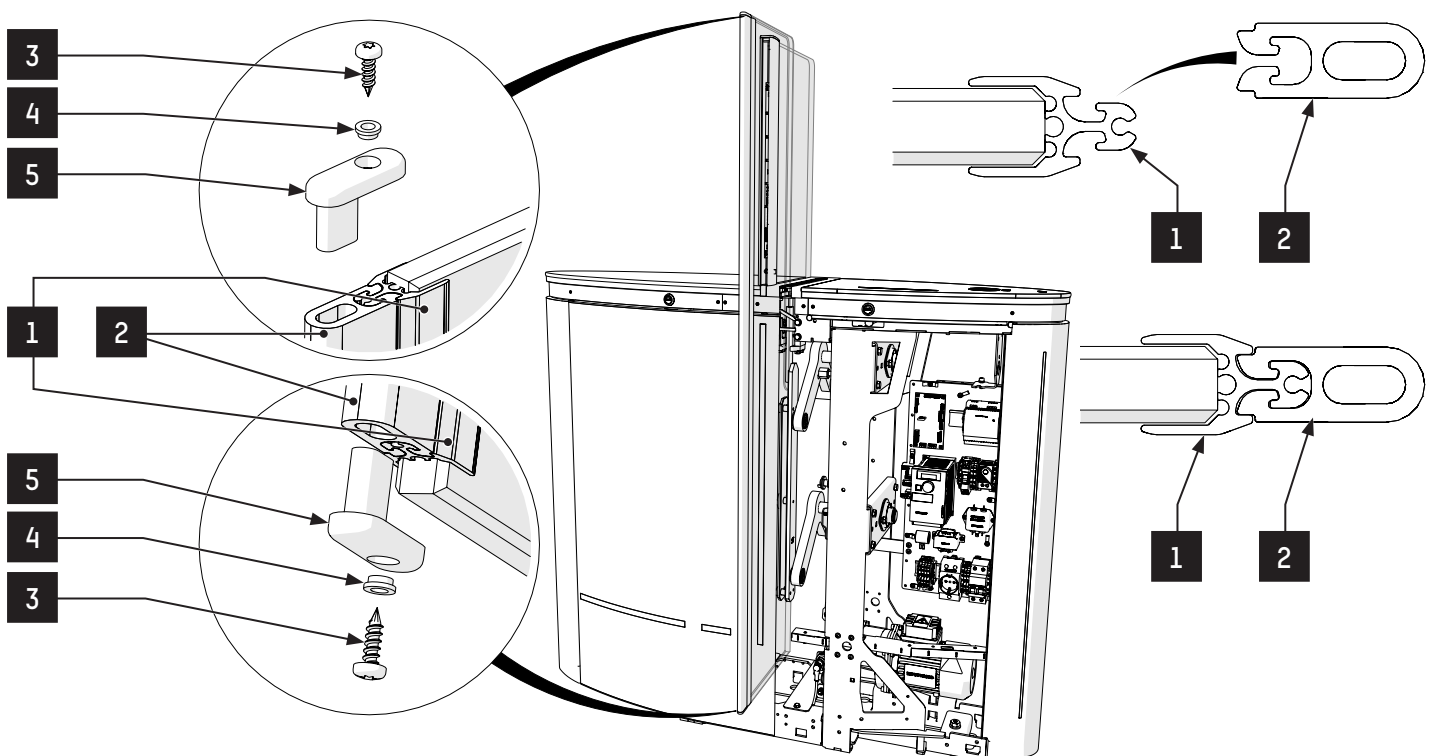


Fig. 71 - RByta ut klämskydd på rörligt hinder

8.12. DEMONTERA/MONTERA FINGERSKYDD

1. Stäng av utrustningen (⇒ Kap. 8.3, sid 54);
2. Ta sedan bort alla sidopaneler (⇒ Kap. 8.3.1, sid 54);
3. Lås aktuella kinematiken i underhållsläget och ta bort det rörliga hindret (⇒ Kap. 8.10, sid 62);

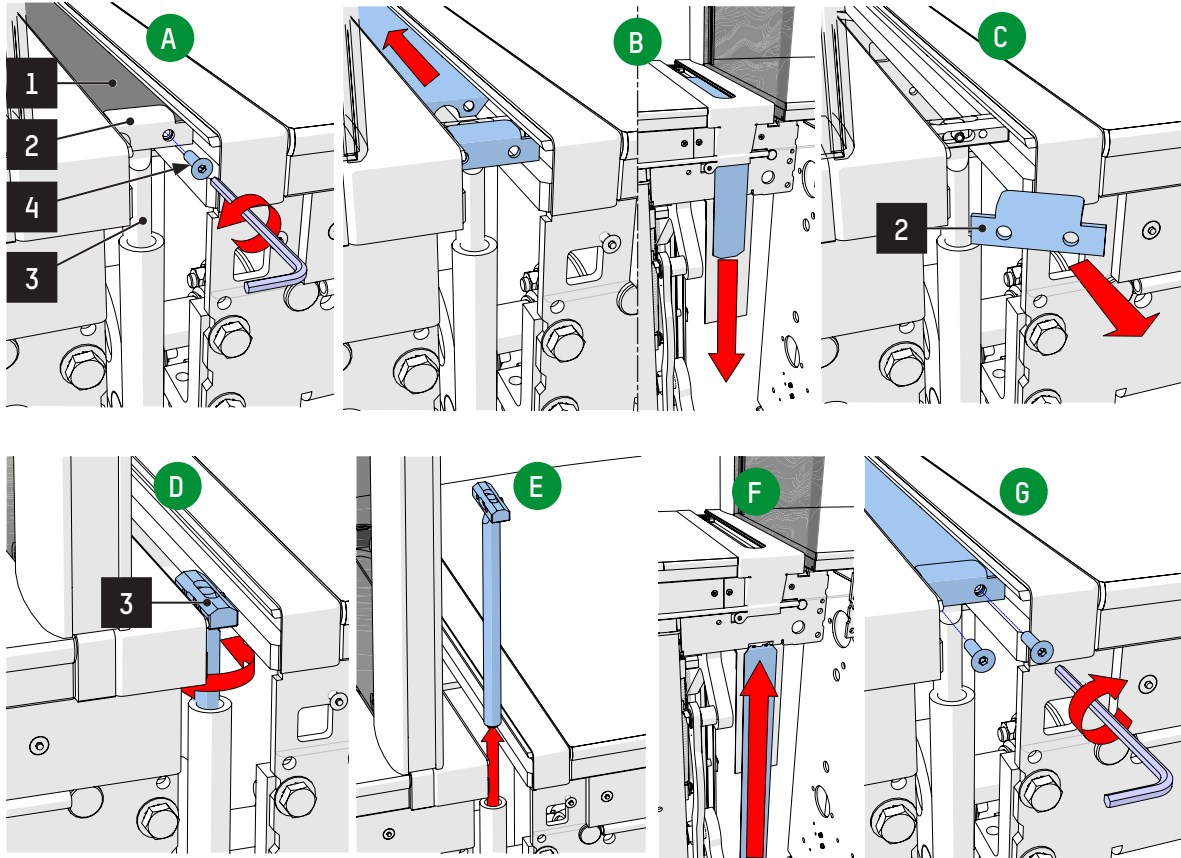


Fig. 72 - Demontera/montera fingerskydd

4. Ta bort de båda fästskruvarna (4) som håller fast stängningsklaffen (1) och klämman (2) på dragstången (3); ⇒ [A]
5. Skjut fingerskyddet (1) bakåt och dra ut den;; ⇒ [B]
6. Dra ut fästklämman (2); ⇒ [C]
7. Vrid dragstången (2) så att den kan dras ut; ⇒ [D] & [E]
8. Smörj dragstången och återmontera den och se till att den sitter ordentligt i sidoguiderna;
9. Sätt in det nya fingerskyddet bakifrån och se till att det sitter ordentligt i sidoguiderna; ⇒ [F]
10. Placera den mellan dragstången och fästklämman och fäst den (skruv 4); ⇒ [G]
11. Lås upp kinematiken och gör några rörelser för att kontrollera att fingerskyddet glider ordentligt;
12. Återmontera det rörliga hindret (⇒ Kap. 8.10, sid 62);
13. Återmontera sidopanelerna utom den högra sidopanelen - riktning A (⇒ Kap. 8.6, sid 57)
14. Slå på enheten (⇒ Kap. 8.3, sid 54) och sätt tillbaka den högra sidopanelen - riktning A..

8.13. DEMONTERA/MONTERA FINGERSKYDD

1. Stäng av utrustningen (⇒ Kap. 8.3, sid 54);
2. Ta sedan bort alla sidopaneler (⇒ Kap. 8.3.1, sid 54);
3. Ta bort det relevanta rörliga hindret (⇒ Chap. 8.10, page 62);
4. Ta bort hyllan på sidan av de styrningar som ska tas bort/bytas ut (⇒ Kap. 8.15, sid 69);
5. Ta bort fingerskyddet (⇒ Kap. 8.12, sid 66);

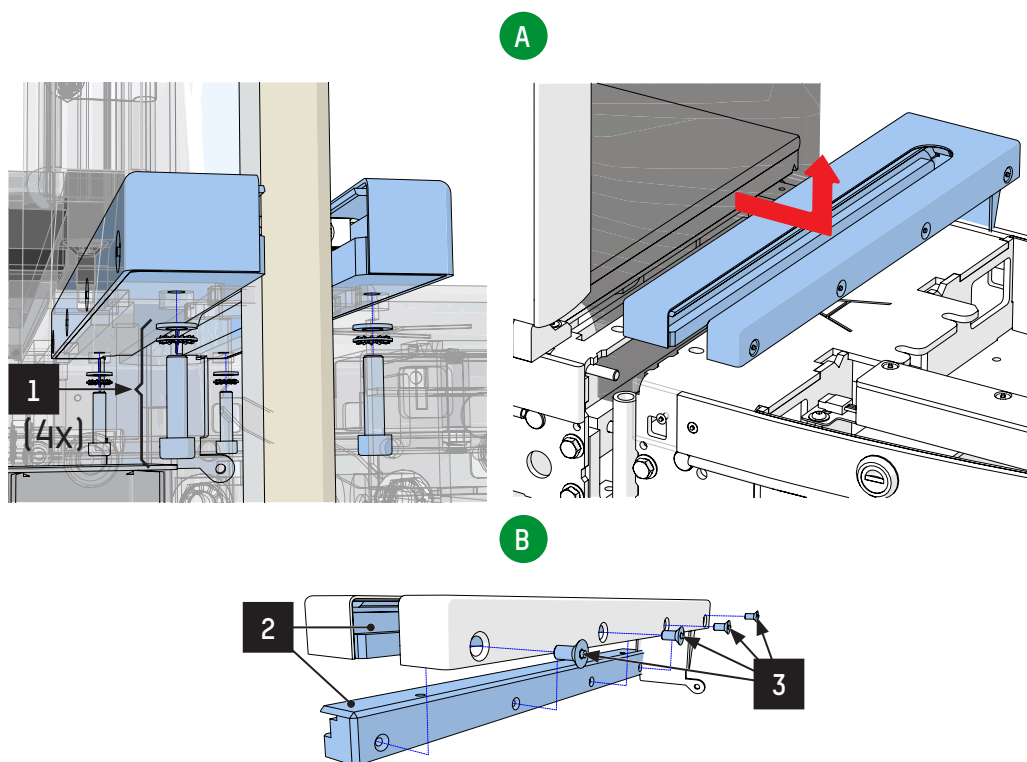


Fig. 73 - Demontera/ byta ut fingerskyddets styrning

6. Ta bort styrenhetens fästelement (1) och för den under det fasta hindret innan den dras ut; ⇒ [A]
7. Skruva loss de 4 fästskruvarna (3) och ta bort de använda guiderna (2); ⇒ [B]
8. För att återmontera, efter att ha bytt ut styrningarna, följ de olika stegen i omvänd ordning.

8.14. JUSTERING AV LÄGET PÅ FINGERSKYDDETS STYRNING



För att underlätta installationen kan fingerskyddsstyrningens fästskruvar förmonteras på ramen innan fingerstyrningen monteras.

1. Slå av utrustningen (⇒ Kap. 8.3, sid 54).
2. Tag sedan bort sidopanelerna (⇒ Kap. 8.3.1, sid 54).
3. Lås den relevanta mekaniken i stängt läge (⇒ Kap. 8.5, sid 56).
4. Placera styrningen helt i spåret och dra åt de båda fästskruvarna.

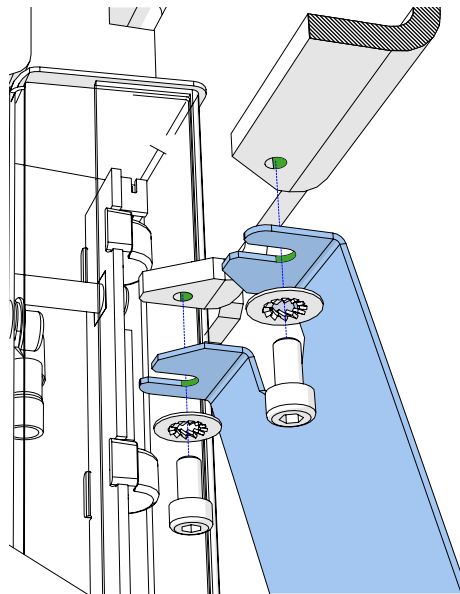


Fig. 74 - Justering av styrningen (Montage)

5. När hindret är indraget, kontrollera att styrningen är $1\text{ mm} \pm 1\text{ mm}$ från basplattan på den mekanismens.

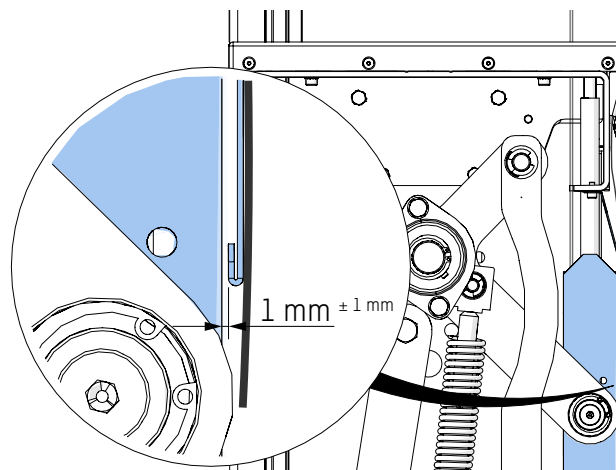


Fig. 75 - Styrningens justerin

6. Vid behov, räta ut styrningen manuellt för att korrigera justeringen.

8.15. TA BORT GLASPLATTAN

8.15.1. DEMONTERA EN KORT GLASPLATTA (ENHETER MED HÖGA HINDE)

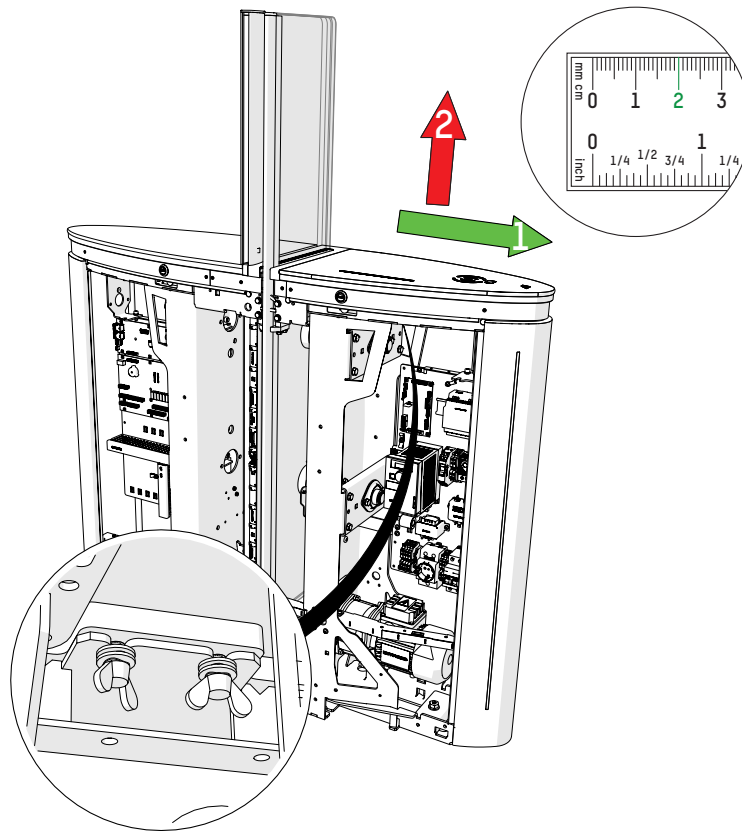


Fig. 76 - Demontage av en kort lasplatta

1. Stäng av enheten (⇒ Kap. 8.3, sid 54) och ta bort panelen som sitter under den glasplatta som ska tas bort;
2. Lås upp de båda vingskruvarna, utan att ta bort dem;
3. Skjut plattan ± 20 mm framåt (mot framsidan) och lyft sedan bort den.
4. Ta bort plattan på ett säkert sätt.

