

KIRA rolling gate control, transmitter



Deutsch	3
English	10
Français	17
Italiano	24
Español	32
Português	39
Nederlands	46
Türkçe	53
Svenska	61
Suomi	68
Norsk	75
Dansk	82
Eesti	89
Latviešu	96
Lietuviškai	103
Polski	111
Magyar	118
Čeština	125
Slovenčina	132
Slovenščina	139
Română	146
Hrvatski	153
Srpski	160
Ελληνικά	167
Русский	175
Українська	183
Қазақша	190
Български	198
日本語	205
中文	212
العربية	226



**Register
your product**

www.kaercher.com/register



Read Online



59802760 (07/25)

Inhalt

Allgemeine Hinweise.....	3
Lieferumfang	3
Bestimmungsgemäße Verwendung	3
Sicherheitshinweise	3
Umweltschutz.....	3
Zubehör und Ersatzteile.....	3
Garantie	3
Gerätebeschreibung	3
Montage.....	4
Reinigungsroboter einrichten.....	5

Allgemeine Hinweise



Lesen Sie vor dem Umbau diese Montageanleitung und handeln Sie danach.

Bewahren Sie die Montageanleitung für späteren Gebrauch oder für Nachbesitzer auf.

Lieferumfang

Der Umbausatz besteht aus:

Komponente	Bezeichnung	Anzahl [Stück]
6.043-017.0	USB-Stick, Sender	1
5.043-365.0	Schutzdeckel USB-Stick, Sender	1
6.043-016.0	Aufkleber USB-Stick, Sender	1
5.980-276.0	Umbauanleitung Rolltorsteuerung, Sender	1

Hinweis

Schutzdeckel und Aufkleber sind bei Lieferung vormontiert.

Bestimmungsgemäße Verwendung

Der Erweiterungssatz Rolltorsteuerung darf ausschließlich an Rolltoren mit Kraftbegrenzungseinrichtungen oder berührungslos wirkende Schutzeinrichtungen wie z. B. Tore des Typs C (oder D/E) nach DIN EN 12453 verwendet werden. Der Erweiterungssatz Rolltorsteuerung für 2 Relais besteht aus 2 Modulen:

- KIRA Rolling Gate Control, Sender
- KIRA Rolling Gate Control, Empfängermodul

Sender und Empfängermodul sind vom Benutzer zu montieren.

Sicherheitshinweise

Gefahrenstufen

⚠ GEFÄHR

- Hinweis auf eine unmittelbar drohende Gefahr, die zu schweren Körperverletzungen oder zum Tod führt.

⚠ WARNUNG

- Hinweis auf eine möglicherweise gefährliche Situation, die zu schweren Körperverletzungen oder zum Tod führen kann.

⚠ VORSICHT

- Hinweis auf eine möglicherweise gefährliche Situation, die zu leichten Verletzungen führen kann.

ACHTUNG

- Hinweis auf eine möglicherweise gefährliche Situation, die zu Sachschäden führen kann.

Sicherheitshinweise

⚠ GEFÄHR

Unabsichtlich anlaufendes Gerät, Berührung von stromführenden Teilen

Verletzungsgefahr, Stromschlag

Trennen Sie vor allen Arbeiten das Gerät von der Docking-Station oder ziehen Sie den Netzstecker.

Umweltschutz



Die Verpackungsmaterialien sind recyclebar. Bitte Verpackungen umweltgerecht entsorgen.



Elektrische und elektronische Geräte enthalten wertvolle recyclebare Materialien und oft Bestandteile wie Batterien, Akkus oder Öl, die bei falschem Umgang oder falscher

Entsorgung eine potenzielle Gefahr für die menschliche Gesundheit und die Umwelt darstellen können. Für den ordnungsgemäßen Betrieb des Geräts sind diese Bestandteile jedoch notwendig. Mit diesem Symbol gekennzeichnete Geräte dürfen nicht mit dem Hausmüll entsorgt werden.

Hinweise zu Inhaltsstoffen (REACH)

Aktuelle Informationen zu Inhaltsstoffen finden Sie unter: www.kaercher.de/REACH

Zubehör und Ersatzteile

Nur Original-Zubehör und Original-Ersatzteile verwenden, sie bieten die Gewähr für einen sicheren und störungsfreien Betrieb des Geräts.

Informationen über Zubehör und Ersatzteile finden Sie unter www.kaercher.com.

Garantie

In jedem Land gelten die von unserer zuständigen Vertriebsgesellschaft herausgegebenen Garantiebedingungen. Etwaige Störungen an Ihrem Gerät beseitigen wir innerhalb der Garantiefrist kostenlos, sofern ein Material- oder Herstellungsfehler die Ursache sein sollte. Im Garantiefall wenden Sie sich bitte mit Kaufbeleg an Ihren Händler oder die nächste autorisierte Kundendienststelle.

(Adresse siehe Rückseite)

Weitere Garantieinformationen (falls vorhanden) finden Sie im Service-Bereich Ihrer lokalen Kärcher-Webseite unter "Downloads".

Gerätebeschreibung



① Schutzdeckel

② USB-Stick

③ Aufkleber

Montage

⚠ GEFAHR

Unabsichtlich anlaufendes Gerät, Berührung von stromführenden Teilen

Verletzungsgefahr, Stromschlag

Trennen Sie vor allen Arbeiten das Gerät von der Docking-Station oder ziehen Sie den Netzstecker.

⚠ VORSICHT

Sachschäden durch fehlerhafte Montage

Lassen Sie die Montage nur von einer dafür qualifizierten Fachkraft durchführen.

Hinweis

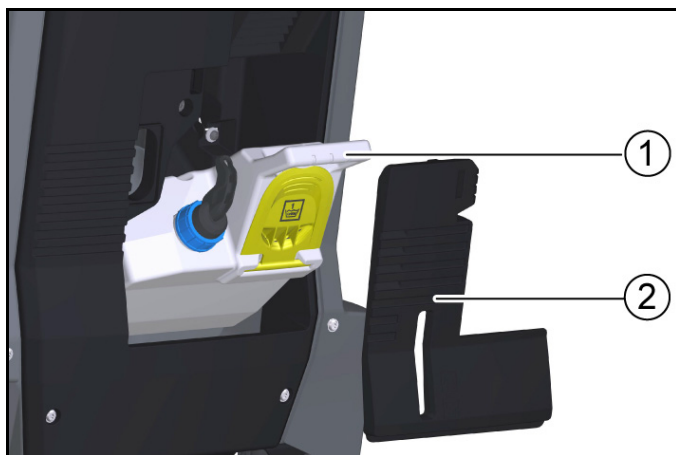
Beachten Sie unbedingt auch die Betriebsanleitung und die Sicherheitshinweise des Reinigungsroboters.

Montage USB-Stick (KIRA BR 50 1.533-001.0 / 1.533-002.0)

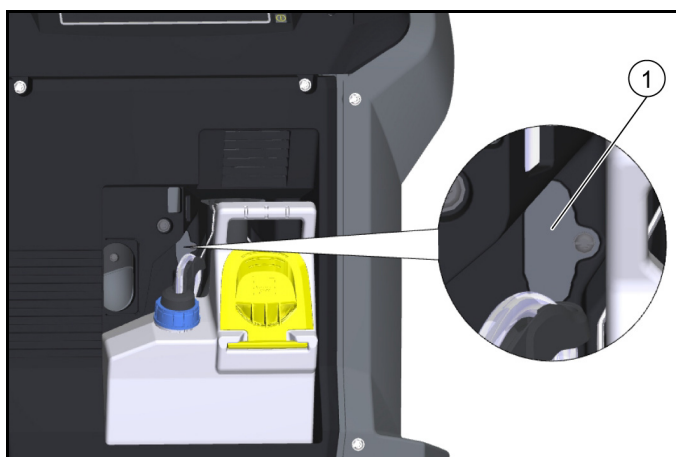
Erforderliches Werkzeug:

- TORX 15 Schraubendreher

1. Den Reinigungsroboter ausschalten, siehe *Betriebsanleitung des Reinigungsroboters*.
2. Den Reinigungsmitteltank ausbauen.

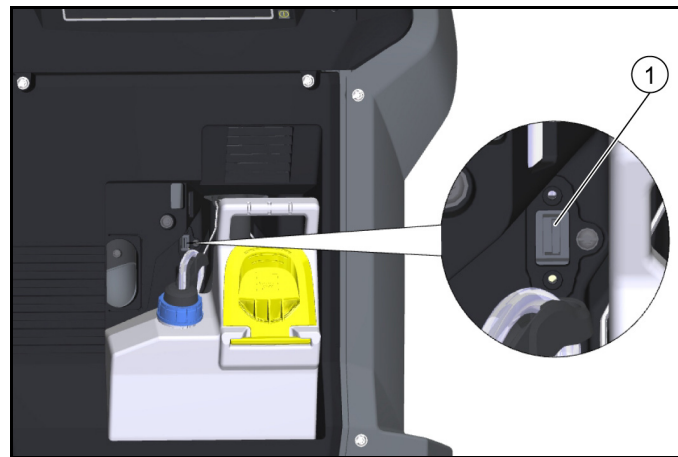


- 1 Abdeckung
- 2 Reinigungsmitteltank
 - a Die Abdeckung abnehmen.
 - b Den Reinigungsmitteltank entnehmen.
3. Die Abdeckung des USB-Ports mit einem TORX 15 Schraubendreher entfernen.



- 1 Abdeckung USB-Port

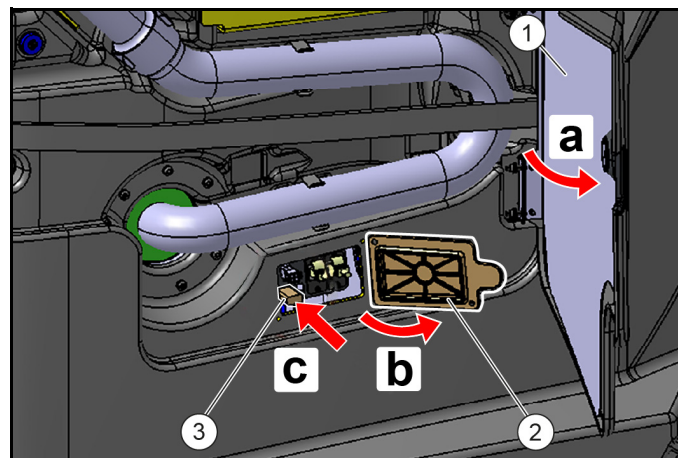
4. Den USB-Stick in den USB-Port stecken.



- 1 USB-Port
5. Den Reinigungsmitteltank einbauen.
 - a Den Reinigungsmitteltank einsetzen. Dabei darauf achten, den Sender nicht zu beschädigen.
 - b Die Abdeckung aufsetzen.
6. Den Reinigungsroboter einschalten, siehe *Betriebsanleitung des Reinigungsroboters*.

Montage USB-Stick (KIRA BR 50 1.533-003.0, KIRA BD 50 1.533-050.0)

1. Den Reinigungsroboter ausschalten, siehe *Betriebsanleitung des Reinigungsroboters*.
2. Den USB-Stick montieren:
 - a Die Tür des Gerätefachs öffnen.
 - b Die Schrauben am Deckel herausdrehen und den Deckel abnehmen.
 - c Den USB-Stick in die USB-Buchse einstecken.



- 1 Tür des Gerätefachs
- 2 Deckel
- 3 USB-Stick
3. Den Deckel anbringen und die Schrauben anziehen.
4. Die Tür des Gerätefachs schließen.
5. Den Reinigungsroboter einschalten, siehe *Betriebsanleitung des Reinigungsroboters*.

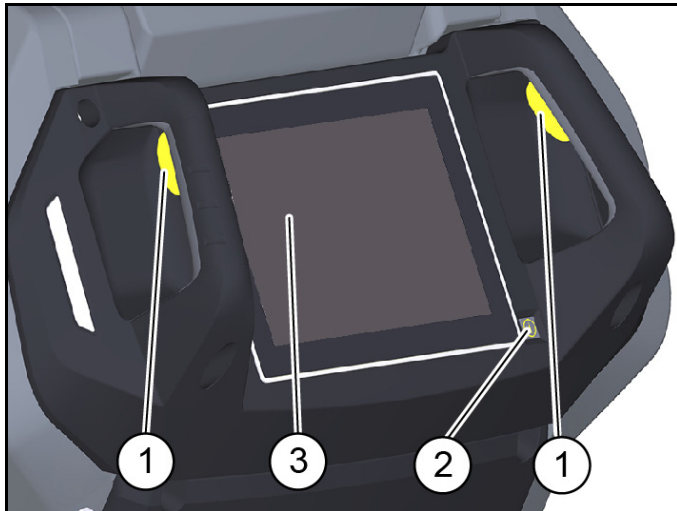
Reinigungsroboter einrichten

Reinigungsroboter ohne Feueralarm einrichten

Voraussetzungen:

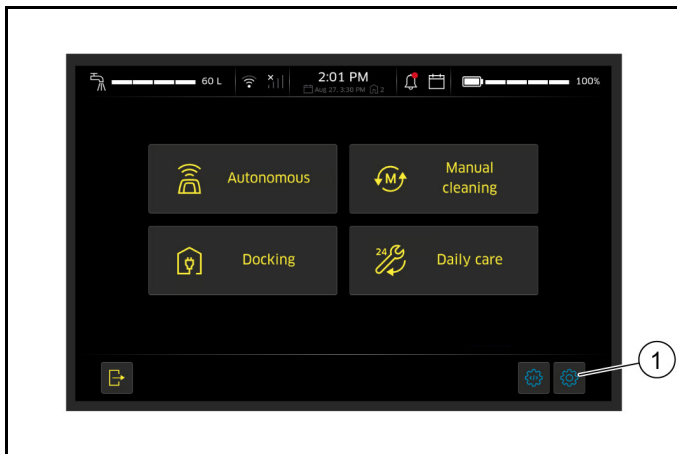
- Für jedes einzurichtende Rolltor ist ein Empfänger montiert.
- Der Reinigungsroboter ist umgerüstet und befindet sich im Sendebereich des Empfängers.

1. Das Bedienpanel mit der Starttaste einschalten.



- ① Sicherheitsschalter
- ② Starttaste
- ③ Touchscreen

2. Das Symbol Einstellungen auf dem Touchscreen drücken.



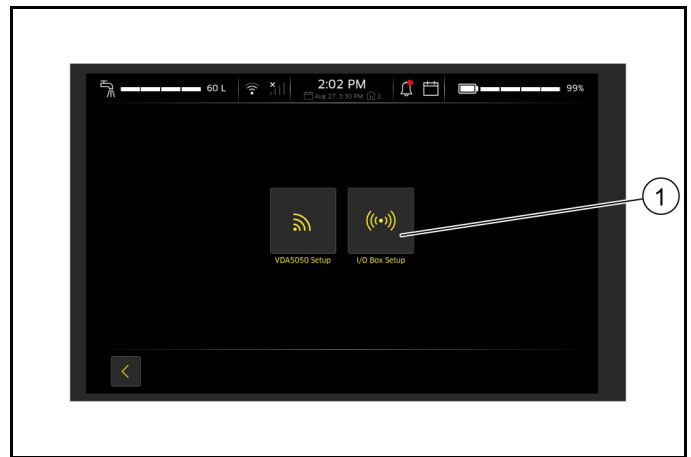
- ① Symbol Einstellungen

3. Das Menü Infrastructure wählen.



- ① Menü Infrastructure

4. I/O Box Setup wählen.



- ① I/O Box Setup

Alle auswählbaren Empfänger werden angezeigt.

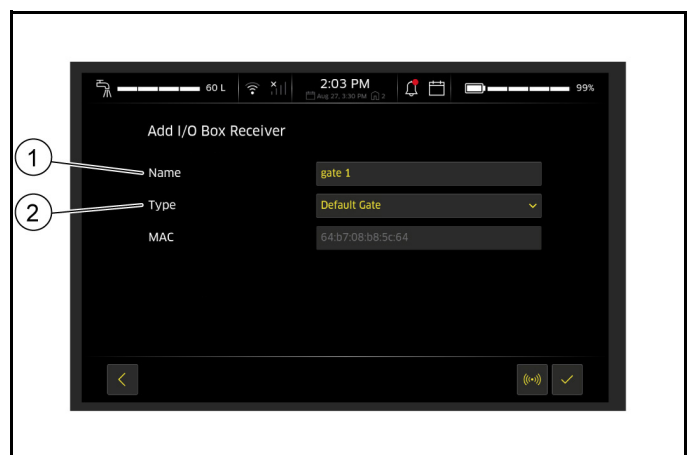
5. Einen Empfänger (Rolltor) aus der Liste auswählen.



- ① Auswählbarer Empfänger

6. Dem Empfänger (Rolltor) einen Namen und einen Typ zuweisen.

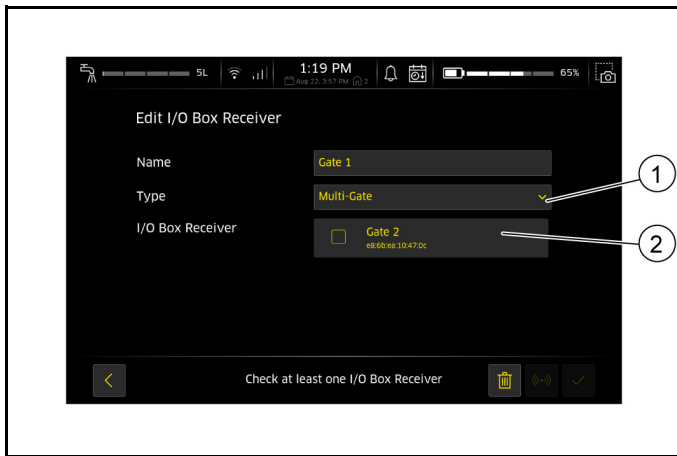
- a Dem Empfänger den Typ "Default-Gate" zuweisen.
Wenn Sie pro Tor (Gate) einen Empfänger angelegt haben, weisen Sie dem Tor den Typ "Default-Gate" zu. Wenn der Reinigungsroboter eine Default-Gate-Zone erreicht, löst er die Torsteuerung des zugehörigen Empfängers aus.



- ① Name

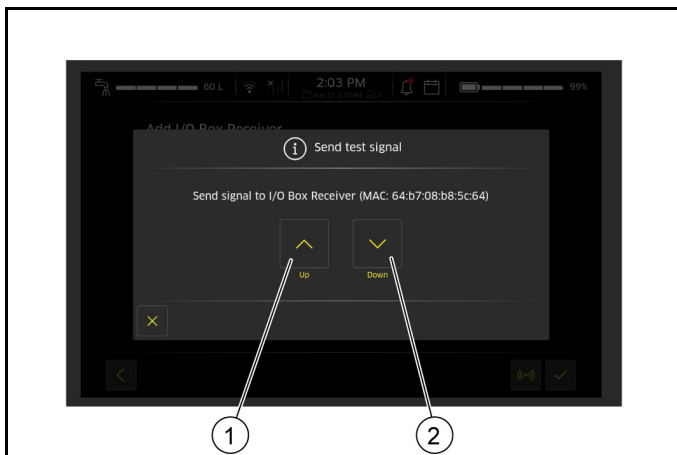
- ② Typ

- b Optional: Dem Empfänger den Typ "Multi-Gate" zuweisen.
Ein Multi-Gate bietet die Möglichkeit, mehrere Tore (Gates) innerhalb einer Zone zu öffnen. Das heißt, wenn der Reinigungsroboter eine Multi-Gate-Zone erreicht, löst er die Torsteuerung mehrerer Empfänger aus. Dies kann von Vorteil sein, wenn mehrere Rolltore nebeneinander liegen, z. B. in einer Ecke.



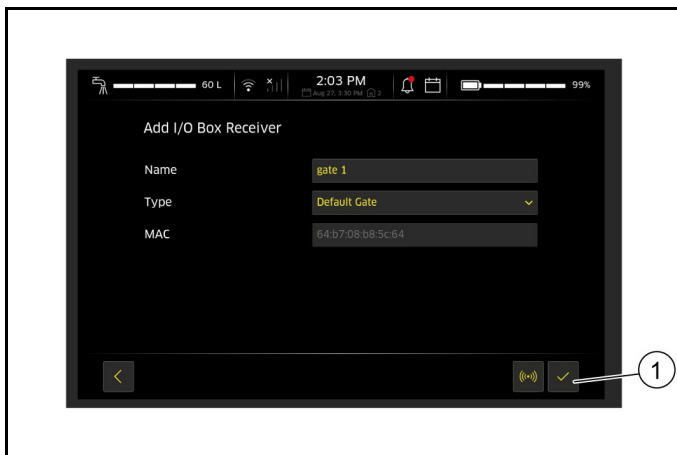
- ① Name
- ② Typ

7. Mit den Auf- und Ab-Tasten die Funktion des Senders testen.



- ① Auf-Taste
- ② Ab-Taste

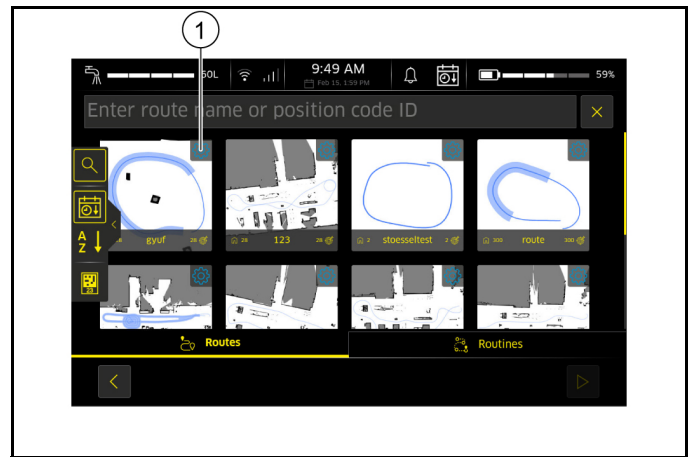
8. Die Auswahl durch Drücken des Häkchens bestätigen.



- ① Häkchen

9. Schritt 5 ... 8 für weitere Empfänger (Rolltore) wiederholen.
10. In die Kartenbearbeitung wechseln. Siehe *Betriebsanleitung des Reinigungsroboters KIRA B 50*.

11. Das Symbol Einstellungen auf dem Touchscreen drücken.



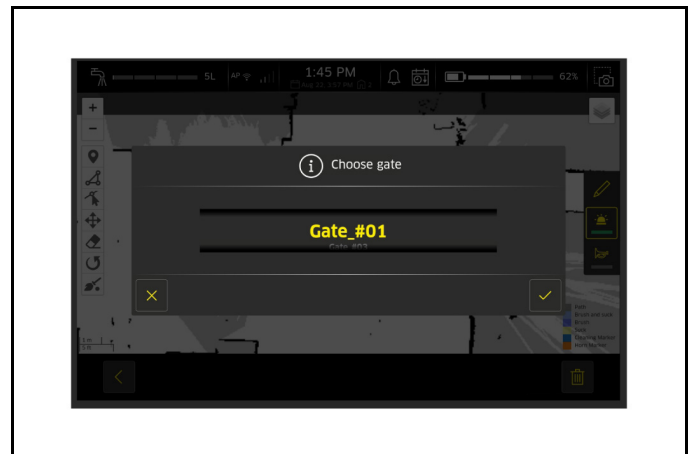
- ① Symbol Einstellungen

12. Zone einrichten.



- ① Grüner Bereich
- ② Interaktionszone

- a Die Zonenauswahl öffnen. Der grüne Bereich definiert die Zone, in der die Torsteuerung anspricht.
- b Tor auswählen. Es gibt keine Standardzuweisung für eine Zone, d. h., wird kein Tor ausgewählt, spricht die Torsteuerung in der Zone nicht an.



- c „Interaktionszone“ auswählen.

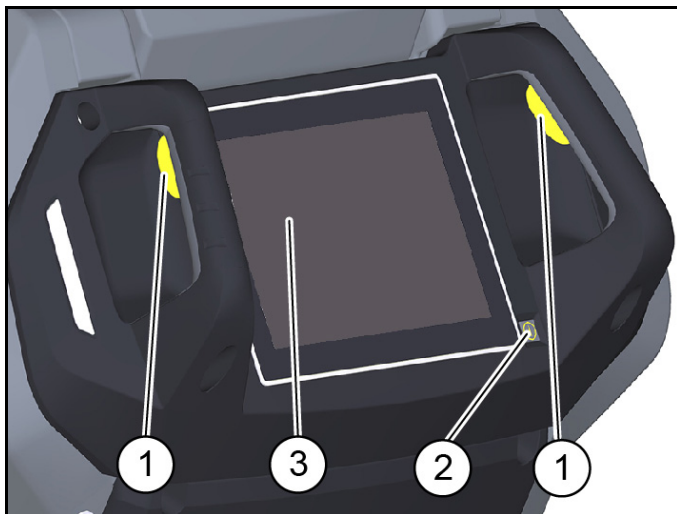
Der Reinigungsroboter öffnet beim Betreten der grünen Zone das zugewiesene Tor.

Reinigungsroboter mit Feueralarm einrichten

Voraussetzungen

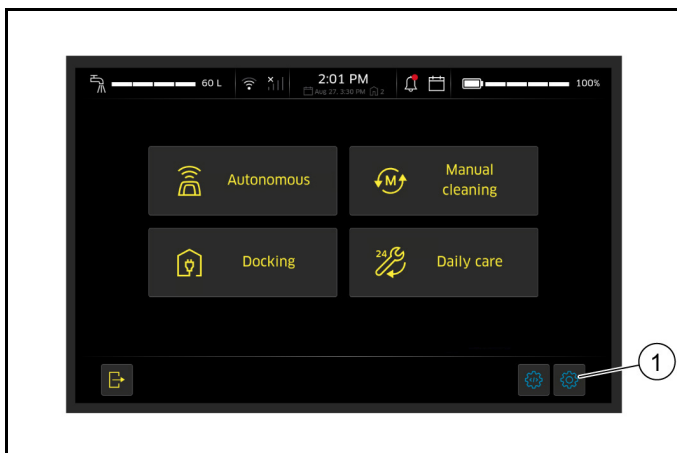
- Für jedes einzurichtende Rolltor ist ein Empfängermodul mit Voltmeter montiert.
- Der Reinigungsroboter ist umgerüstet und befindet sich im Sendebereich des Empfängers.
- Der Reinigungsroboter ist mit eingestecktem Sender (USB-Stick) hochgefahren.

1. Das Bedienpanel mit der Starttaste einschalten.



- ① Sicherheitsschalter
- ② Starttaste
- ③ Touchscreen

2. Das Symbol Einstellungen auf dem Touchscreen drücken.



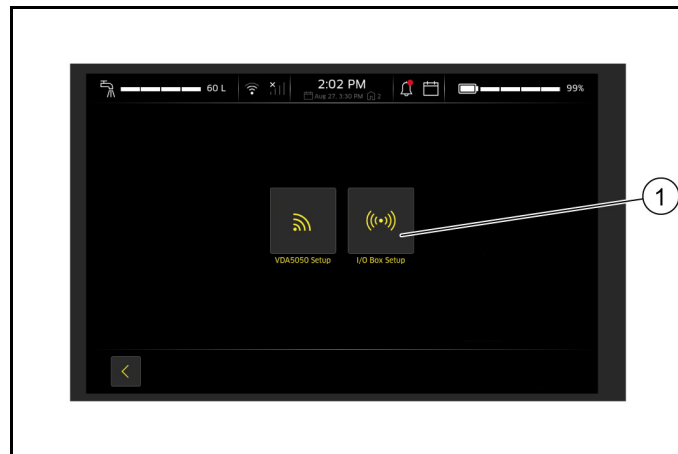
- ① Symbol Einstellungen

3. Das Menü **Infrastructure** wählen.



- ① Menü Infrastructure

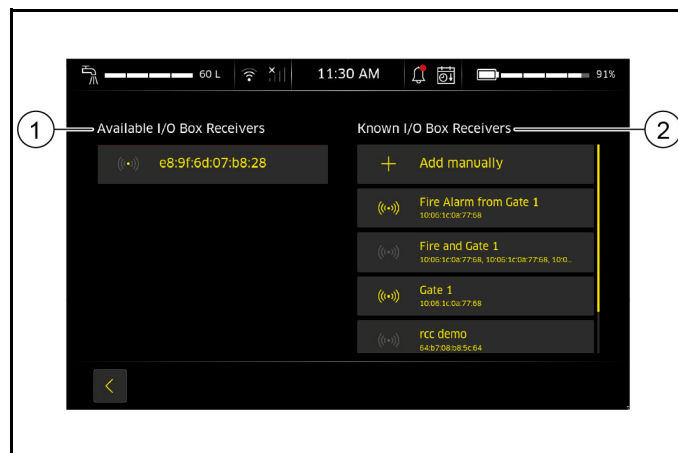
4. I/O Box Setup wählen.



- ① I/O Box Setup

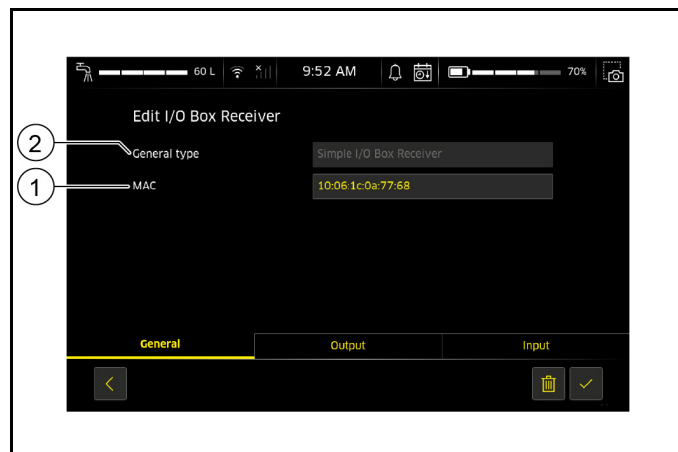
Alle auswählbaren Empfänger werden angezeigt.

5. Einen Empfänger (Rolltor) aus der Liste auswählen.



- ① Auswählbarer Empfänger
- ② Bekannte Empfänger

6. Dem Empfänger (Rolltor) einen Namen und einen Typ zuweisen.



- ① MAC-Adresse
- ② Typ

a Dem Empfänger einen Typ zuweisen.

b Dem Empfänger eine "MAC-Adresse" zuweisen.

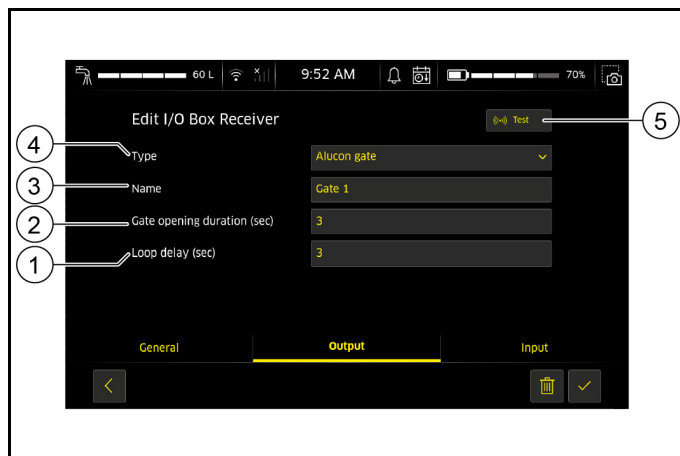
Hinweis

Zum Empfänger kann ein Ausgangssignal und / oder vom Empfänger ein Eingangssignal eingestellt werden.

Ausgangssignal: Der Reinigungsroboter sendet ein Signal an den Empfänger, um Tore in den entsprechenden Interaktionszonen zu öffnen.

Eingangssignal: Der Reinigungsroboter empfängt bei einem Feueralarm ein Signal vom Empfänger. Die Wiederholung in den entsprechenden Interaktionszonen wird automatisch unterbrochen.

7. Ein Ausgangssignal zum Empfänger einstellen.

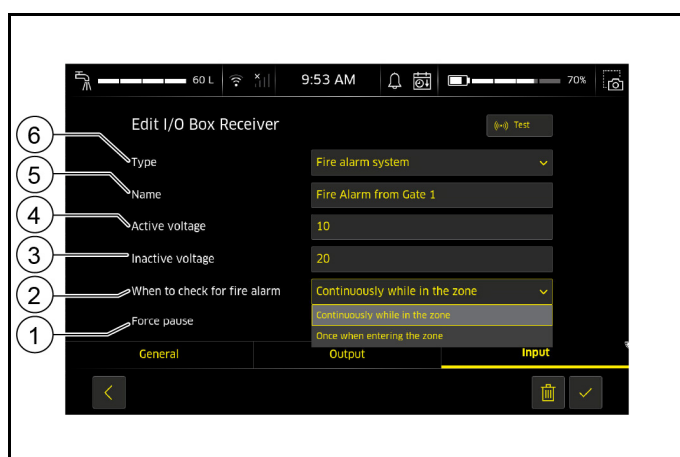


- ① Schleifenverzögerung (Sekunden)
- ② Toröffnungszeit (Sekunden)
- ③ Name
- ④ Typ
- ⑤ Testtaste

- a Den Typ auswählen. **Alucon-Tor** für Tore verwenden, die sich nach einer bestimmten Zeit automatisch schließen. **Standard** für Tore verwenden, die nach dem Öffnen offen bleiben.
 - b Den Namen vergeben.
 - c Einen Wert in Sekunden für die Dauer der Toröffnung eingeben. Da einige Tore den Öffnungsvorgang stoppen, wenn der Öffnungsbefehl ein zweites Mal gesendet wird, kann hier eingestellt werden, wie lange der Reinigungsroboter nach dem ersten Befehl wartet.
 - d Einen Wert in Sekunden für die Schleifenverzögerung eingeben. Da sich Alucon-Tore nach einiger Zeit automatisch schließen, kann festgelegt werden, nach welcher Zeit der Öffnungsbefehl erneut gesendet wird.
 - e Um die Verbindung zu testen, die Testtaste drücken.
8. Ein Eingangssignal vom Empfänger einstellen.

Hinweis

Es gibt Brandmeldeanlagen die oberhalb eines bestimmten Schwellenwertes und Anlagen, die unterhalb einer bestimmten Spannung auslösen. Beide Optionen sind wählbar. Im gezeigten Beispiel fällt die Spannung im Falle eines Feueralarms unter 10 V.



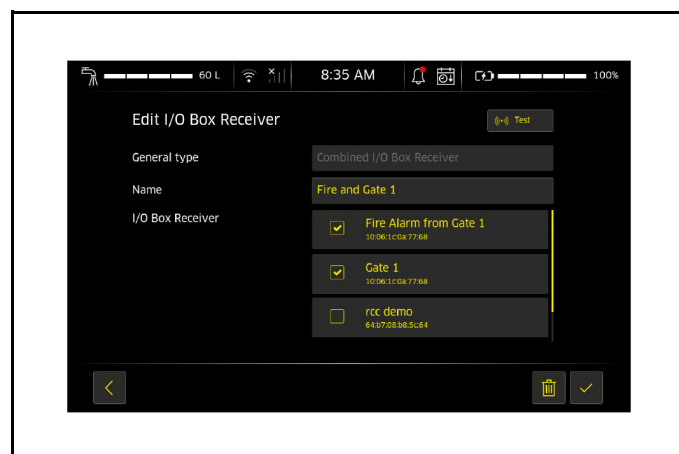
- ① Pause erzwingen
- ② Wann auf Feueralarm prüfen
- ③ Inaktive Spannung
- ④ Aktive Spannung
- ⑤ Name
- ⑥ Typ

- a Als Typ **Feueralarm** auswählen.
- b Einen **Namen** vergeben. Kärcher empfiehlt einen Namen zu vergeben, aus dem hervorgeht, dass es sich um den Feueralarm des Tors handelt.
- c In **Aktive Spannung** den Schwellenwert einstellen ab dem ein Feueralarm ausgelöst wird.
- d In **Inaktive Spannung** den Schwellenwert einstellen bis zu dem kein Feueralarm ausgelöst wird.
- e Auswählen, wann der Reinigungsroboter auf Feueralarm achten soll. 2 Möglichkeiten stehen zur Auswahl:
Kontinuierlich: Solange sich der Reinigungsroboter in der Interaktionszone befindet, pausiert er die Wiederholung. Auf jeder Seite des Tors, auf der sich der Reinigungsroboter im Rahmen der Wiederholung nähert, sollte sich eine Zone befinden. Die Zone sollte nicht unterhalb des Tors liegen, da der Roboter dann auch direkt unterhalb des Tors pausieren würde, wenn dort der Feueralarm ausgelöst wird.
Einmal beim Betreten der Zone: Der Reinigungsroboter prüft den Feueralarm nur einmal, wenn er die Interaktionszone betritt. Ist der Feueralarm aktiv, hält er die Wiederholung an der Grenze der Zone an. Wenn der Feueralarm ausgelöst wird, während sich der Reinigungsroboter in der Mitte des Bereichs befindet, fährt er weiter. Diese Option kann mit einer Interaktionszone über dem Tor verwendet werden.
- f Erzwungene Pause aktivieren / deaktivieren.
Option aktiviert: Der Reinigungsroboter setzt sich auch über die Wiederholungsanforderung durch eine Person vor Ort hinweg. Die Wiederholung kann nicht fortgesetzt, sondern nur abgebrochen werden.
Option deaktiviert: Die Pause, die durch das Feueralarm-signal gesendet wurde, kann aufgehoben werden.

9. Option: Kombinierten Empfänger einrichten.

Hinweis

Um Interaktionszonen zu erstellen, die als Eingangs- und Ausgangsauslöser oder als Auslöser für mehr als nur ein Tor dienen, muss ein zusätzlicher kombinierter Empfänger erstellt werden, da überlappende Zonen nicht funktionieren.



Beispiel für einen kombinierten Empfänger

Im gezeigten Beispiel erhält der kombinierte Empfänger die an „Tor 1“ gesendeten Befehle und den Eingang „Feueralarm von Tor 1“.

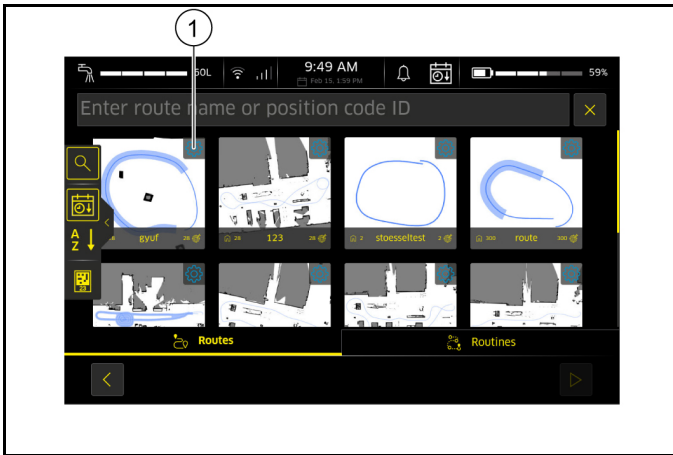
Durch Verwendung der Option **Einmalig beim Betreten der Zone** auf Feueralarm achten, wird verhindert, dass der Reinigungsroboter im Falle eines Feueralarms unter dem Tor angehalten werden kann.

ACHTUNG

Der Reinigungsroboter öffnet das Tor auch dann, wenn er beim Betreten der Zone angehalten wird. Ist dies nicht erwünscht, müssen separate Zonen für die Torsteuerung und den Feueralarm verwendet werden.

10. In die Kartenbearbeitung wechseln. Siehe Betriebsanleitung des Reinigungsroboters KIRA B 50.

11. Das Symbol Einstellungen auf dem Touchscreen drücken.



① Symbol Einstellungen

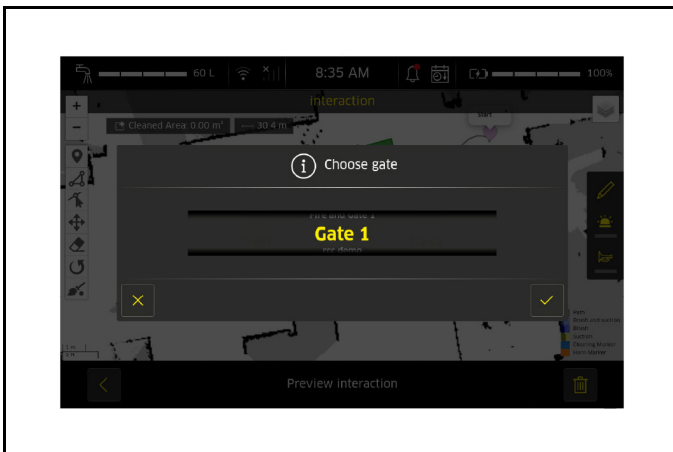
12. Interaktionszone einrichten.



① Grüner Bereich

② Interaktionszone

- Die Zonenauswahl öffnen. Der grüne Bereich definiert die Zone, in der die Torsteuerung anspricht.
- Tor auswählen. Es gibt keine Standardzuweisung für eine Zone, d. h., wird kein Tor ausgewählt, spricht die Torsteuerung in der Zone nicht an.



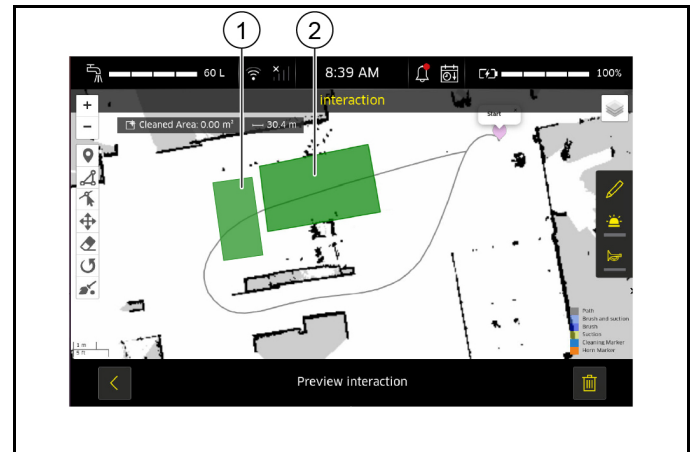
c „Interaktionszone“ auswählen.

Der Reinigungsroboter öffnet beim Betreten der grünen Zone das zugewiesene Tor.

13. Separate Zonen für Feueralarm einrichten.

Hinweis

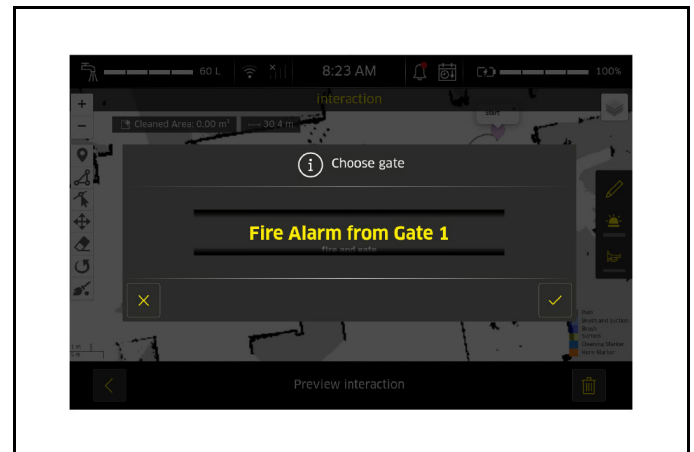
Die Interaktionsbereiche dürfen sich nicht überschneiden.



① Interaktionszone "Feueralarm"

② Interaktionszone "Tor öffnen"

- Die Zonenauswahl öffnen. Der grünen Bereiche definieren die Zonen, in der die Torsteuerung anspricht bzw. die Feueralarme ausgelöst werden.
- Tor für Feueralarm auswählen.

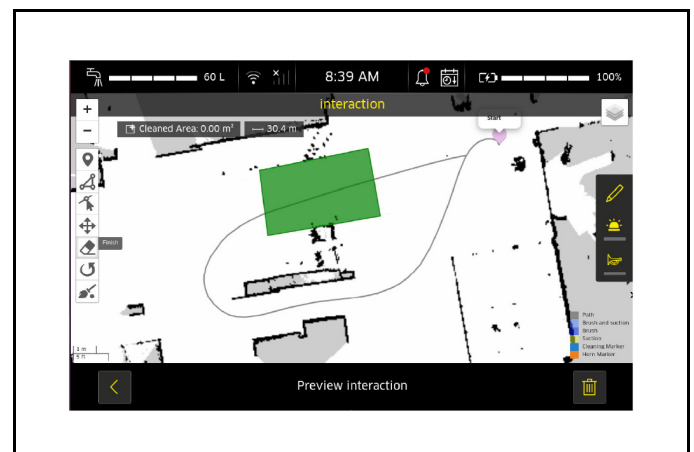


- Für **Wann wird auf Feueralarm geprüft** für die Feueralarmzonen **Kontinuierlich während des Aufenthalts in der Zone** auswählen.

14. Kombinierte Interaktionszonen mit Feueralarm einrichten.

Hinweis

Der Reinigungsroboter öffnet das Tor auch dann, wenn der Reinigungsroboter beim Betreten der Zone angehalten wird. Verwenden Sie separate Zonen für die Torsteuerung und den Feueralarm, wie in Schritt 13 beschrieben, wenn dies nicht erwünscht ist.

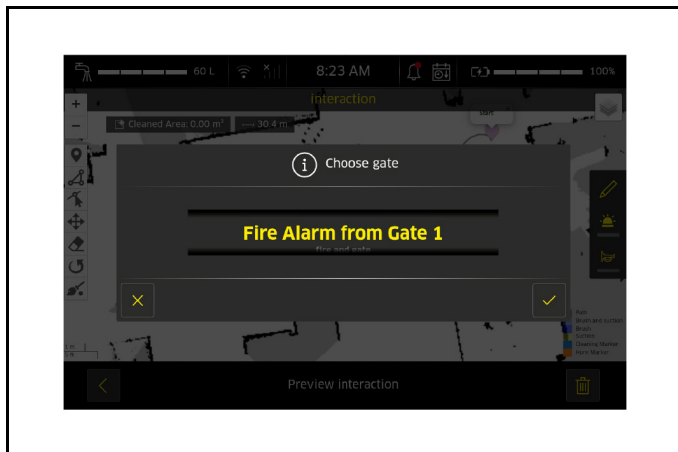


- Die Zonenauswahl öffnen. Der grüne Bereich definiert die Zone, in der die Torsteuerung anspricht und die Feueralarme ausgelöst werden.

Hinweis

Machen Sie die Bereiche so groß, dass das Tor bereits geöffnet ist, wenn der Reinigungsroboter es erreicht, damit der Reinigungsroboter reibungslos fahren kann.

- b Tor für Feueralarm auswählen.



- c Für Wann wird auf Feueralarm geprüft für Feueralarmzonen Einmal beim Betreten der Zone auswählen.

Contents

General notes	10
Scope of delivery	10
Intended use	10
Safety information	10
Environmental protection	10
Accessories and spare parts.....	10
Warranty	10
Device description.....	11
Installation.....	11
Setting up cleaning robot.....	12

General notes



Read and adhere to these installation instructions before conversion.

Keep these installation instructions for future reference or for future owners.

Scope of delivery

The conversion kit consists of:

Component	Description	Quantity [pieces]
6.043-017.0	USB stick, transmitter	1
5.043-365.0	Protective of cover USB stick, transmitter	1
6.043-016.0	Label for USB stick, transmitter	1
5.980-276.0	Conversion instructions for rolling gate control, transmitter	1

Note

Protective cover and sticker are pre-attached on delivery.

Intended use

The rolling gate control extension kit may only be used on rolling gates with force limiting devices or electro-sensitive protective equipment, e.g. gates of the type C (or D/E) in accordance with DIN EN 12453.

The rolling gate control extension kit for 2 relays consists of 2 modules:

- KIRA Rolling Gate Control, transmitter
- KIRA Rolling Gate Control, receiver module

The transmitter and receiver module must be installed by the user.

Safety information

Hazard levels

⚠ DANGER

- Indication of an imminent threat of danger that will lead to severe injuries or even death.

⚠ WARNING

- Indication of a potentially dangerous situation that may lead to severe injuries or even death.

⚠ CAUTION

- Indication of a potentially dangerous situation that may lead to minor injuries.

ATTENTION

- Indication of a potentially dangerous situation that may lead to damage to property.

Safety instructions

⚠ DANGER

Inadvertently starting up device, touching live components

Risk of injury, electric shock

Before carrying out any work, disconnect the unit from the docking station or unplug the mains plug.

Environmental protection



The packing materials can be recycled. Please dispose of packaging in accordance with the environmental regulations.



Electrical and electronic devices contain valuable, recyclable materials and often components such as batteries, rechargeable batteries or oil, which - if handled or disposed of incorrectly - can pose a potential danger to human health and the environment. However, these components are required for the correct operation of the device. Devices marked by this symbol are not allowed to be disposed of together with the household rubbish.

Notes on the content materials (REACH)

Current information on content materials can be found at: www.kaercher.de/REACH

Accessories and spare parts

Only use original accessories and original spare parts. They ensure that the appliance will run fault-free and safely.

Information on accessories and spare parts can be found at www.kaercher.com.

Warranty

The warranty conditions issued by our relevant sales company apply in all countries. We shall remedy possible malfunctions on your appliance within the warranty period free of cost, provided that a material or manufacturing flaw is the cause. In a warranty case, please contact your dealer (with the purchase receipt) or the next authorised customer service site.

(See overleaf for the address)

Further warranty information (if available) can be found in the service area of your local Kärcher website under "Downloads".

Device description



- ① Protective cover
- ② USB stick
- ③ Label

Installation

⚠ DANGER

Inadvertently starting up device, touching live components
Risk of injury, electric shock

Before carrying out any work, disconnect the unit from the docking station or unplug the mains plug.

⚠ CAUTION

Material damage through incorrect installation
Allow only qualified staff to perform the installation.

Note

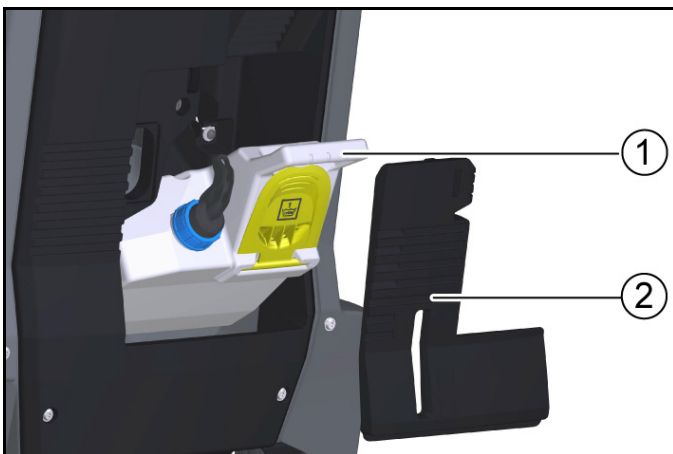
You must also observe the operating instructions and safety instructions for the cleaning robot.

Installing the USB stick (KIRA BR 50 1.533-001.0 / 1.533-002.0)

Tools required:

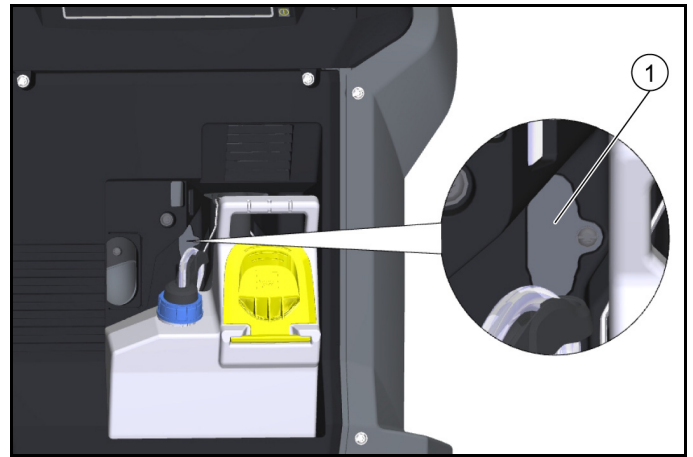
- TORX 15 screwdriver

1. Switch off the cleaning robot, see the *operating instructions of the cleaning robot*.
2. Disassemble the detergent tank.



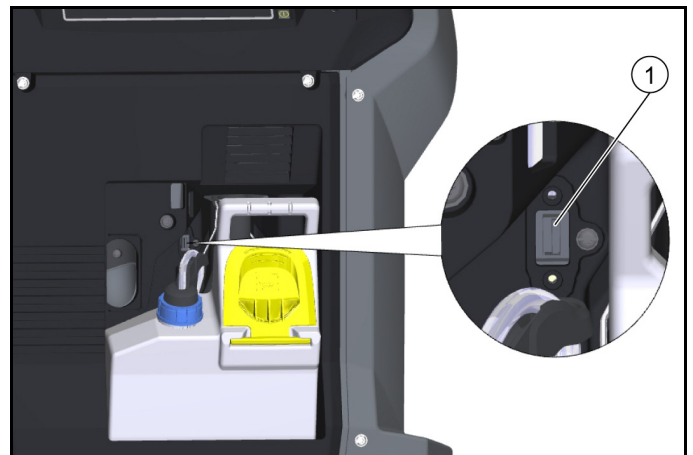
- ① Bar cover
 - ② Detergent tank
- a Remove the cover.
b Remove the detergent tank.

3. Remove the cover of the USB port using a TORX 15 screwdriver.



- ① USB port cover

4. Insert the USB stick into the USB port.



- ① USB port

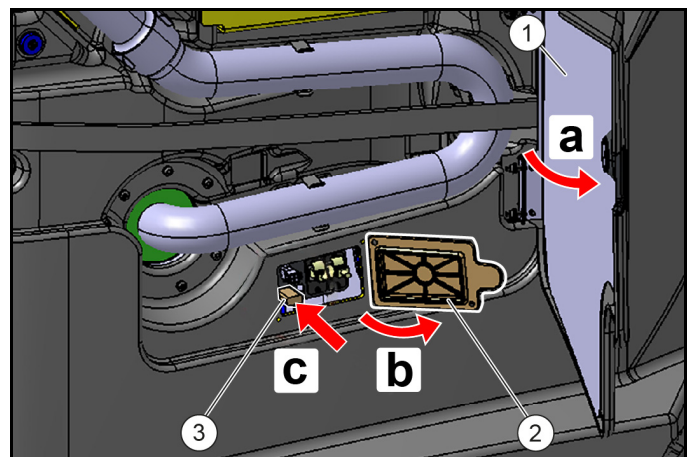
5. Install the detergent tank.

- a Insert the detergent tank. Take care not to damage the transmitter.
- b Fit the cover.

6. Switch on the cleaning robot, see the *operating instructions of the cleaning robot*.

Installing the USB stick (KIRA BR 50 1.533-003.0, KIRA BD 50 1.533-050.0)

1. Switch off the cleaning robot, see the *operating instructions of the cleaning robot*.
2. Installing the USB stick:
 - a Open the door of the device compartment.
 - b Unscrew the screws on the cover and remove the cover.
 - c Insert the USB stick into the USB port.



- ① Door of the device compartment
- ② Cover
- ③ USB stick

3. Fit the cover and tighten the screws.
4. Open the door of the equipment compartment.
5. Switch on the cleaning robot, see the *operating instructions of the cleaning robot*.

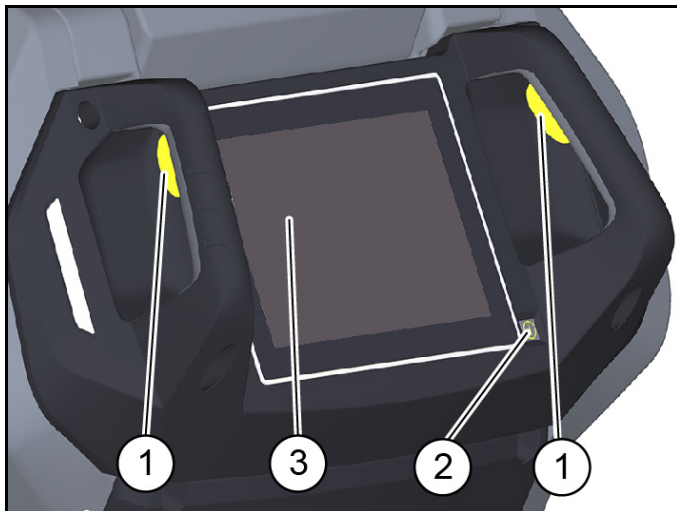
Setting up cleaning robot

Setting up the cleaning robot without fire alarm

Prerequisites:

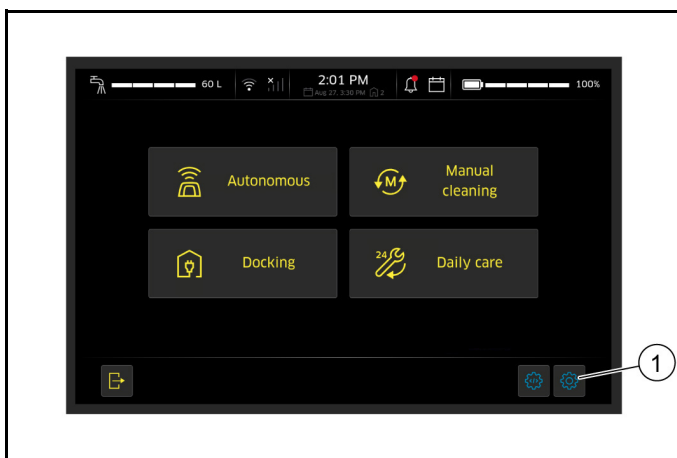
- A receiver is fitted for each rolling gate to be set up.
- The cleaning robot has been converted and is in the transmission range of the receiver.

1. Switch on the control panel using the start button.



- ① Safety switch
- ② Start button
- ③ Touch screen

2. Press the Settings symbol on the touchscreen.



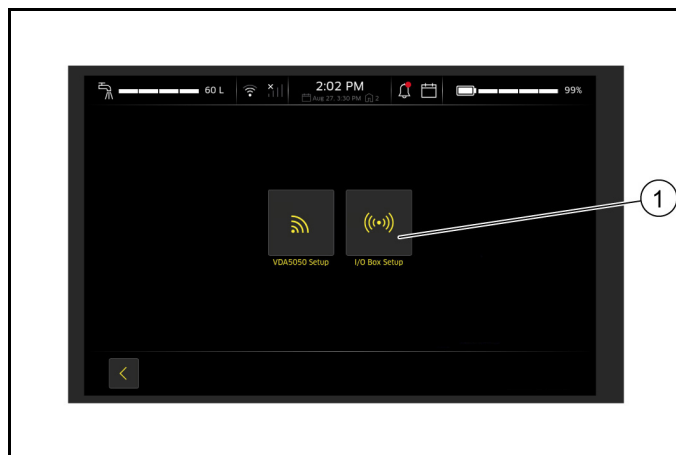
- ① Settings symbol

3. Select the Infrastructure menu.



- ① Infrastructure menu

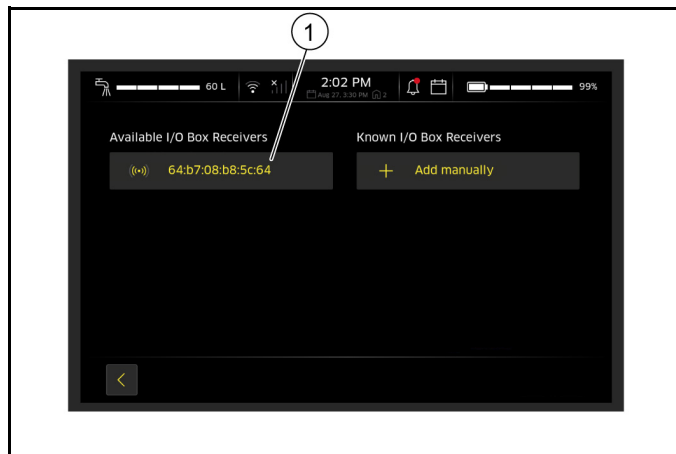
4. Select I/O Box Setup.



- ① I/O Box Setup

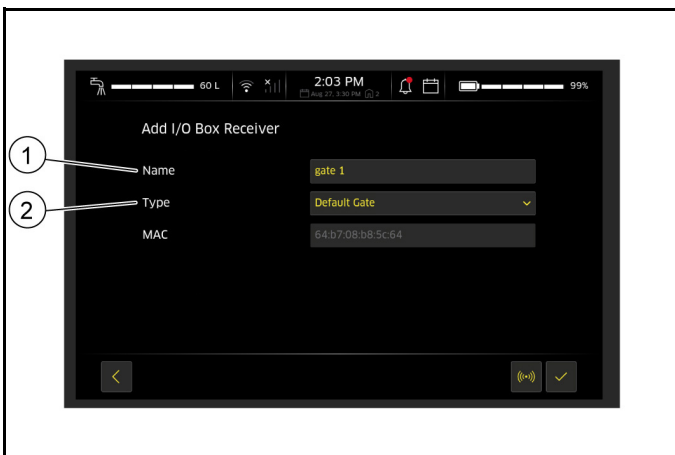
All selectable receivers are displayed.

5. Select a receiver (rolling gate) from the list.



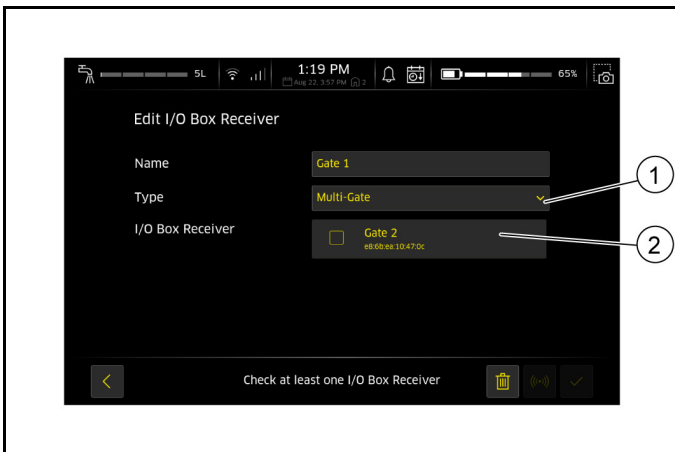
- ① Selectable receiver

6. Assign a name and a type to the receiver (rolling gate).
 - a Assign the "Default gate" type to the receiver.
If you have created one receiver per gate, assign the type "Default gate" to the gate. When the cleaning robot reaches a default gate zone, it triggers the gate control of the associated receiver.



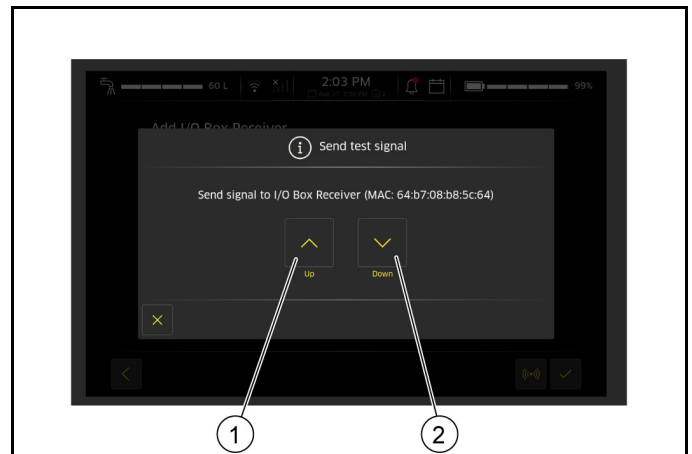
- ① Name
- ② Type

- b Optional: Assign the "multi-gate" type to the receiver.
A multi-gate offers the option of opening several gates within a zone. This means that when the cleaning robot reaches a multi-gate zone, it activates the gate control of multiple receivers. This can be an advantage if several rolling gates are located next to each other, e.g. in a corner.



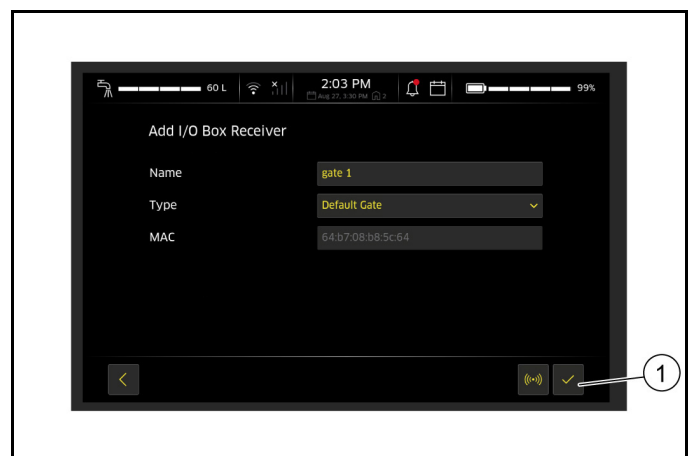
- ① Name
- ② Type

7. Use the up and down buttons to test the function of the transmitter.



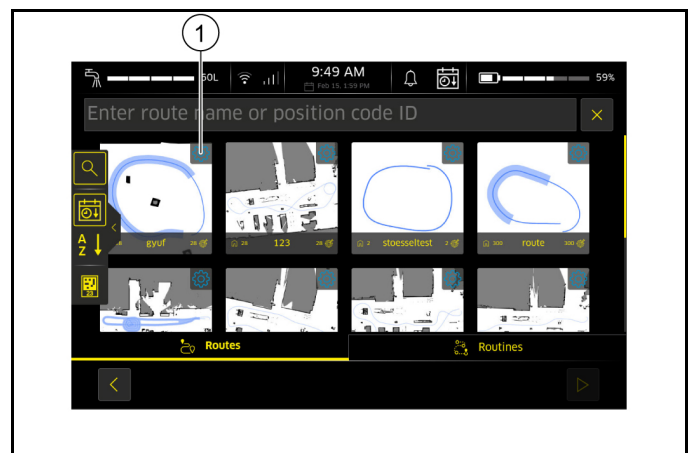
- ① Up button
- ② Down button

8. Confirm the selection by pressing the tick.



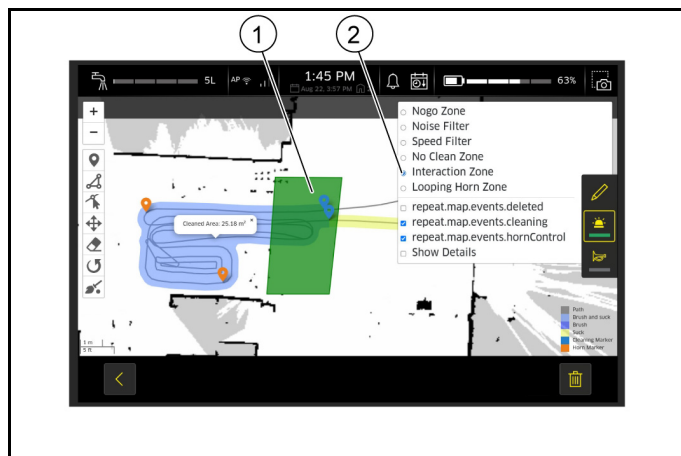
- ① Tick

9. Repeat step 5 ... 8 for further receivers (rolling gates).
10. Switch to map editing. See the *operating instructions of the cleaning robot KIRA B 50*.
11. Press the Settings symbol on the touchscreen.



- ① Settings symbol

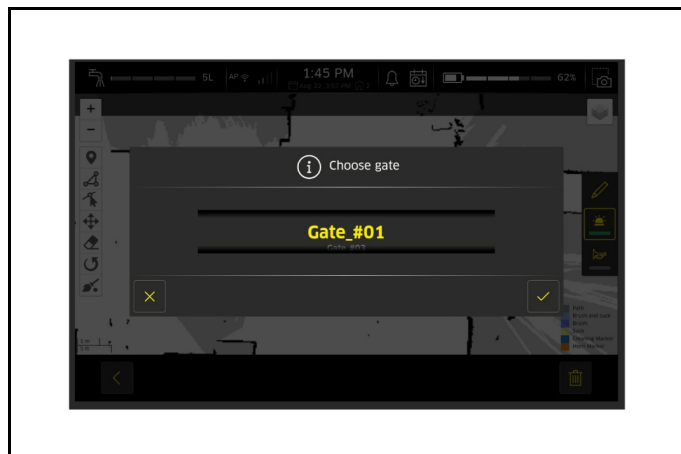
12. Set up the zone.



① Green area

② Interaction zone

- a Open the zone selection. The green area defines the zone in which the gate control responds.
- b Select the gate. There is no standard assignment for a zone, i.e. , if no gate is selected, the gate control in the zone does not respond.



c Select the 'interaction zone'.

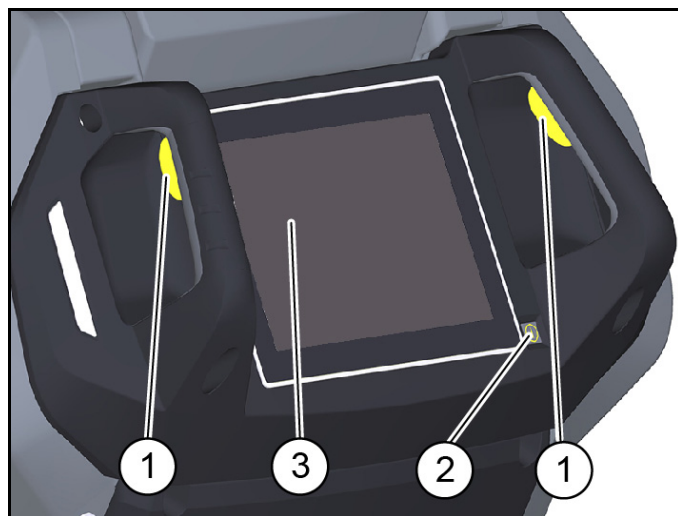
The cleaning robot opens the assigned gate when entering the green zone.

Setting up the cleaning robot with fire alarm

Prerequisites

- A receiver with a voltmeter is fitted for each rolling gate to be set up.
- The cleaning robot has been converted and is in the transmission range of the receiver.
- The cleaning robot is started up with the transmitter (USB stick) plugged in.

1. Switch on the control panel using the start button.

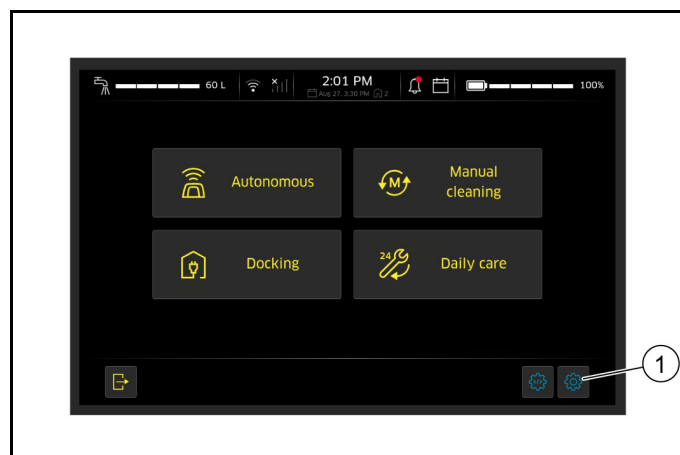


① Safety switch

② Start button

③ Touch screen

2. Press the Settings symbol on the touchscreen.



① Settings symbol

3. Select the **Infrastructure** menu.



① Infrastructure menu

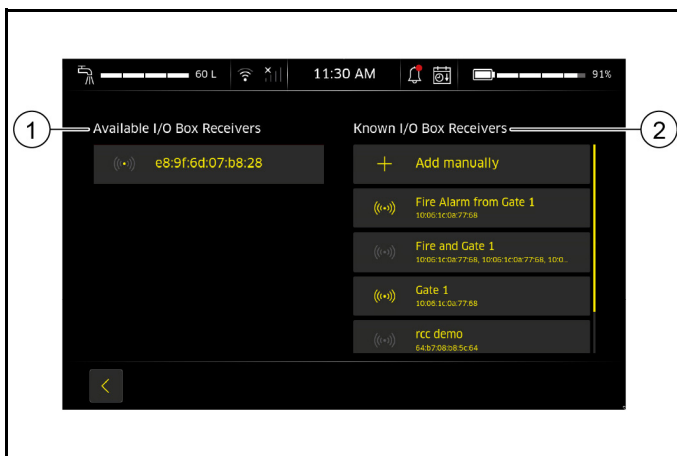
4. Select I/O Box Setup.



① I/O Box Setup

All selectable receivers are displayed.

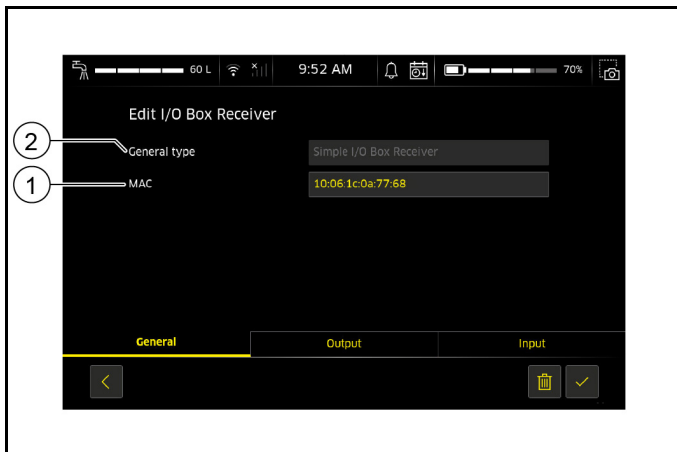
5. Select a receiver (rolling gate) from the list.



① Selectable receiver

② Known receivers

6. Assign a name and a type to the receiver (rolling gate).



① MAC address

② Type

a Assign a type to the receiver.

b Assign a "MAC address" to the receiver.

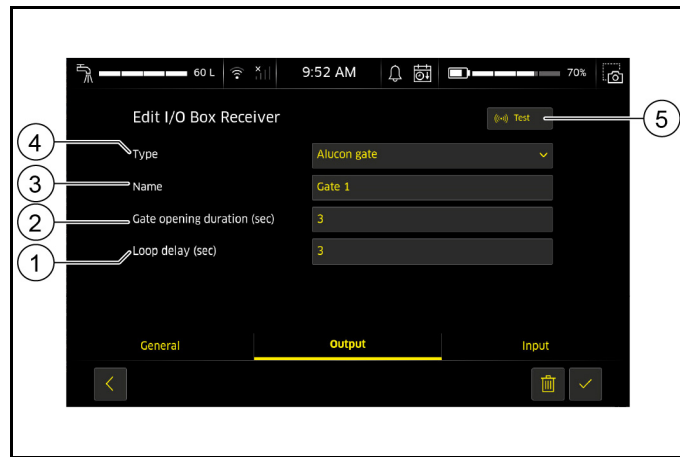
Note

An output signal can be set to the receiver and / or an input signal can be set from the receiver.

Output signal: The cleaning robot sends a signal to the receiver to open gates in the corresponding interaction zones.

Input signal: The cleaning robot receives a signal from the receiver in the event of a fire alarm. The repetition in the corresponding interaction zones is automatically interrupted.

7. Set an output signal to the receiver.



① Loop delay (seconds)

② Gate opening time (seconds)

③ Name

④ Type

⑤ Test button

a Select the type. Use **Alucon gate** for gates that close automatically after a certain time. Use **Standard** for gates that remain open after opening.

b Assign the name.

c Enter a value in seconds for the duration of the gate opening. As some gates stop the opening process when the opening command is sent a second time, you can set here how long the cleaning robot waits after the first command.

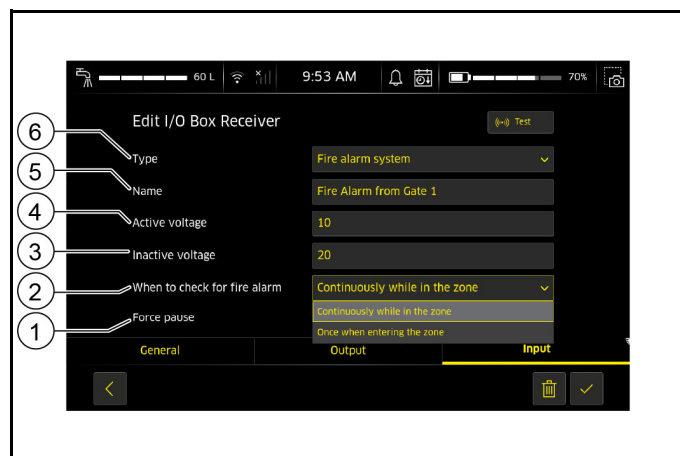
d Enter a value in seconds for the loop delay. As Alucon gates close automatically after a certain time, you can specify the time after which the opening command is sent again.

e To test the connection, press the test button.

8. Set an input signal from the receiver.

Note

There are fire alarm systems that trigger above a certain threshold value and systems that trigger below a certain voltage. Both options are selectable. In the example shown, the voltage drops below 10 V in the event of a fire alarm.



① Force a pause

② When to check for a fire alarm

③ Inactive voltage

④ Active voltage

⑤ Name

⑥ Type

a Select **Fire alarm** as the type.

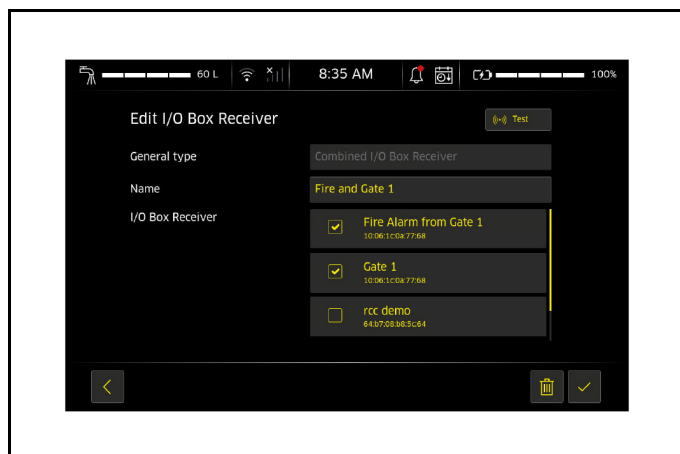
b Assign a **name**. Kärcher recommends assigning a name that indicates that it is the gate's fire alarm.

c In **Active voltage**, set the threshold value above which a fire alarm is triggered.

- d In **Inactive voltage**, set the threshold value up to which no fire alarm is triggered.
- e Select when the cleaning robot should listen for fire alarms. There are 2 options to choose from:
- Continuous:** As long as the cleaning robot is in the interaction zone, it pauses the repetition. There should be a zone on each side of the gate where the cleaning robot approaches during the repetition. The zone should not be below the gate, as the robot would then also pause directly below the gate if the fire alarm is triggered there.
- Once when entering the zone:** The cleaning robot only checks the fire alarm once when it enters the interaction zone. If the fire alarm is active, it stops the repetition at the boundary of the zone. If the fire alarm is triggered while the cleaning robot is in the centre of the area, it continues on its way. This option can be used with an interaction zone above the door.
- f Activate/deactivate forced pause.
- Option activated:** The cleaning robot also overrides repetition requests from a person on site. The repetition cannot be continued, only cancelled.
- Option deactivated:** The pause sent by the fire alarm signal can be cancelled.
9. Option: Set up a combined receiver.

Note

To create interaction zones that serve as input and output triggers or as triggers for more than one gate, an additional combined receiver must be created, as overlapping zones do not work.



Example of a combined receiver

In the example shown, the combined receiver receives the commands sent to "Gate 1" and the "Fire alarm from gate 1" input.

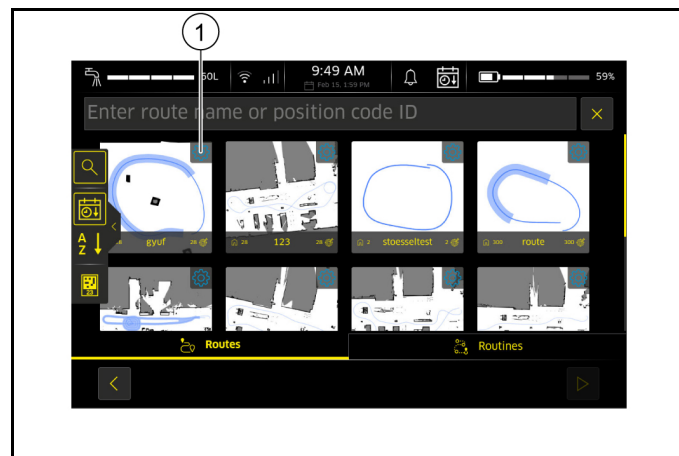
By using the option to check the fire alarm **once when entering the zone**, the cleaning robot is prevented from being stopped under the gate in the event of a fire alarm.

ATTENTION

The cleaning robot also opens the gate if it is stopped when entering the zone. If this is not desired, separate zones must be used for the gate control and the fire alarm.

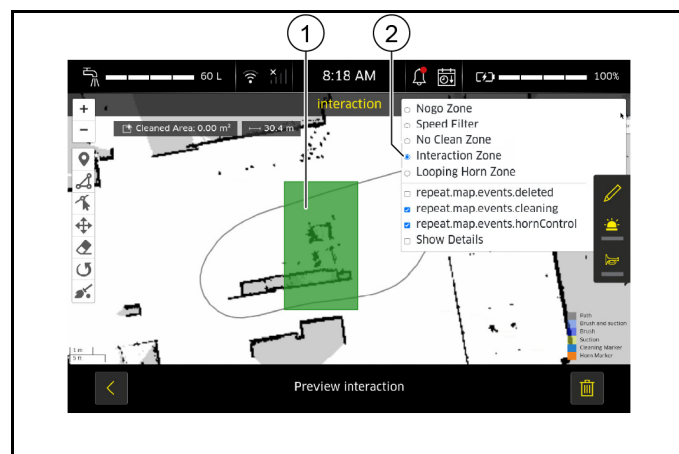
10. Switch to map editing. See the *operating instructions of the cleaning robot KIRA B 50*.

11. Press the Settings symbol on the touchscreen.



- ① Settings symbol

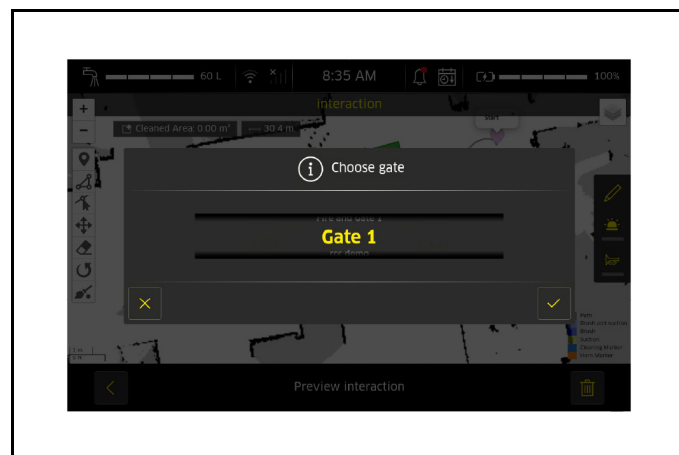
12. Set up an interaction zone.



- ① Green area

- ② Interaction zone

- a Open the zone selection. The green area defines the zone in which the gate control responds.
- b Select the gate. There is no standard assignment for a zone, i.e. , if no gate is selected, the gate control in the zone does not respond.

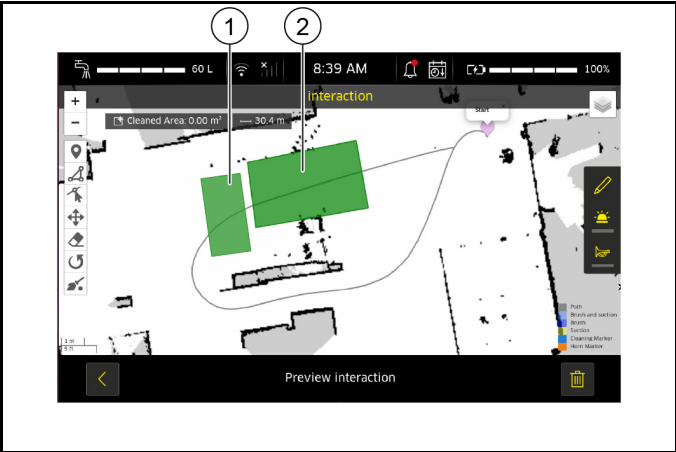


- c Select the 'interaction zone'.

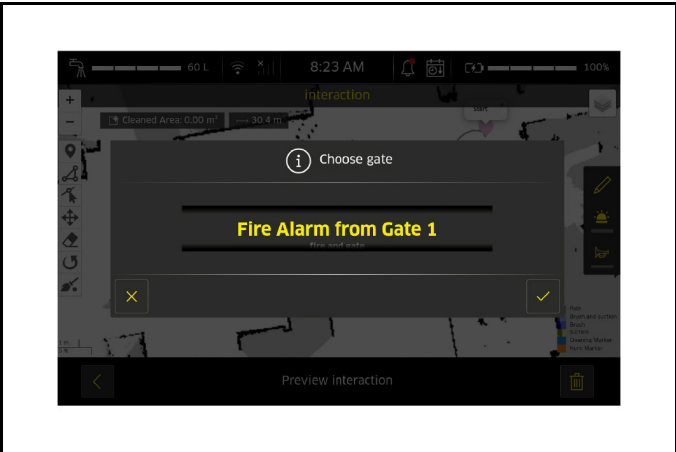
The cleaning robot opens the assigned gate when entering the green zone.

13.Set up separate zones for fire alarms.

Note
The interaction areas must not overlap.

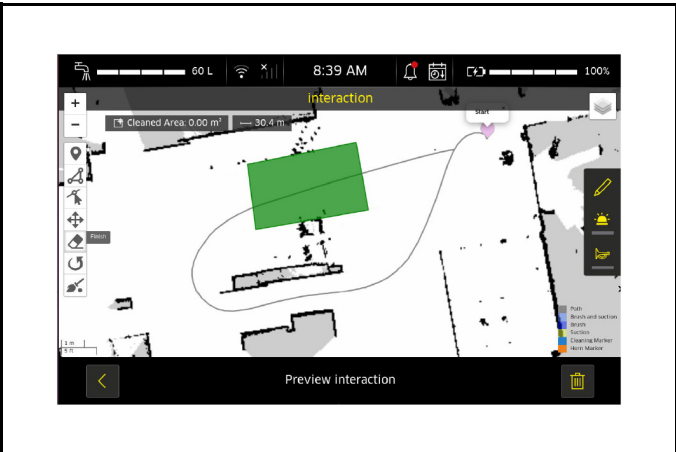


- ① "Fire alarm" interaction zone
- ② "Open gate" interaction zone
- a Open the zone selection. The green areas define the zones in which the gate control responds or the fire alarms are triggered.
- b Select gate for fire alarm.



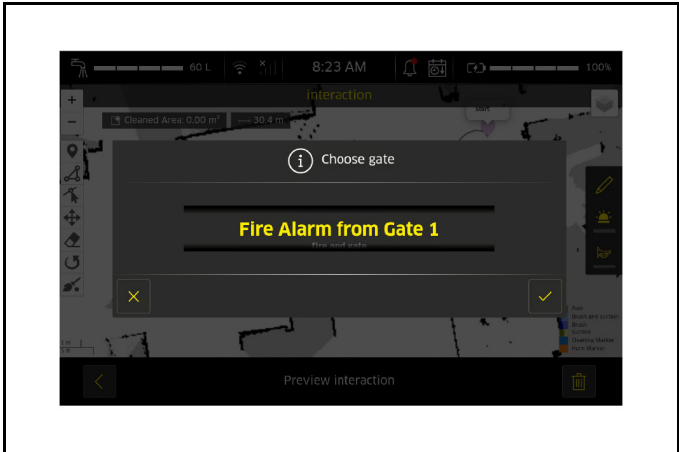
- c For **When to check for a fire alarm**, select **Continuously while in the zone** for the fire alarm zones.
- 14.Set up combined interaction zones with fire alarm.

Note
The cleaning robot also opens the gate if the cleaning robot is stopped when entering the zone. Use separate zones for the gate control and the fire alarm as described in step 13 if this is not desired.



- a Open the zone selection. The green area defines the zone in which the gate control responds and the fire alarms are triggered.

Note
Make the areas large enough so that the gate is already open when the cleaning robot reaches it, so that the cleaning robot can move smoothly.
b Select gate for fire alarm.



- c For **When to check for fire alarms**, select **Once when entering the zone** for the fire alarm zones.

Contenu

Remarques générales.....	17
Étendue de livraison	17
Utilisation conforme	17
Consignes de sécurité	18
Protection de l'environnement	18
Accessoires et pièces de rechange	18
Garantie	18
Description de l'appareil.....	18
Montage	18
Configuration du robot de nettoyage.....	19

Remarques générales

  Veuillez lire ces instructions de montage avant la transformation et agissez conformément.
Conservez ces instructions de montage pour une utilisation ultérieure ou pour le propriétaire suivant.

Étendue de livraison

Le kit de transformation se compose des pièces suivantes :

Composants	Désignation	Nombre [pièces]
6.043-017.0	Clé USB, émetteur	1
5.043-365.0	Couvercle de protection Clé USB, émetteur	1
6.043-016.0	Autocollant Clé USB, émetteur	1
5.980-276.0	Instructions de transformation Com- mande de porte roulante, émetteur	1

Remarque
Le couvercle de protection et l'autocollant sont prémontés à la livraison.

Utilisation conforme

Le kit d'extension Commande de porte roulante doit être utilisé exclusivement sur des portes roulantes équipés de dispositifs de limitation de force ou d'équipements de protection électro-sensibles, comme par exemple les portes du type C (ou D/E) selon DIN EN 12453.
Le kit d'extension Commande de portes roulantes pour 2 relais se compose de 2 modules :
• Commande de portes roulantes KIRA, émetteur
• Commande de portes roulantes KIRA, module de réception
L'émetteur et le module de réception doivent être montés par l'utilisateur.

Consignes de sécurité

Niveaux de danger

⚠ DANGER

- Indique un danger immédiat qui peut entraîner de graves blessures corporelles ou la mort.

⚠ AVERTISSEMENT

- Indique une situation potentiellement dangereuse qui peut entraîner de graves blessures corporelles ou la mort.

⚠ PRÉCAUTION

- Indique une situation potentiellement dangereuse qui peut entraîner des blessures légères.

ATTENTION

- Indique une situation potentiellement dangereuse qui peut entraîner des dommages matériels.

Consignes de sécurité

⚠ DANGER

Démarrage intempestif de l'appareil, contact de pièces conductrices

Risque de blessures, risque d'électrocution

Avant toute intervention, débrancher l'appareil de la station d'accueil ou retirer la fiche secteur.

Protection de l'environnement



Les matériaux d'emballage sont recyclables. Veuillez éliminer les emballages dans le respect de l'environnement.



Les appareils électriques et électroniques contiennent des matériaux précieux recyclables et souvent des composants tels que des piles, batteries ou de l'huile représentant un danger potentiel pour la santé humaine et l'environnement, s'ils ne sont pas manipulés ou éliminés correctement. Ces composants sont cependant nécessaires pour le fonctionnement correct de l'appareil. Les appareils marqués par ce symbole ne doivent pas être jetés dans les ordures ménagères.

Remarques concernant les matières composantes (REACH)

Les informations actuelles concernant les matières composantes sont disponibles sous : www.kaercher.de/REACH

Accessoires et pièces de rechange

Utiliser exclusivement des accessoires et pièces de rechange originaux. Ceux-ci garantissent le fonctionnement sûr et sans défaut de votre appareil.

Des informations sur les accessoires et pièces de rechange sont disponibles sur le site Internet www.kaercher.com.

Garantie

Les conditions de garantie publiées par notre société commerciale compétente s'appliquent dans chaque pays. Nous remédions gratuitement aux défauts possibles sur votre appareil dans la durée de garantie dans la mesure où la cause du défaut est un vice de matériau ou de fabrication. En cas de garantie, veuillez vous adresser à votre distributeur ou au point de service après-vente autorisé le plus proche avec la facture d'achat. (Voir l'adresse au dos)

Vous trouverez d'autres informations de garantie (le cas échéant) dans la zone de service de votre site Internet Kärcher local sous « Téléchargements ».

Description de l'appareil



- ① Couvercle de protection
- ② Clé USB
- ③ Autocollant

Montage

⚠ DANGER

Démarrage intempestif de l'appareil, contact de pièces conductrices

Risque de blessures, risque d'électrocution

Avant toute intervention, débrancher l'appareil de la station d'accueil ou retirer la fiche secteur.

⚠ PRÉCAUTION

Dégâts matériels dus à un montage mal effectué

Confier le montage à un spécialiste qualifié pour ce faire.

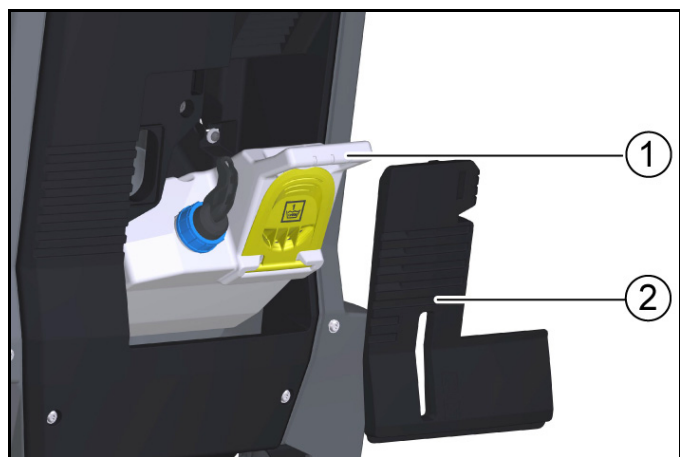
Remarque

Respectez impérativement aussi le manuel d'utilisation et les consignes de sécurité du robot de nettoyage.

Montage de la clé USB (KIRA BR 50 1.533-001.0 / 1.533-002.0)

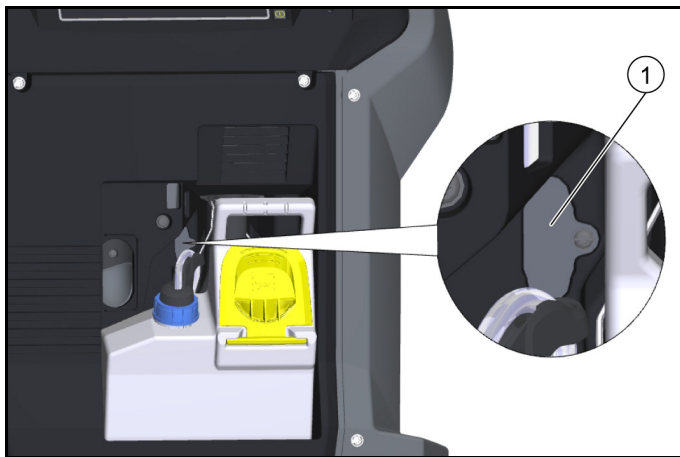
Outils nécessaires :

- Tournevis TORX 15
- 1. Éteindre le robot de nettoyage, voir *manuel d'utilisation du robot de nettoyage*.
- 2. Démonter le robot de nettoyage.



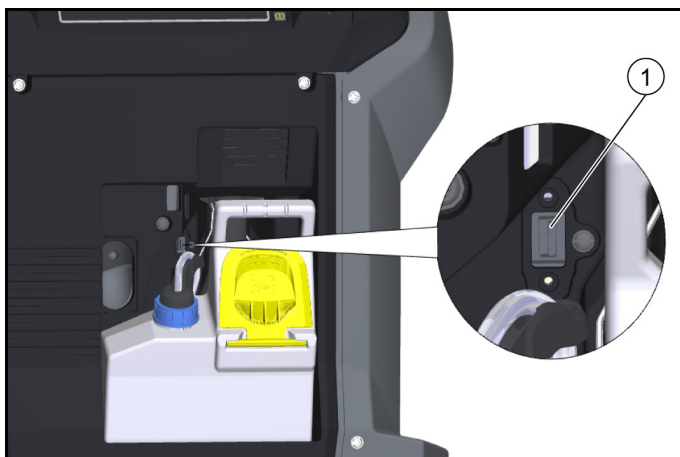
- ① Cache
- ② Bac à détergent
 - a Retirer le cache.
 - b Retirer le réservoir de détergent.

3. Retirer le cache du port USB à l'aide d'un tournevis TORX 15.



① Cache du port USB

4. Insérer la clé USB dans le port USB.



① Port USB

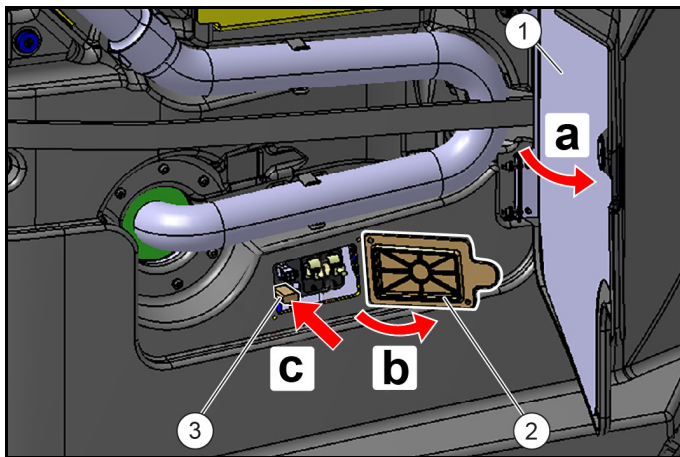
5. Monter le bac à détergent.

- Mettre en place le bac à détergent. Veiller à ne pas endommager l'émetteur.
- Mettre en place le cache.

6. Allumer le robot de nettoyage, voir *manuel d'utilisation du robot de nettoyage*.

Montage de la clé USB (KIRA BR 50 1.533-003.0, KIRA BD 50 1.533-050.0)

- Éteindre le robot de nettoyage, voir *manuel d'utilisation du robot de nettoyage*.
- Monter la clé USB :
 - Ouvrir la porte du compartiment d'appareil.
 - Dévisser les vis sur le capot et retirer le capot.
 - Insérer la clé USB dans la prise USB.



- Porte du compartiment de l'appareil
- Couvercle
- Clé USB

3. Poser le capot et serrer les vis.

4. Fermer la porte du compartiment d'appareil.

5. Allumer le robot de nettoyage, voir *manuel d'utilisation du robot de nettoyage*.

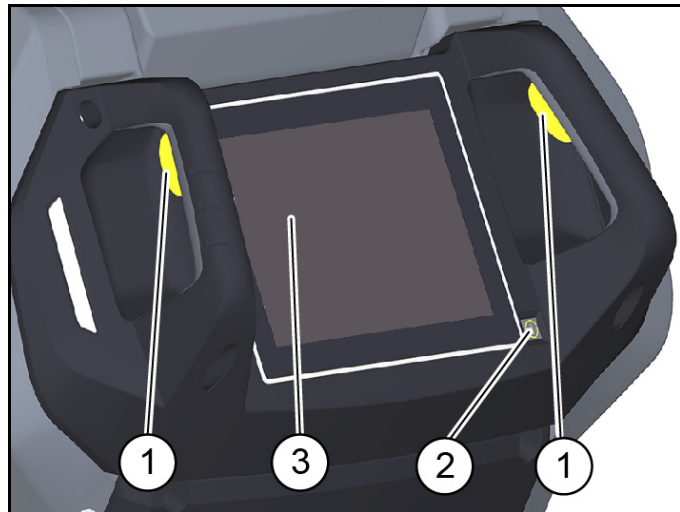
Configuration du robot de nettoyage

Configuration du robot de nettoyage sans alarme incendie

Conditions requises :

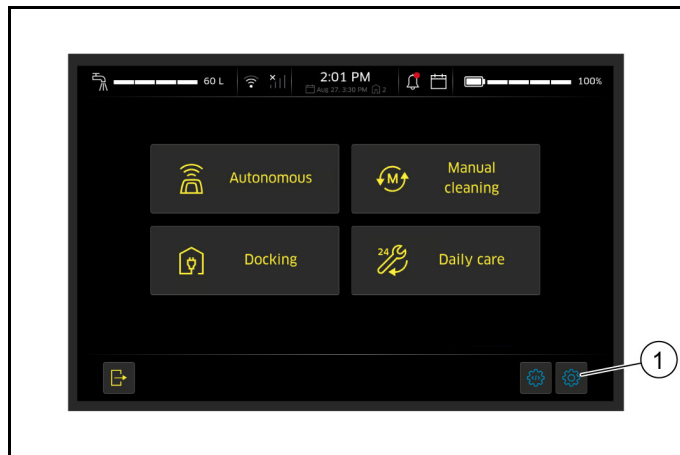
- Un récepteur est monté pour chaque porte roulante à installer.
- Le robot de nettoyage est converti et se trouve dans la zone d'émission du récepteur.

1. Allumer le panneau de commande avec la touche Start.



- Interrupteur de sécurité
- Touche de démarrage
- Écran tactile

2. Appuyer sur le symbole Réglages sur l'écran tactile.



① Icône Réglages

3. Sélectionner le menu Infrastructure.



① Menu Infrastructure

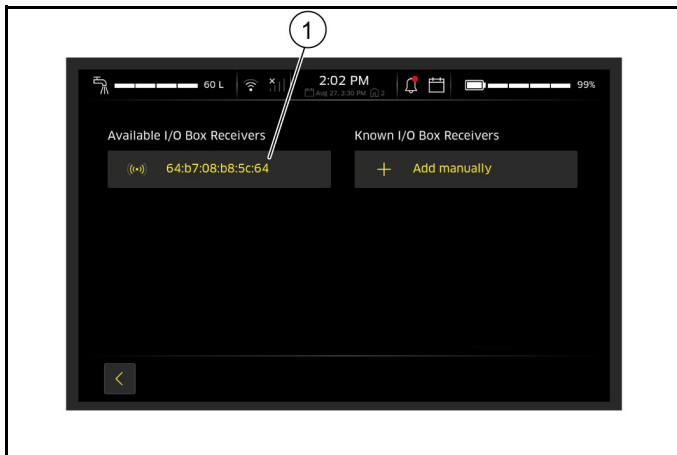
4. Sélectionner l'I/O Box Setup.



① Setup de l'I/O Box

Tous les récepteurs sélectionnables s'affichent.

5. Sélectionner un récepteur (porte roulante) dans la liste.

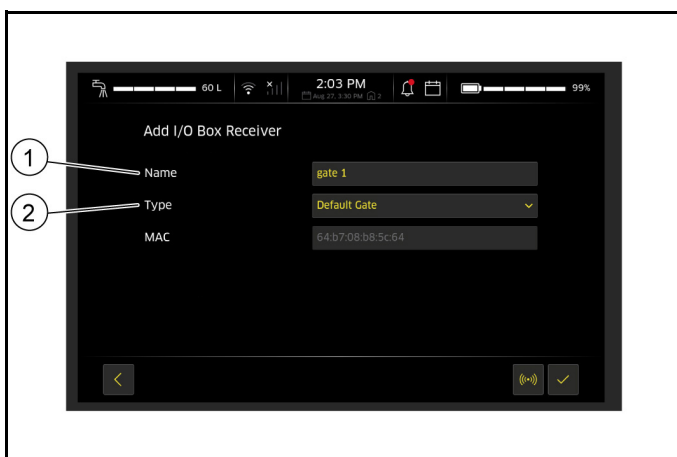


① Récepteur sélectionnable

6. Attribuer un nom et un type au récepteur (porte roulante).

a Attribuer au récepteur le type « Default-Gate ».

Si vous avez créé un récepteur par porte (gate), attribuez le type « Default-Gate » à la porte. Lorsque le robot de nettoyage atteint une zone de porte par défaut, il déclenche la commande de porte du récepteur correspondant.

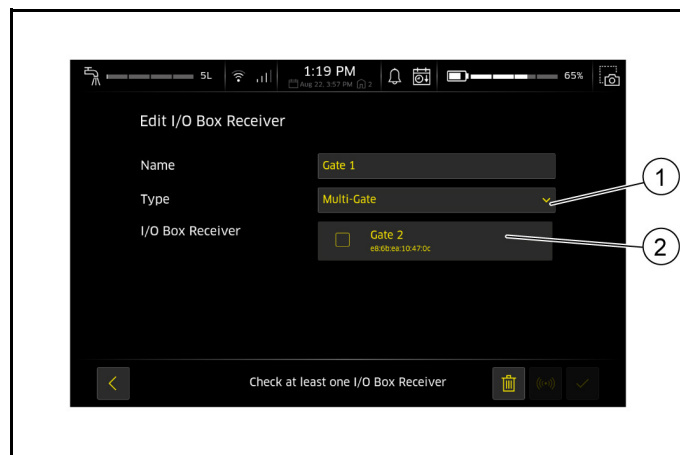


① Nom

② Type

b En option : Attribuer au récepteur le type « Multi-Gate ».

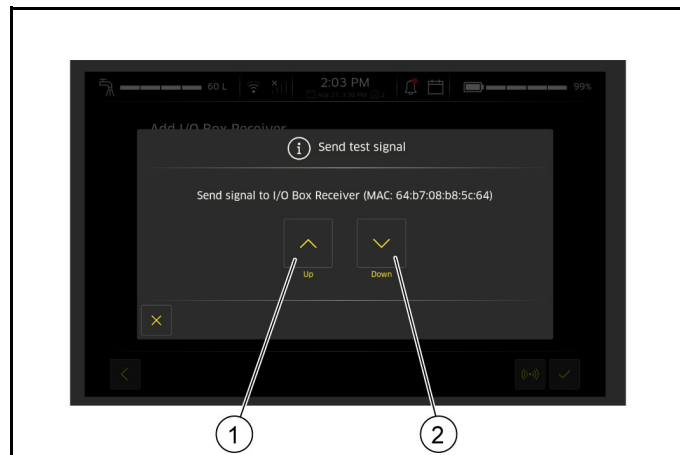
Un type Multi-Gate offre la possibilité d'ouvrir plusieurs portes (gates) au sein d'une même zone. Cela signifie que lorsque le robot de nettoyage atteint une zone multi-portes, il déclenche la commande de porte de plusieurs récepteurs. Cela peut être un avantage lorsque plusieurs portes roulantes sont juxtaposées, parex. dans un coin.



① Nom

② Type

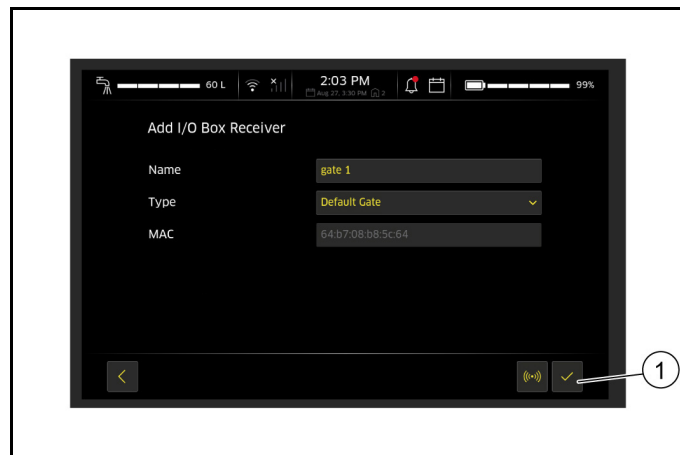
7. Tester le fonctionnement de l'émetteur à l'aide des touches vers le haut et vers le bas.



① Touche haut

② Bouton Bas

8. Confirmer la sélection en appuyant sur la coche.

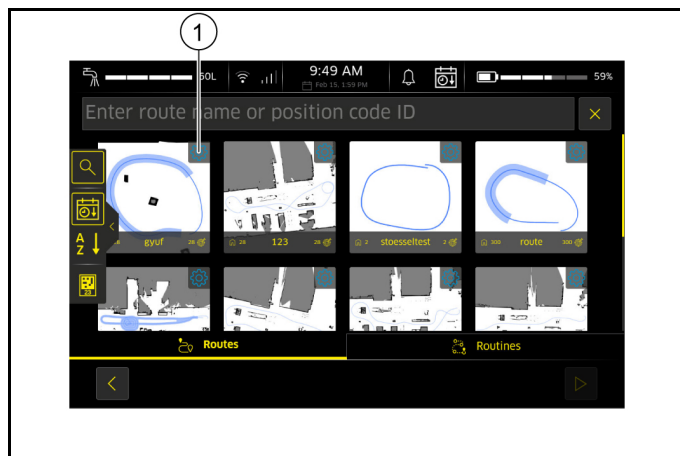


① Coche

9. Étape 5 ... 8 pour d'autres récepteurs (portes roulantes).

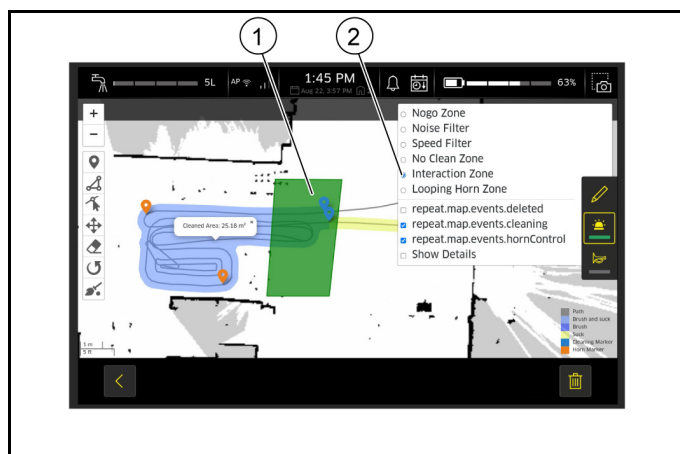
10. Passer à l'édition de cartes. Voir *manuel d'utilisation du robot de nettoyage KIRA B 50*.

11.Appuyer sur le symbole Réglages sur l'écran tactile.



① Icône Réglages

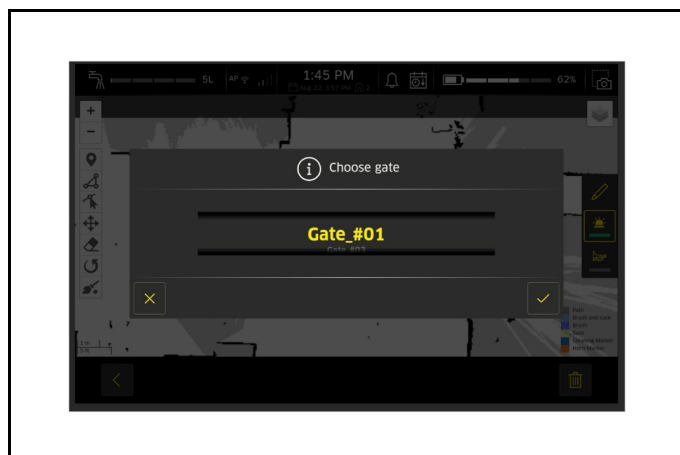
12.Créer une zone.



① Zone verte

② Zone d'interaction

- Ouvrir la sélection de zones. La zone verte définit la zone dans laquelle la commande de la porte se déclenche.
- Sélectionner une porte. Il n'y a pas d'attribution par défaut pour une zone, c'est-à-dire, si aucune porte n'est sélectionnée, la commande de porte ne répond pas dans la zone.



c Sélectionner « Zone d'interaction ».

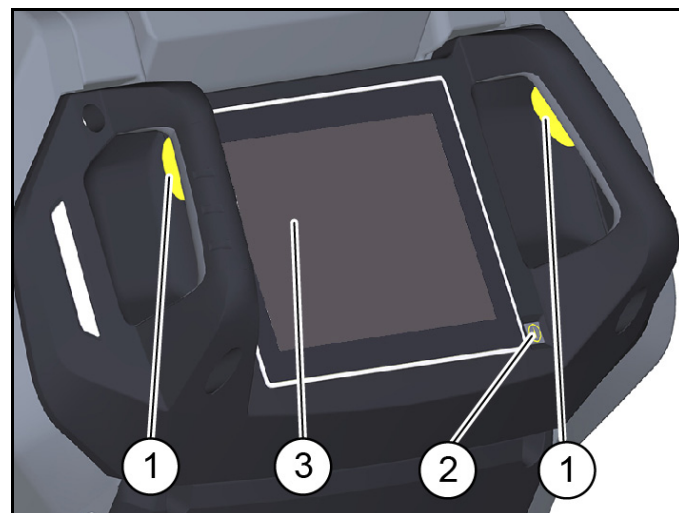
En entrant dans la zone verte, le robot de nettoyage ouvre la porte qui lui a été attribuée.

Configuration du robot de nettoyage avec alarme incendie

Conditions requises

- Un module récepteur avec voltmètre est monté pour chaque porte roulante à installer.
- Le robot de nettoyage est converti et se trouve dans la zone d'émission du récepteur.
- Le robot de nettoyage est démarré avec l'émetteur (clé USB) inséré.

1. Allumer le panneau de commande avec la touche Start.



① Interrupteur de sécurité

② Touche de démarrage

③ Écran tactile

2. Appuyer sur le symbole Réglages sur l'écran tactile.



① Icône Réglages

3. Sélectionner le menu Infrastructure.



① Menu Infrastructure

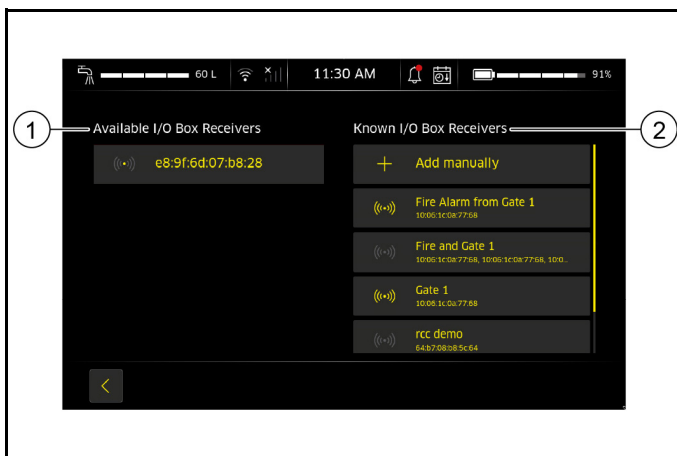
4. Sélectionner la I/O Box Setup.



① Setup de l'I/O Box

Tous les récepteurs sélectionnables s'affichent.

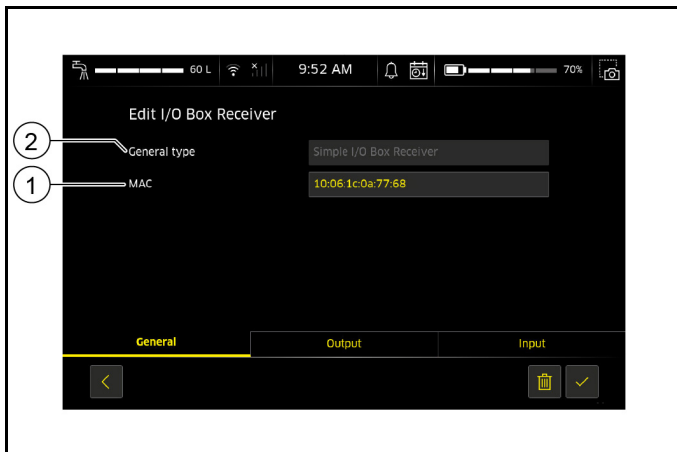
5. Sélectionner un récepteur (porte roulante) dans la liste.



① Récepteur sélectionnable

② Destinataires connus

6. Attribuer un nom et un type au récepteur (porte roulante).



① Adresse MAC

② Type

a Attribuer un type au récepteur.

b Attribuer une "adresse MAC" au récepteur.

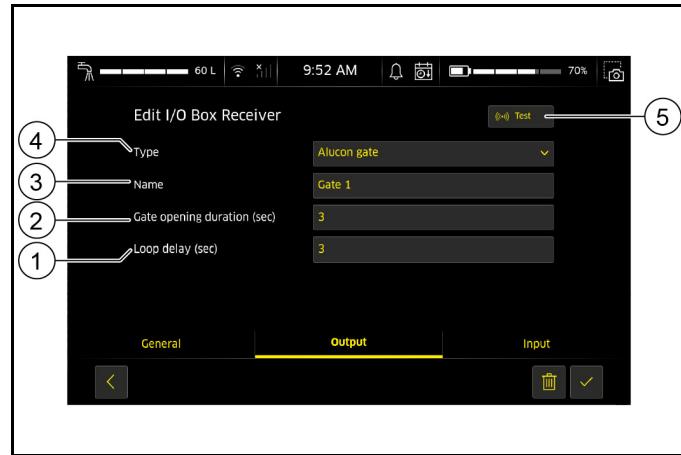
Remarque

Il est possible de régler un signal de sortie vers le récepteur et / ou un signal d'entrée depuis le récepteur.

Signal de sortie : Le robot de nettoyage envoie un signal au récepteur pour qu'il ouvre des portes dans les zones d'interaction correspondantes.

Signal d'entrée : En cas d'alarme incendie, le robot de nettoyage reçoit un signal du récepteur. La répétition dans les zones d'interaction correspondantes est automatiquement interrompue.

7. Régler un signal de sortie vers le récepteur.



① Temporisation de boucle (secondes)

② Temps d'ouverture de la porte (secondes)

③ Nom

④ Type

⑤ Touche Test

a Sélectionner le type. Utiliser **Alucon-Tor** pour les portes qui se ferment automatiquement après un certain temps. Utiliser **Standard** pour les portes qui restent ouvertes après l'ouverture.

b Donner le nom.

c Saisir une valeur en secondes pour la durée d'ouverture de la porte. Comme certaines portes arrêtent le processus d'ouverture lorsque la commande d'ouverture est envoyée une deuxième fois, il est possible de régler ici le temps d'attente du robot de nettoyage après la première commande.

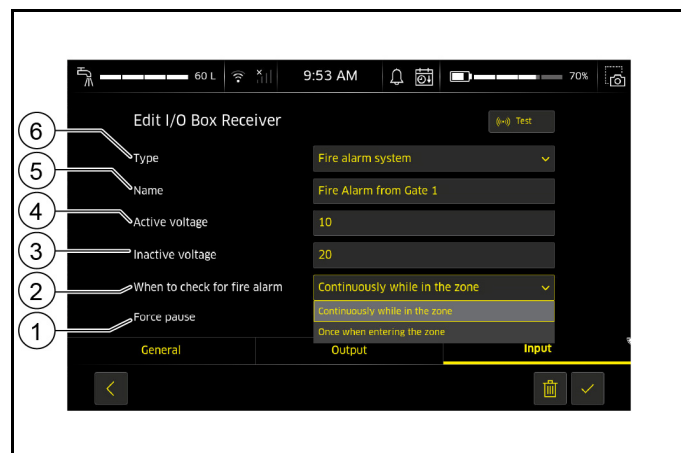
d Entrer une valeur en secondes pour la temporisation de la boucle. Comme les portes Alucon se ferment automatiquement après un certain temps, il est possible de définir après combien de temps la commande d'ouverture sera à nouveau envoyée.

e Pour tester la connexion, appuyer sur la touche test.

8. Régler un signal d'entrée du récepteur.

Remarque

Il existe des installations d'alarme incendie qui se déclenchent au-dessus d'un certain seuil et des installations qui se déclenchent en dessous d'une certaine tension. Les deux options peuvent être sélectionnées. Dans l'exemple illustré, la tension chute en dessous de 10 V en cas d'alarme incendie.



① Forcer la pause

② Quand vérifier l'alarme incendie

③ Tension inactive

④ Tension active

⑤ Nom

⑥ Type

- Sélectionner comme type **Alarme incendie**.
- Donner un **nom**. Kärcher recommande d'attribuer un nom qui indique qu'il s'agit de l'alarme incendie de la porte.
- Dans **Tension active**, régler la valeur seuil à partir de laquelle une alarme incendie est déclenchée.
- Dans **Tension inactive**, régler la valeur seuil jusqu'à laquelle l'alarme incendie ne se déclenche pas.
- Choisir le moment où le robot de nettoyage doit être attentif à l'alarme incendie. 2 possibilités à la sélection :
 - en continu** : Tant que le robot de nettoyage se trouve dans la zone d'interaction, il met la répétition en pause. Il doit y avoir une zone de chaque côté de la porte où le robot de nettoyage s'approche dans le cadre de la répétition. La zone ne devrait pas se trouver en dessous du portail, car le robot s'arrêterait alors aussi directement en dessous du portail si l'alarme incendie y était déclenchée.

Une fois en entrant dans la zone : Le robot de nettoyage ne vérifie l'alarme incendie qu'une seule fois lorsqu'il pénètre dans la zone d'interaction. Si l'alarme incendie est active, elle arrête la répétition à la limite de la zone. Si l'alarme incendie se déclenche alors que le robot de nettoyage se trouve au centre de la zone, il continue à avancer. Cette option peut être utilisée avec une zone d'interaction au-dessus de la porte.

- Activer / désactiver la pause forcée.

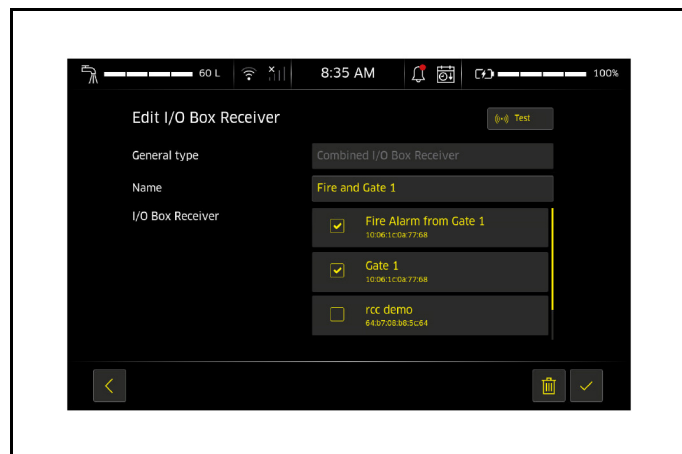
Option activée : Le robot de nettoyage fait également fi de la demande de répétition d'une personne sur place. La répétition ne peut pas être poursuivie, mais seulement annulée.

Option désactivée : La pause envoyée par le signal d'alarme incendie peut être annulée.

9. Option : Configurer un récepteur combiné.

Remarque

Pour créer des zones d'interaction qui servent de déclencheurs d'entrée et de sortie ou de déclencheurs pour plus d'une porte, il faut créer un récepteur combiné supplémentaire, car les zones qui se chevauchent ne fonctionnent pas.



Exemple de récepteur combiné

Dans l'exemple illustré, le récepteur combiné reçoit les commandes envoyées à la "porte 1" et l'entrée "Alarme incendie de la porte 1".

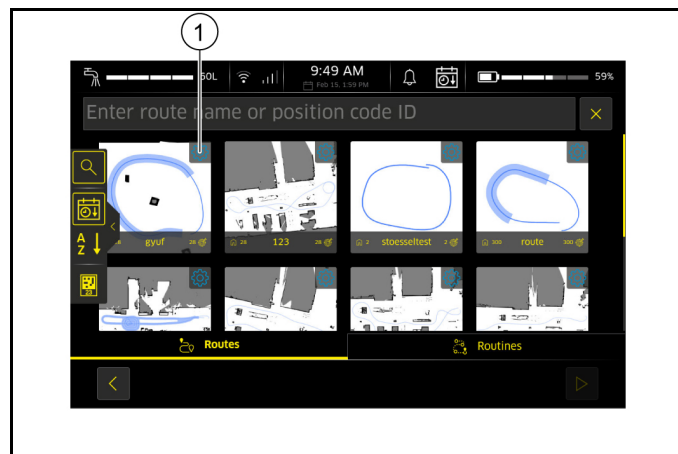
L'utilisation de l'option Veiller à l'alarme incendie **Une fois en entrant dans la zone** permet d'éviter que le robot de nettoyage ne s'arrête sous la porte en cas d'alarme incendie.

ATTENTION

Le robot de nettoyage ouvre la porte même s'il est arrêté en entrant dans la zone. Si cela n'est pas souhaité, il faut utiliser des zones séparées pour la commande de la porte et l'alarme incendie.

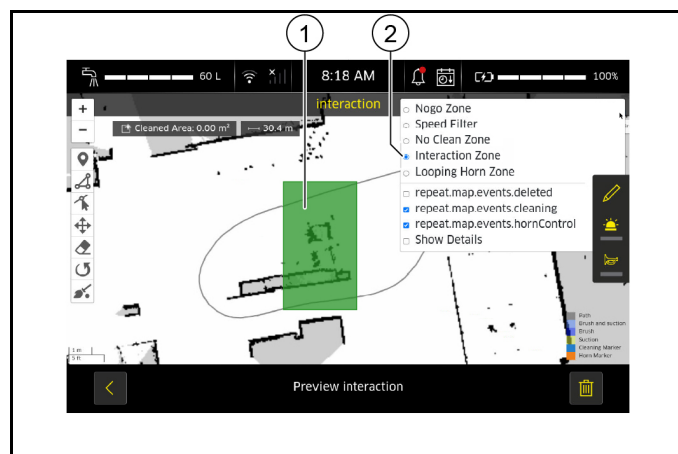
10. Passer à l'édition de cartes. Voir manuel d'utilisation du robot de nettoyage KIRA B 50.

11. Appuyer sur le symbole Réglages sur l'écran tactile.



① Icône Réglages

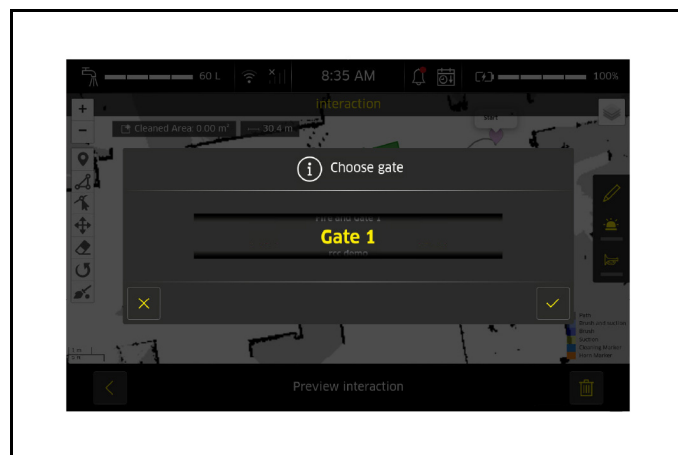
12. Créer une zone d'interaction.



① Zone verte

② Zone d'interaction

- Ouvrir la sélection de zones. La zone verte définit la zone dans laquelle la commande de la porte se déclenche.
- Sélectionner une porte. Il n'y a pas d'attribution par défaut pour une zone, c'est-à-dire, si aucune porte n'est sélectionnée, la commande de porte ne répond pas dans la zone.



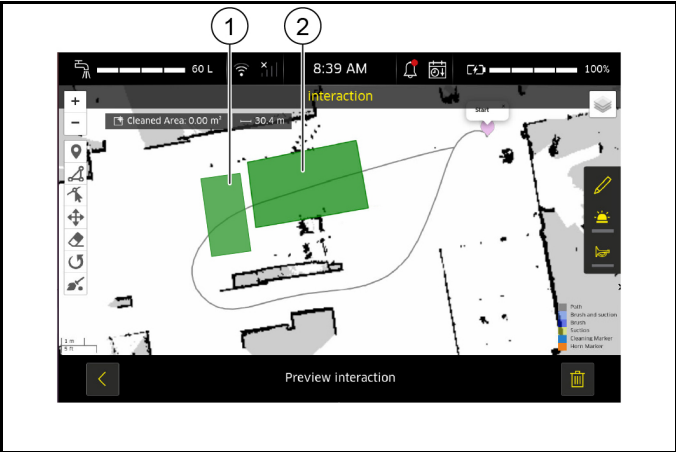
c Sélectionner « Zone d'interaction ».

En entrant dans la zone verte, le robot de nettoyage ouvre la porte qui lui a été attribuée.

13.Créer des zones séparées pour l'alarme incendie.

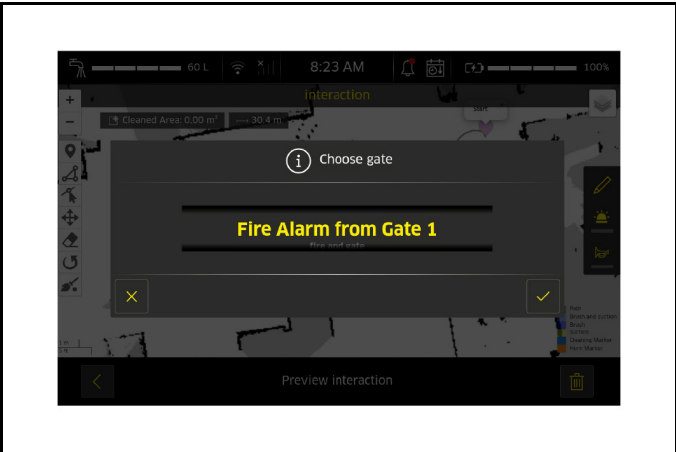
Remarque

Les zones d'interaction ne doivent pas se chevaucher.



- ① Zone d'interaction "Alarme incendie"
- ② Zone d'interaction "Ouverture porte"

- a Ouvrir la sélection de zones. Les zones vertes définissent les zones dans lesquelles la commande de la porte se déclenche ou les alarmes incendie se déclenchent.
- b Sélectionner la porte pour l'alarme incendie.

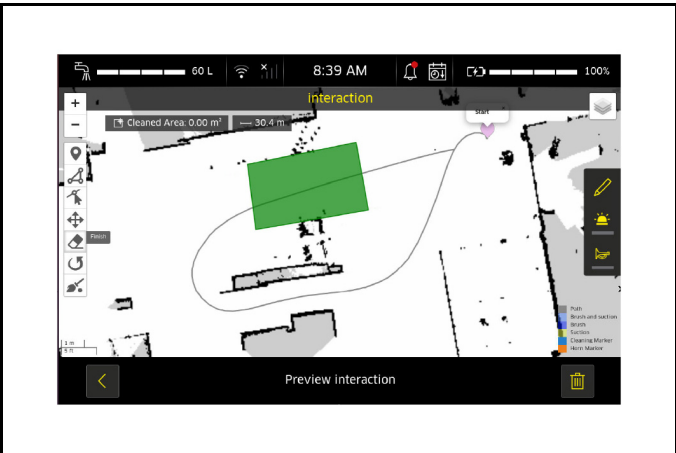


- c Pour **Quand vérifier l'alarme incendie** pour les zones d'alarme incendie, sélectionner **Continu pendant le séjour dans la zone**.

14.Mettre en place des zones d'interaction combinées avec l'alarme incendie.

Remarque

Le robot de nettoyage ouvre la porte même si le robot de nettoyage est arrêté en entrant dans la zone. Utiliser des zones séparées pour la commande de la porte et l'alarme incendie, comme décrit à l'étape 13, si cela n'est pas souhaité.

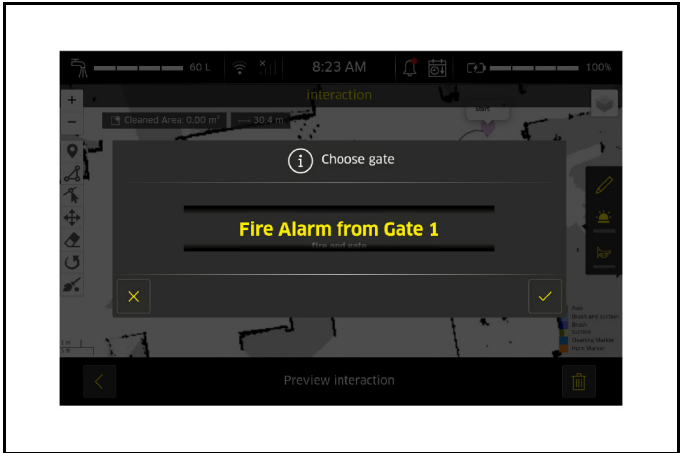


- a Ouvrir la sélection de zones. La zone verte définit la zone dans laquelle la commande de la porte se déclenche ou les alarmes incendie se déclenchent.

Remarque

Faites des zones suffisamment grandes pour que la porte soit déjà ouverte lorsque le robot de nettoyage l'atteint, afin que le robot de nettoyage puisse se déplacer sans problème.

- b Sélectionner la porte pour l'alarme incendie.



- c Pour **Quand vérifier la présence d'une alarme incendie** pour les zones d'alarme incendie **Sélectionner une fois en entrant dans la zone**.

Indice

Avvertenze generali	24
Volume di fornitura	24
Impiego conforme alla destinazione	25
Avvertenze di sicurezza	25
Tutela dell'ambiente	25
Accessori e ricambi	25
Garanzia	25
Descrizione dell'apparecchio	25
Montaggio	25
Impostazione del robot pulitore	26

Avvertenze generali

  Leggere queste istruzioni di montaggio prima della conversione e agire di conseguenza.
Conservare le istruzioni di montaggio per un uso futuro o per un successivo proprietario.

Volume di fornitura

Il kit di conversione è composto da:

Componente	Denominazione	Quantità [pezzi]
6.043-017.0	Penna USB, trasmettitore	1
5.043-365.0	Coperchio di protezione penna USB, trasmettitore	1
6.043-016.0	Adesivo penna USB, trasmettitore	1
5.980-276.0	Istruzioni per la conversione della centralina tapparelle, trasmettitore	1

Nota

Il coperchio protettivo e l'adesivo sono preassemblati alla consegna.

Impiego conforme alla destinazione

Il kit di estensione della centralina tapparelle può essere utilizzato solo su tapparelle dotate di dispositivi di limitazione della forza o di dispositivi di protezione elettrosensibili, come ad es. porte di tipo C (o D/E) secondo la norma DIN EN 12453.

Il kit di estensione della centralina tapparelle per 2 relè è composto da 2 moduli:

- KIRA Rolling Gate Control, trasmettitore
- KIRA Rolling Gate Control, modulo ricevitore

Il trasmettitore e il modulo ricevitore devono essere installati dall'utente.

Avvertenze di sicurezza

Livelli di pericolo

⚠ **PERICOLO**

- Indica un pericolo imminente che determina lesioni gravi o la morte.

⚠ **AVVERTIMENTO**

- Indica una probabile situazione pericolosa che potrebbe determinare lesioni gravi o la morte.

⚠ **PRUDENZA**

- Indica una probabile situazione pericolosa che potrebbe causare lesioni leggere.

ATTENZIONE

- Indica una probabile situazione pericolosa che potrebbe determinare danni alle cose.

Avvertenze di sicurezza

⚠ **PERICOLO**

Rischio di avviamento accidentale dell'apparecchio, contatto con parti sotto tensione

Pericolo di lesioni, scossa elettrica

Prima di eseguire qualsiasi lavoro, scollegare l'apparecchio dalla Docking Station o staccare la spina.

Tutela dell'ambiente



I materiali di imballaggio sono riciclabili. Smaltire gli imballaggi nel rispetto dell'ambiente.



Gli apparecchi elettrici ed elettronici contengono materiali riciclabili preziosi e, spesso, componenti come batterie, accumulatori oppure olio che, se usati o smaltiti non correttamente, possono costituire un potenziale pericolo per la salute umana e per l'ambiente. Questi componenti sono tuttavia necessari per un corretto funzionamento dell'apparecchio. Gli apparecchi contrassegnati con questo simbolo non devono essere smaltiti con i rifiuti domestici.

Avvertenze sulle sostanze componenti (REACH)

Per informazioni aggiornate sulle sostanze componenti si veda: www.kaercher.de/REACH

Accessori e ricambi

Utilizzando solamente accessori e ricambi originali, si garantisce un funzionamento sicuro e privo di disturbi dell'apparecchio.

Si possono trovare informazioni riguardo ad accessori e ricambi su www.kaercher.com.

Garanzia

In ogni Paese, valgono le condizioni di garanzia rilasciate dalla nostra società di vendita competente. Entro il termine di garanzia eliminiamo gratuitamente eventuali guasti all'apparecchio, se causati da difetto del materiale o di produzione. Nei casi previsti dalla garanzia si prega di rivolgersi al proprio rivenditore, oppure al più vicino centro di assistenza autorizzato, esibendo lo scontrino di acquisto.

(Indirizzo vedi retro)

Potete trovare ulteriori informazioni sulla garanzia (se disponibili) nell'area di assistenza del sito web Kärcher locale alla voce "Download".

Descrizione dell'apparecchio



- ① Coperchio di protezione
- ② Penna USB
- ③ Adesivo

Montaggio

⚠ **PERICOLO**

Rischio di avviamento accidentale dell'apparecchio, contatto con parti sotto tensione

Pericolo di lesioni, scossa elettrica

Prima di eseguire qualsiasi lavoro, scollegare l'apparecchio dalla Docking Station o staccare la spina.

⚠ **PRUDENZA**

Danni materiali causati dal montaggio errato

Far eseguire il montaggio solo da un tecnico qualificato.

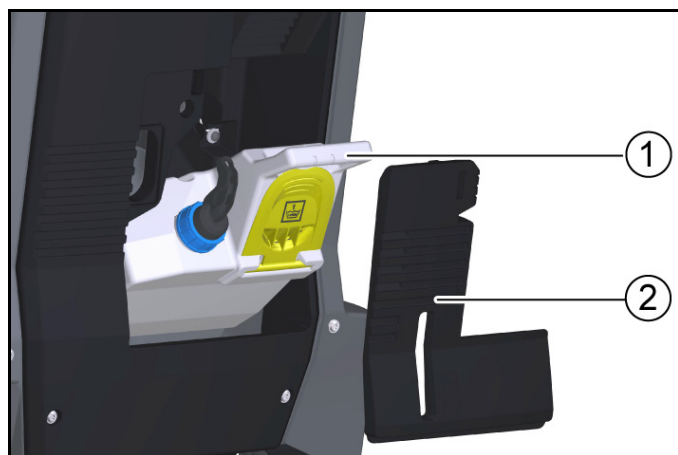
Nota

È inoltre necessario osservare le istruzioni per l'uso e le avvertenze di sicurezza del robot pulitore.

Montaggio della chiavetta USB (KIRA BR 50 1.533-001.0 / 1.533-002.0)

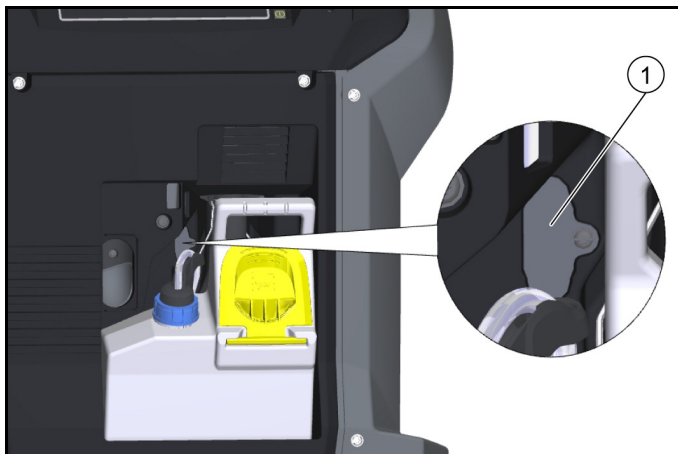
Strumenti necessari:

- Cacciavite TORX 15
- 1. Spegner il robot pulitore, vedere *Istruzioni per l'uso del robot pulitore*.
- 2. Smontare il serbatoio del detergente.



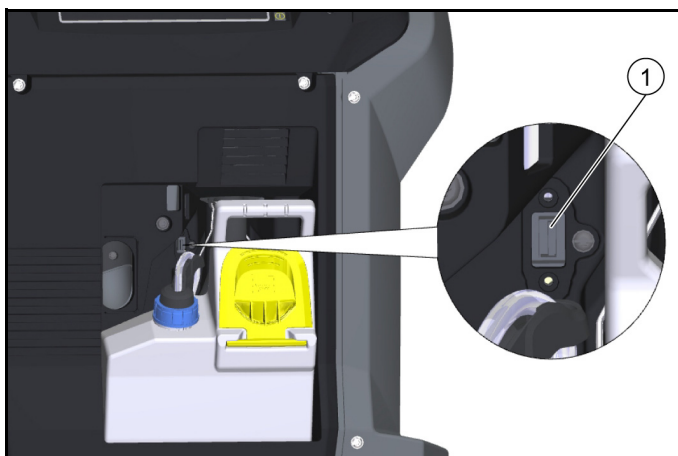
- ① Copertura
- ② Serbatoio del detergente
 - a Rimozione della copertura.
 - b Rimuovere il serbatoio del detergente.

3. Rimuovere il coperchio della porta USB utilizzando un cacciavite TORX 15.



① Coperchio della porta USB

4. Inserire la penna USB nella porta USB.

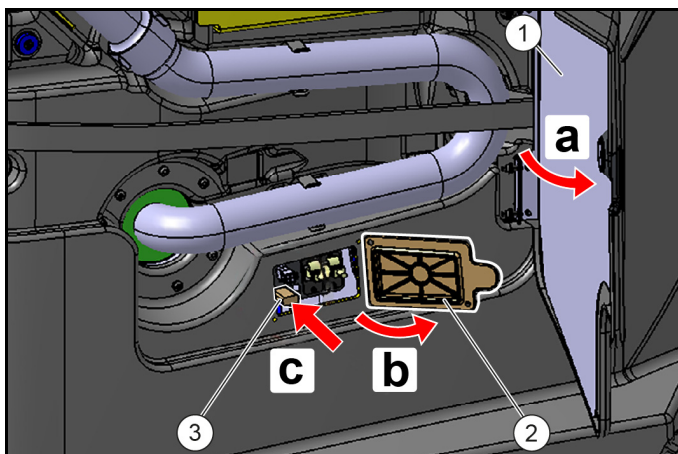


① Porta USB

5. Montare il serbatoio del detergente.
 - a Inserire il serbatoio del detergente. Fare attenzione a non danneggiare il trasmettitore.
 - b Posizionare la copertura.
6. Accendere il robot pulitore, vedere *Istruzioni per l'uso del robot pulitore*.

Montaggio della chiavetta USB (KIRA BR 50 1.533-003.0, KIRA BD 50 1.533-050.0)

1. Spegner il robot pulitore, vedere *Istruzioni per l'uso del robot pulitore*.
2. Montaggio della chiavetta USB:
 - a Aprire lo sportello del vano dell'apparecchio.
 - b Svitare le viti del coperchio e togliere il coperchio.
 - c Inserire la chiavetta USB nella presa USB.



① Porta dello scomparto apparecchio

- ② Coperchio
- ③ Penna USB

3. Applicare il coperchio e serrare le viti.
4. Chiudere lo sportello del vano dell'apparecchio.
5. Accendere il robot pulitore, vedere *Istruzioni per l'uso del robot pulitore*.

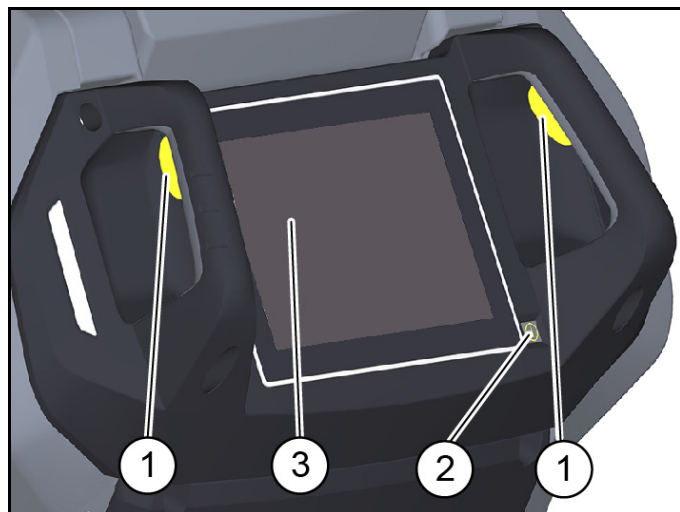
Impostazione del robot pulitore

Impostazione del robot pulitore senza allarme antincendio

Requisiti:

- Per ogni tapparella da impostare viene montato un ricevitore.
- Il robot pulitore è stato convertito e si trova nel campo di trasmissione del ricevitore.

1. Accendere il pannello di controllo con il pulsante di avvio.

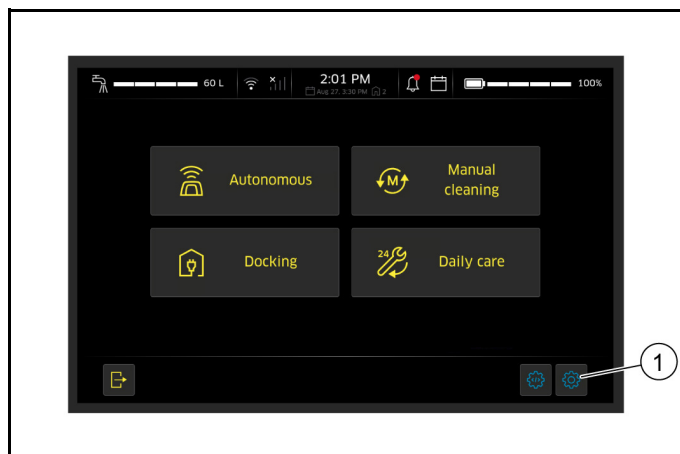


① Interruttore di sicurezza

② Tasto di avvio

③ Touchscreen

2. Premere il simbolo Impostazioni sul touch screen.



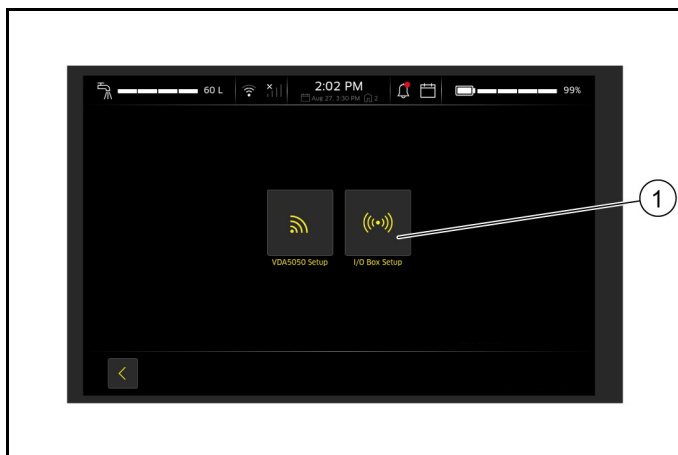
① Simbolo Impostazioni

3. Selezionare il menu Infrastruttura.



① Menu Infrastruttura

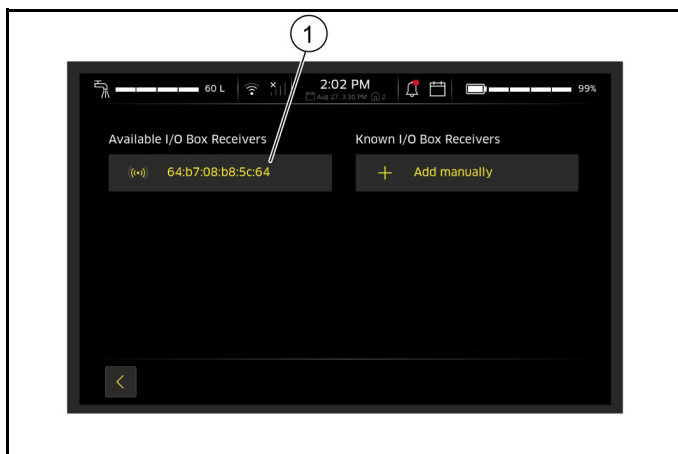
4. Selezionare Impostazione I/O Box.



① Impostazione I/O Box

Vengono visualizzati tutti i ricevitori selezionabili.

5. Selezionare un ricevitore (tapparella) dall'elenco.

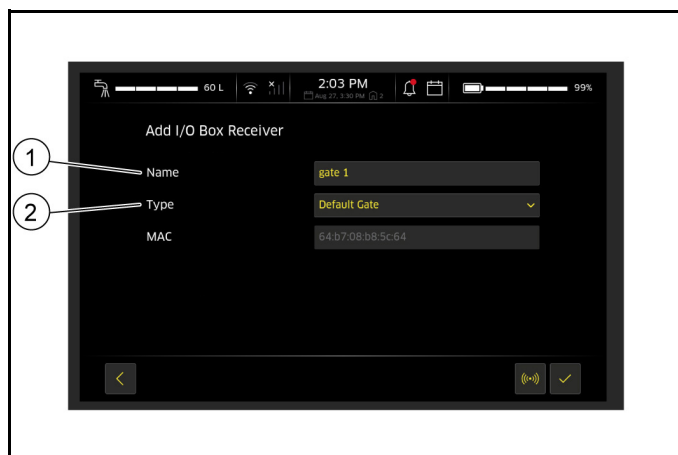


① Ricevitore selezionabile

6. Assegnare un nome e un tipo al ricevitore (tapparella).

a Assegnare il tipo "Gate predefinito" al ricevitore.

Se è stato creato un ricevitore per ogni porta (Gate), assegnare il tipo "Gate predefinito" alla porta. Quando il robot pulitore raggiunge una zona Gate predefinito, attiva il comando porta del ricevitore associato.

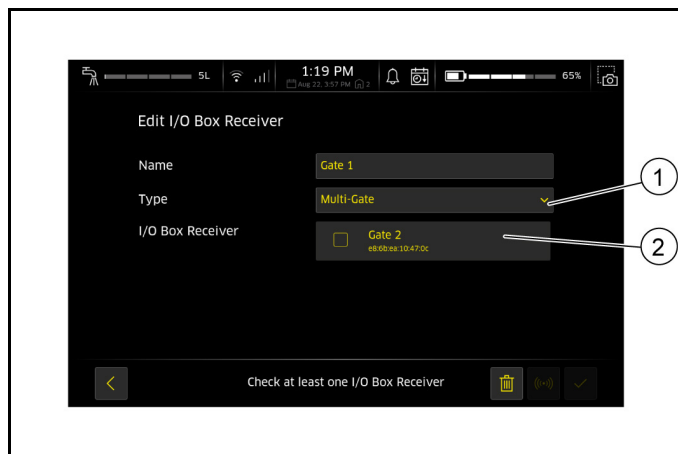


① Nome

② Tipo

b Opzionale: Assegnare il tipo "Multi-Gate" al ricevitore.

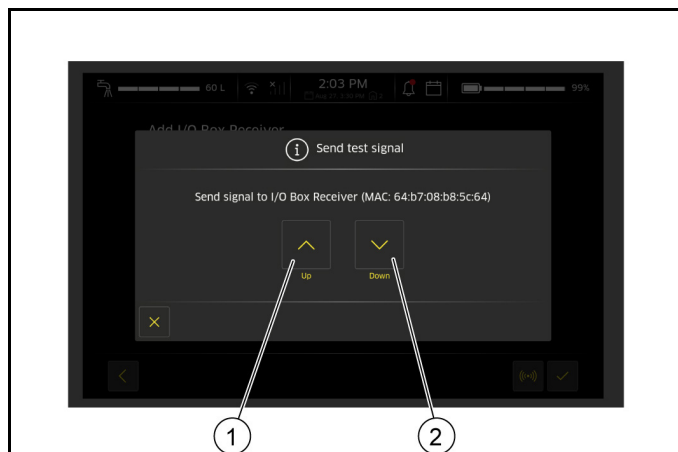
Un Multi-Gate offre la possibilità di aprire più porte (Gate) all'interno di una zona. Questo significa che quando il robot pulitore raggiunge una zona Multi-Gate, attiva il comando porta di più ricevitori. Questo può essere vantaggioso se diverse tapparelle sono posizionate una accanto all'altra, ad es. in un angolo.



① Nome

② Tipo

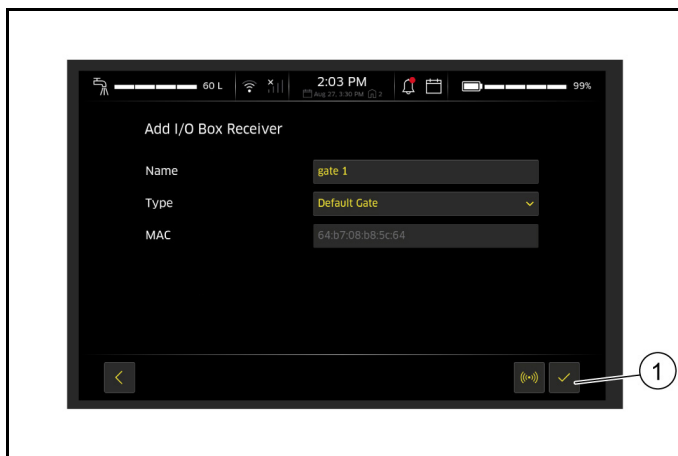
7. Utilizzare i pulsanti Su e Giù per verificare il funzionamento del trasmettitore.



① Pulsante Su

② Pulsante Giù

8. Confermare la selezione premendo il segno di spunta.

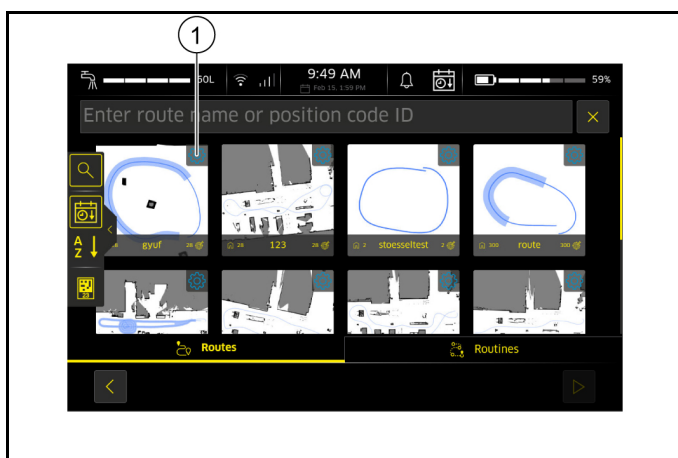


① Segno di spunta

9. Ripetere il passo 5 ... 8 per altri ricevitori (tapparelle).

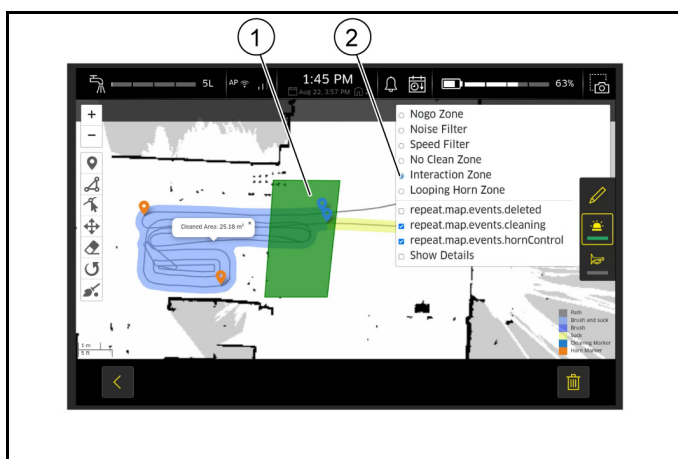
10. Passare alla modifica della mappa. Vedere *Istruzioni per l'uso del robot pulitore KIRA B 50*.

11. Premere il simbolo Impostazioni sul touch screen.



① Simbolo Impostazioni

12. Configurare la zona.

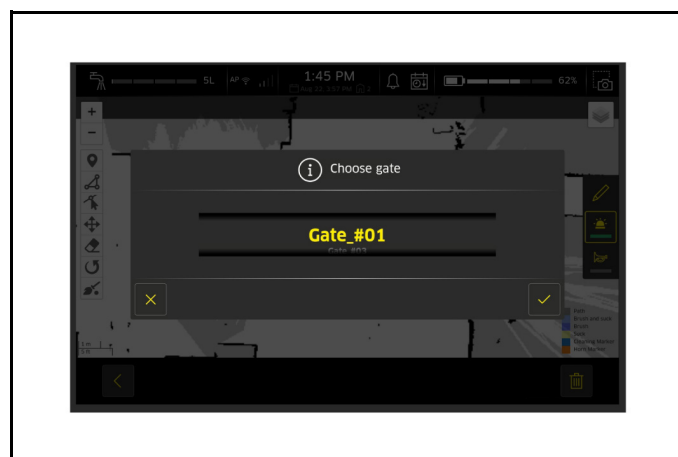


① Area verde

② Zona di interazione

a Aprire la selezione delle zone. L'area verde definisce la zona in cui il comando porta interviene.

b Selezionare la porta. Non esiste un'assegnazione standard per una zona, vale a dire che se non è selezionata alcuna porta, il comando della porta nella zona non risponde.



c Selezionare "Zona di interazione".

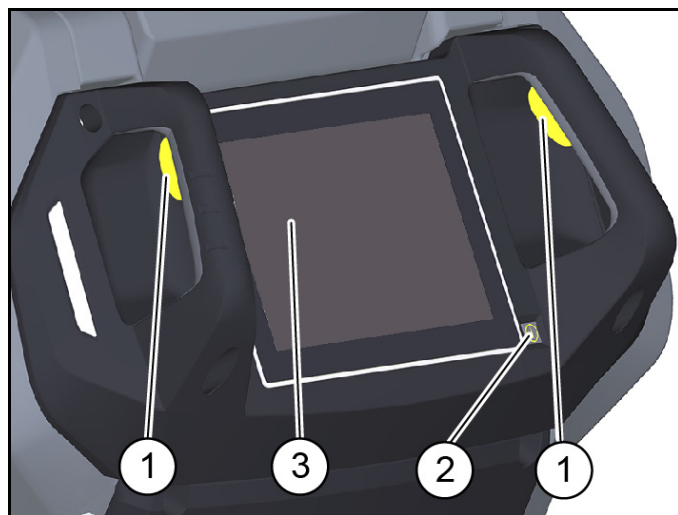
Il robot pulitore apre la porta assegnata quando entra nella zona verde.

Impostazione del robot pulitore con allarme antincendio

Requisiti

- Per ogni tapparella da impostare viene montato un modulo ricevitore con voltmetro.
- Il robot pulitore è stato convertito e si trova nel campo di trasmissione del ricevitore.
- Il robot pulitore viene avviato con il trasmettitore (chiavetta USB) collegato.

1. Accendere il pannello di controllo con il pulsante di avvio.



① Interruttore di sicurezza

② Tasto di avvio

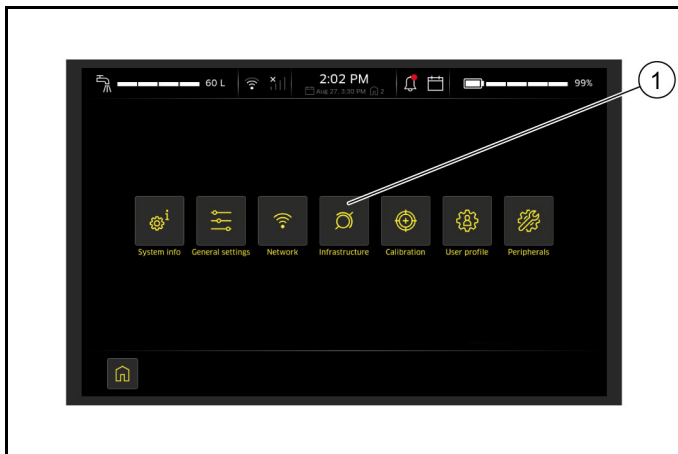
③ Touchscreen

2. Premere il simbolo Impostazioni sul touch screen.



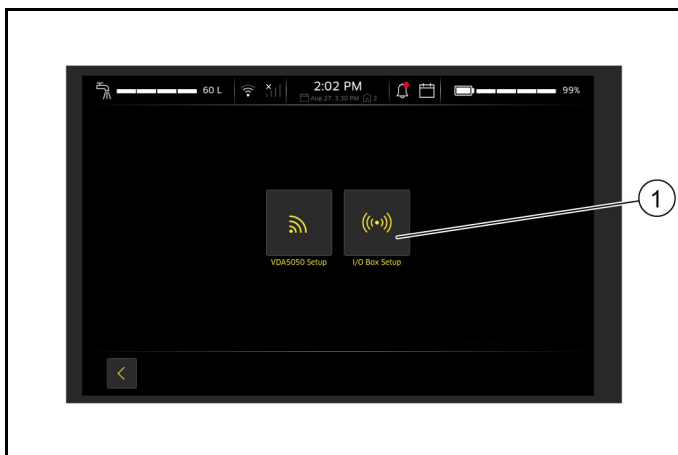
① Simbolo Impostazioni

3. Selezionare il menu **Infrastructure**.



① Menu Infrastruttura

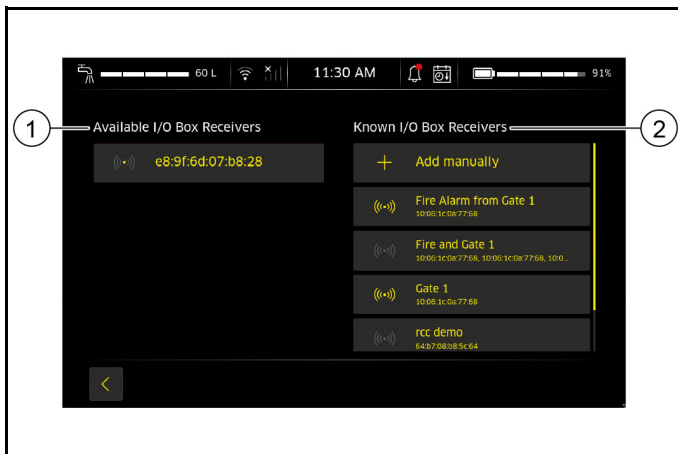
4. Selezionare **Impostazione I/O Box**.



① Impostazione I/O Box

Vengono visualizzati tutti i ricevitori selezionabili.

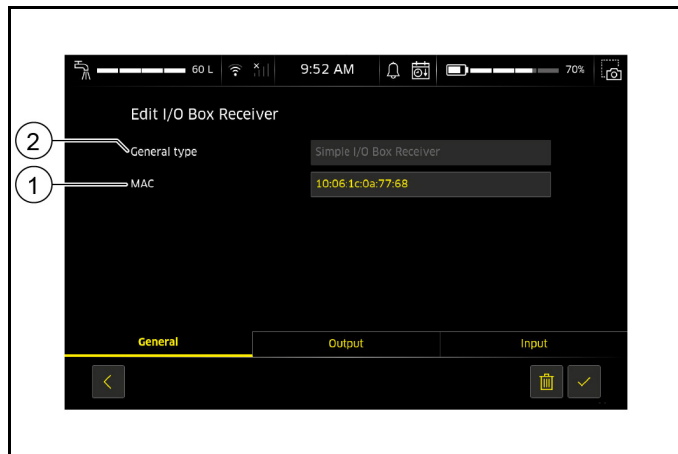
5. Selezionare un ricevitore (tapparella) dall'elenco.



① Ricevitore selezionabile

② Ricevitori noti

6. Assegnare un nome e un tipo al ricevitore (tapparella).



① Indirizzo MAC

② Tipo

a Assegnare un tipo al ricevitore.

b Assegnare un "indirizzo MAC" al ricevitore.

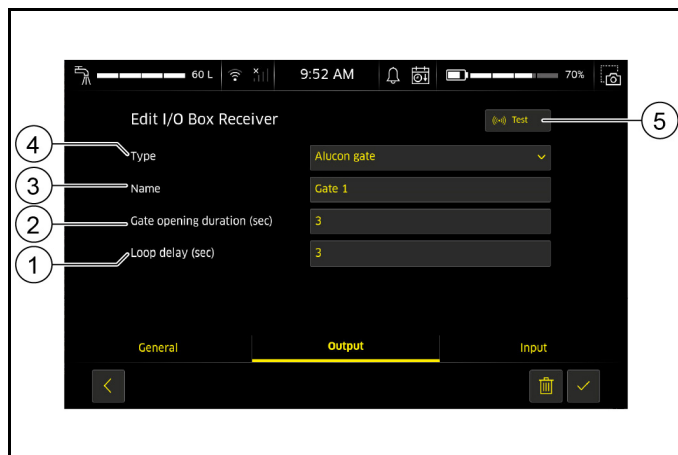
Nota

È possibile configurare un segnale in uscita verso il ricevitore e / o un segnale in ingresso dal ricevitore.

Segnale di uscita: Il robot pulitore invia un segnale al ricevitore per aprire le porte nelle relative zone di interazione.

Segnale di ingresso: Il robot pulitore riceve un segnale dal ricevitore in caso di allarme incendio. La ripetizione nelle zone di interazione corrispondenti viene interrotta automaticamente.

7. Impostare un segnale di uscita al ricevitore.



① Ritardo del loop (secondi)

② Tempo di apertura della porta (secondi)

③ Nome

④ Tipo

⑤ Pulsante di prova

a Selezionare il tipo. Utilizzare la **porta Alucon** per porte che si chiudono automaticamente dopo un certo tempo. Utilizzare lo **standard** per le porte che rimangono aperte dopo l'apertura.

b Assegnare il nome.

c Inserire un valore in secondi per la durata dell'apertura della porta. Poiché alcune porte interrompono il processo di apertura se il comando di apertura viene inviato una seconda volta, qui è possibile impostare quanto tempo il robot pulitore deve attendere dopo il primo comando.

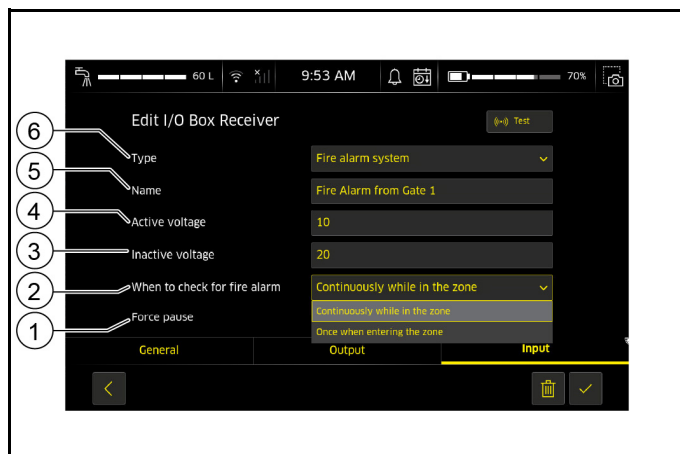
d Inserire un valore in secondi per il ritardo del loop. Poiché le porte Alucon si chiudono automaticamente dopo un certo tempo, è possibile specificare il tempo dopo il quale il comando di apertura viene inviato nuovamente.

e Per testare la connessione, premere il tasto di prova.

8. Impostare un segnale di ingresso dal ricevitore.

Nota

Esistono impianti di allarme antincendio che si attivano sopra una determinata soglia e impianti che si attivano al di sotto di una determinata tensione. Entrambe le opzioni sono selezionabili. Nell'esempio illustrato, la tensione scende sotto i 10 V in caso di allarme incendio.



- ① Forzare la pausa
- ② Quando verificare la presenza di un allarme antincendio
- ③ Tensione inattiva
- ④ Tensione attiva
- ⑤ Nome
- ⑥ Tipo
 - a Selezionare come tipo **Allarme antincendio**.
 - b Assegnare un **nome**. Kärcher consiglia di assegnare un nome che indichi chiaramente che si tratta dell'allarme antincendio relativo alla porta.
 - c Nel campo **Tensione attiva**, impostare la soglia a partire dalla quale deve essere attivato un allarme antincendio.
 - d Nel campo **Tensione inattiva**, impostare la soglia fino alla quale non deve essere attivato alcun allarme antincendio.
 - e Selezionare quando il robot pulitore deve prestare attenzione all'allarme antincendio. Sono disponibili 2 opzioni:

Continuamente: Finché il robot pulitore si trova nella zona di interazione, interrompe il ciclo di ripetizione. Su ogni lato della porta a cui il robot pulitore si avvicina durante il ciclo di ripetizione, dovrebbe esserci una zona. La zona non dovrebbe trovarsi direttamente sotto la porta, poiché in caso di attivazione dell'allarme antincendio in quella posizione, il robot si fermerebbe esattamente lì sotto.

Una sola volta all'ingresso nella zona: Il robot pulitore verifica la presenza di un allarme antincendio solo una volta, al momento dell'ingresso nella zona di interazione. Se l'allarme antincendio è attivo, interrompe il ciclo di ripetizione al confine della zona. Se l'allarme viene attivato mentre il robot si trova nel mezzo dell'area, esso prosegue. Questa opzione può essere utilizzata con una zona di interazione situata sopra la porta.
 - f Attivare /disattivare la pausa forzata.

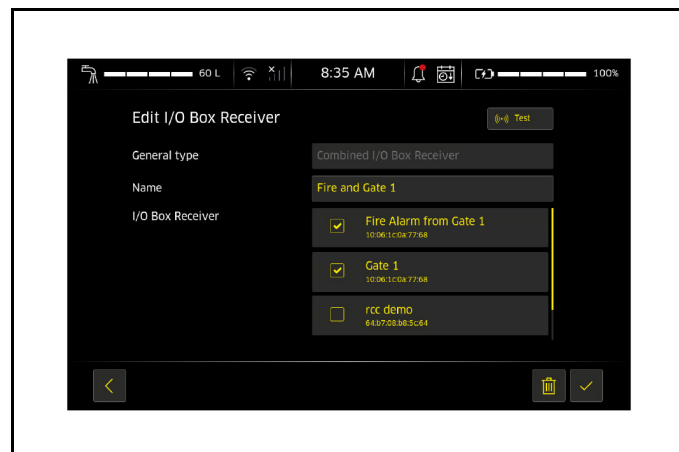
Opzione attivata: Il robot pulitore ignora anche la richiesta di ripetizione da parte di una persona presente sul posto. La ripetizione non può essere proseguita, ma solo interrotta.

Opzione disattivata: La pausa inviata tramite il segnale dell'allarme antincendio può essere annullata.

9. Opzione: Configurare un ricevitore combinato.

Nota

Per creare zone di interazione che fungano da attivatori di ingresso e di uscita o come attivatori per più di una porta, è necessario creare un ricevitore combinato aggiuntivo, poiché le zone sovrapposte non funzionano.



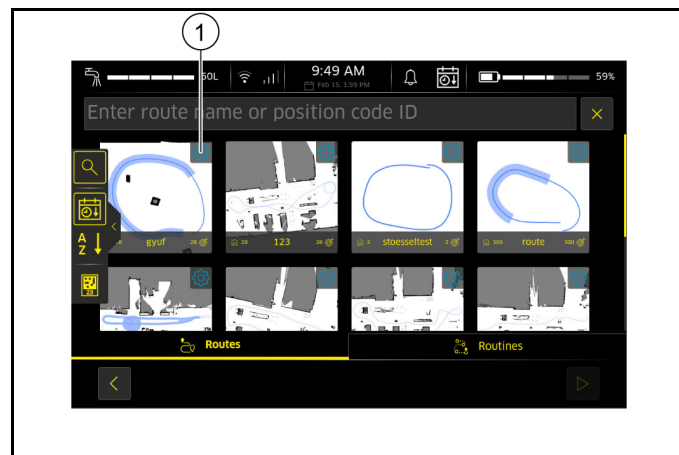
Esempio di ricevitore combinato

Nell'esempio mostrato, il ricevitore combinato riceve i comandi inviati a "Porta 1" e l'ingresso "Allarme antincendio da Porta 1". Utilizzando l'opzione **Una sola volta all'ingresso nella zona** per verificare la presenza di un allarme antincendio, si impedisce che il robot pulitore venga fermato sotto la porta in caso di attivazione dell'allarme.

ATTENZIONE

Il robot pulitore apre la porta anche quando viene fermato all'ingresso della zona. Se questo comportamento non è desiderato, è necessario utilizzare zone separate per il controllo porta e l'allarme antincendio.

10. Passare alla modifica della mappa. Vedere *Istruzioni per l'uso del robot pulitore KIRA B 50*.
11. Premere il simbolo Impostazioni sul touch screen.



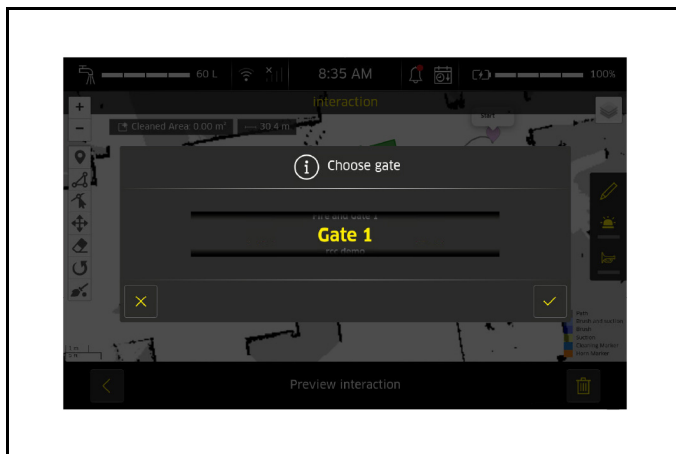
- ① Simbolo Impostazioni

12. Configurare una zona di interazione.



- ① Area verde
- ② Zona di interazione

- a Aprire la selezione delle zone. L'area verde definisce la zona in cui il comando porta interviene.
- b Selezionare la porta. Non esiste un'assegnazione standard per una zona, vale a dire che se non è selezionata alcuna porta, il comando della porta nella zona non risponde.



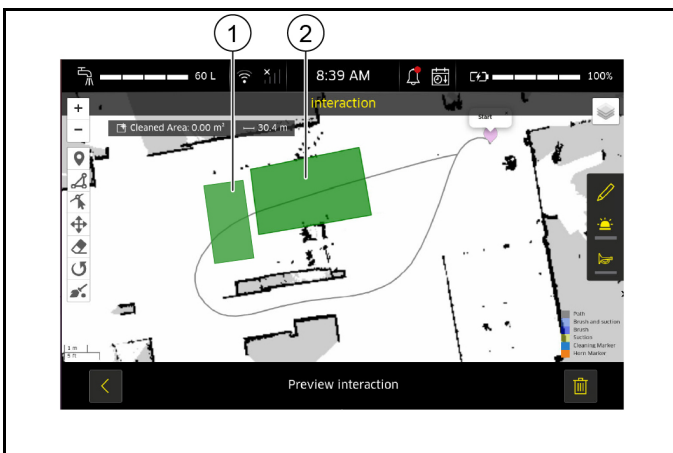
- c Selezionare "Zona di interazione".

Il robot pulitore apre la porta assegnata quando entra nella zona verde.

13. Configurare zone separate per l'allarme antincendio.

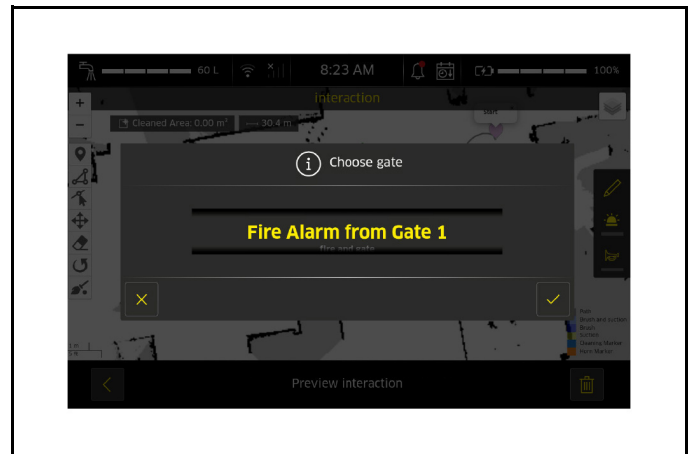
Nota

Le aree di interazione non devono sovrapporsi.



- ① Zona di interazione "Allarme antincendio"
- ② Zona di interazione "Apertura porta"

- a Aprire la selezione delle zone. Le aree verdi definiscono le zone in cui viene attivato il controllo porta o in cui viene rilevato l'allarme antincendio.
- b Selezionare la porta per l'allarme antincendio.

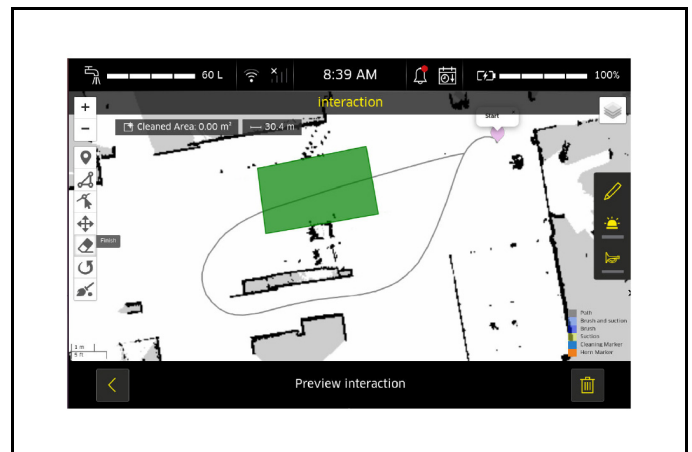


- c Per l'opzione **Quando controllare l'allarme antincendio**, selezionare **Continuamente durante la permanenza nella zona** per le zone di allarme antincendio.

14. Configurare zone di interazione combinate con allarme antincendio.

Nota

Il robot pulitore apre la porta anche quando viene fermato all'ingresso della zona. Se questo comportamento non è desiderato, utilizzare zone separate per il controllo porta e per l'allarme antincendio, come descritto al punto 13.

