

KRİTER T40 MODEL RADARLI KAPI TEKNİK ŞARTNAMESİ

GENEL TANIM;

Aluminyum şase üzerinde yer alan motor, besleme ünitesi ve kontrol ünitesi bloğunun kontrolündeki hareket triger kayışına bağlanmış olan teker gruplarını hareketlendirerek teker grubuna bağlı kanatların tek eksenle hareket etme prensibiyle çalışan ve kapılardır.

1. MEKANİZMANIN TEKNİK ÖZELLİKLERİ;

- 1.1. 110mm yükseklikte 160mm derinlikte olmalıdır.
- 1.2. DC motorlu ve sessiz çalışma özelliğine sahip olmalıdır.
- 1.3. Enerji verildiğinde çalışma mesafelerini kendiliğinden ayarlayabilir olmalıdır.
- 1.4. Ayarlanan gündüz ve gece açık kalma süresi 0-60 sn arasında olmalıdır.
- 1.5. Çalışma gerilimi 165 -240 Vac 120W SMPS olmalıdır.
- 1.6. Elektrik kesilmelerinde hareketli kanatlar el ile açılabilir olmalıdır.
- 1.7. Sıkışma Emniyeti Sistemine sahip olmalıdır.
- 1.8. Çift kanat sistem için taşıma kapasitesi 100 + 100 kg. olmalıdır.
- 1.9. Tek kanat sistem için taşıma kapasitesi 130 kg. olmalıdır.
- 1.10. Kapının açılma ve kapanma hızı ayrı ayrı ayarlanabilir olmalıdır.
- 1.11. Kapının kapanma-açılma hızlanma ve yavaşlama ivmeleri ayrı ayrı ayarlanabilir olmalıdır.
- 1.12. Kapının kapanma-açılma hızlanma ve yavaşlama bölgeleri ayrı ayrı ayarlanabilir olmalıdır.
- 1.13. Kapı kapalı pozisyonda iken motor sistemi kanatlara kapatma yönünde baskı uygulamalıdır.
Bu baskı oranı ayarlanabilir olmalıdır.
- 1.14. Bütün fonksiyonlar LCD ekran ile kolaylıkla yapılabilir olmalıdır.
- 1.15. Kapının açılması esnasında rampalı kalkma bölgesi ayarlanabilir olmalıdır.
- 1.16. Rampada kalkmada uygulanan kuvvet ayarlanabilir olmalıdır.
- 1.17. Mekanizmanın kısmi açılma özelliği olmalı ve bu mesafe dijital olarak fonksiyon anahtarı üzerinden ayarlanabilir olmalıdır.