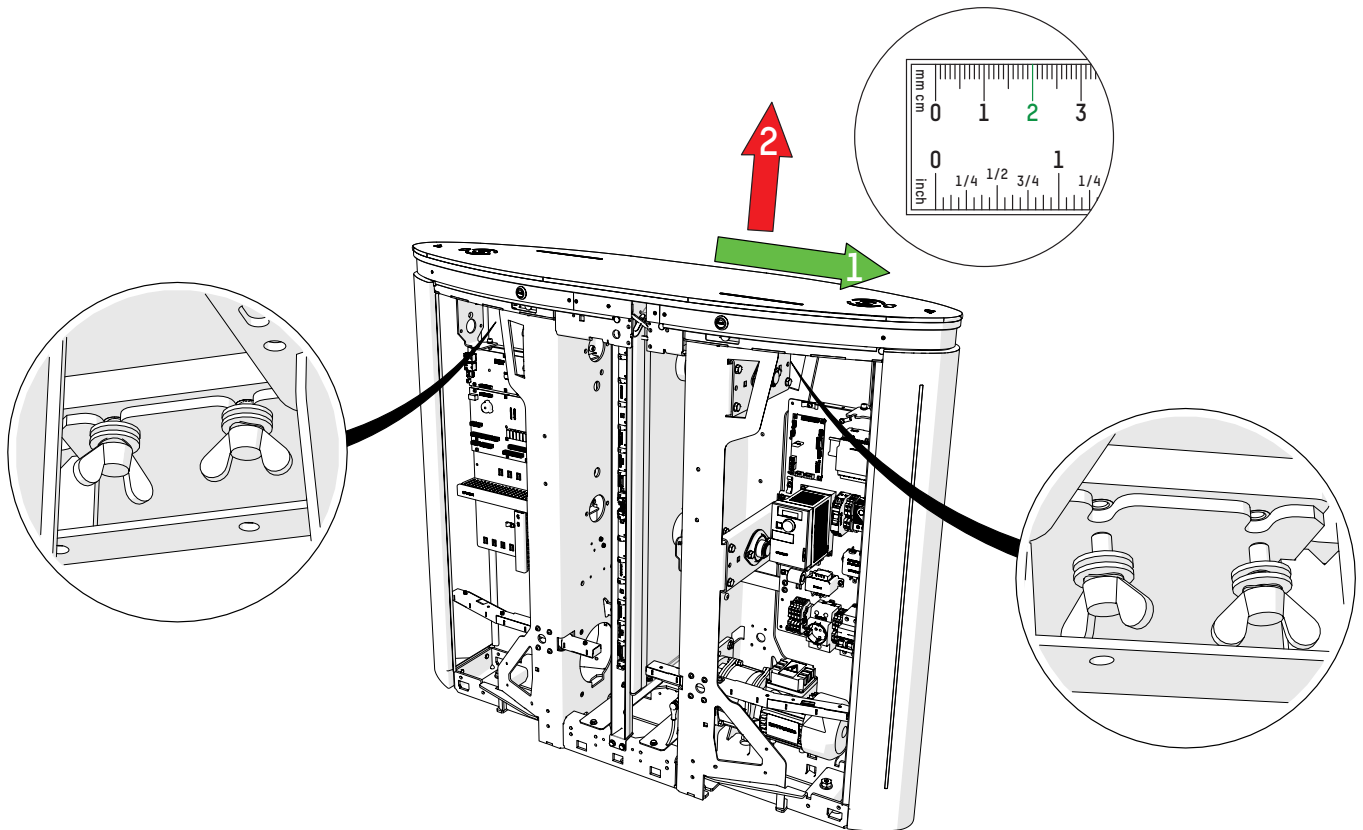
8.15.2. DEMONTERA EN LÅNG GLASPLATTA (ENHETER UTAN HÖGA HINDER)


Fig. 77 - Demontage av en lång glasplatta

1. Stäng av enheten (⇒ Kap. 8.3, sid 54) och ta bort den andra panelen som sitter under den långa platta som ska tas bort;
2. På den ena sidan tar du bort de båda fjärlilsskruvarna och lägger dem på ett säkert ställe så att de kan användas senare för att byta ut plattane;
3. På den andra sidan lossar du de båda fjärlilsskruvarna, utan att ta bort dem;
4. Skjut plattan ± 20 mm framåt (mot framsidan) och lyft sedan bort den.
5. Ta bort plattan på ett säkert sätt.

8.16. MONTERA GLASPLATTAN

1. Rikta in plattans fästdistans med den runda formen på glidskenan närmast grindens nos;
2. Placera plattan så att utrymmet mellan distansen och låsmuttern passar in i rännan på skenan;

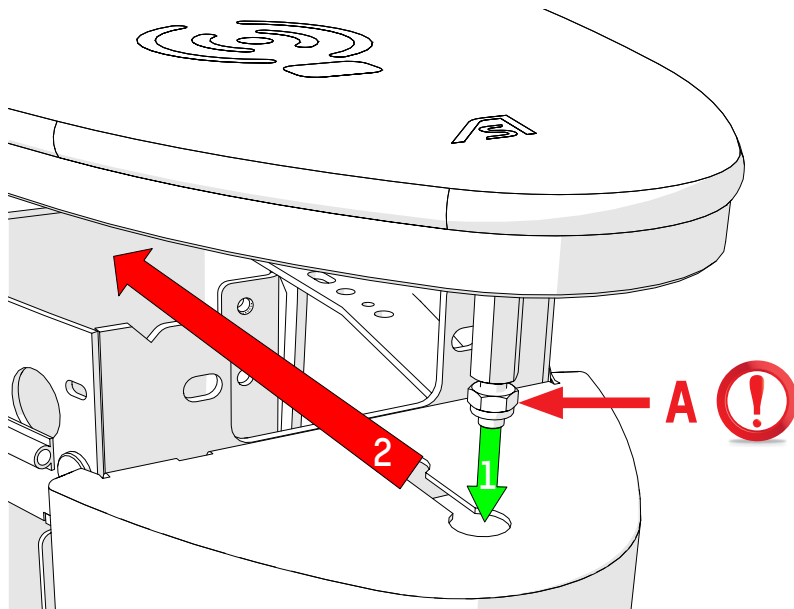


Fig. 78 - Montera glasplattan

3. Skjut täckplattan ± 20 mm mot enhetens mitt så att de båda fjärlsskruvarna är korrekt placerade i ramens spår. (⇒ Fig. 79)

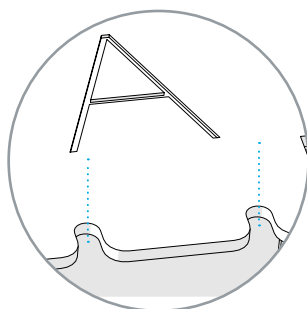


Fig. 79 - Montera glsdållattan - Montagepunkter

4. Dra åt de båda fjärlsskruvarna för att säkra plattan.



För en lång platta, fäst även plattan på motsatt sida med två vingskruvar.



MUTTERN A (FIGUR 76) ÄR INSTÄLLD PÅ FABRIKEN FÖR ATT SÄKERSTÄLLA ATT TÄCKPLÅTEN MONTERAS UTAN SPRINGA. DRA INTE ÅT DENNA MUTTER EFTER ATT TÄCKPLATTAN HAR MONTERATS, EFTERSOM DETTA KAN DEFORMERA TÄCKPLATTAN OCH/ELLER FÅ DEN ATT LOSSNA.

8.17. DEMONTERA EN FÖRLÄNGNING

1. Stäng av strömmen till enheten (⇒ Kap. 8.3, sid 54);
2. Ta bort skyddet (⇒ Fig. 80) :
 - Sätt in nyckeln i låset som sitter under den horisontella listen på förlängningen och vrid moturs;
 - Dra fronten uppåt;
 - Placera fronten på en säker plats, ur vägen, så att det inte kan skadas.
3. Ta bort förlängningens frontpanel (⇒ Fig. 81):
 - Skruva loss de båda muttrarna med integrerade låsbrickor lätt så att frontpanelen kan tas bort:
 - o Dra frontpanelen uppåt och ut ur förlängningsramen;
 - o Placera den på en säker plats, ur vägen, så att den inte kan skadas.

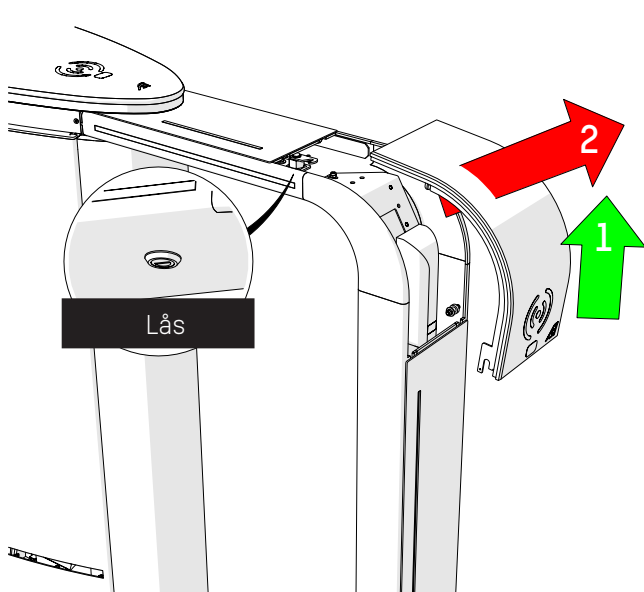


Fig. 80 - Demontera skyddet

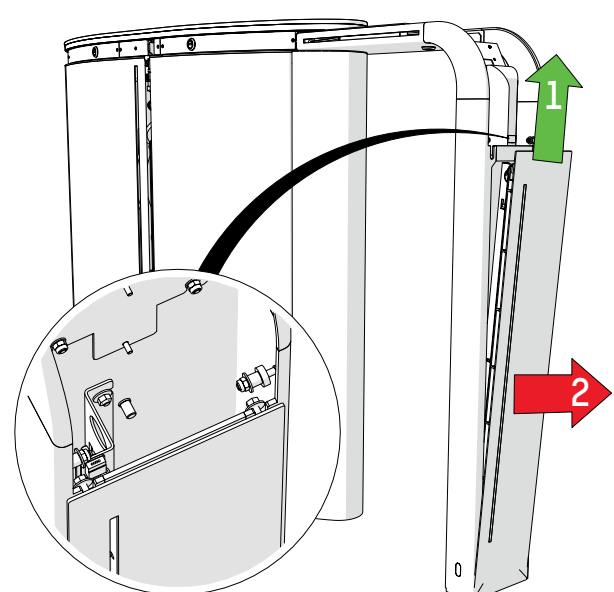


Fig. 81 - Demontera fronten

4. Skruva loss de båda muttrarna och ta bort brickorna från de båda fästpunkterna som finns i förlängningsramens fot, enligt detalj A i figuren nedan;

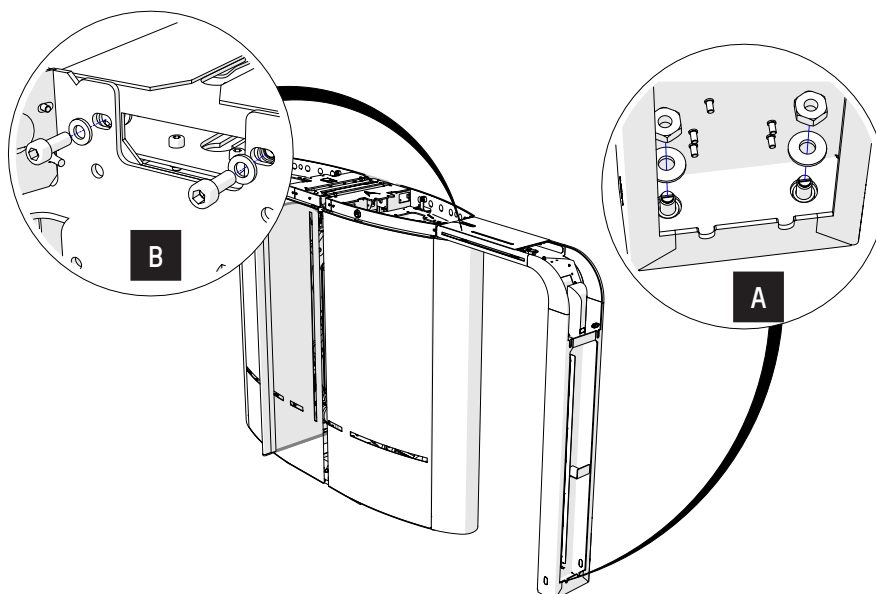


Fig. 82 - Förlängningens fästpunkter

5. Skruva loss de båda skruvarna, muttrarna och brickorna som håller fast förlängningen i grindens huvudram i toppen, enligt detalj B i figuren på förra sidan;
6. Placera förlängningen på en säker plats, ur vägen, så att den inte kan skadas.

8.18. DEMONTERA EN FÖRLÄNGNING MED ROSTFRIA PANELER

1. Ta bort den högra sidopanelen - sida A (⇒ Kap. 8.3, sid 54);
2. Stäng av strömförsörjningen till enheten (⇒ Kap. 8.3, sid 54);
3. Tag bort skyddet (⇒ Fig. 80, page 72):
 - Sätt in nyckeln i låset som sitter under den horisontella listen på förlängningen, och vrid moturs;
 - Drag luckan uppåt;
 - Placera luckan på en säker plats, ur vägen, så att det inte kan skadas.
4. Ta bort förlängningens frontpanel (⇒ Fig. 81, page 72):
 - Skruva lätt av de båda muttrarna med integrerade låsbrickor så att frontpanelen kan tas bort:
 - o Dra frontpanelen uppåt och ut ur förlängningsramen;
 - o Placera den på en säker plats, ur vägen, så att den inte kan skadas.
5. Skruva loss de båda muttrarna och ta bort brickorna från de båda fästpunkterna som finns i förlängningsramens fot, enligt detalj A i figuren nedan;

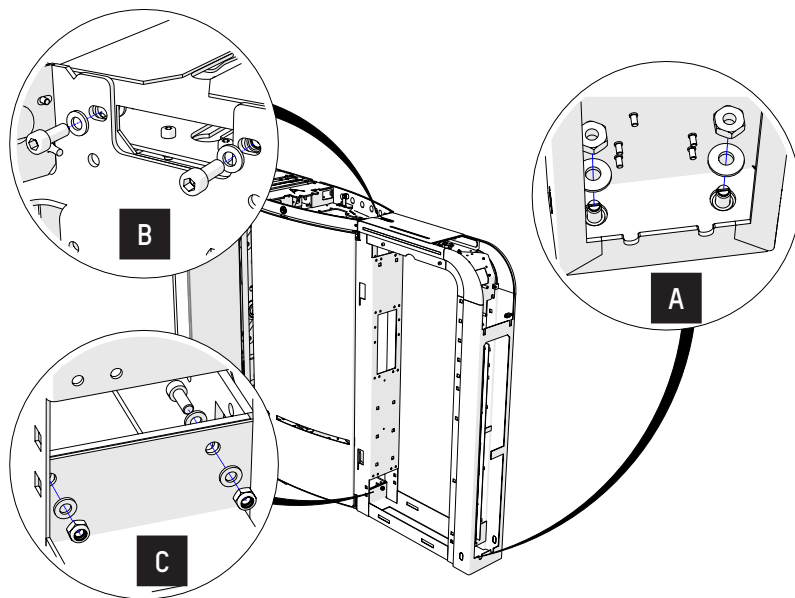


Fig. 83 - Förlängning med rostfria paneler

6. Skruva loss de båda skruvarna, muttrarna och brickorna som håller förlängningen fast vid enhetens huvudram upptill, enligt detalj B i figuren ovan;
7. Skruva loss de båda skruvarna, muttrarna och brickorna som håller fast förlängningen på grindens huvudram i botten, enligt detalj C i figuren ovan;
8. Placera förlängningen på en säker plats, ur vägen, så att den inte kan skadas.

8.19. JUSTERING AV UTRYMMET FÖR PASSAGE AV DE RÖRLIGA HINDREN

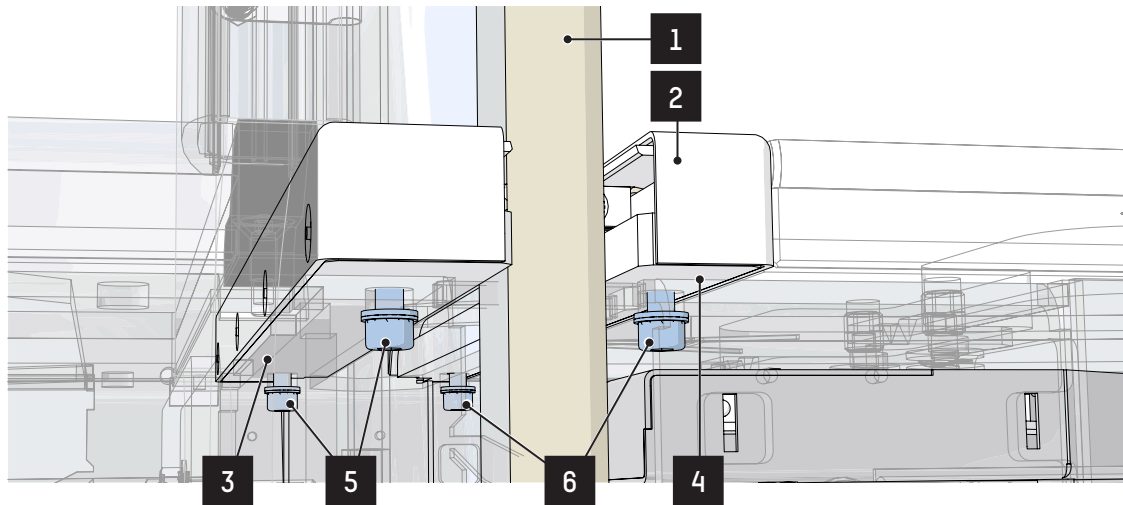


Fig. 84 - Justering av det höga rörliga hindrets spel

1. Stäng av strömmen till enheten (⇒ Kap. 8.3, sid 54);
2. Ta bort sidopanelerna (⇒ Kap. 8.3, sid 54);
3. Lossa, utan att skruva loss, de fyra fästskruvarna (5) och (6) på hinderstyrningen (2).



Antalet fästskruvar beror på hindrets bredd.

4. Placera hinderstyrningen på den fasta glaspanelens sida mot glaspanelen (Ref. 3 i figuren ovan) och dra åt fästskruvarna (5).
5. Justera den andra delen av hinderstyrningen (2) så att öppningen mellan de båda styrningarna är 21 mm och dra sedan åt fästskruvarna (6).