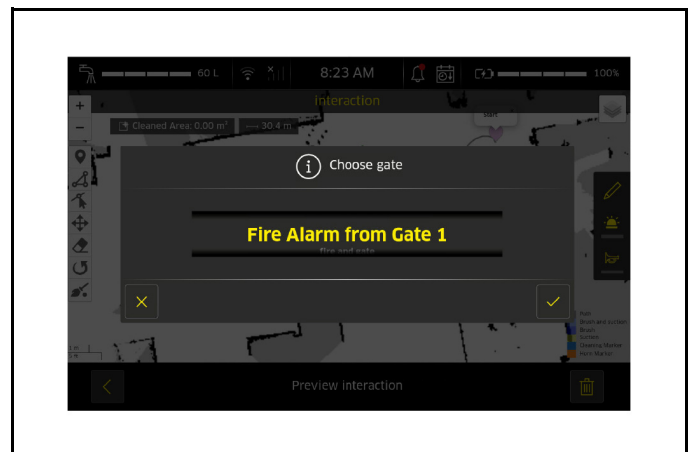


- a Aprire la selezione delle zone. L'area verde definisce la zona in cui il controllo porta viene attivato e in cui scattano gli allarmi antincendio.

Nota

Impostare le aree in modo tale che la porta sia già aperta nel momento in cui il robot pulitore la raggiunge, per garantire un movimento fluido del robot.

- b Selezionare la porta per l'allarme antincendio.



- c Per l'opzione **Quando controllare l'allarme antincendio**, selezionare **Una sola volta all'ingresso nella zona** per le zone di allarme antincendio.

Índice de contenidos

Avisos generales	32
Alcance del suministro	32
Uso previsto	32
Instrucciones de seguridad	32
Protección del medioambiente	32
Accesorios y repuestos	32
Garantía	32
Descripción del equipo	32
Montaje	32
Configuración del robot de limpieza	33

Avisos generales

 Lea estas instrucciones de montaje antes del mismo y sígalas.

Conserve las instrucciones de montaje para su uso posterior o para futuros propietarios.

Alcance del suministro

El equipo de modificación consta de:

Componente	Denominación	Cantidad [piezas]
6.043-017.0	Memoria USB, emisor	1
5.043-365.0	Tapa de protección memoria USB, emisor	1
6.043-016.0	Pegatina memoria USB, emisor	1
5.980-276.0	Instrucciones de modificación unidad de control de puertas enrollables, emisor	1

Nota

La tapa de protección y la pegatina se entregan premontadas.

Uso previsto

El kit de ampliación de la unidad de control de puertas enrollables solo puede utilizarse en puertas enrollables con dispositivos limitadores de fuerza o dispositivos de protección electrosensibles; p. ej., puertas del tipo C (o D/E) según DIN EN 12453.

El kit de ampliación de la unidad de control de puertas enrollables para 2 relés consta de 2 módulos:

- KIRA Rolling Gate Control, emisor
- KIRA Rolling Gate Control, módulo receptor

El emisor y el módulo receptor debe montarlos el usuario.

Instrucciones de seguridad

Niveles de peligro

⚠ PELIGRO

- Aviso de un peligro inminente que produce lesiones corporales graves o la muerte.

⚠ ADVERTENCIA

- Aviso de una posible situación peligrosa que puede producir lesiones corporales graves o la muerte.

⚠ PRECAUCIÓN

- Aviso de una posible situación peligrosa que puede producir lesiones corporales leves.

CUIDADO

- Aviso de una posible situación peligrosa que puede producir daños materiales.

Instrucciones de seguridad

⚠ PELIGRO

Equipo que arranca involuntariamente, contacto con piezas que conducen corriente

Riesgo de lesiones, descarga eléctrica

Antes de realizar cualquier trabajo, desconectar el equipo de la estación de acoplamiento o desenchufar el conector de red.

Protección del medioambiente



Los materiales de embalaje son reciclables. Eliminar los embalajes de forma respetuosa con el medioambiente.



Los equipos eléctricos y electrónicos contienen materiales reciclables y, a menudo, componentes, como baterías, acumuladores o aceite, que suponen un peligro potencial para la salud de las personas o el medio ambiente en caso de manipularse o eliminarse de forma inadecuada. Sin embargo, dichos componentes son necesarios para un funcionamiento adecuado del equipo. Los equipos identificados con este símbolo no pueden eliminarse con la basura doméstica.

Avisos sobre sustancias contenidas (REACH)

Encontrará información actualizada sobre las sustancias contenidas en: www.kaercher.de/REACH

Accesorios y repuestos

Utilice únicamente accesorios y repuestos originales, estos garantizan un servicio seguro y fiable del equipo.

Encontrará información sobre los accesorios y repuestos en www.kaercher.com.

Garantía

En cada país se aplican las condiciones de garantía indicadas por nuestra compañía distribuidora autorizada. Subsanaamos cualquier fallo en su equipo de forma gratuita dentro del plazo de garantía siempre que la causa se deba a un fallo de fabricación o material. En caso de garantía, póngase en contacto con su distribuidor o con el servicio de posventa autorizado más próximo presentando la factura de compra.

(Dirección en el reverso)

Encontrará más información sobre la garantía (si está disponible) en el área de servicio de su página web local de Kärcher en "Downloads".

Descripción del equipo



① Tapa de protección

② Memoria USB

③ Pegatina

Montaje

⚠ PELIGRO

Equipo que arranca involuntariamente, contacto con piezas que conducen corriente

Riesgo de lesiones, descarga eléctrica

Antes de realizar cualquier trabajo, desconectar el equipo de la estación de acoplamiento o desenchufar el conector de red.

⚠ PRECAUCIÓN

Daños materiales por un montaje defectuoso

El montaje debe realizarlo únicamente el personal especialista formado para ello.

Nota

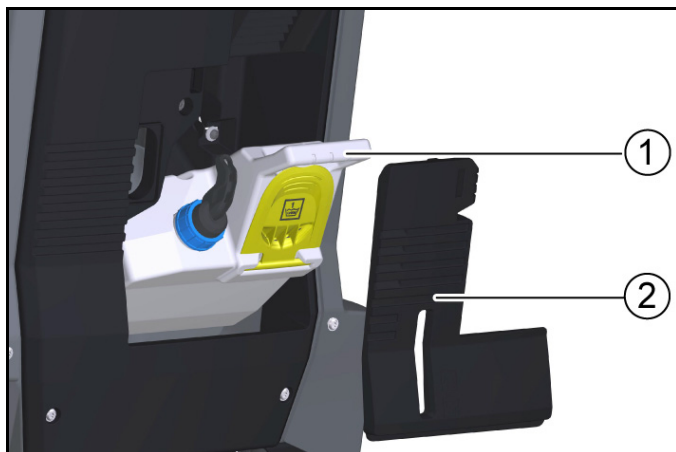
Tenga en cuenta también el manual de instrucciones y las instrucciones de seguridad del robot de limpieza.

Colocación de la memoria USB (KIRA BR 50 1.533-001.0 / 1.533-002.0)

Herramienta necesaria:

- Destornillador TORX 15

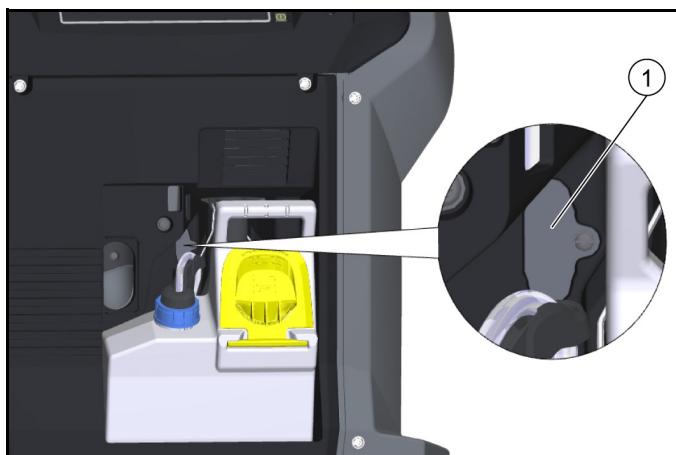
1. Apagar el robot de limpieza; véase el *manual de instrucciones del robot de limpieza*.
2. Desmontar el depósito de detergente.



- ① Cubierta
② Depósito de detergente

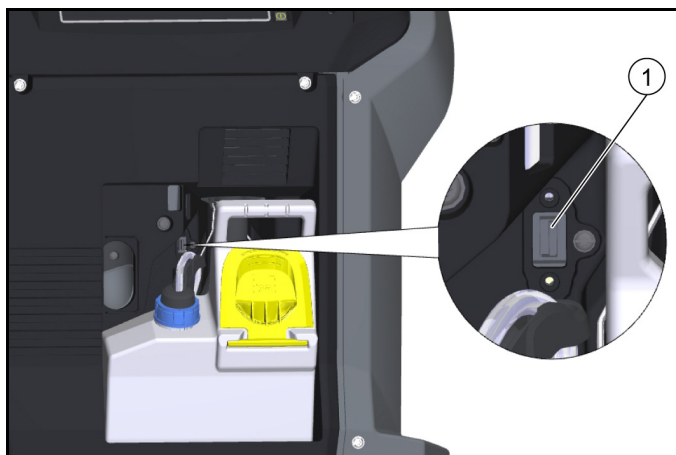
- a Retirar la cubierta.
b Sacar el depósito de detergente.

3. Retirar la cubierta del puerto USB con un destornillador TORX 15.



- ① Cubierta del puerto USB

4. Insertar la memoria USB en el puerto USB.

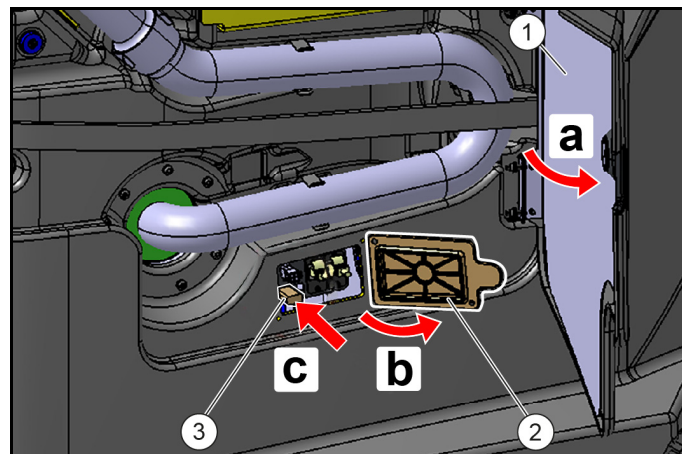


- ① Puerto USB

5. Montar el depósito de detergente.
 - a Insertar el depósito de detergente. Tener cuidado de no dañar el emisor.
 - b Colocar la cubierta.
6. Encender el robot de limpieza; véase el *manual de instrucciones del robot de limpieza*.

Colocación de la memoria USB (KIRA BR 50 1.533-003.0, KIRA BD 50 1.533-050.0)

1. Apagar el robot de limpieza; véase el *manual de instrucciones del robot de limpieza*.
2. Colocación de la memoria USB:
 - a Abra la puerta del compartimento del equipo.
 - b Aflojar los tornillos de la tapa y retirarla.
 - c Insertar la memoria USB en la toma USB.



- ① Puerta del compartimento del equipo
② Tapa
③ Memoria USB

3. Colocar la tapa y apretar los tornillos.
4. Cerrar la puerta del compartimento del equipo.
5. Encender el robot de limpieza; véase el *manual de instrucciones del robot de limpieza*.

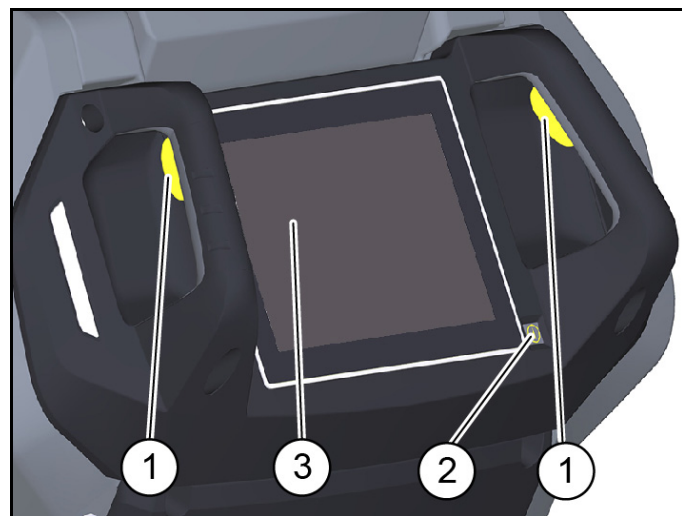
Configuración del robot de limpieza

Configuración del robot de limpieza sin alarma de incendios

Requisitos:

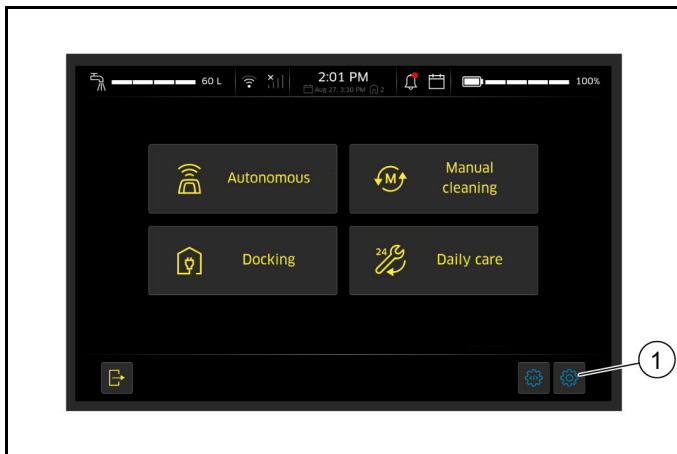
- Se monta un receptor para cada puerta enrollable que se vaya a configurar.
- El robot de limpieza se ha transformado y se encuentra en el radio de transmisión del receptor.

1. Conectar el panel de control con la tecla de inicio.



- ① Interruptor de seguridad
② Tecla de inicio
③ Pantalla táctil

2. Pulsar el símbolo de ajustes en la pantalla táctil.



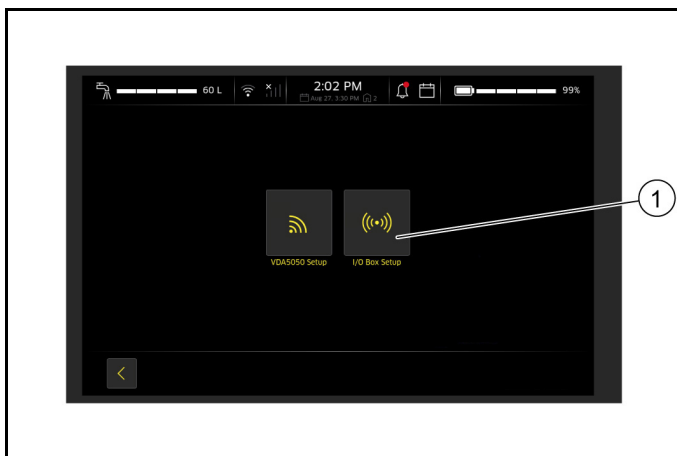
① Símbolo de ajustes

3. Seleccionar el menú Infrastructure.



① Menú Infrastructure

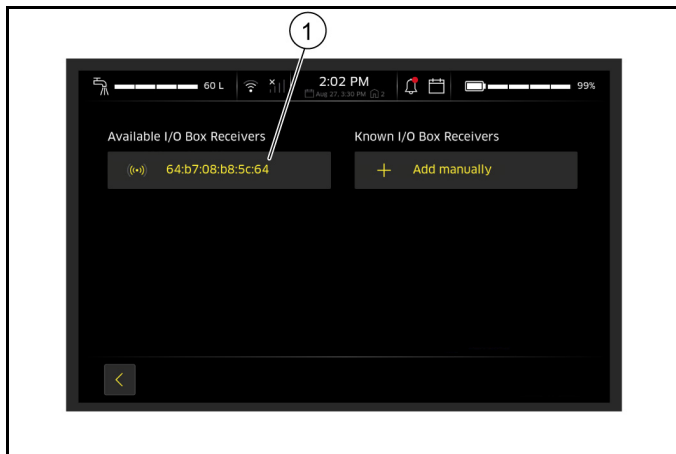
4. Seleccionar I/O Box Setup.



① I/O Box Setup

Se muestran todos los receptores seleccionables.

5. Seleccionar un receptor (puerta enrollable) de la lista.

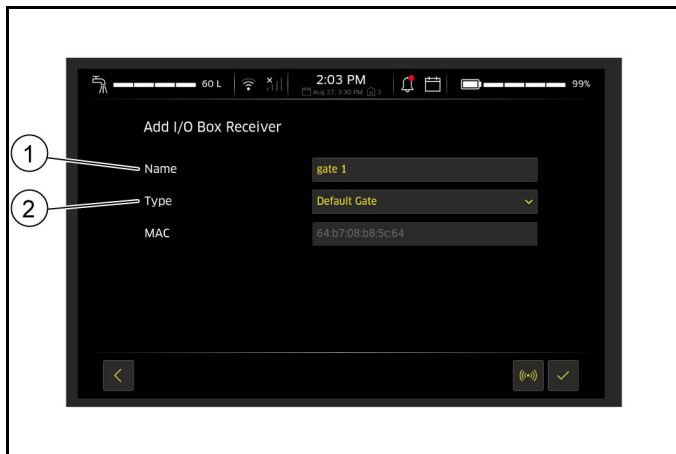


① Receptor seleccionable

6. Asignar un nombre y un tipo al receptor (puerta enrollable).

a Asignar el tipo de "Default-Gate" al receptor.

Si se ha creado un receptor por puerta (Gate), se le debe asignar el tipo "Default-Gate". Cuando el robot de limpieza alcanza una zona de Default-Gate, activa el control de puertas del receptor correspondiente.

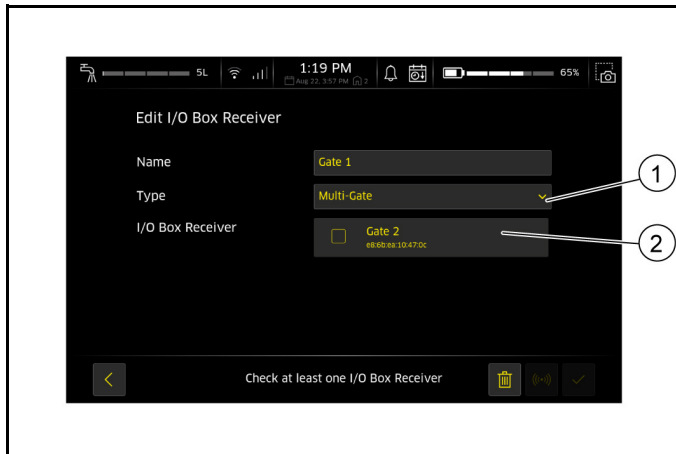


① Nombre

② Tipo

b Opcional: Asignar el tipo de "Multi-Gate" al receptor.

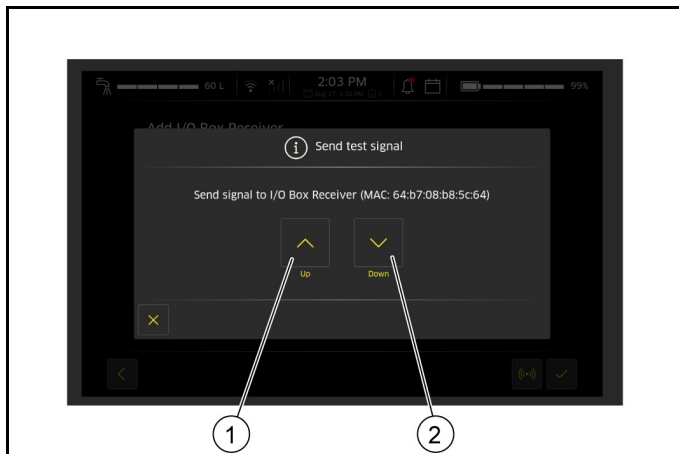
Una Multi-Gate ofrece la posibilidad de abrir varias puertas (Gates) dentro de una zona. Esto significa que, cuando el robot de limpieza alcanza una zona de Multi-Gate, activa el control de puertas de varios receptores. Esto puede ser una ventaja si hay varias puertas enrollables situadas una al lado de la otra, p. ej., en una esquina.



① Nombre

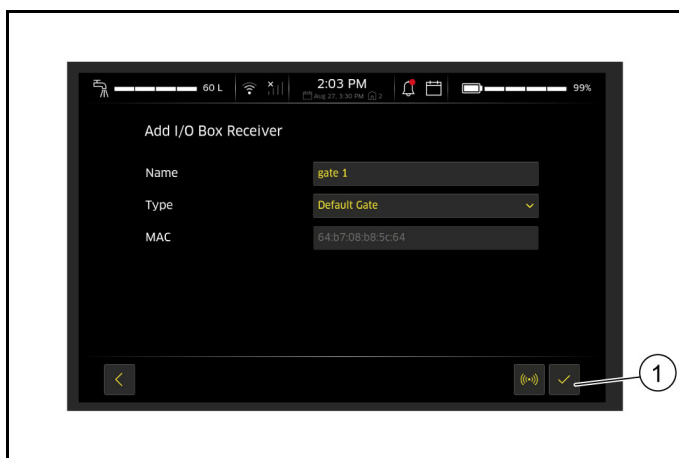
② Tipo

7. Utilizar las teclas arriba y abajo para comprobar el funcionamiento del emisor.



- ① Tecla arriba
- ② Tecla abajo

8. Confirmar la selección pulsando el símbolo de verificación.

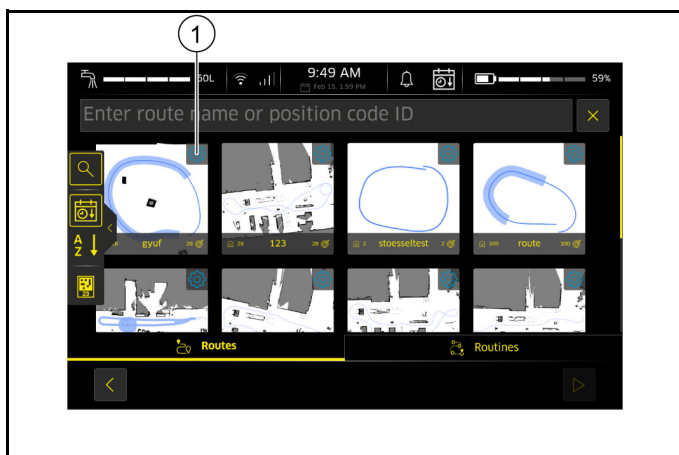


- ① Símbolo de verificación

9. Repetir el paso 5 ... 8 para otros receptores (puertas enrollables).

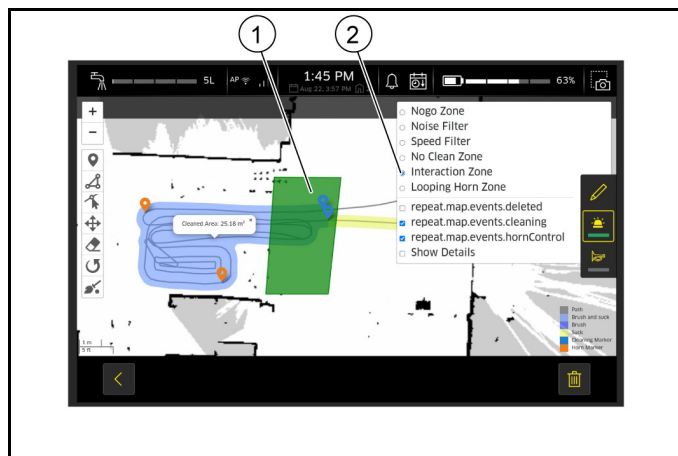
10. Cambiar a la edición de mapas. Véase el *manual de instrucciones del robot de limpieza KIRA B 50*.

11. Pulsar el símbolo de ajustes en la pantalla táctil.



- ① Símbolo de ajustes

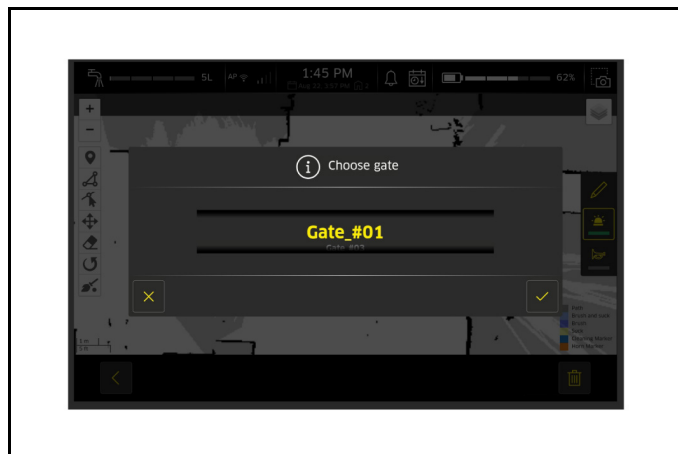
12. Preparar la zona.



- ① Zona verde
- ② Zona de interacción

a Abrir la selección de zonas. La zona verde define la zona en la que responde el control de puertas.

b Seleccionar la puerta. No existe una asignación estándar para una zona; es decir, si no se selecciona ninguna puerta, el control de puertas de la zona no responde.



c Seleccionar la "zona de interacción".

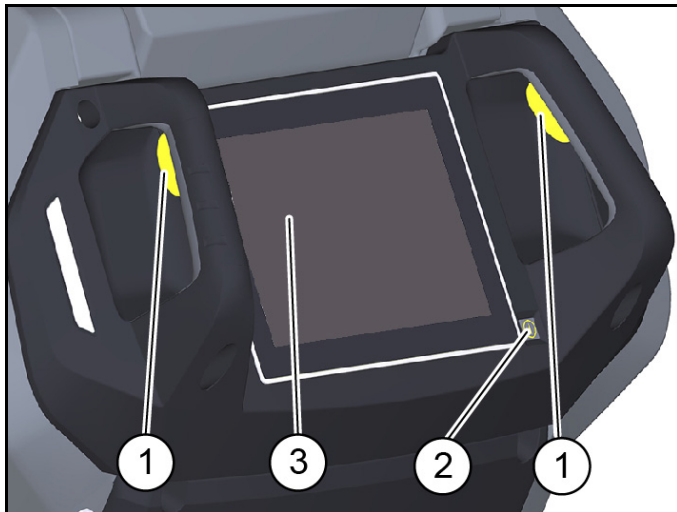
El robot de limpieza abre la puerta asignada al entrar en la zona verde.

Configuración del robot de limpieza con alarma de incendios

Requisitos

- Se monta un módulo receptor con voltímetro para cada puerta enrollable que se vaya a configurar.
- El robot de limpieza se ha transformado y se encuentra en el radio de transmisión del receptor.
- El robot de limpieza se pone en marcha con el emisor (memoria USB) conectado.

1. Conectar el panel de control con la tecla de inicio.



① Interruptor de seguridad

② Tecla de inicio

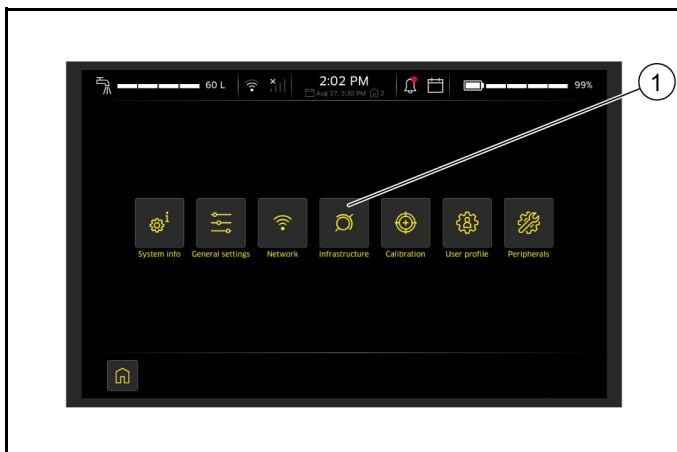
③ Pantalla táctil

2. Pulsar el símbolo de ajustes en la pantalla táctil.



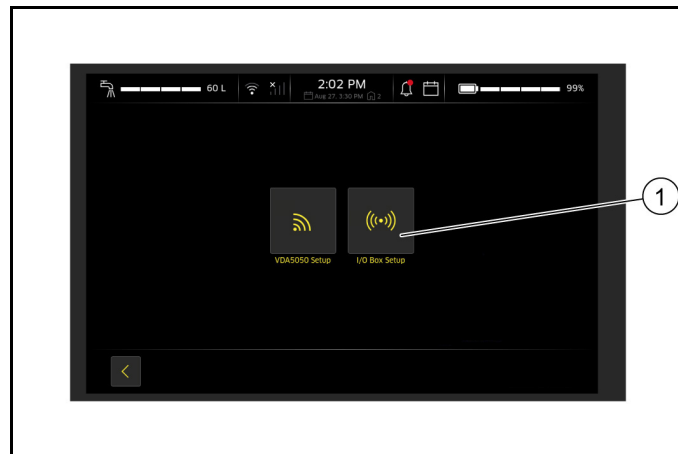
① Símbolo de ajustes

3. Seleccionar el menú **Infraestructure**.



① Menú **Infraestructure**

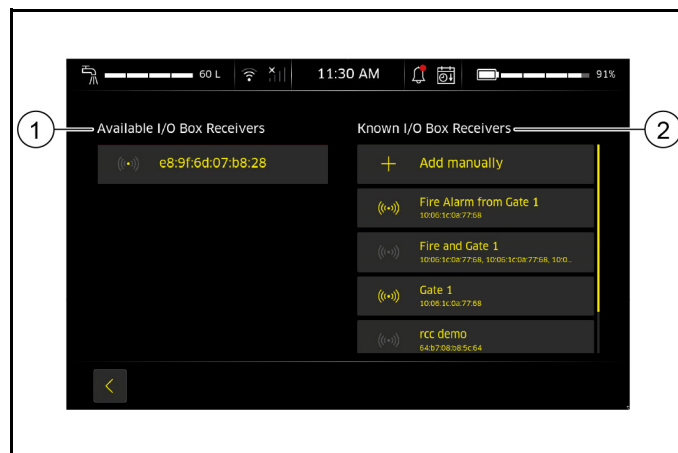
4. Seleccionar **I/O Box Setup**.



① I/O Box Setup

Se muestran todos los receptores seleccionables.

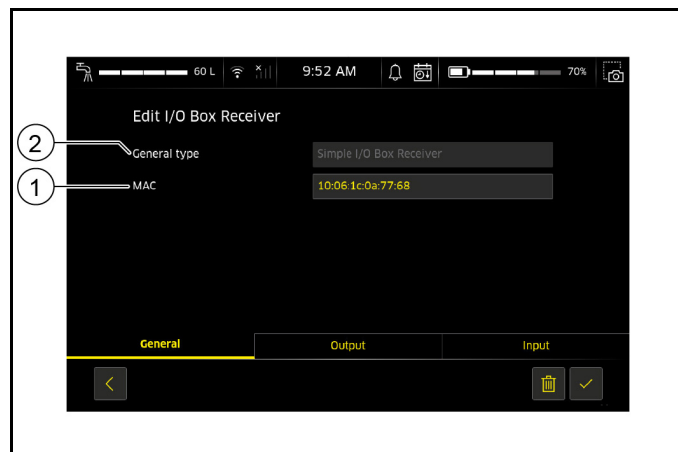
5. Seleccionar un receptor (puerta enrollable) de la lista.



① Receptor seleccionable

② Receptores conocidos

6. Asignar un nombre y un tipo al receptor (puerta enrollable).



① Dirección MAC

② Tipo

a Asignar un tipo al receptor.

b Asignar una "dirección MAC" al receptor.

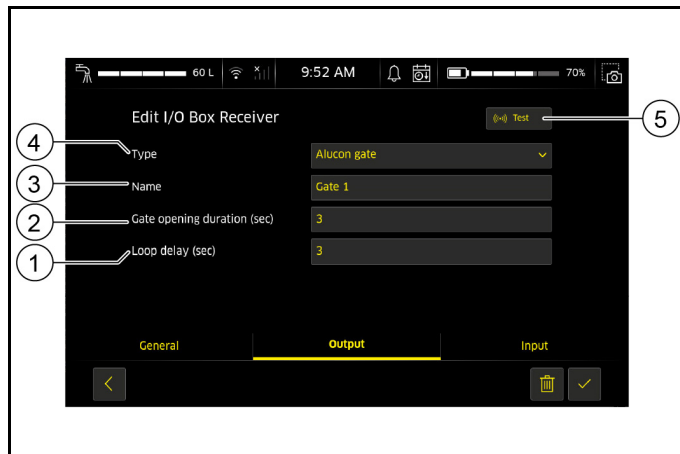
Nota

Se puede ajustar una señal de salida al receptor y/o se puede ajustar una señal de entrada desde el receptor.

Señal de salida: el robot de limpieza envía una señal al receptor para que abra las puertas de las correspondientes zonas de interacción.

Señal de entrada: el robot de limpieza recibe una señal del receptor en caso de alarma de incendio. La repetición en las correspondientes zonas de interacción se interrumpe automáticamente.

7. Ajustar una señal de salida hacia el receptor.

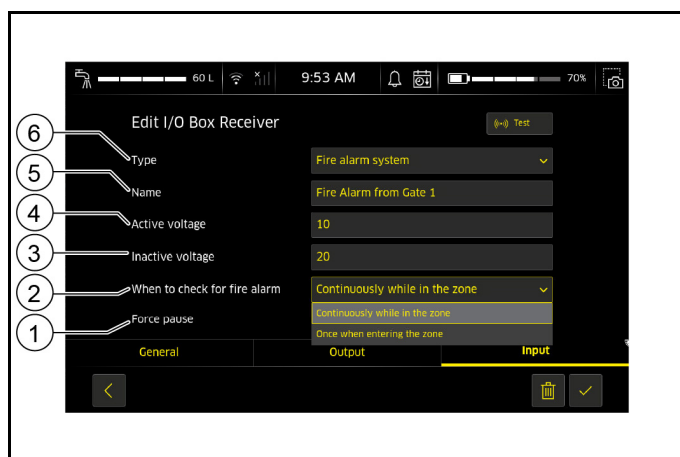


- ① Retardo de bucle (segundos)
- ② Tiempo de apertura de la puerta (segundos)
- ③ Nombre
- ④ Tipo
- ⑤ Tecla de prueba

- a Seleccionar el tipo. Utilizar **Puerta Alucon** para puertas que se cierran automáticamente después de un tiempo determinado. Utilizar **Estándar** para puertas que permanecen abiertas tras la apertura.
 - b Asignar el nombre.
 - c Introducir un valor en segundos para la duración de la apertura de la puerta. Como algunas puertas detienen el proceso de apertura cuando se envía el comando de apertura por segunda vez, aquí se puede ajustar durante cuánto tiempo va a esperar el robot de limpieza después del primer comando.
 - d Introducir un valor en segundos para el retardo de bucle. Como las puertas Alucon se cierran automáticamente al cabo de cierto tiempo, se puede especificar el tiempo tras el cual se vuelve a enviar el comando de apertura.
 - e Para probar la conexión, pulsar el botón de prueba.
8. Ajustar una señal de entrada desde el receptor.

Nota

Hay sistemas de alarma contra incendios que se activan por encima de un determinado valor umbral e instalaciones que se activan por debajo de una determinada tensión. Se pueden seleccionar ambas opciones. En el ejemplo mostrado, la tensión cae por debajo de 10 V en caso de alarma de incendio.



- ① Forzar pausa
- ② Cuándo comprobar si hay alarma de incendio
- ③ Tensión inactiva
- ④ Tensión activa
- ⑤ Nombre
- ⑥ Tipo

- a Seleccionar **Alarma de incendio** como tipo.
- b Asignar un **nombre**. Kärcher recomienda asignar un nombre que indique que se trata de la alarma de incendios de la puerta.
- c En **Tensión activa**, ajustar el valor umbral a partir del cual se activa una alarma de incendio.
- d En **Tensión inactiva**, ajustar el valor de umbral hasta el cual no se activa ninguna alarma de incendio.
- e Seleccionar cuándo el robot de limpieza debe tener en cuenta las alarmas de incendio. Se puede seleccionar entre 2 opciones:

Continuamente: mientras el robot de limpieza se encuentre en la zona de interacción, pausará la repetición. Debe haber una zona a cada lado de la puerta a la que se acerque el robot de limpieza como parte de la repetición. La zona no debe estar debajo de la puerta, pues el robot también se detendría directamente debajo de la puerta si la alarma de incendio se activa allí.

Una vez al acceder a la zona: el robot de limpieza solo comprueba la alarma de incendios una vez cuando entra en la zona de interacción. Si la alarma de incendios está activa, detiene la repetición en el límite de la zona. Si se activa la alarma de incendios mientras el robot de limpieza está en el centro de la zona, sigue su camino. Esta opción puede utilizarse con una zona de interacción sobre la puerta.

- f Activar/desactivar la pausa forzada.

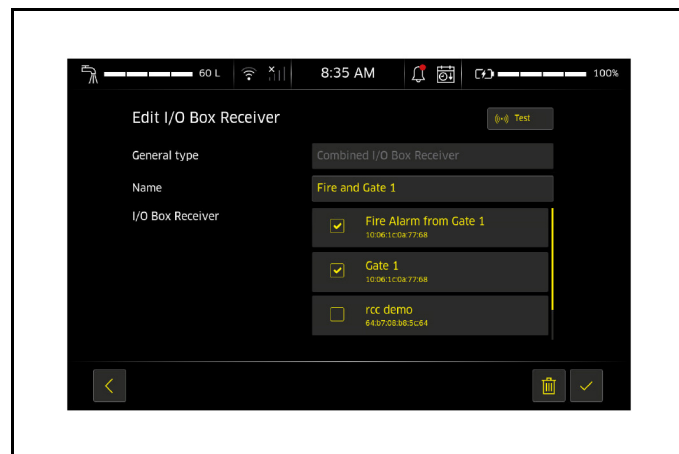
Opción activada: el robot de limpieza también omite la petición de repetición de una persona in situ. La repetición no puede continuar, solo cancelarse.

Opción desactivada: la pausa enviada por la señal de alarma de incendios puede cancelarse.

9. Opción: configurar el receptor combinado.

Nota

Para crear zonas de interacción que sirvan como activadores de entrada y salida o como activadores para más de una puerta, debe crearse un receptor combinado adicional, ya que las zonas superpuestas no funcionan.



Ejemplo de receptor combinado

En el ejemplo mostrado, el receptor combinado recibe los comandos enviados a "Puerta 1" y la entrada "Alarma de incendio de la puerta 1".

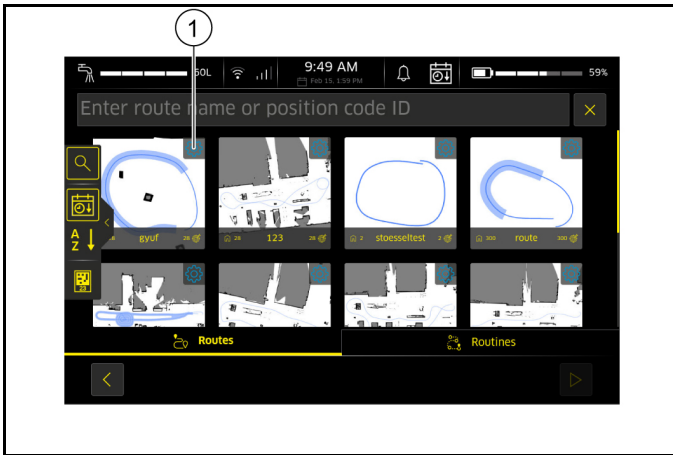
Usando la opción **Una vez al acceder a la zona** en la alarma de incendios, se evita que el robot de limpieza se detenga debajo la puerta en caso de alarma de incendios.

CUIDADO

El robot de limpieza también abre la puerta si se detiene al acceder a la zona. Si no se desea esto, deben utilizarse zonas separadas para el control de puertas y la alarma de incendios.

10. Cambiar a la edición de mapas. Véase el manual de instrucciones del robot de limpieza KIRA B 50.

11. Pulsar el símbolo de ajustes en la pantalla táctil.



① Símbolo de ajustes

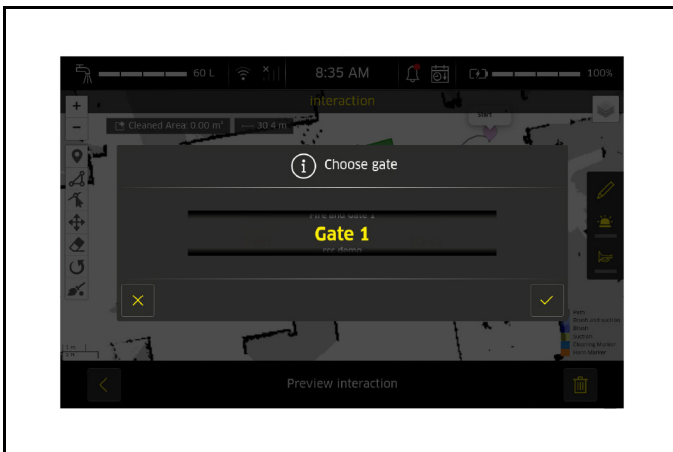
12. Configurar una zona de interacción.



① Zona verde

② Zona de interacción

- Abrir la selección de zonas. La zona verde define la zona en la que responde el control de puertas.
- Seleccionar la puerta. No existe una asignación estándar para una zona; es decir, si no se selecciona ninguna puerta, el control de puertas de la zona no responde.



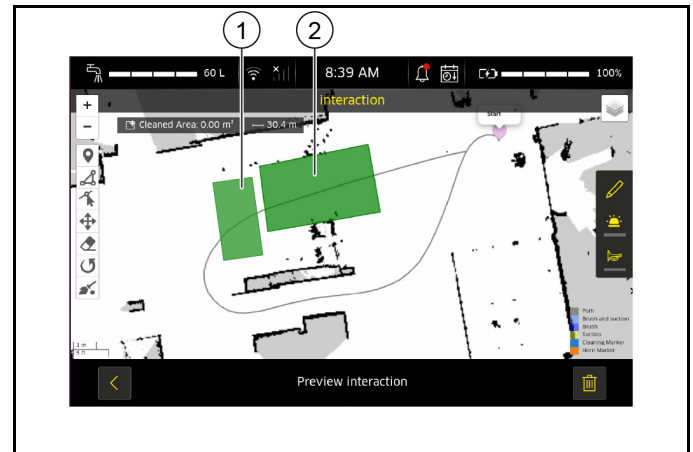
c Seleccionar la "zona de interacción".

El robot de limpieza abre la puerta asignada al entrar en la zona verde.

13. Configurar zonas separadas para la alarma de incendios.

Nota

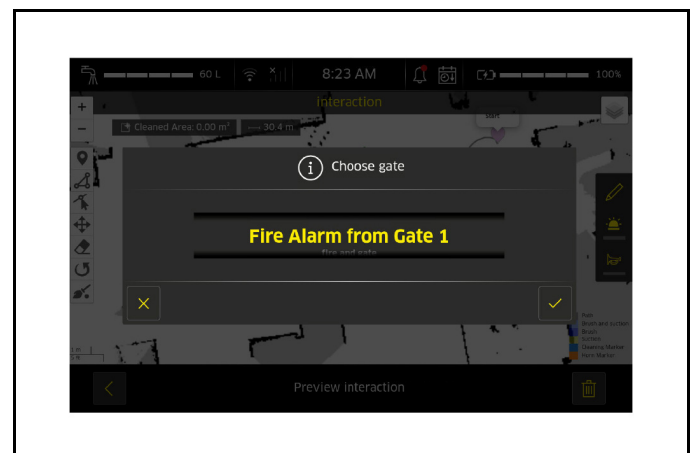
Las zonas de interacción no deben solaparse.



① Zona de interacción "Alarma de incendio"

② Zona de interacción "Abrir puerta"

- Abrir la selección de zonas. Las zonas verdes definen las zonas en las que responde el control de puertas o se disparan las alarmas de incendios.
- Seleccionar la puerta para la alarma de incendios.

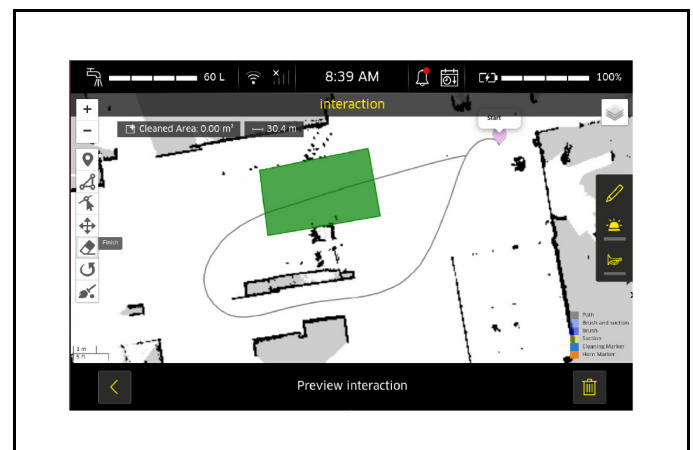


- Para **Cuándo comprobar si hay alarma de incendio** para las zonas de alarma de incendios, seleccionar **Continuamente mientras se esté en la zona**.

14. Configurar zonas de interacción combinadas con alarma de incendios.

Nota

El robot de limpieza también abre la puerta si se detiene al acceder a la zona. Si no se desea esto, utilizar zonas separadas para el control de puertas y la alarma de incendios tal y como se describe en el paso 13.

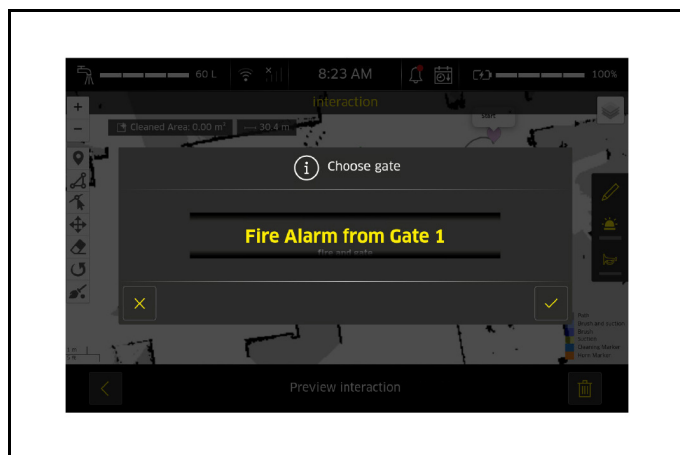


- a Abrir la selección de zonas. La zona verde define la zona en la que responde el control de puertas y se disparan las alarmas de incendios.

Nota

Hacer las zonas lo suficientemente grandes como para que la puerta ya esté abierta cuando el robot de limpieza llegue a ella, de modo que el robot de limpieza pueda desplazarse sin problemas.

- b Seleccionar la puerta para la alarma de incendios.



- c Para **Cuándo comprobar si hay alarma de incendio** para zonas de alarma de incendios, seleccionar **Una vez al acceder a la zona**.

Índice

Indicações gerais	39
Volume do fornecimento	39
Utilização prevista	39
Avisos de segurança	39
Proteção do meio ambiente	39
Acessórios e peças sobressalentes	39
Garantia	39
Descrição do aparelho	40
Montagem	40
Configurar a lavadora aspiradora robô	41

Indicações gerais



Leia e atue de acordo com estas instruções de montagem antes da conversão.

Conserve as instruções de montagem para referência ou utilização futura.

Volume do fornecimento

O kit de conversão é composto por:

Componente	Designação	Quantidade [unidades]
6.043-017.0	Pen USB, transmissor	1
5.043-365.0	Tampa de proteção pen USB, transmissor	1
6.043-016.0	Autocolante pen USB, transmissor	1
5.980-276.0	Instruções de conversão para comando de portão de enrolar, transmissor	1

Aviso

A tampa de proteção e o autocolante são fornecidos pré-montados no momento da entrega.

Utilização prevista

O kit de expansão do comando de portão de enrolar só pode ser utilizado em portões de enrolar com dispositivos de limitação de força ou equipamento de proteção sem contacto, como por ex. portões do tipo C (ou D/E), de acordo com a norma DIN EN 12453.

O kit de expansão de comando de portão de enrolar para 2 relés é composto por 2 módulos:

- KIRA Rolling Gate Control, transmissor
 - KIRA Rolling Gate Control, módulo recetor
- O transmissor e o módulo recetor devem ser instalados pelo utilizador.

Avisos de segurança

Níveis de perigo

⚠ PERIGO

- Aviso de um perigo iminente, que pode provocar ferimentos graves ou morte.

⚠ ATENÇÃO

- Aviso de uma possível situação de perigo, que pode provocar ferimentos graves ou morte.

⚠ CUIDADO

- Aviso de uma possível situação de perigo, que pode provocar ferimentos ligeiros.

ADVERTÊNCIA

- Aviso de uma possível situação de perigo, que pode provocar danos materiais.

Avisos de segurança

⚠ PERIGO

Arranque involuntário do aparelho, contacto com peças sob tensão

Perigo de ferimentos, choque eléctrico

Antes de realizar qualquer trabalho, desligue o aparelho da estação de ancoragem e desligue a ficha de rede.

Proteção do meio ambiente



Os materiais de empacotamento são recicláveis. Elimine as embalagens de acordo com os regulamentos ambientais.



Os aparelhos eléctricos e electrónicos contêm materiais recicláveis de valor e, com frequência, componentes como baterias, acumuladores ou óleo que, em caso de manipulação ou recolha errada, podem representar um potencial perigo para a saúde humana e para o ambiente. Estes componentes são necessários para o bom funcionamento do aparelho. Os aparelhos que apresentem este símbolo não devem ser recolhidos no lixo doméstico.

Avisos relativos a ingredientes (REACH)

Pode encontrar informações actualizadas acerca dos ingredientes em: www.kaercher.de/REACH

Acessórios e peças sobressalentes

Ao utilizar apenas acessórios originais e peças sobressalentes originais, garante uma utilização segura e o bom funcionamento do aparelho.

Informações acerca de acessórios e peças sobressalentes disponíveis em www.kaercher.com.

Garantia

Em cada país são válidas as condições de garantia transmitidas pela nossa sociedade distribuidora responsável. Trataremos de possíveis avarias no seu aparelho no âmbito do prazo da garantia, sem custos, desde que estas tenham origem num erro de material ou de fabrico. Em caso de garantia, contacte o seu revendedor ou a assistência técnica autorizada mais próxima, apresentando o talão de compra.

(endereço consultar o verso)

Para mais informações sobre a garantia (se disponíveis), consultar "Transferências" na área de serviço do website local da Kärcher.

Descrição do aparelho



- ① Tampa de proteção
- ② Pen USB
- ③ Autocolante

Montagem

⚠ PERIGO

Arranque involuntário do aparelho, contacto com peças sob tensão

Perigo de ferimentos, choque eléctrico

Antes de realizar qualquer trabalho, desligue o aparelho da estação de ancoragem e desligue a ficha de rede.

⚠ CUIDADO

Danos materiais devido a montagem incorrecta

A montagem deve ser realizada apenas por um técnico qualificado.

Aviso

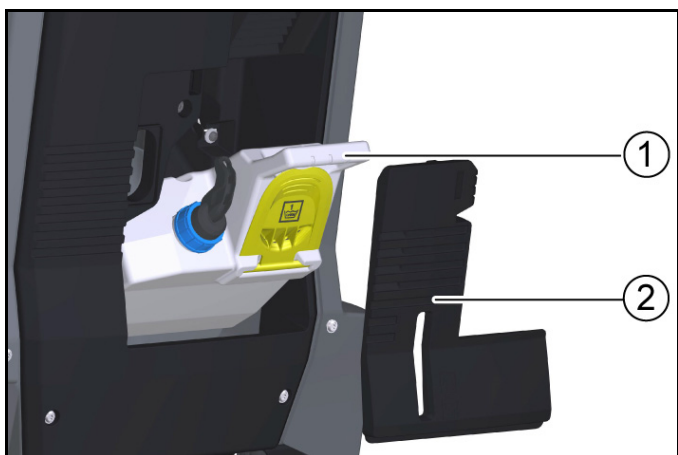
É essencial que observe também o manual de instruções e os avisos de segurança da lavadora aspiradora robô.

Montagem da pen USB (KIRA BR 50 1.533-001.0 / 1.533-002.0)

Ferramentas necessárias:

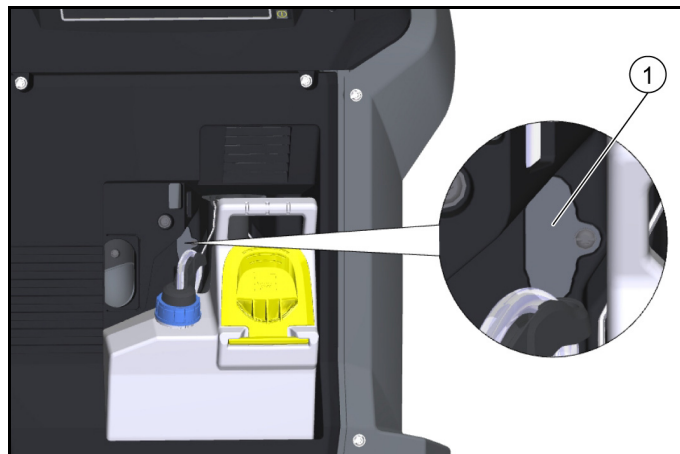
- Chave de parafusos TORX 15

1. Desligar a lavadora aspiradora robô, ver *Manual de instruções da lavadora aspiradora robô*.
2. Desmontar o depósito do detergente.

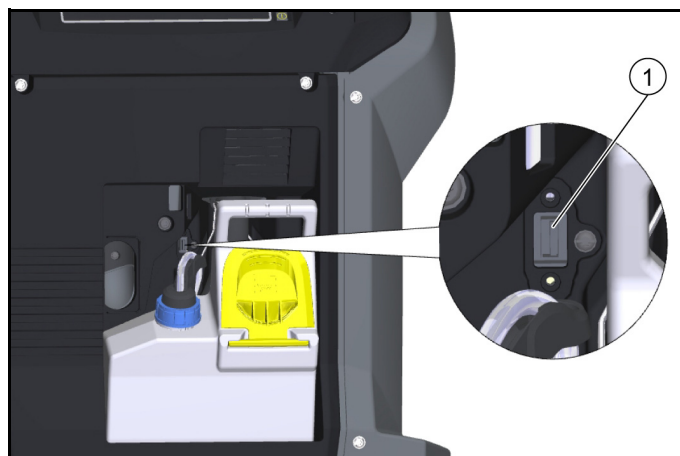


- ① Cobertura
- ② Depósito do detergente
- a Remover a cobertura.
- b Retirar o depósito do detergente.

3. Retirar a cobertura da porta USB com uma chave de parafusos TORX 15.



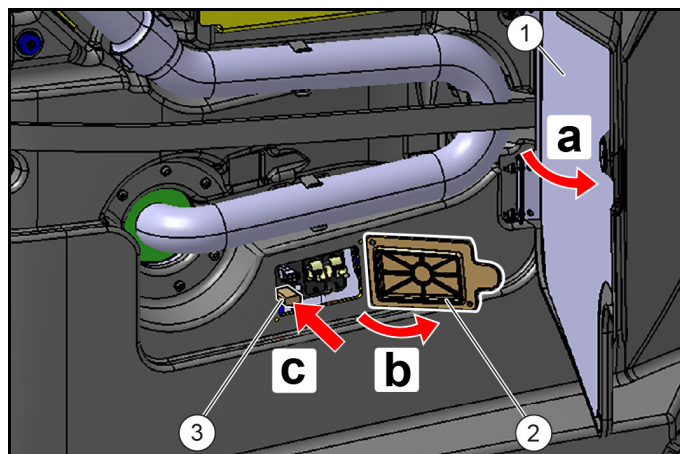
- ① Cobertura da porta USB
4. Inserir a pen USB na porta USB.



- ① Porta USB
5. Instalar o depósito do detergente.
 - a Inserir o depósito do detergente. Ter cuidado para não danificar o transmissor.
 - b Colocar a cobertura.
 6. Ligar a lavadora aspiradora robô, ver *Manual de instruções da lavadora aspiradora robô*.

Montagem da pen USB (KIRA BR 50 1.533-003.0, KIRA BD 50 1.533-050.0)

1. Desligar a lavadora aspiradora robô, ver *Manual de instruções da lavadora aspiradora robô*.
2. Montar a pen USB:
 - a Abrir a porta do compartimento do aparelho.
 - b Desapertar os parafusos da tampa e retirar a tampa.
 - c Introduzir a pen USB na tomada USB.



- ① Porta do compartimento do aparelho

- ② Tampa
- ③ Pen USB
3. Colocar a tampa e apertar os parafusos.
4. Fechar a porta do compartimento do aparelho.
5. Ligar a lavadora aspiradora robô, ver *Manual de instruções da lavadora aspiradora robô*.

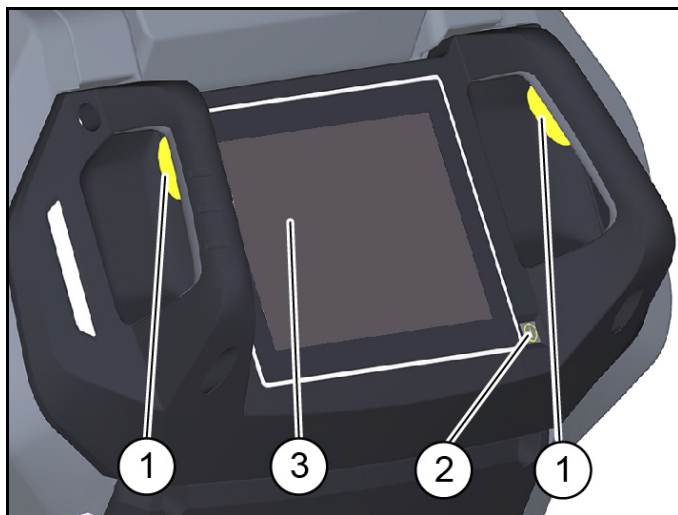
Configurar a lavadora aspiradora robô

Configurar a lavadora aspiradora robô sem alarme de incêndio

Pré-requisitos:

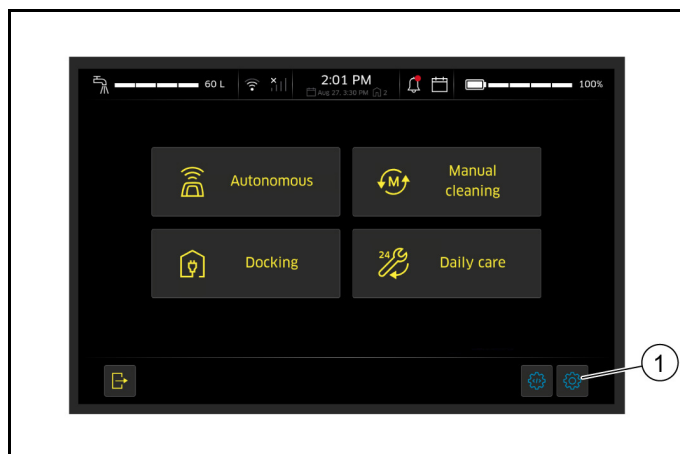
- Para cada portão de enrolar a configurar, está montado um recetor.
- A lavadora aspiradora robô foi convertida e encontra-se na área de transmissão do recetor.

1. Ligar o painel de comando utilizando a tecla de arranque.



- ① Interruptor de segurança
- ② Tecla de arranque
- ③ Ecrã tátil

2. Prima o símbolo Definições no ecrã tátil.



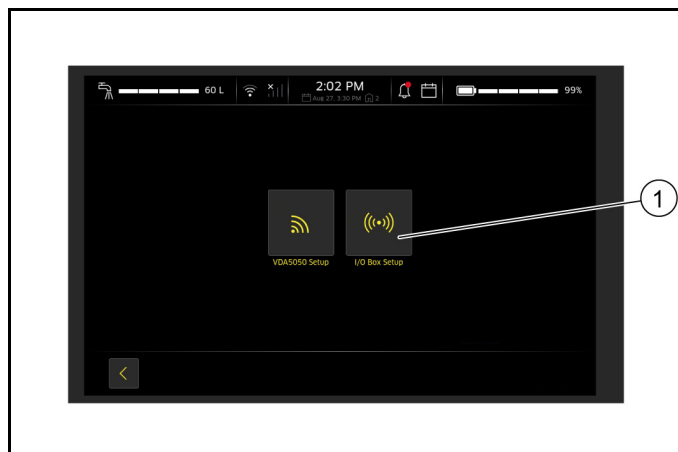
- ① Símbolo Ajustes

3. Selecionar o menu Infrastructure.



- ① Menu Infrastructure

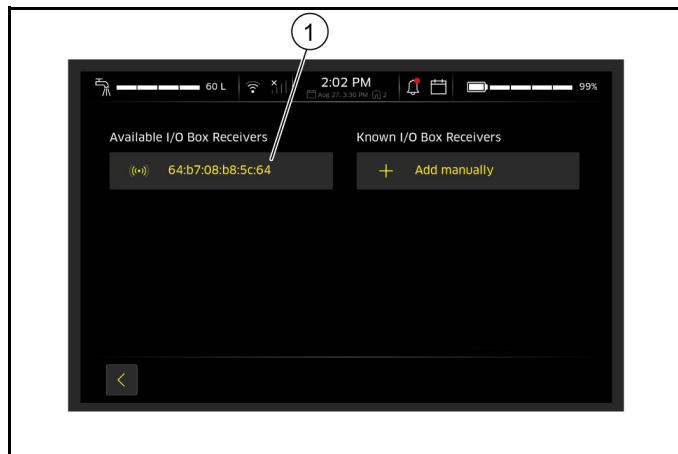
4. Selecionar I/O Box Setup.



- ① I/O Box Setup

São apresentados todos os recetores selecionáveis.

5. Selecionar um recetor (portão de enrolar) na lista.

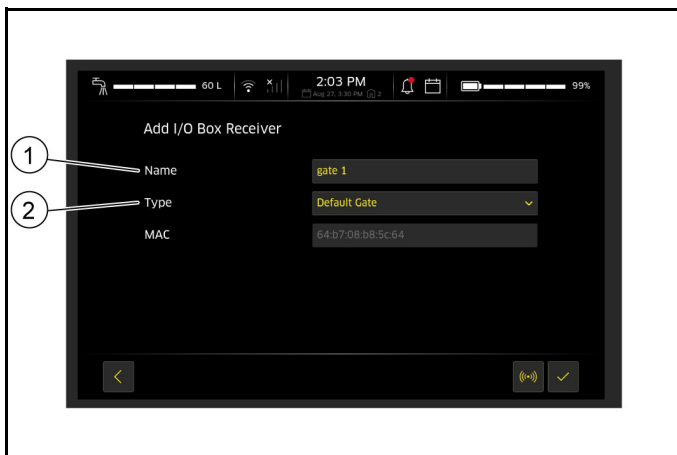


- ① Recetor selecionável

6. Atribuir um nome e um tipo ao recetor (portão de enrolar).

a Atribuir o tipo “Default-Gate” ao recetor.

Se tiver criado um recetor por portão (Gate), atribua-lhe o tipo "Default-Gate". Quando a lavadora aspiradora robô chega a uma zona do Default-Gate, aciona o comando do portão do recetor associado.

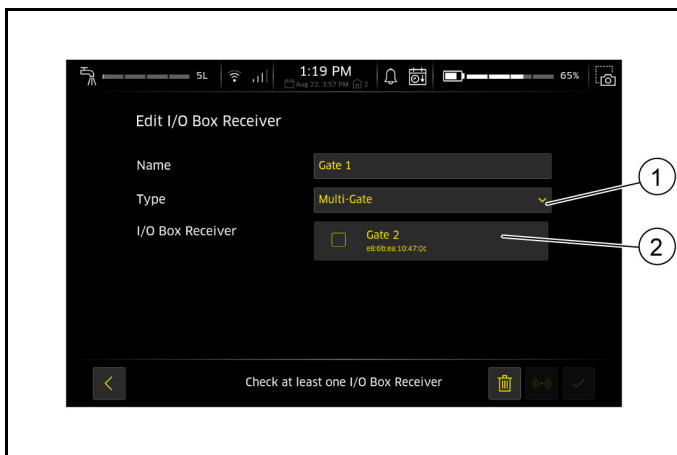


① Nome

② Tipo

b Opcional: Atribuir o tipo “Multi-Gate” ao recetor.

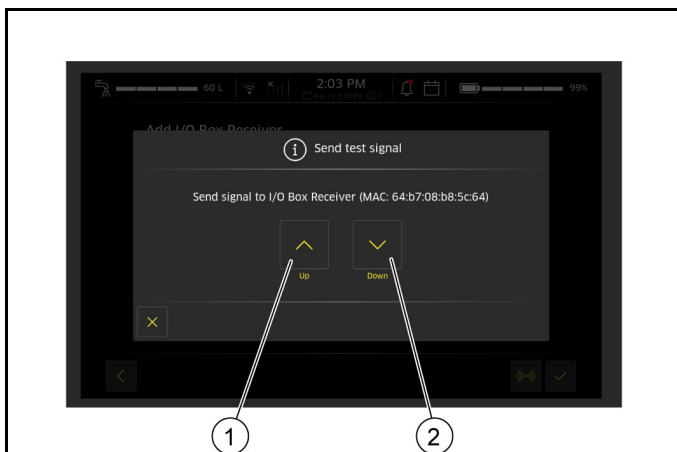
Um Multi-Gate oferece-lhe a possibilidade de abrir vários portões (Gates) dentro de uma zona. Isto significa que, quando a lavadora aspiradora robô chega a uma zona Multi-Gate, aciona o comando do portão de vários recetores. Isto pode ser uma vantagem se tiver vários portões de enrolar próximos uns dos outros, por exemplo, num canto.



① Nome

② Tipo

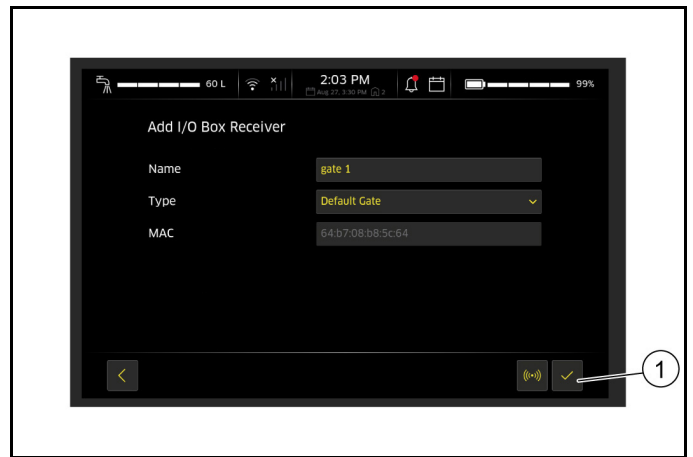
7. Utilize as teclas para cima e para baixo para testar a função do transmissor.



① Tecla para cima

② Tecla para baixo

8. Confirmar a seleção premindo o visto.

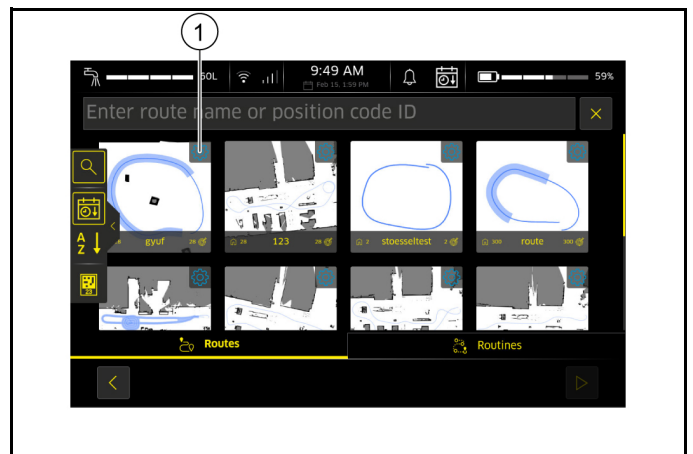


① Visto

9. Repetir os passos 5 ... 8 para outros recetores (portões de enrolar).

10. Mudar para a edição de mapas. Ver o *Manual de instruções da lavadora aspiradora robô KIRA B 50*.

11. Prima o símbolo Definições no ecrã tátil.



① Símbolo Ajustes

12. Configurar a zona.

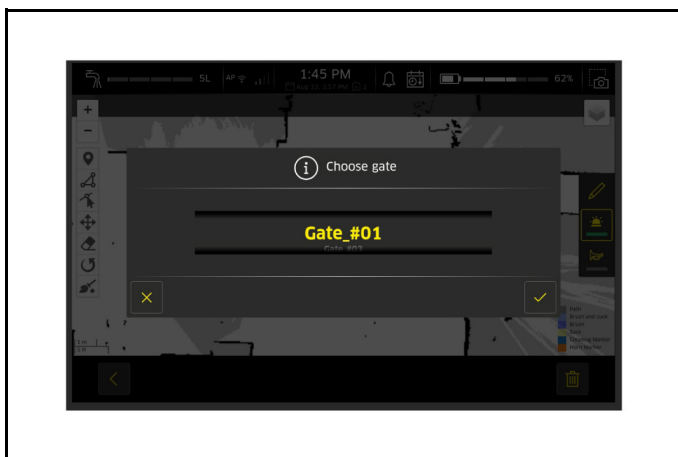


① Zona verde

② Zona de interação

a Abrir a seleção de zona. A área verde define a zona em que o comando do portão responde.

b Selecionar o portão. Não existe uma atribuição padrão para uma zona, ou seja, se não for selecionado nenhum portão, o comando do portão na zona não responde.



c Selecionar "Zona de interação".

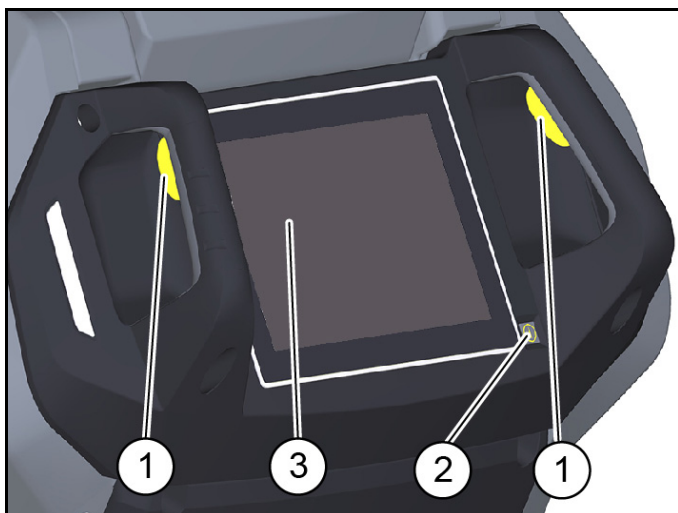
A lavadora aspiradora robô abre o portão atribuído quando entra na zona verde.

Configurar a lavadora aspiradora robô com alarme de incêndio

Pré-requisitos

- Para cada portão de enrolar a ser instalado, é montado um módulo recetor com voltímetro.
- A lavadora aspiradora robô foi convertida e encontra-se na área de transmissão do recetor.
- A lavadora aspiradora robô foi ligada com o transmissor (pen USB) inserido.

1. Ligar o painel de comando utilizando a tecla de arranque.



① Interruptor de segurança

② Tecla de arranque

③ Ecrã tátil

2. Prima o símbolo Definições no ecrã tátil.



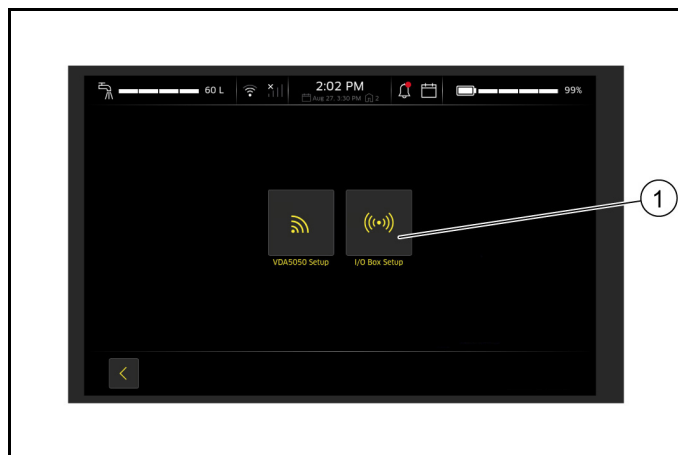
① Símbolo Ajustes

3. Selecionar o menu **Infrastructure**.



① Menu Infrastructure

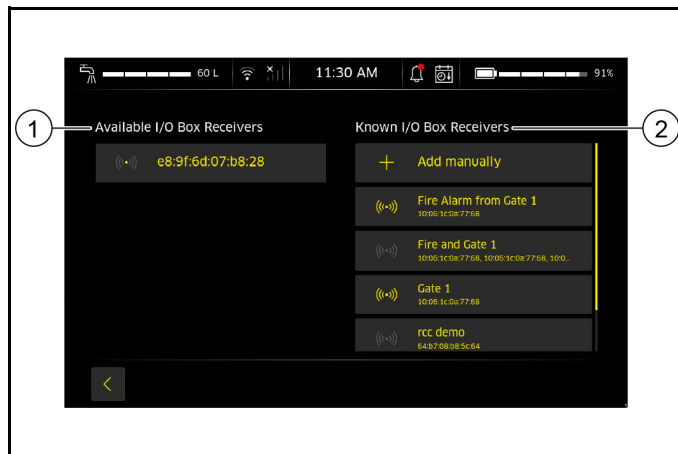
4. Selecionar **I/O Box Setup**.



① I/O Box Setup

São apresentados todos os recetores selecionáveis.

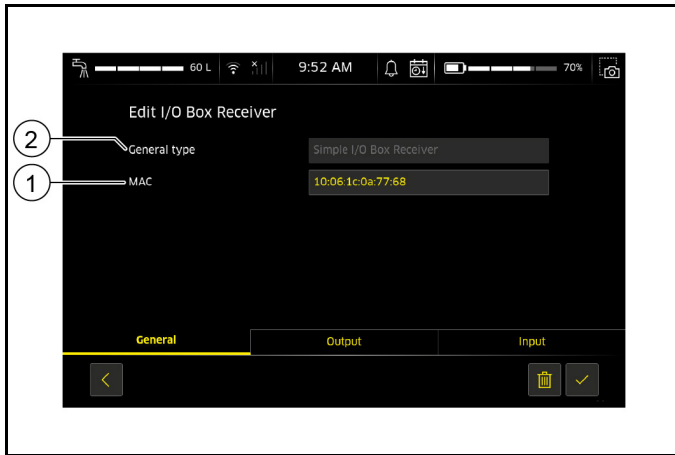
5. Selecionar um recetor (portão de enrolar) na lista.



① Recetor selecionável

② Recetores conhecidos

6. Atribuir um nome e um tipo ao recetor (portão de enrolar).



① Endereço MAC

② Tipo

- a Atribuir um tipo ao recetor.
- b Atribuir um "endereço MAC" ao recetor.

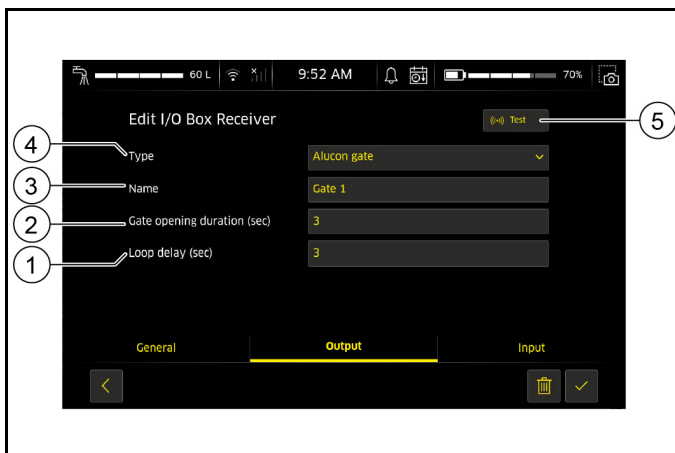
Aviso

É possível definir um sinal de saída para o recetor e /ou um sinal de entrada do recetor.

Sinal de saída: A lavadora aspiradora robô envia um sinal ao transmissor para abrir portões nas zonas de interação correspondentes.

Sinal de entrada: A lavadora aspiradora robô recebe um sinal do recetor quando há um alarme de incêndio. A repetição nas zonas de interação correspondentes é interrompida automaticamente.

7. Defina um sinal de saída para o recetor.



① Atraso do circuito (segundos)

② Tempo de abertura do portão (segundos)

③ Nome

④ Tipo

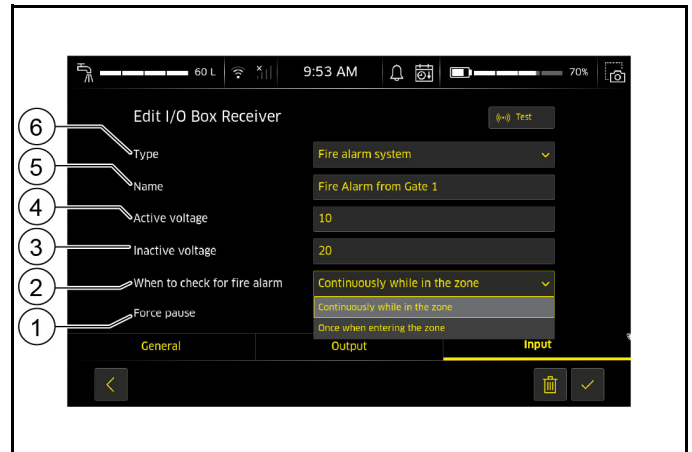
⑤ Botão de teste

- a Selecionar o tipo. Utilizar **portão Alucon** para portões que se fecham automaticamente após um determinado período de tempo. Utilizar **Padrão** para portões que permanecem abertos após a abertura.
- b Atribuir o nome.
- c Introduzir um valor em segundos para a duração da abertura do portão. Como alguns portões interrompem o processo de abertura quando o comando de abertura é enviado uma segunda vez, é possível definir aqui quanto tempo a lavadora aspiradora robô deve aguardar após o primeiro comando.
- d Introduzir um valor em segundos para o atraso do circuito. Como os portões Alucon fecham automaticamente após algum tempo, é possível definir após quanto tempo o comando de abertura deve ser enviado novamente.
- e Para testar a ligação, premir o botão de teste.

8. Definir um sinal de entrada do recetor.

Aviso

Existem sistemas de deteção de incêndios que são acionados acima de um determinado valor limite e sistemas que são acionados abaixo de uma determinada tensão. Ambas as opções estão disponíveis. No exemplo apresentado, a tensão cai abaixo de 10 V em caso de alarme de incêndio.



① Forçar uma pausa

② Quando verificar se existe um alarme de incêndio

③ Tensão inativa

④ Tensão ativa

⑤ Nome

⑥ Tipo

- a Selecionar **Alarme de incêndio** como tipo.
- b Atribuir um **nome**. A Kärcher recomenda atribuir um nome que indique que se trata do alarme de incêndio do portão.
- c Em **Tensão ativa**, definir o valor limite acima do qual é acionado um alarme de incêndio.
- d Em **Tensão inativa**, definir o valor limite até ao qual não é acionado qualquer alarme de incêndio.
- e Selecione quando a lavadora aspiradora robô deve estar atenta ao alarme de incêndio. 2 opções estão disponíveis para escolha:

Contínuo: Enquanto a lavadora aspiradora robô estiver na zona de interação, ela irá pausar a repetição. Deve existir uma zona de cada lado do portão por onde a lavadora aspiradora robô se aproxima durante o ciclo de repetição. A zona não deve estar localizada por baixo do portão, pois o robô poderia parar exatamente nessa posição caso o alarme de incêndio fosse ativado nesse local.

Uma vez ao entrar na zona: A lavadora aspiradora robô verifica o alarme de incêndio apenas uma vez ao entrar na zona de interação. Se o alarme de incêndio estiver ativo, a lavadora aspiradora robô interrompe o ciclo de repetição no limite da zona. Se o alarme de incêndio for acionado enquanto a lavadora aspiradora robô estiver no meio da área, ela continuará a funcionar. Esta opção pode ser utilizada com uma zona de interação acima do portão.

- f Ativar /desativar pausa forçada.

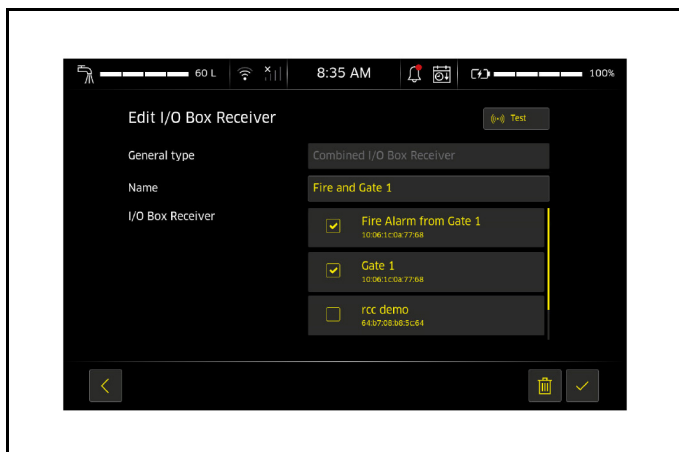
Opção ativada: A lavadora aspiradora robô também ignora a solicitação de repetição feita por uma pessoa no local. A repetição não pode ser continuada, apenas cancelada.

Opção desativada: A pausa transmitida pelo sinal de alarme de incêndio pode ser cancelada.

9. Opção: Configurar o recetor combinado.

Aviso

Para criar zonas de interação que funcionem como acionadores de entrada e saída ou como acionadores para mais do que um portão, é necessário criar um recetor combinado adicional, uma vez que as zonas sobrepostas não funcionam.



Exemplo de um recetor combinado

No exemplo apresentado, o recetor combinado recebe os comandos enviados para o "Portão 1" e a entrada "Alarme de incêndio do Portão 1".

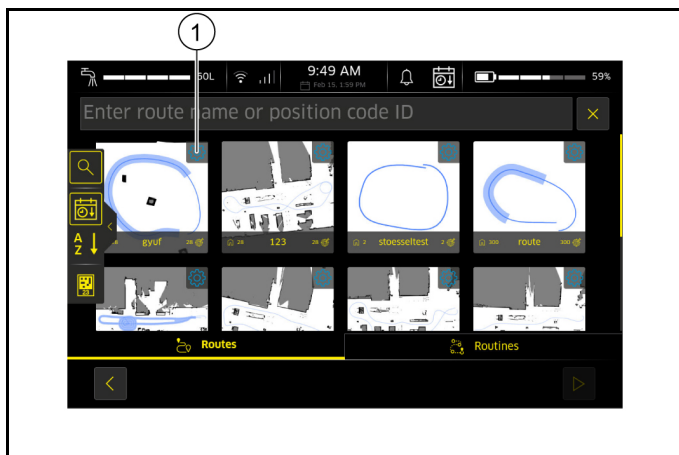
Ao utilizar a opção Verificar o alarme de incêndio **apenas uma vez ao entrar na zona**, evita-se que a lavadora aspiradora robô possa ser parada por baixo do portão em caso de alarme de incêndio.

ADVERTÊNCIA

A lavadora aspiradora robô também abre o portão se for parada ao entrar na zona. Se tal não for desejado, devem ser utilizadas zonas separadas para o comando do portão e o alarme de incêndio.

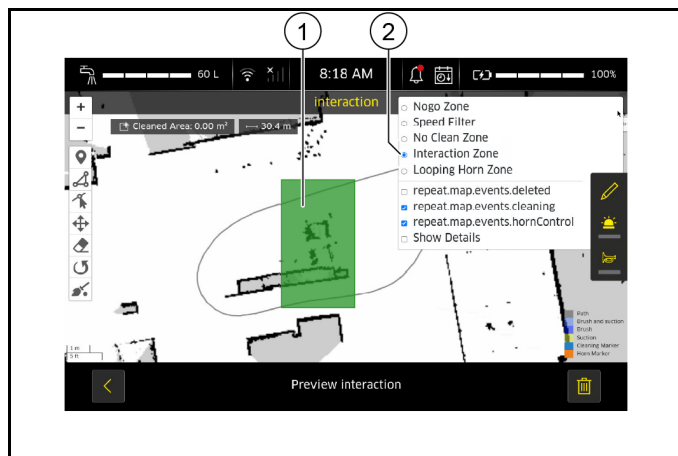
10. Mudar para a edição de mapas. Ver o *Manual de instruções da lavadora aspiradora robô KIRA B 50*.

11. Prima o símbolo Definições no ecrã tátil.



① Símbolo Ajustes

12. Criar uma zona de interação.

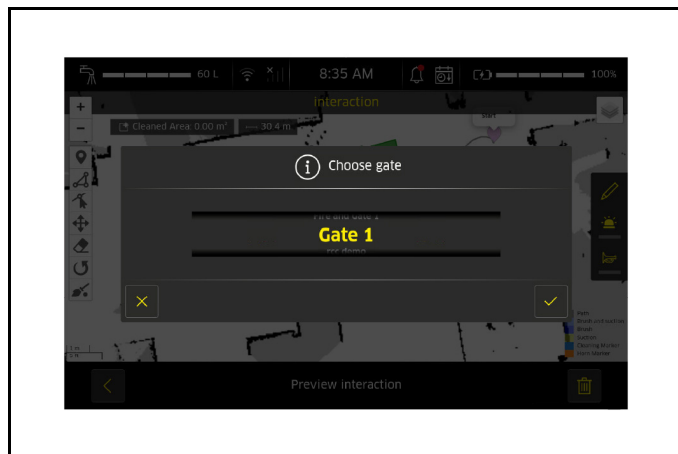


① Zona verde

② Zona de interação

a Abrir a seleção de zona. A área verde define a zona em que o comando do portão responde.

b Selecionar o portão. Não existe uma atribuição padrão para uma zona, ou seja, se não for selecionado nenhum portão, o comando do portão na zona não responde.



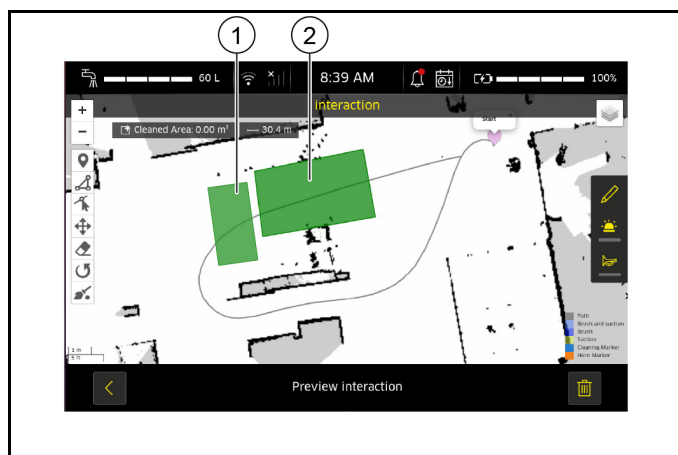
c Selecionar "Zona de interação".

A lavadora aspiradora robô abre o portão atribuído quando entra na zona verde.

13. Configurar zonas separadas para o alarme de incêndio.

Aviso

As áreas de interação não devem sobrepor-se.

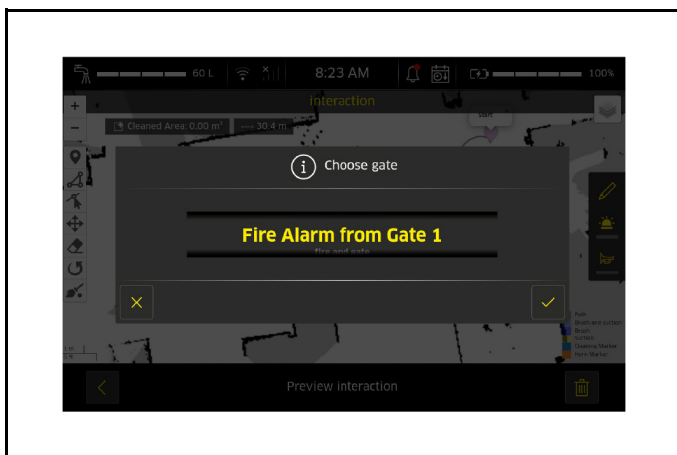


① Zona de interação "Alarme de incêndio"

② Zona de interação "Portão aberto"

a Abrir a seleção de zona. As áreas verdes definem as zonas em que o comando do portão é acionado ou os alarmes de incêndio são disparados.

b Selecionar o portão para o alarme de incêndio.

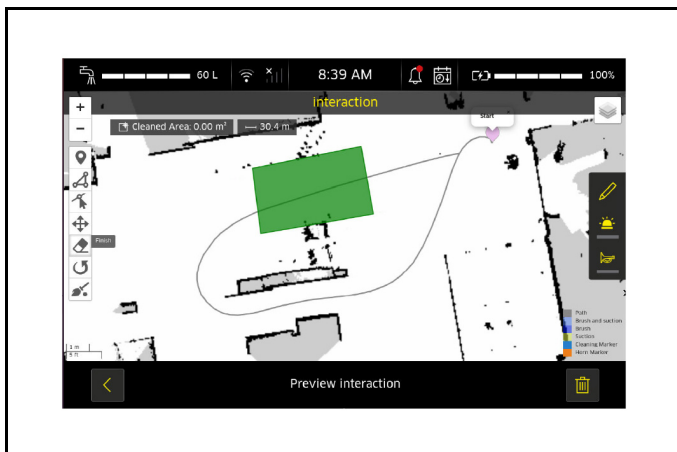


c Para **Quando verificar se existe um alarme de incêndio** para as zonas de alarme de incêndio, selecionar **Contínuo enquanto estiver na zona**.

14. Configurar zonas de interação combinadas com alarme de incêndio.

Aviso

A lavadora aspiradora robô também abre o portão se for parada ao entrar na zona. Utilize zonas separadas para o comando do portão e o alarme de incêndio, conforme descrito no passo 13, se não desejar esta função.

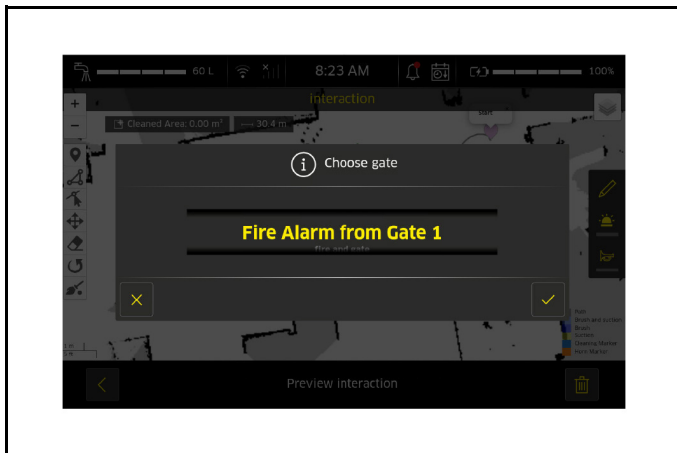


a Abrir a seleção de zona. A área verde define a zona em que o comando do portão é acionado e os alarmes de incêndio são disparados.

Aviso

Defina as áreas de limpeza de forma que o portão já esteja aberto quando a lavadora aspiradora robô chegar, permitindo uma deslocação contínua.

b Selecionar o portão para o alarme de incêndio.



c Nas zonas de alarme de incêndio, deve ser selecionada a opção **Apenas uma vez ao entrar na zona** no campo **Quando verificar se existe um alarme de incêndio**.

Inhoud

Algemene instructies.....	46
Leveringsomvang.....	46
Reglementair gebruik.....	46
Veiligheidsinstructies	46
Milieubescherming	47
Toebehoren en reserveonderdelen.....	47
Garantie	47
Beschrijving apparaat	47
Montage	47
Instellen van de reinigingsrobot	48

Algemene instructies



Lees deze montagehandleiding vóór de ombouw en handel dienovereenkomstig.

Bewaar de montagehandleiding voor later gebruik of voor de volgende eigenaar.

Leveringsomvang

De ombouwset bestaat uit:

Componenten	Omschrijving	Aantal [stuks]
6.043-017.0	USB-stick, zender	1
5.043-365.0	Beschermkap USB-stick, zender	1
6.043-016.0	Sticker USB-stick, zender	1
5.980-276.0	Ombouw instructies voor roldeurbesturing, zender	1

Instructie

Beschermkap en sticker zijn voormonteed bij levering.

Reglementair gebruik

De uitbreidingsset roldeurbesturing mag alleen worden gebruikt op roldeuren met krachtbegrenzings of contactloos werkende beschermingsmiddelen, zoals bijv. deuren van het type C (of D/E) conform DIN EN 12453 mogen worden gebruikt.

De uitbreidingsset roldeurbesturing voor 2 relais bestaat uit 2 modules:

- KIRA Rolling Gate Control, zender
- KIRA Rolling Gate Control, ontvangermodule

De zender- en ontvangermodule moeten door de gebruiker worden gemonteerd.

Veiligheidsinstructies

Gevarenniveaus

⚠ GEVAAR

- Aanwijzing voor direct dreigend gevaar dat tot zware of dodelijke verwondingen leidt.

⚠ WAARSCHUWING

- Aanwijzing voor een mogelijk gevaarlijke situatie die tot zware of dodelijke verwondingen kan leiden.

⚠ VOORZICHTIG

- Aanwijzing voor een mogelijk gevaarlijke situatie die tot lichte verwondingen kan leiden.

LET OP

- Aanwijzing voor een mogelijk gevaarlijke situatie die tot materiële schade kan leiden.

Veiligheidsinstructies

⚠ GEVAAR

Per ongeluk opstartend apparaat, contact van stroomvoerende delen

Verwondingsgevaar, elektrische schok

Koppel het apparaat los van het dockingstation of trek de netstekker uit het stopcontact alvorens werkzaamheden uit te voeren.

Milieubescherming



De verpakkingsmaterialen zijn herbruikbaar. Verwijder verpakkingen op een milieuvriendelijke manier.



Elektrische en elektronische apparaten bevatten waardevolle recyclebare materialen en vaak bestanddelen zoals batterijen, accu's of olie, die bij onjuiste omgang of verkeerd afvalverwijdering een potentieel gevaar voor de gezondheid van de mens en voor het milieu kunnen vormen. Voor een correcte werking van het apparaat zijn deze bestanddelen echter noodzakelijk. Voer apparaten met dit symbool niet samen met het huisvuil af.

Instructies betreffende ingrediënten (REACH)

Actuele informatie over ingrediënten vindt u op: www.kaercher.de/REACH

Toebehoren en reserveonderdelen

Gebruik alleen origineel toebehoren en originele reserveonderdelen. Deze garanderen een veilige en storingsvrije werking van het apparaat.

Informatie over toebehoren en reserveonderdelen vindt u onder www.kaercher.com.

Garantie

In elk land gelden de garantievoorwaarden die door onze verantwoordelijke verkoopmaatschappij zijn uitgegeven. Mogelijke storingen aan uw apparaat verhelpen we binnen de garantieperiode gratis, voor zover een materiaal- of fabricagefout de oorzaak is. Als u gebruik wilt maken van de garantie, neemt u met uw aankoopbon contact op met uw distributeur of de dichtstbijzijnde geautoriseerde klantenservice.

(adres zie achterzijde)

Meer informatie over de garantie (indien beschikbaar) vindt u in het servicegedeelte van uw lokale Kärcher-website onder "Downloads".

Beschrijving apparaat



- ① Beschermkap
- ② USB-stick
- ③ Sticker

Montage

⚠ GEVAAR

Per ongeluk opstartend apparaat, contact van stroomvoerende delen

Verwondingsgevaar, elektrische schok

Koppel het apparaat los van het dockingstation of trek de netstekker uit het stopcontact alvorens werkzaamheden uit te voeren.

⚠ VOORZICHTIG

Materiële schade door onjuiste montage

Laat de montage alleen door een hiervoor gekwalificeerde expert uitvoeren.

Instructie

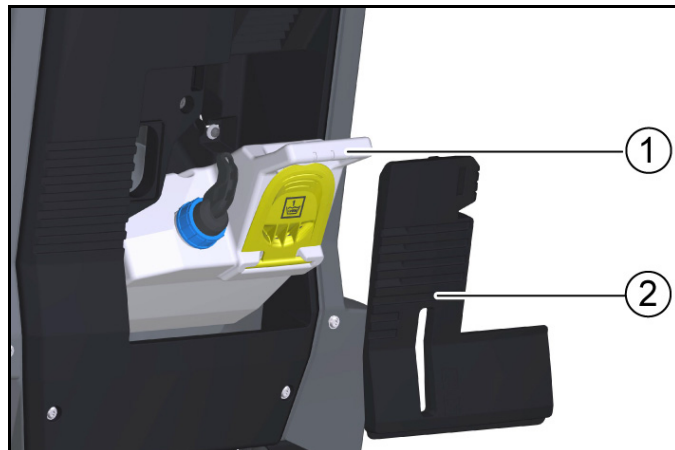
Neem ook absoluut de gebruiksaanwijzing en de veiligheidsinstructies van de reinigingsrobot in acht.

Montage USB-stick (KIRA BR 50 1.533-001.0 / 1.533-002.0)

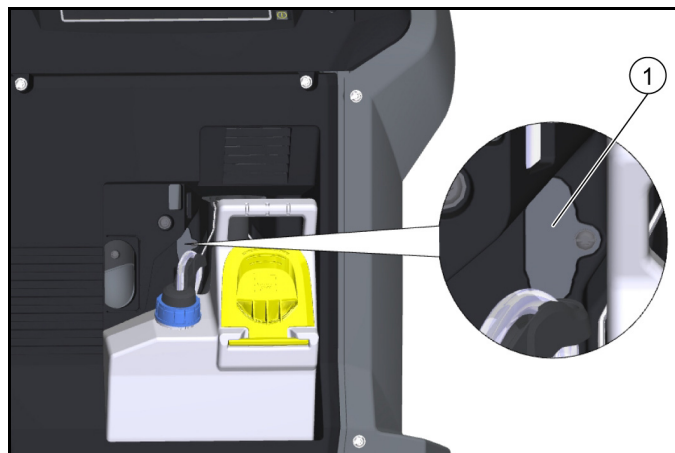
Benodigd werktuig:

- TORX 15 schroevendraaier

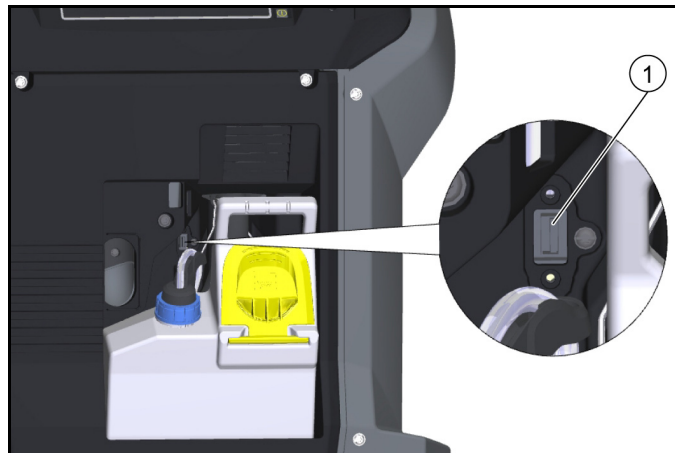
1. Reinigingsrobot uitschakelen, zie *Gebruiksaanwijzing voor de reinigingsrobot*.
2. Uitbouwen van het reinigingsmiddelreservoir.



- ① Afdekking
- ② Reinigingsmiddelreservoir
 - a Voorste afdekking afnemen.
 - b Verwijderen van het reinigingsmiddelreservoir.
3. Verwijder de afdekking van de USB-poort met een TORX 15 schroevendraaier.



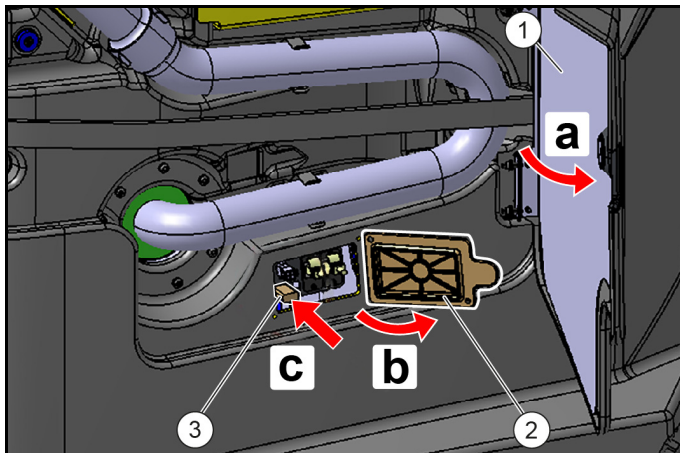
- ① Afdekking USB-poort
4. Steek de USB-stick in de USB-poort.



- ① USB-poort
5. Inbouwen van het reinigingsmiddelreservoir.
 - a Plaatsen van het reinigingsmiddelreservoir. Let er daarbij op dat de zender niet beschadigd geraakt.
 - b Plaats de afdekking.
6. Reinigingsrobot inschakelen, zie *Gebruiksaanwijzing voor de reinigingsrobot*.

Montage USB-stick (KIRA BR 50 1.533-003.0, KIRA BD 50 1.533-050.0)

1. Reinigingsrobot uitschakelen, zie *Gebruiksaanwijzing voor de reinigingsrobot*.
2. De USB-stick monteren:
 - a Open de deur van apparaatvak.
 - b De dekselbouten eruit draaien en het deksel verwijderen.
 - c De USB-stick in de USB-stekkerbus steken.



- ① Deur van het apparaatvak
- ② Deksel
- ③ USB-stick

3. De deksel aanbrengen en de schroeven vastschroeven.
4. Sluit de deur van apparaatvak.
5. Reinigingsrobot inschakelen, zie *Gebruiksaanwijzing voor de reinigingsrobot*.

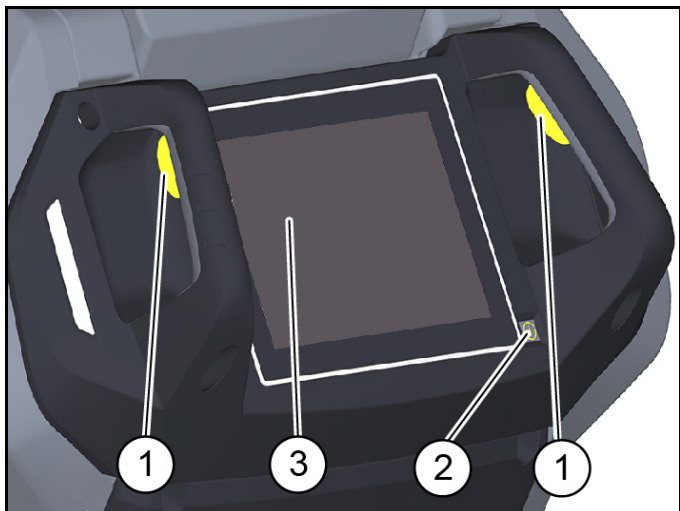
Instellen van de reinigingsrobot

Reinigingsrobot zonder brandalarm instellen

Voorwaarden:

- Voor elk in te stellen roldeur is een ontvanger gemonteerd.
- De reinigingsrobot is omgebouwd en bevindt zich in het zend-bereik van de ontvanger.

1. Schakel het bedieningspaneel in met de starttoets.



- ① Veiligheidsschakelaars
- ② Starttoets
- ③ Touchscreen

2. Druk het symbool Instellingen in op het touchscreen.



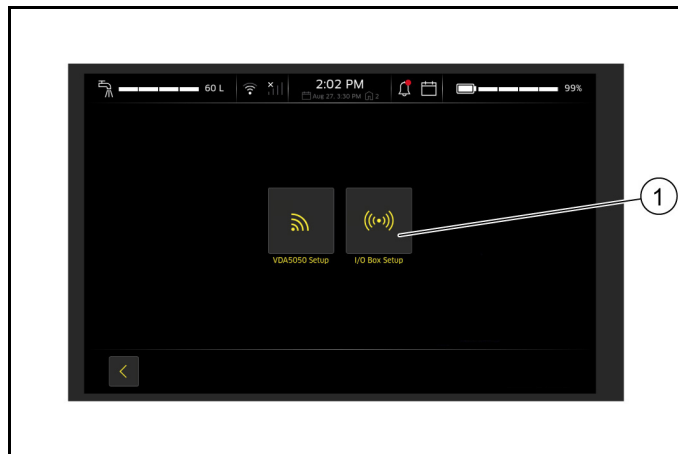
- ① Symbool Instellingen

3. Selecteer het menu Infrastructuur.



- ① Menu Infrastructuur

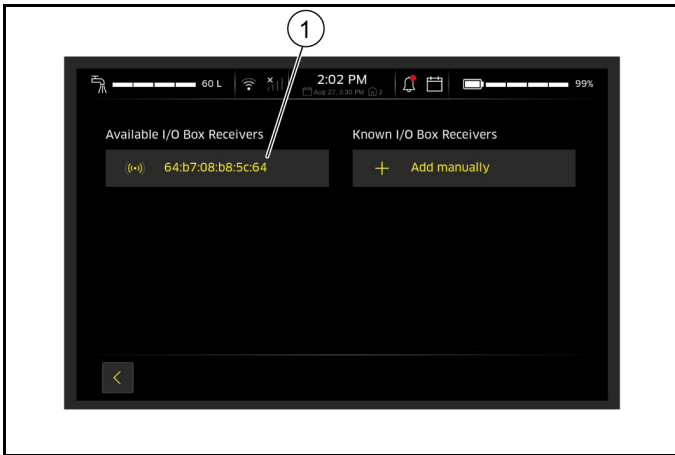
4. Selecteer I/O Box Setup.



- ① I/O Box Setup

Alle selecteerbare ontvangers worden weergegeven.

5. Selecteer een ontvanger (roldeur) uit de lijst.

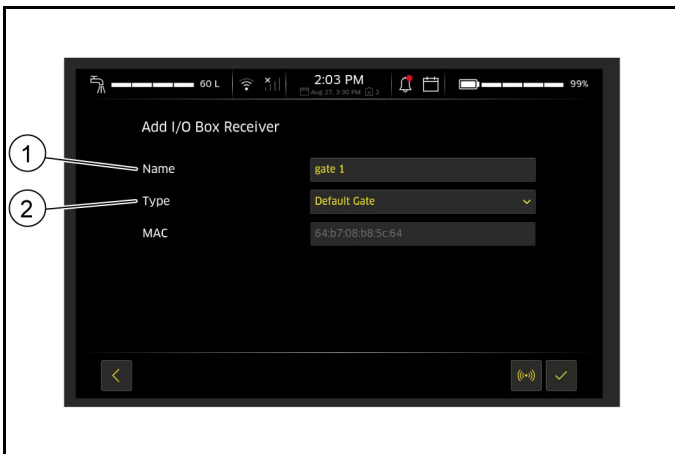


① Selecteerbare ontvanger

6. Wijs een naam en een type toe aan de ontvanger (roldeur).

a Wijs het type "Default-Gate" toe aan de ontvanger.

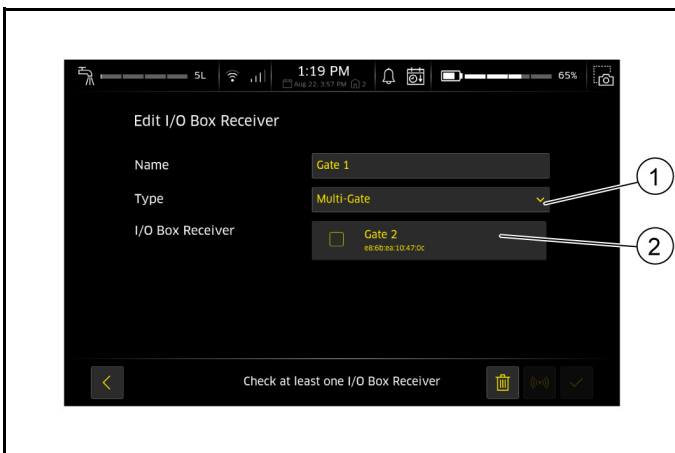
Als je één ontvanger per deur hebt aangemaakt, wijs dan het type "Default-Gate" toe aan de deur. Wanneer de reinigingsrobot een Default-Gate-zone bereikt, wordt de poortbesturing van de bijbehorende ontvanger geactiveerd.



① Naam

② Type

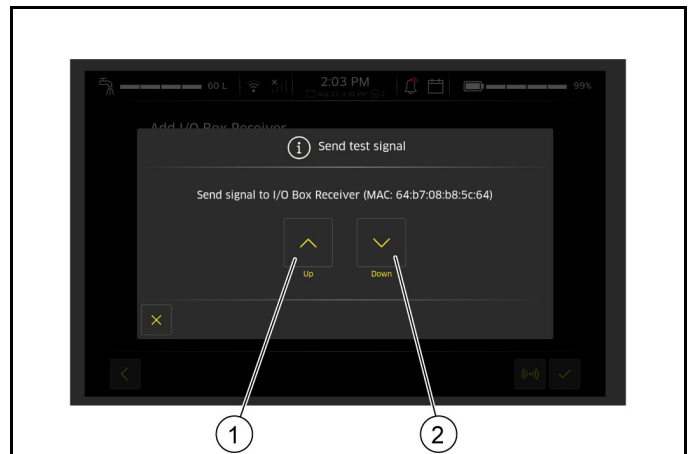
b Optioneel: Wijs het type "Multi-Gate" toe aan de ontvanger. Een Multi-Gate biedt de mogelijkheid om meerdere deuren (gates) binnen een zone te openen. Dit wil zeggen dat wanneer de reinigingsrobot een Multi-Gate-zone bereikt, de poortbesturing van meerdere ontvangers geactiveerd wordt. Dit kan een voordeel zijn als er meerdere roldeuren naast elkaar liggen, bijv. in een hoek.



① Naam

② Type

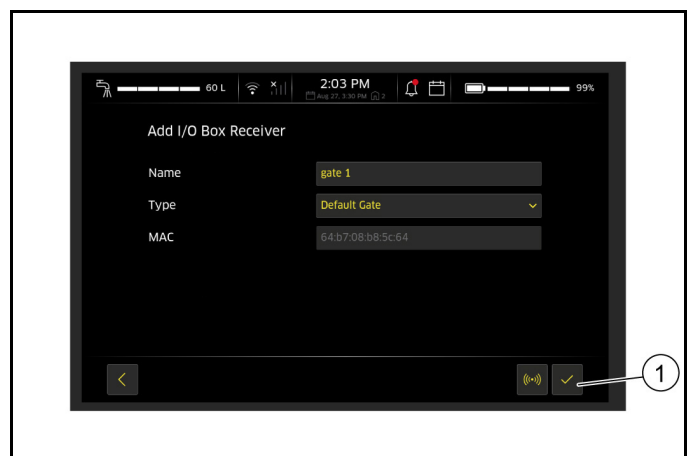
7. Gebruik de omhoog- en omlaagtoetsen om de functie van de zender te testen.



① Omhoogtoets

② Omlaagtoets

8. Bevestig de selectie door op het vinkje te drukken.

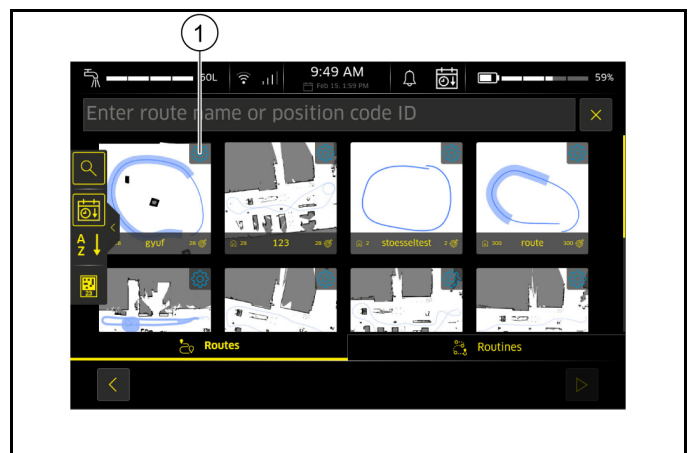


① Vinkje

9. Herhaal stap 5 ... 8 voor meer ontvangers (roldeuren).

10. Schakel over naar kaartbewerking. Zie *Gebruiksaanwijzing voor de reinigingsrobot KIRA B 50*.

11. Druk het symbool Instellingen in op het touchscreen.



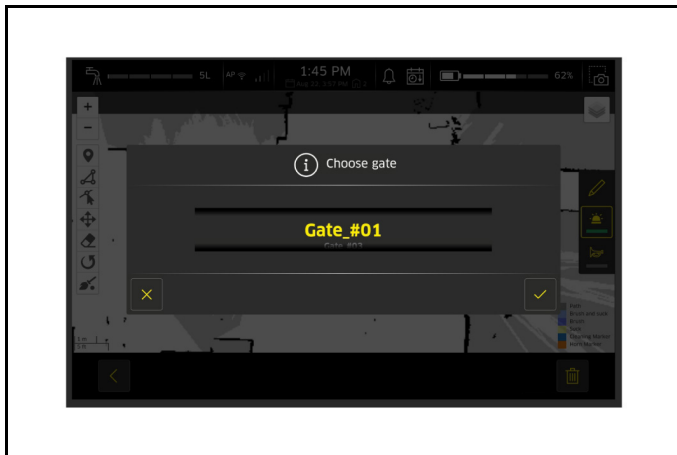
① Symbool Instellingen

12. Stel zone in.



- ① Groen bereik
- ② Interactiezone

- a Open de zoneselectie. Het groene bereik definieert de zone waarin de poortbesturing reageert.
- b Selecteer de deur. Er is geen standaardtoewijzing voor een zone, d.w.z. als er geen deur geselecteerd is, reageert de poortbesturing in de zone niet.



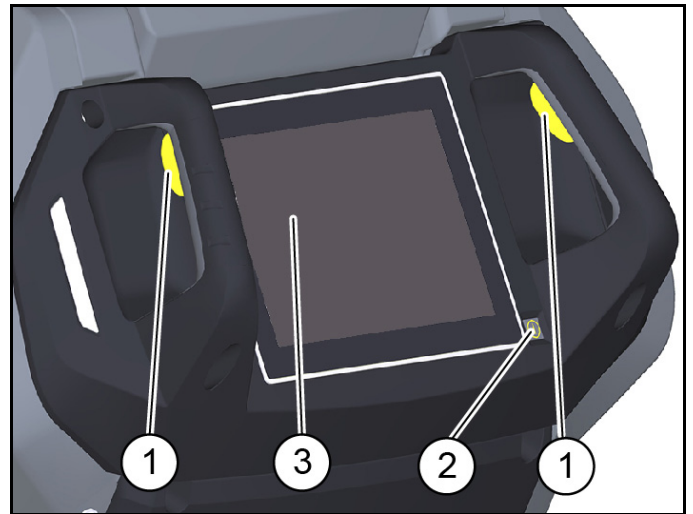
- c Selecteer de "interactiezone".
- De reinigingsrobot opent de toegewezen deur bij het betreden van de groene zone.

Reinigingsrobot met brandalarm instellen

Voorwaarden

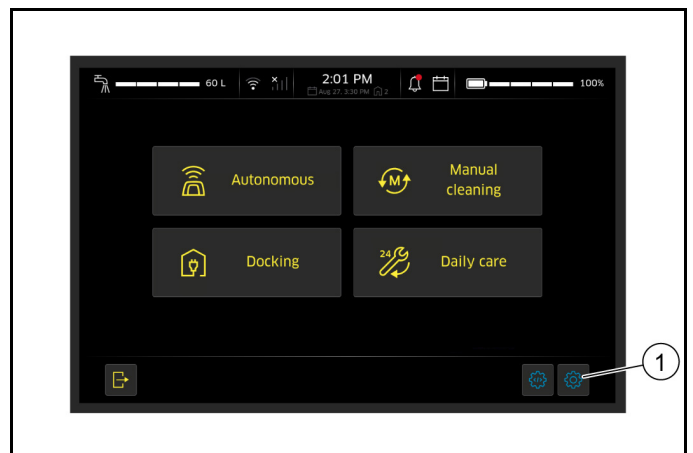
- Voor elke in te stellen roldeur is een ontvangermodule met voltmeter gemonteerd.
- De reinigingsrobot is omgebouwd en bevindt zich in het zendbereik van de ontvanger.
- De reinigingsrobot wordt opgestart met de zender (USB-stick) aangesloten.

1. Schakel het bedieningspaneel in met de starttoets.



- ① Veiligheidsschakelaars
- ② Starttoets
- ③ Touchscreen

2. Druk het symbool Instellingen in op het touchscreen.



- ① Symbool Instellingen

3. Selecteer het menu **Infrastructuur**.



- ① Menu Infrastructuur

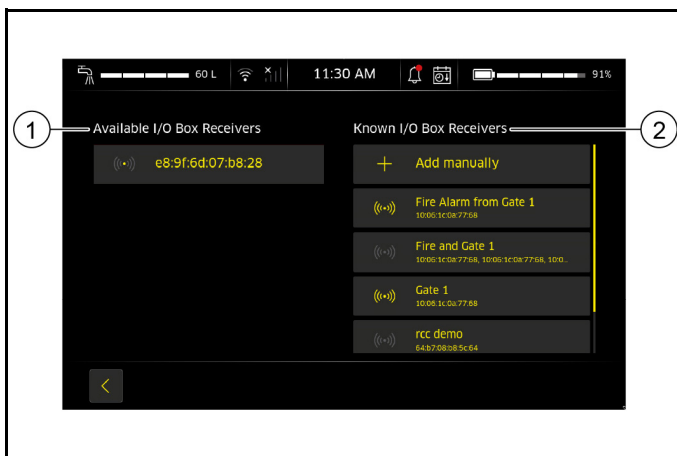
4. Selecteer I/O Box Setup.



① I/O Box Setup

Alle selecteerbare ontvangers worden weergegeven.

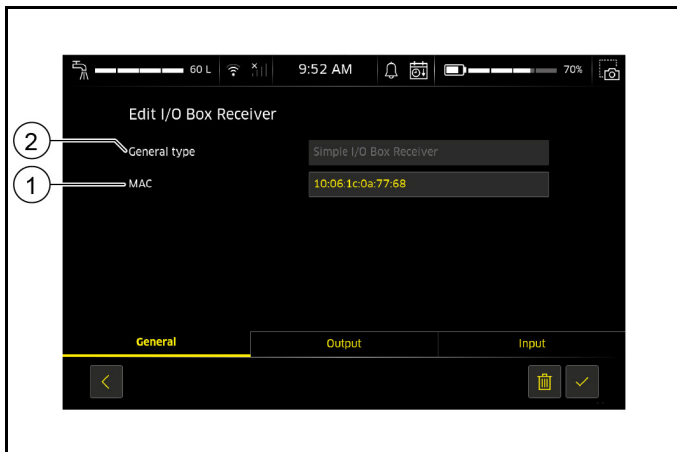
5. Selecteer een ontvanger (roldeur) uit de lijst.



① Selecteerbare ontvanger

② Bekende ontvangers

6. Wijs een naam en een type toe aan de ontvanger (roldeur).



① MAC-adres

② Type

a Wijs een type aan de ontvanger toe.

b Wijs een "MAC-adres" toe aan de ontvanger.

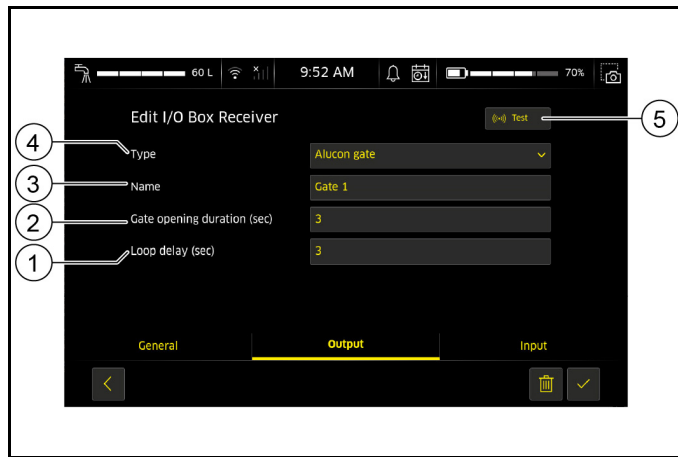
Instructie

Een uitgangssignaal kan worden ingesteld naar de ontvanger en/of een ingangssignaal kan worden ingesteld van de ontvanger.

Uitgangssignaal: De reinigingsrobot stuurt een signaal naar de ontvanger om poorten te openen in de corresponderende interactiezones.

Ingangssignaal: De reinigingsrobot ontvangt een signaal van de ontvanger in het geval van een brandalarm. De herhaling in de corresponderende interactiezones wordt automatisch onderbroken.

7. Een uitgangssignaal naar de ontvanger instellen.



① Lusvertraging (seconden)

② Tijd om poort te openen (seconden)

③ Naam

④ Type

⑤ Testknop

a Selecteer het type. Gebruik **Alucon-poort** voor poorten die na een bepaalde tijd automatisch sluiten. Gebruik **standaard** voor poorten die open blijven staan na het openen.

b Wijs de naam toe.

c Voer een waarde in seconden in voor de duur van de poortopening. Omdat sommige poorten stoppen met openen als het openingscommando een tweede keer wordt verzonden, kunt u hier instellen hoe lang de reinigingsrobot wacht na het eerste commando.

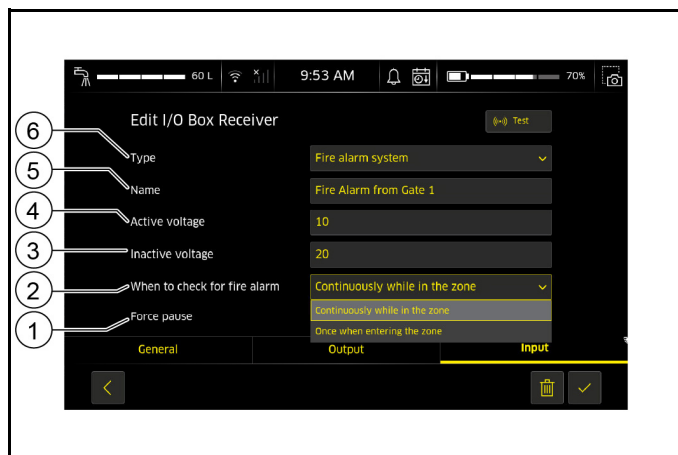
d Voer een waarde in seconden in voor de lusvertraging. Aangezien Alucon-poorten na een bepaalde tijd automatisch sluiten, kunt u de tijd opgeven waarna het openingscommando opnieuw wordt verzonden.

e Druk op de testknop om de verbinding te testen.

8. Stel een ingangssignaal van de ontvanger in.

Instructie

Er zijn brandalarmsystemen die afgaan boven een bepaalde drempelwaarde en systemen die afgaan onder een bepaalde spanning. Beide opties kunnen worden geselecteerd. In het weergegeven voorbeeld daalt de spanning onder 10 V bij een brandalarm.



① Een pauze forceren

② Wanneer controleren op brandalarm

③ Inactieve spanning

④ Actief spanning

⑤ Naam

⑥ Type

- a Selecteer **Brandalarm** als type.
- b Wijs een **naam** toe. Kärcher raadt aan om een naam toe te wijzen die aangeeft dat het om het brandalarm van de poort gaat.
- c Stel in **Actieve spanning** de drempelwaarde in waarboven een brandalarm wordt geactiveerd.
- d Stel in **Inactieve spanning** de drempelwaarde in tot waar geen brandalarm wordt geactiveerd.
- e Selecteer wanneer de reinigungsrobot moet rekening houden met brandalarmen. U kunt kiezen uit 2 opties:

Constant: Zolang de reinigungsrobot zich in de interactiezone bevindt, pauzeert die de herhaling. Aan elke kant van de poort waarnaar de reinigungsrobot naartoe gaat bij een herhaling, moet zich een zone bevinden. De zone mag zich niet onder de poort bevinden, omdat de robot dan ook direct onder de poort zou pauzeren als daar het brandalarm afgaat.

Eenmalig bij het betreden van de zone: De reinigungsrobot controleert het brandalarm slechts één keer wanneer deze de interactiezone binnengaat. Als het brandalarm actief is, stopt de robot met de herhaling op de grens van de zone. Als het brandalarm afgaat terwijl de reinigungsrobot zich in het midden van het gebied bevindt, blijft de robot doorgaan. Deze optie kan worden gebruikt met een interactiezone boven de poort.

- f Geforceerde pauze activeren/deactiveren.

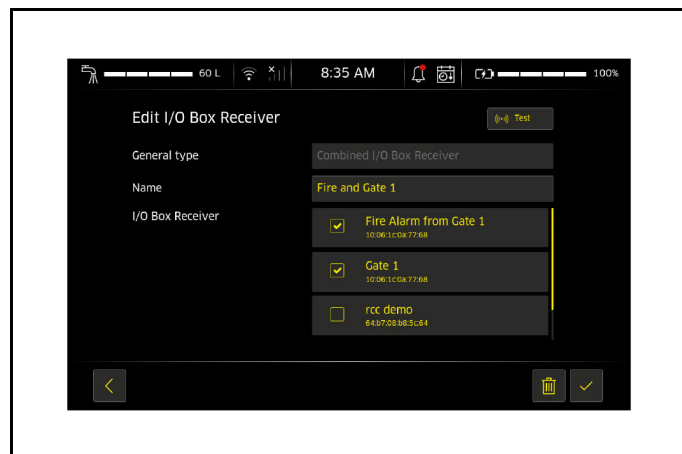
Optie geactiveerd: De reinigungsrobot negeert ook de herhalingsverzoeken van een persoon ter plaatse. De herhaling kan niet worden voortgezet, alleen geannuleerd.

Optie gedeactiveerd: De pauze die door het brandalarm-sig-naal wordt verzonden, kan worden geannuleerd.

9. Optie: Gecombineerde ontvanger instellen.

Instructie

Om interactiezones op te stellen die dienen als ingangs- en uitgangstriggers of als triggers voor meer dan één poort, moet een extra gecombineerde ontvanger worden opgesteld, aangezien overlappende zones niet werken.



Voorbeeld van een gecombineerde ontvanger

In het weergegeven voorbeeld ontvangt de gecombineerde ontvanger de commando's die zijn verzonden naar "Poort 1" en de ingang "Brandalarm van poort 1".

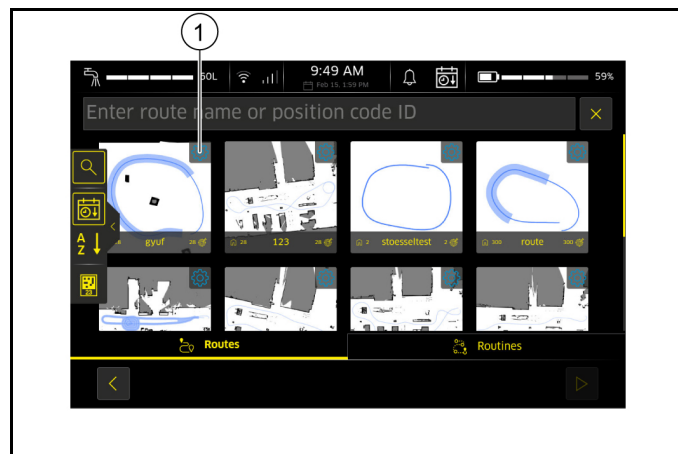
Door gebruik van de optie **Eenmalig bij het betreden van de zone** rekening houden met brandalarm, wordt voorkomen dat de reinigungsrobot onder de poort kan worden gestopt in geval van een brandalarm.

LET OP

De reinigungsrobot opent ook de poort als deze wordt gestopt bij het betreden van de zone. Als dit niet gewenst is, moeten aparte zones worden gebruikt voor de poortbesturing en het brandalarm.

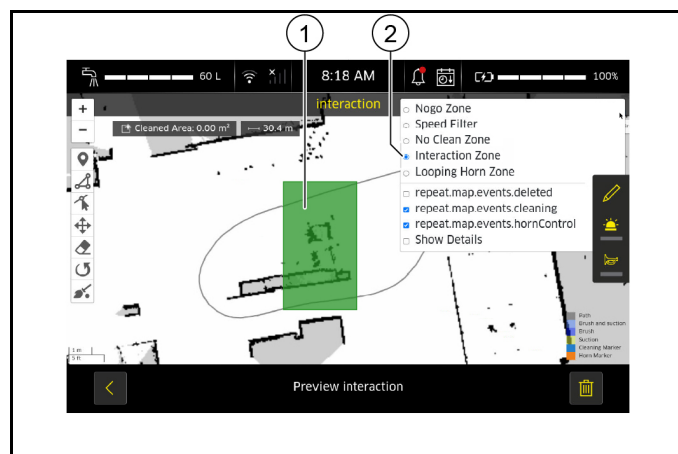
10. Schakel over naar kaartbewerking. Zie *Gebruiksaanwijzing voor de reinigungsrobot KIRA B 50*.

11. Druk het symbool Instellingen in op het touchscreen.



- ① Symbool Instellingen

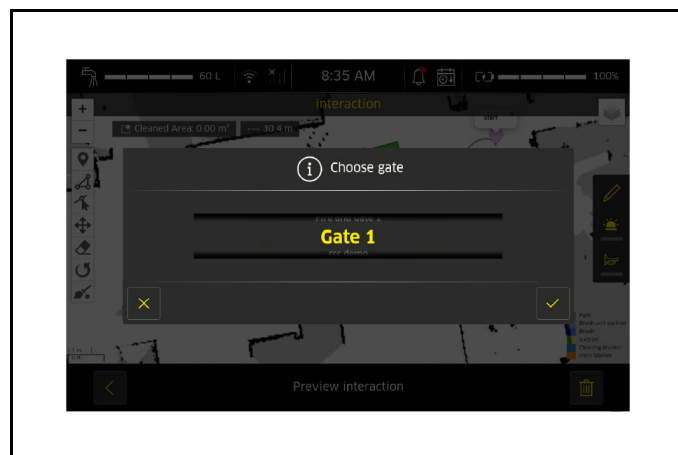
12. Stel een interactiezone in.



- ① Groen bereik

- ② Interactiezone

- a Open de zoneselectie. Het groene bereik definieert de zone waarin de poortbesturing reageert.
- b Selecteer de deur. Er is geen standaardtoewijzing voor een zone, d.w.z. als er geen deur geselecteerd is, reageert de poortbesturing in de zone niet.



- c Selecteer de "interactiezone".

De reinigungsrobot opent de toegewezen deur bij het betreden van de groene zone.

13. Stel aparte zones in voor brandalarmen.

Instructie

De interactiegebieden mogen elkaar niet overlappen.

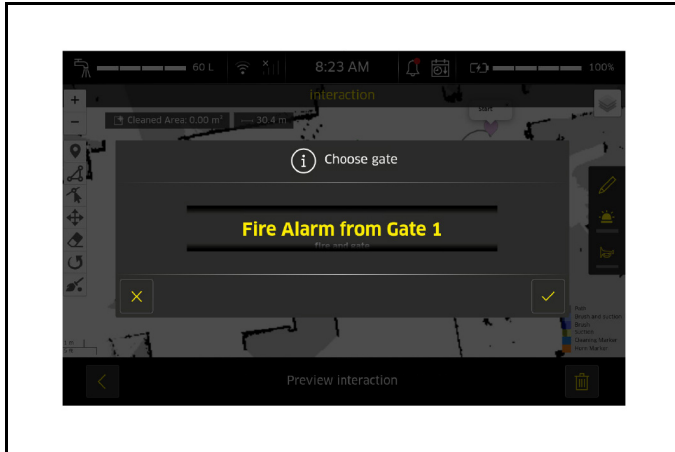


① Interactiezone "Brandalarm"

② Interactiezone "Poort openen"

- a Open de zoneselectie. De groene gebieden definiëren de zones waarin de poortbesturing reageert of de brandalarmen wordt geactiveerd.

b Selecteer poort voor brandalarm.

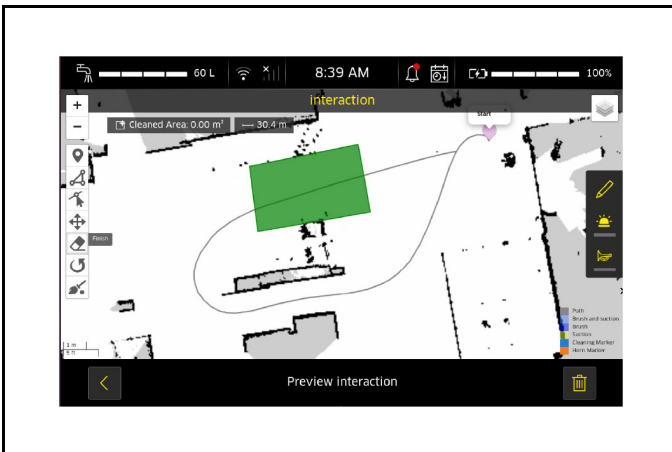


- c Selecteer voor **Wanneer wordt op brandalarm gecontroleerd** voor de brandalarmzones **Constant tijdens ophoud in de zone**.

14. Gecombineerde interactiezones met brandalarm instellen.

Instructie

De reinigingsrobot opent ook de poort als de reinigingsrobot wordt gestopt bij het betreden van de zone. Gebruik aparte zones voor de poortbesturing en het brandalarm zoals beschreven in stap 13 als dit niet gewenst is.

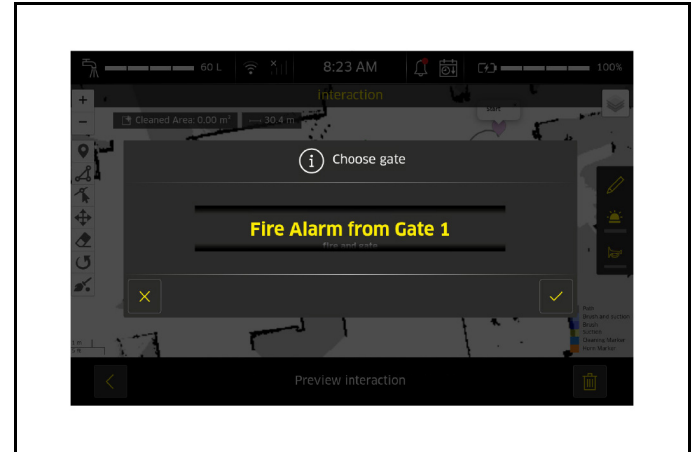


- a Open de zoneselectie. Het groene gebied definieert de zones waarin de poortbesturing reageert en de brandalarmen wordt geactiveerd.

Instructie

Maak de gebieden zo groot dat de poort al open is wanneer de reinigingsrobot deze bereikt, zodat de reinigingsrobot soepel kan bewegen.

- b Selecteer poort voor brandalarm.



- c Selecteer voor **Wanneer wordt op brandalarm gecontroleerd** voor de brandalarmzones **Eenmalig bij het betreden van de zone**.

İçindekiler

Genel uyarılar	53
Teslimatın içeriği	53
Amacına uygun kullanım	53
Güvenlik bilgisi	54
Çevre koruma	54
Aksesuarlar ve yedek parçalar	54
Garanti	54
Cihaz açıklaması	54
Montaj	54
Temizlik robotunu ayarlama	55

Genel uyarılar



Tadilatın önce bu montaj talimatını okuyun ve buna göre hareket edin.

Montaj talimatını daha sonra kullanmak için veya sizden sonraki kullanıcı için saklayın.

Teslimatın içeriği

Dönüşüm kiti aşağıdakilerden oluşur:

Bileşenler	Tanım	Sayı [Adet]
6.043-017.0	USB bellek, verici	1
5.043-365.0	USB bellek koruyucu kapak, verici	1
6.043-016.0	USB bellek etiket, verici	1
5.980-276.0	Sarmal kapı kontrolü dönüştürme talimatı, verici	1

Not

Teslimatta koruyucu kapak ve etiketler önceden monte edilmiştir.

Amacına uygun kullanım

Sarmal kapı kontrolü genişletme seti, sadece kuvvet sınırlama tertibatlarına veya temassız etkili koruma tertibatlarına sahip olan, örn. DIN EN 12453'e göre C (veya D/E) tipi kapılar, sarmal kapılarda kullanılabilir.

2 röle için sarmal kapı kontrolü genişletme seti 2 modülden oluşur:

- KIRA sarmal kapı kontrolü, verici
- KIRA sarmal kapı kontrolü, alıcı modülü

Verici ve alıcı modülünün montajı kullanıcı tarafından yapılmalıdır.

Güvenlik bilgisi

Tehlike kademeleri

⚠ TEHLİKE

- Ağır bedensel yaralanmalar ya da ölüme neden olan direkt bir tehlikeye yönelik uyarı.

⚠ UYARI

- Ağır bedensel yaralanmalar ya da ölüme neden olabilecek olası tehlikeli bir duruma yönelik uyarı.

⚠ TEDBİR

- Hafif yaralanmalara neden olabilecek olası tehlikeli bir duruma yönelik uyarı.

DIKKAT

- Maddi hasarlara neden olabilecek olası tehlikeli bir duruma yönelik uyarı.

Güvenlik bilgileri

⚠ TEHLİKE

İstenmeden çalışmaya başlayan cihaz, akım ileten parçalarla temas

Yaralanma tehlikesi, elektrik çarpması

Herhangi bir çalışmaya başlamadan önce cihazı yerleştirme istasyonundan çıkarın veya şebeke fişini çekin.

Çevre koruma

Paketleme malzemeleri geri dönüştürülebilir. Lütfen ambalajları çevreye zarar vermeden bertaraf edin.

Elektrikli ve elektronik cihazlar, değerli ve geri dönüştürülebilir malzemelerin yanı sıra yanlış kullanılması veya yanlış bertaraf edilmesi durumunda insan sağlığı ve çevre için potansiyel tehlike teşkil edebilecek piller, aküler veya yağlar içerebilir. Ancak cihazın usulüne uygun şekilde çalıştırılması için bu parçalar gereklidir. Bu simge ile işaretlenen cihazlar evsel çöp ile birlikte bertaraf edilmemelidir.

İçerik maddelerine yönelik uyarılar (REACH)

İçerik maddelerine yönelik güncel bilgiler için bkz.: www.kaercher.de/REACH

Aksesuarlar ve yedek parçalar

Sadece orijinal aksesuarlar ve orijinal yedek parçalar kullanın. Bu parçalar cihazın güvenli ve arızasız çalışmasını sağlar.

Aksesuar ve yedek parçalara ilişkin bilgiler için adres: www.kaercher.com.

Garanti

Her ülkede yetkili distribütörümüz tarafından verilmiş garanti şartları geçerlidir. Garanti süresi içerisinde cihazınızda oluşabilecek hasarları, üretim veya malzeme hatasından kaynaklanıyorsa ücretsiz olarak gideriyoruz. Garanti durumunda satış faturası ile satıcınıza veya size en yakın yetkili servise başvurun.

(Adres için bkz. Arka sayfa)

Daha ayrıntılı garanti bilgilerini (varsa) yerel Kärcher web sitenizin servis bölümünde "İndirilen Dokümanlar" altında bulabilirsiniz.

Cihaz açıklaması



① Koruyucu kapak

② USB bellek

③ Etiket

Montaj

⚠ TEHLİKE

İstenmeden çalışmaya başlayan cihaz, akım ileten parçalarla temas

Yaralanma tehlikesi, elektrik çarpması

Herhangi bir çalışmaya başlamadan önce cihazı yerleştirme istasyonundan çıkarın veya şebeke fişini çekin.

⚠ TEDBİR

Hatalı montaj nedeniyle maddi hasar

Montaj yalnızca yetkili bir uzman tarafından yapılmalıdır.

Not

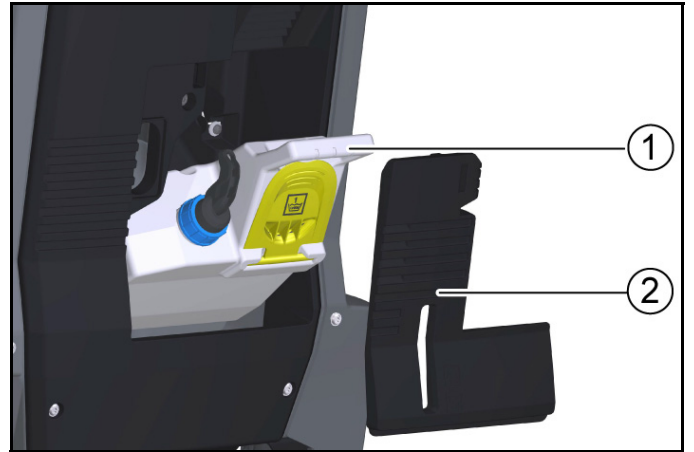
Temizlik robotunun kullanım kılavuzunu ve güvenlik bilgilerini de mutlaka dikkate alın.

USB belleğin montajı (KIRA BR 50 1.533-001.0 / 1.533-002.0)

Gerekli aletler:

- TORX 15 tornavida

1. Temizlik robotunun kapatılması, Temizlik robotunun kullanım kılavuzuna bakın.
2. Temizleme maddesi deposunu sökün.



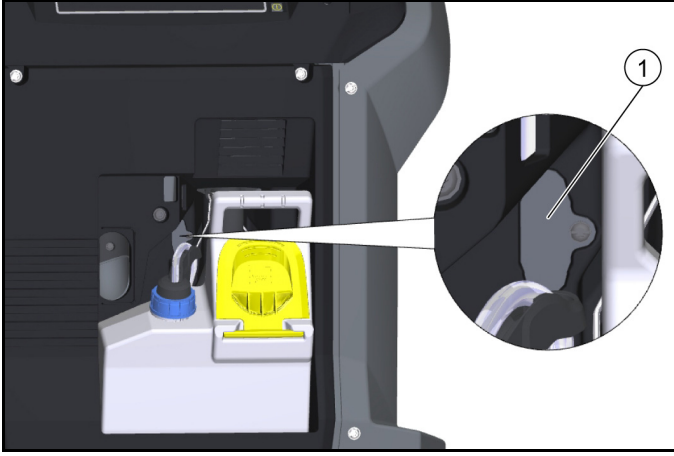
① Kapak

② Temizleme maddesi deposu

a Kapağı çıkarın.

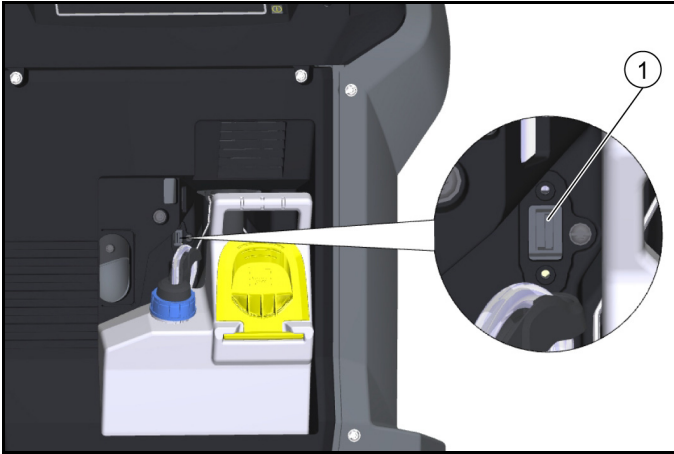
b Temizleme maddesi deposunu çıkarın.

3. USB portunun kapağını bir TORX 15 tornavida ile çıkarın.



① USB portu kapağı

4. USB belleği USB portuna takın.



① USB bağlantı noktası

5. Temizleme maddesi deposunu monte edin.

a Temizleme maddesi deposunu yerleştirin. Vericiye zarar vermemeye dikkat edin.

b Kapağı oturtun.

6. Temizlik robotunun çalıştırılması, *Temizlik robotunun kullanım kılavuzuna* bakın.

USB belleğin montajı (KIRA BR 50 1.533-003.0, KIRA BD 50 1.533-050.0)

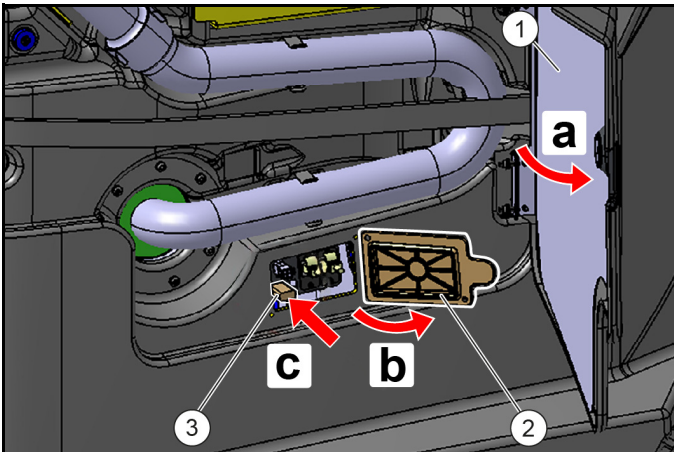
1. Temizlik robotunun kapatılması, *Temizlik robotunun kullanım kılavuzuna* bakın.

2. USB belleğin takılması:

a Cihaz bölmesinin kapısını açın.

b Kapaktaki vidaları sökün ve kapağı alın.

c USB belleği USB yuvasına takın.



① Cihaz bölmesinin kapısı

② Kapak

③ USB bellek

3. Kapağı takın ve vidalar sıkın.

4. Cihaz bölmesi kapısını kapatın.

5. Temizlik robotunun çalıştırılması, *Temizlik robotunun kullanım kılavuzuna* bakın.

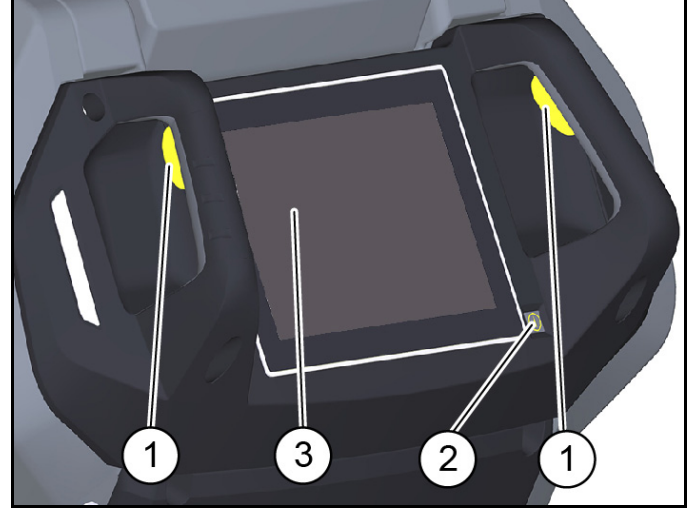
Temizlik robotunu ayarlama

Temizlik robotunu yangın alarmsız ayarlama

Ön koşullar:

- Kurulacak her sarmal kapı için bir alıcı takılıdır.
- Temizlik robotu dönüştürüldü ve alıcının sinyal yayım menzili.

1. Kontrol panelini başlatma tuşuyla açın.

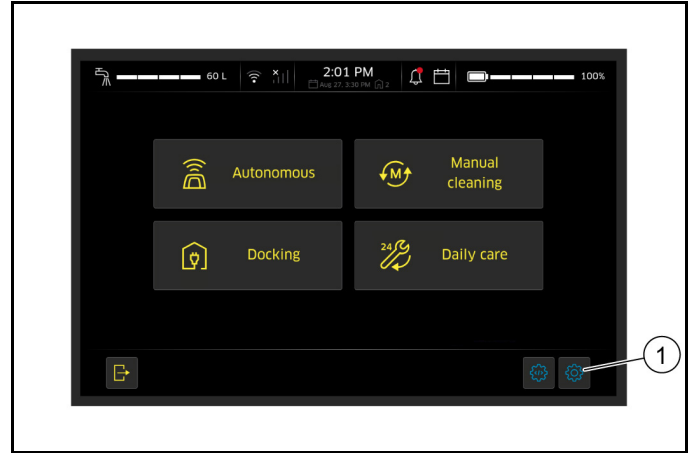


① Güvenlik şalteri

② Başlatma tuşu

③ Dokunmatik ekran

2. Dokunmatik ekranda ayarlar simgesine basın.



① Ayarlar simgesi

3. Infrastructure menüsünü seçin.



① Infrastructure menüsü

4. I/O Box Setup'ı seçin



① I/O Box Setup

Seçilebilir tüm alıcılar görüntülenir.

5. Listeden bir alıcı (sarmal kapı) seçin.

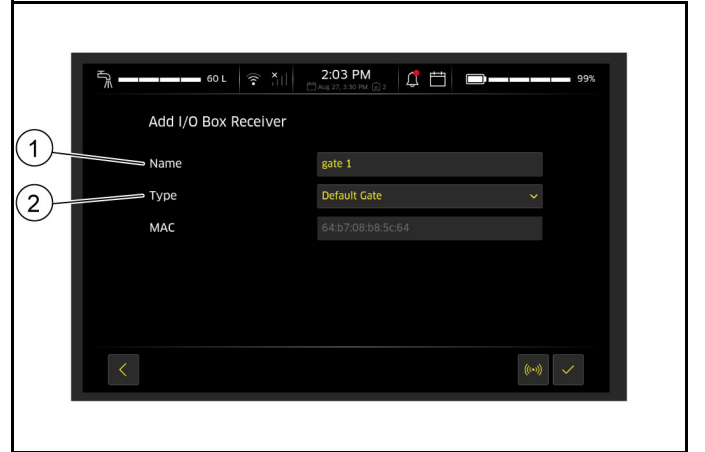


① Seçilebilir alıcı

6. Alıcıya (sarmal kapı) bir ad ve tip atayın.

a Alıcıya "Default-Gate" tipini atayın.

Her kapı (Gate) için bir alıcı oluşturduysanız kapıya "Default-Gate" tipini atayın. Temizlik robotu varsayılan bir Default-Gate bölgesine ulaştığında, ilgili alıcının kapı kontrolünü tetikler.

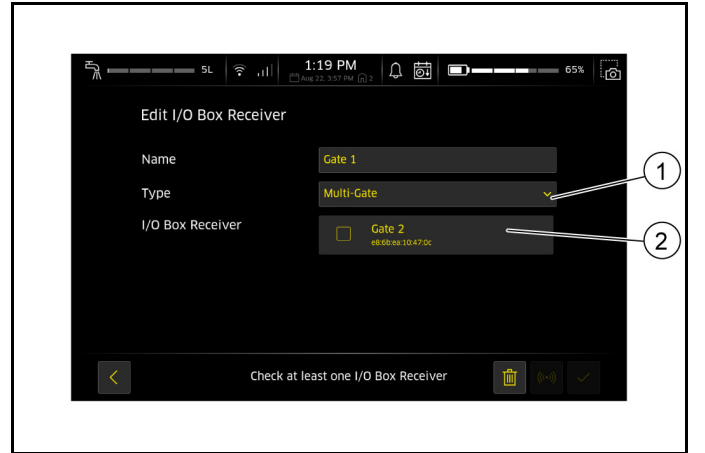


① Adı

② Tip

b Opsiyonel: Alıcıya "Multi-Gate" tipini atayın.

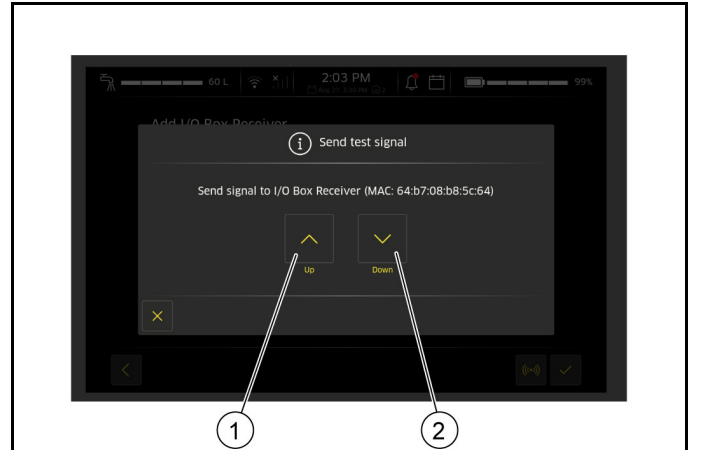
Multi-Gate, bir bölge içerisinde birden fazla kapıyı (Gates) açma olanağını sunar. Böylece, temizlik robotu varsayılan bir Multi-Gate bölgesine ulaştığında, birden fazla alıcının kapı kontrolünü tetikler. Bu özellik, eğer yan yana birden fazla sarmal kapı varsa, örn. bir köşede, avantajlı olabilir.



① Adı

② Tip

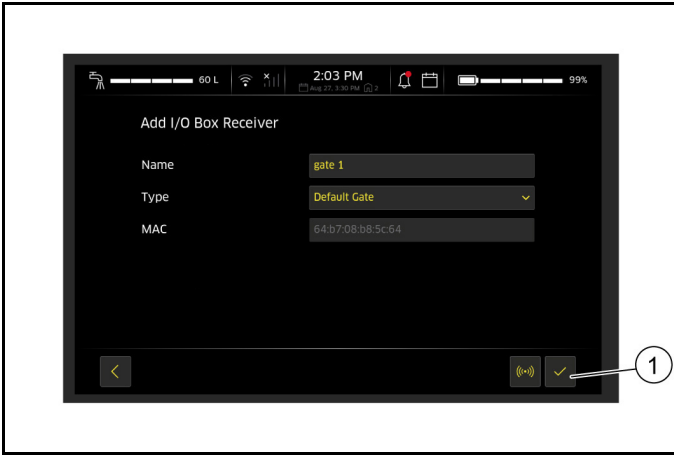
7. Vericinin fonksiyonunu yukarı ve aşağı tuşları test edin.



① Yukarı tuşu

② Aşağı tuşu

8. Onay işaretine basarak seçimi onaylayın.



① Onay işareti

9. Ek alıcılar (sarmal kapılar) için 5 ... 8. adımı tekrarlayın.

10. Harita düzenlemeye geçin. *KIRA B 50 temizlik robotunun kullanım kılavuzuna bakın.*

11. Dokunmatik ekranda ayarlar simgesine basın.



① Ayarlar simgesi

12. Bölgeyi ayarlayın.

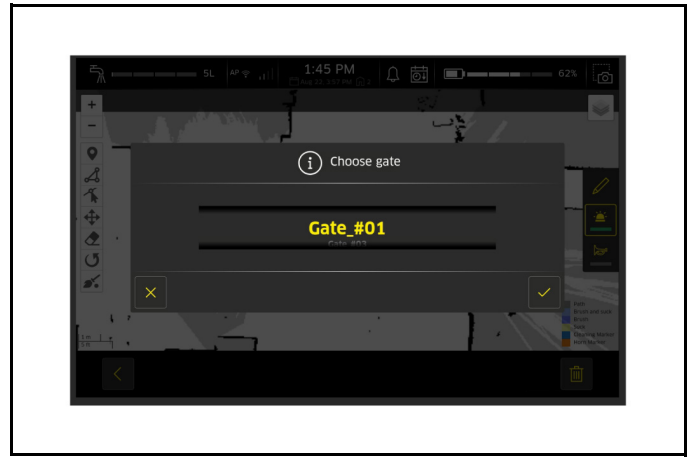


① Yeşil alan

② Etkileşim bölgesi

a Bölge seçimini açın. Yeşil alan, kapı kontrolünün yanıt vereceği bölgeyi tanımlar.

b Kapıyı seçin. Bir bölge için varsayılan bir atama yoktur, yani herhangi bir kapı seçilmezse bölgedeki kapı kontrolü yanıt vermeyecektir.



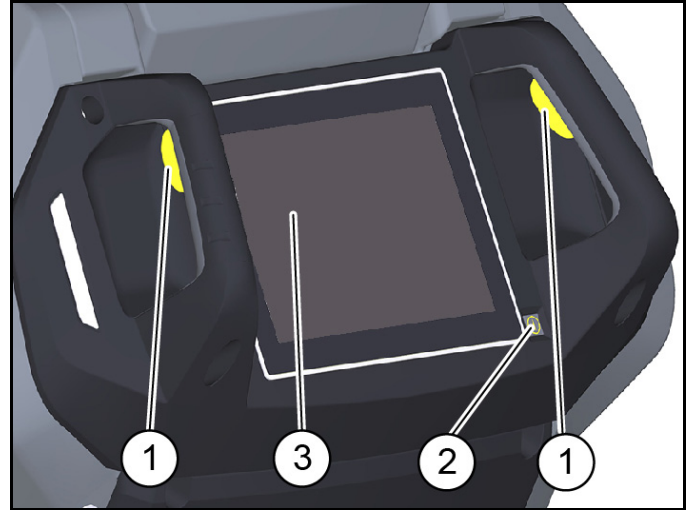
c "Etkileşim bölgesi"

Temizlik robotu yeşil bölgeye girerken atanmış kapıyı açar.

Temizlik robotunu yangın alarmlı ayarlama

Önkoşullar

- Düzenlenecek her sarmal kapı için voltmetreli bir alıcı takılıdır.
 - Temizlik robotu dönüştürüldü ve alıcının sinyal yayım menziliinde.
 - Temizlik robotu, takılı verici (USB bellek) ile başlatıldı.
1. Kontrol panelini başlatma tuşuyla açın.

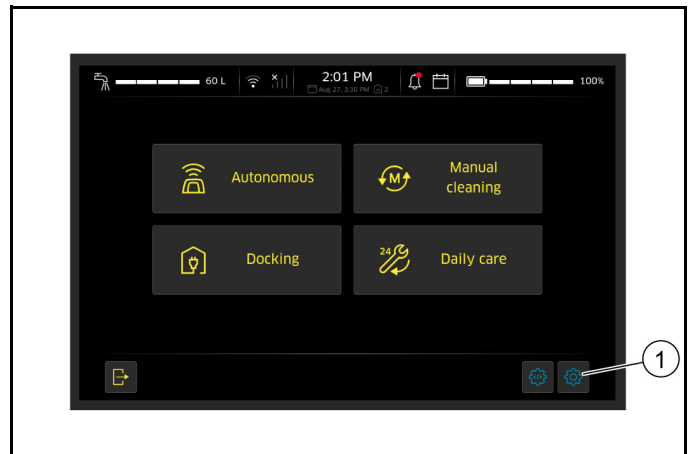


① Güvenlik şalteri

② Başlatma tuşu

③ Dokunmatik ekran

2. Dokunmatik ekranda ayarlar simgesine basın.



① Ayarlar simgesi

3. Infrastructure menüsünü seçin.



① Infrastructure menüsü

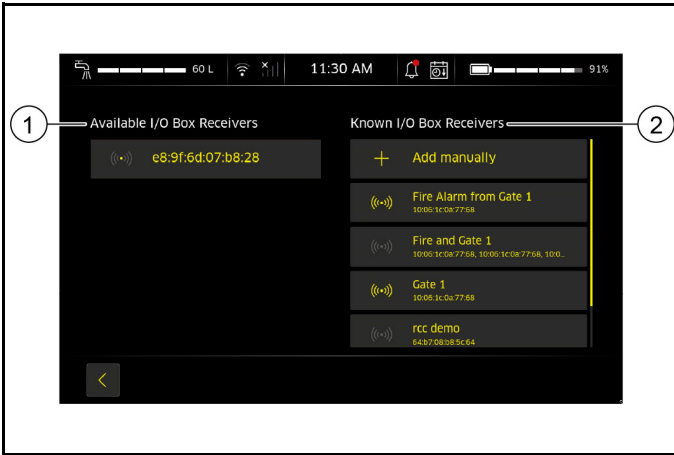
4. I/O Box Ayarlar 'ı seçin.



① I/O Box Setup

Seçilebilir tüm alıcılar görüntülenir.

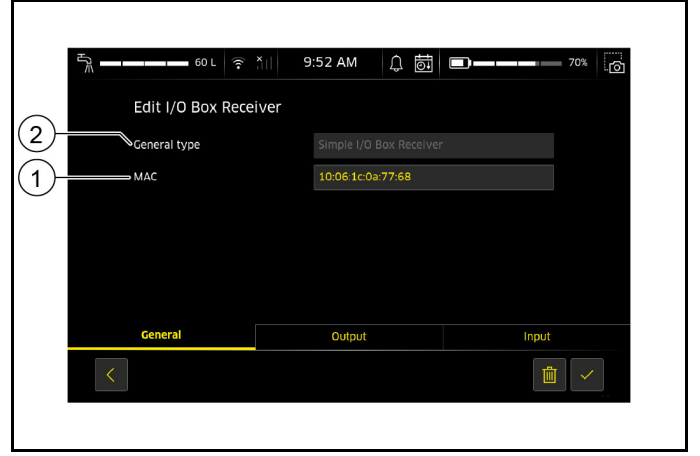
5. Listedeki bir alıcı (sarmal kapı) seçin.



① Seçilebilir alıcı

② Bilinen alıcılar

6. Alıcıya (sarmal kapı) bir ad ve tip atayın.



① MAC adresi

② Tip

a Alıcıya bir tip atayın.

b Alıcıya bir "MAC adresi" atayın.

Not

Alıcı için bir çıkış sinyali ve /veya alıcıdan gelen bir giriş sinyali ayarlanabilir.

Çıkış sinyali: Temizlik robotu, alıcıya ilgili etkileşim bölgelerindeki kapıları açması için bir sinyal gönderir.

Giriş sinyali: Temizlik robotu yangın alarmı durumunda alıcıdan sinyal alır. İlgili etkileşim bölgelerindeki tekrarlama otomatik olarak kesilir.

7. Alıcıya bir çıkış sinyali ayarlayın.



① Döngü gecikmesi (saniye)

② Kapı açılış süresi (saniye)

③ Adı

④ Tip

⑤ Test butonu

a Tipi seçin. Belirli bir süre sonra otomatik olarak kapanan kapılar için **Alucon kapı**'yı kullanın. Açıldıktan sonra açık kalan kapılar için **Standard**'ı kullanın.

b Ad atayın.

c Kapının açılma süresi için saniye biriminde bir değer girin. Bazı kapılar ikinci kez açılma komutu gönderildiğinde açılmayı durduracağından, temizlik robotunun ilk komuttan sonra ne kadar bekleyeceği burada ayarlanabilir.

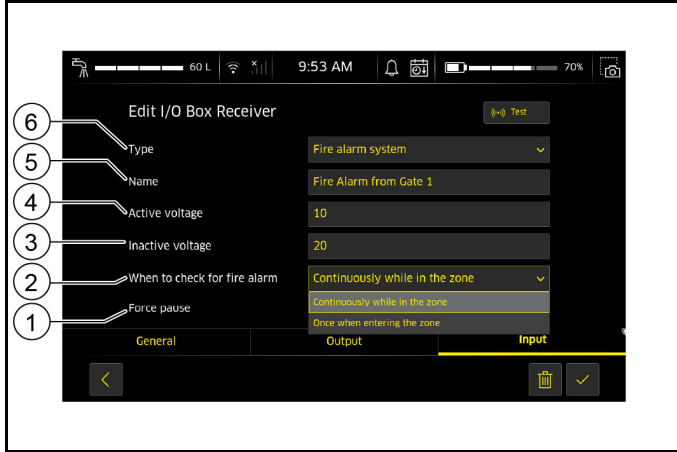
d Döngü gecikmesi için saniye biriminde bir değer girin. Alucon kapılar belirli bir süre sonra otomatik olarak kapandığı için, açılma komutunun ne zaman tekrar gönderileceği belirlenebilir.

e Bağlantıyı test etmek için test butonuna basın.

8. Alıcıdan gelen bir giriş sinyali ayarlayın.

Not

Belirli bir eşik değerinin üzerinde tetiklenen yangın alarm sistemleri olduğu gibi, belirli bir voltajın altında tetiklenen sistemler de bulunmaktadır. Her iki seçenek de seçilebilir. Gösterilen örnekte yangın alarmı durumunda gerilim 10 V değerinin altına düşmektedir.

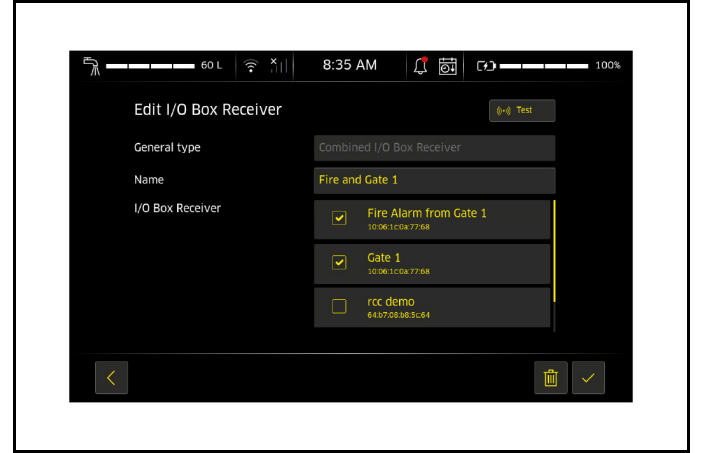


- ① Zorunlu duraklama
- ② Yangın alarmı ne zaman kontrol edilmelidir
- ③ Etkin olmayan gerilim
- ④ Etkin gerilim
- ⑤ Adı
- ⑥ Tip
 - a Tür olarak **Yangın Alarmı**'nı seçin.
 - b Bir **ad** atayın. Kärcher, kapının yangın alarmı olduğunu açıkça belirten bir ad verilmesini öneriyor.
 - c **Etkin gerilim**'de yangın alarmının tetikleneceği eşik değeri ayarlayın.
 - d **Etkin olmayan gerilim**'de yangın alarmının tetiklenmeyeceği eşiği ayarlayın.
 - e Temizlik robotunun yangın alarmlarını ne zaman dikkate alacağını seçin. 2 seçenek mevcuttur:
Kesintisiz: Temizlik robotu etkileşim bölgesinde olduğu sürece tekrarı durdurur. Tekrarlama sırasında temizlik robotunun yaklaştığı kapının her iki tarafında bir bölge bulunmalıdır. Bölge kapının altında olmamalıdır, aksi takdirde yangın alarmı orada tetiklendiğinde robot doğrudan kapının altında duracaktır.
Bölgeye girdiğinde bir kez: Temizlik robotu etkileşim alanına girdiğinde yangın alarmını yalnızca bir kez kontrol eder. Yangın alarmı etkin ise bölge sınırında tekrarlamayı durdurur. Temizlik robotu bölgenin ortasındayken yangın alarmı tetiklenirse yoluna devam edecektir. Bu opsiyon, kapının üstünde bir etkileşim bölgesi ile birlikte kullanılabilir.
 - f Zorunlu duraklamayı etkinleştir /devre dışı bırak.
Opsiyon etkinleştirildi: Temizlik robotu ayrıca bölgede bulunan bir kişinin tekrarlamaya talebini de geçersiz kılar. Tekrarlamanın devamı mümkün değildir, sadece iptal edilebilir.
Opsiyon devre dışı bırakıldı: Yangın alarm sinyalinin gönderdiği duraklama iptal edilebilir.

9. Opsiyon: Kombine bir alıcı düzenleyin.

Not

Giriş ve çıkış tetikleyicileri veya birden fazla kapı için tetikleyici görevi gören etkileşim bölgeleri oluşturmak için, kesişimli bölgeler çalışmadığından, ek bir kombine alıcı oluşturulmalıdır.



Kombine alıcı örneği

Gösterilen örnekte, kombine alıcı "Kapı 1"e gönderilen komutları ve "Kapı 1'den yangın alarmı" girişini alır.

Bölgeye girerken bir kez yangın alarmı olup olmadığını kontrol et opsiyonunun kullanılması, yangın alarmı durumunda temizlik robotunun kapının altında durmasını önler.

DIKKAT

Temizlik robotu bölgeye girerken dursa bile kapıyı açacaktır. Eğer bu istenmiyorsa, kapı kumandası ve yangın alarmı için ayrı bölgeler kullanılmalıdır.

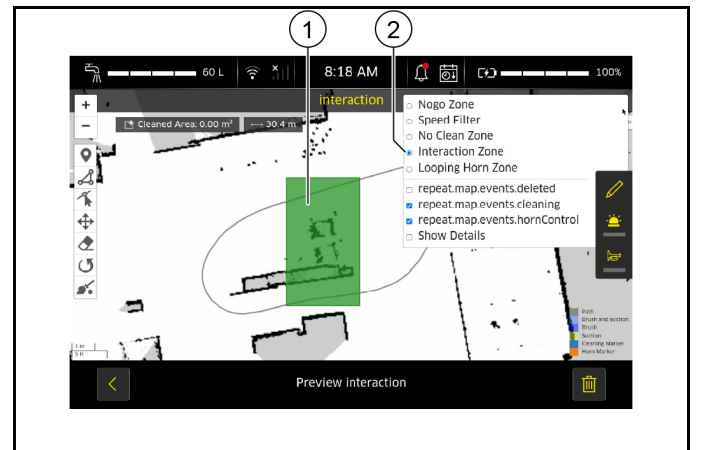
10. Harita düzenlemeye geçin. KIRA B 50 temizlik robotunun kullanım kılavuzuna bakın.

11. Dokunmatik ekranda ayarlar simgesine basın.



① Ayarlar simgesi

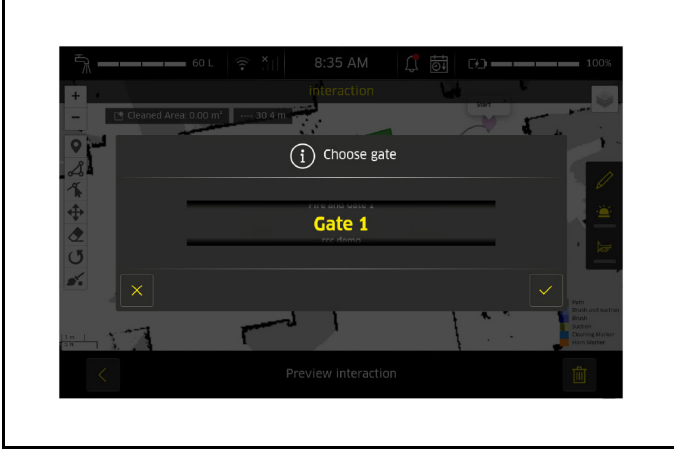
12. Etkileşim bölgesini düzenleyin.



① Yeşil alan

② Etkileşim bölgesi

- a Bölge seçimini açın. Yeşil alan, kapı kontrolünün yanıt vereceği bölgeyi tanımlar.
- b Kapıyı seçin. Bir bölge için varsayılan bir atama yoktur, yani herhangi bir kapı seçilmezse bölgedeki kapı kontrolü yanıt vermeyecektir.



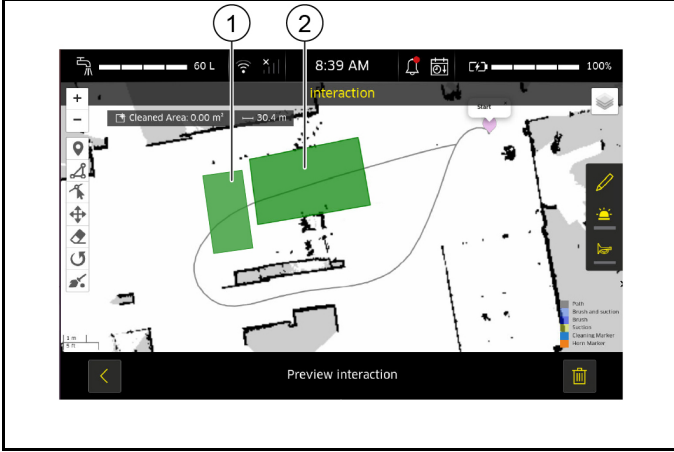
c "Etkileşim bölgesi"

Temizlik robotu yeşil bölgeye girerken atanmış kapıyı açar.

13.Yangın alarmları için ayrı bölgeler düzenleyin.

Not

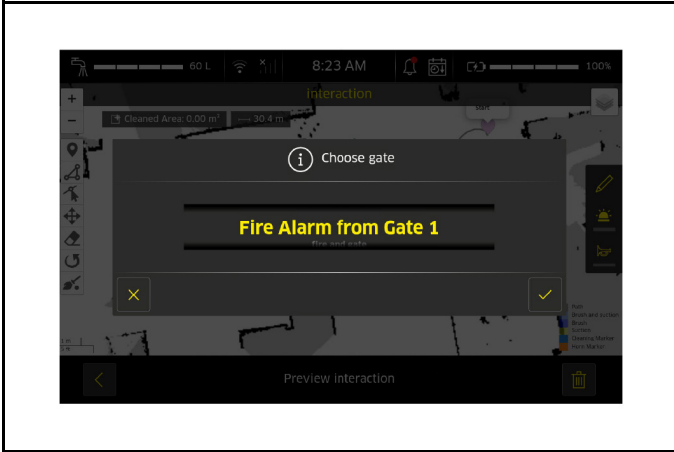
Etkileşim bölgeleri çakışmamalıdır.



① Etkileşim bölgesi "Yangın alarmı"

② Etkileşim bölgesi "Kapıyı aç"

- a Bölge seçimini açın. Yeşil bölgeler, kapı kumandasının yanıt verdiği veya yangın alarmlarının tetiklendiği bölgeleri tanımlar.
- b Yangın alarmı için kapıyı seçin.

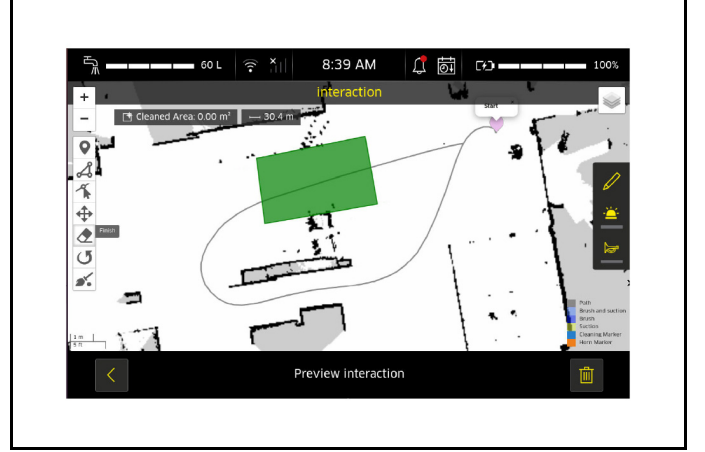


- c Yangın alarm bölgeleri için **Yangın alarmı ne zaman kontrol edilir** işlemi için **Bölgedeyken kesintisiz** opsiyonunu seçin.

14.Yangın alarmlı kombine etkileşim bölgeleri düzenleyin.

Not

Temizlik robotu bölgeye girerken durdurulsa bile kapı açılacaktır. Eğer bu istenmiyorsa, 13. adımda anlatıldığı gibi kapı kumandası ve yangın alarmı için ayrı bölgeler kullanın.

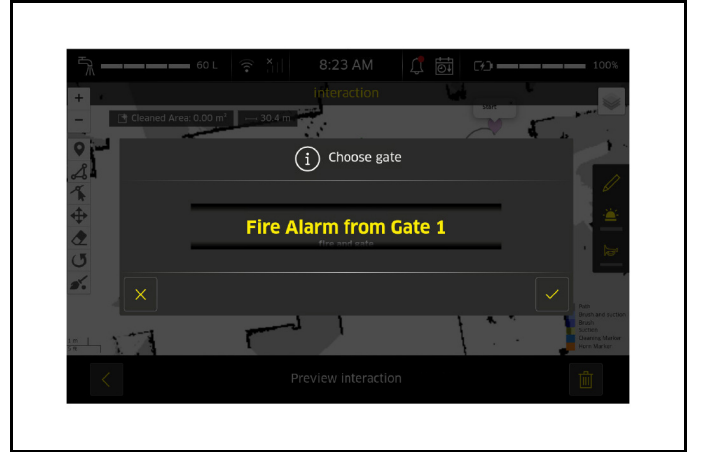


- a Bölge seçimini açın. Yeşil bölge, kapı kumandasının yanıt verdiği veya yangın alarmlarının tetiklendiği bölgeyi tanımlar.

Not

Temizlik robotunun rahatça hareket edebilmesi için bölgeleri, temizlik robotu geldiğinde kapı zaten açık olacak şekilde büyük yapın.

- b Yangın alarmı için kapıyı seçin.



- c Yangın alarm bölgeleri için **Yangın alarmı ne zaman kontrol edilir** işlemi için **Bölgeye girdiğinde bir kez'i** seçin.

Innehåll

Allmän information	61
Leveransens omfattning	61
Avsedd användning	61
Säkerhetsinformation	61
Miljöskydd	61
Tillbehör och reservdelar	61
Garanti	61
Beskrivning av maskinen	61
Montering	61
Konfigurera rengöringsroboten	62

Allmän information

 Läs igenom monteringsinstruktionen före ombyggnaden och agera därefter.

Förvara monteringsanvisningen för framtida bruk eller för nästa ägare.

Leveransens omfattning

Ombyggnadssatsen består av:

Komponent	Beteckning	Antal [styck]
6.043-017.0	USB-minne, sändare	1
5.043-365.0	Skyddslock USB-minne, sändare	1
6.043-016.0	Dekal USB-minne, sändare	1
5.980-276.0	Ombyggnadsanvisning rullportsstyrning, sändare	1

Hänvisning

Skyddslock och dekal är förmonterade vid leverans.

