

NET230N

DEA[®]

move as you like

Quadro di comando programmabile

Istruzioni d'uso ed avvertenze

Programmable control board

Operating instructions and warnings

Armoire de commande programmable

Notice d'emploi et avertissements

Cuadro de maniobra programable

Instrucciones de uso y advertencias

Quadro de comando programável

Instruções para utilização e advertências

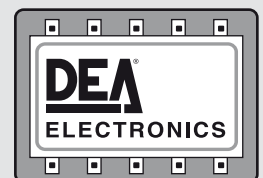
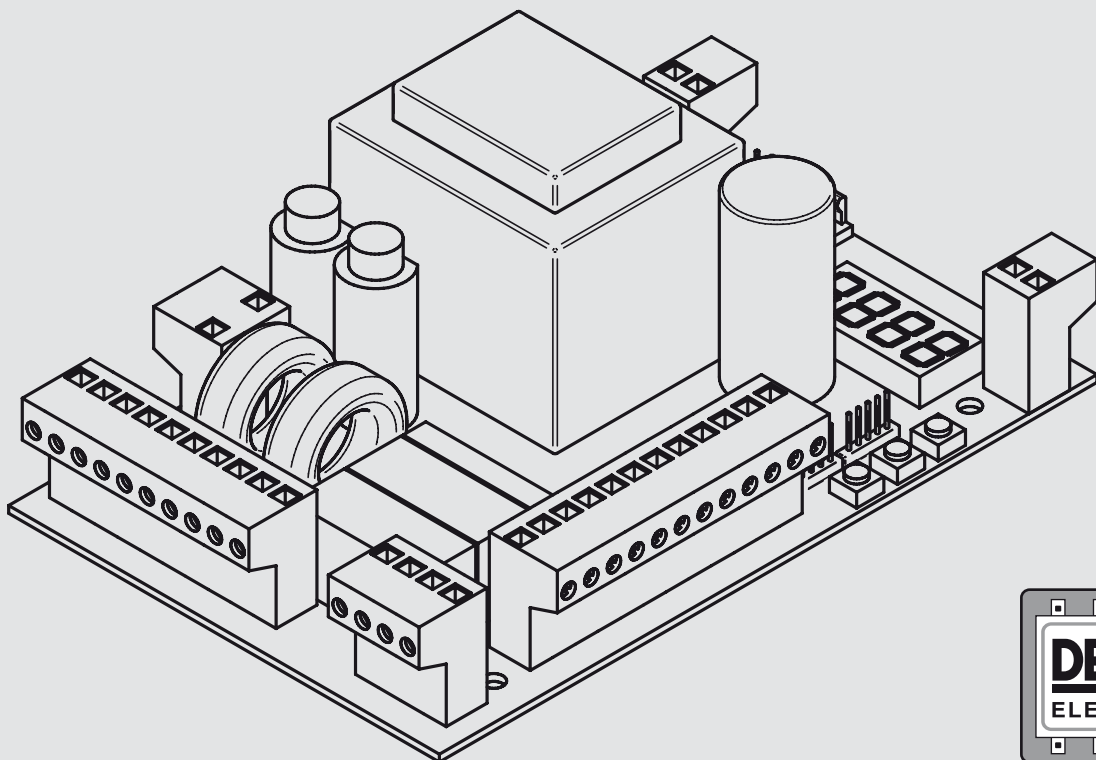
Uniwersalna centrala sterująca

Instrukcja montażu i użytkowania

Программируемая панель управления

Инструкции и предупреждения

IT EN FR ES PT PL RU



La Dichiarazione di Conformità può essere consultata sul sito
The Declaration of Conformity may be consulted by entering
La Déclaration de Conformité peut être vérifié à l'adresse
La Declaracion de Conformidad puede ser consultada en la dirección de internet
A Declaração de Conformidade pode ser consultada em
Deklarację Zgodności można skonsultować wchodząc na stronę
Декларация о регистрации можно ознакомиться, введя

<http://www.deasystem.com>

Nome ed indirizzo della persona autorizzata a costituire la
Documentazione Tecnica pertinente:

DEA SYSTEM S.p.A.
Via Della Tecnica, 6
36013 PIOVENE ROCCHETTE (VI) - ITALY

LIEVORE TIZIANO
Amministratore


NET230N

Quadro di comando universale per motori 230V

Istruzioni d'uso ed avvertenze

Sommario

| | | | | | |
|----------|-------------------------|-----------|-----------|-----------------------------------|-----------|
| 1 | Riepilogo Avvertenze | 1 | 7 | Programmazione Avanzata | 14 |
| 2 | Descrizione Prodotto | 2 | 8 | Messaggi visualizzati sul Display | 24 |
| 3 | Dati Tecnici | 2 | 9 | Collaudo dell'Impianto | 24 |
| 4 | Configurazione | 3 | 10 | Dismissione Prodotto | 24 |
| 5 | Collegamenti Elettrici | 4 | | | |
| 6 | Programmazione Standard | 10 | | | |



1 RIEPILOGO AVVERTENZE

Leggere attentamente: la mancanza del rispetto delle seguenti avvertenze, può generare situazioni di pericolo.

⚠ ATTENZIONE L'UTILIZZO DEL PRODOTTO IN CONDIZIONI ANOMALE NON PREVISTE DAL COSTRUTTORE PUÒ GENERARE SITUAZIONI DI PERICOLO; RISPETTARE LE CONDIZIONI PREVISTE DALLE PRESENTI ISTRUZIONI.

⚠ ATTENZIONE **DEA SYSTEM** RICORDA CHE LA SCELTA, LA DISPOSIZIONE E L'INSTALLAZIONE DI TUTTI I DISPOSITIVI ED I MATERIALI COSTITUENTI L'ASSIEME COMPLETO DELLA CHIUSURA, DEVONO AVVENIRE IN OTTEMPERANZA ALLE DIRETTIVE EUROPEE 2006/42/CE (DIRETTIVA MACCHINE), 2004/108/CE (COMPATIBILITÀ ELETTROMAGNETICA), 2006/95/CE (APPARECCHI ELETTRICI A BASSA TENSIONE). PER TUTTI I PAESI EXTRA UNIONE EUROPEA, OLTRE ALLE NORME NAZIONALI VIGENTI, PER UN SUFFICIENTE LIVELLO DI SICUREZZA SI CONSIGLIA IL RISPETTO ANCHE DELLE PRESCRIZIONI CONTENUTE NELLE DIRETTIVE SOPRACCITATE.

⚠ ATTENZIONE IN NESSUN CASO UTILIZZARE IL PRODOTTO IN PRESENZA DI ATMOSFERA EPLOSIVA O IN AMBIENTI CHE POSSANO ESSERE AGGRESSIVI E DANNEGGIARE PARTI DEL PRODOTTO.

⚠ ATTENZIONE PER UNA ADEGUATA SICUREZZA ELETTRICA TENERE NETTAMENTE SEPARATI (MINIMO 4 MM IN ARIA O 1 MM ATTRAVERSO L'ISOLAMENTO) IL CAVO DI ALIMENTAZIONE 230 V DA QUELLI A BASSISSIMA TENSIONE DI SICUREZZA (ALIMENTAZIONE MOTORI, COMANDI, ELETTROSERRATURA, ANTENNA, ALIMENTAZIONE AUSILIARI) PROVVEDENDO EVENTUALMENTE AL LORO FISSAGGIO CON ADEGUATE FASCETTE IN PROSSIMITÀ DELLE MORSETTIERE.

⚠ ATTENZIONE QUALSIASI OPERAZIONE D'INSTALLAZIONE, MANUTENZIONE, PULIZIA O RIPARAZIONE DELL'INTERO IMPIANTO DEVONO ESSERE ESEGUITE ESCLUSIVAMENTE DA PERSONALE QUALIFICATO; OPERARE SEMPRE IN MANCANZA DI ALIMENTAZIONE E SEGUIRE SCRUPolosAMENTE TUTTE LE NORME VIGENTI NEL PAESE IN CUI SI EFFETTUA L'INSTALLAZIONE, IN MATERIA DI IMPIANTI ELETTRICI.

⚠ ATTENZIONE L'UTILIZZO DI PARTI DI RICAMBIO NON INDICATE DA **DEA SYSTEM** E/O IL RIASSEMBLAGGIO NON CORRETTO POSSONO CAUSARE SITUAZIONI DI PERICOLO PER PERSONE, ANIMALI E COSE; POSSONO INOLTRE CAUSARE MALFUNZIONAMENTI AL PRODOTTO; UTILIZZARE SEMPRE LE PARTI INDICATE DA **DEA SYSTEM** E SEGUIRE LE ISTRUZIONI PER L'ASSEMBLAGGIO.