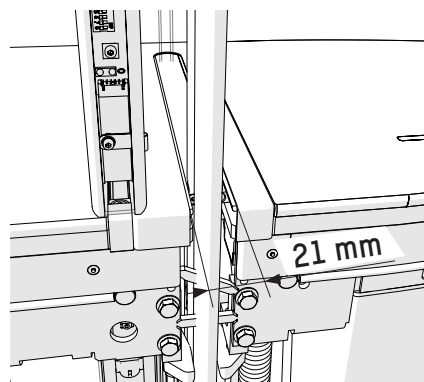


Fig. 85 - Justering av styrningen

6. Gör manuellt några rörelser med det mobila hindret för att kontrollera att hindret glider korrekt och utan överdriven friktion i styrningarna. Om det behövs, justera om styrningen (2) för att få en jämn rörelse av hindret i styrningarna.

8.20. JUSTERING AV DET FASTA HINDRET

Det fasta hindret kan justeras med hjälp av ett skruvsystem:

- vinkelrätt mot plattan;
- Parallellt med det rörliga hindret.

1. Ta bort alla sido- och ändpaneler; (⇒ Kap. 8.3, sid 54) ;
2. Dra ut och lås det rörliga hindret för att ge tillträde;

8.21. JUSTERING AV KRAFTÖVERFÖRINGEN



DET ÄR VIKTIGT ATT STÄLLA IN KRAFTÖVERFÖRINGEN PÅ RÄTT SÄTT FÖR ATT:

- SÄKERSTÄLLA KORREKT LINJERING AV ALLA RÖRLIGA DELAR OCH UNDVIKA FRIKTION;
- KORREKT CENTRERA ENHETERNA I STYRSYSTEMET.

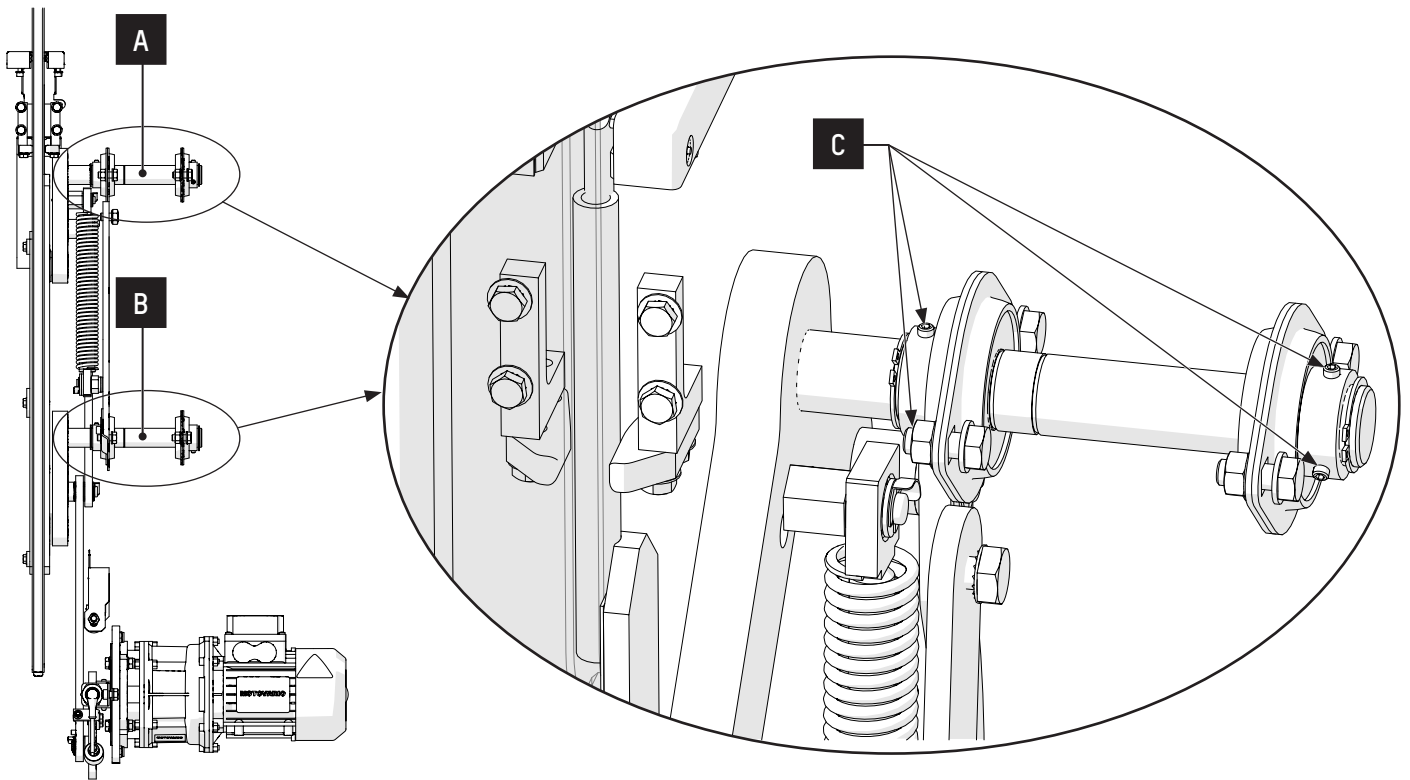


Fig. 86 - Justering av kraftöverföringens linjering

För att rikta in de övre och nedre pinnarna och centrera dragstängen i mitten av hinderstyrningssystemet:

1. Lossa de fyra fästordningarnas ställskruvar;
2. Skjut de övre och nedre stiften i längsled så att det rörliga hindret, dragstängen och klaffen är korrekt inriktade på klaffstyrningsenheten och styrblocken;;
3. Dra åt ställskruvarna för fästena;
4. Flytta det rörliga hindret manuellt och kontrollera att rörelsen är fri, utan överdriven friktion, och att klappens dragstång rör sig i mitten av klaffstyrningen över hela sitt område;
5. Kontrollera också att systemet låses upp korrekt vid ett strömavbrott.



Som standard ska stängen förlängas 0,8 mm från motoraxeln.

Om den övre och undre axeln ska vara avsevärt felinställda måste stängen också justeras i förhållande till motoraxeln.

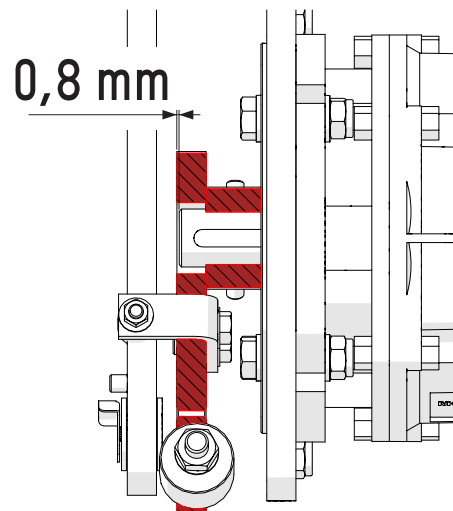


Fig. 87 - Justering av motors linjering

För att linjera veven på motoraxelnt:

1. Lossa de båda ställskruvarna;
2. Flytta vevhandtaget i önskad riktning på motoraxeln;
3. Dra åt ställskruvarna;
4. Flytta det rörliga hindret manuellt och kontrollera att rörelsen är fri och utan överdriven friktion.
5. Kontrollera också att systemet låses upp korrekt vid ett strömavbrott.

8.22. FLYTTA OCH JUSTERA DETEKTERINGSCELLER

På SmartLane utförs detektionen i allmänhet av raka och böjda DIRAS-cellers.

I följande två fall utförs detektionen dock av en klassisk cell av typen sändare/mottagare:

- Vid ett fast hinder med en höjd på 1200 mm över golvet;
- Vid tidig öppning, vid foten av förlängningarna.



Fotocellerna för sändaren finns i enheten till höger i riktning A, fotocellerna för mottagaren finns i enheten till vänster i riktning A.

Fotocellernas placering visas i Kap 6.2.1.

8.22.1. BYTE AV FOTOCELL FRÅN DET FASTA HINDRE

För att komma åt högsäkerhetsfotocellen (fast hinder H > 1200) för den aktuella körbanan måste man:

1. Ta bort den högra sidopanelen - sida A (⇒ Kap. 8.3.1, sid 54);
2. Stäng av strömförsörjningen till enhete (⇒ Kap. 8.3, sid 54);
3. På den sida av cellen som ska bytas ut, skruva loss fästskruven (3) från den övre pluggen (4) och ta bort skyddsskärmen (5) genom att skjuta ut den från aluminiumprofilen (6) (⇒ Fig. 88);

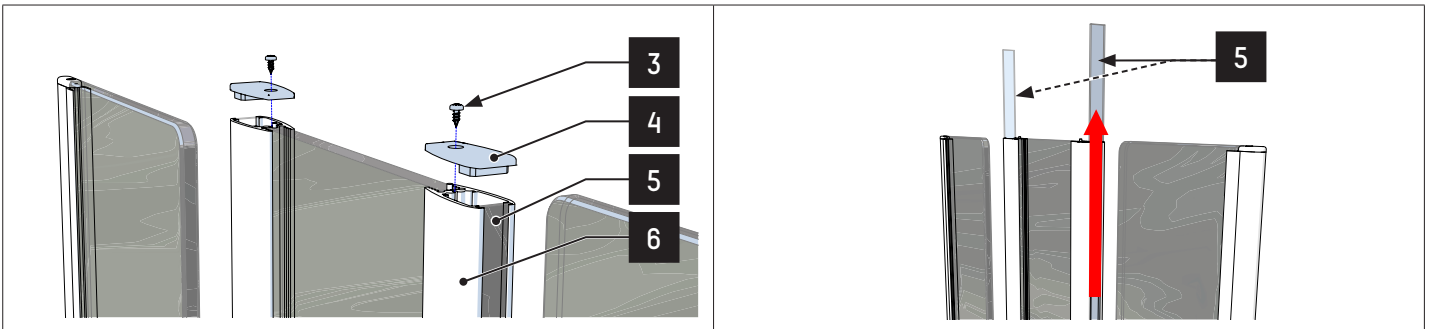


Fig. 88 - Demontera pluggarna och skruvarna på det fasta hindret

För en DIRAS-cell: (⇒ Fig. 89)

4. Koppla bort kabeln som förbinder DIRAS elektroniska kretskort med utrustningen;
5. Avlägsna kabelns fästelement (10) på cellstödet;
6. Lossa tryckskruven (7) på cellstödet (8) utan att skruva loss den, så att cellenheten lossas från det fasta hindret (9);
7. Avlägsna DIRAS-stödet genom att skjuta det uppåt i aluminiumprofilen (6).

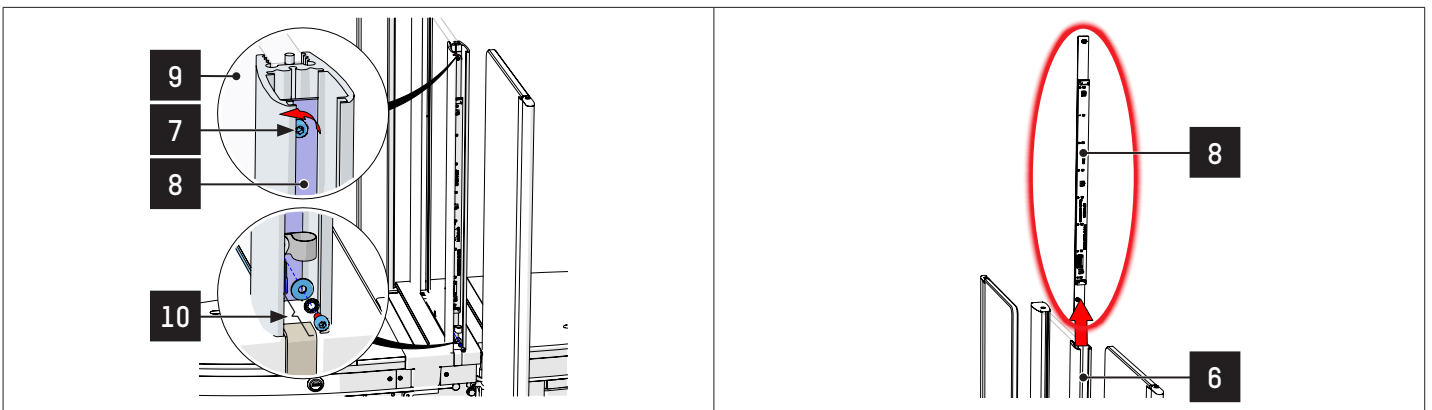


Fig. 89 - Demontage DIRAS-cell

8. Placera den nya cellen på stödet och sätt tillbaka enheten i aluminiumprofilen;
9. Gör de olika anslutningarna (cellkabel och jordanslutning);
10. Fäst cellförbandet i aluminiumprofilen;
11. Återplacera sidopanelerna med undantag för sidopanelen - sida A som ger tillgång till strömkortet;
12. Slå på porten och vänta på slutet av omstartfasen;
13. Kontrollera grindens status via underhållsgränssnittet och främst statusen för den fasta hindringscellen.

För en REFLEX-cell: (⇒ Fig. 90)

4. Lossa tryckskraven (7') på cellstödet (8') utan att skruva loss den, så att cellenheten lossas från det fasta hindret (9);
5. Koppla loss cellen från AS1603- eller AS1605-kortet (beroende på konfiguration) och ta bort alla fästpunkter för cellkabeln längs hela dess väg;
6. Ta bort jordkabelns fästelement (10) på cellstödet;
7. Ta bort cellstödsenheten genom att skjuta det uppåt i aluminiumprofilen (6).
8. Ta bort de båda fästskruvarna (11) och låsmuttrarna (12) för att ta bort cellen;

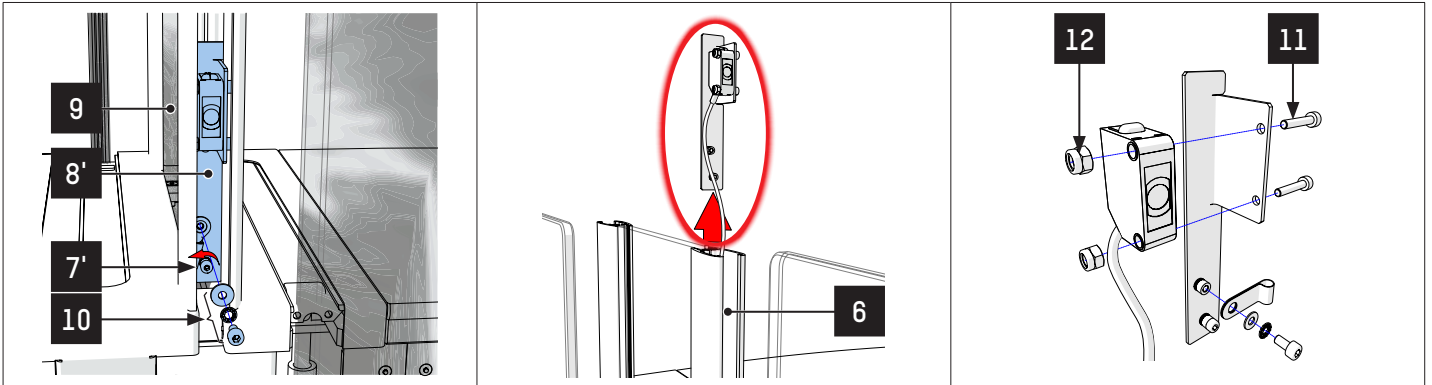


Fig. 90 - Demontage av REFLEX-cell



VID BEHOV OCH FÖR ATT GÖRA DET LÄTTARE ATT DRA UT REFLEX-CELLKABELN UNDER DET FASTA HINDRET UTAN ATT SKRUVA LOSS DET, LOSSAS FÄSTSKRUVARNA SOM HÅLLER DET FASTA HINDRET I KLÄMMAN.

GLÖM INTE ATT SÄTTA FAST HINDRET IGEN NÄR CELLEN HAR BYTTIS UT!

9. Placera den nya cellen på stödet och sätt tillbaka enheten i aluminiumprofilen samtidigt som du ser till att kabeln följer samma väg till elektronik kortet AS1603 eller AS1605 (beroende på konfiguration);
10. Fäst cellaggregatet i aluminiumprofilen och sätt tillbaka jordkabeln på rätt sätt;
11. Återplacera sidopanelerna med undantag för sidopanelen - sida A som ger tillgång till strömkortet;
12. Slå på strömmen och vänta på slutet av omstartfasen;;
13. Kontrollera grindens status via underhållsgränssnittet och främst statusen för den fasta hindringscellen. Vid behov, justera REFLEX-cellen (⇒ Kap. 8.22, sid 76);
14. Stäng av enheten igen och montera skyddsskärmen (5) i aluminiumprofilen och avsluta med att montera kontakten;
15. Slå på strömmen igen;
16. Sätt tillbaka den högra sidopanelen - sida A.

8.22.2. JUSTERING AV FOTOCELLER

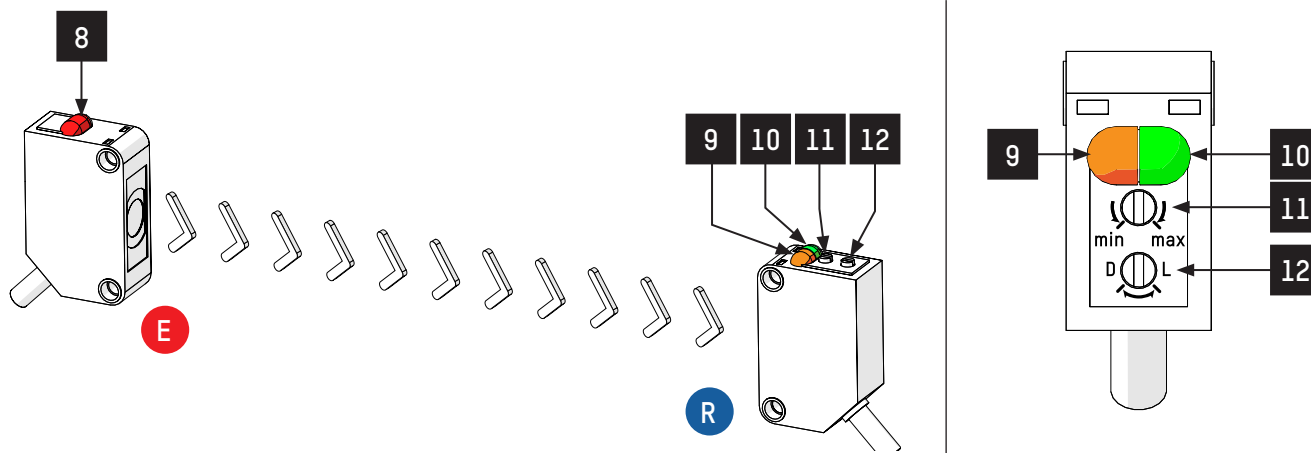


Fig. 91 - Justering av fotoceller

Den röda lampan (8) lyser när sändarcellen har ström och fungerar korrekt.