Avsedd användning

Förlängningssatsen rullportsstyrning får endast användas på rullportar med kraftbegränsningsanordningar eller så kan kontaktlösa skyddsanordningar, t.ex. portar typ C (eller D/E) enligt DIN EN 12453 användas.

Förlängningssatsen rullportsstyrning för 2 reläer består av 2 moduler:

- KIRA rullportsstyrning, sändare
- KIRA rullportsstyrning, mottagarmodul

Sändare och mottagarmodul ska monteras av användaren.

Säkerhetsinformation

Riskenivåer

⚠ FARA

- Varnar om en omedelbart överhängande fara som kan leda till svåra personskador eller dödsfall.

⚠ VARNING

- Varnar om en möjligen farlig situation som kan leda till svåra personskador eller dödsfall.

⚠ FÖRSIKTIGHET

- Varnar om en möjligen farlig situation som kan leda till lättare personskador.

OBSERVERA

- Varnar om en möjligen farlig situation som kan leda till materiella skador.

Säkerhetsanvisningar

⚠ FARA

Maskin som startar oavsiktligt, beröring av strömförande delar

Skaderisk, risk för elektriska stötar

Koppla bort maskinen från dockningsstationen eller dra ut nätkontakten ur vägguttaget innan arbeten påbörjas.

Miljöskydd



Förpackningsmaterialen kan återvinnas. Avfallshantera förpackningar på ett miljövänligt sätt.



Elektriska och elektroniska maskiner innehåller värdefulla återvinningsbara material och ofta komponenter såsom engångsbatterier, uppladdningsbara batterier och olja som vid felaktig användning eller felaktig avfallshantering kan utgöra en potentiell fara för människors hälsa och för miljön. Dessa komponenter är dock nödvändiga för korrekt drift av maskinen. Maskiner som märkts med denna symbol får inte kastas i hushållssoporna.

Information om ämnen (REACH)

Aktuell information om innehållet finns på: www.kaercher.de/REACH

Tillbehör och reservdelar

Använd endast originaltillbehör och originalreservdelar, så att en säker och störningsfri drift av maskinen är garanterad.

Information om tillbehör och reservdelar finns på www.kaercher.com.

Garanti

I respektive land gäller de garantivillkor som publicerats av våra auktoriserade distributörer. Eventuella fel på maskinen repareras utan kostnad inom garantitiden, under förutsättning att de orsakats av ett material- eller tillverkningsfel. Vid frågor som gäller garantin ska du vända dig med kvitto till inköpsstället eller närmaste, auktoriserad kundtjänst.

(Se baksidan för adress)

Ytterligare garantiinformation (om tillgänglig) finns i serviceområdet på din lokala Kärcher-webbplats under "Nedladdningar".

Beskrivning av maskinen



① Skyddslock

② USB-minne

③ Etikett

Montering

⚠ FARA

Maskin som startar oavsiktligt, beröring av strömförande delar

Skaderisk, risk för elektriska stötar

Koppla bort maskinen från dockningsstationen eller dra ut nätkontakten ur vägguttaget innan arbeten påbörjas.

⚠ FÖRSIKTIGHET

Materiella skador till följd av felaktig montering

Monteringen får endast genomföras av kvalificerade personer.

Hänvisning

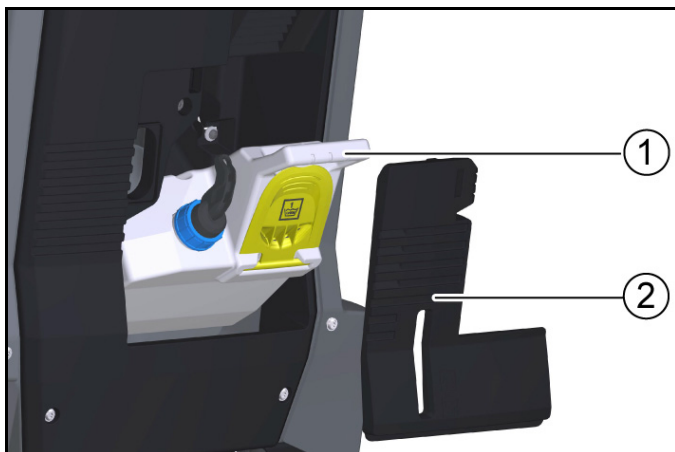
Var noga med att även följa bruksanvisningen och säkerhetsanvisningarna för rengöringsroboten.

Montera USB-minne (KIRA BR 50 1.533-001.0 / 1.533-002.0)

Nödvändigt verktyg:

- TORX 15 skruvmejsel

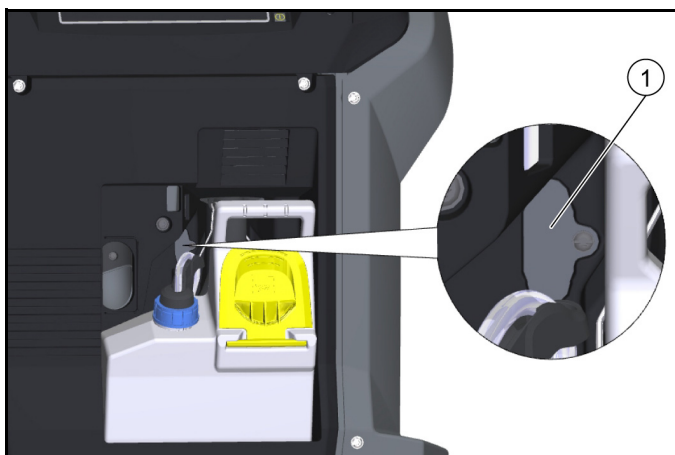
1. Koppla från rengöringsroboten, se *bruksanvisningen för rengöringsroboten*.
2. Demontera rengöringsmedelstanken.



- ① Skydd
- ② Rengöringsmedelsbehållare

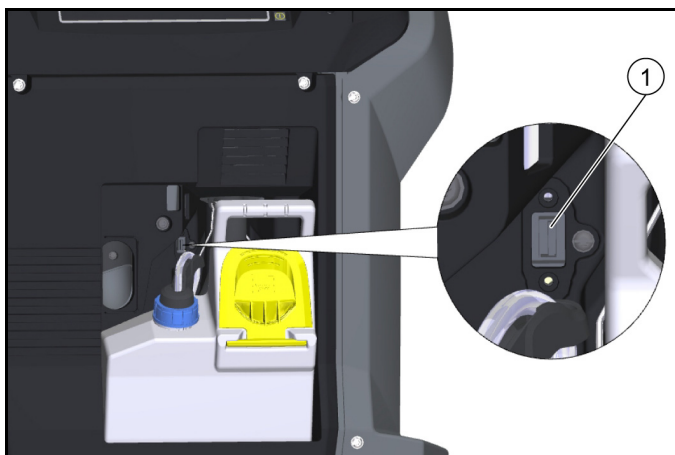
- a Ta av kåpan.
- b Ta av rengöringsmedelstanken.

3. Ta bort USB-portens skydd med en TORX 15 skruvmejsel.



- ① Skydd USB-port

4. Sätt i USB-minnet i USB-porten.



- ① USB-port

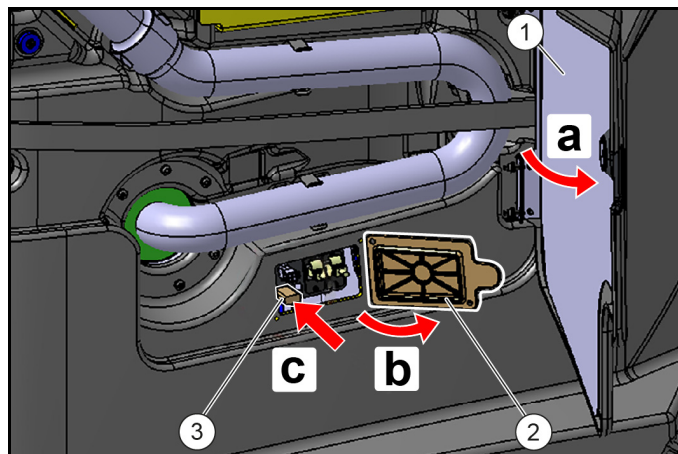
5. Montera rengöringsmedelstanken.

- a Sätt i rengöringsmedelstanken. Var försiktig så att du inte skadar sändaren.
- b Sätt dit skyddet.

6. Koppla till rengöringsroboten, se *bruksanvisningen för rengöringsroboten*.

Montera USB-minne (KIRA BR 50 1.533-003.0, KIRA BD 50 1.533-050.0)

1. Koppla från rengöringsroboten, se *bruksanvisningen för rengöringsroboten*.
2. Montera USB-minnet:
 - a Öppna maskinfacketts dörr.
 - b Skruva loss skruvarna på locket och ta av locket.
 - c Sätt i USB-minnet i USB-uttaget.



- ① Maskinfacketts dörr
- ② Lock
- ③ USB-minne

3. Sätt på locket och dra åt skruvarna.

4. Stäng maskinfacketts dörr.

5. Koppla till rengöringsroboten, se *bruksanvisningen för rengöringsroboten*.

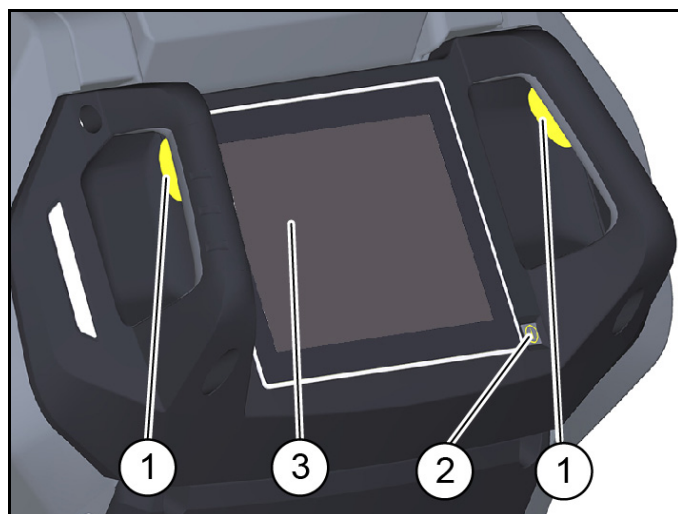
Konfigurera rengöringsroboten

Konfigurera rengöringsroboten utan brandlarm

Förutsättningar:

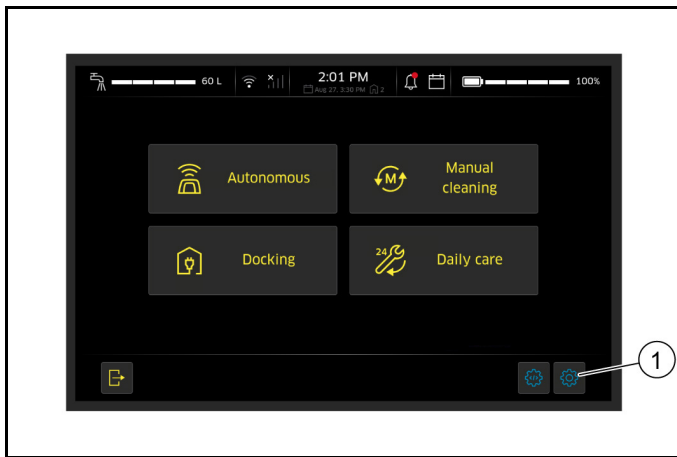
- En mottagare är monterad för varje rullport som ska konfigureras.
- Rengöringsroboten är ombyggd och finns i mottagarens sändningsområde.

1. Slå på kontrollpanelen med startknappen.



- ① Säkerhetsbrytare
- ② Startknapp
- ③ Pekskärm

2. Tryck på symbolen Inställningar på pekskärmen.



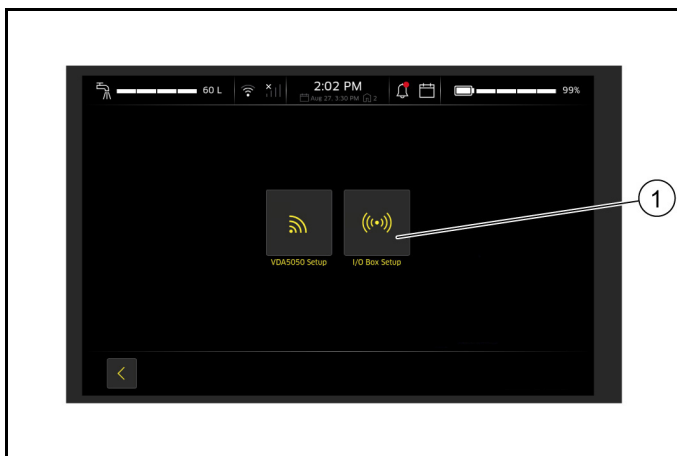
① Symbolen Inställningar

3. Välj menyn Infrastructure.



① Meny Infrastructure

4. Välj I/O Box Setup.



① I/O Box Setup

Alla valbara mottagare visas.

5. Välj en mottagare (rullport) från listan.

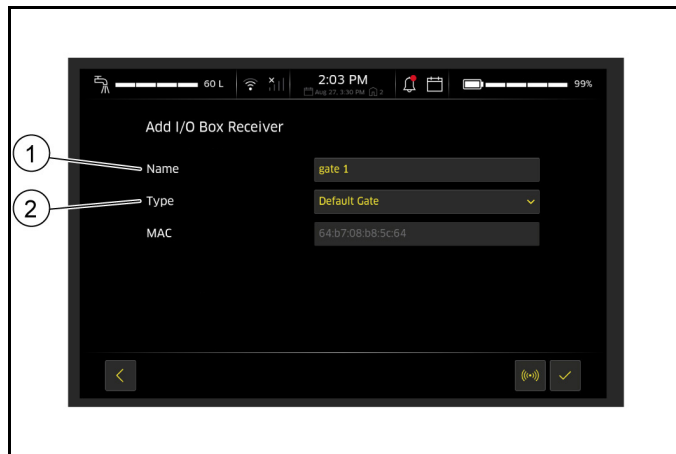


① Valbar mottagare

6. Tilldela ett namn och en typ till mottagaren (rullport).

a Tilldela typen "Default-Gate" till mottagaren.

Om du har skapat en mottagare för varje port (Gate), tilldela typen "Default-Gate" till porten. När rengöringsroboten når en Default-Gate-zon utlöser den portstyrningen för den tillhörande mottagaren.

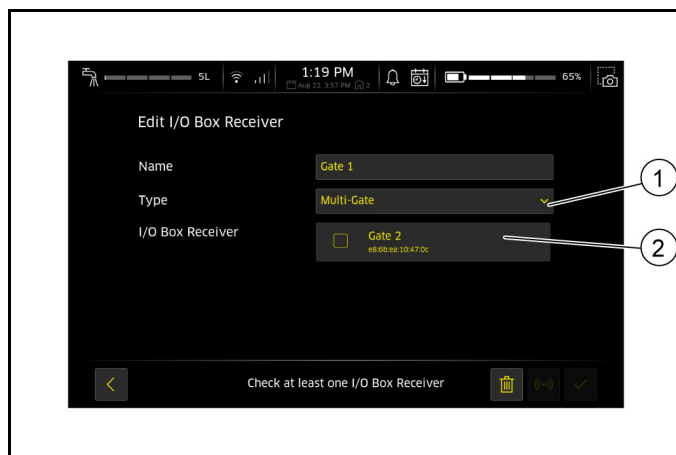


① Namn

② Typ

b Alternativt: Tilldela typen "Multi-Gate" till mottagaren.

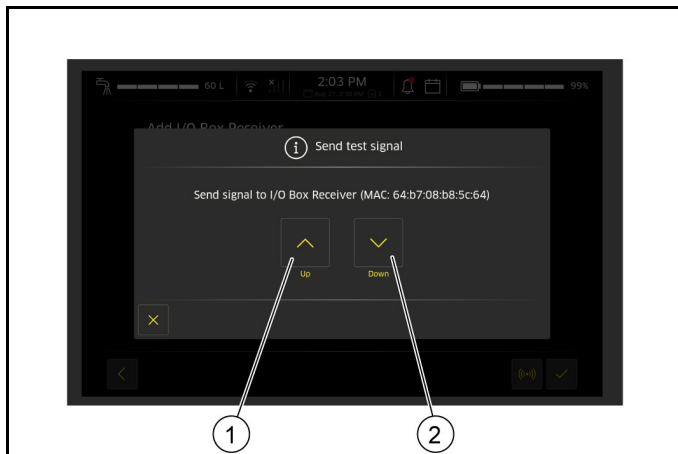
En Multi-Gate ger möjlighet att öppna flera portar (Gates) inom en zon. Det betyder att när rengöringsroboten når en Multi-Gate-zon utlöser den portstyrningen för flera mottagare. Detta kan vara fördelaktigt om flera rullportar är pacerade bredvid varandra, t.ex. i ett hörn.



① Namn

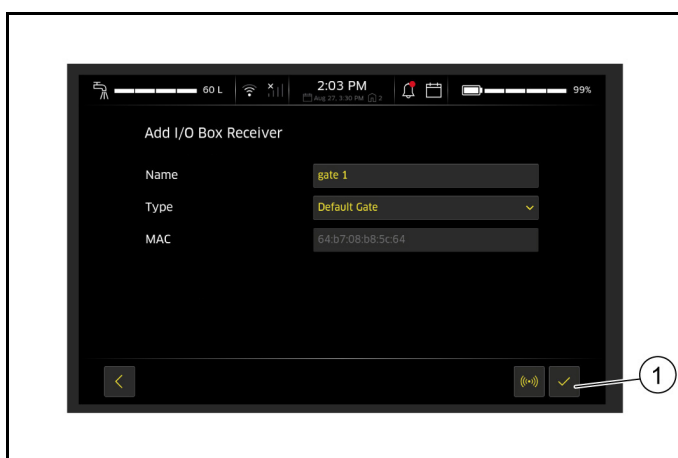
② Typ

7. Använd uppåt- och nedåtknapparna för att testa sändarens funktion.



- ① Uppåt-knapp
- ② Nedåt-knapp

8. Bekräfta valet genom att trycka på boken.

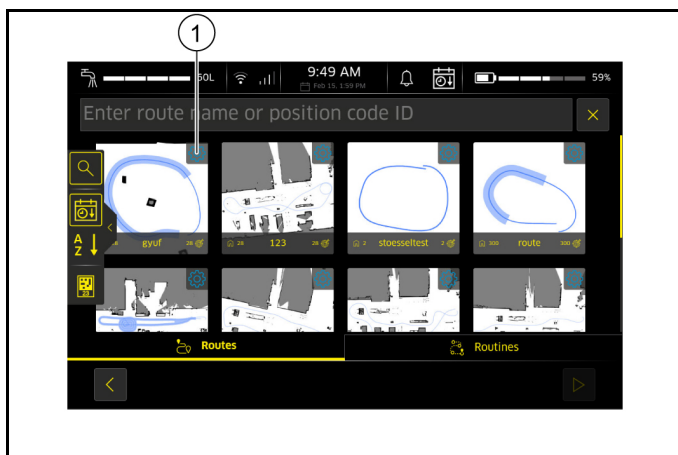


- ① Bock

9. Upprepa steg 5 ... 8 för ytterligare mottagare (rullportar).

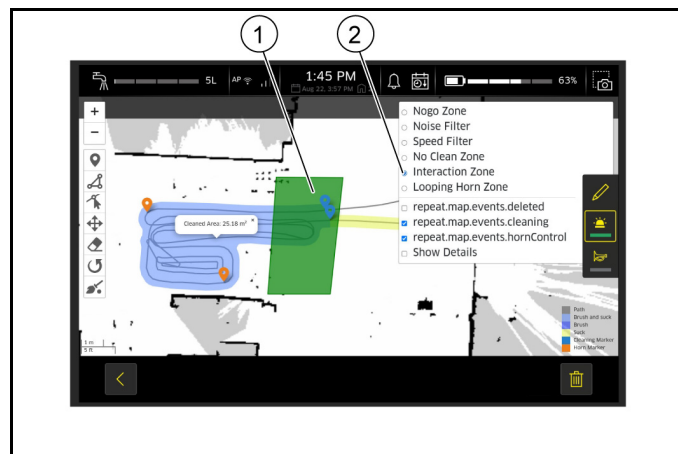
10. Växla till kartredigering. Se *bruksanvisningen för rengöringsroboten KIRA B 50*.

11. Tryck på symbolen Inställningar på pekskärmen.



- ① Symbolen Inställningar

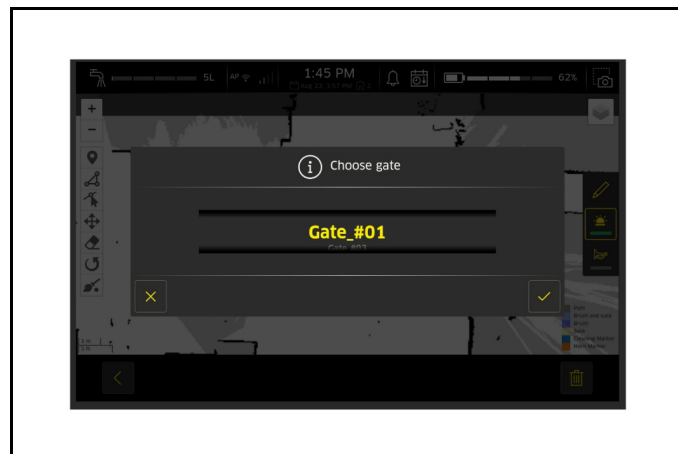
12. Konfigurera zon.



- ① Grönt område
- ② Interaktionszon

a Öppna zonvalet. Det gröna området definierar den zon där portstyrningen svarar.

b Välj port. Det finns ingen standardtilldelning för en zon, dvs om ingen port väljs kommer portstyrningen i zonen inte att svara.



c Välj "Interaktionszon".

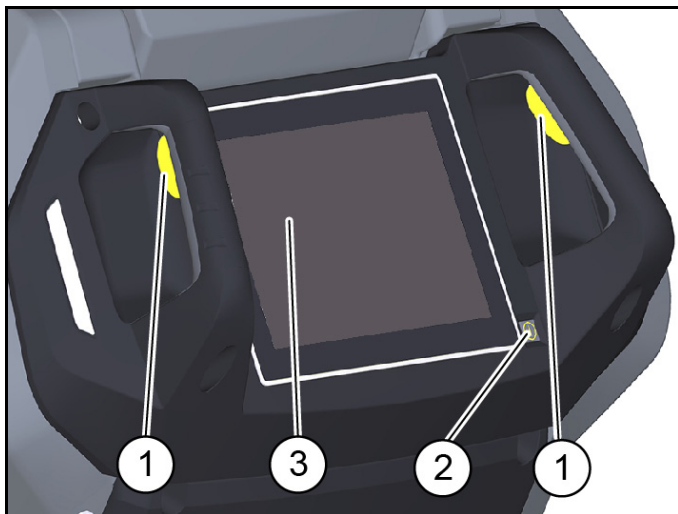
Rengöringsroboten öppnar den tilldelade porten när den går in i den gröna zonen.

Konfigurera rengöringsroboten med brandlarm

Förutsättningar

- En mottagarmodul med voltmeter är monterad för varje rullport som ska konfigureras.
- Rengöringsroboten är ombyggd och finns i mottagarens sändningsområde.
- Rengöringsroboten har startat med sändaren (USB-minne) inkopplad.

1. Slå på kontrollpanelen med startknappen.

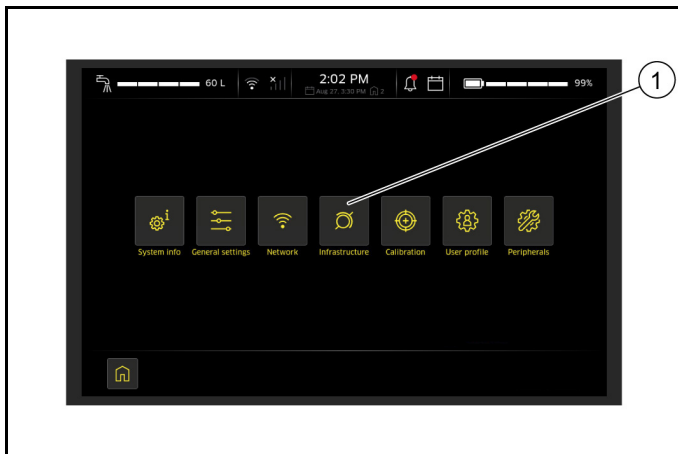


- ① Säkerhetsbrytare
- ② Startknapp
- ③ Pekskärm

2. Tryck på symbolen Inställningar på pekskärmen.

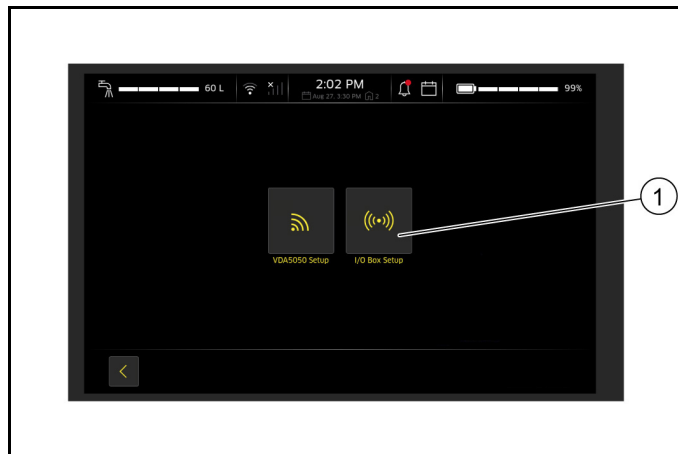


- ① Symbolen Inställningar
3. Välj menyn **Infrastructure**.



- ① Meny Infrastructure

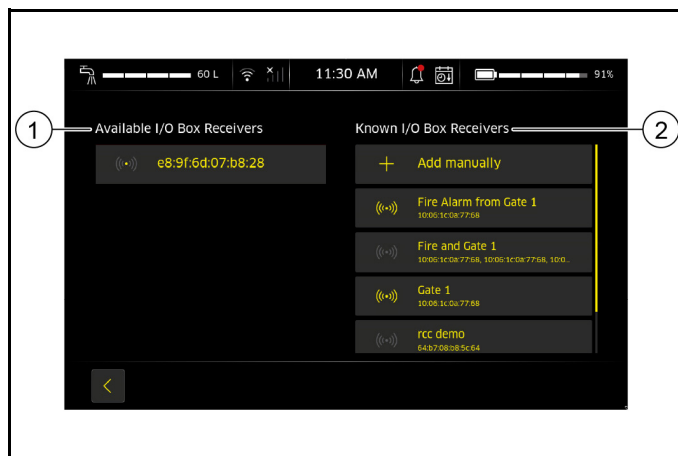
4. Välj **I/O Box Setup**.



- ① I/O Box Setup

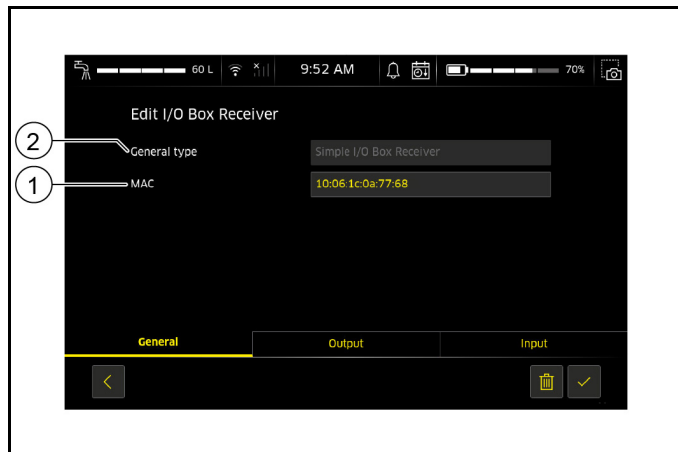
Alla valbara mottagare visas.

5. Välj en mottagare (rullport) från listan.



- ① Valbar mottagare
- ② Kända mottagare

6. Tilldela ett namn och en typ till mottagaren (rullport).



- ① MAC-adress
- ② Typ
 - a Tilldela en typ till mottagaren.
 - b Tilldela en "MAC-adress" till mottagaren.

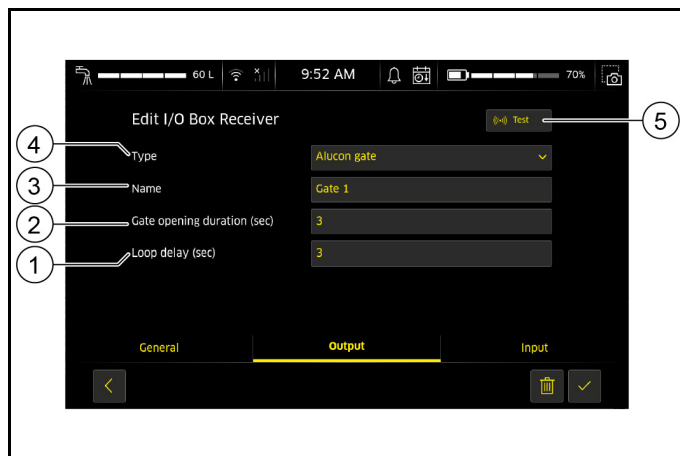
Hänvisning

En utgångssignal och/eller en ingångssignal från mottagaren kan ställas in på mottagaren.

Utgångssignal: Rengöringsroboten skickar en signal till mottagaren om att öppna portar i motsvarande interaktionszoner.

Ingångssignal: Rengöringsroboten får en signal från mottagaren vid brandlarm. Upprepningen i motsvarande interaktionszoner avbryts automatiskt.

7. Ställ in en utgångssignal till mottagaren.



① Slingfördröjning (sekunder)

② Portöppningstid (sekunder)

③ Namn

④ Typ

⑤ Testknapp

a Välj typ. Använd **Alucon-port** för portar som stängs automatiskt efter en viss tid. Använd **Standard** för portar som förblir öppna efter öppning.

b Tilldela namnet.

c Ange ett värde i sekunder för hela portöppningens varaktighet. Eftersom vissa portar stoppar öppningsprocessen när öppningskommandot skickas en andra gång kan det ställas in här hur länge rengöringsroboten väntar efter det första kommandot.

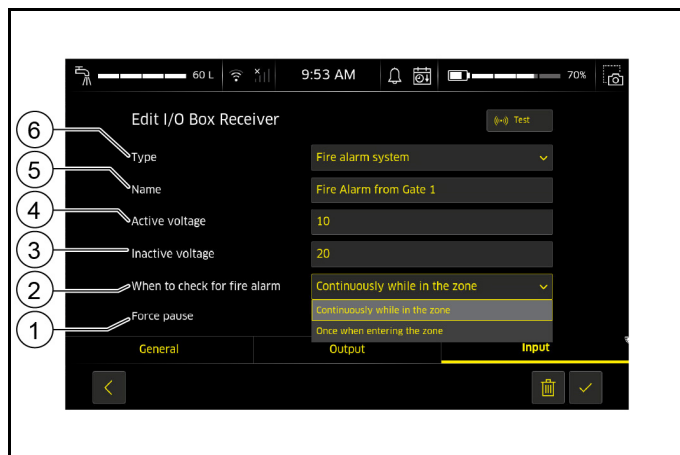
d Ange ett värde i sekunder för slingfördröjningen. Eftersom Alucon-portar stängs automatiskt efter en tid är det möjligt att ställa in tiden efter vilken öppningskommandot skickas igen.

e För att testa anslutningen, tryck på testknappen.

8. Ställ in en ingångssignal från mottagaren.

Hänvisning

Det finns brandlarmsystem som utlöser över ett visst tröskelvärde och system som utlöser under en viss spänning. Båda alternativen är valbara. I exemplet som visas sjunker spänningen under 10 V vid brandalarm.



① Tvinga paus

② När kontroll avseende brandalarm ska ske

③ Inaktiv spänning

④ Aktiv spänning

⑤ Namn

⑥ Typ

a Välj **Brandalarm** som typ.

b Tilldela ett **Namn**. Kärcher rekommenderar att tilldela ett namn som indikerar att det är portens brandalarm.

c I **Aktiv spänning** ställer du in tröskelvärdet från vilket ett brandalarm utlöser.

d I **Inaktiv spänning** ställer du in tröskelvärdet upp till vilket inget brandalarm utlöser.

e Välj när rengöringsroboten ska uppmärksamma brandalarm. 2 alternativ finns tillgängliga:

Kontinuerligt: Så länge som rengöringsroboten är i interaktionszonen pausar den upprepningen. Det bör finnas en zon på varje sida av porten där rengöringsroboten närmar sig som en del av upprepningen. Zonen bör inte vara under grinden, eftersom roboten då också skulle pausa direkt under grinden om brandlarmet utlöses där.

En gång när zonen äntras: Rengöringsroboten kontrollerar endast brandlarmet en gång när den kommer in i interaktionszonen. Om brandlarmet är aktivt stoppar den upprepningen vid zonens gräns. Om brandlarmet utlöser medan rengöringsroboten är i mitten av området kör den vidare. Detta alternativ kan användas med en interaktionszon ovanför porten.

f Aktivera/inaktivera påtvingad paus.

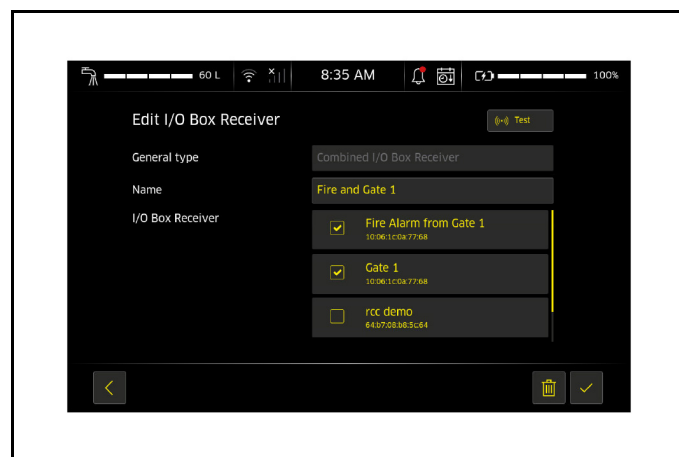
Alternativ aktiverat: Rengöringsroboten åsidosätter även upprepningskravet från en person på plats. Upprepningen kan inte fortsätta, utan endast avbrytas.

Alternativ inaktiverat: Pausen som skickas av brandlarmsignalen kan upphävas.

9. Alternativ: Konfigurera kombinerad mottagare.

Hänvisning

För att skapa interaktionszoner som fungerar som ingångs- och utgångsutlösare eller som utlösare för fler än en port måste en ytterligare kombinerad mottagare skapas eftersom överlappande zoner inte fungerar.



Exempel på en kombinerad mottagare

I exemplet som visas får den kombinerade mottagaren de kommandon som skickas till "Port 1" och ingången "Brandalarm från port 1".

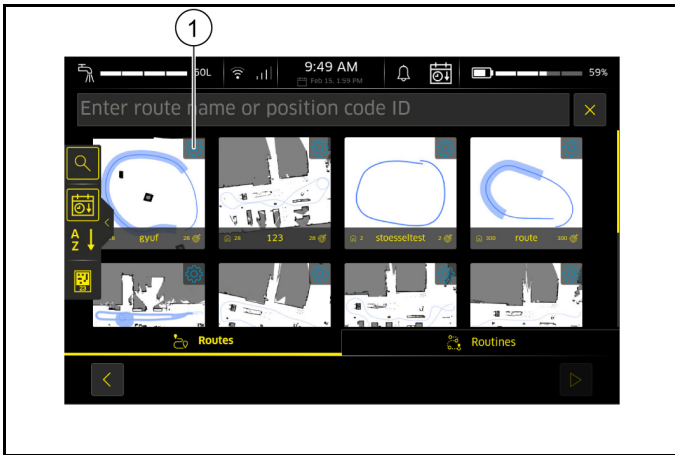
Genom att använda alternativet **En gång när zonen äntras** för att uppmärksamma brandalarm förhindras att rengöringsroboten kan stoppas under porten vid ett brandalarm.

OBSERVERA

Rengöringsroboten öppnar porten även om den stoppas när den kommer in i zonen. Om detta inte önskas måste separata zoner användas för portstyrning och brandalarm.

10. Växla till kartredigering. Se bruksanvisningen för rengöringsroboten KIRA B 50.

11. Tryck på symbolen Inställningar på pekskärmen.



① Symbolen Inställningar

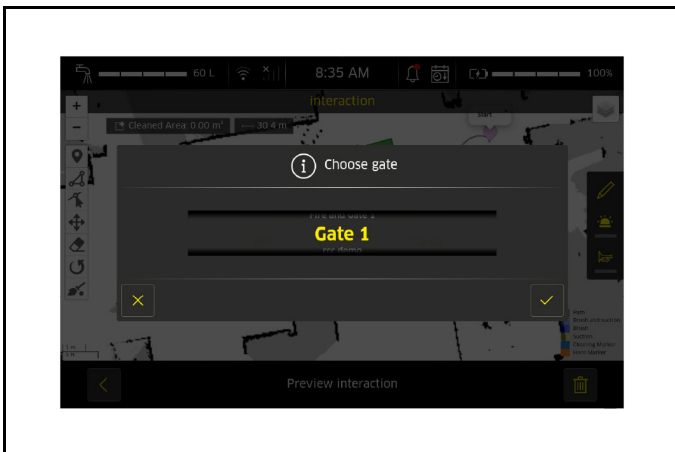
12. Konfigurera interaktionszon.



① Grönt område

② Interaktionszon

- a Öppna zonvalet. Det gröna området definierar den zon där portstyrningen svarar.
- b Välj port. Det finns ingen standardtilldelning för en zon, dvs om ingen port väljs kommer portstyrningen i zonen inte att svara.



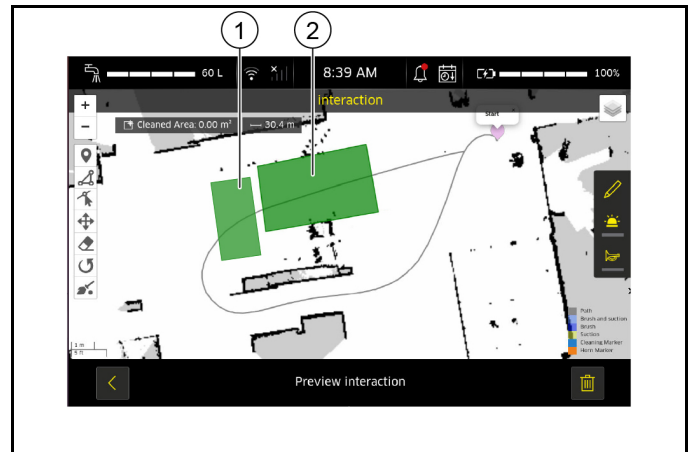
c Välj "Interaktionszon".

Rengöringsroboten öppnar den tilldelade porten när den går in i den gröna zonen.

13. Konfigurera separata zoner för brandarm.

Hänvisning

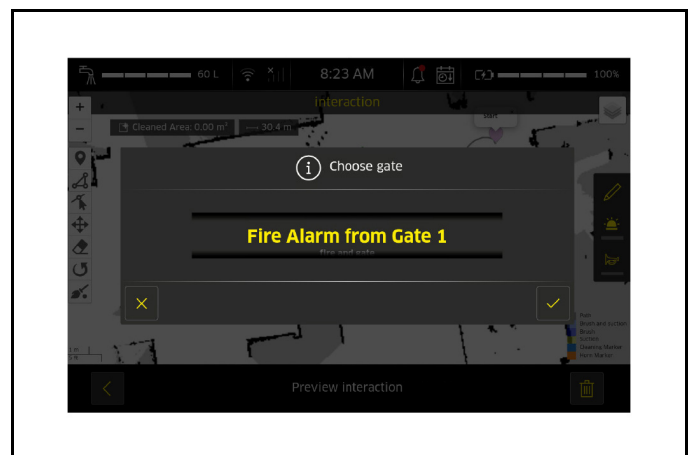
Interaktionsområdena får inte överlappa varandra.



① Interaktionszon "Brandarm"

② Interaktionszon "Öppna port"

- a Öppna zonvalet. De gröna områdena definierar de zoner där portstyrningen svarar resp. brandlarmen utlöser.
- b Välj port för brandlarm.

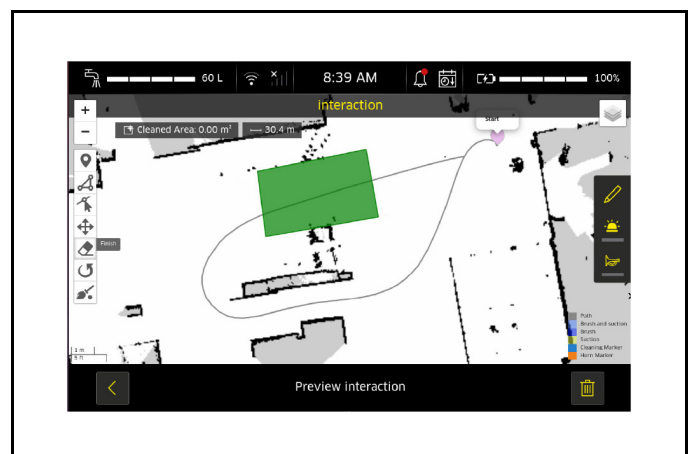


c För När kontrolleras brandlarm för brandlarmszoner, välj **Kontinuerligt under vistelse i zonen**.

14. Konfigurera kombinerade interaktionszoner med brandlarm.

Hänvisning

Rengöringsroboten öppnar porten även om rengöringsroboten stoppas när den kommer in i zonen. Använd separata zoner för portstyrning och brandlarm enligt beskrivningen i steg 13 om detta inte önskas.

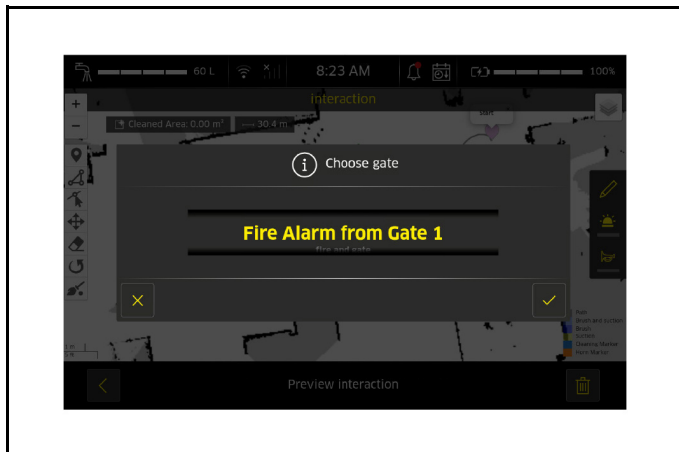


a Öppna zonvalet. Det gröna området definierar den zon där portstyrningen svarar och brandlarmen utlöser.

Hänvisning

Gör områdena så stora att porten redan är öppen när rengöringsroboten når den, så att rengöringsroboten kan röra sig smidigt.

b Välj port för brandlarm.



c För När kontrolleras brandlarm för brandlarmszoner, välj En gång när zonen äntras.

Sisältö

Yleisiä ohjeita.....	68
Toimituksen sisältö	68
Määräystenmukainen käyttö	68
Turvallisuusohjeet.....	68
Ympäristönsuojelu	68
Lisävarusteet ja varaosat.....	68
Takuu	68
Laitekuvaus.....	69
Asennus	69
Puhdistusrobotin säätö	70

Yleisiä ohjeita



Lue tämä asennusohje ennen asennusta ja menettele sen mukaisesti.

Säilytä asennusohje myöhempää käyttöä tai seuraavaa omistajaa varten.

Toimituksen sisältö

Muunnossarja koostuu seuraavista:

Komponentti	Nimi	Määrä [kpl]
6.043-017.0	USB-tikku, lähetin	1
5.043-365.0	Suojakansi USB-tikku, lähetin	1
6.043-016.0	Tarra USB-tikku, lähetin	1
5.980-276.0	Muunnosohje rullaporttiohjaus, lähetin	1

Huomautus

Suojakansi ja tarra on toimitettaessa esiasennettu.

Määräystenmukainen käyttö

Rullaporttiohjauksen laajennussarjaa saa käyttää vain rullaportteissa, joissa on voimanrajoituslaitteet tai kosketuksettomasti vaihtavat suojalaitteet, kuten esim. Tyypin C (tai D/E) standardin DIN EN 12453 mukaisia portteja on käytettävä.

Rullaporttiohjauksen laajennussarja kahdelle releelle koostuu kahdesta moduulista:

- KIRA Rolling Gate Control, lähetin
- KIRA Rolling Gate Control, vastaanotinmoduuli

Käyttäjän on asennettava lähetin- ja vastaanotinmoduuli.

Turvallisuusohjeet

Vaarallisuusasteet

⚠ VAARA

- Huomautus välittömästi uhkaavasta vaarasta, joka voi aiheuttaa vakavan ruumiinvamman tai johtaa kuolemaan.

⚠ VAROITUS

- Huomautus mahdollisesta vaarallisesta tilanteesta, joka voi aiheuttaa vakavan ruumiinvamman tai voi johtaa kuolemaan.

⚠ VARO

- Huomautus mahdollisesta vaarallisesta tilanteesta, joka voi aiheuttaa vähäisiä vammoja.

HUOMIO

- Huomautus mahdollisesta vaarallisesta tilanteesta, joka voi aiheuttaa aineellisia vahinkoja.

Turvallisuusohjeet

⚠ VAARA

Tahattomasti käynnistyvä laite, kosketus virtaajohtaviin osiin

Loukkaantumisvaara, sähköisku

Irrota laite telakointiasemasta tai vedä verkkopistoke irti ennen töiden suorittamista.

Ympäristönsuojelu



Pakkausmateriaalit ovat kierrätettäviä. Hävitä pakkaukset ympäristöä säästäen.



Sähkö- ja elektroniikkalaitteet sisältävät arvokkaita kierrätettäviä materiaaleja tai rakenneosia kuten paristoja, akkuja tai öljyjä, jotka väärin käsiteltyinä tai väärin hävitettyinä voivat aiheuttaa mahdollisia vaaroja ihmisten terveydelle ja ympäristölle. Nämä rakenneosat ovat kuitenkin välttämättömiä laitteen asianmukaisen toiminnan vuoksi. Tällä symbolilla merkittyjä laitteita ei saa hävittää kotitalousjätteenä.

Sisältöaineita koskevia ohjeita (REACH)

Päivitettyjä tietoja ainesosista löytyy osoitteesta: www.karcher.de/REACH

Lisävarusteet ja varaosat

Käytä vain alkuperäisiä lisävarusteita ja alkuperäisiä varaosia, sillä ne varmistavat laitteen turvallisen ja häiriöttömän käytön. Tietoja lisävarusteista ja varaosista löytyy osoitteesta www.karcher.com.

Takuu

Jokaisessa maassa ovat voimassa vastaavan myyntiyhtiömme julkaisemat takuuehdot. Korjaamme laitteessasi mahdollisesti ilmenevät häiriöt takuuaajan kuluessa maksutta, jos häiriöiden syy on ollut materiaali- tai valmistusvirheet. Takuutapauksessa pyydämme ottamaan yhteyttä ostotositteen kanssa jälleenmyyjään tai lähimpään valtuutettuun asiakaspalveluun.

(osoite, katso takasivu)

Lisätietoja takuutiedoista (jos saatavilla) on Kärcherin paikallisen verkkosivuston palvelualueella kohdassa "Lataukset".

Laitekuvaus



- ① Suojakansi
- ② USB-tikku
- ③ Tarra

Asennus

⚠ VAARA

Tahattomasti käynnistyvä laite, kosketus virtaajohtaviin osiin

Loukkaantumisvaara, sähköisku

Irrota laite telakointiasemasta tai vedä verkkopistoke irti ennen töiden suorittamista.

⚠ VARO

Väärästä asennuksesta johtuvat esinevahingot

Vain pätevä ammattilainen saa suorittaa asennuksen.

Huomautus

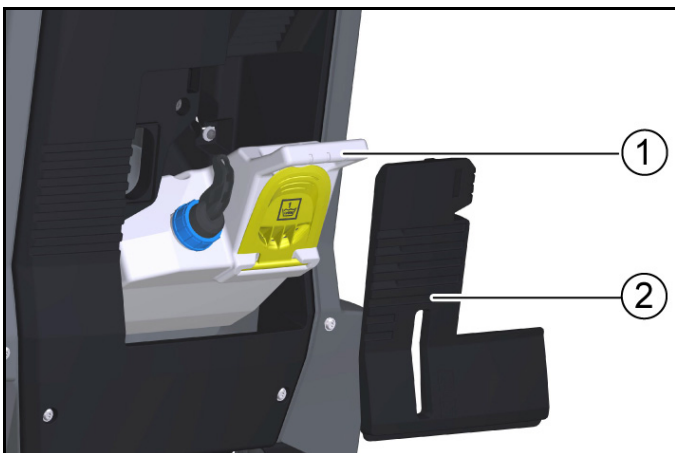
Ota ehdottomasti huomioon myös puhdistusrobotin käyttöohje ja turvaohjeet.

USB-tikun asennus (KIRA BR 50 1.533-001.0 / 1.533-002.0)

Tarvittavat työkalut:

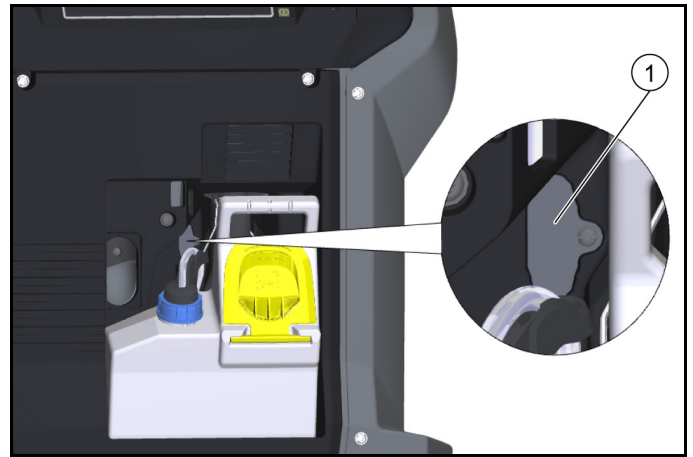
- TORX 15 ruuvimeisseli

1. Puhdistusrobotin poiskytkenä, katso *Puhdistusrobotin käyttöohje*.
2. Irrota puhdistusainesäiliö.



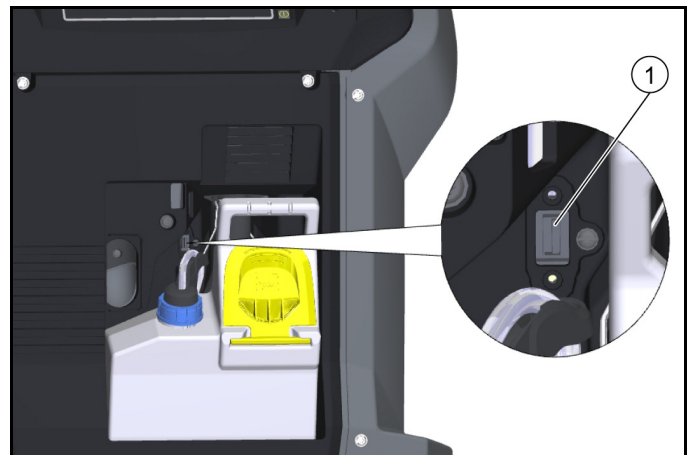
- ① Suojus
- ② Puhdistusainesäiliö
- a Irrota suojus.
- b Poista puhdistusainesäiliö.

3. Irrota USB-portin suojus TORX 15 -ruuvimeisselillä.



- ① USB-portin suojus

4. Aseta USB-tikku USB-porttiin.



- ① USB-portti

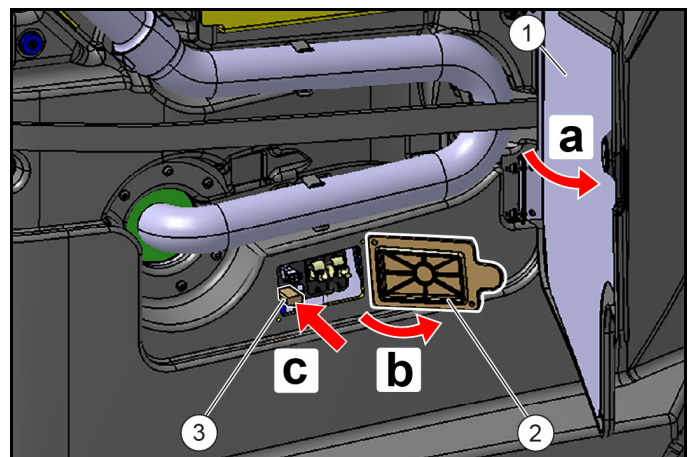
5. Asenna puhdistusainesäiliö.

- a Aseta puhdistusainesäiliö. Kiinnitä tässä huomiota siihen, että lähetin ei vaurioidu.
- b Aseta suojus.

6. Puhdistusrobotin päällekytkentä, katso *Puhdistusrobotin käyttöohje*.

USB-tikun asennus (KIRA BR 50 1.533-003.0, KIRA BD 50 1.533-050.0)

1. Puhdistusrobotin poiskytkenä, katso *Puhdistusrobotin käyttöohje*.
2. USB-tikun asentaminen:
 - a Avaa laitekotelon luukku.
 - b Kierrä ruuvit kannesta ulos ja poista kansi.
 - c Aseta USB-tikku USB-liitäntään.



- ① Laitetilan ovi
- ② Kansi
- ③ USB-tikku

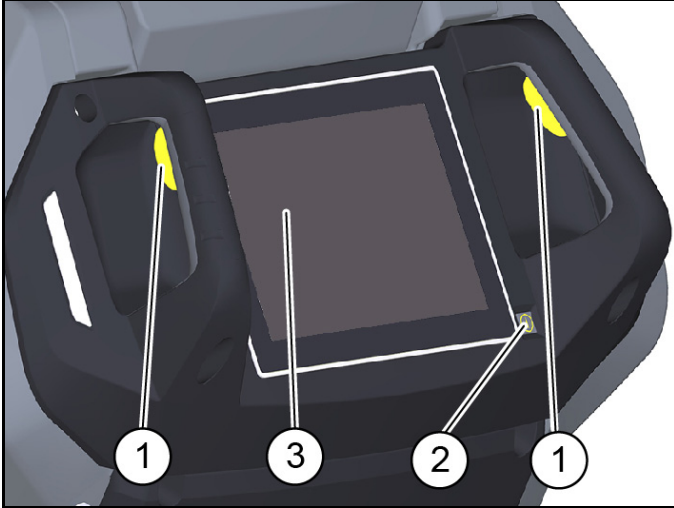
3. Aseta kansi paikoilleen ja kiristä ruuvit.
4. Sulje laitekotelon luukku.
5. Puhdistusrobotin päällekytkentä, katso *Puhdistusrobotin käyttöohje*.

Puhdistusrobotin säätö

Puhdistusrobotin säätö ilman palohälytintä

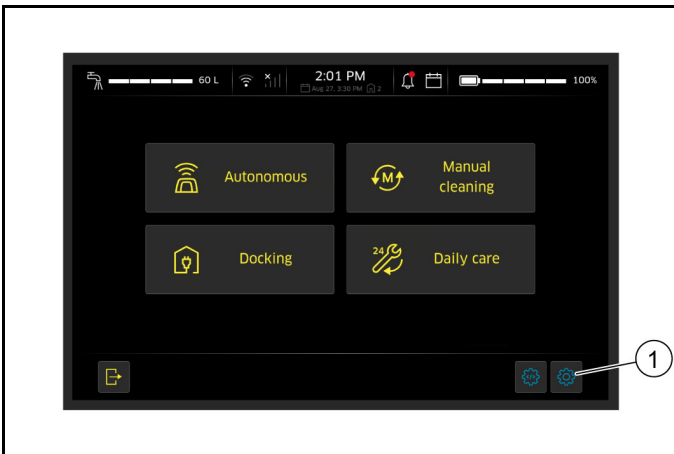
Edellytykset:

- Jokaiseen säädettävään rullaporttiin on asennettu vastaanotin.
 - Puhdistusrobotin varustusta on muutettu ja se on vastaanottimen lähetyksalueella.
1. Kytke käyttöpaneeli päälle käynnistyspainikkeella.



- 1 Turvakytkin
- 2 Käynnistyspainike
- 3 Kosketusnäyttö

2. Paina symbolia Asetukset kosketusnäytössä.



- 1 Asetukset-kuvake
3. Valitse valikko Infrastructure.



- 1 Valikko Infrastructure

4. Valitse I/O Box Setup.



- 1 I/O Box Setup

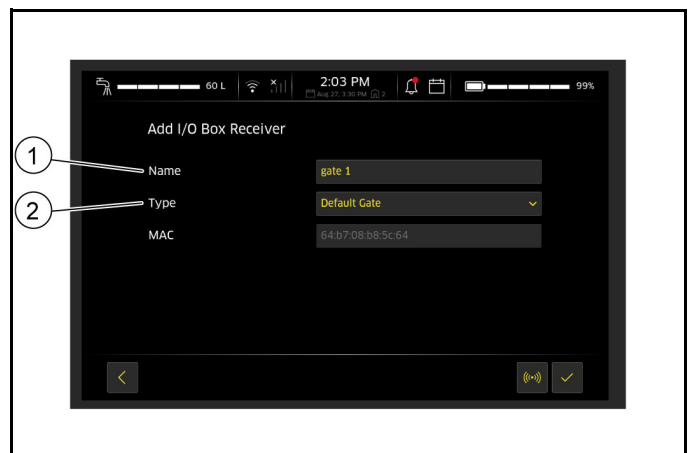
Kaikki valittavissa olevat vastaanottimet näytetään.

5. Valitse vastaanotin (rullaportti) luettelosta.

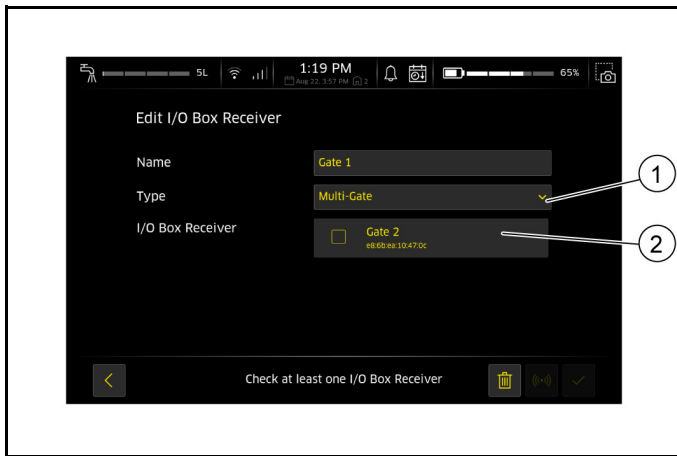


- 1 Valittavissa oleva vastaanotin

6. Määritä nimi ja tyyppi vastaanottimelle (rullaportti).
 - Määritä vastaanottimelle tyyppi "Default-Gate".
Kun olet luonut porttia (Gate) kohti vastaanottimen, määritä portille tyyppi "Default-Gate". Kun puhdistusrobotti saavuttaa jonkin Default-Gate-alueen, se käynnistää siihen liittyvän vastaanottimen porttiohjauksen.

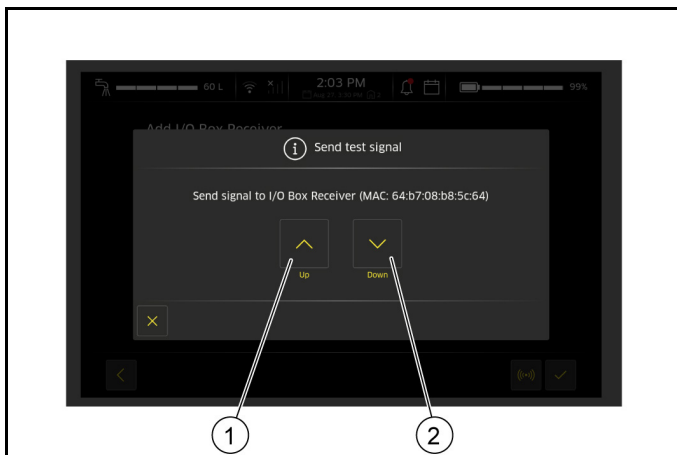


- 1 Nimi
- 2 Tyyppi
 - Valinnaisesti: Määritä vastaanottimelle tyyppi "Multi-Gate". Multi-Gate tarjoaa mahdollisuuden avata useita portteja (Gates) jonkin alueen sisäpuolella. Tämä tarkoittaa sitä, että kun puhdistusrobotti saavuttaa jonkin Multi-Gate-alueen, se käynnistää useampien vastaanottimien porttiohjauksen. Tästä voi olla etua, jos useita rullaportteja sijaitsee vierekkäin, esim. jossain kulmassa.



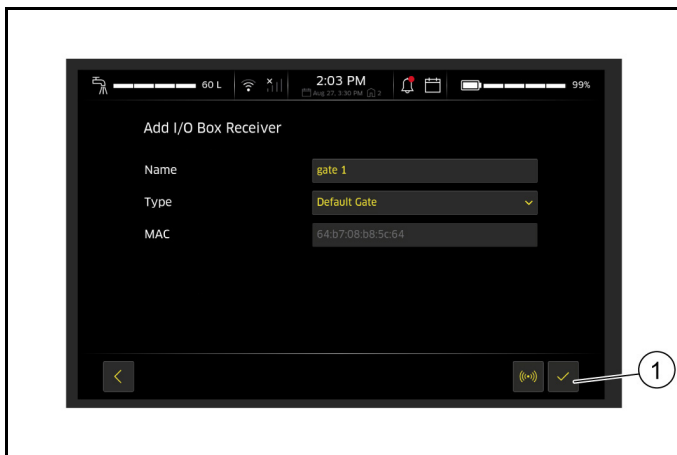
- ① Nimi
- ② Tyyppi

7. Testaa lähettimen toiminta ylös- ja alas-painikkeilla.



- ① Ylös-painike
- ② Alas-painike

8. Vahvista valinta painamalla ruksia.

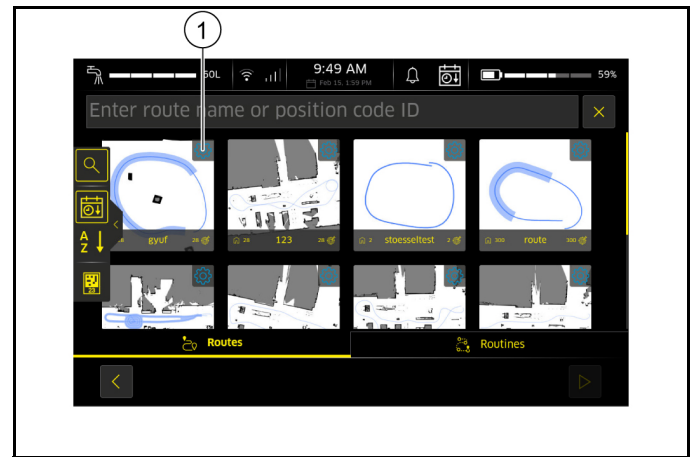


- ① Ruksi

9. Toista vaiheet 5 ... 8 muita vastaanottimia (rullaportteja) varten.

10. Siirry kartan muokkaukseen. Katso *KIRA B 50 -puhdistusrobotin käyttöohje*.

11. Paina symbolia Asetukset kosketusnäytössä.



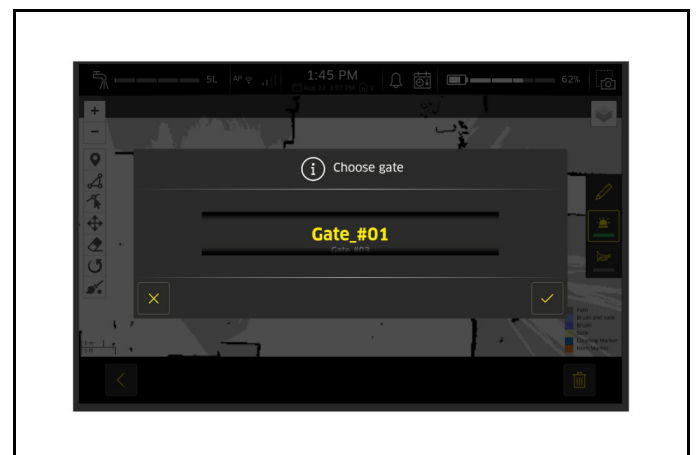
- ① Asetukset-kuvake

12. Säädä alue.



- ① Vihreä alue
- ② Vuorovaikutusalue

- a Avaa alueen valinta. Vihreä alue määrittää sen alueen, jolla porttiohjaus reagoi.
- b Valitse portti. Jollekin alueelle ei ole mitään vakiokohdistusta, eli jos mitään porttia ei valita, porttiohjaus ei sillä alueella reagoi.



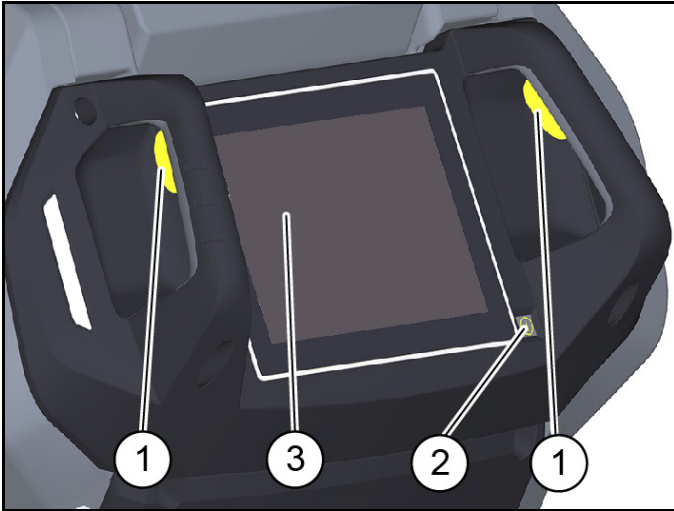
- c Valitse "vuorovaikutusalue".

Puhdistusrobotti avaa vihreälle alueelle mentäessä vastaavan portin.

Puhdistusrobotin säätö palohälyttimellä

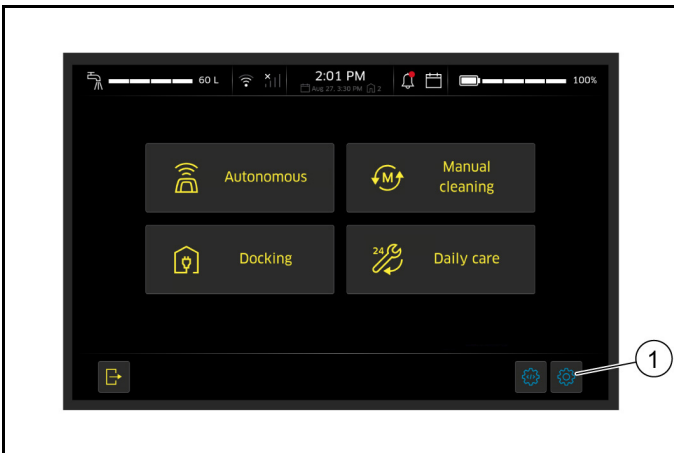
Edellytykset

- Jokaiseen säädettävään rullaporttiin on asennettu vastaanotinmoduuli voltimittarilla.
 - Puhdistusrobotin varustusta on muutettu ja se on vastaanottimen lähetyalueella.
 - Käynnistä puhdistusrobotti kytketyllä lähettimellä (USB-tikku).
1. Kytke käyttöpaneeli päälle käynnistuspainikkeella.



- ① Turvakytin
② Käynnistuspainike
③ Kosketusnäyttö

2. Paina symbolia Asetukset kosketusnäytössä.



- ① Asetukset-kuvake

3. Valitse valikko **Infrastructure**.



- ① Valikko Infrastructure

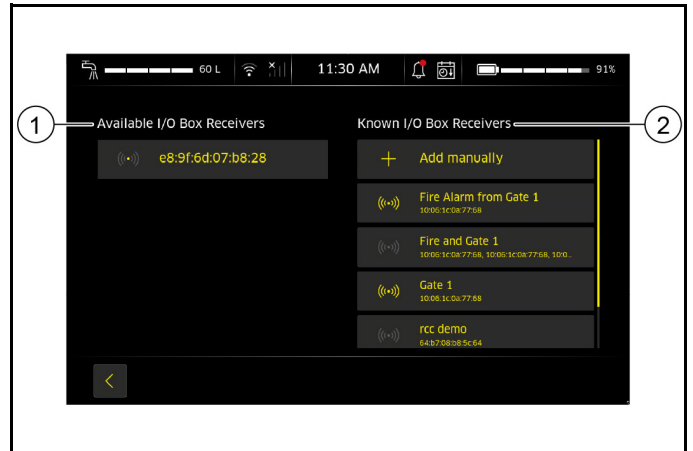
4. Valitse **I/O Box Setup**.



- ① I/O Box Setup

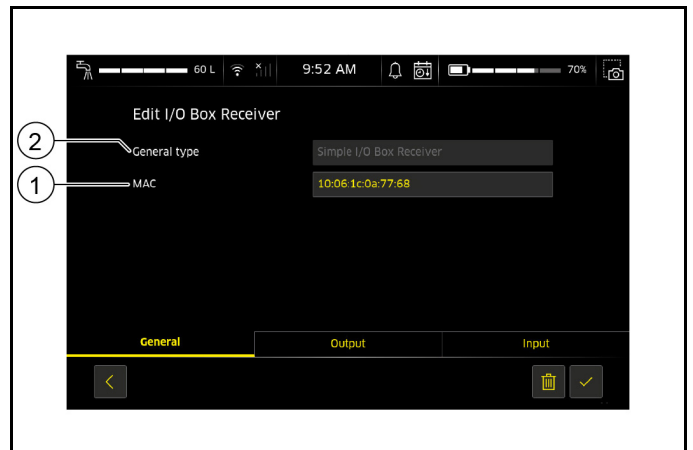
Kaikki valittavissa olevat vastaanottimet näytetään.

5. Valitse vastaanotin (rullaportti) luettelosta.



- ① Valittavissa oleva vastaanotin
② Tunnetut vastaanottimet

6. Kohdista nimi ja tyyppi vastaanottimelle (rullaportti).



- ① MAC-osoite
② Tyyppi
a Kohdista vastaanottimelle tyyppi.
b Kohdista vastaanottimelle MAC-osoite.

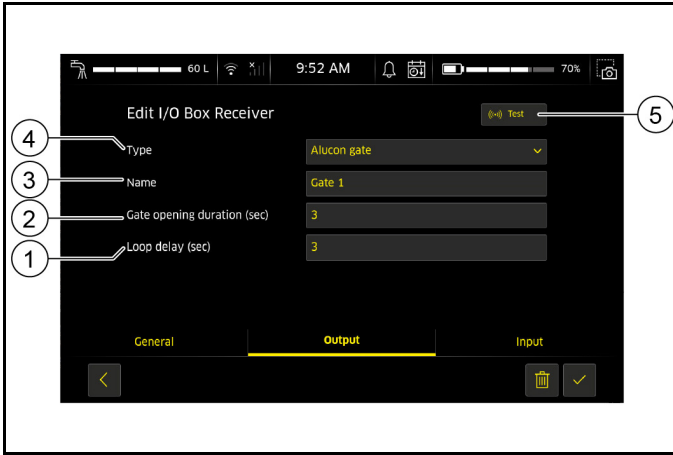
Huomautus

Vastaanottiin voidaan säätää lähtösignaali ja/tai vastaanottimesta voidaan säätää tulosignaali.

Lähtösignaali: Puhdistusrobotti lähettää signaalin vastaanottimen portin avaamiseksi vastaavilla vuorovaikutusalueilla.

Tulosignaali: Puhdistusrobotti saa signaalin vastaanottimelta palohälytyksen sattuessa. Toisto vastaavilla vuorovaikutusalueilla keskeytyy automaattisesti.

7. Säädä lähtösignaali vastaanottimeen.



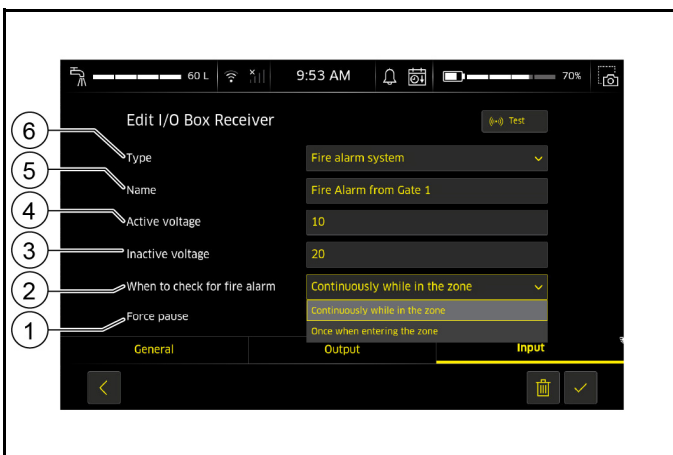
- ① Silmukan viive (sekuntia)
- ② Portin avautumisaika (sekuntia)
- ③ Nimi
- ④ Tyyppi
- ⑤ Testipainike

- a Valitse tyyppi. **Käytä Alucon-porttia** sellaisille porteille, jotka sulkeutuvat automaattisesti tietyn ajan kuluttua. Käytä **Standard-mallia** sellaisille porteille, jotka jäävät auki avaamisen jälkeen.
- b Anna nimi.
- c Syötä arvo sekunteina portin avautumisen kestolle. Koska muutamat portit pysäyttävät avautumisprosessin, kun avauskomento lähetetään toisen kerran, voit säätää tässä, kuinka kauan puhdistusrobotti odottaa ensimmäisen komennon jälkeen.
- d Syötä silmukkaviiveen arvo sekunteina. Koska Alucon-portit sulkeutuvat automaattisesti tietyn ajan kuluttua, voit määrittää ajan, jonka jälkeen avauskomento lähetetään uudelleen.
- e Voit testata yhteyden painamalla testipainiketta.

8. Säädä tulosignaali vastaanottimelta.

Huomautus

On olemassa palohälytyslaitteistoja, jotka laukeavat tietyn kynnyksen ylityksessä, ja laitteistoja, jotka laukeavat tietyn jännitteen alittuessa. Molemmat vaihtoehdot ovat valittavissa. Näytetyssä esimerkissä jännite laskee palohälytyksen sattuessa arvoon alle 10 V.



- ① Tauon pakottaminen
- ② Milloin palohälytys on tarkastettava
- ③ Inaktiivinen jännite
- ④ Aktiivinen jännite
- ⑤ Nimi
- ⑥ Tyyppi

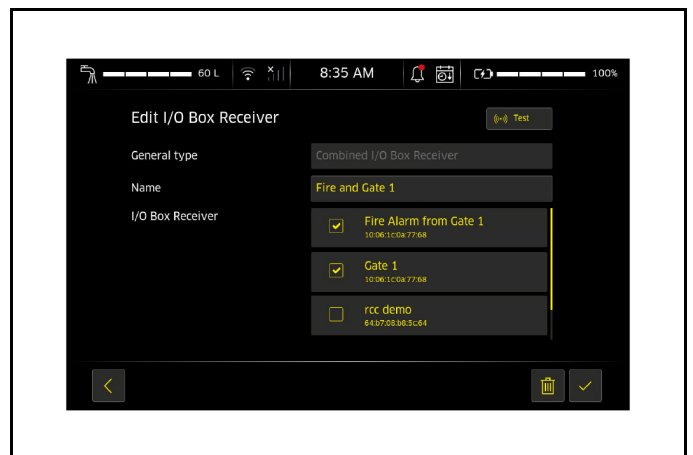
- a Valitse tyyppi **Palohälytys**.
- b Anna **Nimi**. Kärcher suosittelee antamaan sellaisen nimen, josta ilmenee se, että kyseessä on portin palohälytys.

- c Säädä kohdassa **Aktiivinen jännite** se kynnysarvo, josta alkaen palohälytys laukeaa.
- d Säädä kohdassa **Inaktiivinen jännite** se kynnysarvo, josta alkaen palohälytys ei laukea.
- e Valitse, milloin puhdistusrobotin tulee kiinnittää huomiota palohälytykseen. Valittavana on seuraavat:
Jatkuvasti: Niin kauan kuin puhdistusrobotti on vuorovaikutusalueella, se keskeyttää toiston. Portin kummallakin puolella on oltava alue, jota puhdistusrobotti lähestyy osana toistoa. Alue ei saa olla portin alapuolella, koska silloin robotti pysähtyy myös suoraan portin alapuolelle, jos palohälytys laukeaa siellä.
Kerran alueelle siirryttäessä: Puhdistusrobotti tarkistaa palohälytyksen vain kerran, kun se tulee vuorovaikutusalueelle. Jos palohälytys on aktiivinen, se pysäyttää toiston alueen rajalle. Jos palohälytys laukeaa puhdistusrobotin ollessa alueen keskellä, se liikkuu edelleen. Tätä vaihtoehtoa voidaan käyttää portin yläpuolella olevalla vuorovaikutusalueella.
- f Pakotetun tauon aktivointi/deaktivointi.
Vaihtoehto aktivoitu: Puhdistusrobotti ei ota huomioon myöskään paikalla olevan henkilön toistovaatimusta. Toistoa ei voi jatkaa, sen voi vain keskeyttää.
Vaihtoehto deaktivoitu: Palohälytyssignaalin lähettämä tauko voidaan peruuttaa.

9. Vaihtoehto: Säädä yhdistetty vastaanotin.

Huomautus

Jos haluat luoda vuorovaikutusalueita, jotka toimivat tulo- ja läh-
tölaukaisimina tai useamman kuin yhden portin laukaisimina, on luotava ylimääräinen yhdistetty vastaanotin, sillä päällekkäiset alueet eivät toimi.



Esimerkki yhdistetystä vastaanottimesta

Näytetyssä esimerkissä yhdistetty vastaanotin vastaanottaa komennot, jotka on lähetetty "Porttiin 1" ja tuloon "Palohälytys portista 1".

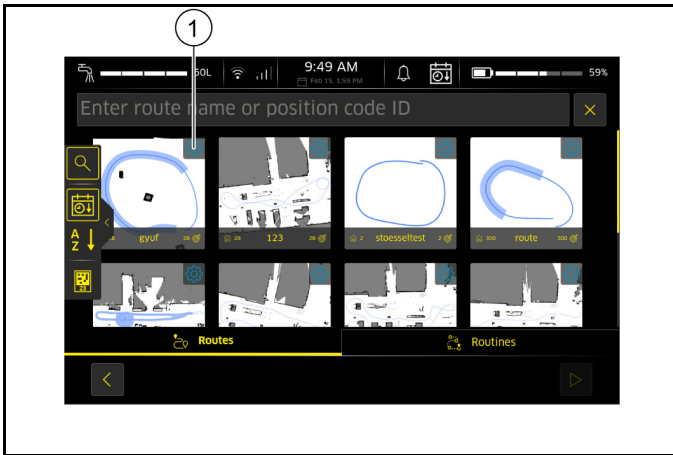
Käyttämällä vaihtoehtoa **Kerran alueelle siirryttäessä** kiinnitetään huomiota palohälytykseen, estetään puhdistusrobotin pysähtyminen portin alle palohälytyksen sattuessa.

HUOMIO

Puhdistusrobotti avaa portin myös silloin, kun se pysäytetään sen siirtyessä alueelle. Jos näin ei haluta tehdä, on käytettävä erillisiä vyöhykkeitä portin ohjausta ja palohälytystä varten.

10. Siirry kartan muokkaukseen. Katso KIRA B 50 -puhdistusrobotin käyttöohje.

11.Paina symbolia Asetukset kosketusnäytössä.



① Asetukset-kuvake

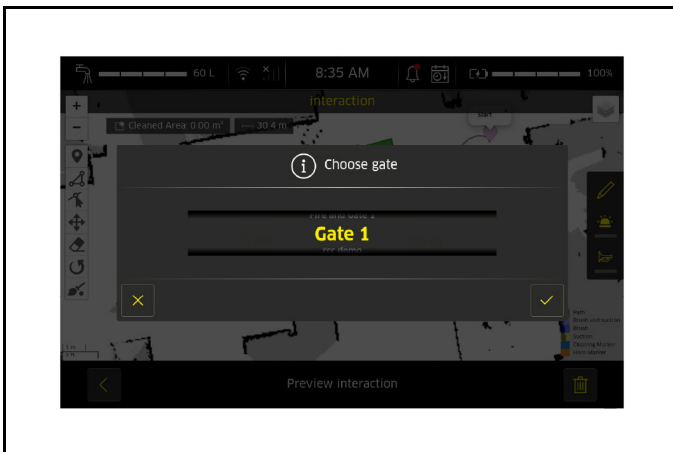
12.Säädä vuorovaikutusalue.



① Vihreä alue

② Vuorovaikutusalue

- Avaa alueen valinta. Vihreä alue määrittää sen alueen, jolla porttiohjaus reagoi.
- Valitse portti. Jollekin alueelle ei ole mitään vakiokohdistusta, eli jos mitään porttia ei valita, porttiohjaus ei sillä alueella reagoi.



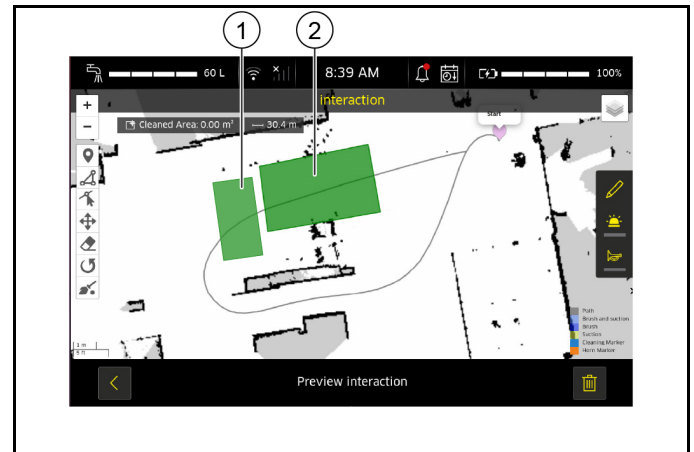
c Valitse "vuorovaikutusalue".

Puhdistusrobotti avaa vihreälle alueelle mentäessä vastaavan portin.

13.Säädä erilliset alueet palohälytystä varten.

Huomautus

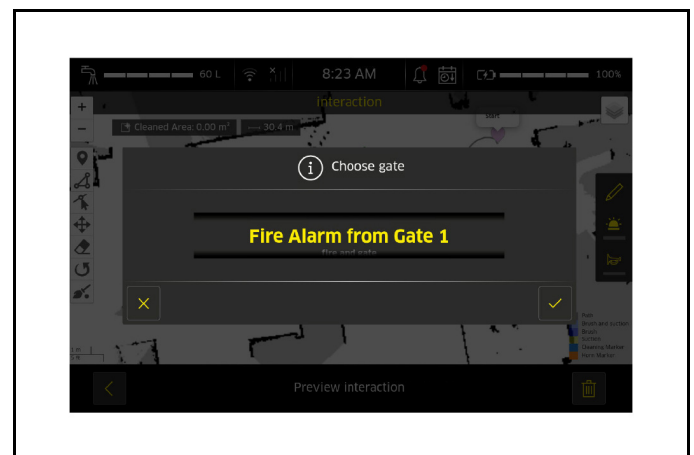
Vuorovaikutusalueet eivät saa olla päällekkäisiä.



① Vuorovaikutusalue "Palohälytys"

② Vuorovaikutusalue "Avaa portti"

- Avaa alueen valinta. Vihreät alueet määrittelevät alueet, joilla portin ohjaus reagoi tai palohälytykset laukeavat.
- Valitse portti palohälytystä varten.

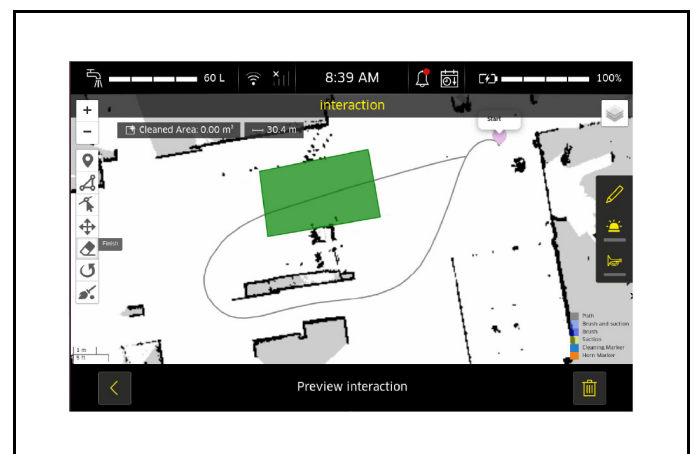


c Valitse kohdassa **Milloin palohälytys tarkistetaan** palohälytysvyöhykkeille **Jatkuvasti alueella oleskelun aikana**.

14.Säädä yhdistetyt vuorovaikutusalueet palohälytyksen kanssa.

Huomautus

Puhdistusrobotti avaa portin myös silloin, kun puhdistusrobotti pysäytetään sen siirtyessä alueelle. Käytä erillisiä vyöhykeitä portin ohjaukselle ja palohälytykselle, kuten kohdassa 13 on kuvattu, jos tätä ei haluta.

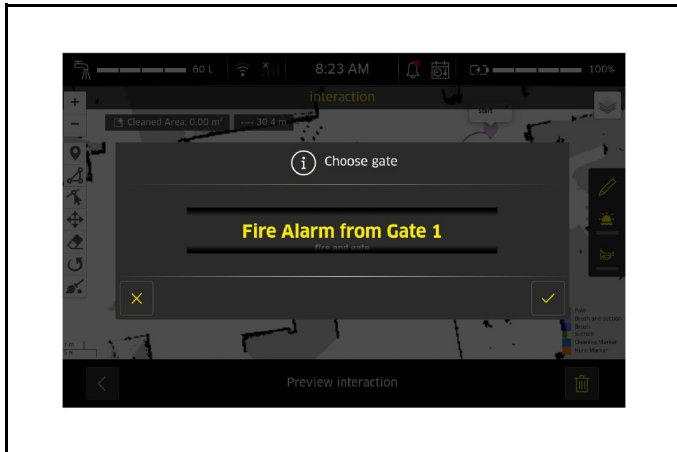


a Avaa alueen valinta. Vihreä alue määrittää sen alueen, jolla portin ohjaus reagoi ja palohälytykset laukeavat.

Huomautus

Tee alueista niin suuria, että portti on jo avattu, kun puhdistusrobotti saavuttaa sen, jotta puhdistusrobotti voi ajaa kitkattomasti.

b Valitse portti palohälytystä varten.



c Valitse kohdassa **Milloin palohälytys tarkistetaan** palohälytysvyöhykkeille **Kerran alueelle siirryttäessä**.

Indhold

Generelle merknader	75
Leveringsomfang	75
Riktig bruk	75
Sikkerhetsanvisninger	75
Miljøvern	75
Tilbehør og reservedeler	75
Garanti	75
Apparatbeskrivelse	76
Montering	76
Innretting av rengjøringsroboten	77

Generelle merknader



Les denne monteringsanvisningen før ombyggingen, og handle deretter.

Oppbevar monteringsanvisningen til senere bruk eller for ny eier.

Leveringsomfang

Ombyggingssettet består av:

Komponenter	Betegnelse	Antall [stk.]
6.043-017.0	USB-minnepinne, sender	1
5.043-365.0	Beskyttelsesdeksel USB-minnepinne, sender	1
6.043-016.0	Klebmerke USB-minnepinne, sender	1
5.980-276.0	Ombyggingsveiledning rulleddørstyring, sender	1

Merknad

Beskyttelsesdeksel og klebmerke er montert ved levering.

Riktig bruk

Utveldsessettet for rulleddørstyringen kan bare brukes rulleddører med kraftbegrensningsinnretninger eller beskyttelsesinnretninger som virker kontaktløst, f. eks. dører av type C (eller D/E) iht. DIN EN 12453, kan brukes.

Utveldsessettet for rulleddørstyringen for 2 reléer består av 2 moduler:

- KIRA rulleddørstyring, sender
- KIRA rulleddørstyring, mottakermodul

Sender og mottakermodul må monteres av brukeren.

Sikkerhetsanvisninger

Risikonivå

△ FARE

- Anvisning om en umiddelbar truende fare som kan føre til store personskader eller til død.

△ ADVARSEL

- Anvisning om en mulig farlig situasjon som kan føre til store personskader eller til død.

△ FORSIKTIG

- Anvisning om en mulig farlig situasjon som kan føre til mindre personskader.

OBS

- Anvisning om en mulig farlig situasjon som kan føre til materielle skader.

Sikkerhetsanvisninger

△ FARE

Utløst start av apparatet, berøring av strømførende deler

Fare for personskader, elektrisk støt

Før alt arbeid, koble apparatet fra dokkingstasjonen eller koble det fra strømmettet.

Miljøvern



Materialet i emballasjen kan resirkuleres. Kvitt deg med emballasjen på en miljøvennlig måte.



Elektriske og elektroniske apparater inneholder verdifulle resirkulerbare materialer og ofte deler som batterier, batteripakker eller olje. Disse kan utgjøre en potensiell fare for helse og miljø ved feil bruk eller feil avfallsbehandling. Disse delene er imidlertid nødvendige for korrekt drift av apparatet. Apparatet merket med dette symbolet skal ikke kastes i husholdningsavfallet.

Anvisninger om innhold (REACH)

Aktuell informasjon om innholdsstoffene finner du på: www.karcher.de/REACH

Tilbehør og reservedeler

Bruk bare originalt tilbehør og originale reservedeler; de garanterer for en sikker og problemfri drift av apparatet.

Informasjon om tilbehør og reservedeler finner du på www.karcher.com.

Garanti

Vår ansvarlige salgsorganisasjon for de enkelte land har utgitt garantibetingelsene som gjelder i det aktuelle landet. Eventuelle feil på apparatet repareres gratis i garantitiden dersom disse kan føres tilbake til material- eller produksjonsfeil. Ved behov for garanti-reparasjoner bes du henvende deg til din forhandler eller nærmeste autoriserte kundeservice og fremvise kjøpskvitteringen.

(Se adresse på baksiden)

Videre garantiinformasjon (hvis tilgjengelig) finner du i serviceområdet på ditt lokale Kärcher-nettsted under "Nedlastinger".

Apparatbeskrivelse



- ① Beskyttelsesdeksel
- ② USB-minnepinne
- ③ Etikett

Montering

⚠ FARE

Utsikt av apparatet, berøring av strømførende deler
 Fare for personskader, elektrisk støt

Før alt arbeid, koble apparatet fra dokkingstasjonen eller koble det fra strømmenet.

⚠ FORSIKTIG

Materielle skader forårsaket av feilaktig montering

Monteringen skal utføres av kvalifisert personale.

Merknad

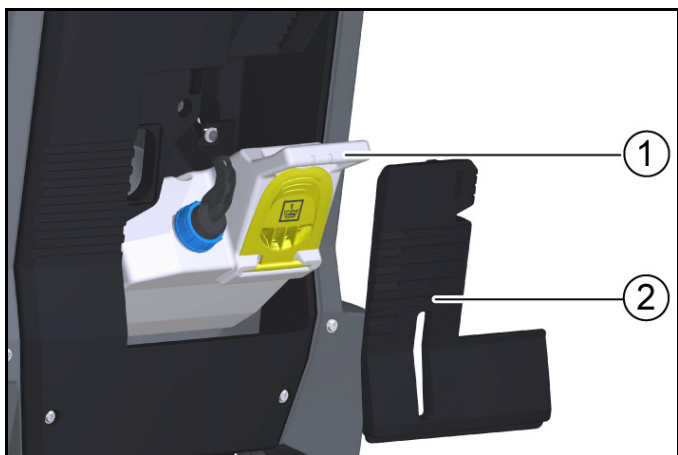
Det er også svært viktig å følge bruksanvisningen og sikkerhetsinstruksjonene for rengjøringsroboten.

Montering USB-pinne (KIRA BR 50 1.533-001.0 / 1.533-002.0)

Nødvendig verktøy:

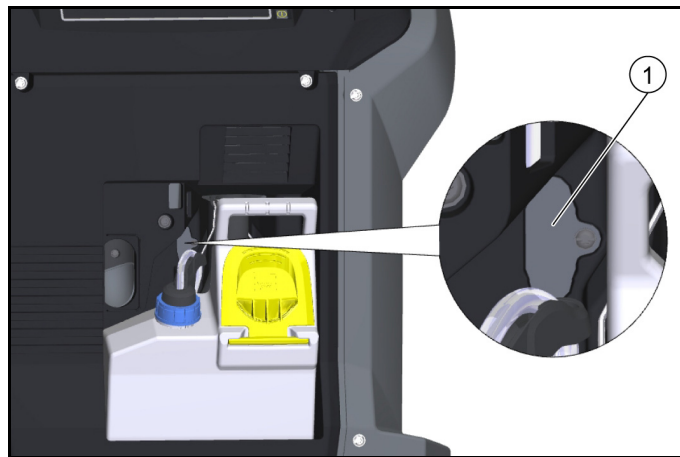
- TORX 15-skrutrekker

1. Slå av rengjøringsroboten, se *bruksanvisningen for rengjøringsroboten*.
2. Demonter rengjøringsmiddeltanken.

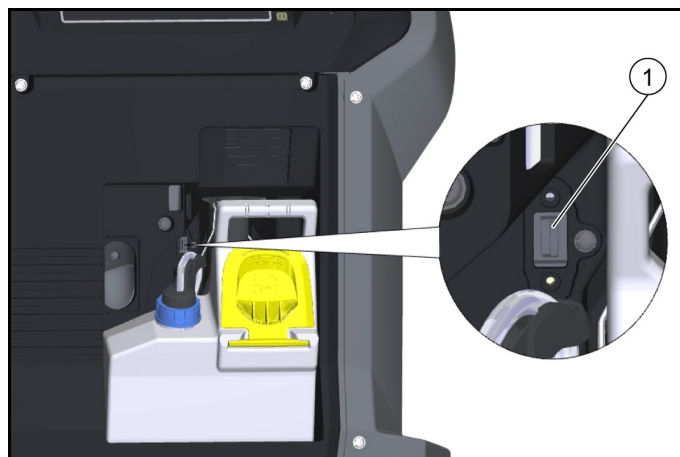


- ① Deksel
- ② Rengjøringsmiddeltank
- a Ta av dekslet foran.
- b Ta av rengjøringsmiddeltanken.

3. Fjern dekslet for USB-porten med en TORX 15-skrutrekker.



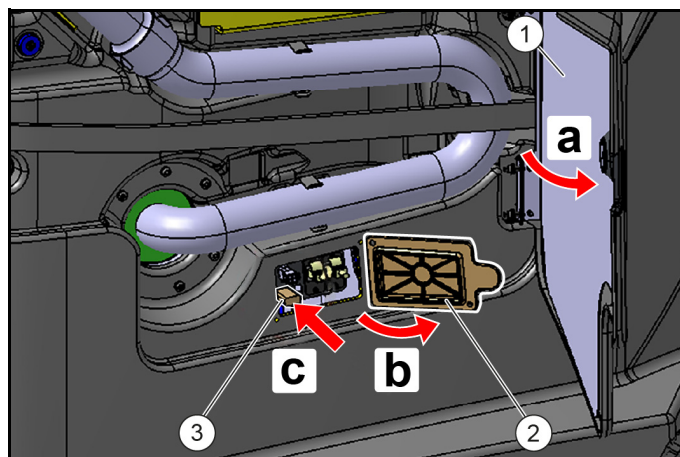
- ① Deksel for USB-port
- 4. Sett inn USB-minnepinnen i USB-porten.



- ① USB-port
- 5. Monter rengjøringsmiddeltanken.
 - a Sett inn rengjøringsmiddeltanken igjen. Vær forsiktig så du ikke skader senderen.
 - b Sett på dekslet igjen.
- 6. Slå på rengjøringsroboten, se *bruksanvisningen for rengjøringsroboten*.

Montering av USB-pinne (KIRA BR 50 1.533-003.0, KIRA BD 50 1.533-050.0)

1. Slå av rengjøringsroboten, se *bruksanvisningen for rengjøringsroboten*.
2. Montering av USB-pinne
 - a Åpne døren for enhetsrommet.
 - b Skru ut skruene på dekslet og ta av dekslet.
 - c Sett USB-pinnen inn i USB-kontakten.



- ① Dør til apparatrommet
- ② Deksel
- ③ USB-minnepinne

3. Sett på dekselet og stram skruene.
4. Lukk døren til enhetsrommet.
5. Slå på rengjøringsroboten, se *bruksanvisningen for rengjøringsroboten*.

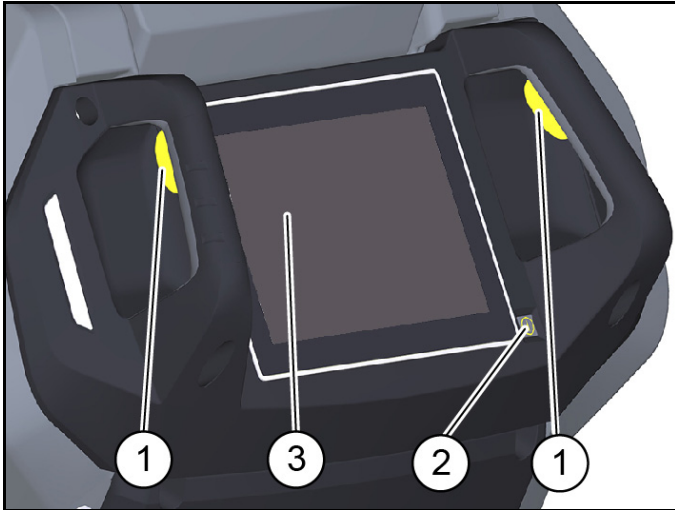
Innretting av rengjøringsroboten

Rett inn rengjøringsroboten uten brannalarm

Forutsetninger:

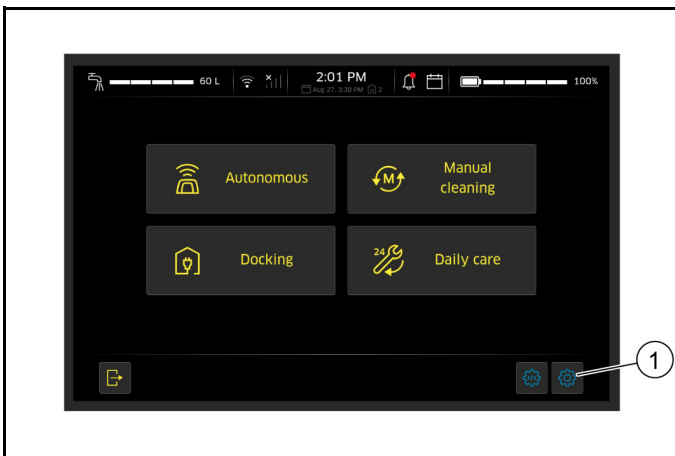
- For hver rulleddør som skal rettes inn, er det montert en mottaker.
- Rengjøringsroboten er stilt om og befinner seg i sendeområdet for mottakeren.

1. Slå på kontrollpanelet med startknappen.



- ① Sikkerhetsbryter
- ② Starttast
- ③ Berøringsskjerm

2. Trykk på Innstillinger-symbolet på berøringsskjermen.



- ① Symbol innstillinger

3. Velg menyen Infrastruktur.



- ① Menyene Infrastruktur

4. Velg I/O Box Setup.



- ① I/O Box Setup

Alle valgbare mottakere vises.

5. Velg en mottaker (rulleddør) i listen.

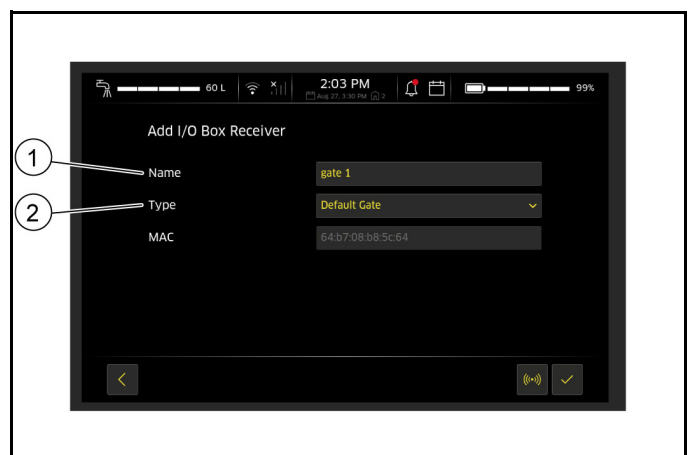


- ① Valgbare mottaker

6. Tildel et navn og en type til mottakeren (rulleddør).

- a Tilordne typen "Standarddør" til mottakeren.

Hvis du har opprettet én mottaker for hver dør, tilordner du typen "Standarddør" til døren. Når rengjøringsroboten når en standarddørsone, utløser den dørstyringen for den tilhørende mottakeren.

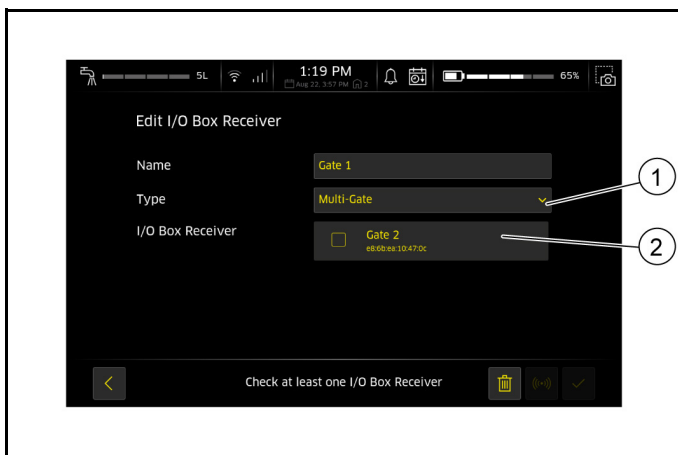


- ① Navn

- ② Type

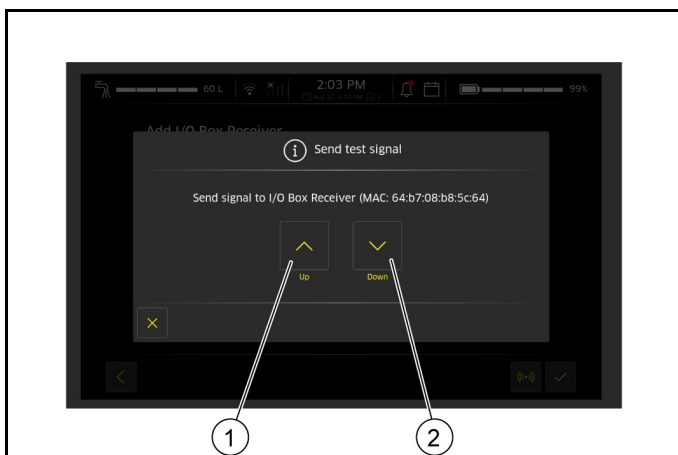
- b Ekstraustyr: Tilordne typen "Multidør" til mottakeren.

En multidør gir deg muligheten til å åpne flere dører (gates) innenfor en sone. Dette betyr at når rengjøringsroboten når en multidørsone, utløser dørstyringen flere mottakere. Dette kan være en fordel hvis flere rulleddører er plassert ved siden av hverandre, f. eks. i et hjørne.



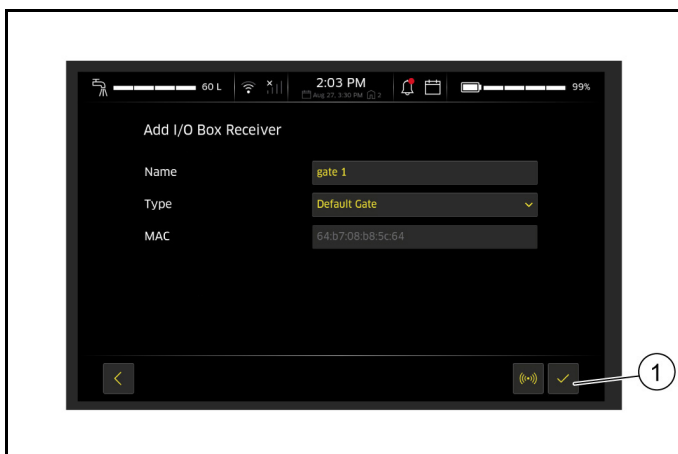
- ① Navn
- ② Type

7. Bruk opp/ned-knappene for å teste senderfunksjonen.



- ① Opp-knapp
- ② Ned-knapp

8. Bekreft valget ved å trykke på haken.

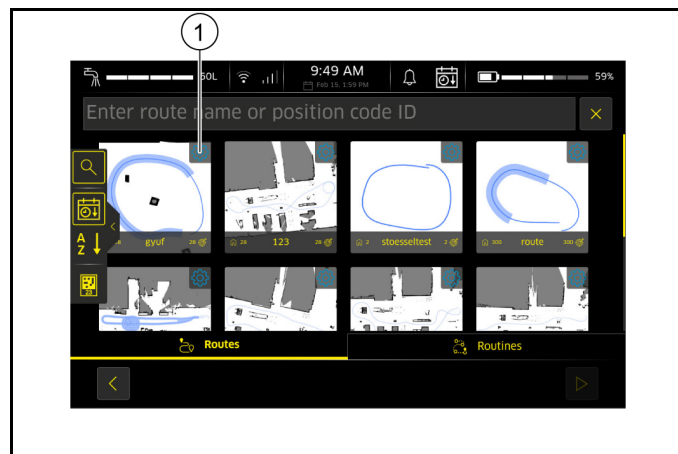


- ① Hake

9. Gjenta trinn 5 ... 8 for videre mottakere (rulledør).

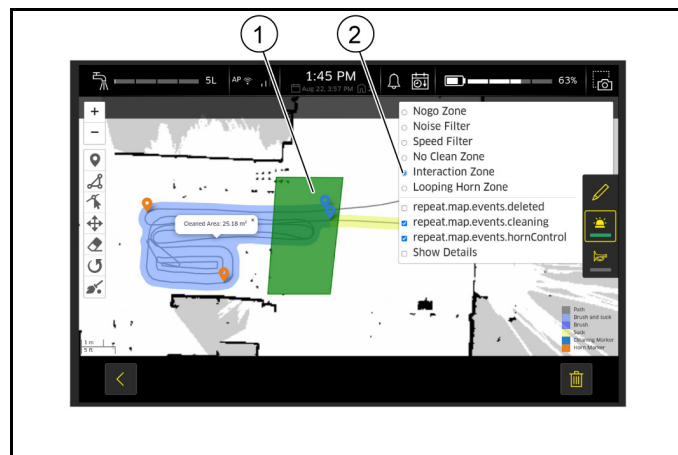
10. Veksle til behandling. Se bruksanvisningen for rengjøringsroboten KIRA B 50.

11. Trykk på Innstillinger-symbolet på berøringsskjermen.



- ① Symbol innstillinger

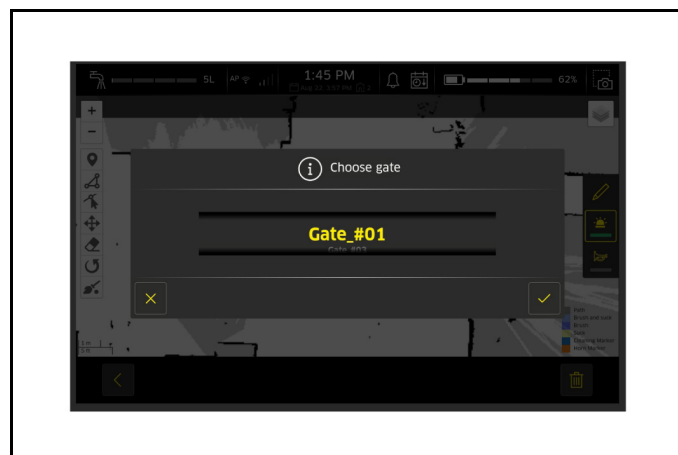
12. Sone.



- ① Grønt område
- ② Interaksjonssone

a Åpne sonevalget. Det grønne området definerer sonen der dørstyringen aktiveres.

b Velg dør. Det finnes ingen standardtilordning for en sone, dvs. at hvis det ikke er valgt en port, aktiveres ikke dørstyringen i sonen.



c Velg "interaksjonssone".

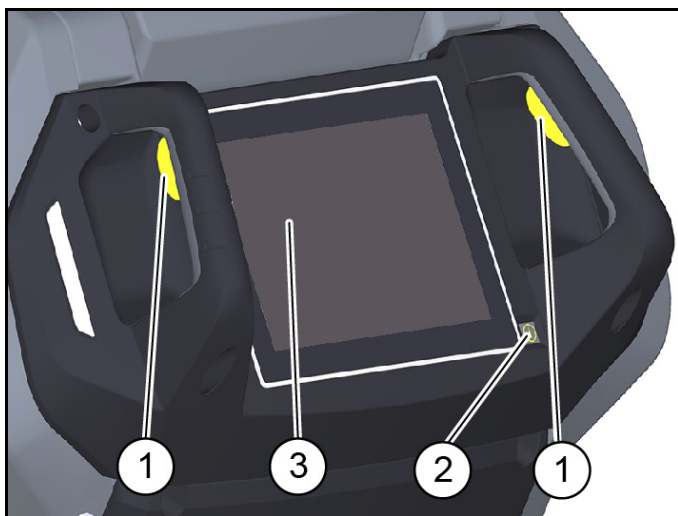
Rengjøringsroboten åpner den tilordnede døren når den går inn i den grønne sonen.

Innrett rengjøringsroboten med brannalarm

Forutsetninger

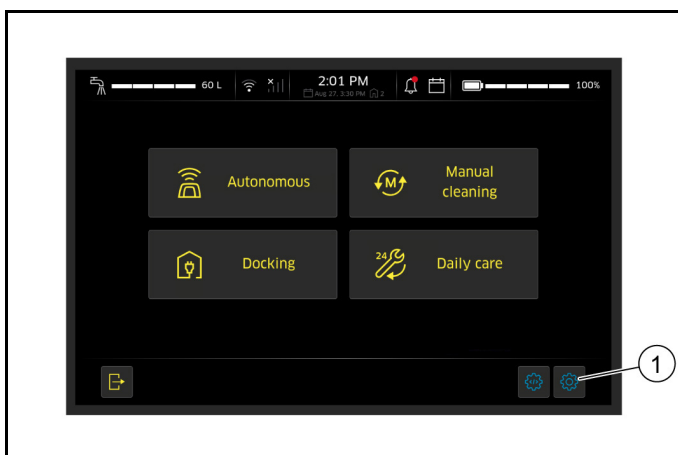
- For hver rulleddør som skal innrettes, er det montert en mottakermodul med voltmeter.
- Rengjøringsroboten er stilt om og befinner seg i sendeområdet for mottakeren.
- Rengjøringsroboten er kjørt i gang med tilkoblet sender (USB-minnepinne).

1. Slå på kontrollpanelet med startknappen.



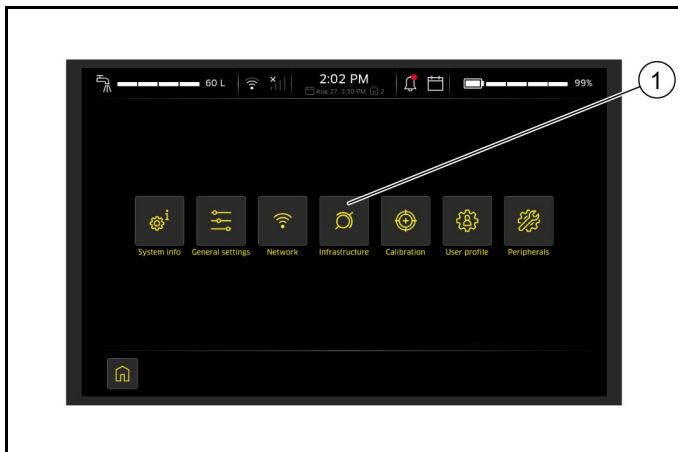
- ① Sikkerhetsbryter
- ② Starttast
- ③ Berøringsskjerm

2. Trykk på Innstillinger-symbolet på berøringsskjermen.



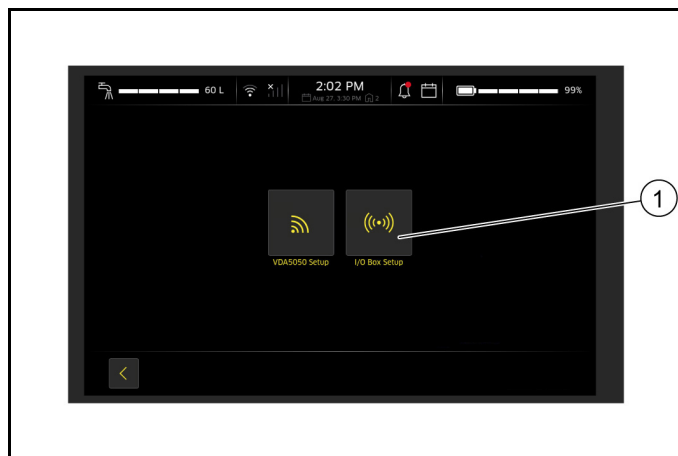
- ① Symbol innstillinger

3. Velg menyen **Infrastruktur**.



- ① Menyen Infrastruktur

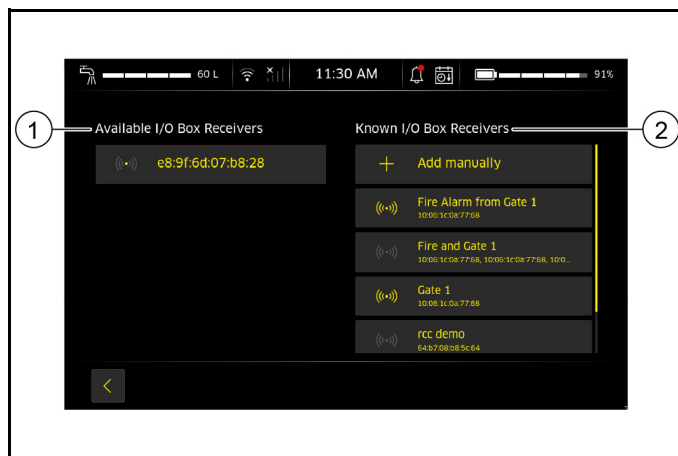
4. Velg **I/O Box Setup**.



- ① I/O Box Setup

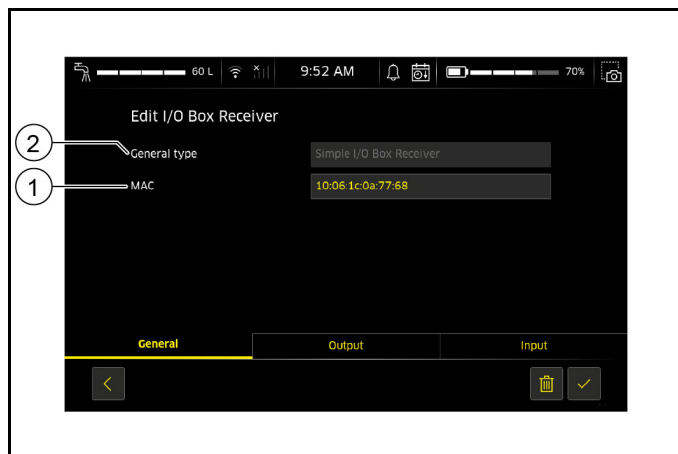
Alle valgbare mottakere vises.

5. Velg en mottaker (rulleddør) i listen.



- ① Valgbar mottaker
- ② Kjente mottakere

6. Tildel et navn og en type til mottakeren (rulleddør).



- ① MAC-adresse
- ② Type

a Tilordne en type til mottakeren.

b Tilordne en "MAC-adresse" til mottakeren.

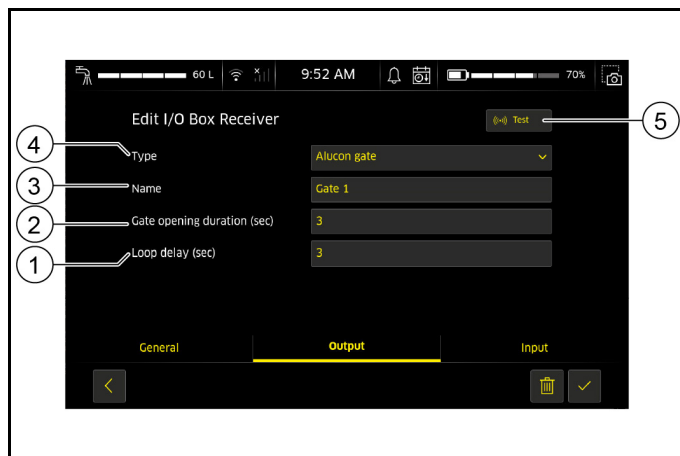
Merknad

Til mottakeren kan det stilles inn et utgangssignal og / eller fra mottakeren kan det stilles inn et inngangssignal.

Utgangssignal: Rengjøringsroboten sender et signal til mottakeren om å åpne dører i de aktuelle interaksjonssonene.

Inngangssignal: Rengjøringsroboten mottar et signal fra mottakeren i tilfelle brannalarm. Gjentakelsen i de aktuelle interaksjonssonene avbrytes automatisk.

7. Still inn et utgangssignal til mottakeren.



① Sløyfefsinkelse (sekunder)

② Døråpningstid (sekunder)

③ Navn

④ Type

⑤ Testknapp

a Velg type. Bruk **Alucon-dør** for dører som lukkes automatisk etter en viss tid. Bruk **standard** for dører som forblir åpne etter at de har blitt åpnet.

b Tilordne navnet.

c Angi en verdi i sekunder for varigheten på døråpningen. Siden noen dører stopper åpnebevegelsen når åpningskommandoen sendes en gang til, kan det stilles inn her hvor lenge rengjøringsroboten venter etter den første kommandoen.

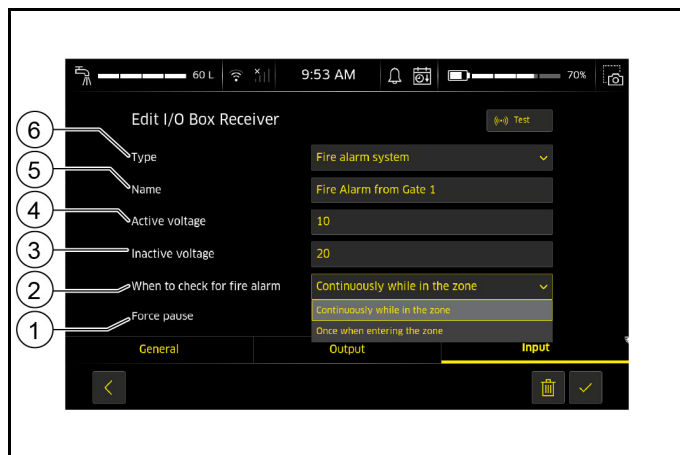
d Oppgi en verdi i sekunder for sløyfe forsinkelsen. Siden Alucon-dørene lukkes automatisk etter en viss tid, kan det bestemmes hvor lang tid som skal gå før åpningskommandoen sendes på nytt.

e Trykk på testknappen for å teste forbindelsen.

8. Still inn et inngangssignal fra mottakeren.

Merknad

Det finnes brannalarmsystemer som utløses over en viss terskelverdi og systemer som utløses under en viss spenning. Begge alternativene kan velges. I eksemplet som vises, faller spenningen under 10 V ved brannalarm.



① Tving fram pause

② Når skal du se etter brannalarm

③ Inaktiv spenning

④ Aktiv spenning

⑤ Navn

⑥ Type

a Velg **brannalarm** som type.

b Tilordne et **navn**. Kärcher anbefaler at det oppgis et navn som indikerer at det handler om brannalarmen for døren.

c I **Aktiv spenning** stiller du inn terskelverdien som en brannalarm utløses fra.

d Still inn terskelverdien i **Inaktiv spenning** slik at det ikke utløses en brannalarm.

e Velg når rengjøringsroboten skal ta hensyn til brannalarmer. 2 alternativer er tilgjengelige:

Kontinuerlig: Så lenge rengjøringsroboten er i interaksjonssonen, setter den gjentakelsen på pause. Det skal være en sone på hver side av døren der rengjøringsroboten nærmer seg som en del av gjentakelsen. Sonen skal ikke ligge under døren, da roboten da også vil ta pause direkte under døren hvis brannalarmen utløses der.

En gang når du går inn i sonen: Rengjøringsroboten kontrollerer brannalarmen bare én gang når den kommer inn i interaksjonssonen. Hvis brannalarmen er aktiv, stopper den repetisjonen ved grensen til sonen. Hvis brannalarmen utløses mens rengjøringsroboten er i midten av området, kjører den videre. Dette alternativet kan brukes med en interaksjonssone over døren.

f Aktiver /deaktiver tvungen pause.

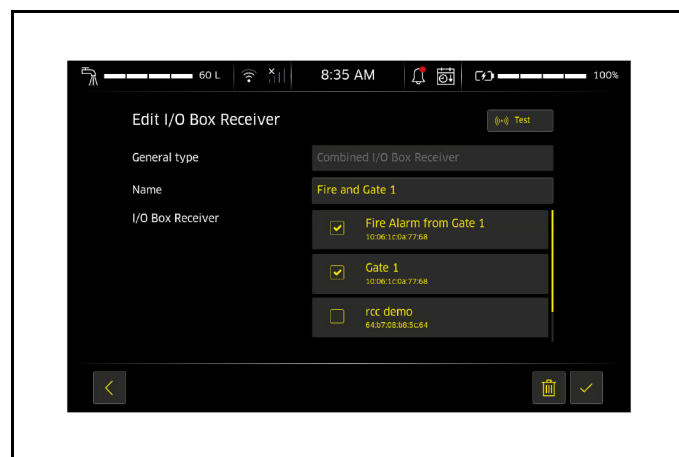
Alternativ aktivert: Rengjøringsroboten overstyrer også forespørsel om gjentakelse fra en person på stedet. Gjentakelsen kan ikke fortsette, bare avbrytes.

Alternativ deaktivert: Pausen som ble sendt av brannalarmsignalet, kan oppheves.

9. Alternativ: Innrett kombinert mottaker.

Merknad

For å opprette interaksjonssoner som fungerer som inngangs- og utgangsutløsere eller som utløsere for mer enn én dør, må det opprettes en ekstra kombinert mottaker, da overlappende soner ikke fungerer.



Eksempel for en kombinert mottaker

I eksemplet som vises, mottar den kombinerte mottakeren kommandoene som sendes til "Dør 1" og inngangen "Brannalarm fra dør 1".

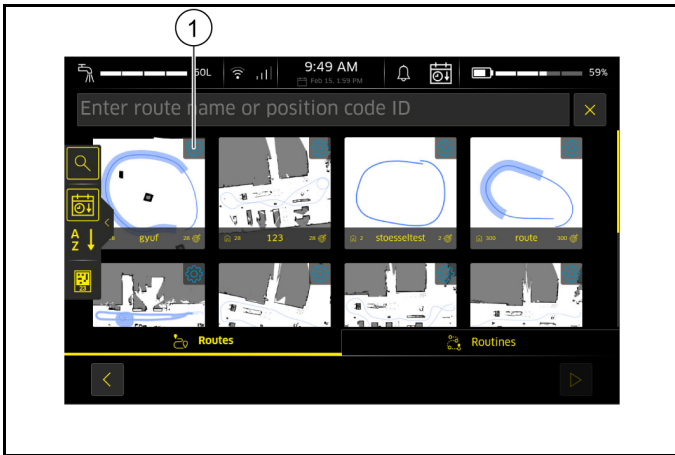
Ved å bruke alternativet **En gang når du går inn i sonen** tar du hensyn til brannalarmen, og på denne måten forhindres det at rengjøringsroboten kan stoppes under døren ved en brannalarm.

OBS

Rengjøringsroboten åpner porten selv om den stoppes når den kommer inn i sonen. Hvis dette ikke er ønskelig, må separate soner brukes til dørkontroll og brannalarm.

10. Veksle til behandling. Se bruksanvisningen for rengjøringsroboten KIRA B 50.

11. Trykk på Innstillinger-symbolet på berørings skjermen.



① Symbol innstillinger

12. Konfigurer interaksjonssone.

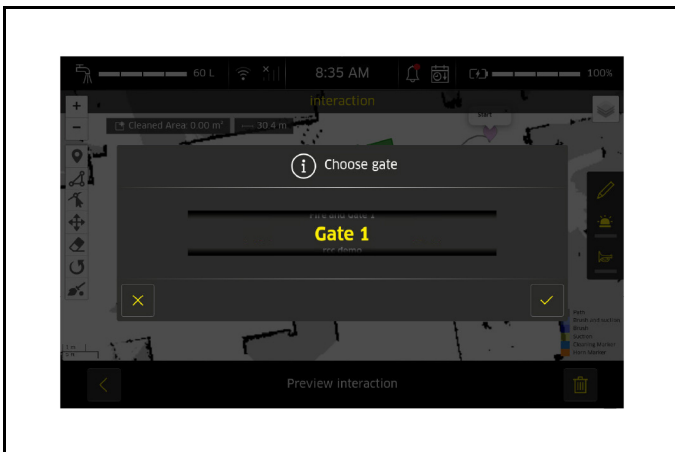


① Grønt område

② Interaksjonssone

a Åpne sonevalget. Det grønne området definerer sonen der dørstyringen aktiveres.

b Velg dør. Det finnes ingen standardtilordning for en sone, dvs. at hvis det ikke er valgt en port, aktiveres ikke dørstyringen i sonen.



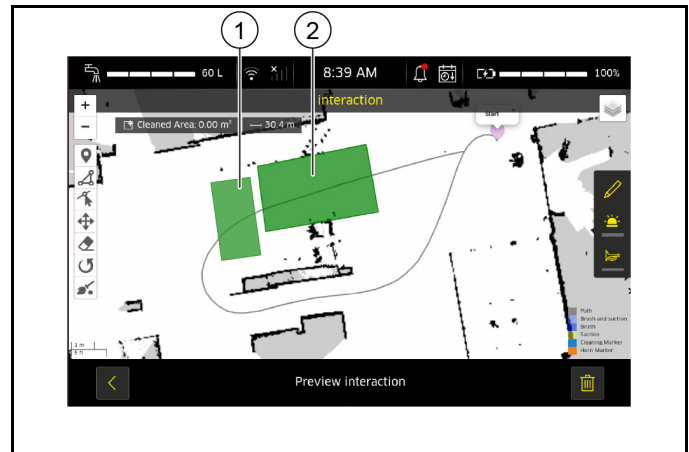
c Velg "interaksjonssone".

Rengjøringsroboten åpner den tilordnede døren når den går inn i den grønne sonen.

13. Lag separate soner for brannalarm.

Merknad

Interaksjonsområdene må ikke overlappe hverandre.

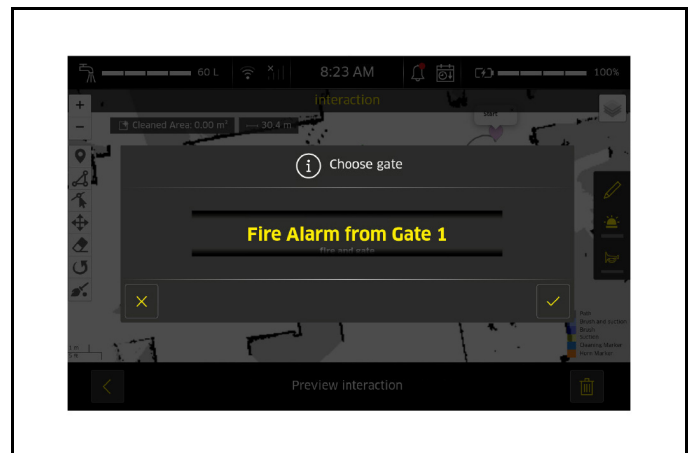


① Interaksjonssone "Brannalarm"

② Interaksjonssone "Åpne dør"

a Åpne sonevalget. De grønne områdene definerer sonene der dørkontrollen reagerer eller brannalarmene utløses.

b Velg dør for brannalarm.

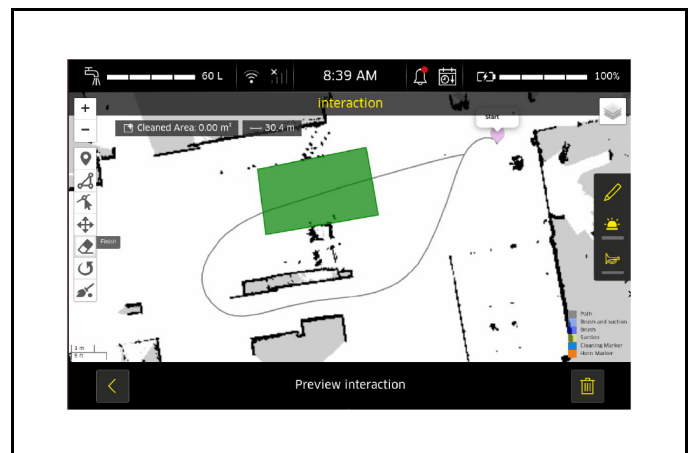


c For Når skal du se etter brannalarm velger du **Kontinuerlig ved opp hold i sonen** for brannalarmssonene.

14. Innrett kombinerte interaksjonssoner med brannalarm.

Merknad

Rengjøringsroboten åpner døren selv om den blir stoppet når den kommer inn i sonen. Bruk separate soner for dørkontroll og brannalarm som beskrevet i trinn 13, dersom dette ikke ønskes.

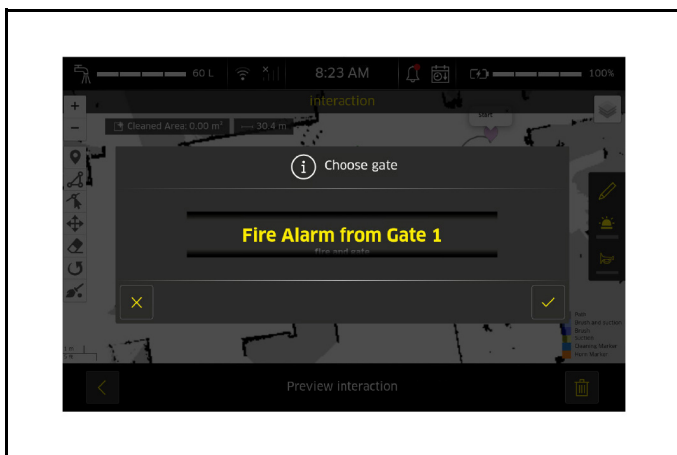


a Åpne sonevalget. Det grønne området definerer sonen der dørkontrollen reagerer og brannalarmene utløses.

Merknad

Gjør områdene så store at porten allerede er åpen når rengjøringsroboten kommer til den, slik at rengjøringsroboten kan bevege seg jevnt.

b Velg dør for brannalarm.



c For Når skal du se etter brannalarm velger du "En gang når du går inn i sonen" for brannalarmsoner.

Indhold

Generelle henvisninger	82
Leveringsomfang	82
Bestemmelsesmæssig anvendelse	82
Sikkerhedshenvisninger	82
Miljøbeskyttelse	82
Tilbehør og reservedele	82
Garanti	82
Beskrivelse af apparat	82
Montering	83
Indstilling af rengøringsrobotten	84

Generelle henvisninger

⚠️ Læs denne monteringsvejledning inden ombygningen, og handl i overensstemmelse hermed. Opbevar monteringsvejledningen til senere brug eller til efterfølgende brugere.

Leveringsomfang

Ombygningssættet består af:

Komponent	Betegnelse	Antal [stk.]
6.043-017.0	USB-nøgle, sender	1
5.043-365.0	Beskyttelsesdæksel USB-nøgle, sender	1
6.043-016.0	Mærkat USB-nøgle, sender	1
5.980-276.0	Ombygningsvejledning til rulleportstyring, sender	1

Obs

Beskyttelsesdæksel og mærkat er formonteret ved levering.

Bestemmelsesmæssig anvendelse

Udvidelsessættet til rulleportstyringen må udelukkende anvendes på rulleporte med kraftbegrænsende anordninger eller kontaktløse beskyttelsesanordninger som f.eks. porte af type C (eller D/E) i henhold til DIN EN 12453.

Udvidelsessættet til rulleportstyringen til 2 relæer består af 2 moduler:

- KIRA Rolling Gate Control, sender
 - KIRA Rolling Gate Control, modtagermodul
- Sender og modtagermodul skal monteres af brugeren.

Sikkerhedshenvisninger

Faregrader

⚠️ FARE

- Henviser til en umiddelbar fare, der medfører alvorlige kvæstelser eller død.

⚠️ ADVARSEL

- Henviser til en mulig farlig situation, der kan medføre alvorlige kvæstelser eller død.

⚠️ FORSIGTIG

- Henviser til en mulig farlig situation, der kan medføre lettere kvæstelser.

BEMÆRK

- Henviser til en mulig farlig situation, der kan medføre materielle skader.

Sikkerhedsforskrifter

⚠️ FARE

Utsigtet startende maskine, berøring af strømførende dele
Fare for kvæstelse, fare for stød

Fjern maskinen fra dockingstationen eller træk netstikket ud, før du udfører arbejde på maskinen.

Miljøbeskyttelse

♻️ Emballagematerialerne kan genbruges. Sørg for at bortskaffe emballage miljømæssigt korrekt.

⚡ Elektriske og elektroniske maskiner indeholder værdifulde materialer, der kan genbruges, og ofte dele, såsom batterier, genopladelige batterier eller olie, der ved forkert håndtering eller forkert bortskaffelse kan udgøre en fare for menneskers sundhed og for miljøet. Disse dele er imidlertid nødvendige for at sikre en korrekt drift af maskinen. Maskiner, der er mærket med dette symbol, må ikke bortskaffes sammen med husholdningsaffaldet.

Henvisninger til indholdsstoffer (REACH)

Aktuelle oplysninger om indholdsstoffer findes på: www.kaercher.de/REACH

Tilbehør og reservedele

Anvend kun originaltilbehør og -reservedele. De er en garanti for en sikker og fejlfri drift af maskinen.

Informationer om tilbehør og reservedele findes på www.kaercher.com.

Garanti

I det enkelte lande gælder de garantibetingelser, der er fastsat af vore salgsselskab. Eventuelle fejl ved apparatet udbedres gratis inden for garantifristen, såfremt fejlen kan tilskrives en materiale- eller produktionsfejl. Hvis du ønsker at gøre garantien gældende, bedes du henvende dig til din forhandler eller nærmeste kundeservicecenter medbringende kvittering for købet.

(Se adressen på bagsiden)

Yderligere garantioplysninger (hvis findes) kan findes i serviceområdet på dit lokale Kärcher-websted under "Downloads".

Beskrivelse af apparat



- 1 Beskyttelsesdæksel
- 2 USB-nøgle
- 3 Mærkat

Montering

⚠ FARE

Utilisigtet startende maskine, berøring af strømførende dele

Fare for kvæstelse, fare for stød

Fjern maskinen fra dockingstationen eller træk netstikket ud, før du udfører arbejde på maskinen.

⚠ FORSIGTIG

Materielle skader som følge af forkert montering

Få kun udført monteringen af en dertil kvalificeret faguddannet medarbejder.

Obs

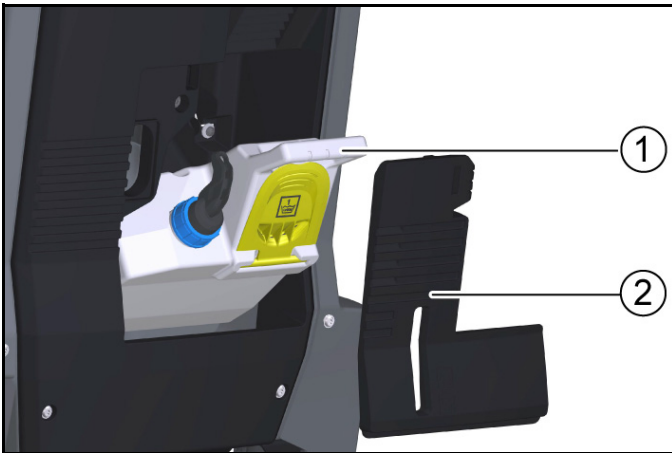
Sørg altid også for at overholde driftsvejledningen og sikkerhedsforskrifterne for rengøringsrobotten.

Montering USB-nøgle (KIRA BR 50 1.533-001.0/1.533-002.0)

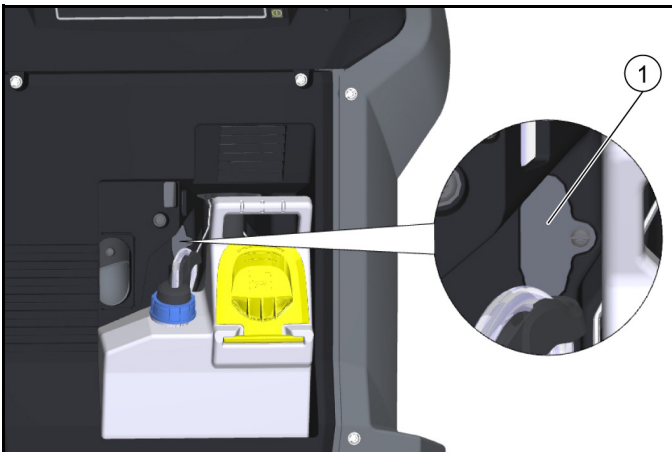
Nødvendigt værktøj:

- TORX 15 skruetrækker

1. Frakobl rengøringsrobotten, se *driftsvejledningen til rengøringsrobotten*.
2. Afmonter rengøringsmiddeltanken.

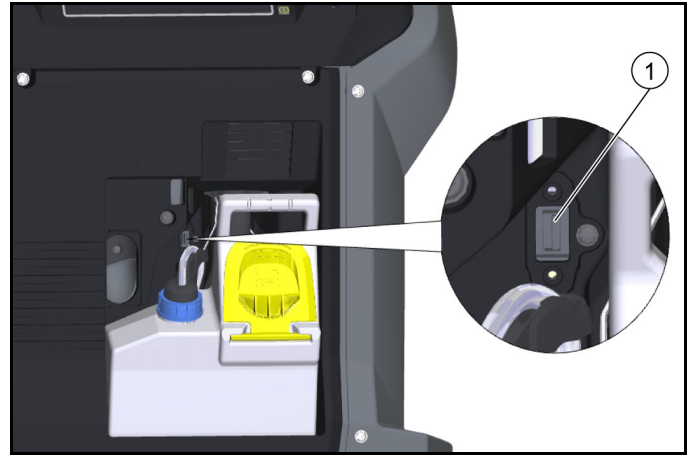


- 1 Afdækning
- 2 Rengøringsmiddeltank
 - a Tag afdækningen af.
 - b Tag rengøringsmiddeltanken ud.
3. Fjern USB-portens afdækning med en TORX 15 skruetrækker.



- 1 Afdækning USB-port

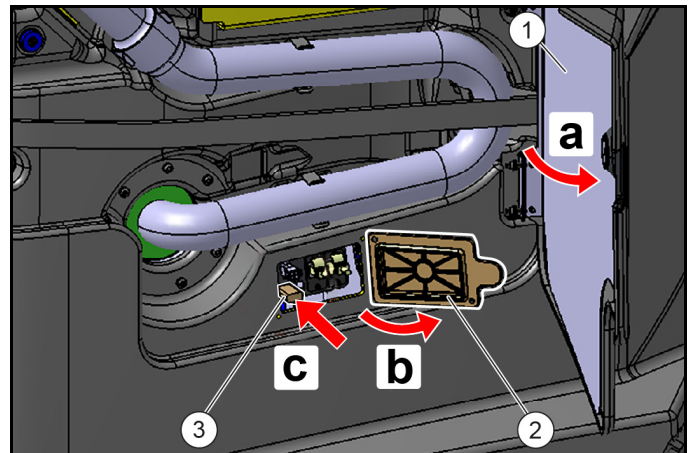
4. Sæt USB-nøglen i USB-porten.



- 1 USB-stik
5. Monter rengøringsmiddeltanken.
 - a Sæt rengøringsmiddeltanken i. Sørg i den forbindelse for ikke at beskadige senderen.
 - b Sæt afdækningen på.
6. Tilkobl rengøringsrobotten, se *driftsvejledningen til rengøringsrobotten*.

Montering af USB-nøgle (KIRA BR 50 1.533-003.0, KIRA BD 50 1.533-050.0)

1. Frakobl rengøringsrobotten, se *driftsvejledningen til rengøringsrobotten*.
2. Monter USB-nøglen:
 - a Åbn lågen til opbevaringsrummet.
 - b Skru skruerne på dækslet ud, og tag dækslet af.
 - c Sæt USB-nøglen i USB-stikket.



- 1 Apparatrummets dør
- 2 Dæksel
- 3 USB-nøgle
3. Sæt dækslet på, og spænd skruerne.
4. Luk lågen til opbevaringsrummet.
5. Tilkobl rengøringsrobotten, se *driftsvejledningen til rengøringsrobotten*.

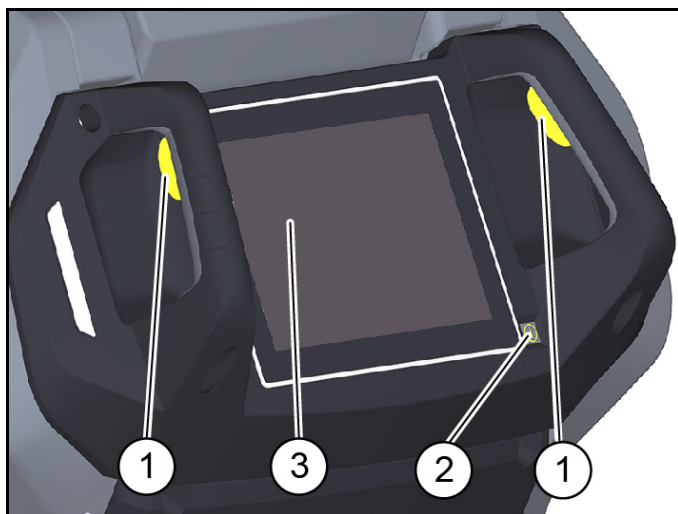
Indstilling af rengøringsrobotten

Indstilling af rengøringsrobotten uden brandalarm

Forudsætninger:

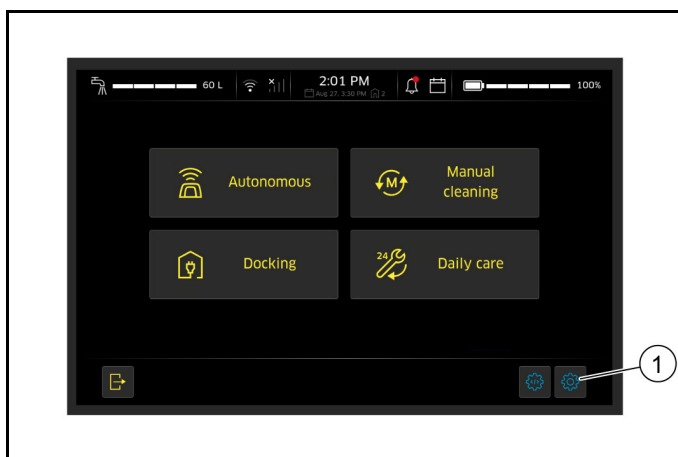
- Der er monteret en modtager for hver rulleport, der skal indstilles.
- Rengøringsrobotten er omstillet og befinder sig i modtagerens sendeområde.

1. Tænd betjeningspanelet med startknappen.



- ① Sikkerhedsafbryder
- ② Starttast
- ③ Berøringsskærm

2. Tryk på symbolet Indstillinger på touchscreenen.



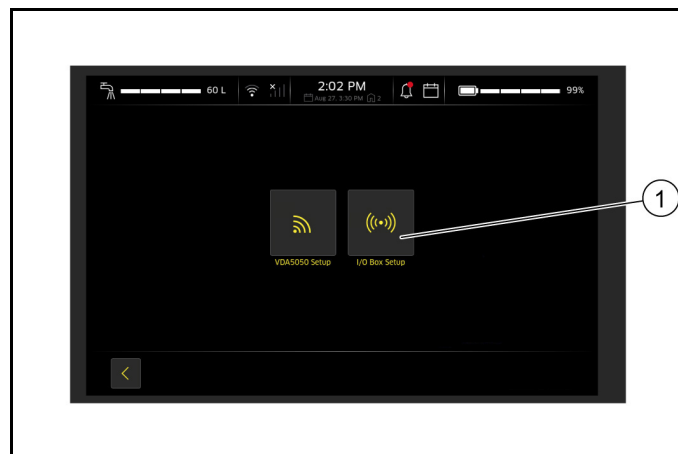
- ① Symbolet Indstillinger

3. Vælg menuen Infrastructure.



- ① Menu Infrastructure

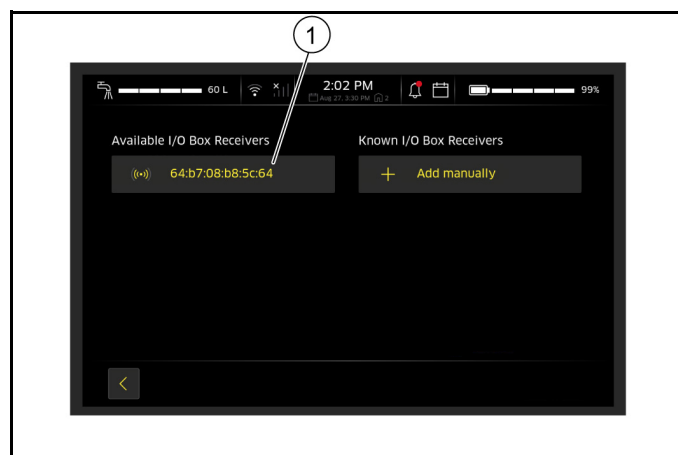
4. Vælg I/O Box Setup wählen.



- ① I/O Box Setup

Alle modtagere, der kan vælges, vises.

5. Vælg en modtager (rulleport) fra listen.

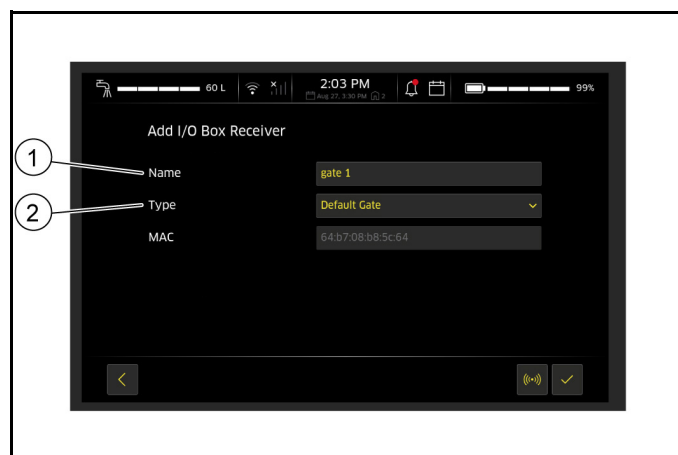


- ① Valgbar modtager

6. Tildel modtageren (rulleporten) et navn og en type.

a Tildel modtageren typen "Default-Gate".

Tildel porten typen "Default-Gate", hvis du har oprettet en modtager for hver port (gate). Når rengøringsrobotten når en Default-Gate-zone, udløser den portstyringen på den tilhørende modtager.

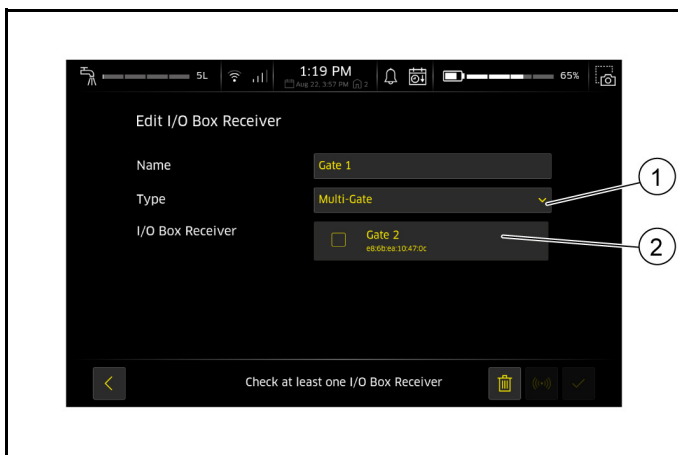


- ① Navn

- ② Type

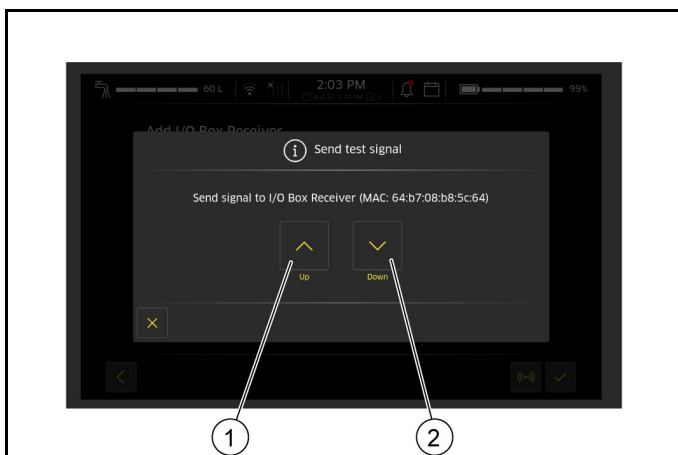
b Option: Tildel modtageren typen "Multi-Gate".

En multi-gate giver mulighed for at åbne flere porte (gates) inden for en zone. Det vil sige, når rengøringsrobotten når en Multi-Gate-zone, udløser den portstyringen på flere modtagere. Dette kan være en fordel, hvis der ligger flere rulleporte ved siden af hinanden, f.eks. i et hjørne.



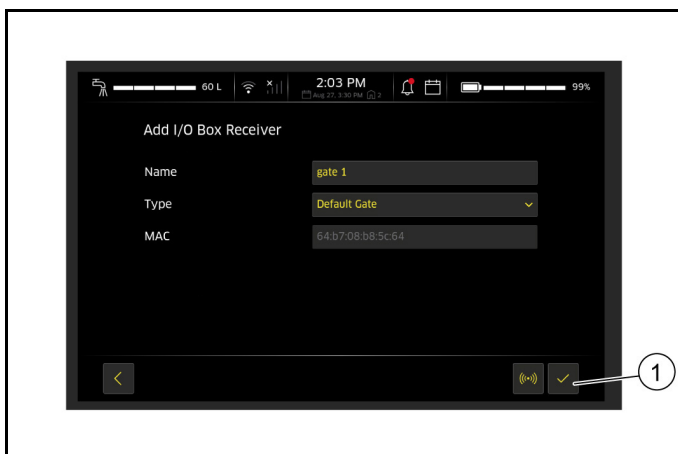
- ① Navn
- ② Type

7. Test senderens funktion med op- og ned-tasterne.



- ① Op-tast
- ② Ned-tast

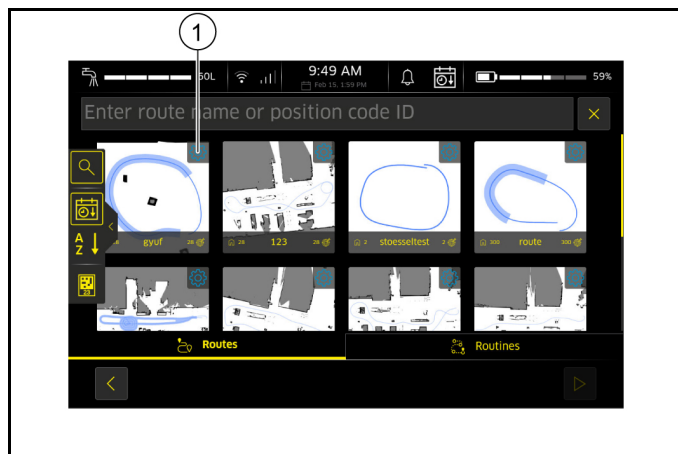
8. Bekræft valget ved at trykke på fluebenet.



- ① Flueben

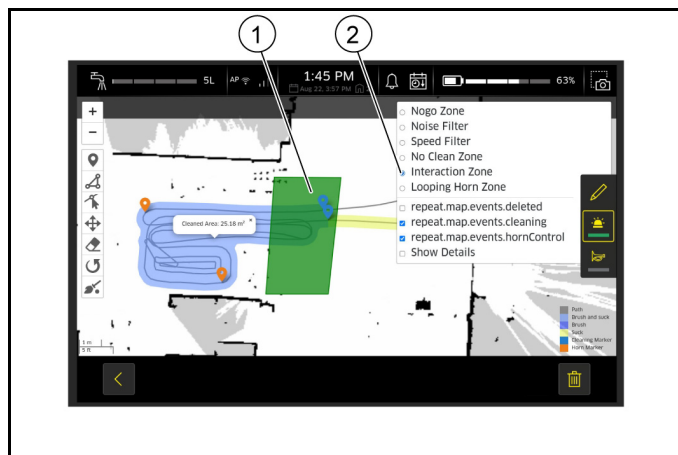
9. Gentag trin 5 ... 8 for yderligere modtagere (rulleporte).
10. Skift til kortredigering. Se *driftsvejledningen til rengøringsrobotten KIRA B 50*.

11. Tryk på symbolet Indstillinger på touchscreenen.

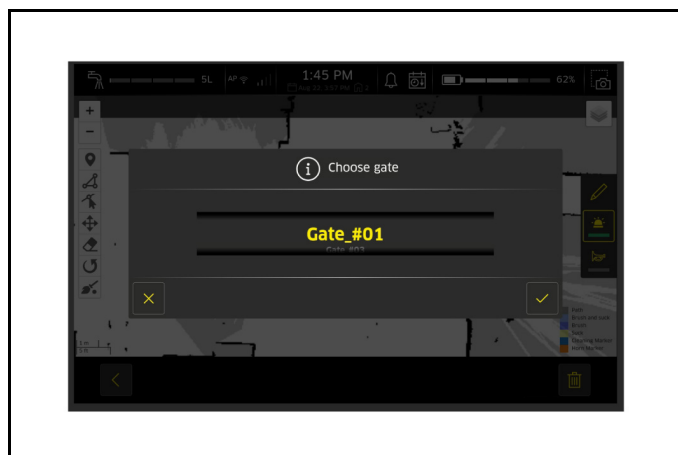


- ① Symbolet Indstillinger

12. Indstil zonen.



- ① Grønt område
- ② Interaktionszone
 - a Åbn zonevalget. Det grønne område definerer den zone, hvor portstyringen reagerer.
 - b Vælg en port. Der er ingen standardtildeling for en zone, dvs. hvis der ikke vælges en port, reagerer portstyringen i zonen ikke.



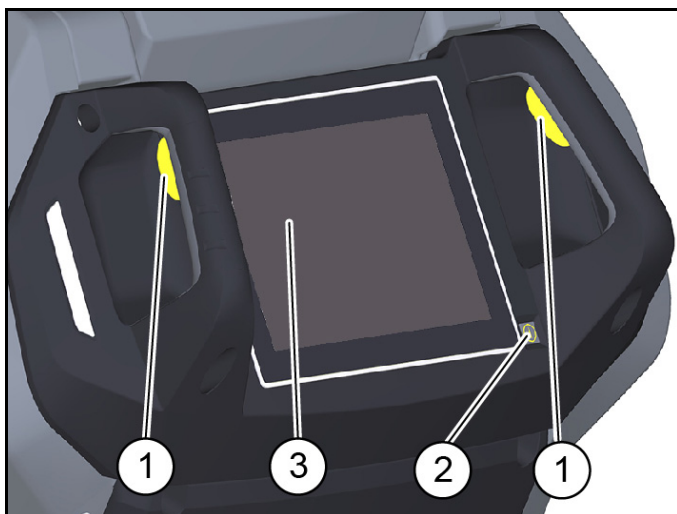
- c Vælg „Interaktionszone“.
- Rengøringsrobotten åbner den tildelte port, når den kommer ind i den grønne zone.

Indstilling af rengøringsrobotten med brandalarm

Forudsætninger

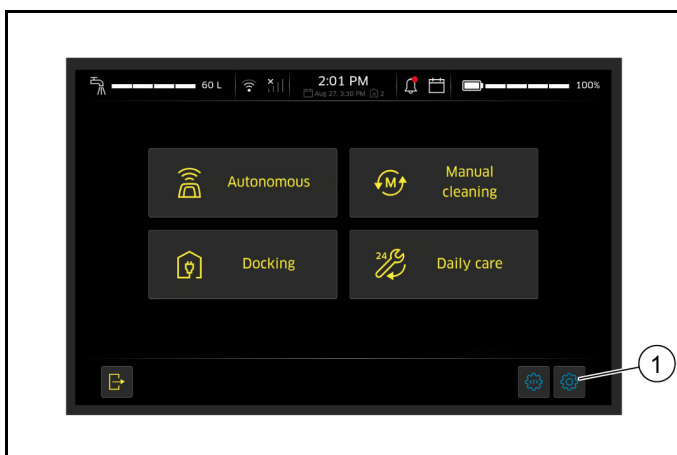
- Der er monteret et modtagermodul med voltmeter for hver rulleport, der skal indstilles.
- Rengøringsrobotten er omstillet og befinder sig i modtagerens sendeområde.
- Rengøringsrobotten er startet med tilsluttet senderen (USB-nøgle).

1. Tænd betjeningspanelet med startknappen.



- ① Sikkerhedsafbryder
- ② Starttast
- ③ Berøringsskærm

2. Tryk på symbolet Indstillinger på touchscreenen.



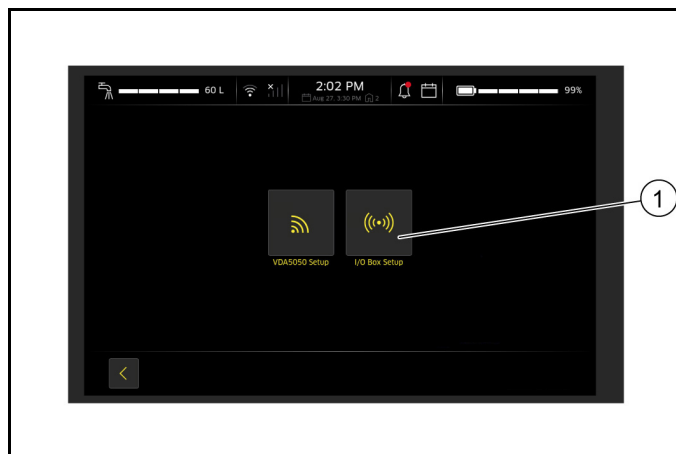
- ① Symbolet Indstillinger

3. Vælg menuen **Infrastructure**.



- ① Menu Infrastructure

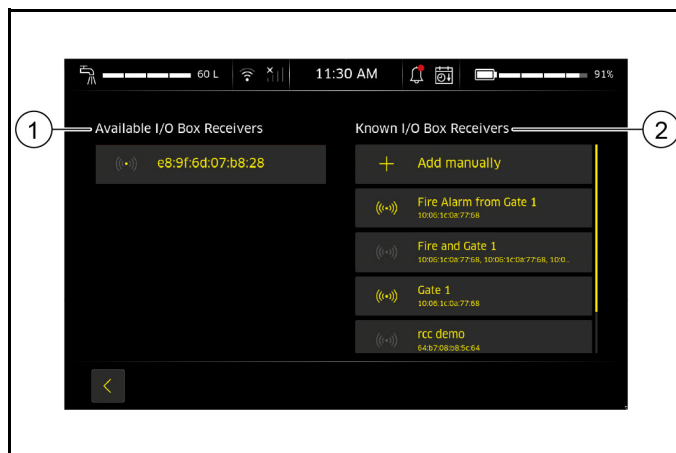
4. Vælg **I/O Box Setup**.



- ① I/O Box Setup

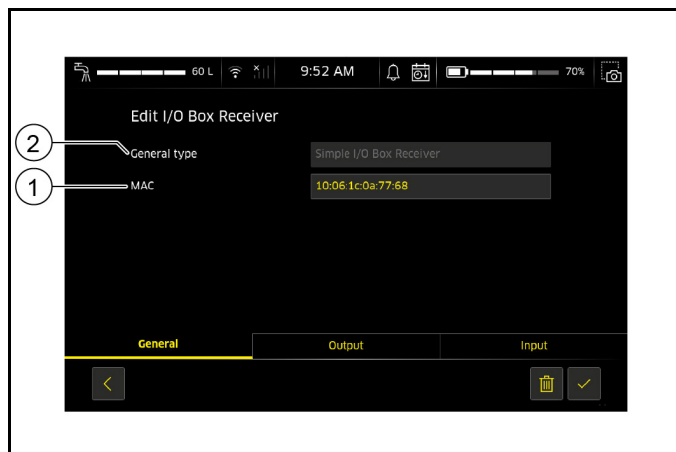
Alle modtagere, der kan vælges, vises.

5. Vælg en modtager (rulleport) fra listen.



- ① Valgbar modtager
- ② Kendte modtagere

6. Tildel modtageren (rulleporten) et navn og en type.



- ① MAC-adresse

- ② Type

a Tilordn en type til modtageren.

b Tilordn en "MAC-adresse" til modtageren.

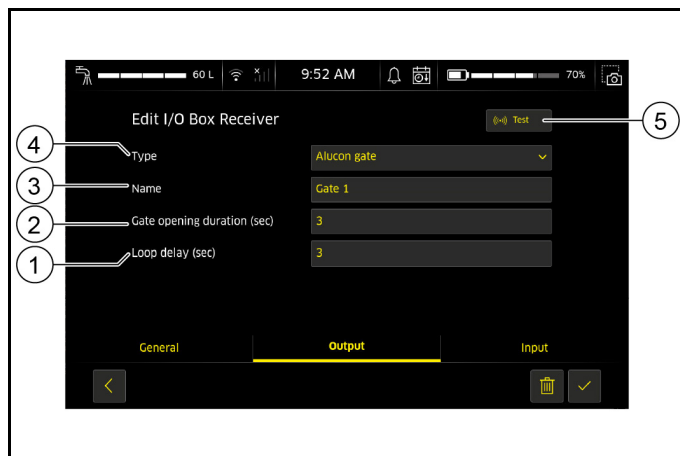
Obs

Et udgangssignal og/eller et indgangssignal fra modtageren kan indstilles til modtageren.

Udgangssignal: Rengøringsrobotten sender et signal til modtageren om at åbne porte i de tilsvarende interaktionszoner.

Indgangssignal: Rengøringsrobotten modtager et signal fra modtageren i tilfælde af en brandalarm. Gentagelsen i de tilsvarende interaktionszoner afbrydes automatisk.

7. Indstil et udgangssignal til modtageren.



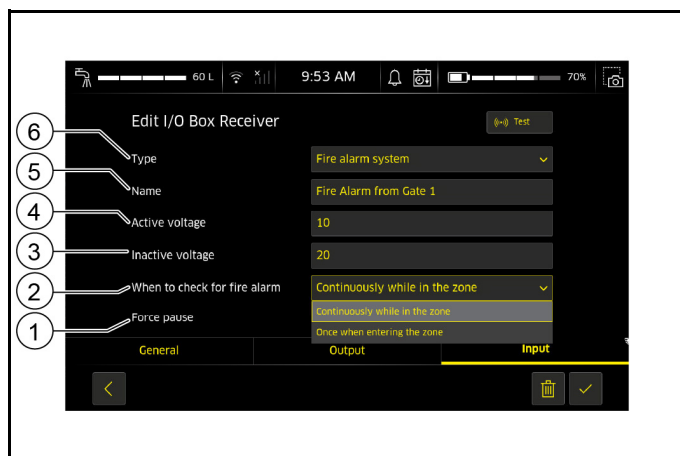
- ① Løkkeforsinkelse (sekunder)
- ② Portåbningstid (sekunder)
- ③ Navn
- ④ Type
- ⑤ Testknop

- a Vælg typen. Anvend **Alucon-port** for porte, der lukker automatisk efter en bestemt tid. Anvend **Standard** for porte, der forbliver åbne efter åbning.
- b Tildel navnet.
- c Indtast en værdi i sekunder for varigheden af portåbningen. Da nogle porte stopper åbningsprocessen, når åbningskommandoen sendes en anden gang, kan det her indstilles, hvor længe rengøringsrobotten venter efter den første kommando.
- d Indtast en værdi i sekunder for løkkeforsinkelsen. Da Alucon-porte lukkes automatisk efter et stykke tid, kan det fastlægges, efter hvilken tid åbningskommandoen sendes igen.
- e Tryk på testknappen for at teste forbindelsen.

8. Indstil et indgangssignal fra modtageren.

Obs

Der er brandalarmsanlæg, der udløser over en bestemt tærskelværdi, og anlæg, der udløser under en bestemt spænding. Begge optioner kan vælges. I det viste eksempel falder spændingen under 10 V i tilfælde af en brandalarm.



- ① Gennemtvung pause
- ② Hvornår skal der kontrolleres for brandalarm
- ③ Inaktiv spænding
- ④ Aktiv spænding
- ⑤ Navn
- ⑥ Type

- a Vælg **brandalarm** som type.
- b Tildel et **navn**. Kärcher anbefaler at give et navn, hvor det fremgår, at det drejer sig om portens brandalarm.
- c Indstil i **Aktiv spænding** tærskelværdien, hvorfra en brandalarm udløses.

d Indstil i **Inaktiv spænding** tærskelværdien, hvortil der ikke udløses en brandalarm.

e Vælg, hvornår rengøringsrobotten skal være opmærksom på brandalarmer. Der kan vælges mellem 2 muligheder:
Kontinuerlig: Så længe rengøringsrobotten befinder sig i interaktionszonen, indstiller den gentagelsen på pause. Der skal være en zone på hver side af porten, hvor rengøringsrobotten nærmer sig i forbindelse med gentagelsen. Zonen bør ikke ligge under porten, da robotten så også ville blive indstillet på pause direkte under porten, hvis brandalarmen udløses der.

En gang, når den kommer ind i zonen: Rengøringsrobotten kontrollerer kun brandalarmen én gang, når den kommer ind i interaktionszonen. Hvis brandalarmen er aktiv, stopper den gentagelsen på zonens grænse. Hvis brandalarmen udløses, mens rengøringsrobotten befinder sig i midten af området, kører den videre. Denne option kan anvendes med en interaktionszone over porten.

f Aktivér/deaktivér en gennemtvunget pause.

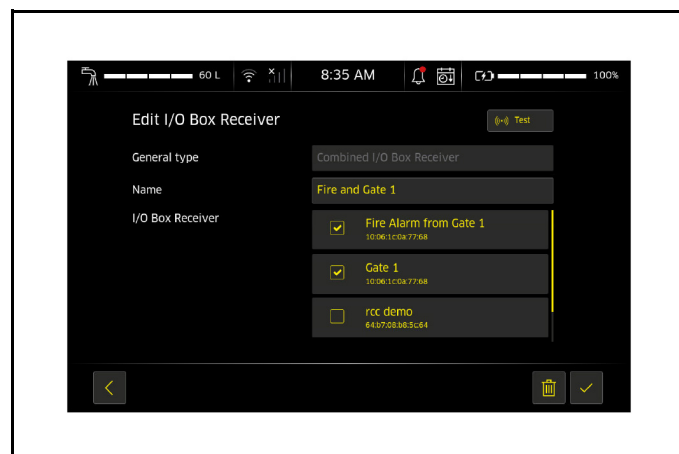
Option aktiveret: Rengøringsrobotten tilsidesætter også gentagelsesopfordringen fra en person på stedet. Gentagelsen kan ikke fortsættes, men kun afbrydes.

Option deaktiveret: Den pause, der blev sendt af brandalarmsignalet, kan annulleres.

9. Option: Indstil en kombineret modtager.

Obs

For at oprette interaktionszoner, der fungerer som indgangs- og udgangsudlødere eller som udlødere for mere end én port, skal der oprettes en ekstra kombineret modtager, da overlappende zoner ikke fungerer.



Eksempel på en kombineret modtager

I det viste eksempel modtager den kombinerede modtager de kommandoer, der sendes til "Port 1", og indgangen "Brandalarm fra port 1".

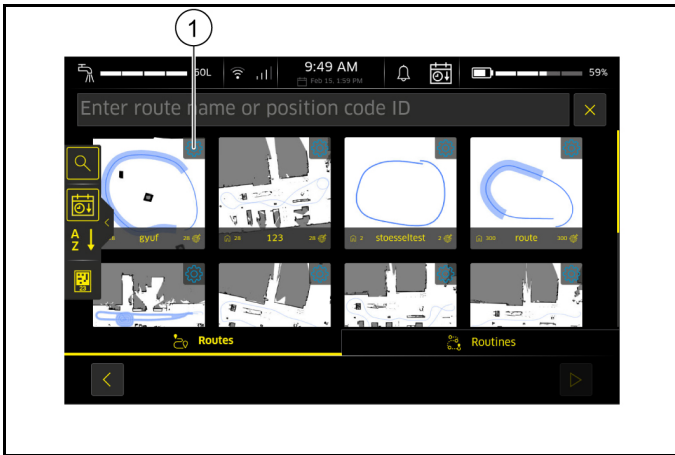
Ved at anvende optionen **En gang, når den kommer ind i zonen** forhindres det, at rengøringsrobotten kan stoppes under porten i tilfælde af en brandalarm.

BEMÆRK

Rengøringsrobotten åbner også porten, selvom den stoppes, når den kommer ind i zonen. Hvis dette ikke ønskes, skal der anvendes separate zoner til portstyringen og brandalarmer.

10. Skift til kortredigering. Se driftsvejledningen til rengøringsrobotten KIRA B 50.

11. Tryk på symbolet Indstillinger på touchscreenen.



① Symbolet Indstillinger

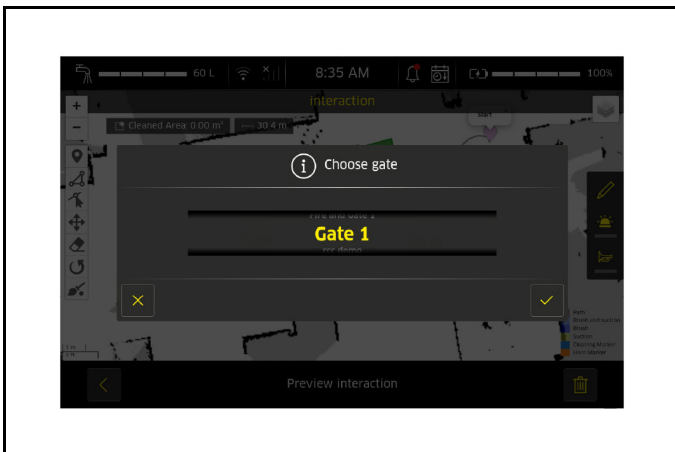
12. Indstil interaktionszone.



① Grønt område

② Interaktionszone

- Åbn zonevalget. Det grønne område definerer den zone, hvor portstyringen reagerer.
- Vælg en port. Der er ingen standardtildeling for en zone, dvs. hvis der ikke vælges en port, reagerer portstyringen i zonen ikke.



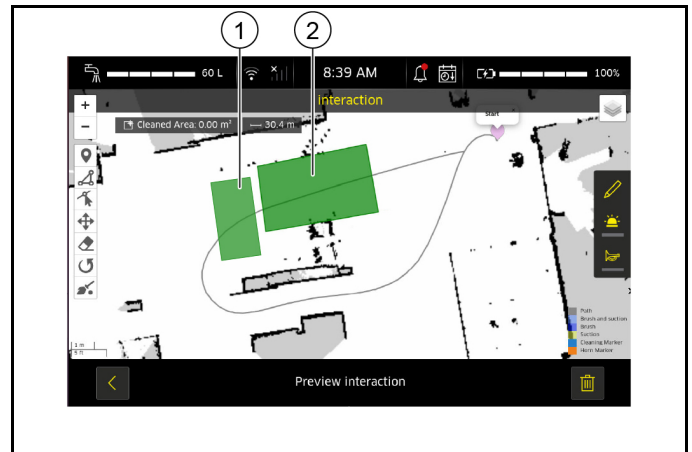
c Vælg „Interaktionszone“.

Rengøringsrobotten åbner den tildelte port, når den kommer ind i den grønne zone.

13. Indstil separate zoner for brandalarmer.

Obs

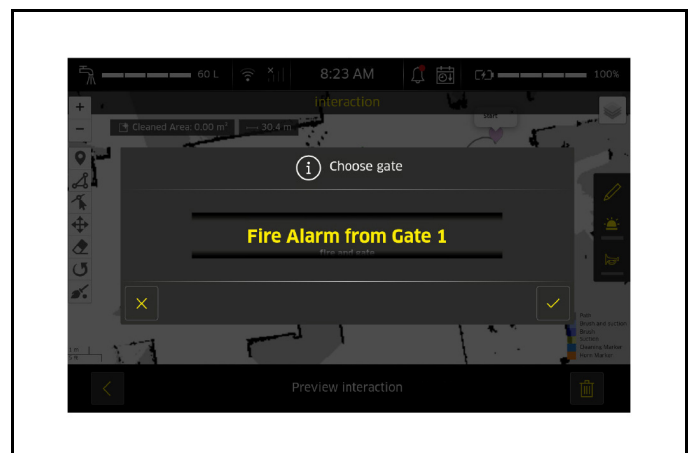
Interaktionsområderne må ikke overlappe hinanden.



① Interaktionszone "brandalarm"

② Interaktionszone "åbn port"

- Åbn zonevalget. De grønne områder definerer de zoner, hvor portstyringen reagerer, eller hvor brandalarmerne udløses.
- Vælg port til brandalarm.

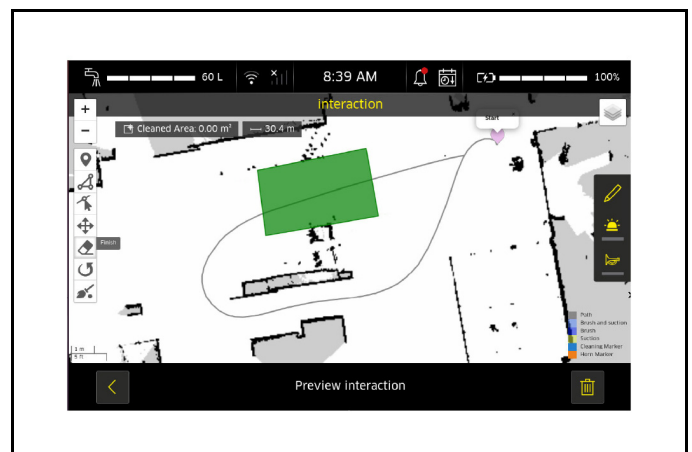


- Vælg **Kontinuerligt under opholdet i zonen for Hvornår skal der kontrolleres for brandalarm** for brandalarmzonerne.

14. Indstil kombinerede interaktionszoner med brandalarm.

Obs

Rengøringsrobotten åbner også porten, selvom rengøringsrobotten stoppes, når den kommer ind i zonen. Anvend separate zoner til portstyringen og brandalarmerne som beskrevet i trin 13, hvis det ikke ønskes.

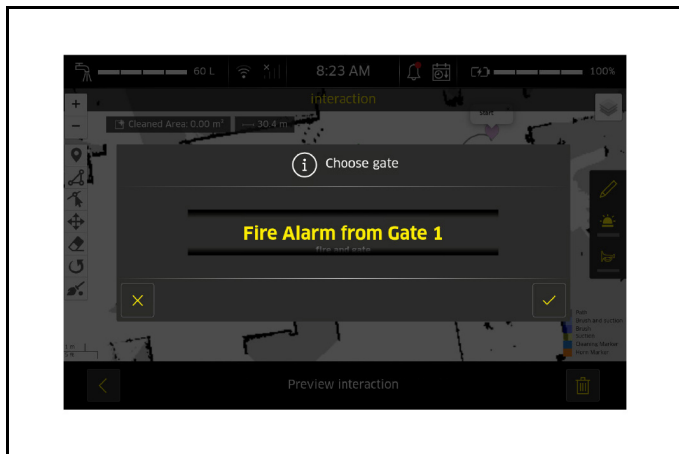


- Åbn zonevalget. Det grønne område definerer zonen, hvor portstyringen reagerer, og brandalarmerne udløses.

Obs

Gør områderne så store, at porten allerede er åbnet, når rengøringsrobotten når den, så rengøringsrobotten kan køre problemfrit.

b Vælg port til brandalarm.



c Vælg **En gang**, når den kommer ind i zonen for Hvornår skal der kontrolleres for brandalarm for brandalarmzoner.

Sisukord

Üldised juhised	89
Tarnekomplekt	89
Sihtotstarbeline kasutamine	89
Ohutusjuhised	89
Keskkonnakaitse	89
Lisavarustus ja varuosad	89
Garantii	89
Seadme kirjeldus	89
Montaaž	90
Puhastusroboti seadistamine	91

Üldised juhised



Lugege see montaažijuhend enne ümberehitust läbi ja tegutsege selle järgi.