⚠ ATTENZIONE L'ERRATA VALUTAZIONE DELLE FORZE D'IMPATTO PUÒ ESSERE CAUSA DI GRAVI DANNI A PERSONE, ANIMALI O COSE. **DEA SYSTEM** RICORDA CHE L'INSTALLATORE DEVE VERIFICARE CHE TALI FORZE D'IMPATTO, MISURATE SECONDO QUANTO INDICATO DALLA NORMA EN 12445, SIANO EFFETTIVAMENTE INFERIORI AI LIMITI PREVISTI DALLA NORMA EN12453.

⚠ ATTENZIONE LA CONFORMITÀ DEL DISPOSITIVO DI RILEVAMENTO DEGLI OSTACOLI INTERNO AI REQUISITI DELLA NORMA EN12453 È GARANTITO SOLO SE CON UTILIZZO IN ABBINAMENTO CON MOTORI PROVVISI DI ENCODER.

⚠ ATTENZIONE EVENTUALI DISPOSITIVI DI SICUREZZA ESTERNI UTILIZZATI PER IL RISPETTO DEI LIMITI DELLE FORZE D'IMPATTO DEVONO ESSERE CONFORMI ALLA NORMA EN12978.

♻ ATTENZIONE IN OTTEMPERANZA ALLA DIRETTIVA UE 2002/96/CE SUI RIFIUTI DI APPARECCHIATURE ELETTRICHE ED ELETTRONICHE (RAEE), QUESTO PRODOTTO ELETTRICO NON DEVE ESSERE SMALTITO COME RIFIUTO MUNICIPALE MISTO. SI PREGA DI SMALTIRE IL PRODOTTO PORTANDOLO AL PUNTO DI RACCOLTA MUNICIPALE LOCALE PER UN OPPORTUNO RICICLAGGIO.

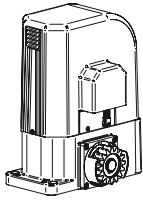
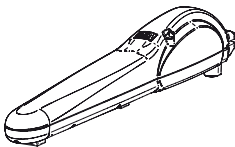
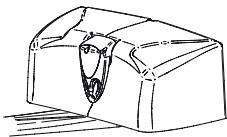
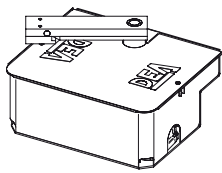
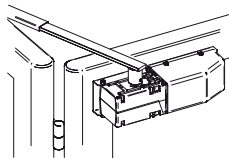
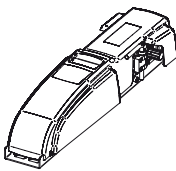
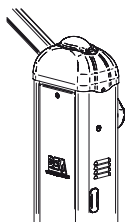
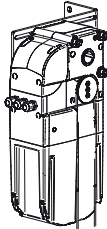
2 DESCRIZIONE DEL PRODOTTO

NET230N è un quadro di comando universale per automazioni **DEA** System ad 1 o 2 motori 230V con o senza encoder.

La caratteristica principale di questa centrale è la semplicità di configurazione di ingressi e uscite secondo la propria esigenza garantendo in questo modo l'adattabilità ad ogni tipo di automazione. Basterà infatti impostare la configurazione desiderata per l'automazione in uso per trovare impostati i parametri di funzionamento in maniera ottimale escludendo tutte le funzioni superflue.

3 DATI TECNICI

| | TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 |
|---|---|---|----------------------|--------------|----------|
| | LIVI 6NET LIVI 9NET GULLIVER REV | GHOST 100 / 200 LOOK - MAC OLI LIVI 500P LIVI 502 (R/EN) 550PL | LIVI 902 (R/EN/F) | PASS STOP | LATO 220 |
| Tensione alimentazione (V) | 230 V ~ ±10% (50/60 Hz) | | | | |
| Fusibile F2 (A) | 5A | | | | |
| Fusibile F1 (A) | 160mA | | | | |
| Uscite motori 230V Potenza massima erogabile (W) | 2 x 600W | | | | |
| Uscita alimentazione ausiliari | 24 V ~ max 200mA | | | | |
| Uscita "Warning" | 230 V ~ max 150W | | | | |
| Uscita elettroserratura | max 1 art. 110 o uscita 24V --- max 5W configurabile | | | | |
| Uscita lampeggiante 230V | 230 V ~ max 40W | | | | |
| Uscita lampeggiante 24V | 24 V --- max 100mA (per lampeggiante a led) art. LED24Al oppure luce di cortesia/spia cancello aperto | | | | |
| Temperatura limite di funzionamento | -20÷50 °C | | | | |
| Frequenza ricevitore radio | 433,92 MHz | | | | |
| Tipo di codifica radiocomandi | HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch | | | | |
| N° max radiocomandi gestiti | 100 | | | | |

| | | | | |
|---|---|---|--|---|
|  |  |  |  |  |
| Livi 6NET - Livi 9NET REV - Gulliver | Look - Mac - Oli | Livi 500 (R/EN) Livi 502 (R/EN) | Ghost 100 - Ghost 200 | Livi 550PL |
|  |  |  | * Nel caso di abbinamento con motori non DEA System, impostare il parametro "Selezione tipo di motore" sul valore più simile per tipologia di famiglia e prestazioni. | |
| Livi 902 (R/EN/F) | Pass - Stop | LATO 220 | | |

4 CONFIGURAZIONE DELLA CENTRALE

La centrale di comando universale NET230N può essere utilizzata per la gestione dei seguenti tipi (TYPE) di chiusure motorizzate **DEA** System: cancelli a battente, scorrevoli, porte basculanti e barriere veicolari.

Al fine di garantire la massima adattabilità a ciascun tipo (TYPE) di chiusura, la centrale prevede una procedura iniziale, eseguita solo alla prima accensione, per la configurazione ottimale di ingressi, uscite e parametri di funzionamento (vedi schema **A**). Una volta configurata, la centrale opererà in modo "dedicato" al tipo (TYPE) di chiusura selezionato. Dopo aver eseguito la configurazione iniziale sarà sufficiente eseguire la programmazione standard per l'impianto sul quale si sta operando.

Tutte le impostazioni iniziali, rimangono in memoria anche in caso di successive riaccensioni (vedi schema **B**).

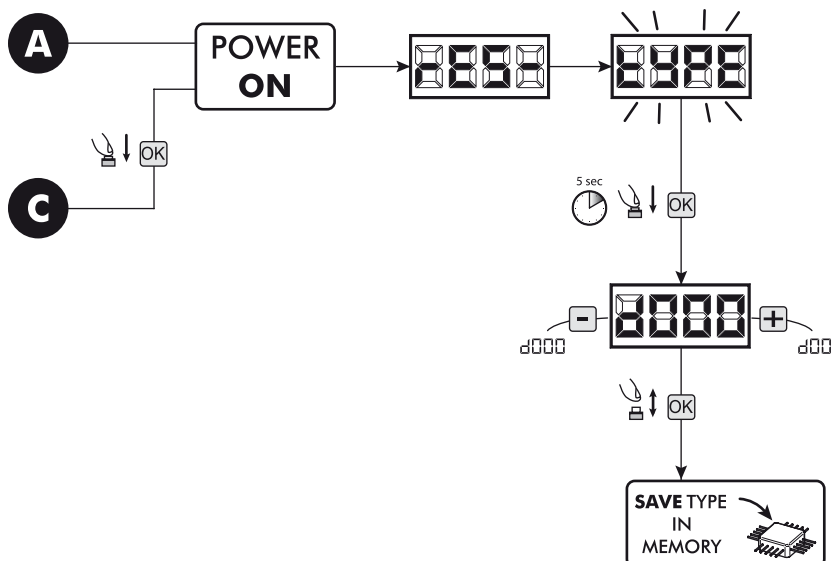
Il tipo (TYPE) di chiusura configurata, può essere successivamente modificata se necessario seguendo lo schema **C**.