Den gröna stabilitetslampan (10) lyser när mottagarcellen har ström och fungerar korrekt.

Den orange driftslampan (9) lyser när mottagarens fotocell upptäcker strålen. Den slocknar därför när cellerna inte är korrekt inriktade eller när en användare bryter strålen.

Känslighetsväljaren (11) används för att justera strålens intensitet.

Valet för driftläge (12) måste alltid vara inställt på L (Ljus på) (= helt moturs)).

Fotocellerna justeras i tre steg som beskrivs nedan.

I samtliga fall:

- Använd ett ogenomskinligt, icke-reflekterande material (tex kartong eller papper) för att bryta strålen från den cell som justeras.

Steg 1: Justering

- Ställ in känslighetsväljaren (11) i mitten av intervallet (mellan min. och max.).
- Justera vid behov cellen med sändaren genom att agera direkt på fotocellstödet tills den orangefärgade driftindikatorn (9) lyser.

Steg 2: Justering av strålintensiteten

Syftet med den här inställningen är att begränsa styrkan på den överförda signalen som annars kan orsaka att detektionen inte fungerar som den ska.

- Ställ in känslighetsväljaren (11) på min. (helt moturs).
- Vrid sedan väljaren långsamt medurs för att gradvis öka signalutgången tills den orangefärgade driftindikatorn (9) lyser kontinuerligt.
- Vrid väljaren ytterligare 30°.



För stark signal kommer att störa passagedetekteringen

Step 3: Final test

- Bryt strålen på sändarens fotocellsida och se till att den orangefärgade indikatorlampan (9) slocknar.
- Bryt strålen på mottagarens fotocellssida och se till att den orangefärgade lampan (9) slocknar.
- Passera normalt genom körfältet och se till att den orangefärgade lampan (9) slocknar.
- För vart och ett av de tre prov som beskrivs ovan, se till att motsvarande ingång på AS1603-kortet, för sändarfotocellen, och AS1605, för mottagarfotocellen, också slocknar. Om så inte är fallet, kontrollera cellernas ledningar och anslutningar.



När strålen är exakt vinkelrät mot sändarcellens remsa kan remsan fungera som en spegel och reflektera strålen, som då inte upptäcks..

För att avhjälpa detta kan cellerna rubbas något genom att påverka deras stöd.

- Om någon av dessa tester inte är tillfredsställande, upprepa hela inställningen från steg 1.

8.23. UTBYTE AV MJUKSTOPPEN



DENNA OPERATION MÅSTE UTFÖRAS VARJE ÅR ELLER VARJE 1 000 000 CYKLER!

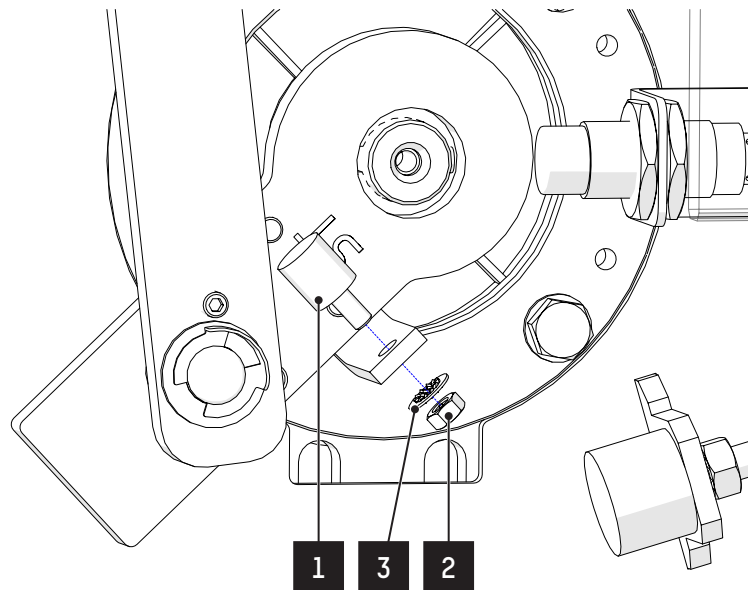


Fig. 92 -Demontage av mjukstoppen

1. För att ta bort mjukstoppen måste du först ta bort den högra panelen på sidan A (⇒ Kap. 8.3.1, sid 54) och stänga av enheten (⇒ Kap. 8.3, sid 54);
2. Ta sedan bort sidopanelerna på vardera sidan av det stopp som ska bytas utd (⇒ Kap. 8.3.1);
3. Ställ in kraftöverföringen i underhållsläge, som vid byte av ett mobilt hinder (⇒ Kap. 8.10, sid 62);
4. Skruva loss muttern (2) och ta bort fläktbrickan (3);
5. Ta bort mjukstoppen från sitt stöd och lägg det åt sida.
6. Utför samma process i omvänd ordning för att installera den nya stoppen.

8.24. UTBYTE OCH JUSTERING AV BALANSFJÄDERN

8.24.1. UTBYTE AV FJÄDERN

1. Ta bort den högra panelen på sidan A (⇒ Kap. 8.3.1, sid 54);
2. Stäng av strömmen till enheten. (⇒ Kap. 8.3, sid 54). Vid behov, bryt även strömmen till den intelligande körbanan;
3. Flytta kraftöverföringen manuellt till öppet läge (hindret är helt indraget i höljet);
4. Lås hindrets läge (⇒ Kap. 8.5, sid 56) ; ⇒ [A]
5. Ta bort fästementen (1) från kompassen (2) på kompassfästet (3); ⇒ [B]
6. Roter kompassen för att möjliggöra en långsam avledning av eventuell potentiell energi som fortfarande finns kvar i balansfjäders; ⇒ [C]
7. Använd en 20 mm skiftnyckel och skruva loss den nedre fjäderpivoten från kompassen; ⇒ [D]
8. Placera kraftöverföringen manuellt i stängt läge (hindret är helt ute ur höljet) och lås det rörliga hindret; ⇒ [E]
Om kraftöverföringen är placerad på detta sätt är det lätt att komma åt den övre fästskruven för vridpivoten; ⇒ [F]
9. Avlägsna den övre skruven och ta bort fjäder; ⇒ [G]
10. Ta bort clipsen och brickorna från den övre och nedre pivoten och ta bort båda pivoten ⇒ [H]



I EN MELLANLIGGANDE ENHET MÅSTE DET INTELLIGGANDE KÖRBANEHINDRET LÅSAS ÄVEN I STÄNGT LÄGE FÖR ATT SÄKERT KOMMA ÅT FJÄDERENHETENS ÖVRE PIVOT!

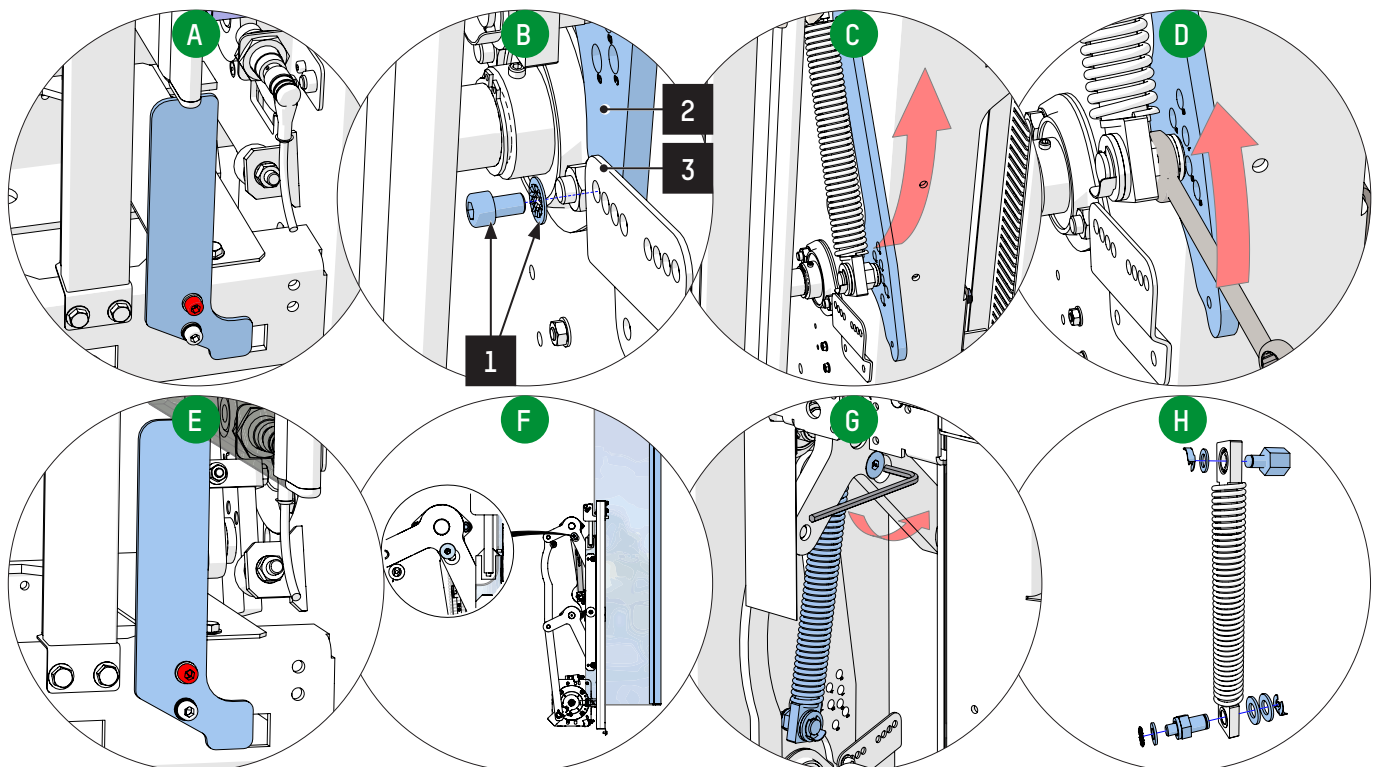


Fig. 93 - Utbyte av fjäder

11. Utför samma process i omvänd ordning för återmontering och, om nödvändigt, släpp inte hindret i den intelligande körbanan förrän i sista stund.

8.24.2. JUSTERING AV BALANSFJÄDERN

Följande figurer och tabeller visar de olika fäst- och justeringspunkterna för fjädern/fjädrarna för olika hinderhöjder.

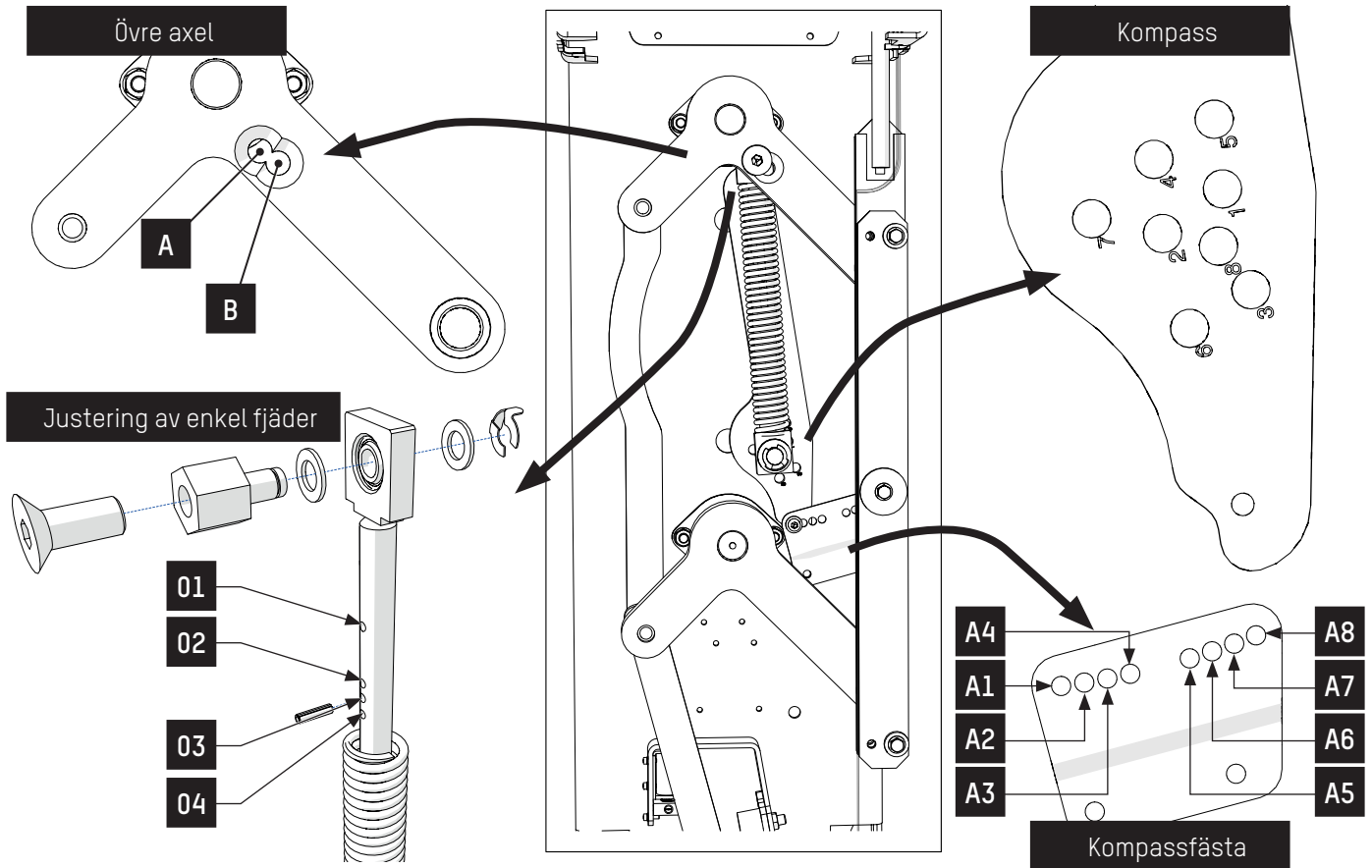


Fig. 94 - Justering av enkel fjäder

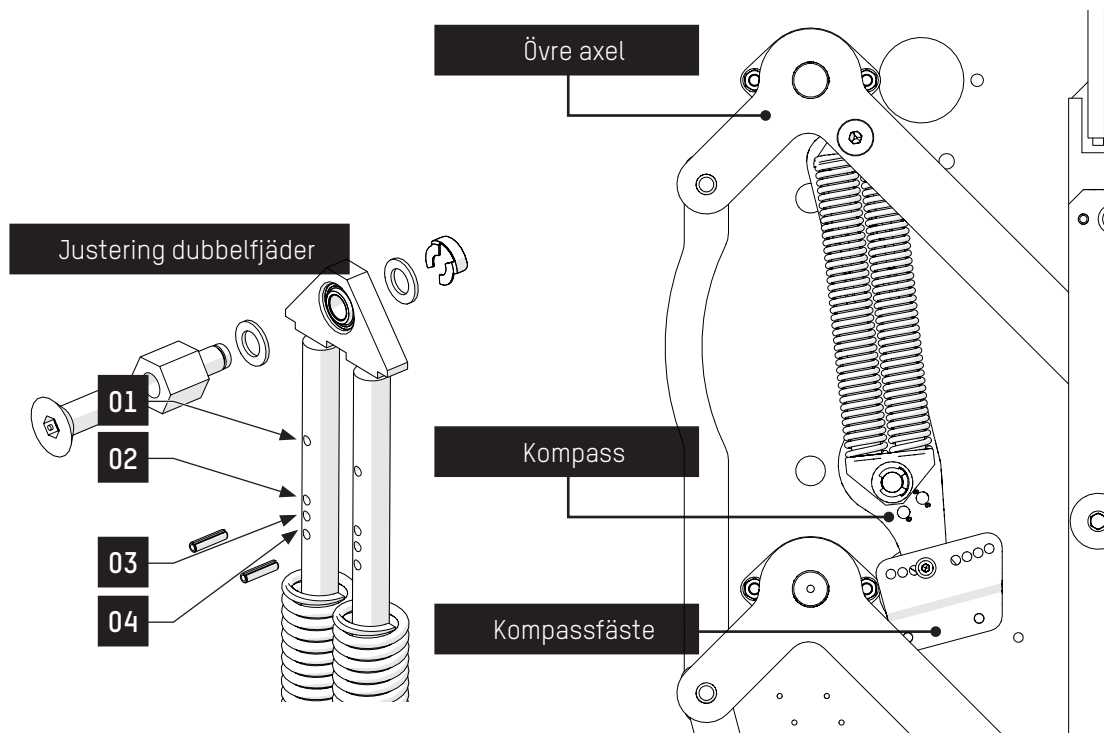


Fig. 95 - Justering av dubbelfjäder



”Kompassen” och ”kompassfästet” är identiska med komponenterna i standard-kraftöverföringen. (⇒ Fig. 94, sid 82)

STANDARD SMARTLANE				
STANDARD HINDER MED/UTAN PROFILE	FJÅDET TYP	AXELPOSITION	KOMPASSPOSITION	KOMPASSFÄSTE POSITION
1000	Enkel 04	A	8	A8
1200	Enkel 02	A	1	A6
1500	Enkel 02	A	1	A7
1700	Enkel 02	A	1	A6
1800	Enkel 02	B	1	A5
1900	Enkel 02	B	1	A4
2000	Enkel 02	B	1	A4