Hoidke montaažijuhend hilisemaks kasutamiseks või järgmise omaniku tarbeks alles.

Tarnekomplekt

Ümberehituskomplekt koosneb järgmistest osadest:

Komponent	Nimetus	Kogus [tk]
6.043-017.0	USB-pulk, saatja	1
5.043-365.0	Kaitsekate USB-pulk, saatja	1
6.043-016.0	Kleebis USB-pulk, saatja	1
5.980-276.0	Ümberehitusjuhend rullvärava juhtsüsteemile, saatja	1

Märkus

Kaitsekate ja kleebis on tarnimisel eelmonteeritud.

Sihtotstarbeline kasutamine

Rullvärava juhtsüsteemi laienduskomplekti tohib kasutada ainult rullväravatel, millel on jõupiiramiseseadised või puutevabalt toimivad kaitseadised, nt C (või D/E) tüüpi väravad standardi DIN EN 12453 järgi.

Rullvärava juhtsüsteemi laienduskomplekt 2 relele jaoks koosneb 2 moodulist:

- KIRA Rolling Gate Control, saatja
 - KIRA Rolling Gate Control, vastuvõtja moodul
- Saatja ja vastuvõtja moodul tuleb monteerida kasutajal.

Ohutusjuhised

Ohuastmed

⚠ OHT

- Viide vahetult ähvardavale ohule, mis võib põhjustada raskeid kehavigastusi või lõppeda surmaga.

⚠ HOIATUS

- Viide võimalikule ohtlikule olukorrale, mis võib põhjustada raskeid kehavigastusi või lõppeda surmaga.

⚠ ETTEVAATUS

- Viide võimalikule ohtlikule olukorrale, mis võib põhjustada kergeid vigastusi.

TÄHELEPANU

- Viide võimalikule ohtlikule olukorrale, mis võib põhjustada varakahjusid.

Ohutusjuhised

⚠ OHT

Soovimatult töötav seade, voolujuhtivate osade puutumine Vigastusoht, elektrilöökk

Enne mis tahes tööde teostamist lahutage seade dokkimisjäämast või tõmmake võrgupistik välja.

Keskkonnakaitse



Pakkematerjalid on taaskasutatavad. Palun utiliseerige pakendid keskkonnasäästlikult.



Elektrilised ja elektroonilised seadmed sisaldavad väärtuslikke taaskasutatavaid materjale ja sageli koostisosi nagu patareid, akud või õli, mis võivad vale ümberkäimise või vale utiliseerimise korral kujutada potentsiaalset ohtu inimeste tervisele ja keskkonnale. Seadme nõuetekohaseks käitamiseks on neid koostisosi siiski vaja. Selle sümboliga tähistatud seadmeid ei tohi utiliseerida koos olmeprügiga.

Juhised koostisainete kohta (REACH)

Kehtiva teabe koostisainete kohta leiate aadressilt:

www.kaercher.de/REACH

Lisavarustus ja varuosad

Kasutage ainult originaaltarvikuid ja originaalvaruosi, mis tagavad seadme ohutu ja tõrgeteta käituse.

Tarvikute ja varuosade kohta leiate teavet aadressilt

www.kaercher.com.

Garantii

Igas riigis kehtivad meie volitatud müügiesindaja antud garantiitingimused. Seadmel esinevad mistahes rikked kõrvaldame garantiajal tasuta, kui põhjuseks on materjali- või tootmisviga. Garantiijuhtumil pöörduge ostu tõendava dokumendiga oma edasimüüja või lähima volitatud klienditeeninduse poole.

(Aadressi vt tagaküljelt)

Täiendavat teavet garantii kohta (kui see on olemas) leiate Kärcheri kohaliku veebilehe teeninduspiirkonnast "Allalaadimiste" alt.

Seadme kirjeldus



① Kaitsekaas

② USB-pulk

③ Kleebis

Montaaž

⚠ OHT

Soovimatult töötav seade, voolujuhtivate osade puutumine
Vigastusoht, elektrilöök

Enne mis tahes tööde teostamist lahutage seade dokkimisjaamast või tõmmake võrgupistik välja.

⚠ ETTEVAATUS

Varakahjud vigase montaaži tõttu

Laske montaaži teostada ainult selleks kvalifitseeritud erialaspetsialistil.

Märkus

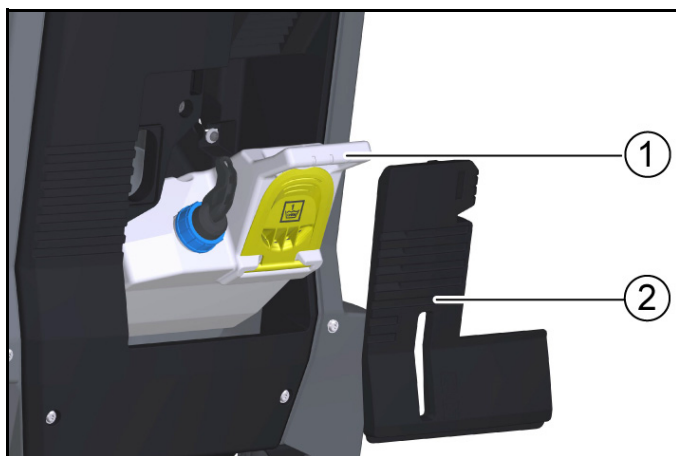
Järgige tingimata ka puhastusroboti kasutusjuhendit ja ohutusjuhiseid.

USB-pulga montaaž (KIRA BR 50 1.533-001.0 / 1.533-002.0)

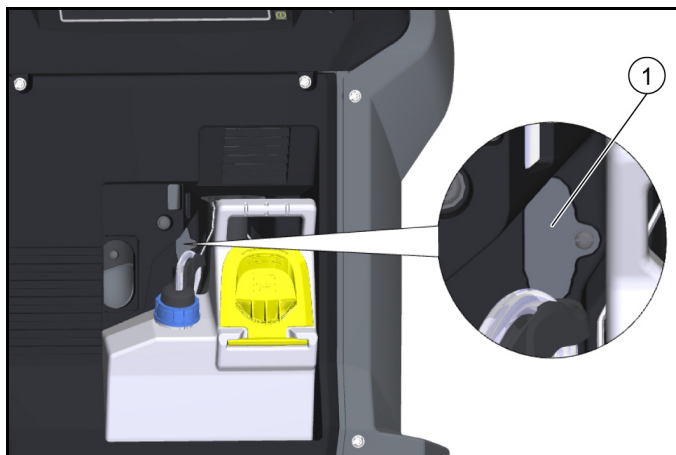
Vajalik tööriist:

- TORX 15 kruvikeeraja

1. Lülitage puhastusrobot välja, vt *puhastusroboti kasutusjuhendit*.
2. Võtke puhastusvahendi paak maha.

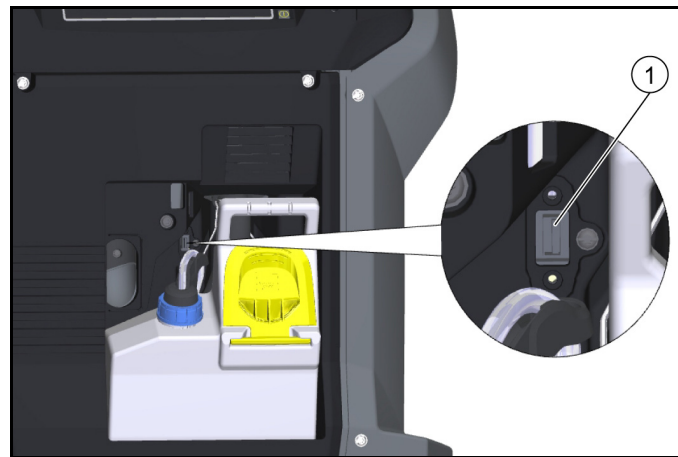


- 1 Kate
- 2 Puhastusvahendi paak
 - a Võtke ära eesmine kate.
 - b Eemaldage puhastusvahendi paak.
3. Eemaldage USB-pordi kaas TORX 15 kruvikeerajaga.



- 1 USB-pordi kate

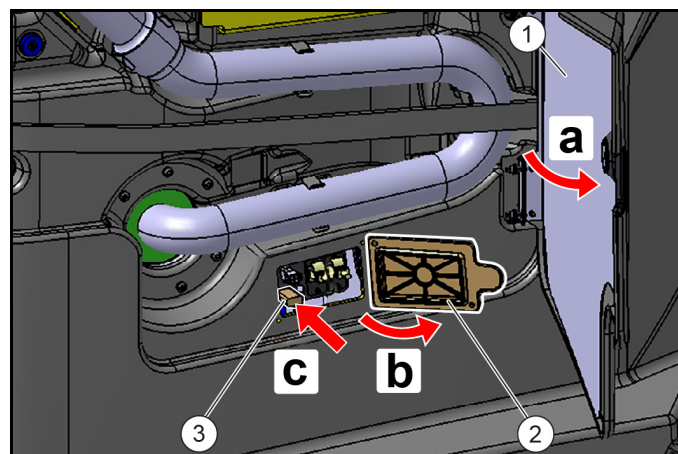
4. Pistke USB-pulk USB-porti.



- 1 USB-port
5. Paigaldage puhastusvahendi paak.
 - a Sisestage puhastusvahendi paak. Pidage seejuures silmas, et te ei kahjustaks saatjat.
 - b Pange kate peale.
6. Lülitage puhastusrobot sisse, vt *puhastusroboti kasutusjuhendit*.

USB-pulga montaaž (KIRA BR 50 1.533-003.0, KIRA BD 50 1.533-050.0)

1. Lülitage puhastusrobot välja, vt *puhastusroboti kasutusjuhendit*.
2. USB-pulga monteerimine:
 - a Avage seadmelaeka uks.
 - b Keerake kaanel olevad poldid välja ja võtke kaas ära.
 - c Pistke USB-pulk USB-pressa.



- 1 Seadmelaeka uks
- 2 Kaas
- 3 USB-pulk
3. Paigaldage kaas ja keerake poldid kinni.
4. Sulgege seadmelaeka uks.
5. Lülitage puhastusrobot sisse, vt *puhastusroboti kasutusjuhendit*.

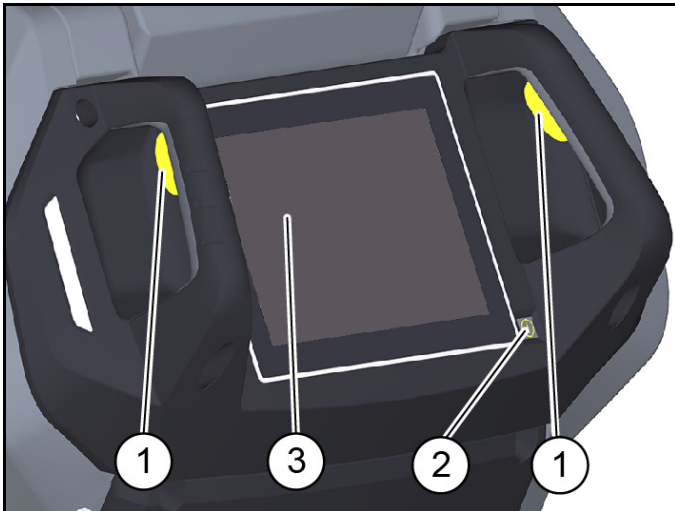
Puhastusroboti seadistamine

Puhastusroboti seadistamine tulekahjualarmita

Eeldused:

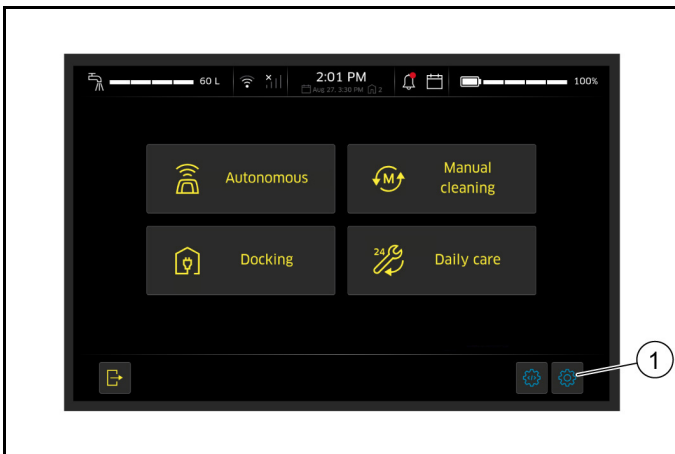
- Igale seadistatavale rullväravale on monteeritud vastuvõtja.
- Puhastusrobot on ümber varustatud ja asub vastuvõtja saatelatuses.

1. Lülitage juhtpaneel käivitusnupust sisse.



- ① Turvalüliti
- ② Stardiklahv
- ③ Puuteekraan

2. Vajutage sümbolit Seaded puuteekraanil.



① Sümbol Seaded

3. Valige menüü Infrastructure.



① Menüü Infrastructure

4. Valige I/O Box Setup.



① I/O Box Setup

Kuvatakse kõik valitavad vastuvõtjad.

5. Valige loetelust vastuvõtja (rullvärav).

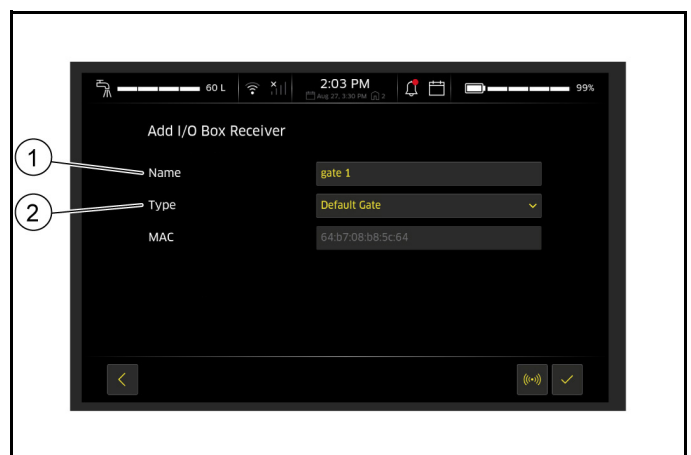


① Valitav vastuvõtja

6. Määrake vastuvõtjale (rullvärav) nimi ja tüüp.

a Määrake vastuvõtjale tüüp "Default-Gate".

Kui olete loonud ühe vastuvõtja iga värava (Gate) kohta, määrake värava tüübiks "Default-Gate". Kui puhastusrobot jõuab vaikimisi väravatsooni, käivitab ta juurdekuuluva vastuvõtja värava juhtsüsteemi.

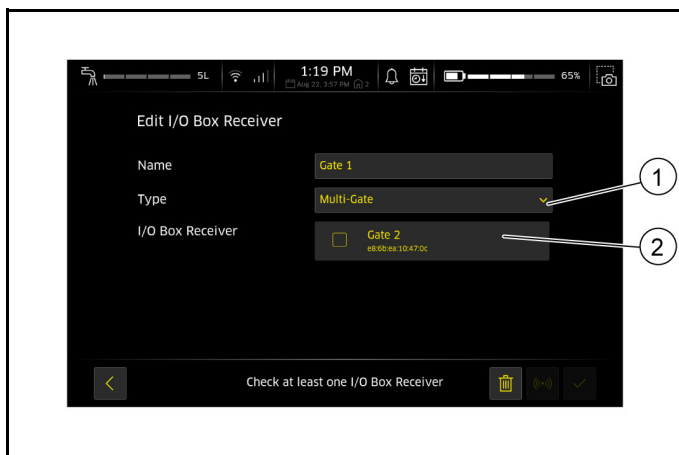


① Nimi

② Tüüp

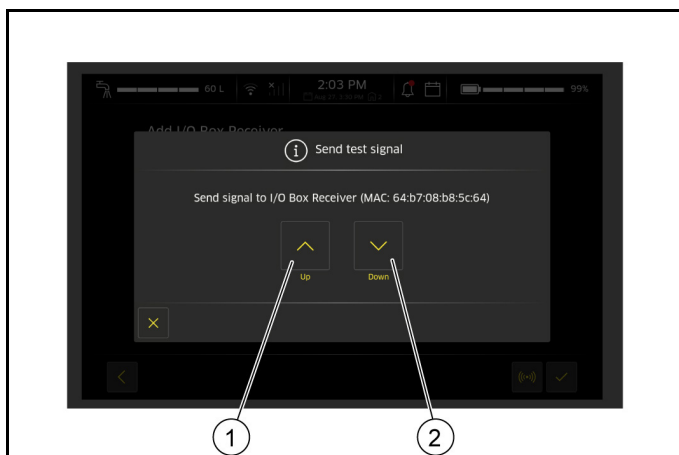
b Valikuliselt: Määrake vastuvõtjale tüüp "Multi-Gate".

Multi-Gate pakub võimalust avada ühes tsoonis mitu väravat (Gates). See tähendab, et kui puhastusrobot jõuab Multi-Gate-tsooni, käivitab see mitme vastuvõtja värava juhtsüsteemi. See võib olla eeliseks, kui mitu rullväravat asuvad üksteise kõrval, nt nurgas.



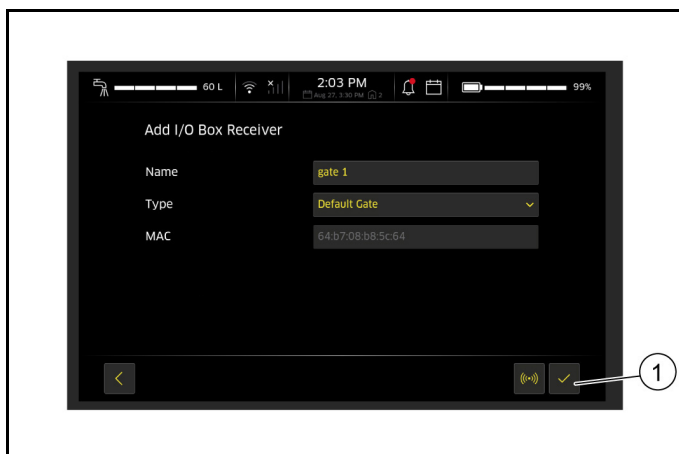
- ① Nimi
- ② Tüüp

7. Testige üles- ja alla-klahvidega saatja talitlust.



- ① Üles-klahv
- ② Alla-klahv

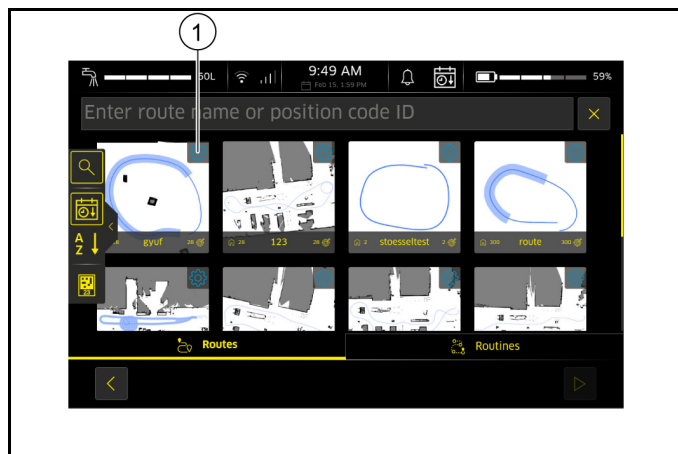
8. Kinnitage valik, vajutades linnukest.



- ① Linnuke

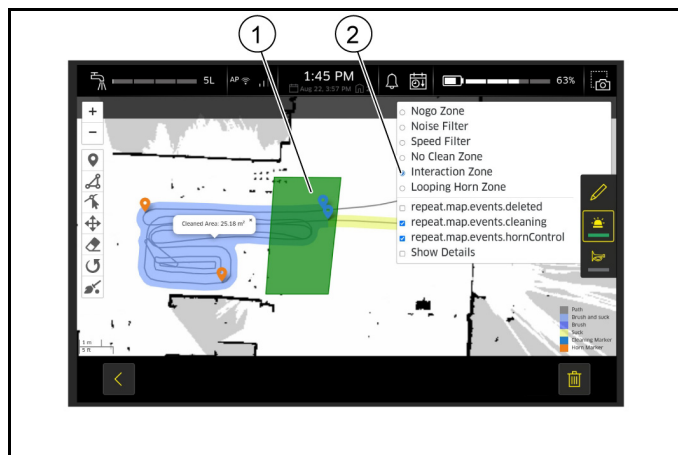
- 9. Korrake sammu 5 ... 8 täiendavate vastuvõtjate (rullväravate) jaoks.
- 10. Lülitage kaarditöölusele. Vt *Puhastusroboti KIRA B 50 kasutusjuhendit*.

11. Vajutage sümbolit Seaded puutekraanil.



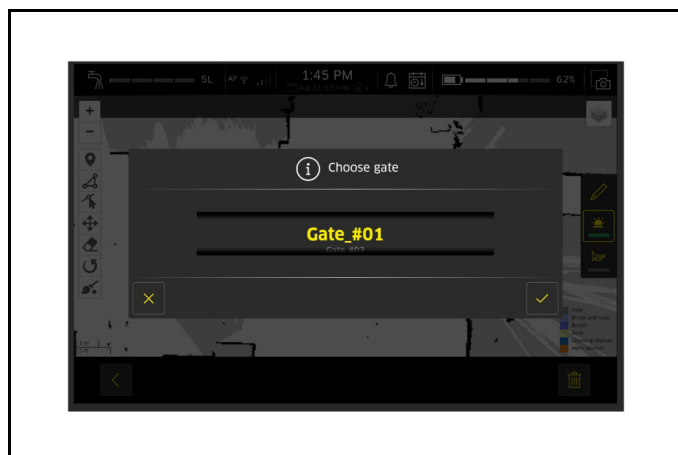
- ① Sümbol Seaded

12. Seadistage tsoon.



- ① Roheline ala
- ② Interaktsioonitsoon

- a Avage tsoonivalik. Roheline ala määratleb tsooni, milles värvava juhtsüsteem reageerib.
- b Valige värav. Tsooni jaoks ei ole standardset määrangut, s t kui ühtegi väravat ei valita, siis värvava juhtsüsteemi tsoonis ei reageeri.



- c Valige „Interaktsioonitsoon“.

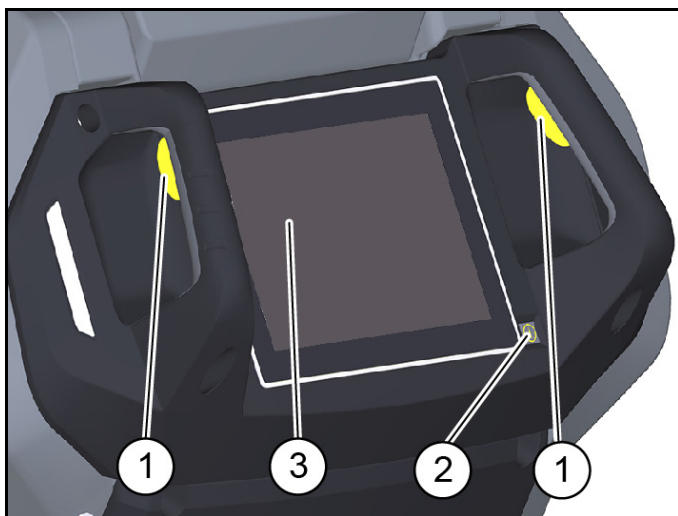
Puhastusrobot avab määratud värava, kui ta siseneb rohelisse tsooni.

Puhastusroboti seadistamine tulekahjualarmiga

Eeldused

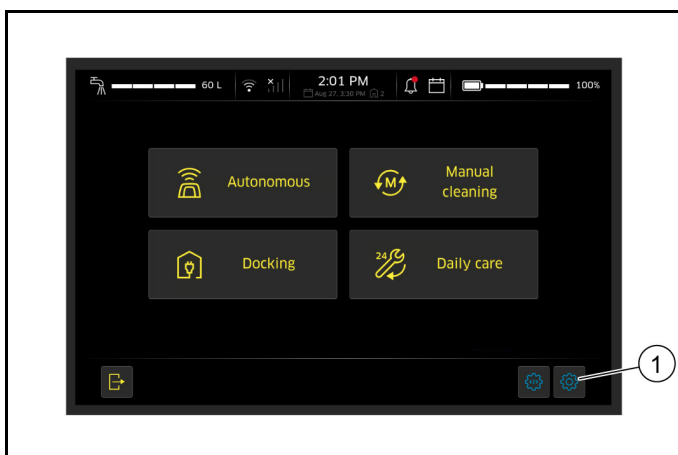
- Igale seadistatavale rullväravale on monteeritud voltmeetriga vastuvõtja moodul.
- Puhastusrobot on ümber varustatud ja asub vastuvõtja saateulatuses.
- Puhastusrobot käivitatakse, kui saatja (USB-mälupulk) on sisse pistetud.

1. Lülitage juhtpaneel käivitusnupust sisse.



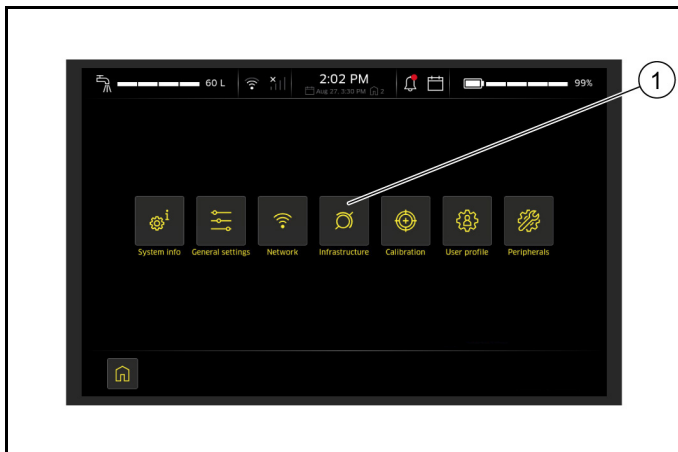
- ① Turvalüliti
- ② Stardiklahv
- ③ Puuteekraan

2. Vajutage sümbolit Seaded puuteekraanil.



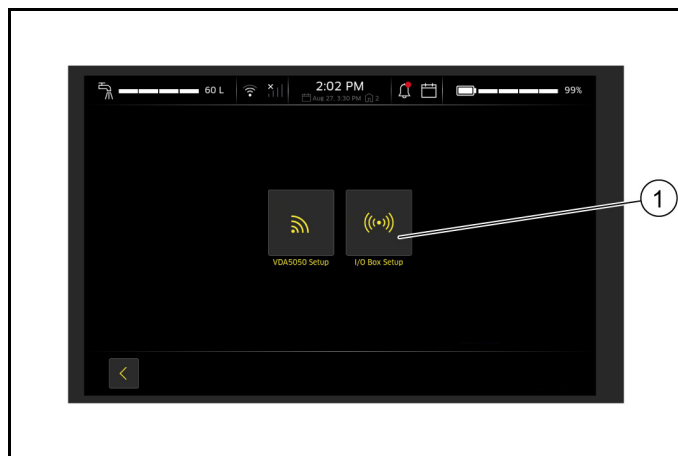
- ① Sümbol Seaded

3. Valige menüü Infrastructure.



- ① Menüü Infrastructure

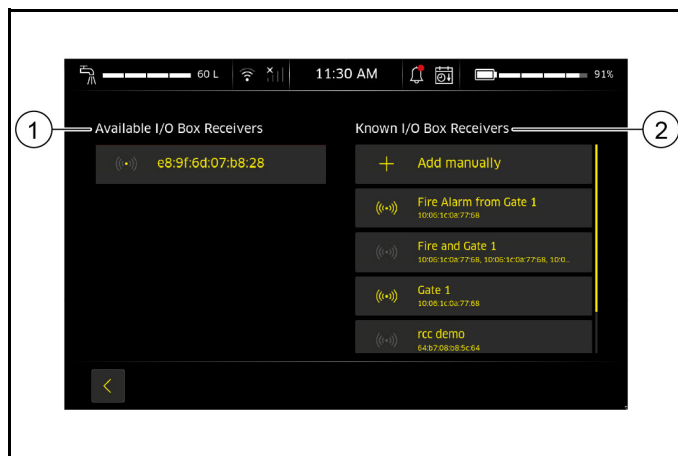
4. Valige I/O Box Setup .



- ① I/O Box Setup

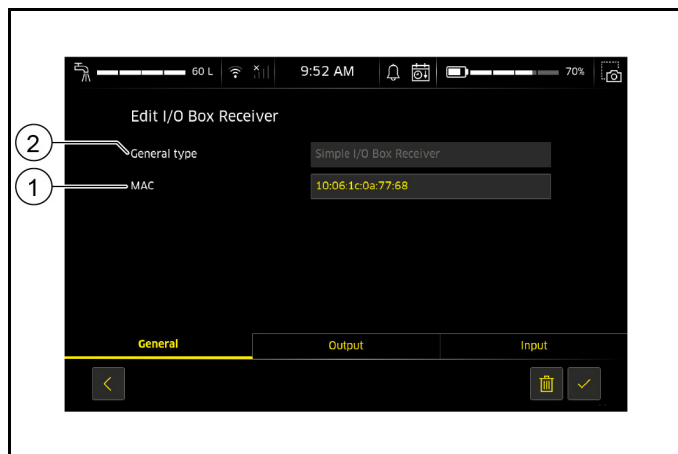
Kuvatakse kõik valitavad vastuvõtjad.

5. Valige loetelust vastuvõtja (rullvärav).



- ① Valitav vastuvõtja
- ② Teadaolevad vastuvõtjad

6. Määrake vastuvõtjale (rullvärav) nimi ja tüüp.



- ① MAC-aadress
- ② Tüüp

a Määrake vastuvõtjale tüüp.

b Määrake vastuvõtjale "MAC-aadress".

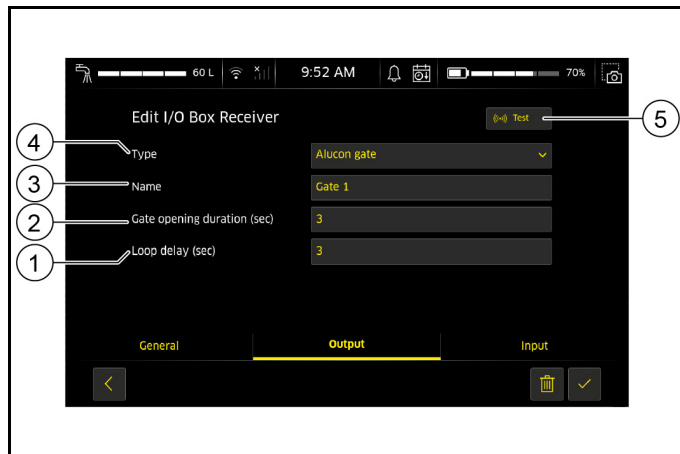
Märkus

Väljundsignaali saab seadistada vastuvõtjale ja / või sisendsignaali saab seadistada vastuvõtjalt.

Väljundsignaal: Puhastusrobot saadab vastuvõtjale signaali, et avada väravad vastavates interaktsioonitsoonides.

Sisendsignaal: Puhastusrobot saab tulekahjualarmi korral vastuvõtjalt signaali. Kordamine katkestatakse vastavate interaktsioonitsoonide puhul automaatselt.

7. Seadistage väljundsignaal vastuvõtjale.



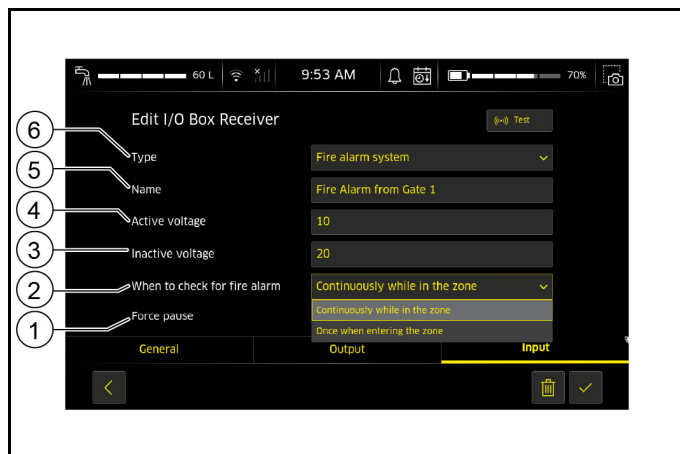
- ① Tsükli viivitus (sekundid)
- ② Värava avamise aeg (sekundid)
- ③ Nimi
- ④ Tüüp
- ⑤ Testiklahv

- a Valige tüüp. **Kasutage Aluconi väravat** väravate jaoks, mis sulguvad teatud aja pärast automaatselt. **Kasutage standardit** väravate jaoks, mis jäävad pärast avamist avatuks.
- b Määrake nimi.
- c Sisestage värava avamise kestuse väärtus sekundites. Kuna mõned väravad peatavad avamisprotsessi, kui avamiskäsk saadetakse teist korda, saate siin seadistada, kui kaua peab puhastusrobot pärast esimest käsku ootama.
- d Sisestage tsükli viivituse väärtus sekundites. Kuna Aluconi väravad sulguvad mõne aja pärast automaatselt, saab kindlaks määrata, millise aja möödudes avamiskäsk uuesti saadetakse.
- e Ühenduse testimiseks vajutage testiklahvi.

8. Seadistage sisendsignaali vastuvõtjalt.

Märkus

On olemas tulekahjusignalisatsioonisüsteemid, mis käivituvad üle teatud künnisväärtuse, ja seadmed, mis käivituvad allpool teatud pinget. Mõlemad valikud on valitavad. Näidatud näites langeb pinget tulekahjualarmi korral alla 10 V.



- ① Pausi sundimine
- ② Millal kontrollida tulekahjualarmi
- ③ Mitteaktiivne pinget
- ④ Aktiivne pinget
- ⑤ Nimi
- ⑥ Tüüp

- a Valige tüübiks **Tulekahjualarm**.
- b Määrake **nimi**. Kärcher soovib määrata nime, mis näitab, et tegemist on värava tulekahjualarmiga.
- c Seadistage jaotises **Aktiivne pinget** künnisväärtus, mille ületamisel käivitub tulekahjualarm.

d Seadistage jaotises **Inaktiivne pinget** künnisväärtus, kuni milleni käivitub tulekahjualarm.

e Valige, millal peab puhastusrobot tähelepanu pöörama tulekahjualarmile. Valikus on 2 võimalust:

Pidevalt: Niikaua, kuni puhastusrobot on interaktsioonitoonis, peatab ta kordamise. Mõlemal pool värvavat peaks olema tsoon, millele puhastusrobot läheneb korduse raames. See tsoon ei tohiks olla värava all, sest siis peatuks robot ka otse värava all, kui tulekahjualarm seal käivitub.

Üks kord tsooni sisenemisel: Puhastusrobot kontrollib tulekahjualarmi ainult üks kord, kui ta siseneb interaktsioonitooni. Kui tulekahjualarm on aktiivne, peatab see kordumise tsooni piiril. Kui tulekahjualarm käivitub puhastusroboti viibimisel piirkonna keskel, jätkab ta liikumist. Seda valikut saab kasutada koos värava kohal oleva interaktsioonitooniga.

f Sundpauusi aktiveerimine / deaktiveerimine.

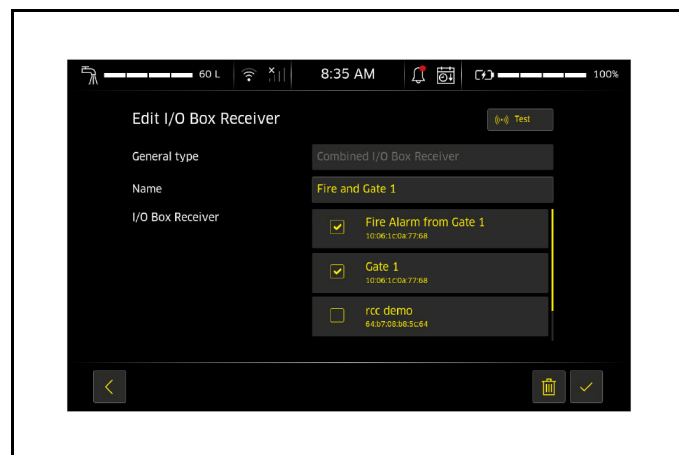
Valik on aktiveeritud: Puhastusrobot tühistab ka kohapeal viibiva inimese korduva taotluse. Kordamist ei saa jätkata, vaid ainult katkestada.

Valik on deaktiveeritud: Tulekahjualarmiga saadetud pausi saab tühistada.

9. Optsioon: Seadistage kombineeritud vastuvõtja.

Märkus

Selleks, et luua interaktsioonitoonid, mis toimivad sisend- ja väljundtriggerina või mitme värava triggerina, tuleb luua täiendav kombineeritud vastuvõtja, sest kattuvad tsoonid ei toimi.



Näide kombineeritud vastuvõtja kohta

Näidatud näites võtab kombineeritud vastuvõtja vastu käsud, mis on saadetud sisendisse "Värav 1" ja sisendisse "Tulekahjualarm väravalt 1".

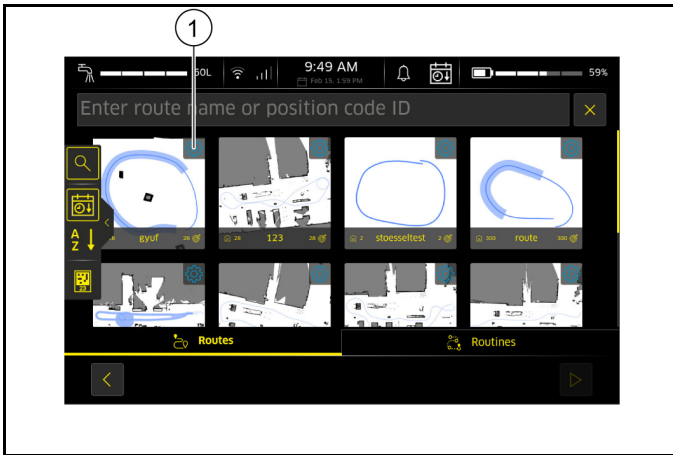
Kasutades valikut pöörake tulekahjualarmile tähelepanu **üks kord tsooni sisenemisel**, välditakse tulekahjualarmi korral puhastusroboti peatumist värava all.

TÄHELEPANU

Puhastusrobot avab värava ka siis, kui ta on tsooni sisenemisel peatunud. Kui seda ei soovi, tuleb värava juhtsüsteemi ja tulekahjualarmi jaoks kasutada eraldi tsoone.

10. Lülitage kaarditöötlusele. Vt Puhastusroboti KIRA B 50 kasutusjuhendit.

11.Vajutage sümbolit Seaded puutekraanil.



① Sümbol Seaded

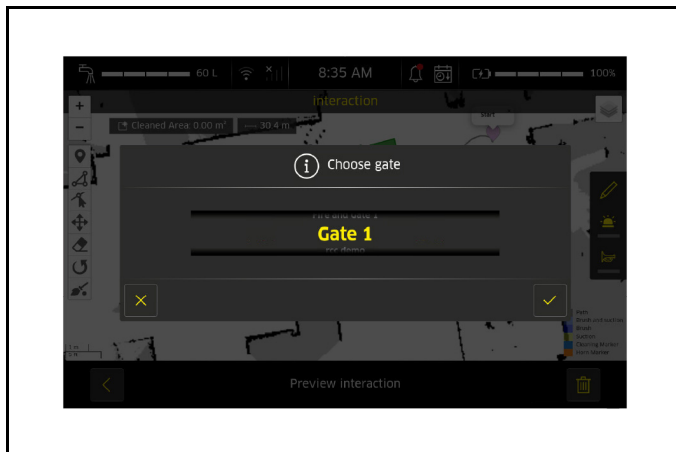
12.Seadistage interaktsioonitsoon.



① Roheline ala

② Interaktsioonitsoon

- a Avage tsoonivalik. Roheline ala määratleb tsooni, milles värava juhtsüsteem reageerib.
- b Valige värav. Tsooni jaoks ei ole standardset määrangut, s t kui ühtegi väravat ei valita, siis värava juhtsüsteemi tsoonis ei reageeri.



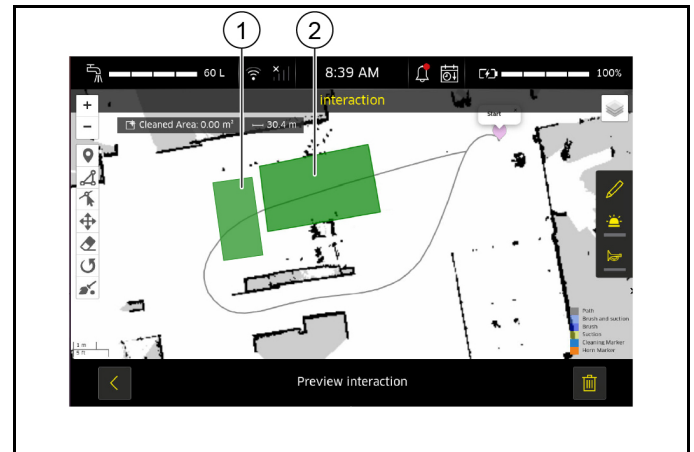
c Valige „Interaktsioonitsoon“.

Puhastusrobot avab määratud värava, kui ta siseneb rohelisse tsooni.

13.Seadistage eraldi tsoonid tulekahjualarmi jaoks.

Märkus

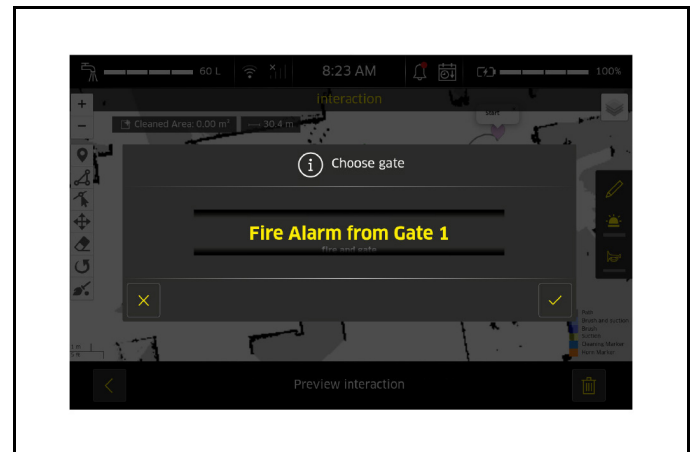
Interaktsioonialad ei tohi kattuda.



① Interaktsioonitsoon "Tulekahjualarm"

② Interaktsioonitsoon "Värava avamine"

- a Avage tsoonivalik. Rohelised alad määratlevad tsoonid, kus värava juhtsüsteem reageerib või kus käivituvad tulekahjualarmid.
- b Valige värav tulekahjualarmi jaoks.

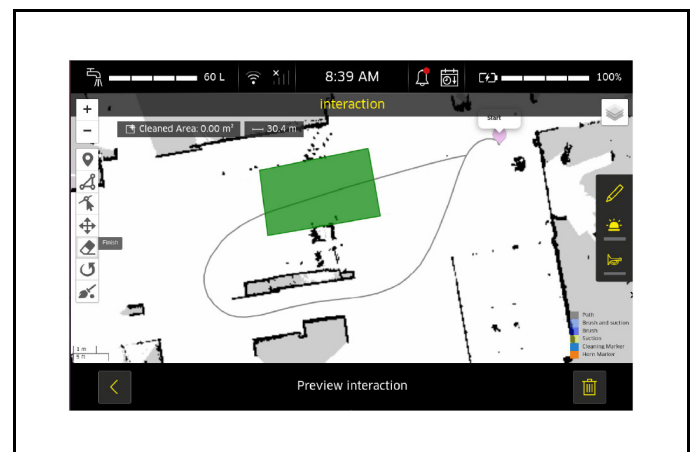


- c Valige **Millal kontrollida tulekahjualarmi** tulekahjualarmi tsoonide jaoks **Pidevalt tsoonis viibimise ajal**.

14.Seadistage kombineeritud interaktsioonitsoonid tulekahjualarmiga.

Märkus

Puhastusrobot avab värava ka siis, kui puhastusrobot on tsooni sisenemisel peatunud. Kui see ei ole soovitud, kasutage värava juhtsüsteemi ja tulekahjualarmi jaoks eraldi tsoone, nagu on kirjeldatud etapis 13.

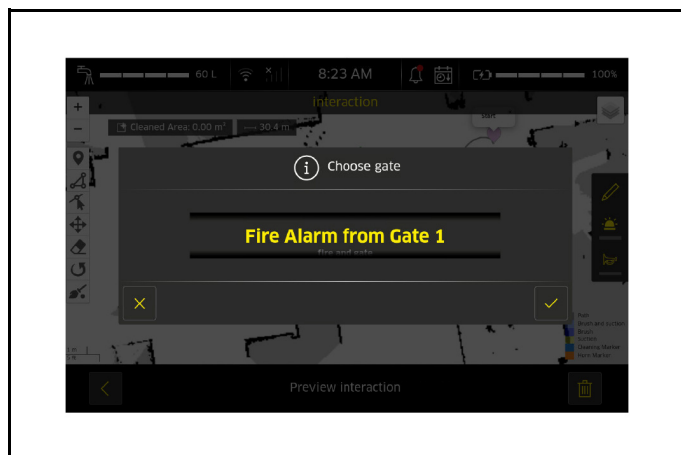


- a Avage tsoonivalik. Roheline ala määratleb tsooni, kus värava juhtsüsteem reageerib või kus käivituvad tulekahjualarmid.

Mārkus

Tehke alad nii suureks, et vārav oleks juba avatud, kui puhastusrobot sinna jõuab, et puhastusrobot saaks sujuvalt sõita.

b Valige vārav tulekahjualarmi jaoks.



c Valige **Millal kontrollida tulekahjualarmi** tulekahju alarmitsoonide jaoks **Tsooni sisenemisel** üks kord.

Saturs

Vispārīgas norādes	96
Piegādes komplekts	96
Noteikumiem atbilstoša lietošana	96
Drošības norādījumi	96
Apkārtējās vides aizsardzība	96
Piederumi un rezerves daļas	96
Garantija	96
Ierīces apraksts	97
Montāža	97
Tīrīšanas robota iestatīšana	98

Vispārīgas norādes



Pirms veicat pārveidi izlasiet šo montāžas instrukciju un rīkojieties saskaņā ar to.

Saglabājiet montāžas instrukciju turpmākai lietošanai vai nākamajam īpašniekam.

Piegādes komplekts

Pārbūves komplektā ietilpst:

Komponents	Apzīmējums	Daudzums [gab.]
6.043-017.0	USB spraudnis, raidītājs	1
5.043-365.0	Aizsargvāciņš USB spraudnim, raidītājs	1
6.043-016.0	Uzlīme USB spraudnim, raidītājs	1
5.980-276.0	Ruļļu slēgu vadības ierīces pārbūves komplekta instrukcija, raidītājs	1

Norādījumi

Aizsargvāciņš un uzlīme piegādes brīdī ir jau iepriekš uzstādīti.

Noteikumiem atbilstoša lietošana

Ruļļu slēgu vadības ierīces paplašinājuma komplektu drīkst izmantot tikai ruļļu slēgiem, kas aprīkoti ar spēka ierobežošanas ierīcēm vai bezkontakta aizsargierīcēm, kāpiemēram, drīkst izmantot ar C (vai D/E) tipa slēgiem saskaņā ar DIN EN 12453. Ruļļu slēgu vadības ierīces paplašinājuma komplekts 2 relejiem sastāv no 2 moduļiem:

- KIRA Rolling Gate Control, raidītājs
 - KIRA Rolling Gate Control, uztvērēja modulis
- Raidītājs un uztvērēja modulis jāuzstāda lietotājam.

Drošības norādījumi

Riska pakāpes

⚠ BĪSTAMI

- Norāde par tieši draudošām briesmām, kuras izraisa smagas traumas vai nāvi.

⚠ BRĪDINĀJUMS

- Norāde par iespējami draudošām briesmām, kuras var izraisīt smagas traumas vai nāvi.

⚠ UZMANĪBU

- Norāde uz iespējami bīstamu situāciju, kura var radīt vieglus ievainojumus.

IEVĒRĪBAI

- Norāde par iespējami bīstamu situāciju, kura var radīt materiālos zaudējumus.

Drošības norādes

⚠ BĪSTAMI

Ierīce, kas neapzināti ieslēdzas; pieskaršanās strāvu vadotājiem

Savainojuma draudi, strāvas sitiena bīstamība

Pirms jebkādu darbu veikšanas atvienojiet ierīci no dokstacijas vai atvienojiet tīkla spraudni.

Apkārtējās vides aizsardzība



Iepakojuma materiāli ir atkārtoti pārstrādājami. Lūdzu, atbrīvojiet no iepakojuma videi draudzīgā veidā.



Elektriskās un elektroniskās ierīces satur vērtīgus pārstrādājamus materiālus un bieži vien tādas sastāvdaļas kā baterijas, akumulatorus vai eļļu, kuri neatbilstošas apstrādes vai nepareizas utilizācijas rezultātā var radīt potenciālu apdraudējumu cilvēku veselībai un apkārtējai videi. Tomēr šīs sastāvdaļas ir nepieciešamas ierīces pareizai darbībai. Ar šo simbolu marķētās ierīces nedrīkst izmest kopā ar sadzīves atkritumiem.

Informācija par sastāvdaļām (REACH)

Pašreizējo informāciju par sastāvvielām atradīsit: www.kaercher.de/REACH

Piederumi un rezerves daļas

Izmantot tikai oriģinālos piederumus un oriģinālās rezerves daļas, jo tie garantē drošu un nevainojamu ierīces darbību.

Informāciju par piederumiem un rezerves daļām skatīt www.kaercher.com.

Garantija

Katrā valstī ir spēkā mūsu atbildīgā tirdzniecības uzņēmuma izdotie garantijas nosacījumi. Garantijas termiņā Jūsu ierīces iespējamās darbības traucējumus mēs novērsīsim bez maksas, ja to cēlonis būs materiāla vai ražošanas kļūda. Garantijas gadījumā ar pirkumu apliecinošu dokumentu vērsieties pie tirgotāja vai tuvākajā pilnvarotajā klientu apkalpošanas centrā.

(Adresi skatīt aizmugurē)

Papildu informācija par garantiju (ja tāda ir pieejama) ir atrodama vietējās Kärcher tīmekļa vietnes servisa sadaļā "Lejupielādes".

Ierīces apraksts



- ① Aizsargvāciņš
- ② USB spraudnis
- ③ Uzlīme

Montāža

⚠ BĪSTAMI

Ierīce, kas neapzināti ieslēdzas; pieskaršanās strāvu vadošām daļām

Savainojuma draudi, strāvas sitiena bīstamība

Pirms jebkādu darbu veikšanas atvienojiet ierīci no dokstacijas vai atvienojiet tīkla spraudni.

⚠ UZMANĪBU

Materiālie zaudējumi dēļ nepareizas montāžas

Montāžu drīkst veikt tikai šim procesam kvalificēts speciālists.

Norādījumi

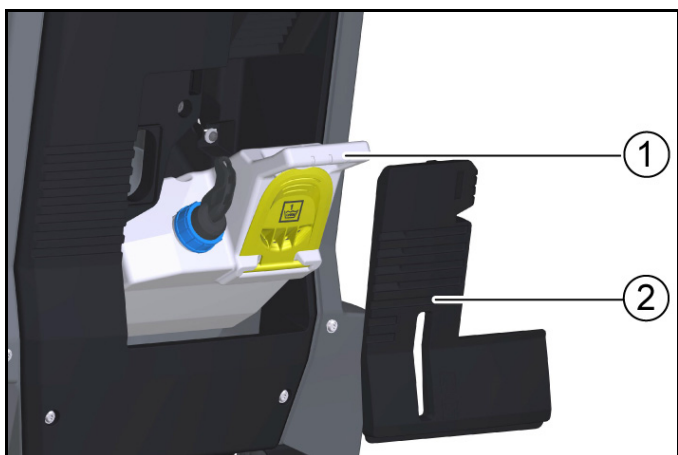
Noteikti ievērojiet arī tīrīšanas robota lietošanas instrukciju un drošības norādījumus.

USB spraudņa uzstādīšana (KIRA BR 50 1.533-001.0 / 1.533-002.0)

Nepieciešamie darbarīki:

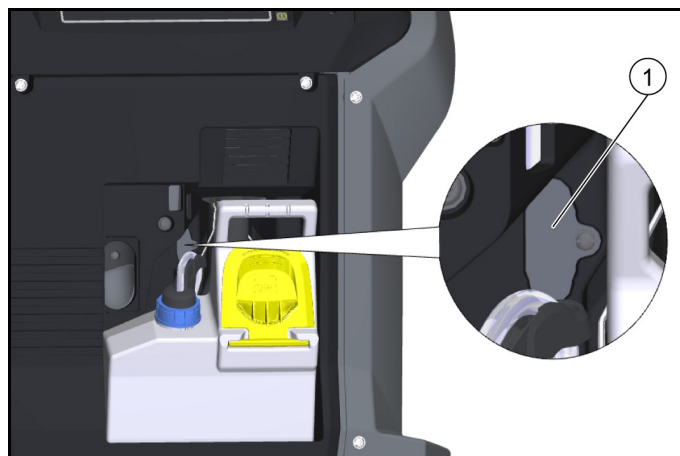
- Skrūvgriezis TORX 15

1. Izslēdziet tīrīšanas robotu, skatiet *Tīrīšanas robota lietošanas instrukciju*.
2. Demontējiet tīrīšanas līdzekļa tvertni.

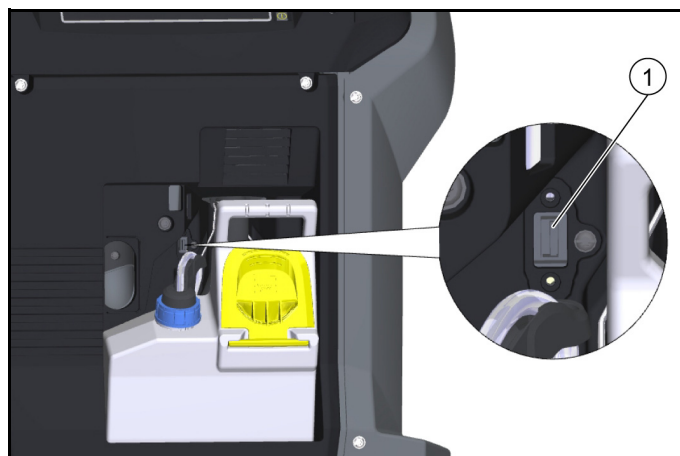


- ① Pārsegs
- ② Tīrīšanas līdzekļa tvertne
 - a Noņemt pārsegu.
 - b Izņemt tīrīšanas līdzekļa tvertni.

3. Noņemiet USB pieslēgvietas pārsegu, izmantojot skrūvgriezi TORX 15.



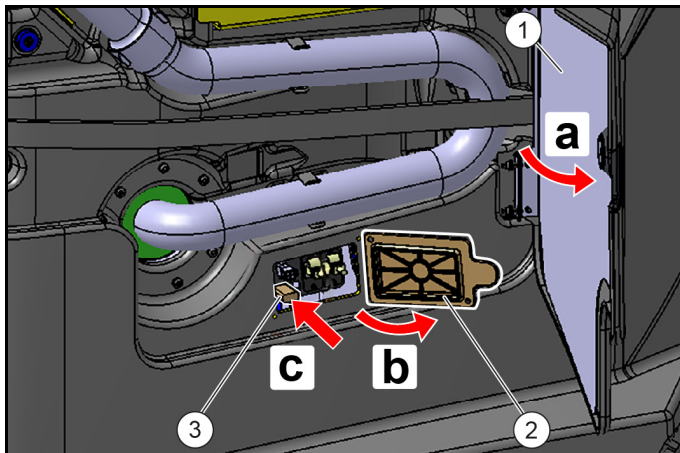
- ① USB pieslēgvietas pārsegs
4. USB spraudni ievietojiet USB pieslēgvietā.



- ① USB ports
5. Uzstādiet tīrīšanas līdzekļa tvertni.
 - a Ievietojiet tīrīšanas līdzekļa tvertni. Uzmanieties, lai nesabojātu raidītāju.
 - b Uzlieciet pārsegu.
 6. Ieslēdziet tīrīšanas robotu, skatiet *Tīrīšanas robota lietošanas instrukciju*.

USB spraudņa uzstādīšana (KIRA BR 50 1.533-003.0, KIRA BD 50 1.533-050.0)

1. Izslēdziet tīrīšanas robotu, skatiet *Tīrīšanas robota lietošanas instrukciju*.
2. Uzstādiet USB spraudni:
 - a Atveriet ierīces nodalījuma durvis.
 - b Izskrūvējiet vāka skrūves un noņemiet vāku.
 - c Ievietojiet USB spraudni USB ligzdā.



- 1 Ierīču nodalījuma durvis
 - 2 Vāks
 - 3 USB spraudnis
3. Uzlieciet vāku un pievelciet skrūves.
 4. Aizveriet ierīces nodalījuma durvis.
 5. Ieslēdziet tīrīšanas robotu, skatiet *Tīrīšanas robota lietošanas instrukciju*.

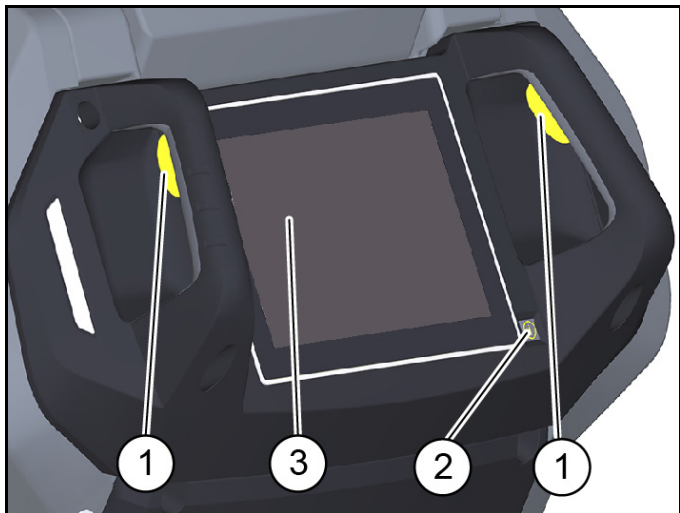
Tīrīšanas robota iestatīšana

Tīrīšanas robota iestatīšana bez ugunsgrēka signalizācijas

Priekšnoteikumi:

- Katram iestatāmajam ruļļu slēgim ir uzstādīts uztvērējs.
- Tīrīšanas robots ir pārveidots un atrodas uztvērēja pārraides diapazonā.

1. Ieslēdziet vadības paneli, izmantojot ieslēgšanas pogu.



- 1 Drošības slēdzis
- 2 Ieslēgšanas poga
- 3 Skārienekrāns

2. Skārienekrānā nospiediet ikonu Iestatījumi.



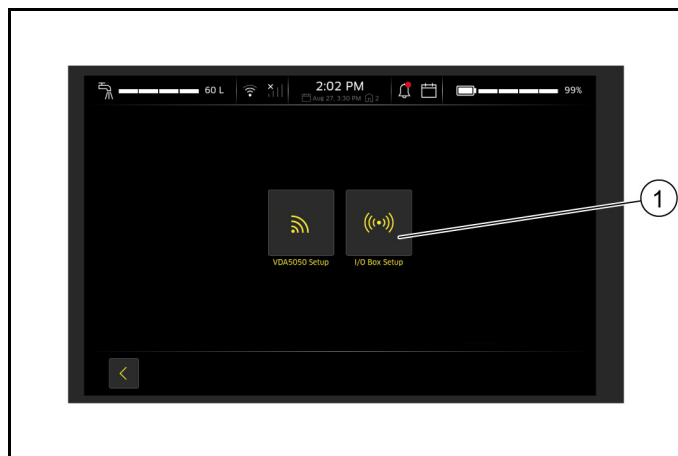
- 1 Ikona Iestatījumi

3. Izvēlieties izvēlni Infrastruktūra.



- 1 Izvēlne Infrastruktūra

4. Izvēlieties I/O Box Setup.



- 1 I/O Box Setup

Tiek parādīti visi izvēlamie uztvērēji.

5. No saraksta izvēlieties vienu uztvērēju (ruļļu slēgi).

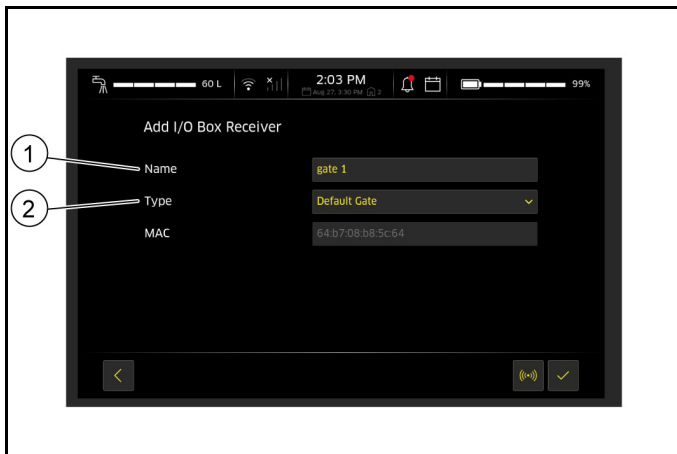


① Izvēlamais uztvērējs

6. Piešķiriet uztvērējam (ruļļu slēgim) nosaukumu un tipu.

a Piešķiriet uztvērējam tipu "Default gate".

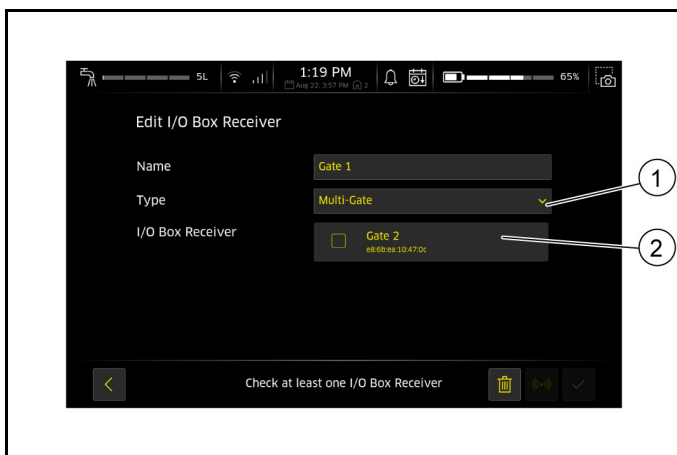
Ja katram slēgim (Gate) ir izveidots viens uztvērējs, piešķiriet slēgim tipu "Default gate". Kad tīrīšanas robots sasniedz "Default Gate" zonu, tas aktivizē piesaistītā uztvērēja slēgu vadību.



① Nosaukums

② Tips

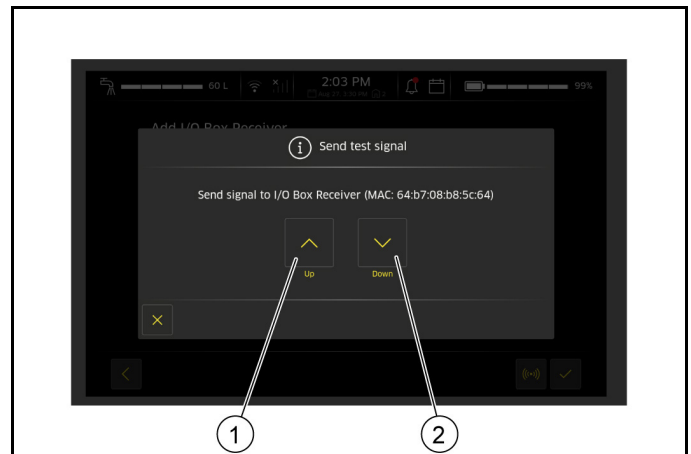
b Izvēles iespēja: Piešķiriet uztvērējam tipu "Multi gate". "Multi Gate" piedāvā iespēju atvērt vairākus slēgus (Gates) vienā zonā. Tas nozīmē, ka laikā, kad tīrīšanas robots sasniedz "Multi gate" zonu, tas iedarbina vairāku uztvērēju slēgu vadību. Tā var būt priekšrocība, ja vairāki ruļļu slēgi atrodas viens otram blakus, piemēram, stūrī.



① Nosaukums

② Tips

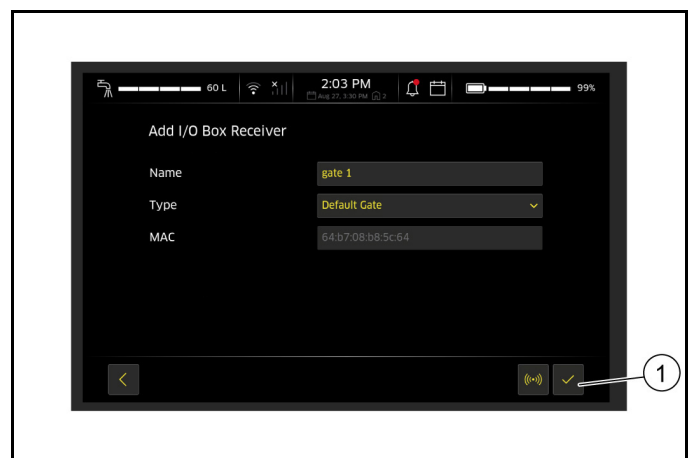
7. Izmantojiet pogas uz augšu un uz leju, lai pārbaudītu raidītāja darbību.



① Poga "uz augšu"

② Poga "uz leju"

8. Apstipriniet izvēli, nospiežot ķeksīti.

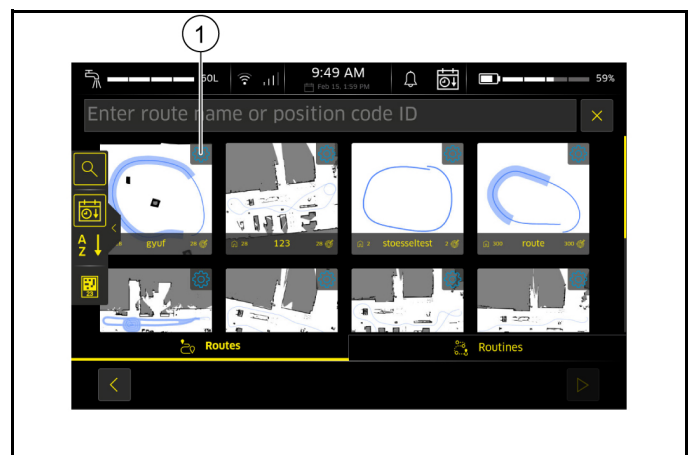


① Ķeksītis

9. Atkārtojiet 5. ... 8. darbību attiecībā uz citiem uztvērējiem (ruļļu slēgiem).

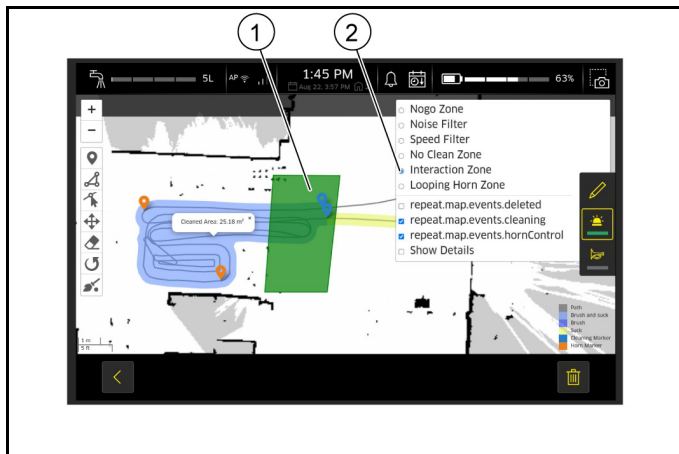
10. Pārslēdzieties uz kartes rediģēšanu. Skatiet *tīrīšanas robota KIRA B 50 lietošanas instrukciju*

11. Skārienekrānā nospiediet ikonu lestatījumi.



① Ikona lestatījumi

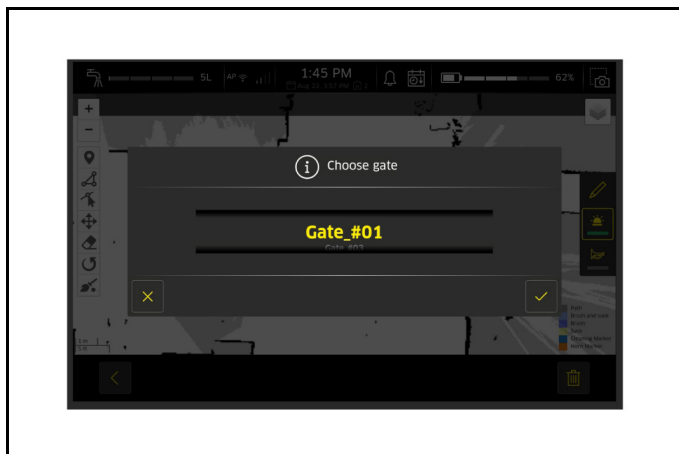
12. Izveidojiet zonu.



① Zaļā josla

② Mijiedarbības zona

- Atveriet zonu izvēli. Zaļā josla nosaka zonu, kurā slēgu vadības ierīce reaģē.
- Izvēlieties slēgi. Zonai nav standarta piešķiršanas funkcijas, tas nozīmē, ja nav izvēlēts neviens slēgis, slēgu vadības ierīce šajā zonā nereaģē.



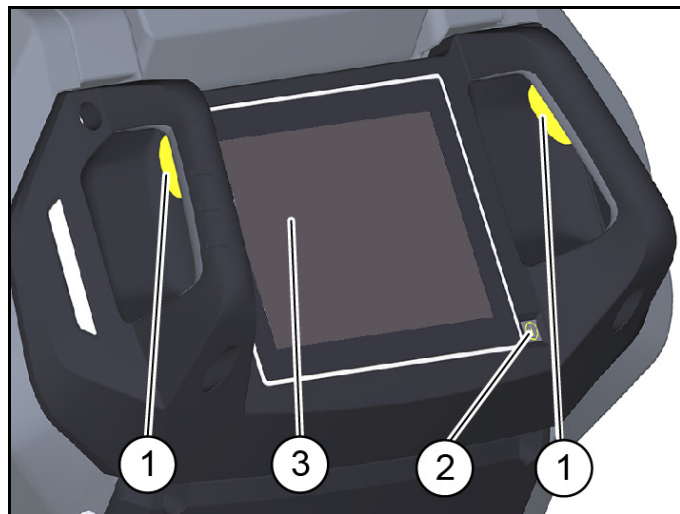
c Izvēlieties "Mijiedarbības zonu".

Iebraucot zaļajā zonā, tīrīšanas robots atver attiecīgos piešķirtos slēgus.

Tīrīšanas robota iestatīšana ar ugunsgrēka signalizāciju

Priekšnoteikumi

- Katram iestatāmajam ruļļu slēgim ir uzstādīts uztvērēja modulis ar voltmetru.
 - Tīrīšanas robots ir pārveidots un atrodas uztvērēja pārraides diapazonā.
 - Tīrīšanas robots ir palaists ar ievietotu raidītāju (USB spraudni).
1. Ieslēdziet vadības paneli, izmantojot ieslēgšanas pogu.

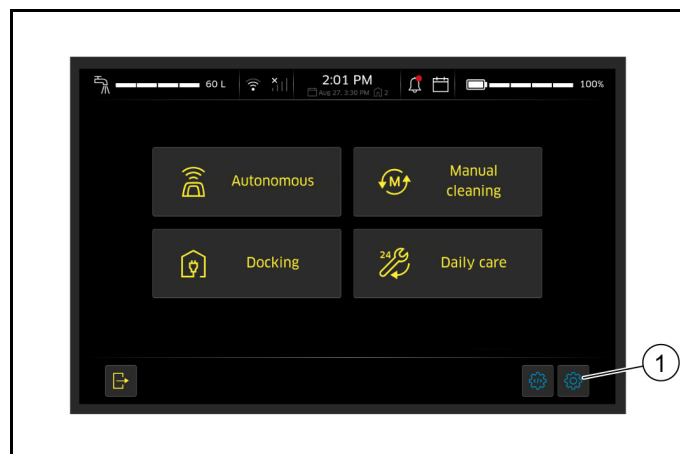


① Drošības slēdzis

② Ieslēgšanas poga

③ Skārienekrāns

2. Skārienekrānā nospiediet ikonu lestatījumi.



① Ikona lestatījumi

3. Izvēlieties izvēlni **Infrastruktūra**.



① Izvēlne Infrastruktūra

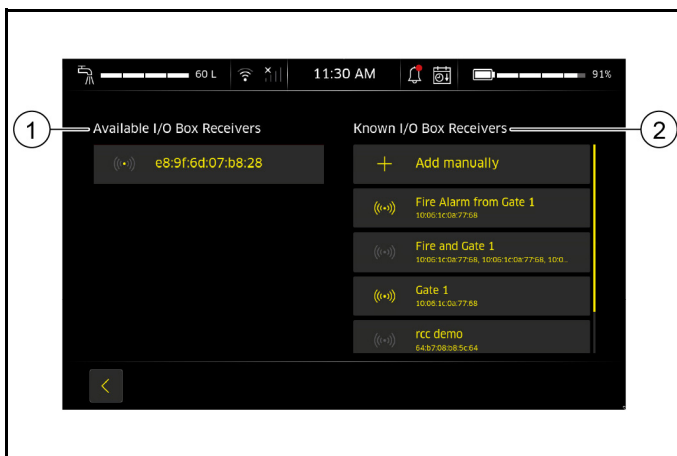
4. Izvēlieties I/O Box Setup .



① I/O Box Setup

Tiek parādīti visi izvēlamie uztvērēji.

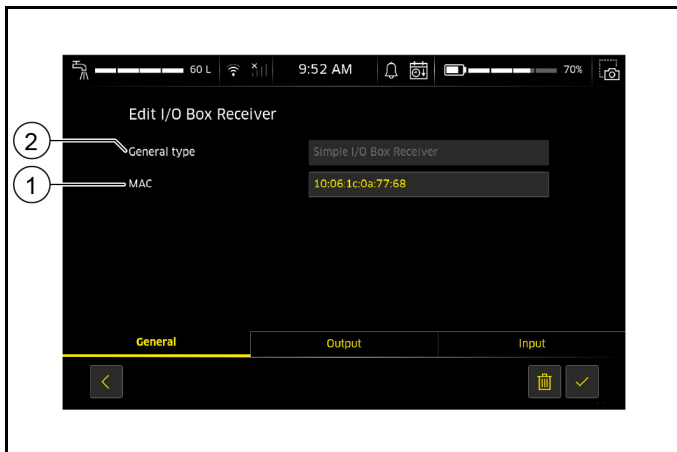
5. No saraksta izvēlieties vienu uztvērēju (ruļļu slēgi).



① Izvēlamais uztvērējs

② Zināmie uztvērēji

6. Piešķiriet uztvērējam (ruļļu slēgim) nosaukumu un tipu.



① MAC adrese

② Tips

a Piešķiriet uztvērējam tipu.

b Piešķiriet uztvērējam "MAC adresi".

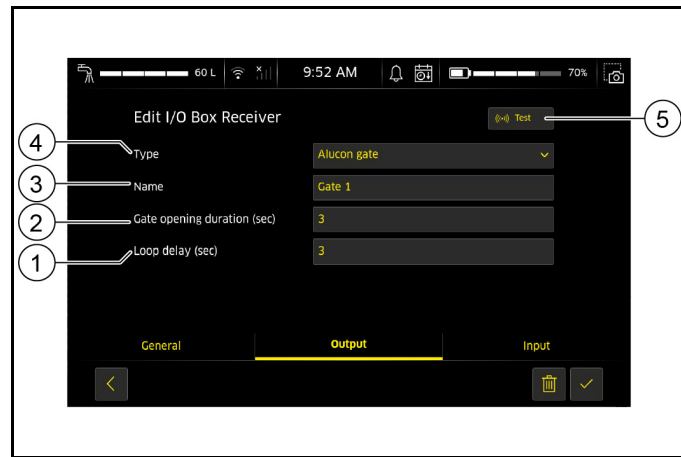
Norādījums

Uz uztvērēju var iestatīt izejas signālu un / vai no uztvērēja var iestatīt ieejas signālu.

Izejas signāls: Tīršanas robots nosūta signālu uz uztvērēju, lai atvērtu slēgus attiecīgajās mijiedarbības zonās.

Ieejas signāls: Ugunsgrēka trauksmes gadījumā tīršanas robots saņem signālu no uztvērēja. Atkārtošana attiecīgajās mijiedarbības zonās tiek automātiski pārtraukta.

7. Iestatiet izejas signālu uz uztvērēju.



① Cilpas aizkave (sekundes)

② Slēgu atvēršanas laiks (sekundes)

③ Nosaukums

④ Tips

⑤ Testa poga

a Izvēlieties tipu. **Alucon slēgus** izmantojiet kā slēgus, kas pēc noteikta laika automātiski aizveras. **Standarta** izmantojiet kā slēgus, kas pēc atvēršanas paliek atvērti.

b Piešķiriet nosaukumu.

c Ievadiet slēgu atvēršanas ilguma vērtību sekundēs. Tā kā daži slēgi pārtrauc atvēršanas procesu, ja atvēršanas komanda tiek nosūtīta otrreiz, šeit varat iestatīt, cik ilgi tīršanas robots gaidīs pēc pirmās komandas.

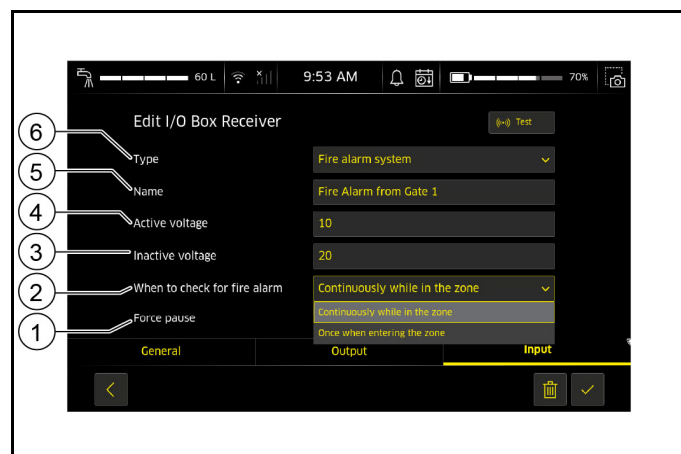
d Ievadiet cilpas aizkaves vērtību sekundēs. Tā kā Alucon slēgi pēc noteikta laika automātiski aizveras, varat norādīt laiku, pēc kura atvēršanas komanda tiek nosūtīta atkārtoti.

e Lai pārbaudītu savienojumu, nospiediet testa pogu.

8. Iestatiet ieejas signālu no uztvērēja.

Norādījums

Ir ugunsgrēka trauksmes iekārtas, kas tiek aktivizētas, pārsniedzot noteiktu sliekšņa vērtību, un iekārtas, kas tiek aktivizētas, nepārsniedzot noteiktu spriegumu. Var izvēlēties abas opcijas. Parādītajā piemērā spriegums ugunsgrēka trauksmes gadījumā nokrīt zem 10 V.



① Piespiedu pauze

② Kad pārbaudīt ugunsgrēka trauksmi

③ Neaktīvais spriegums

④ Aktīvais spriegums

⑤ Nosaukums

⑥ Tips

a Kā tipu izvēlieties **Ugunsgrēka trauksme**.

b Piešķiriet **Nosaukumu**. Kärcher iesaka piešķirt nosaukumu, kas skaidri norāda, ka tas attiecas uz slēgu ugunsgrēka trauksmi.

- c Laukā **Aktīvais spriegums** iestatiet sliekšņa vērtību, kuru pārsniedzot, tiek aktivizēta ugunsgrēka trauksme.
- d Laukā **Neaktīvais spriegums** iestatiet sliekšņa vērtību, līdz kurai ugunsgrēka trauksme netiek aktivizēta.
- e Izvēlieties, kad tīrīšanas robotam jāpievērš uzmanība ugunsgrēka trauksmei. Ir pieejamas 2 iespējas:

Nepārtraukti: Kamēr tīrīšanas robots atrodas mijiedarbības zonā, tas pārtrauc atkārtosānu. Katrā slēgu pusē, kurai tīrīšanas robots tuvojas atkārtosājuma laikā, ir jāatrodas zonai. Zonai nevajadzētu atrasties zem slēgiem, jo tad robots varētu apstāties tieši zem slēgiem, ja tur tiktu aktivizēta ugunsgrēka trauksme.

Vienu reizi, iebraucot zonā: Tīrīšanas robots pārbauda ugunsgrēka trauksmi tikai vienu reizi, kad tas iebruc mijiedarbības zonā. Ja ugunsgrēka trauksme ir aktīva, tas pārtrauc atkārtosānu pie zonas robežas. Ja ugunsgrēka trauksme tiek aktivizēta, kamēr tīrīšanas robots atrodas zonas vidū, tas turpina kustību. Šo opciju var izmantot ar mijiedarbības zonu virs slēgiem.

- f Aktivizējiet / deaktivizējiet piespiedu pauzi.

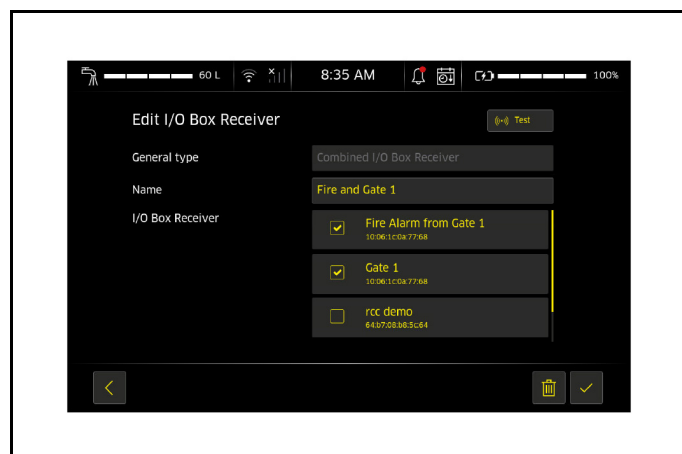
Opcija aktivizēta: Tīrīšanas robots neņem vērā arī atkārtosānu pieprasījumu no uz vietas esošas personas. Atkārtosānu nevar turpināt, to var tikai pārtraukt.

Opcija deaktivizēta: Pauzi, ko nosūtījis ugunsgrēka trauksmes signāls, iespējams atcelt.

9. Opcija: Iestatiet kombinēto uztvērēju.

Norādījums

Lai izveidotu mijiedarbības zonas, kas kalpo kā ieejas un izejas aktivizētāji vai kā aktivizētāji vairāk nekā vieniem slēgiem, ir jāiestata papildu kombinētais uztvērējs, jo pārklājošās zonas nedarbojas.



Kombinēta uztvērēja piemērs

Parādītajā piemērā kombinētais uztvērējs saņem uz „1. slēgiem” nosūtītās komandas un ieeju „Ugunsgrēka trauksme no 1. slēgiem”.

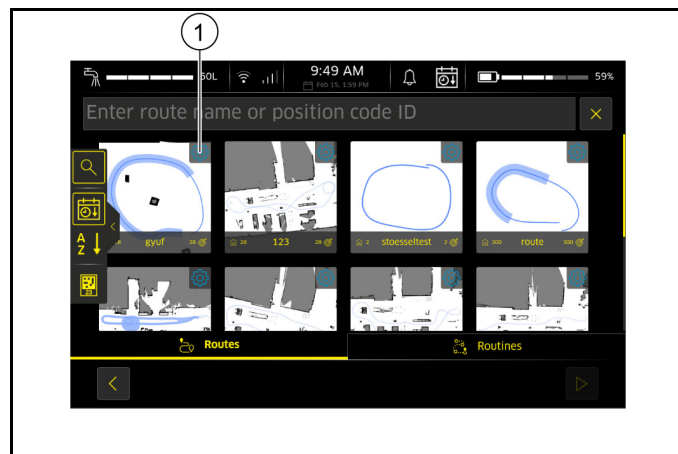
Izmantojot opciju pārbaudīt ugunsgrēka trauksmi **Vienu reizi, iebraucot zonā**, tiek novērsta iespēja, ka tīrīšanas robots ugunsgrēka trauksmes gadījumā varētu apstāties zem slēgiem.

IEVĒRĪBAI

Tīrīšanas robots atver slēgus arī tad, ja tas tiek apturēts, iebrucot zonā. Ja tas nav vēlams, tad slēgu vadībai un ugunsgrēka trauksmei jāizmanto atsevišķas zonas.

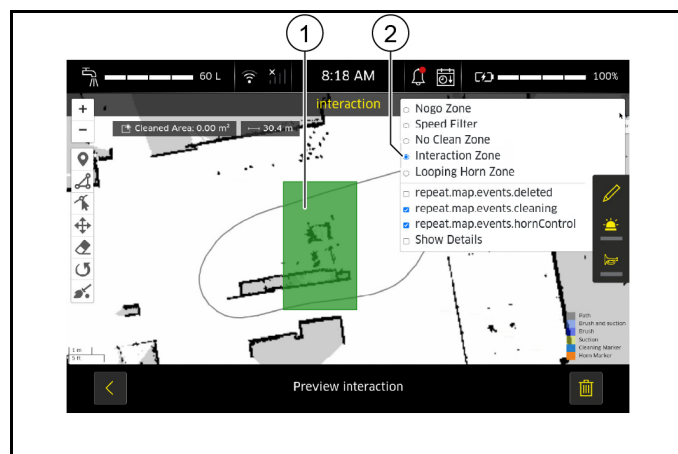
10. Pārslēdzieties uz kartes rediģēšanu. Skatiet *Tīrīšanas robota KIRA B 50 lietošanas instrukciju*

11. Skārienekrānā nospiediet ikonu Iestatījumi.



- ① Ikona Iestatījumi

12. Izveidojiet mijiedarbības zonu.

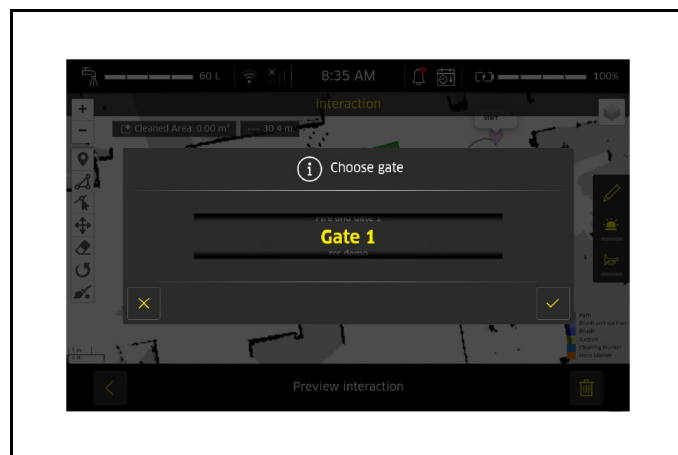


- ① Zaļā josla

- ② Mijiedarbības zona

a Atveriet zonu izvēli. Zaļā josla nosaka zonu, kurā slēgu vadības ierīce reaģē.

b Izvēlieties slēgi. Zonai nav standarta piešķiršanas funkcijas, tas nozīmē, ja nav izvēlēts neviens slēgis, slēgu vadības ierīce šajā zonā nereaģē.



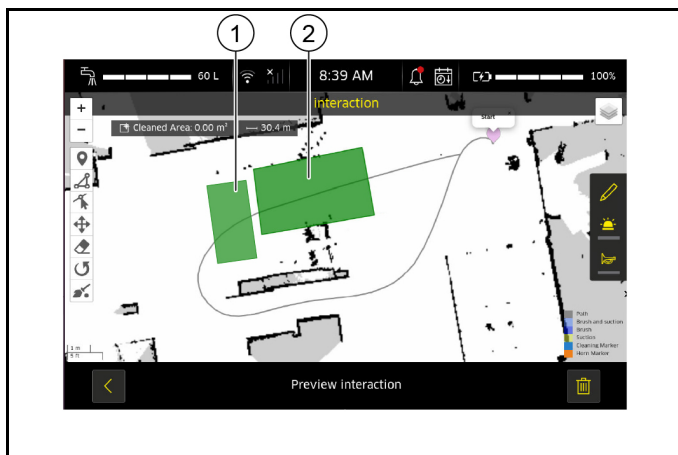
- c Izvēlieties "Mijiedarbības zonu".

Iebraucot zaļajā zonā, tīrīšanas robots atver attiecīgos piešķirtos slēgus.

13. Izveidojiet atsevišķas zonas ugunsgrēka trauksmei.

Norādījums

Mijiedarbības zonas nedrīkst pārklāties.

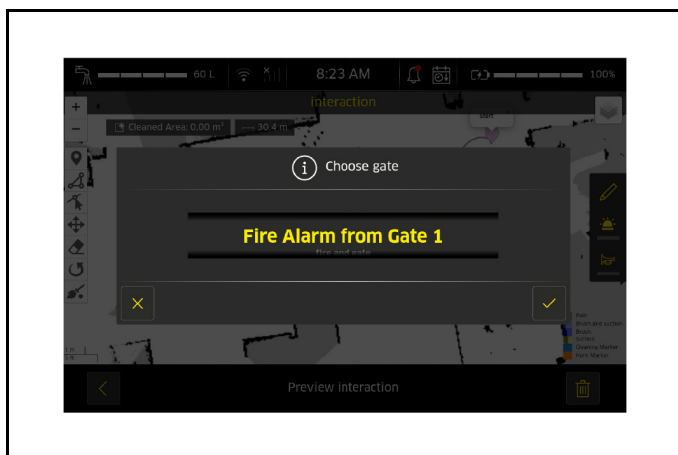


① Mijiedarbības zona "Ugunsgrēka trauksme"

② Mijiedarbības zona "Slēgu atvēršana"

a Atveriet zonu izvēli. Zaļās joslas nosaka zonas, kurās slēgu vadības ierīce reaģē vai kurās tiek aktivizētas ugunsgrēka trauksmes.

b Izvēlieties slēgus ugunsgrēka trauksmei.

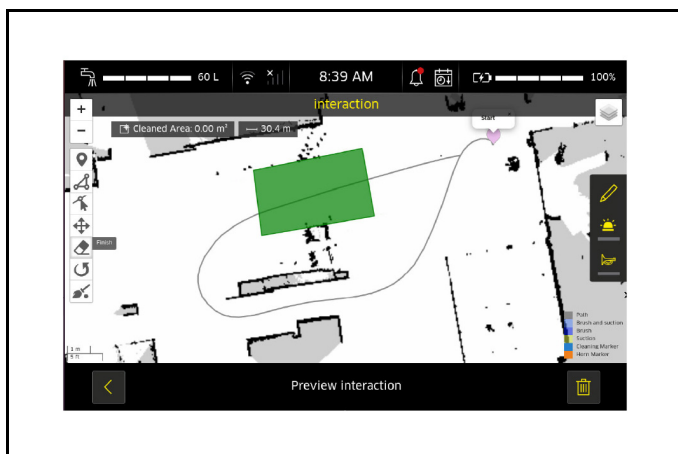


c Ugunsgrēka trauksmes zonām iestatījumā **Kad pārbaudīt ugunsgrēka trauksmi** izvēlieties **Nepārtraukti, kamēr atrodas zonā**.

14. Iestatiet kombinētās mijiedarbības zonas ar ugunsgrēka trauksmi.

Norādījums

Tīrīšanas robots atver slēgus arī tad, ja tīrīšanas robots tiek apturēts, iebraucot zonā. Ja tas nav vēlams, izmantojiet atsevišķas zonas slēgu vadībai un ugunsgrēka trauksmei, kā tas aprakstīts 13. darbībā.

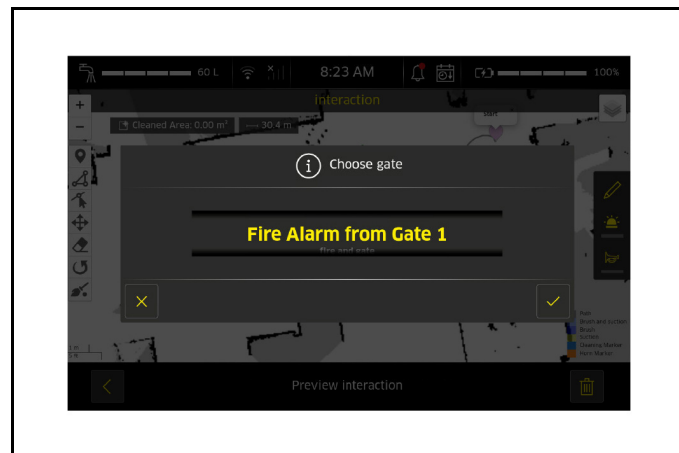


a Atveriet zonu izvēli. Zaļā josla nosaka zonu, kurā slēgu vadības ierīce reaģē un kurā tiek aktivizētas ugunsgrēka trauksmes.

Norādījums

Izveidojiet šīs zonas tik lielas, lai slēgi būtu jau atvērti, kad tīrīšanas robots tiem tuvojas, un tīrīšanas robots varētu braukt netraucēti.

b Izvēlieties slēgus ugunsgrēka trauksmei.



c Ugunsgrēka trauksmes zonām iestatījumā **Kad pārbaudīt ugunsgrēka trauksmi** izvēlieties **Vienu reizi, iebraucot zonā**.

Turinys

Bendrieji nurodymai	103
Tiekimo apimtis	103
Numatomasis naudojimas	103
Saugos nurodymai	104
Aplinkos apsauga	104
Priedai ir atsarginės dalys	104
Garantija	104
Prietaiso aprašymas	104
Montavimas	104
Valymo roboto nustatymas	105

Bendrieji nurodymai



Prieš montuodami perskaitykite šias montavimo instrukcijas ir į jas atsižvelkite.

Išsaugokite montavimo instrukciją, kad galėtumėte vėliau ja pasinaudoti arba perduoti kitam savininkui.

Tiekimo apimtis

Pertvarkymo rinkinį sudaro:

komponentas	Žymėjimas	Kiekis [vnt.]
6.043-017.0	USB atmintinė, siųstuvas	1
5.043-365.0	Apsauginis dangtelis, USB atmintinė, siųstuvas	1
6.043-016.0	Lipdukas, USB atmintinė, siųstuvas	1
5.980-276.0	Ritininių vartų valdiklio siųstuvo pertvarkymo instrukcijos	1

Pastaba

Apsauginis dangtelis ir lipdukas iš anksto sumontuojami pristatymo metu.

Numatomasis naudojimas

Ritininių vartų valdiklio praplėtimo rinkinį galima naudoti tik ritininiams vartams su jėgos ribotuvais arba elektrai jautria apsaugine įranga, pvz., C (arba D/E) tipo vartais pagal DIN EN 12453. Ritininių vartų praplėtimo rinkinį, skirtą 2 relėms, sudaro 2 moduliai:

- KIRA ritininių vartų valdiklis, siųstuvas
 - KIRA ritininių vartų valdiklis, imtuvo modulis
- Siųstuvo ir imtuvo modulį turi sumontuoti naudotojas.

Saugos nurodymai

Rizikos lygiai

⚠ PAVOJUS

- Nuoroda dėl tiesioginio pavojaus, galinčio sukelti sunkius kūno sužalojimus ar mirtį.

⚠ ĮSPĖJIMAS

- Nuoroda dėl galimo pavojaus, galinčio sukelti sunkius kūno sužalojimus ar mirtį.

⚠ ATSARGIAI

- Nurodo galimą pavojų, galintį sukelti lengvus sužalojimus.

DĖMESIO

- Nuoroda dėl galimo pavojaus, galinčio sukelti materialinius nuostolius.

Saugos nurodymai

⚠ PAVOJUS

Netyčinis prietaiso paleidimas, prisilietimas prie dalių, kuriomis teka srovė

Sužalojimo pavojus, elektros smūgis

Prieš atlikdami bet kokius darbus, atjunkite mašiną nuo statymo stoties arba ištraukite maitinimo tinklo kištuką.

Aplinkos apsauga



Pakuotės medžiagos gali būti perdirbamos. Pakuotės atliekas prašome šalinti laikantis aplinkos apsaugos teisės aktų reikalavimų.



Elektros ir elektroniniuose prietaisuose būna vertingų perdirbamųjų medžiagų ir dažnai, pvz., galvaninių elementų, akumuliatorių sudedamųjų dalių, arba alyvos, kurias netinkamai naudojant arba jas šalinant ne pagal reikalavimus gali kilti pavojus žmonių sveikatai ir aplinkai. Tačiau norint tinkamai eksploatuoti prietaisą šios sudedamosios dalys yra būtinos. Šiuo simboliu pažymėtus prietaisus draudžiama šalinti su buitėmis atliekomis.

Nuorodos dėl sudedamųjų medžiagų (REACH)

Naujausią informaciją apie sudedamąsias medžiagas rasite: www.kaercher.de/REACH

Priedai ir atsarginės dalys

Naudokite tik originalius priedus ir originalas atsargines dalis – taip užtikrinsite, kad įrenginys veiktų patikimai ir be trikčių.

Informaciją apie priedus ir atsargines dalis rasite svetainėje www.kaercher.com.

Garantija

Kiekvienoje šalyje galioja mūsų įgaliotų pardavėjų nustatytos garantijos sąlygos. Galimus prietaiso gedimus garantijos galiojimo laikotarpiu pašalinsime nemokamai, jei tokių gedimų priežastis buvo netinkamos medžiagos ar gamybos klaidos. Dėl garantinių gedimų šalinimo kreipkitės į savo pardavėją arba artimiausią klientų aptarnavimo tarnybą pateikdami pirkimą patvirtinantį kasos kvitą.

(Adresą rasite kitoje pusėje)

Daugiau informacijos apie garantiją (jei tokia yra) rasite vietinės „Kärcher“ svetainės techninio aptarnavimo srityje, skytyje „Atsiuntimai“.

Prietaiso aprašymas



① Apsauginis dangtelis

② USB atmintinė

③ Lipdukas

Montavimas

⚠ PAVOJUS

Netyčinis prietaiso paleidimas, prisilietimas prie dalių, kuriomis teka srovė

Sužalojimo pavojus, elektros smūgis

Prieš atlikdami bet kokius darbus, atjunkite mašiną nuo statymo stoties arba ištraukite maitinimo tinklo kištuką.

⚠ ATSARGIAI

Materialinė žala dėl netinkamo montavimo

Montavimą paveskite atlikti tik atitinkamą kvalifikaciją turinčiam specialistui.

Pastaba

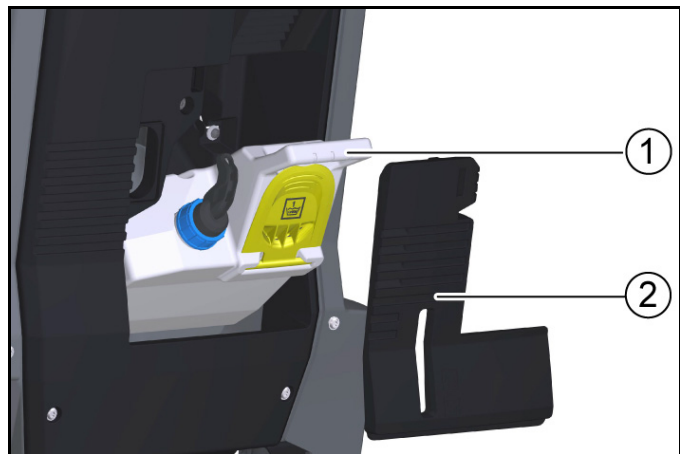
Taip pat privalote laikytis valymo roboto naudojimo instrukcijų ir saugos nuorodų.

USB atmintinės montavimas (KIRA BR 50 1.533-001.0 / 1.533-002.0)

Reikalingi įrankiai:

- TORX 15 atsuktuvus

1. Išjunkite valymo robotą, žr. *Valymo roboto eksploatavimo instrukcija*.
2. Išmontuokite valiklio talpyklą.



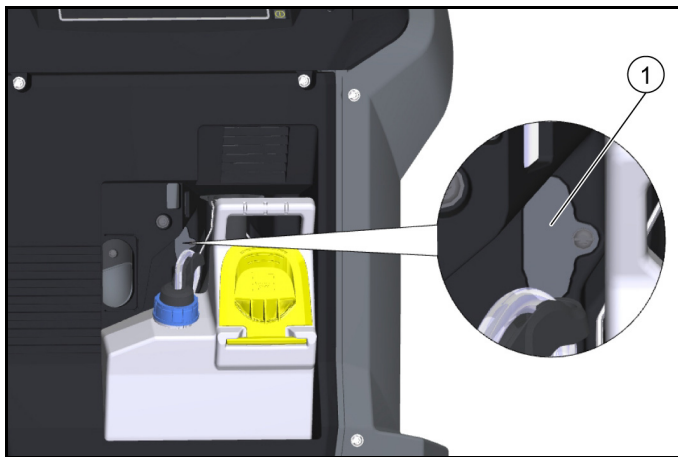
① Gaubtas

② Valiklio talpykla

a Nuimkite dangtį.

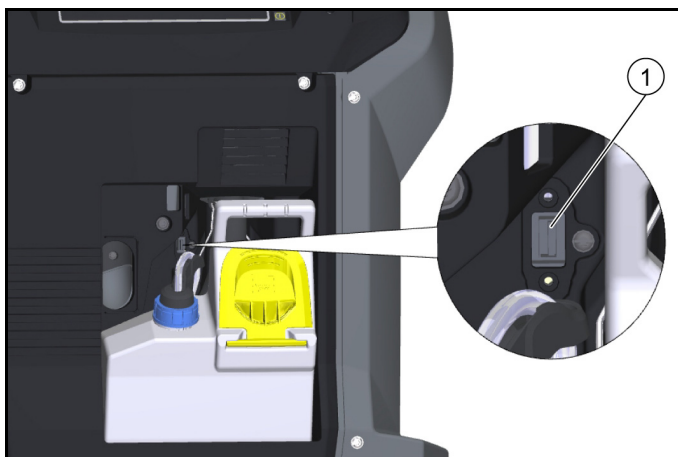
b Išimkite valiklio talpyklą.

3. TORX 15 atsuktuvu nuimkite USB prievado dangtelį.



① USB prievado dangtelis

4. Įkiškite USB atmintinę į USB prievadą.



① USB prievadas

5. Sumontuokite valiklio talpyklą.

- Įdėkite valiklio talpyklą. Saugokitės, kad nepažeistumėte siųstuvo.
- Uždėkite dangtį.

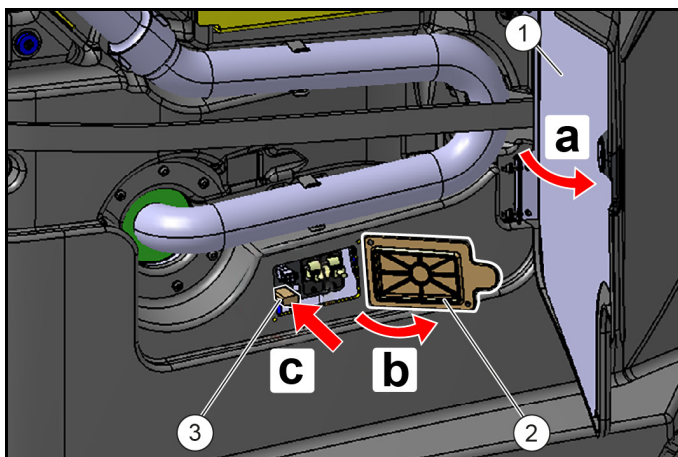
6. Įjunkite valymo robotą, žr. *Valymo roboto eksploatavimo instrukcija*.

USB atmintinės montavimas (KIRA BR 50 1.533-003.0, KIRA BD 50 1.533-050.0)

1. Išjunkite valymo robotą, žr. *Valymo roboto eksploatavimo instrukcija*.

2. Įkiškite USB atmintinę:

- Atidarykite prietaisų skyriaus dureles.
- Išsukite dangtelio varžtus ir nuimkite dangtelį.
- Įkiškite USB atmintinę į USB lizdą.



① Prietaisų skyriaus durys

② Dangtelis

③ USB atmintinė

3. Uždėkite dangtelį ir prisukite varžtus.

4. Uždarykite prietaisų skyriaus dureles.

5. Įjunkite valymo robotą, žr. *Valymo roboto eksploatavimo instrukcija*.

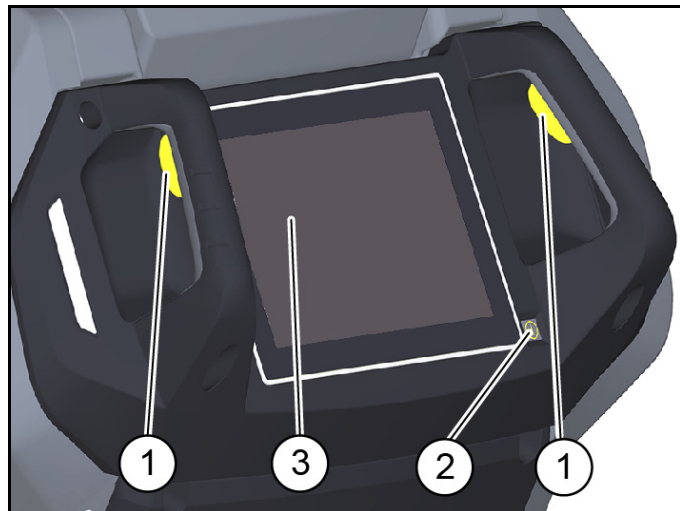
Valymo roboto nustatymas

Valymo roboto be gaisro pavojaus signalo nustatymas

Būtinios išankstinės sąlygos:

- Kiekvieniems įrengiamiems ritininiais varčiams sumontuojamas imtuvas.
- Valymo robotas buvo pertvarkytas ir yra imtuvo perdavimo diapazone.

1. Valdymo skydelį įjunkite paleidimo mygtuku.

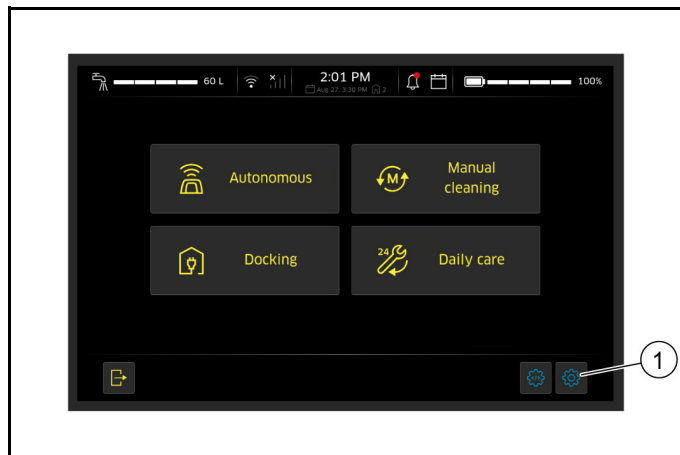


① Apsauginis jungiklis

② Įjungimo mygtukas

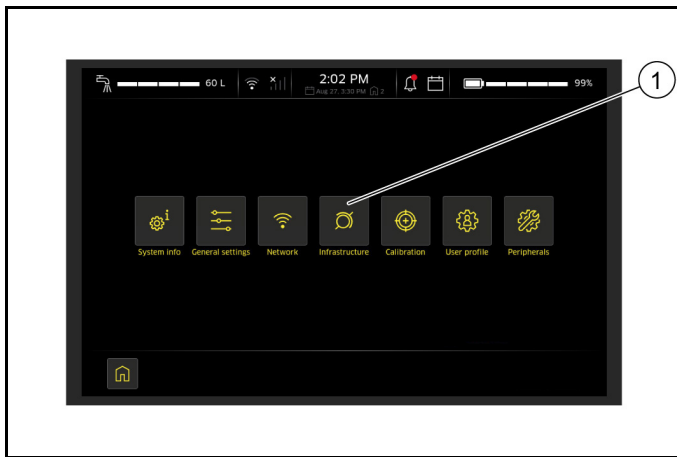
③ Jutiklinis ekranas

2. Paspauskite simbolį „Nustatymai“ jutikliniame ekrane.



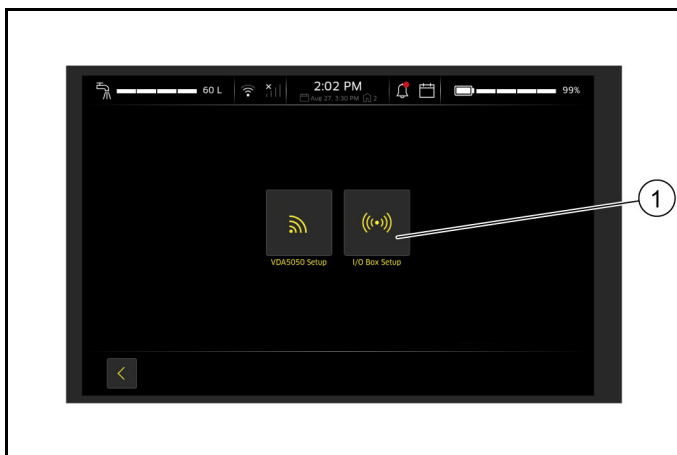
① Nustatymų simbolis

3. Pasirinkite meniu „Infrastruktūra“.



① Infrastruktūros meniu

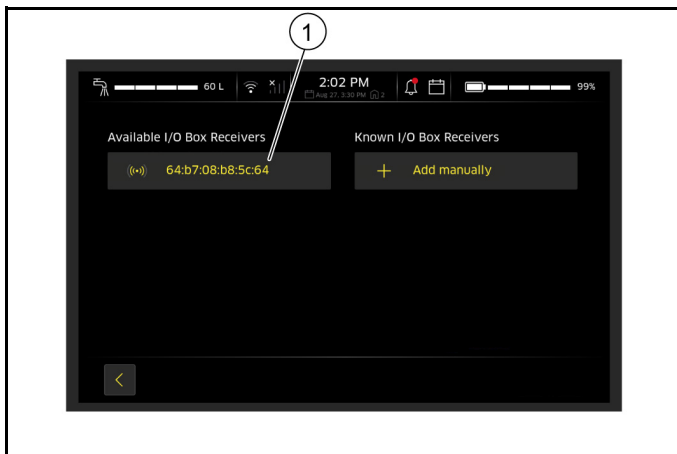
4. Pasirinkite Įvesties / išvesties dėžutės sąranką.



① Įvesties / išvesties dėžutės sąranka

Rodomi visi pasirenkami imtuvai.

5. Iš sąrašo pasirinkite imtuvą (ritininiai vartai).

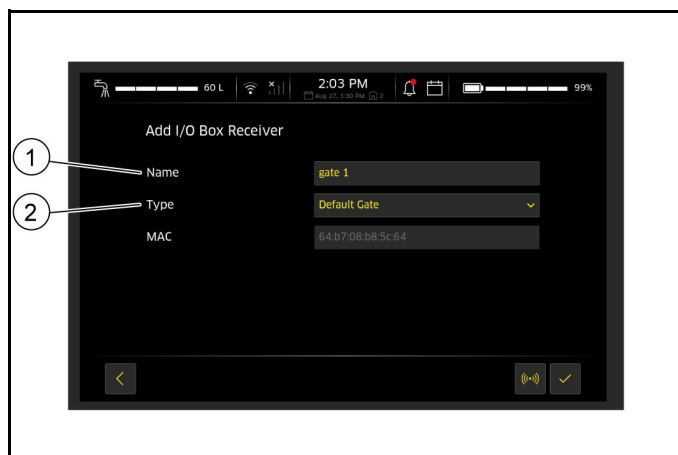


① Pasirenkamas imtuvas

6. Priskirkite imtuvui (ritininiams vartams) pavadinimą ir tipą.

a Imtuvui priskirkite tipą „Default-Gate“.

Jei kiekvieniems vartams sukūrėte vieną imtuvą, priskirkite vartams tipą „Default-Gate“ (numatytieji vartai). Kai valymo robotas pasiekia numatytąją vartų zoną, jis įjungia susijusio imtuvo vartų valdiklį.

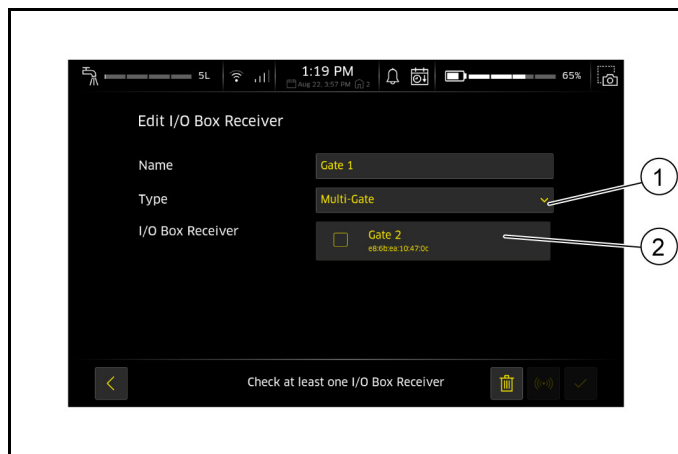


① Pavadinimas

② Tipas

b Pasirenkama: Imtuvui priskirkite tipą „Multi-Gate“.

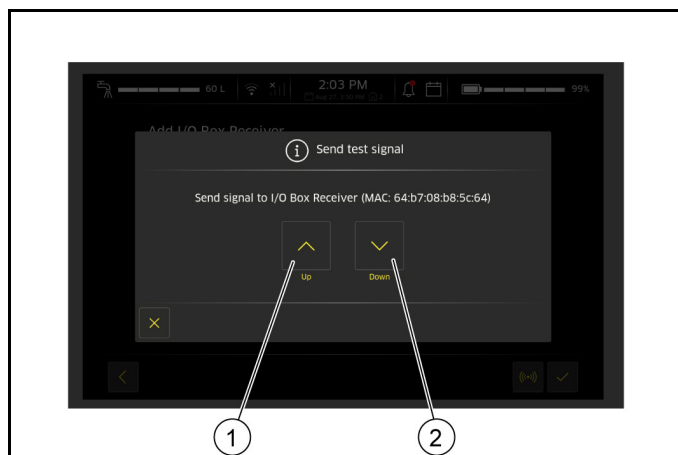
„Multi-Gate“ suteikia galimybę atidaryti kelerius vienos zonos vartus. Tai reiškia, kad kai valymo robotas pasiekia „Multi-Gate“ zoną, jis sužadina kelių imtuvų vartų valdymą. Tai gali būti privalumas, jei keli ritininiai vartai yra vienas šalia kito, pvz., kampe.



① Pavadinimas

② Tipas

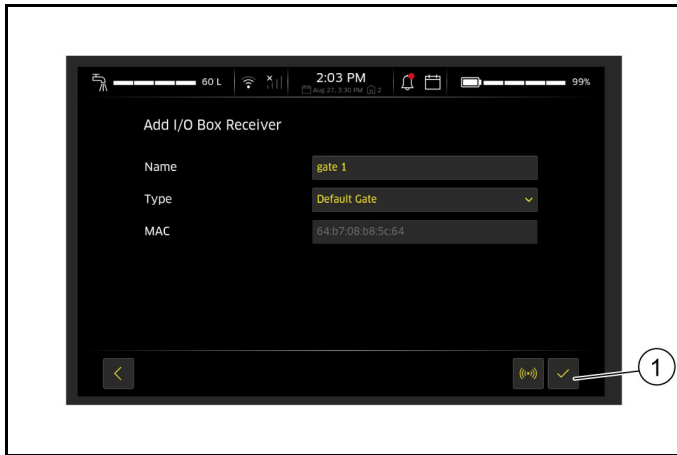
7. Mygtukais aukštyn ir žemyn patikrinkite siųstuvo veikimą.



① Mygtukas aukštyn

② Mygtukas žemyn

8. Patvirtinkite pasirinkimą pažymėdami varnelę.

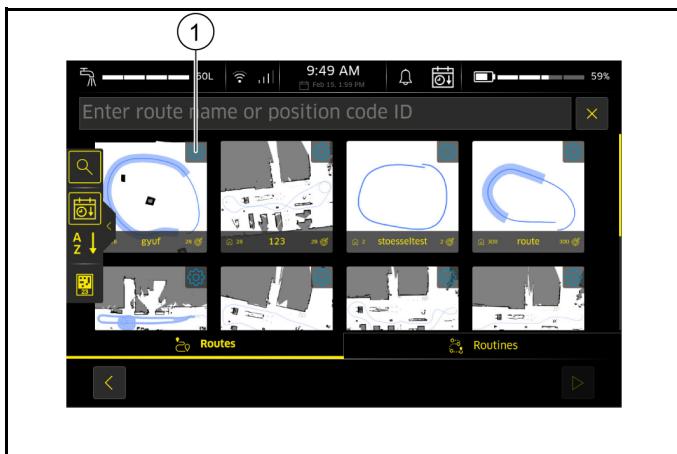


① Varnelė

9. Pakartokite 5 ... 8 veiksmą kitiems imtuvams (ritininiams vartams).

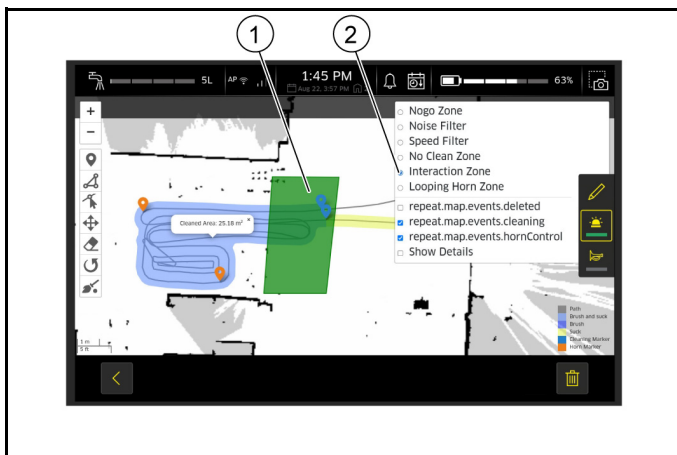
10. Pereikite prie žemėlapio redagavimo. Žr. *Valymo roboto „KIRA B 50“ naudojimo instrukcija*.

11. Paspauskite simbolį „Nustatymai“ jutikliniame ekrane.



① Nustatymų simbolis

12. Nustatykite zoną.

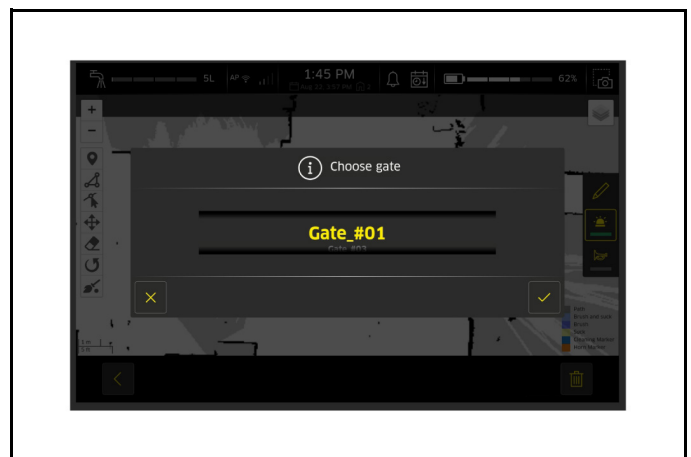


① Žalią zoną

② Tarpusavio sąveikos zona

a Atidarykite zonos pasirinkimą. Žalias plotas apibrėžia zoną, kurioje suveikia vartų valdiklis.

b Pasirinkite vartus. Standartinio priskyrimo zonai nėra, t. y., jei nepasirinkti jokie vartai, zonos vartų valdiklis nereaguoja.



c Pasirinkite „Tarpusavio sąveikos zoną“.

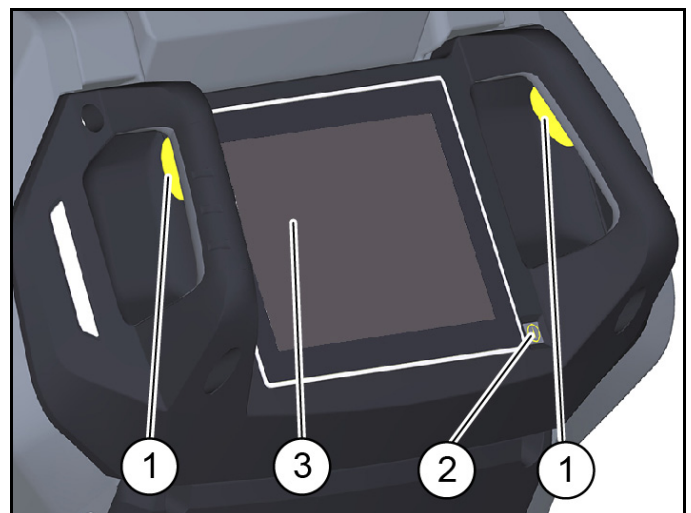
Įvažiuavęs į žalią zoną valymo robotas atidaro jam priskirtus vartus.

Valymo roboto su gaisro pavojaus signalu nustatymas

Būtinios išankstinės sąlygos

- Kiekvieniems įrengiamiems ritininiams vartams sumontuojamas imtuvo modulis su voltmetru.
- Valymo robotas buvo pertvarkytas ir yra imtuvo perdavimo diapazone.
- Valymo robotas paleidžiamas prijungus siųstuvą (USB atmintinę).

1. Valdymo skydelį įjunkite paleidimo mygtuku.

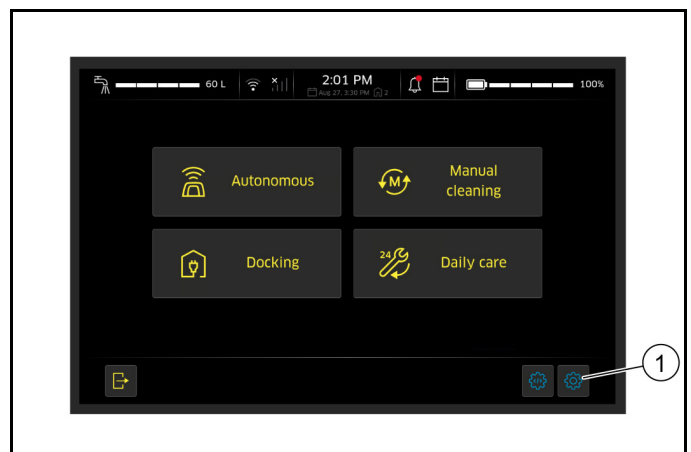


① Apsauginis jungiklis

② Įjungimo mygtukas

③ Jutiklinis ekranas

2. Paspauskite simbolį „Nustatymai“ jutikliniame ekrane.



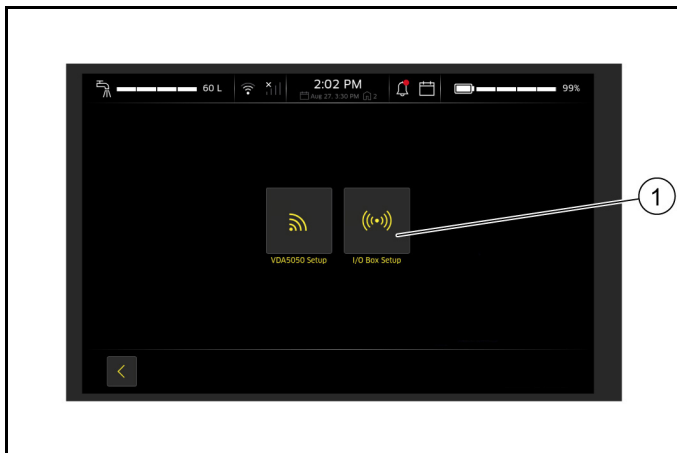
① Nustatymų simbolis

3. Pasirinkite meniu **Infrastruktūra**.



① Infrastruktūros meniu

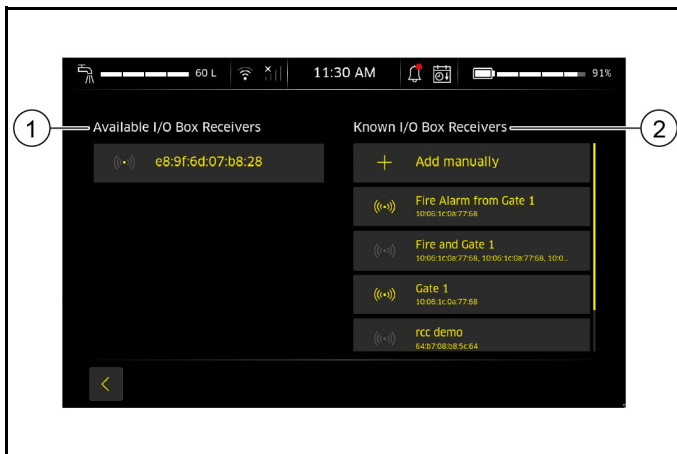
4. Pasirinkite **Įvesties / Išvesties dėžutės sąranką**.



① Įvesties / Išvesties dėžutės sąranka

Rodomi visi pasirenkami imtuvai.

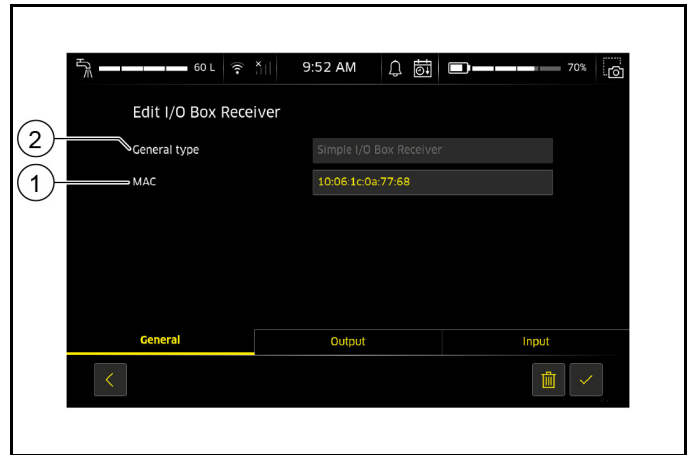
5. Iš sąrašo pasirinkite imtuvą (ritininiai vartai).



① Pasirenkamas imtuvas

② Žinomi imtuvai

6. Priskirkite imtuvui (ritininiams vartams) pavadinimą ir tipą.



① MAC adresas

② Tipas

a Priskirkite imtuvui tipą.

b Priskirkite imtuvui „MAC adresą“.

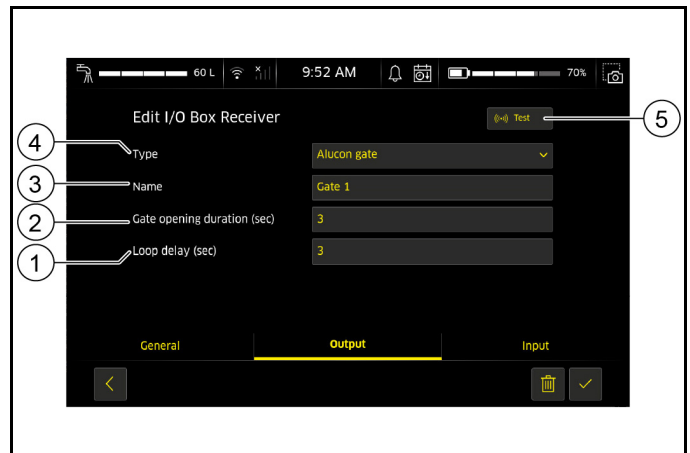
Pastaba

Į imtuvą galima nustatyti išėjimo signalą ir (arba) iš imtuvo nustatyti įėjimo signalą.

Išėjimo signalas: Valymo robotas siunčia signalą į imtuvą, kad būtų atidaryti vartai atitinkamose sąveikos zonose.

Įvesties signalas: Suveikus gaisro pavojaus signalui, valymo robotas gauna signalą iš imtuvo. Kartojimas atitinkamose sąveikos zonose automatiškai nutraukiamas.

7. Nustatykite išvesties signalą į imtuvą.



① Grandinės delsa (sekundės)

② Vartų atidarymo laikas (sekundės)

③ Pavadinimas

④ Tipas

⑤ Testavimo mygtukas

a Pasirinkite tipą. **Naudokite „Alucon“ vartus** vartams, kurie automatiškai užsidaro po tam tikro laiko. Vartams, kurie po atidarymo lieka atidaryti, naudokite **Standartinis**.

b Priskirkite pavadinimą.

c Įveskite vartų atidarymo trukmės vertę sekundėmis. Kadangi kai kurie vartai sustabdo atidarymo procesą, kai atidarymo komanda siunčiama antrą kartą, čia galite nustatyti, kiek laiko valymo robotas lauks po pirmosios komandos.

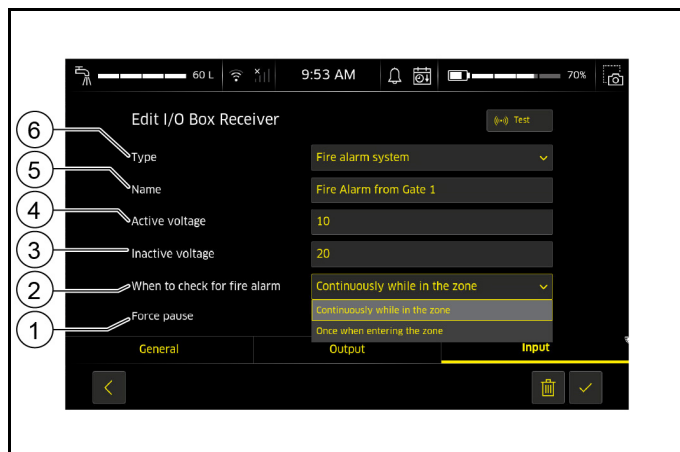
d Įveskite grandinės uždelimo vertę sekundėmis. Kadangi „Alucon“ vartai po tam tikro laiko automatiškai užsidaro, galite nurodyti laiką, po kurio vėl bus siunčiama atidarymo komanda.

e Jei norite patikrinti ryšį, paspauskite testavimo mygtuką.

8. Nustatykite imtuvo įvesties signalą.

Pastaba

Yra gaisro pavojaus signalo sistemų, kurios suveikia virš tam tikros ribinės vertės, ir sistemų, kurios suveikia žemiau tam tikros įtampos. Galima rinktis abi parinktis. Pateiktame pavyzdyje įtampa nukrenta žemiau 10 V, kai įjungiamas gaisro pavojaus signalas.

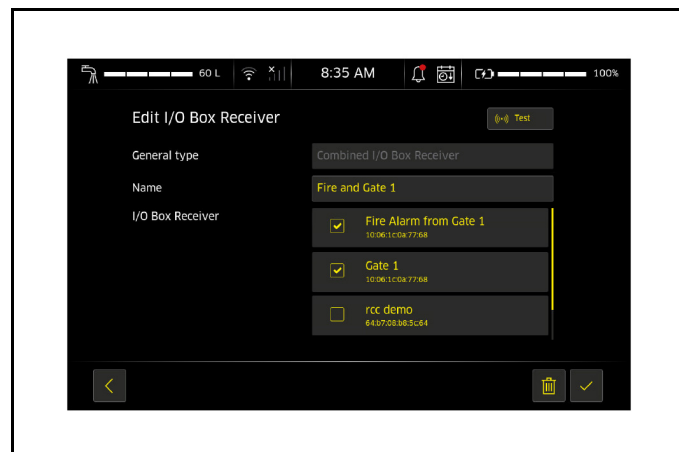


- ① Įjunkite pertrauką
- ② Kada patikrinti, ar veikia gaisro pavojaus signalas
- ③ Neaktyvi įtampa
- ④ Aktyvioji įtampa
- ⑤ Pavadinimas
- ⑥ Tipas
 - a Kaip tipą pasirinkite **Gaisro pavojaus signalas**.
 - b Priskirkite **pavadinimą**. „Kärcher“ rekomenduoja priskirti pavadinimą, kuris nurodo, kad tai yra šių vartų gaisro pavojaus signalas.
 - c Srityje **Aktyvi įtampa** nustatykite slenkstinę vertę, nuo kurios išjungiamas gaisro pavojaus signalas.
 - d Srityje **Neaktyvi įtampa** nustatykite slenkstinę vertę, iki kurios nesuveikia gaisro pavojaus signalas.
 - e Pasirinkite, kada valymo robotas turėtų klausytis gaisro pavojaus signalo. Galima rinktis iš 2 parinkčių:
Nuolatinis: Kol valymo robotas yra sąveikos zonoje, jis sustabdo kartojimą. Abiejose vartų pusėse turėtų būti zona, prie kurios valymo robotas priartėja atlikdamas pakartojimą. Zona neturėtų būti po vartais, nes tada robotas taip pat sustotų tiesiai po vartais, jei suveiktų gaisro pavojaus signalas.
Vieną kartą įeinant į zoną: Valymo robotas tik vieną kartą patikrina gaisro pavojaus signalą, kai patenka į sąveikos zoną. Jei gaisro pavojaus signalas yra aktyvus, jis nustoja kartotis ties zonos riba. Jei gaisro pavojaus signalas suveikia, kai valymo robotas yra zonos centre, jis toliau juda. Šią parinktį galima naudoti su sąveikos zona virš vartų.
 - f Įjungti priverstinę pauzę / išjungti.
Įjungta parinktis: Valymo robotas taip pat vietoje esančio asmens pakartojimo prašymų. Pakartojimo negalima tęsti, galima tik atšaukti.
Išjungta parinktis: Gaisro pavojaus signalo siunčiamą pauzę galima atšaukti.

9. Pasirinktis Nustatykite kombinuotą imtuvą.

Pastaba

Norint sukurti sąveikos zonas, kurios tarnautų kaip įvesties ir išvesties paleidikliai arba kaip daugiau nei vienu vardų paleidikliai, reikia sukurti papildomą kombinuotą imtuvą, nes persidengiančios zonos neveikia.



Kombinuotojo imtuvo pavyzdys

Pateiktame pavyzdyje kombinuotas imtuvas priima komandas, siunčiamas į „1 vartai“ ir „Gaisro pavojaus signalas iš 1 varų“ įvestį.

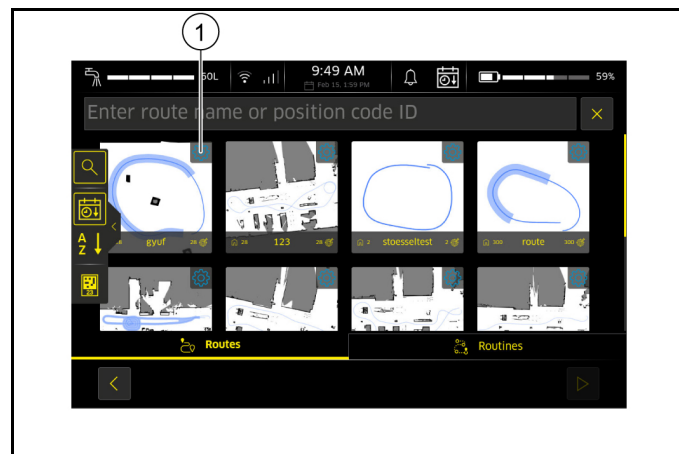
Naudojant parinktį **Stebėti priešgaisrinę signalizaciją vieną kartą įeinant į zoną**, įjungus priešgaisrinę signalizaciją valymo robotas nesustoja po vartais.

DĖMESIO

Valymo robotas taip pat atidaro vartus, jei įvažiuodamas į zoną sustoja. Jei to nepageidaujate, durų valdymui ir gaisro pavojaus signalui turi būti naudojamos atskiros zonos.

10. Pereikite prie žemėlapių redagavimo. Žr. Valymo roboto „KIRA B 50“ naudojimo instrukcija.

11. Paspauskite simbolį „Nustatymai“ jutikliniame ekrane.



① Nustatymų simbolis

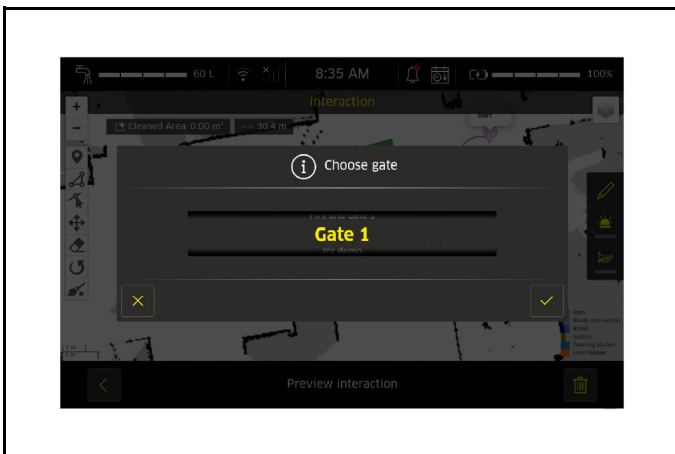
12. Sukurkite sąveikos zoną.



① Žalioji zona

② Tarpusavio sąveikos zona

- Atidarykite zonos pasirinkimą. Žalias plotas apibrėžia zoną, kurioje suveikia vartų valdiklis.
- Pasirinkite vartus. Standartinio priskyrimo zonai nėra, t. y., jei nepasirinkti jokie vartai, zonos vartų valdiklis nereaguoja.



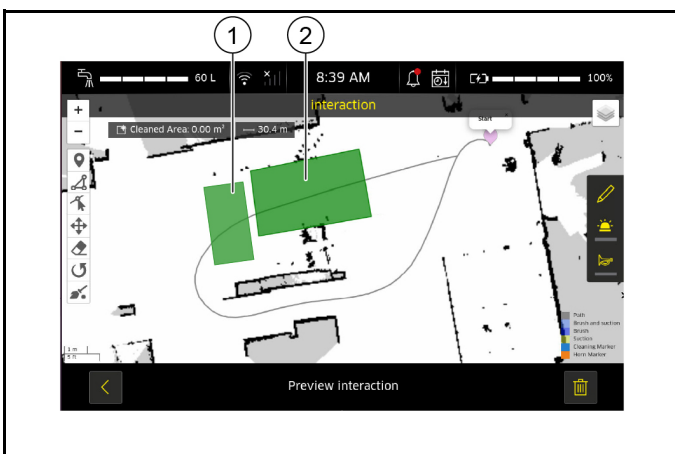
c Pasirinkite „Tarpusavio sąveikos zoną“.

Įvažiuavęs į žaliąją zoną valymo robotas atidaro jam priskirtus vartus.

13. Nustatykite atskiras gaisro pavojaus signalo zonas.

Pastaba

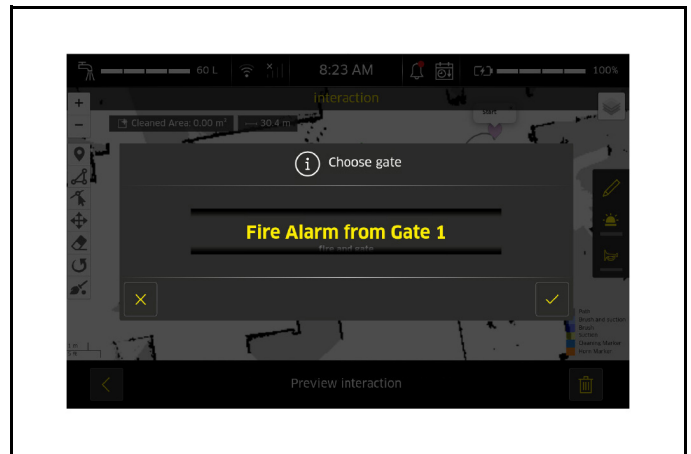
Sąveikos sritys neturi persidengti.



① Sąveikos zona „Gaisro pavojaus signalas“

② Sąveikos zona „Atidaryti vartus“

- Atidarykite zonos pasirinkimą. Žalios spalvos plotai apibrėžia zonas, kuriose suveikia durų valdiklis arba suveikia priešgaisrinė signalizacija.
- Pasirinkite gaisro pavojaus signalo vartus.

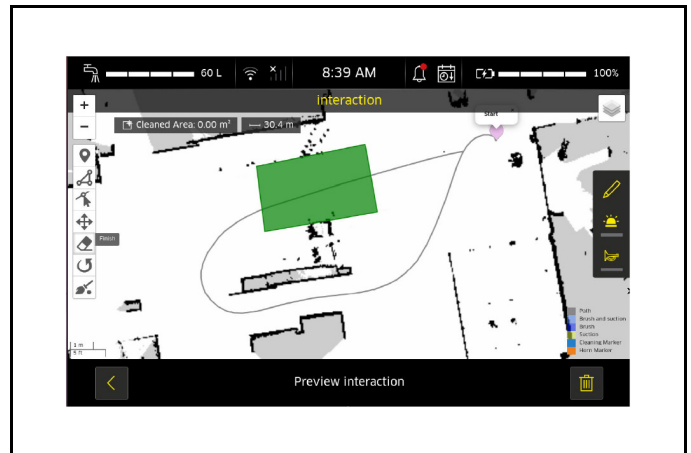


c Dėl Kąda tikrinti, ar nėra gaisro pavojaus signalo gaisro pavojaus signalo zonose Pasirinkite „Nuolatinis“, kai esate zonoje.

14. Nustatykite kombinuotas sąveikos zonas su gaisro pavojaus signalu.

Pastaba

Valymo robotas taip pat atidaro vartus, jei įvažiuodamas į zoną valymo robotas sustoja. Jei to nepageidaujate, vartų valdymui ir gaisro pavojaus signalui naudokite atskiras zonas, kaip aprašyta 13 žingsnyje.

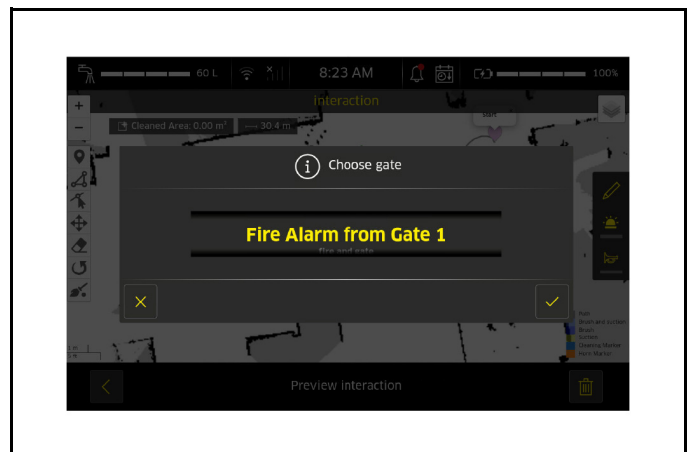


a Atidarykite zonos pasirinkimą. Žalias plotas apibrėžia zoną, kurioje suveikia vartų valdiklis ir suveikia gaisro pavojaus signalas.

Pastaba

Plotai turi būti pakankamai dideli, kad vartai jau būtų atidaryti, kai valymo robotas prie jų privažiuoja, ir valymo robotas galėtų sklandžiai važiuoti.

b Pasirinkite gaisro pavojaus signalo vartus.



c Sūičiai Kąda tikrinti, ar nėra gaisro pavojaus signalo gaisro pavojaus signalui Įeidami į zoną vieną kartą pasirinkite zoną.

Spis treści

Ogólne wskazówki	111
Zakres dostawy	111
Zastosowanie zgodne z przeznaczeniem	111
Zasady bezpieczeństwa	111
Ochrona środowiska	111
Akcesoria i części zamienne	111
Gwarancja	111
Opis urządzenia	111
Montaż	111
Konfiguracja robota czyszczącego	112

Ogólne wskazówki



Przed przystąpieniem do przebudowy należy zapoznać się z instrukcją montażu i zgodnie z nią postępować.

Instrukcję montażu zachować do późniejszego wykorzystania lub dla następnego użytkownika.

Zakres dostawy

Zestaw do przebudowy składa się z następujących elementów:

Podzespół	Nazwa	Ilość [szt.]
6.043-017.0	Pamięć USB, nadajnik	1
5.043-365.0	Pokrywa ochronna pamięci USB, nadajnik	1
6.043-016.0	Naklejka na pamięć USB, nadajnik	1
5.980-276.0	Instrukcja przebudowy sterownika bramy rolowanej, nadajnik	1

Wskazówka

Pokrywa ochronna i naklejka zostały już zamontowane przed dostawą.

Zastosowanie zgodne z przeznaczeniem

Zestaw uzupełniający do sterownika bramy rolowanej może być stosowany tylko w bramach rolowanych z ogranicznikami siły lub bezdotykowymi urządzeniami zabezpieczającymi, takimi jak np. bramy typu C (lub D/E) zgodne z DIN EN 12453.

Zestaw uzupełniający do sterownika bramy rolowanej dla 2 przekazników składa się z 2 modułów:

- KIRA Rolling Gate Control, nadajnik
- KIRA Rolling Gate Control, moduł odbiornika

Moduł nadajnika i odbiornika musi zostać zamontowany przez użytkownika.

Zasady bezpieczeństwa

Stopnie zagrożenia

⚠ NIEBEZPIECZEŃSTWO

- Wskazówka dot. bezpośredniego zagrożenia, prowadzącego do ciężkich obrażeń ciała lub do śmierci.

⚠ OSTRZEŻENIE

- Wskazówka dot. możliwie niebezpiecznej sytuacji, mogącej prowadzić do ciężkich obrażeń ciała lub śmierci.

⚠ OSTROŻNIE

- Wskazówka dot. możliwie niebezpiecznej sytuacji, która może prowadzić do lekkich zranień.

UWAGA

- Wskazówka dot. możliwie niebezpiecznej sytuacji, która może prowadzić do szkód materialnych.

Wskazówki dotyczące bezpieczeństwa

⚠ NIEBEZPIECZEŃSTWO

Niezamierzone włączenie się urządzenia, dotknięcie części przewodzącej prąd

Niebezpieczeństwo odniesienia obrażeń, porażenia prądem
Przed wykonaniem jakichkolwiek prac należy odłączyć urządzenie od stacji dokującej lub wyciągnąć wtyczkę sieciową.

Ochrona środowiska



Materiały, z których wykonano opakowania, nadają się do recyklingu. Opakowania poddać utylizacji przyjaznej dla środowiska naturalnego.



Elektryczne i elektroniczne urządzenia zawierają cenne surowce wtórne, a często również takie części składowe jak baterie, akumulatory lub olej, które w razie niewłaściwej obsługi lub nieprawidłowej utylizacji mogą stanowić potencjalne zagrożenie dla zdrowia ludzkiego i środowiska naturalnego. Jednak te części składowe są niezbędne do prawidłowej pracy urządzenia. Urządzeń oznaczonych tym symbolem nie można wyrzucać do odpadów z gospodarstw domowych.

Wskazówki dotyczące składników (REACH)

Aktualne informacje dotyczące składników można znaleźć na stronie: www.kaercher.de/REACH

Akcesoria i części zamienne

Należy stosować tylko oryginalne akcesoria i części zamienne, ponieważ gwarantują one bezpieczną i bezawaryjną pracę urządzenia.

Informacje dotyczące akcesoriów i części zamiennych można znaleźć na stronie www.kaercher.com.

Gwarancja

W każdym kraju obowiązują warunki gwarancji określone przez dystrybutora urządzeń Kärcher. Ewentualne usterki urządzenia usuwane są w okresie gwarancji bezpłatnie, o ile spowodowane są błędem materiałowym lub produkcyjnym. W sprawach napraw gwarancyjnych prosimy kierować się z dowodem zakupu do dystrybutora lub do autoryzowanego punktu serwisowego. (Adres znajduje się na odwrocie)

Więcej informacji na temat gwarancji (jeśli są dostępne) można znaleźć w obszarze Serwis na lokalnej stronie internetowej Kärcher w sekcji "Pliki do pobrania".

Opis urządzenia



- ① Pokrywa ochronna
- ② Pamięć USB
- ③ Naklejka

Montaż

⚠ NIEBEZPIECZEŃSTWO

Niezamierzone włączenie się urządzenia, dotknięcie części przewodzącej prąd

Niebezpieczeństwo odniesienia obrażeń, porażenia prądem
Przed wykonaniem jakichkolwiek prac należy odłączyć urządzenie od stacji dokującej lub wyciągnąć wtyczkę sieciową.

⚠ OSTROŻNIE

Szkody materialne z powodu nieprawidłowego montażu
Zlecić montaż wyłącznie wykwalifikowanym fachowcom.

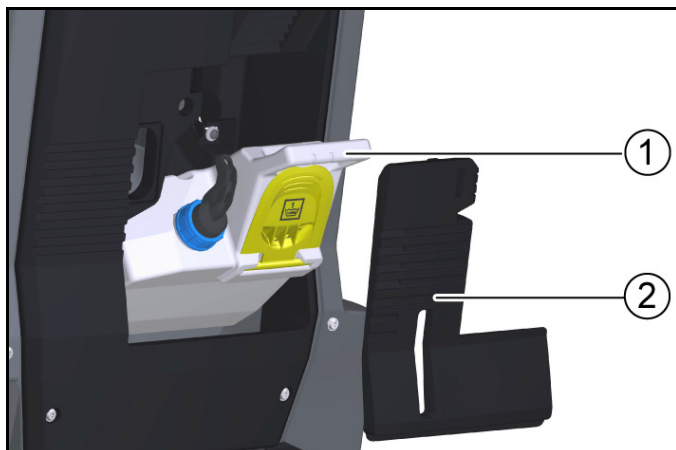
Wskazówka

Należy koniecznie przestrzegać instrukcji obsługi i wskazówek bezpieczeństwa dotyczących robota czyszczącego.

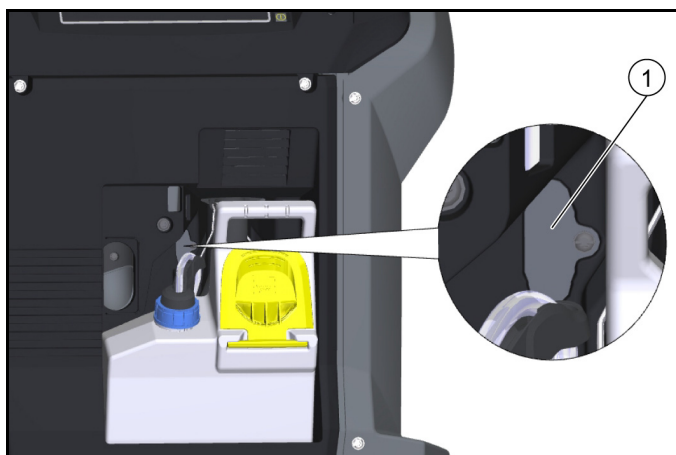
Montaż pamięci USB (KIRA BR 50 1.533-001.0 / 1.533-002.0)

Wymagane narzędzie:

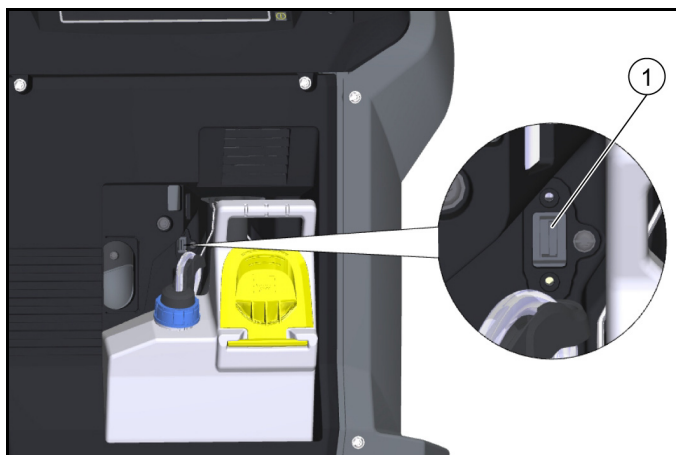
- Wkrętak TORX 15
1. Wyłączyć robota czyszczącego, patrz *Instrukcja obsługi robota czyszczącego*.
 2. Wymontować zbiornik środk czyszczącego.



- ① Osłona
- ② Zbiornik środka czyszczącego
 - a Zdjąć przednią osłonę.
 - b Wyjąć zbiornik środka czyszczącego.
3. Zdjąć osłonę z portu USB za pomocą wkrętaka TORX 15.



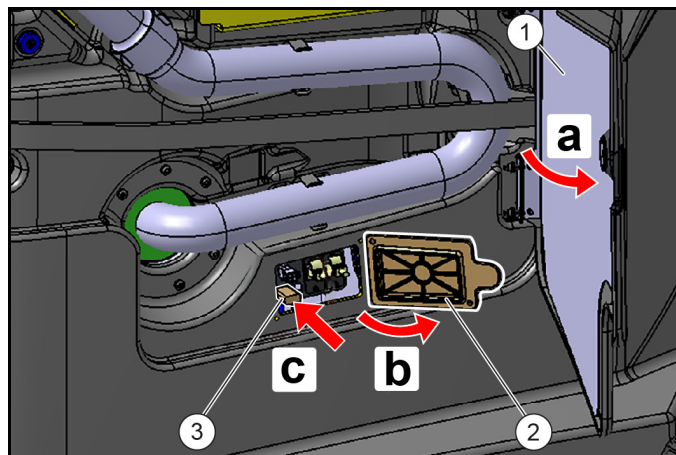
- ① Osłona portu USB
4. Włożyć pamięć USB do portu USB.



- ① Port USB
5. Zamontować zbiornik środka czyszczącego.
 - a Włożyć zbiornik środka czyszczącego. Należy uważać, aby nie uszkodzić nadajnika.
 - b Założyć osłonę.
6. Włączyć robota czyszczącego, patrz *Instrukcja obsługi robota czyszczącego*.

Montaż pamięci USB (KIRA BR 50 1.533-003.0, KIRA BD 50 1.533-050.0)

1. Wyłączyć robota czyszczącego, patrz *Instrukcja obsługi robota czyszczącego*.
2. Montaż pamięci USB:
 - a Otworzyć drzwiczki komory urządzenia.
 - b Wykręcić śruby z pokrywy i zdjąć pokrywę.
 - c Włożyć pamięć USB do gniazda USB.



- ① Drzwiczki komory urządzenia
- ② Pokrywa
- ③ Pamięć USB
3. Założyć pokrywę i dokręcić śruby.
4. Zamknąć drzwiczki komory urządzenia.
5. Włączyć robota czyszczącego, patrz *Instrukcja obsługi robota czyszczącego*.

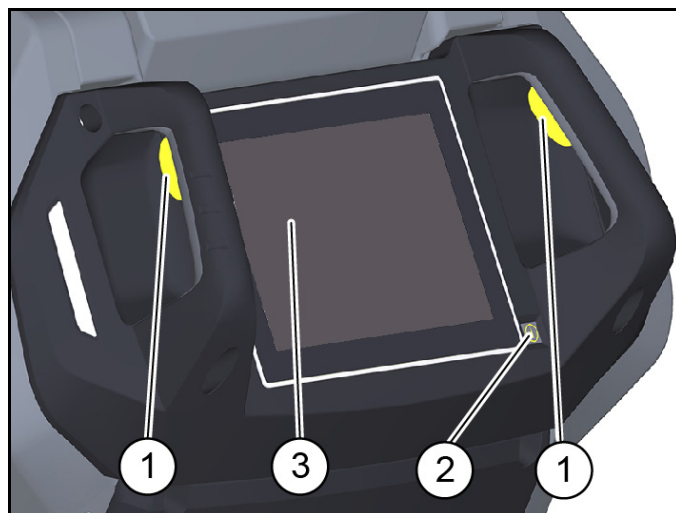
Konfiguracja robota czyszczącego

Konfiguracja robota czyszczącego bez alarmu przeciwpożarowego

Warunki:

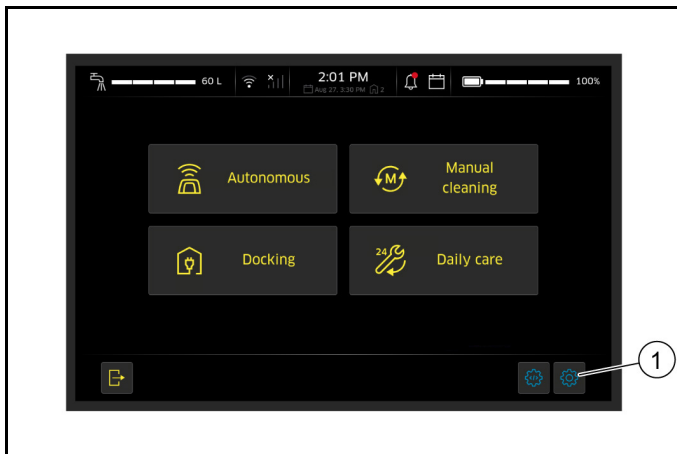
- Dla każdej konfigurowanej bramy rolowanej jest montowany jeden odbiornik.
- Robot czyszczący został przebudowany i znajduje się w zasięgu odbiornika.

1. Włączyć panel obsługi za pomocą przycisku Start.



- ① Wyłącznik bezpieczeństwa
- ② Przycisk Start
- ③ Ekran dotykowy

2. Nacisnąć symbol Ustawienia na ekranie dotykowym.



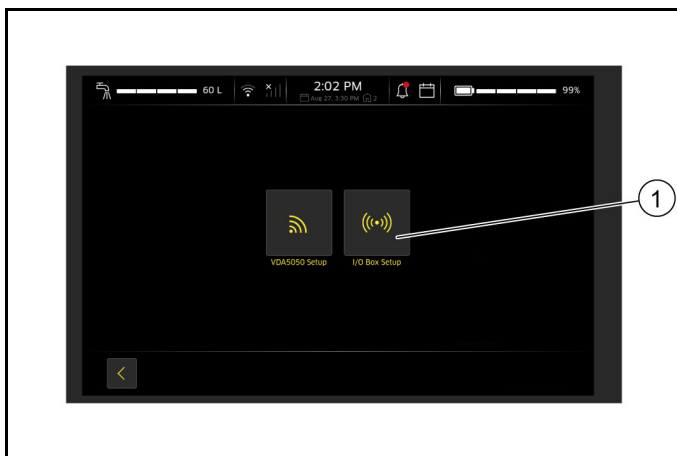
① Symbol Ustawienia

3. Wybrać menu Infrastructure.



① Menu Infrastructure

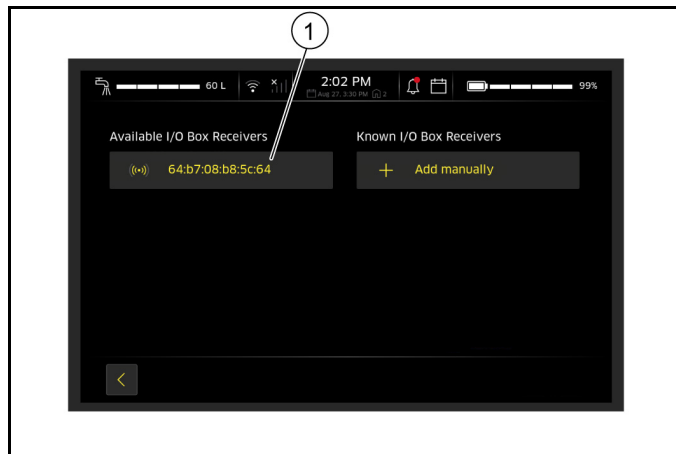
4. Wybrać I/O Box Setup.



① I/O Box Setup

Wszyscy wybrani odbiorcy zostają wyświetleni.

5. Wybrać odbiornik (brama rolowana) z listy.

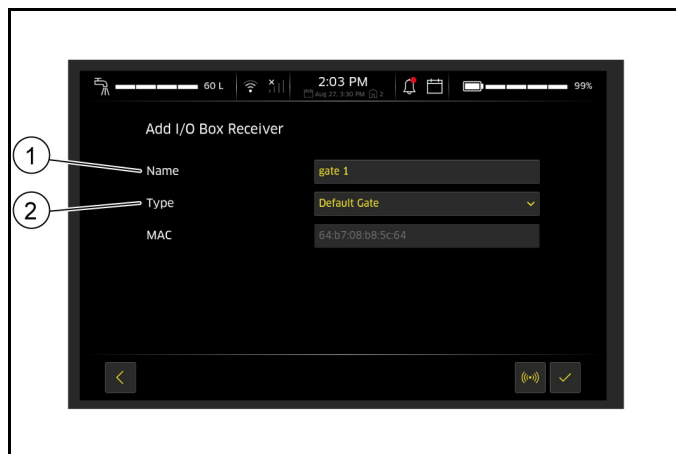


① Odbiornik do wyboru

6. Przypisać nazwę i typ do odbiornika (brama rolowana).

a Przypisać typ "Default-Gate" do odbiornika.

Jeśli utworzono jeden odbiornik na bramę (Gate), należy przypisać do niego typ "Default-Gate". Gdy robot czyszczący osiągnie strefę Default-Gate, uruchamia się sterownik bramy powiązanego odbiornika.

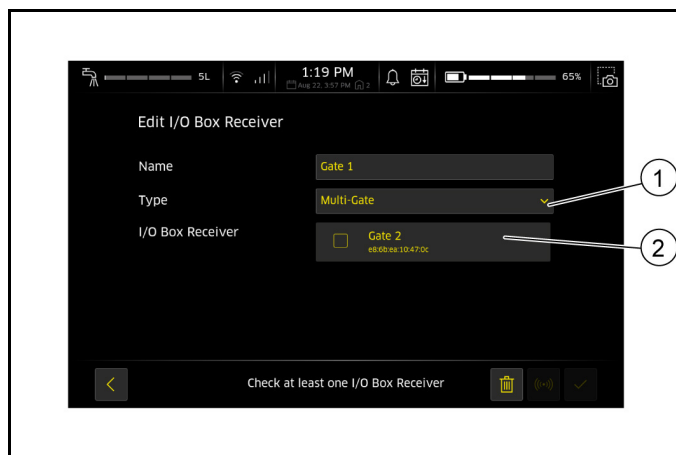


① Nazwa:

② Typ

b Opcjonalnie: Przypisać typ "Multi-Gate" do odbiornika.

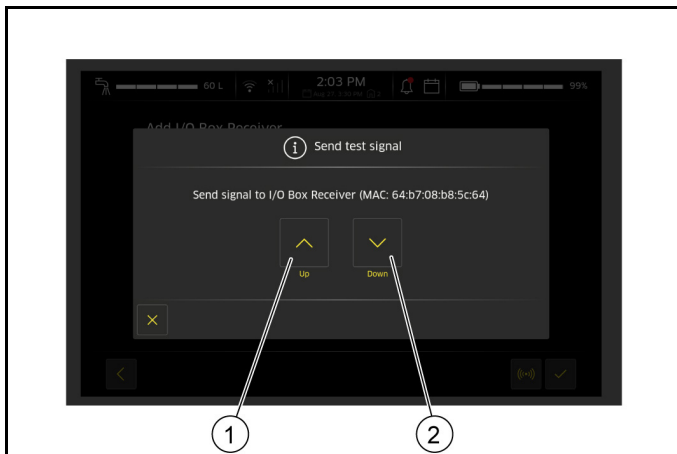
Multi-Gate oferuje możliwość otwierania kilku bram (Gates) w obrębie jednej strefy. To oznacza, że gdy robot czyszczący osiągnie strefę Multi-Gate, uruchamia się sterownik bramy kilku odbiorników. Może to być zaletą, jeśli kilka bram rolowanych znajduje się obok siebie, np. w narożniku.



① Nazwa:

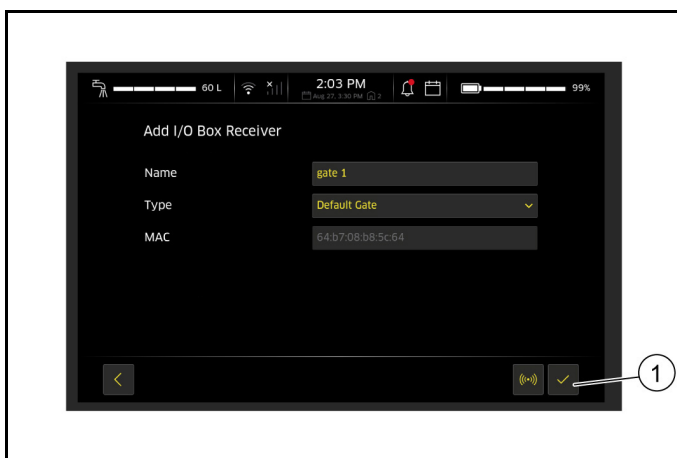
② Typ

7. Użyć przycisków w górę i w dół, aby sprawdzić działanie nadajnika.



- ① Przycisk w górę
- ② Przycisk w dół

8. Potwierdzić wybór, naciskając haczyk.

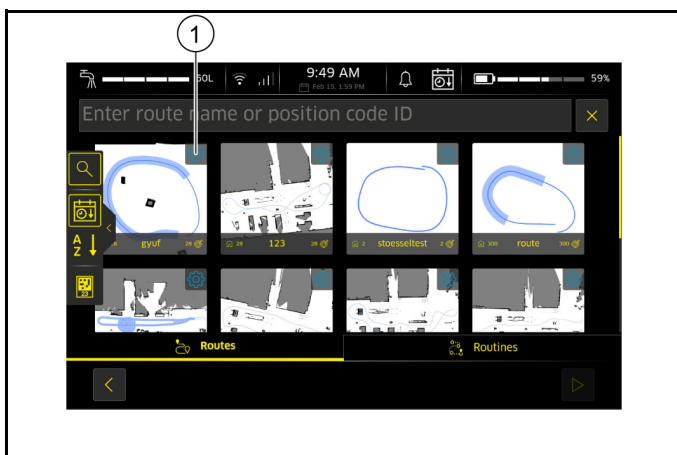


- ① Haczyk

9. Powtórzyć kroki 5 ... 8 dla kolejnych odbiorników (bram rolowanych).

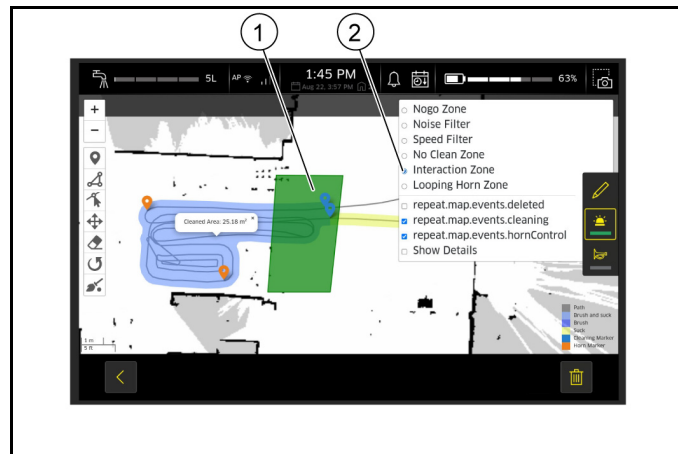
10. Przejść do edycji mapy. Patrz *Instrukcja obsługi robota czyszczącego KIRA B 50*.

11. Nacisnąć symbol Ustawienia na ekranie dotykowym.



- ① Symbol Ustawienia

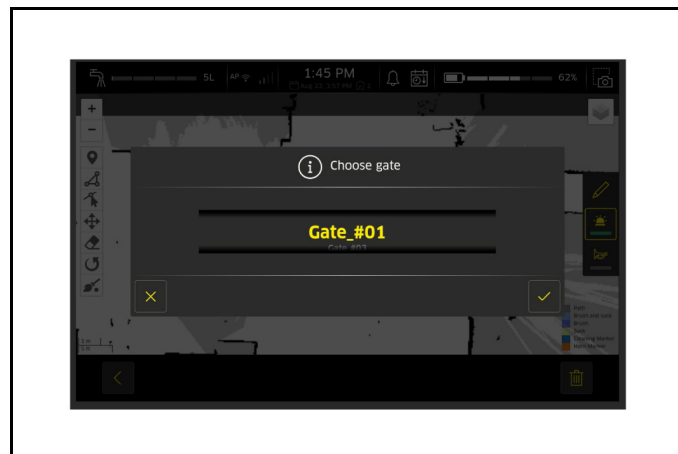
12. Ustawić strefę.



- ① Obszar zielony
- ② Strefa interakcji

a Otworzyć wybór strefy. Zielony obszar definiuje strefę, w której reaguje sterownik bramy.

b Wybrać bramę. Nie ma standardowego przypisania dla strefy, tzn. jeśli nie wybrano żadnej bramy, sterownik bramy w danej strefie nie reaguje.



c Wybrać „strefę interakcji“.

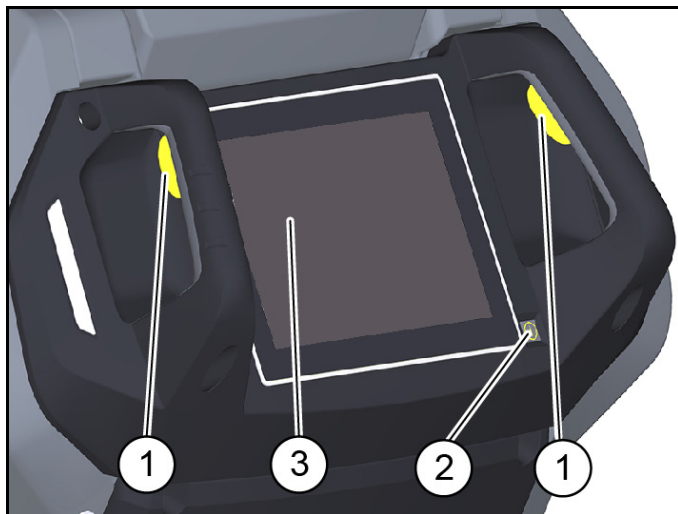
Robot czyszczący otwiera przypisaną bramę po wejściu do zielonej strefy.

Konfiguracja robota czyszczącego z alarmem przeciwpożarowym

Warunki

- Dla każdej konfigurowanej bramy rolowanej jest montowany jeden moduł odbiornik z woltomierzem.
- Robot czyszczący został przebudowany i znajduje się w zasięgu odbiornika.
- Robot czyszczący jest uruchamiany z podłączonym nadajnikiem (pamięć USB).

1. Włączyć panel obsługi za pomocą przycisku Start.

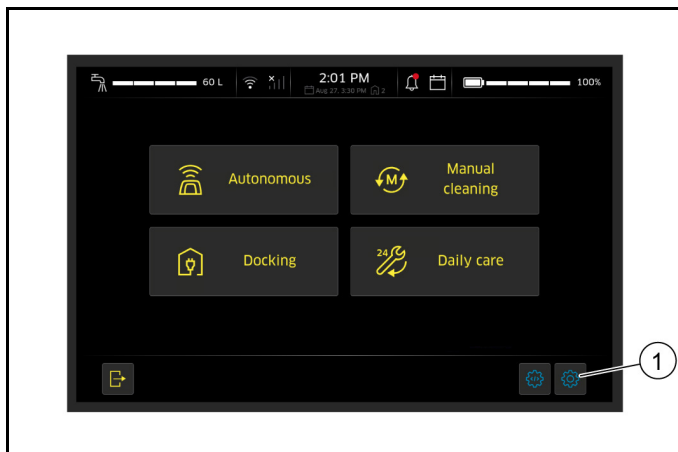


① Wyłącznik bezpieczeństwa

② Przycisk Start

③ Ekran dotykowy

2. Naciśnąć symbol Ustawienia na ekranie dotykowym.



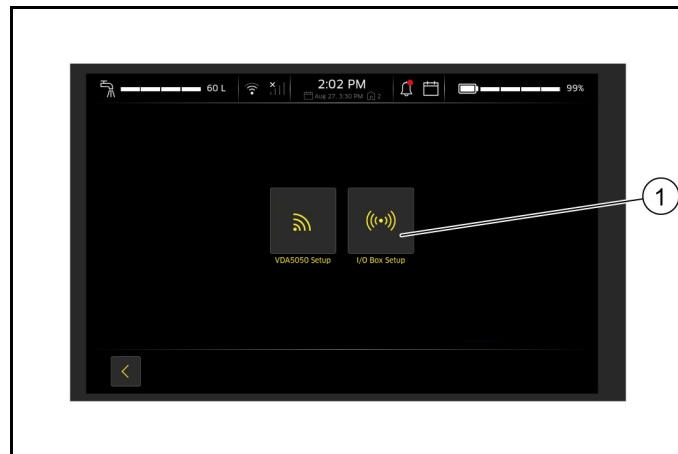
① Symbol Ustawienia

3. Wybrać menu **Infrastructure**.



① Menu Infrastructure

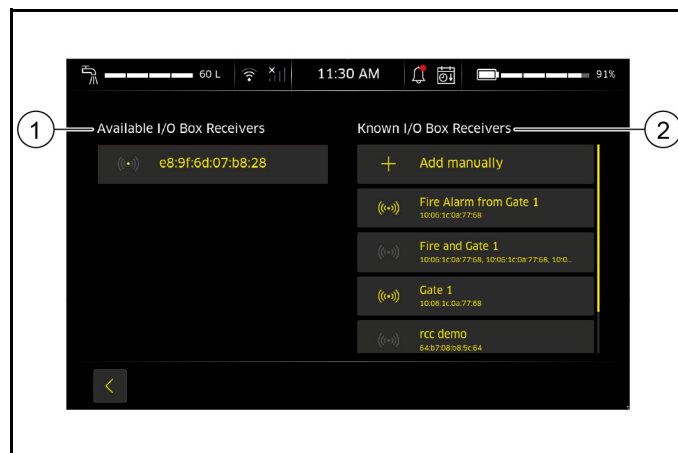
4. Wybrać **I/O Box Setup**.



① I/O Box Setup

Wszyscy wybrani odbiorcy zostają wyświetleni.

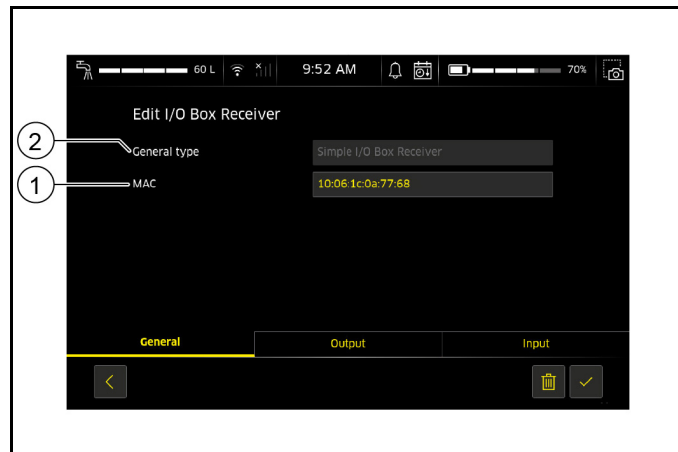
5. Wybrać odbiornik (brama rolowana) z listy.



① Odbiornik do wyboru

② Znane odbiorniki

6. Przypisać nazwę i typ do odbiornika (brama rolowana).



① Adres MAC

② Typ

a Przypisać typ do odbiornika.

b Przypisać "adres MAC" do odbiornika.

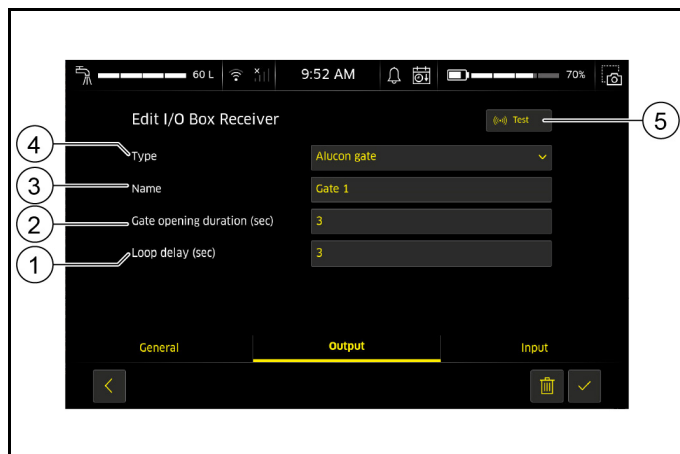
Wskazówka

Można ustawić sygnał wyjściowy do odbiornika i / lub sygnał wejściowy z odbiornika.

Sygnał wyjściowy: Robot czyszczący wysyła sygnał do odbiornika, aby otworzyć bramy w odpowiednich strefach interakcji.

Sygnał wejściowy: Robot czyszczący odbiera sygnał z odbiornika w przypadku alarmu przeciwpożarowego. Powtarzanie w odpowiednich strefach interakcji jest automatycznie przerywane.