PRIMA ACCENSIONE DELLA CENTRALE

Configurazione dopo prima accensione

A Per la prima accensione della centrale, procedere come indicato:

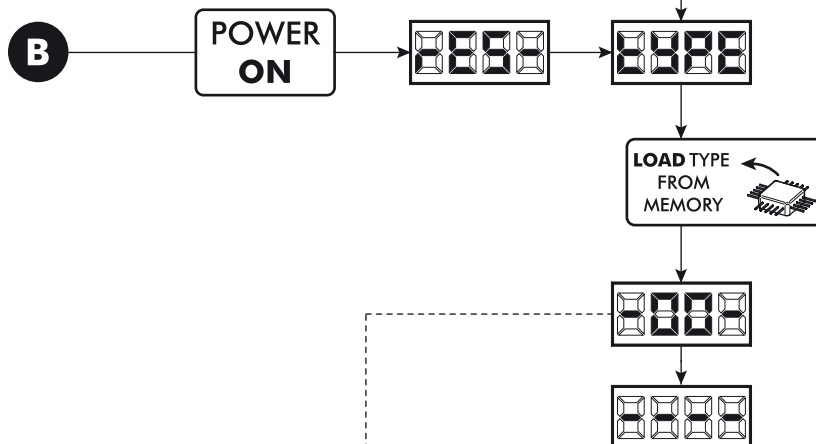
1. Dare alimentazione, sul display compaiono in sequenza le scritte "rES-" e "TYPE" lampeggianti;
2. Premere il tasto **OK** e mantenerlo premuto per 5 sec fino alla comparsa della scritta **d000** sul display;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, scegliere la configurazione desiderata in base al tipo di installazione (es. **d002**) e confermare premendo il tasto **OK**; A questo punto la selezione verrà salvata in memoria e sarà ricaricata ad ogni accensione futura.
4. Seguiranno le scritte "TYPE", "-00-" seguite dal simbolo di cancello chiuso "----".



Successive riaccensioni

B Se nella centrale è già stata salvata una configurazione, procedere come indicato:

Dare alimentazione, sul display compaiono in sequenza le scritte "rES-", "TYPE", "-00-" seguite dal simbolo di cancello chiuso "----".



Modifica configurazione esistente

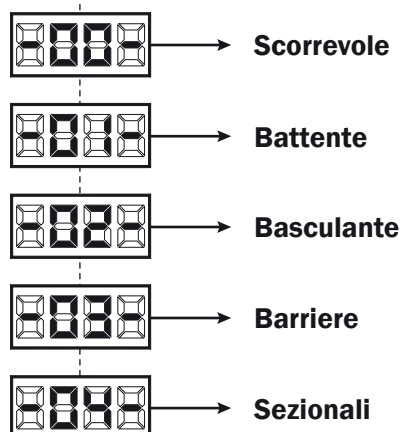
C Se nella centrale è già stata salvata una configurazione e si desidera cambiarla, procedere come indicato:

1. Tenere premuto il tasto **OK** e dare alimentazione, sul display compaiono in sequenza le scritte "rES-" e "TYPE" lampeggianti;
2. Premere il tasto **OK** e mantenerlo premuto per 5 sec fino alla comparsa della scritta **d000** (il valore cambia in corrispondenza alla precedente configurazione utilizzata) sul display;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, scegliere la nuova configurazione desiderata in base al tipo di installazione (es. **d002**) e confermare premendo il tasto **OK**;

⚠ Interrompere la procedura di riconfigurazione prima della conferma, comporta il caricamento della precedente configurazione da parte della centrale senza nessuna modifica.

⚠ Se tuttavia la procedura di riconfigurazione viene portata a buon fine, la nuova configurazione sovrascriverà la precedente e sarà ricaricata ad ogni accensione futura.

4. Seguiranno le scritte "TYPE", "-00-" seguite dal simbolo di cancello chiuso "----".



5 COLLEGAMENTI ELETTRICI

Eseguire i collegamenti elettrici seguendo le indicazioni della "Tabella 1" e gli schemi.

ATTENZIONE Per una adeguata sicurezza elettrica tenere nettamente separati (minimo 4 mm in aria o 1 mm attraverso l'isolamento) il cavo di alimentazione 230 V da quelli a bassissima tensione di sicurezza (alimentazione motori, comandi, elettroserratura, antenna, alimentazione ausiliari) provvedendo eventualmente al loro fissaggio con adeguate fascette in prossimità delle morsettiere.

ATTENZIONE Collegarsi alla rete 230 V ~ ± 10% 50 Hz tramite un interruttore onnipolare o altro dispositivo che assicuri la onnipolare disinserzione della rete, con una distanza di apertura dei contatti = 3 mm.

ATTENZIONE Per il collegamento dell'encoder alla centrale di comando, utilizzare esclusivamente un cavo dedicato 3x0,22mm².

Tabella 1 "collegamento alle morsettiere"