BRED SMARTLANE			
BRETT HINDER MED/UTAN PROFIL	FJÅDER TYP	KOMPASSPOSITION	KOMPASSFÄSTE POSITION
1000	Enkel 02	1	A4
1200	Dubbel 04	3	A1
1500	Dubbel 02	7	A2
1700	Dubbel 02	7	A3
1800	Dubbel 02	7	A3
1900	Dubbel 02	7	A3
2000	Dubbel 02	7	A3

8.25. DEMONTERA EN MOTOR

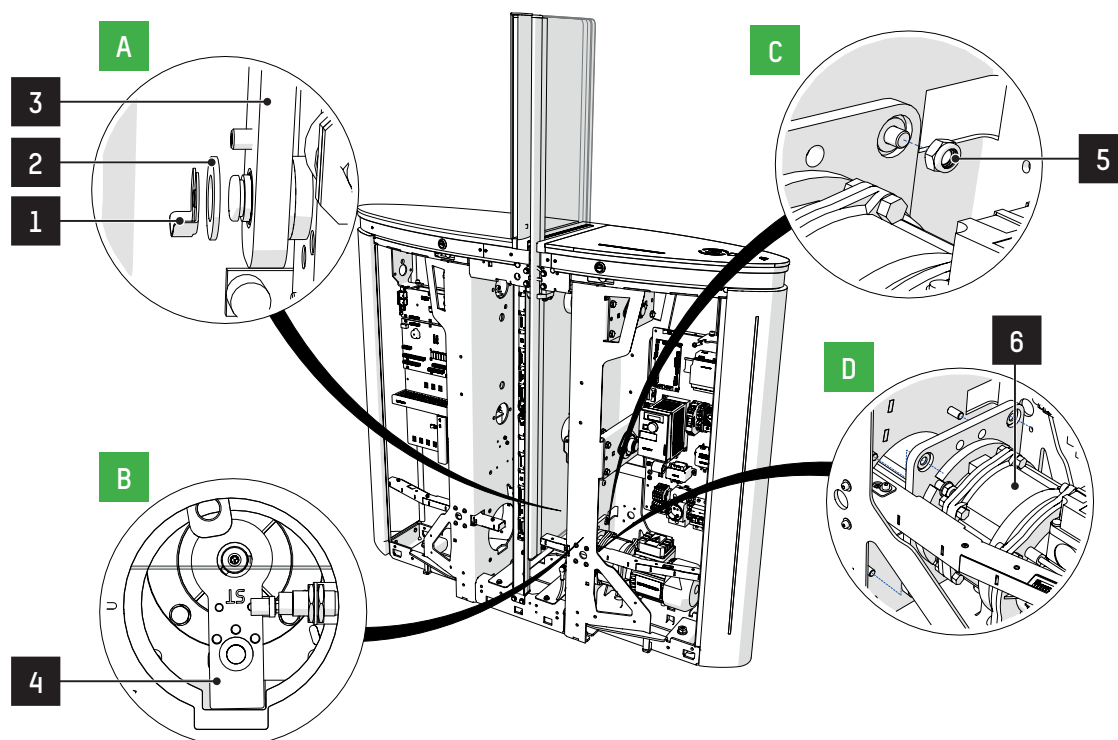


Fig. 96 - Demontera en motor

1. Ta bort den högra panelen på sidan (⇒ Kap. 8.3.1, sid 54);
2. Stäng av strömförsörjningen till enhetene (⇒ Kap. 8.3, sid 54);
3. Ta bort sidopanelen på sidan där motor som skall tas bort (⇒ Kap. 8.3.1);
4. Placera hindret i sin nedre döda punkt för att avleda eventuell potentiell energi i kuggstångs- och vevaxelsystemet;
5. Koppla bort motorn vid strömanslutningsblocket;
6. Avlägsna klämman (1) och polyamidbrickan (2) för att frigöra den nedre kugghjulet (3) från motorveven (4) (⇒ steg **A**);
7. Släpp den nedre kopplingsstången (3) genom att lyfta på motorveven (4);
8. Vrid motorveven för att rikta in den mot ramuttaget (⇒ steg **B**);
9. Om det finns en lågpansdetektering, frigör DIRAS genom att lossa dess fästen och, om nödvändigt, de olika avskärningsanslutningar som gjorts på kåpan och CAN-anslutningarna;
10. Ta bort de fyra muttrarna (5) som fäster motorn (⇒ steg **C**);



Motorn hänger kvar i de skruvar som sitter fast i ramen.

11. Lyft och dra motorn samtidigt som du ser till att vevhuset passerar genom ramuttaget (⇒ steg **D**);
12. Placera motorn på en säker plats, ur vägen, så att den inte kan skadas.
13. För att återmontera motorn följer du samma process i omvänd ordning.

8.26. KONFIGURERING AV FREKVENSOVMANDLAREN ATV320

8.26.1. ÄNDRA INSTÄLLNINGARNA PÅ FREKVENSOVMANDLAREN

- Koppla bort Ethernet-kabeln från den variabla frekvensomvandlare;
- Öppna locket till den variabla frekvensomvandlaren;
- Gå in i konfigurationsinställningarnas (⇒ Kap. 8.26.2);
- Stäng av frekvensomvandlaren via frekvensomvandlarens dedikerade brytare;
- Koppla in Ethernet-kabeln till den variabla frekvensomvandlaren igen;
- Slå på den variabla frekvensomvandlaren igen via den dedikerade brytaren för den variabla frekvensomvandlaren.



Fig. 97 - Variabel frekvensomvandlare ATV3200

8.26.2. ÖPPNA KONFIGURATIONSINSTÄLLNINGAR I FREKVENSOVMANDLARE



= ENT

Tryck på den gröna ratten för att komma in i menyerna för den variabla frekvensomvandlaren och/eller för att bekräfta



Vrid den gröna ratten för att bläddra genom menyerna/parametrarna



= ESC

Tryck på ESC för att avsluta menyerna

8.26.3. SMARTLANE'S SPECIFIKA KONFIGURATIONSINSTÄLLNINGAR (NYA VARIANTEN)

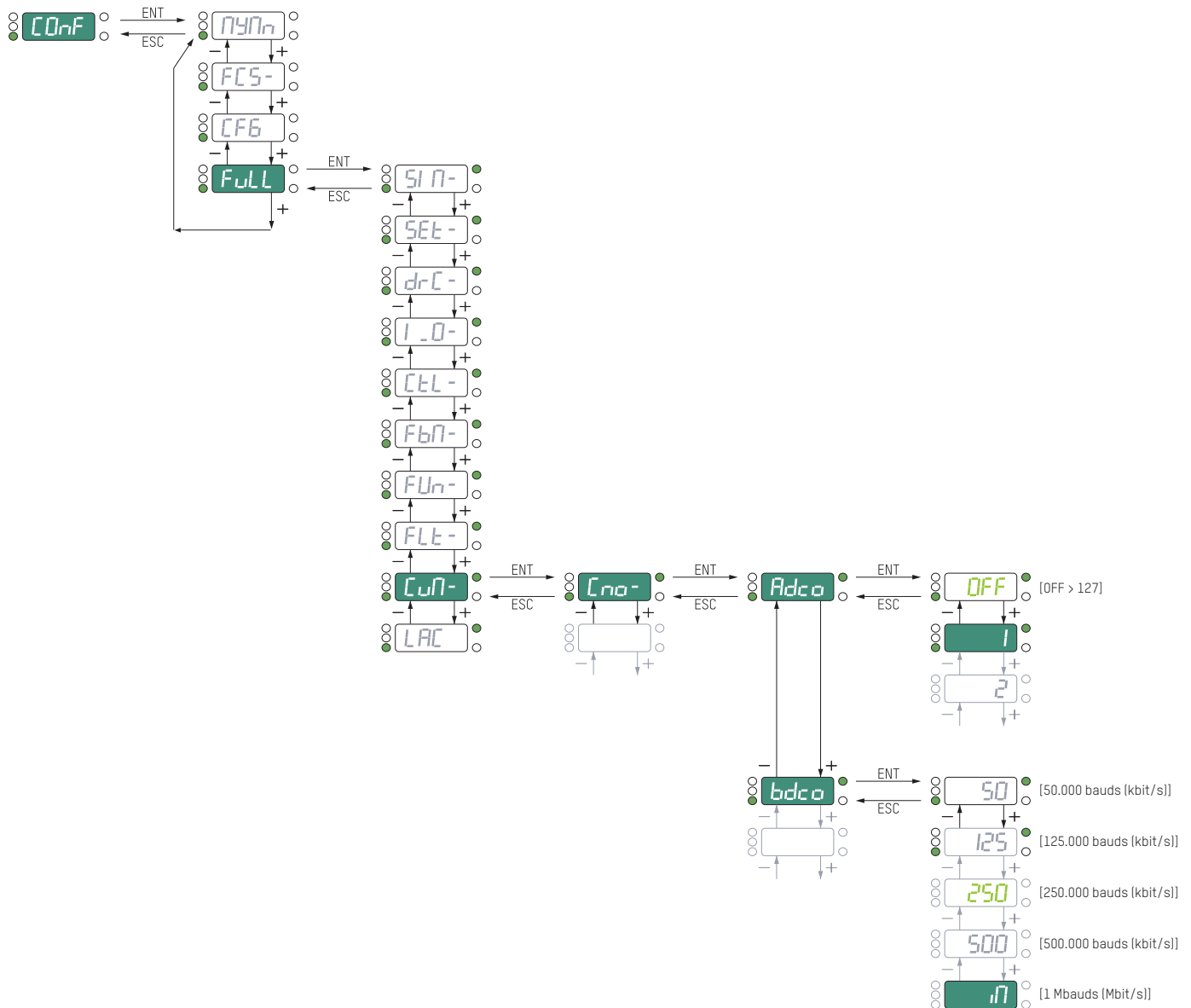


Fig. 98 -Variabla frekvensomvandlarens menyträd

MENY	INSTÄLLNING	BENÄMNING	VÄRDE	KOMMENTARER
CONF ► FULL ► COM	AdCo	CAN Open address	1	Address N°1
CONF ► FULL ► COM	bdCo	CAN Open speed	1M	1 Mbit/s

8.27. JUSTERING AV HÖJDEN PÅ DIRAS-CELLERNA FÖR TROLLEY DETEKTERIN



Detektionscellerna finns som tillval.

Höjden på "Trolley"-detektionscellerna måste justeras exakt så att cellstrålarna passerar korrekt genom öppningarna i sidopanelerna.

De höjder som ska iakttas visas nedan:

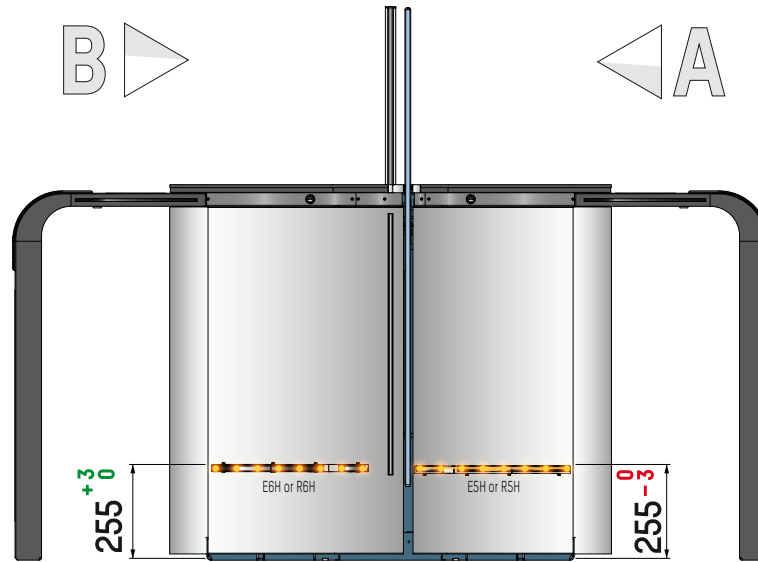


Fig. 99 - Höjd på trolley detekteringsceller

Hur man gör mätningen:

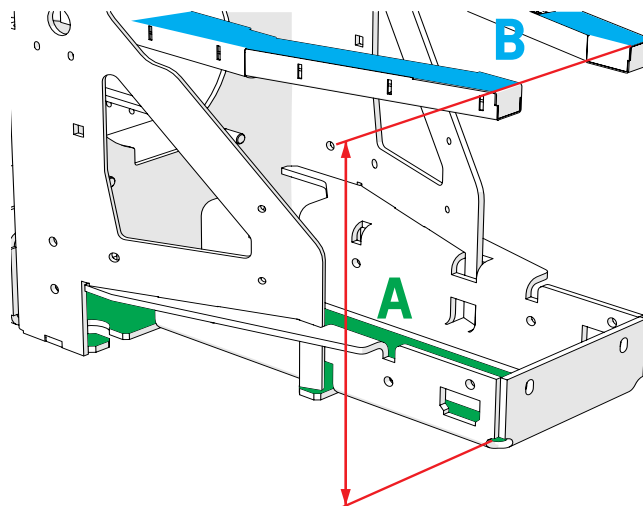


Fig. 100 - Mätning av höjden för trolley detekteringsceller

Det korrekta måttet tas från ramens bas (insidan) [A] till DIRAS-stödets ovansida [B].

8.28. UNDERHÅLL

8.28.1. UNDERHÅLL AV YTOR

För att bevara ytans utseende och undvika oxidationsavlagringar eller märken rekommenderas det starkt att regelbundet behandla plåtarna med en produkt som är speciellt utformad för detta ändamål.

Automatic Systems kan tillhandahålla en godkänd produkt under referens 0/6031/00.



**ANVÄNDNING AV OLÄMPLIGA PRODUKTER KAN ORSAKA ÄNNU STÖRRE SKADOR:
ANVÄNDNING AV SALTSYRA ÄR STRÄNGT FÖRBJUDET!
HETT BLEKMEDEL, ÄVEN UTSPÄTT, ÄR STRÄNGT FÖRBJUDET!
DET ÄR OCKSÅ STRÄNGT FÖRBJUDET ATT RENGÖRA UTRUSTNINGEN MED HJÄLP AV EN VATTENSPRUTA
MED TRYCK!**

Att göra:

- Använd en svamp eller en mjuk nylonborste (utom för glänsande eller spegelpolerad yta);
- Borsta i riktning med poleringslinjerna;
- Rengör med en mjuk, icke-fluffig trasa.

Använd inte:

- Metalliska borstar eller svampar;
- Hårda borstar;
- Borstar med "glans" eller "spegelpolerad" yta;
- Slipande skurkuddar eller slippulver;
- Klorerade eller andra olämpliga produkter.

Automatic Systems förbehåller sig rätten att neka garanti vid uppenbar brist på underhåll.

8.28.2. FÖREBYGGANDE UNDERHÅLL



**MCBF, DET GENOMSNITTLIGA ANTALET CYKLER MELLAN FEL, ÄR BEROENDE AV ATT UNDERHÅLLET FÖLJS NOGGRANT.
DET ÄR DÄRFÖR ABSOLUT NÖDVÄNDIGT ATT UNDERHÅLLET UTFÖRS I ENLIGHET MED FÖLJANDE!**



UNDERHÅLLSÅTGÄRDERNA MÅSTE UTFÖRAS I ENLIGHET MED SÄKERHETSINSTRUKTIONERNA! (⇒ KAP. 2, SID 8)

Utför regelbundet:

1. Rengör ytorna med en produkt avsedd för rostfritt stål. Automatic Systems kan leverera en godkänd produkt med referens 0/6031/000.



UNDERHÅLLSFREKVENSEN MÅSTE ANPASSAS TILL ENHETERNAS ANVÄNDNINGSFÖRHÅLLANDEN, SÄRSKILT OM DE PLACERAS I EN OXIDERANDE ATMOSFÄR: VID INGÅNGEN TILL EN SIMBASSÄNG (UPPVÄRMD OCH KLOERAD ATMOSFÄR), VID HAVET, I EN INDUSTRIELL MILJÖ, ETC..

2. Rengör hindren med hjälp av en fönsterputsprodukt.
3. Dammsug och rengör cellernas maskeringsremsa och linserna på de klassiska cellerna med hjälp av en mjuk trasa som är indränkt i ett antistatiskt och icke-aggressivt rengöringsmedel.
ANVÄND ALDRIG FÄRGFÖRTUNNINGSMEDEL ELLER ANDRA ORGANISKA LÖSNINGSMEDEL

8.29. UNDERHÅLLSPROGRAM (PER KORRIDOR)

UNDERHÅLL A

Varje år eller 1 000 000 cykler, beroende på vilket som inträffar först.

Tidsåtgång: 1 timme/enhet

UNDERHÅLLSAKTIVITETER (BYT UT DELAR VID BEHOV)

KONTROLLERA

- Att hinden öppnas helt och hållet i händelse av strömavbrott (⇒ Kap. 8.3, sid 54)
- De elektriska anslutningarnas skick, särskilt de som beskrivs i Kap. 5.9, sid 35, samt åtdragningen hos kopplingarna på de olika elektroniska styrkorten.
- Enhetens stabilitet och att muttrarna på golvförankringsklämmorna är åtdragna (⇒ Kap. 8.2, sid 53).
- Kontrollera att fingerskyddet inte är slitet och smutsigt (⇒ Chap. 4.7, item **12**) för att säkerställa att det glider ordentligt och byt ut det vid behov.
- Kontrollera skicket på kraftöverföringens ändstopp (⇒ Kap. 6.3, punkterna **3** och **5**) och byt ut dem vid behov.
- • Tätheten hos kuggjulsmotorn och lagren (livstidssmorda)..

ERSÄTT

- Mjukstoppen vid strömavbrott.. (⇒ Chap. 8.23, sid 80)

SMÖRJ¹²

- tyrstängend (⇒ Kap. 6.3 , punkt **15**).