- 1.18.** Sistemin bir boy hareketi, frenleme hızı ve şiddeti mekanik titremeyi ve oluşabilecek gürültüleri en aza indirmesi için optik enkoder ile kontrol edilmelidir.
- 1.19.** Kapı mekanizmasında frenleme fonksiyonu ayarlanabilir olmalıdır. Frenleme istenilirse devre dışı bırakılabilmeli, sadece kapanma, sadece açık durumda, hem açık hem kapalı kalma, tek yönlü çalışma ve tam kilit durumu ayarları olmalıdır.
- 1.20.** Kontrol ünitesi akü sistemini ve voltajını otomatik olarak algılar ve yönetir.
- 1.21.** Kapı airlock olarak tarif edilen etkileşimli (interlock) çalışmaya uygun olmalıdır (OPSİYONEL).
- 1.22.** Kontrol ünitesi bütün fonksiyonları RS485 haberleşme sistemi ile fonksiyon seçme tuş takımı üzerinden yapılabilmelidir.
- 1.23.** Fonksiyon seçme tuş takımı üzerinde dil seçeneği olmalıdır.
- 1.24.** Kapı kilit seçeneği fonksiyonu ayarlanabilir olmalıdır.
- 1.25.** Opsiyonel olarak makaradan kilitlemeli elektromekanik kilit sistemi bulunmalı, istenilen hallerde kullanılabilir. Kanatların esnetilmesi ya da dişli kayışın kesilmesi ile kapı açılmamalıdır.
- 1.26.** LCD ekran üzerinden bütün hata parametreleri görülebilir olmalıdır.
- 1.27.** Çalışma sıcaklığı $-15^{\circ}\text{C} + 55^{\circ}\text{C}$ olmalıdır.
- 1.28.** Çalışma sırasında sistemin hızı tek kanat sistem için $0,5\text{m/sn}$ çift kanat için $0,7\text{m/sn}$ olmalıdır.
- 1.29.** Frenleme mesafesi ayrıca belirlenebilmeli, bu mesafe dijital olarak fonksiyon anahtarı ile ayarlanabilmelidir.
- 1.30.** Çarpma sonucu hareketli kapıların raydan çıkmasını önleyecek üç tekerli tekerlek grubu sistemine sahip olmalıdır.
- 1.31.** Her kanatta bulunan tekerleklerden dört tanesi alt raya, 2 tanesi üst raya basmalıdır. Tekerlekler sessiz çalışmayı sağlayan plastik esaslı bir malzeme ile kaplı olmalıdır.
- 1.32.** Kapının hareketi, kapının üst kısmına yerleştirilmiş olan ve hareketli kanatların üzerine asıldığı özel bir elektromekanik tahrik mekanizması vasıtasıyla ve sessiz bir çalışmayı temin edecek şekilde olacaktır. Elektromekanik mekanizmaya besleme ünitesi, Dunker marka DC motor, redüktör, avare dişli, lastik dişli kayış, ve kontrol kartı dâhil olacaktır.
- 1.33.** Tekerleklerin yürüdüğü ray ana taşıyıcı profilden bağımsız olmalı ve sesi engellemek amacı ile altında lastik conta bulunmalıdır.
- 1.34.** Yan kapaklar estetik açısından plastik olmalıdır.
- 1.35.** Kapı içten ve dıştan birer adet mikrodalga radar ile harekete geçecektir. Radarlar dış hava şartlarından etkilenmeyecek; algılama mesafesi ayarları kontrol edilerek değiştirilebilir olacak; hem canlı hem de cansız nesnelerin (bagaj, alış-veriş arabaları, sedye ve tekerlekli sandalyeler, vb.) hareketini algılayacak; kapının önünde hareketsiz duran kişileri ya da nesnelere algılamayacaktır.

- 1.36.** Sistem, her iki yönde radar, el ve diz butonu, uzaktan kumanda, geçiş kontrol sistemi (access) kontrol sistemleri, şifreli buton, yaklaşım tesirli (proximity) kart ve tag ile çalışmaya uygun olmalıdır.
- 1.37.** Tüm kablolar özel jak ya da soketle yapılmalıdır.
- 1.38.** Sistem opsiyonel olarak kesintisiz güç kaynağına bağlanabilmelidir.
- 1.39.** Mekanizma mikro denetleyici kontrollü olacaktır.
- 1.40.** Bir veya iki çift aktif kızılötesi fotosel sensörü olmalı ve sensör 15cm ile 600 cm aralığında algılama yapabiliyor olmalıdır. Bu sensör kullanılmadığı durumlarda perde fotosel kullanılabilir olmalıdır. Perde fotosel açısı her yönden ayarlanabilir, tüm geçiş genişliğini yukarıdan aşağıya en fazla 3m' den tarayabilir, en az üç sabit nesneyi hafızasına alarak bunları daha sonra engel olarak görebilmelidir. (vazo, sehpa, kioks vb...)
- 1.41.** Mikroişlemcinin bünyesinde kapının genişliğini, frenleme hızını, frenleme mesafesi ve şiddetini otomatik olarak ölçen bir enkoder bulunmalıdır. Bu ayarlar sonucunda mekanik gerilmeler ve ses en az düzeye indirilmiş olmalıdır.
- 1.42.** Merkezi yangın alarm –ihbar sistemi ve hırsız alarm sistemine bağlanabilmelidir.
- 1.43.** Kartlı geçiş sistemleri ile uyumlu çalışabilmelidir.
- 1.44.** Birden fazla kapı seri olarak birbirine bağlanıp bölgeler halinde merkezi kontrol sisteminden komut verilebilecek şekilde altyapısı olmalıdır.
- 1.45.** Acil durum giriş ve çıkış ikazları olmalıdır.
- 1.46.** Kapının bütün ayarları “self learning” kendi kendine öğrenme ile yapabilmelidir.
- 1.47.** Mekanizmada hava perdesi takılabilmesi için kapı durum çıkışları olmalıdır.
- 1.48.** Kapının tüm arıza kodları ayrıca açıklanmış bir kılavuzda detaylı olarak anlatılmalıdır.