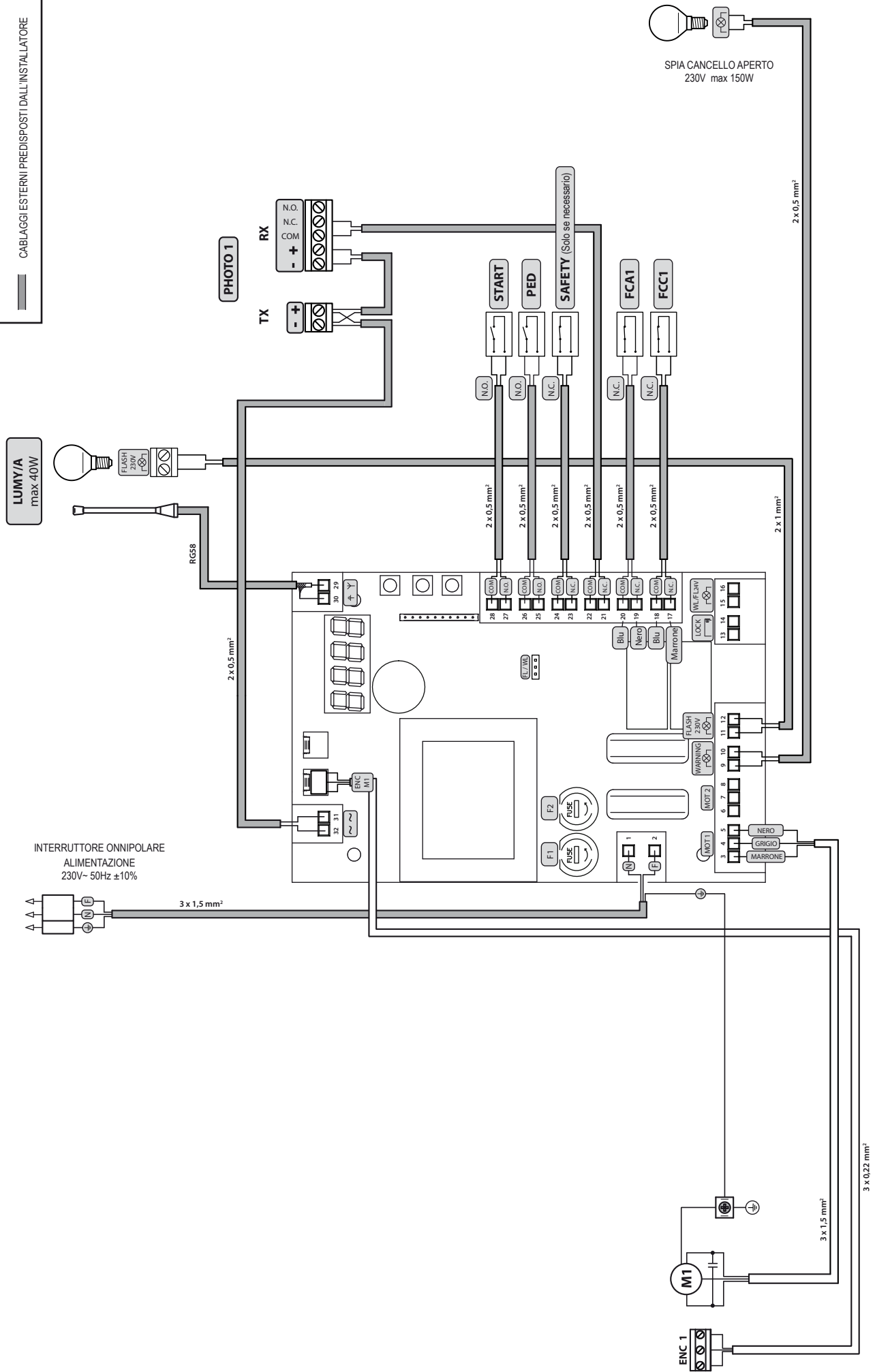
| 1-2 | | Ingresso alimentazione 230 V ~ ±10% (50/60 Hz) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|--|---------------|---|---------------|---------------|---------------|---------|---------|---------|--|--|--|--|--|--|----|-------------|------------|------------|------------|-------------|----------|------|------|------|------|------|----|-------------|---------------|------------|------------|-------------|----------|------|------|------|------|------|----|---------------|---------------|------------|------------|------------|----------|------|------|------|------|------|----|--------------|--------------|--------------|------------|------------|----------|------|------|------|------|------|----|------------|------------|---------------|---------------|---------------|----------|------|------|------|------|------|----|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|----------|------|------|------|------|------|
| 3-4-5 | | Uscita motore 1 230 V ~ max 600W | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 6-7-8 | | Uscita motore 2 230 V ~ max 600W (se presente) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 9-10 | | Uscita 230 V ~ max 150 W per spia cancello aperto fissa (se P052=0) o luce di cortesia (si P052>1) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 11-12 | | Uscita lampeggiante 230 V ~ max 40W | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 13-14 | | 13 (-) Uscita "boost" per elettroserratura max 1 art. 110 (se P062=0), uscita 24V === max 5W impulsiva (se P062=1), passo-passo (se P062=2), uscita elettro-freno di stazionamento per motori reversibili (se P062=3), uscita per alimentazione elettroserratura tramite relè esterno (se P062=4), uscita per alimentazione elettromagneti per barriere (se P062=5) oppure uscita temporizzata (se P062>5). | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | 14 (+) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 15-16 | | Uscita 24 V === max 100mA; Tramite la selezione del jumper FL/WL, è possibile ottenere un clone in 24V dell'uscita Flash 230 (se impostato FL) oppure dell'uscita Warning (se impostato WL). Attenzione: La portata dell'uscita, permette esclusivamente l'utilizzo di lampeggianti a led. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | <table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>TYPE 00</th> <th>TYPE 01</th> <th>TYPE 02</th> <th>TYPE 03</th> <th>TYPE 04</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="6" style="text-align: center;">Se non utilizzato ponticellare l'ingresso</td> </tr> <tr> <td>17</td> <td>□14 (FCC 1)</td> <td>□11 (STOP)</td> <td>□□□ (NONE)</td> <td>□□□ (NONE)</td> <td>□14 (FCC 1)</td> </tr> <tr> <td>18 - Com</td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> <td>N.C.</td> </tr> <tr> <td>19</td> <td>□12 (FCA 1)</td> <td>□□□ (PHOTO 2)</td> <td>□□□ (NONE)</td> <td>□□□ (NONE)</td> <td>□12 (FCA 1)</td> </tr> <tr> <td>20 - Com</td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> <td>N.C.</td> </tr> <tr> <td>21</td> <td>□□□ (PHOTO 1)</td> <td>□□□ (PHOTO 1)</td> <td>□11 (STOP)</td> <td>□□□ (NONE)</td> <td>□11 (STOP)</td> </tr> <tr> <td>22 - Com</td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> <td>N.O.</td> <td>N.C.</td> </tr> <tr> <td>23</td> <td>□1□ (SAFETY)</td> <td>□1□ (SAFETY)</td> <td>□1□ (SAFETY)</td> <td>□□□ (NONE)</td> <td>□□□ (NONE)</td> </tr> <tr> <td>24 - Com</td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> </tr> <tr> <td>25</td> <td>□□□ (PED.)</td> <td>□□□ (PED.)</td> <td>□□□ (PHOTO 1)</td> <td>□□□ (PHOTO 1)</td> <td>□□□ (PHOTO 1)</td> </tr> <tr> <td>26 - Com</td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> </tr> <tr> <td>27</td> <td>□□1 (START)</td> <td>□□1 (START)</td> <td>□□1 (START)</td> <td>□□1 (START)</td> <td>□□1 (START)</td> </tr> <tr> <td>28 - Com</td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> </tr> </tbody> </table> | | TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 | Se non utilizzato ponticellare l'ingresso | | | | | | 17 | □14 (FCC 1) | □11 (STOP) | □□□ (NONE) | □□□ (NONE) | □14 (FCC 1) | 18 - Com | N.C. | N.C. | N.O. | N.O. | N.C. | 19 | □12 (FCA 1) | □□□ (PHOTO 2) | □□□ (NONE) | □□□ (NONE) | □12 (FCA 1) | 20 - Com | N.C. | N.C. | N.O. | N.O. | N.C. | 21 | □□□ (PHOTO 1) | □□□ (PHOTO 1) | □11 (STOP) | □□□ (NONE) | □11 (STOP) | 22 - Com | N.C. | N.C. | N.C. | N.O. | N.C. | 23 | □1□ (SAFETY) | □1□ (SAFETY) | □1□ (SAFETY) | □□□ (NONE) | □□□ (NONE) | 24 - Com | N.C. | N.C. | N.C. | N.O. | N.O. | 25 | □□□ (PED.) | □□□ (PED.) | □□□ (PHOTO 1) | □□□ (PHOTO 1) | □□□ (PHOTO 1) | 26 - Com | N.O. | N.O. | N.C. | N.C. | N.C. | 27 | □□1 (START) | □□1 (START) | □□1 (START) | □□1 (START) | □□1 (START) | 28 - Com | N.O. | N.O. | N.O. | N.O. | N.O. |
| | TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Se non utilizzato ponticellare l'ingresso | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 17 | □14 (FCC 1) | □11 (STOP) | □□□ (NONE) | □□□ (NONE) | □14 (FCC 1) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 18 - Com | N.C. | N.C. | N.O. | N.O. | N.C. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 19 | □12 (FCA 1) | □□□ (PHOTO 2) | □□□ (NONE) | □□□ (NONE) | □12 (FCA 1) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 20 - Com | N.C. | N.C. | N.O. | N.O. | N.C. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 21 | □□□ (PHOTO 1) | □□□ (PHOTO 1) | □11 (STOP) | □□□ (NONE) | □11 (STOP) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 22 - Com | N.C. | N.C. | N.C. | N.O. | N.C. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 23 | □1□ (SAFETY) | □1□ (SAFETY) | □1□ (SAFETY) | □□□ (NONE) | □□□ (NONE) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 24 - Com | N.C. | N.C. | N.C. | N.O. | N.O. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 25 | □□□ (PED.) | □□□ (PED.) | □□□ (PHOTO 1) | □□□ (PHOTO 1) | □□□ (PHOTO 1) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 26 - Com | N.O. | N.O. | N.C. | N.C. | N.C. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 27 | □□1 (START) | □□1 (START) | □□1 (START) | □□1 (START) | □□1 (START) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 28 - Com | N.O. | N.O. | N.O. | N.O. | N.O. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 29 | | Ingresso segnale antenna radio | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 30 | | Ingresso massa antenna radio | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 31-32 | | Uscita 24 V ~ alimentazione ausiliari max 200mA | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

Nel caso in cui l'installazione richieda comandi diversi e/o agiungitivi rispetto allo standard, è possibile configurare ciascun ingresso per il funzionamento desiderato.

Fare riferimento al capitolo "Programmazione Avanzata".

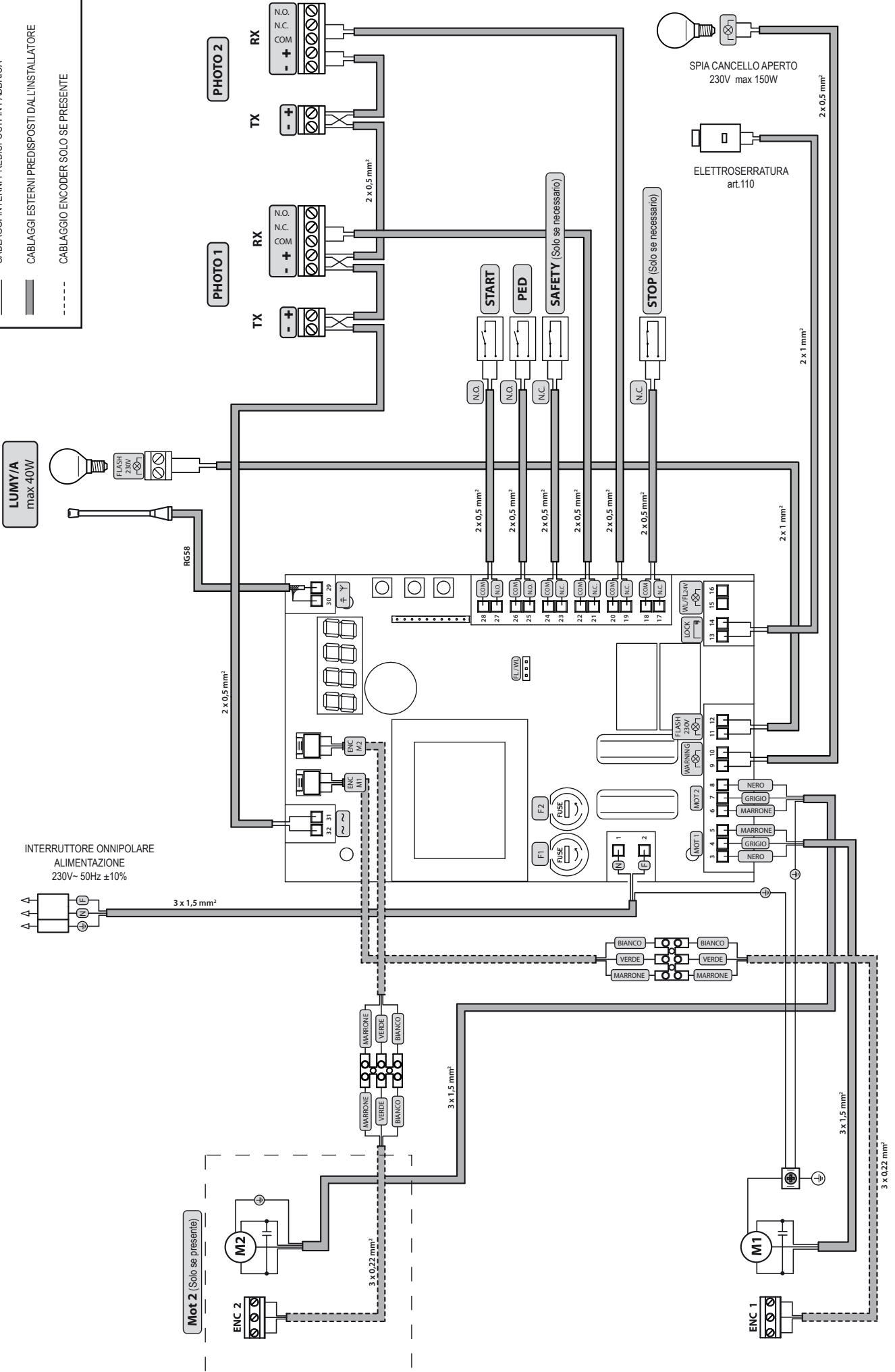
Schema di collegamento per TYPE 00 (scorrevole)