TEST VIA UNDERHÅLLSINTERFACET ► Unit tests¹³

- Status på DIRAS-cellerna via via **DIRAS signal strength**;
- CAN BUS via **Diagnosics**;
- EDF och EDO via **Outputs and Pictograms**;
- • Passagetillstånd och passager via **Movement** ► Movement

UNDERHÅLL B

Vartannat år eller 2 000 000 cykler, beroende på vilket som inträffar först.

Tidsåtgång: 1 ½ timme / enhet.

UNDERHÅLLSAKTIVITETER (BYT UT DELAR VID BEHOV)

KONTROLLERA

- Alla punkter i **MAINTENANCE A**

ERSÄTT

- Mjukstoppen vid strömavbrott. (⇒ Kap. 8.23, sid 80)
- Dubbla balanseringsfjädern (bred enhet)

¹² Smörj med ett korrosionsskyddande multifunktionsfett (Automatic Systems kan leverera lämplig produkt med referensnummer 0/3565/000)

¹³ Anslut strömförsörjningen till apparaten. (⇒ Kap. 8.3, sid 54)

UNDERHÅLL C

Vart tredje år eller 3 000 000 cykler, beroende på vilket som inträffar först.

Tidsåtgång: 2 timmar/enhet

UNDERHÅLLSAKTIVITETER (BYT UT DELAR VID BEHOV)	
KONTROLLERA	
• Alla punkter i UNDERHÅLL A	<input type="checkbox"/>
ERSÄTT	
• Mjukstoppen vid strömavbrott. (⇒ Kap. 8.23, sid 80)	<input type="checkbox"/>
• Enkel balanseringsfjädersystem (normal enhet)	<input type="checkbox"/>
• Fingerskyddet (⇒ Kap. 8.12, sid 66)	<input type="checkbox"/>
• Styrningen för fingerskyddet	<input type="checkbox"/>

UNDERHÅLL D

Vart fjärde år eller 4 000 000 cykler, beroende på vilket som inträffar först.

Tidsåtgång: 1,5 timmar/enhet.

UNDERHÅLLSAKTIVITETER (BYT UT DELAR VID BEHOV)	
KONTROLLERA	
• Alla punkter i UNDERHÅLL A	<input type="checkbox"/>
ERSÄTT	
• Mjukstoppen vid strömavbrott. (⇒ Kap. 8.23, sid 80)	<input type="checkbox"/>
• Dubbla balanseringsfjädersystem (bred enh)	<input type="checkbox"/>

UNDERHÅLL E

Vart femte år eller 5 000 000 cykler, beroende på vilket som inträffar först.

Tidsåtgång: 1 timme/enhet.

UNDERHÅLLSAKTIVITETER (BYT UT DELAR VID BEHOV)	
KONTROLLERA	
• Alla punkter i MAINTENANCE A	<input type="checkbox"/>
ERSÄTT	
• Mjukstoppen vid strömavbrott. (⇒ Kap. 8.23, sid 80)	<input type="checkbox"/>
• Kraftöverföringens ändstopps.	<input type="checkbox"/>

8.30. SAMMANSTÄLLNING UNDERHÅLLSPROGRAM

		NORMAL	BRED	UNDERHÅLL				
				A	B	C	D	E
				1 år eller 1 mn cykler	2 år eller 2 mn cykler	3 år eller 3 mn cykler	4 år eller 4 mn cykler	5 år eller 5 mn cykler
Kontrollera	Hinderöppning vid strömavbrott			•	•	•	•	•
	Elektriska anslutningar			•	•	•	•	•
	Enheternas stabilitet och åtdragning av infästningarna mot golv			•	•	•	•	•
	Slitage och smuts på fingerskyddet för att försäkra att det fungerar riktigt samt ersätt vid behov			•	•	•	•	•
	Kraftöverföringens topp och byt vid behov			•	•	•	•	•
	Kraftöverföringens topp och byt vid behov			•	•	•	•	•
Ersätt	Kraftöverföringens stopp och upplåsning	0/6012/000	0/6012/000	•	•	•	•	•
	Enkelfjädrarna på standardenheter	AME-E-0101118-02 or AME-E-0101118-04				•		
	Dubbelfjädrar på breda enheter.		MEC-E-0101125-02 or AME-E-0101125-04		•		•	
	Fingerskydd	ACA-E06987	ACA-E-0102104			•		
	Styrning för fingerskydd.	CCH-E11765	CCH-E11765			•		
	Kraftöverföringens ändstopp.	0/3551/000	0/3551/000					•
Smörj	Styrstången			•	•	•	•	•
	Övre fästet på balanseringsfjädern			•	•	•	•	•
Test via underhålls- interfacet	Diras signal test (power <1500)			•	•	•	•	•
	CAN bus test (0% error).			•	•	•	•	•
	Luminous picto test (R+G+B+W)			•	•	•	•	•
	Passagetillstånd test + passage			•	•	•	•	•

8.30.1. REKOMMENDERADE RESERVDELAR



De punkter som används nedan hänvisar till kapitlet 4.8. Placering av de interna komponenterna, sidan 20.

ELEKTROMEKANISKA KOMPONENTER					
REF.:	FIGUR NR.	BENÄMNING	ARTIKEL NR.	ANYAL	MODELL
	Fig. 46	Fotocell (5m cable)	0/7107/777	1	Alla
4	Fig. 47	Analog induktiv sensor	0/7140/284	1	Alla
5	Fig. 47	Cylindrisk stopp M5x10 (Ø12.5x13.5) ¹⁴	0/6012/000	1	Alla
3	Fig. 47	Cylindrisk stopp M8x20 (Ø25.5x19) ¹⁵	0/3551/000	2	Alla
	Fig. 47	Fingerskyddsenshet med stång (standard)	ACA-E06987	1	Standard
		Fingerskyddsenshet med stång (bred)	ACA-E-0102104	1	Bred
4	Fig. 15	Frekvensomvandlare 0.37kW 230V	0/7109/257	1	Alla
	Fig. 94	Enkel balanseringsfjäder	RSA-E06176-xx ¹⁶	1	Standard
	Fig. 96	Dubbel balanseringsfjäder	MEC-E-0101125-xx ¹⁷	1	Bred
6	Fig. 15	Stabiliserad matarström 24VDC	0/7114/108	1	Alla
12	Fig. 16 & 17	AS1190 kretskort - moderkort	0/7108/150_TESTE	1	Alla
13	Fig. 16 & 17	AS1603 kretskort – huvud och E/S interface	0/7108/162_TESTED	1	Alla
14	Fig. 17	AS1656 kretskort - Dynamiskt LED ljus	0/7115/055	1	Alla
15	Fig. 17	AS1605 kretskort – Huvud och E/S interfacekort	0/7109/268	1	Alla
	Fig. 42	DIRAS sändare kretskort höger AS1642	0/7109/856_QZ	1	Alla
	Fig. 44	DIRAS sändare kretskort höger AS1642	0/7115/514	1	Alla
	Fig. 43	DIRAS mottagare kretskort höger AS1643	0/7109/858_QZ	1	Alla
	Fig. 45	DIRAS mottagare kretskort böjt AS1653	0/7115/515	1	Alla
0	Fig. 15	Huvudströmbrytare	0/2191/000	1	Alla
9	Fig. 15	Skyddsbrytare FI	0/2919/002	1	Alla
8	Fig. 47	Solenoid H 2406 - F. 24V.DC 100% ED	0/6920/311	1	Alla
	Fig. 38	LED LJUS DYNAMISK FUNKTION	0/7115/052	1	Alla
	Fig. 38	LED ljus dynamisk riktning	0/7115/053	1	Alla

För andra delar hänvisas till SmartLane reservdelskatalog.

För alla beställningar, ange den information som visas på utrustningens namnskytt som reservdelarna ska användas till:

- Serienummer
- Modell
- Typ (vänster, höger, mellan)



Användning av handskar eller antistatiska armband (Electronic Static Discharge) är viktigt vid hantering av elektroniska kort, annars kan garantin gå förlorad.

När du byter ut ett elektroniskt kretskort ska du ställa in dess CAN-adress och slutet på busskortet (Electrical Technical File).

¹⁴ Upplåsningstopp

¹⁵ Mekaniskt stopp för öppen/stängd öppning

¹⁶ Fjäderuppsättningen beror på höjden på de mobila hindren. Ange höjden på de mobila hindren vid beställning.

¹⁷ Fjäderpaketet beror på de mobila hindrens höjd. Ange höjden på de mobila hindren vid beställning.

8.31. FELSÖKNING

Denna produkt har utformats så att ett självtest kan utföras.

Resultatet av detta självtest är synligt på sidan **STATUS** i underhållsgränssnittet:

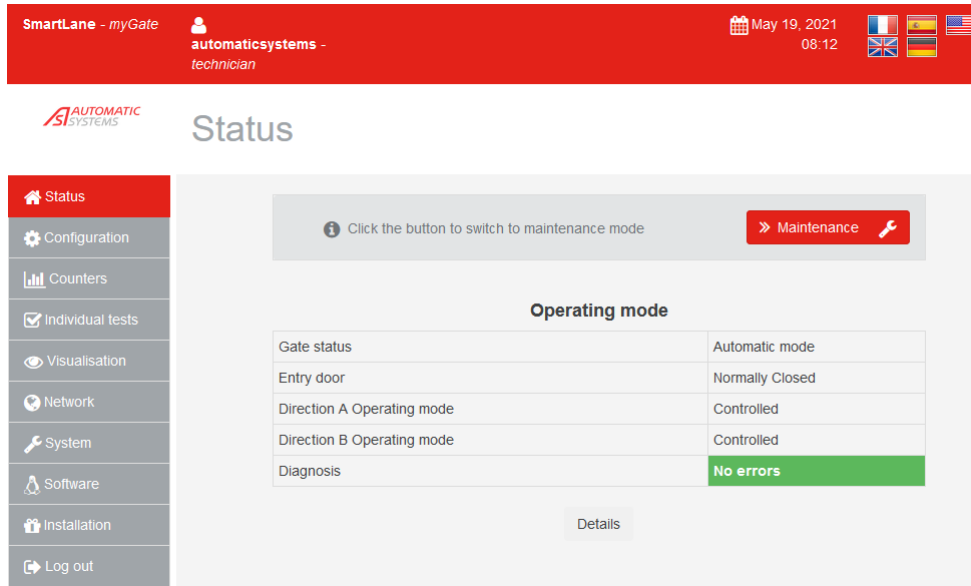


Fig. 101 - Statussidan i "Maintenance Interface"

⇒ Se respektive manual.

8.32. TEST AV DIELEKTRISK STYRKA OCH LÄCKSTRÖM

Omriktarna har ett integrerat EMC-filtret. Därför har de en läckström till jord. Om läckströmmen skapar kompatibilitetsproblem med din installation (jordfelsbrytare eller annat) kan du begränsa den genom att avaktivera Y-kondensatorerna enligt nedan. I denna konfiguration uppfyller enheten inte EMC-kraven enligt IEC 61800-3.

Använd följande instruktioner ¹⁸ för att konfigurera omriktaren för drift på ett IT-nätverk eller ett jordat impedansnätverk.

1. Ta bort locket för strömterminalen;
2. Strömbrytaren är fabriksinställd i det läge som visas i detalj 1;
3. För att koppla bort det inbyggda EMC-filtret ställer du omkopplaren i det läge som visas i detalj 2;
4. Sätt tillbaka den främre luckan.

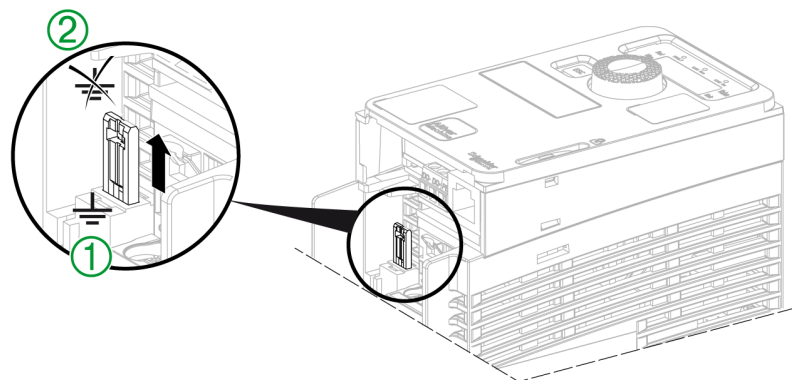


Fig. 102 - Bortkoppling av det inbyggda EMC-filtret

¹⁸ Utdrag från Schneider Electric: Altivar Machine ATV320 Inverter Drives for Asynchronous and Synchronous Motors - Installation Guide

8.33. FÖRVARING

Om utrustningen inte kommer att användas under en längre tid rekommenderas det att:

- Förvara den under samma förhållanden som före installationen (⇒ Kap. 5.4, sid 29).
- • Förvara den under samma förhållanden som före installationen.



Om utrustningen har förvarats med strömmen avstängd och omgivningstemperaturen är lägre än 15 °C (5 °F) är det viktigt att låta den värmas upp i 30 minuter till en timme innan strömmen slås på.

- Se till att utrustningen är skyddad från stötar och slag.
- Utför flera genomgångar innan den tas i bruk för att kontrollera att den fungerar som den ska. När utrustningen tas ur bruk, tag bort enheternas olika komponenter på lämpligt sätt (metalldelar, elektroniska komponenter etc.) enligt gällande bestämmelser

8.34. AVFALLSHANTERING / FÖRSTÖRING

När utrustningen har tagits ur bruk ska maskinens olika komponenter kasseras på lämpligt sätt (metalldelar, elektroniska komponenter etc.) i enlighet med gällande bestämmelser.

9. INFORMATION OM KRETSKORTSKOMPONENTER

9.1. SÄNDARE DIRAS-KORT (AS1642 OCH AS1652)



Fig. 103 - Assignment of components: AS1642 circuit board

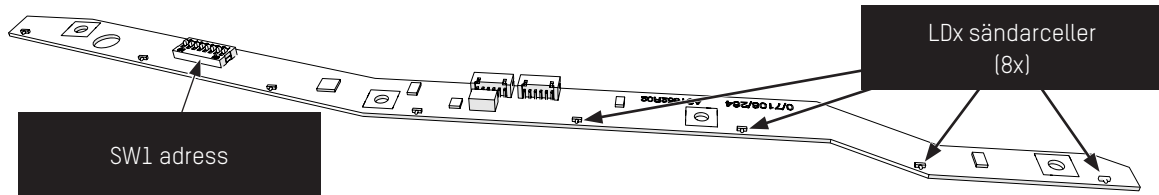


Fig. 104 - Information om komponenter AS1652

- LDx : Sändarcell.
- SW1 : Kretskortets adress i CAN nätverket (⇒ seelscheman).

9.2. MOTTAGARE DIRAS-KORT (AS1642 OCH AS1652)



Fig. 105 - Information om komponenter AS1643

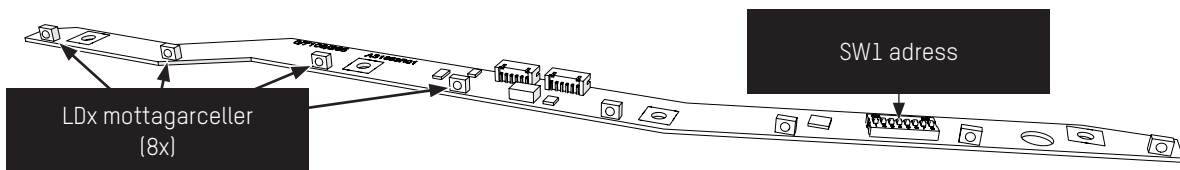


Fig. 106 - Information om komponenter AS1653

- ICx : Mottagarcell.
(Cellernas mottagarsida används under kretskortets självttest)
- SW1 : Kretskortets adress i CAN nätverket (⇒ seelscheman).