7. Ustawić sygnał wyjściowy do odbiornika.



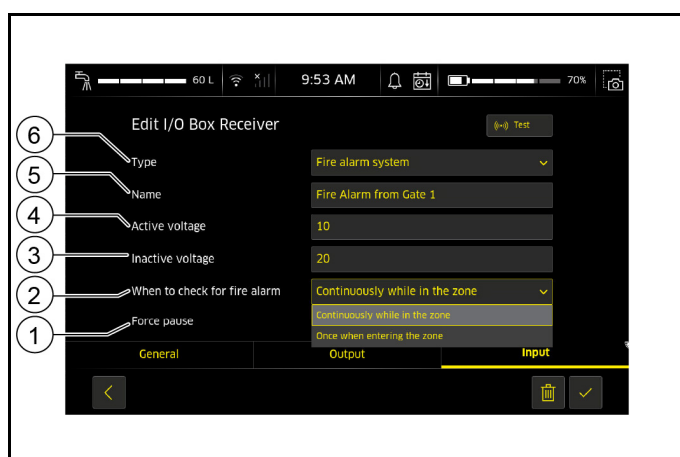
- ① Opóźnienie pętli (sekundy)
- ② Czas otwarcia bramy (sekundy)
- ③ Nazwa:
- ④ Typ
- ⑤ Przycisk testowy

- a Wybrać typ. Wybrać **Alucon** dla bram, które zamykają się automatycznie po upływie określonego czasu. Wybrać **Standard** dla bram, które pozostają otwarte.
- b Nadać nazwę.
- c Wprowadzić wartość czasu otwarcia bramy w sekundach. A ponieważ niektóre bramy wstrzymują otwieranie, gdy polecenie otwarcia zostanie wysłane po raz drugi, tutaj można ustawić, jak długo robot czyszczący ma czekać po otrzymaniu pierwszego polecenia.
- d Wprowadzić wartość opóźnienia pętli w sekundach. A ponieważ bramy Alucon zamykają się automatycznie po upływie określonego czasu, można określić, po upływie jakiego czasu polecenie otwarcia ma zostać wysłane ponownie.
- e Aby przetestować połączenie, należy nacisnąć przycisk testowy.

8. Ustawić sygnał wejściowy z odbiornika.

Wskazówka

Istnieją systemy przeciwpożarowe, które uruchamiają się powyżej określonej wartości progowej i systemy, które uruchamiają się poniżej określonego napięcia. Obie opcje można wybrać. W przedstawionym przykładzie w przypadku alarmu przeciwpożarowego napięcie spada poniżej 10 V.



- ① Wymuszenie przerwy
- ② Częstotliwość sprawdzania alarmu przeciwpożarowego
- ③ Nieaktywne napięcie
- ④ Aktywne napięcie
- ⑤ Nazwa:
- ⑥ Typ

- a Jako typ wybrać **Alarm przeciwpożarowy**.
- b Nadać mu **nazwę**. Firma Kärcher zaleca nadanie takiej nazwy, która wskazuje, że jest to alarm przeciwpożarowy bramy.
- c W polu **Aktywne napięcie** należy ustawić wartość progową, powyżej której wyzwalany jest alarm przeciwpożarowy.
- d W polu **Napięcie nieaktywne** należy ustawić wartość progową, poniżej której alarm przeciwpożarowy nie jest wyzwalany.
- e Należy wybrać, kiedy robot czyszczący ma sprawdzać, czy nie występują alarmy przeciwpożarowe. Do wyboru są 2 możliwości:

Ciągle: Gdy robot czyszczący znajduje się w strefie interakcji, powtarzanie jest wstrzymywane. Po każdej stronie bramy, do której robot czyszczący zbliża się w ramach powtórzenia, powinna znajdować się taka strefa. Strefa nie powinna znajdować się poniżej bramy, ponieważ robot mógłby zatrzymać się bezpośrednio pod bramą, gdyby uruchomił się tam alarm przeciwpożarowy.

Jednorazowo przy wjeżdżaniu do strefy: Robot czyszczący sprawdza alarm przeciwpożarowy tylko raz, gdy wjeżdża do strefy interakcji. Jeśli alarm przeciwpożarowy jest aktywny, wstrzymuje powtarzanie na granicy strefy. Jeśli alarm przeciwpożarowy uruchomi się, gdy robot czyszczący będzie znajdował się wewnątrz tego obszaru, będzie on kontynuować swoją pracę. Ta opcja może być używana ze strefą interakcji nad bramą.

- f Aktywować/dezaktywować wymuszoną przerwę.

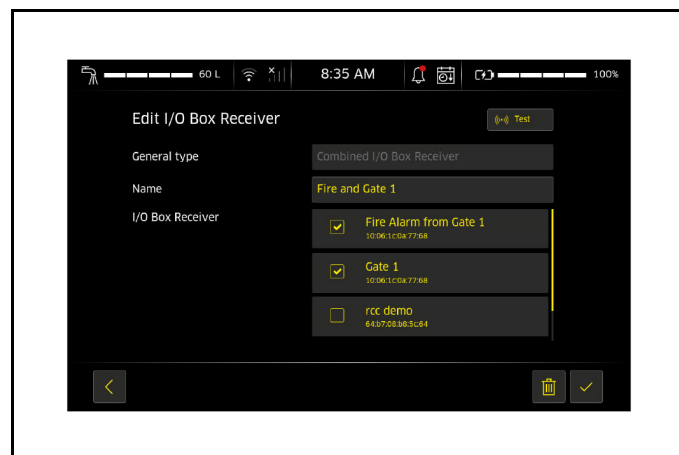
Opcja aktywna: Robot czyszczący jest również nadrzędny wobec żądania powtórzenia wydanego przez osobę na miejscu. Powtarzania nie można kontynuować, a jedynie je anulować.

Opcja dezaktywowana: Przerwę, przez którą wysyłany został sygnał alarmu przeciwpożarowego, można anulować.

9. Opcja: Skonfigurować odbiornik kombinowany.

Wskazówka

Aby utworzyć strefy interakcji, które służą jako wyzwalacze sygnałów wejściowych i wyjściowych lub jako wyzwalacze dla więcej niż jednej bramy, należy utworzyć dodatkowy odbiornik kombinowany, ponieważ nakładające się strefy nie będą działać.



Przykład odbiornika kombinowanego

W przedstawionym przykładzie odbiornik kombinowany odbiera polecenia wysłane do "bramy 1" i wejścia "Alarm przeciwpożarowy z bramy 1".

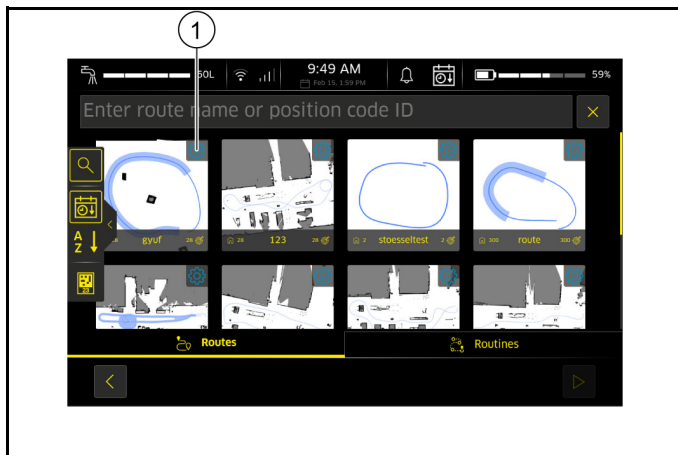
Korzystanie z opcji sprawdzania alarmu przeciwpożarowego **jednorazowo przy wjeżdżaniu do strefy** zapobiega zatrzymaniu robota czyszczącego pod bramą w przypadku uruchomienia alarmu przeciwpożarowego.

UWAGA

Robot czyszczący otwiera bramę nawet wtedy, jeśli zostanie zatrzymany podczas wjeżdżania do strefy. Jeśli nie jest to pożądane, należy użyć oddzielnych stref dla sterownika bramy i alarmu przeciwpożarowego.

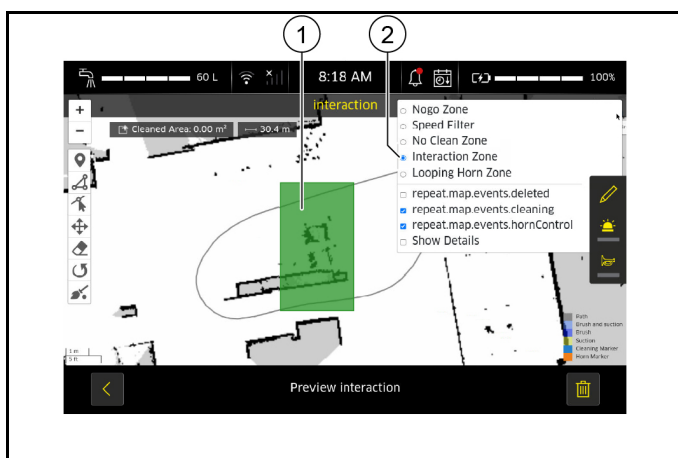
10. Przejść do edycji mapy. Patrz *Instrukcja obsługi robota czyszczącego KIRA B 50*.

11. Nacisnąć symbol Ustawienia na ekranie dotykowym.



① Symbol Ustawienia

12. Skonfigurować strefę interakcji.

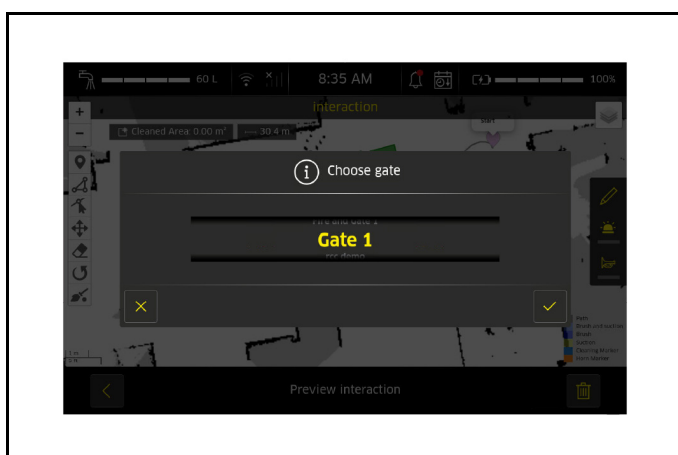


① Obszar zielony

② Strefa interakcji

a Otworzyć wybór strefy. Zielony obszar definiuje strefę, w której reaguje sterownik bramy.

b Wybrać bramę. Nie ma standardowego przypisania dla strefy, tzn. jeśli nie wybrano żadnej bramy, sterownik bramy w danej strefie nie reaguje.



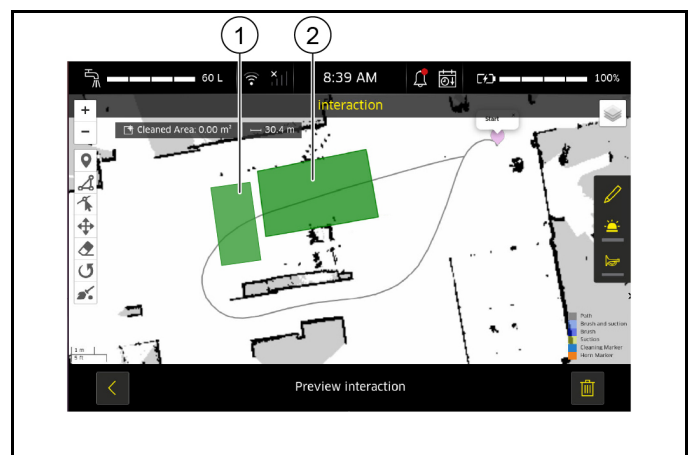
c Wybrać „strefę interakcji“.

Robot czyszczący otwiera przypisaną bramę po wejściu do zielonej strefy.

13. Skonfigurować oddzielne strefy dla alarmu przeciwpożarowego.

Wskazówka

Obszary interakcji nie mogą się ze sobą pokrywać.

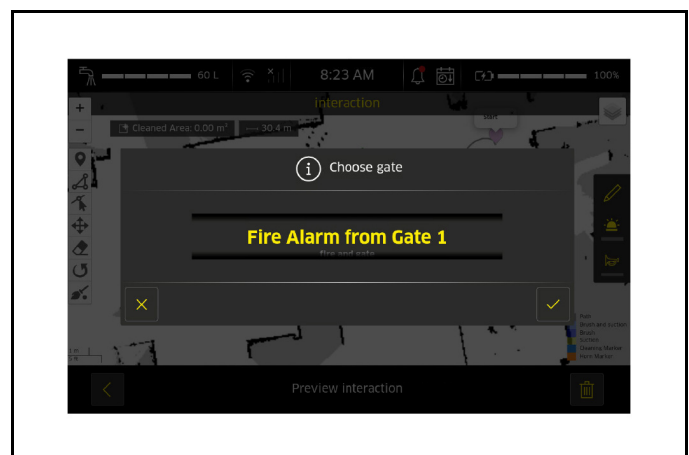


① Strefa interakcji "Alarm przeciwpożarowy"

② Strefa interakcji "Otwieranie bramy"

a Otworzyć wybór strefy. Zielone obszary definiują strefy, w których reaguje sterownik bramy lub w których wyzwalane są alarmy przeciwpożarowe.

b Wybrać bramę dla alarmu przeciwpożarowego.

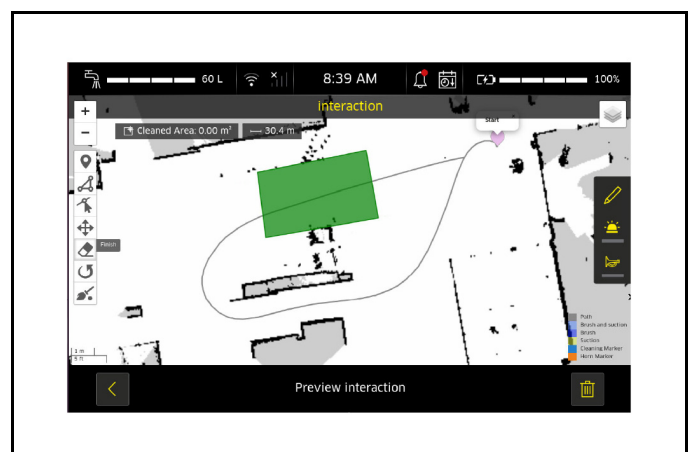


c W polu **Częstotliwość sprawdzania alarmu przeciwpożarowego** dla stref alarmu przeciwpożarowego należy wybrać **Ciągle podczas przebywania w strefie**.

14. Skonfigurować połączone strefy interakcji z alarmem przeciwpożarowym.

Wskazówka

Robot czyszczący otwiera bramę nawet wtedy, jeśli zostanie zatrzymany podczas wjeżdżania do strefy. Jeśli nie jest to pożądane, należy użyć oddzielnych stref dla sterownika bramy i alarmu przeciwpożarowego, jak opisano w kroku 13.

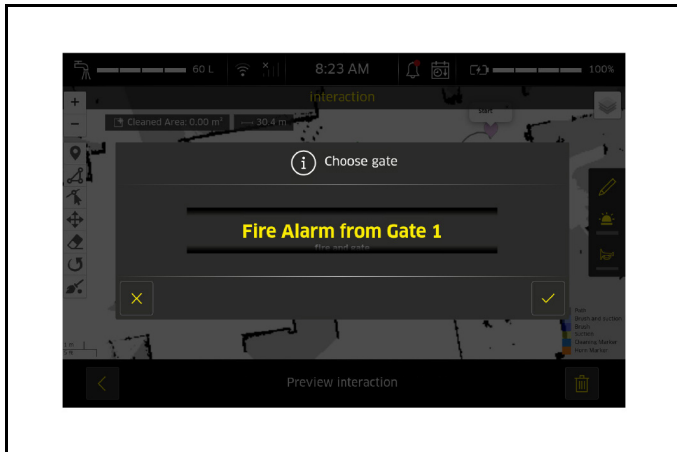


a Otworzyć wybór strefy. Zielony obszar definiuje strefę, w której reaguje sterownik bramy lub w której wyzwalane są alarmy przeciwpożarowe.

Wskazówka

Obszary powinny być na tyle duże, aby brama była otwarta, gdy robot do niej dotrze, dzięki czemu będzie on mógł przez nią bez przeszkód przejechać.

b Wybrać bramę dla alarmu przeciwpożarowego.



c W polu **Częstotliwość sprawdzania alarmu przeciwpożarowego** dla stref alarmu przeciwpożarowego należy wybrać **Jednorazowo przy wjeździe do strefy**.

Tartalom

Általános utasítások.....	118
A csomagolás tartalma	118
A rendeltetésszerű használat.....	118
Biztonsági utasítások.....	118
Környezetvédelem	118
Tartozékok és pótalkatrészek	118
Garancia	118
A készülék leírása.....	119
A szerelés	119
A takarítórobot beállítása	120

Általános utasítások



A módosítás előtt olvassa el ezt a telepítési útmutatót és cselekedjen ennek megfelelően.

Őrizze meg a szerelési útmutatót későbbi használatra vagy a következő tulajdonos számára.

A csomagolás tartalma

Az átalakító készlet a következőkből áll:

Komponensek	Megnevezés	Mennyiség [db]
6.043-017.0	USB-meghajtó, távadó	1
5.043-365.0	Védőburkolat USB-meghajtó, távadó	1
6.043-016.0	Címke USB-meghajtó, távadó	1
5.980-276.0	Görgős ajtóvezérlés, távadó átalakítási utasításai	1

Megjegyzés

A védőburkolat és a címke szállításkor előre fel van szerelve.

A rendeltetésszerű használat

A görgős ajtóvezérlő bővítő készlet csak olyan görgős ajtókon használható, amelyek erőhatároló szerkezettel vagy érintésmentes védőberendezéssel vannak ellátva, mint pl. A DIN EN 12453 szabvány szerinti C (vagy D/E) típusú kapuk használhatók.

A 2 relé görgős ajtóvezérlő bővítőkészlet 2 modulból áll:

- KIRA Rolling Gate Control, távadó
- KIRA Rolling Gate Control, vevőegység

A távadót és a vevőegységet a felhasználónak kell felszerelnie.

Biztonsági utasítások

Veszélyfokozat

⚠ VESZÉLY

- Olyan, közvetlenül fenyegető veszély jelzése, amely súlyos sérülésekhez vagy halálhoz vezet.

⚠ FIGYELMEZTETÉS

- Olyan, esetlegesen veszélyes helyzet jelzése, amely súlyos sérülésekhez vagy halálhoz vezethet.

⚠ VIGYÁZAT

- Olyan, esetlegesen veszélyes helyzet jelzése, amely könnyebb sérülésekhez vezethet.

FIGYELEM

- Olyan, esetlegesen veszélyes helyzet jelzése, amely anyagi károkhoz vezethet.

Biztonsági utasítások

⚠ VESZÉLY

Nem szándékosan beinduló készülék, áramvezető alkatrészek érintése

Sérülésveszély, áramütés veszélye

Minden munkavégzés előtt válassza le a készüléket a dokkolóállomásról vagy húzza ki a hálózati dugaszt.

Környezetvédelem



A csomagolóanyag újrahasznosítható. Kérjük, környezetbarát módon semmisítse meg a csomagolást.



Az elektromos és elektronikus készülékek értékes újrahasznosítható anyagokat és gyakran olyan alkatrészeket tartalmaznak, mint az elemek, akkumulátorok vagy olaj, amelyek helytelen kezelés vagy ártalmatlanítás esetén veszélyeztethetik az egészséget és a környezetet. Ezek az alkotóelemek azonban a készülék rendeltetésszerű üzemeléséhez szükségesek. Az ezzel a szimbólummal jelölt készülékeket nem szabad a háztartási hulladékkal együtt megsemmisíteni.

Összetevőkre vonatkozó utasítások (REACH)

Az összetevőkre vonatkozó aktuális információkat itt találja:

www.kaercher.de/REACH

Tartozékok és pótalkatrészek

Csak eredeti tartozékot és eredeti pótalkatrészt alkalmazzon; ezek garantálják a készülék biztonságos és zavarmentes üzemelését.

A tartozékokra és pótalkatrészekre vonatkozóan információkat itt talál: www.kaercher.com.

Garancia

Minden országban az illetékes értékesítőnk által biztosított garanciális feltételek érvényesek. Amennyiben a garanciaidőn belül a készüléknél hibák merülnek fel, azokat díjmentesen orvosoljuk, ha az adott hibák anyag-, illetve gyártási hibák. Garanciális esetben kérjük, a számlával együtt forduljon forgalmazójához vagy a legközelebbi, arra jogosult ügyfélszolgálati irodához.

(A cím a hátoldalon található)

A garanciával kapcsolatos további információk (amennyiben elérhetők) megtekinthetők a Kärcher Magyarország Szerviz elemének „Letöltések” menüjében.

A készülék leírása



- ① Védőburkolat
- ② USB-meghajtó
- ③ Címke

A szerelés

⚠ VESZÉLY

Nem szándékosan beinduló készülék, áramvezető alkatrészek érintése

Sérülésveszély, áramütés veszélye

Minden munkavégzés előtt válassza le a készüléket a dokkolóáramlóról vagy húzza ki a hálózati dugaszt.

⚠ VIGYÁZAT

Nem megfelelő felszerelés miatt keletkező anyagi károk

A szerelést csak szakképzett személyzettel végeztesse.

Megjegyzés

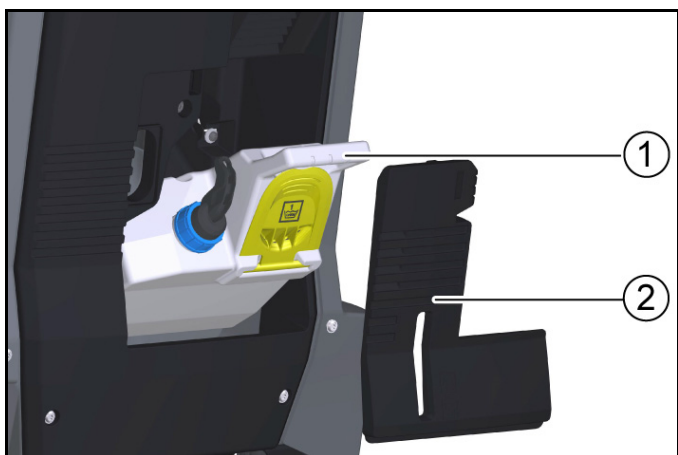
Ügyeljen arra, hogy feltétlenül betartsa a tisztítórobot használati utasítását és biztonsági utasításait is.

USB-meghajtó szerelése (KIRA BR 50 1.533-001.0 / 1.533-002.0)

Szükséges szerszámok:

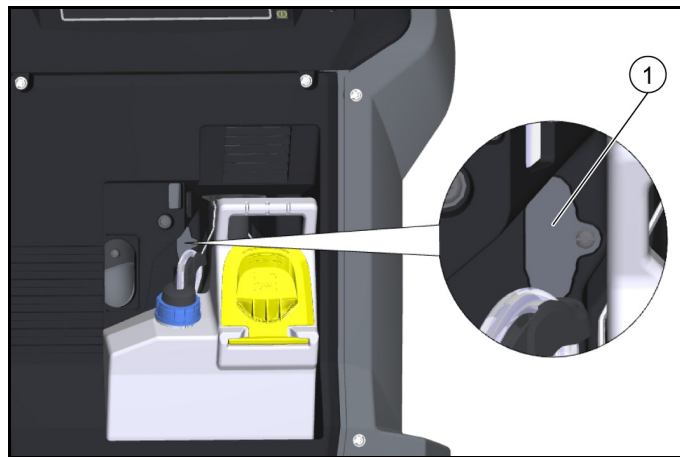
- TORX 15 csavarhúzó

1. Kapcsolja ki a tisztítórobotot, lásd a *tisztítórobot használati utasítását*.
2. Szerelje ki a tisztítószer tartályt.



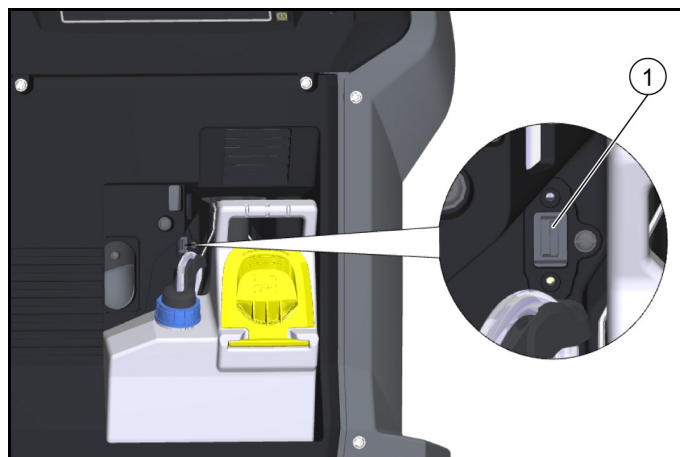
- ① Burkolat
 - ② Tisztítószer tartály
- a Vegye le a burkolatot.
b Vegye ki a tisztítószer tartályt.

3. Távolítsa el az USB-port burkolatát egy TORX 15 csavarhúzóval.



- ① USB-port burkolata

4. Helyezze be az USB-meghajtót az USB-portba.

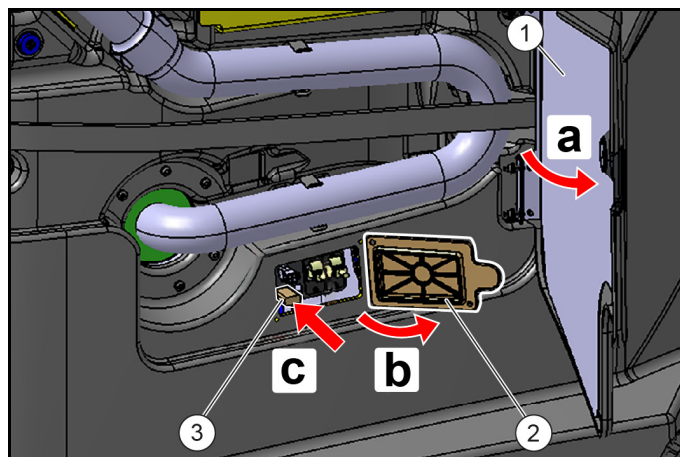


- ① USB-port

5. Szerelje be a tisztítószer tartályt.
 - a Helyezze be a tisztítószer tartályt. Legyen óvatos, nehogy megsértse az adóegységet.
 - b Helyezze fel a burkolatot.
6. Kapcsolja be a tisztítórobotot, lásd a *tisztítórobot használati utasítását*.

USB-meghajtó szerelése (KIRA BR 50 1.533-003.0, KIRA BD 50 1.533-050.0)

1. Kapcsolja ki a tisztítórobotot, lásd a *tisztítórobot használati utasítását*.
2. Az USB-meghajtó felszerelése:
 - a Nyissa ki a készülékrekesz ajtaját.
 - b Csavarja ki a fedél csavarjait és vegye le a fedelet.
 - c Helyezze be az USB-meghajtót az USB-aljzatba.



- ① Készülékrekesz ajtaja
- ② Fedél
- ③ USB-meghajtó

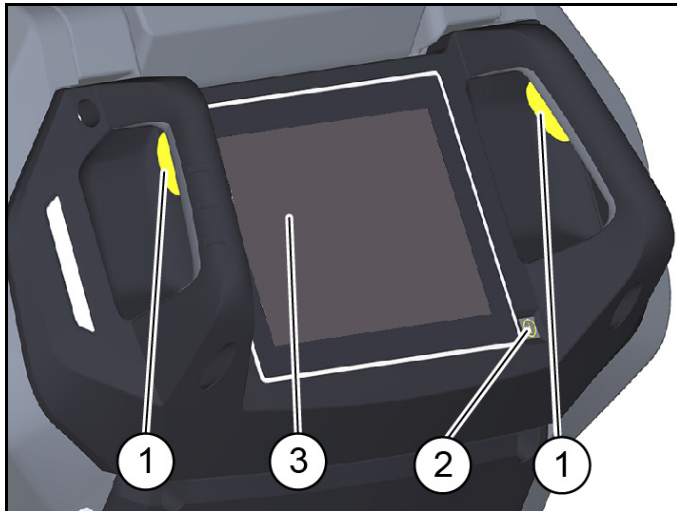
3. Helyezze fel a fedelet, és húzza meg a csavarokat.
4. Zárja be a készülékrekesz ajtaját.
5. Kapcsolja be a tisztítórobotot, lásd a *tisztítórobot használati utasítását*.

A takarítórobot beállítása

A takarítórobot tűzriasztó nélküli beállítása

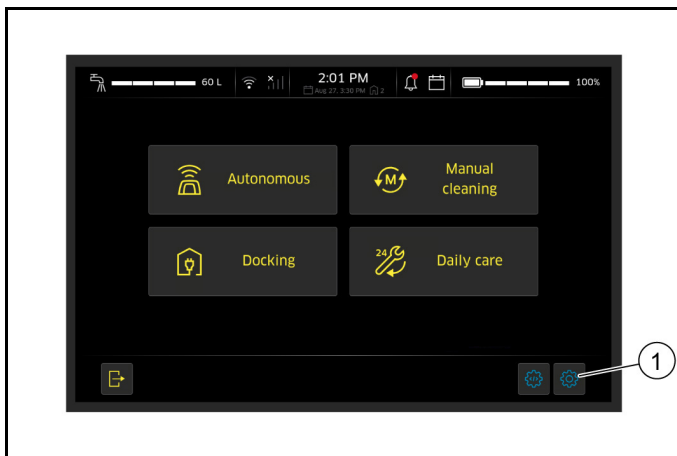
Előfeltételek:

- Minden beállítandó görgős ajtóhoz tartozik egy vevőegység.
 - A takarítórobot fel van szerelve, és a vevő adóterületén található.
1. Kapcsolja be a kezelőpanelt a Start gombbal.



- 1 Biztonsági kapcsoló
- 2 Indítógomb
- 3 Érintőképernyő

2. Nyomja meg a Beállítások ikont az érintőképernyőn.



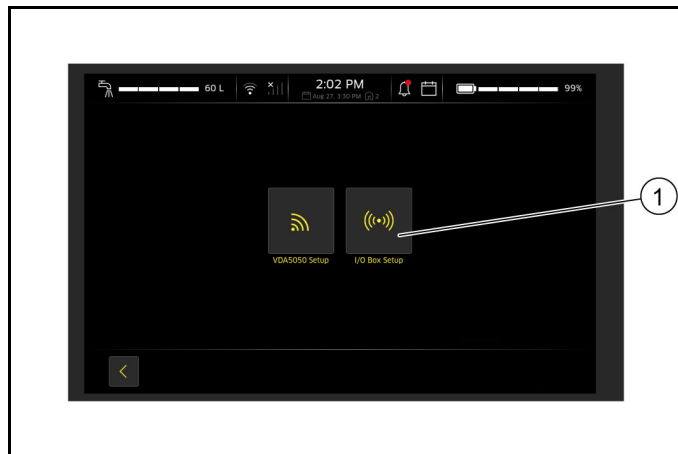
- 1 Beállítások ikon

3. Válassza az Infrastruktúra menüt.



- 1 Infrastruktúra menü

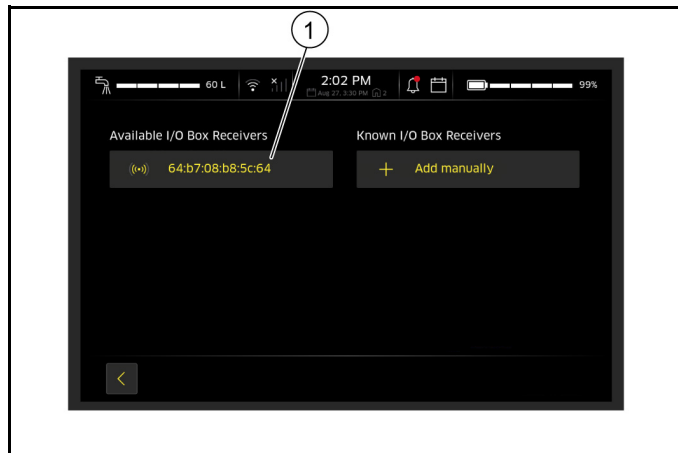
4. Válassza az I/O Box Setup-ot.



- 1 I/O Box Setup

Minden kiválasztható vevőegység megjelenik.

5. Válasszon ki egy vevőt (görgős kaput) a listából.

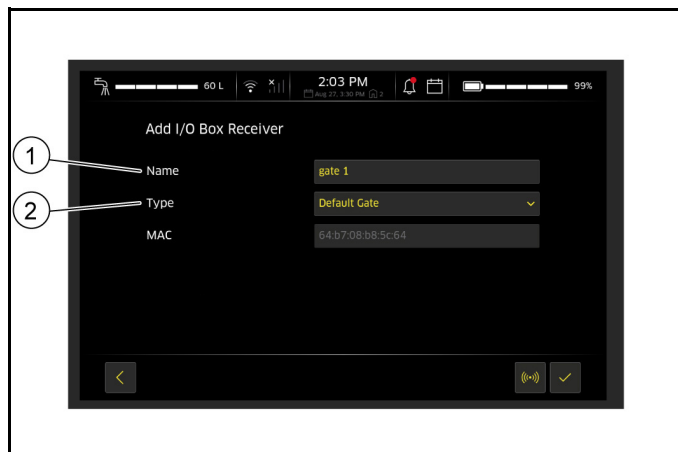


- 1 Kiválasztható vevő

6. Rendeljen egy nevet és egy típust a vevőhöz (görgős kapuhoz).

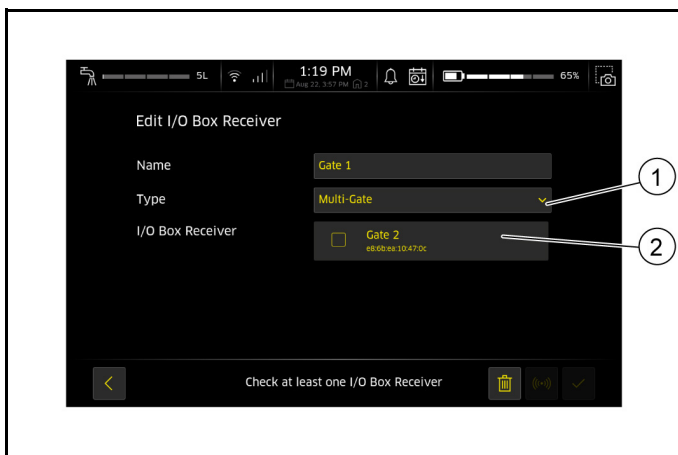
a Rendelje hozzá a „Default-Gate” típust a vevőhöz.

Ha minden kapuhoz (Gate) létrehozott egy vevőt, rendelje hozzá a kapuhoz a „Default-Gate” típust. Amikor a tisztítórobot eléri a Default-Gate zónát, aktiválja a hozzá tartozó vevőegység kapuvezérlését.



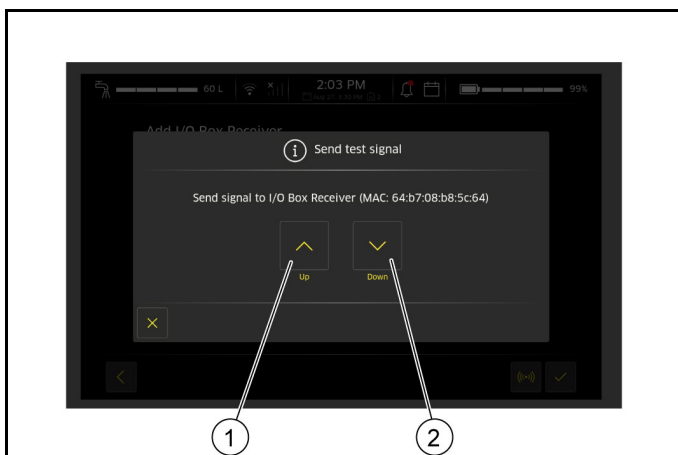
- 1 Név
- 2 Típus

b Opcionális: Rendelje hozzá a „Multi-Gate” típust a vevőhöz. A Multi-Gate lehetővé teszi több kapu (Gates) megnyitását egy zónán belül. Azaz, amikor a tisztítórobot eléri a Multi-Gate zónát, aktiválja több vevőegység kapuvezérlését. Ez előnyös lehet, ha több görgős kapu van egymás mellett, pl. egy sarokban.



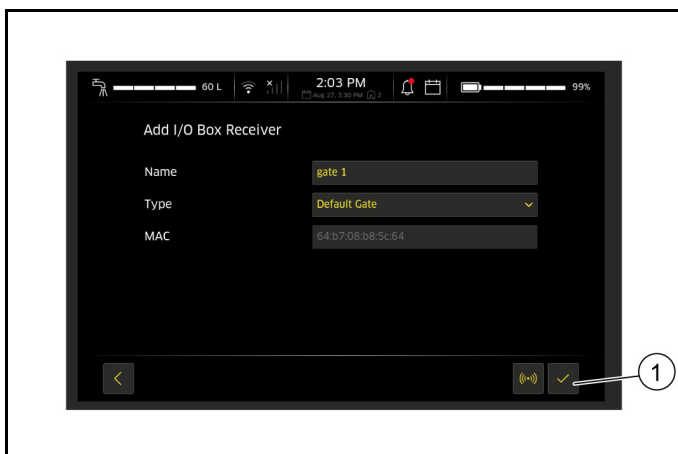
- ① Név
- ② Típus

7. A fel és le gombokkal tesztelje az adó működését.



- ① Fel gomb
- ② Le gomb

8. Erősítse meg a választást a pipa megnyomásával.

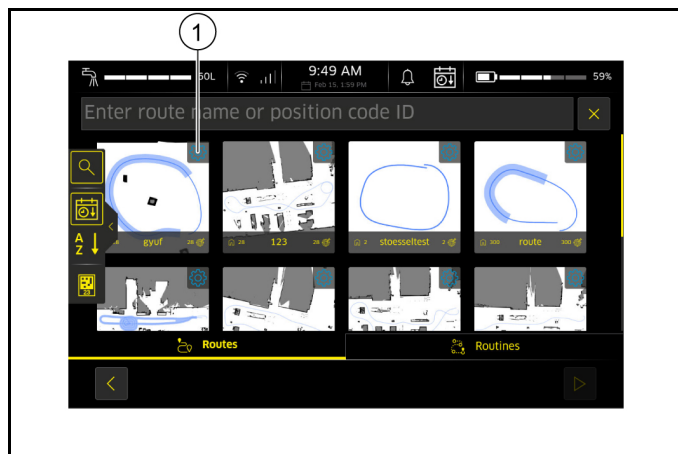


- ① Pipa

9. További vevőkészülékek (görgös kapuk) esetén ismételje meg az 5 ... 8. lépést.

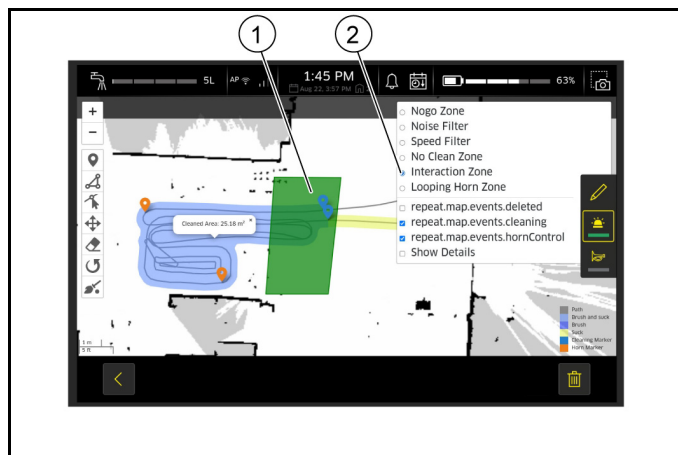
10. Váltás térképszerkesztésre. Lásd a *KIRA B 50 tisztítórobot használati utasítását*.

11. Nyomja meg a Beállítások ikont az érintőképernyőn.



- ① Beállítások ikon

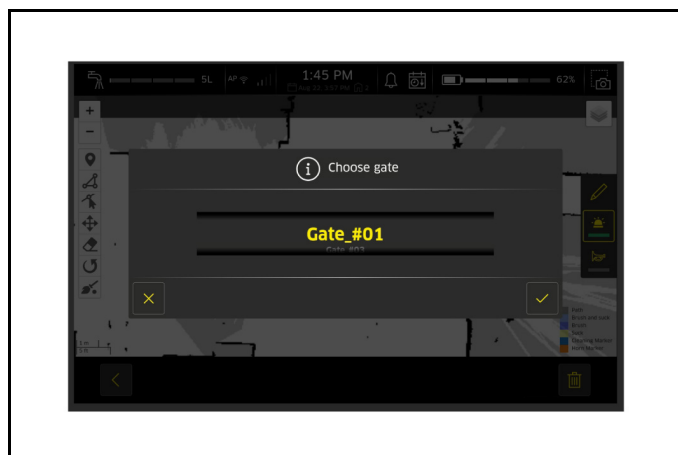
12. Állítsa be a zónát.



- ① Zöldterület
- ② Interakciós zóna

a Nyissa meg a zóna kiválasztását. A zöld terület határozza meg azt a zónát, amelyben a kapuvezérlés reagál.

b Válassza ki a kaput. Nincs alapértelmezett hozzárendelés egy zónához, azaz ha nincs kiválasztva kapu, a zóna kapuvezérlője nem válaszol.



c Válassza ki az "Interakciós zónát".

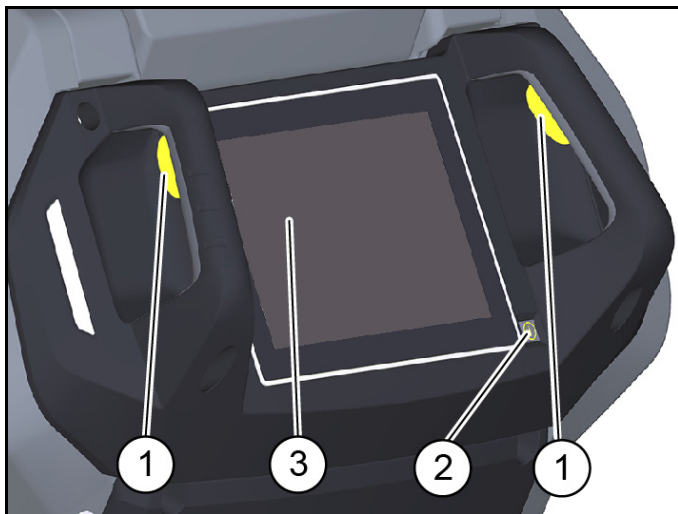
A tisztítórobot kinyitja a hozzárendelt kaput, amikor belép a zöld zónába.

A takarítórobot tűzjelzővel történő beállítása

Előfeltételek

- Minden beállítandó görgős ajtóhoz tartozik egy vevőegység feszültségmérővel.
- A takarítórobot fel van szerelve, és a vevő adóterületén található.
- A takarítórobot elindult a csatlakoztatott távadóval (USB-meghajtó).

1. Kapcsolja be a kezelőpanelt a Start gombbal.



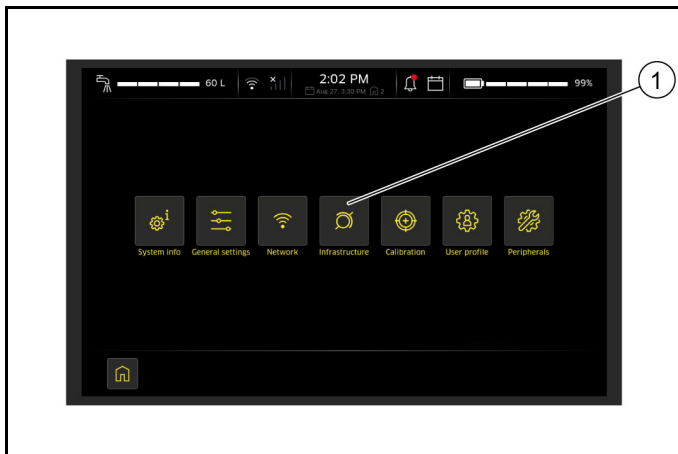
- ① Biztonsági kapcsoló
② Indítógomb
③ Érintőképernyő

2. Nyomja meg a Beállítások ikont az érintőképernyőn.



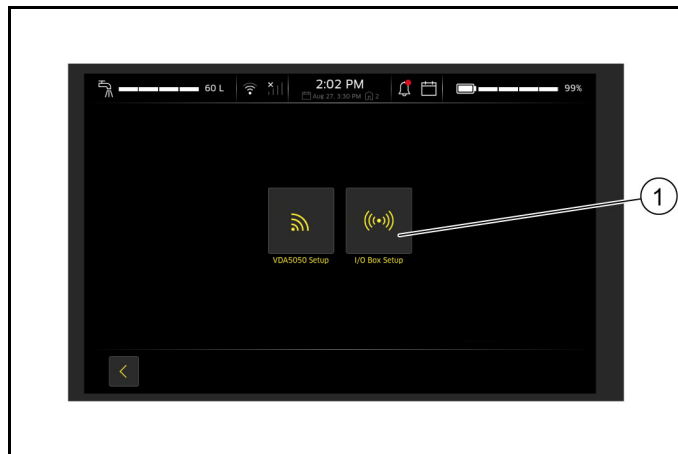
- ① Beállítások ikon

3. Válassza az **Infrastructure** menüt.



- ① Infrastruktúra menü

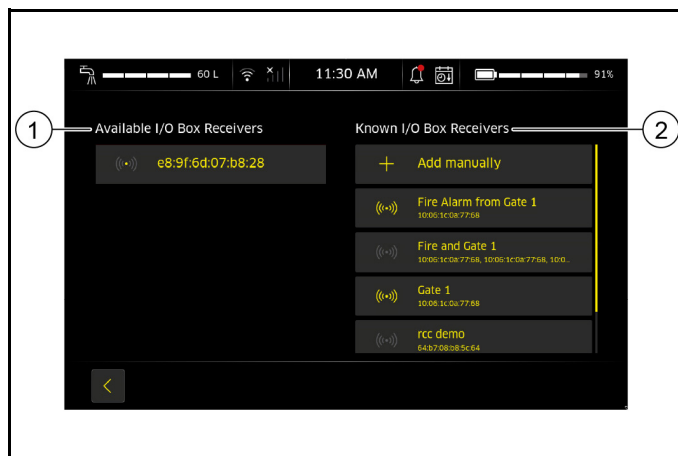
4. Válassza az I/O Box Setup-ot.



- ① I/O Box Setup

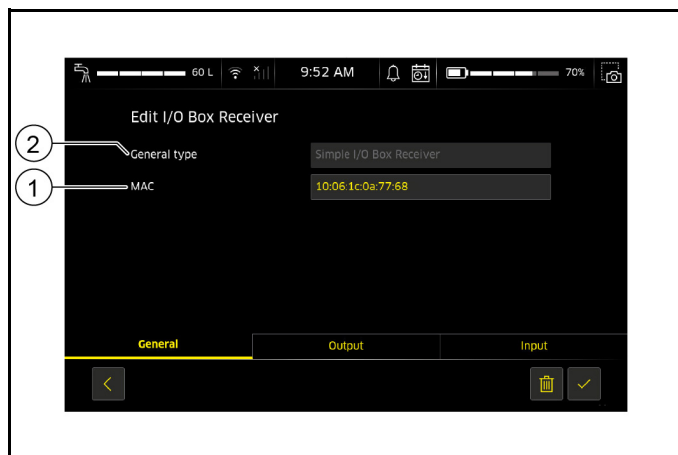
Minden kiválasztható vevőegység megjelenik.

5. Válasszon ki egy vevőt (görgős kaput) a listából.



- ① Kiválasztható vevő
② Ismert címzettek

6. Rendeljen egy nevet és egy típust a vevőhöz (görgős kapuhoz).



- ① MAC-cím
② Típus
a Rendeljen egy típust a vevőhöz.
b Rendeljen "MAC-címet" a címzetthez.

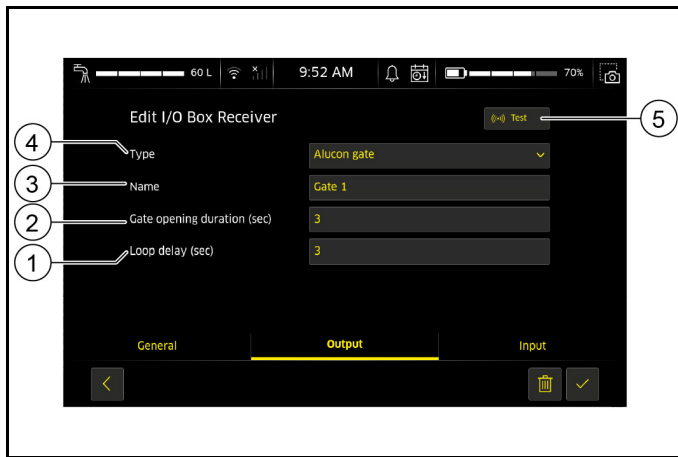
Megjegyzés

A vevőhöz egy kimeneti jel és / vagy a vevőtől egy bemeneti jel állítható be.

Kimeneti jel: A takarítórobot jelet küld a vevőnek, hogy nyissa ki a kapukat a megfelelő interakciós zónákban.

Bemeneti jel: A takarítórobot tűzjelzés esetén jelet kap a vevőtől. A megfelelő interakciós zónákban az ismétlés automatikusan megszakad.

7. Állítson be egy kimeneti jelet a vevőhöz.



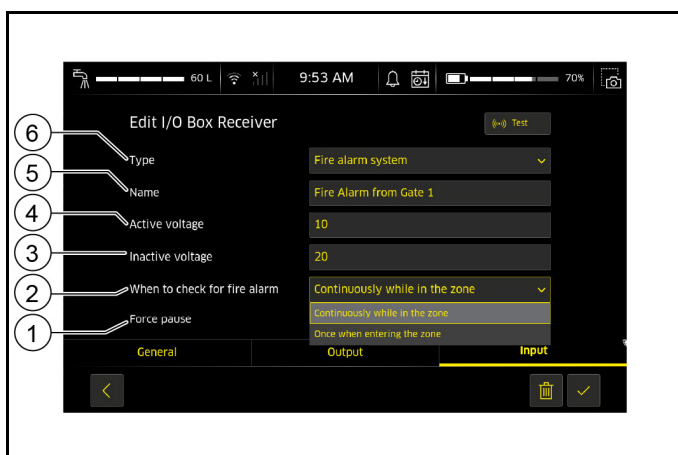
- ① Hurok késleltetés (másodperc)
- ② Kapunyitási idő (másodperc)
- ③ Név
- ④ Típus
- ⑤ Teszt gomb

- a Válassza ki a típust. Használja az **Alucon kaput** olyan kapukhoz, amelyek egy bizonyos idő után automatikusan bezáródnak. **Alapértelmezetten** használja a nyitás után nyitva maradó kapukhoz.
- b Rendelje hozzá a nevet.
- c Adjon meg egy értéket másodpercben a kapunyitási időtartamára vonatkozóan. Mivel egyes kapuk leállítják a nyitási folyamatot, amikor a nyitási parancsot másodszor is elküldik, itt lehet beállítani, hogy a takarítórobot mennyi ideig várjon az első parancs után.
- d Adjon meg egy értéket másodpercben a hurok késleltetéséhez. Mivel az Alucon kapuk egy idő után automatikusan bezáródnak, lehetőség van beállítani azt az időt, amely után a nyitási parancs újra elküldésre kerül.
- e A kapcsolat teszteléséhez nyomja meg a tesztgombot.

8. Állítson be egy bemeneti jelet a vevőtől.

Megjegyzés

Vannak olyan tűzjelző rendszerek, amelyek egy bizonyos küszöbérték felett aktiválódnak, és vannak olyan berendezések, amelyek egy bizonyos feszültség alatt aktiválódnak. Mindkét opció választható. Az ábrán látható példában a feszültség 10 V alá esik tűzriasztás esetén.



- ① Szüneteltetés kényszerítése
- ② Mikor kell ellenőrizni a tűzjelzőt
- ③ Inaktív feszültség
- ④ Aktív feszültség
- ⑤ Név
- ⑥ Típus

- a Válassza ki a **tűzjelző típusát**.
- b Rendeljen hozzá egy **nevet**. A Kärcher azt javasolja, hogy adjon meg egy nevet, amely jelzi, hogy ez a kapu tűzjelzője.
- c **Aktív feszültség esetén állítsa be** azt a küszöbértéket, amelytől kezdve a tűzjelzés aktiválódik.
- d **Az inaktív feszültség beállítja** azt a küszöbértéket, amelyig nem aktiválódik tűzjelző.
- e Válassza ki, hogy a takarítórobot mikor figyeljen a tűzjelzőkre. 2 lehetőség áll rendelkezésre:

Folyamatos: Amíg a takarítórobot az interakciós zónában van, szünetelteti az ismétlést. A kapu mindkét oldalán lennie kell egy zónának, ahol a takarítórobot az ismétlés részeként közeledik. A zóna nem lehet a kapu alatt, mivel a robot közvetlenül a kapu alatt is megáll, ha a tűzjelzőt ott aktiválják.

Egyszer a zónába való belépéskor: A takarítórobot csak egyszer ellenőrzi a tűzjelzőt, amikor belép az interakciós zónába. Ha a tűzjelző aktív, leállítja az ismétlést a zóna határán. Ha a tűzjelző akkor aktiválódik, amikor a takarítórobot a terület közepén van, akkor tovább mozog. Ez az opció a kapu feletti interakciós zónával használható.

- f Kényszerített szüneteltetés engedélyezése / letiltása.

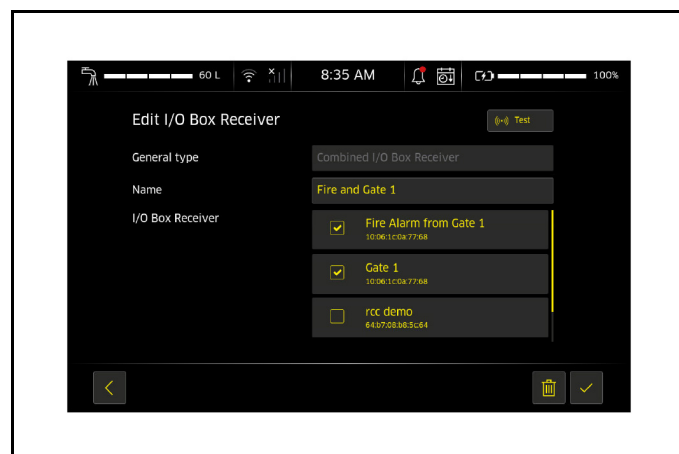
Opció aktiválva: A takarítórobot felülbírálja a helyszínen tartózkodó személy ismételt kérését is. Az ismétlés nem folytatható, csak megszakítható.

Opció letiltva: A tűzjelző által küldött szüneteltetés törölhető.

9. Opcionális: Állítsa be a kombinált címzettet.

Megjegyzés

Annak érdekében, hogy olyan interakciós zónákat hozzon létre, amelyek bemeneti és kimeneti indítóként vagy egynél több kapu indítóként szolgálnak, egy további kombinált vevőt kell létrehozni, mivel az egymást átfedő zónák nem működnek.



Példa kombinált vevőre

A bemutatott példában a kombinált vevő fogadja az „1. kapu”-nak küldött parancsokat és a „Tűzjelző az 1. kaputól” bemenetet.

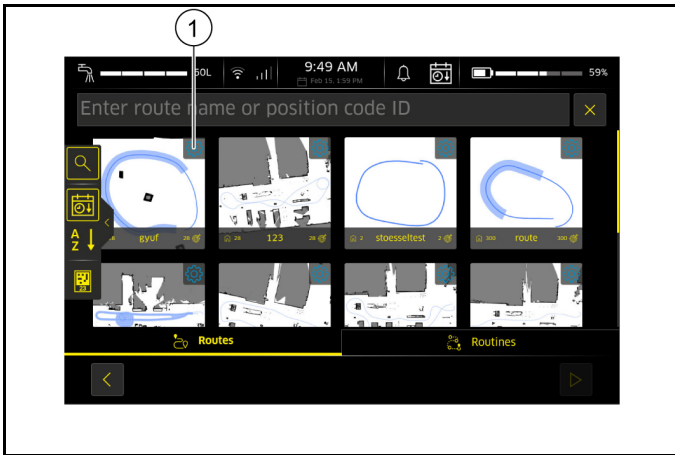
Azáltal, hogy a zónába való belépéskor **egyszer** figyelmet fordít a tűzjelzésre, megakadályozható, hogy a takarítórobot tűzjelzés esetén megálljon a kapu alatt.

FIGYELEM

A takarítórobot akkor is kinyitja a kaput, ha az le van állítva, amikor belép a zónába. Ha ez nem kívánatos, külön zónákat kell használni a kapuvezérlésre és a tűzriasztásra.

10. Váltás térképszerkesztésre. Lásd a KIRA B 50 tisztítórobot használati utasítását.

11.Nyomja meg a Beállítások ikont az érintőképernyőn.



① Beállítások ikon

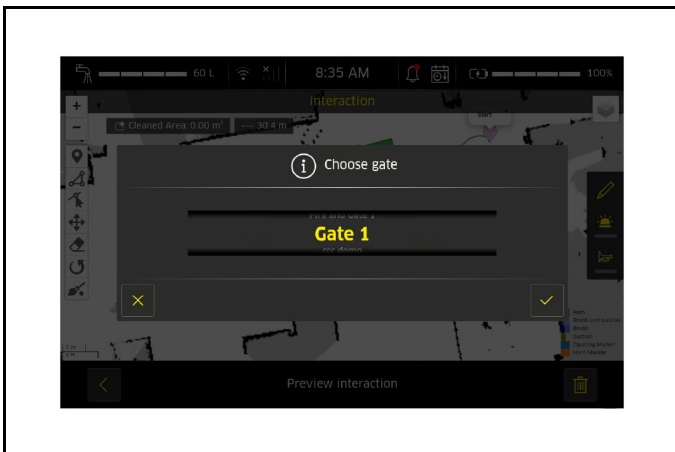
12.Állítsa be az interakciós zónát.



① Zöldterület

② Interakciós zóna

- Nyissa meg a zóna kiválasztását. A zöld terület határozza meg azt a zónát, amelyben a kapuvezérlés reagál.
- Válassza ki a kaput. Nincs alapértelmezett hozzárendelés egy zónához, azaz ha nincs kiválasztva kapu, a zóna kapuvezérlője nem válaszol.



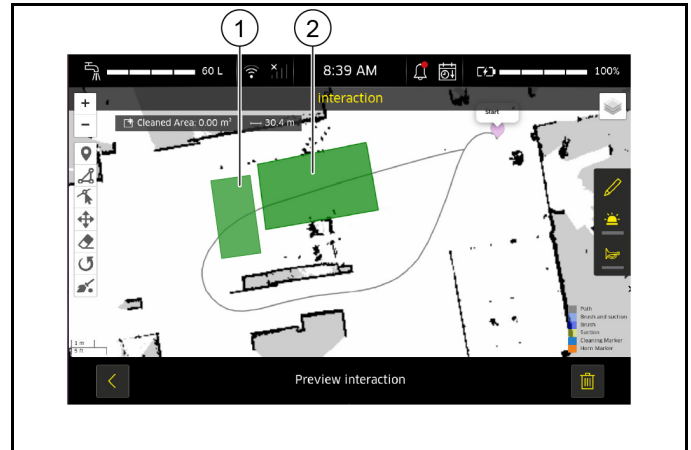
c Válassza ki az "Interakciós zónát".

A tisztítórobot kinyitja a hozzárendelt kaput, amikor belép a zöld zónába.

13.Állítson be külön zónákat a tűzjelző számára.

Megjegyzés

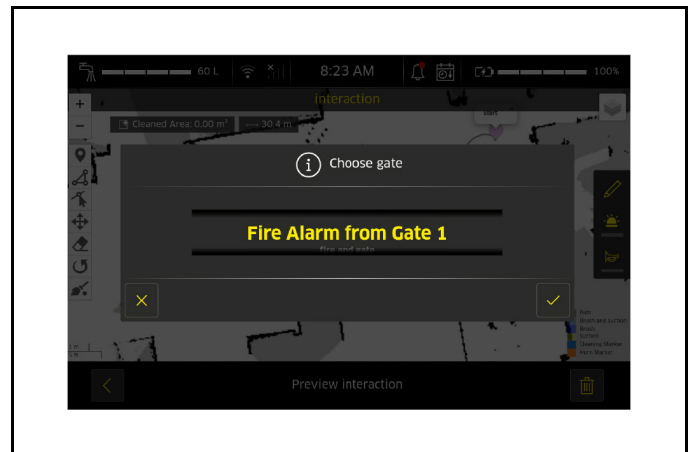
Az interakciós területek nem fedhetik egymást.



① „Tűzjelző” interakciós zóna

② "Kapunyitás" interakciós zóna

- Nyissa meg a zóna kiválasztását. A zöld területek határozzák meg azokat a zónákat, amelyekben a kapuvezérlés reagál, vagy ahol a tűzjelzések aktiválódnak.
- Válassza ki a tűzjelző kapuját.

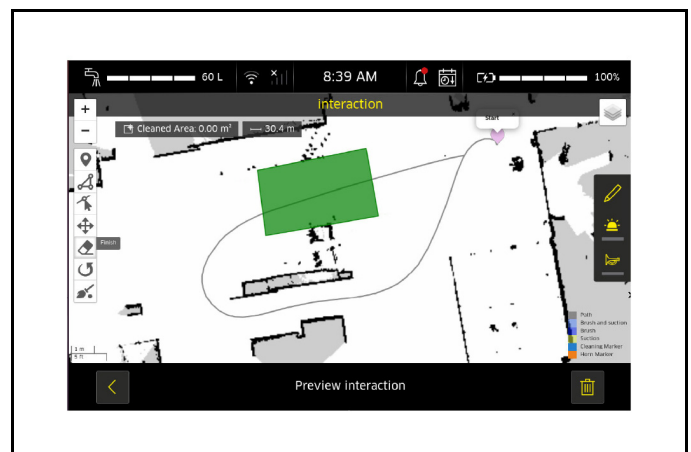


- Ha be van jelölve, a tűzriasztási zónák tűzjelzései folyamatosan kiválasztásra kerülnek a zónában való tartózkodás során.

14.Állítson be kombinált interakciós zónákat tűzjelzővel.

Megjegyzés

A takarítórobot akkor is kinyitja a kaput, ha az le van állítva, amikor belép a zónába. Ha nem szükséges, használjon külön zónákat a kapuvezérléshez és a tűzriasztáshoz a 13. lépésben leírtak szerint.

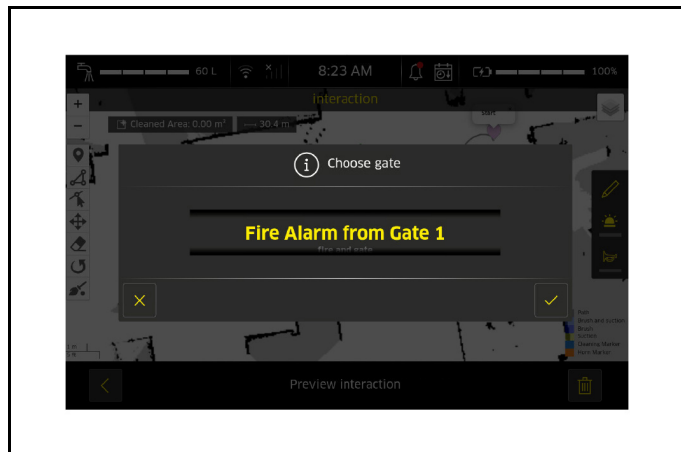


- Nyissa meg a zóna kiválasztását. A zöld terület határozza meg azt a zónát, amelyben a kapuvezérlés reagál, vagy ahol a tűzjelzések aktiválódnak.

Megjegyzés

Tegye a területet olyan nagyra, hogy a kapu már nyitva legyen, amikor a takarítórobot eléri, hogy a takarítórobot zökkenőmentesen mozoghasson.

b Válassza ki a tűzjelző kapuját.



c Ha be van jelölve, a tűzjelző zónák tűzjelzője egyszer van kiválasztva, amikor belép a zónába.

Obsah

Obecné pokyny	125
Objem dodávky	125
Použití v souladu s určením	125
Bezpečnostní pokyny	125
Ochrana životního prostředí	125
Příslušenství a náhradní díly	125
Záruka	125
Popis přístroje	126
Montáž	126
Seřízení robotického vysavače	127

Obecné pokyny

 Před přestavbou si přečtete tento návod k montáži a jedněte podle jeho obsahu.
Ušchovejte návod k montáži pro pozdější použití nebo pro dalšího vlastníka.

Objem dodávky

Konverzní sada se skládá z těchto prvků:

Komponenty	Označení	Počet [kus]
6.043-017.0	USB flash disk, vysílač	1
5.043-365.0	Ochranný kryt USB flash disku, vysílač	1
6.043-016.0	Nálepka USB flash disk, vysílač	1
5.980-276.0	Návod na konverzi ovládání rolovacích vrat, vysílač	1

Upozornění

Ochranný kryt a nálepky jsou při dodání předem umístěny.

Použití v souladu s určením

Rozšiřovací sada pro ovládání rolovacích vrat se smí použít jen na rolovací vrata s omezovací síly nebo bezdotykovými ochrannými zařízeními, jako jsou např. vrata typu C (nebo D/E) podle DIN EN 12453.

Rozšiřovací sada pro ovládání rolovacích vrat pro 2 relé se skládá ze 2 modulů:

- KIRA Rolling Gate Control, vysílač
- KIRA Rolling Gate Control, modul přijímače

Vysílač a modul přijímače musí smontovat uživatel.

Bezpečnostní pokyny

Stupně nebezpečí

⚠ NEBEZPEČÍ

- Upozornění na bezprostředně hrozící nebezpečí, které vede k těžkým úrazům nebo usmrcení.

⚠ VAROVÁNÍ

- Upozornění na možnou nebezpečnou situaci, která může vést k těžkým úrazům nebo usmrcení.

⚠ UPOZORNĚNÍ

- Upozornění na možnou nebezpečnou situaci, která může vést k lehkým úrazům.

POZOR

- Upozornění na možnou nebezpečnou situaci, která může vést ke vzniku věcných škod.

Bezpečnostní pokyny

⚠ NEBEZPEČÍ

Neúmyslný rozběh přístroje, dotyk dílů pod napětím

Nebezpečí úrazu, zasažení elektrickým proudem

Před zahájením jakékoli práce odpojte přístroje od dokovací stanice nebo vytáhněte síťovou zástrčku.

Ochrana životního prostředí

 Obalové materiály jsou recyklovatelné. Obaly prosím likvidujte ekologickým způsobem.

 Elektrické a elektronické přístroje obsahují hodnotné recyklovatelné materiály a často součásti, jako baterie, akumulátory nebo olej, které mohou při chybném zacházení nebo likvidaci představovat potenciální nebezpečí pro lidské zdraví nebo pro životní prostředí. Pro řádný provoz přístroje jsou však tyto součásti nezbytné. Přístroje označené tímto symbolem se nesmí likvidovat s domovním odpadem.

Upozornění k obsaženým látkám (REACH)

Aktuální informace k obsaženým látkám naleznete na stránkách: www.kaercher.de/REACH

Příslušenství a náhradní díly

Používejte pouze originální příslušenství a náhradní díly, které Vám zaručují bezpečný a bezporuchový provoz přístroje. Informace o příslušenství a náhradních dílech naleznete na stránkách www.kaercher.com.

Záruka

V každé zemi platí záruční podmínky vydané naší příslušnou distribuční společností. Případné závady vašeho přístroje odstraníme bezplatně během záruční lhůty, pokud jsou zaviněny vadou materiálu nebo výrobní vadou. V případě uplatnění nároků ze záruky se prosím obraťte s dokladem o koupi na svého prodejce nebo na nejbližší autorizované pracoviště zákaznického servisu.

(Adresa viz zadní stranu)

Další informace o záruce (jsou-li k dispozici) naleznete v servisní sekci na webové stránce místního zastoupení firmy Kärcher v části „Dokumenty ke stažení“.

Popis přístroje



- ① Ochranný kryt
- ② USB flash disk
- ③ Nálepka

Montáž

⚠ NEBEZPEČÍ

Neúmyslný rozběh přístroje, dotyk dílů pod napětím

Nebezpečí úrazu, zasažení elektrickým proudem

Před zahájením jakékoli práce odpojte přístroje od dokovací stanice nebo vytáhněte síťovou zástrčku.

⚠ UPOZORNĚNÍ

Hmotné škody při nesprávné montáži

Pověřte montáži kvalifikovaného odborníka.

Upozornění

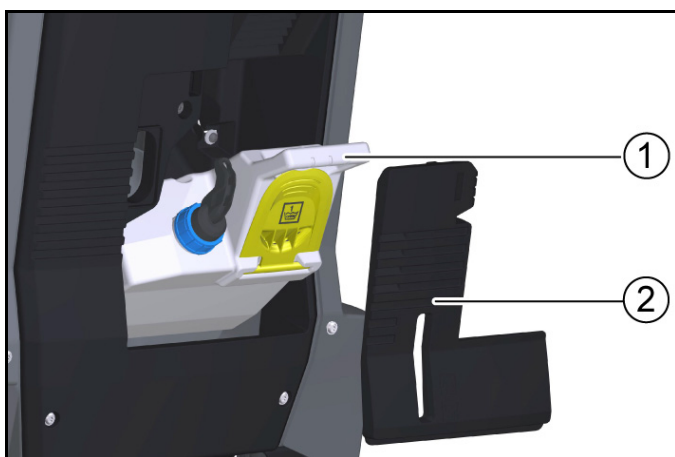
Je nezbytně nutné dodržovat také provozní návod a bezpečnostní pokyny pro robotický vysavač.

Montáž USB flash disku (KIRA BR 50 1.533-001.0 / 1.533-002.0)

Požadované nářadí:

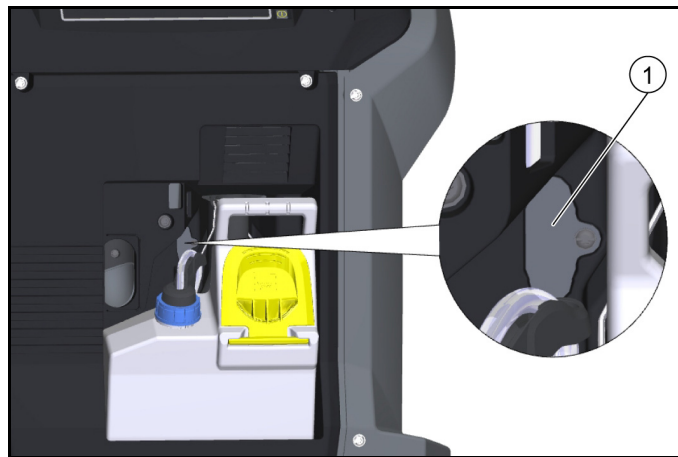
- Šroubovák TORX 15

1. Vypněte robotický vysavač, viz *provozní návod robotického vysavače*.
2. Vymontujte zásobník na čisticí prostředek.



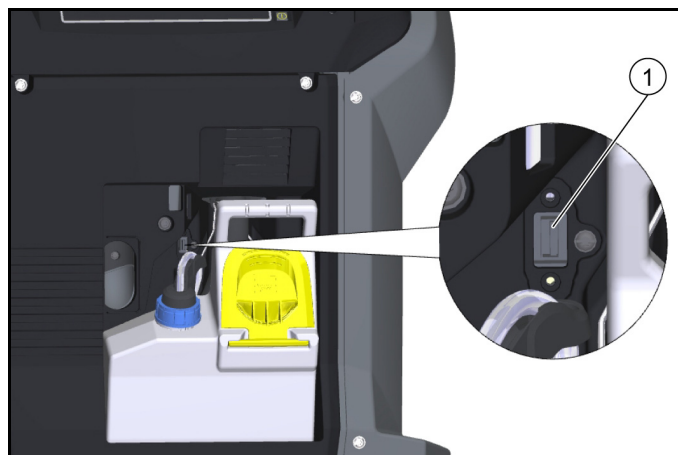
- ① Kryt
- ② Zásobník na čisticí prostředek
- a Sejměte kryt.
- b Vyjměte zásobník na čisticí prostředek.

3. Odstraňte kryt USB portu pomocí šroubováku TORX 15.



- ① Kryt USB portu

4. Zasuňte USB flash disk do USB portu.

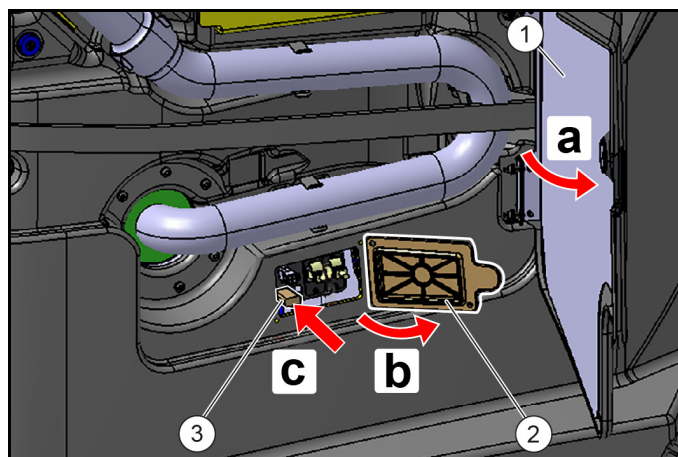


- ① USB port

5. Namontujte zásobník na čisticí prostředek.
 - a Nasadte zásobník na čisticí prostředek. Dávejte pozor, abyste nepoškodili vysílač.
 - b Nasadte kryt.
6. Zapněte robotický vysavač, viz *provozní návod robotického vysavače*.

Montáž USB flash disku (KIRA BR 50 1.533-003.0, KIRA BD 50 1.533-050.0)

1. Vypněte robotický vysavač, viz *provozní návod robotického vysavače*.
2. Namontujte USB flash disk:
 - a Otevřete dvířka přihrádky přístroje.
 - b Vyšroubujte šrouby na víko a sejměte víko.
 - c Vložte USB flash disk do USB portu.



- ① Dvířka přihrádky pro zařízení
- ② Víko
- ③ USB flash disk

3. Přiložte víko a utáhněte šrouby.
4. Zavřete dvířka příhrádky přístroje.
5. Zapněte robotický vysavač, viz *provozní návod robotického vysavače*.

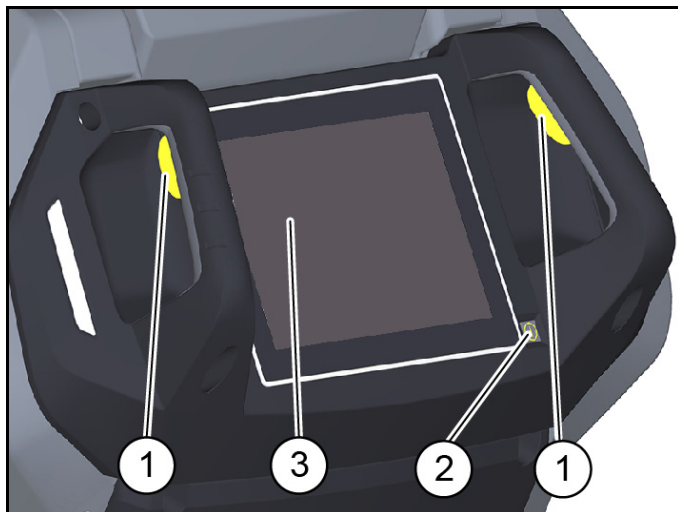
Seřízení robotického vysavače

Seřízení čistícího robota bez požárního hlásiče

Předpoklady:

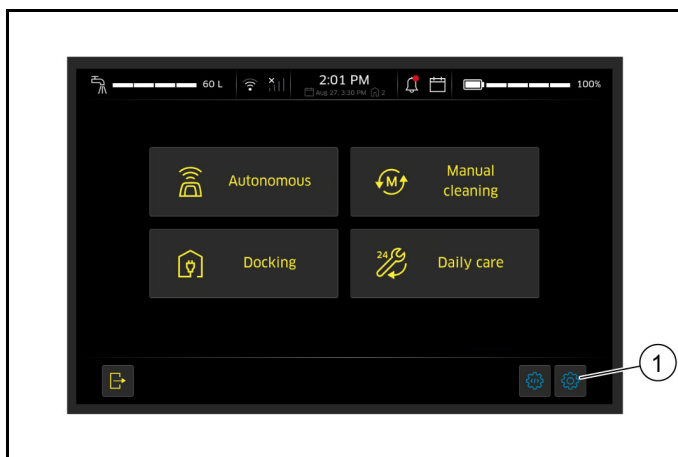
- Ke každým nastavovaným rolovacím vratům je instalován přijímač.
- Robotický vysavač byl přestavěn a je v dosahu vysílání přijímače.

1. Zapněte ovládací panel tlačítkem Start.



- ① Bezpečnostní vypínač
- ② Spouštěcí tlačítko
- ③ Dotyková obrazovka

2. Stiskněte ikonu Nastavení na dotykové obrazovce.



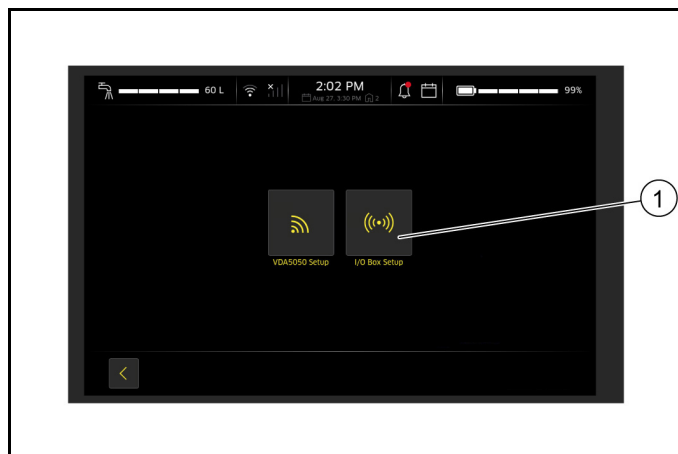
- ① Ikona Nastavení

3. Zvolte menu Infrastructure.



- ① Menu Infrastructure

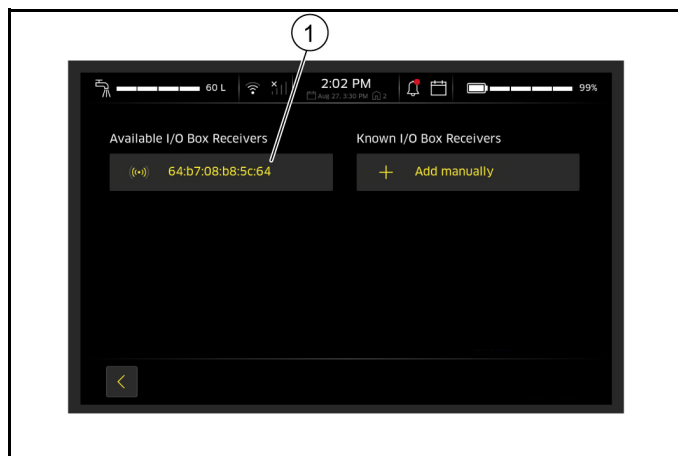
4. Zvolte I/Box Setup.



- ① I/O Box Setup

Zobrazí se všechny vybrané přijímače.

5. Vyberte přijímač (rolovací vrata) ze seznamu.

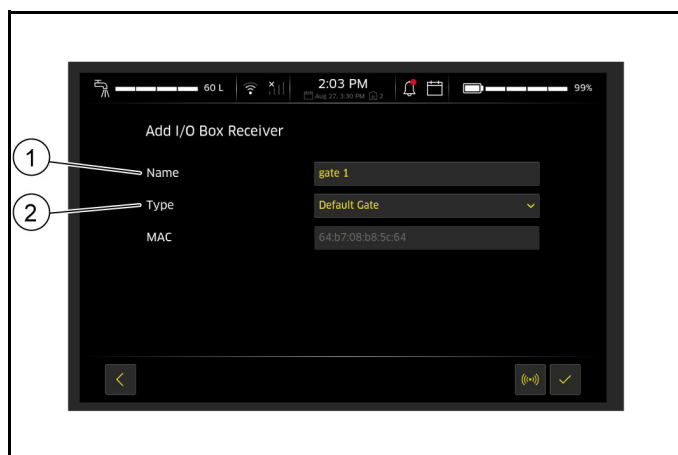


- ① Volitelný přijímač

6. Přiřadte název a typ přijímači (rolovací vrata).

a Přiřadte přijímači typ „Default-Gate“.

Pokud jste pro každá vrata (Gate) vytvořili přijímač, přiřadte vratům typ „Default-Gate“. Když robotický vysílač dosáhne zóny Default-Gate, spustí ovládání vrat příslušného přijímače.

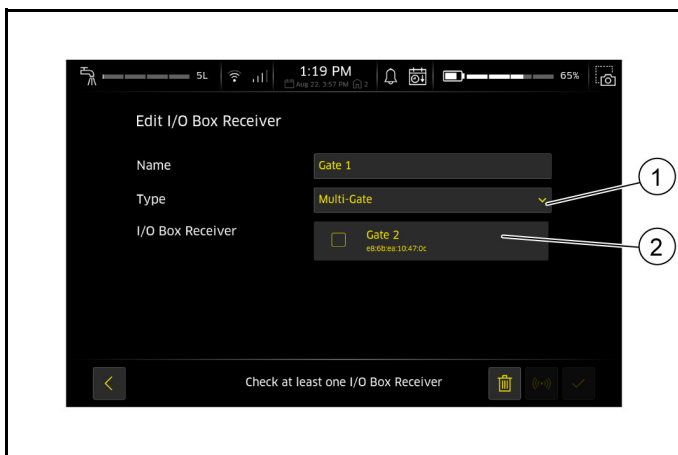


- ① Název

- ② Typ

b Volitelně: Přiřadte přijímači typ „Multi-Gate“.

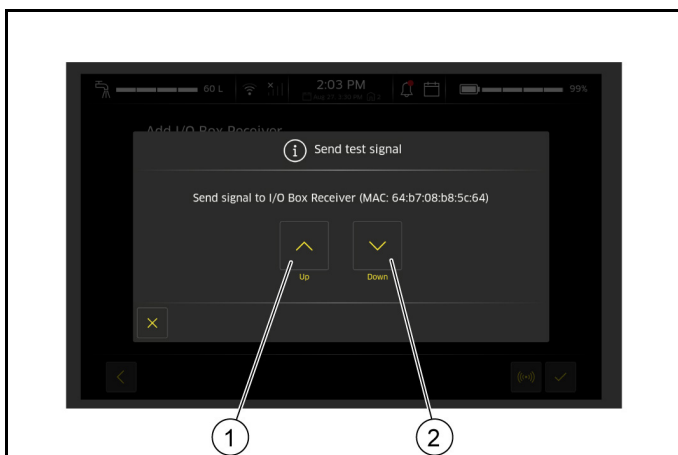
Multi-Gate nabízí možnost otevření více vrat (Gates) v rámci jedné zóny. Když robotický vysílač dosáhne zóny Multi-Gate, spustí ovládání vrat několik přijímačů. To může být výhodou, pokud je vedle sebe několik rolovacích vrat, např. v rohu.



① Název

② Typ

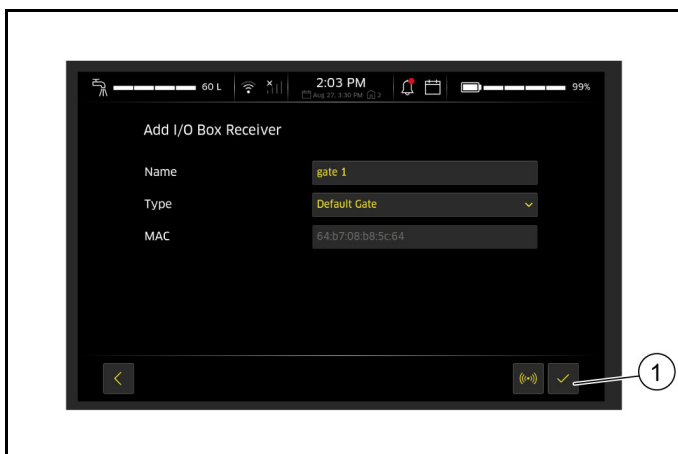
7. Otestujte funkci vysílače pomocí tlačítek nahoru a dolů.



① Tlačítko nahoru

② Tlačítko dolů

8. Potvrďte výběr stisknutím značky zaškrtnutí.

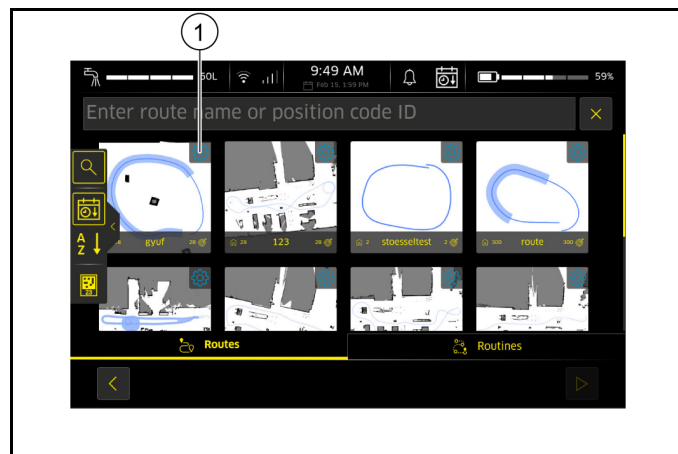


① Značka zaškrtnutí

9. Opakujte krok 5 ... 8 pro další přijímače (rolovací vrata).

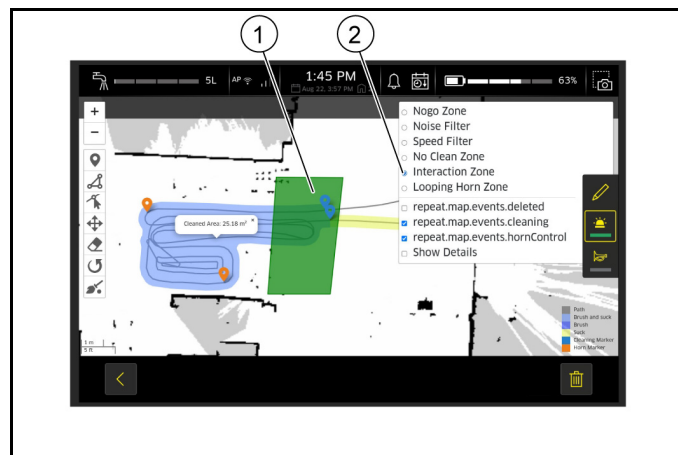
10. Přejděte na úpravu mapy. Viz *provozní návod robotického vysavače KIRA B 50*.

11. Stiskněte ikonu Nastavení na dotykové obrazovce.



① Ikona Nastavení

12. Nastavte zónu.

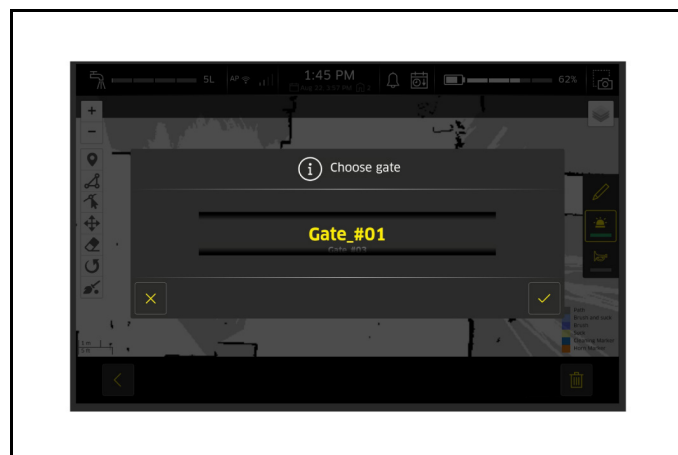


① Zelená oblast

② Interakční zóna

a Otevřete výběr zóny. Zelená oblast definuje zónu, ve které ovládání vrat reaguje.

b Vyberte vrata. Pro zónu neexistuje žádné standardní přiřazení, tj. pokud nejsou vybrána žádná vrata, ovládání vrat v zóně nebude reagovat.



c Vyberte „interakční zónu“.

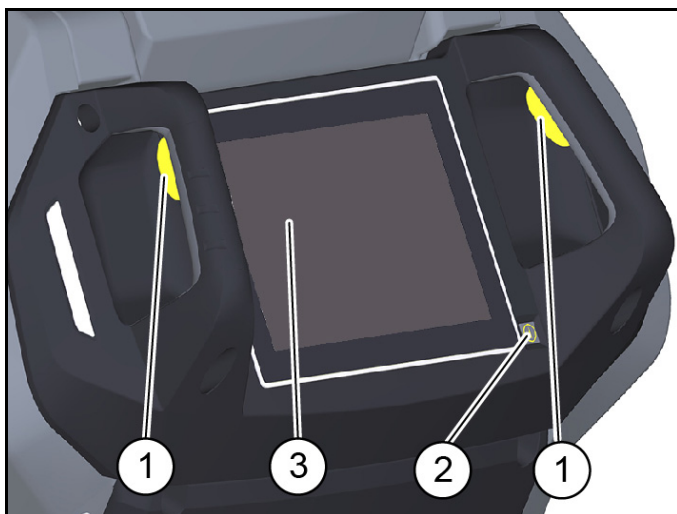
Robotický vysavač při vstupu do zelené zóny otevře přidělená vrata.

Seřízení robotického vysavače bez požárního hlásiče

Předpoklady

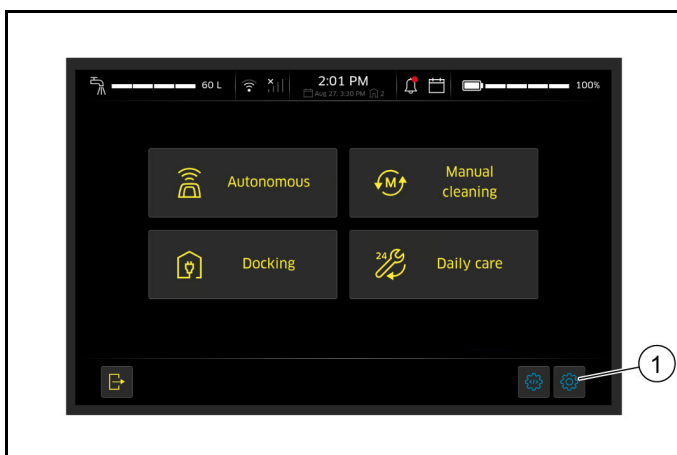
- Ke každým nastavovaným rolovacím vratům je instalován přijímač.
- Robotický vysavač byl přestavěn a je v dosahu vysílání přijímače.
- Robotický vysavač se spustil s připojeným vysílačem (USB diskem).

1. Zapněte ovládací panel tlačítkem Start.



- ① Bezpečnostní vypínač
- ② Spouštěcí tlačítko
- ③ Dotyková obrazovka

2. Stiskněte ikonu Nastavení na dotykové obrazovce.



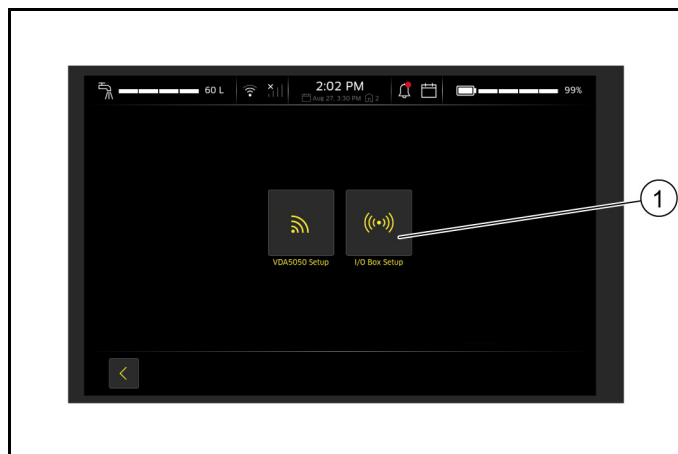
- ① Ikona Nastavení

3. Zvolte menu **Infrastructure**.



- ① Menu Infrastructure

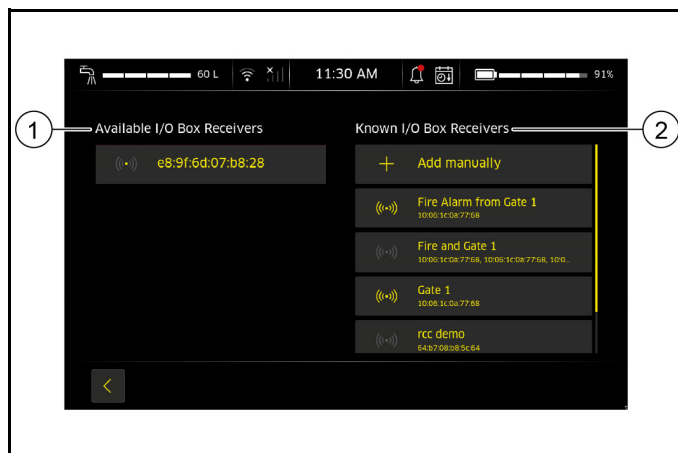
4. Zvolte **I/O Box Setup**.



- ① I/O Box Setup

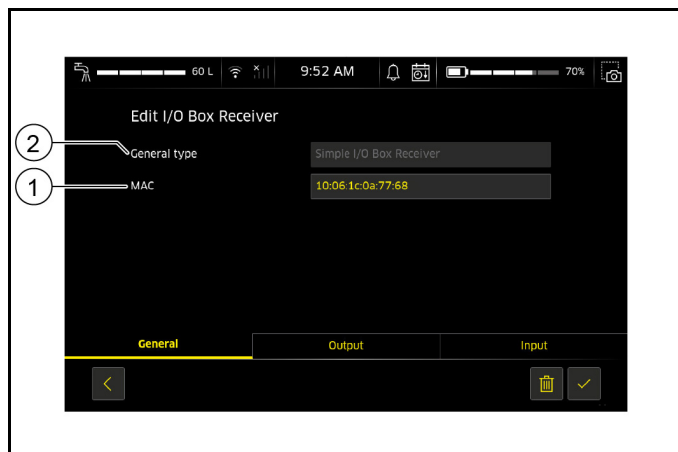
Zobrazí se všechny vybrané přijímače.

5. Vyberte přijímač (rolovací vrata) ze seznamu.



- ① Volitelný přijímač
- ② Znamí příjemci

6. Přiřaďte název a typ přijímači (rolovací vrata).



- ① MAC adresa
- ② Typ

a Přiřaďte typ přijímači.

b Přiřaďte přijímači „MAC adresu“.

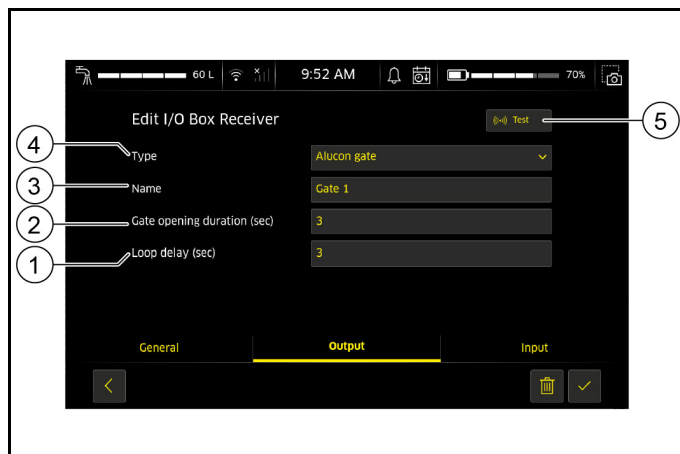
Upozornění

Výstupní signál lze nastavit na přijímač a/nebo vstupní signál z přijímače.

Výstupní signál: Čistící robot vyšle signál do přijímače k otevření bran v odpovídajících interakčních zónách.

Vstupní signál: Čistící robot přijímá signál z přijímače v případě požárního poplachu. Opakování v odpovídajících interakčních zónách se automaticky přerušuje.

7. Nastavte výstupní signál do přijímače.



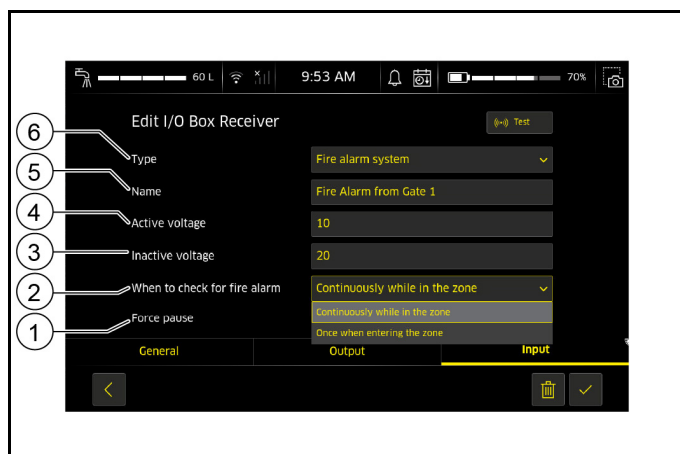
- ① Zpoždění smyčky (sekundy)
- ② Doba otevření brány (sekundy)
- ③ Název
- ④ Typ
- ⑤ Testovací tlačítko

- a Vyberte typ. **Aluconová brána** Používejte pro brány, které se po určité době automaticky zavírají. Pro brány, které zůstanou po otevření otevřené, použijte možnost **Výchozí**.
- b Zadejte jméno.
- c Zadejte hodnotu v sekundách pro dobu otvírání brány. Protože se některé brány přestanou otvírat po druhém odeslání povelu k otevření, můžete zde nastavit, jak dlouho má robotický vysavač čekat po prvním povelu.
- d Zadejte hodnotu zpoždění smyčky v sekundách. Protože se dveře Alucon po určité době automaticky zavírají, můžete si nastavit, po jaké době se má znovu odeslat povel k otevření.
- e Chcete-li otestovat spojení, stiskněte testovací tlačítko.

8. Nastavte vstupní signál z přijímače.

Upozornění

Existují zařízení požárního poplachu, která se spouštějí při překročení určité prahové hodnoty, a zařízení, která se spouštějí při překročení určitého napětí. Obě možnosti jsou volitelné. V uvedeném příkladu klesne napětí v případě požárního poplachu pod 10 V.



- ① Vynutit si přestávku
- ② Kdy zkontrolovat požární hlásič
- ③ Neaktivní napětí
- ④ Aktivní napětí
- ⑤ Název
- ⑥ Typ

- a Vyberte typ **Požární hlásič**.
- b Přiřaďte **název**. Kärcher doporučuje pojmenovat jej tak, aby jasně naznačoval, že se jedná o požární hlásič brány.
- c V části **Aktivní napětí** nastavte prahovou hodnotu, při které se spustí požární hlásič.

d V části **Neaktivní napětí** nastavte prahovou hodnotu, do které se požární hlásič nespustí.

e Vyberte, kdy má robotický čistič respektovat požární hlásič. Na výběr jsou 2 možnosti:

Nepřetržitě: Dokud se robotický čistič nachází v interakční zóně, pozastaví opakování. Na každé straně brány by měla být zóna, ke které se robotický čistič v rámci opakování přiblíží. Zóna by neměla být pod branou, protože robot by se pak zastavil přímo pod branou, pokud by se tam spustil požární hlásič.

Jednou při vstupu do zóny: Robotický čistič zkontroluje požární hlásič pouze jednou, když vstoupí do interakční zóny. Pokud je požární hlásič aktivní, zastaví se opakování na hranici zóny. Pokud se spustí požární alarm, když se úklidový robot nachází uprostřed oblasti, bude pokračovat v jízdě. Tuto možnost lze použít s interaktivní zónou nad branou.

f Aktivovat / deaktivovat vynucené pozastavení.

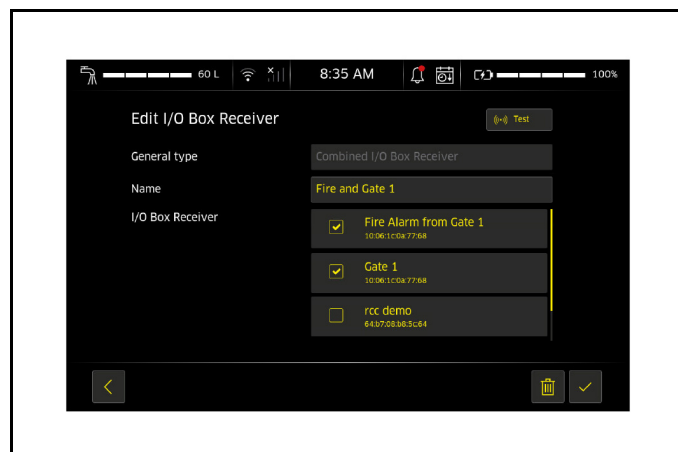
Volitelné příslušenství aktivováno: Robotický vysavač také ignoruje opakovaný požadavek od osoby na místě. V opakování nelze pokračovat, lze jej pouze zrušit.

Volitelné příslušenství deaktivováno: Pauzu odeslanou signálem požárního hlásiče lze zrušit.

9. Volitelné vybavení: Nastavte kombinovaný přijímač.

Upozornění

Pro vytvoření interakčních zón, které slouží jako spouštěče vstupu a výstupu nebo jako spouštěče pro více než jednu bránu, je nutné vytvořit další kombinovaný přijímač, protože překrývající se zóny nefungují.



Příklad kombinovaného přijímače

V uvedeném příkladu přijímá kombinovaný přijímač povely odeslané na „Bránu 1“ a vstup „Požární hlásič brány 1“.

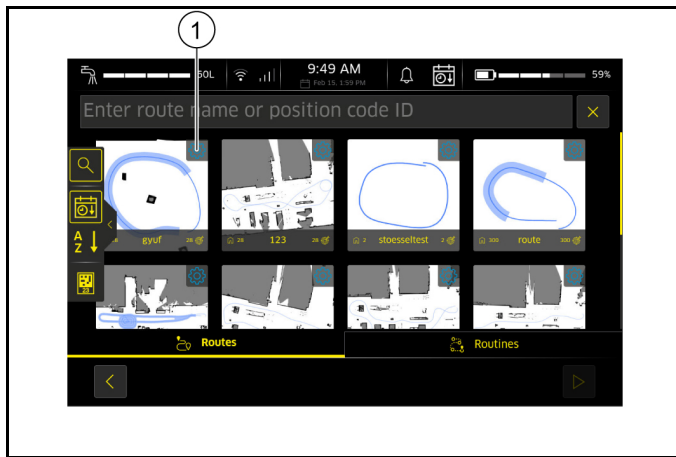
Použití volitelného vybavení **Zkontrolovat požární hlásič jednou při vstupu do zóny**, to zabrání robotickému vysavači v případě požárního alarmu zastavit pod branou.

POZOR

Robotický čistič otevře bránu, i když se při vstupu do zóny zastaví. Pokud to není žádoucí, musí být pro ovládání brány a požárního hlásiče použity oddělené zóny.

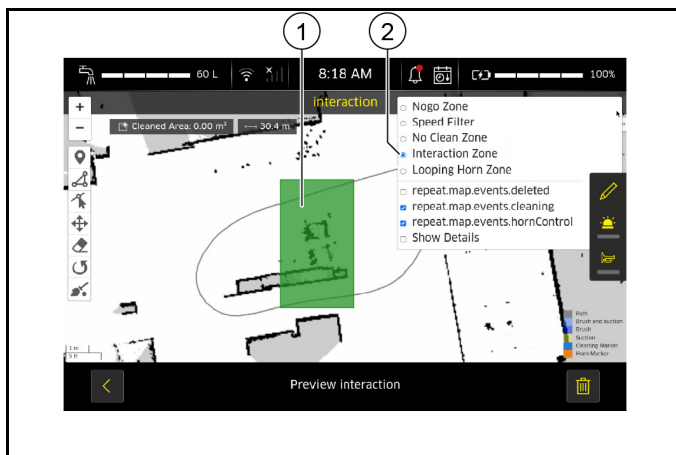
10. Přejděte na úpravu mapy. Viz *provozní návod robotického vysavače KIRA B 50*.

11. Stiskněte ikonu Nastavení na dotykové obrazovce.



① Ikona Nastavení

12. Seřídte interaktivní zónu.

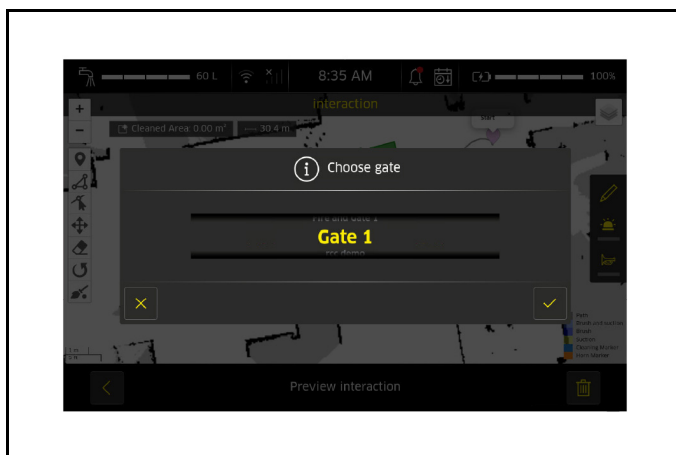


① Zelená oblast

② Interakční zóna

a Otevřete výběr zóny. Zelená oblast definuje zónu, ve které ovládání vrat reaguje.

b Vyberte vrata. Pro zónu neexistuje žádné standardní přiřazení, tj. pokud nejsou vybrána žádná vrata, ovládání vrat v zóně nebude reagovat.



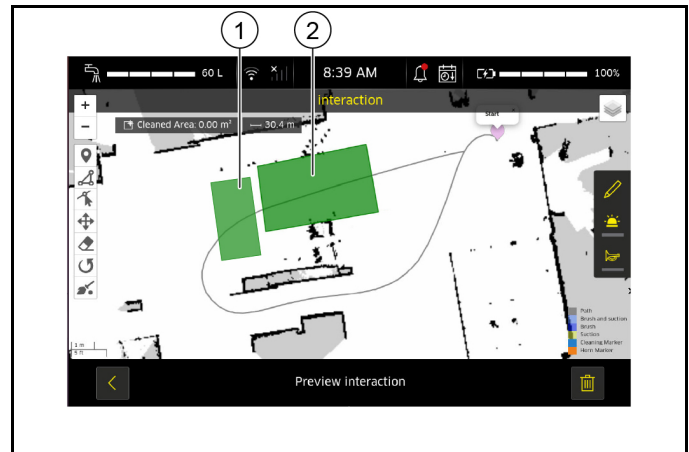
c Vyberte „interakční zónu“.

Robotický vysavač při vstupu do zelené zóny otevře přidělená vrata.

13. Seřídte oddělené zóny pro požární hlásiče.

Upozornění

Interakční oblasti se nesmí překrývat.

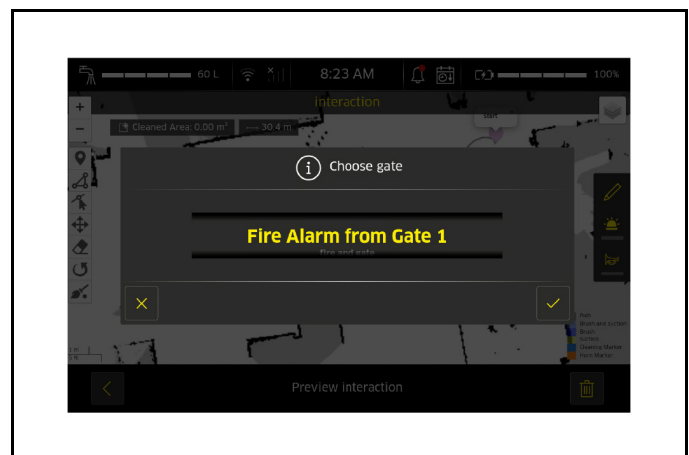


① Interakční zóna „Požární hlásič“

② Interakční zóna "Otevřít bránu"

a Otevřete výběr zóny. Zelené oblasti definují zóny, ve kterých reaguje ovládání brány nebo se aktivují požární hlásiče.

b Vyberte bránu pro požární hlásič.

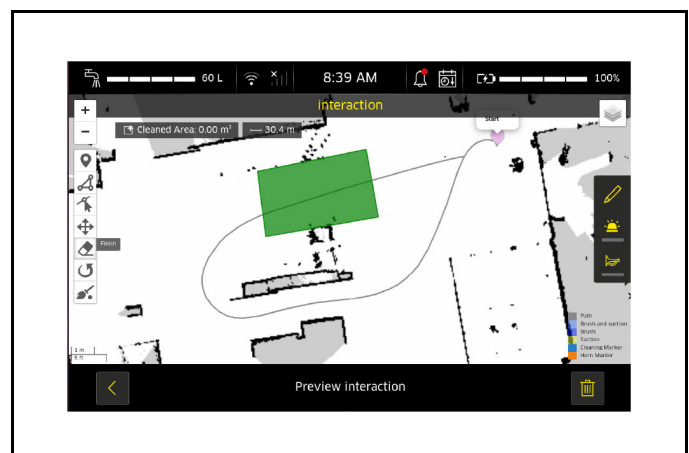


c V pole **Kdy je kontrolován požární poplach** pro zóny požárního poplachu vyberte možnost **Neustále v zóně**.

14. Nastavte kombinované interakční zóny s požárním hlásičem.

Upozornění

Robotický čistič otevře bránu, i když je při vstupu do zóny zastaven. Pokud to není žádoucí, použijte oddělené zóny pro ovládání brány a požární hlásiče, jak je popsáno v kroku 13.

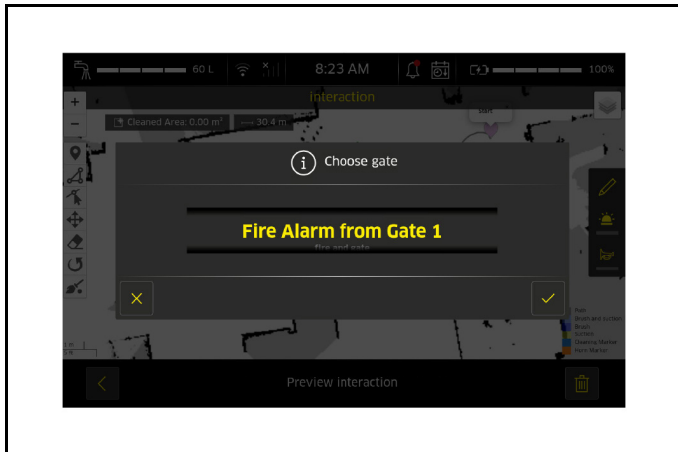


a Otevřete výběr zóny. Zelená oblast definuje zóny, ve kterých reaguje ovládání brány nebo se aktivují požární hlásiče.

Upozornění

Oblasti vytvořte dostatečně velké, aby brána byla již otevřená, když k ní robotický čistič dorazí, a robot se tak mohl plynule pohybovat.

b Vyberte bránu pro požární hlásič.



c Pro **Kdy kontrolovat požární hlásič** pro zóny požárního hlásiče **Zvolte jednu při vstupu do zóny.**

Obsah

Všeobecné upozornenia	132
Rozsah dodávky	132
Používanie v súlade s účelom	132
Bezpečnostné pokyny	132
Ochrana životného prostredia	132
Príslušenstvo a náhradné diely	132
Záruka	132
Opis prístroja	133
Montáž	133
Nastavenie čistiaceho robota	134

Všeobecné upozornenia



Pred prestavbou si prečítajte tento návod na montáž a postupujte podľa neho.

Návod na montáž si uschovajte pre neskoršie použitie alebo pre nasledujúceho majiteľa.

Rozsah dodávky

Súprava na prestavbu pozostáva z nasledujúcich súčastí:

Komponent	Označenie	Počet [ks]
6.043-017.0	USB kľúč, vysielač	1
5.043-365.0	Ochranný kryt USB kľúča, vysielač	1
6.043-016.0	Nálepka na USB kľúč, vysielač	1
5.980-276.0	Návod na prestavbu vysielača riadenia rolovacej brány	1

Upozornenie

Ochranný kryt a nálepka sú predmontované/nalepené pri dodaní.

Používanie v súlade s účelom

Rozšiřovacia súprava riadenia rolovacej brány sa môže používať len na rolovacích bránach so zariadeniami na obmedzenie sily alebo bezkontaktnými ochrannými zariadeniami, ako sú napr. brány typu C (alebo D/E) podľa DIN EN 12453.

Rozšiřovacia súprava riadenia rolovacej brány pre 2 relé pozostáva z 2 modulov:

- KIRA Rolling Gate Control, vysielač
- KIRA Rolling Gate Control, modul prijímača

Vysielač a modul prijímača musí namontovať používateľ.

Bezpečnostné pokyny

Stupne nebezpečnosti

⚠ NEBEZPEČENSTVO

- Upozornenie na bezprostredne hroziace nebezpečenstvo, ktoré vedie k ťažkým fyzickým poraneniam alebo k smrti.

⚠ VÝSTRAHA

- Upozornenie na možnú nebezpečnú situáciu, ktorá môže viesť k ťažkým fyzickým poraneniam alebo k smrti.

⚠ UPOZORNENIE

- Upozornenie na možnú nebezpečnú situáciu, ktorá môže viesť k ľahkým fyzickým poraneniam.

POZOR

- Upozornenie na možnú nebezpečnú situáciu, ktorá môže viesť k vecným škodám.

Bezpečnostné pokyny

⚠ NEBEZPEČENSTVO

Neúmyselne spustený prístroj, dotyk s dielmi vedúcimi prúd

Nebezpečenstvo zranenia, zásah elektrickým prúdom

Pred akýmkoľvek prácou odpojte prístroj od dokovacej stanice, alebo vytiahnite sieťovú zástrčku.

Ochrana životného prostredia



Obalové materiály sú recyklovateľné. Obaly zlikvidujte ekologickým spôsobom.



Elektrické a elektronické prístroje obsahujú cenné recyklovateľné materiály a často aj komponenty, akými sú napr. batérie, akumulátory alebo olej, ktoré môžu pri nesprávnej manipulácii alebo likvidácii predstavovať potenciálne nebezpečenstvo pre ľudské zdravie a životné prostredie. Tieto komponenty sú však potrebné pre správnu prevádzku prístroja. Prístroje označené týmto symbolom nesmú byť likvidované spolu s domovým odpadom.

Informácie o obsiahnutých látkach (REACH)

Aktuálne informácie o obsiahnutých látkach sú uvedené na: www.kaercher.de/REACH

Príslušenstvo a náhradné diely

Používajte len originálne príslušenstvo a originálne náhradné diely, pretože takéto komponenty zaručujú bezpečnú a bezporuchovú prevádzku zariadenia.

Informácie o príslušenstve a náhradných dieloch sa nachádzajú na stránke www.kaercher.com.

Záruka

V každej krajine platia záručné podmienky vydané našou príslušnou distribučnou spoločnosťou. Prípadné poruchy vášho prístroja odstránime v rámci záručnej doby zadarmo, pokiaľ ich príčinou boli materiálové alebo výrobné chyby. Pri uplatňovaní záruky sa spolu s dokladom o kúpe obráťte na svojho predajcu alebo na najbližšie autorizované servisné stredisko.

(adresa je uvedená na zadnej strane)

Ďalšie informácie o záruke (ak sú k dispozícii) nájdete v sekcii Servis na vašej miestnej webovej stránke Kärcher v časti „Na stiahnutie“.

Opis prístroja



- ① Ochranný kryt
- ② USB kľúč
- ③ Nálepky

Montáž

⚠ NEBEZPEČENSTVO

Neúmyselne spustený prístroj, dotyk s dielmi vedúcimi prúd
 Nebezpečenstvo zranenia, zásah elektrickým prúdom
 Pred akýmkoľvek prácou odpojte prístroj od dokovacej stanice, alebo vytiahnite sieťovú zástrčku.

⚠ UPOZORNENIE

Vecné škody následkom nesprávnej montáže
 Montáž smie vykonávať iba kvalifikovaný odborník.

Upozornenie

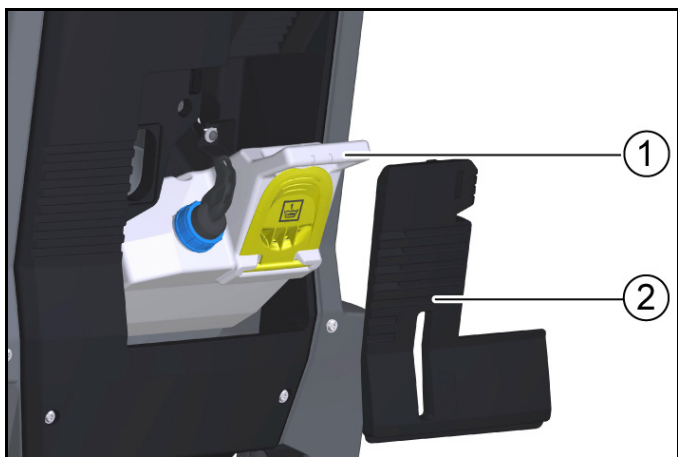
Bezpodmienečne dodržiavajte návod na obsluhu a bezpečnostné pokyny čistiaceho robota.

Montáž USB kľúča (KIRA BR 50 1.533-001.0/1.533-002.0)

Potrebné nástroje:

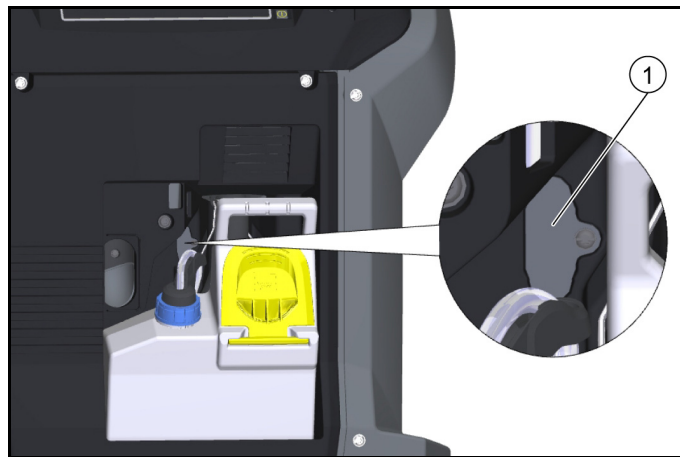
- Skrutkovač TORX 15

1. Vypnite čistiaci robot, pozrite si *návod na obsluhu čistiaceho robota*.
2. Demontujte nádrž na čistiaci prostriedok.



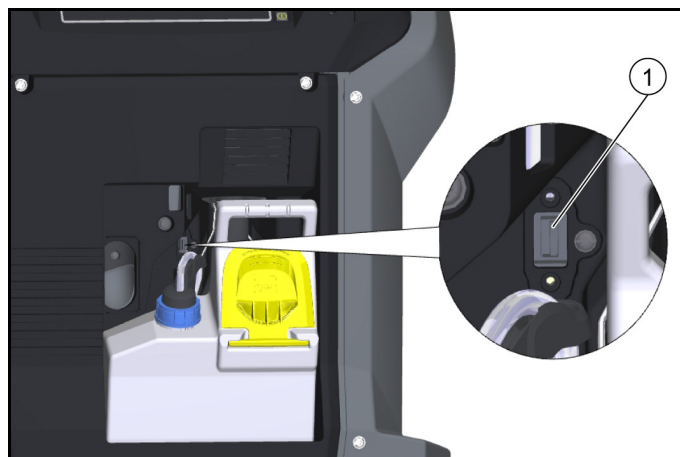
- ① Kryt
- ② Nádrž na čistiaci prostriedok
- a Odoberte kryt.
- b Odoberte nádrž na čistiaci prostriedok.

3. Kryt USB portu odstráňte pomocou skrutkovača TORX 15.



- ① Kryt USB portu

4. Vložte USB kľúč do USB portu.

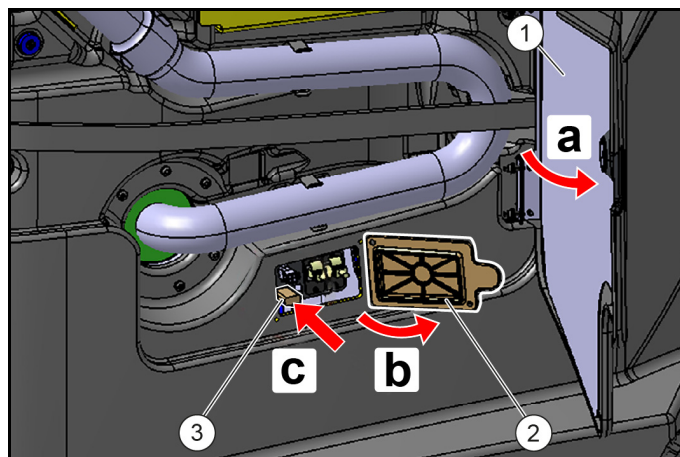


- ① USB port

5. Namontujte nádrž na čistiaci prostriedok.
 - a Vložte nádrž na čistiaci prostriedok. Pri tom dávajte pozor, aby ste nepoškodili vysielač.
 - b Nasadte kryt.
6. Zapnite čistiaci robot, pozrite si *návod na obsluhu čistiaceho robota*.

Montáž USB kľúča (KIRA BR 50 1.533-003.0, KIRA BD 50 1.533-050.0)

1. Vypnite čistiaci robot, pozrite si *návod na obsluhu čistiaceho robota*.
2. Namontujte USB kľúč:
 - a Otvorte dverka priečinka prístroja.
 - b Odskrutkujte skrutky na veko a odoberte veko.
 - c Vložte USB kľúč do zásuvky USB.



- ① Dverka priečinka prístroja
- ② Veko
- ③ USB kľúč

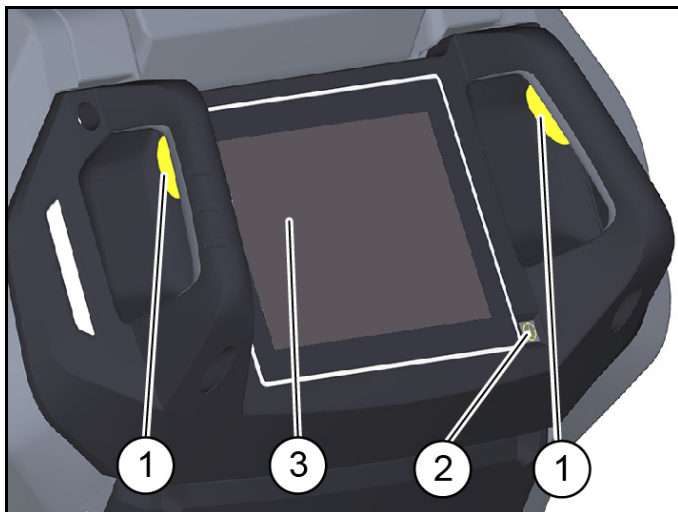
3. Namontujte veko a utiahnite skrutky.
4. Zatvorte dvierka priečinka prístroja.
5. Zapnite čistiaci robot, pozrite si *návod na obsluhu čistiaceho robota*.

Nastavenie čistiaceho robota

Nastavenie čistiaceho robota bez požiarneho poplachu

Predpoklady:

- Pre každú rolovaciu bránu, ktorá sa má nastaviť, je namontovaný prijímač.
 - Čistiaci robot je prestrojený a nachádza sa v dosahu prijímača.
1. Tlačidlom Štart zapnite ovládací panel.



- 1 Bezpečnostné spínače
- 2 Spúšťačie tlačidlo
- 3 Dotyková obrazovka

2. Stlačte symbol Nastavenia na dotykovej obrazovke.



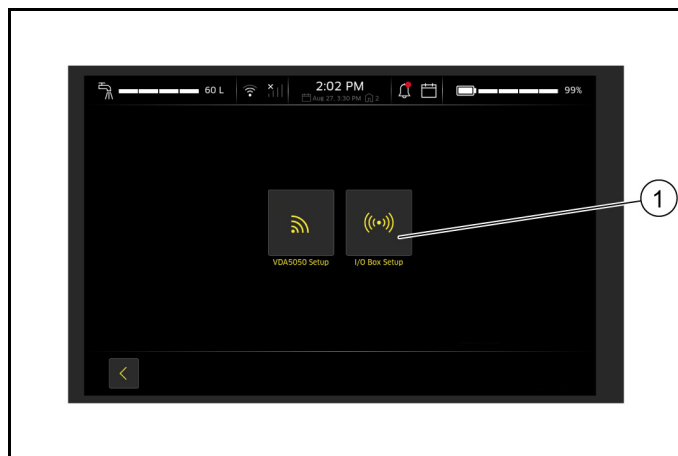
- 1 Symbol "Nastavenia"

3. Vyberte menu Infrastructure (Infraštruktúra).



- 1 Menu Infrastructure (Infraštruktúra)

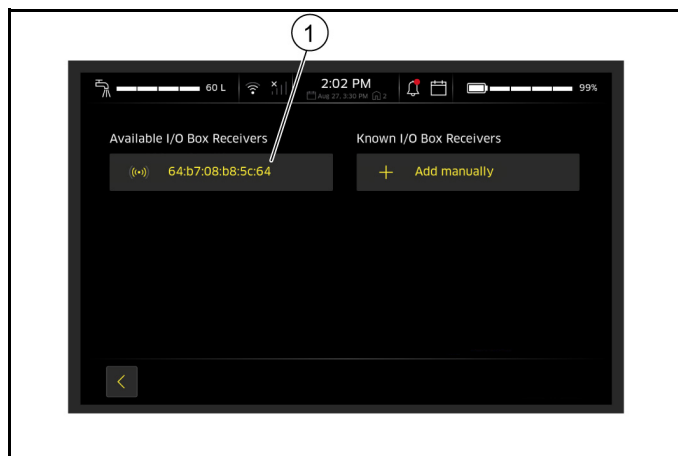
4. Vyberte položku I/O Box Setup (Nastavenie I/O boxu)



- 1 I/O Box Setup (Nastavenie I/O boxu)

Zobrazia sa všetky dostupné prijímače.

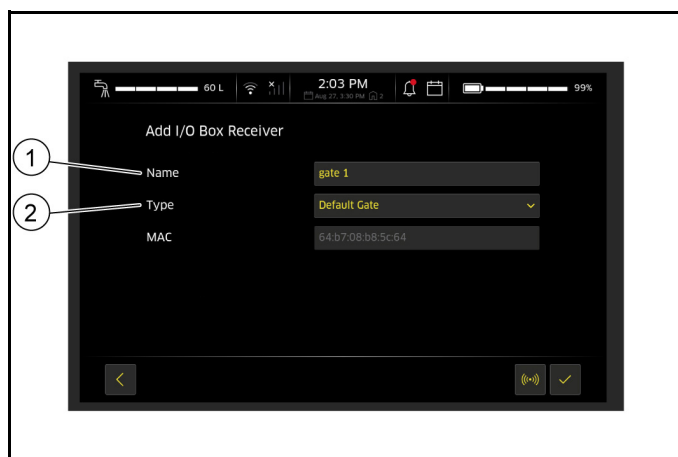
5. Zo zoznamu vyberte prijímač (rolovaciu bránu).



- 1 Dostupný prijímač

6. Prijímaču (rolovacej bráne) pridelte názov a typ.

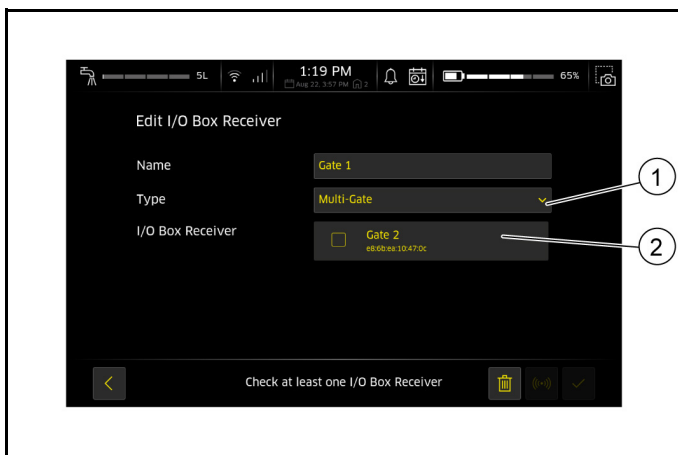
- a Prijímaču priradte typ „Default-Gate“ (Predvolená brána). Ak ste pre každú bránu (Gate) vytvorili prijímač, priradte bráne typ „Default-Gate“ (Predvolená brána). Keď čistiaci robot dosiahne zónu predvolenej brány, aktivuje riadenie brány priradeného prijímača.



- 1 Názov

- 2 Typ

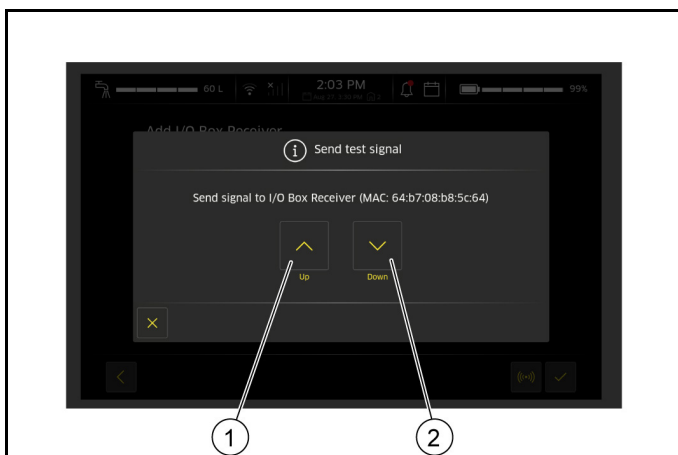
- b Voliteľne: Prijímaču priradte typ „Multi-Gate“ (Viacnásobná brána). Viacnásobná brána ponúka možnosť otvorenia viacerých brán (Gates) v rámci jednej zóny. To znamená, že keď čistiaci robot dosiahne zónu viacnásobnej brány, aktivuje riadenie brány viacerých prijímačov. To môže byť výhodné, ak sa vedľa seba nachádza niekoľko rolovacích brán, napr. v rohu.



① Názov

② Typ

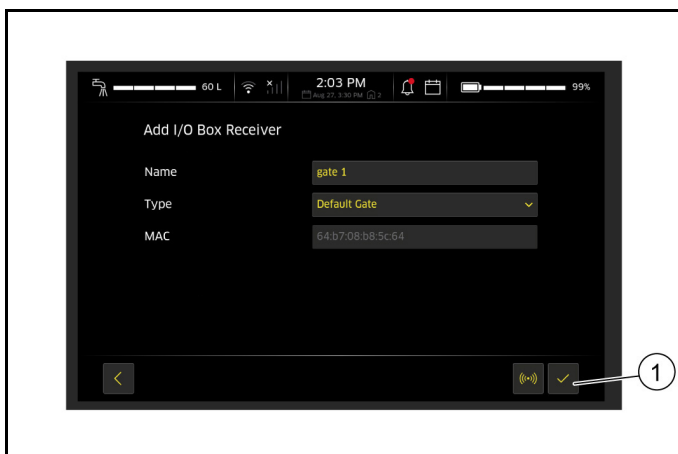
7. Pomocou tlačidiel nahor a nadol otestujte funkciu vysielajú.



① Tlačidlo Nahor

② Tlačidlo Nadol

8. Výber potvrdíte stlačením háčika.

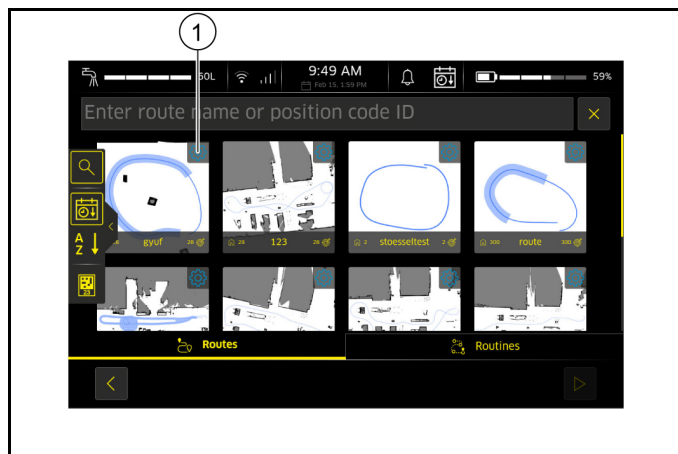


① Háčik

9. Opakujte kroky 5 – 8 pre ďalšie prijímače (rolovacie brány).

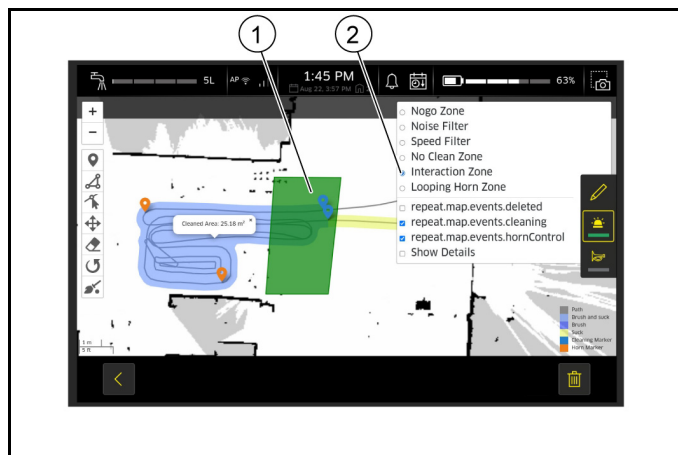
10. Prepnite na úpravu mapy. Pozrite si *návod na obsluhu čistiaciho robota KIRA 8 50*.

11. Stlačte symbol Nastavenia na dotykovej obrazovke.



① Symbol "Nastavenia"

12. Nastavte zóny.

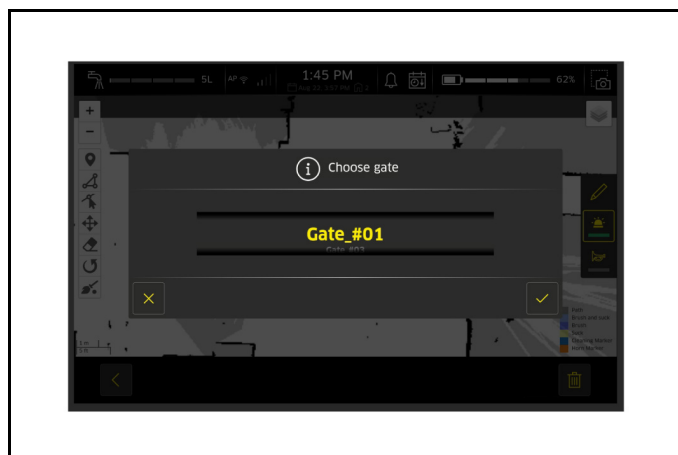


① Zelená oblasť

② Interakčná zóna

a Otvorte výber zóny. Zelená oblasť definuje zónu, v ktorej riadenie brány reaguje.

b Vyberte bránu. Pre zónu neexistuje predvolené priradenie, t. j. ak nevyberiete žiadnu bránu, riadenie brány v zóne nezareaguje.



c Vyberte „Interakčnú zónu“.

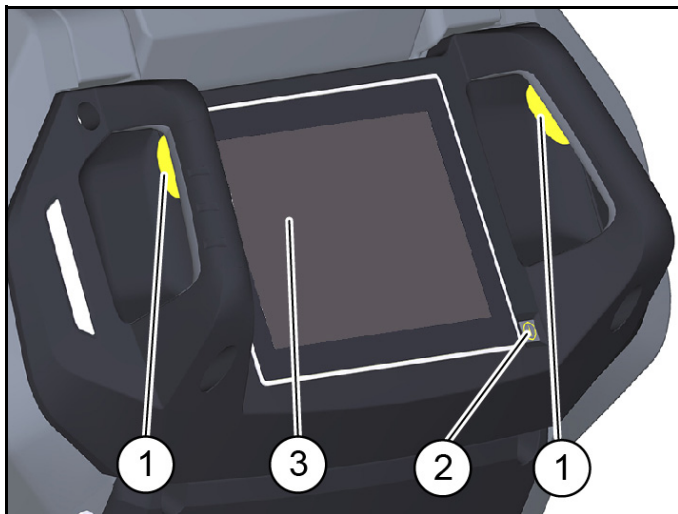
Pri vstupe do zelenej zóny čistiaci robot otvorí priradenú bránu.

Nastavenie čistiaceho robota s požiarnym poplachom

Predpoklady

- Pre každú rolovaciu bránu, ktorá sa má nastaviť, je namontovaný modul prijímača s voltmetrom.
- Čistiaci robot je prestrojený a nachádza sa v dosahu prijímača.
- Čistiaci robot sa spustil so zapojeným vysielacom (USB kľúčom).

1. Tlačidlom Štart zapnete ovládací panel.

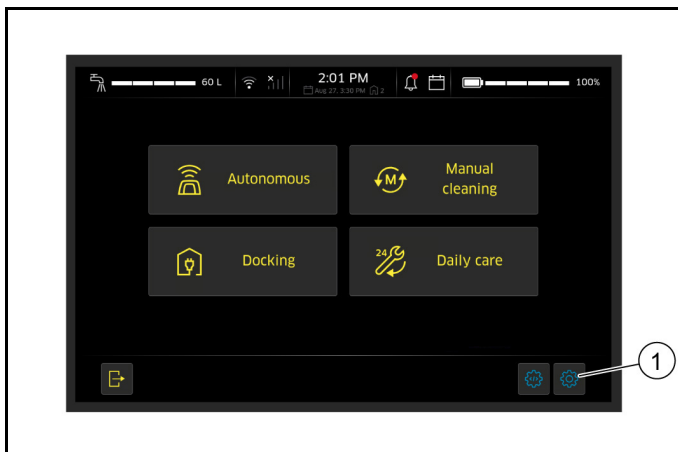


① Bezpečnostné spínače

② Spúšťacie tlačidlo

③ Dotyková obrazovka

2. Stlačte symbol Nastavenia na dotykovej obrazovke.



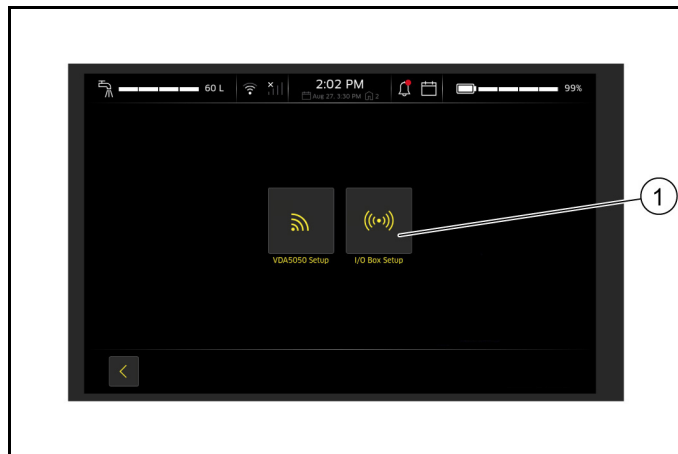
① Symbol "Nastavenia"

3. Zvoľte menu **Infrastructure** (Infraštruktúra).



① Menu Infrastructure (Infraštruktúra)

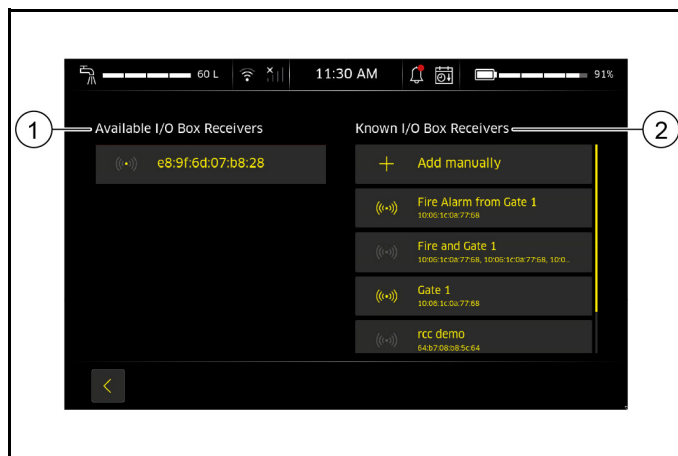
4. Zvoľte **Nastavenie I/O boxu**.



① I/O Box Setup (Nastavenie I/O boxu)

Zobrazia sa všetky dostupné prijímače.

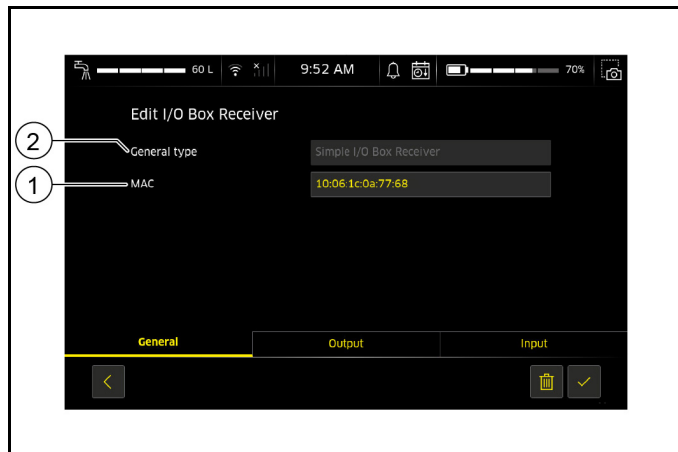
5. Zo zoznamu vyberte prijímač (rolovaciu bránu).



① Dostupný prijímač

② Známe prijímače

6. Prijímaču (rolovacej bráne) pridelte názov a typ.



① Adresa MAC

② Typ

a Prijímaču pridelte typ.

b Prijímaču priradte „Mac adresa“.

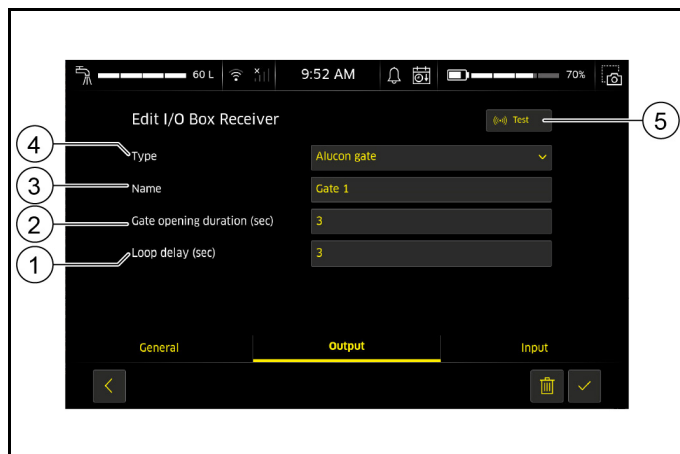
Upozornenie

Do prijímača je možné nastaviť výstupný signál a/alebo z prijímača vstupný signál.

Výstupný signál: Čistiaci robot vyšle signál do prijímača, aby otvoril brány v príslušných interakčných zónach.

Vstupný signál: Čistiaci robot prijíma signál z prijímača v prípade požiarného poplachu. Opakovanie v príslušných interakčných zónach sa automaticky preruší.

7. Nastavte výstupný signál do prijímača.



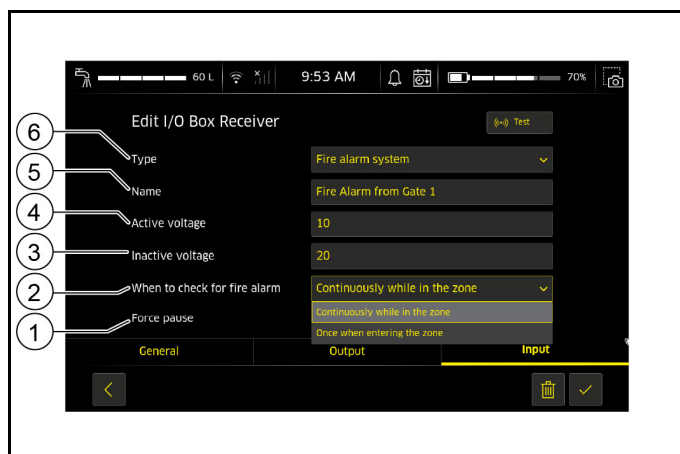
- ① Oneskorenie slučky (sekundy)
- ② Čas otvorenia brány (sekundy)
- ③ Názov
- ④ Typ
- ⑤ Testovacie tlačidlo

- a Zvoľte typ. Použite **bránu Alucon** pre brány, ktoré sa po určitom čase automaticky zatvoria. Použite **Štandardné** pre brány, ktoré zostanú otvorené po otvorení.
- b Priradte názov.
- c Zadajte hodnotu v sekundách počas trvania otvárania brány. Keďže niektoré brány zastavia proces otvárania pri druhom odoslaní príkazu na otvorenie, je možné tu nastaviť, ako dlho bude čistiaci robot čakať po prvom príkaze.
- d Zadajte hodnotu oneskorenia slučky v sekundách. Keďže brány Alucon sa po určitom čase automaticky zatvárajú, je možné nastaviť čas, po ktorom sa znova odošle príkaz na otvorenie.
- e Ak chcete otestovať spojenie, stlačte testovacie tlačidlo.

8. Nastavte vstupný signál z prijímača.

Upozornenie

Existujú požiarne poplachové systémy, ktoré sa aktivujú nad určitou prahovou hodnotou, a systémy, ktoré sa aktivujú pod určitým napätím. Obe možnosti sú voliteľné. V uvedenom prípade v prípade požiarneho poplachu napätie klesne pod 10 V.



- ① Vynútiť pozastavenie
- ② Kedy skontrolovať požiarne poplach
- ③ Neaktívne napätie
- ④ Aktívne napätie
- ⑤ Názov
- ⑥ Typ

- a Ako typ zvoľte **Požiarne poplach**.
- b Priradte **názov**. Spoločnosť Kärcher odporúča uviesť názov, ktorý naznačuje, že ide o požiarne poplach brány.
- c V časti **Aktívne napätie** nastavte prahovú hodnotu, od ktorej sa spustí požiarne poplach.

d V časti **Neaktívne napätie** nastavte prahovú hodnotu, do ktorej sa nespustí požiarne poplach.

e Vyberte, kedy by mal čistiaci robot venovať pozornosť požiarne poplachom. K dispozícii sú 2 možnosti:

Nepretržite: Pokiaľ je čistiaci robot v interakčnej zóne, pozastaví opakovanie. Na každej strane brány by mala byť zóna, kde sa čistiaci robot približuje ako súčasť opakovania. Zóna by nemala byť pod bránou, pretože robot by sa potom zastavil aj priamo pod bránou, ak by sa tam spustil požiarne poplach.

Raz pri vstupe do zóny: Čistiaci robot skontroluje požiarne poplach iba raz, keď vstúpi do interakčnej zóny. Ak je požiarne poplach aktívny, zastaví opakovanie na hranici zóny. Ak sa požiarne poplach spustí, keď je čistiaci robot v strede priestoru, bude sa naďalej pohybovať. Túto možnosť je možné použiť s interakčnou zónou nad bránou.

f Aktivovať /deaktivovať vynútené pozastavenie.

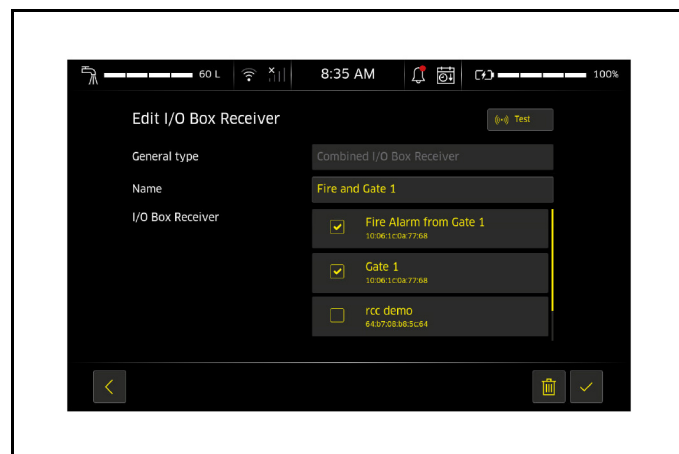
Možnosť aktivovaná: Čistiaci robot ignoruje aj požiadavku na opakovanie od osoby na mieste. Opakovanie nie je možné pokračovať, ale iba prerušiť.

Možnosť deaktivovaná: Pozastavenie odoslané signálom požiarneho poplachu je možné zrušiť.

9. Voliteľné vybavenie: Nastavte kombinovaný prijímač.

Upozornenie

Ak chcete vytvoriť interakčné zóny, ktoré slúžia ako vstupné a výstupné spúšťače alebo ako spúšťače pre viac ako jednu bránu, musí sa vytvoriť ďalší kombinovaný prijímač, pretože prekrývajúce sa zóny nefungujú.



Príklad kombinovaného prijímača

V zobrazenom prípade kombinovaný prijímač prijíma príkazy odoslané na „Brána 1“ a vstup „Požiarne poplach z brány 1“.

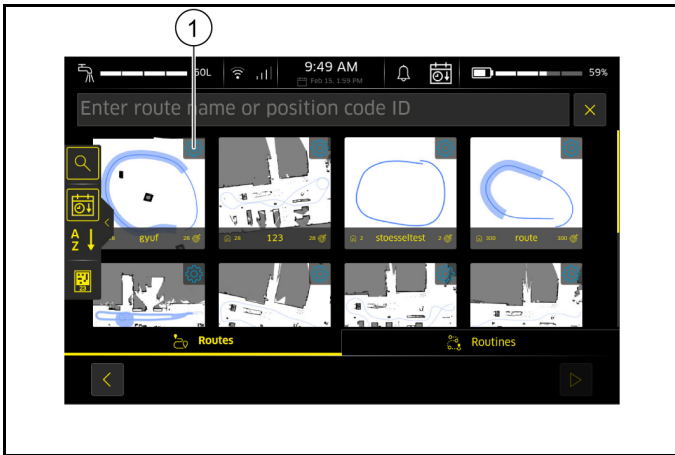
Využitím možnosti venovať pozornosť požiarne poplach **Raz pri vstupe do zóny** sa v prípade požiarneho poplachu zabráni zastaveniu čistiaceho robota pod bránou.

POZOR

Čistiaci robot otvorí bránu, aj keď sa zastaví pri vstupe do zóny. Ak to nie je žiaduce, musia sa použiť samostatné zóny na ovládanie brány a požiarne poplach.

10. Prepnete na úpravu mapy. Pozrite si **návod na obsluhu čistiaceho robota KIRA B 50**.

11. Stlačte symbol Nastavenia na dotykovej obrazovke.



① Symbol "Nastavenia"

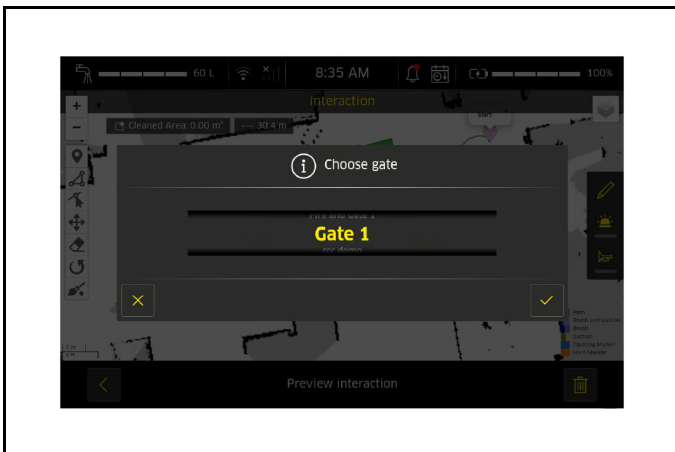
12. Nastavte interakčnú zónu.



① Zelená oblasť

② Interakčná zóna

- Otvorte výber zóny. Zelená oblasť definuje zónu, v ktorej riadenie brány reaguje.
- Vyberte bránu. Pre zónu neexistuje predvolené priradenie, t. j. ak nevyberiete žiadnu bránu, riadenie brány v zóne nezareaguje.



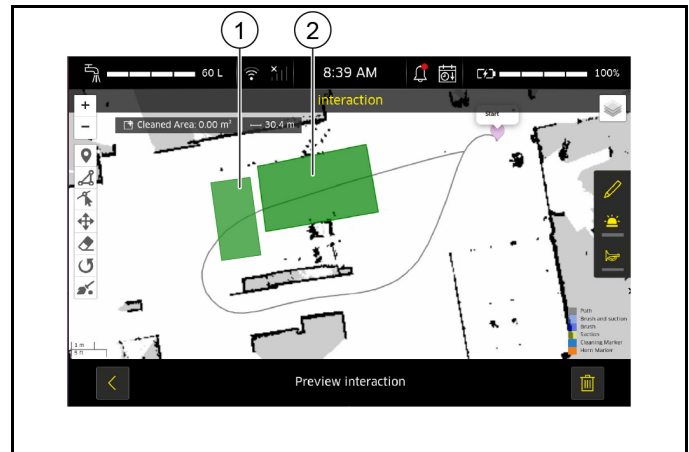
c Vyberte „Interakčnú zónu“.

Pri vstupe do zelenej zóny čistiaci robot otvorí priradenú bránu.

13. Nastavte samostatné zóny pre požiarne poplachy.

Upozornenie

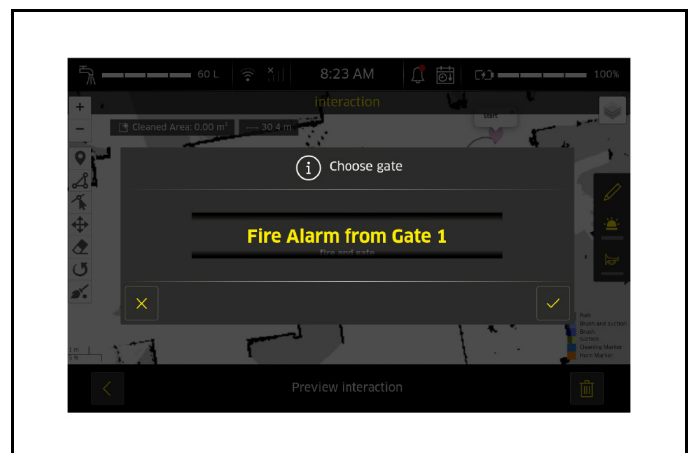
Interakčné oblasti sa nesmú prekryvať.



① Interakčná zóna „Požiarne poplach“

② Interakčná zóna „Otvoriť bránu“

- Otvorte výber zóny. Zelené oblasti definujú zóny, v ktorých ovládanie brány reaguje alebo sú spustené požiarne poplachy.
- Zvoľte bránu pre požiarne poplachy.

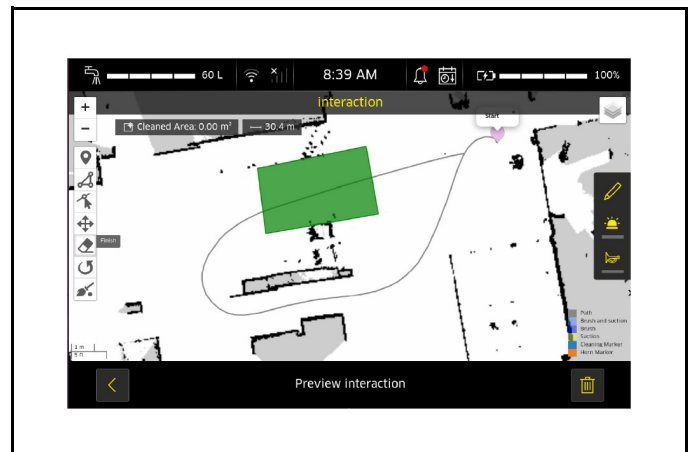


- Pre **Kedy sa kontroluje požiarne poplach** pre požiarne poplachové zóny zvoľte **Nepretržite počas pobytu v zóne**.

14. Nastavte kombinované interakčné zóny s požiarne poplachom.

Upozornenie

Čistiaci robot otvorí bránu aj v prípade, že sa čistiaci robot zastaví pri vstupe do zóny. Ak si to neželáte, použite samostatné zóny na ovládanie brány a požiarne poplach, ako je opísané v kroku 13.

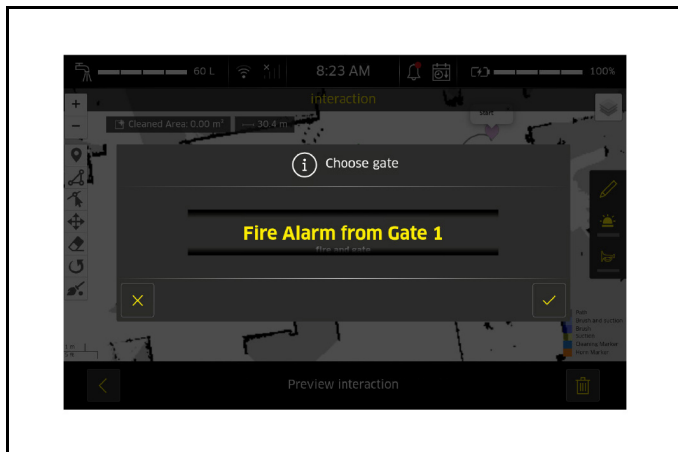


- Otvorte výber zóny. Zelená oblasť definuje zónu, v ktorej sa aktivuje ovládanie brány alebo sú spustené požiarne poplachy.

Upozornenie

Urobte priestory také veľké, aby bola brána už otvorená, keď sa k nej dostane čistiaci robot, aby sa čistiaci robot mohol pohybovať hladko.

b Zvoľte bránu pre požiarneho poplachu.



c Pre Kedy sa kontroluje požiarneho poplachu pre požiarneho poplachové zóny zvolte Raz pri vstupe do zóny.

Kazalo

Splošni napotki	139
Obseg dobave	139
Namenska uporaba	139
Varnostna navodila	139
Zaščita okolja	139
Pribor in nadomestni deli	139
Garancija	139
Opis naprave	140
Montaža	140
Nastavitev robotskega čistilnika	141

Splošni napotki



Pred predelavo preberite ta navodila za montažo in jih upoštevajte.

Navodila za montažo shranite za poznejšo uporabo ali za naslednjega uporabnika.

Obseg dobave

Komplet za predelavo je sestavljen iz:

Komponenta	Ime	Količina [kosov]
6.043-017.0	Ključ USB, oddajnik	1
5.043-365.0	Zaščitni pokrovček za ključ USB, oddajnik	1
6.043-016.0	Nalepka za ključ USB, oddajnik	1
5.980-276.0	Navodila za predelavo za krmilno enoto rolo vrat, oddajnik	1

Napotek

Zaščitni pokrovček in nalepka sta ob dobavi že nameščena.

Namenska uporaba

Komplet za razširitev krmilne enote rolo vrat se lahko uporablja samo za rolo vrata z napravami za omejevanje moči ali brezkontaktnimi zaščitnimi napravami, kot so na primer vrata tipa C (ali D/E) v skladu s standardom DIN EN 12453.

Razširitveni komplet krmilne enote rolo vrat za 2 releja je sestavljen iz 2 modulov:

- KIRA Krmilna enota rolo vrat, oddajnik
- KIRA Krmilna enota rolo vrat, sprejemni modul

Oddajnik in sprejemni modul mora namestiti uporabnik.

Varnostna navodila

Stopnje nevarnosti

⚠ NEVARNOST

- Označuje neposredno nevarnost, ki lahko povzroči težke telesne poškodbe ali smrt.

⚠ OPOZORILO

- Označuje potencialno nevarno situacijo, ki lahko povzroči težke telesne poškodbe ali smrt.

⚠ PREVIDNOST

- Označuje potencialno nevarno situacijo, ki lahko povzroči lahke telesne poškodbe.

POZOR

- Označuje potencialno nevarno situacijo, ki lahko povzroči materialno škodo.

Varnostna navodila

⚠ NEVARNOST

Nenameren zagon naprave, dotikanje delov pod električno napetostjo

Nevarnost telesnih poškodb, nevarnost udara elektrike

Pred kakršnim koli delom odklopite napravo s priključne postaje ali izvlomite električni vtič.

Zaščita okolja



Pakirni material je mogoče reciklirati. Embalažo odstranite na okolju varen način.



Električne in elektronske naprave vsebujejo dragocene materiale z možnostjo recikliranja, pogosto pa tudi sestavne dele, kot so baterije, akumulatorske baterije ali olja, ki lahko pri napačni uporabi ali napačnem odstranjevanju škodujejo zdravju ljudi in okolju. Navedeni sestavni deli so kljub temu potrebni za pravilno delovanje naprave. Naprav, označenih s tem simbolom, ne smete odvreči med gospodinjske odpadke.

Napotki o sestavinah (REACH)

Aktualne informacije najdete na spletnem naslovu: www.kaercher.de/REACH

Pribor in nadomestni deli

Uporabljajte samo originalni pribor in originalne nadomestne dele, ki zagotavljajo varno in nemoteno delovanje naprave.

Informacije o priboru in nadomestnih delih najdete na spletnem naslovu www.kaercher.com.

Garancija

V vsaki državi veljajo garancijski pogoji, ki jih je izdala naša pristojna prodajna družba. V garancijskem roku bodo morebitne motnje v delovanju naprave odpravljene brezplačno, če je njihov vzrok napaka v materialu ali napaka v izdelavi. Pri uveljavljanju garancije zagotovite dokazilo o nakupu in stopite v stik s prodajalcem ali najbližjim servisom.

Naslov najdete na hrbtni strani.

Dodatne garancijske informacije (če so na voljo) so na voljo na servisnem območju na lokalni spletni strani podjetja Kärcher v razdelku "Prenosi".

Opis naprave



- ① Zaščitni pokrovček
- ② Ključ USB
- ③ Nalepka

Montaža

⚠ NEVARNOST

Nenameren zagon naprave, dotikanje delov pod električno napetostjo

Nevarnost telesnih poškodb, nevarnost udara elektrike

Pred kakršnim koli delom odklopite napravo s priključne postaje ali izvalcite električni vtič.

⚠ PREVIDNOST

Nevarnost materialne škode zaradi napačne montaže

Montažo sme izvesti samo usposobljen strokovnjak.

Napotek

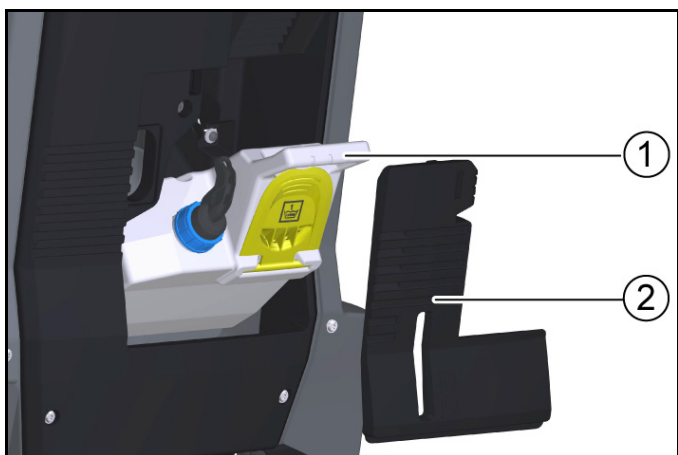
Upoštevati morate tudi navodila za uporabo in varnostna navodila za robotski čistilnik.

Namestitev ključa USB (KIRA BR 50 1.533-001.0 / 1.533-002.0)

Potrebno orodje:

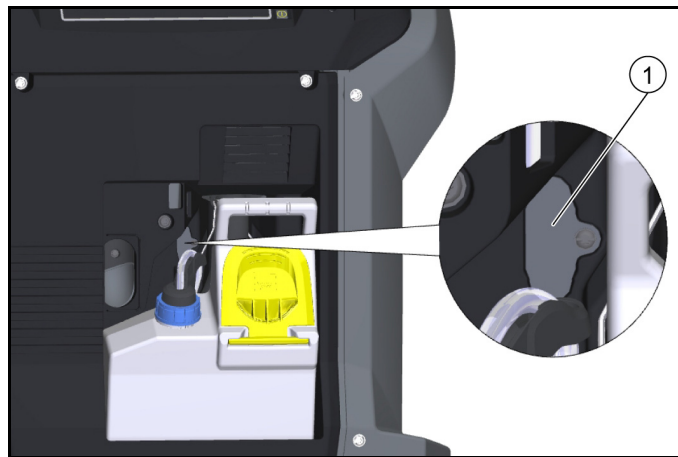
- Izvijač TORX 15

1. Izključite robotski čistilnik, glejte *Navodila za uporabo robotskega čistilnika*.
2. Odstranite posodo za čisto.



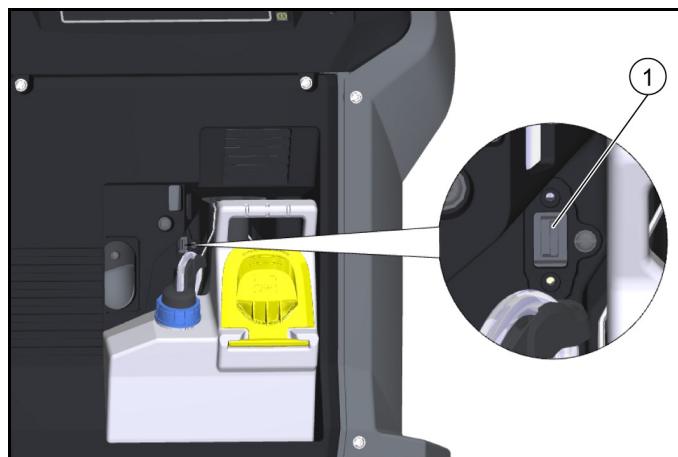
- ① Pokrov
- ② Posoda za čisto
- a Odstranite pokrov.
- b Odstranite posodo za čisto.

3. Z izvijačem TORX 15 odstranite pokrov vrat USB.



- ① Pokrov vrat USB

4. Vstavite ključ USB v vrata USB.

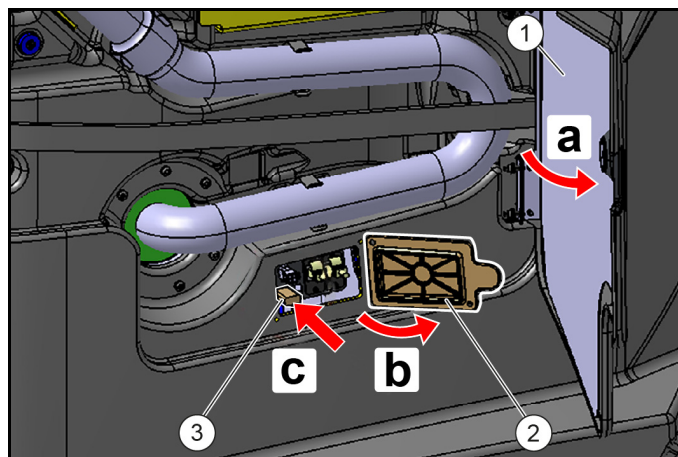


- ① Vrata USB

5. Namestite posodo za čisto.
 - a Vstavite posodo za čisto. Pazite, da ne poškodujete oddajnika.
 - b Namestite pokrov.
6. Vključite robotski čistilnik, glejte *Navodila za uporabo robotskega čistilnika*.

Namestitev ključa USB (KIRA BR 50 1.533-003.0, KIRA BD 50 1.533-050.0)

1. Izključite robotski čistilnik, glejte *Navodila za uporabo robotskega čistilnika*.
2. Namestitev ključa USB:
 - a Odprite vrata predala aparata.
 - b Odvijte vijak na pokrovu in snemite pokrov.
 - c Vstavite ključ USB v vtičnico USB.



- ① Vrata predala naprave
- ② Pokrov
- ③ Ključ USB

3. Namestite pokrov in privijte vijake.
4. Zaprite vrata predala aparata.
5. Vključite robotski čistilnik, glejte *Navodila za uporabo robotskega čistilnika*.

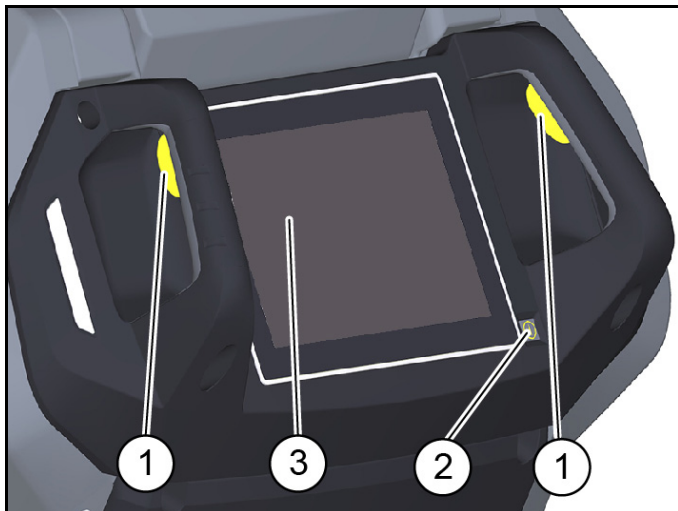
Nastavitev robotskega čistilnika

Nastavitev robotskega čistilnika brez požarnega alarma

Pogoji:

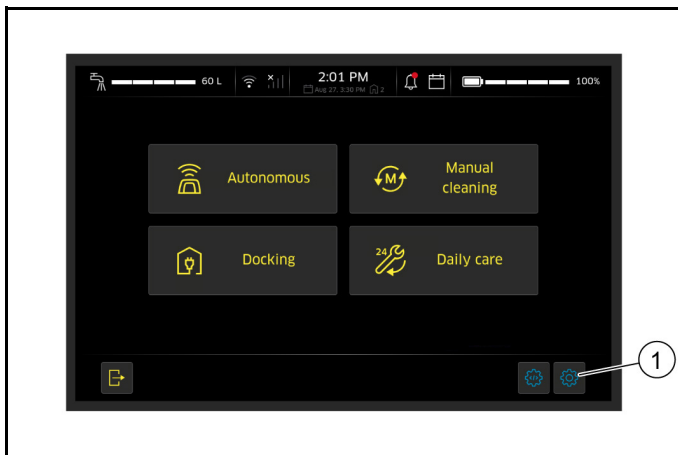
- Sprejemnik je nameščen za vsaka rola vrata, ki jih je treba nastaviti.
- Robotski čistilnik je bil predelan in se nahaja v območju pokri-
vanja sprejemnika.

1. Upravljalno ploščo vklopite s tipko za zagon.



- ① Varnostno stikalo
- ② Tipka za zagon
- ③ Zaslona na dotik

2. Pritisnite simbol Nastavitve na zaslonu na dotik.



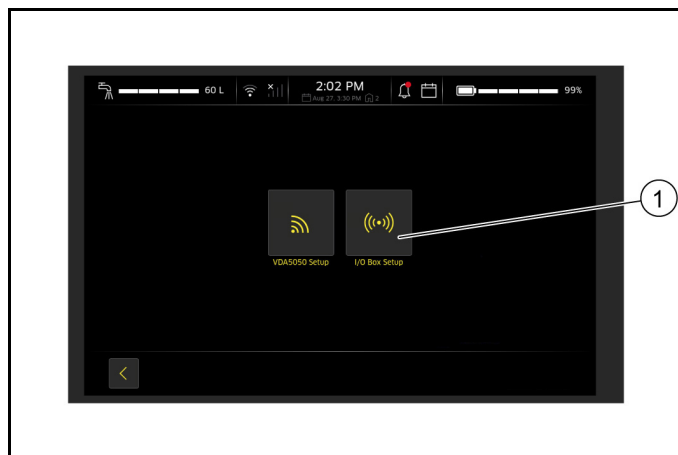
- ① Simbol Nastavitve

3. Izberite meni Infrastruktura.



- ① Meni Infrastruktura

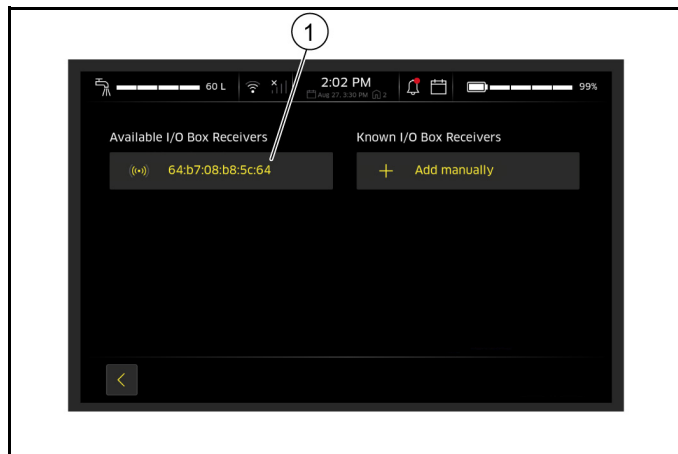
4. Izberite I/O Box Setup.



- ① I/O Box Setup

Prikažejo se vsi sprejemniki, ki jih je mogoče izbrati.

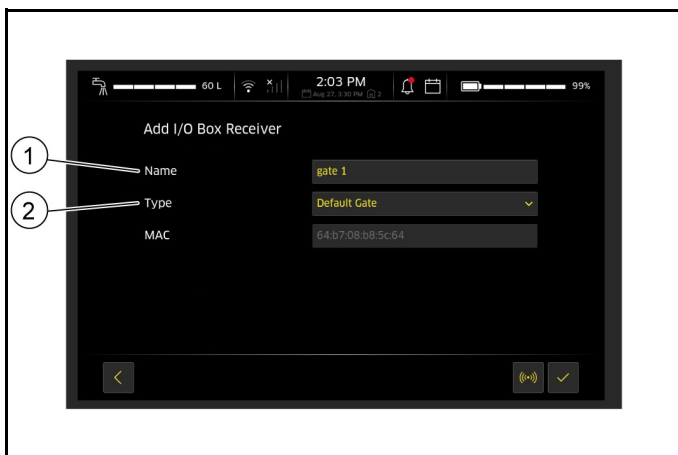
5. S seznama izberite sprejemnik (rolo vrata).



- ① Izbrani sprejemnik

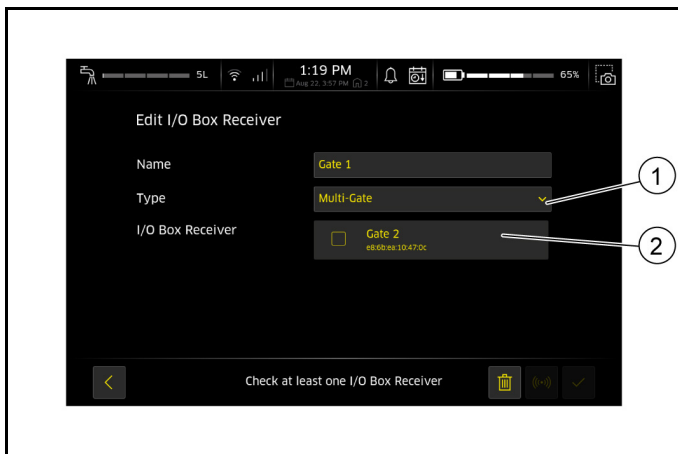
6. Sprejemniku (rolo vrata) dodelite ime in tip.

- a Sprejemniku pripišite tip "Default-Gate" (privzeta vrata).
Če ste ustvarili en sprejemnik na vrata (Gate), vratom dode-
lite tip "Default-Gate". Ko robotski čistilnik doseže privzeto
območje vrat, sproži krmiljenje vrat povezanega sprejemni-
ka.



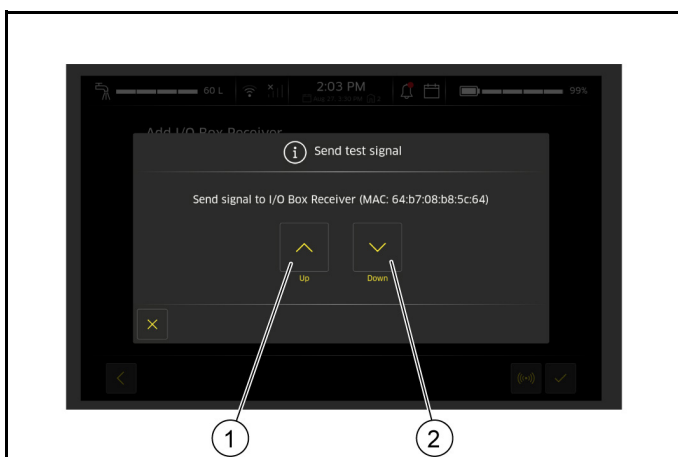
- ① Ime
- ② Tip

b Opcija: Sprejemniku pripišite tip "Multi-Gate" (več vrat). Multi-Gate omogoča odpiranje več vrat (Gates) na določenem območju. To pomeni, ko robotski čistilnik doseže območje več vrat, sproži krmiljenje vrat več sprejemnikov. To je lahko prednost, če je več rolo vrat nameščenih druga poleg drugih, na primer v kotu.