CABLAGGI INTERNI PREDISPOSTI IN FABBRICA
 CABLAGGI ESTERNI PREDISPOSTI DALL'INSTALLATORE

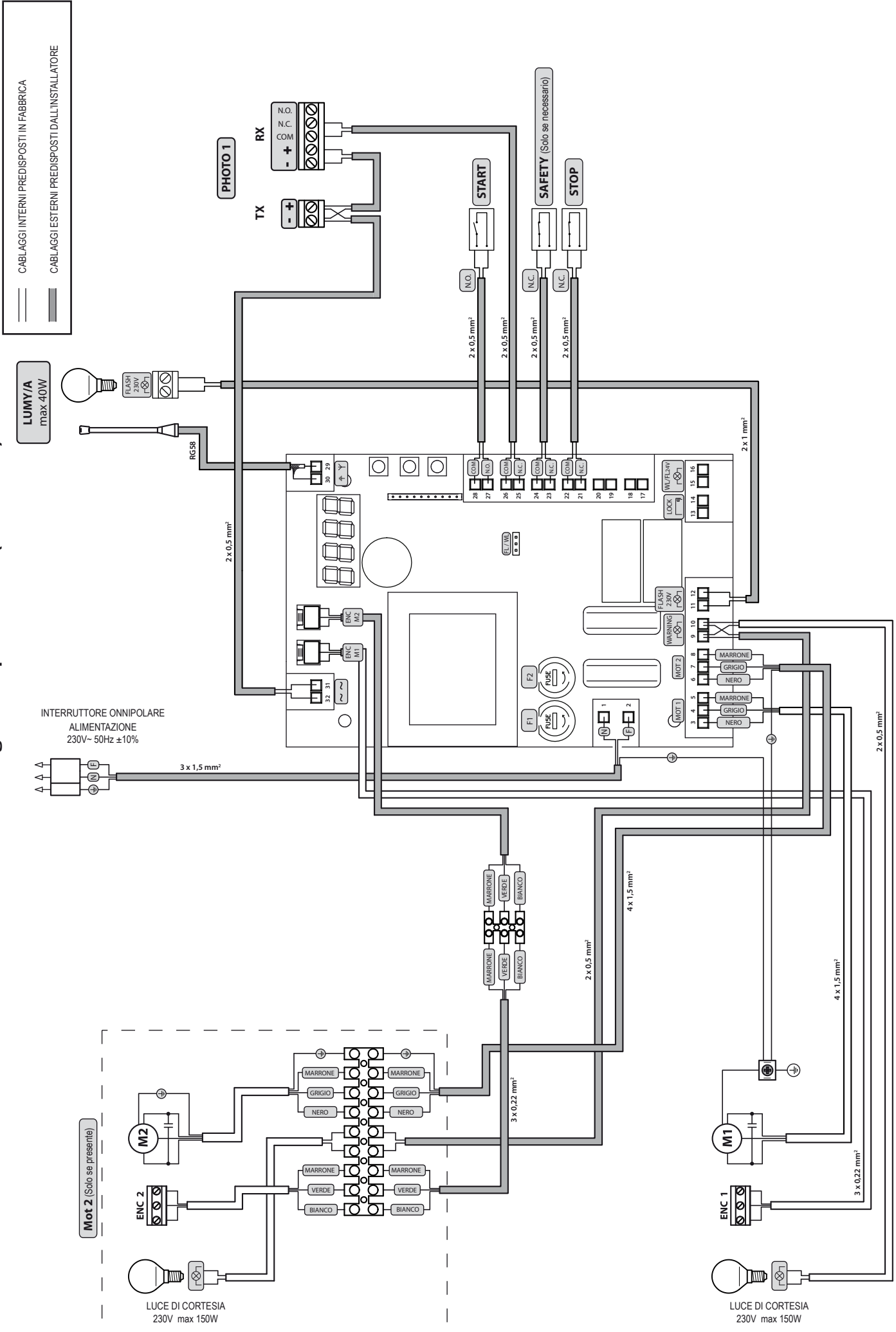


Schema di collegamento per TYPE 01 (battente)

- CABLAGGI INTERNI PREDISPOSTI IN FABBRICA
- CABLAGGI ESTERNI PREDISPOSTI DALL'INSTALLATORE
- - - CABLAGGIO ENCODER SOLO SE PRESENTE