9.3. MODERKORT (CPU) AS1190

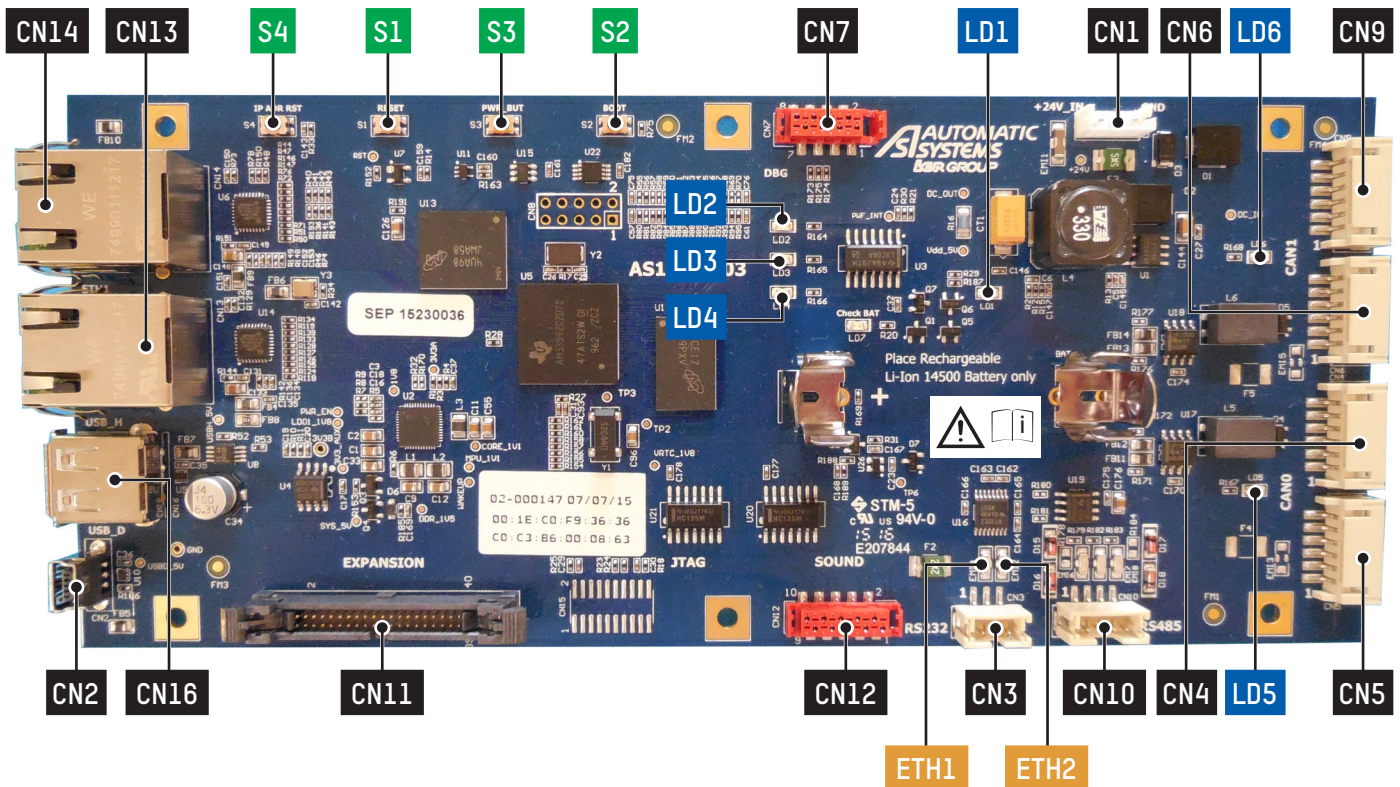


Fig. 107 - Moderkort AS1190

CN1	24 VDC matarström.
CN2	USB.
CN3	RS232 link.
CN4	CAN 0 Bus.
CN5	CAN 0 Bus.
CN6	CAN 1 Bus.
CN7	COM serial debug link
CN9	CAN 1 Bus.
CN10	RS485 link.
CN11	I/O extension BUS.
CN12	I2S interface med AS1106. (Text-to-speech card)
CN13	Ethernet100 Mbps RJ45 link.
CN14	Ethernet100 Mbps RJ45 link.
CN16	USB 2.0 host

LD1	● Green	Voltage present indicator light.
LD2	● Yellow	EMMC memory access.
LD3	● Green	LED user.
LD4	● Red	CPU activity (heartbeat) indicator light.
LD5	● Yellow	CAN 0 bus node status indicator light.
LD6	● Yellow	CAN 1 bus node status indicator light.
LD7	● Red	Incorrect battery position indicator light.

ETH1	● Yellow	Ethernet connector 1 activity indicator light.
ETH2	● Yellow	Ethernet connector 2 activity indicator light.

S1	CPU Reset.
S2	Program Restart.
S3	Shutdown.
S4	Recovery of factory IP address (192.168.0.200) if pressed at start-up or for 20 sec.



OM LYSDIODEN LD7, SOM VISAR ATT BATTERIET ÄR FELAKTIGT PLACERAT, LYSER (RÖTT), SKA DU VÄNDA PÅ BATTERIETS LÄGE I HÅLLAREN.



EXPLOSIONSRISK OM BATTERIET BYTS UT MOT EN FELAKTIG TYP. KASSERA FÖRBRUKADE BATTERIER I ENLIGHET MED ANVISNINGARNA (⇒ KAP. 8.33, SID 93).

9.4. KRETSKORT AS1603 – HUVUD OCH INTERFACE KORT

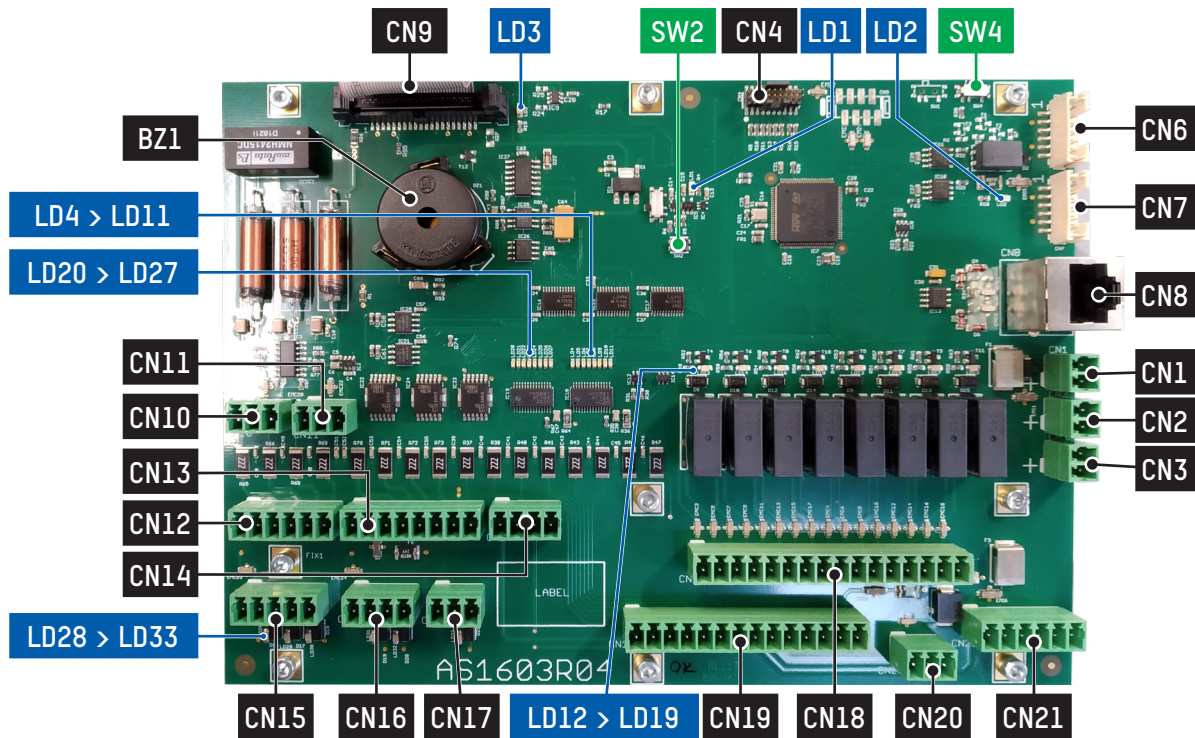


Fig. 108 - AS1603 - Huvud och interfacekort

BZ1: summer med justerbar volym och ton via underhållsgränssnittet.

CN1	24 VDC POWER SUPPLY
1	+24 VDC
2	GND
CN6	CAN 0 BUS
CN7	CAN 1 BUS
CN8	RJ45 ETHERNET LINK.
CN9	CPU INTERFACE
CN12	ADDITIONAL INPUTS
1	+24 VDC
2	+24 VDC
3	E9
4	E10
5	E11
6	E12
CN13	ADDITIONAL INPUTS
1	+24 VDC
2	+24 VDC
3	E13 (Authorization in direction A)
4	E14 (Authorization in direction B)
5	E15
6	E16
7	GND
8	GND
CN16	NOT USED
1	+24 VDC
2	
3	
4	GND

CN2	24 VDC POWER SUPPLY
1	+24 VDC
2	GND
CN10	TRANSMITTER CELLS
1	+24 VDC
2	S
3	GND
CN14	EMERGENCY
1	Emergency loop
2	GND
3	+24 VDC
4	E8 (Emergency button)
CN18	RELAIS
1	Relay contact 1 (Direction of passage A)
2	
3	Relay contact 2 (Direction of passage B)
4	
5	Relay contact 3 (Obstacles closed)
6	
7	Relay contact 4 (Technical failure)
8	
9	Relay contact 5 (Locking of card reader A)
10	
11	Relay contact 6 (Locking of card reader B)
12	
13	Relay contact 7 (Fraud & Intrusion)
14	
15	Relay contact 8
16	

CN3	24 VDC POWER SUPPLY
1	+24 VDC
2	GND
CN11	MOT1 POSITION SENSOR
1	+24 VDC
2	S
3	GND
CN15	NOT USED
1	+24 VDC
2	
3	
4	
5	GND

CN19	INPUTS
1	E1 (Locked open)
2	E2 (Locked closed)
3	E3 (Free mode A)
4	E4 (Free mode B)
5	E5 (evacuation)
6	E6
7	E7
8	
9	
10	
11	+24 VDC
12	
13	
14	

CN17	ELECTROMAGNET
1	+24 VDC
2	S9
3	GND

CN20	EMERGENCY
1	+ 24VDC
2	Elergency
3	GND

CN21	CAN 0
1	+ 24VDC
2	GND
3	CAN +
5	CAN -
5	GND
6	+ 24VDC

CN4	JTAG
-----	------

LD1	●	Green	+5 V activity indicator light
LD 2	●	Yellow	CAN activity indicator light.
LD 3	●	Red	Integrated security indicator light
LD 4	●	Green	Input 1 activity indicator light
LD 5	●	Green	Input 2 activity indicator light
LD 6	●	Green	Input 3 activity indicator light
LD 7	●	Green	Input 4 activity indicator light
LD 8	●	Green	Input 5 activity indicator light
LD 9	●	Green	Input 6 activity indicator light
LD 10	●	Green	Input 7 activity indicator light
LD 11	●	Green	Input 8 activity indicator light (Emergency)
LD 12	●	Green	Relay 1 activity indicator light
LD 13	●	Green	Relay 2 activity indicator light
LD 14	●	Green	Relay 3 activity indicator light
LD15	●	Green	Relay 4 activity indicator light
LD16	●	Green	Relay 5 activity indicator light
LD17	●	Green	Relay 6 activity indicator light

LD18:	●	Green	Relay 7 activity indicator light
LD19	●	Green	Relay 8 activity indicator light
LD20	●	Green	Output 1 activity indicator light
LD21	●	Green	Output 2 activity indicator light
LD22	●	Green	Output 3 activity indicator light
LD23	●	Green	Output 4 activity indicator light
LD24	●	Green	Output 5 activity indicator light
LD25	●	Green	Output 6 activity indicator light
LD26	●	Green	Output 7 activity indicator light
LD27	●	Green	Output 8 activity indicator light
LD28	●	Yellow	Dynamic status light Blue
LD29	●	Yellow	dynamic status light Red
LD30	●	Yellow	Dynamic status light Green
LD31	●	Yellow	Dynamic orientation light Red
LD32	●	Yellow	Dynamic orientation light Green
LD33	●	Yellow	Output 9 activity indicator light (EM)

9.5. KRETSKORT AS1605 – HUVUD OCH INTERFACE KORT

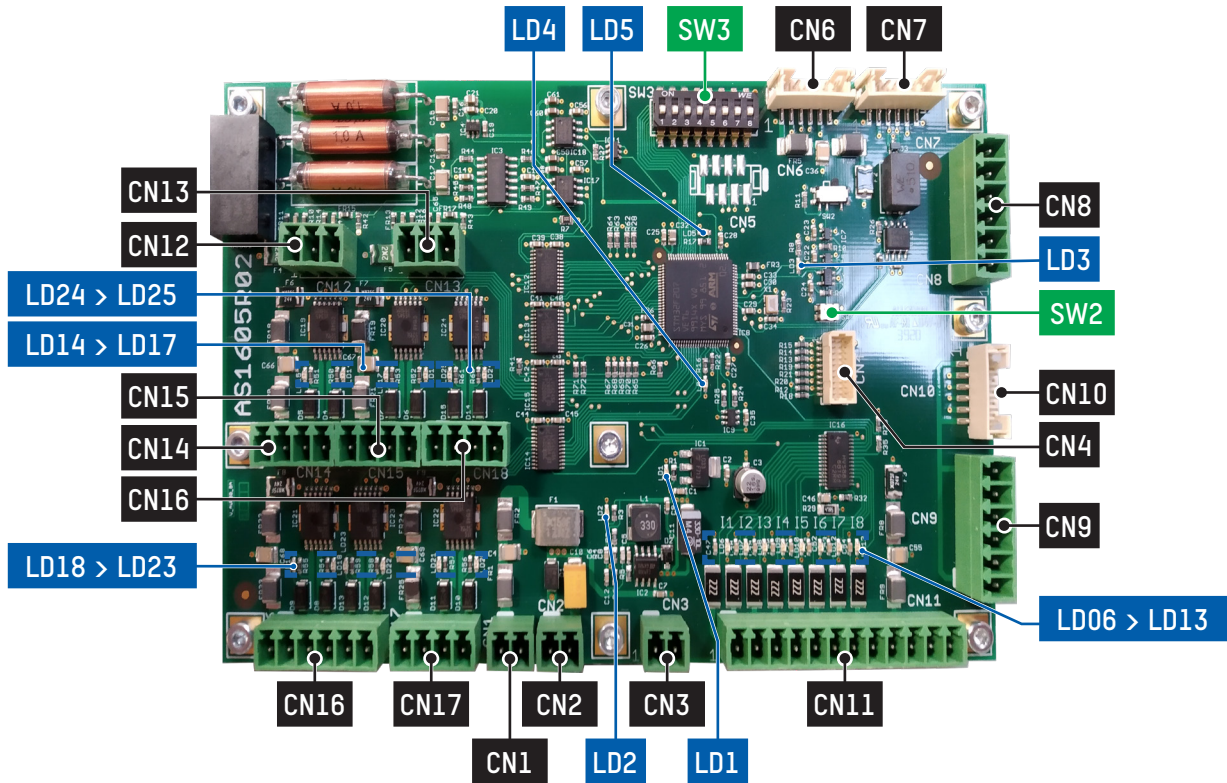


Fig. 109 - AS1605 - Huvud och interfacekor

CN1	24 VDC POWER SUPPLY
1	+24 VDC
2	GND
CN4	PROGRAMMING (AS)
CN8	CAN 0
1	+24 VDC
2	GND
3	CAN +
5	CAN -
5	GND
6	+24 VDC
CN11	INPUTS
1	E1 (Security cell)
2	E2 (Cell direction B)
3	E3 (Cell direction A)
4	E4 (Authorization in direction A)
5	E5 (Authorization in direction B)
6	E6 (Locked open)
7	E7 (Locked closed)
8	E8 (evacuation)
9	
10	+24 VDC
11	
12	

CN2	24 VDC POWER SUPPLY
1	+24 VDC
2	GND
CN6	CAN 0 BUS
CN9	CAN 1
1	+24 VDC
2	GND
3	CAN +
5	CAN -
5	GND
6	+24 VDC
CN12	NOT USED
1	+24 VDC
2	S
3	GND
CN14	NOT USED
1	+24 VDC
2	
3	
4	GND
CN17	NOT USED
1	+24 VDC
2	
3	
4	GND

CN3	24 VDC POWER SUPPLY
1	+24 VDC
2	GND
CN7	CAN 0 BUS
CN10	CAN 1 BUS
CN13	MOT2 POSITION SENSOR
1	+24 VDC
2	S
3	GND
CN15	NOT USED
1	+24 VDC
2	
3	
4	GND
CN16	NOT USED
1	+24 VDC
2	
3	
4	
5	
6	GND
CN18	ELECTROMAGNET (*)
1	S (*)
2	GND (*)
3	S
4	GND

LD1	●	Green	3.3V presence indicator light
LD 2	●	Green	5V presence indicator light
LD 3	●	Green	Watchdog indicator light
LD 4	●	Yellow	CAN indicator light
LD 5	●	Red	Failsafe indicator light
LD 6	●	Green	Input 1 activity indicator light
LD 7	●	Green	Input 2 activity indicator light
LD 8	●	Green	Input 3 activity indicator light
LD 9	●	Green	Input 4 activity indicator light
LD 10	●	Green	Input 5 activity indicator light
LD 11	●	Green	Input 6 activity indicator light
LD 12	●	Green	Input 7 activity indicator light
LD 13	●	Green	Input 8 activity indicator light

LD 14	●	Yellow	Dynamic status light 1 Green
LD15	●	Yellow	Dynamic status light 1 Red
LD16	●	Yellow	Dynamic status light 2 Green
LD17	●	Yellow	Dynamic status light 2 Red
LD18:	●	Yellow	Dynamic status light Green
LD19	●	Yellow	Dynamic status light Red
LD20	●	Yellow	Dynamic orientation light Green
LD21	●	Yellow	Dynamic orientation light Red
LD22	●	Yellow	Dynamic status light White
LD23	●	Yellow	Dynamic status light Blue
LD24	●	Yellow	Output 2 activity indicator light (EM)
LD25	●	Yellow	Output 1 activity indicator light (EM)

9.6. CAN-ÄNDEN PÅ BUS-KRETSKORTET

Denna terminator placeras på CAN-kontakterna på de sista DIRAS V3-kretskorten (E1 och R3)