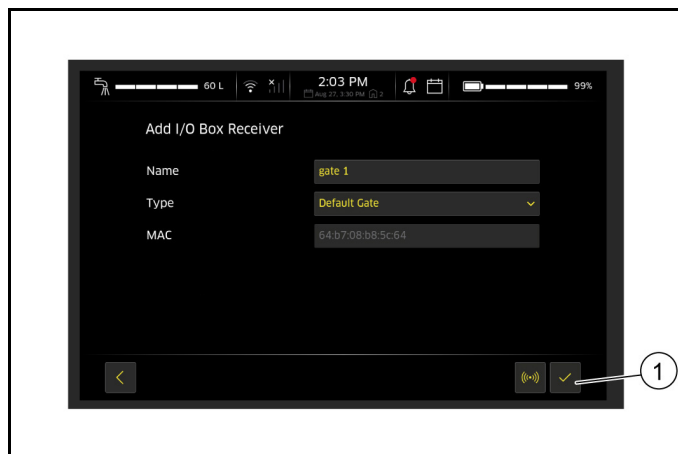
- ① Ime
- ② Tip

7. S tipkama navzgor in navzdol preverite delovanje oddajnika.



- ① Tipka navzgor
- ② Tipka navzdol

8. Izbiro potrdite s pritiskom na kljukico.

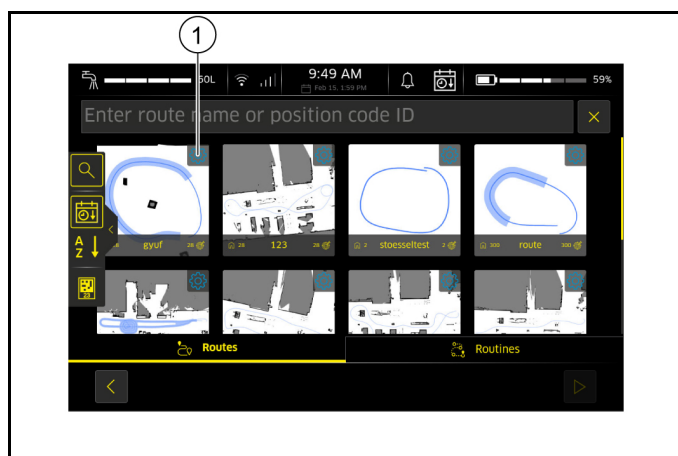


- ① Kljukica

9. Ponovite korak 5 ... 8 za nadaljnje sprejemnike (rolo vrata).

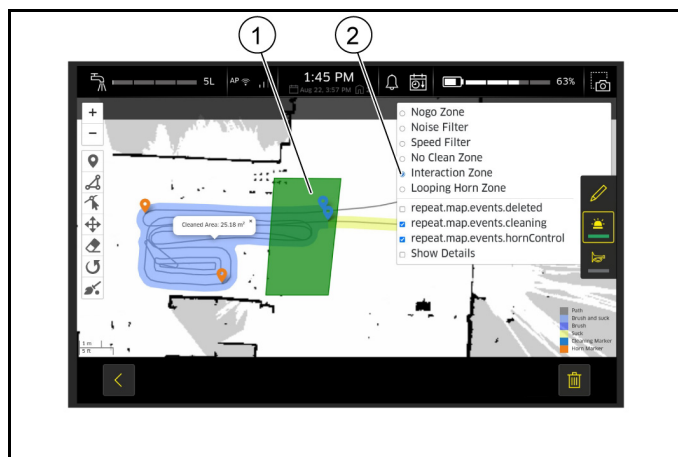
10. Preklopite v urejanje zemljevida. Glejte *Navodila za uporabo robotskega čistilnika KIRA B 50*.

11. Pritisnite simbol Nastavitve na zaslonu na dotik.



- ① Simbol Nastavitve

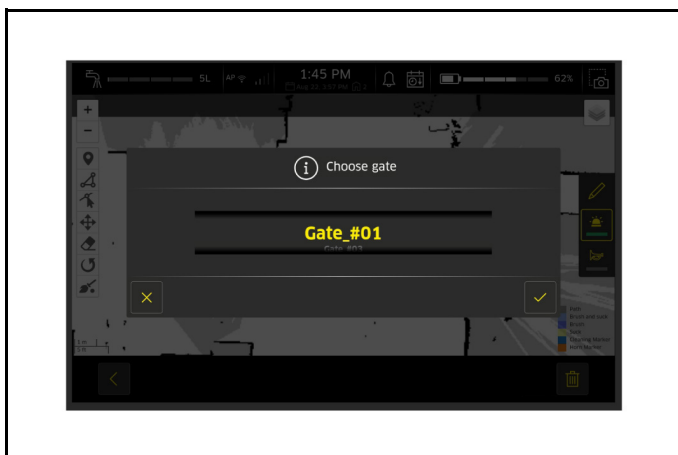
12. Nastavitev območja.



- ① Zeleno območje
- ② Območje interakcije

a Odprite izbiro območja. Zeleno območje določa območje, v katerem se krmiljenje vrat odziva.

b Izberite vrata. Za območje ni standardne dodelitve, tj. če niso izbrana nobena vrata, se krmiljenje vrat v območju ne odzove.



c Izberite "območje interakcije".

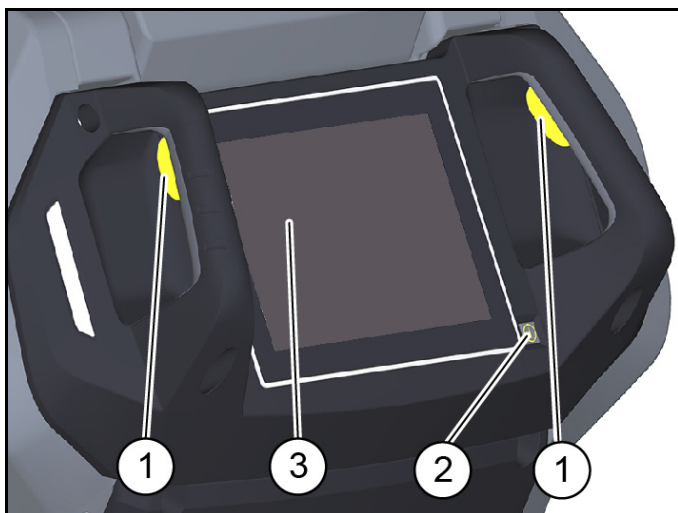
Robotski čistilnik ob vstopu v zeleno območje odpre dodeljena vrata.

Nastavitev robotskega čistilnika s požarnim alarmom

Pogoji

- Modul sprejemnika z voltmetrom je nameščen za vsaka rolo vrata, ki jih je treba nastaviti.
- Robotski čistilnik je bil predelan in se nahaja v območju pokrivanja sprejemnika.
- Robotski čistilnik se zažene s priključenim oddajnikom (ključ USB).

1. Upravljalno ploščo vklopite s tipko za zagon.

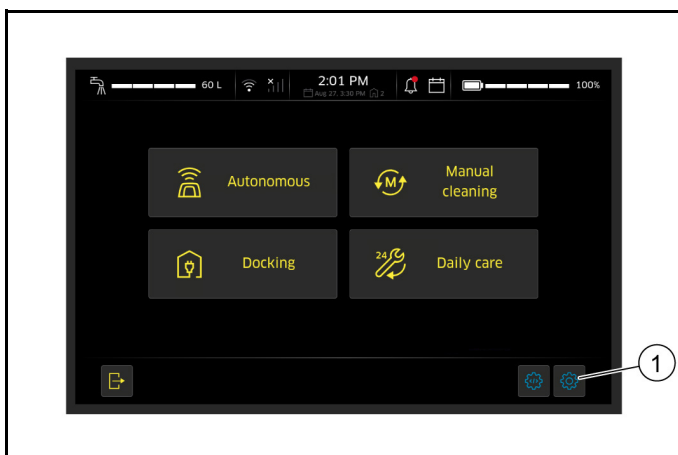


① Varnostno stikalo

② Tipka za zagon

③ Zaslon na dotik

2. Pritisnite simbol Nastavitve na zaslonu na dotik.



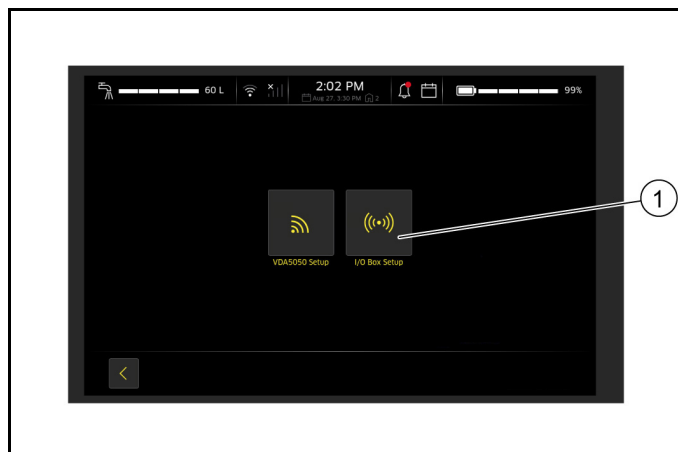
① Simbol Nastavitve

3. Izberite meni **Infrastruktura**.



① Meni Infrastruktura

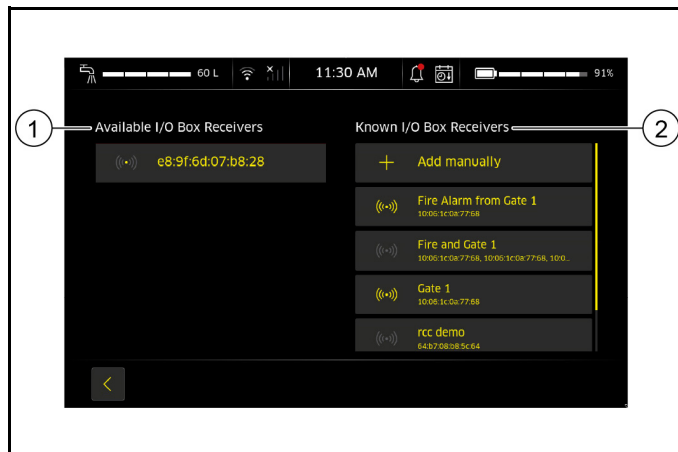
4. Izberite **I/O Box Setup**.



① I/O Box Setup

Prikažejo se vsi sprejemniki, ki jih je mogoče izbrati.

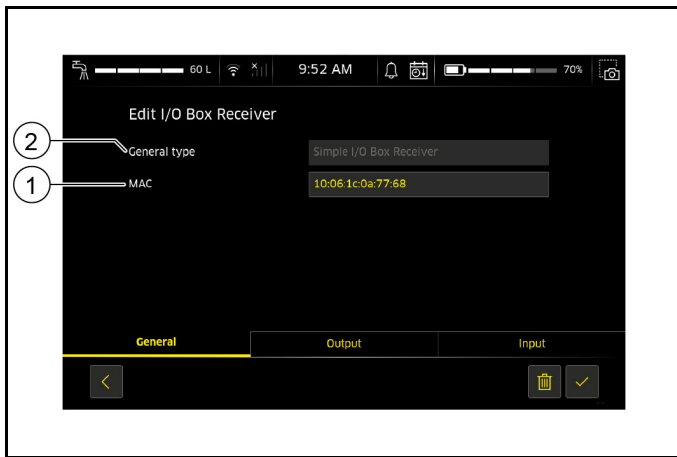
5. S seznama izberite sprejemnik (rolo vrata).



① Izbirni sprejemnik

② Znani prejemniki

6. Sprejemniku (rolo vrata) dodelite ime in tip.



① Naslov MAC

② Tip

a Sprejemniku dodelite tip.

b Sprejemniku dodelite "naslov MAC".

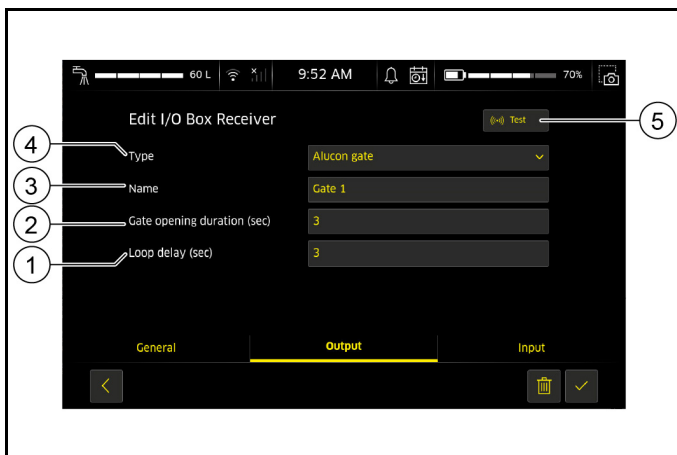
Napotek

Izhodni signal lahko nastavite na sprejemnik in / ali pa nastavite vhodni signal iz sprejemnika.

Izhodni signal: Robotski čistilnik pošlje signal sprejemniku, da odpre vrata na ustreznih območjih interakcije.

Vhodni signal: V primeru požarnega alarma robotski čistilnik prejme signal iz sprejemnika. Ponavljanje na ustreznih območjih interakcije se samodejno prekine.

7. Nastavite izhodni signal za sprejemnik.



① Zakasnitev zanke (sekunde)

② Čas odpiranja vrat (sekunde)

③ Ime

④ Tip

⑤ Gumb za testiranje

a Izberite tip. Za vrata, ki se po določenem času samodejno zaprejo, uporabite **vrata Alucon**. Za vrata, ki po odprtju ostanejo odprta, uporabite **Standard**.

b Dodelite ime.

c Vnesite vrednost v sekundah za trajanje odpiranja vrat. Ker nekatera vrata ustavijo postopek odpiranja, ko je ukaz za odpiranje poslan drugič, lahko tukaj nastavite, koliko časa bo robotski čistilnik čakal po prvem ukazu.

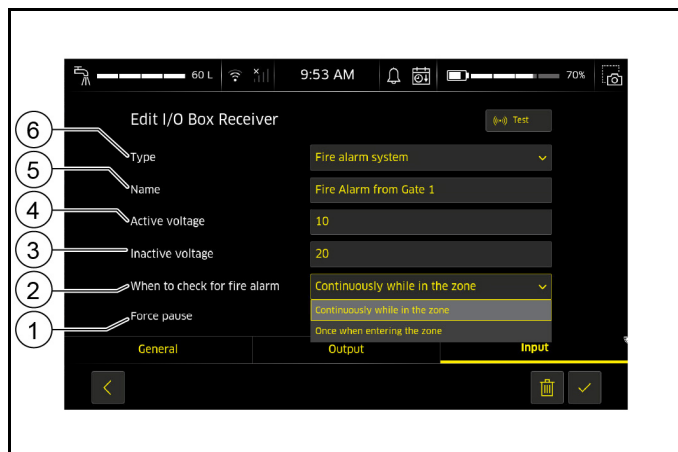
d Vnesite vrednost zakasnitve zanke v sekundah. Ker se vrata Alucon po določenem času samodejno zaprejo, lahko določite čas, po katerem se ponovno pošlje ukaz za odpiranje.

e Če želite preizkusiti povezavo, pritisnite gumb za testiranje.

8. Nastavite vhodni signal iz sprejemnika.

Napotek

Obstajajo požarni alarmni sistemi, ki se sprožijo nad določeno mejno vrednostjo, in sistemi, ki se sprožijo pod določeno napetostjo. Izbrati je mogoče obe možnosti. V prikazanem primeru napetost v primeru požarnega alarma pade pod 10 V.



① Vsiljevanje premora

② Kdaj preveriti požarni alarm

③ Neaktivna napetost

④ Aktivna napetost

⑤ Ime

⑥ Tip

a Kot tip izberite **Požarni alarm**.

b Dodelite **ime**. Kärcher priporoča, da se dodeli ime, ki označuje, da gre za požarni alarm vrat.

c V razdelku **Aktivna napetost** nastavite mejno vrednost, nad katero se sproži požarni alarm.

d V razdelku **Neaktivna napetost** nastavite mejno vrednost, do katere se požarni alarm ne sproži.

e Izberite, kdaj naj bo robotski čistilnik pozoren na požarni alarm. Na voljo sta 2 možnosti:

Neprekinjeno: Dokler je robotski čistilnik v območju interakcije, se ponavljanje ustavi. Na obeh straneh vrat mora biti območje, ki se mu robotski čistilnik približa v okviru ponovitve. Območje ne sme biti pod vrati, saj bi se robot ustavil neposredno pod vrati, če bi se tam sprožil požarni alarm.

Enkrat ob vstopu v območje: Robotski čistilnik samo enkrat preveri požarni alarm, ko vstopi v območje interakcije. Če je požarni alarm aktiven, se na meji območja preneha ponavljati. Če se požarni alarm sproži, ko je robotski čistilnik na sredini območja, nadaljuje svojo pot. To opcijo lahko uporabite z interakcijskim območjem nad vrati.

f Aktivirajte/deaktivirajte prisilni premor.

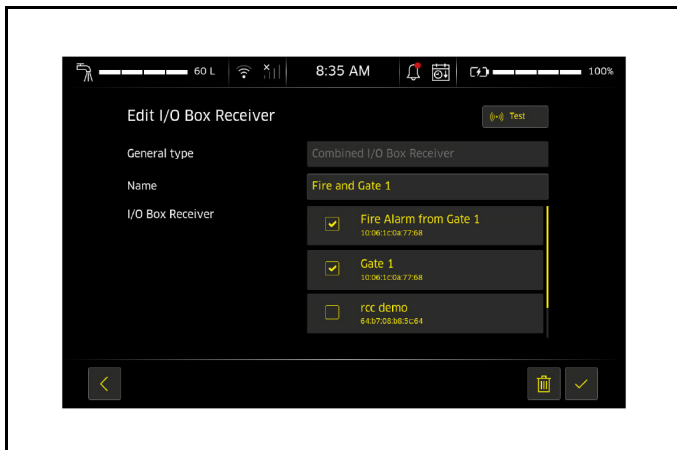
Opcija je aktivirana: Robotski čistilnik tudi prekliče ponavljanje se zahteve osebe na kraju samem. Ponavljanja ni mogoče nadaljevati, lahko ga le prekličete.

Opcija je deaktivirana: Premor, ki ga pošlje signal požarnega alarma, lahko prekličete.

9. Opcija: Nastavite kombinirani sprejemnik.

Napotek

Če želite ustvariti interakcijska območja, ki služijo kot vhodni in izhodni sprožilci ali kot sprožilci za več kot ena vrata, je treba ustvariti dodaten kombinirani sprejemnik, saj prekrivajoča se območja ne delujejo.



Primer kombiniranega sprejemnika

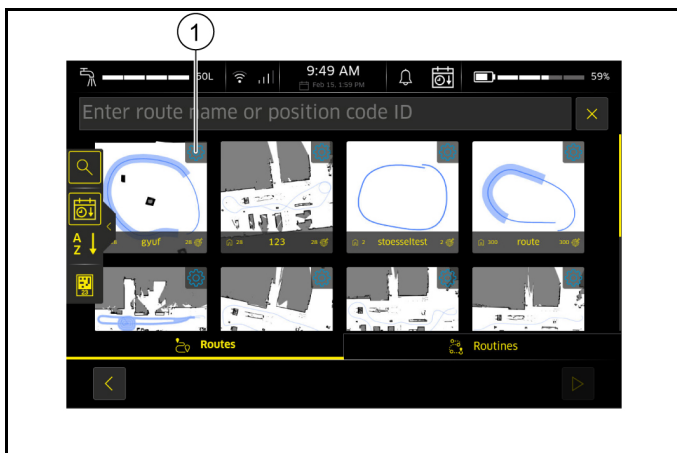
V prikazanem primeru kombinirani sprejemnik prejme ukaze, poslane na vhod "Vrata 1" in vhod "Požarni alarm iz vrat 1". Z uporabo opcije **Enkrat ob vstopu v območje** pazi na požarni alarm preprečite, da bi se robotski čistilnik v primeru požarnega alarma ustavil pod vrati.

POZOR

Robotski čistilnik odpre vrata tudi, če se ob vstopu v območje ustavi. Če to ni zaželeno, je treba za krmiljenje vrat in požarni alarm uporabiti ločena območja.

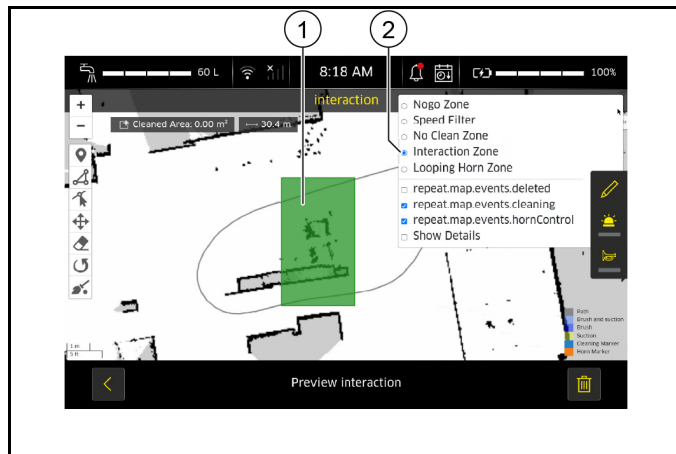
10. Preklopite v urejanje zemljevida. Glejte Navodila za uporabo robotskega čistilnika KIRA B 50.

11. Pritisnite simbol Nastavitve na zaslonu na dotik.



① Simbol Nastavitve

12. Vzpostavite območje interakcije.

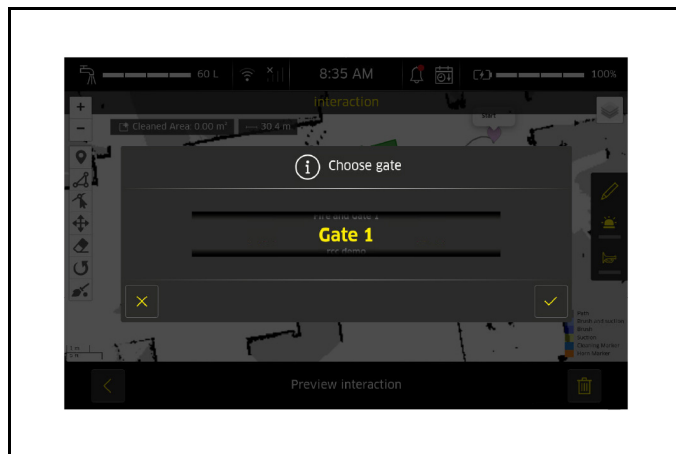


① Zeleno območje

② Območje interakcije

a Odprite izbiro območja. Zeleno območje določa območje, v katerem se krmiljenje vrat odziva.

b Izberite vrata. Za območje ni standardne dodelitve, tj. če ni izbrana nobena vrata, se krmiljenje vrat v območju ne odzove.



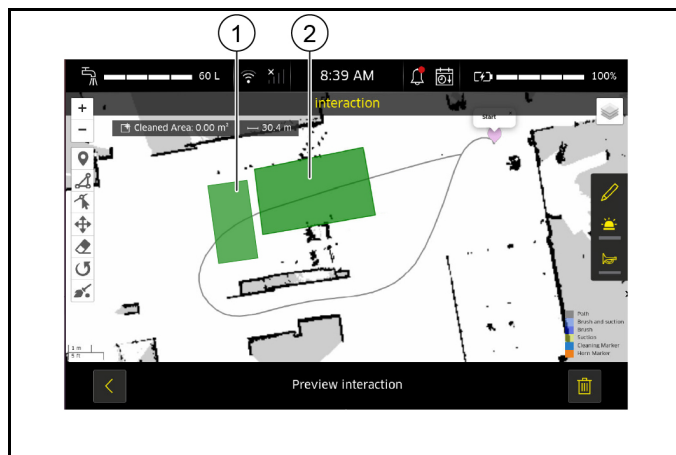
c Izberite "območje interakcije".

Robotski čistilnik ob vstopu v zeleno območje odpre dodeljena vrata.

13. Nastavite ločena območja za požarne alarme.

Napotek

Območja interakcije se ne smejo prekrivati.

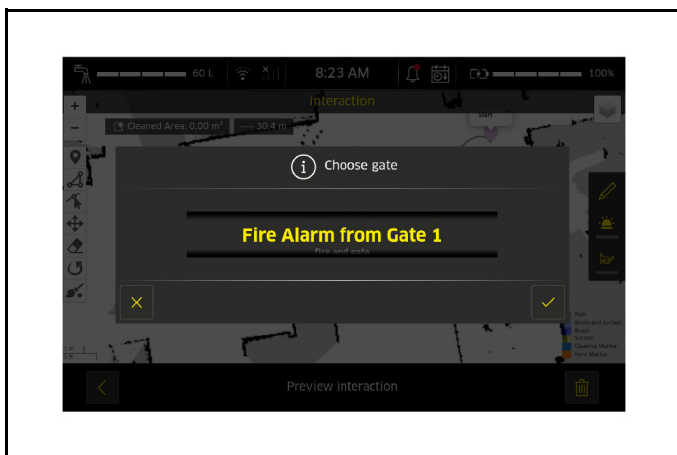


① Območje interakcije "požarni alarm"

② Območje interakcije "odpri vrata"

a Odprite izbiro območja. Zelena območja določajo območja, na katerih se odzove krmiljenje vrat ali se sprožijo požarni alarmi.

b Izberite vrata za požarni alarm.

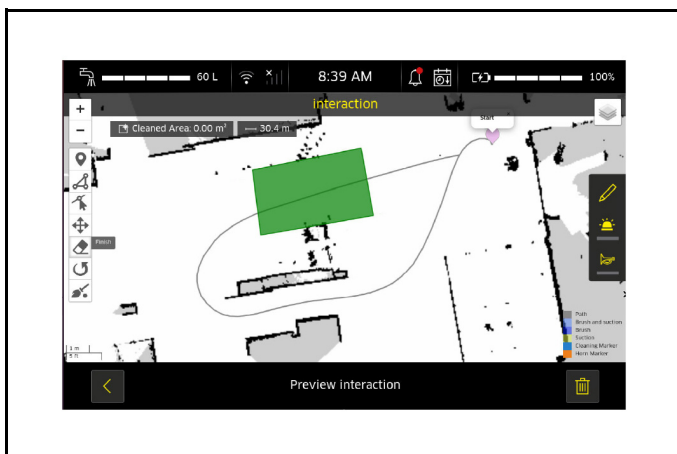


c Za Kdaj preveriti požarni alarm za območja požarnega alarma izberite **Nprekinjeno, med zadrževanjem na območju.**

14. Nastavitev kombiniranih območij interakcije s požarnim alarmom.

Napotek

Robotski čistilnik odpre vrata tudi, če se ob vstopu v območje robotski čistilnik ustavi. Če tega ne želite, uporabite ločeni območji za krmiljenje vrat in požarni alarm, kot je opisano v koraku 13.

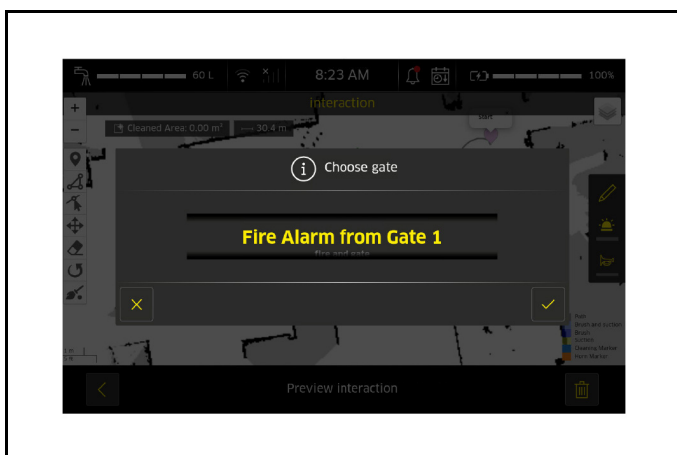


a Odprite izbiro območja. Zeleno območje določa območje, na katerem se odzove krmiljenje vrat in se sprožijo požarni alarmi.

Napotek

Območja naj bodo dovolj velika, da bodo vrata že odprta, ko bo robotski čistilnik prišel do njih, da se bo lahko nemoteno premikal.

b Izberite vrata za požarni alarm.



c Za Kdaj preveriti požarni alarm za območja požarnega alarma izberite **Enkrat ob vstopu v območje.**

Cuprins

Instrukțiuni generale.....	146
Pachetul de livrare	146
Utilizarea corespunzătoare	146
Indicații privind siguranța	146
Protecția mediului	147
Accesorii și piese de schimb	147
Garanție	147
Descrierea aparatului	147
Montajul	147
Configurarea robotului de curățare	148

Instrukțiuni generale

Citiți și implementați aceste instrucțiuni de instalare înainte de modificare.

Păstrați instrucțiunile de montaj pentru utilizarea ulterioară sau pentru viitorul posesor.

Pachetul de livrare

Kitul de conversie este format din:

Componentă	Denumire	Număr [bucăți]
6.043-017.0	Stick USB, emițător	1
5.043-365.0	Capac de protecție stick USB, emițător	1
6.043-016.0	Adeziv stick USB, emițător	1
5.980-276.0	Instrukțiuni de conversie pentru unitatea de comandă a porții rulante, emițător	1

Indicație

Capacul de protecție și adezivul sunt asamblate în prealabil la livrare.

Utilizarea corespunzătoare

Kitul de extensie a unității de comandă a porții rulante poate fi utilizat numai la porți rulante cu dispozitive de limitare a forței sau echipamente de protecție cu acționare fără contact, de ex. porțile de tip C (sau D/E) în conformitate cu DIN EN 12453.

Kitul de extensie a unității de comandă a porții rulante pentru 2 rele este format din 2 module:

- KIRA Rolling Gate Control, emițător
- KIRA Rolling Gate Control, modul receptor

Emițătorul și modulul receptor trebuie montate de către utilizator.

Indicații privind siguranța

Trepte de pericol

⚠ PERICOL

- Indicație referitoare la un pericol iminent, care duce la vătămări corporale grave sau moarte.

⚠ AVERTIZARE

- Indicație referitoare la o posibilă situație periculoasă, care ar putea duce la vătămări corporale grave sau moarte.

⚠ PRECAUȚIE

- Indică o posibilă situație periculoasă, care ar putea duce la vătămări corporale ușoare.

ATENȚIE

- Indicație referitoare la o posibilă situație periculoasă, care ar putea duce la pagube materiale.

Indicații de siguranță

⚠ PERICOL

Aparat pornit, nesupravegheat, atingerea pieselor sub tensiune

Pericol de rănire, electrocutare

Înainte de efectuarea oricăror lucrări decuplați aparatul de la stația de andocare sau decuplați ștecherul de rețea.

Protecția mediului



Materialele de ambalare sunt reciclabile. Asigurați-vă de eliminarea ecologică a ambalajului.



Aparatele electrice și electronice conțin materiale reciclabile prețioase și, uneori, componente precum baterii, acumulatori sau uleiuri, care, în cazul utilizării incorecte sau a eliminării necorespunzătoare, pot pericula sănătatea și mediul înconjurător. Pentru funcționarea corectă a aparatului, aceste componente sunt necesare. Este interzisă eliminarea cu deșeurile menajere a aparatelor marcate cu acest simbol.

Observații referitoare la materialele conținute (REACH)

Informații actuale referitoare la materialele conținute sunt disponibile la adresa: www.kaercher.de/REACH

Accesorii și piese de schimb

Utilizați numai accesorii originale și piese de schimb originale; ele asigură funcționarea în siguranță și fără avarii a aparatului.

Informații despre accesorii și piesele de schimb se găsesc la adresa www.kaercher.com.

Garanție

În fiecare țară sunt valabile condițiile de garanție acordate de distribuitorul nostru din țara respectivă. Eventuale defecțiuni survenite la aparat în perioada de garanție vor fi remediate gratuit, în limita în care sunt defecțiuni de fabricație sau de material. Pentru a beneficia de garanție, prezentați-vă cu chitanța de cumpărare la comerciantul dvs. sau la cea mai apropiată unitate de service autorizată.

(Pentru adresă, consultați pagina din spate)

Pentru mai multe informații privind garanția (dacă sunt disponibile) vă rugăm accesați meniul „Descărcări” din opțiunea Service al paginii web al reprezentanței Kärcher din țara dvs.

Descrierea aparatului



- ① Capac de protecție
- ② Stick USB
- ③ Autocolant

Montajul

⚠ PERICOL

Aparat pornit, nesupravegheat, atingerea pieselor sub tensiune

Pericol de rănire, electrocutare

Înainte de efectuarea oricăror lucrări decuplați aparatul de la stația de andocare sau decuplați ștecherul de rețea.

⚠ PRECAUȚIE

Pagube materiale cauzate de montajul incorect

Dispuneți efectuarea montajului numai de un specialist calificat.

Indicație

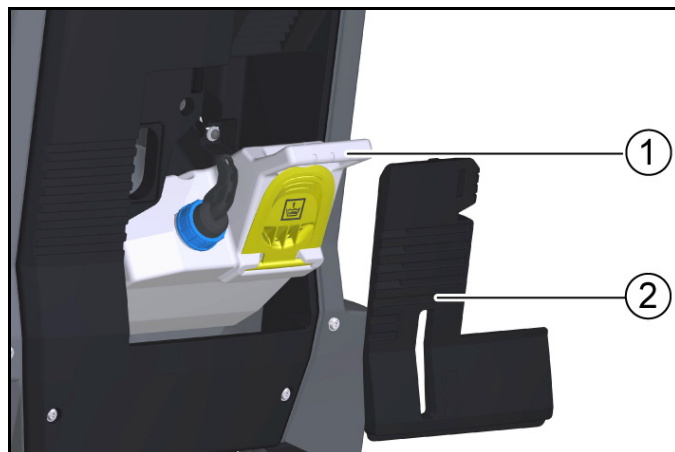
De asemenea, trebuie să respectați instrucțiunile de funcționare și indicațiile privind siguranța ale robotului de curățare.

Montarea stick-ului USB (KIRA BR 50 1.533-001.0 / 1.533-002.0)

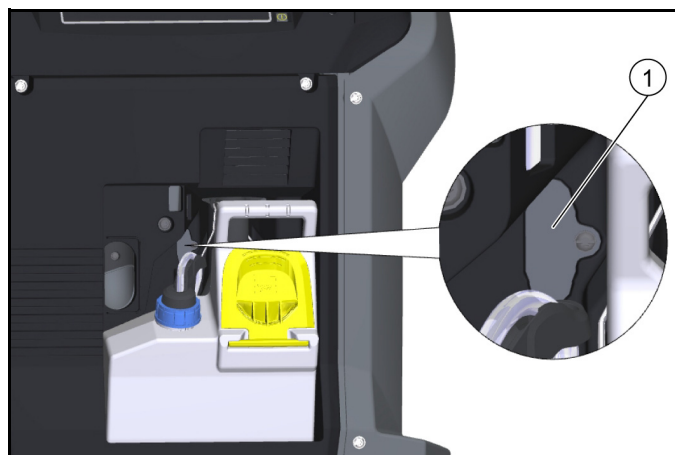
Unelte necesare:

- Șurubelniță TORX 15

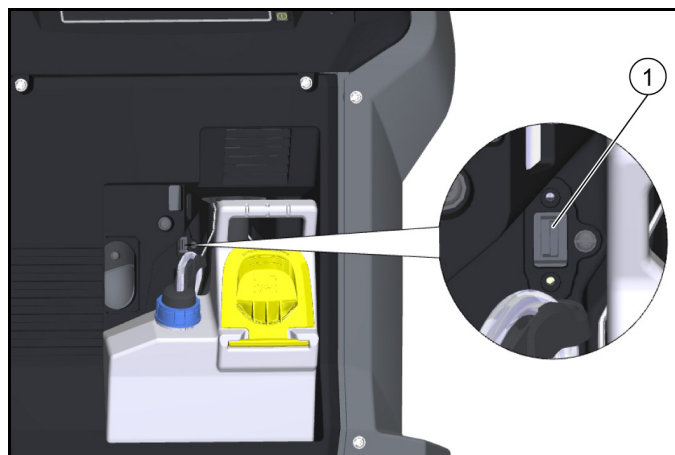
1. Deconectați robotul de curățare, consultați *instrucțiunile de funcționare ale robotului de curățare*.
2. Scoateți rezervorul substanței de curățare.



- ① Capac
- ② Rezervorul agentului de curățare
 - a Scoateți capacul.
 - b Îndepărtați rezervorul substanței de curățare.
- 3. Scoateți carcasa portului USB folosind o șurubelniță TORX 15.



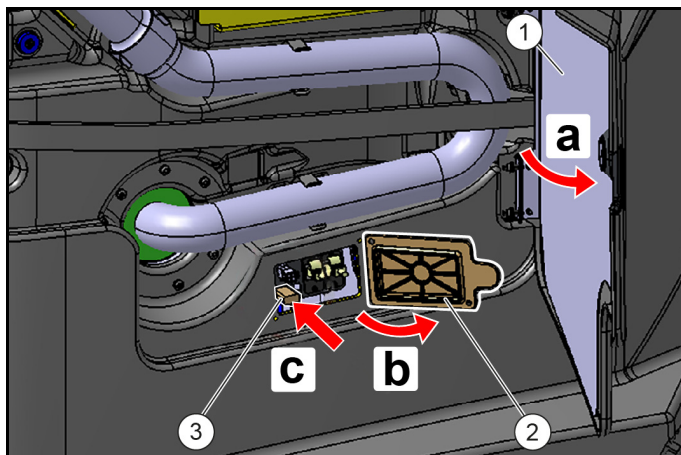
- ① Carcasă port USB
- 4. Introduceți stick-ul USB în portul USB.



- ① Port USB
- 5. Montați rezervorul substanței de curățare.
 - a Introduceți înapoi rezervorul substanței de curățare. Aveți grijă să nu deteriorați emițătorul.
 - b Montați carcasa.
- 6. Porniți robotul de curățare, consultați *instrucțiunile de funcționare ale robotului de curățare*.

Montarea stick-ului USB (KIRA BR 50 1.533-003.0, KIRA BD 50 1.533-050.0)

1. Deconectați robotul de curățare, consultați *instrucțiunile de funcționare ale robotului de curățare*.
2. Montați stick-ul USB:
 - a Deschideți ușa sertarului aparatului.
 - b Desfaceți șuruburile de la capac și scoateți capacul.
 - c Introduceți stick-ul USB în conectorul USB.



- ① Ușa compartimentului aparatului
- ② Capac
- ③ Stick USB

3. Montați capacul și strângeți șuruburile.
4. Închideți ușa sertarului aparatului.
5. Porniți robotul de curățare, consultați *instrucțiunile de funcționare ale robotului de curățare*.

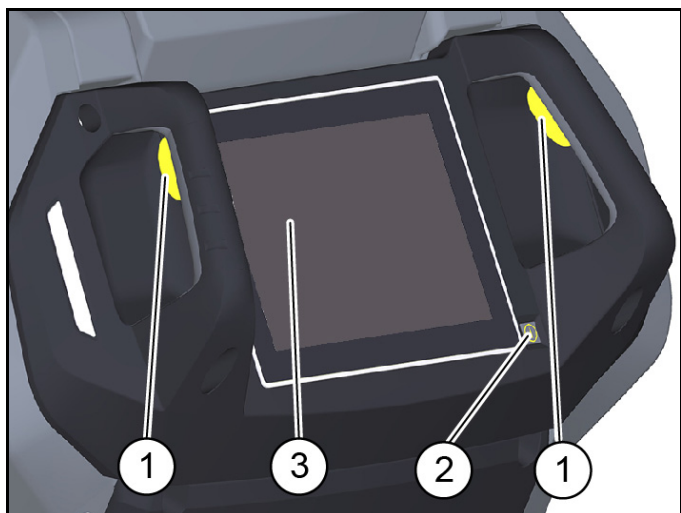
Configurarea robotului de curățare

Configurarea robotului de curățare fără alarmă de incendiu

Condiții preliminare:

- Se montează un receptor pentru fiecare poartă rulantă care urmează să fie instalată.
- Robotul de curățare a fost adaptat și se află în raza de transmisie a receptorului.

1. Porniți panoul de comandă utilizând tasta de pornire.



- ① Comutator de siguranță
- ② Butonul Start
- ③ Ecranul tactil

2. Apăsați pictograma Setări de curățare de pe ecranul tactil.



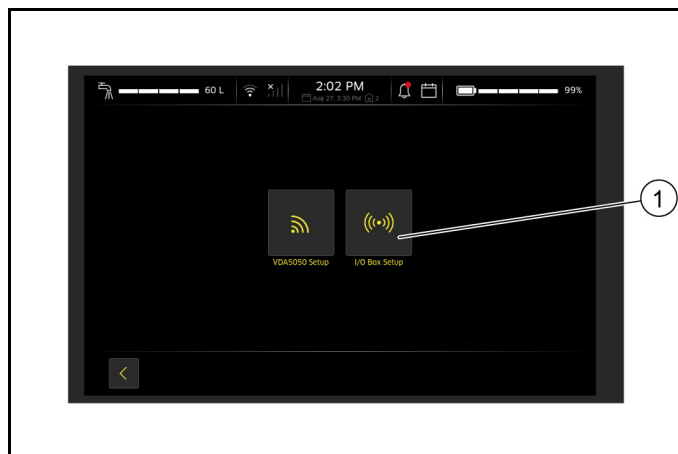
- ① Pictograma Setări

3. Selectați meniul Infrastructură.



- ① Meniul infrastructură

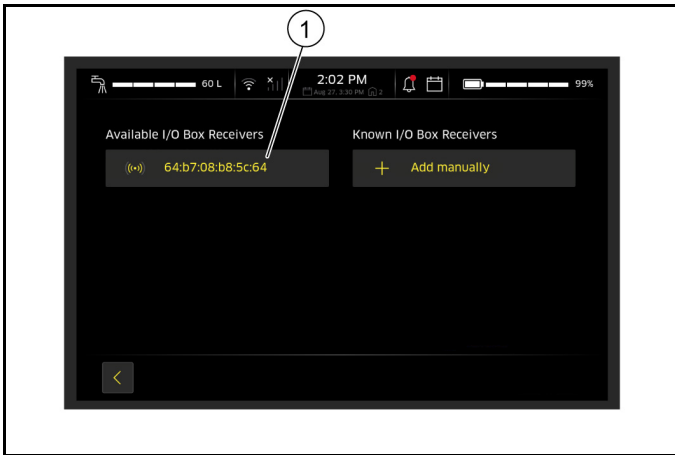
4. Selectați I/O Box Setup.



- ① I/O Box Setup

Sunt afișați toți receptorii selectabili.

5. Selectați un receptor (poartă rulantă) din listă.

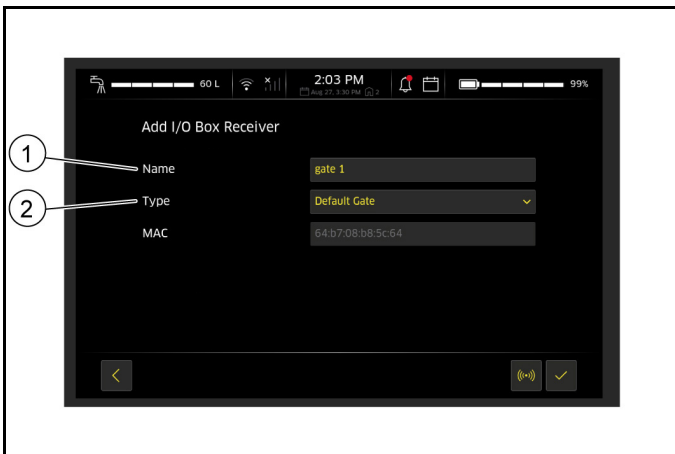


① Receptor selectabil

6. Atribuiți un nume și un tip receptorului (porții rulante).

a Atribuiți receptorului tipul „Default-Gate”.

Dacă ați creat un receptor pentru fiecare poartă, atribuiți tipul „Default-Gate” porții. Atunci când robotul de curățare ajunge într-o zonă Default-Gate, acesta declanșează comanda porții receptorului asociat.

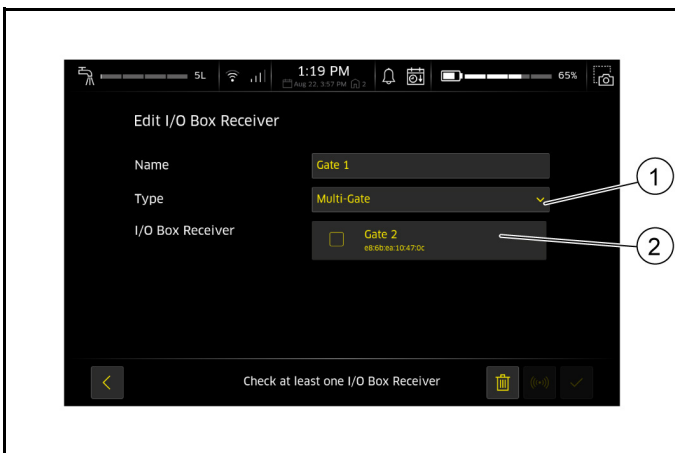


① Nume

② Tip

b Opțional: Atribuiți receptorului tipul „Multi-Gate”.

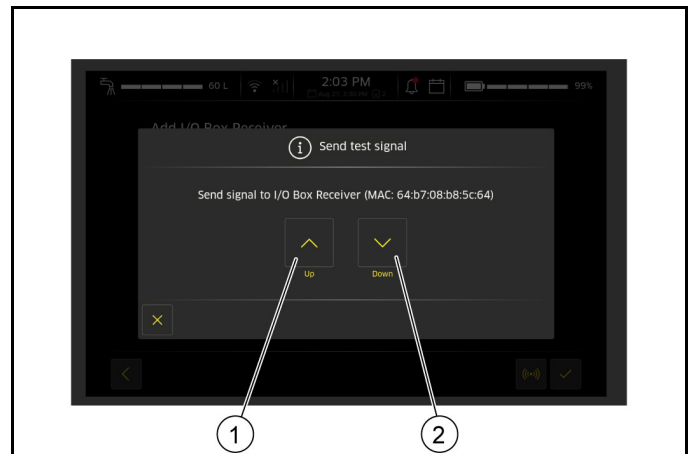
Multi-Gate oferă opțiunea de a deschide mai multe porți dintr-o zonă. Aceasta înseamnă că atunci când robotul de curățare ajunge într-o zonă cu mai multe porți, declanșează controlul porții mai multor receptoare. Acest lucru poate fi un avantaj dacă mai multe porți rulante sunt amplasate una lângă cealaltă, de ex. într-un colț.



① Nume

② Tip

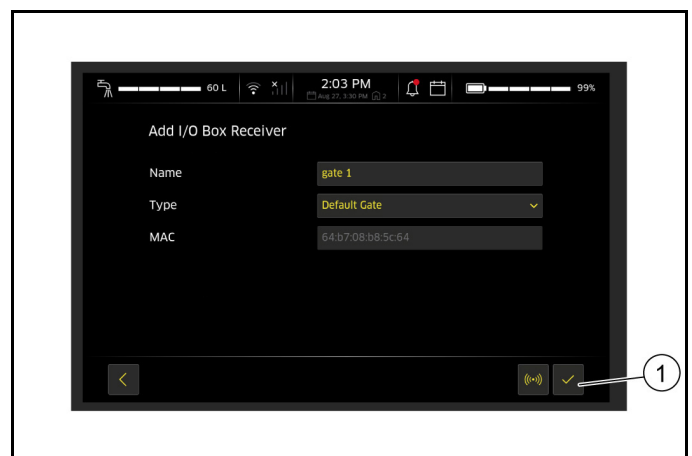
7. Utilizați tastele în sus și în jos pentru a testa funcția emițătorului.



① Tastă în sus

② Tastă în jos

8. Confirmați selecția apăsând bifa.

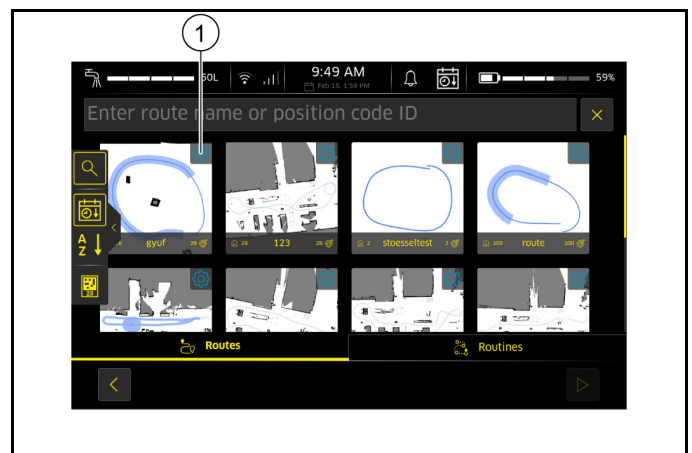


① Bifă

9. Repetați pasul 5 ... 8 pentru alte receptoare (porți rulante).

10. Comutați la editarea hărții. Vezi *instrucțiunile de funcționare ale robotului de curățare KIRA B 50*.

11. Apăsați pictograma Setări de curățare de pe ecranul tactil.



① Pictograma Setări

12. Configurați zona.

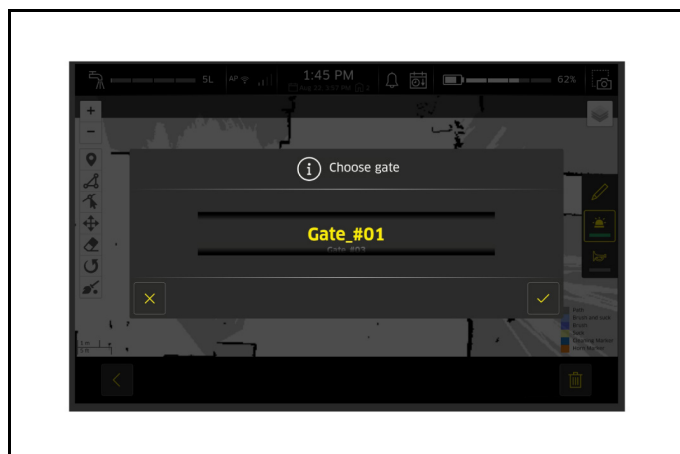


① Zona verde

② Zona de interacțiune

a Deschideți selecția zonei. Zona verde definește zona în care unitatea de comandă a porții răspunde.

b Selectați poarta. Nu există o atribuire standard pentru o zonă, adică, în cazul în care nu este selectată nicio poartă, comanda porții din zonă nu răspunde.



c Selectați „Zona de interacțiune”.

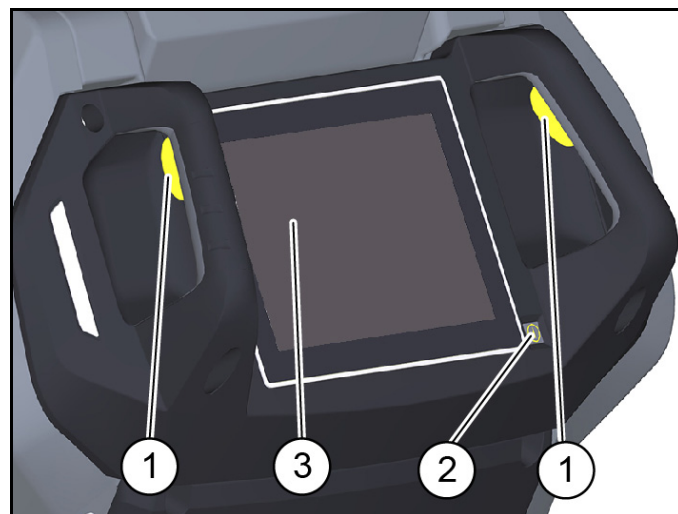
Robotul de curățare deschide poarta atribuită atunci când intră în zona verde.

Configurarea robotului de curățare cu alarmă de incendiu

Condiții preliminare

- Se montează un modul de receptor cu voltmetru pentru fiecare poartă rulantă care urmează să fie configurată.
- Robotul de curățare a fost adaptat și se află în raza de transmisie a receptorului.
- Robotul de curățare este pornit cu transmițătorul conectat (stick USB).

1. Porniți panoul de comandă utilizând tasta de pornire.

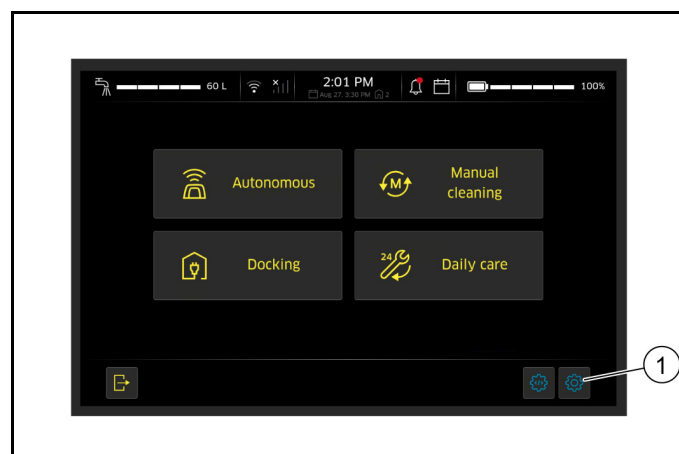


① Comutator de siguranță

② Butonul Start

③ Ecranul tactil

2. Apăsați pictograma Setări de curățare de pe ecranul tactil.



① Pictograma Setări

3. Selectați meniul Infrastructură.



① Meniul infrastructură

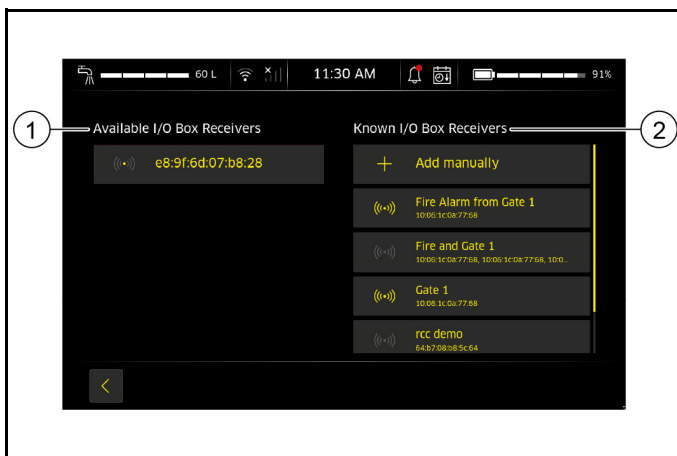
4. Selectați I/O Box Setup.



① I/O Box Setup

Sunt afișați toți receptorii selectabili.

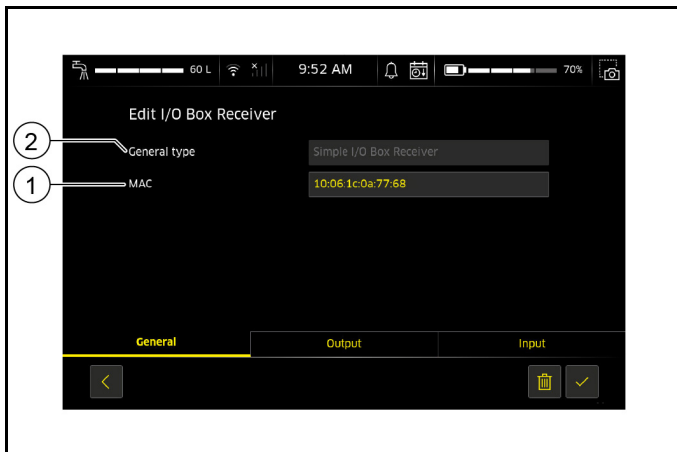
5. Selectați un receptor (poartă rulantă) din listă.



① Receptor selectabil

② Receptori cunoscuți

6. Atribuiți un nume și un tip receptorului (porții rulante).



① Adresă MAC

② Tip

a Atribuiți un tip receptorului.

b Atribuiți o „adresă MAC” receptorului.

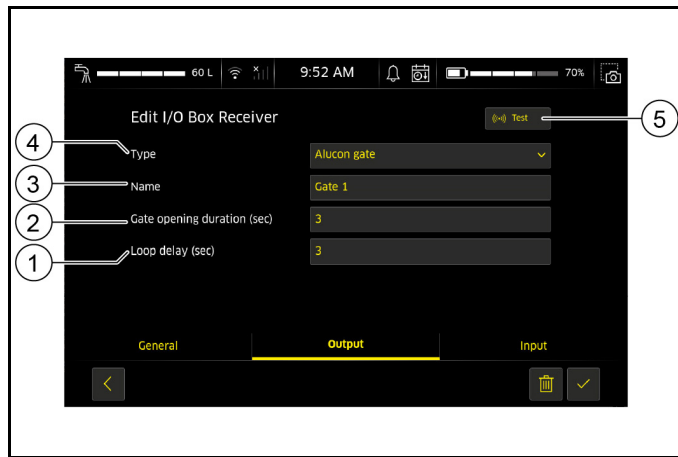
Indicație

Un semnal de ieșire poate fi setat la receptor și/sau un semnal de intrare poate fi setat de la receptor.

Semnal de ieșire: Robotul de curățare trimite un semnal către receptor pentru a deschide porțile în zonele de interacțiune corespunzătoare.

Semnal de intrare: Robotul de curățare primește un semnal de la receptor în cazul unei alarme de incendiu. Repetarea în zonele de interacțiune corespunzătoare este întreruptă automat.

7. Setati un semnal de ieșire către receptor.



① Temporizare buclă (secunde)

② Timp deschidere poartă (secunde)

③ Nume

④ Tip

⑤ Buton de testare

a Selectați tipul. Utilizați **Poartă Alucon** pentru porțile care se închid automat după un anumit timp. Utilizați **Standard** pentru porțile care rămân deschise.

b Atribuiți numele.

c Introduceți o valoare în secunde pentru durata de deschidere a porții. Deoarece unele porți opresc procesul de deschidere atunci când comanda de deschidere este trimisă a doua oară, puteți seta aici cât timp așteaptă robotul de curățare după prima comandă.

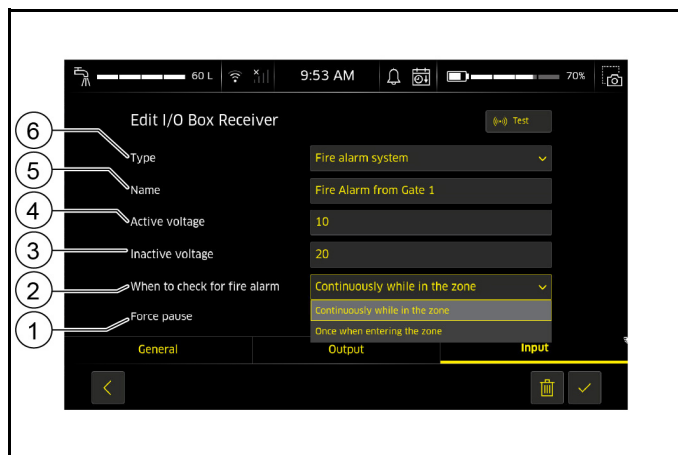
d Introduceți o valoare în secunde pentru temporizarea buclei. Deoarece porțile Alucon se închid automat după un anumit timp, puteți specifica timpul după care comanda de deschidere este trimisă din nou.

e Pentru a testa conexiunea, apăsați butonul de testare.

8. Setati un semnal de intrare de la receptor.

Indicație

Există sisteme de alarmă de incendiu care se declanșează peste o anumită valoare limită și sisteme care se declanșează sub o anumită tensiune. Ambele opțiuni sunt disponibile. În exemplul prezentat, tensiunea scade sub 10 V în cazul unei alarme de incendiu.



① Pauză forțată

② Când se verifică alarma de incendiu

③ Tensiune inactivă

④ Tensiune activă

⑤ Nume

⑥ Tip

a Selectați tipul **Alarmă de incendiu**.

b Atribuiți un **nume**. Kärcher recomandă atribuirea unui nume care să indice că este alarma de incendiu a porții.

- c În **Tensiune activă**, setați valoarea limită peste care este declanșată alarma de incendiu.
- d În **Tensiune inactivă**, setați valoarea limită până la care nu se declanșează alarma de incendiu.
- e Selectați când robotul de curățare trebuie să respecte alarmele de incendiu. Există 2 opțiuni din care puteți alege:

Continuu: Atât timp cât robotul de curățare se află în zona de interacțiune, acesta întrerupe repetiția. Pe fiecare parte a porții de care robotul de curățare se apropie ca parte a repetiției, ar trebui să existe o zonă. Zona nu ar trebui să se afle sub poartă, deoarece robotul ar trebui să se oprească direct sub poartă dacă alarma de incendiu este declanșată acolo.

O dată la intrarea în zonă: Robotul de curățare verifică alarma de incendiu o singură dată, când intră în zona de interacțiune. Dacă alarma de incendiu este activă, acesta oprește repetarea la limita zonei. Dacă alarma de incendiu este declanșată în timp ce robotul de curățare se află în centrul zonei, acesta continuă să se deplaseze. Opțiunea poate fi utilizată cu o zonă de interacțiune dincolo de poartă.

- f Activați/dezactivați pauza forțată.

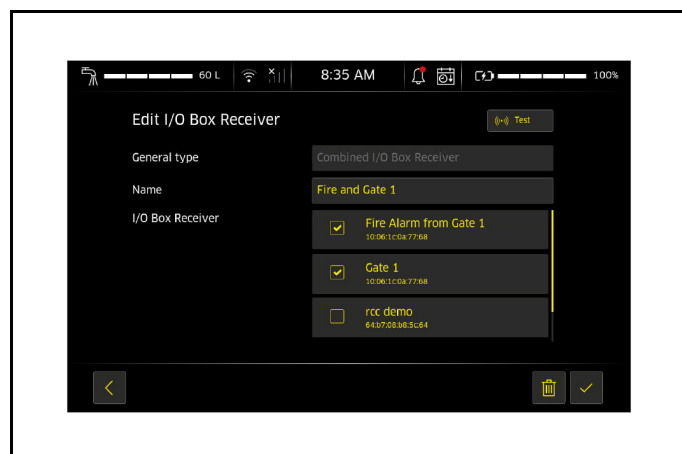
Opțiune activată: De asemenea, robotul de curățare ignoră solicitarea de repetare a unei persoane de la fața locului. Repetarea nu poate fi continuată, ci doar anulată.

Opțiune dezactivată: Pauza trimisă de semnalul de alarmă de incendiu poate fi anulată.

9. Opțional: Configurați receptorul combinat.

Indicație

Pentru a crea zone de interacțiune care servesc ca declanșatoare de intrare și ieșire sau ca declanșatoare pentru mai multe porți, trebuie creat un receptor combinat suplimentar, deoarece zonele suprapuse nu funcționează.



Exemplu de receptor combinat

În exemplul prezentat, receptorul combinat primește comenzi trimise la „Poarta 1” și la intrarea „Alarmă de incendiu de la poarta 1”.

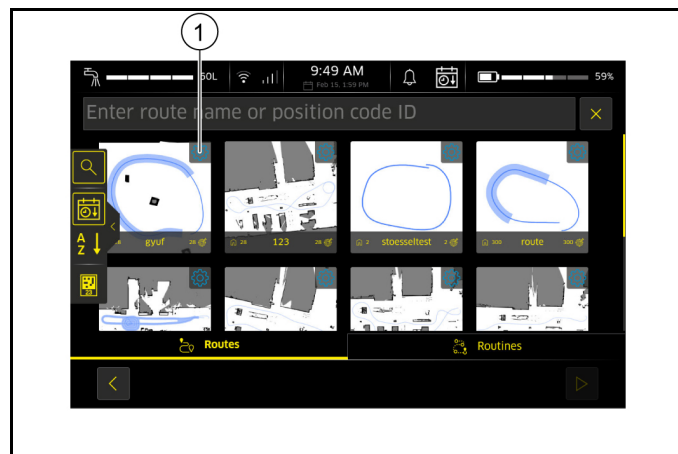
Prin utilizarea opțiunii de respectare a alarmei de incendiu **o dată la intrarea în zonă**, robotul de curățare este împiedicat să se oprească sub poartă în cazul unei alarme de incendiu.

ATENȚIE

Robotul de curățare deschide poarta și atunci când este oprit la intrarea în zonă. Dacă nu se dorește acest lucru, trebuie utilizate zone separate pentru comanda porții și pentru alarma de incendiu.

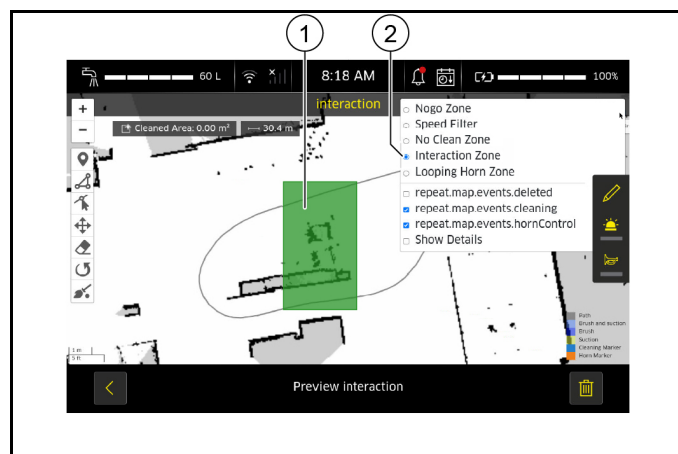
10. Comutați la editarea hărții. Vezi *instrucțiunile de funcționare ale robotului de curățare KIRA B 50*.

11. Apăsati pictograma Setări de curățare de pe ecranul tactil.



- ① Pictograma Setări

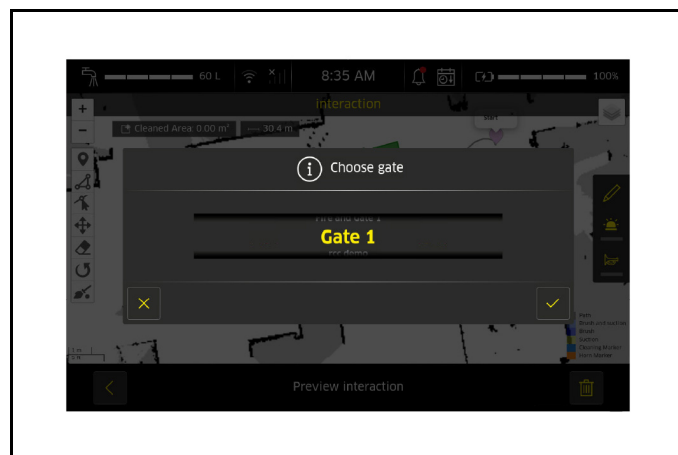
12. Configurați o zonă de interacțiune.



- ① Zona verde

- ② Zona de interacțiune

- a Deschideți selecția zonei. Zona verde definește zona în care unitatea de comandă a porții răspunde.
- b Selectați poarta. Nu există o atribuire standard pentru o zonă, adică, în cazul în care nu este selectată nicio poartă, comanda porții din zonă nu răspunde.



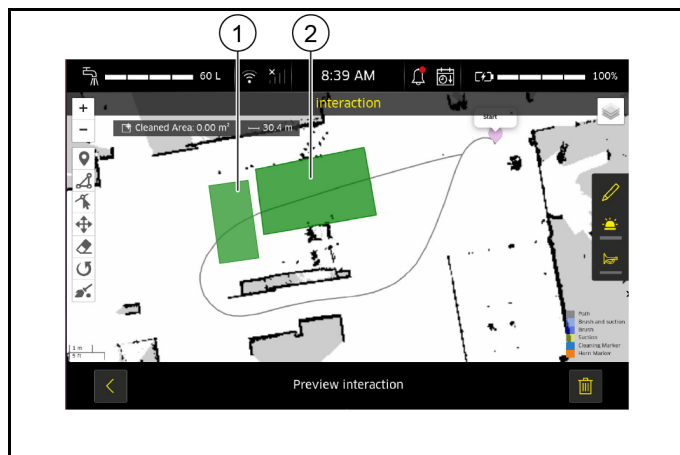
- c Selectați „Zona de interacțiune”.

Robotul de curățare deschide poarta atribuită atunci când intră în zona verde.

13. Konfiguracija zasebnih zona za alarmne zone.

Indikacija

Zone za interakciju ne trebaju da se preklapaju.

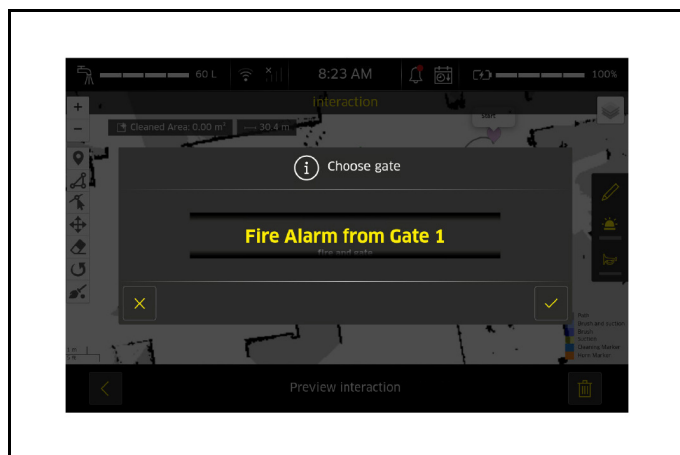


① Zona za interakciju „Alarm zone“

② Zona za interakciju „Open gate zone“

a Otvorite izbor zone. Zeleni zone definiraju zone u kojima jedinica za upravljanje vratima odgovara ili u kojima su aktivirane alarmne zone.

b Odaberite vrata za alarm zone.

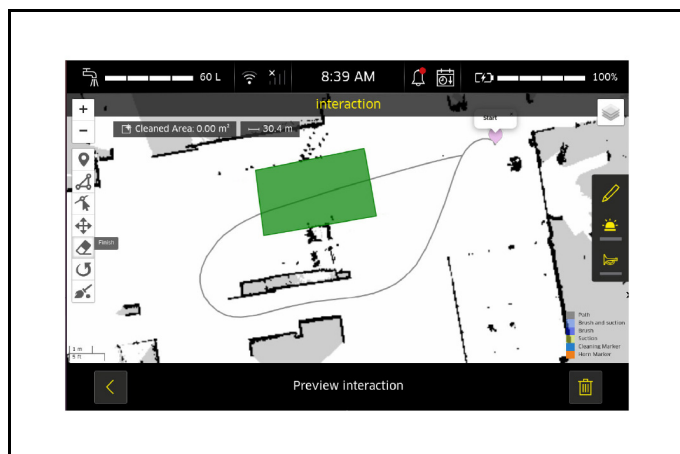


c Za **Kada se provjeri o alarm zone** za zone za alarm zone, odaberite **Continuati u trenutku stajanja u zoni**.

14. Konfiguracija kombiniranih zona za alarm zone.

Indikacija

Robot za čišćenje otvara vrata i tada kada on stane na ulaz u zonu. U slučaju u kojem ne želite ovaj postupak, koristite zasebne zone za upravljanje vratima i za alarm zone, kako je opisano u pasulju 13.

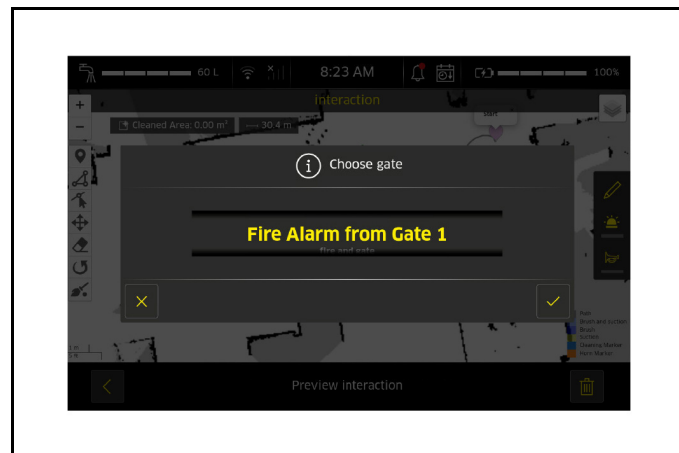


a Otvorite izbor zone. Zeleni zone definiraju zone u kojima jedinica za upravljanje vratima odgovara, a alarmne zone su aktivirane.

Indikacija

Učinite zone dovoljno velike da vrata budu već otvorena kada robot za čišćenje dođe do njih, tako da robot za čišćenje može se slobodno kretati bez problema.

b Odaberite vrata za alarm zone.



c Za **Kada se provjeri alarm zone** za zone za alarm zone, odaberite **Odati na ulaz u zonu**.

Sadržaj

Opće napomene	153
Sadržaj isporuke	153
Namjenska uporaba	153
Sigurnosni napuci	154
Zaštita okoliša	154
Pribor i zamjenski dijelovi	154
Jamstvo	154
Opis uređaja	154
Montaža	154
Postavljanje robota za čišćenje	155

Opće napomene



Pročitajte ove upute za montažu prije preinaka i postupite u skladu s tim.

Upute za montažu čuvajte za kasniju uporabu ili za sljedećeg vlasnika.

Sadržaj isporuke

Komplet za preinaku sastoji se od:

Komponenta	Opis	Broj [komad]
6.043-017.0	USB stick, odašiljač	1
5.043-365.0	Zaštitni poklopac USB stick, odašiljač	1
6.043-016.0	Naljepnica USB stick-a, odašiljač	1
5.980-276.0	Upute za preinaku za upravljanje rolo vratima, odašiljač	1

Napomena

Zaštitni poklopac i naljepnica su unaprijed postavljeni prilikom isporuke.

Namjenska uporaba

Komplet za proširenje upravljanja rolo vratima se koristi samo na rolo vratima s uređajima za ograničavanje sile ili beskontaktnim zaštitnim uređajima kao što su npr. vrata tipa C (ili D/E) prema DIN EN 12453.

Komplet za proširenje upravljanja rolo vratima za 2 releja sastoji se od 2 modula:

- KIRA Rolling Gate Control, odašiljač
 - KIRA Rolling Gate Control, prijamni modul
- Modul odašiljača i prijavnika mora sastaviti korisnik.

Sigurnosni napuci

Sigurnosne razine

⚠ OPASNOST

- Uputa na neposredno prijeteću opasnosti koja bi mogla dovesti do teške ozljede ili smrti.

⚠ UPOZORENJE

- Uputa na moguću opasnu situaciju koja bi mogla dovesti do teške ozljede ili smrti.

⚠ OPREZ

- Uputa na moguću opasnu situaciju koja bi mogla dovesti do lakših ozljeda.

PAŽNJA

- Uputa na moguću opasnu situaciju koja bi mogla dovesti do oštećenja imovine.

Sigurnosni napuci

⚠ OPASNOST

Nenamjerno pokrenut uređaj, dodir dijelova koji provode struju

Opasnost od ozljede, strujni udar

Prije početka bilo kakvih radova, isključite uređaj iz stanice za spajanje ili izvučite strujni utikač.

Zaštita okoliša

 Ambalažni se materijali mogu reciklirati. Molimo odložite ambalažu na ekološki prihvatljiv način.

 Električni i elektronički uređaji sadrže vrijedne reciklažne materijale, a često i sastavne dijelove poput baterija, punjivih baterija ili ulja koji kod nepropisnog rukovanja ili nepravilnog zbrinjavanja mogu predstavljati potencijalnu opasnost za ljudsko zdravlje i okoliš. Međutim, ti su sastavni dijelovi potrebni za pravilan rad uređaja. Uređaji koji su označeni ovim simbolom ne smiju se odlagati zajedno s kućnim otpadom.

Napomene o sastojcima (REACH)

Aktualne informacije o sastojcima možete pronaći na: www.kaercher.de/REACH

Pribor i zamjenski dijelovi

Koristite samo originalan pribor i originalne zamjenske dijelove jer oni jamče siguran i nesmetan rad uređaja.

Informacije o priboru i zamjenskim dijelovima pronađite na www.kaercher.com.

Jamstvo

U svakoj zemlji vrijede jamstveni uvjeti koje je izdala nadležna organizacija za distribuciju. Moguće kvarove na Vašem uređaju popravljamo besplatno unutar jamstvenog roka ako je uzrok materijalna pogreška ili pogreška u proizvodnji. U slučaju koji podliježe jamstvu obratite se s potvrdom o plaćanju Vašem prodavaču ili najbližoj ovlaštenoj servisnoj službi.

(vidi adresu na poleđini)

Daljnje informacije o jamstvu (ako postoje) možete pronaći u servisnom području vaše lokalne web stranice tvrtke Kärcher pod "Preuzimanja".

Opis uređaja



- ① Zaštitni poklopac
- ② USB stick
- ③ Naljepnica

Montaža

⚠ OPASNOST

Nenamjerno pokrenut uređaj, dodir dijelova koji provode struju

Opasnost od ozljede, strujni udar

Prije početka bilo kakvih radova, isključite uređaj iz stanice za spajanje ili izvučite strujni utikač.

⚠ OPREZ

Materijalne štete zbog pogrešne montaže

Montažu povjerite samo za to kvalificiranom stručnjaku.

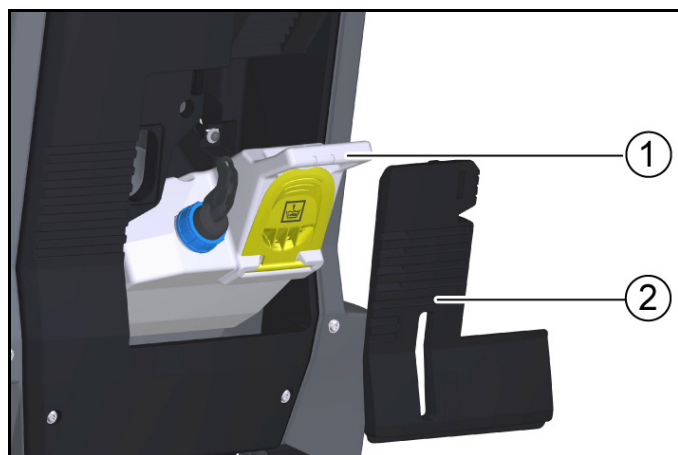
Napomena

Obavezno također slijedite upute za uporabu i sigurnosne naputke robota za čišćenje.

Montaža USB sticka (KIRA BR 50 1.533-001.0 / 1.533-002.0)

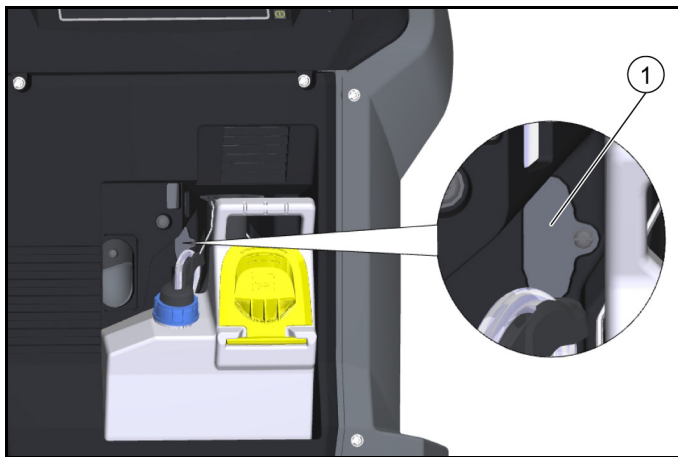
Potrebni alati:

- Odvijač TORX 15
- 1. Isključite robota za čišćenje, vidi Upute za uporabu robota za čišćenje.
- 2. Demontirajte spremnik sredstva za pranje.



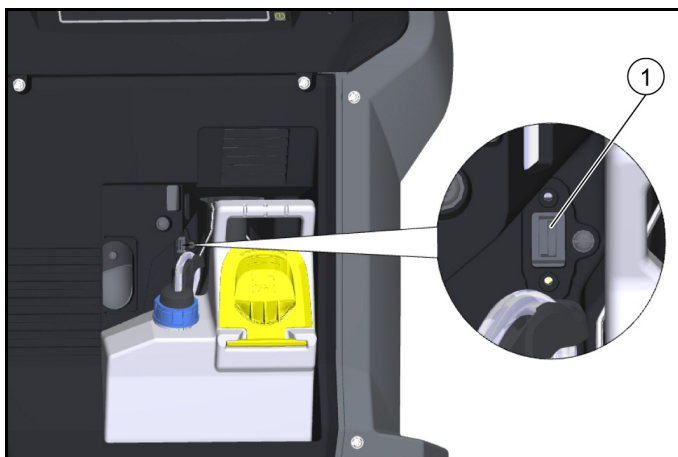
- ① Poklopac
- ② Spremnik sredstva za čišćenje
 - a Skinite poklopac.
 - b Uklonite spremnik sredstva za čišćenje.

3. Uklonite poklopac USB priključka pomoću odvijača TORX 15.



① Poklopac USB priključka

4. Umetnite USB stick u USB priključak.



① USB priključak

5. Ugradite spremnik sredstva za pranje.

a Postavite spremnik sredstva za čišćenje. Pazite da ne oštetite odašiljač.

b Postavite poklopac.

6. Uključite robota za čišćenje, vidi *Upute za uporabu robota za čišćenje*.

Montaža USB sticka

(KIRA BR 50 1.533-003.0, KIRA BD 50 1.533-050.0)

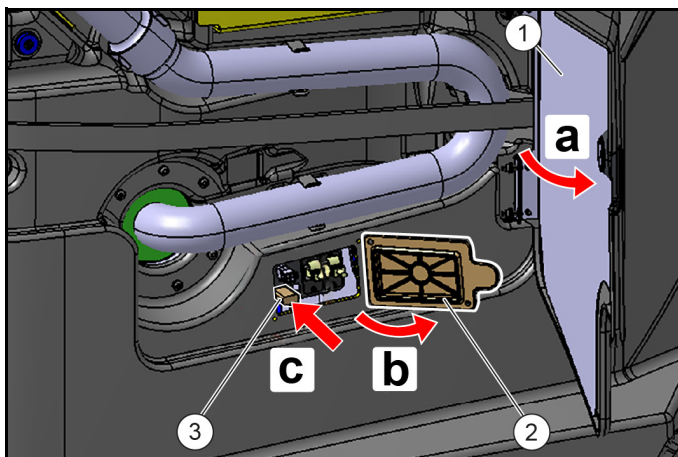
1. Isključite robota za čišćenje, vidi *Upute za uporabu robota za čišćenje*.

2. Montirajte USB stick:

a Otvorite vrata pretinca uređaja.

b Odvijte vijke na poklopcu i skinite ga.

c Umetnite USB stick u USB priključak.



① Vrata pretinca uređaja

② Poklopac

③ USB stick

3. Postavite poklopac i pritegnite vijke.

4. Zatvorite vrata pretinca uređaja.

5. Uključite robota za čišćenje, vidi *Upute za uporabu robota za čišćenje*.

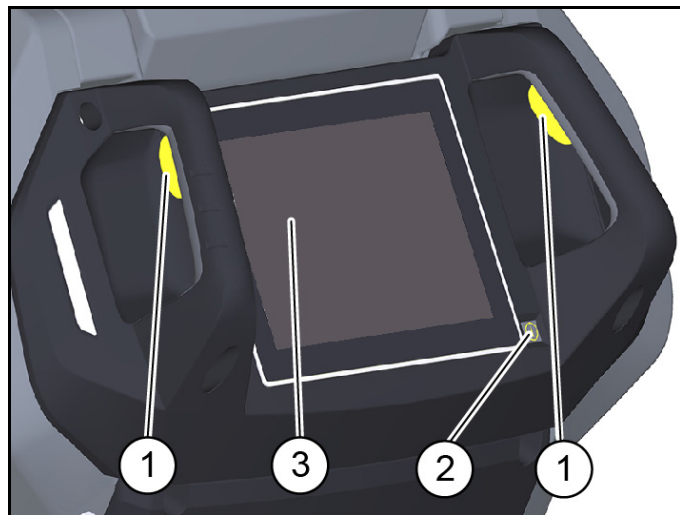
Postavljanje robota za čišćenje

Postavljanje robota za čišćenje bez protupožarnog alarma

Preduvjeti:

- Za svaka rolo vrata koja se postavljaju montiran je prijemnik.
- Robot za čišćenje je preinačen i u doletu je prijenosa prijemnika.

1. Uključite upravljačku ploču tipkom za pokretanje.

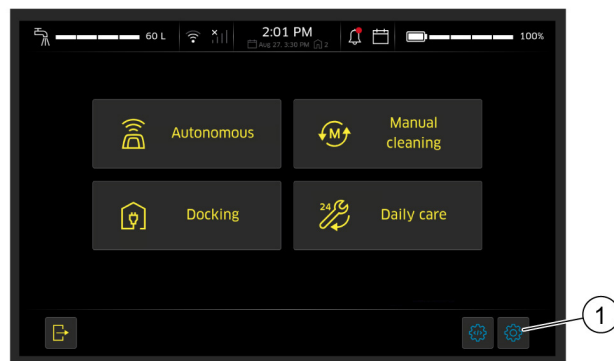


① Sigurnosna sklopka

② Tipka za pokretanje

③ zaslon osjetljiv na dodir

2. Pritisnite simbol Postavke na zaslonu osjetljivom na dodir.



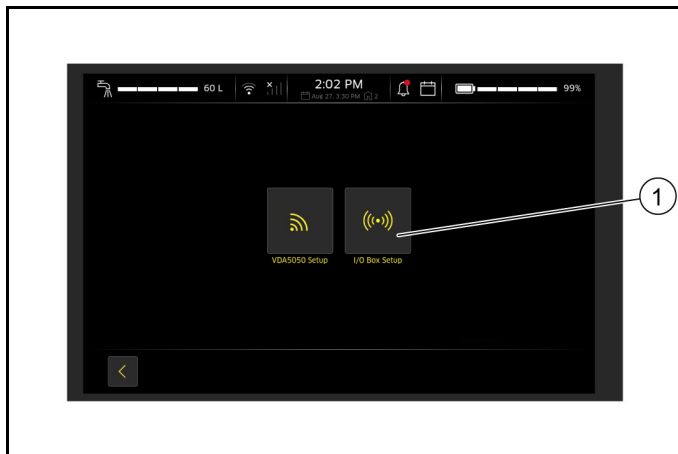
① Simbol Postavke

3. Odaberite izbornik Infrastrukture.



① Izbornik Infrastrukture

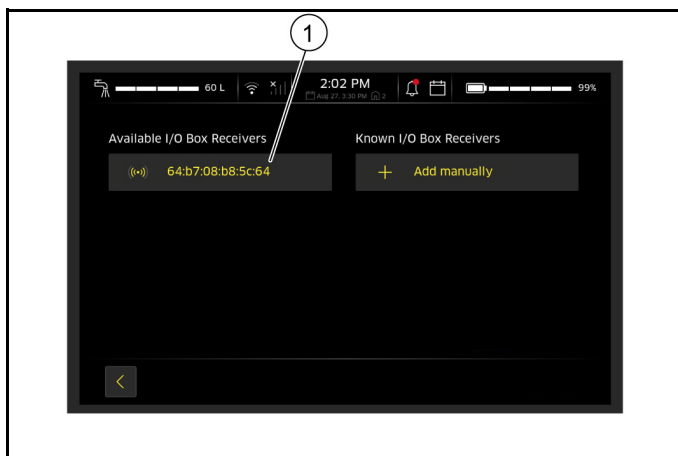
4. Odaberite postavke I/O Box-a.



① Postavke I/O Box-a

Prikazuju se svi primatelji koji se mogu odabrati.

5. Odaberite s popisa prijamnik (rolo vrata).

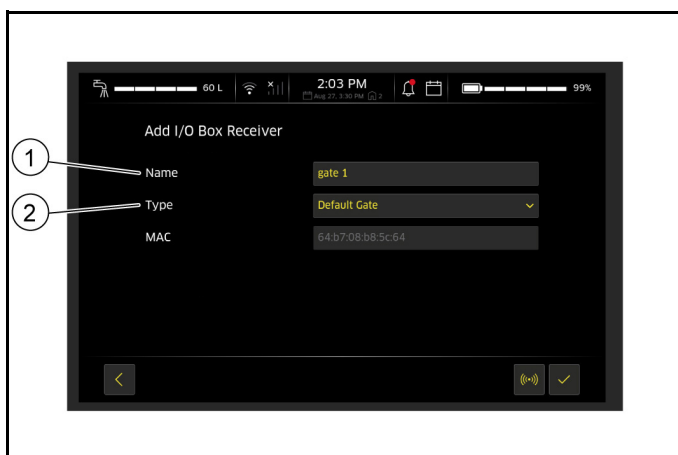


① Primatelj koji se može odabrati

6. Dodijelite prijamniku ime i tip (rolo vrata).

a Prijemniku dodijelite tip "Default Gate" (Zadana vrata).

Ako ste za svaka vrata kreirali prijamnik, dodijelite vratima tip "Default Gate". Kada robot za čišćenje dosegne zonu Default Gate, aktivira upravljanje vrata pridruženog prijmnika.

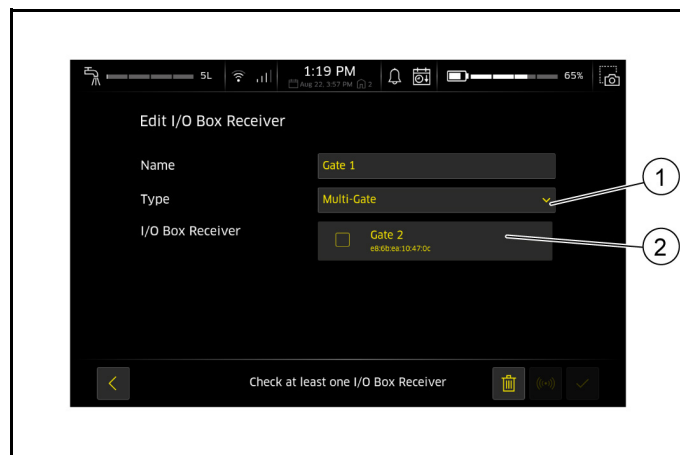


① Naziv

② Tip

b Opcionalno: Prijemniku dodijelite tip "Multi Gate" (Višestruka vrata).

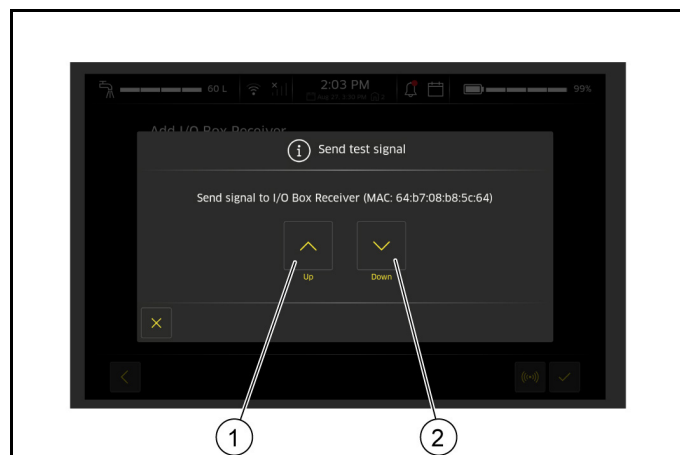
Višestruka vrata nude mogućnost otvaranja više vrata unutar jedne zone. To znači, kada robot za čišćenje dosegne zonu Multi Gate, aktivira upravljanje vrata više prijmnika. Ovo može biti prednost ako se nekoliko rolo vrata nalazi jedna pored drugih, npr. u kutu.



① Naziv

② Tip

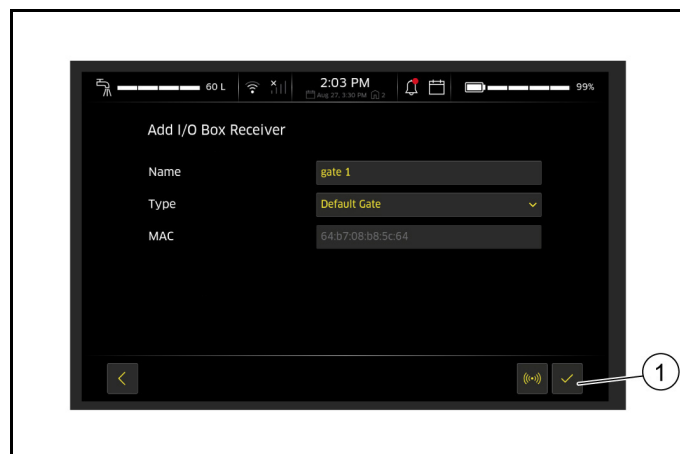
7. Provjerite pomoću tipki gore i dolje funkciju odašiljača.



① Tipka gore

② Tipka dolje

8. Potvrdite odabir pritiskom na kvačicu.

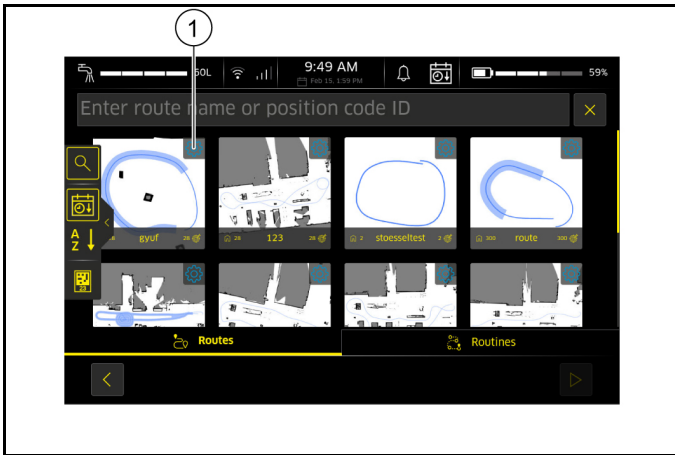


① Kvačica

9. Ponovite korak 5 ... 8 za dodatne prijamnike (rolo vrata).

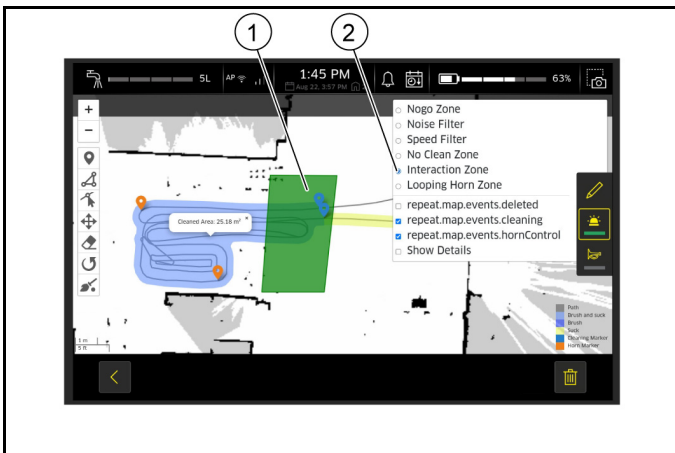
10. Prebacite se na uređivanje karte. Vidi *upute za rad robota za čišćenje KIRA B 50*.

11.Pritisnite simbol Postavke na zaslonu osjetljivom na dodir.



① Simbol Postavke

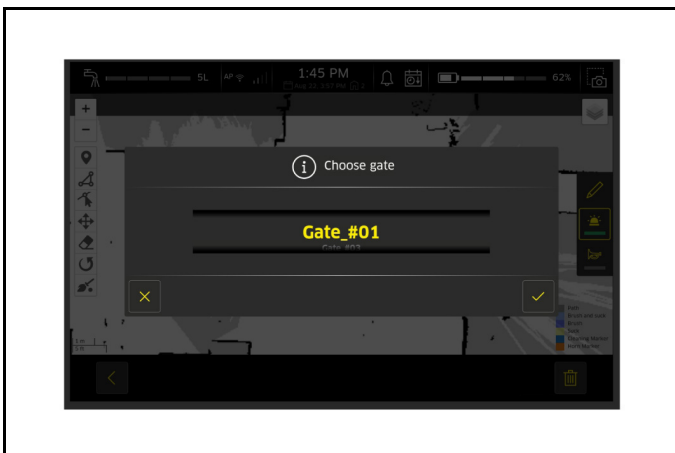
12.Postavite zonu.



① Zeleno područje

② Zona interakcije

- Otvorite odabir zona. Zeleno područje definira zonu u kojoj upravljanje vratima reagira.
- Odaberite vrata. Ne postoji zadana dodjela za zonu, tj. ako nisu odabrana vrata, upravljanje vratima u zoni neće reagirati.



c Odaberite zonu interakcije.

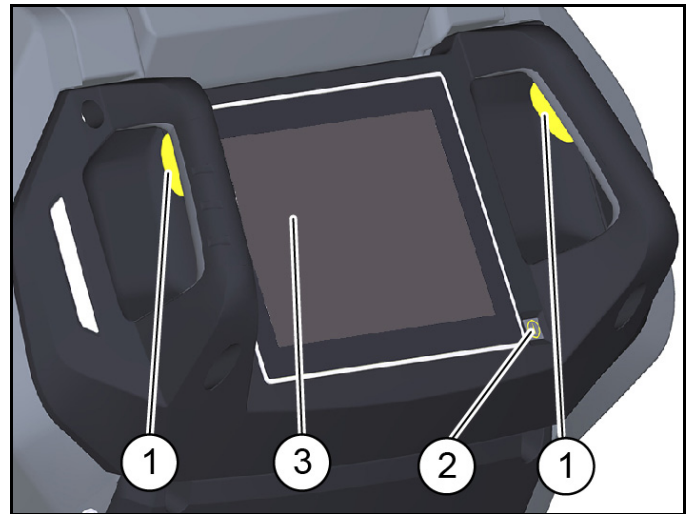
Robot za čišćenje otvara pri ulasku u zeleno područje dodijeljena vrata.

Postavljanje odašiljača s protupožarnim alarmom

Preduvjeti

- Za svaka rolo vrata koja se postavljaju montiran je prijamni modul s voltmetrom.
- Robot za čišćenje je preinačen i u dometu je prijenosa prijemnika.
- Robot za čišćenje se pokrenuo s priključenim odašiljačem (USB stickom).

1. Uključite upravljačku ploču tipkom za pokretanje.

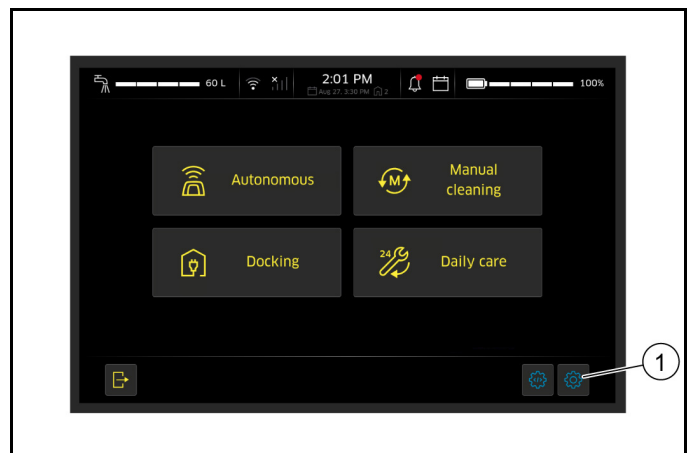


① Sigurnosna sklopka

② Tipka za pokretanje

③ zaslon osjetljiv na dodir

2. Pritisnite simbol Postavke na zaslonu osjetljivom na dodir.



① Simbol Postavke

3. Odaberite izbornik **Infrastruktura**.



① Izbornik infrastrukture

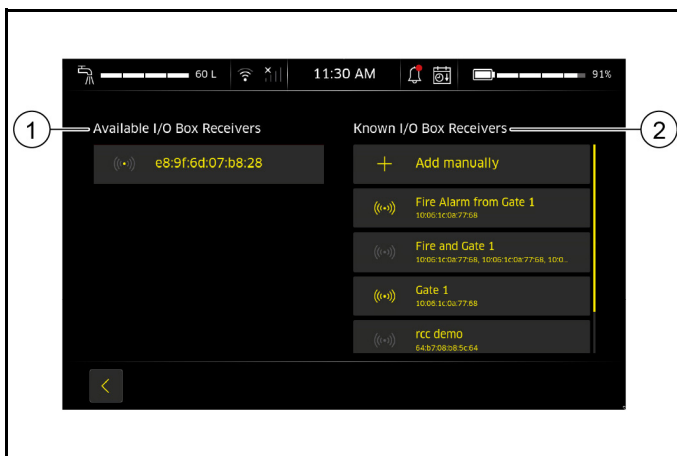
4. Odaberite postavke I/O Box-a.



1 Postavke I/O Box-a

Prikazuju se svi primatelji koji se mogu odabrati.

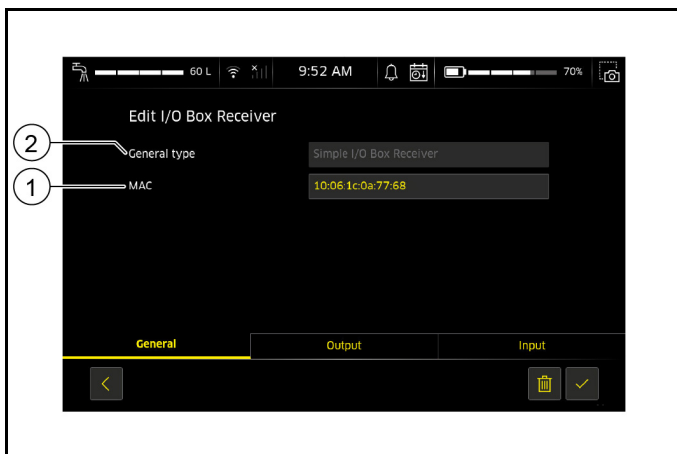
5. Odaberite s popisa prijamnik (rolo vrata).



1 Primatelj koji se može odabrati

2 Poznati prijamnici

6. Dodijelite prijamniku ime i tip (rolo vrata).



1 MAC adresa

2 Tip

a Dodijelite prijamniku tip.

b Dodijelite prijamniku "MAC adresu".

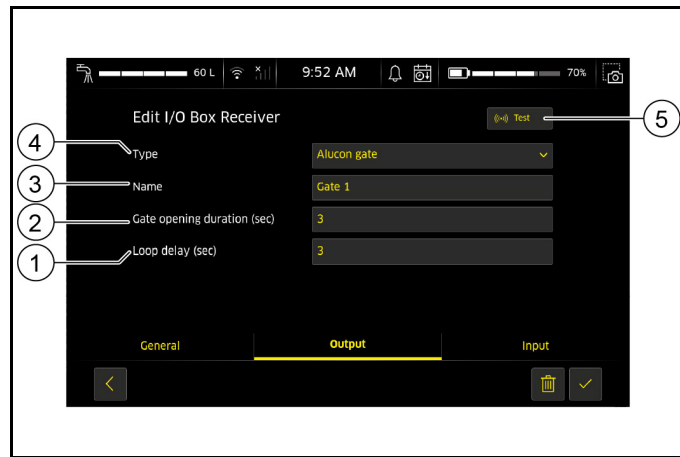
Napomena

Prema prijamniku može se postaviti izlazni signal i/ili ulazni signal s prijamnika.

Izlazni signal: Robot za čišćenje šalje signal prijamniku za otvaranje vrata u odgovarajućim zonama interakcije.

Ulazni signal: Robot za čišćenje prima signal od prijamnika u slučaju protupožarnog alarma. Ponavljanje u odgovarajućim zonama interakcije automatski se prekida.

7. Postavite izlazni signal prema prijamniku.



1 Odgoda petlje (sekunde)

2 Vrijeme otvaranja vrata (sekunde)

3 Naziv

4 Tip

5 Gumb za testiranje

a Odaberite tip. Koristite **Alucon vrata** za vrata koja se automatski zatvaraju nakon određenog vremena. Koristite **Standard** za vrata koja ostaju otvorena nakon otvaranja.

b Dodijelite ime.

c Unesite vrijednost u sekundama za trajanje otvaranja vrata. Budući da se neka vrata prestanu otvarati kada se naredba za otvaranje pošalje drugi put, možete postaviti koliko će dugo robot za čišćenje čekati nakon prve naredbe.

d Unesite vrijednost u sekundama za odgodu petlje. Budući da se Alucon vrata automatski zatvaraju nakon određenog vremena, možete odrediti nakon kojeg vremena će se ponovno poslati naredba za otvaranje.

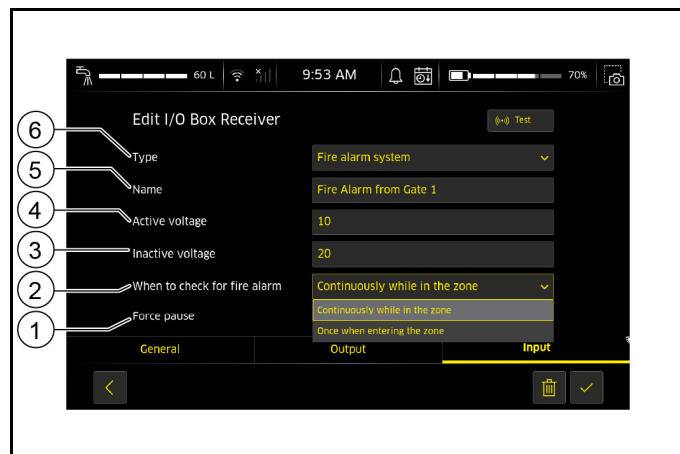
e Za testiranje veze pritisnite gumb za testiranje.

8. Postavite ulazni signal s prijamnika.

Napomena

Postoje sustavi za dojavu požara koji se aktiviraju iznad određenog praga i sustavi koji se aktiviraju ispod određenog napona.

Objе opcije se mogu odabrati. U prikazanom primjeru, napon pada ispod 10 V u slučaju protupožarnog alarma.



1 Iznudite pauzu

2 Kada treba provjeriti protupožarni alarm

3 Neaktivni napon

4 Aktivni napon

5 Naziv

6 Tip

a Odaberite kao tip **Protupožarni alarm**.

b Dodijelite **naziv**. Kärcher preporučuje da se naziv koji jasno ukazuje da se radi o protupožarnom alarmu vrata.

c U odjeljku **Aktivni napon** postavite prag pri kojem se aktivira protupožarni alarm.

d U odjeljku **Neaktivni napon** postavite prag do kojeg se neće aktivirati protupožarni alarm.

e Odaberite kada robot za čišćenje treba provjeravati postoji li protupožarni alarm. Postoje dvije mogućnosti:

Kontinuirano: Sve dok se robot za čišćenje nalazi u zoni interakcije, pauzira ponavljanje. Sa svake strane vrata trebala bi postojati zona kojoj se robot za čišćenje približava tijekom ponavljanja. Zona ne bi trebala biti ispod vrata, jer bi se robot tada zaustavio neposredno ispod vrata ako se tamo aktivira protupožarni alarm.

Jednom po ulasku u zonu: Robot za čišćenje provjerava protupožarni alarm samo jednom kada uđe u zonu interakcije. Ako je protupožarni aktivan, zaustavlja ponavljanje na granici zone. Ako se aktivira protupožarni alarm dok se robot za čišćenje nalazi usred područja, on će se nastaviti kretati. Ova se opcija može koristiti s interaktivnom zonom iznad vrata.

f Aktiviranje/deaktiviranje prisilne pauze .

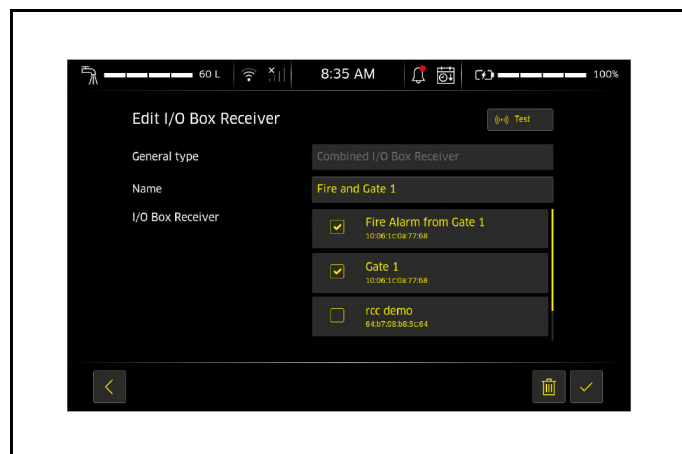
Opcija aktivirana: Robot za čišćenje također poništava ponovljeni zahtjev osobe na licu mjesta. Ponavljanje se ne može nastaviti, može se samo prekinuti.

Opcija deaktivirana: Pauza koju šalje signal protupožarnog alarma može se poništiti.

9. Opcija: Postavite kombinirani prijamnik.

Napomena

Za stvaranje interakcijskih zona koje služe kao okidači za ulaz i izlaz ili kao okidači za više od jednih vrata, potrebno je stvoriti dodatni kombinirani prijamnik, jer zone koje se preklapaju ne funkcioniraju.



Primjer kombiniranog prijamnika

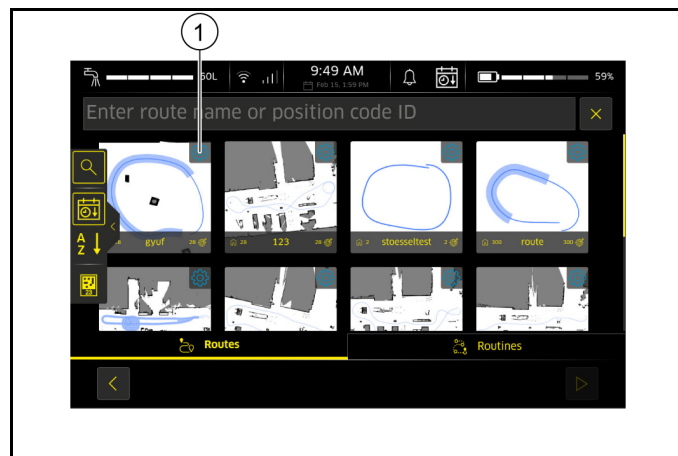
U prikazanom primjeru, kombinirani prijamnik prima naredbe poslane na "Vrata 1" i ulaz "Protupožarni alarm vrata 1". Korištenje opcije **Jednom po ulasku u zonu** paziti na protupožarni alarm sprječava zaustavljanje robota za čišćenje ispod vrata u slučaju protupožarnog alarma.

PAŽNJA

Robot za čišćenje će otvoriti vrata čak i ako je zaustavljen pri ulasku u zonu. Ako to nije poželjno, za upravljanje vratima i protupožarni alarm moraju se koristiti odvojene zone.

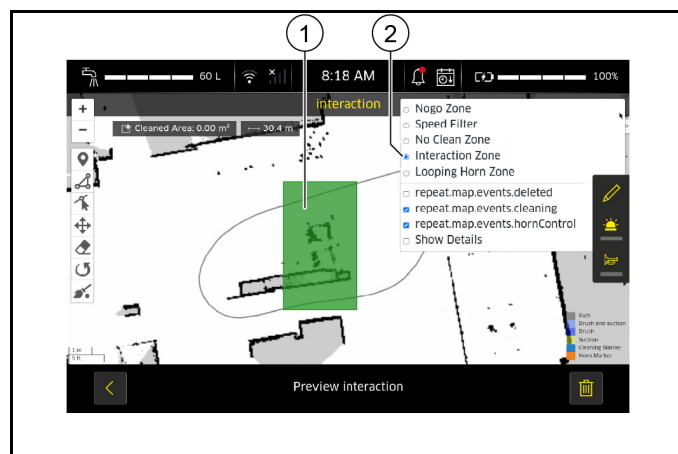
10. Prebacite se na uređivanje karte. Vidi upute za rad robota za čišćenje KIRA B 50..

11.Pritisnite simbol Postavke na zaslonu osjetljivom na dodir.



① Simbol Postavke

12.Postavite zonu interakcije.

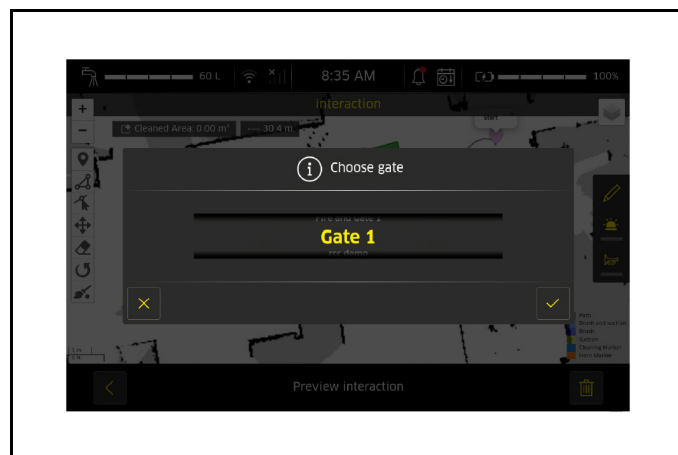


① Zeleno područje

② Zona interakcije

a Otvorite odabir zona. Zeleno područje definira zonu u kojoj upravljanje vratima reagira.

b Odaberite vrata. Ne postoji zadana dodjela za zonu, tj. ako nisu odabrana vrata, upravljanje vratima u zoni neće reagirati.



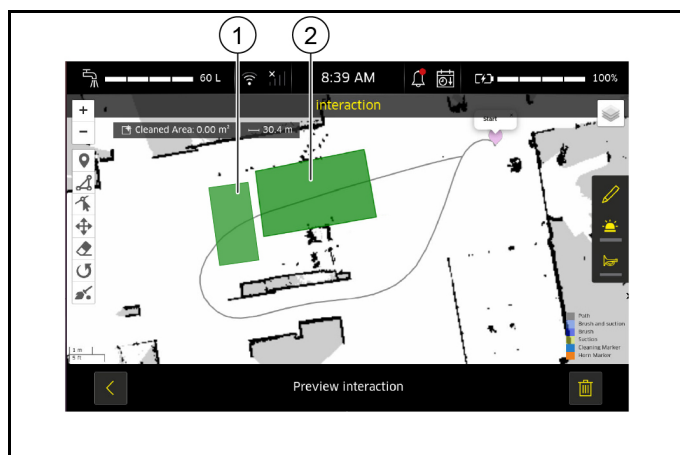
c Odaberite zonu interakcije.

Robot za čišćenje otvara pri ulasku u zeleno područje dodijeljena vrata.

13. Postavite odvojene zone za protupožarne alarme.

Napomena

Područja interakcije ne smiju se preklapati.

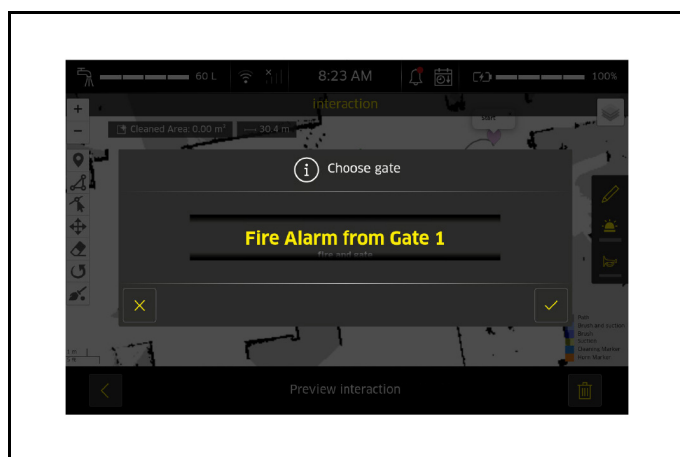


① Zona interakcije "Protupožarni alarm"

② Zona interakcije "Otvaranje vrata"

a Otvorite odabir zona. Zelena područja definiraju zone u kojima reagira upravljanje vratima ili se aktiviraju protupožarni alarmi.

b Odaberite vrata za protupožarni alarm.

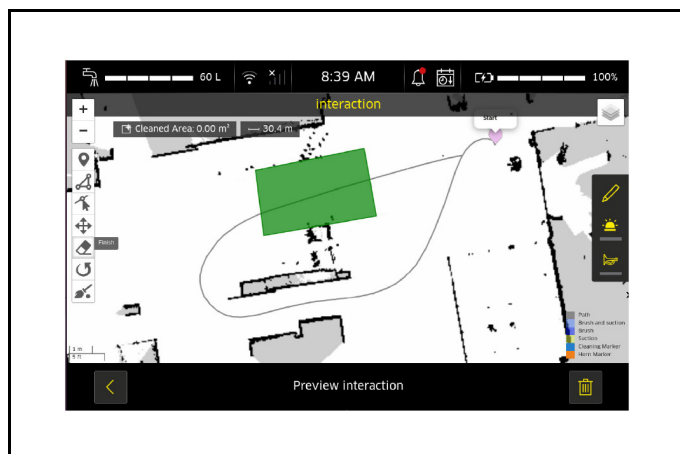


c Za **Kada se provjerava protupožarni alarm** za protupožarne zone odaberite **Kontinuirano tijekom boravka u zoni**.

14. Postavite kombinirane zone interakcije s protupožarnim alarmom.

Napomena

Robot za čišćenje će otvoriti vrata čak i ako ga se zaustavi prilikom ulaska u zonu. Ako to nije poželjno, koristite odvojene zone za upravljanje vratima i protupožarni alarm kako je opisano u koraku 13.

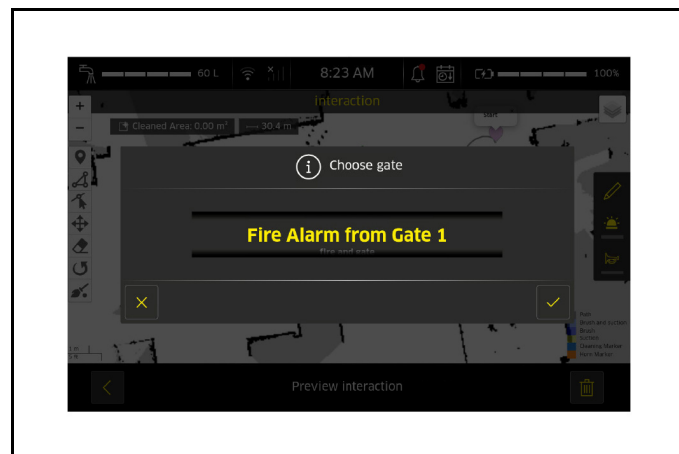


a Otvorite odabir zona. Zeleno područje definira zone u kojima reagira upravljanje vratima ili se aktiviraju protupožarni alarmi.

Napomena

Područja neka budu dovoljno velika da vrata budu već otvorena kada robot za čišćenje dođe do njih kako bi se mogao kretati bez problema.

b Odaberite vrata za protupožarni alarm.



c Za **Kada provjeriti protupožarni alarm** za zone protupožarnog alarma odaberite **Jednom po ulasku u zonu**.

Sadržaj

Opšte napomene	160
Obim isporuke	160
Namenska upotreba	160
Sigurnosne napomene	161
Zaštita životne sredine	161
Pribor i rezervni delovi	161
Garancija	161
Opis uređaja	161
Montaža	161
Podešavanje robota za čišćenje	162

Opšte napomene



Pročitajte ova uputstva za montažu pre modifikacija i postupajte u skladu sa njima.

Sačuvajte uputstvo za montažu za kasniju upotrebu ili za naredne vlasnike.

Obim isporuke

Komplet za modifikaciju se sastoji od:

Komponenta	Naziv	Broj [komada]
6.043-017.0	USB memorija, predajnik	1
5.043-365.0	Zaštitni poklopac USB memorije, predajnik	1
6.043-016.0	Nalepnica USB memorija, predajnik	1
5.980-276.0	Uputstvo za modifikaciju upravljanja rolo-vratima, predajnik	1

Napomena

Zaštitni poklopac i nalepnica se prethodno montiraju po isporuci.

Namenska upotreba

Komplet za proširenje upravljanja rolo-vratima može se koristiti samo na rolo-vratima sa uređajima za ograničavanje sile ili beskontaktnim zaštitnim uređajima kao što su npr. mogu se koristiti vrata tipa C (ili D/E) prema standardu DIN EN 12453.

Komplet za proširenje upravljanja rolo-vratima za 2 releja sastoji se od 2 modula:

- KIRA Rolling Gate Control, predajnik
 - KIRA Rolling Gate Control, modul prijmnika
- Predajnik i modul prijmnika treba da montira korisnik.

Sigurnosne napomene

Stepeni opasnosti

⚠ OPASNOST

- Napomena o neposrednoj opasnosti koja prethodi i koja može dovesti do teških telesnih povreda ili smrti.

⚠ UPOZORENJE

- Napomena o mogućoj opasnoj situaciji, koja može dovesti do teških telesnih povreda ili smrti.

⚠ OPREZ

- Napomena o mogućoj opasnoj situaciji, koja može dovesti do lakih telesnih povreda.

PAŽNJA

- Napomena o mogućoj opasnoj situaciji, koja može dovesti do materijalnih oštećenja.

Bezbednosna uputstva

⚠ OPASNOST

Nenamerno pokrenut uređaj, dodirivanje delova koji provode struju

Opasnost od povrede, strujni udar

Pre bilo kakvog rada, odspojite uređaj sa priključne stanice ili ga odspojite sa mreže.

Zaštita životne sredine

Ambalaža može da se reciklira. Pakovanja odložite u otpad u skladu sa ekološkim propisima.

Električni i elektronski uređaji sadrže vredne materijale koji se mogu reciklirati, a često i sastavne delove kao što su baterije, akumulatori ili ulje, koji u slučaju pogrešnog tretiranja ili pogrešnog odlaganja u otpad mogu predstavljati potencijalnu opasnost po zdravlje ljudi i životnu sredinu. Međutim, ovi sastavni delovi su neophodni za pravilan rad uređaja. Uređaji označeni ovim simbolom ne smeju da se odlažu u kućni otpad.

Napomene o sastojcima (REACH)

Aktuelne informacije o sastojcima možete pronaći na: www.kaercher.de/REACH

Pribor i rezervni delovi

Koristite samo originalni pribor i originalne rezervne delove pošto oni garantuju bezbedan rad i rad bez smetnji na uređaju.

Informacije o priboru i rezervnim delovima možete pronaći na www.kaercher.com.

Garancija

U svakoj zemlji važe uslovi garancije koje je izdala naša nadležna distributivna organizacija. Sve smetnje na vašem uređaju ćemo otkloniti besplatno u okviru garantnog roka, ukoliko je uzrok smetnje greška u materijalu ili greška u proizvodnji. U slučaju koji podleže garanciji obratite se sa dokazom o kupovini vašem prodavcu ili najbližoj ovlašćenoj lokaciji servisne službe. (Adresu vidi na poledini)

Dodatne informacije o garanciji (ako postoje) možete pronaći u servisnom delu vaše lokalne Kärcher internet stranice pod opcijom „Preuzimanja“.

Opis uređaja



- ① Zaštitni poklopac
- ② USB memorija
- ③ Nalepnica

Montaža

⚠ OPASNOST

Nenamerno pokrenut uređaj, dodirivanje delova koji provode struju

Opasnost od povrede, strujni udar

Pre bilo kakvog rada, odspojite uređaj sa priključne stanice ili ga odspojite sa mreže.

⚠ OPREZ

Materijalna šteta usled pogrešne montaže

Montažu sme da vrši samo za to kvalifikovani stručnjak.

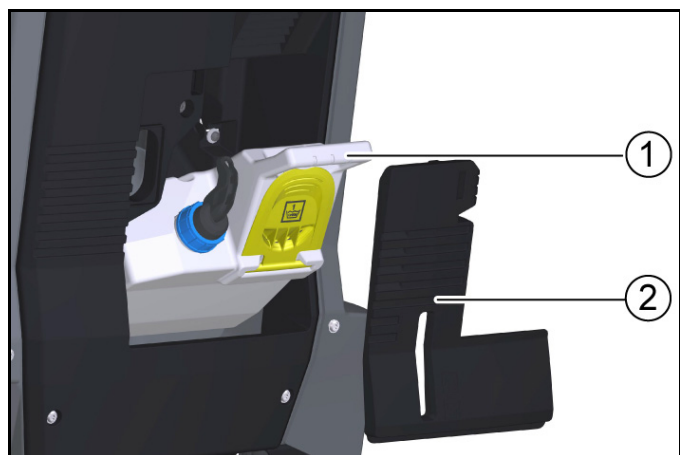
Napomena

Obavezno se pridržavajte i uputstva za rad i sigurnosnih napomena robota za čišćenje.

Montaža USB memorije (KIRA BR 50 1.533-001.0 / 1.533-002.0)

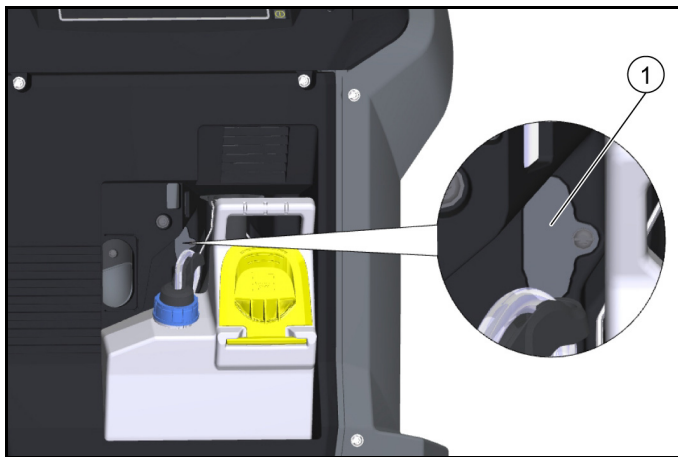
Potrebni alat:

- Odvijač TORX 15
- 1. Isključite robota za čišćenje, pogledati *Uputstvo za rad robota za čišćenje*.
- 2. Demontirajte rezervoar za deterdžent.



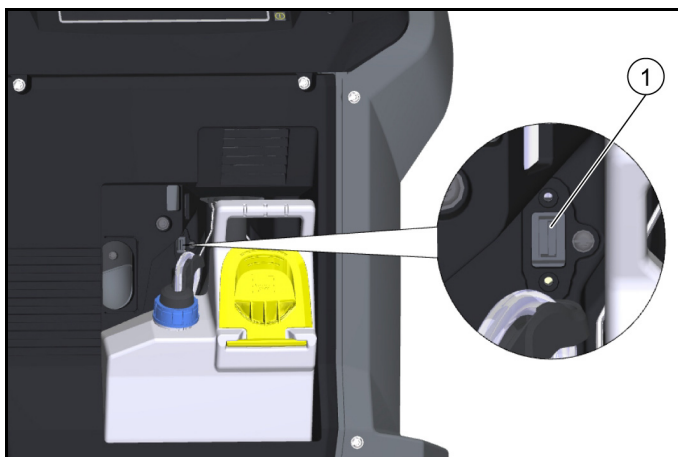
- ① Poklopac
- ② Rezervoar za deterdžent
 - a Skinite poklopac.
 - b Izvadite rezervoar za deterdžent.

3. Uklonite poklopac USB priključka pomoću TORX 15 odvijača.



① Poklopac USB priključka

4. Umetnite USB memoriju u USB priključak.



① USB ulaz

5. Ugradite rezervoar za deterdžent.

- Postavite rezervoar za deterdžent. Pazite da ne oštetite predajnik.
- Postavite poklopac.

6. Uključite robota za čišćenje, pogledati *Uputstvo za rad robota za čišćenje*.

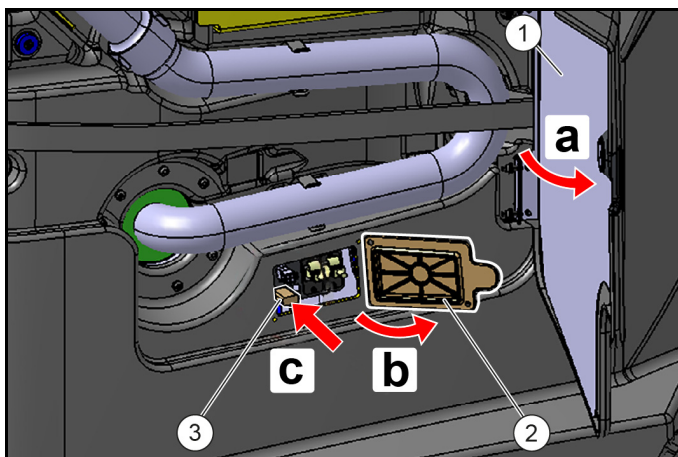
Montaža USB memorije

(KIRA BR 50 1.533-003.0, KIRA BD 50 1.533-050.0)

1. Isključite robota za čišćenje, pogledati *Uputstvo za rad robota za čišćenje*.

2. Montirajte USB memoriju:

- Otvorite vrata na pregradi uređaja.
- Odvrtajte zavrtnj na poklopcu i skinite poklopac.
- Utačnite USB memoriju u USB utičnicu.



① Vrata odeljka za uređaj

② Poklopac

③ USB memorija

3. Postavite poklopac i pritegnite zavrtnje.

4. Zatvorite vrata na pregradi uređaja.

5. Uključite robota za čišćenje, pogledati *Uputstvo za rad robota za čišćenje*.

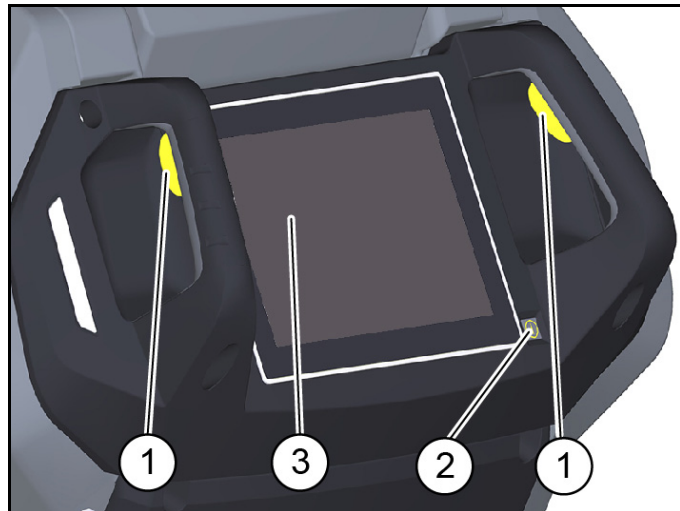
Podešavanje robota za čišćenje

Podešavanje robota za čišćenje bez požarnog alarma

Preduslovi:

- Za svaku rolo-vrata koja treba podesiti montira se prijemnik.
- Robot za čišćenje je naknadno ugrađen i nalazi se u predajnom delu prijemnika.

1. Uključite upravljačku ploču pomoću dugmeta za pokretanje.

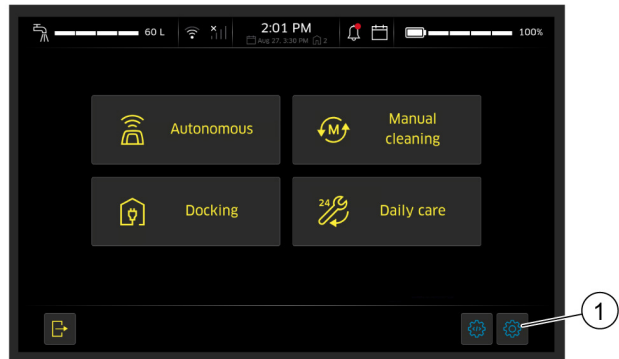


① Sigurnosni prekidač

② Taster za pokretanje

③ Ekran osetljiv na dodir

2. Pritisnite simbol za podešavanja na ekranu osetljivom na dodir.



① Simbol za podešavanja

3. Izaberite meni Infrastructure.



① Meni Infrastructure

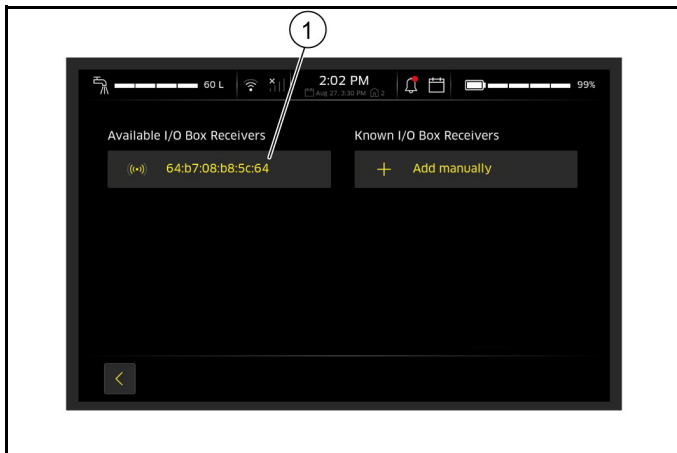
4. Izaberite I/O Box Setup.



① I/O Box Setup

Prikazuju se svi prijemnici koji se mogu izabrati.

5. Izaberite prijemnik (rolo-vrata) sa liste.

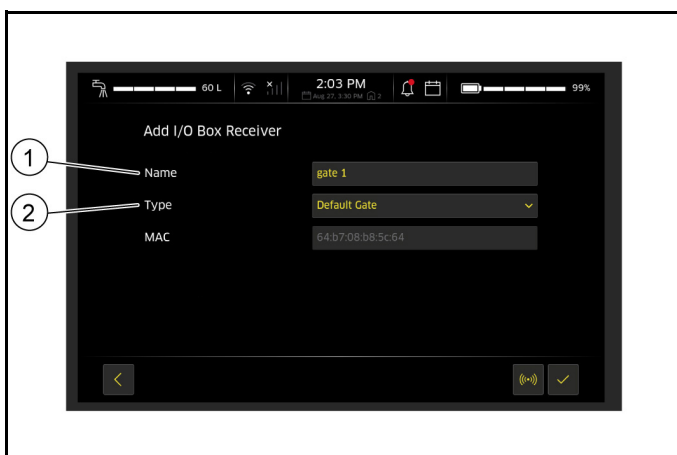


① Prijemnik koji se može izabrati

6. Dodelite ime i tip prijemniku (rolo-vrata).

a Dodelite primaocu tip „Podrazumevana rolo-vrata“.

Ako ste kreirali prijemnik za svaka vrata (Gate), dodelite mu tip "Podrazumevana vrata". Kada robot za čišćenje dostigne podrazumevanu zonu vrata, aktivira se upravljanje vratima odgovarajućeg prijemnika.

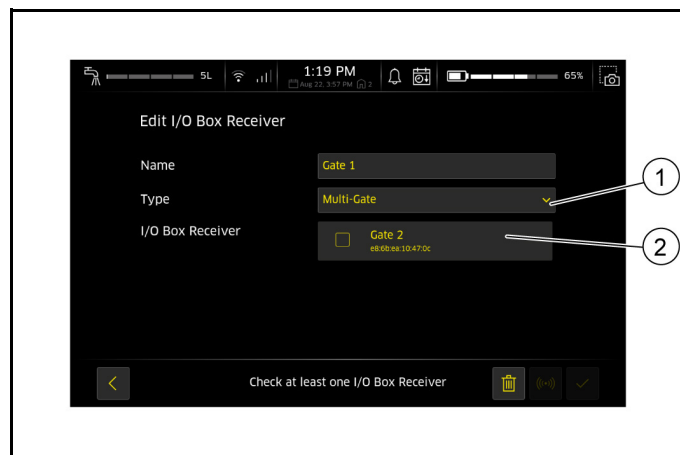


① Ime i prezime

② Tip

b Opciono: Dodelite prijemniku tip „Multi-Gate“.

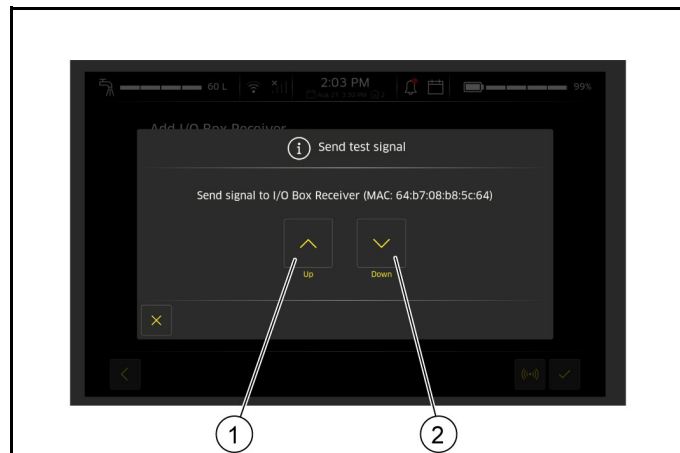
Multi-Gate nudi mogućnost otvaranja nekoliko vrata (Gates) unutar zone. Kada robot za čišćenje dostigne Multi-Gate zonu, aktivira se upravljanje vratima na više prijemnika. Ovo može biti korisno ako se nekoliko rolo-vrata nalaze jednih pored drugih, npr. u uglu.



① Ime i prezime

② Tip

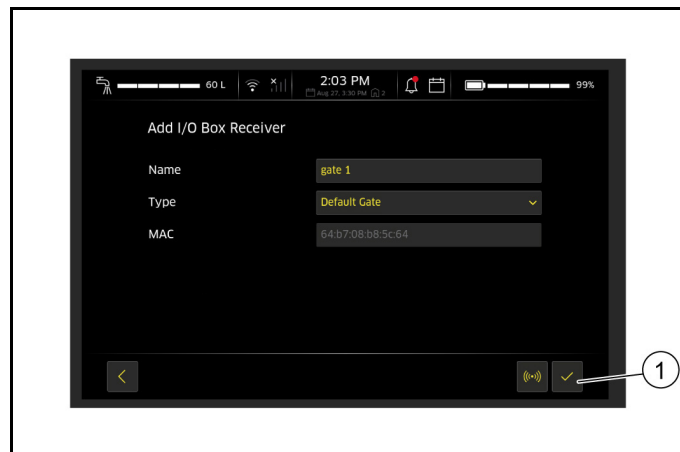
7. Koristite tastere gore i dole da biste testirali funkciju predajnika.



① Dugme nagore

② Dugme nadole

8. Potvrdite izbor pritiskom na kvačicu.

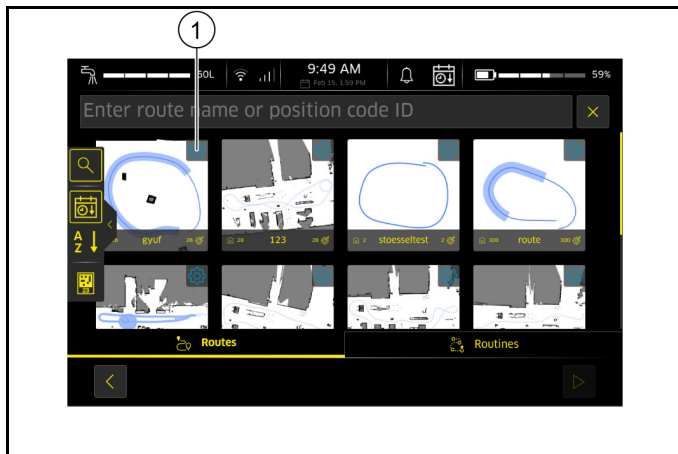


① Kvačica

9. Ponovite korak 5 ... 8 za dodatne prijemnike (roletne).

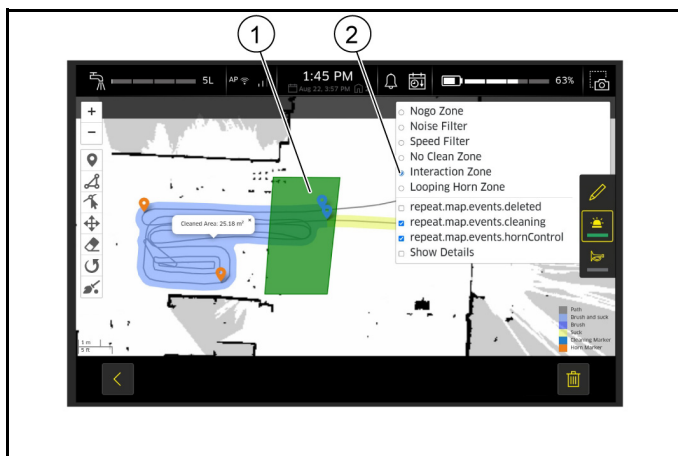
10. Pređite na obradu mape. Pogledajte *uputstva za rad robota za čišćenje KIRA B 50*.

11. Pritisnite simbol za podešavanja na ekranu osjetljivom na dodir.



① Simbol za podešavanja

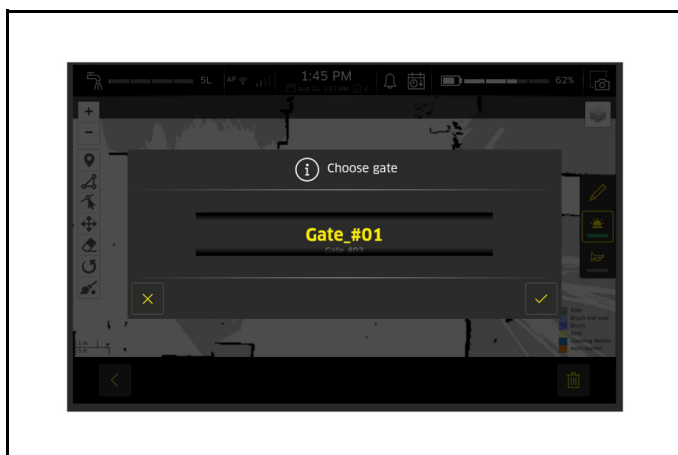
12. zona.



① Zelena površina

② Zona interakcije

- Otvorite izbor zone. Zelena površina definiše zonu u kojoj kontrola zatvarača reaguje.
- Izaberite vrata. Ne postoji standardno dodeljivanje za zonu, tj. ako nisu izabrana nijedna vrata, upravljanje vratima u zoni neće odgovoriti.



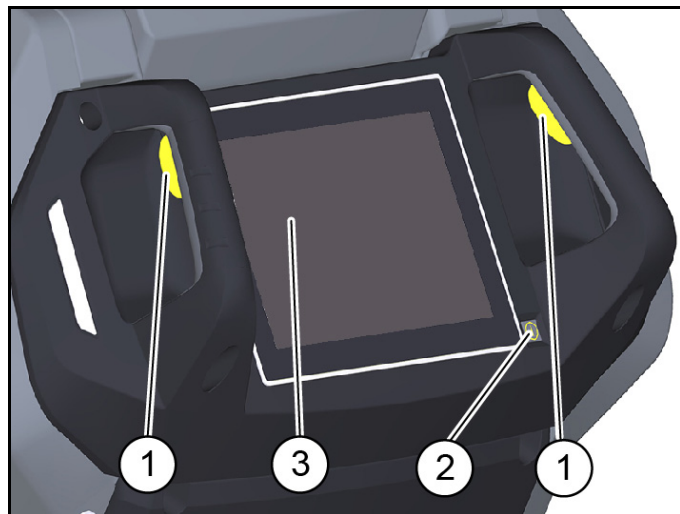
c Izaberite „Zonu interakcije“.

Robot za čišćenje otvara dodeljena vrata prilikom ulaska u zelenu dodeljenu zonu.

Podešavanje robota za čišćenje sa protivpožarnim alarmom

Preduslovi

- Za svaku kliznu kapiju koja treba podesiti montira se modul prijemnika sa voltmetrom.
 - Robot za čišćenje je naknadno ugrađen i nalazi se u predajnom delu prijemnika.
 - Robot za čišćenje je pokrenut sa uključenim predajnikom (USB stik).
1. Uključite upravljačku ploču pomoću dugmeta za pokretanje.



① Sigurnosni prekidač

② Taster za pokretanje

③ Ekran osjetljiv na dodir

2. Pritisnite simbol za podešavanja na ekranu osjetljivom na dodir.



① Simbol za podešavanja

3. Izaberite meni **Infrastructure**.



① Meni Infrastructure

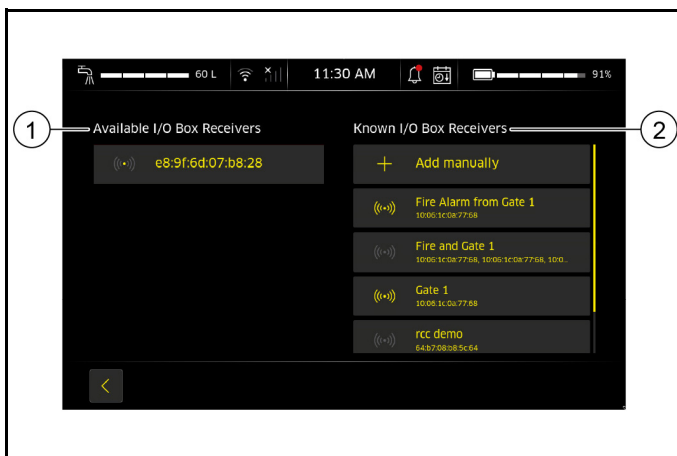
4. Izaberite I/O Box Setup .



① I/O Box Setup

Prikazuju se svi prijemnici koji se mogu izabrati.

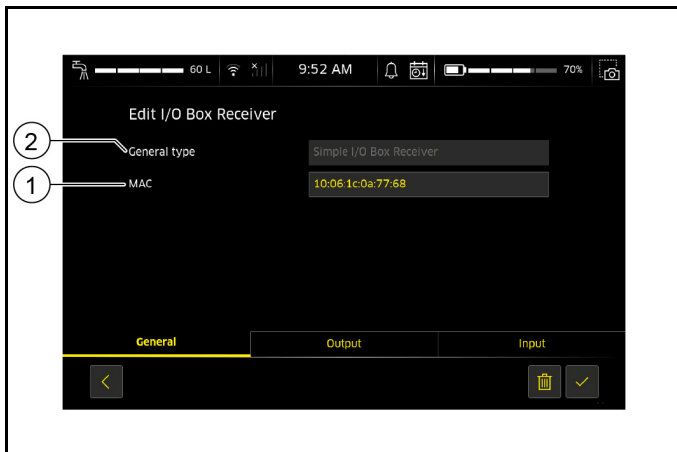
5. Izaberite prijemnik (klizne kapije) sa liste.



① Prijemnik koji se može izabrati

② Poznati prijemnici

6. Dodelite ime i tip prijemniku (klizna kapija).



① MAC adresa

② Tip

a Dodelite tip primaocu.

b Dodelite „MAC adresu“ prijemniku.

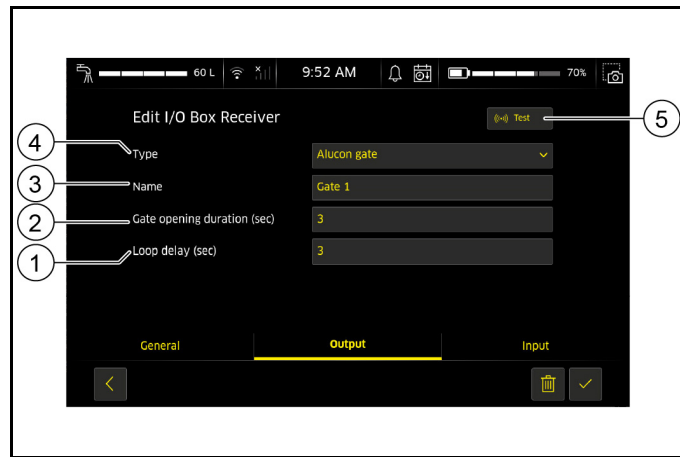
Napomena

Izlazni signal i/ili ulazni signal od prijemnika može se podesiti na prijemniku.

Izlazni signal: Robot za čišćenje šalje signal prijemniku da otvori kapiju u odgovarajućim zonama interakcije.

Ulazni signal: Robot za čišćenje prima signal od prijemnika u slučaju protivpožarnog alarma. Ponavljanje u odgovarajućim zonama interakcije se automatski prekida.

7. Podesite izlazni signal ka prijemniku.



① Kašnjenje petlje (sekunde)

② Vreme otvaranja kapije (sekunde)

③ Ime i prezime

④ Tip

⑤ Dugme za testiranje

a Izaberite tip. Koristite **Alucon-Tol** za kapije koje se automatski zatvaraju nakon određenog vremena. Koristite **Standard** za kapije koje ostaju otvorene nakon otvaranja.

b Dodelite ime.

c Unesite vrednost u sekundama za vreme trajanja otvaranja kapije. Pošto neke kapije zaustavljaju proces otvaranja kada se komanda za otvaranje pošalje drugi put, ovde se može podesiti koliko dugo robot za čišćenje čeka nakon prve komande.

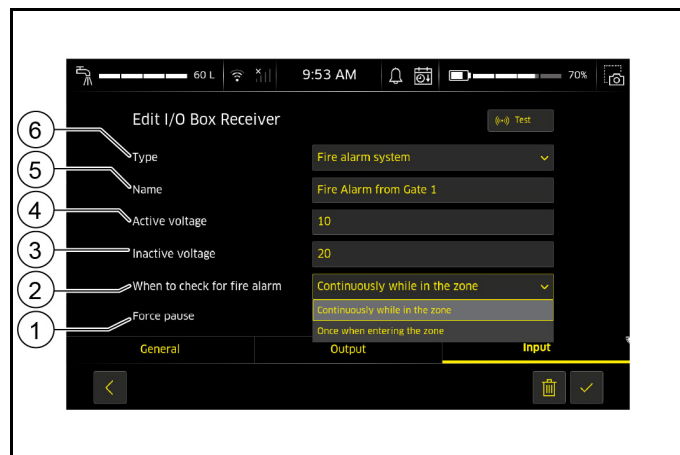
d Unesite vrednost u sekundama za kašnjenje petlje. Pošto se Alucon kapije automatski zatvaraju nakon nekog vremena, moguće je podesiti vreme nakon kojeg se komanda za otvaranje ponovo šalje.

e Da biste testirali vezu, pritisnite dugme za testiranje.

8. Podesite ulazni signal sa prijemnika.

Napomena

Postoje sistemi za dojavu požara koji se aktiviraju iznad određene granične vrednosti i sistemi koji se aktiviraju ispod određenog napona. Obe opcije se mogu izabrati. U prikazanom primeru napon pada ispod 10 V u slučaju protivpožarnog alarma.



① Prinudna pauza

② Kada proveriti protivpožarni alarm

③ Neaktivni napon

④ Aktivni napon

⑤ Ime i prezime

⑥ Tip

a Izaberite tip **Protivpožarni alarm**.

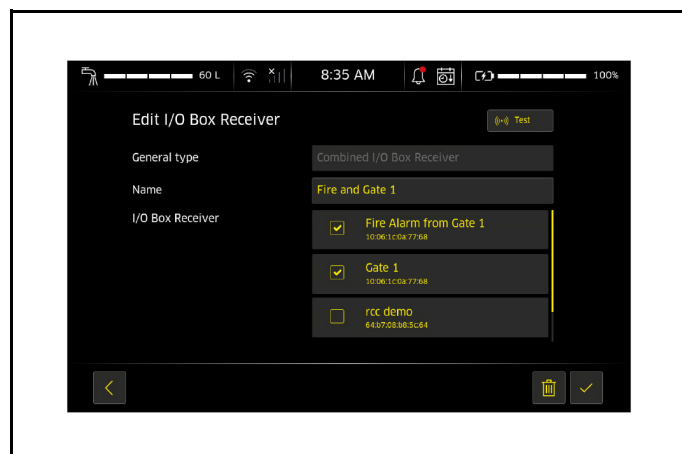
b Dodelite **Naziv**. Kärcher preporučuje davanje naziva koji označava da se radi o protivpožarnom alarmu kapije.

- c U odeljku **Aktivni napon** podesite graničnu vrednost na kojoj se aktivira protivpožarni alarm.
- d **Neaktivni napon** postavlja graničnu vrednost do koje se ne aktivira protivpožarni alarm.
- e Izaberite kada robot za čišćenje treba da obrati pažnju na protivpožarne alarme. Dostupne su 2 opcije:
Kontinuirano: Sve dok je robot za čišćenje u zoni interakcije, pauzira ponavljanje. Trebalo bi da postoji zona sa svake strane kapije gde se robot za čišćenje približava kao deo ponavljanja. Zona ne bi trebalo da bude ispod kapije, jer bi robot takođe pauzirao direktno ispod kapije ako se tamo aktivira protivpožarni alarm.
Jednom prilikom ulaska u zonu: Robot za čišćenje proverava protivpožarni alarm samo jednom kada uđe u zonu interakcije. Ako je protivpožarni alarm aktivan, zaustavlja ponavljanje na granici zone. Ako se protivpožarni alarm aktivira dok je robot za čišćenje u centru područja, nastaviće da se kreće. Ova opcija se može koristiti sa zonom interakcije iznad kapije.
- f Omogućite/onemogućite prinudnu pauzu.
Opcija omogućena: Robot za čišćenje takođe zamenjuje zahtev za ponavljanje koji upućuje osoba na licu mesta. Ponavljanje se ne može nastaviti, već samo prekinuti.
Opcija onemogućena: Pauza poslata signalom protivpožarnog alarma se može otkazati.

9. Opcija: Podesite kombinovani prijemnik.

Napomena

Da bi se stvorile zone interakcije koje služe kao ulazni i izlazni okidači ili kao okidači za više od jedne kapije, mora se kreirati dodatni kombinovani prijemnik jer zone preklapanja ne rade.



Primer kombinovanog prijemnika

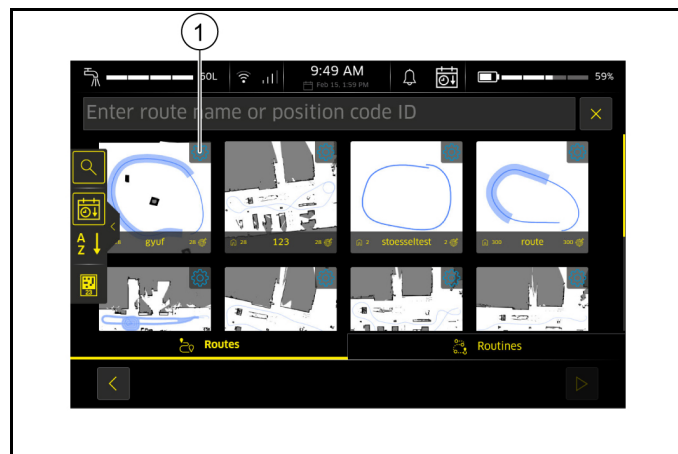
U prikazanom primeru, kombinovani prijemnik prima komande poslate na „Kapija 1“ i ulaz „Protivpožarni alarm sa kapije 1“. Kada koristite opciju **Jednom prilikom ulaska u zonu** obratite pažnju na protivpožarni alarm, sprečava se da se robot za čišćenje može da se zaustavi ispod kapije u slučaju protivpožarnog alarma.

PAŽNJA

Robot za čišćenje otvara kapiju čak i ako se zaustavi prilikom ulaska u zonu. Ako to nije poželjno, moraju se koristiti odvojene zone za kontrolu kapije i dojavu požara.

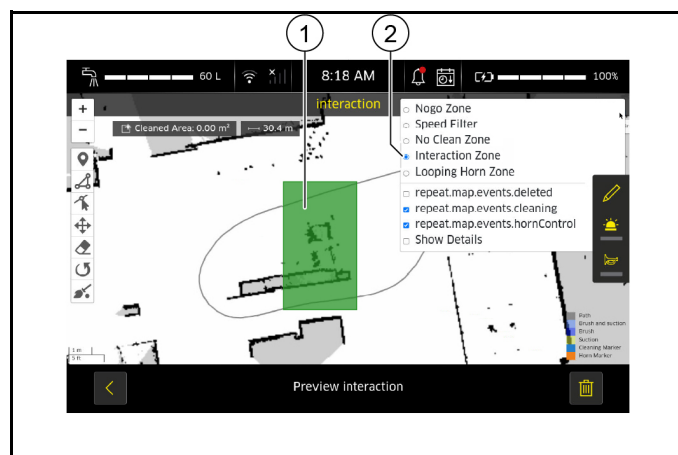
10. Pređite na obradu mape. Pogledajte uputstva za rad robota za čišćenje KIRA B 50.

11. Pritisnite simbol za podešavanja na ekranu osjetljivom na dodir.



① Simbol za podešavanja

12. Podesite zonu interakcije.

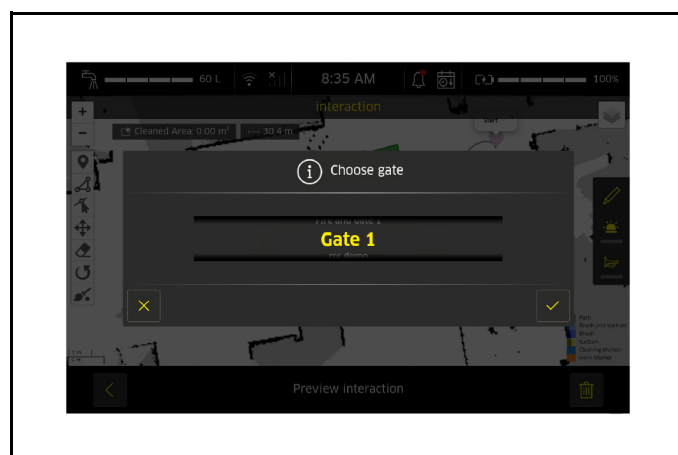


① Zelena površina

② Zona interakcije

a Otvorite izbor zone. Zelena površina definiše zonu u kojoj kontrola zatvarača reaguje.

b Izaberite kapiju. Ne postoji standardno dodeljivanje za zonu, tj. ako nije izabrana nijedna kapija, upravljanje kapijom u zoni neće odgovoriti.



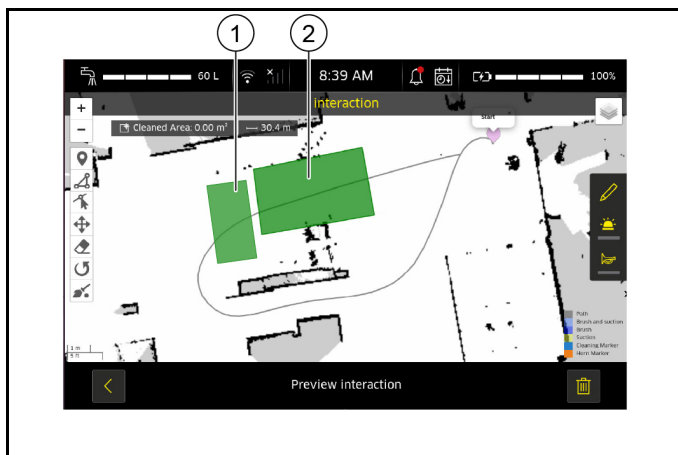
c Izaberite „Zonu interakcije“.

Robot za čišćenje otvara dodeljenu kapiju prilikom ulaska u zelenu dodeljenu zonu.

13. Podelite odvojene zone za protivpožarni alarm.

Napomena

Područja interakcije se ne smeju preklapati.

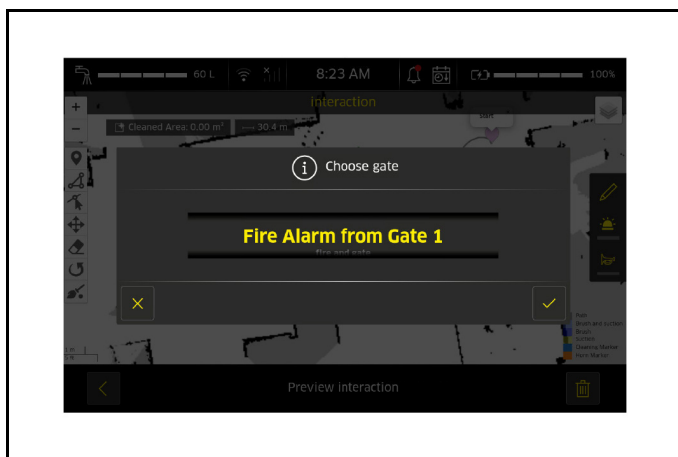


① Zona interakcije „Protivpožarni alarm“

② Zona interakcije „Otvaranje vrata“

a Otvorite izbor zone. Zelene površine definišu zone u kojima kontrola kapije reaguje ili se aktiviraju protivpožarni alarmi.

b Izaberite kapiju za protivpožarni alarm.

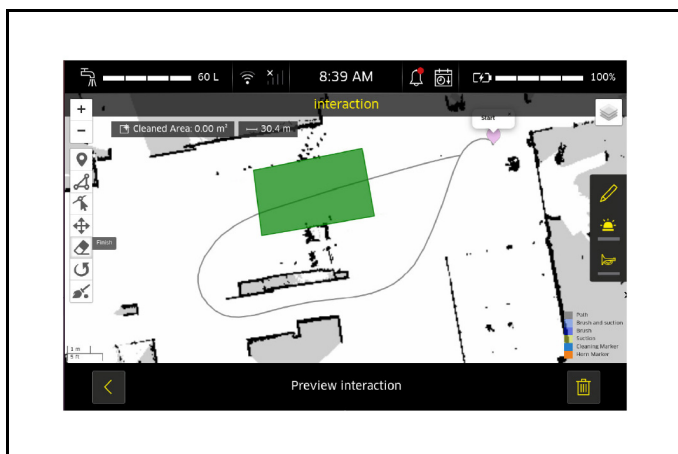


c Za **Kada se proverava protivpožarni alarm** za zone protivpožarnog alarma izaberite **Kontinuirano tokom boravka u zoni**.

14. Podelite kombinovane zone interakcije sa protivpožarnim alarmom.

Napomena

Robot za čišćenje otvara kapiju čak i ako je robot za čišćenje zaustavljen prilikom ulaska u zonu. Ako ne želite, koristite odvojene zone za kontrolu kapije i dojavu požara kao što je opisano u koraku 13.

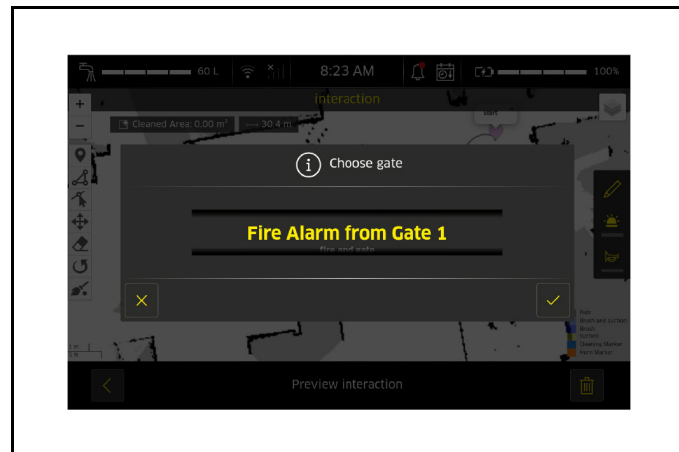


a Otvorite izbor zone. Zeleno područje definiše zonu u kojoj se aktivira upravljanje kapijom i protivpožarni alarmi.

Napomena

Neka područja su toliko velika da je kapija već otvorena kada robot za čišćenje stigne do nje, tako da robot za čišćenje može nesmetano da se kreće.

b Izaberite kapiju za protivpožarni alarm.



c Za **Kada se proverava protivpožarni alarm** za zone protivpožarnog alarma izaberite **Jednom prilikom ulaska u zonu**.

Περιεχόμενα

Γενικές υποδείξεις	167
Περιεχόμενα συσκευασίας	167
Προβλεπόμενη χρήση	167
Υποδείξεις ασφαλείας	168
Προστασία του περιβάλλοντος	168
Παρελκόμενα και ανταλλακτικά	168
Εγγύηση	168
Περιγραφή συσκευής	168
Τοποθέτηση	168
Ρύθμιση ρομπότ καθαρισμού	169

Γενικές υποδείξεις

  Πριν την τροποποίηση διαβάστε αυτές τις οδηγίες συναρμολόγησης και ενεργήστε σύμφωνα με αυτές. Φυλάξτε τις οδηγίες συναρμολόγησης για μεταγενέστερη χρήση ή για τον επόμενο ιδιοκτήτη.

Περιεχόμενα συσκευασίας

Το κιτ μετατροπής αποτελείται από:

Εξαρτήματα	Ονομασία	Ποσότητα [τεμάχια]
6.043-017.0	USB stick, πομπός	1
5.043-365.0	Προστατευτικό καπάκι USB stick, πομπός	1
6.043-016.0	Αυτοκόλλητο USB stick, πομπός	1
5.980-276.0	Οδηγίες μετατροπής για μονάδα ελέγχου ρολών, πομπός	1

Υπόδειξη

Το προστατευτικό καπάκι και το αυτοκόλλητο είναι ήδη τοποθετημένα κατά την παράδοση.

Προβλεπόμενη χρήση

Το κιτ επέκτασης ελέγχου ρολών μπορεί να χρησιμοποιείται μόνο σε ρολά με διατάξεις περιορισμού δύναμης ή με προστατευτικό εξοπλισμό χωρίς επαφή, όπως π.χ. πόρτες τύπου C (ή D/E) σύμφωνα με το DIN EN 12453.

Το κιτ επέκτασης ελέγχου ρολών για 2 ρελέ αποτελείται από 2 μονάδες:

- KIRA Rolling Gate Control, πομπός
- KIRA Rolling Gate Control, μονάδα δέκτη

Η μονάδα πομπού και δέκτη πρέπει να τοποθετηθούν από τον χρήστη.

Υποδείξεις ασφαλείας

Διαβαθμίσεις κινδύνων

⚠ ΚΙΝΔΥΝΟΣ

- Υπόδειξη άμεσου κινδύνου, ο οποίος οδηγεί σε σοβαρούς τραυματισμούς ή θάνατο.

⚠ ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ

- Υπόδειξη πιθανώς επικίνδυνης κατάστασης, η οποία μπορεί να οδηγήσει σε σοβαρούς τραυματισμούς ή θάνατο.

⚠ ΠΡΟΣΟΧΗ

- Υπόδειξη πιθανώς επικίνδυνης κατάστασης, η οποία μπορεί να οδηγήσει σε ελαφρείς τραυματισμούς.

ΠΡΟΣΟΧΗ

- Υπόδειξη πιθανώς επικίνδυνης κατάστασης, η οποία μπορεί να οδηγήσει σε υλικές ζημιές.

Οδηγίες ασφαλείας

⚠ ΚΙΝΔΥΝΟΣ

Ακούσια ενεργοποίηση της συσκευής, επαφή με εξαρτήματα που διαρρέονται από ρεύμα

Κίνδυνος τραυματισμού, κίνδυνος ηλεκτροπληξίας

Πριν την εκτέλεση οποιασδήποτε εργασίας, αποσυνδέστε τη συσκευή από τον σταθμό σύνδεσης ή βγάλτε το φισ από την πρίζα.

Προστασία του περιβάλλοντος



Τα υλικά συσκευασίας είναι ανακυκλώσιμα. Ανακυκλώνετε τις συσκευασίες με περιβαλλοντικά ορθό τρόπο.



Οι ηλεκτρικές και οι ηλεκτρονικές συσκευές περιέχουν πολύτιμα ανακυκλώσιμα υλικά και, συχνά, επίσης εξαρτήματα όπως απλές και επαναφορτιζόμενες μπαταρίες ή λάδια, που σε περίπτωση λανθασμένης χρήσης ή απόρριψης μπορούν να θέσουν σε κίνδυνο την ανθρώπινη υγεία και το περιβάλλον. Ωστόσο, αυτά τα συστατικά είναι απαραίτητα για τη σωστή λειτουργία της συσκευής. Οι συσκευές που φέρουν αυτό το σύμβολο δεν επιτρέπεται να απορρίπτονται μαζί με τα οικιακά απορρίμματα.

Υποδείξεις σχετικά με συστατικά (REACH)

Ενημερωμένες πληροφορίες σχετικά με τα συστατικά θα βρείτε στη διεύθυνση: www.kaercher.de/REACH

Παρελκόμενα και ανταλλακτικά

Χρησιμοποιείτε μόνο γνήσια παρελκόμενα και γνήσια ανταλλακτικά, καθώς αυτά εγγυώνται την ασφαλή και απρόσκοπτη λειτουργία της συσκευής.

Πληροφορίες σχετικά με τα παρελκόμενα και τα ανταλλακτικά θα βρείτε στη διεύθυνση www.kaercher.com.

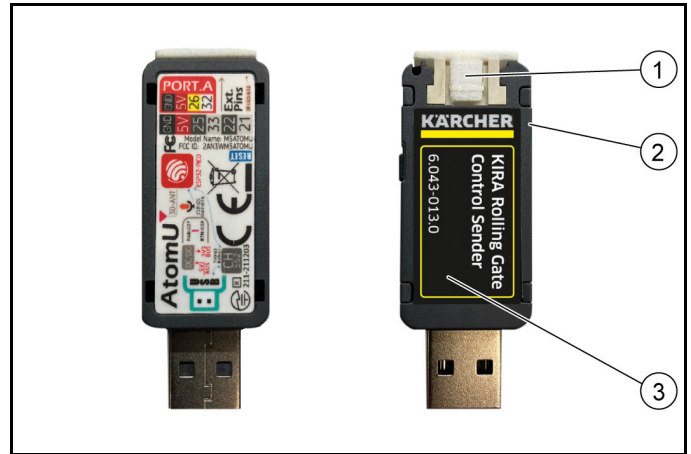
Εγγύηση

Σε κάθε χώρα ισχύουν οι όροι εγγύησης οι οποίοι εκδίδονται από την αρμόδια εταιρεία διανομής μας. Τυχόν βλάβες στη συσκευή σας επιδιορθώνονται από εμάς χωρίς χρέωση εντός της προθεσμίας εγγύησης, εφόσον οφείλονται σε σφάλμα υλικού ή κατασκευής. Σε περίπτωση εγγύησης απευθυνθείτε στον προμηθευτή σας ή στο πλησιέστερο εξουσιοδοτημένο συνεργείο, προσκομίζοντας το παραστατικό της αγοράς.

(για διευθύνσεις βλέπε την πίσω σελίδα)

Περαιτέρω πληροφορίες για την εγγύηση (εάν υπάρχουν) θα βρείτε στην καρτέλα σέρβις της τοπικής ιστοσελίδας της Kärcher στην ενότητα "Downloads".

Περιγραφή συσκευής



① Προστατευτικό καπάκι

② USB stick

③ Αυτοκόλλητο

Τοποθέτηση

⚠ ΚΙΝΔΥΝΟΣ

Ακούσια ενεργοποίηση της συσκευής, επαφή με εξαρτήματα που διαρρέονται από ρεύμα

Κίνδυνος τραυματισμού, κίνδυνος ηλεκτροπληξίας

Πριν την εκτέλεση οποιασδήποτε εργασίας, αποσυνδέστε τη συσκευή από τον σταθμό σύνδεσης ή βγάλτε το φισ από την πρίζα.

⚠ ΠΡΟΣΟΧΗ

Υλικές ζημιές εξαιτίας λανθασμένης συναρμολόγησης

Η συναρμολόγηση πρέπει να γίνεται μόνο από ειδικευμένους επαγγελματίες.

Υπόδειξη

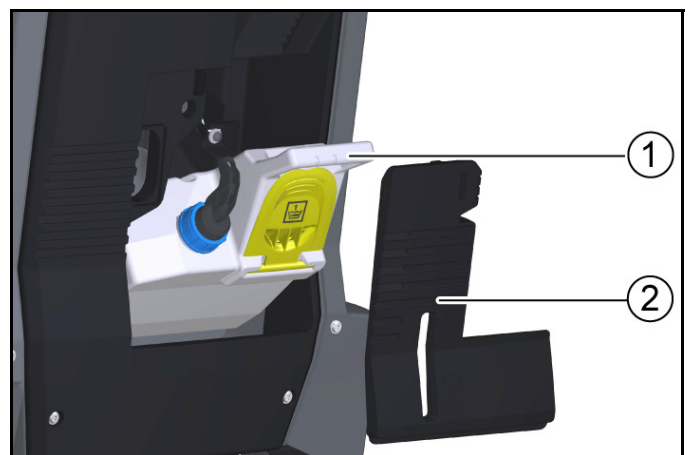
Τηρείτε οπωσδήποτε τις οδηγίες λειτουργίας και τις οδηγίες ασφαλείας του ρομπότ καθαρισμού.

Τοποθέτηση του στικ USB (KIRA BR 50 1.533-001.0 / 1.533-002.0)

Απαιτούμενα εργαλεία:

- Κατσαβίδι TORX 15

1. Απενεργοποιήστε το ρομπότ καθαρισμού, βλ. Οδηγίες λειτουργίας του ρομπότ καθαρισμού.
2. Αφαιρέστε το δοχείο καθαριστικού υγρού.



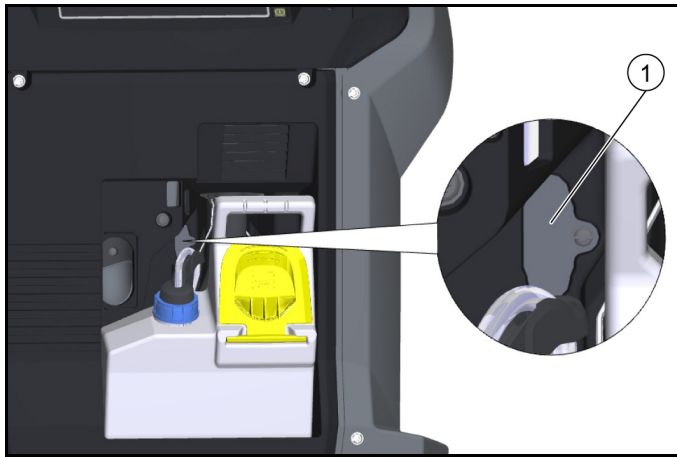
① Κάλυμμα

② Δοχείο απορρυπαντικού

a Αφαιρέστε το μπροστινό κάλυμμα.

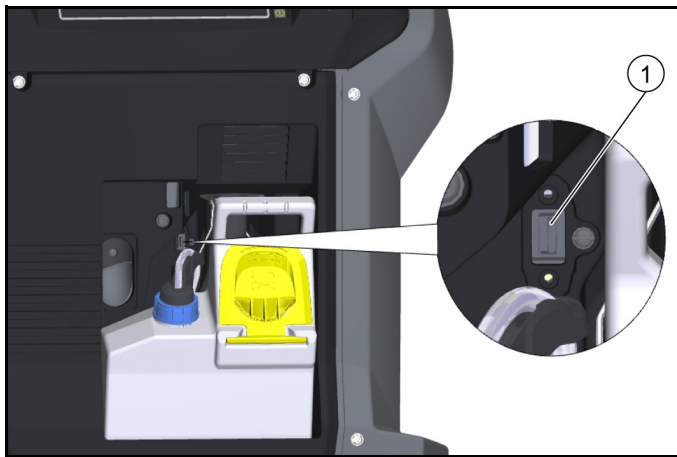
b Αφαιρέστε το δοχείο του καθαριστικού υγρού.

3. Αφαιρέστε το καπάκι της θύρας USB χρησιμοποιώντας ένα κατσαβίδι TORX 15.



① Καπάκι θύρας USB

4. Συνδέστε το στικ USB στη θύρα USB.

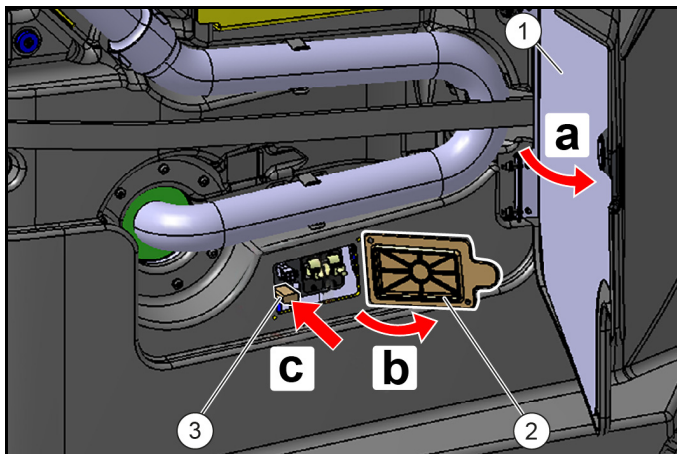


① Θύρα USB

5. Τοποθετήστε το δοχείο καθαριστικού υγρού.
 α Συνδέστε το δοχείο καθαριστικού υγρού. Προσέξτε να μην προκαλέσετε ζημιά στον πομπό.
 β Τοποθετήστε το καπάκι.
 6. Ενεργοποιήστε το ρομπότ καθαρισμού, βλ. *Οδηγίες λειτουργίας του ρομπότ καθαρισμού*.

Τοποθέτηση του στικ USB (KIRA BR 50 1.533-003.0, KIRA BD 50 1.533-050.0)

1. Απενεργοποιήστε το ρομπότ καθαρισμού, βλ. *Οδηγίες λειτουργίας του ρομπότ καθαρισμού*.
 2. Τοποθετήστε το στικ USB:
 α Ανοίξτε το πορτάκι του ντουλαπιού συσκευής.
 β Ξεβιδώστε τις βίδες στο καπάκι και βγάλτε το καπάκι.
 γ Συνδέστε το στικ USB στην υποδοχή USB.



① Πόρτα του ντουλαπιού της συσκευής

- ② Καπάκι
 ③ USB stick

3. Τοποθετήστε το καπάκι και βιδώστε σφιχτά τις βίδες.
 4. Κλείστε το πορτάκι του ντουλαπιού συσκευής.
 5. Ενεργοποιήστε το ρομπότ καθαρισμού, βλ. *Οδηγίες λειτουργίας του ρομπότ καθαρισμού*.

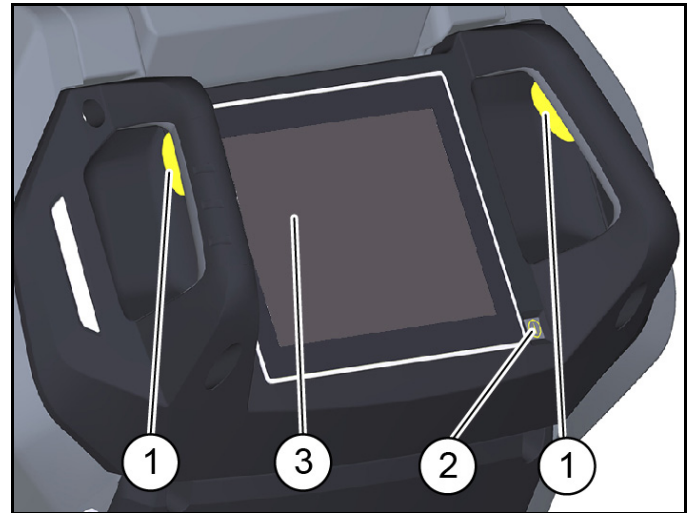
Ρύθμιση ρομπότ καθαρισμού

Ρύθμιση ρομπότ καθαρισμού χωρίς συναγερμό πυρκαγιάς

Προϋποθέσεις:

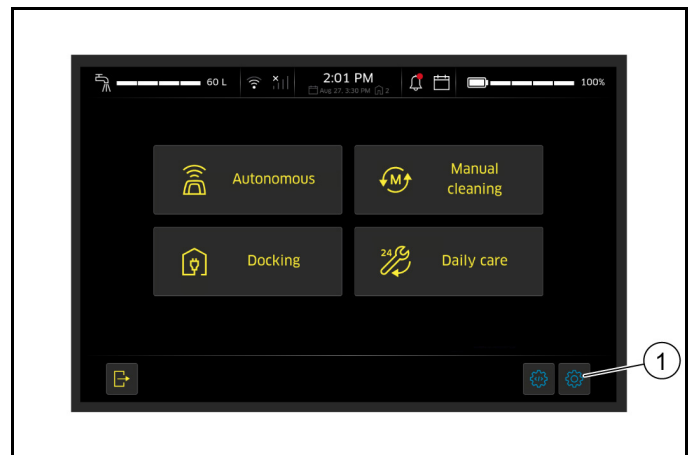
- Για κάθε ρολό που πρόκειται να ρυθμιστεί έχει τοποθετηθεί ένας δέκτης.
- Το ρομπότ καθαρισμού έχει εξοπλιστεί και βρίσκεται στην εμβέλεια εκπομπής του δέκτη.