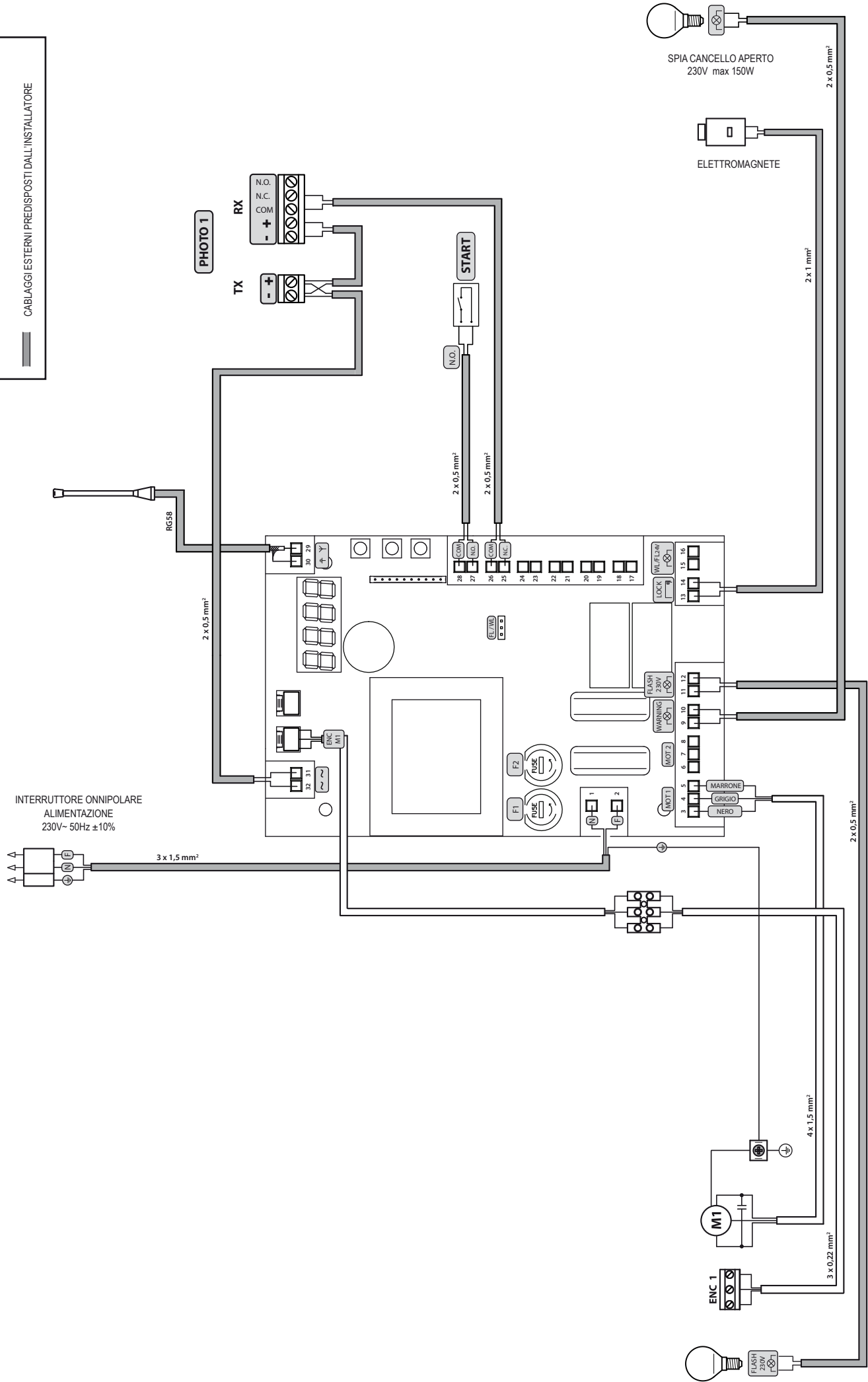


Schema di collegamento per TYPE 02 (basculante)



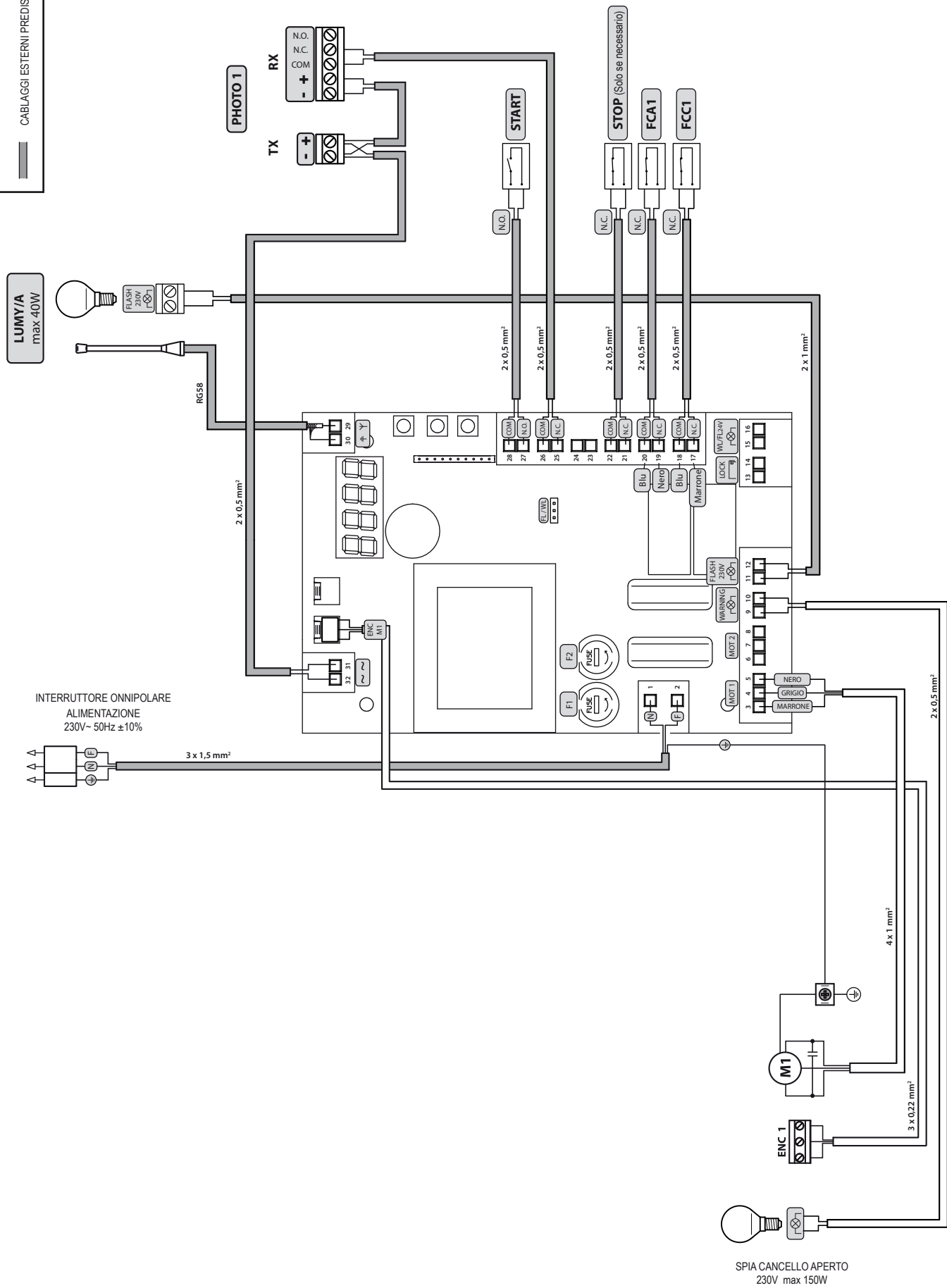
Schema di collegamento per TYPE 03 (barriera)

─── CABLAGGI INTERNI PREDISPOSTI IN FABBRICA
 ─── CABLAGGI ESTERNI PREDISPOSTI DALL'INSTALLATORE



Schema di collegamento per TYPE 04 (sezionale)

————— CABLAGGI INTERNI PREDISPOSTI IN FABBRICA
 ————— CABLAGGI ESTERNI PREDISPOSTI DALL'INSTALLATORE



SPIA CANCELLO APERTO
230V max 150W

6 PROGRAMMAZIONE STANDARD

ATTENZIONE Per motori reversibili con elettro-freno, ricordarsi di impostare P062=3.

1 Alimentazione

Dare alimentazione, sul display compaiono in sequenza le scritte "rES-", "TYPE", "-01-" (oppure del Type selezionato) seguite dal simbolo di cancello chiuso "----".

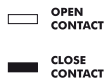


* Nel caso in cui la centrale sia già stata programmata e la riaccensione sia dovuta ad una interruzione dell'alimentazione, al primo impulso di START, verrà eseguita la procedura di reset posizione (vedi "rESP" in tabella Messaggi di Stato a pag. 24).

2 Visualizzazione stato ingressi e contamanovre

1. Premere il tasto **OK** e tenerlo premuto per 15sec;

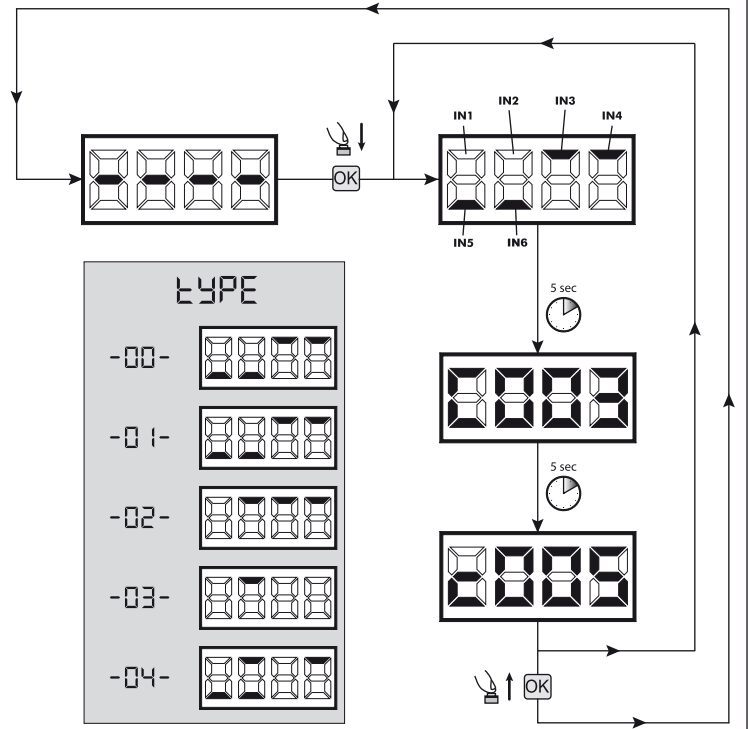
2. Sul display vengono mostrati rispettivamente:
Stato ingressi (verificare che sia corretto);



Contamanovre totale (* vedi P064):
ex: $\square\square\square\square = 3 \times 1000^* = 3000$ manovre eseguite

Contamanovre manutenzione (* vedi P065):
ex: $\square\square\square\square = 5 \times 500 = 2500$ manovre ancora da eseguire prima della richiesta dell'intervento di manutenzione ($\square\square\square\square =$ contamanovre manutenzione disabilitato)

3. Mantenere premuto il tasto **OK** per una visualizzazione ciclica delle 3 opzioni oppure rilasciare il tasto **OK** per uscire dal parametro.