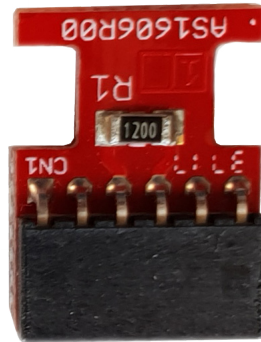


Fig. 110 - CAN-änden på BUS-kretskortet

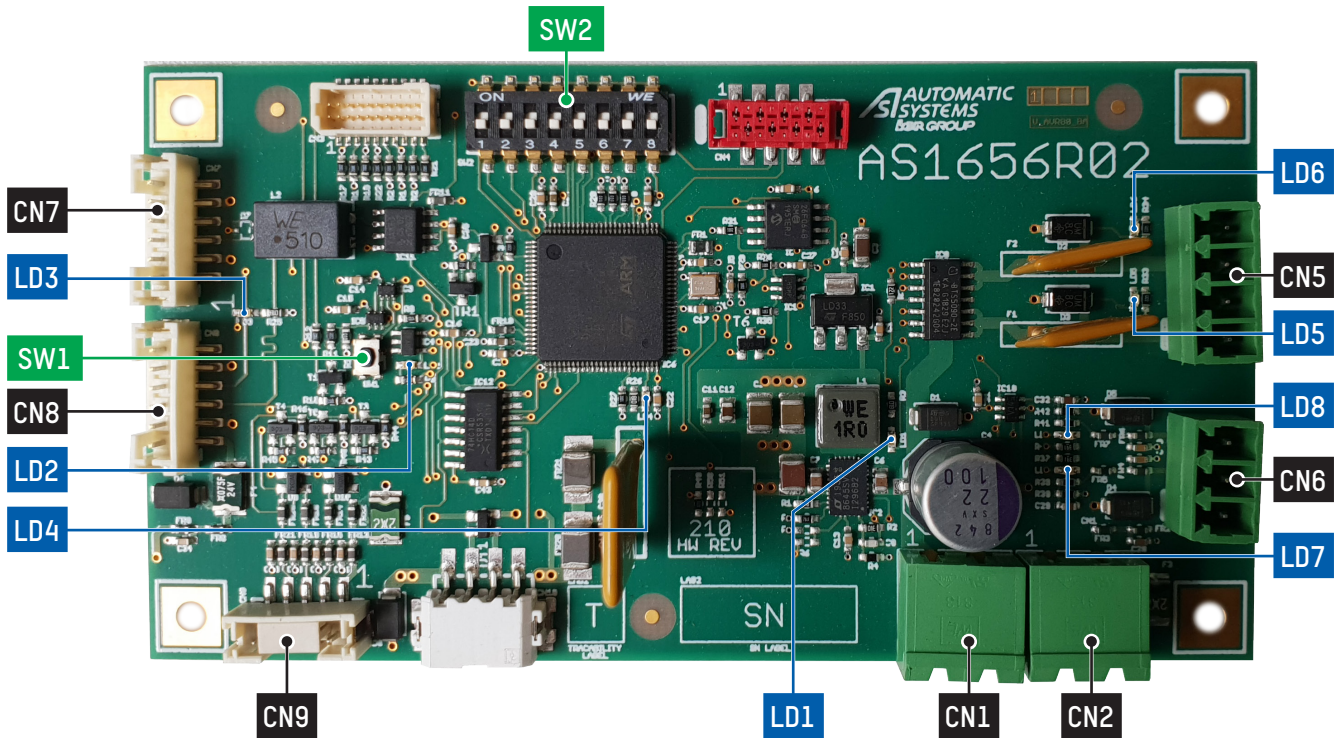
9.7. DYNAMISKT LJUSKORT AS1656


Fig. 111 - Dynamiskt ljusretskort AS1656

CN1	POWER INPUT 24VDC
1	+24 VDC
2	GND

CN2	POWER OUTPUT 24VDC
1	+24 VDC
2	GND

CN6	DIGITAL INPUTS
1	+24 VDC
2	IN 1
3	IN 2

CN5	DIGITAL OUTPUTS
1	OUT 1
2	GND
3	OUT 2
4	GND

CN7	LOCAL CAN BUS (DIRAS E)
1	+24 VDC
2	GND
3	CAN +
4	CAN -
5	GND
6	+24 VDC

CN8	LOCAL CAN BUS (AS1613)
1	+24 VDC
2	GND
3	CAN +
4	CAN -
5	GND
6	+24 VDC

CN9	DYNAMIC LIGHTS
1	+5 VDC
2	I2C INT
3	I2C SDA
4	I2C SCL
5	GND

LD1	● Green	Voltage present
LD 2	● Green	Watchdog
LD 3	● Yellow	CAN bus status
LD 4	● Red	Defect present
LD 5	● Yellow	Digital output 1 status
LD 6	● Yellow	Digital output 2 status
LD 7	● Green	Digital input 1 status
LD 8	● Green	Digital input 2 status

SW1	Reset button
SW2	CAN address DIP switches
CN4	Debug connector

9.8. CAN ADRESSER PÅ OLIKA KRETSKORT

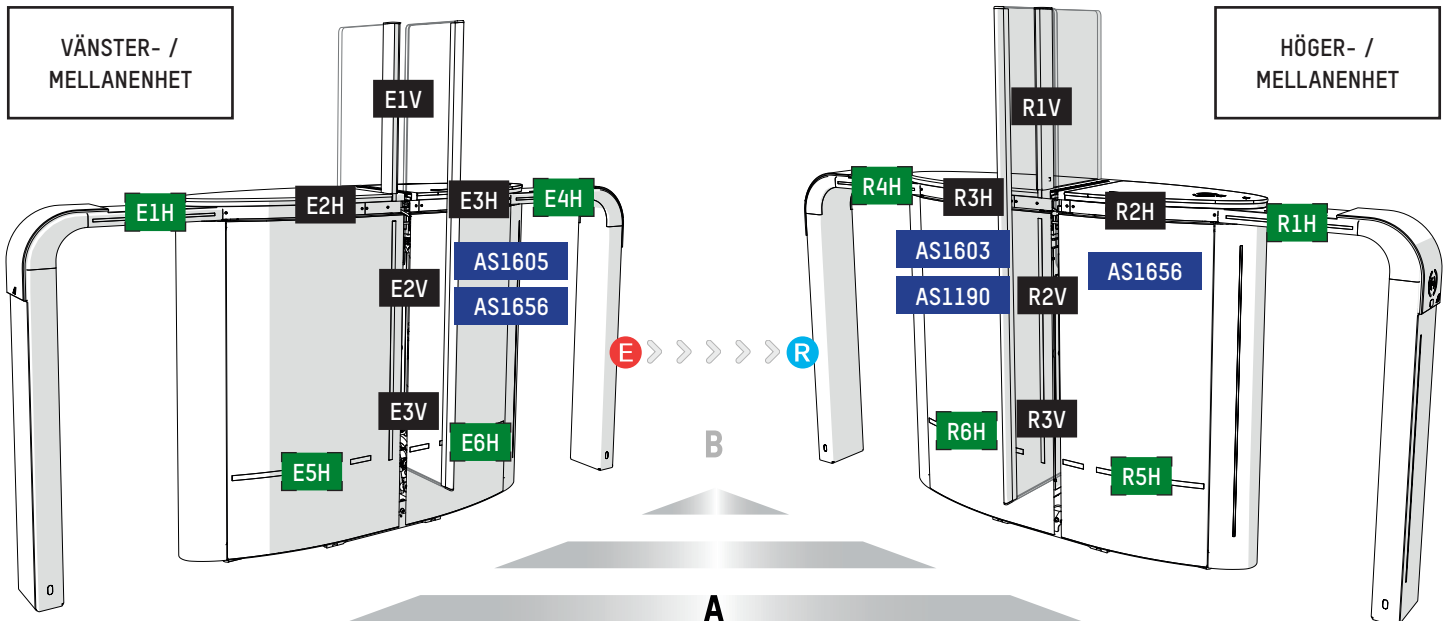


Fig. 112 - CAN adresser

VÄNSTER-/MELLANENHET		
REF.	KRETSKORT	CAN ADDRESS
E1H *	AS1642	00010101
E2H	AS1652	10010101
E3H	AS1652	01010101
E4H *	AS1642	11010101
E5H	AS1652	00100101
E6H	AS1652	10100101
E1V	AS1642	00110101
E2V	AS1642	10110101
E3V	AS1642	01110101
	AS1605	10000011
	AS1656	00100011

HÖGE-/MELLANENHET		
REF.	KRETSKORT	CAN ADDRESS
R1H *	AS1643	00010001
R2H	AS1653	10010001
R3H	AS1653	01010001
R4H *	AS1643	11010001
R5H	AS1653	00100001
R6H	AS1653	10100001
R1V	AS1643	00110001
R2V	AS1643	10110001
R3V	AS1643	01110001
	AS1190	
	AS1603	00000011
	AS1656	11000011
	ATV320	10000001

(*) Med tillbehöret förlängning

10. KUNDANPASSNING



För att kundanpassa utrustningen rekommenderar vi att du kontaktar Secure Gates som kan vägleda dig i detta steg.

10.1. REGLERAD UPPVÄRMNING (TILLVAL)

För användning vid låga temperaturer, från 0 till -20 °C, bör SmartLane utrustas med en reglerad uppvärmning som tillval.

Som framgår av illustrationen nedan består denna av två komponenter:

- Värmaren (1) placeras på en DIN-skena som fästs på huvudrame;
- Termostaten (2) placeras också på en DIN-skena på kraftkortetd.

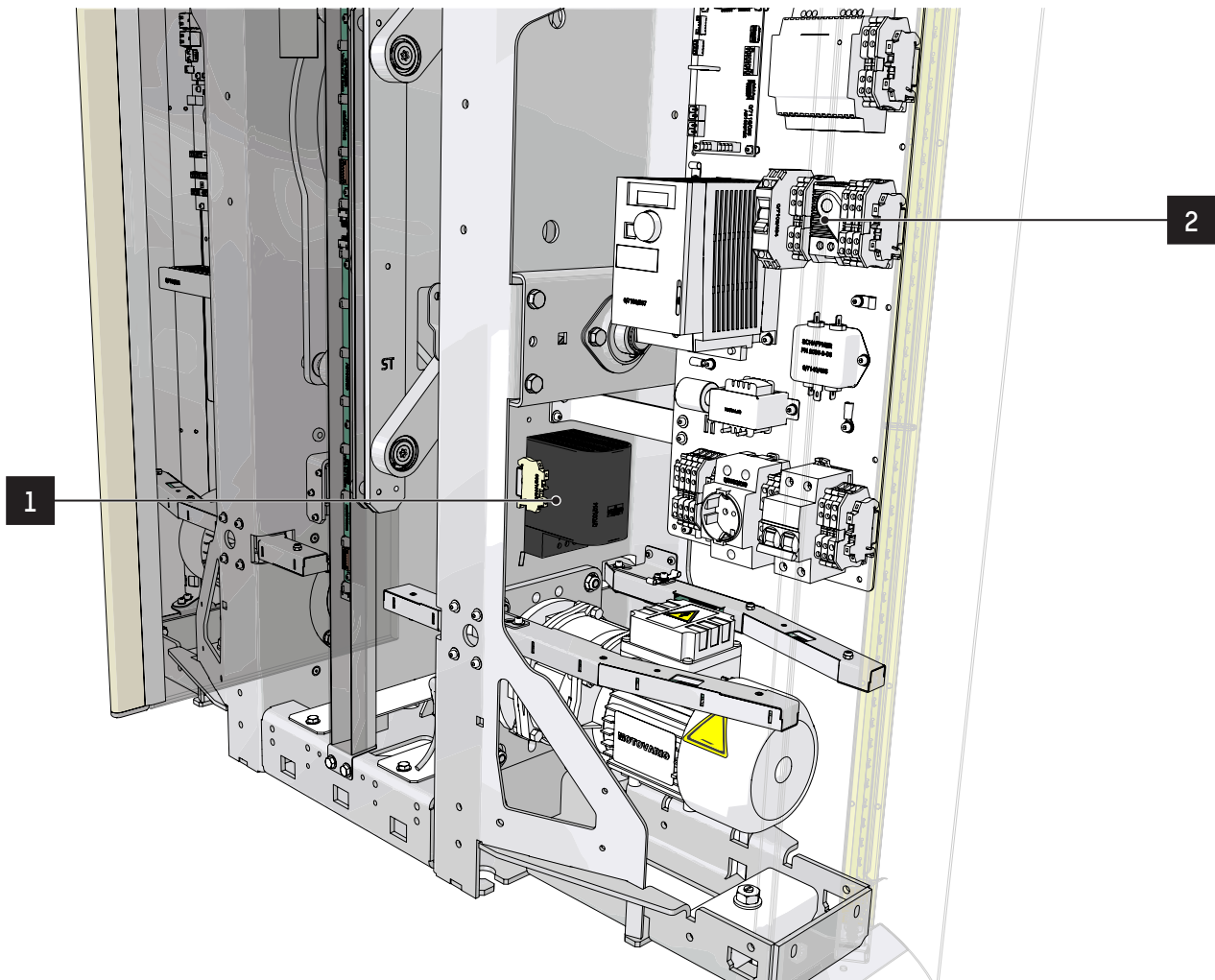


Fig. 113 - Tillägget reglerad uppvärmning

För kabeldragning av de olika elementen hänvisas till den elektriska tekniska dokumentationen (DTE) som medföljer apparaten.

10.2. TRANSFORMATOR - 120 V > 230 V (TILLBEHÖR)

För länder med 120 V matarström, behövs en automatisk transformator (1) eftersom SmartLane kräver 230V.

Denna är direkt ansluten till huvudramene.

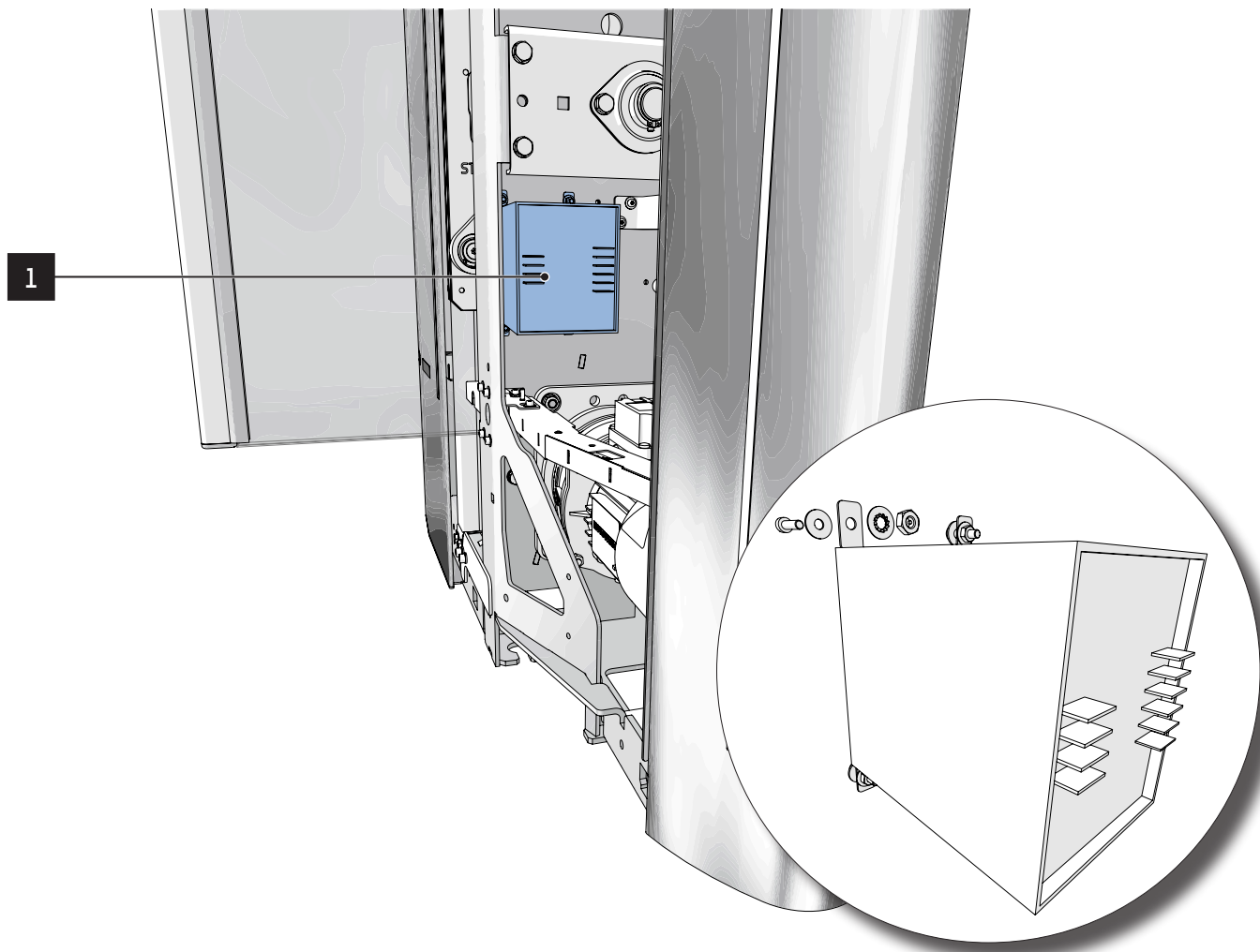


Fig. 114 - Tillbehöret automatisk transformator (120 V \Rightarrow 230 V)

För kabeldragning av de olika delarna hänvisas till den elektriska tekniska dokumentationen (DTE) som medföljer enhetene.



11. ELSCHEMAN

Se den elektriska tekniska dokumentationen som medföljer utrustningen, eller hämta på vår hemsida.

12. EG-FÖRSÄKRAN OM ÖVERENSSTÄMMELSE



OM DE RÖRLIGA HINDREN AV ESTETISKA ELLER ANDRA SKÄL INTE ÄR FÖRSEDDA MED KLÄMLISTER, GÄLLER INTE INTYGET.



AS **AUTOMATIC**
SYSTEMS

EC declaration of conformity

We, undersigned,

AUTOMATIC SYSTEMS s.a.

Avenue Mercator, 5

1300 Wavre

BELGIQUE



Herewith declare that the following machine

Security entrance lane

SmartLane (SL 2900) - Standard Lane

SmartLane (SL 2910) - Wide Lane

is in accordance with the conditions of the following Directives, standards and other specifications:

- Machinery Directive 2006/42/EC.
- Low-voltage Directive 2014/35/EU.
- Electromagnetic compatibility Directive 2014/30/EU.
- Directive RoHs (Restriction of Hazardous Substances) 2011/65/EU.
- EN 12100:2010: Safety of machinery – General principles for design - Risk assessment and risk reduction (ISO 12100:2010).
- IEC 60204-1 / A1 : 2016: Safety of machinery - Electrical equipment of machines - Part 1: General requirements.
- EN 61000-6-3 / A1 : 2011: Electromagnetic compatibility (EMC). Generic standards. Emission standard for residential, commercial and light-industrial environments.
- IEC 61000-6-2 : 2016: Electromagnetic compatibility (EMC). Generic standards. Immunity standard for industrial environments.

Made in WAVRE,
Date: 2021.06.16
Name: Nicolas Péqueux
Function: Engineering Director



Fig. 115 - CE Deklaration



Headquarters
Avenue Mercator, 5
1300 Wavre - Belgium



sales.asgroup@automatic-systems.com



+32.(0)10.23.02.11



www.automaticsystems.com



www.securegates.se