1. Ενεργοποιήστε τον πίνακα χειρισμού με το κουμπί εκκίνησης.



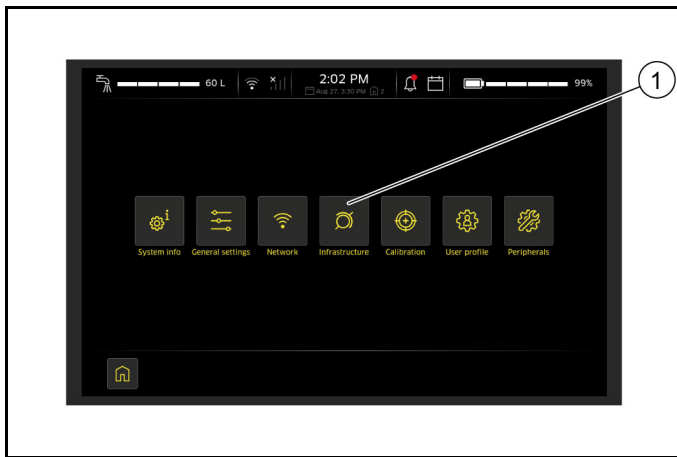
- ① Διακόπτης ασφαλείας
 ② Πλήκτρο εκκίνησης
 ③ Οθόνη αφής

2. Πιέστε το εικονίδιο Ρυθμίσεις στην οθόνη αφής.



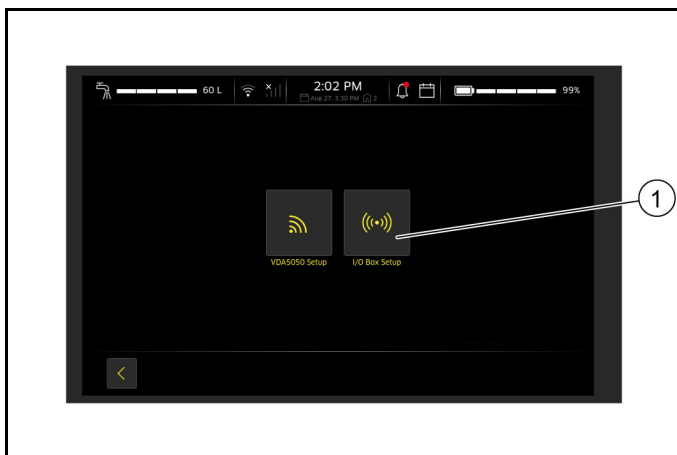
① Εικονίδιο Ρυθμίσεις

3. Επιλέξτε το μενού Υποδομή.



① Μενού Υποδομή

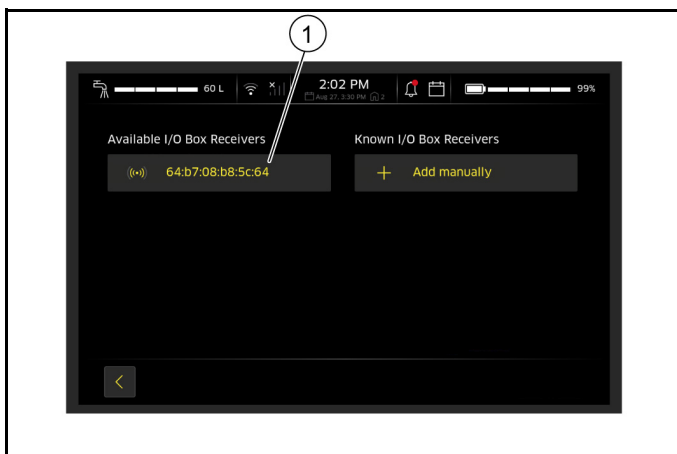
4. Επιλέξτε Ρύθμιση I/O Box.



① Ρύθμιση I/O Box

Εμφανίζονται όλοι οι επιλέξιμοι δέκτες.

5. Επιλέξτε έναν δέκτη (ρολό) από τη λίστα.

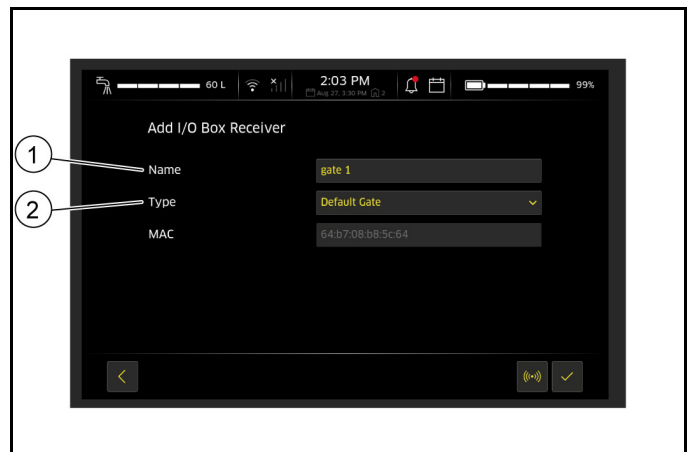


① Επιλέξιμος δέκτης

6. Εκχωρήστε στον δέκτη (ρολό) ένα όνομα και έναν τύπο.

a Εκχωρήστε στον δέκτη τον τύπο "Default-Gate".

Εάν έχετε δημιουργήσει έναν δέκτη ανά πύλη (gate), αντιστοιχίστε στην πύλη τον τύπο "Default-Gate". Όταν το ρομπότ καθαρισμού φτάσει σε μια προεπιλεγμένη ζώνη πύλης, ενεργοποιεί τη μονάδα ελέγχου πύλης του αντιστοιχίου δέκτη.

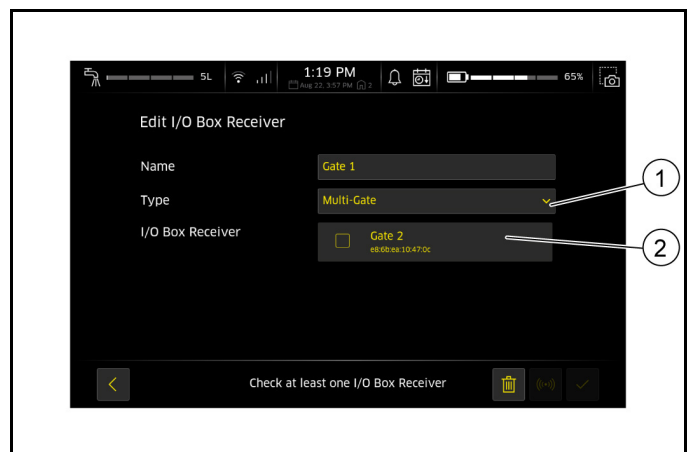


① Όνομα

② Τύπος

b Προαιρετικά: Εκχωρήστε στον δέκτη τον τύπο "Multi-Gate".

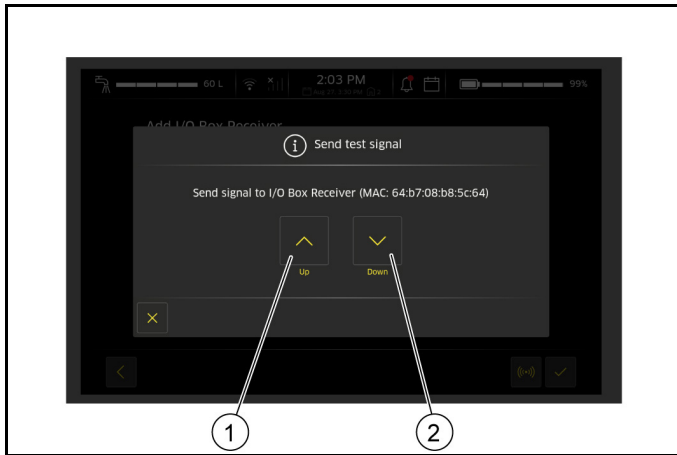
Μια πύλη Multi-Gate προσφέρει τη δυνατότητα ανοίγματος πολλών πυλών εντός μιας ζώνης. Δηλαδή όταν το ρομπότ καθαρισμού φτάσει σε μια ζώνη Multi-Gate, ενεργοποιεί τη μονάδα ελέγχου πύλης σε πολλούς δέκτες. Αυτό μπορεί να είναι πλεονέκτημα εάν πολλά ρολά βρίσκονται το ένα δίπλα στο άλλο, π.χ. σε μια γωνία.



① Όνομα

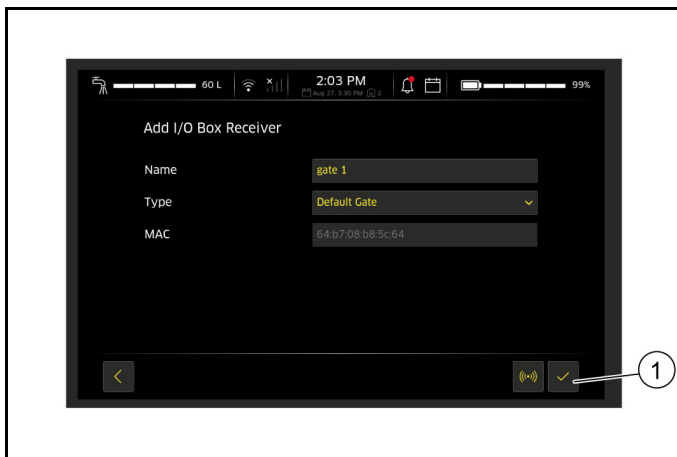
② Τύπος

7. Με τα κουμπιά πάνω και κάτω ελέγξτε τη λειτουργία του πομπού.



- ① Κουμπί πάνω
- ② Κουμπί κάτω

8. Επιβεβαιώστε την επιλογή πατώντας το κουτάκι.

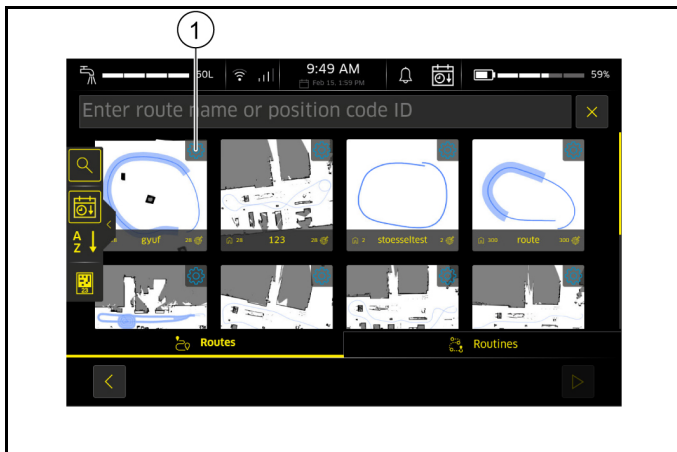


- ① Tick

9. Επαναλάβετε τα βήματα 5 ... 8 για άλλους δέκτες (ρολά).

10. Μεταβείτε στην επεξεργασία χάρτη. Βλέπε Οδηγίες λειτουργίας του ρομπότ καθαρισμού KIRA B 50.

11. Πιέστε το εικονίδιο Ρυθμίσεις στην οθόνη αφής.



- ① Εικονίδιο Ρυθμίσεις

12. Ρυθμίστε τη ζώνη.

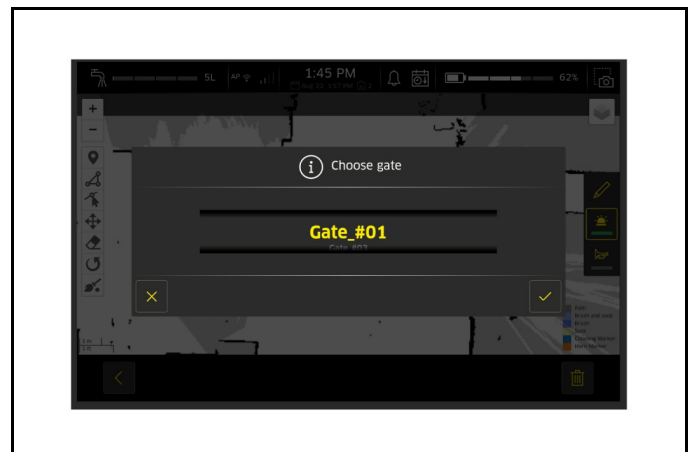


- ① Πράσινη περιοχή

- ② Ζώνη αλληλεπίδρασης

a Ανοίξτε την επιλογή ζώνης. Η πράσινη περιοχή ορίζει τη ζώνη στην οποία θα ανταποκρίνεται η μονάδα ελέγχου πύλης.

b Επιλέξτε πύλη. Δεν υπάρχει τυποποιημένη αντιστοίχιση για μια ζώνη, δηλαδή αν δεν έχει επιλεγεί καμία πύλη, η μονάδα ελέγχου πύλης στη ζώνη δεν ανταποκρίνεται.



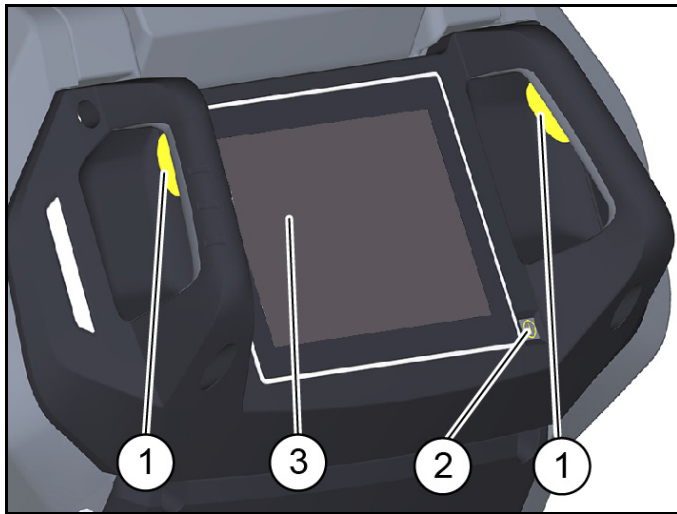
c Επιλέξτε "Ζώνη αλληλεπίδρασης".

Το ρομπότ καθαρισμού ανοίγει την καθορισμένη πύλη όταν εισέρχεται στην πράσινη ζώνη.

Ρύθμιση ρομπότ καθαρισμού με συναγερμό πυρκαγιάς

Προϋποθέσεις

- Για κάθε ρολό πόρτας που πρόκειται να ρυθμιστεί έχει τοποθετηθεί ένας δέκτης με βολτόμετρο.
 - Το ρομπότ καθαρισμού έχει εξοπλιστεί και βρίσκεται στην εμβέλεια εκπομπής του δέκτη.
 - Το ρομπότ καθαρισμού τίθεται σε λειτουργία με συνδεδεμένο τον πομπό (στικ USB).
1. Ενεργοποιήστε τον πίνακα χειρισμού με το κουμπί εκκίνησης.



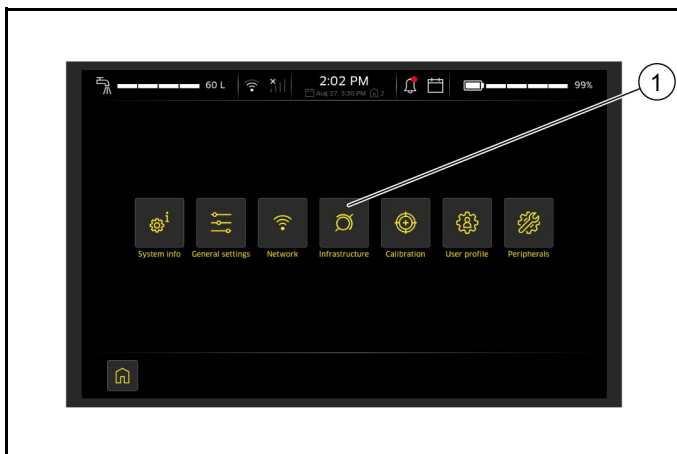
- 1 Διακόπτης ασφαλείας
- 2 Πλήκτρο εκκίνησης
- 3 Οθόνη αφής

2. Πιέστε το εικονίδιο Ρυθμίσεις στην οθόνη αφής.



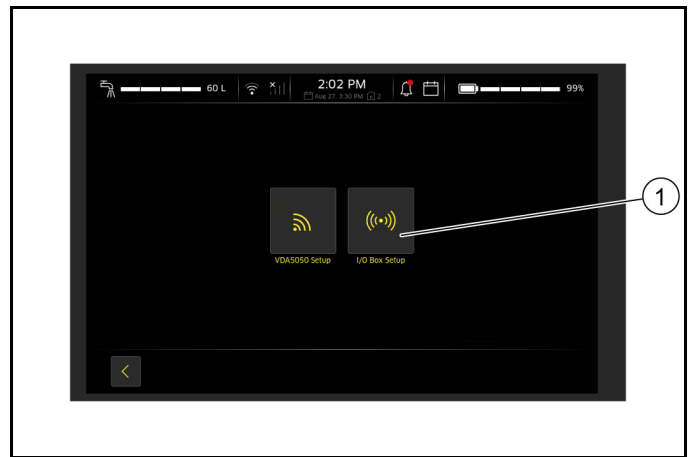
- 1 Εικονίδιο Ρυθμίσεις

3. Επιλέξτε το μενού Υποδομή.



- 1 Μενού Υποδομή

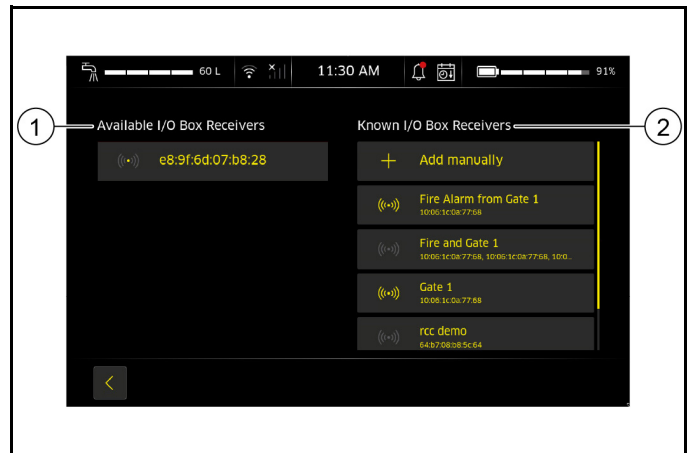
4. Επιλέξτε Ρύθμιση I/O Box .



- 1 Ρύθμιση I/O Box

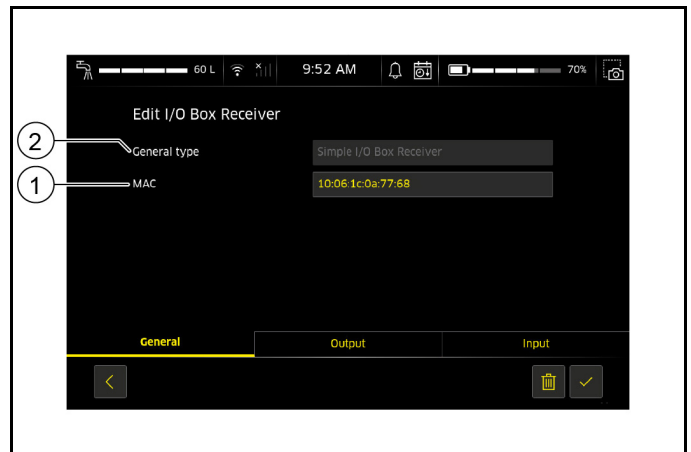
Εμφανίζονται όλοι οι επιλέξιμοι δέκτες.

5. Επιλέξτε έναν δέκτη (ρολό) από τη λίστα.



- 1 Επιλέξιμος δέκτης
- 2 Γνωστοί δέκτες

6. Εκχωρήστε στον δέκτη (ρολό) ένα όνομα και έναν τύπο.



- 1 Διεύθυνση MAC
- 2 Τύπος

a Εκχωρήστε έναν τύπο στον δέκτη.

b Εκχωρήστε μια "διεύθυνση MAC" στο δέκτη.

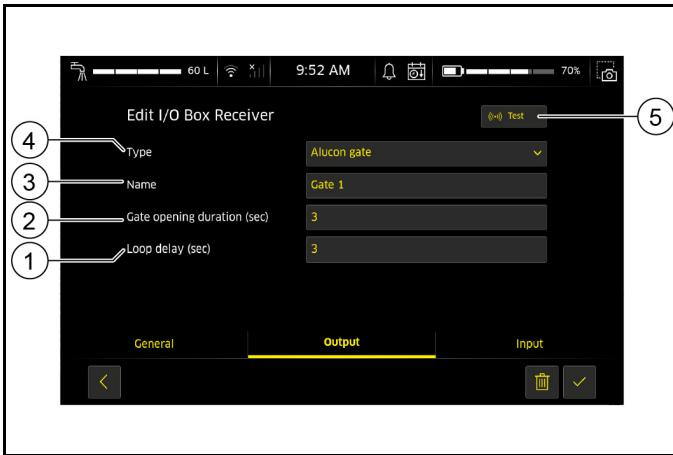
Υπόδειξη

Ένα σήμα εξόδου μπορεί να ρυθμιστεί στο δέκτη και / ή ένα σήμα εισόδου μπορεί να ρυθμιστεί από το δέκτη.

Σήμα εξόδου: Το ρομπότ καθαρισμού στέλνει σήμα στον δέκτη για να ανοίξει τις πύλες στις αντίστοιχες ζώνες αλληλεπίδρασης.

Σήμα εισόδου: Το ρομπότ καθαρισμού λαμβάνει σήμα από τον δέκτη σε περίπτωση συναγερμού πυρκαγιάς. Η επανάληψη στις αντίστοιχες ζώνες αλληλεπίδρασης διακόπτεται αυτόματα.

7. Ορίστε ένα σήμα εξόδου στο δέκτη.

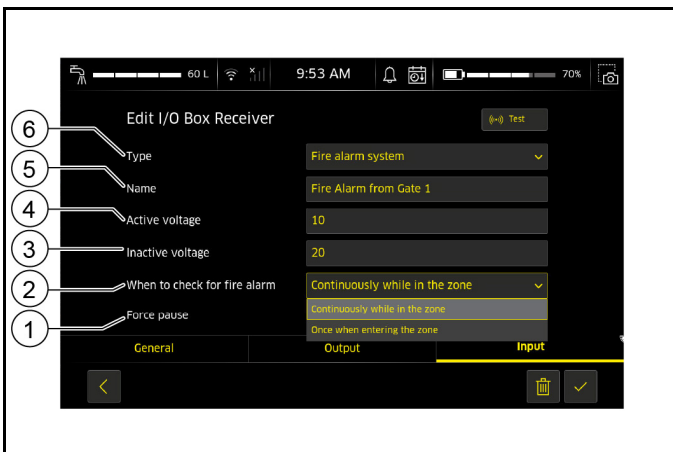


- ① Καυστήρηση βρόχου (δευτερόλεπτα)
- ② Χρόνος ανοίγματος πόρτας (δευτερόλεπτα)
- ③ Όνομα
- ④ Τύπος
- ⑤ Κουμπί δοκιμής

- a Επιλέξτε τον τύπο. Χρησιμοποιήστε την πόρτα Alucon για πόρτες που κλείνουν αυτόματα μετά από ορισμένο χρόνο. **Χρησιμοποιήστε την πόρτα Alucon** για πόρτες που κλείνουν αυτόματα μετά από ορισμένο χρόνο. **Χρησιμοποιήστε το πρότυπο** για πόρτες που παραμένουν ανοιχτές μετά το άνοιγμα.
 - b Εκχωρήστε το όνομα.
 - c Εισάγετε μια τιμή σε δευτερόλεπτα για τη διάρκεια ανοίγματος της πόρτας. Καθώς ορισμένες πόρτες σταματούν τη διαδικασία ανοίγματος όταν η εντολή ανοίγματος αποστέλλεται για δεύτερη φορά, μπορείτε να ρυθμίσετε εδώ το χρονικό διάστημα αναμονής του ρομπότ καθαρισμού μετά την πρώτη εντολή.
 - d Εισάγετε μια τιμή σε δευτερόλεπτα για την καθυστέρηση βρόχου. Καθώς οι πόρτες της Alucon κλείνουν αυτόματα μετά από ένα συγκεκριμένο χρονικό διάστημα, μπορείτε να καθορίσετε το χρονικό διάστημα μετά το οποίο αποστέλλεται ξανά η εντολή ανοίγματος.
 - e Για να ελέγξετε τη σύνδεση, πατήστε το κουμπί δοκιμής.
8. Ρυθμίστε ένα σήμα εισόδου από το δέκτη.

Υπόδειξη

Υπάρχουν συστήματα συναγερμού πυρκαγιάς που ενεργοποιούνται πάνω από μια ορισμένη τιμή κατωφλίου και συστήματα που ενεργοποιούνται κάτω από μια ορισμένη τάση. Μπορούν να επιλεγούν και οι δύο επιλογές. Στο παράδειγμα που παρουσιάζεται, η τάση πέφτει κάτω από 10 V σε περίπτωση συναγερμού πυρκαγιάς.



- ① Εξαναγκαστικό διάλειμμα
- ② Πότε να γίνεται έλεγχος για συναγερμό πυρκαγιάς
- ③ Ανενεργή τάση

- ④ Ενεργός τάση
- ⑤ Όνομα
- ⑥ Τύπος

- a Επιλέξτε τον τύπο **Συναγερμός πυρκαγιάς**.
- b Εκχώρηση **ονόματος**. Η Kärcher συνιστά να ορίσετε ένα όνομα που να υποδεικνύει ότι πρόκειται για τον συναγερμό πυρκαγιάς της πόρτας.
- c Στο **Ενεργή τάση** ορίστε την τιμή κατωφλίου πάνω από την οποία ενεργοποιείται συναγερμός πυρκαγιάς.
- d Στο **Ανενεργή τάση** ρυθμίζετε την τιμή κατωφλίου μέχρι την οποία δεν θα ενεργοποιείται συναγερμός πυρκαγιάς.
- e Επιλέξτε πότε το ρομπότ καθαρισμού θα πρέπει να ακούει τους συναγερμούς πυρκαγιάς. Υπάρχουν 2 επιλογές για να επιλέξετε:

Συνεχώς: Όσο το ρομπότ καθαρισμού βρίσκεται στη ζώνη αλληλεπίδρασης, διακόπτει την επανάληψη. Θα πρέπει να υπάρχει μια ζώνη σε κάθε πλευρά της πύλης στην οποία το ρομπότ καθαρισμού προσεγγίζει στο πλαίσιο της επανάληψης. Η ζώνη δεν θα πρέπει να βρίσκεται κάτω από την πύλη, καθώς το ρομπότ θα σταματήσει επίσης ακριβώς κάτω από την πύλη, εάν ενεργοποιηθεί εκεί ο συναγερμός πυρκαγιάς.

Μία φορά κατά την είσοδο στη ζώνη: Το ρομπότ καθαρισμού ελέγχει τον συναγερμό πυρκαγιάς μόνο μία φορά όταν εισέρχεται στη ζώνη αλληλεπίδρασης. Εάν ο συναγερμός πυρκαγιάς είναι ενεργός, σταματά την επανάληψη στο όριο της ζώνης. Εάν ο συναγερμός πυρκαγιάς ενεργοποιηθεί ενώ το ρομπότ καθαρισμού βρίσκεται στο κέντρο του χώρου, συνεχίζει την πορεία του. Αυτή η επιλογή μπορεί να χρησιμοποιηθεί με μια ζώνη αλληλεπίδρασης πάνω από την πόρτα.

- f Ενεργοποίηση αναγκαστικής παύσης / απενεργοποίηση.

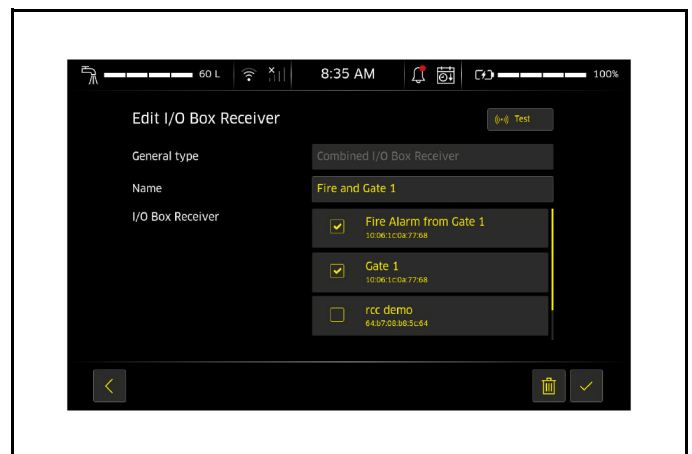
Ενεργοποιημένη επιλογή: Το ρομπότ καθαρισμού παρακάμπτει επίσης τα επαναλαμβανόμενα αιτήματα ενός ατόμου στο χώρο. Η επανάληψη δεν μπορεί να συνεχιστεί, αλλά μόνο να ακυρωθεί.

Επιλογή απενεργοποιημένη: Η παύση που αποστέλλεται από το σήμα συναγερμού πυρκαγιάς μπορεί να ακυρωθεί.

9. Προαιρετικός εξοπλισμός: Ρύθμιση συνδυασμένου δέκτη.

Υπόδειξη

Για να δημιουργήσετε ζώνες αλληλεπίδρασης που χρησιμεύουν ως σκανδαλισμοί εισόδου και εξόδου ή ως σκανδαλισμοί για περισσότερες από μία πόρτες, πρέπει να δημιουργηθεί ένας πρόσθετος συνδυασμένος δέκτης, καθώς οι επικαλυπτόμενες ζώνες δεν λειτουργούν.



Παράδειγμα συνδυασμένου δέκτη

Στο παράδειγμα που παρουσιάζεται, ο συνδυασμένος δέκτης λαμβάνει τις εντολές που αποστέλλονται στην είσοδο "Πόρτα 1" και στην είσοδο "Συναγερμός πυρκαγιάς από την πόρτα 1". Με τη χρήση της επιλογής **Άπαξ κατά την είσοδο στη ζώνη** προσέξτε για συναγερμό πυρκαγιάς, το ρομπότ καθαρισμού εμποδίζεται να σταματήσει κάτω από την πόρτα σε περίπτωση συναγερμού πυρκαγιάς.

ΠΡΟΣΟΧΗ

Το ρομπότ καθαρισμού ανοίγει επίσης την πόρτα, εάν σταματήσει κατά την είσοδο του στη ζώνη. Εάν αυτό δεν είναι επιθυμητό, πρέπει να χρησιμοποιηθούν ξεχωριστές ζώνες για τον έλεγχο της πόρτας και τον συναγερμό πυρκαγιάς.

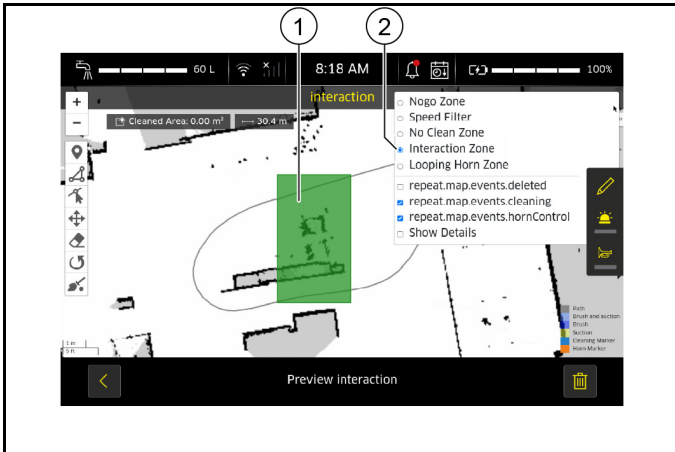
10. Μεταβείτε στην επεξεργασία χάρτη. Βλέπε Οδηγίες λειτουργίας του ρομπότ καθαρισμού KIRA B 50.

11. Πιέστε το εικονίδιο Ρυθμίσεις στην οθόνη αφής.



① Εικονίδιο Ρυθμίσεις

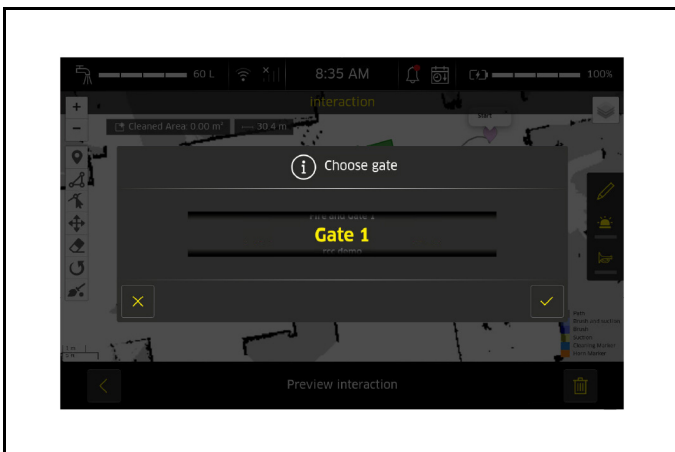
12. Δημιουργήστε μια ζώνη αλληλεπίδρασης.



① Πράσινη περιοχή

② Ζώνη αλληλεπίδρασης

- Ανοίξτε την επιλογή ζώνης. Η πράσινη περιοχή ορίζει τη ζώνη στην οποία θα ανταποκρίνεται η μονάδα ελέγχου πύλης.
- Επιλέξτε πύλη. Δεν υπάρχει τυποποιημένη αντιστοίχιση για μια ζώνη, δηλαδή αν δεν έχει επιλεγεί καμία πύλη, η μονάδα ελέγχου πύλης στη ζώνη δεν ανταποκρίνεται.



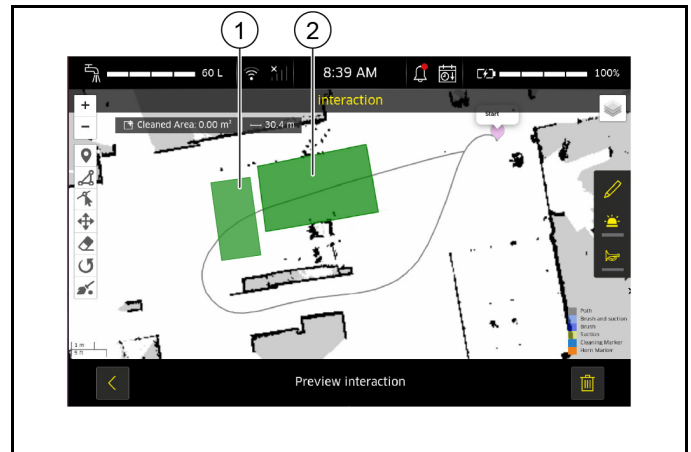
ε Επιλέξτε "Ζώνη αλληλεπίδρασης".

Το ρομπότ καθαρισμού ανοίγει την καθορισμένη πύλη όταν εισέρχεται στην πράσινη ζώνη.

13. Ορίστε ξεχωριστές ζώνες για τους συναγερμούς πυρκαγιάς.

Υπόδειξη

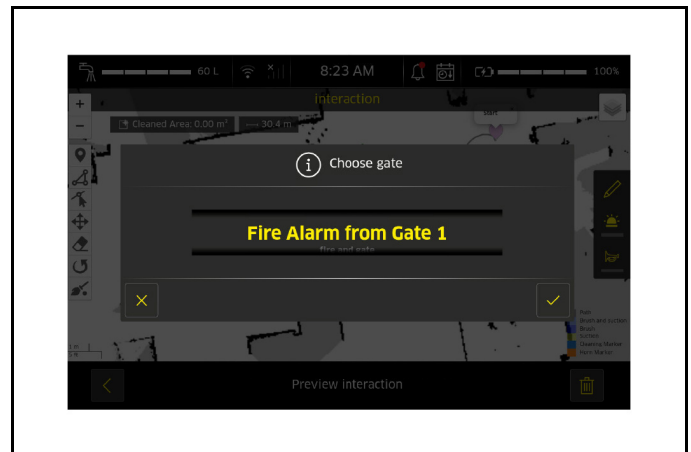
Οι περιοχές αλληλεπίδρασης δεν πρέπει να επικαλύπτονται.



① Ζώνη αλληλεπίδρασης "Συναγερμός πυρκαγιάς"

② Ζώνη αλληλεπίδρασης "Ανοίγμα πόρτας"

- Ανοίξτε την επιλογή ζώνης. Οι πράσινες περιοχές ορίζουν τις ζώνες στις οποίες ανταποκρίνεται η μονάδα ελέγχου πόρτας ή ενεργοποιούνται οι συναγερμοί πυρκαγιάς.
- Επιλέξτε πύλη για συναγερμό πυρκαγιάς.



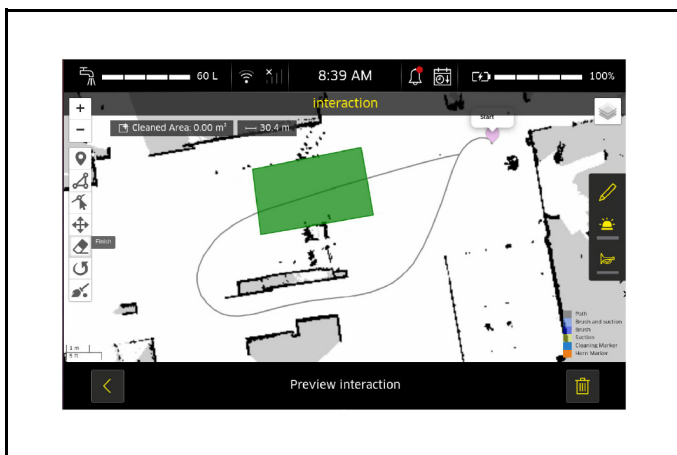
ε Για Πότε να ελέγξετε για συναγερμό πυρκαγιάς για τις ζώνες συναγερμού πυρκαγιάς επιλέξτε **Συνεχώς κατά τη διάρκεια της παραμονής σας στη ζώνη.**

14. Ρύθμιση συνδυασμένων ζωνών αλληλεπίδρασης με συναγερμό πυρκαγιάς.

Υπόδειξη

Το ρομπότ καθαρισμού ανοίγει επίσης την πόρτα εάν το ρομπότ καθαρισμού σταματήσει κατά την είσοδο στη ζώνη.

Χρησιμοποιήστε ξεχωριστές ζώνες για τον έλεγχο πόρτας και τον συναγερμό πυρκαγιάς, όπως περιγράφεται στο βήμα 13, εάν αυτό δεν είναι επιθυμητό.

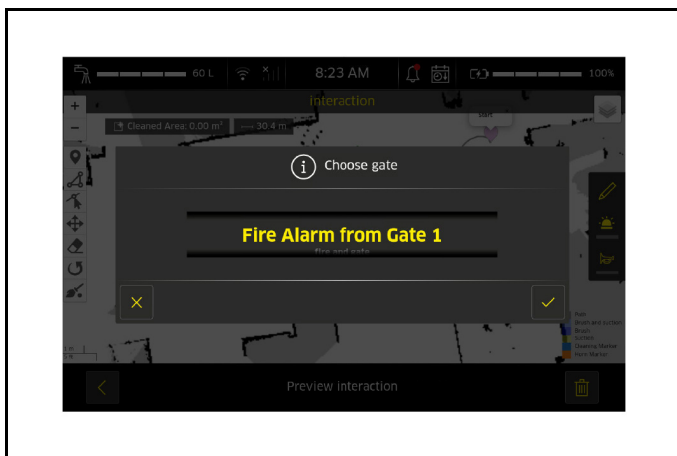


α Ανοίξτε την επιλογή ζώνης. Οι πράσινες περιοχές ορίζουν τις ζώνες στις οποίες ανταποκρίνεται η μονάδα ελέγχου πόρτας ή ενεργοποιούνται οι συναγερμοί πυρκαγιάς.

Υπόδειξη

Φτιάξτε τις περιοχές αρκετά μεγάλες, ώστε η πύλη να είναι ήδη ανοιχτή όταν το ρομπότ καθαρισμού φτάσει σε αυτές, ώστε το ρομπότ καθαρισμού να μπορεί να κινηθεί ομαλά.

β Επιλέξτε πύλη για συναγερμό πυρκαγιάς.



γ Για Πότε να ελέγξετε για συναγερμούς πυρκαγιάς για ζώνες συναγερμού πυρκαγιάς **Επιλέξτε** μία φορά κατά την είσοδο στη ζώνη.

Содержание

Общие указания	175
Комплект поставки	175
Использование по назначению	175
Указания по технике безопасности.....	175
Защита окружающей среды	176
Принадлежности и запасные части	176
Гарантия	176
Описание устройства	176
Монтаж	176
Настройка робота для влажной уборки пола.....	177

Общие указания

  Перед переоборудованием следует ознакомиться с настоящей инструкцией по монтажу и действовать в соответствии с ней. Сохранить инструкцию по монтажу для дальнейшего пользования или для следующего владельца.

Комплект поставки

Комплект для переоборудования состоит из следующих компонентов:

Компонент	Обозначение	Количество [шт.]
6.043-017.0	USB-накопитель, передатчик	1
5.043-365.0	Защитная крышка USB-накопителя, передатчик	1
6.043-016.0	Наклейка USB-накопителя, передатчик	1
5.980-276.0	Инструкция по переоборудованию системы управления роллетными воротами, передатчик	1

Примечание

Защитная крышка и наклейка уже установлены при доставке.

Использование по назначению

Комплект расширения системы управления роллетными воротами можно использовать только на роллетных воротах с устройствами ограничения усилия или бесконтактными защитными устройствами, например, ворота типа С (или D/E) согласно DIN EN 12453.

Комплект расширения системы управления роллетными воротами на 2 реле состоит из 2 модулей:

- KIRA Система управления роллетными воротами, передатчик
- KIRA Система управления роллетными воротами, приемный модуль

Передатчик и приемный модуль должны монтироваться пользователем.

Указания по технике безопасности

Уровни опасности

⚠ ОПАСНОСТЬ

- Указание на непосредственно грозящую опасность, которая приводит к получению тяжелых или смертельных травм.

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- Указание на потенциально опасную ситуацию, которая может привести к получению тяжелых или смертельных травм.

⚠ ОСТОРОЖНО

- Указание на потенциально опасную ситуацию, которая может привести к получению легких травм.

ВНИМАНИЕ

- Указание на потенциально опасную ситуацию, которая может привести к нанесению материального ущерба.

Указания по технике безопасности

⚠ ОПАСНОСТЬ

Непреднамеренный запуск устройства, касание токоведущих частей

Опасность травмирования, удар электрическим током
Перед выполнением любых работ отсоединить устройство от док-станции или отсоединить сетевую вилку.

Защита окружающей среды



Упаковочные материалы поддаются вторичной переработке. Упаковку необходимо утилизировать без ущерба для окружающей среды.



Электрические и электронные устройства часто содержат ценные материалы, пригодные для вторичной переработки, и зачастую такие компоненты, как батареи, аккумуляторы или масло, которые при неправильном обращении или ненадлежащей утилизации представляют потенциальную опасность для здоровья и окружающей среды. Тем не менее, данные компоненты необходимы для правильной работы устройства. Устройства, обозначенные этим символом, запрещено утилизировать вместе с бытовыми отходами.

Указания по компонентам (REACH)

Для получения актуальной информации о компонентах см. www.kaercher.de/REACH

Принадлежности и запасные части

Использовать только оригинальные принадлежности и запасные части. Только они гарантируют безопасную и бесперебойную работу устройства.

Для получения информации о принадлежностях и запчастях см. www.kaercher.com.

Гарантия

В каждой стране действуют соответствующие условия гарантии, установленные нашей дочерней сбытовой компанией. Возможные неисправности устройства в течение гарантийного срока мы устраняем бесплатно, если причина заключается в дефектах материалов или производственном браке. В случае возникновения претензий в течение гарантийного срока просьба обращаться с чеком о покупке в торговую организацию, продавшую изделие, или в ближайшую уполномоченную службу сервисного обслуживания.

(Адрес указан на обороте)

Дополнительную информацию о гарантии (при наличии) можно найти в области сервисного обслуживания на местном веб-сайте Kärcher в разделе «Загрузки».

Дата выпуска отображается на заводской табличке либо в формате ММ/YYYY, где ММ - месяц производства, YYYYY - год производства, либо в закодированном виде.

При этом отдельные цифры имеют следующее значение:

Пример: 30290

3 год выпуска

0 столетие выпуска

2 десятилетие выпуска

9 вторая цифра месяца выпуска

0 первая цифра месяца выпуска

Таким образом, в данном примере код 30290 означает дату выпуска 09/(2)023.

Описание устройства



- ① Защитная крышка
- ② USB-накопитель
- ③ Наклейка

Монтаж

⚠ ОПАСНОСТЬ

Непреднамеренный запуск устройства, касание токоведущих частей

Опасность травмирования, удар электрическим током
Перед выполнением любых работ отсоединить устройство от док-станции или отсоединить сетевую вилку.

⚠ ОСТОРОЖНО

Материальный ущерб из-за неправильного монтажа
Поручать проведение монтажа только специалистам, имеющим соответствующую квалификацию.

Примечание

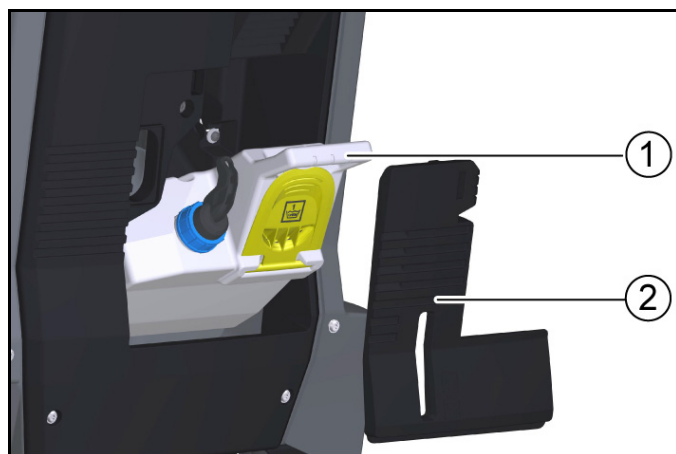
Обязательно соблюдайте также инструкцию по эксплуатации и указания по технике безопасности для робота для влажной уборки пола.

Монтаж USB-накопителя (KIRA BR 50 1.533-001.0 / 1.533-002.0)

Необходимые инструменты:

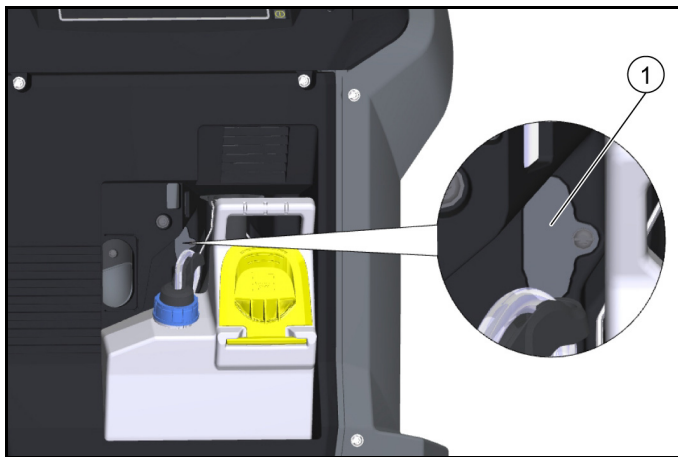
- отвертка TORX 15

1. Выключение робота для влажной уборки пола, см. инструкцию по эксплуатации робота для влажной уборки пола.
2. Демонтировать бак для моющего средства.



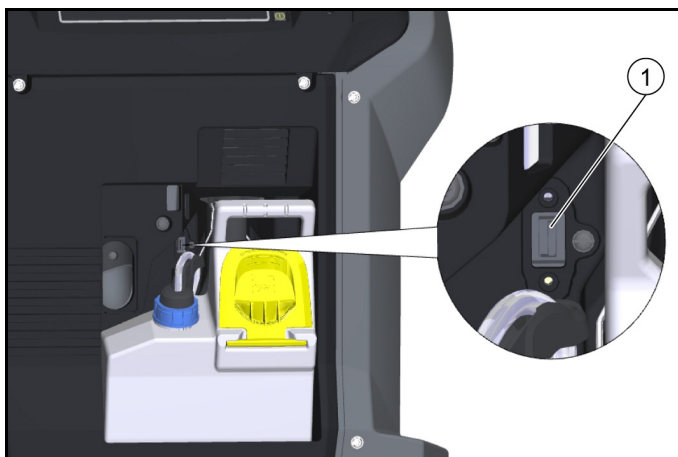
- ① Крышка
- ② Бак для чистящего средства
 - a Снять кожух.
 - b Снять бак для моющего средства.

3. Снять крышку USB-порта с помощью отвертки TORX 15.



① Крышка USB-порта

4. Вставить USB-накопитель в USB-порт.



① USB-порт

5. Установить бак для моющего средства.

а Вставить бак для моющего средства. Следить за тем, чтобы не повредить передатчик.

б Установить крышку.

6. Включение робота для влажной уборки пола, см. инструкцию по эксплуатации робота для влажной уборки пола.

Монтаж USB-накопителя (KIRA BR 50 1.533-003.0, KIRA BD 50 1.533-050.0)

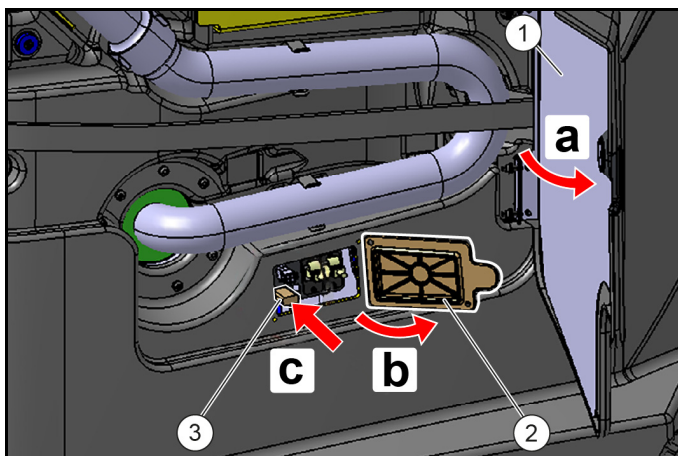
1. Выключение робота для влажной уборки пола, см. инструкцию по эксплуатации робота для влажной уборки пола.

2. Установить USB-накопитель:

а Открыть дверцу отсека для приборов.

б Отвинтить винты на крышке и снять ее.

с Вставить USB-накопитель в USB-порт.



① Дверца отсека устройства

② Крышка

③ USB-накопитель

3. Установить крышку и затянуть винты.

4. Закрыть дверцу отсека для приборов.

5. Включение робота для влажной уборки пола, см. инструкцию по эксплуатации робота для влажной уборки пола.

Настройка робота для влажной уборки пола

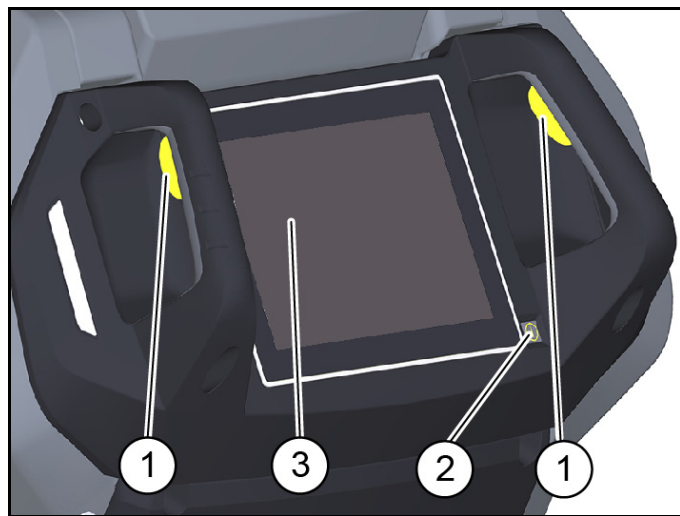
Настройка робота для влажной уборки пола без пожарной сигнализации

Условия:

- Для каждого настраиваемых роллетных ворот установлен приемник.

- Робот для влажной уборки пола переоборудован и находится в зоне действия приемника.

1. Включить панель управления кнопкой «Пуск».



① Предохранительный выключатель

② Кнопка запуска

③ Сенсорный экран

2. Нажать на символ «Настройки» на сенсорном экране.



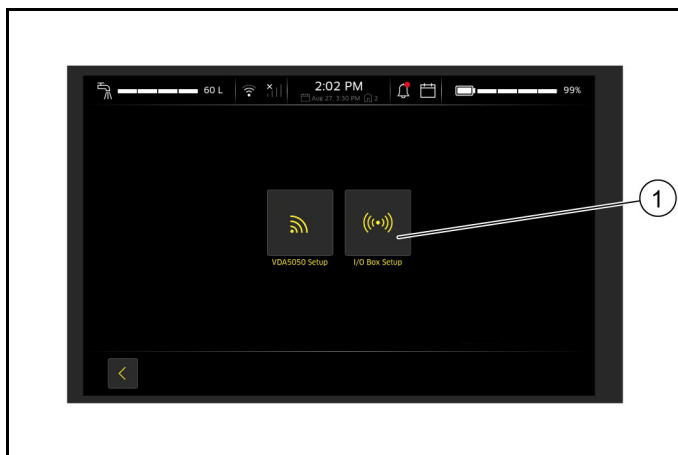
① Символ «Настройки»

3. Выбрать меню «Инфраструктура».



① Меню «Инфраструктура»

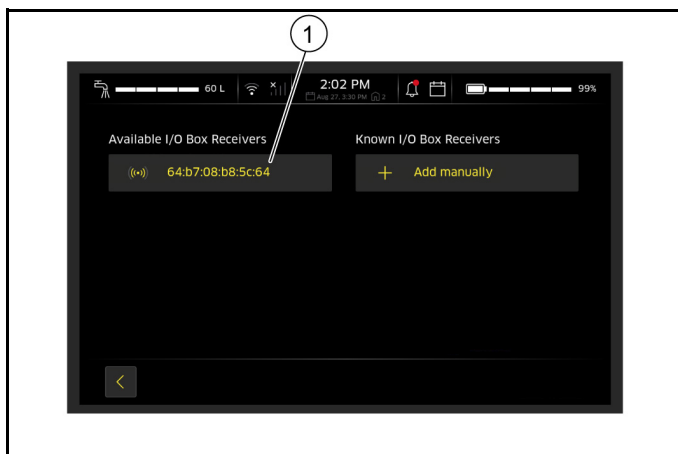
4. Выбрать «Настройка блока ввода/вывода».



① Настройка блока ввода/вывода

Отображаются все доступные для выбора приемники.

5. Выбрать приемник (роллетные ворота) из списка.

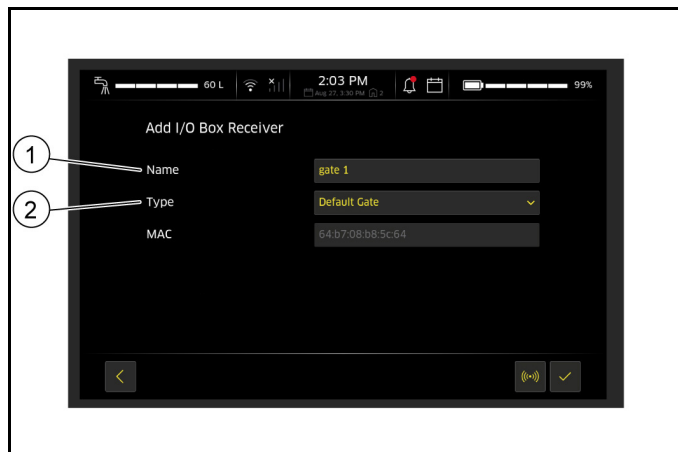


① Выбираемый приемник

6. Присвоить имя и тип приемнику (роллетным воротам).

а Присвоить приемнику тип «Default-Gate».

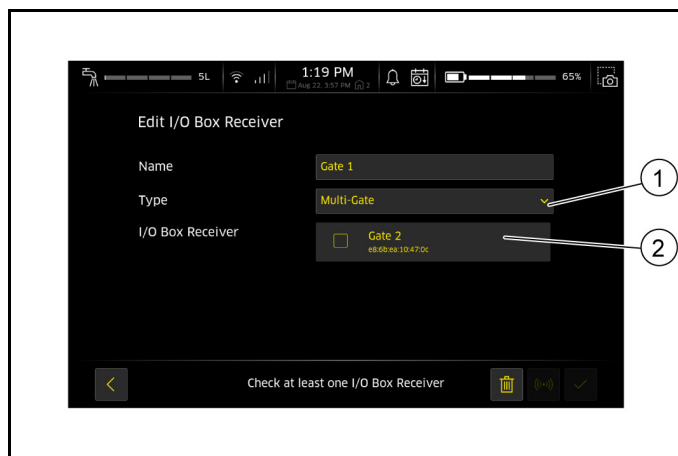
Если вы создали приемник для каждого ворот (Gate), присвойте им тип «Default-Gate». Когда робот для влажной уборки пола достигает зоны Default-Gate, он запускает управление воротами соответствующего приемника.



① Название

② Тип

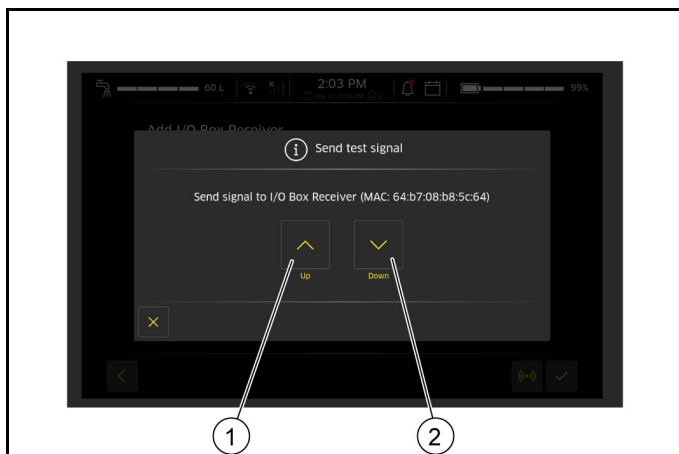
б Дополнительно: Присвоить приемнику тип «Multi-Gate». Multi-Gate дает возможность открытия нескольких ворот (Gates) внутри одной зоны. Это означает, что когда робот для влажной уборки пола достигает зоны Multi-Gate, он запускает управление воротами на нескольких приемниках. Это может быть преимуществом, если несколько роллетных ворот расположены рядом друг с другом, например в углу.



① Название

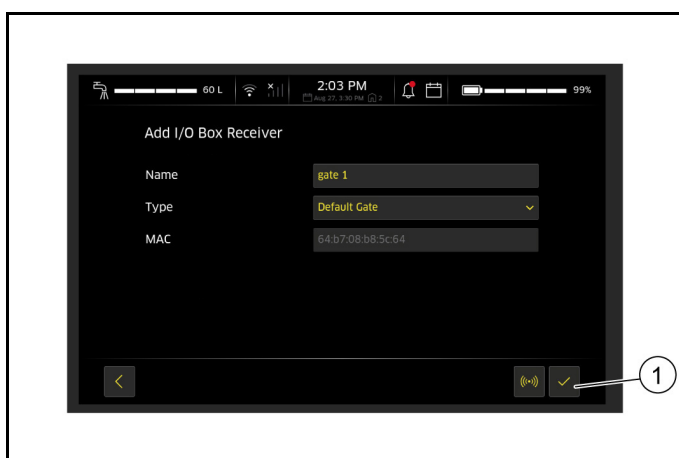
② Тип

7. Проверить работу передатчика с помощью кнопок «Вверх» и «Вниз».



- ① Кнопка «Вверх»
- ② Кнопка «Вниз»

8. Подтвердить выбор, нажав галочку.

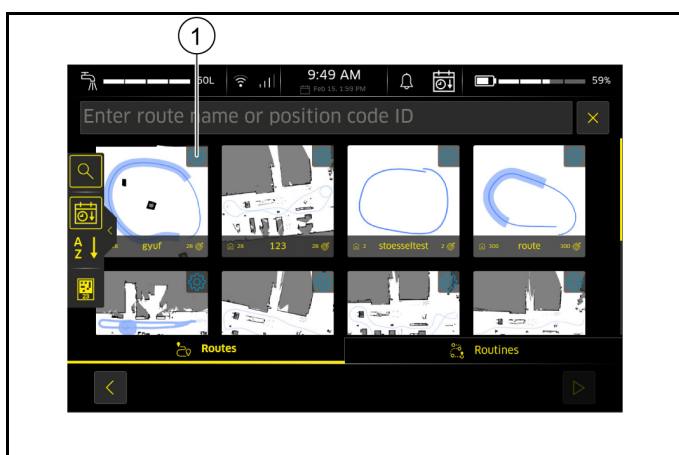


- ① Галочка

9. Повторить шаги 5 ... 8 для других приемников (роллетных ворот).

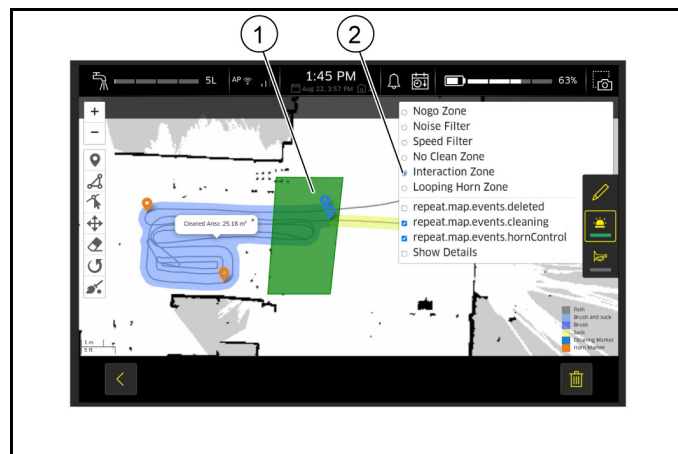
10. Перейти к редактированию карты. См. *инструкцию по эксплуатации робота для влажной уборки пола KIRA B 50*.

11. Нажать на символ «Настройки» на сенсорном экране.



- ① Символ «Настройки»

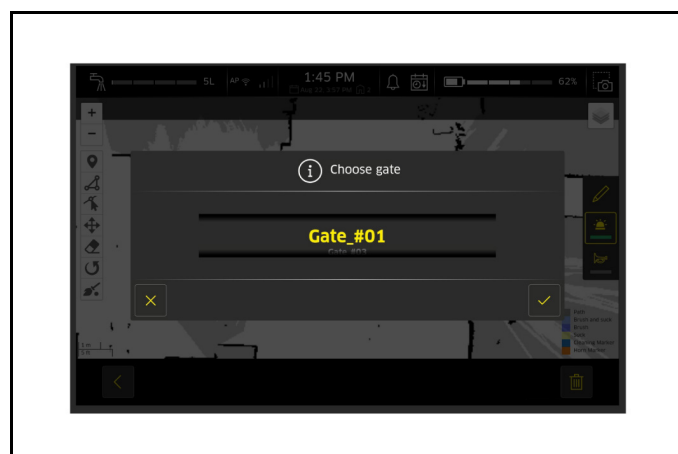
12. Настроить зону.



- ① Зеленая область
- ② Зона взаимодействия

а Открыть выбор зоны. Зеленая область определяет зону, в которой срабатывает система управления воротами.

б Выбрать ворота. Для зоны не существует назначения по умолчанию, то есть если ворота не выбраны, система управления воротами в зоне не будет срабатывать.



с Выбрать «зону взаимодействия».

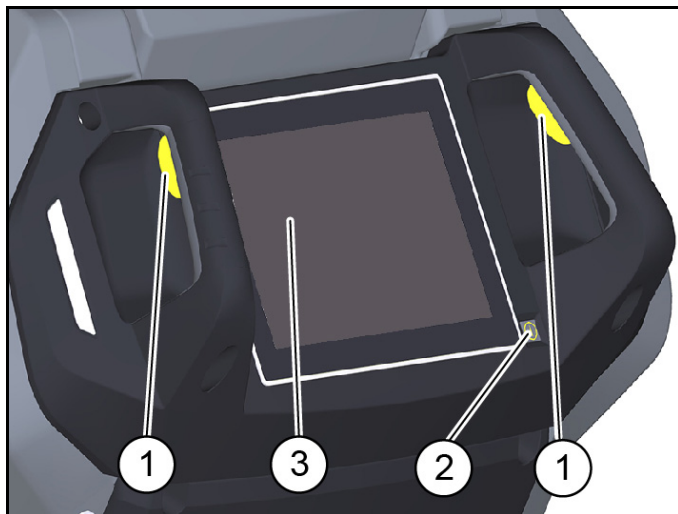
Робот для влажной уборки пола открывает назначенные ворота при входе в зеленую зону.

Настройка робота для влажной уборки пола с пожарной сигнализацией

Условия

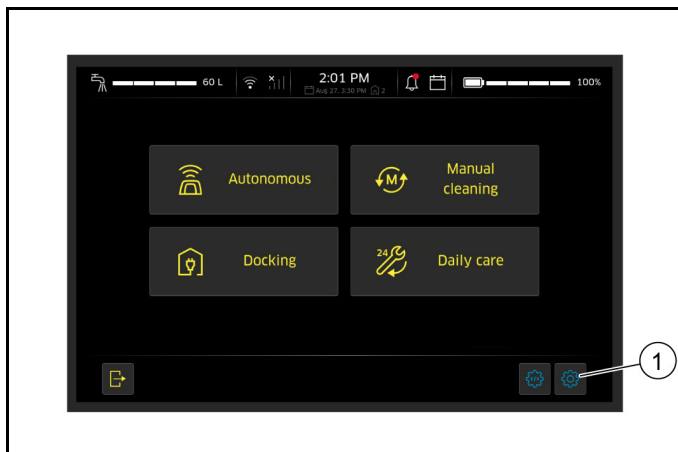
- Для каждого настраиваемых роллетных ворот установлен приемный модуль с вольтметром.
- Робот для влажной уборки пола переоборудован и находится в зоне действия приемника.
- Робот для влажной уборки пола запущен с подключенным передатчиком (USB-накопителем).

1. Включить панель управления кнопкой «Пуск».



- ① Предохранительный выключатель
② Кнопка запуска
③ Сенсорный экран

2. Нажать на символ «Настройки» на сенсорном экране.



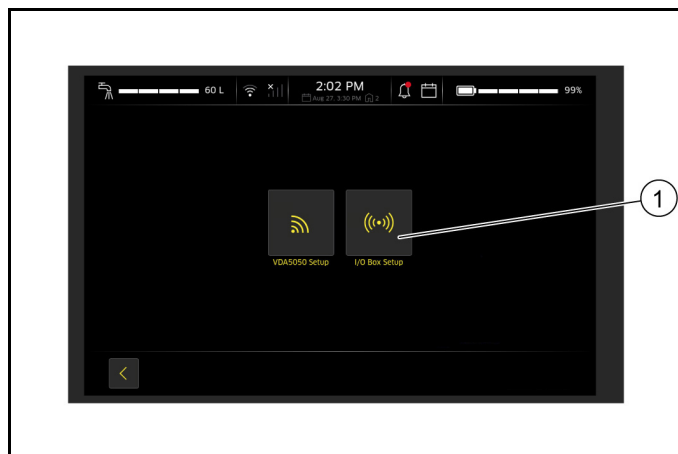
- ① Символ «Настройки»

3. Выбрать меню **Инфраструктура**.



- ① Меню «Инфраструктура»

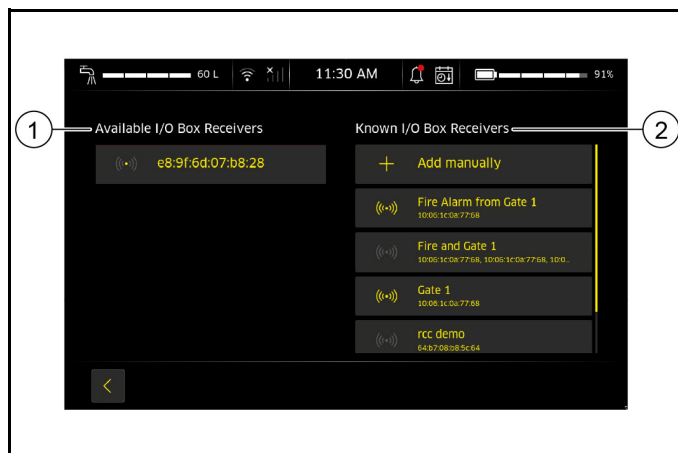
4. Выбрать **Настройка блока ввода/вывода**.



- ① Настройка блока ввода/вывода

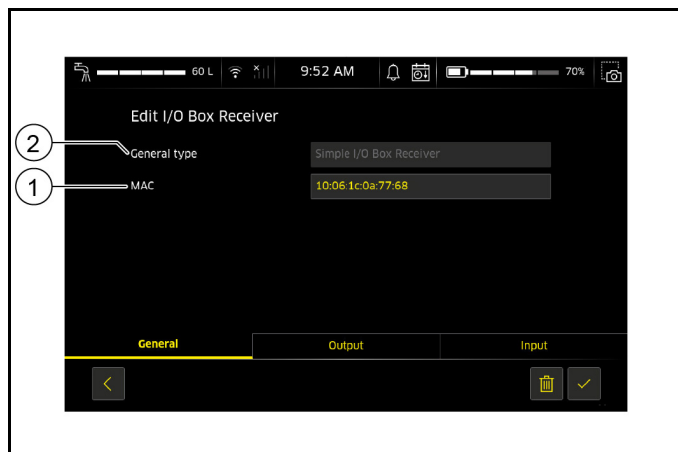
Отображаются все доступные для выбора приемники.

5. Выбрать приемник (роллетные ворота) из списка.



- ① Выбираемый приемник
② Известные приемники

6. Присвоить имя и тип приемнику (роллетным воротам).



- ① Адрес MAC

- ② Тип

а Присвоить тип приемнику.

б Присвоить приемнику «адрес MAC».

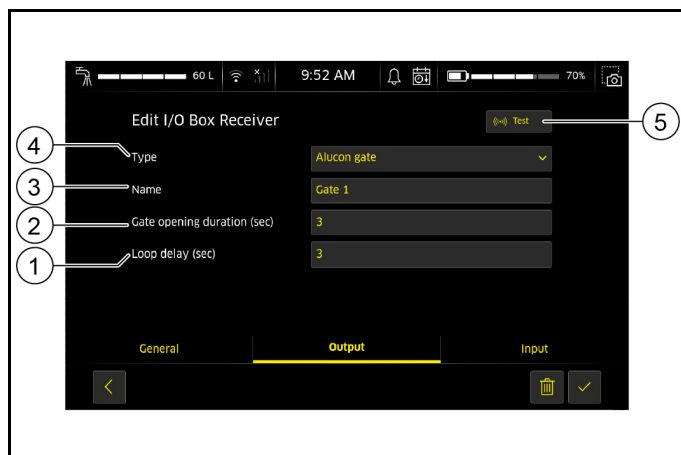
Примечание

На приемник может быть настроен выходной сигнал и/или от приемника входной сигнал.

Выходной сигнал: Робот для влажной уборки пола посылает сигнал приемнику для открытия ворот в соответствующих зонах взаимодействия.

Входной сигнал: При срабатывании пожарной сигнализации робот для влажной уборки пола получает сигнал от приемника. Повторение в соответствующих зонах взаимодействия автоматически прерывается.

7. Установить выходной сигнал для приемника.



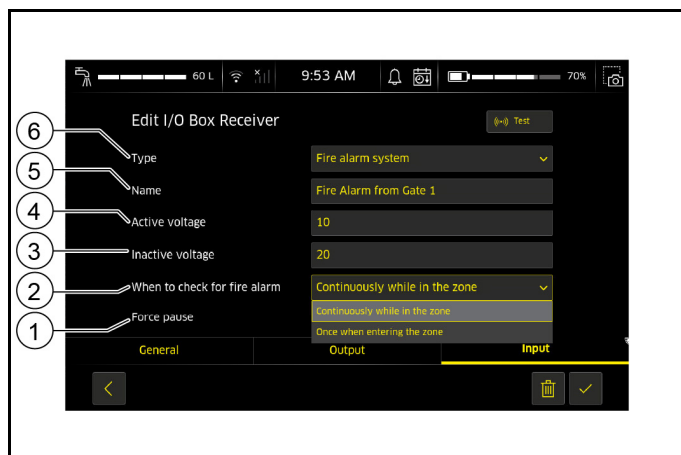
- ① Задержка цикла (секунды)
- ② Время открытия ворот (секунды)
- ③ Название
- ④ Тип
- ⑤ Кнопка проверки

- a Выбрать тип. **Ворота Alucon** для ворот, которые автоматически закрываются через определенное время. **Стандарт** для ворот, которые остаются открытыми после открытия.
- b Присвоить имя.
- c Ввести значение в секундах для продолжительности открытия ворот. Поскольку некоторые ворота останавливают процесс открытия при повторной отправке команды открытия, здесь можно настроить, сколько времени робот для влажной уборки пола будет ждать после первой команды.
- d Ввести значение в секундах для задержки цикла. Поскольку ворота Alucon автоматически закрываются через некоторое время, можно установить, через какое время будет повторно отправлена команда открытия.
- e Для проверки соединения нажать кнопку проверки.

8. Установить входной сигнал от приемника.

Примечание

Существуют системы пожарной сигнализации, которые срабатывают при превышении определенного порогового значения, и системы, которые срабатывают при падении напряжения ниже определенного значения. Можно выбрать любой из этих вариантов. В приведенном примере напряжение при пожарной сигнализации падает ниже 10 В.



- ① Принудительная пауза
- ② Когда следует проверять пожарную сигнализацию

- ③ Неактивное напряжение
- ④ Активное напряжение
- ⑤ Название
- ⑥ Тип

- a Выбрать тип **Пожарная сигнализация**.
- b Присвоить **Имя**. Компания Kärcher рекомендует присвоить имя, которое указывает, что это пожарная сигнализация ворот.
- c В поле **Активное напряжение** установить пороговое значение, при котором срабатывает пожарная сигнализация.
- d В поле **Неактивное напряжение** установить пороговое значение, при котором пожарная сигнализация не срабатывает.
- e Выбрать, когда робот для влажной уборки пола должен реагировать на пожарную сигнализацию. Доступны 2 варианта:

Постоянно: Пока робот для влажной уборки пола находится в зоне взаимодействия, он приостанавливает повторение. Зона должна находиться с каждой стороны ворот, к которым приближается робот для влажной уборки пола в рамках повторения. Зона не должна находиться под воротами, так как в этом случае робот будет приостанавливать работу непосредственно под воротами, если там сработает пожарная сигнализация.

Один раз при входе в зону: Робот для влажной уборки пола проверяет пожарную сигнализацию только один раз при входе в зону взаимодействия. Если пожарная сигнализация активна, он останавливается на границе зоны. Если пожарная сигнализация срабатывает, когда робот для влажной уборки пола находится в центре зоны, он продолжает движение. Эта опция может использоваться с зоной взаимодействия над воротами.

- f Включить/отключить принудительную паузу.

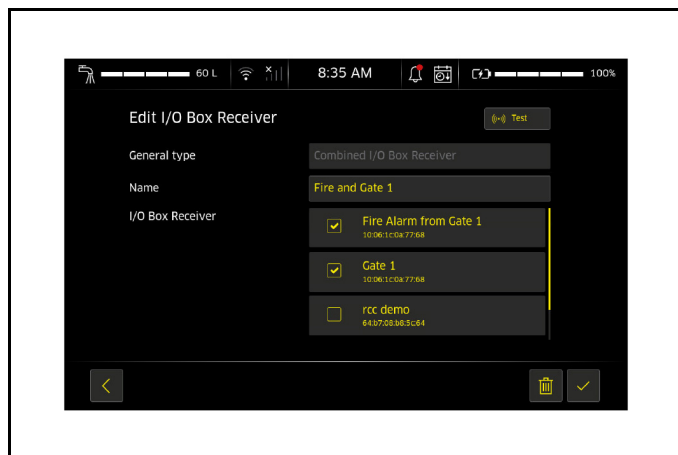
Опция включена: Робот для влажной уборки пола игнорирует запрос на повторное выполнение, поступивший от человека, находящегося на объекте. Повторное выполнение не может быть продолжено, его можно только отменить.

Опция отключена: Пауза, вызванная сигналом пожарной сигнализации, может быть отменена.

9. Опция: Настроить комбинированный приемник.

Примечание

Для создания зон взаимодействия, которые служат в качестве триггеров входа и выхода или триггеров для более чем одних ворот, необходимо создать дополнительный комбинированный приемник, поскольку перекрывающиеся зоны не работают.



Пример комбинированного приемника

В приведенном примере комбинированный приемник получает команды, отправленные на «Ворота 1», и входной сигнал «Пожарная сигнализация от ворот 1».

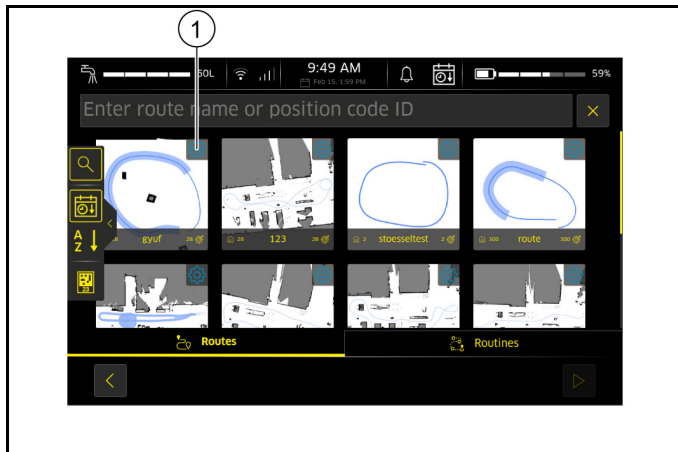
Использование опции **Один раз при входе в зону** обращать внимание на пожарную сигнализацию предотвращает остановку робота для влажной уборки пола под воротами в случае срабатывания пожарной сигнализации.

ВНИМАНИЕ

Робот для влажной уборки пола открывает ворота даже в том случае, если он остановился при входе в зону. Если это нежелательно, необходимо использовать отдельные зоны для управления воротами и пожарной сигнализацией.

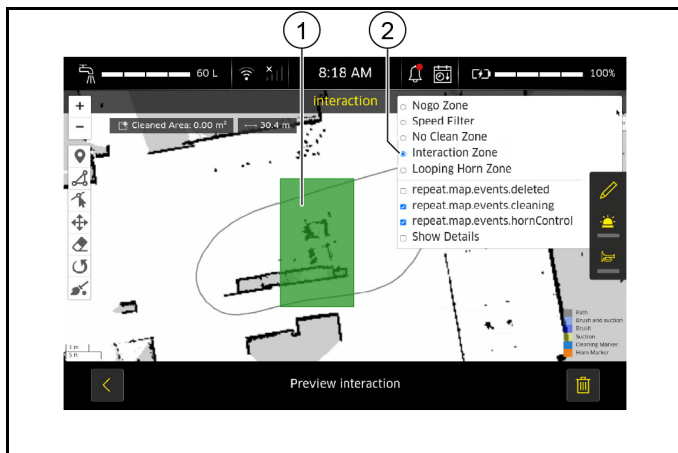
10. Перейти к редактированию карты. См. инструкцию по эксплуатации робота для влажной уборки пола KIRA B 50.

11. Нажать на символ «Настройки» на сенсорном экране.



① Символ «Настройки»

12. Настроить зону взаимодействия.

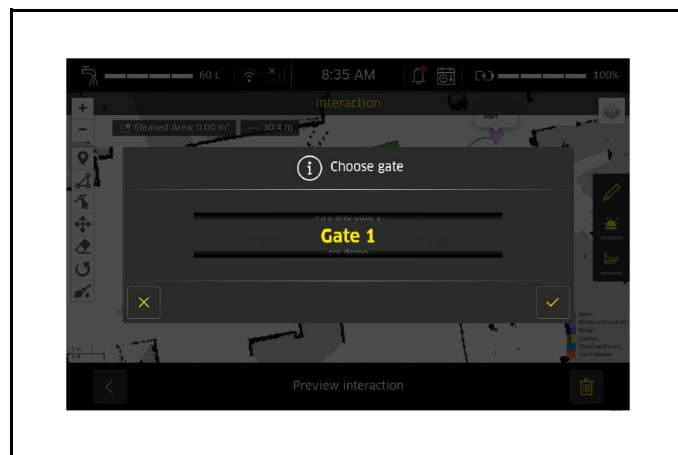


① Зеленая область

② Зона взаимодействия

a Открыть выбор зоны. Зеленая область определяет зону, в которой срабатывает система управления воротами.

b Выбрать ворота. Для зоны не существует назначения по умолчанию, то есть если ворота не выбраны, система управления воротами в зоне не будет срабатывать.



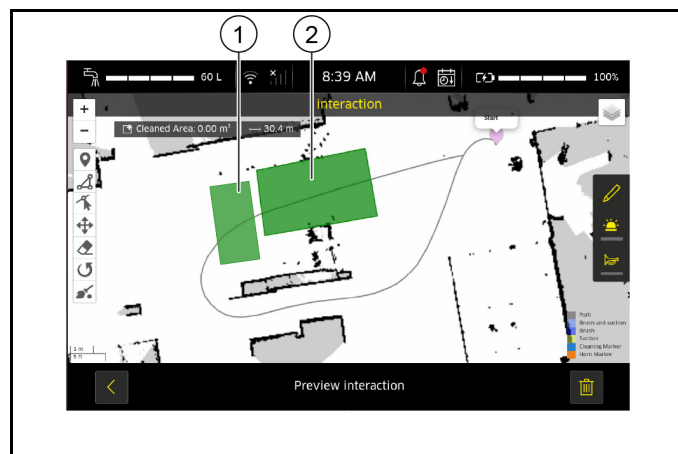
с Выбрать «зону взаимодействия».

Робот для влажной уборки пола открывает назначенные ворота при входе в зеленую зону.

13. Установить отдельные зоны для пожарной сигнализации.

Примечание

Зоны взаимодействия не должны пересекаться.

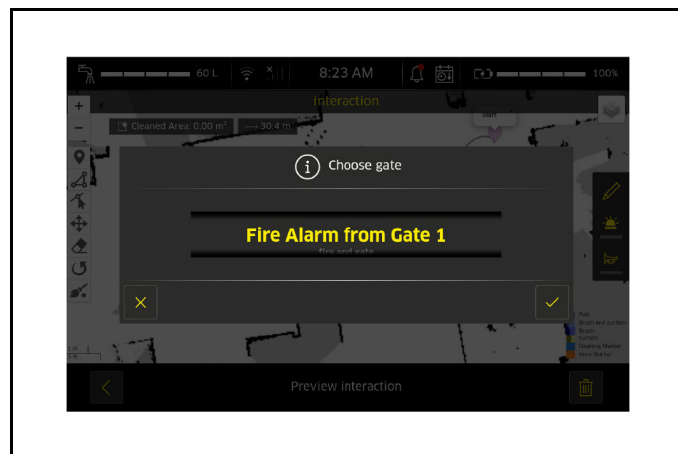


① Зона взаимодействия «Пожарная сигнализация»

② Зона взаимодействия «Открыть ворота»

a Открыть выбор зоны. Зеленые области определяют зоны, в которых срабатывает управление воротами или запускается пожарная сигнализация.

b Выбрать ворота для пожарной сигнализации.

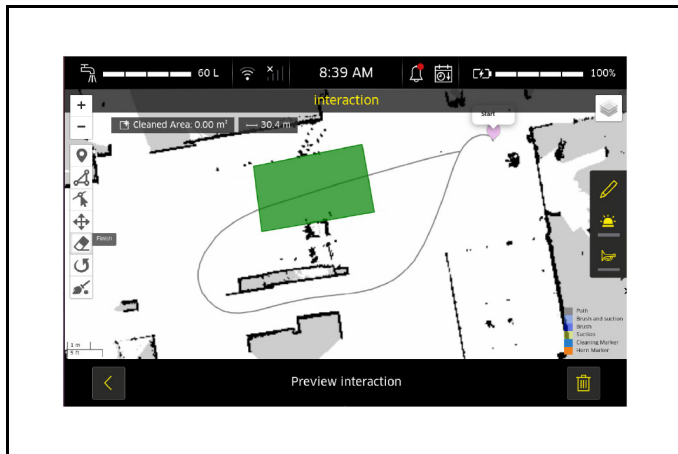


с Для параметра **Когда следует проверять пожарную сигнализацию** для зон пожарной сигнализации выбрать **Постоянно во время пребывания в зоне**.

14. Настроити комбіновані зони взаємодії з пожежної сигналізацією.

Примечание

Робот для влажной уборки пола открывает ворота даже в том случае, если он остановился при входе в зону. Если это нежелательно, использовать отдельные зоны для управления воротами и пожарной сигнализацией, как описано в шаге 13.

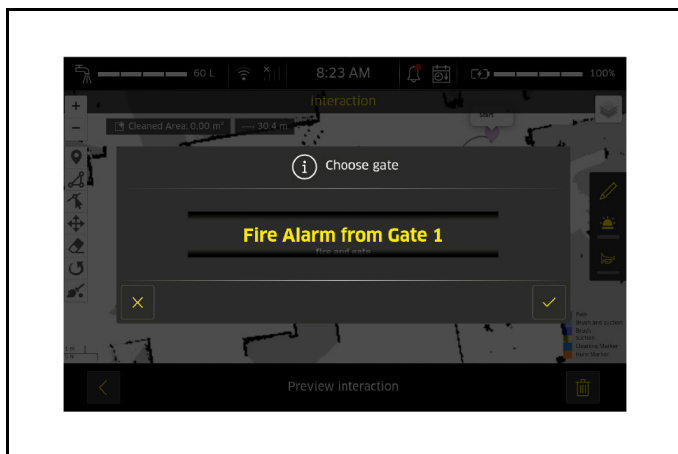


а Открыть выбор зоны. Зеленая область определяет зону, в которой срабатывает система управления воротами и включается пожежная сигнализация.

Примечание

Сделать эти области достаточно большими, чтобы ворота были уже открыты, когда робот для влажной уборки пола достигнет их, чтобы робот для влажной уборки пола мог беспрепятственно проехать.

б Выбрать ворота для пожарной сигнализации.



с Для параметра **Когда следует проверять пожежную сигнализацию** для зон пожарной сигнализации выбрать **Один раз при входе в зону**.

Зміст

Загальні вказівки	183
Комплект поставки	183
Використання за призначенням	183
Вказівки з техніки безпеки	183
Охорона довкілля	184
Приладдя та запасні деталі	184
Гарантія	184
Опис пристрою	184
Монтаж	184
Налаштування робота для вологого прибирання підлоги	185

Загальні вказівки

  Перед переобладнання ознайомтеся з цією інструкцією з монтажу та дійте відповідно до неї. Зберігати цю інструкцію з монтажу для подальшого використання або для наступного користувача.

Комплект поставки

Комплект для переобладнання складається з таких компонентів:

Компонент	Позначення	Кількість [штук]
6.043-017.0	USB-накопичувач, передавач	1
5.043-365.0	Захисна кришка USB-накопичувача, передавач	1
6.043-016.0	Наклейка USB-накопичувача, передавач	1
5.980-276.0	Інструкція з переобладнання системи керування жалюзійними воротами, передавач	1

Вказівка

Захисна кришка і наклейка попередньо встановлені під час постачання.

Використання за призначенням

Комплект розширення системи керування жалюзійними воротами можна використовувати лише на жалюзійних воротах з пристроями обмеження зусилля або безконтактними захисними пристроями, наприклад, воротах типу C (або D/E) відповідно до DIN EN 12453.

Комплект розширення для системи керування жалюзійними воротами на 2 реле складається з 2 модулів:

- KIRA Система керування жалюзійними воротами, передавач
- KIRA Система керування жалюзійними воротами, приймальний модуль

Передавач та приймальний модуль повинні встановлюватись користувачем.

Вказівки з техніки безпеки

Ступінь небезпеки

⚠ НЕБЕЗПЕКА

- Вказівка щодо небезпеки, яка безпосередньо загрожує та призводить до тяжких травм чи смерті.

⚠ ПОПЕРЕДЖЕННЯ

- Вказівка щодо потенційно можливої небезпечної ситуації, що може призвести до тяжких травм чи смерті.

⚠ ОБЕРЕЖНО

- Вказівка щодо потенційно небезпечної ситуації, яка може спричинити отримання легких травм.

УВАГА

- Вказівка щодо можливої потенційно небезпечної ситуації, що може спричинити матеріальні збитки.

⚠ НЕБЕЗПЕКА

Ненавмисний запуск пристрою, дотик до частин, що проводять електричний струм

Небезпека травмування, ураження електричним струмом
Перед виконанням будь-яких робіт від'єднати пристрій від док-станції або витягти штепсельну вилку з розетки.

Охорона довкілля

Пакувальні матеріали придатні до вторинної переробки. Упаковку необхідно утилізувати без шкоди для довкілля.



Електричні та електронні пристрої містять цінні матеріали, які придатні до вторинної переробки, і часто компоненти, як-от батареї, акумулятори чи мастило, які у разі неправильного поводження з ними або неправильної утилізації можуть створити потенційну небезпеку для здоров'я людини та довкілля. Однак ці компоненти необхідні для належної експлуатації пристрою. Пристрої, позначені цим символом, забороняється утилізувати разом із побутовим сміттям.

Вказівки щодо компонентів (REACH)

Актуальні відомості про компоненти наведені на сайті: www.kaercher.de/REACH

Приладдя та запасні деталі

Слід використовувати лише оригінальне приладдя та оригінальні запасні частини, тому що саме вони гарантують безпечну та безперебійну експлуатацію пристрою. Інформація щодо приладдя та запасних частин міститься на сайті www.kaercher.com.

Гарантія

У кожній країні діють відповідні гарантійні умови, встановлені уповноваженою організацією збуту нашої продукції в цій країні. Можливі несправності пристрою протягом гарантійного строку ми усуваємо безкоштовно, якщо причина несправності полягає в дефектах матеріалів або виробничому браку. У разі виникнення претензій протягом гарантійного строку прохання звертатися, маючи при собі чек про покупку, до торговельної організації, що продала продукт, або до найближчої уповноваженої служби сервісного обслуговування.

(Адреси див. на звороті)

Додаткову інформацію про гарантію (за наявності) можна знайти в області сервісного обслуговування місцевого вебсайту Kärcher у розділі «Завантаження».

Опис пристрою

- ① Захисна кришка
- ② USB-накопичувач
- ③ Наклейка

Монтаж**⚠ НЕБЕЗПЕКА**

Ненавмисний запуск пристрою, дотик до частин, що проводять електричний струм

Небезпека травмування, ураження електричним струмом
Перед виконанням будь-яких робіт від'єднати пристрій від док-станції або витягти штепсельну вилку з розетки.

⚠ ОБЕРЕЖНО

Матеріальні збитки через неправильний монтаж

Монтаж повинен виконуватися тільки кваліфікованими фахівцями.

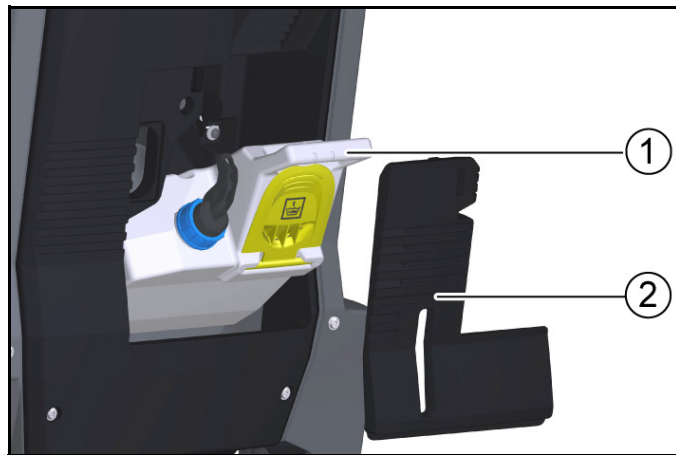
Вказівка

Обов'язково дотримуйтесь також інструкції з експлуатації та вказівок з техніки безпеки для робота для вологого прибирання підлоги.

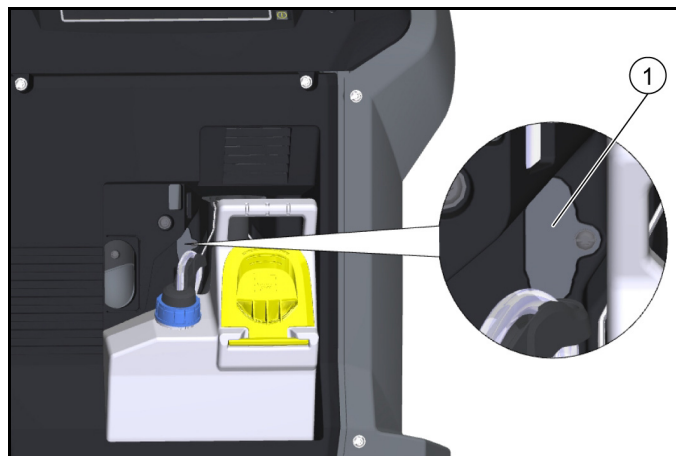
Монтаж USB-накопичувача (KIRA BR 50 1.533-001.0 / 1.533-002.0)

Потрібні інструменти:

- викрутка TORX 15
- 1. Вимкнення робота для вологого прибирання підлоги, див. інструкцію з експлуатації робота для вологого прибирання підлоги.
- 2. Демонтувати бак для мийного засобу.

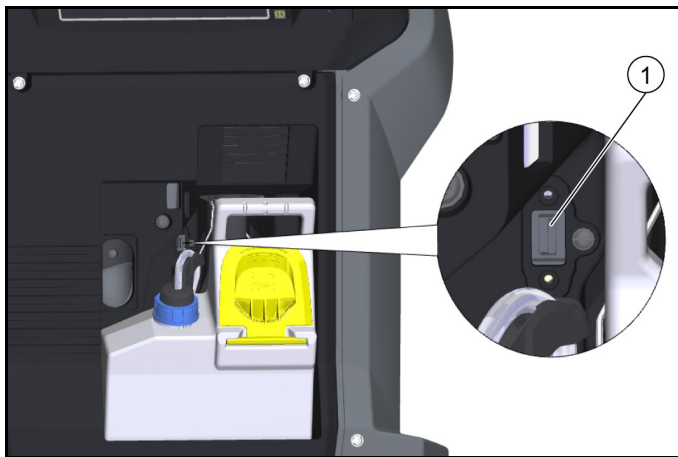


- ① Кришка
- ② Бак для мийного засобу
 - а Зняти кожух.
 - б Зняти бак для мийного засобу.
- 3. Зняти кришку USB-порту за допомогою викрутки TORX 15.



- ① Кришка USB-порту

4. Вставити USB-накопичувач в USB-порт.



① USB-порт

5. Установити бак для мийного засобу.

а Вставити бак для мийного засобу. Стежити за тим, щоб не пошкодити передавач.

б Установити кришку.

6. Увімкнення робота для вологого прибирання підлоги, див. інструкцію з експлуатації робота для вологого прибирання підлоги.

Монтаж USB-накопичувача (KIRA BR 50 1.533-003.0, KIRA BD 50 1.533-050.0)

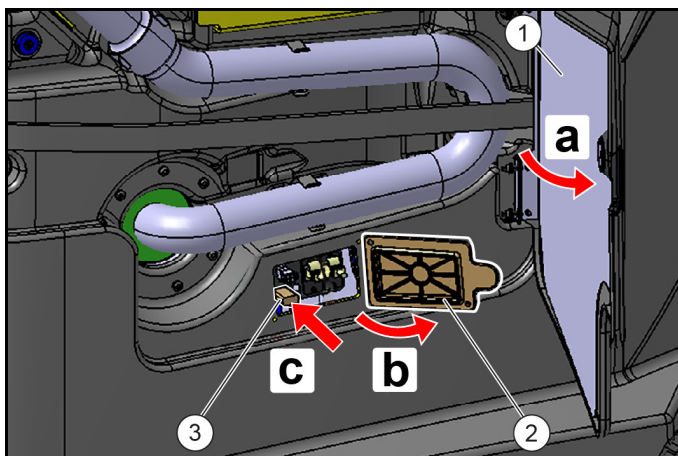
1. Вимкнення робота для вологого прибирання підлоги, див. інструкцію з експлуатації робота для вологого прибирання підлоги.

2. Установити USB-накопичувач:

а Відкрити дверцята відсіку пристрою.

б Викрутити гвинти на кришці і зняти кришку.

с Вставити USB-накопичувач у USB-порт.



① Дверцята відсіку пристрою

② Кришка

③ USB-накопичувач

3. Установити кришку і затягнути гвинти.

4. Закрити дверцята відсіку пристрою.

5. Увімкнення робота для вологого прибирання підлоги, див. інструкцію з експлуатації робота для вологого прибирання підлоги.

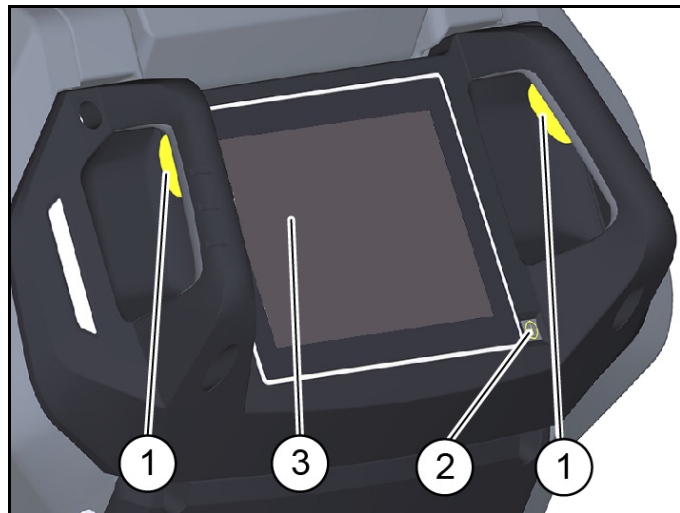
Налаштування робота для вологого прибирання підлоги

Налаштування робота для вологого прибирання підлоги без пожежної сигналізації

Передумови:

- Для кожних налаштовуваних жалюзійних воріт встановлено приймач.
- Робот для вологого прибирання підлоги переобладнаний і знаходиться в радіусі дії приймача.

1. Увімкнути панель керування за допомогою кнопки «Пуск».

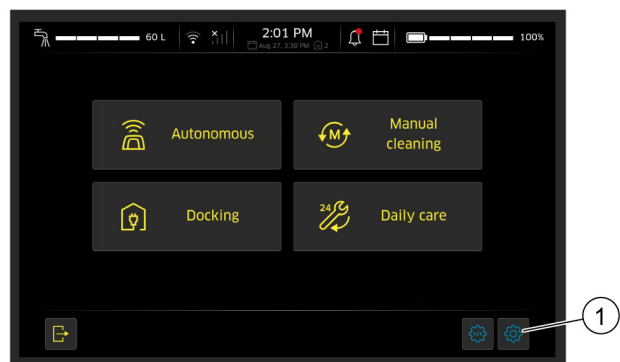


① Запобіжний вимикач

② Кнопка пуску

③ Сенсорний екран

2. Натиснути символ Налаштування на сенсорному дисплеї.



① Символ Налаштування

3. Вибрати меню «Інфраструктура».



① Меню «Інфраструктура»

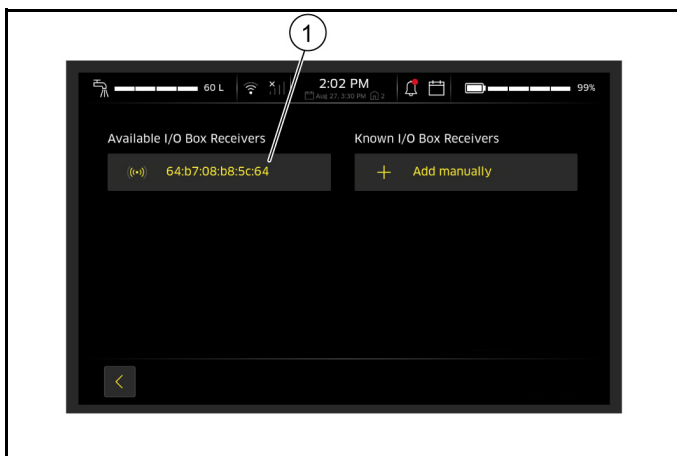
4. Вибрати «Налаштування блоку вводу/виводу».



① Налаштування блоку вводу/виводу

Відображаються всі приймачі, які можна вибрати.

5. Виберіть приймач (жалюзійні ворота) зі списку.

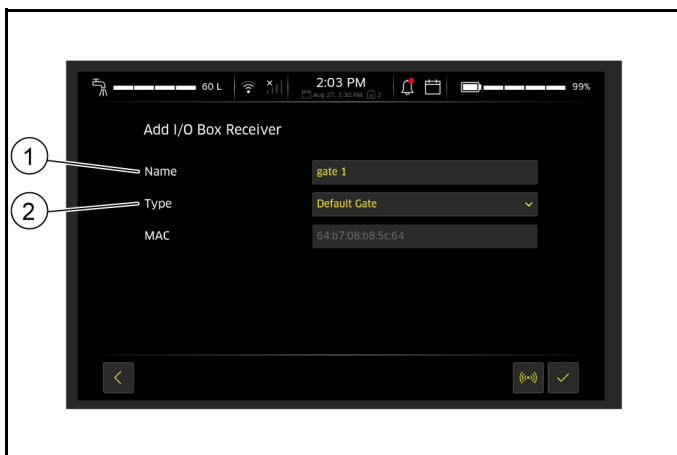


① Приймач, який можна вибрати

6. Присвоїти ім'я та тип приймача (жалюзійних воріт).

а Призначити приймачу тип «Default-Gate».

Якщо ви створили один приймач на ворота (Gate), призначте ворітам тип «Default-Gate». Коли робот для вологого прибирання підлоги досягає зони Default-Gate, він запускає керування воротами відповідного приймача.

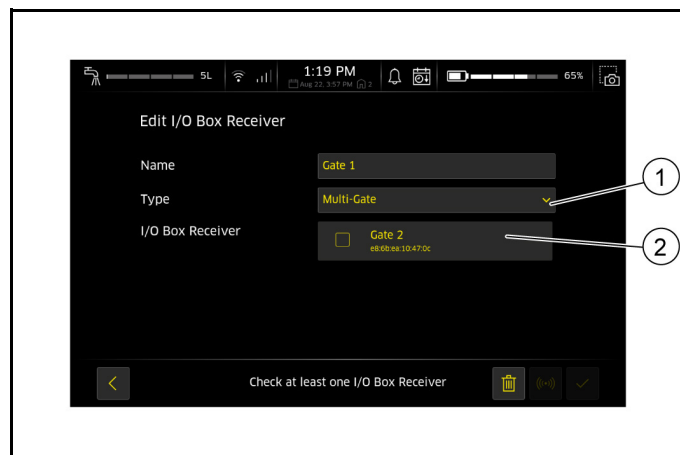


① Назва

② Тип

б Додатково: Призначити приймачу тип «Multi-Gate».

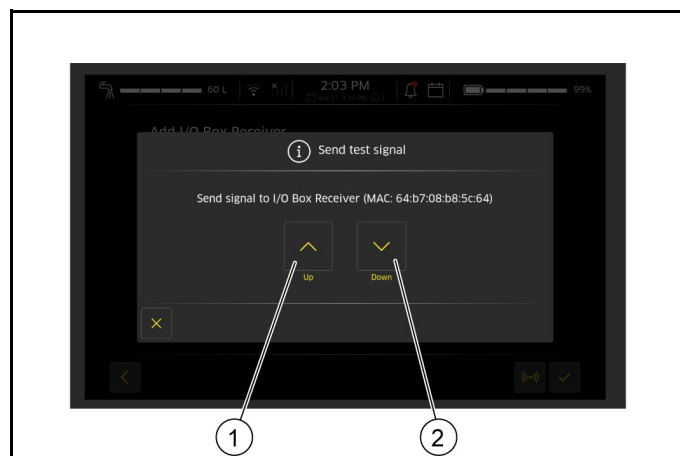
Multi-Gate пропонує можливість відкривати кілька воріт (Gates) у межах однієї зони. Це означає, що коли робот для вологого прибирання підлоги досягає зони Multi-Gate, він запускає керування воротами на декількох приймачах. Це може бути перевагою, якщо кілька жалюзійних воріт розташовані поруч один з одним, наприклад, в кутку.



① Назва

② Тип

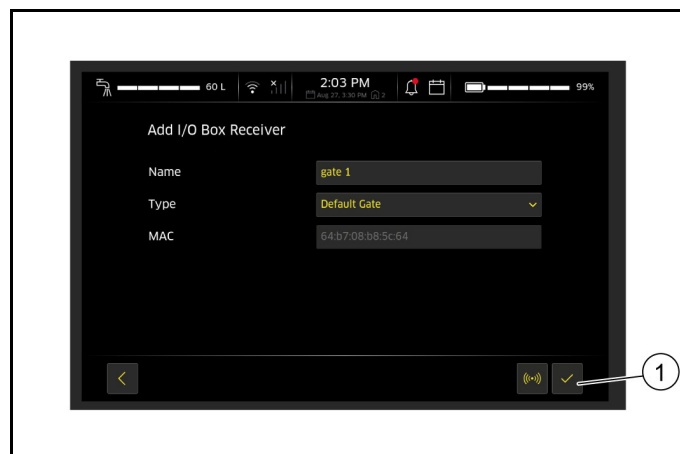
7. Перевірити роботу передавача, використовуючи кнопки «Вгору» і «Вниз».



① Кнопка «Вгору»

② Кнопка «Вниз»

8. Підтвердити вибір, натиснувши галочку.

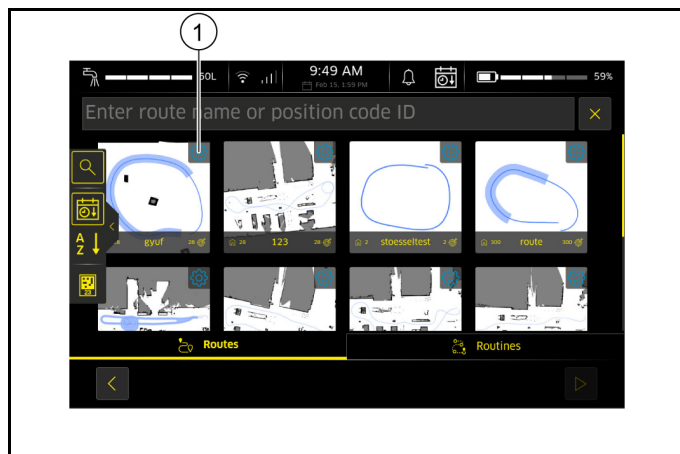


① Галочка

9. Повторити кроки 5 ... 8 для подальших приймачів (жалюзійних воріт).

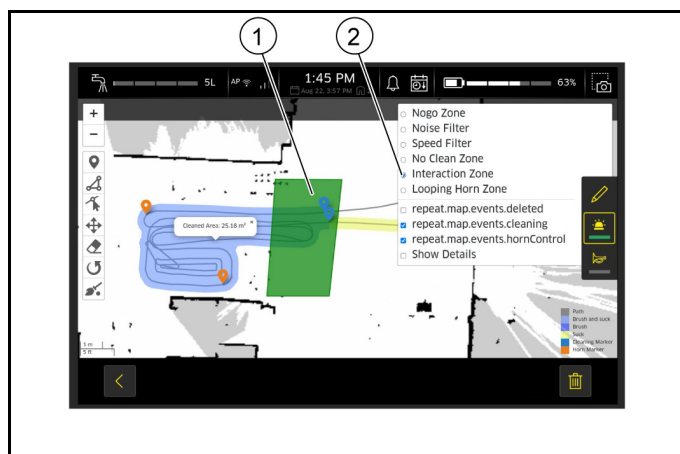
10. Перейти до редагування карти. Див. інструкцію з експлуатації робота для вологого прибирання підлоги KIRA B 50.

11. Натиснути символ Налаштування на сенсорному дисплеї.



① Символ Налаштування

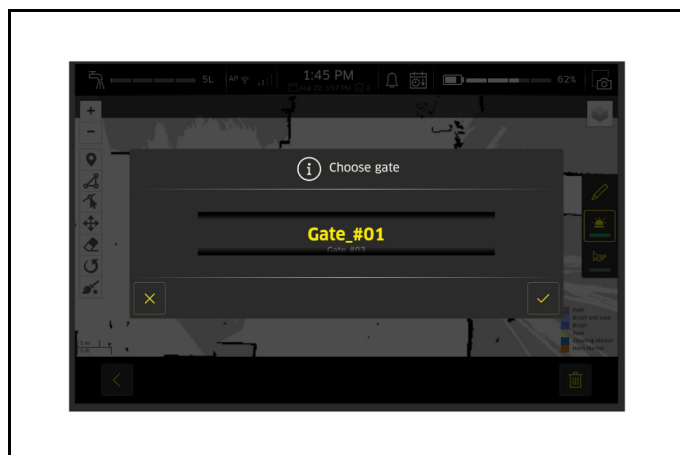
12. Налаштувати зону.



① Зелена область

② Зона взаємодії

- а Відкрити вибір зони. Зелена область визначає зону, в якій працює система керування воріт.
- б Вибрати ворота. Для зони не існує стандартного призначення, тобто, якщо не вибрано жодних воріт, система керування воротами в цій зоні не працює.



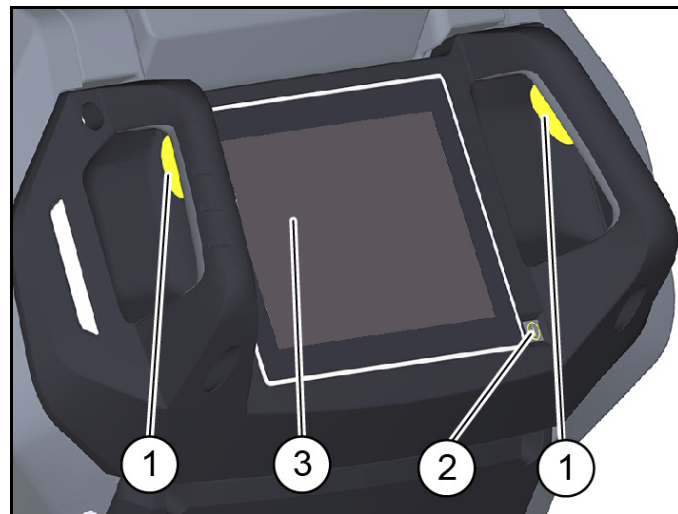
с Вибрати «зону взаємодії».

Робот для вологого прибирання підлоги відкриває призначені ворота під час в'їзду в зелену зону.

Налаштування робота для вологого прибирання підлоги з пожежною сигналізацією

Умови

- Для кожних налаштовуваних жалюзійних воріт встановлено приймальний модуль з вольтметром.
 - Робот для вологого прибирання підлоги переобладнаний і знаходиться в радіусі дії приймача.
 - Робот для вологого прибирання підлоги запущений з підключеним передавачем (USB-накопичувачем).
1. Увімкнути панель керування за допомогою кнопки «Пуск».

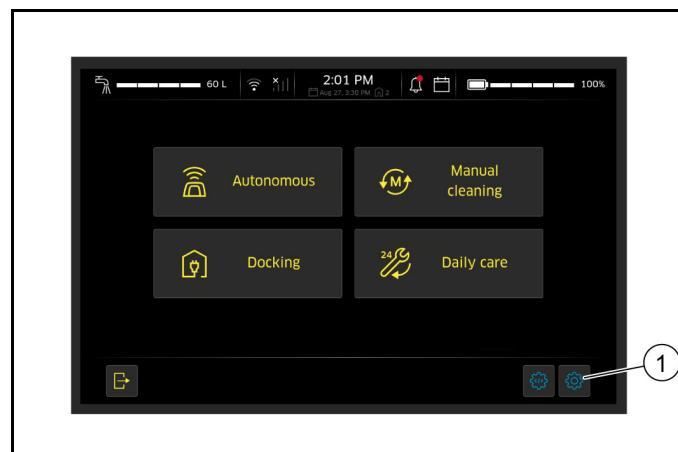


① Запобіжний вимикач

② Кнопка пуску

③ Сенсорний екран

2. Натиснути символ Налаштування на сенсорному дисплеї.



① Символ Налаштування

3. Вибрати меню Інфраструктура.



① Меню «Інфраструктура»

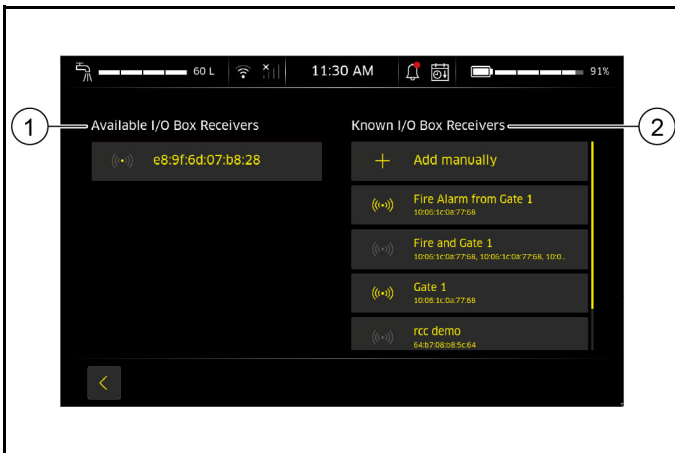
4. Вибрати **Налаштування блоку вводу/виводу**.



① Налаштування блоку вводу/виводу

Відображаються всі приймачі, які можна вибрати.

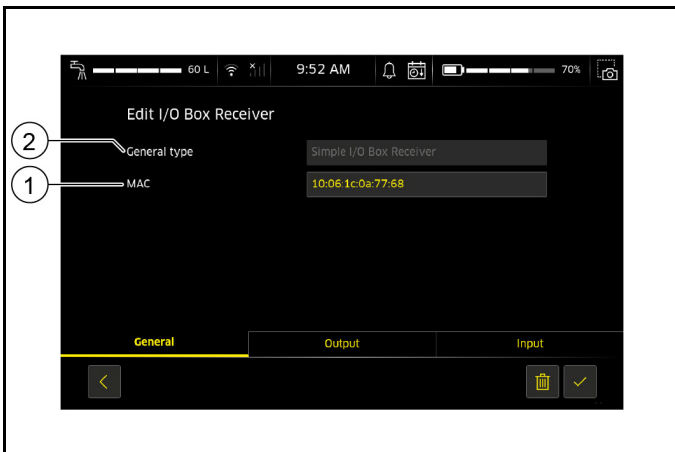
5. Виберіть приймач (жалюзійні ворота) зі списку.



① Приймач, який можна вибрати

② Відомі приймачі

6. Присвоїти ім'я та тип приймача (жалюзійних воріт).



① MAC-адреса

② Тип

а Присвоїти тип приймачу.

б Присвоїти приймачу «адресу MAC».

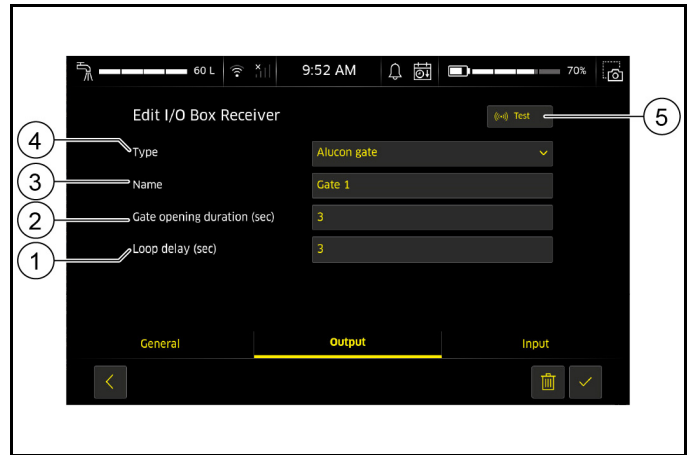
Вказівка

На приймач може бути налаштований вихідний сигнал і/або від приймача вхідний сигнал.

Вихідний сигнал: Робот для вологого прибирання підлоги надсилає сигнал приймачу для відкриття воріт у відповідних зонах взаємодії.

Вхідний сигнал: При спрацюванні пожежної сигналізації робот для вологого прибирання підлоги отримує сигнал від приймача. Повторення у відповідних зонах взаємодії автоматично переривається.

7. Встановити вихідний сигнал для приймача.



① Затримка циклу (секунди)

② Час відкриття воріт (секунди)

③ Назва

④ Тип

⑤ Кнопка перевірки

а Вибрати тип. **Ворота Alucon** для воріт, які автоматично закриваються через певний час. **Стандарт** для воріт, які залишаються відкритими після відкриття.

б Присвоїти ім'я.

с Ввести значення в секундах для тривалості відкриття воріт. Оскільки деякі ворота зупиняють процес відкриття при повторному відправленні команди відкриття, тут можна налаштувати, скільки часу робот для вологого прибирання підлоги буде чекати після першої команди.

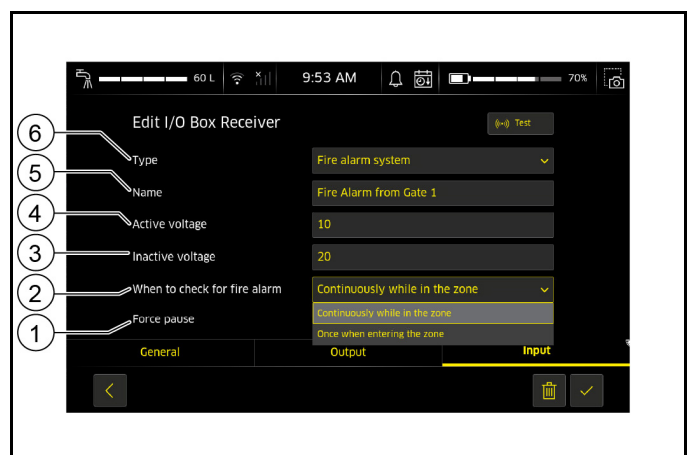
д Ввести значення в секундах для затримки циклу. Оскільки ворота Alucon автоматично закриваються через деякий час, можна встановити, через який час буде повторно відправлена команда відкриття.

е Для перевірки з'єднання натиснути кнопку перевірки.

8. Встановити вхідний сигнал від приймача.

Вказівка

Існують системи пожежної сигналізації, які спрацьовують при перевищенні певного порогового значення, і системи, які спрацьовують при падінні напруги нижче певного значення. Можна вибрати будь-який з цих варіантів. У наведеному прикладі напруга при пожежній сигналізації падає нижче 10 В.



① Примусова пауза

② Коли слід перевіряти пожежну сигналізацію

③ Неактивна напруга

④ Активна напруга

⑤ Назва

⑥ Тип

- a Вибрати тип **Пожежна сигналізація**.
- b Присвоїти **Ім'я**. Компанія Kärcher рекомендує присвоїти ім'я, яке вказує, що це пожежна сигналізація воріт.
- c У полі **Активна напруга** встановити порогове значення, при якому спрацює пожежна сигналізація.
- d У полі **Неактивна напруга** встановити порогове значення, при якому пожежна сигналізація не спрацює.
- e Вибрати, коли робот для вологого прибирання підлоги повинен реагувати на пожежну сигналізацію. Доступні 2 варіанти:

Постійно: Поки робот для вологого прибирання підлоги знаходиться в зоні взаємодії, він призупиняє повторення. Зона повинна знаходитися з кожного боку воріт, до яких наближається робот для вологого прибирання підлоги в рамках повторення. Зона не повинна знаходитися під воротами, оскільки в цьому випадку робот буде призупиняти роботу безпосередньо під воротами, якщо там спрацює пожежна сигналізація.

Один раз при вході в зону: Робот для вологого прибирання підлоги перевіряє пожежну сигналізацію тільки один раз при вході в зону взаємодії. Якщо пожежна сигналізація активна, він зупиняється на межі зони. Якщо пожежна сигналізація спрацює, коли робот для вологого прибирання підлоги знаходиться в центрі зони, він продовжує рух. Ця опція може використовуватися з зоною взаємодії над воротами.

- f Увімкнути/вимкнути примусову паузу.

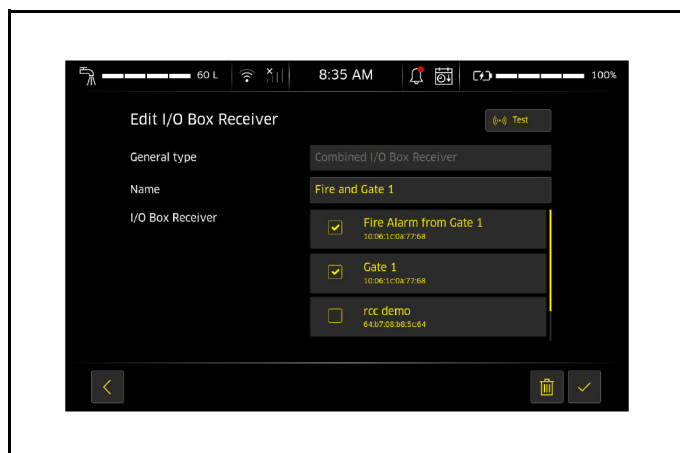
Опція увімкнена: Робот для вологого прибирання підлоги ігнорує запит на повторне виконання, що надійшов від людини, яка знаходиться на об'єкті. Повторне виконання не може бути продовжено, його можна тільки скасувати.

Опція вимкнена: Пауза, викликана сигналом пожежної сигналізації, може бути скасована.

- 9. Опція: Налаштувати комбінований приймач.

Вказівка

Для створення зон взаємодії, які служать в якості тригерів входу і виходу або тригерів для більш ніж одних воріт, необхідно створити додатковий комбінований приймач, оскільки зони, що перекриваються, не працюють.



Приклад комбінованого приймача

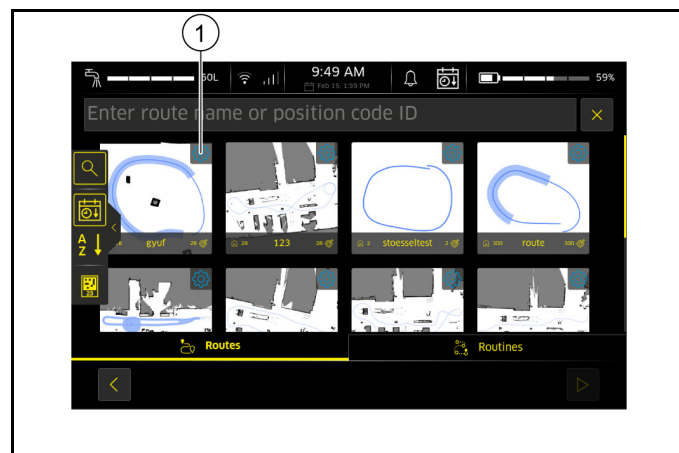
У наведеному прикладі комбінований приймач отримує команди, відправлені на «Ворота 1», і вхідний сигнал «Пожежна сигналізація від воріт 1».

Використання опції **Один раз при вході в зону** звертати увагу на пожежну сигналізацію запобігає зупинці робота для вологого прибирання підлоги під воротами в разі спрацювання пожежної сигналізації.

УВАГА

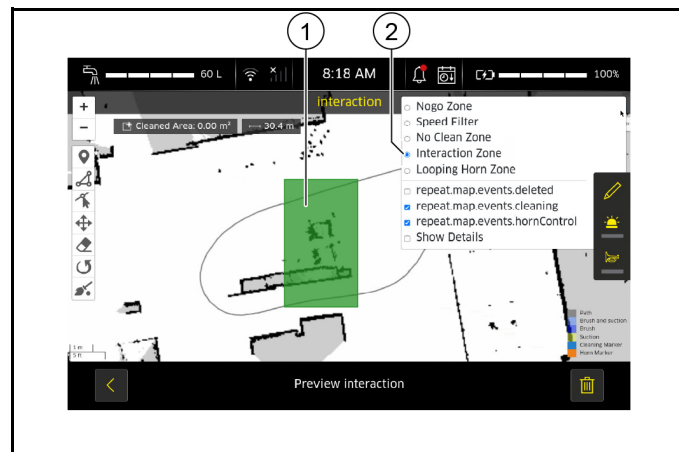
Робот для вологого прибирання підлоги відкриває ворота навіть у тому випадку, якщо він зупинився при вході в зону. Якщо це небажано, необхідно використовувати окремі зони для керування воротами і пожежною сигналізацією.

- 10. Перейти до редагування карти. Див. інструкцію з експлуатації робота для вологого прибирання підлоги KIRA B 50.
- 11. Натиснути символ Налаштування на сенсорному дисплеї.



- ① Символ Налаштування

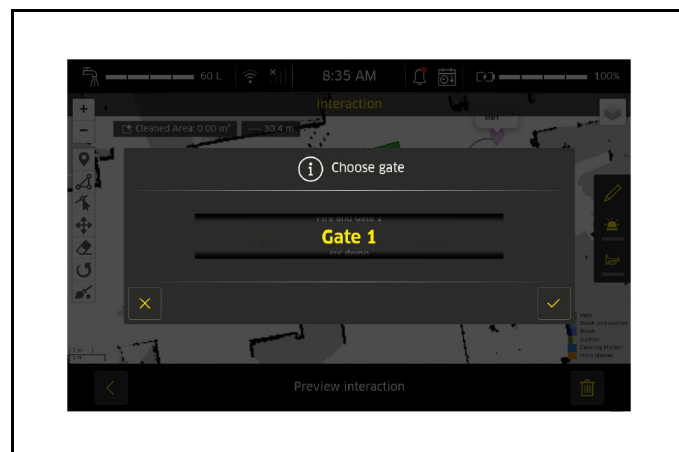
- 12. Налаштувати зону взаємодії.



- ① Зелена область

- ② Зона взаємодії

- a Відкрити вибір зони. Зелена область визначає зону, в якій спрацює система керування воріт.
- b Вибрати ворота. Для зони не існує стандартного призначення, тобто, якщо не вибрано жодних воріт, система керування воротами в цій зоні не спрацює.



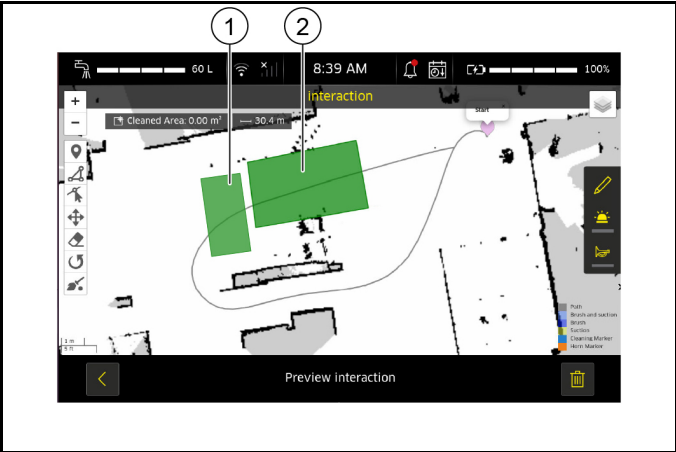
- c Вибрати «зону взаємодії».

Робот для вологого прибирання підлоги відкриває призначені ворота під час в'їзду в зелену зону.

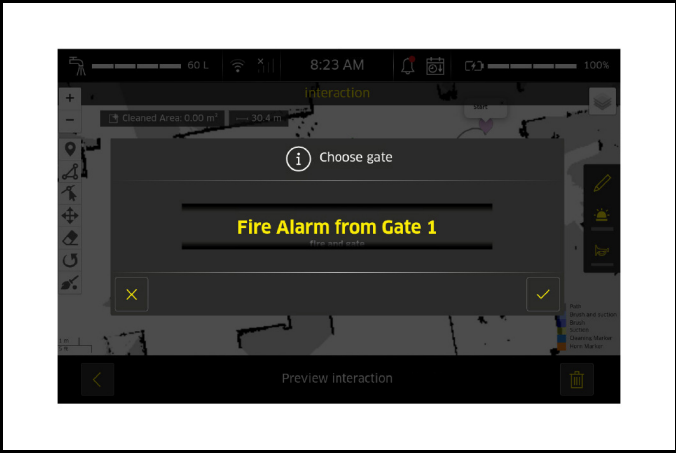
13.Встановити окремі зони для пожежної сигналізаціїї.

Вказівка

Зони взаємодії не повинні перетинатися.



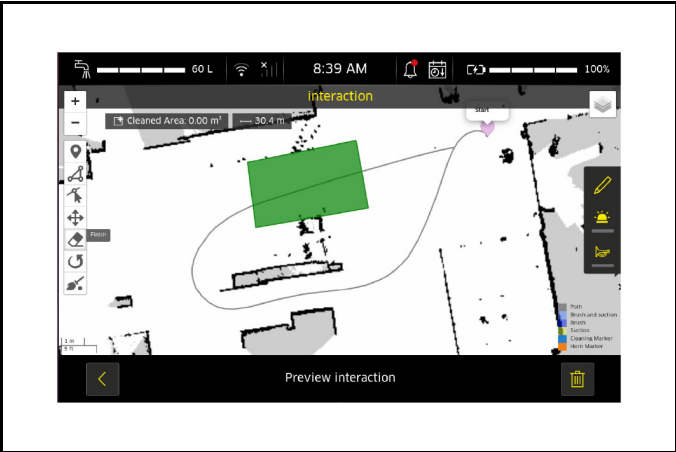
- 1 Зона взаємодії «Пожежна сигналізація»
- 2 Зона взаємодії «Відкрити ворота»
 - а Відкрити вибір зони. Зелені області визначають зони, в яких спрацює керування воротами або запускається пожежна сигналізація.
 - б Вибрати ворота для пожежної сигналізаціїї.



- с Для параметра **Коли слід перевіряти пожежну сигналізацію** для зон пожежної сигналізаціїї вибрати **Постійно під час перебування в зоні**.
- 14.Налаштувати комбіновані зони взаємодії з пожежною сигналізацією.

Вказівка

Робот для вологого прибирання підлоги відкриває ворота навіть у тому випадку, якщо він зупинився при вході в зону. Якщо це небажано, використовувати окремі зони для керування воротами і пожежною сигналізацією, як описано в кроці 13.

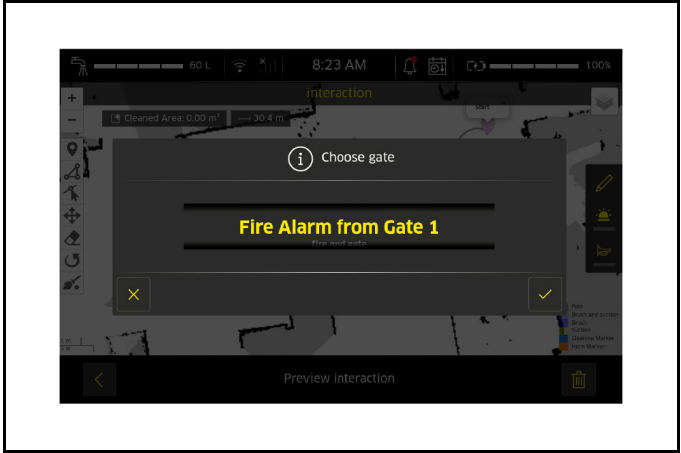


- а Відкрити вибір зони. Зелена область визначає зону, в якій спрацює система керування воротами і вмикається пожежна сигналізація.

Вказівка

Зробіть ці області достатньо великими, щоб ворота були вже відкриті, коли робот для вологого прибирання підлоги досягне їх, щоб робот для вологого прибирання підлоги міг безперешкодно проїхати.

- б Вибрати ворота для пожежної сигналізаціїї.



- с Для параметра **Коли слід перевіряти пожежну сигналізацію** для зон пожежної сигналізаціїї вибрати **Один раз при вході в зону**.

Мазмұны	
Жалпы нұсқаулар	190
Жеткізілім жиынтығы.....	190
Мақсатына сәйкес қолдану	191
Қауіпсіздік нұсқаулары	191
Қоршаған ортаны қорғау	191
Керек-жарақ және қосалқы бөлшектер	191
Кепілдік.....	191
Құрылғының сипаттамасы	191
Орнату	191
Тазалағыш роботты орнатыңыз	192

Жалпы нұсқаулар

⚠️📖 Қайта жабдықтау алдында осы құрастыру нұсқаулығын оқып шығыңыз және сол бойынша әрекет етіңіз. Құрастыру нұсқаулығын кейін пайдалану немесе кейінгі пайдаланушылар үшін сақтап қойыңыз.

Жеткізілім жиынтығы

Қайта жабыдықтау жинағы мыналардан тұрады:

Құрамдас бөліктер	Атауы	Сан [дана]
6.043-017.0	USB флешкасы, таратқыш	1
5.043-365.0	USB флешкасының қорғаныс қақпағы, таратқыш	1
6.043-016.0	USB флешкасының жапсырмасы, таратқыш	1
5.980-276.0	Роликті қақпаны басқаруға арналған түрлендіру нұсқаулары, таратқыш	1

Нұсқау

Қорғаныс қақпағы мен жапсырмалар жеткізу кезінде алдын ала жиналады.

Мақсатына сәйкес қолдану

Роликті қақпаны басқару кеңейтімін тек күшті шектейтін құрылғылары бар роликті қақпада немесе байланысы жоқ қорғаныс құрылғыларында ғана пайдалануға болады, мысалы, DIN EN 12453 стандартына сәйкес C (немесе D/E) түріндегі қақпаларды пайдалануға болады.

2 реле үшін роликті қақпақты басқару кеңейтімі 2 модульді қамтиды:

- KIRA Rolling Gate басқаруы, таратқыш
 - KIRA Rolling Gate басқаруы, қабылдау модулі
- Таратқыш пен қабылдау модулін пайдаланушы құрастыруы керек.

Қауіпсіздік нұсқаулары

Қауіп деңгейлері

⚠ ҚАУІП

- Ауыр жарақаттануға немесе өлімге апарып соғатын тікелей қауіп бойынша нұсқау.

⚠ ЕСКЕРТУ

- Ауыр жарақаттануға немесе өлімге апарып соғуы мүмкін қауіпті жағдай бойынша нұсқау.

⚠ АБАЙЛАҢЫЗ

- Жеңіл жарақаттануға апарып соғуы ықтимал қауіпті жағдай бойынша нұсқау.

НАЗАР АУДАРЫҢЫЗ

- Материалдық зиянға апарып соғуы ықтимал қауіпті жағдай бойынша нұсқау.

Қауіпсіздік техникасы бойынша нұсқаулық

⚠ ҚАУІП

Құрылғы кернеулі бөлшектерге тиіп, кездейсоқ іске қосылады

Жарақат алу қаупі, ток соғу

Кез келген жұмысты орындау алдында құрылғыны док станциясынан ажыратыңыз немесе қуат ашасынан суырып алыңыз.

Қоршаған ортаны қорғау

Орауыш материалдарын утилизациялауға болады. Орауыштарды қоршаған ортаға қауіпсіз түрде утилизациялаңыз.

Электрлік және электрондық бұйымдардың құрамында қате қолдану немесе утилизациялау нәтижесінде адам денсаулығына және қоршаған ортаға қауіп төндіруі ықтимал, құнды қайта өңделмелі материалдар және батареялар, аккумуляторлар немесе май сияқты бөлшектер жиі кездеседі. Алайда, аталмыш бөлшектер бұйымды тиісінше пайдалану үшін қажет болады. Осы таңбамен белгіленген құрылғыларды үй қоқыстарымен бірге тастауға болмайды.

Құрамдағы заттар бойынша нұсқаулар (REACH)

Бұйымның құрамындағы заттар туралы соңғы мәліметтерді мына мекенжай бойынша табуға болады: www.kaercher.de/REACH

Керек-жарақ және қосалқы бөлшектер

Тек түпнұсқалы керек-жарақ немесе қосалқы бөлшектерді пайдаланыңыз, себебі ол құралдың қауіпсіз және апатсыз жұмыс істеуіне кепілдік болады.

Керек-жарақтар мен қосалқы бөлшектер туралы ақпарат www.kaercher.com веб-сайтында қолжетімді.

Кепілдік

Әр елде жергілікті дистрибьюторлар берген кепілдік шарттары қолданылады. Бұйымда материалдық немесе өндірістік ақаулар анықталған жағдайда, ықтимал ақауларды кепілдік мерзімі ішінде ақысыз жөндейміз. Кепілдік мерзіміне наразылықтарыңыз болса, бұйымды сатқан сауда мекемесіне немесе жақындағы өкілетті қызмет көрсету орнына түбіртекте көрсетіп хабарласыңыз.

(Мекенжайымыз артқы бетте)

Кепілдік туралы қосымша ақпаратты (бар болса) жергілікті Kärcher веб-сайтының «Жүктеулер» бөліміндегі қызмет көрсету бөлімінде табуға болады.

Шығару күні фирмалық тақтайшада MM/YYYY пішімінде көрсетіледі, мұнда MM - өндіріс айы, YYYY - шығарылған жылы немесе кодталған түрде.

Жеке сандардың мағынасы келесідей болады:

Мысалы: 30290

3 Өндірілген жылы

0 Өндірілген ғасыры

2 Өндірілген онжылдық

9 Өндірілген айының екінші саны

0 Өндірілген айының бірінші саны

Сонымен бұл мысалда 30290 коды 09/(2)023 өндірілген күнін білдіреді.

Құрылғының сипаттамасы



① Қорғаныс қақпағы

② USB флешкасы

③ Жапсырма

Орнату

⚠ ҚАУІП

Құрылғы кернеулі бөлшектерге тиіп, кездейсоқ іске қосылады

Жарақат алу қаупі, ток соғу

Кез келген жұмысты орындау алдында құрылғыны док станциясынан ажыратыңыз немесе қуат ашасынан суырып алыңыз.

⚠ АБАЙЛАҢЫЗ

Дұрыс орнатпау салдарынан мүлікке келтірілген залал Құрастыруды тек білікті маман ғана жүргізе алады.

Нұсқау

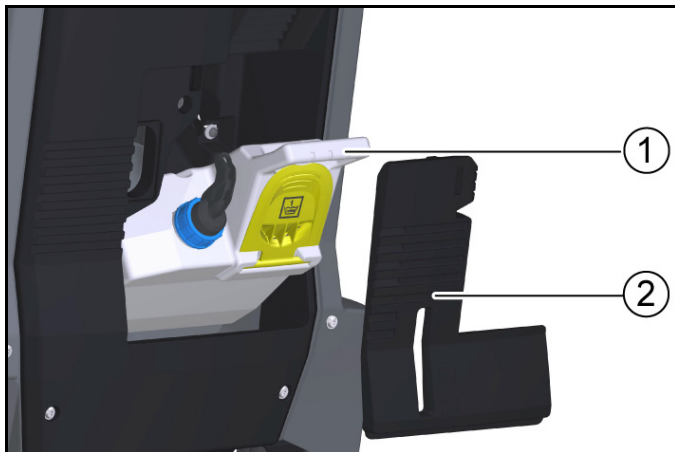
Тазалағыш роботтың пайдалану нұсқаулары мен қауіпсіздік техникасы бойынша нұсқауларын да орындаңыз.

USB флэш-дискісін орнату (KIRA BR 50 1.533-001.0 / 1.533-002.0)

Қажетті құралдар:

- TORX 15 бұрағышы

1. Тазалағыш роботты өшіріңіз, *Тазалағыш роботтың пайдалану нұсқауларын* қараңыз.
2. Жуғыш құралға арналған ыдысты алып тастаңыз.



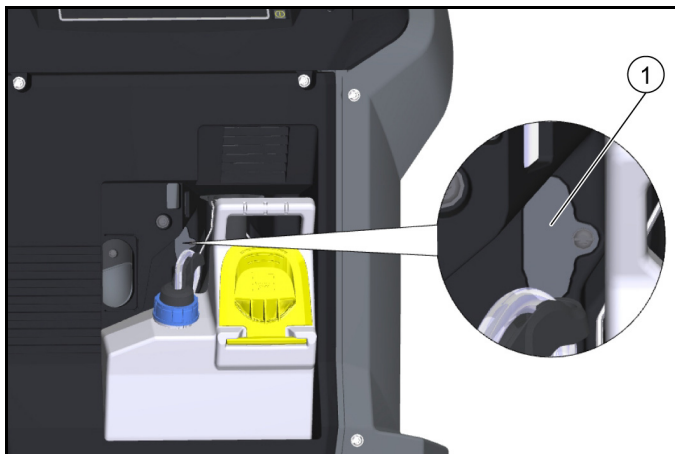
① Қақпақ

② Жуғыш затқа арналған ыдыс

а Қақпақты алыңыз.

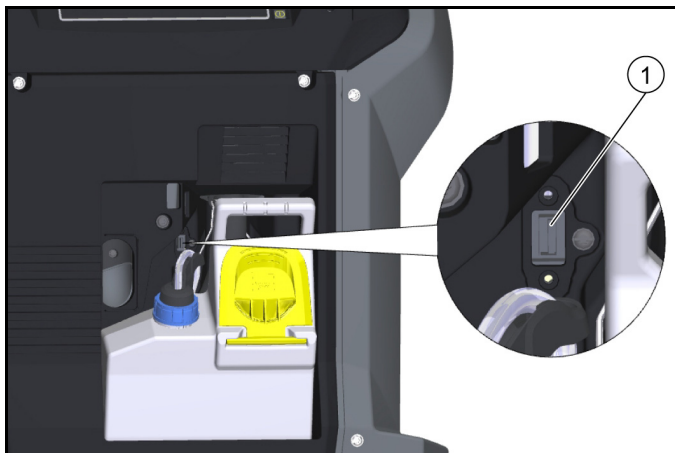
б Жуғыш құралға арналған ыдысты шығарып алыңыз.

3. TORX 15 бұрағышын пайдаланып USB портының қақпағын алыңыз.



① USB портының қақпағы

4. USB флешкасын USB портына салыңыз.



① USB порты

5. Жуғыш құралға арналған ыдысты салыңыз.

а Жуғыш құралға арналған ыдысты орнатыңыз.

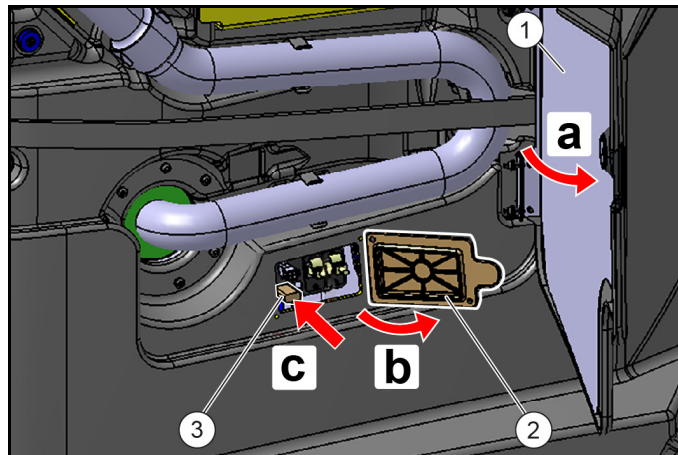
Таратқышты зақымдап алудан абай болыңыз.

б Қақпақты киіңіз.

6. Тазалағыш роботты қосыңыз, *Тазалағыш роботтың пайдалану нұсқауларын* қараңыз.

USB флэш-дискісін орнату (KIRA BR 50 1.533-003.0, KIRA BD 50 1.533-050.0)

1. Тазалағыш роботты өшіріңіз, *Тазалағыш роботтың пайдалану нұсқауларын* қараңыз.
2. USB флэш-дискісін орнатыңыз:
 - а Құрылғы бөлімінің есігін ашыңыз.
 - б Қақпақтағы бұрандаларды бұрап алыңыз және қақпақты шешіп алыңыз.
 - с USB флэш-дискісін USB портына салыңыз.



① Құрылғы бөлігінің есігі

② Қақпақ

③ USB флешкасы

3. Қақпақты орнына салып, бұрандаларды қатайтыңыз.

4. Құрылғы бөлімінің есігін жабыңыз.

5. Тазалағыш роботты қосыңыз, *Тазалағыш роботтың пайдалану нұсқауларын* қараңыз.

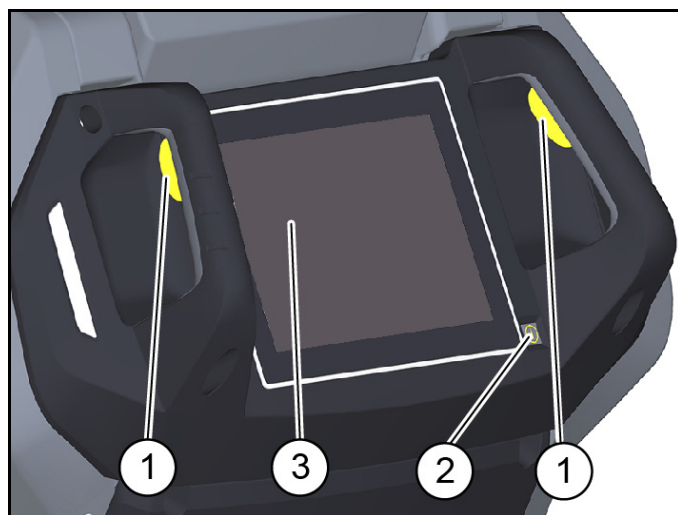
Тазалағыш роботты орнатыңыз

Өрт дабылы жоқ тазалағыш роботты орнату

Шарттары:

- Орнатылатын әрбір роликті қақпақ үшін қабылдағыш орнатылған.
- Тазалағыш роботы түрлендірілген және қабылдағыштың беру аймағында.

1. Бастау түймесімен басқару тақтасын қосыңыз.

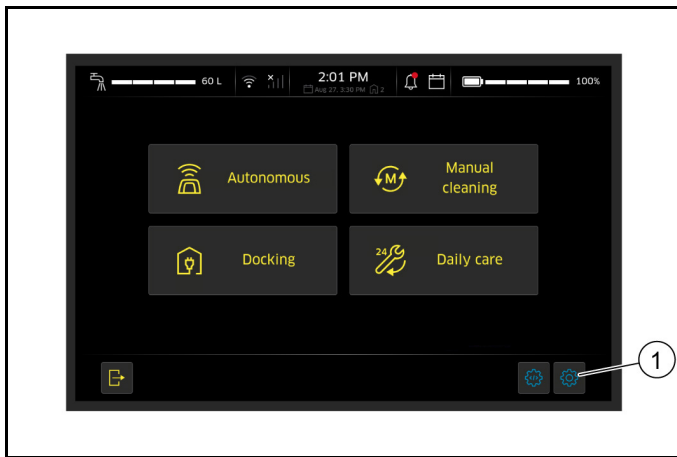


① Қауіпсіздік қосқышы

② Бастау түймесі

③ Сенсорлық экран

2. Сенсорлық экрандағы «Параметрлер» таңбасын басыңыз.



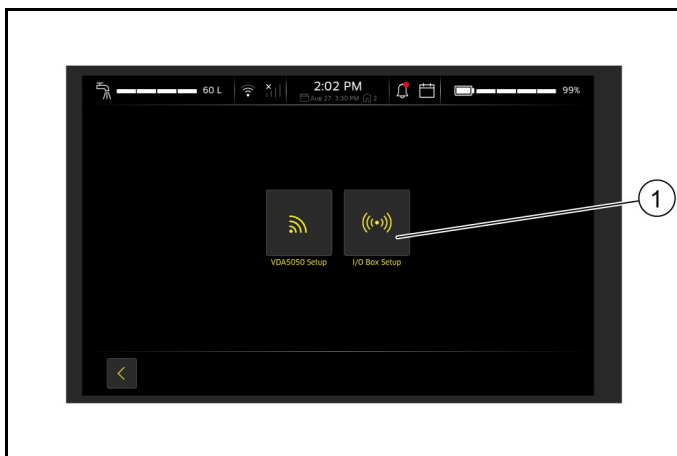
① Параметрлер таңбасы

3. «Инфрақұрылым» мәзірін таңдаңыз.



① Инфрақұрылым мәзірі

4. I/O Box Setup параметрін таңдаңыз.



① I/O Box Setup параметрі

Алушылардың таңдауы үшін барлық қолжетімділік көрсетіледі.

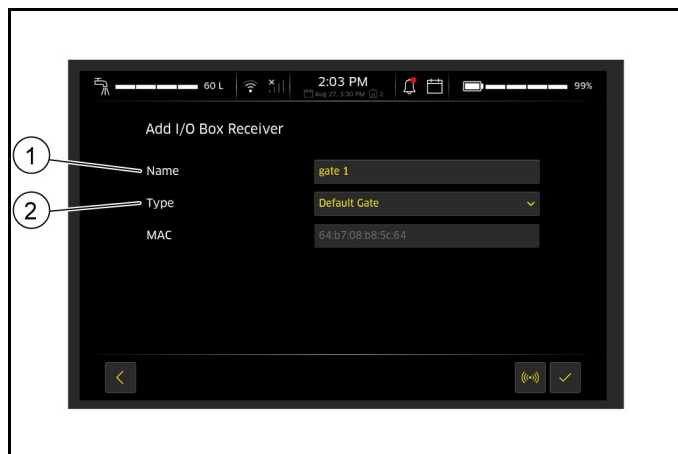
5. Тізімнен қабылдағышты (роликті қақпа) таңдаңыз.



① Алушылардың таңдауы

6. Қабылдағыштың (роликті қақпа) атауы мен түрін белгілеңіз.

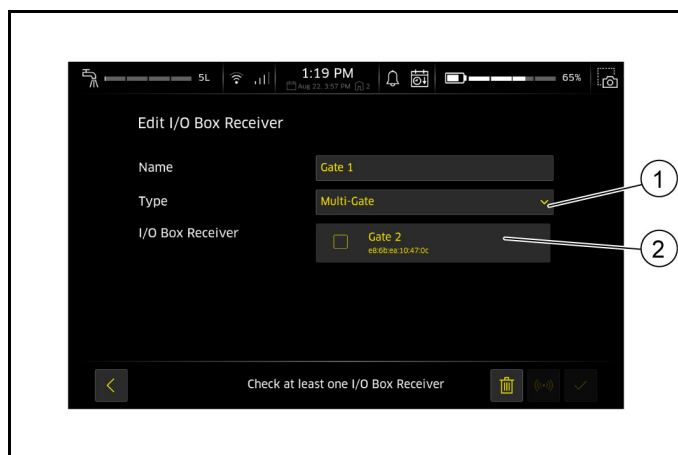
а Қабылдағышқа «Default-Gate» түрін белгілеңіз. Әрбір қақпа үшін қабылдағышты жасаған болсаңыз, қақпаға «Default-Gate» түрін белгілеңіз. Тазалағыш роботы Default-Gate аймағына жеткенде, ол сәйкес қабылдағыштың қақпаны басқаруын іске қосады.



① Атауы

② Түрі

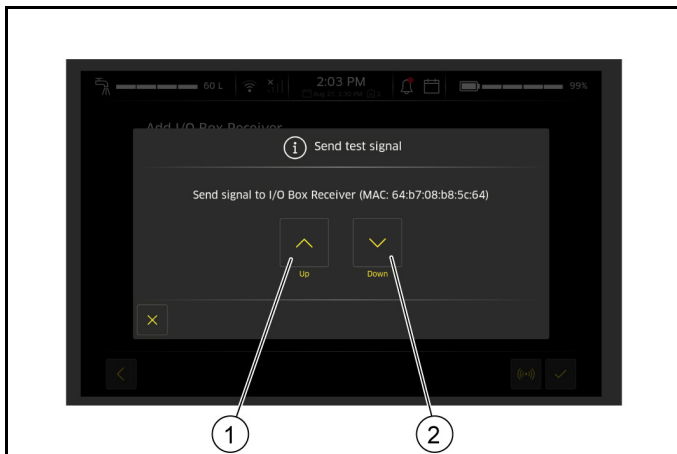
б Қосымша: Қабылдағышқа «Multi-Gate» түрін белгілеңіз. Multi-Gate аймақ ішінде бірнеше қақпаны (Gates) ашу мүмкіндігін ұсынады. Тазалағыш роботы Multi-Gate аймағына жеткенде, ол бірнеше қабылдағыштың қақпаны басқаруын іске қосатындығын білдіреді. Бірнеше роликті қақпа бір-біріне жақын орналасуы артықшылығы болуы мүмкін, мысалы, бұрышта болуы.



① Атауы

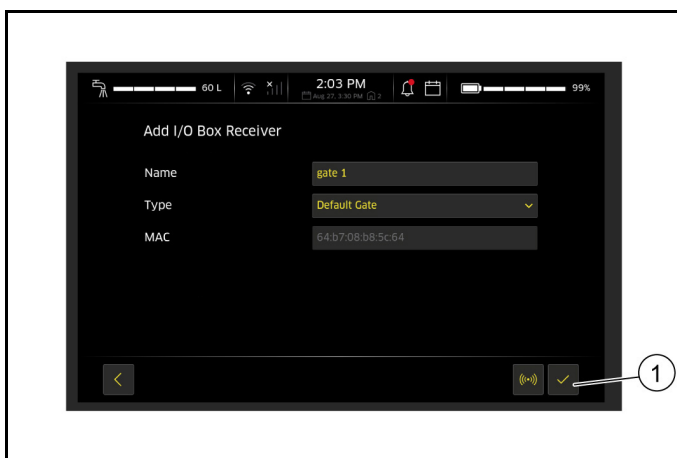
② Түрі

7. Жоғарғы және төменгі түймелерін пайдаланып таратқыштың жұмысын тексеріңіз.



- ① Жоғарғы түйме
- ② Төменгі түйме

8. Құсбелгіні басу арқылы таңдауды растаңыз.

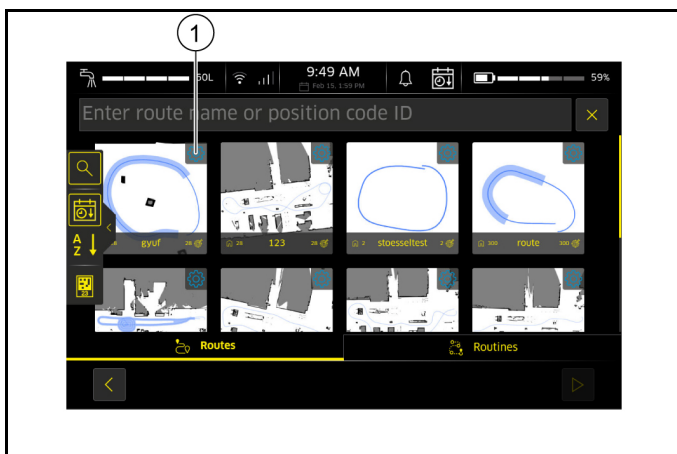


- ① Құсбелгісі

9. Қосымша қабылдағыштар (роликті қақпа) үшін 5 ... 8-қадамды қайталаңыз.

10. Картаны өңдеуге ауысыңыз. *KIRA B 50 тазалағыш роботының пайдалану нұсқауларын қараңыз.*

11. Сенсорлық экрандағы «Параметрлер» таңбасын басыңыз.



- ① Параметрлер таңбасы

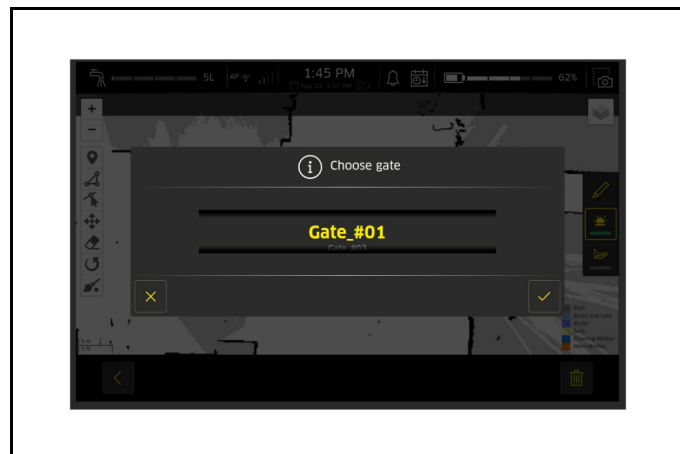
12. Аймақты орнату.



- ① Жасыл аймақ

- ② Өзара әрекеттесу аймағы

- a Аймақты таңдауды ашыңыз. Жасыл аймақ қақпаны басқару жүйесіне жауап беретін аймақты анықтайды.
- b Қақпаны таңдаңыз. Аймақ үшін әдепкі белгілеу болмайды, яғни ешбір қақпа таңдалмаса, аймақтағы қақпаны басқару жүйесі жауап бермейді.



- c «Өзара әрекеттесу аймағы» таңдаңыз.

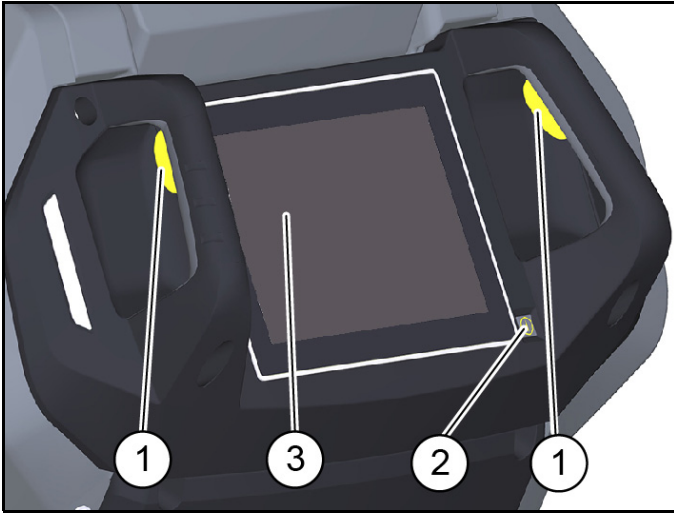
Тазалағыш робот жасыл аймаққа кірген кезде белгіленген қақпаны ашады.

Өрт дабылы бар тазалағыш роботты орнату

Шарттары

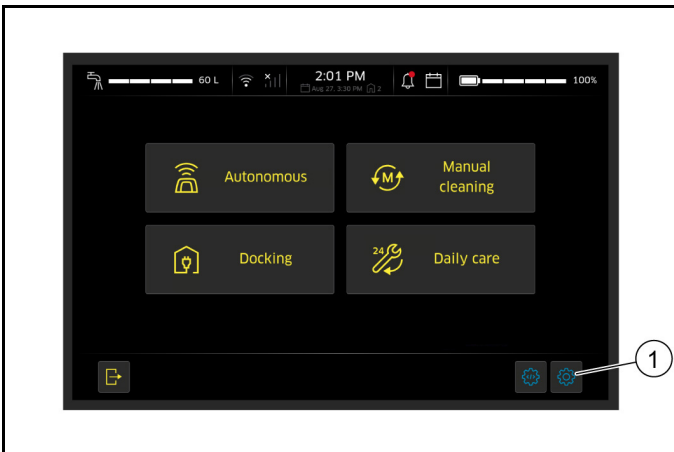
- Орнатылатын әрбір роликті қақта үшін қабылдағыш орнатылған.
- Тазалағыш роботы түрлендірілген және қабылдағыштың беру аймағында.
- Тазалағыш робот таратқыш (USB-жинақтағыш) жалғанған кезде іске қосылады.

1. Бастау түймесімен басқару тақтасын қосыңыз.



- 1 Қауіпсіздік қосқышы
- 2 Бастау түймесі
- 3 Сенсорлық экран

2. Сенсорлық экрандағы «Параметрлер» таңбасын басыңыз.



- 1 Параметрлер таңбасы

3. Инфрақұрылым мәзірін таңдаңыз.



- 1 Инфрақұрылым мәзірі

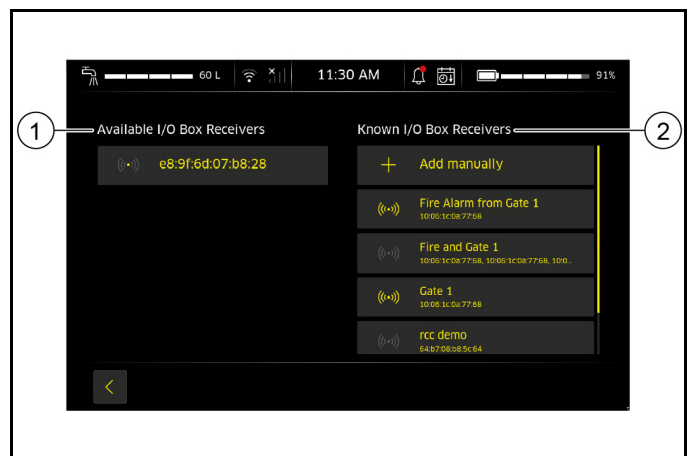
4. I/O Box Setup параметрін таңдаңыз.



- 1 I/O Box Setup параметрі

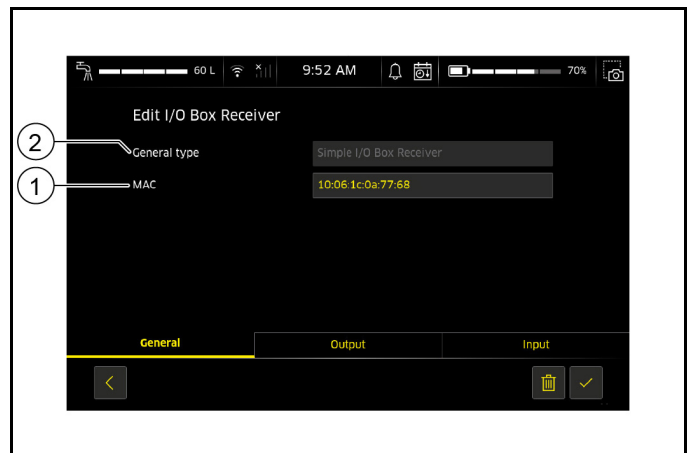
Алушылардың таңдауы үшін барлық қолжетімділік көрсетіледі.

5. Тізімнен қабылдағышты (роликті қақта) таңдаңыз.



- 1 Алушылардың таңдауы
- 2 Белгілі қабылдағыштар

6. Қабылдағыштың (роликті қақта) атауы мен түрін белгілеңіз.



- 1 MAC мекенжайы
- 2 Түрі

а Қабылдағыштың түрін тағайындаңыз.

б Қабылдағышқа «MAC мекенжайын» тағайындаңыз.

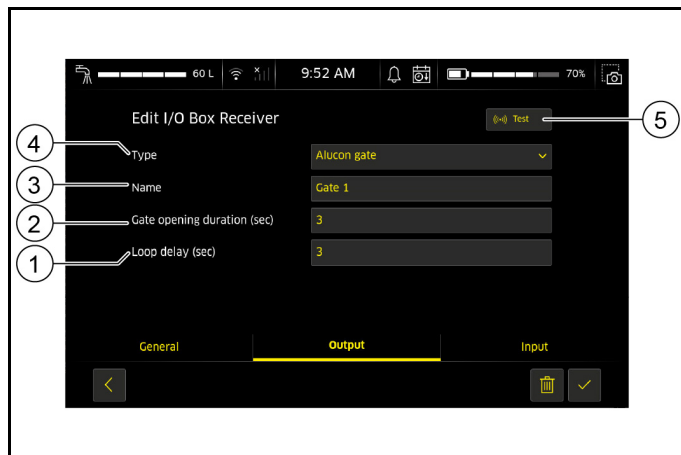
Нұсқау

Қабылдағышқа шығыс сигналын және / немесе қабылдағыштан берілетін кіріс сигналын орнатуға болады.

ШЫҒЫС СИГНАЛЫ: Тазалағыш робот қабылдағышқа тиісті өзара әрекеттесу аймақтарындағы қақпаларды ашу үшін дыбыстық сигнал жібереді.

Кіріс сигналы: Тазалағыш робот өрт дабылы болған жағдайда қабылдағыштан дыбыстық сигнал қабылдайды. Тиісті өзара әрекеттесу аймақтарындағы қайталану автоматты түрде үзіледі.

7. Қабылдағышқа шығыс сигналын орнатыңыз.

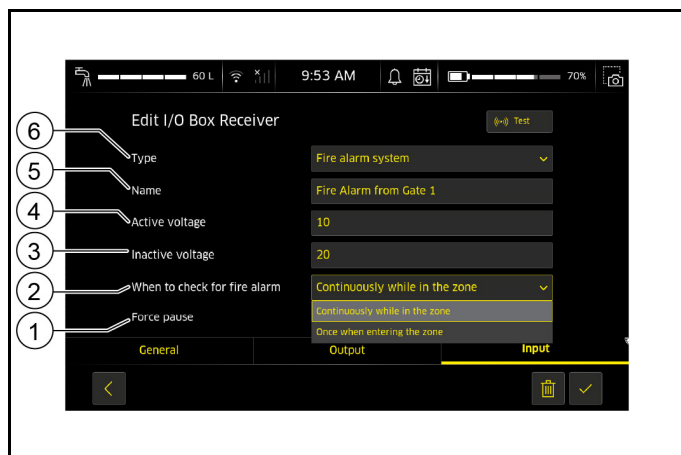


- ① Циклдің кешігуі (секунд)
- ② Қақпаның ашылу уақыты (секунд)
- ③ Атауы
- ④ Түрі
- ⑤ Сынақ түймесі

- a Түрін таңдаңыз. Белгілі бір уақыттан кейін автоматты түрде жабылатын қақпалар үшін **Aluson қақпасын** пайдаланыңыз. Ашылғаннан кейін ашық күйінде қалатын қақпалар үшін **Стандартты** параметрін пайдаланыңыз.
 - b Атын тағайындаңыз.
 - c Қақпаның ашылу ұзақтығын тағайындау үшін секундпен берілген мәнді енгізіңіз. Ашу пәрмені екінші рет жіберілгенде кейбір қақпалар ашылуын тоқтататындықтан, тазалағыш роботтың бірінші пәрменнен кейін қанша уақыт күтетіндігін орнатуға болады.
 - d Циклдің кідірісі үшін секундпен берілген мәнді енгізіңіз. Aluson қақпалары белгілі бір уақыттан кейін автоматты түрде жабылатындықтан, ашу пәрменінің қанша уақыттан кейін қайта жіберілетіндігін орнатуға болады.
 - e Қосылымды тексеру үшін сынақ түймесін басыңыз.
8. Қабылдағыштан берілетін кіріс сигналын орнатыңыз.

Нұсқау

Белгілі бір шекті мәннен асқан кезде іске қосылатын өрт дабылы жүйелері және кернеу белгілі бір мәннен төмен болған жағдайда іске қосылатын жүйелер бар. Екі опцияны да таңдауға болады. Көрсетілген мысалда өрт дабылы берілген жағдайда кернеу 10 В-тан төмен түседі.



- ① Күштеп үзіліс жасау
- ② Өрт дабылын қашан тексеру қажет

- ③ Белсенді емес кернеу
- ④ Белсенді кернеу
- ⑤ Атауы
- ⑥ Түрі

- a Түрі ретінде **Өрт дабылын** таңдаңыз.
- b **Атауын** тағайындаңыз. Kärcher қақпаның өрт дабылы екендігін анық көрсететін атауды тағайындауды ұсынады.
- c **Белсенді кернеуде** өрт дабылы іске қосылатын шекті мәнді орнатыңыз.
- d **Белсенді емес кернеуде** өрт дабылы қосылмайтын шекті орнатыңыз.
- e Тазалағыш робот өрт дабылын қай уақытта тексеру қажет екендігін таңдаңыз. 2 нұсқаның ішінен таңдауға болады:
Үздіксіз: Тазалағыш робот өзара әрекеттесу аймағында болған кезде қайталауды тоқтатады. Қайталау кезінде тазалағыш робот жақындайтын қақпаның әрбір жағында аймақ болуы керек. Аймақ қақпаның астында болмауы қажет, өйткені өрт дабылы сол жерде қосылса, робот қақпаның астында тікелей тоқтайды.
Аймаққа кірген кезде: Тазалағыш робот өзара әрекеттесу аймағына кірген кезде өрт дабылын бір рет қана тексереді. Егер өрт дабылы қосылы болса, ол аймақтың шекарасында қайталауды тоқтатады. Тазалағыш робот аймақтың ортасында тұрғанда өрт дабылы қосылса, ол қозғалуын жалғастырады. Бұл опцияны қақпаның үстіндегі өзара әрекеттесу аймағымен пайдалануға болады.
- f Мәжбүрлі кідіртуді қосу /өшіру.

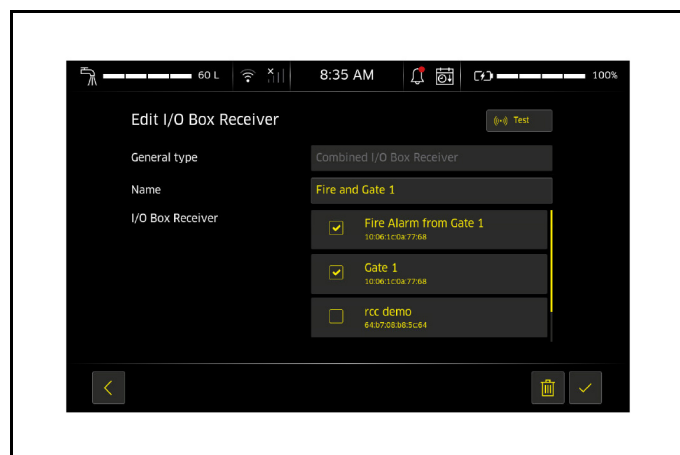
Опция қосылды: Тазалағыш робот сондай-ақ пайдалану орнында адамның қайталауды сұрауын елемейді. Қайталауды жалғастыру мүмкін емес, оны тек үзуге болады.

Опция өшірілген: Өрт дабылы дыбыстық сигналы арқылы жіберілген үзілістен бас тартуға болады.

9. Опция: Біріктірілген қабылдағышты орнатыңыз.

Нұсқау

Кіріс және шығыс триггерлері немесе бірнеше қақпалар үшін триггерлер ретінде қызмет ететін өзара әрекеттесу аймақтарын жасау үшін қосымша біріктірілген қабылдағыш жасалуы тиіс, өйткені қабаттасатын аймақтар жұмыс істемейді.



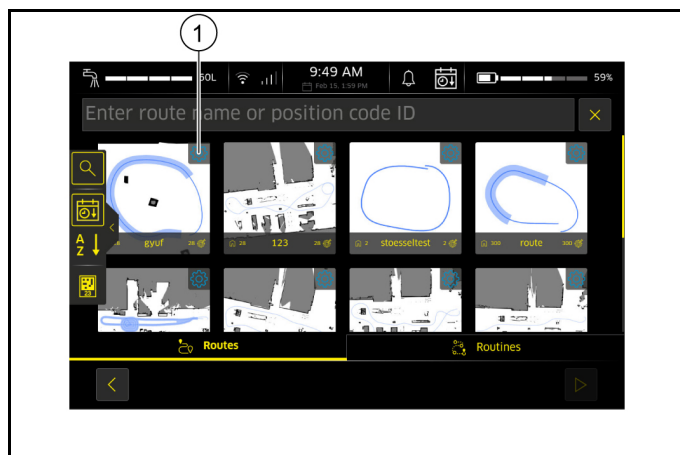
Біріктірілген қабылдағыштың мысалы
Көрсетілген мысалда біріктірілген қабылдағыш «1-қақпаға» жіберілген пәрмендерді және «1-қақпадан алынған өрт дабылы» кірісін қабылдайды.
Аймаққа кірген кезде бір рет өрт дабылын тексеру опциясын пайдалану өрт дабылы кезінде тазалағыш роботтың қақпаның астында тоқтап қалуына жол бермейді.

НАЗАР АУДАРЫҢЫЗ

Тазалағыш робот аймаққа кірген кезде тоқтап қалса да қақпаны ашады. Бұл қажет болмаса, қақпаны басқару жүйесі және өрт дабылы үшін бөлек аймақтарды пайдалану қажет.

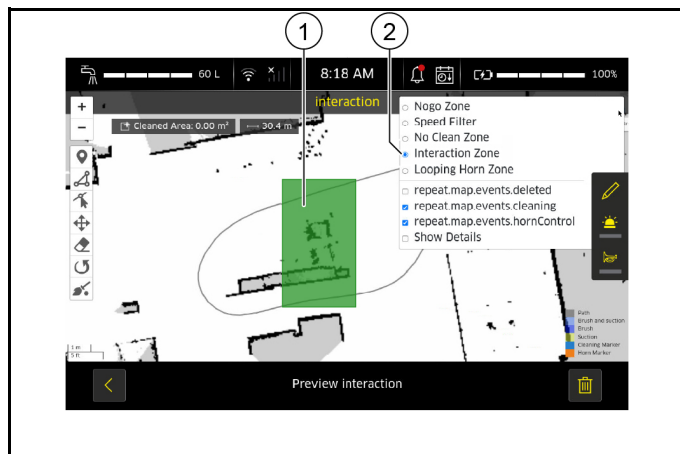
10. Картаны өңдеуге ауысыңыз. KIRA B 50 тазалағыш роботының пайдалану нұсқауларын қараңыз.

11. Сенсорлық экрандағы «Параметрлер» таңбасын басыңыз.



① Параметрлер таңбасы

12. Өзара әрекеттесу аймағын орнатыңыз.

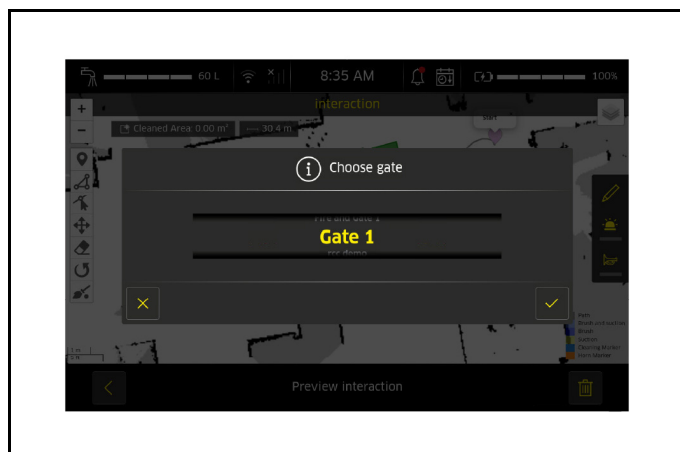


① Жасыл аймақ

② Өзара әрекеттесу аймағы

а Аймақты таңдауды ашыңыз. Жасыл аймақ қақпаны басқару жүйесіне жауап беретін аймақты анықтайды.

б Қақпаны таңдаңыз. Аймақ үшін әдепкі белгілеу болмайды, яғни ешбір қақпа таңдалмаса, аймақтағы қақпаны басқару жүйесі жауап бермейді.



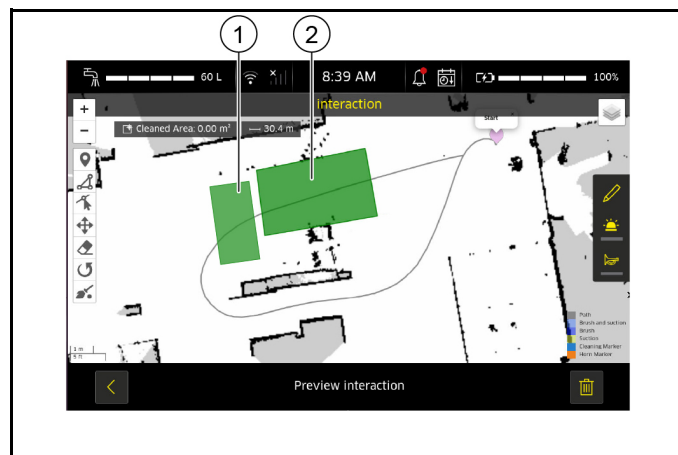
с «Өзара әрекеттесу аймағы» таңдаңыз.

Тазалағыш робот жасыл аймаққа кірген кезде белгіленген қақпаны ашады.

13. Өрт дабылы үшін бөлек аймақтарды орнатыңыз.

Нұсқау

Өзара әрекеттесу аймақтары бір-бірімен қиылыспауы тиіс.