3 Selezione tipo di motori

! IMPORTANTE !

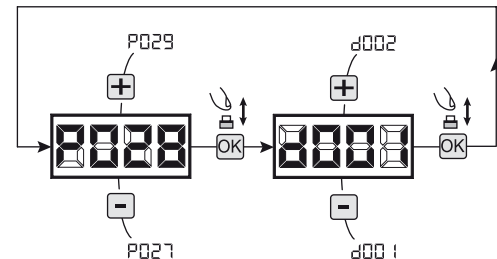
- Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P028;
- Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
- Agendo sui tasti **+** e **-**, impostare:

| Type 00 | Type 01 | Type 02 | Type 03 | Type 04 |
|--|--|---|--|--|
| <ul style="list-style-type: none"> • 005 6NET • 006 9NET • 007 Gulliver - Rev | <ul style="list-style-type: none"> • 001 Look - Mac • 002 Ghost • 003 Livi 500 - 500MT - 502 - 502EN - 550PL • 004 Livi 500P - 500MT/RF - 502R - 502R/EN - 502L • 005 Oli | <ul style="list-style-type: none"> • 003 Livi 902EN • 004 Livi 902R - 902R/EN/F | <ul style="list-style-type: none"> • 003 Pass • 004 Stop | <ul style="list-style-type: none"> • 000 Lato |

Attenzione: Selezionando motori tipo OLI, tutti i valori relativi alla forza dei motori (P037 - P038 - P039 - P040) vengono impostati automaticamente a 100% senza possibilità di modifica. Per questo tipo di motori, non è quindi attivo il rilevamento dell'ostacolo, e la regolazione della forza di spinta può essere eseguita solo agendo sulle valvole di sfogo del motore stesso.

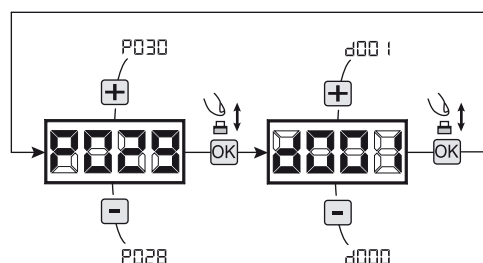
Attenzione: Nel caso di abbinamento con motori non **DEA** System, impostare il parametro sul valore più simile per tipologia di famiglia e prestazioni (fare riferimento alla tabella di pag. 2).

4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK** (sul display ricompare P028).



4 Selezione funzionamento con o senza encoder

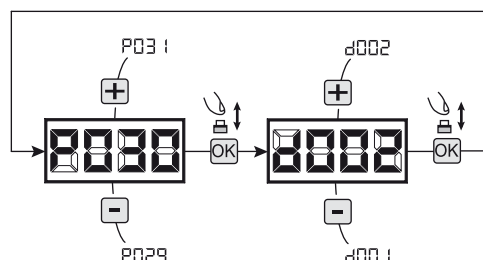
1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P029;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, impostare:
 - d000=per i motori con encoder;
 - d001=per i motori senza encoder (Rallentamenti abilitati);
 - d002=per i motori senza encoder (Rallentamenti disabilitati);
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK** (sul display ricompare P029).



! IMPORTANTE !

5 Selezione funzionamento 1 o 2 motori

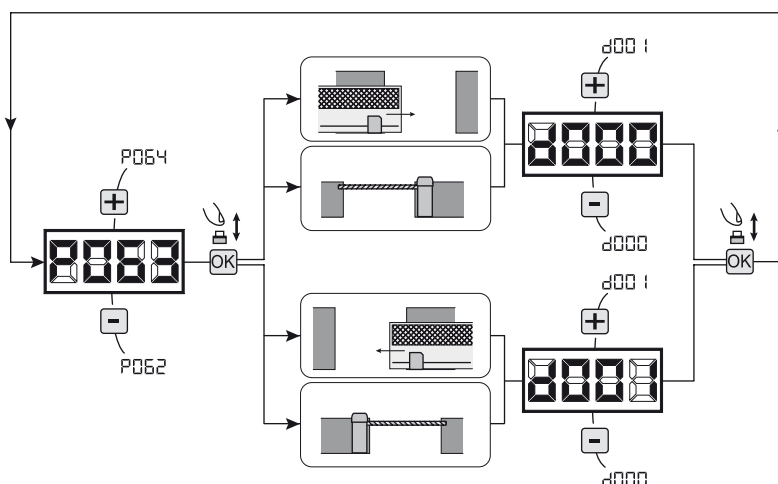
1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P030;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, impostare:
 - d001=per la funzione a motore singolo;
 - d002=per la funzione a 2 motori;
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK** (sul display ricompare P030).



6 Selezione senso di marcia (solo Type 00 e Type 03)

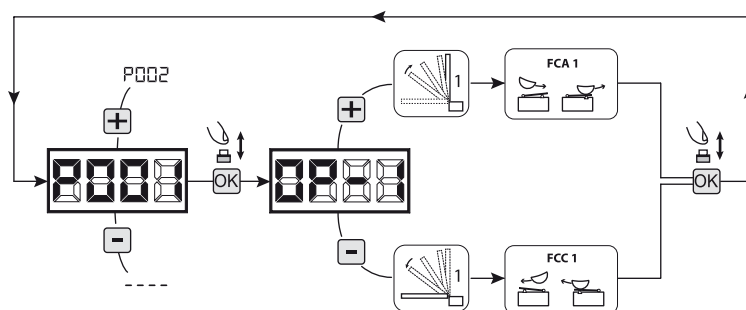
1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P063;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, impostare:
 - d000=motore in posizione standard;
 - d001=motore in posizione invertita;
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK** (sul display ricompare P063).

Attenzione: Il parametro inverte automaticamente le uscite apre/chiede dei motori e gli eventuali ingressi finecorsa apertura/chiusura.



7 Regolazione camme finecorsa

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P001;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** (**APRE**) e **-** (**CHIUDE**), muovere l'asta in posizione di apertura e regolare la relativa camma finecorsa affinché in quel punto schiacci il microinterruttore; Ripetere l'operazione regolando il finecorsa di chiusura.
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK** (sul display ricompare P001).



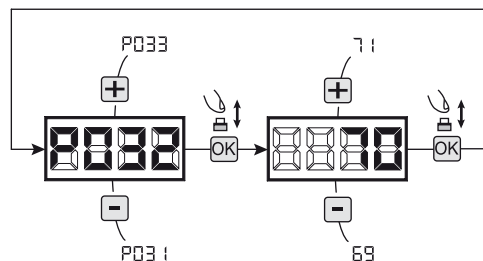
ATTENZIONE Se presente il motore 2, ripetere le regolazioni precedenti agendo sul parametro P002.

10 Modifica dei parametri di funzionamento

Nel caso in cui sia necessario modificare i parametri di funzionamento (es. forza, velocità, ecc.):

1. Scorrere con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display il parametro desiderato (es. P032);
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, impostare il valore desiderato;
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK** (sul display ricompare il parametro precedentemente selezionato)

Per la lista completa dei "Parametri di Funzionamento" consultare la tabella a pag. 18.



11 Programmazione conclusa

ATTENZIONE Alla fine della procedura di programmazione, agire sui tasti **+** e **-** fino alla comparsa del simbolo "----", l'automatismo è ora in attesa di comandi per il funzionamento normale.

Per eseguire eventuali operazioni di "Programmazione Avanzata" (cancellazione dei radiocomandi, configurazione ingressi, ecc.), proseguì a pagina 14.

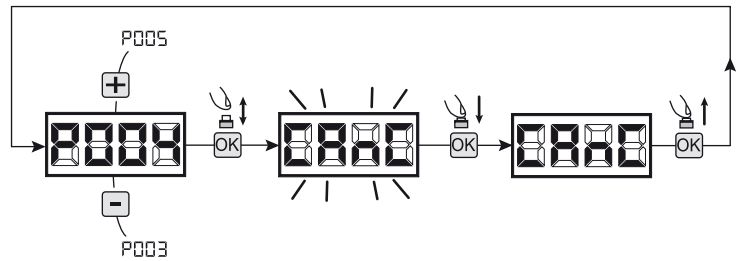
7 PROGRAMMAZIONE AVANZATA

Di seguito vengono aggiunte alcune procedure di programmazione relative alla gestione della memoria radiocomandi e di configurazione avanzata degli ingressi di comando.