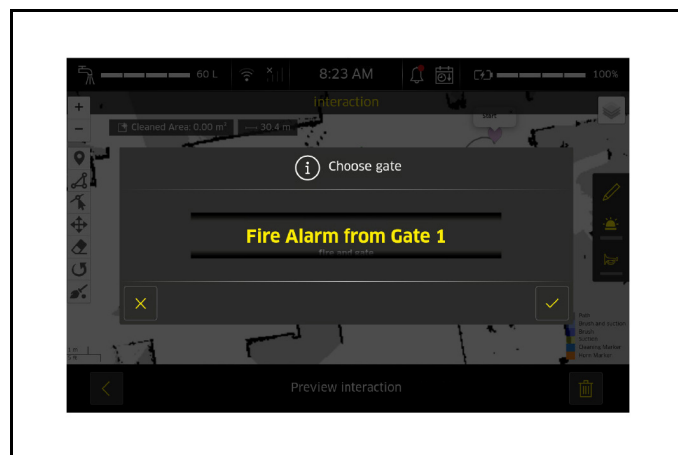


① «Өрт дабылы» өзара әрекеттесу аймағы

② «Қақпаны ашу» өзара әрекеттесу аймағы

а Аймақты таңдауды ашыңыз. Жасыл аймақтар қақпаны басқару жүйесі іске қосылатын, яғни өрт дабылдары іске қосылатын аймақтарды анықтайды.

б Өрт дабылы үшін қақпаны таңдаңыз.

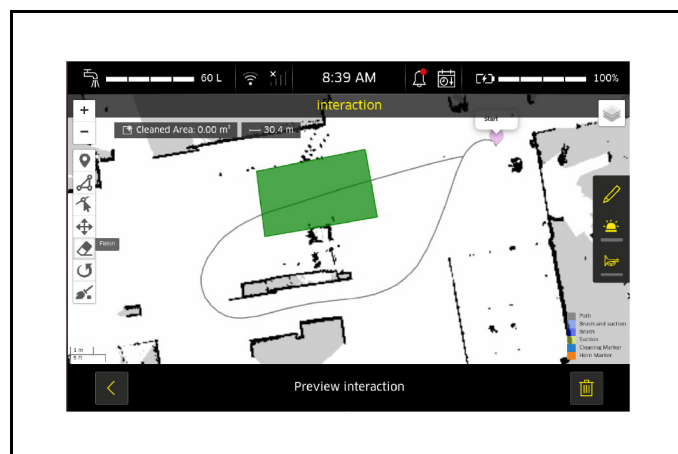


с Өрт дабылы қашан тексеріледі үшін өрт дабылы аймақтары үшін Аймақта болған кезде үздіксіз опциясын таңдаңыз.

14. Өрт дабылы бар біріктірілген өзара әрекеттесу аймақтарын орнатыңыз.

Нұсқау

Тазалағыш робот аймаққа кірген кезде тазалау роботы тоқтап қалса да қақпаны ашады. Бұл қажет болмаса, 13-қадамда сипатталғандай қақпаны басқару жүйесі және өрт дабылы үшін бөлек аймақтарды пайдаланыңыз.

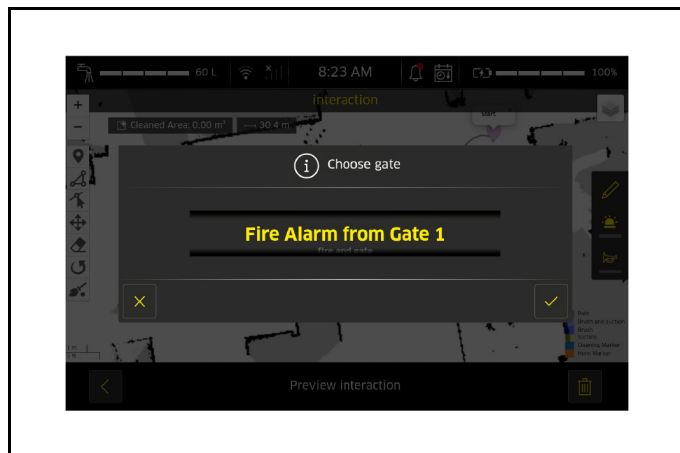


- а Аймақты таңдауды ашыңыз. Жасыл аймақ қақпаны басқару жүйесі іске қосылатын және өрт дабылдары іске қосылатын аймақты анықтайды.

Нұсқау

Тазалағыш робот кедергісіз қозғалуы үшін тазалағыш робот аймаққа кіргенде қақпа ашық болатындай аймақтарды жеткілікті үлкен етіп жасаңыз.

- б Өрт дабылы үшін қақпаны таңдаңыз.



- с Өрт дабылы қашан тексеріледі үшін өрт дабылы аймақтары үшін Аймаққа кіргенде бір рет опциясын таңдаңыз.

Съдържание

Общи указания	198
Обхват на доставката	198
Употреба по предназначение	198
Указания за безопасност	198
Защита на околната среда	198
Аксессуары и запасные части	198
Гарантия	198
Описание на уреда	199
Монтаж	199
Монтиране на почистващия робот	200

Общи указания

  Преди преустройство прочетете това ръководство за монтаж и действайте според него. Запазете ръководството за монтаж за употреба по-късно или за следващ собственик.

Обхват на доставката

Комплектът за преустройство се състои от:

Компонент	Обозначение	Количество [бройки]
6.043-017.0	USB памет, предавател	1
5.043-365.0	Защитен капак USB памет, предавател	1
6.043-016.0	Стикер USB памет, предавател	1
5.980-276.0	Инструкции за преустройство на управлението за ролетни врати, предавател	1

Указание

Защитният капак и стикерът са предварително монтирани при доставката.

Употреба по предназначение

Разширеният комплект за управление на ролетни врати може да се използва само за ролетни врати с устройства за ограничаване на силата или електрочувствително защитно оборудване, като например напр. Могат да се използват врати от тип C (или D/E) в съответствие с DIN EN 12453.

Разширеният комплект за управление на ролетни врати за 2 релета се състои от 2 модула:

- Управление на ролетни врати KIRA, предавател
 - Управление на ролетни врати KIRA, модул за приемник
- Предавателният и приемният модул трябва да се инсталират от потребителя.

Указания за безопасност

Степени на опасност

⚠ ОПАСНОСТ

- Указание за непосредствена опасност, която може да доведе до тежки телесни повреди или до смърт.

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

- Указание за възможна опасна ситуация, която може да доведе до тежки телесни повреди или до смърт.

⚠ ПРЕДПАЗЛИВОСТ

- Указание за възможна опасна ситуация, която може да доведе до леки телесни повреди.

ВНИМАНИЕ

- Указание за възможна опасна ситуация, която може да доведе до материални щети.

Указания за защита

⚠ ОПАСНОСТ

Непреднамерено стартиращ уред, контакт с провеждащи ток части

Опасност от нараняване, токов удар

Преди всякакви работи изключвайте уреда от докинг станцията или изваждайте мрежовия щепсел.

Защита на околната среда

 Опаковъчните материали подлежат на рециклиране. Моля, изхвърляйте опаковките по съобразен с околната среда начин.

 Електрическите и електронните уреди съдържат ценни материали, подлежащи на рециклиране, а често и съставни части, напр. батерии, акумулаторни батерии или масло, които при неправилно боравене или изхвърляне могат да представляват потенциална опасност за човешкото здраве и за околната среда. За правилното функциониране на уреда все пак тези съставни части са необходими. Обозначенията с този символ уреди не трябва да бъдат изхвърляни заедно с битовите отпадъци.

Указания за съставни вещества (REACH)

Актуална информация за съставките ще намерите на интернет страница: www.kaercher.de/REACH

Аксессуары и запасные части

Използвайте само оригинални аксесоари и оригинални резервни части, по този начин осигурявате безопасната и безпроблемна експлоатация на уреда. Информация относно аксесоари и резервни части ще намерите тук: www.kaercher.com.

Гарантия

Във всяка държава са валидни издадените от нашия оторизиран дистрибутор гаранционни условия. Евентуални повреди на Вашия уред ще отстраним в рамките на гаранционния срок безплатно, ако се касае за дефект в материалите или производствен дефект. В случай на предявяване на право на гаранция, се обърнете към Вашия дистрибутор или към най-близкия оторизиран сервис, като представите касовата бележка. (Адрес, вж. задната страна)

Допълнителна гаранционна информация (ако има такава) можете да намерите в страницата „Сервиз“ на местния уебсайт на Kärcher в раздел „Изтегляне“.

Описание на уреда



- ① Защитно покритие
- ② USB памет
- ③ Стикер

Монтаж

⚠ ОПАСНОСТ

Непреднамерено стартиращ уред, контакт с провеждащи ток части

Опасност от нараняване, токов удар

Преди всякакви работи изключвайте уреда от докинъ станцията или изваждайте мрежовия щепсел.

⚠ ПРЕДПАЗЛИВОСТ

Материални щети поради неправилен монтаж

Възлагайте изпълнението на монтажа единствено на квалифициран за това специалист.

Указание

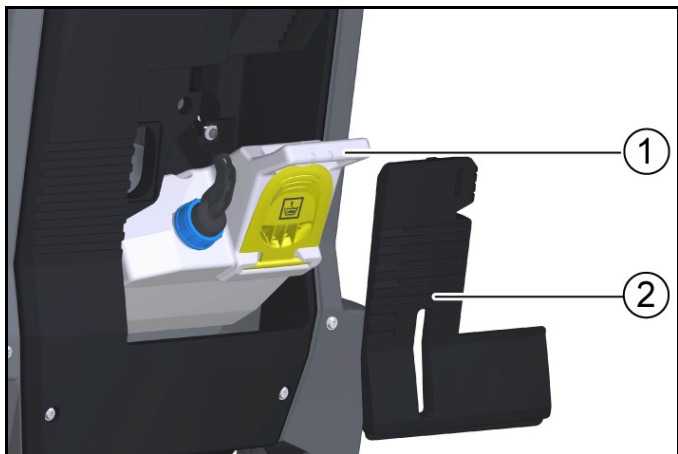
Трябва да спазвате и инструкциите за експлоатация и инструкциите за безопасност на почистващия робот.

Монтиране на USB стик (KIRA BR 50 1.533-001.0 / 1.533-002.0)

Необходими инструменти:

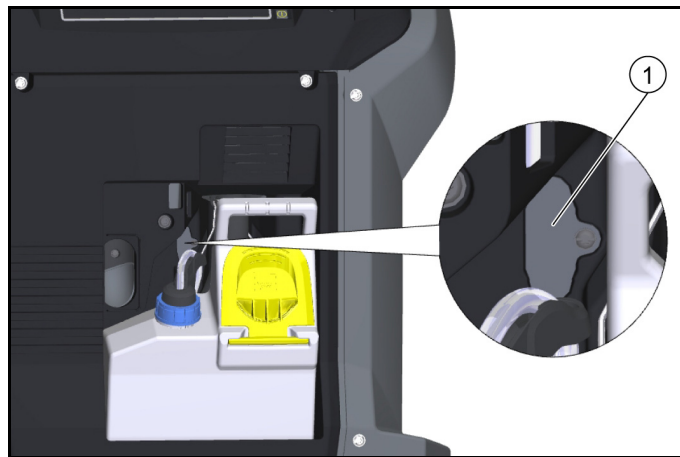
- Отвертка TORX 15

1. Изключете почистващия робот, вижте *инструкциите за експлоатация на почистващия робот*.
2. Отстранете резервоара за почистващ препарат.

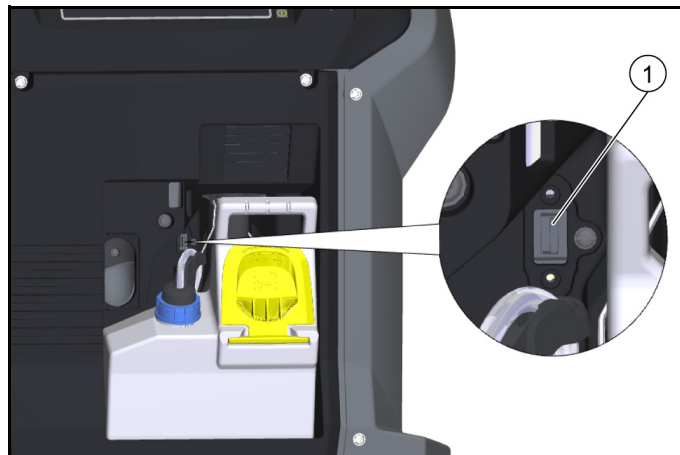


- ① Капак
- ② Резервоар за почистващ препарат
 - a Свалете капака.
 - b Извадете резервоара за почистващото средство.

3. Свалете капака на USB порта с помощта на отвертка TORX 15.



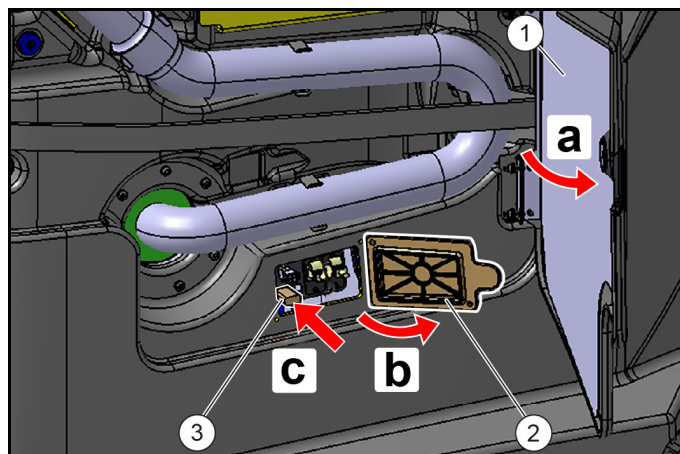
- ① Капак на USB порта
4. Поставете USB паметта в USB порта.



- ① USB порт
5. Монтирайте резервоара за почистващ препарат.
 - a Поставете резервоара за почистващото средство. Внимавайте да не повредите предавателя.
 - b Поставете покритието.
 6. Включете почистващия робот, вижте *инструкциите за експлоатация на почистващия робот*.

Монтиране на USB стик (KIRA BR 50 1.533-003.0, KIRA BD 50 1.533-050.0)

1. Изключете почистващия робот, вижте *инструкциите за експлоатация на почистващия робот*.
2. Монтиране на USB паметта:
 - a Отворете вратата на отделениято на уреда.
 - b Отвийте винтовете на капака и го свалете.
 - c Поставете USB паметта в USB гнездото.



○

- 1 Врата на отделението на уреда
- 2 Капак
- 3 USB памет
3. Поставете капака и затегнете винтовете.
4. Затворете вратата на отделението на уреда.
5. Включете почистващия робот, вижте *инструкциите за експлоатация на почистващия робот*.

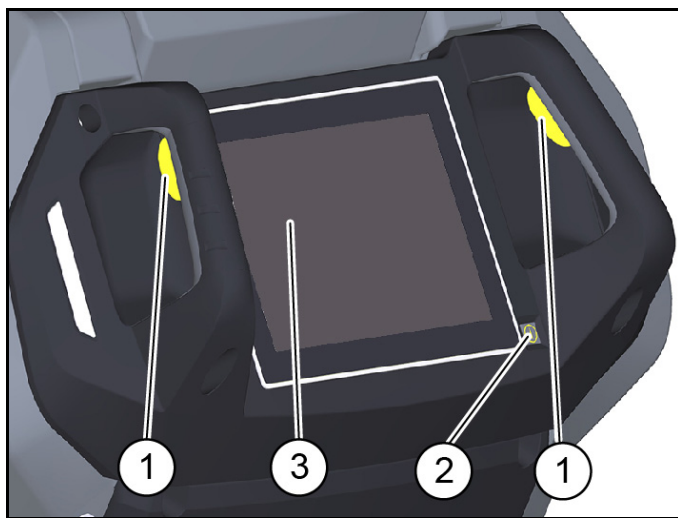
Монтиране на почистващия робот

Настройка на почистващия робот без противопожарна аларма

Необходими условия:

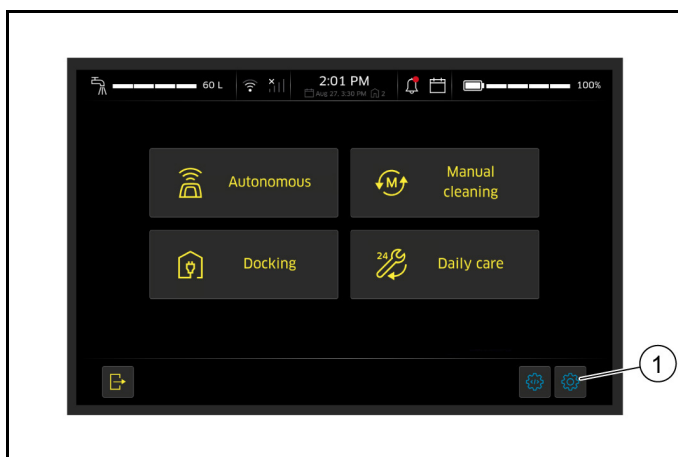
- За всяка ролетна врата, която трябва да се настрои, е монтиран приемник.
- Почистващият робот е пригоден и се намира в обхвата на предаване на приемника.

1. Включете контролния панел, като използвате бутона за стартиране.



- 1 Защитен изключвател
- 2 Стартов бутон
- 3 Сензорен екран

2. Натиснете символа Настройки на тактилния екран.



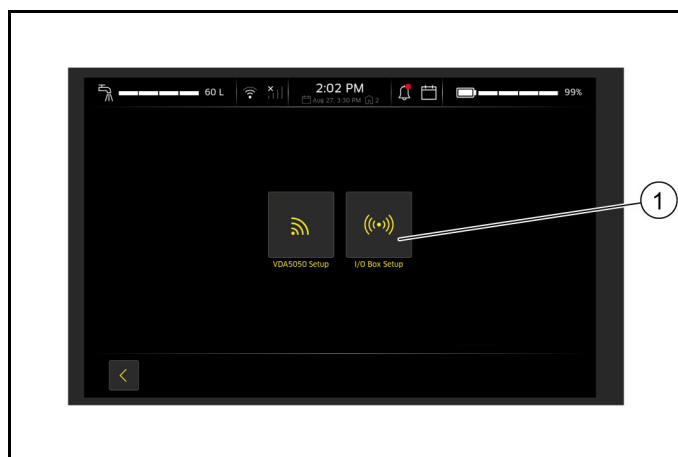
- 1 Символ Настройки

3. Изберете менюто Инфраструктура.



- 1 Меню Инфраструктура

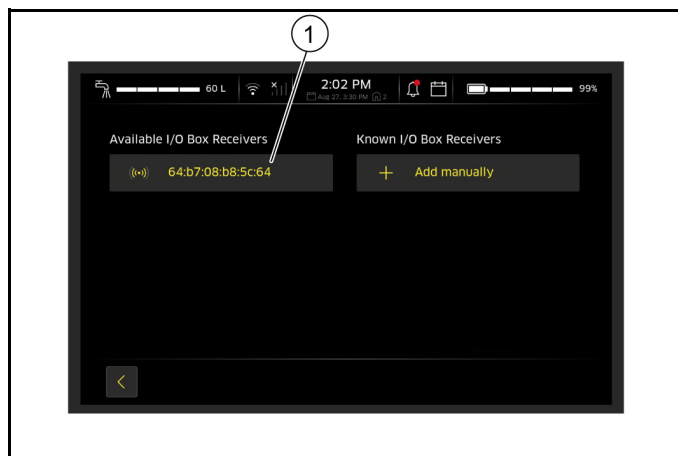
4. Изберете I/O Box Setup.



- 1 I/O Box Setup

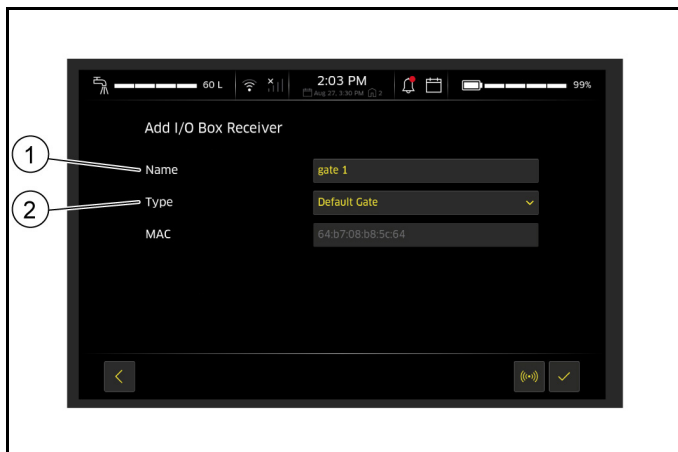
Всички избираеми получатели се показват.

5. Изберете приемник (ролетна врата) от списъка.



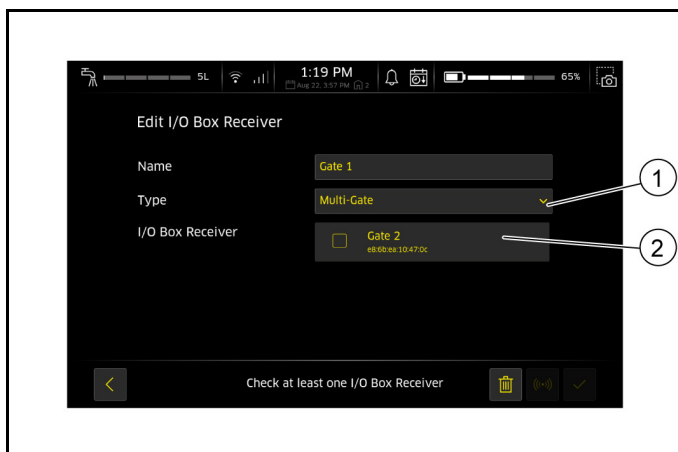
- 1 Избираем приемник

6. Задайте име и тип на приемника (ролетна врата).
- а Задайте на приемника типа „Врата по подразбиране“.
- Ако сте създали по един приемник за врата (Gate), задайте на вратата тип "Врата по подразбиране". Когато почистващият робот достигне зоната на вратата по подразбиране, той задейства управлението на вратата на съответния приемник.



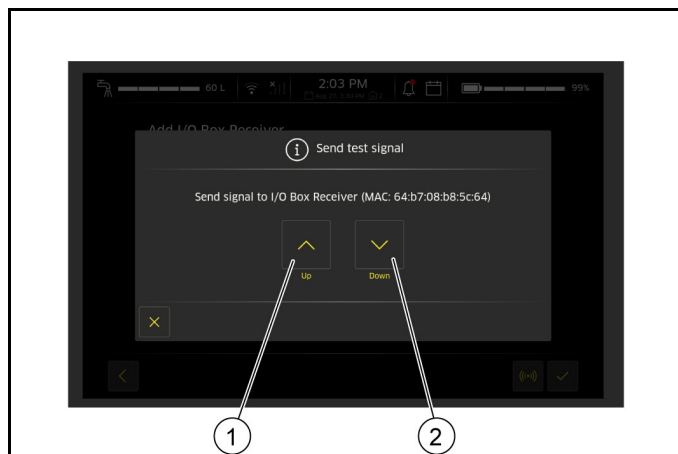
- ① Наименование
- ② Тип

- б Опционално: Задайте на приемника типа „Multi-Gate“.
- Multi-Gate дава възможност за отваряне на няколко врати в рамките на една зона. Това означава, че когато почистващият робот достигне зона с няколко врати, той задейства управлението на няколко приемника. Това може да е предимство, ако няколко ролетни врати са разположени една до друга, напр. в някой ъгъл.



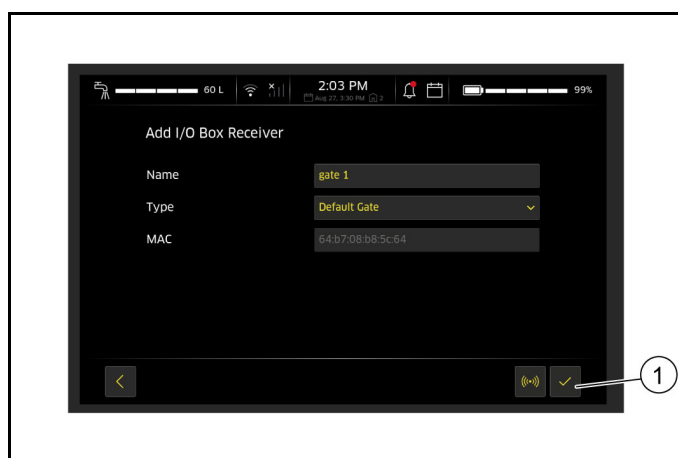
- ① Наименование
- ② Тип

7. Използвайте бутоните нагоре и надолу, за да тествате функцията на предавателя.



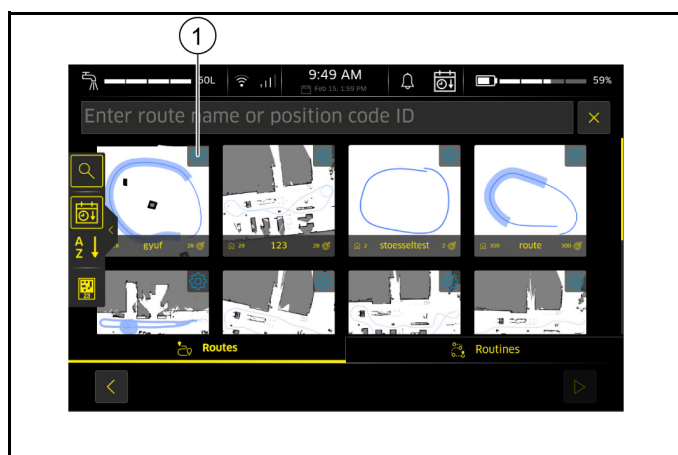
- ① Бутон нагоре
- ② Бутон надолу

8. Потвърдете избора, като натиснете отметката.



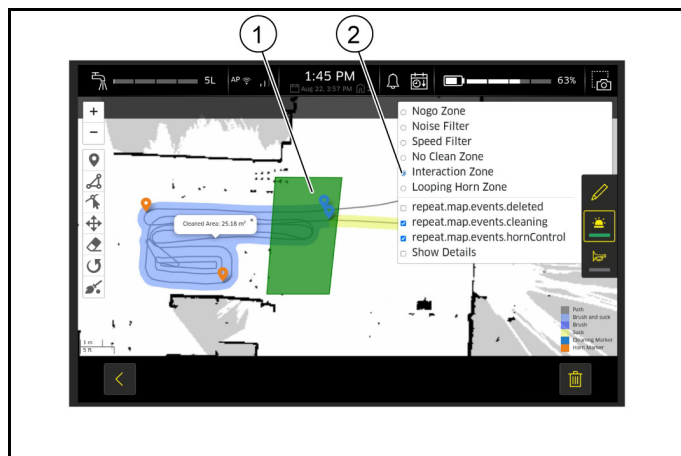
- ① Отметка

9. Повторете стъпка 5 ... 8 за следващите приемници (ролетни врати).
10. Преминете към редактиране на картата. Вижте *Указания за работа с почистващия робот KIRA B 50*.
11. Натиснете символа Настройки на тактилния екран.



- ① Символ Настройки

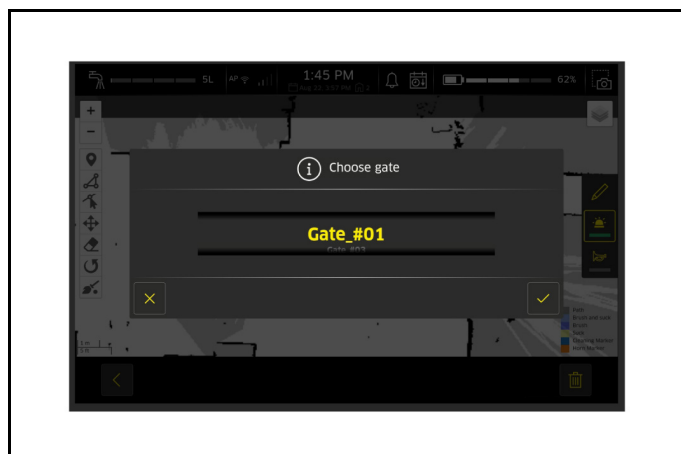
12. Създаване на зона.



① Зелена зона

② Зона на взаимодействие

- Отворете избора на зона. Зелената зона определя зоната, в която блокът за управление на вратата реагира.
- Изберете врата. Няма стандартно задание за зона, т. е. , ако не е избрана врата, управлението на вратата в зоната не реагира.



с Изберете „Зона на взаимодействие“

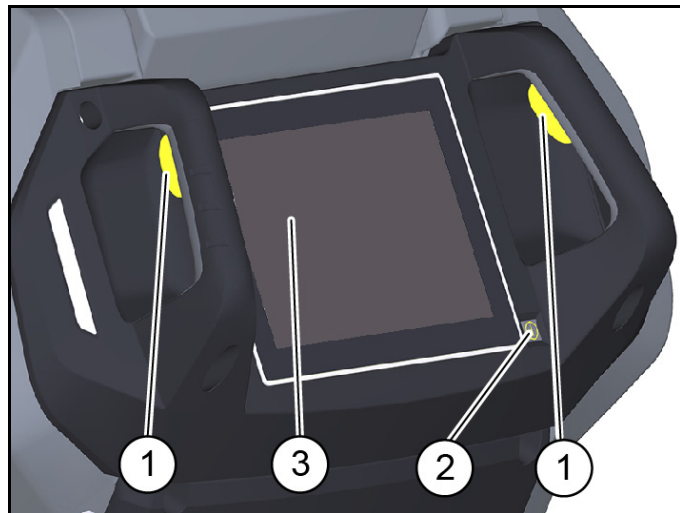
При навлизане в зелената зона почистващият робот отваря определената врата.

Настройка на почистващия робот с противопожарна аларма

Необходими условия

- За всяка ролетна врата, която трябва да се настрои, е монтиран приемен модул с волтметър.
- Почистващият робот е пригоден и се намира в обхвата на предаване на приемника.
- Почистващият робот се стартира с включен предавател (USB памет).

- Включете контролния панел, като използвате бутона за стартиране.



① Защитен изключвател

② Стартов бутон

③ Сензорен екран

- Натиснете символа Настройки на тактилния екран.



① Символ Настройки

- Изберете менюто **Infrastructure**.



① Меню Инфраструктура

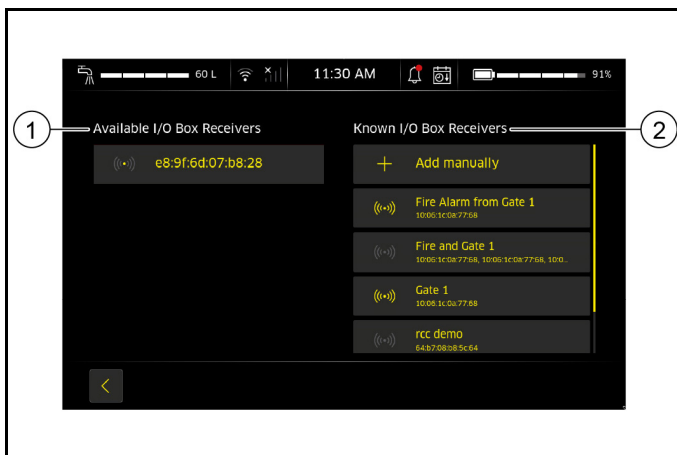
4. Изберете I/O Box Setup .



① I/O Box Setup

Всички избираеми получатели се показват.

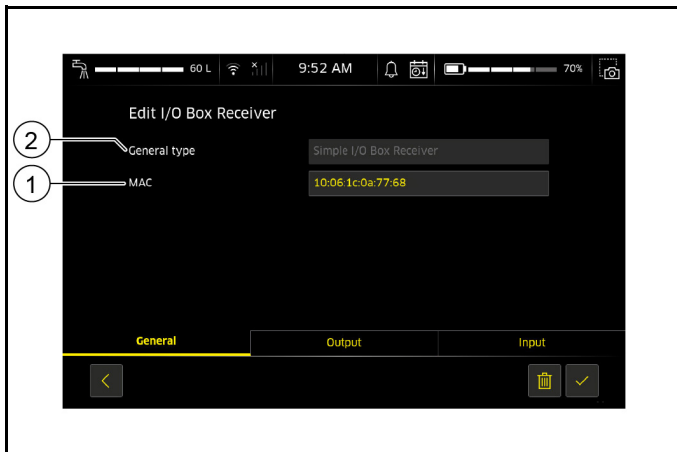
5. Изберете приемник (ролетна врата) от списъка.



① Избираем приемник

② Познати получатели

6. Задайте име и тип на приемника (ролетна врата).



① MAC адрес

② Тип

а Задайте име и тип на приемника.

б Задайте „MAC-Adresse“ на приемника.

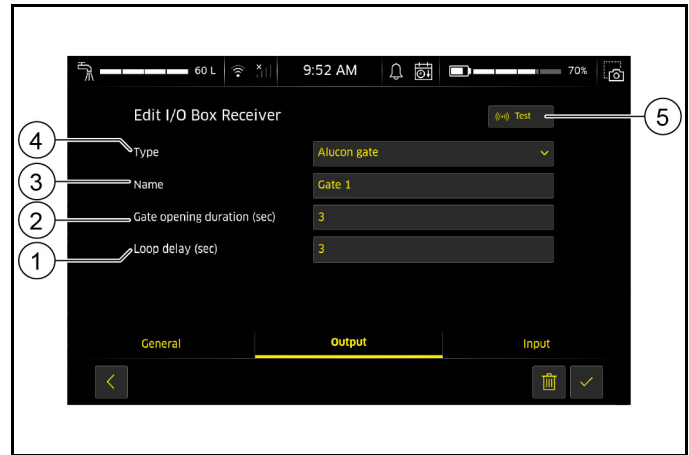
Указание

Може да се зададе изходен сигнал към приемника и/или да се зададе входен сигнал от приемника.

Изходен сигнал: Почистващият робот изпраща сигнал до приемника, за да отвори вратите в съответните зони на взаимодействие.

Входен сигнал: В случай на противопожарна аларма почистващият робот получава сигнал от приемника. Повторението в съответните зони на взаимодействие се прекъсва автоматично.

7. Задайте изходен сигнал към приемника.



① Забавяне на цикъла (секунди)

② Време за отваряне на вратата (секунди)

③ Наименование

④ Тип

⑤ Бутон за изпитване

а Изберете типа. Използвайте **Alucon** за врати, които се затварят автоматично след определено време. Използвайте **Standard** за врати, които остават отворени след отваряне.

б Присвояване на името.

с Въведете стойност в секунди за продължителността на отваряне на вратата. Тъй като някои врати спират процеса на отваряне, когато командата за отваряне се изпрати втори път, тук можете да зададете колко време да изчака почистващият робот след първата команда.

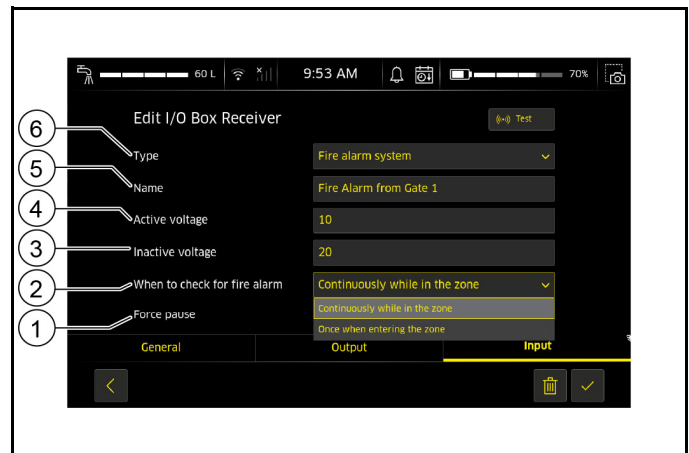
д Въведете стойност в секунди за закъснението на цикъла. Тъй като Alucon вратите се затварят автоматично след определено време, можете да зададете времето, след което командата за отваряне да бъде изпратена отново.

е За да тествате връзката, натиснете бутона за тестване.

8. Задайте входен сигнал от приемника.

Указание

Съществуват пожароизвестителни съоръжения, които се задействат над определена прагова стойност, и такива, които се задействат под определено напрежение. И двете опции могат да бъдат избрани. В показания пример напрежението спада под 10 V в случай на противопожарна аларма.



① Принудителна пауза

② Кога да проверявате за противопожарна аларма

③ Неактивно напрежение

④ Активно напрежение

⑤ Наименование

⑥ Тип

- a Изберете типа **Противопожарна аларма**.
- b Задайте **име**. Kärcher препоръчва да се зададе име, което да показва, че това е противопожарната аларма на вратата.
- c В **Активно напрежение** задайте праговата стойност, над която се задейства противопожарната аларма.
- d В **Неактивно напрежение** задайте праговата стойност, до която не се задейства противопожарна аларма.
- e Изберете кога почистващият робот трябва да следи за противопожарни аларми. Има 2 възможности за избор: **Непрекъснато**: Докато почистващият робот е в зоната на взаимодействие, повторението прекъсва. От всяка страната на вратата, от която почистващият робот се приближава в рамките на повторението, трябва да има зона. Зоната не трябва да е под вратата, тъй като тогава роботът ще спре точно под нея, ако там се задейства противопожарната аларма.

Еднократно при влизане в зоната: Почистващият робот проверява противопожарната аларма само веднъж, когато влиза в зоната на взаимодействие. Ако противопожарната аларма е активна, тя спира повторението на границата на зоната. Ако противопожарната аларма се задейства, докато почистващият робот е в центъра на областта, той продължава да се движи. Тази опция може да се използва със зона за взаимодействие над вратата.

f Активирайте/деактивирайте принудителна пауза.

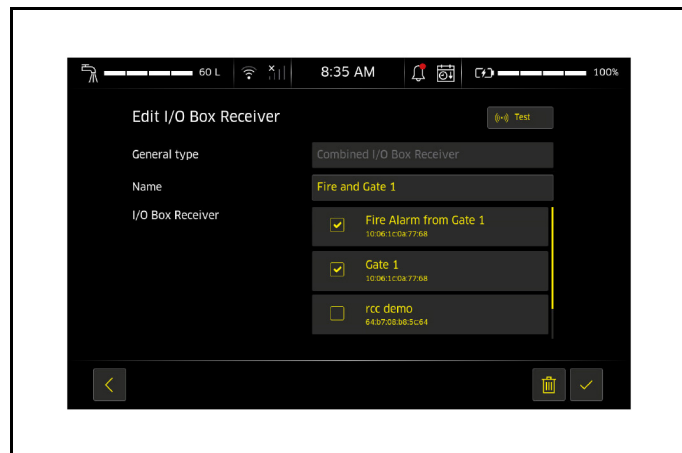
Активирана опция: Почистващият робот отменя също и заявката за повторение от човек на място. Повторението не може да бъде продължено, а само отменено.

Деактивирана опция: Паузата, изпратена от сигнала за противопожарна тревога, може да бъде отменена.

9. Опция: Настройте комбинирания приемник.

Указание

За да се създадат зони за взаимодействие, които служат като входни и изходни тригери или като тригери за повече от една врата, трябва да се създаде допълнителен комбиниран приемник, тъй като припокриващите се зони не функционират.



Пример за комбиниран приемник

В показания пример комбинираният приемник получава командите, изпратени към „Врата 1“ и входа „Противопожарна аларма на врата 1“.

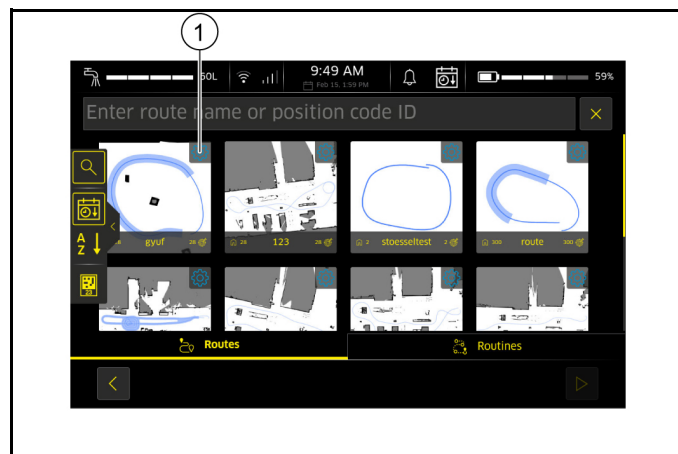
Чрез употребата на опцията за проверка за противопожарна аларма **Еднократно при влизане в зоната** се предотвратява спирането на почистващият робот под вратата в случай на противопожарна аларма.

ВНИМАНИЕ

Почистващият робот отваря вратата също така, ако бъде спрян при навлизане в зоната. Ако това не е желателно, трябва да се използват отделни зони за управлението на вратата и за противопожарната аларма.

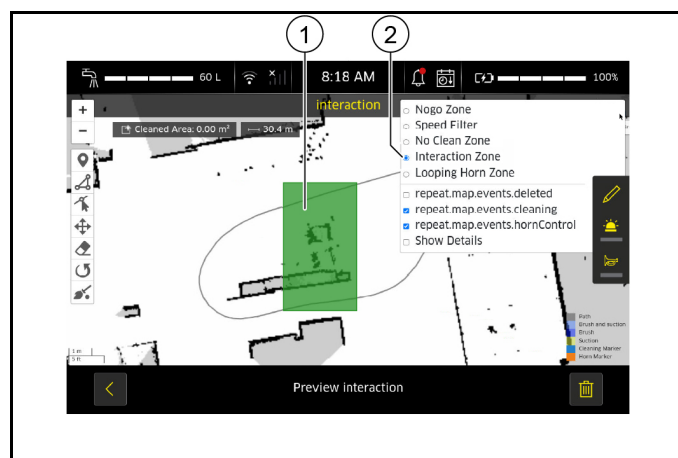
10. Преминете към редактиране на картата. Вижте *Указания за работа с почистващия робот KIRA B 50*.

11. Натиснете символа Настройки на тактилния екран.



① Символ Настройки

12. Създайте зона за взаимодействие.

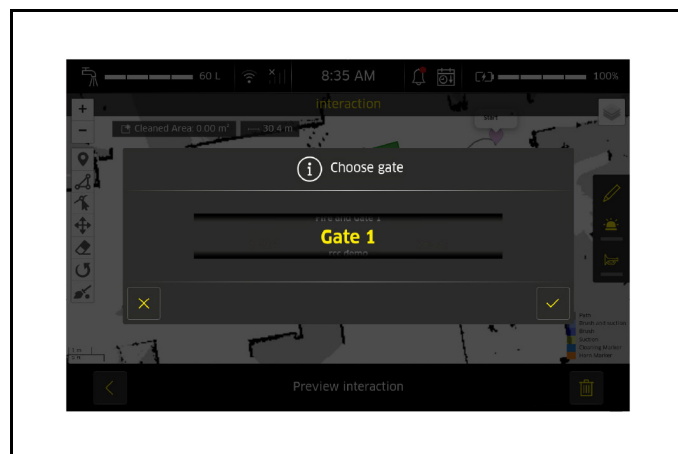


① Зелена зона

② Зона на взаимодействие

a Отворете избора на зона. Зелената зона определя зоната, в която блокът за управление на вратата реагира.

b Изберете врата. Няма стандартно задание за зона, т. е. , ако не е избрана врата, управлението на вратата в зоната не реагира.



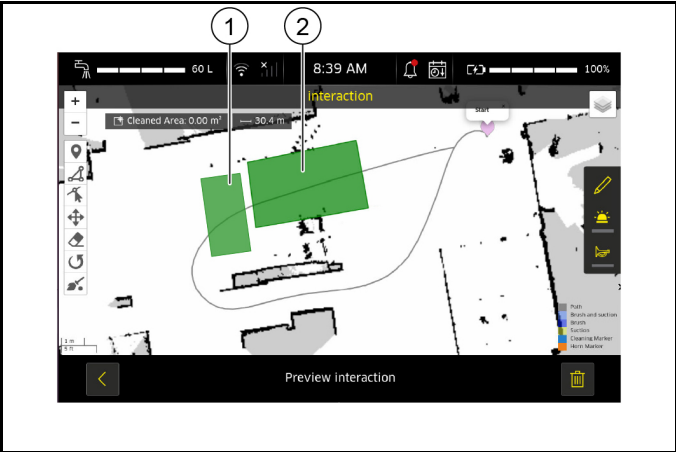
c Изберете „Зона на взаимодействие“

При навлизане в зелената зона почистващият робот отваря определената врата.

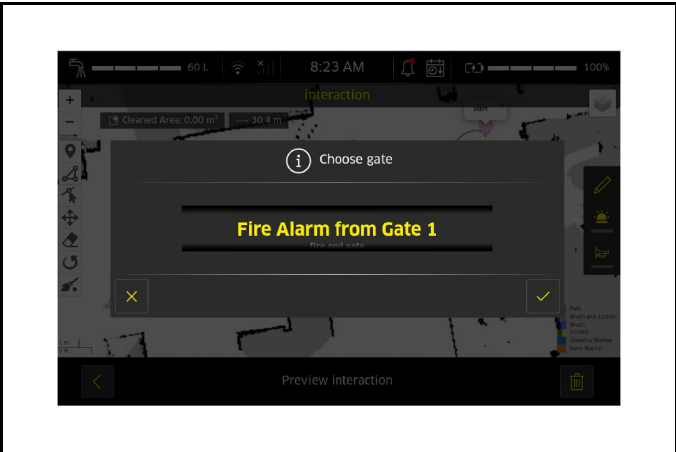
13.Създайте отделни зони за противопожарни аларми.

Указание

Зоните на взаимодействие не трябва да се припокриват.



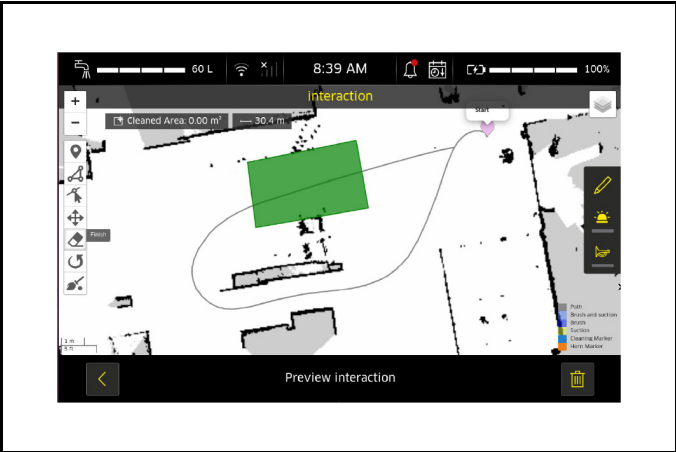
- ① Зона на взаимодействие „Противопожарна аларма“
- ② Зона на взаимодействие „Отваряне на вратата“
- а Отворете избора на зона. Зелените области дефинират зоните, в които управлението на вратата реагира, съотв. се задействат противопожарните аларми.
- б Изберете врата за противопожарна аларма.



- с При **Кога се проверява за противопожарна аларма** за зоните с противопожарна аларма изберете **Непрекъснато по време на престоя в зоната.**
- 14.Създаване на комбинирани зони за взаимодействие с противопожарна аларма.

Указание

Почистващият робот отваря вратата също така, ако същият бъде спрян при навлизане в зоната. Ако това не е желателно, използвайте отделни зони за управлението на вратата и противопожарната аларма, както е описано в стъпка 13.

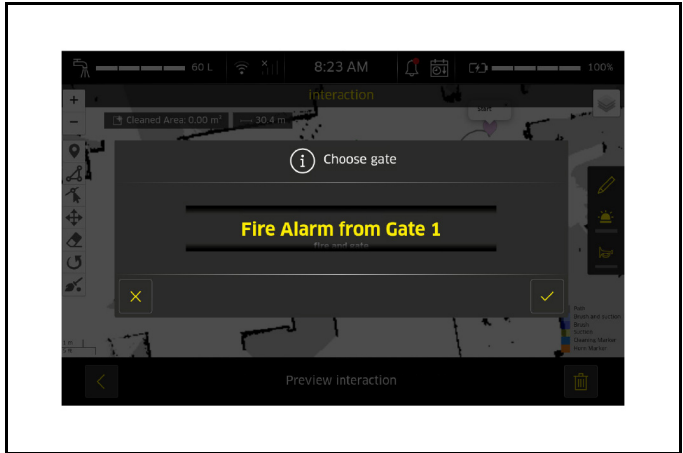


- а Отворете избора на зона. Зелената област дефинира зоната, в която управлението на вратата реагира и се задействат противопожарните аларми.

Указание

Направете областите толкова големи, че врата да е вече отворена, когато почистващият робот стигне до нея, за да може той да се придвижи безпроблемно.

- б Изберете врата за противопожарна аларма.



- с При **Кога се проверява за противопожарна аларма** за зони с противопожарна аларма изберете **Еднократно при влизане в зоната.**

目次	
一般的な注意事項	205
同梱品	205
規定に沿った使用	206
安全注意事項	206
環境保護	206
アクセサリとスペアパーツ	206
保証	206
機器に関する説明	206
取り付け	206
清掃ロボットのセットアップ	207

一般的な注意事項

⚠️ 改造を行う前にこの組立説明書を読み、それに基づき作業をおこなってください。

本取扱説明書は、以降の使用あるいは次の所有者のために大切に保管してください。

同梱品		
コンバージョンキットの構成：		
コンポーネント	名称	数量 [個]
6. 043-017. 0	USBメモリ、トランスミッター	1
5. 043-365. 0	保護カバー USBスティック、トランスミッター	1
6. 043-016. 0	ステッカー USBスティック、トランスミッター	1
5. 980-276. 0	ローラーシャッターコントロールユニット用コンバージョン説明書、トランスミッター	1

注意事項

保護カバーとステッカーは出荷時すでに取り付けられています。

規定に沿った使用

ローラーシャッターコントロールユニット拡張キットは、力制限装置または非接触型の保護装置（例：DIN EN 12453に準拠したタイプC（またはD/E）のシャッターなどの非接触感電保護装置付きのローラーシャッターにのみ使用できます。

2リレー用ローラーシャッターコントロールユニット拡張キットは2つのモジュールで構成されています。

- KIRA ローラーシャッターコントロールユニット、トランスミッター
- KIRA ローラーシャッターコントロールユニット、レシーバーモジュール

トランスミッターとレシーバーモジュールはユーザーが取り付ける必要があります。

安全注意事項

セキュリティレベル

△ 危険

- この注記は死亡事故に至る直接的な危険を指します。

△ 警告

- この注記は身体の重傷または死亡に至る可能性が考えられる危険を指します。

△ 注意

- この注記は軽度から中程度の怪我を招く恐れのある危険状態を示唆します。

注意

- この注記は器物破損を招く恐れのある危険状態を示唆します。

安全注意事項

△ 危険

機器の意図しない起動、充電部との接触

怪我のおそれ、電気ショック

作業を行う前に、機器をドッキングステーションから取り外すか、電源プラグを抜いてください。

環境保護

☑ 梱包材はリサイクル可能です。梱包材は環境に適した方法で廃棄してください。

✗ 電気および電子機器には、誤って取り扱ったり廃棄したりすると人間と環境に危険を及ぼす可能性があるバッテリーや充電式バッテリーあるいはオイルなどの構成要素が含まれています。しかしながら、これらは機器が適切に機能するために必要な構成要素です。このシンボルが表記されている機器は、家庭ゴミと一緒に廃棄してはいけません。

物質についての注意事項（REACH）

内容物に関する最新情報は、www.kaercher.de/REACH を参照してください

アクセサリとスペアパーツ

純正のアクセサリおよび純正のスペアパーツのみ使用してください。これにより装置の安全で、トラブルの無い動作の保証が約束されます。

アクセサリやスペアパーツに関する詳細については、<https://www.kaercher.com/jp/professional.html> をご参照ください。

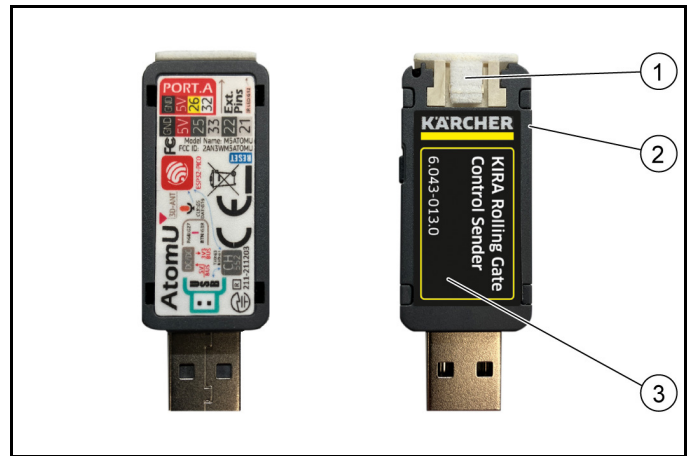
保証

国ごとに弊社の販売会社が発行する保証条件が有効です。保証期間中は、製品を構成する純正部品に材料または製造上の不具合が起きた場合は無料で修理いたします。保証請求の際は、保証書と、販売店からの納品書または領収書をご提示ください。

（住所は裏面をご覧ください）

その他の保証情報（ある場合）は、お近くのケルヒャーウェブサイトのサービスエリアの「ダウンロード」でご覧いただけます。

機器に関する説明



- ① 保護カバー
- ② USBメモリー
- ③ ステッカー

取り付け

△ 危険

機器の意図しない起動、充電部との接触

怪我のおそれ、電気ショック

作業を行う前に、機器をドッキングステーションから取り外すか、電源プラグを抜いてください。

△ 注意

取り付け不良による物損

取り付けは、必ず資格を有する専門技師に依頼してください。

注意事項

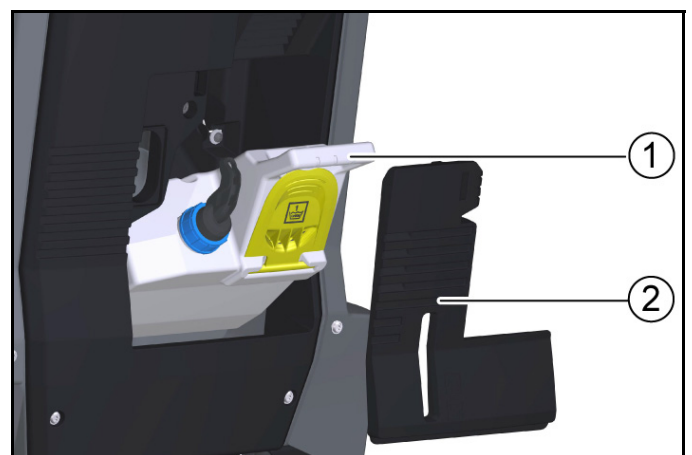
掃除ロボットの取扱説明書および安全注意事項を必ずよくお読みください。

USBスティックの取り付け (KIRA BR 50 1.533-001.0 / 1.533-002.0)

必要なツール：

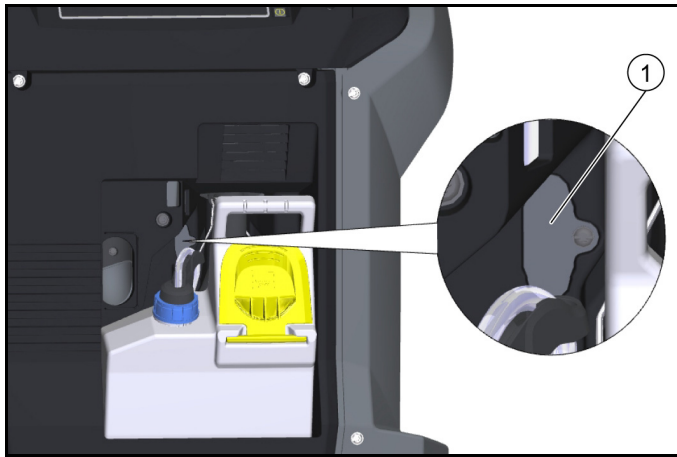
- TORX 15 ドライバー

1. 掃除ロボットをオフにします（掃除ロボットの取扱説明書を参照）。
2. 洗剤タンクを取り外します。



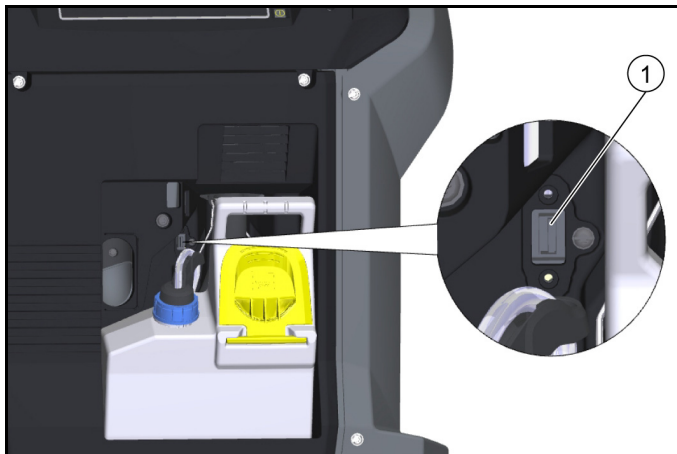
- ① カバー
- ② 洗剤タンク
 - a カバーを取り外します。
 - b 洗剤タンクを取り出します。

3. TORX 15 ドライバーでUSBポートのカバーを取り外します。



① USBポートカバー

4. USBスティックをUSBポートに挿入します。

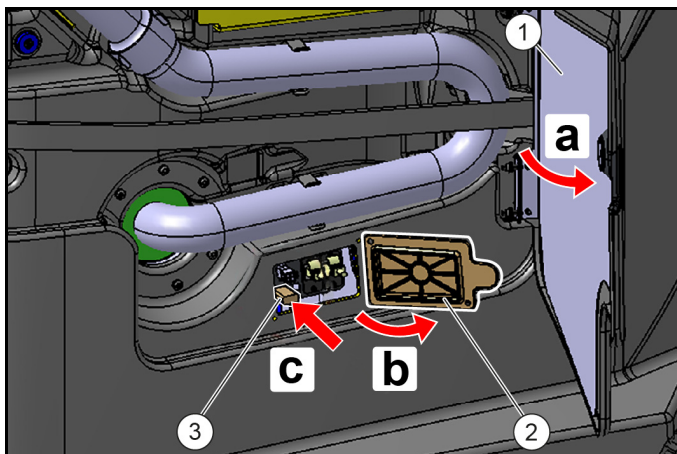


① USBポート

5. 洗剤タンクを組み込みます。
 - a 洗剤タンクを取り付けます。トランスミッターを損傷しないように注意してください。
 - b カバーを取り付けます。
6. 掃除ロボットをオンにします（掃除ロボットの取扱説明書を参照）。

USBスティックの取り付け (KIRA BR 50 1.533-003.0、KIRA BD 50 1.533-050.0)

1. 清掃ロボットの取扱説明書を参照してください。
2. USBスティックの取り付け：
 - a 機器収納部のドアを開けます。
 - b カバーのネジを回して取り外し、カバーを外します。
 - c USBスティックをUSBソケットに挿入します。



① 機器収納部のドア
② カバー
③ USBメモリー

3. カバーを取り付け、ネジを締め付けます。

4. 機器収納部のドアを閉じます。

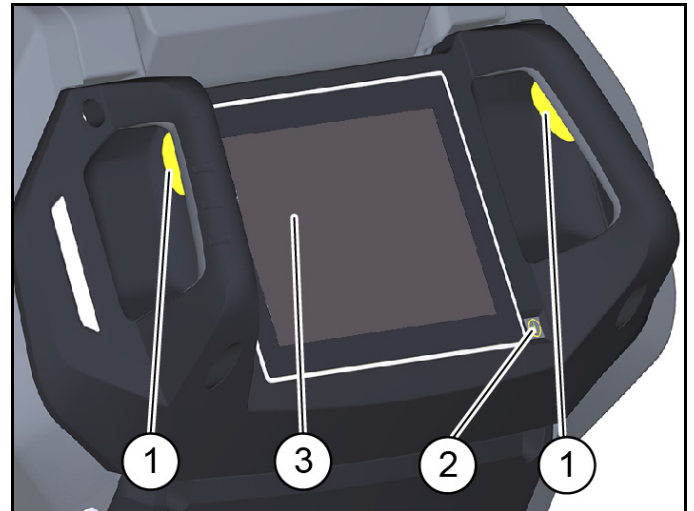
5. 掃除ロボットをオンにします（掃除ロボットの取扱説明書を参照）。

清掃ロボットのセットアップ

火災報知器なしでの掃除ロボットのセットアップ

前提条件：

- セットアップを行うローラーシャッターごとにレシーバーを取り付けられていること。
 - 掃除ロボットが変換され、レシーバーの送信範囲に入っていること。
1. スタートボタンで操作パネルをオンにします。



① 安全スイッチ
② スタートボタン
③ タッチスクリーン

2. タッチスクリーンのアイコン「設定」を押します。



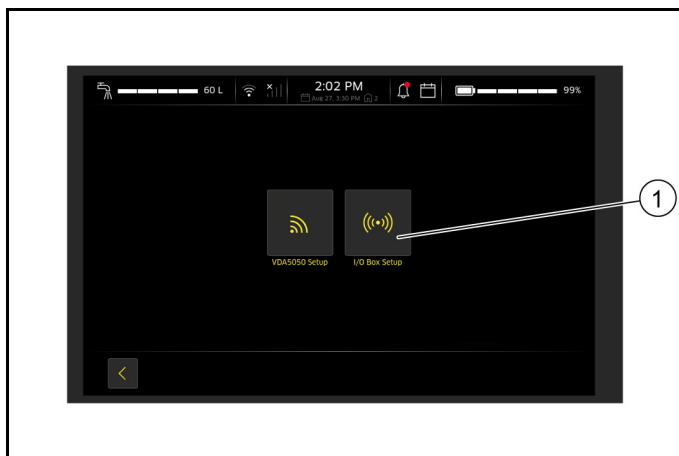
① 設定アイコン

3. メニュー「インフラストラクチャー」を選択する。



① メニュー「インフラストラクチャー」

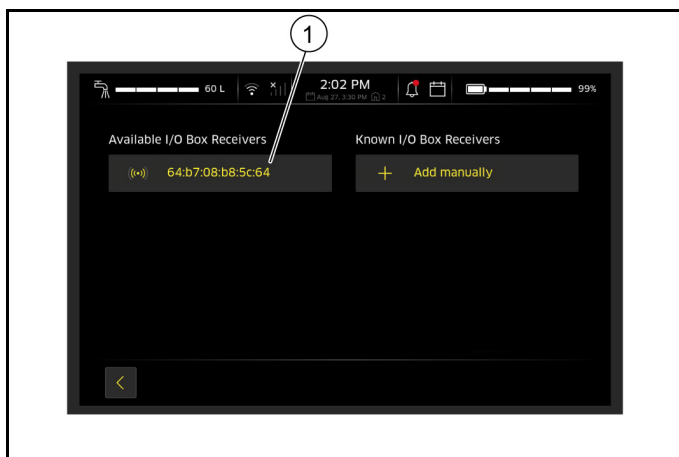
4. I/Oボックスのセットアップを選択します。



① I/Oボックスのセットアップ

選択可能なすべてのレシーバーが表示されます。

5. リストからレシーバー（ローラーシャッター）を選択します。

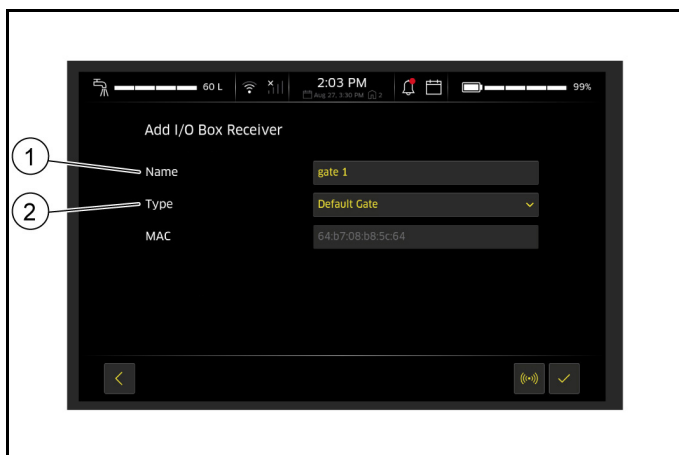


① 選択可能なレシーバー

6. レシーバー（ローラーシャッター）に名前とタイプを割り当てます。

a レシーバーに「デフォルトゲート」タイプを割り当てます。

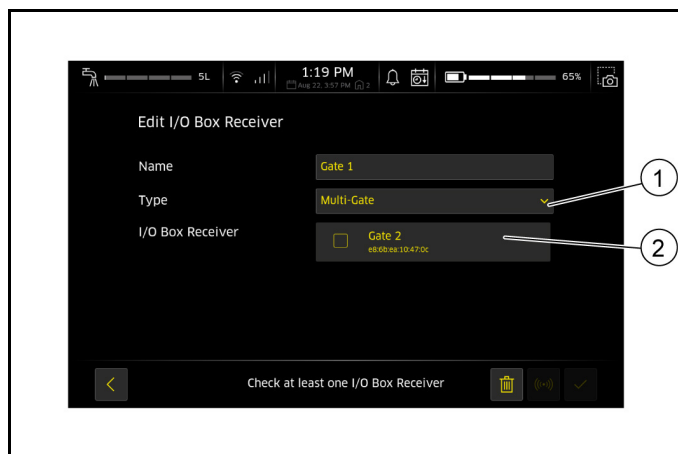
1つのシャッター（ゲート）に1つのレシーバーを作成した場合、シャッターにタイプ「デフォルトゲート」を割り当てます。清掃ロボットがデフォルトのゲートゾーンに達すると、対応するレシーバーのシャッターコントロールユニットがトリガーされます。



- ① 名前
- ② 型式

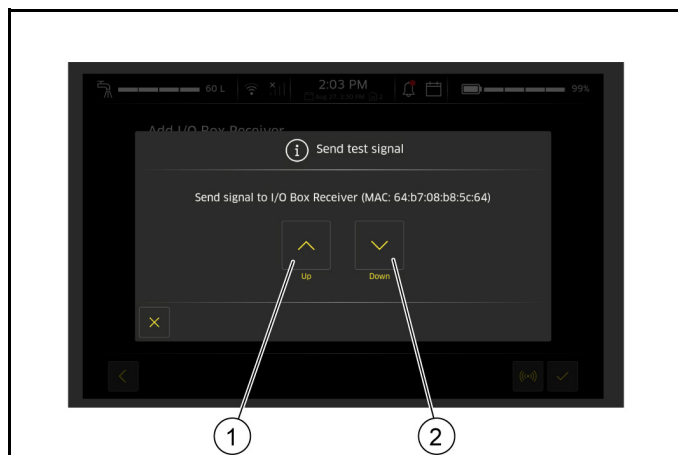
b オプション：レシーバーにタイプ「マルチゲート」を割り当てます。
マルチゲートは、ゾーン内の複数のシャッター（ゲート）を開く機能を提供します。つまり、清掃ロボットがマルチ

ゲートゾーンに達すると、対応するレシーバーのシャッターコントロールユニットがトリガーされます。これは、複数のローラーシャッターが隣接している場合などにメリットとなります（コーナー）。



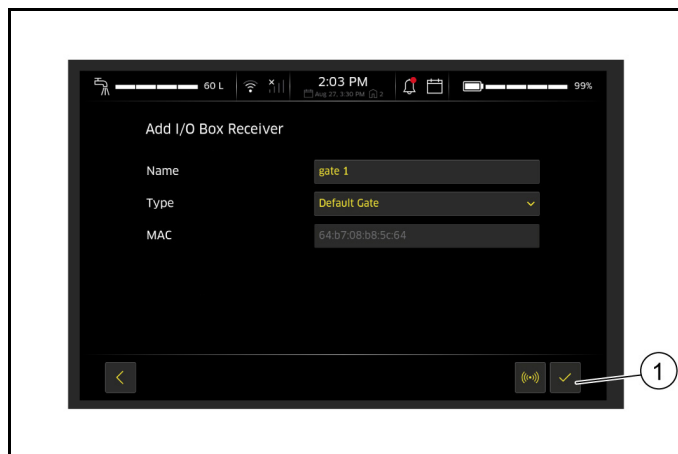
- ① 名前
- ② 型式

7. 上下のボタンを使ってトランスミッターの機能テストを行います。



- ① アップボタン
- ② ダウンボタン

8. チェックを押して選択項目を確定します。

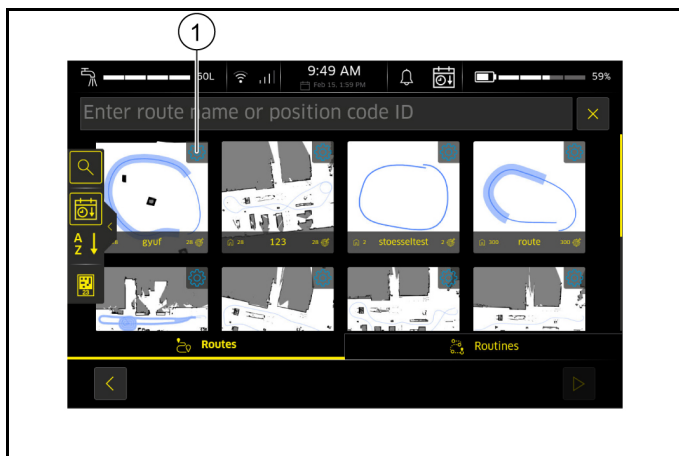


① ダニ

9. 他のレシーバー（ローラシャッター）についてもステップ 5 ... 8 を繰り返します。

10. マップ編集に切り替えます。清掃ロボットKIRA B の取扱説明書を参照してください。

11. タッチスクリーンのアイコン「設定」を押します。



① 設定アイコン

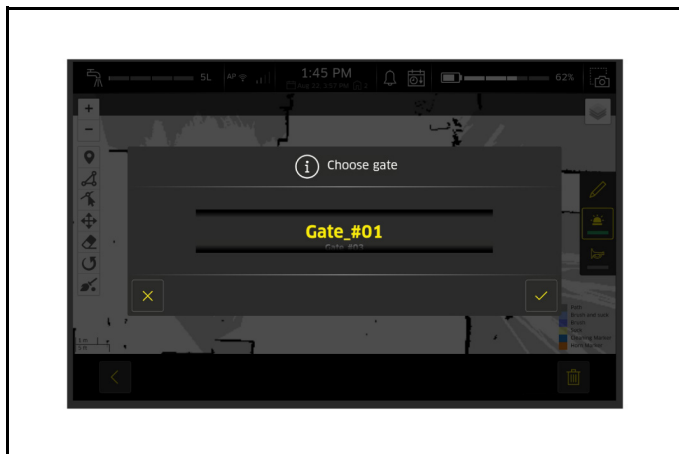
12. ゾーンをセットアップします。



① 緑のエリア

② インタクションゾーン

- 選択したゾーンを開きます。緑色の領域は、シャッターコントロールユニットが応答するゾーンを定義します。
- シャッターを選択します。ゾーンに対しては、デフォルトでの割り当てはありません。つまり、シャッターが選択されていない場合、ゾーン内のシャッターコントロールユニットは応答しません。



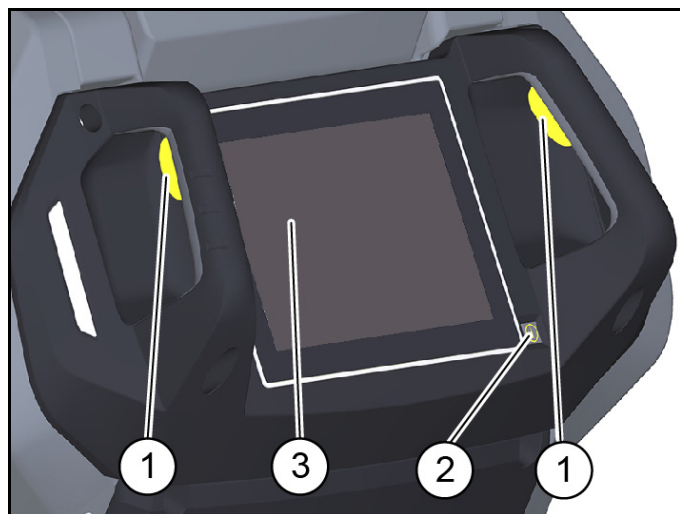
c 「インタクションゾーン」を選択します。

清掃ロボットは、緑のゾーンに入ると割り当てられたシャッターを開きます。

火災報知器付きでの掃除ロボットのセットアップ 前提条件

- セットアップを行うすべてのローラーシャッターには、電圧計を備えたレシーバーが搭載されています。
- 掃除ロボットが変換され、レシーバーの送信範囲に入っていること。
- トランスミッター（USBスティック）を接続した状態で掃除ロボットを起動したこと。

1. スタートボタンで操作パネルをオンにします。

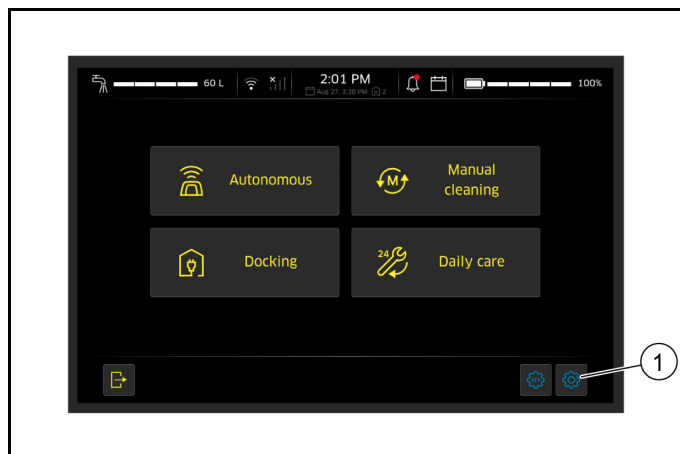


① 安全スイッチ

② スタートボタン

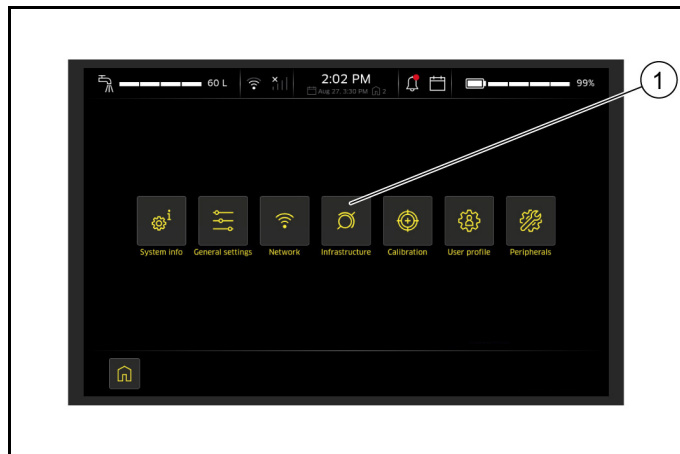
③ タッチスクリーン

2. タッチスクリーンのアイコン「設定」を押します。



① 設定アイコン

3. メニュー「インフラストラクチャー」を選択します。



① メニュー「インフラストラクチャー」

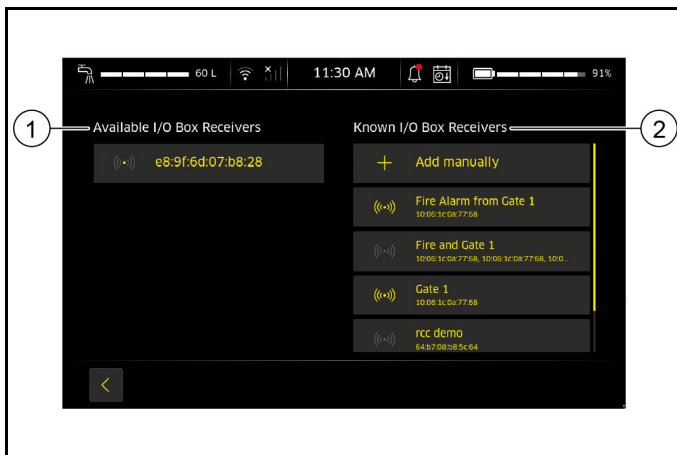
4. I/Oボックスのセットアップを選択します。



① I/Oボックスのセットアップ

選択可能なすべてのレシーバーが表示されます。

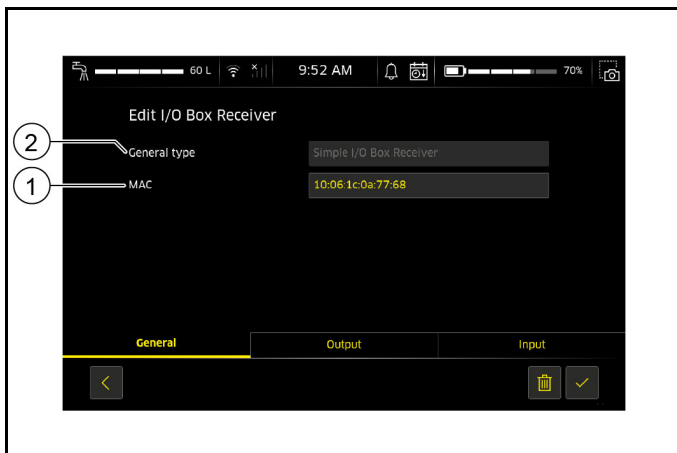
5. リストからレシーバー（ローラーシャッター）を選択します。



① 選択可能なレシーバー

② 既知のレシーバー

6. レシーバー（ローラーシャッター）に名前とタイプを割り当てます。



① MACアドレス

② 型式

a レシーバーにタイプを割り当てます。

b レシーバーに「MACアドレス」を割り当てます。

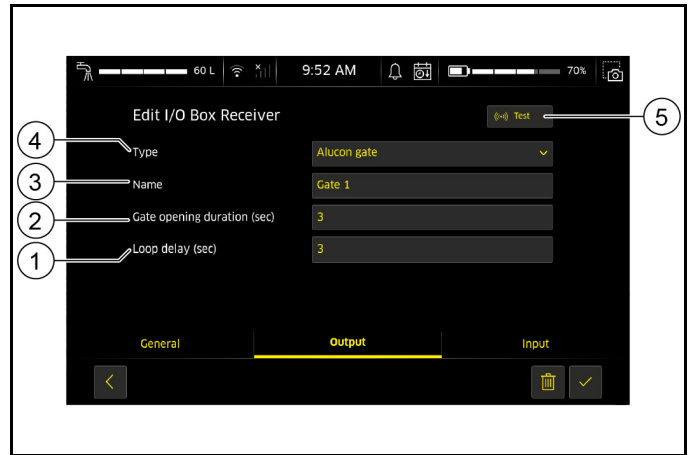
注意事項

レシーバーへは出力信号を設定し、および/またはレシーバーからは入力信号を設定することができます。

出力信号：掃除ロボットはレシーバーに信号を送り、対応するインタラクションゾーンのシャッターを開きます。

入力信号：火災報知器が作動すると、掃除ロボットは受信機から信号を受け取ります。対応するインタラクションゾーンでの繰り返しは自動的に中断されます。

7. レシーバーへの出力信号を設定します。



① ループ遅延（秒）

② シャッター開放時間（秒）

③ 名前

④ 型式

⑤ テストボタン

a タイプを選択します。一定時間が経過すると自動的に閉まるシャッターには、**Aluconのシャッター**を使用します。開いた後も開いたままのシャッターには、**標準的なもの**を使用します。

b 名前を付けます。

c シャッターが開く時間を秒単位で入力します。ドアによっては、2回目のシャッターを開くコマンドを送信するとシャッターが開くプロセスが停止するものもあるため、ここで最初のコマンド送信後、掃除ロボットが待機する時間を設定することができます。

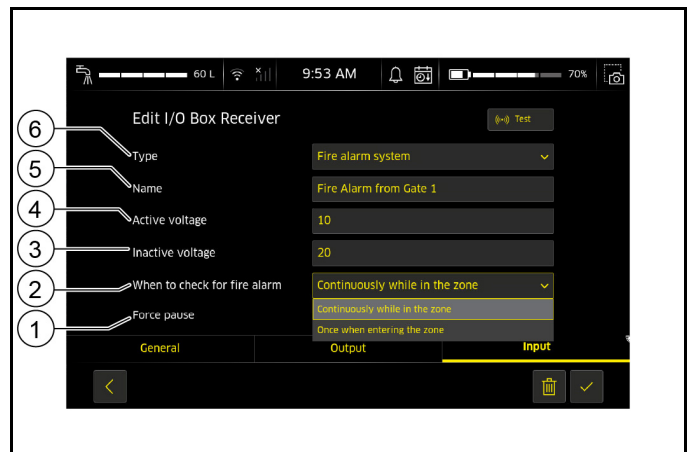
d ループ遅延の値を秒単位で入力します。Aluconのシャッターは一定時間後に自動的に閉まるため、シャッターを開くコマンドを再度送信するまでの時間を指定することができます。

e 接続をテストするには、テストボタンを押してください。

8. レシーバーからの入力信号を設定します。

注意事項

火災報知器には、ある閾値以上で作動するものと、ある電圧以下で作動するものがあります。どちらのオプションも選択可能です。示された例では、火災警報が出されると電圧は10 V以下に低下します。



① 強制的に休ませる

② 火災報知器の点検時期

③ 無効電圧

④ 有効電圧

⑤ 名前

⑥ 型式

a タイプとして**火災警報器**を選択します。

- b 名前を付けます。ケルヒャーでは、それがシャッターの火災警報器であることがわかる名前を付けることを推奨しています。
- c 有効電圧には、火災報知器が作動するしきい値を設定します。
- d 無効電圧には、火災報知器がトリガーされないしきい値を設定します。
- e 掃除ロボットが「いつ火災報知器を確認するか」を選択します。2つのオプションから選択できます。

継続的：掃除ロボットがインタラクションゾーンにいる限り、掃除ロボットは繰り返しを一時停止します。反復動作の一環として掃除ロボットが接近するシャッターの両側には、ゾーンがあるはずですが、これは、火災報知器が作動した場合、ロボットはシャッターの真下でも一時停止することになるため、ゾーンはシャッターの真下にはならないよう注意が必要です。

ゾーンに入る際に1度：掃除ロボットが火災報知器を確認するのは、インタラクションゾーンに入ったときに1回のみです。火災報知器が作動している場合は、ゾーンの境界で繰り返しを停止します。清掃ロボットがエリア中央にいる間に火災報知器が作動した場合、清掃ロボットはそのまま走行を継続します。このオプションは、シャッター上部にインタラクションゾーンがある場合に使用できます。

- f 強制一時停止を有効化/無効化します。

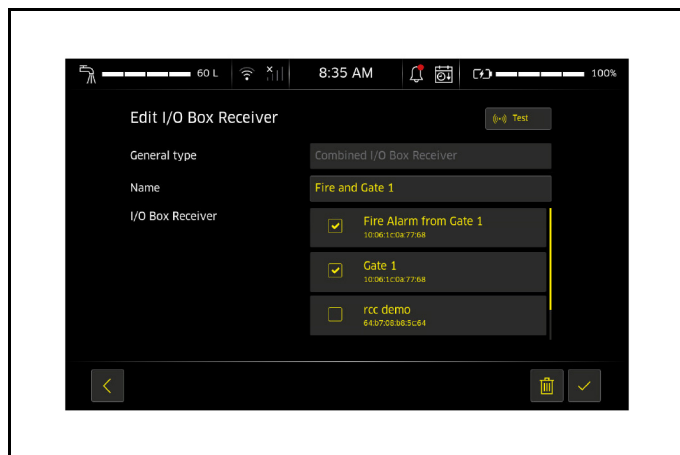
オプションが有効：掃除ロボットは、現場の要因からの繰り返し要求も無効にします。繰り返しは継続できず、中止するしかありません。

オプションが無効：火災報知器の信号による一時停止は、解除することができます。

- 9. オプション：複合レシーバーをセットアップします。

注意事項

入力と出力のトリガーとして、または複数のシャッターのトリガーとして機能するインタラクションゾーンを作成するには、ゾーンが重なっていると機能しないため、追加の複合レシーバーを作成する必要があります。



複合レシーバーの例

この例では、複合レシーバーは「シャッター 1」に送信されたコマンドと入力「シャッター 1 の火災警報」を受信します。

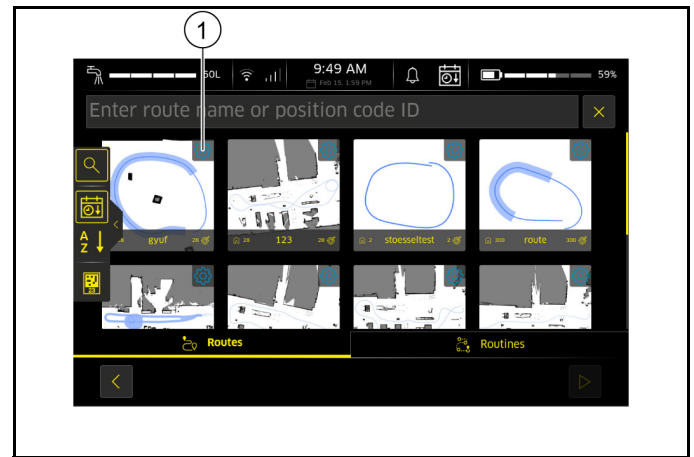
オプション「ゾーンに入る際に1度火災報知器に注意する」を使用することで、火災警報が発生した場合、掃除ロボットがシャッターの下で停止するのを防ぐことができます。

注意

掃除ロボットは、ゾーンに入る際に停止すればシャッターも開けることができます。これを望まない場合は、シャッターコントロールユニットと火災報知器に別々のゾーンを使用する必要があります。

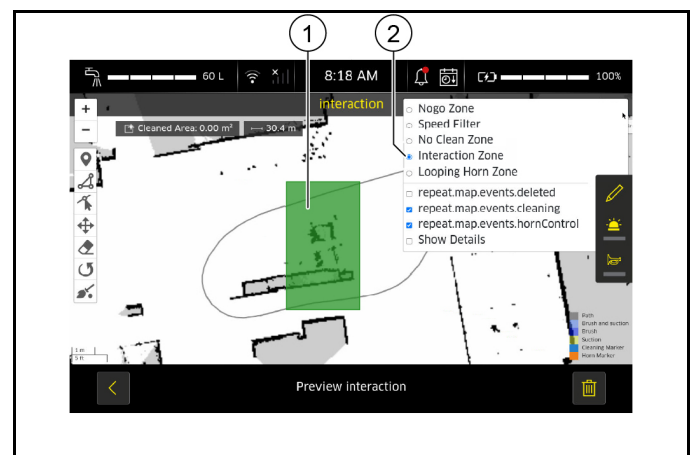
- 10. マップ編集に切り替えます。清掃ロボットKIRA B の取扱説明書を参照してください。

- 11. タッチスクリーンのアイコン「設定」を押します。



- ① 設定アイコン

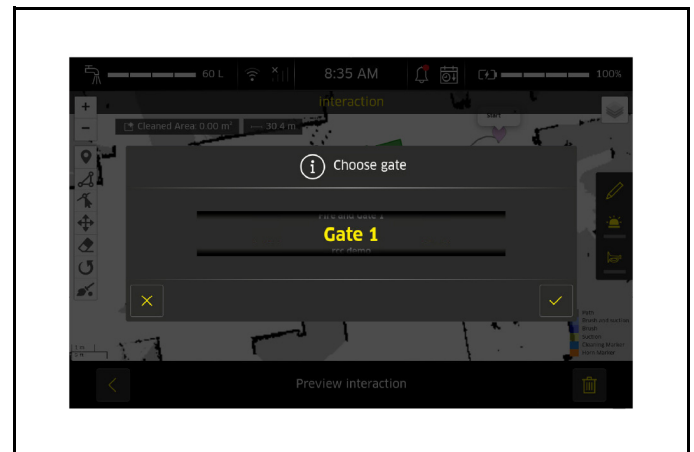
- 12. インタラクションゾーンを設定します。



- ① 緑のエリア

- ② インタラクションゾーン

- a 選択したゾーンを開きます。緑色の領域は、シャッターコントロールユニットが応答するゾーンを定義します。
- b シャッターを選択します。ゾーンに対しては、デフォルトでの割り当てはありません。つまり、シャッターが選択されていない場合、ゾーン内のシャッターコントロールユニットは応答しません。

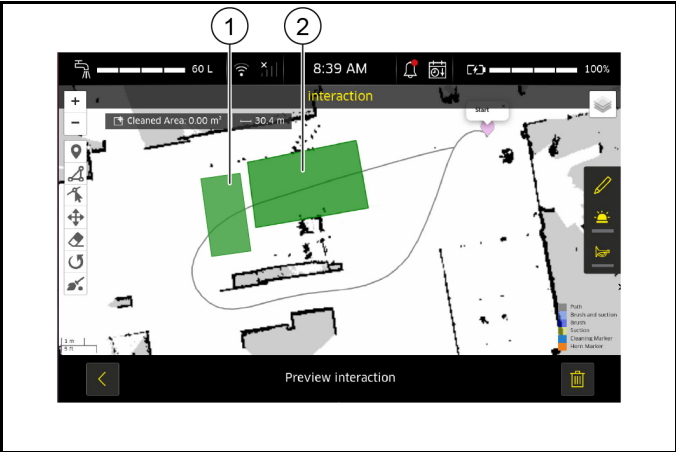


- c 「インタラクションゾーン」を選択します。清掃ロボットは、緑のゾーンに入ると割り当てられたシャッターを開きます。

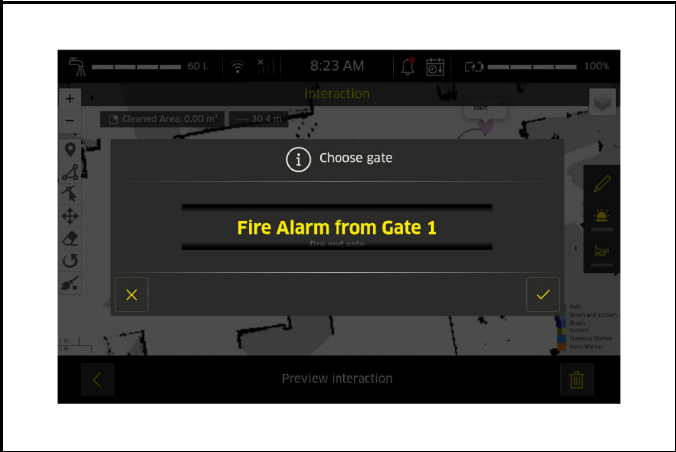
13. 火災報知器用に別のゾーンを設定します。

注意事項

インタラクション領域は、重ならないようにしてください。



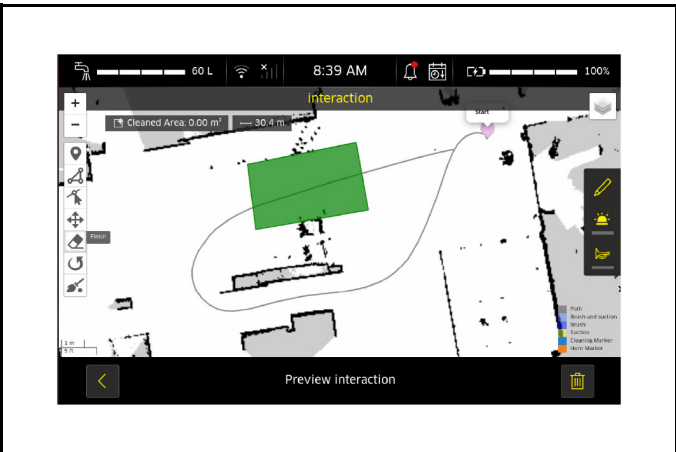
- ① インタラクションゾーン「火災報知器」
- ② インタラクションゾーン「シャッターを開く」
 - a 選択したゾーンを開きます。緑色の領域は、シャッターコントロールユニットが応答する、または火災警報器が作動するゾーンを定義します。
 - b 火災報知器用のシャッターを選択します。



- c 火災報知器ゾーンで「いつ火災報知器を確認するか」で、「ゾーン内では継続的」を選択します。
14. 火災報知器との組み合わせでインタラクションゾーンを設定します。

注意事項

また、掃除ロボットがゾーンに進入する際に停止すると、掃除ロボットがシャッターを開きます。これを望まない場合は、ステップ 13 で説明したように、シャッターコントロールユニットと火災報知器に別々のゾーンを使用してください。

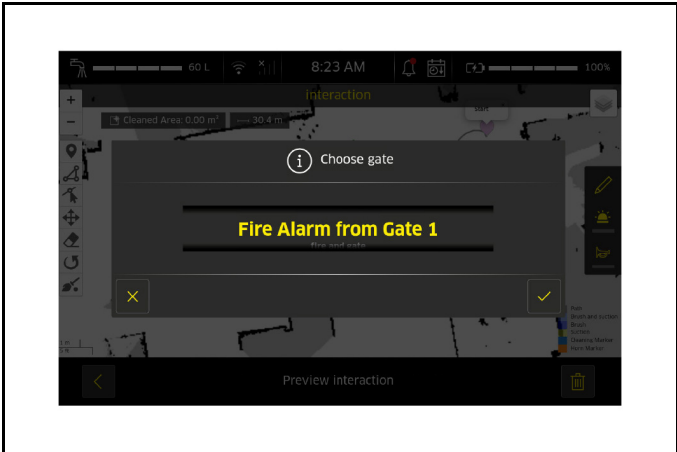


- a 選択したゾーンを開きます。緑色の領域は、シャッターコントロールユニットが応答し火災警報器が作動するゾーンを定義します。

注意事項

掃除ロボットがスムーズに移動できるよう、掃除ロボットが到達したときにすでにゲートが開くようにエリアで十分な広さを確保してください。

- b 火災報知器用のシャッターを選択します。



- c 火災報知器ゾーンで「いつ火災報知器を確認するか」で、「ゾーンに入る際に1度」を選択します。

目録

一般提示	212
供货范围	212
按规定使用	212
安全说明	213
环境保护	213
附件和备件	213
质量保证	213
设备说明	213
安装	213
设置清洁机器人	214

一般提示

⚠️ 改装前请阅读安装说明并按说明行事。
请妥善保管安装说明，以备日后查阅或供将来的设备所有者使用。

供货范围

改装套件包括：

部件	名称	数量[件]
6.043-017.0	U 盘，发射器	1
5.043-365.0	U 盘保护盖，发射器	1
6.043-016.0	U 盘标签，发射器	1
5.980-276.0	卷帘门控制系统发射器改装指南	1

提示

保护盖和标签在交付时已预先装好。

按规定使用

卷帘门控制系统扩展套件只能用于带有力限制装置或非接触式保护装置的卷帘门，例如符合 DIN EN 12453 标准的 C（或 D/E）类型门。
用于 2 个继电器的卷帘门控制系统扩展套件由 2 个模块组成：
● KIRA 卷帘门控制系统发射器
● KIRA 卷帘门控制系统接收器模块
发射器和接收器模块需要由用户进行安装。

安全说明

危险等级

△ 危险

- 提示导致人员重伤或死亡的直接威胁性危险。

△ 警告

- 提示可能导致人员重伤或死亡的危险状况。

△ 小心

- 提示可能导致轻度伤害的危险状况。

注意

- 提示可能产生财产损失的危险状况。

安全提示

△ 危险

无意中启动设备，接触带电部件

受伤危险，触电

在执行任何工作之前，请将设备与对接站断开，或拔出电源插头。

环境保护

包装材料可以回收利用。请按照环保要求处理包装。

电气和电子设备含有宝贵的可再利用的材料以及诸如电池、电池包或油等若使用不当或处理错误会对人体健康和环境造成潜在性危险的组成部分。为了设备按规定运行，需要这些组件。用符号标记的设备不得与生活垃圾一同处理。

内部材料提示 (REACH)

最新的内部材料信息请您在如下链接中查找：

www.kaercher.com/REACH

附件和备件

只允许使用原厂附件和备件，它们可以确保设备安全无故障地运行。

关于附件和备件的信息参见 www.kaercher.com。

质量保证

在每个国家，适用由我们的主管销售公司发布的质量保证条款。在质量保证期内，如果您的产品发生了任何故障，我们都将为您提供免费维修，但是这种故障应当是由于机身材料或制造上的缺陷造成的。如属质量保证情况，请凭发票联系贵方经销商或就近联系获得授权的客户服务点。

(地址详见背面。)

更多的质量保证信息 (如果有) 可以在您当地 Kärcher 网站服务区的“下载”下找到。

设备说明



- ① 保护盖
- ② U 盘
- ③ 贴纸

安装

△ 危险

无意中启动设备，接触带电部件

受伤危险，触电

在执行任何工作之前，请将设备与对接站断开，或拔出电源插头。

△ 小心

安装不当可能会造成财产损失

请务必由合格的专业人员进行安装。

提示

请务必遵守清洁机器人的操作说明书和安全提示。

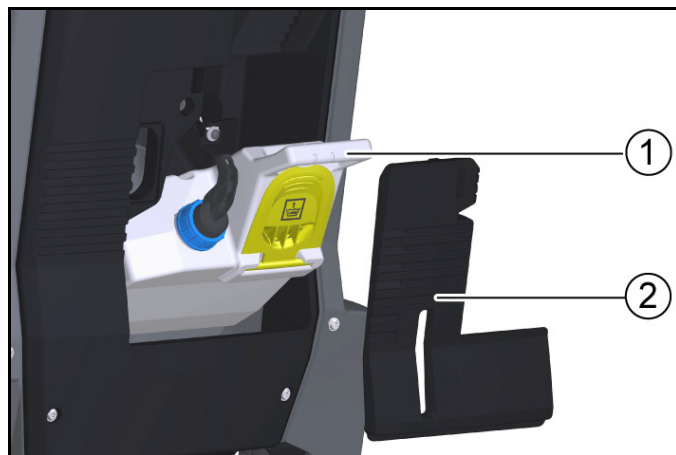
安装 U 盘

(KIRA BR 50 1.533-001.0 / 1.533-002.0)

所需工具：

- TORX 15 螺丝刀

1. 关闭清洁机器人，具体操作请参见清洁机器人的操作说明书。
2. 拆卸清洁剂罐

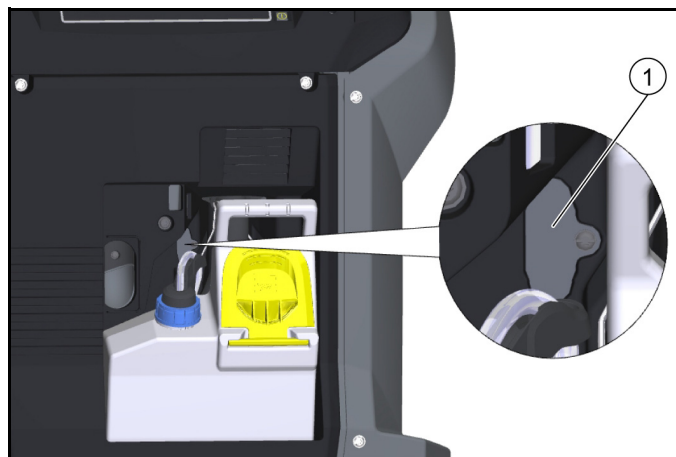


- ① 盖板

- ② 清洁剂罐

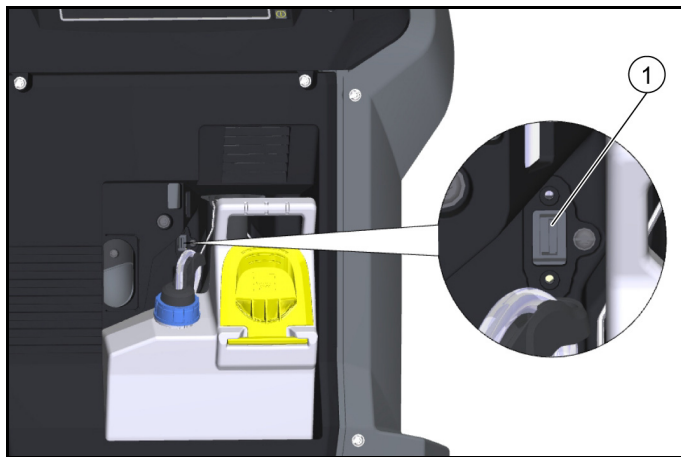
- a 取下盖板。
- b 取出清洁剂罐。

3. 使用 TORX 15 螺丝刀拆下 USB 端口盖。



- ① USB 端口盖

4. 将 U 盘插入 USB 端口。



① USB 端口

5. 安装清洁剂罐。

- a 将清洁剂罐放入到位。在此过程中，请注意不要损坏发射器。
- b 盖上盖子。

6. 接通清洁机器人，具体操作请参见《清洁机器人的操作说明书》。

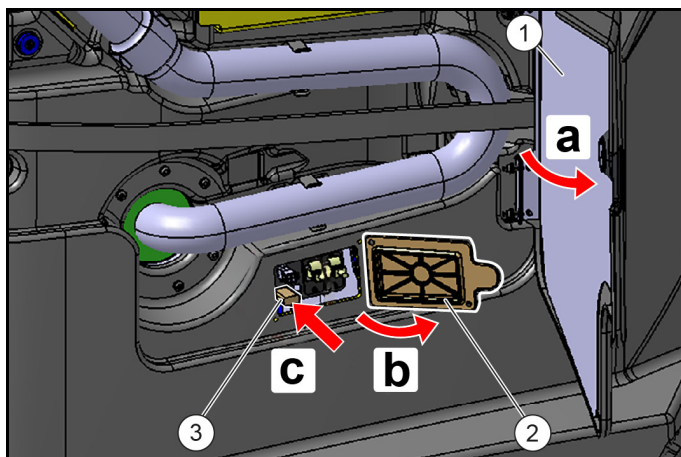
安装 U 盘

(KIRA BR 50 1.533-003.0, KIRA BD 50 1.533-050.0)

1. 关闭清洁机器人，具体操作请参见《清洁机器人的操作说明书》。

2. 安装 U 盘：

- a 打开设备舱的门。
- b 拧下盖子上的螺丝并取下盖子。
- c 将 U 盘插入 USB 端口。



① 设备舱门

② 盖子

③ U 盘

3. 安装盖子并拧紧螺丝。

4. 关闭设备舱的门。

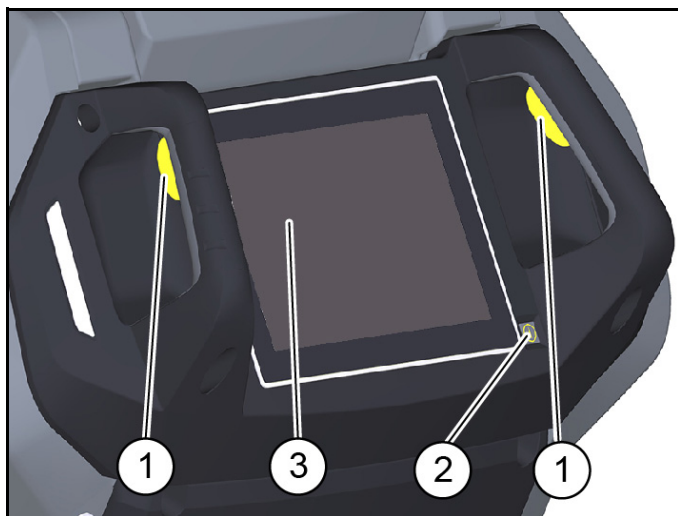
5. 接通清洁机器人，具体操作请参见《清洁机器人的操作说明书》。

设置清洁机器人

设置无火灾报警的清洁机器人

前提条件：

- 每个需要设置的卷帘门都安装有一个接收器。
 - 清洁机器人已完成改装，并且位于接收器的信号传输范围内。
1. 使用启动键打开控制面板。



① 安全开关

② 启动键

③ 触摸屏

2. 按下触摸屏上的设置图标。



① 设置图标

3. 选择 Infrastructure（基础设施）菜单。



① Infrastructure（基础设施）菜单

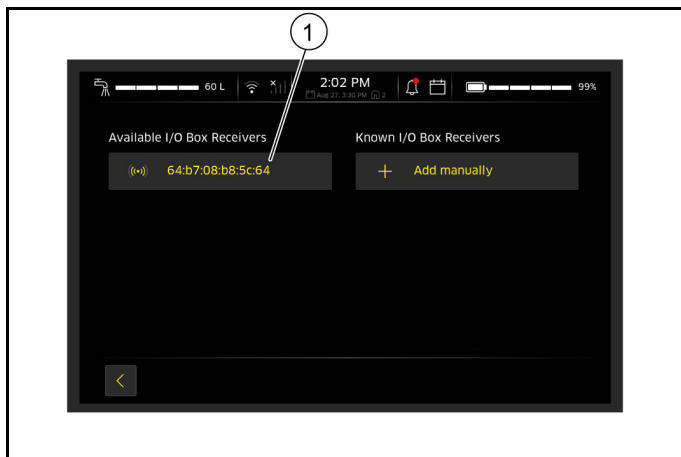
4. 选择 I/O Box Setup (I/O 盒设置)。



① I/O Box Setup (I/O 盒设置)

显示所有可选择的接收器。

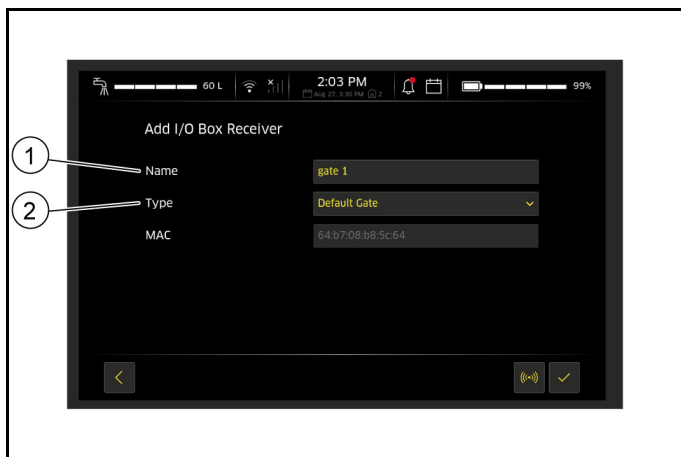
5. 从列表中选择接收器 (卷帘门)。



① 可选择的接收器

6. 为接收器 (卷帘门) 指定名称和类型。

- a 将接收器的类型设置为“Default-Gate” (默认门)。
如果您为每个门创建了一个接收器, 请将该门的类型设置为“Default-Gat” (默认门)。当清洁机器人到达默认门 (Default-Gate) 区域时, 它会触发相应接收器的门控系统。

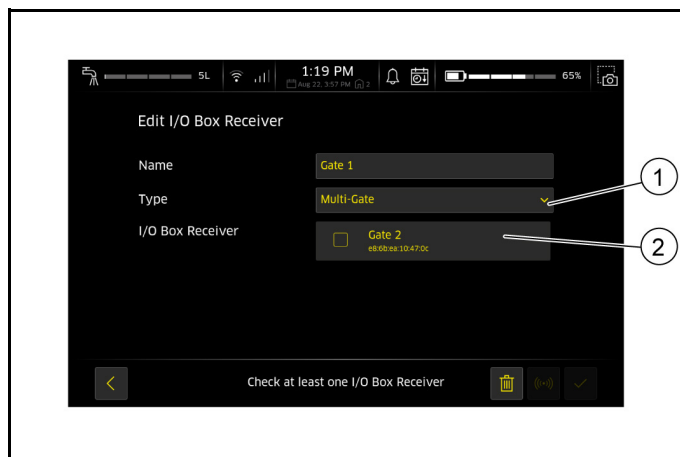


① 名称

② 类型

b 可选: 将接收器的类型设置为“Multi-Gate” (多门)。

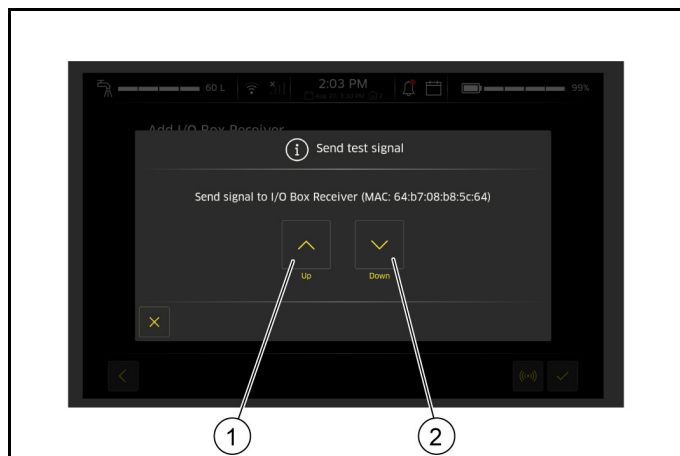
Multi-Gate (多门) 提供了在一个区域内打开多个门 (Gates) 的功能。这意味着, 当清洁机器人到达 Multi-Gate (多门) 区域时, 它会触发多个接收器的门控系统。当多个卷帘门彼此相邻放置时, 例 如在一个角落里, 这可能会非常有利。



① 名称

② 类型

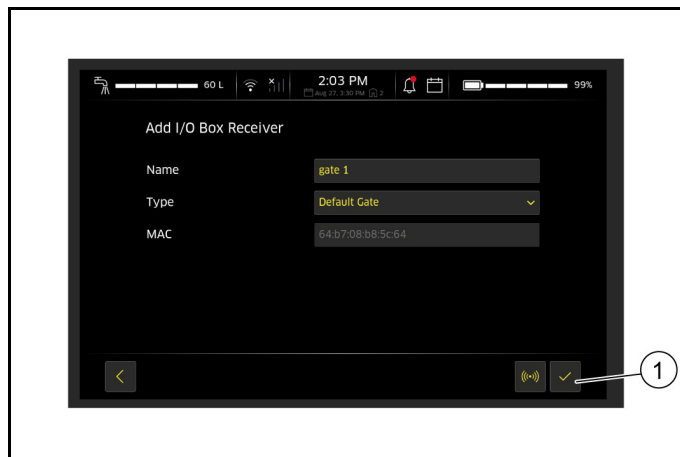
7. 使用上键和下键来测试发射器的功能。



① 上键

② 下键

8. 通过点击勾选符号来确认选择。

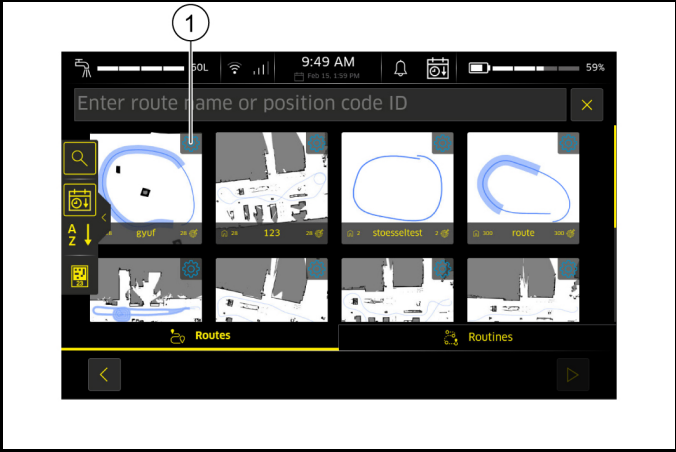


① 勾选符号

9. 对于其他接收器 (卷帘门), 请重复步骤 5 至 8。

10. 切换到地图编辑。请参阅 *KIRA B 50 清洁机器人* 的操作说明。

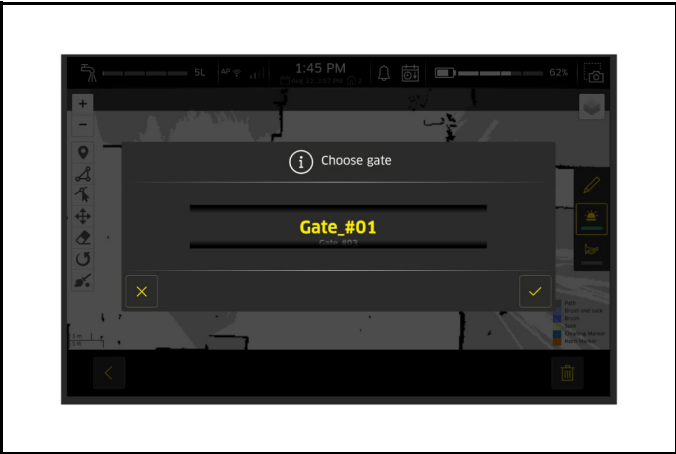
11. 按下触摸屏上的设置图标。



- ① 设置图标
12. 设置区域。



- ① 绿色区域
 - ② 交互区域
- a 打开区域选择。绿色区域定义了门控系统的响应区域。
b 选择门。区域没有标准分配，也就是说，如果未选择门，区域内的门控系统将不会响应。

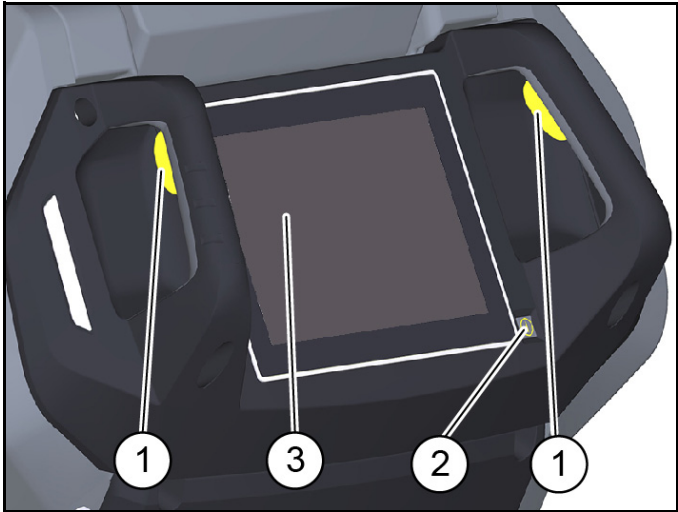


- c 选择“交互区域”。
- 清洁机器人在进入绿色区域时会打开指定的门。

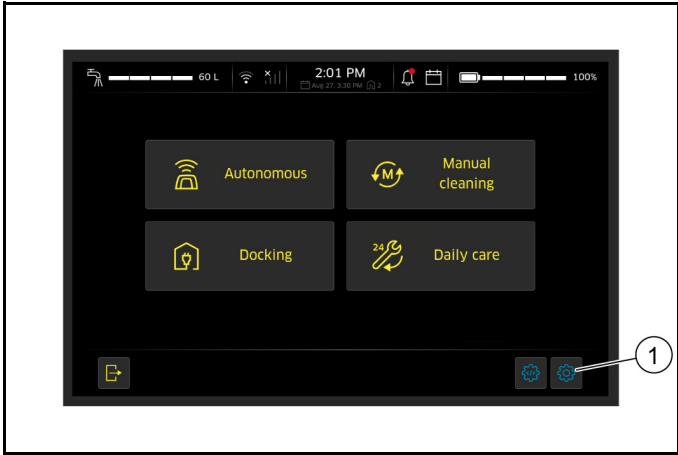
设置带火灾报警的清洁机器人

前提条件

- 对于每个需要设置的卷帘门，需安装一个带电压表的接收模块。
 - 清洁机器人已完成改装，并且位于接收器的信号传输范围内。
 - 清洁机器人在插入发射器（U 盘）后启动。
1. 使用启动键打开控制面板。



- ① 安全开关
 - ② 启动键
 - ③ 触摸屏
2. 按下触摸屏上的设置图标。



- ① 设置图标
3. 选择 **Infrastructure**（基础设施）菜单。



- ① Infrastructure（基础设施）菜单

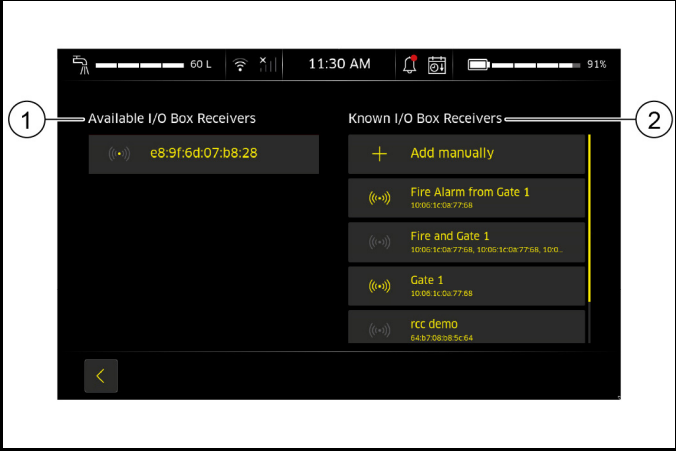
4. 选择 I/O Box Setup (I/O 盒设置)。



① I/O Box Setup (I/O 盒设置)

显示所有可选择的接收器。

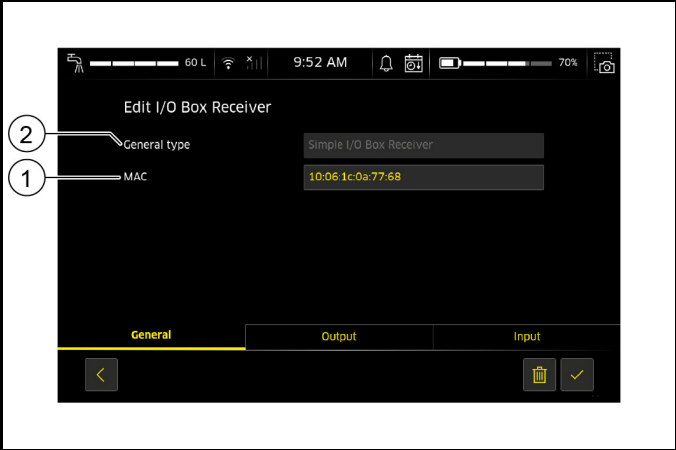
5. 从列表中选择接收器 (卷帘门)。



① 可选择的接收器

② 已知的接收器

6. 为接收器 (卷帘门) 指定名称和类型。



① MAC 地址

② 类型

a 为接收器分配类型。

b 为接收器分配一个“MAC 地址”。

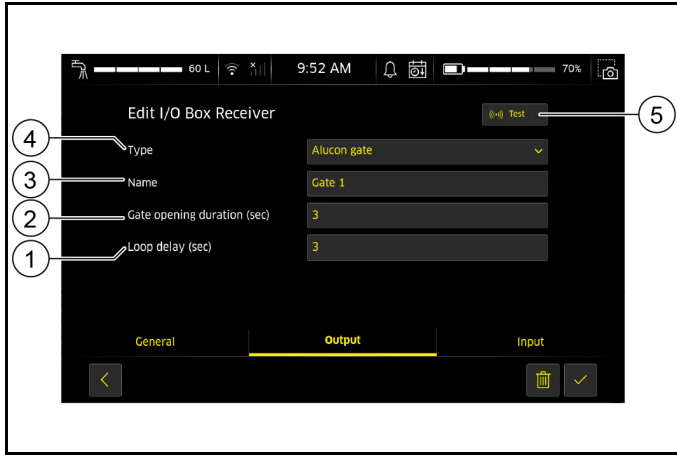
提示

可以设置发送至接收器的输出信号和 /或设置来自接收器的输入信号。

输出信号: 清洁机器人向接收器发送信号, 以打开相应交互区域内的门。

输入信号: 当发生火灾报警时, 清洁机器人会接收到来自接收器的信号。在相应的交互区域中, 重复操作将被自动中断。

7. 设置发送至接收器的输出信号。



① 循环延迟 (秒)

② 开门时间 (秒)

③ 名称

④ 类型

⑤ 测试按钮

a 选择类型。**Alucon-Tor** 适用于在特定时间后会自动关闭的门。**Standard** 适用于开启后保持敞开的门。

b 指定名称。

c 输入门保持开启状态的持续时间 (单位: 秒)。由于部分门在第二次收到开门指令时会停止开启动作, 因此可在此设置清洁机器人在发出第一次指令后需等待的时间。

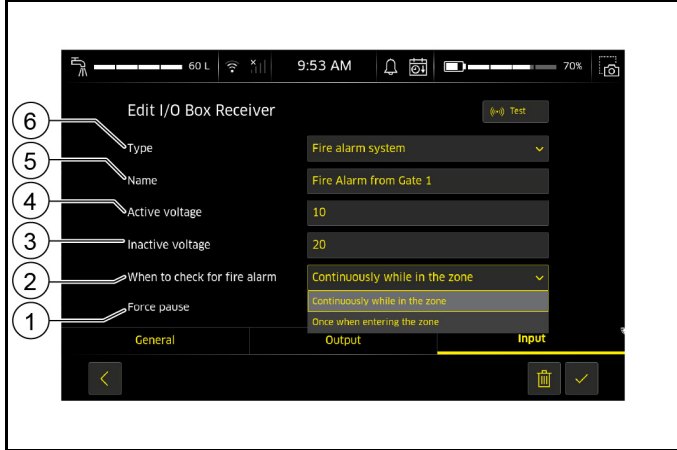
d 输入循环延迟数值 (单位: 秒)。由于 Alucon 门会在一定时间后自动关闭, 因此可在此设置开门指令的重新发送间隔时间。

e 如需测试连接, 请按下测试按钮。

8. 设置来自接收器的输入信号。

提示

部分火灾报警系统会在超过特定阈值时触发, 而另一些则会在电压低于设定值时触发。两种触发模式均可选择。在所示的示例中, 发生火灾报警时电压会降至 10 V。



① 强制暂停

② 火警检测时机

③ 待机电压

④ 工作电压

⑤ 名称

⑥ 类型

a 选择**火灾报警** 作为类型。

b 指定**名称**。Kärcher 建议所设名称应能表明其为门的火灾报警。

c 在**工作电压**中设置触发火灾报警的最低电压阈值。

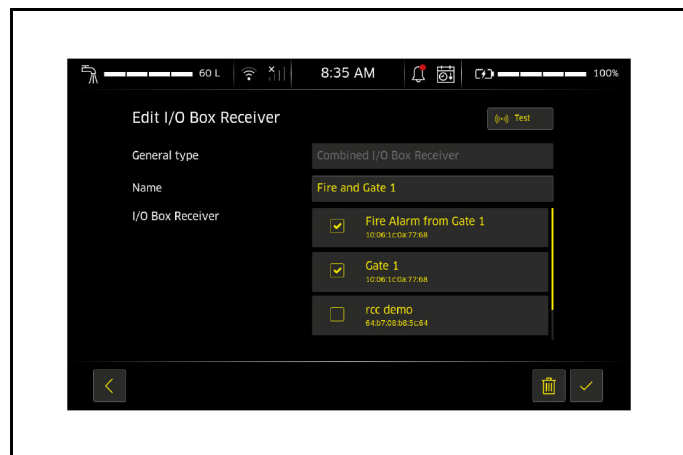
d 在**待机电压**中设置不触发火灾报警的最高电压阈值。

- e 选择清洁机器人何时检查火警。有两个选项可供选择：
持续：只要清洁机器人位于交互区域内，就会暂停重复操作。在门的每一侧，当清洁机器人在重复操作过程中接近时，都应设置一个区域。该区域不应位于门的下方，否则当此处触发火灾报警时，机器人就会直接在门下方暂停。
进入区域时检测一次：清洁机器人仅在进入交互区域时检测一次火灾报警。若火灾报警触发，机器人将在区域边界处暂停重复操作。若清洁机器人处于区域中部时火灾报警触发，则将继续执行任务。此选项可与门上方的交互区域一起使用。
- f 启用 / 禁用强制暂停。
选项已启用：清洁机器人将忽略现场人员发出的重复操作请求。循环任务不可继续执行，只能中止。
选项已禁用：由火灾报警信号触发的暂停状态可被解除。

9. 选项：设置组合式接收器。

提示

若需创建同时作为出入口触发器或多门触发器的交互区域，则必须额外配置组合式接收器，因为重叠区域将无法正常工作。



组合式接收器示例

在所示的示例中，组合式接收器接收发送至“门 1”的指令以及“门 1 火灾报警”输入信号。

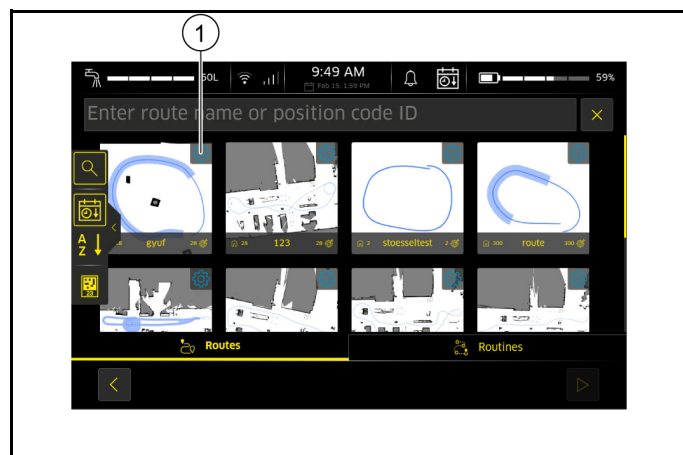
通过启用**进入区域后检测一次**选项可避免清洁机器人在发生火灾报警时滞留于门下方。

注意

即使清洁机器人在进入区域时被暂停，仍会执行开门动作。若不需要此功能，则必须为门控系统和火灾报警设置单独的区域。

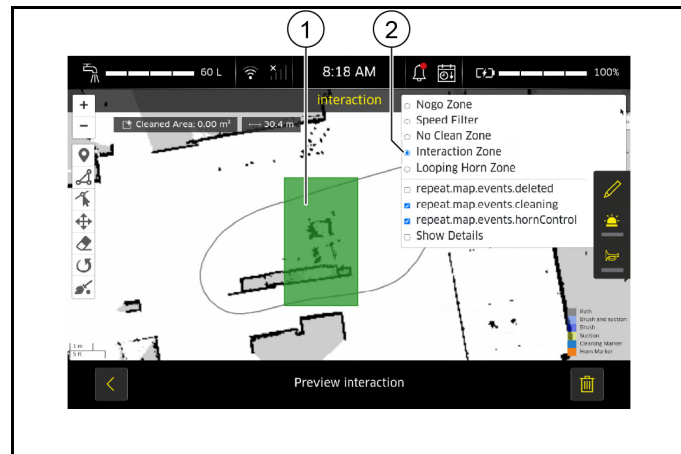
10. 切换到地图编辑。请参阅 KIRA B 50 清洁机器人的操作说明。

11. 按下触摸屏上的设置图标。



① 设置图标

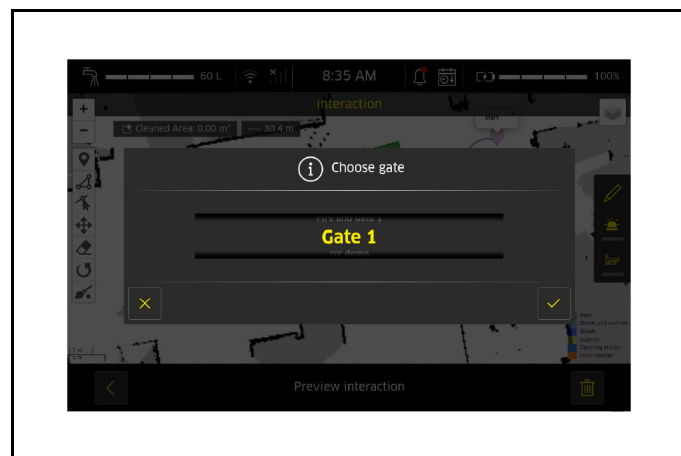
12. 设置交互区域。



① 绿色区域

② 交互区域

- 打开区域选择。绿色区域定义了门控系统的响应区域。
- 选择门。区域没有标准分配，也就是说，如果未选择门，区域内的门控系统将不会响应。



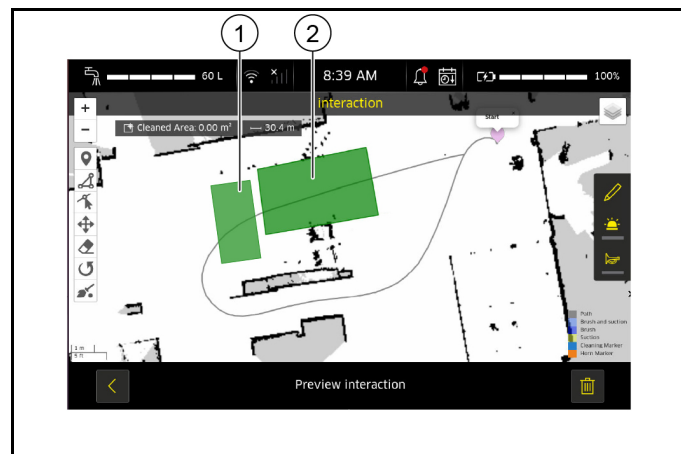
c 选择“交互区域”。

清洁机器人在进入绿色区域时会打开指定的门。

13. 设置单独的火灾报警区域。

提示

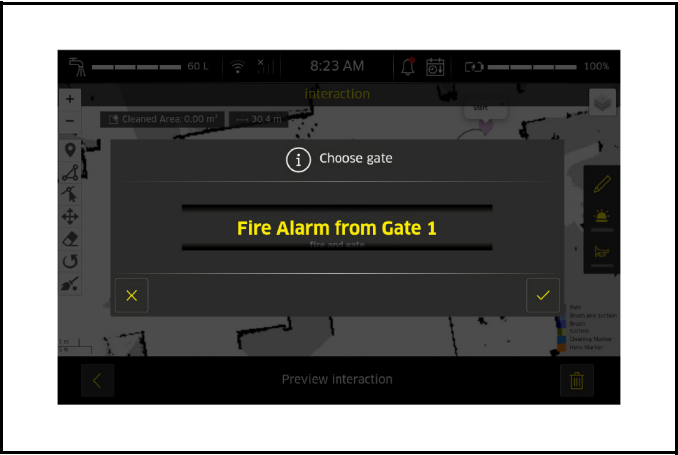
交互区域不得重叠。



① “火灾报警”交互区域

② “开门”交互区域

- 打开区域选择。绿色区域定义了门控系统响应或火灾报警触发的区域。
- 选择火灾报警对应的门。

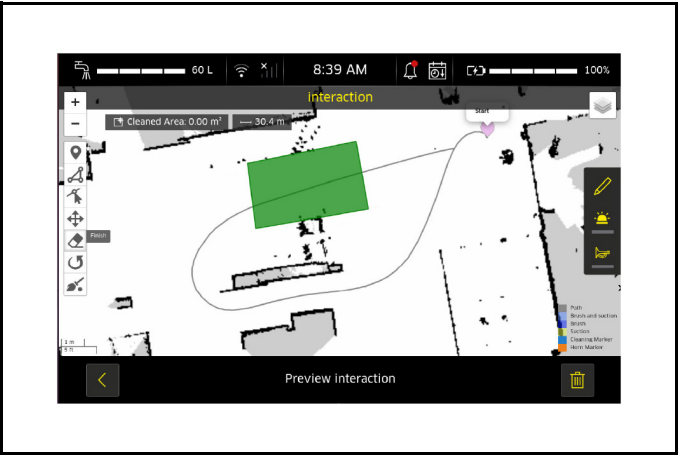


c 对于火灾报警区域的火警检测时机，选择在区域内停留期间持续检测。

14. 设置带火灾报警的组合式交互区域。

提示

即使清洁机器人在进入区域时被暂停，仍会执行开门动作。若不需要此功能，请按照步骤 13 所述，为门控系统和火灾报警设置单独的区域。

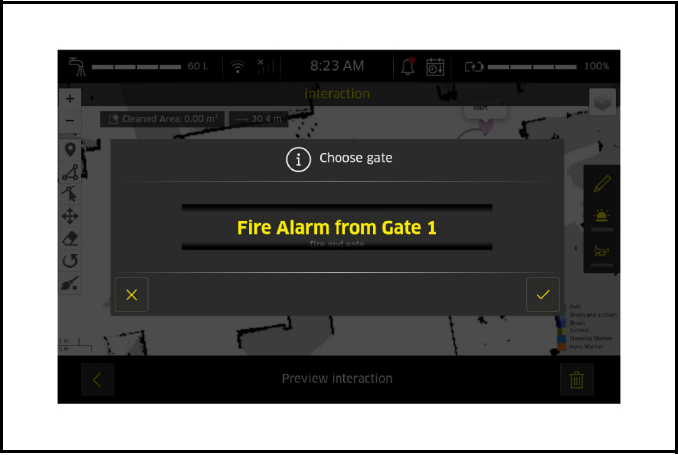


a 打开区域选择。绿色区域定义了门控系统响应以及火灾报警触发的区域。

提示

请将该区域设置得足够大，确保清洁机器人抵达门时门已完全开启，从而保证机器人顺畅通行。

b 选择火灾报警对应的门。

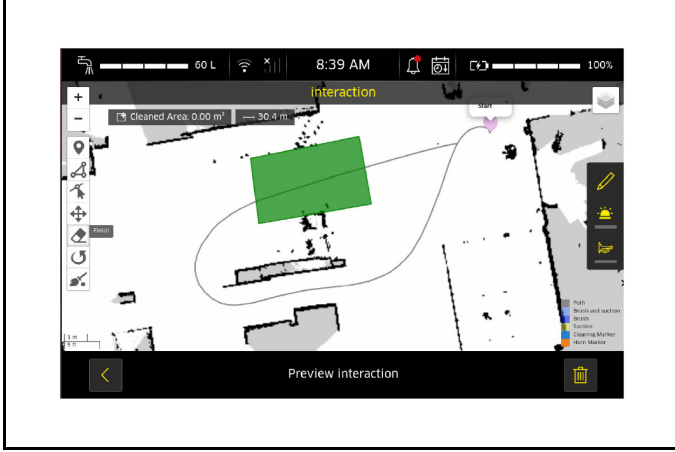


c 对于火灾报警区域的火警检测时机，选择进入区域时检测一次。

14. اضبط مناطق تفاعل مشتركة مع أجهزة إنذار الحريق.

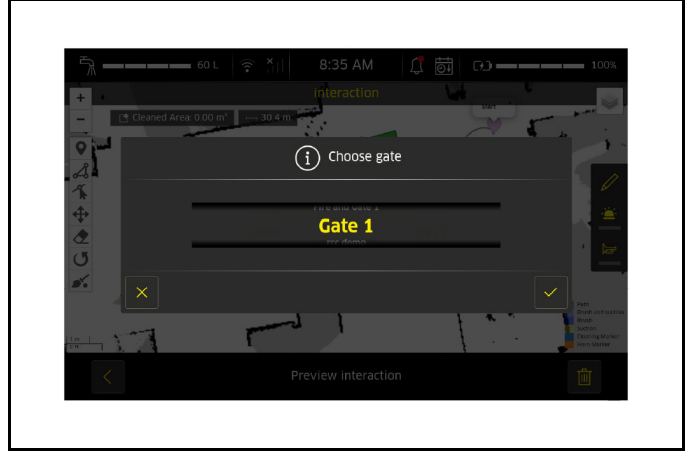
إرشاد

روبوت التنظيف يفتح البوابة حتى إذا تم إيقاف روبوت التنظيف عند دخول المنطقة. استخدم مناطق منفصلة للتحكم في البوابة وإنذار الحريق كما هو موضح في الخطوة 13 إذا لم يكن ذلك مرغوباً فيه.



a افتح أداة اختيار المنطقة. تحدد المنطقة الخضراء المنطقة التي تستجيب فيها وحدة التحكم في المصراع.

b اختر المصراع. لا يمكن الضبط الافتراضي للمنطقة، أي أنه إذا لم يتم اختيار مصراع، فلن تستجيب وحدة التحكم في البوابة.



c اختر "منطقة التفاعل".

روبوت التنظيف يفتح البوابة المخصصة عند دخول المنطقة الخضراء. 13. اضبط مناطق منفصلة لأجهزة إنذار الحريق.

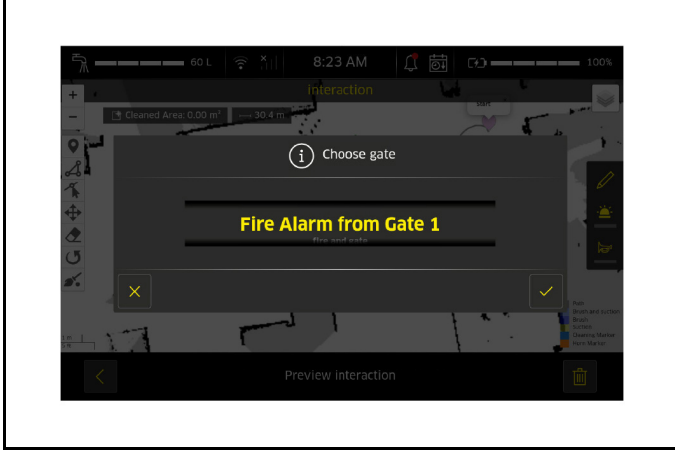
إرشاد

يجب ألا تتداخل مناطق التفاعل.

a افتح أداة اختيار المنطقة. المساحة الخضراء تحدد المنطقة التي يتم فيها تنشيط التحكم في البوابة وتشغيل أجهزة إنذار الحريق.

إرشاد

اجعل المساحات كبيرة بما يكفي، بحيث تكون البوابة مفتوحة بالفعل عندما يصل إليها منظم الروبوت، بحيث يمكن لمنظف الروبوت القيادة بسلاسة. b اختر بوابة إنذار الحريق.

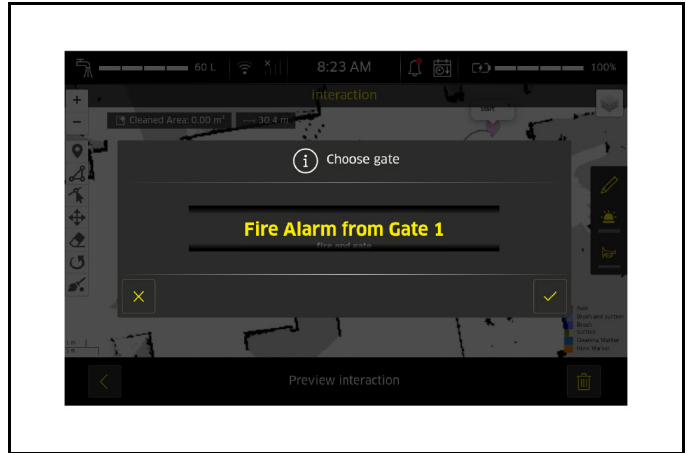


① منطقة التفاعل "إنذار الحريق"

② منطقة التفاعل "فتح البوابة"

a افتح أداة اختيار المنطقة. المساحات الخضراء تحدد المناطق التي يتم فيها تنشيط التحكم في البوابة أو تشغيل أجهزة إنذار الحريق.

b اختر بوابة إنذار الحريق.



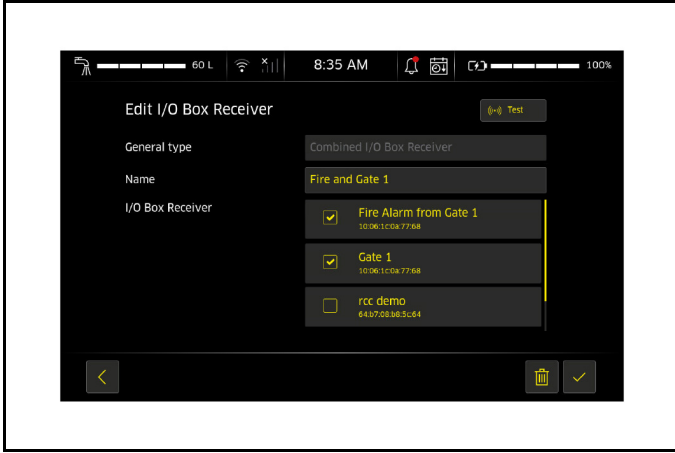
c بالنسبة إلى متى تتحقق من إنذار الحريق لمناطق إنذار الحريق، اختر الوضع مستمر أثناء وجودك في المنطقة.

c بالنسبة إلى وقت التحقق من إنذار الحريق لمناطق إنذار الحريق، اختر لمرة واحدة عند دخول المنطقة.

9. خيار: اضبط جهاز استقبال مشترك.

إرشاد

لإنشاء مناطق تفاعل تعمل كمسجلات للدخل والخرج، أو كمسجلات لأكثر من بوابة، يجب إنشاء مستقبل مدمج إضافي، حيث لا تعمل المناطق المتراكبة.



مثال على جهاز استقبال مدمج

في المثال الموضح، يتلقى جهاز الاستقبال المدمج الأوامر المرسلة إلى "البوابة 1" والدخل "إنذار الحريق من البوابة 1".

يستخدم الخيار انتبه إلى إنذار الحريق مرة واحدة عند دخول المنطقة. يجب إيقاف روبوت التنظيف تحت البوابة في حالة اندلاع إنذار الحريق.

تنبيه

منظف الروبوت يفتح البوابة حتى لو تم إيقافه عند دخول المنطقة. إذا لم يكن ذلك مرغوباً فيه، فيجب استخدام مناطق منفصلة للتحكم في البوابة وفي إنذار الحريق.

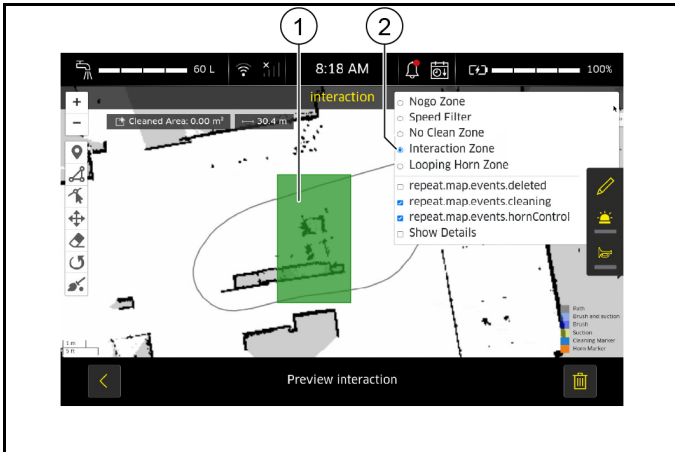
10. قم بالتبديل إلى تعديل الخريطة. انظر تعليمات التشغيل الخاصة بروبوت التنظيف KIRA B 50.

11. اضغط على رمز الإعدادات على الشاشة اللمسية.



① رمز الإعدادات

12. ضبط منطقة التفاعل.



① المنطقة الخضراء

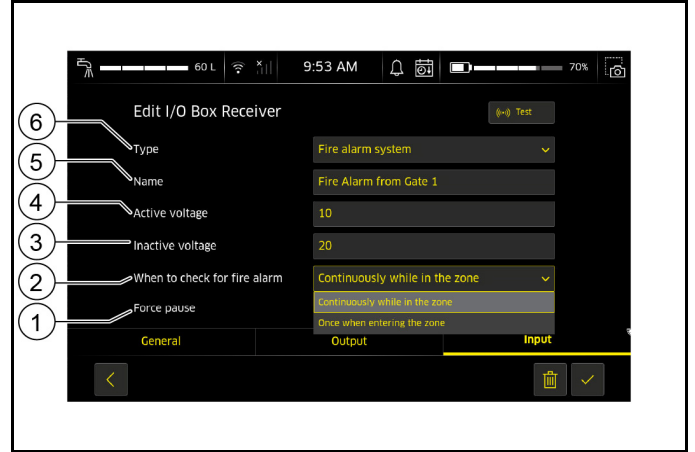
② منطقة التفاعل

- اختر النوع. استخدم بوابة Alucon للوابات التي تغلق تلقائياً بعد وقت معين. استخدم المعيار للوابات التي تبقى مفتوحة بعد الفتح.
- أدخل الاسم.
- أدخل قيمة مدة فتح الباب بالثواني. نظراً لأن بعض البوابات توقف عملية الفتح عند إرسال أمر الفتح مجدداً، فمن الممكن ضبط المدة التي ينتظرها روبوت التنظيف بعد الأمر الأول.
- أدخل قيمة تأخير الحلقة بالثواني. نظراً لأن بوابات Alucon تغلق تلقائياً بعد مرور بعض الوقت، فمن الممكن تحديد الوقت الذي يتم بعده إرسال أمر الفتح مجدداً.
- لفحص الاتصال، اضغط على زر الفحص.

8. اضبط إشارة الدخل من جهاز الاستقبال.

إرشاد

توجد أنظمة إنذار حريق يتم تشغيلها عند تخطي قيمة حدية معينة وأنظمة تعمل تحت فلتية معينة. ويمكن اختيار أي من الخيارين. في المثال الموضح، تنخفض الفلتية إلى أقل من 10 فولط في حالة اندلاع إنذار الحريق.



① الإيقاف المؤقت القسري

② متى تفحص أجهزة إنذار الحريق

③ الفلتية غير نشطة

④ الفلتية نشطة

⑤ الاسم

⑥ نوع

a اختر إنذار الحريق بوصفه النوع.

b أدخل الاسم. توصي Kärcher بإدخال اسم يشير إلى أنه إنذار الحريق الخاص بالبوابة.

c في وضع الفلتية النشطة، اضبط الحد الذي يندلع عنه إنذار الحريق.

d في وضع الفلتية غير النشطة، اضبط الحد الذي لن يتم عنده تشغيل إنذار الحريق.

e اختر الوقت الذي يجب أن ينتبه فيه روبوت التنظيف إلى أجهزة إنذار الحريق. هناك خياران للاختيار من بينهما:

مستمر: طالما أن روبوت التنظيف في منطقة التفاعل، فإنه يوقف التكرار مؤقتاً. يجب أن تكون هناك منطقة على كل جانب من البوابة يقترب فيه روبوت التنظيف في إطار التكرار. يجب ألا تكون المنطقة أسفل البوابة والتي يتوقف فيها الروبوت أيضاً أسفل البوابة مباشرة إذا تم تشغيل إنذار الحريق هناك.

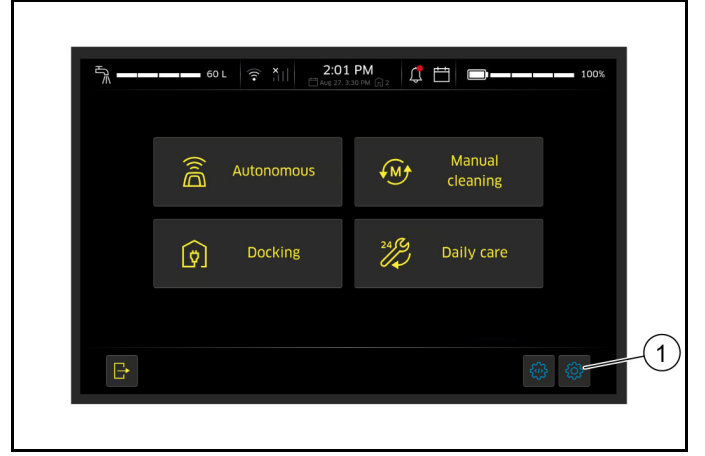
بمجرد دخول المنطقة: يقوم روبوت التنظيف بفحص إنذار الحريق مرة واحدة فقط عند دخوله منطقة التفاعل. إذا كان إنذار الحريق نشطاً، فإنه يتوقف عن التكرار عند حدود المنطقة. إذا تم تشغيل إنذار الحريق أثناء وجود روبوت التنظيف في منتصف المنطقة، فإنه سيواصل القيادة. يمكن تطبيق هذا الخيار مع منطقة التفاعل أعلى البوابة.

f تفعيل/تعطيل الإيقاف المؤقت القسري.

تم تفعيل الخيار: يتجاهل روبوت التنظيف أيضاً طلب التكرار الذي يصدره أي شخص في الموقع. لا يمكن مواصلة التكرار، بل سيتم مقاطعته فقط.

تم تعطيل الخيار: يمكن إلغاء التوقف المؤقت الذي يتم تفعيله عن طريق إشارة إنذار الحريق.

2. اضغط على رمز الإعدادات على الشاشة اللمسية.



① رمز الإعدادات

3. اختر قائمة البنية التحتية.



① قائمة البنية التحتية

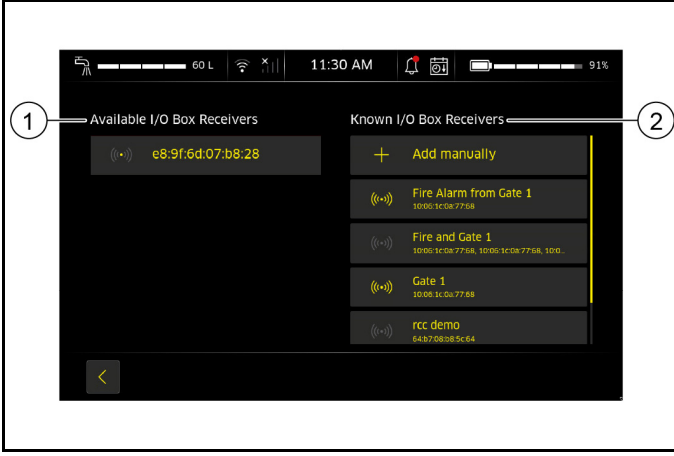
4. اختر إعداد صندوق الدخل/الخرج.



① إعداد صندوق الدخل/الخرج

تُعرض كافة أجهزة الاستقبال التي يمكن اختيارها.

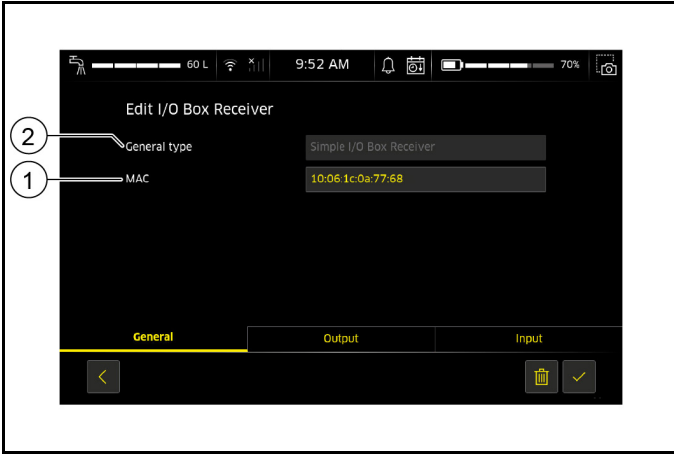
5. اختر جهاز استقبال (مصراع دوار) من القائمة.



① جهاز استقبال يمكن اختياره

② المستلمون المعروفون

6. خصص اسم ونوع جهاز الاستقبال (المصراع الدوار).



① عنوان MAC

② نوع

a خصص نوع جهاز الاستقبال.
b قم بتخصيص "عنوان MAC" للمستلم.

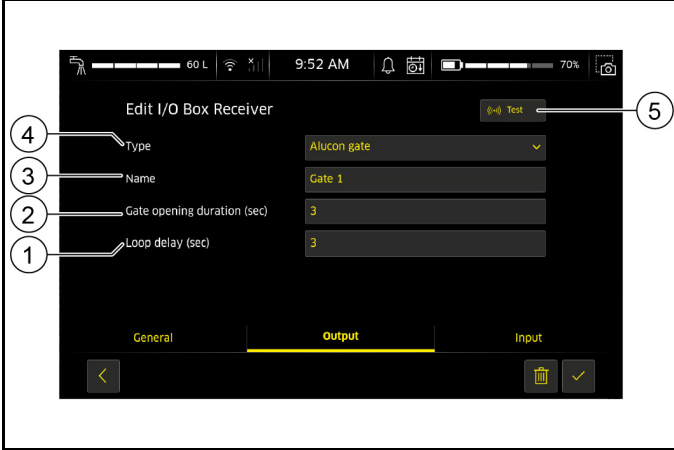
إرشاد

يمكن ضبط إشارة الخرج على جهاز الاستقبال و / أو إشارة الدخل من جهاز الاستقبال.

إشارة الخرج: روبوت التنظيف يرسل إشارة إلى جهاز الاستقبال لفتح البوابات في مناطق التفاعل المعنية.

إشارة الدخل: روبوت التنظيف يتلقى إشارة من جهاز الاستقبال في حالة إندلاع إنذار الحريق. يتم مقاطعة التكرار في مناطق التفاعل المعنية تلقائياً.

7. اضغط إشارة الخرج على جهاز الاستقبال.



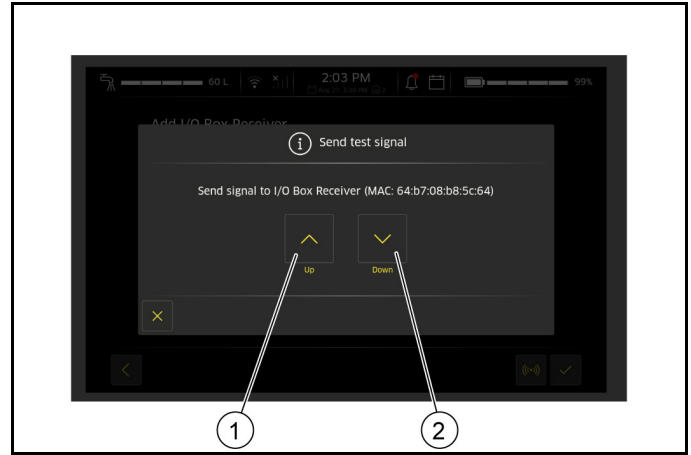
① تأخير الحلقة (مقاساً بالثواني)

② وقت فتح البوابة (مقاساً بالثواني)

③ الاسم

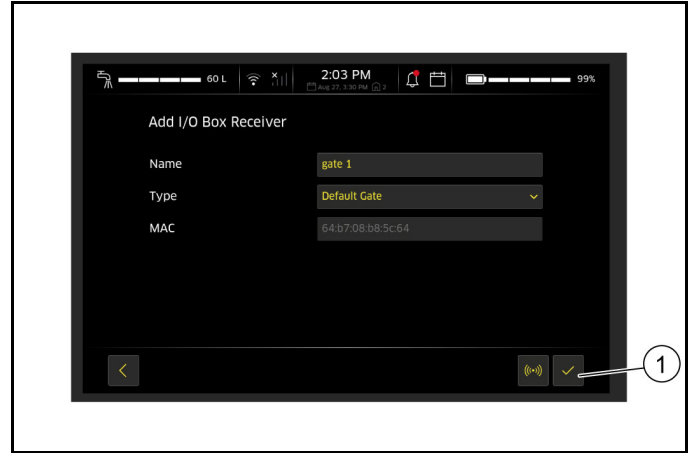
④ نوع

⑤ زر الفحص



① الزر لأعلى
② الزر لأسفل

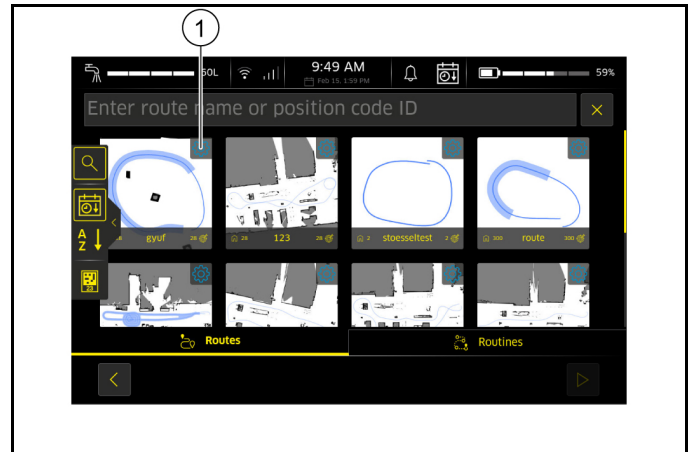
8. قم بتأكيد الاختيار بالضغط على علامة صواب.



① علامة صواب

9. كرر الخطوة 5 ... 8 مع أجهزة الاستقبال الإضافية (المصاريع الدوارة).
10. قم بالتبديل إلى تعديل الخريطة. انظر تعليمات التشغيل الخاصة بروبوت التنظيف KIRA B 50.

11. اضغط على رمز الإعدادات على الشاشة للمسية.

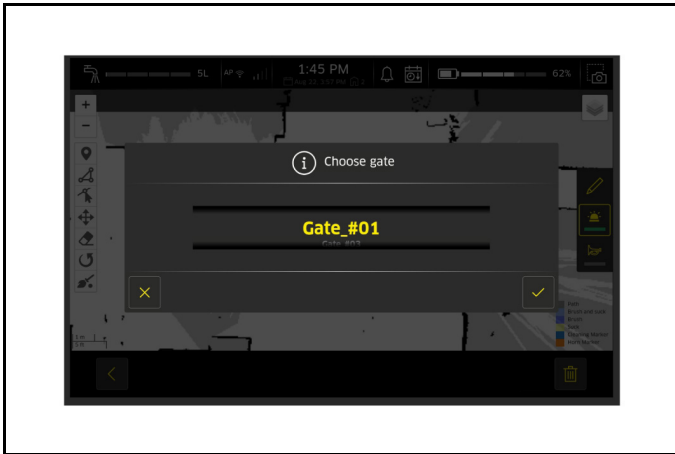


① رمز الإعدادات



① المنطقة الخضراء
② منطقة التفاعل

a افتح أداة اختيار المنطقة. تحدد المنطقة الخضراء المنطقة التي تستجيب فيها وحدة التحكم في المصراع.
b اختر المصراع. لا يمكن الضبط الافتراضي للمنطقة، أي أنه إذا لم يتم اختيار مصراع، فلن تستجيب وحدة التحكم في البوابة.



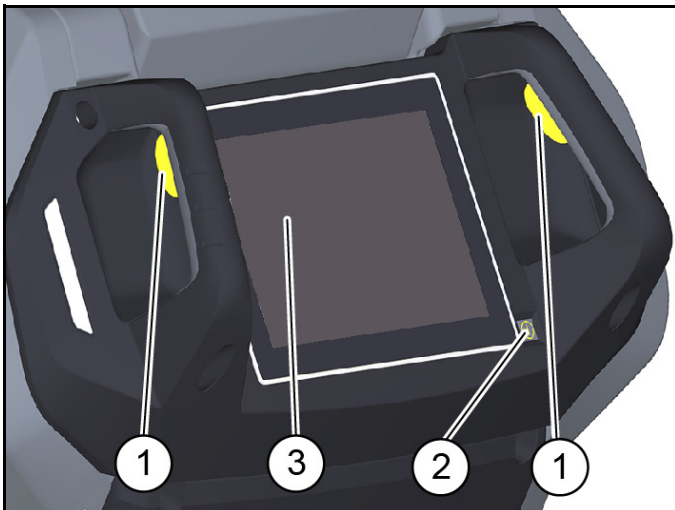
c اختر "منطقة التفاعل".

روبوت التنظيف يفتح البوابة المخصصة عند دخول المنطقة الخضراء.

محاذاة روبوت التنظيف مع إنذار حريق

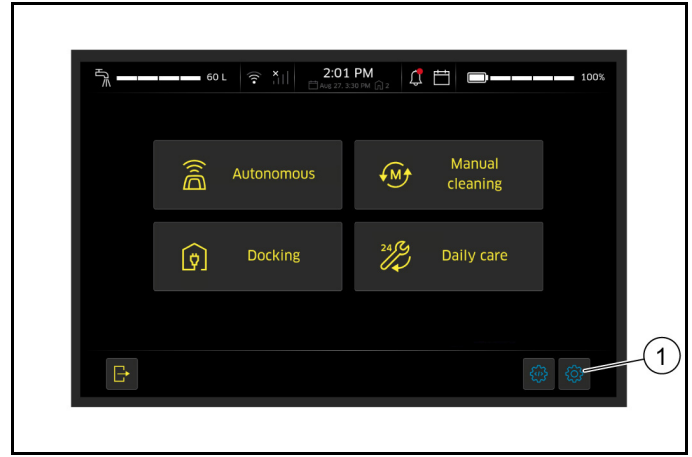
الشروط

- يتم تركيب وحدة استقبال مع مقياس الفلطية لكل مصراع دوار يتم تركيبه.
- تم تجهيز روبوت التنظيف ويوجد في منطقة الإرسال الخاصة بجهاز الاستقبال.
- تشغيل روبوت التنظيف مع توصيل جهاز الإرسال (فلاشة USB).
- 1. تشغيل لوحة التحكم باستخدام زر البدء.



① مفتاح الأمان
② زر التشغيل
③ شاشة لمسية

2. اضغط على رمز الإعدادات على الشاشة اللمسية.



① رمز الإعدادات

3. اختر قائمة البنية التحتية.



① قائمة البنية التحتية

4. اختر إعداد صندوق الدخل/الخرج.



① إعداد صندوق الدخل/الخرج

تُعرض كافة أجهزة الاستقبال التي يمكن اختيارها.

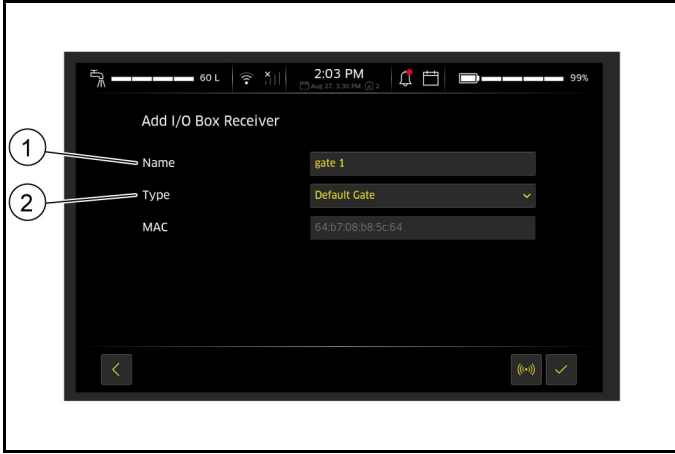
5. اختر جهاز استقبال (مصراع دوار) من القائمة.



① جهاز استقبال يمكن اختياره

6. خصص اسم ونوع جهاز الاستقبال (المصراع الدوار).

a اضبط نوع "البوابة الافتراضية" للجهاز المستقبل.
إذا قمت بإنشاء جهاز استقبال لكل مصراع (بوابة)، فقم بضبط النوع "البوابة الافتراضية" إلى المصراع. عندما يصل روبوت التنظيف إلى منطقة بوابة افتراضية، فإنه يقوم بتشغيل وحدة التحكم في المصراع لجهاز الاستقبال المخصص.

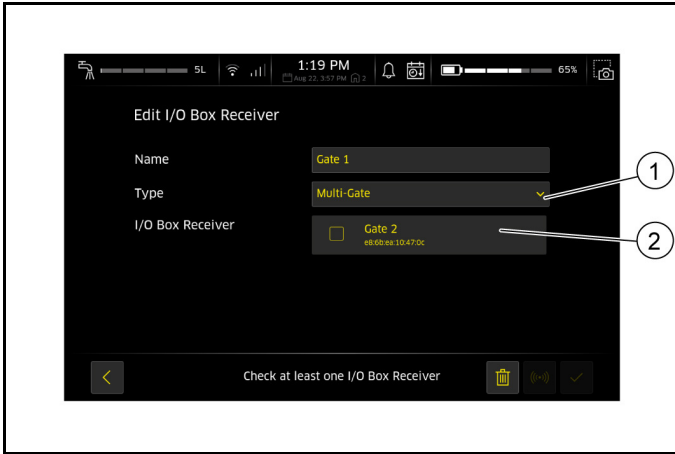


① الاسم

② نوع

b اختياري: اضبط نوع "البوابة المتعددة" للجهاز المستقبل.

توفر البوابة المتعددة إمكانية فتح عدة مصاريع (بوابات) داخل المنطقة. مما يعني أنه عندما يصل روبوت التنظيف إلى منطقة بوابة متعددة، فإنه يقوم بتشغيل وحدة التحكم في المصراع لعدة أجهزة استقبال. وقد تكون هذه ميزة إذا كانت هناك عدة مصاريع دوار بجانب بعضها بعضاً، على سبيل المثال في زاوية.

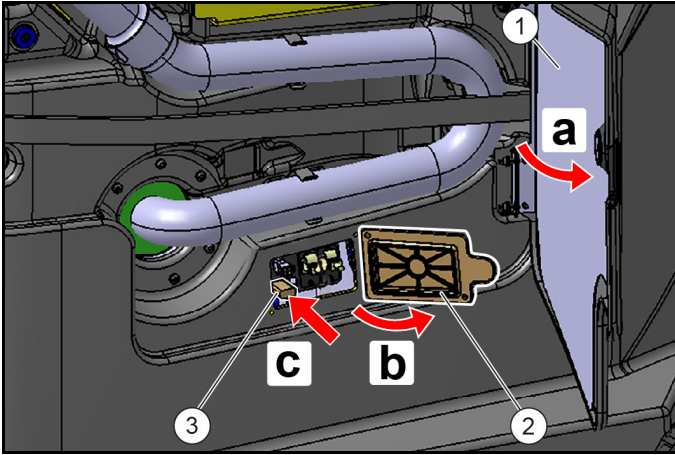


① الاسم

② نوع

تركيب فلاشة USB (KIRA BR 50 1.533-003.0, KIRA BD 50 1.533-050.0)

1. لايقاف روبوت التنظيف، انظر تعليمات التشغيل الخاصة بروبوت التنظيف.
2. تركيب فلاشة USB:
a افتح باب درج الجهاز.
b فك البرغي الموجود بالغطاء وإزالة الغطاء.
c أدخل فلاشة USB في مقبس USB.



1. باب درج الجهاز
2. غطاء
3. فلاشة USB

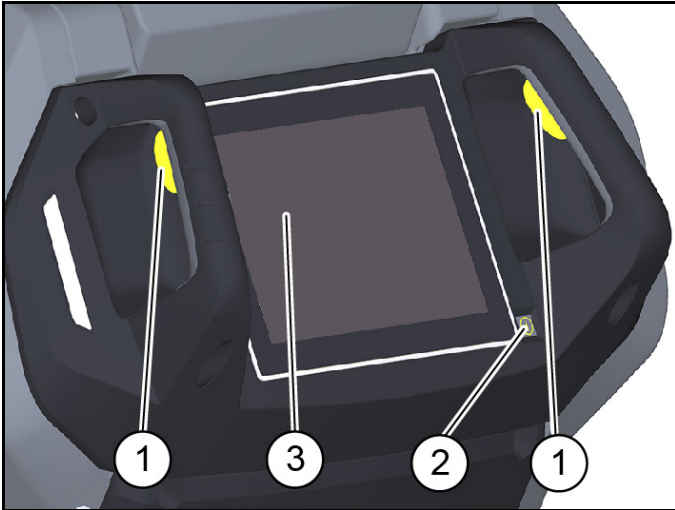
3. تركيب الغطاء وإحكام ربط البراغي.
4. أغلق باب درج الجهاز.
5. لتشغيل روبوت التنظيف، انظر تعليمات التشغيل الخاصة بروبوت التنظيف.

محاذاة روبوت التنظيف

محاذاة روبوت التنظيف دون إنذار حريق

الشروط:

- يتم تركيب جهاز استقبال لكل مصراع دوار يتم تركيبه.
- تم تجهيز بروبوت التنظيف ويوجد في منطقة الإرسال الخاصة بجهاز الاستقبال.
- 1. تشغيل لوحة التحكم باستخدام زر البدء.



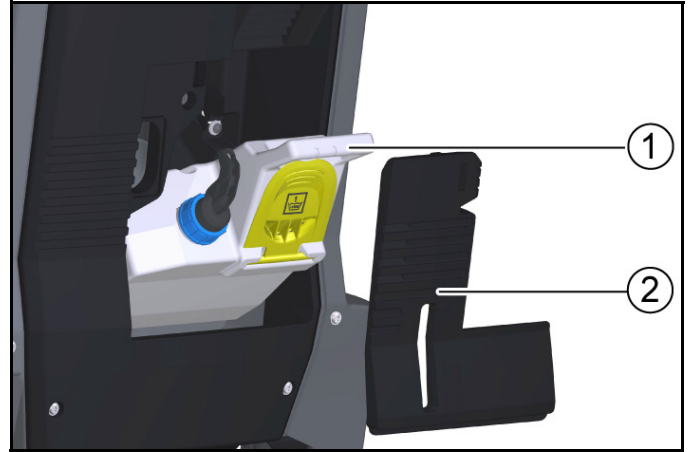
1. مفتاح الأمان
2. زر التشغيل
3. شاشة لمسية

تركيب فلاشة USB (KIRA BR 50 1.533-001.0 / 1.533-002.0)

الأدوات المطلوبة:

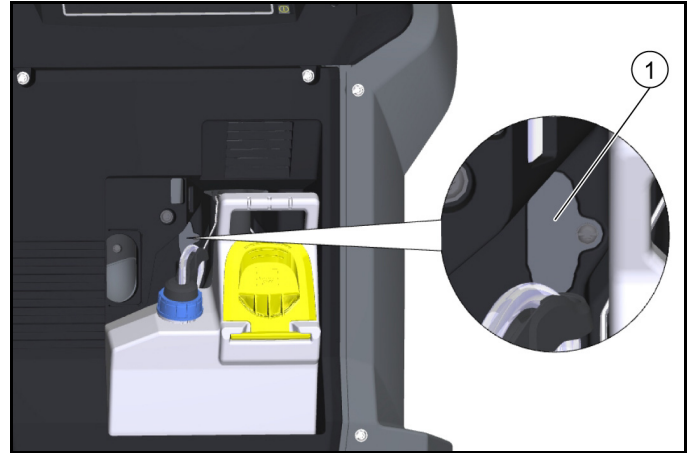
- مفك البراغي TORX 15

1. لايقاف روبوت التنظيف، انظر تعليمات التشغيل الخاصة بروبوت التنظيف.
2. فك خزان مواد التنظيف.



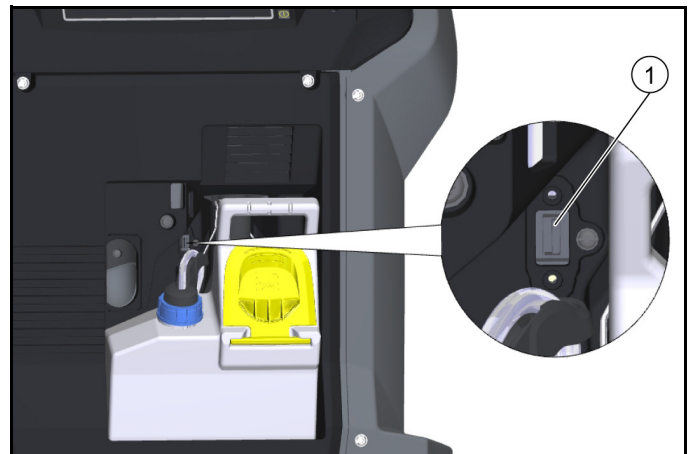
1. غطاء
2. خزان مواد التنظيف

- a اخلع الغطاء.
- b أزل خزان المنظفات.
3. أزل غطاء منفذ USB باستخدام مفك البراغي TORX 15.



1. غطاء منفذ USB

4. أدخل فلاشة USB في منفذ USB.



1. منفذ USB

5. تركيب خزان مواد التنظيف.
- a أدخل خزان مواد التنظيف. احرص على عدم إتلاف جهاز الإرسال.
- b ركب الغطاء.
6. لتشغيل روبوت التنظيف، انظر تعليمات التشغيل الخاصة بروبوت التنظيف.

حماية البيئة

المواد المستخدمة في التغليف قابلة لإعادة التدوير. يرجى التخلص من مواد التغليف بطريقة تحافظ على البيئة.
تحتوي الأجهزة الكهربائية والإلكترونية على مواد قيمة قابلة لإعادة التدوير وغالباً ما تحتوي أيضاً على مكونات مثل البطاريات أو المراكمات أو الزيوت والتي قد تشكل خطورة على صحة الإنسان والبيئة في حالة التعامل معها بشكل غير صحيح أو إذا تم التخلص منها بصورة خاطئة. إلا أن هذه المكونات ضرورية لتشغيل الجهاز بصورة سليمة. لا يجوز التخلص من الأجهزة المميزة بهذا الرمز مع النفايات المنزلية.

إرشادات حول مواد المحتويات (REACH)

تجد المعلومات الحالية حول المحتويات على الموقع: www.kaercher.de
REACH

الملحقات التكميلية وقطع الغيار

استخدام الملحقات التكميلية الأصلية وقطع الغيار الأصلية فقط، والتي تضمن تشغيل الجهاز بشكل آمن وخالٍ من الاختلالات.
تجد المعلومات الخاصة بالملحقات التكميلية وقطع الغيار على الموقع www.kaercher.com.

الضمان

يسري في كل دولة شروط الضمان التي تضعها شركة التسويق المتخصصة التابعة لنا. نحن نتولى إصلاح الأخطاء التي قد تطرأ على جهازك خلال فترة الضمان بدون مقابل، عندما يكون سبب هذه الأعطال ناجم عن عيب في المواد المستخدمة أو في عملية التصنيع. في حالة استحقاق الضمان، توجه من فضلك بقسيمة الشراء إلى أقرب موزع أو مركز خدمة عملاء معتمد. (العنوان على الصفحة الخلفية)
يمكن العثور على المزيد من المعلومات حول الضمان (إن وجدت) في قسم الخدمة على موقع Kärcher المحلي تحت عنوان "التزيلات".

مواصفات الجهاز



- ① غطاء الحماية
- ② فلاشة USB
- ③ ملصق

التركيب

⚠ خطر

تشغيل الجهاز بغير قصد، ملامسة الأجزاء الموصلة للتيار
خطر الإصابة، صدمة كهربائية

افصل الجهاز عن محطة الإرساء أو اسحب القابس الكهربائي قبل إجراء أي أعمال.

⚠ تنويه

أضرار مادية بسبب التركيب غير الصحيح
يجب ألا يتم التركيب إلا بالاستعانة بفني مؤهل.

إرشاد

من الضروري أيضاً مراعاة دليل التشغيل وإرشادات السلامة الخاصة بروبوت التنظيف.

المحتويات

226	إرشادات عامة
226	محتوى التسليم
226	الاستخدام المطابق للتعليمات
226	إرشادات السلامة
226	حماية البيئة
226	الملحقات التكميلية وقطع الغيار
226	الضمان
226	مواصفات الجهاز
226	التركيب
225	محاذاة روبوت التنظيف

إرشادات عامة



اقرأ دليل التركيب هذا قبل التعديل وتصرف وفقاً لذلك.
حافظ على دليل التشغيل للاستخدام لاحقاً أو تسليمها للمالك التالي.

محتوى التسليم

يتكون طقم التعديل من:

المكونات	التسمية	الكمية [قطع]
6.043-017.0	فلاشة USB، جهاز الإرسال	1
5.043-365.0	غطاء واقٍ لفلاشة USB، جهاز الإرسال	1
6.043-016.0	ملصق فلاشة USB، جهاز الإرسال	1
5.980-276.0	تعليمات التعديل لوحدة التحكم في المصراع الدوار، جهاز الإرسال	1

إرشاد

يتم تركيب غطاء الحماية والملصقات مسبقاً عند التوريد.

الاستخدام المطابق للتعليمات

لا يُسمح باستخدام مجموعة تمديد التحكم في المصراع الدوار إلا على المصراع الدوار المزود بأجهزة تحديد القوة أو تجهيزات الحماية غير التامسية مثل المصراع من النوع C (أو D / E) بحسب DIN EN 12453.
يتكون طقم تمديد التحكم في المصراع الدوار من أجل المرحلين من وحدتين:

- وحدة KIRA، التحكم في المصراع الدوار، جهاز الإرسال
 - وحدة KIRA التحكم في المصراع الدوار، وحدة الاستقبال
- يجب تركيب جهاز الإرسال ووحدة الاستقبال بمعرفة المستخدم.

إرشادات السلامة

درجات الخطر

⚠ خطر

● إشارة إلى خطر مباشر وشيك الحدوث وقد يؤدي إلى إصابات جسيمة بالغة أو إلى الوفاة.

⚠ تحذير

● إشارة إلى موقف قد تحفه المخاطر وقد يؤدي إلى إصابات جسيمة بالغة أو إلى الوفاة.

⚠ تنويه

● إشارة إلى موقف قد تحفه المخاطر وقد يؤدي إلى إصابات بسيطة.

تنبيه

● إشارة إلى موقف قد تحفه المخاطر وقد يؤدي إلى حدوث أضرار مادية.

إرشادات السلامة

⚠ خطر

تشغيل الجهاز بغير قصد، ملامسة الأجزاء الموصلة للتيار
خطر الإصابة، صدمة كهربائية

افصل الجهاز عن محطة الإرساء أو اسحب القابس الكهربائي قبل إجراء أي أعمال.



THANK YOU!

MERCI! DANKE! ¡GRACIAS!



Registrieren Sie Ihr Produkt und profitieren Sie von vielen Vorteilen.

Register your product and benefit from many advantages.

Enregistrez votre produit et bénéficiez de nombreux avantages.

Registre su producto y aproveche de muchas ventajas.

www.kaercher.com/welcome

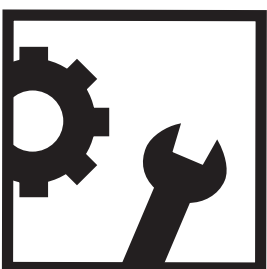


Bewerten Sie Ihr Produkt und sagen Sie uns Ihre Meinung.

Rate your product and tell us your opinion.

Évaluer votre produit et dites-nous votre opinion.

Reseñe su producto y díganos su opinión.



www.kaercher.com/dealersearch

Alfred Kärcher SE & Co. KG

Alfred-Kärcher-Str. 28-40

71364 Winnenden (Germany)