1 Cancellazione radiocomandi memorizzati

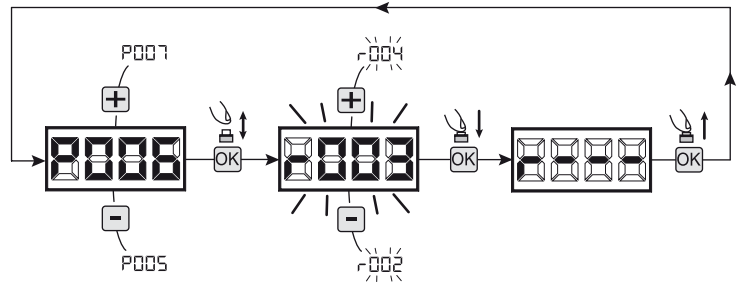
1.1 Cancellazione di tutti i radiocomandi

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P004;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Alla scritta "CRL" lampeggiante, tenere premuto il tasto **OK**;
4. Rilasciare il tasto **OK** non appena la scritta "CRL" smette di lampeggiare;
5. Tutti i radiocomandi memorizzati sono stati cancellati (sul display ricompare P004).



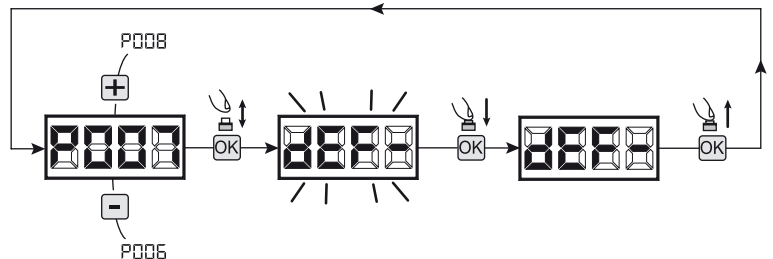
1.2 Ricerca e cancellazione di un radiocomando

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P006;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, scegliere il radiocomando che si desidera cancellare (es. r 003);
4. Alla scritta "r 003" lampeggiante, tenere premuto il tasto **OK**;
5. Rilasciare il tasto **OK** non appena la scritta "r ---" smette di lampeggiare;
6. Il radiocomando selezionato è stato cancellato (sul display ricompare P006).



2 Ripristino parametri di default

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P007;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Alla scritta "DEF-" lampeggiante, tenere premuto il tasto **OK**;
4. Rilasciare il tasto **OK** non appena la scritta "DEF-" smette di lampeggiare;
Vengono ricaricati i parametri di default per la configurazione attualmente in uso;
5. A operazione conclusa sul display ricompare P007.



Attenzione: Dopo il ripristino dei parametri, sarà necessario eseguire nuovamente la programmazione della centrale e la regolazione di tutti i parametri di funzionamento, in particolare ricordarsi di impostare correttamente i parametri di configurazione motore (P028 - P029 - P030).

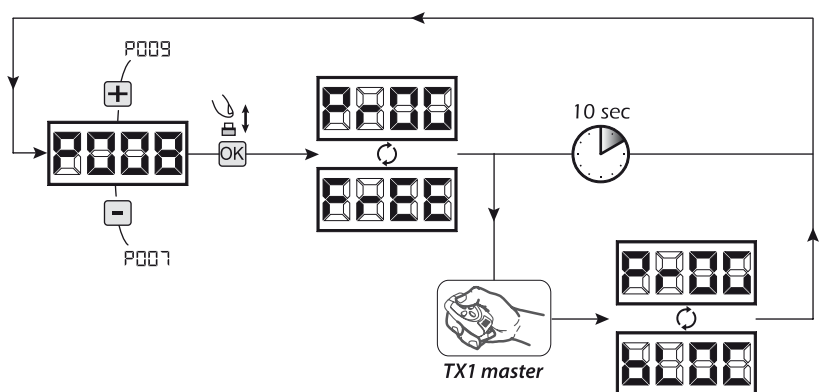
Attenzione: Per motori reversibili con elettro-freno, ricordarsi di impostare P062=3 al termine della procedura.

3 Blocco/Sblocco accesso alla programmazione

Utilizzando un radiocomando con codifica a "dip-switch" (indipendentemente dal tipo di radiocomandi eventualmente già memorizzati), è possibile bloccare e sbloccare l'accesso alla programmazione della centrale al fine di impedire manomissioni. L'impostazione del "dip-switch" sul radiocomando, costituisce il codice di blocco/sblocco verificato dalla centrale.

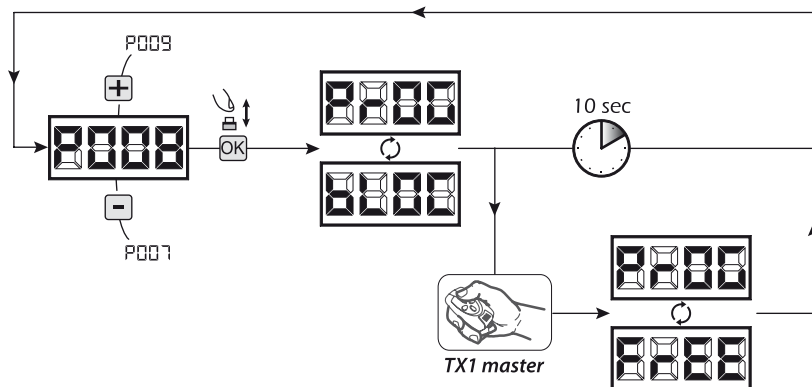
3.1 Blocco accesso alla programmazione

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P008;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Il display visualizza in modo alterno le scritte P-00/F-EE ad indicare che la centrale è in attesa della trasmissione del codice di blocco;
4. Entro 10 sec premere il CH1 del "TX master", il display visualizza P-00/BLOC prima di ritornare alla lista dei parametri;
5. L'accesso alla programmazione è bloccato.



3.2 Sblocco accesso alla programmazione

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P008;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Il display visualizza in modo alterno le scritte **P000/BLOC** ad indicare che la centrale è in attesa della trasmissione del codice di sblocco;
4. Entro 10 sec premere il CH1 del "TX master", il display visualizza **P000/FREE** prima di ritornare alla lista dei parametri;
5. L'accesso alla programmazione è sbloccato.



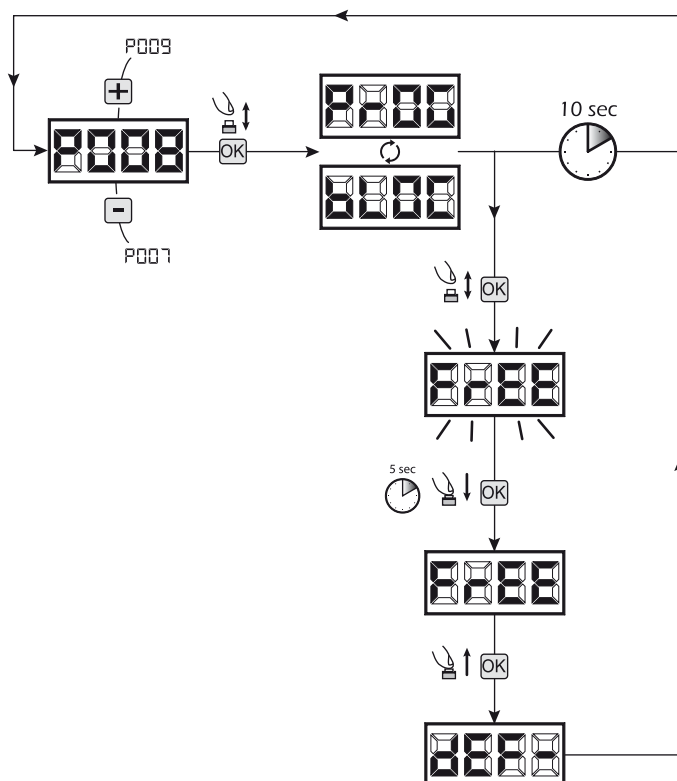
3.3 Sblocco accesso alla programmazione con reset globale

ATTENZIONE! questa procedura comporta la perdita di tutte le impostazioni memorizzate.

La procedura permette lo sblocco della centrale anche senza conoscere il relativo codice di sblocco.

Successivamente a questo tipo di sblocco, sarà necessario eseguire nuovamente la programmazione della centrale e la regolazione di tutti i parametri di funzionamento, in particolare ricordarsi di impostare correttamente i parametri di configurazione motore (P028 - P029 - P030). Sarà inoltre necessario ripetere la misurazione delle forze d'impatto per garantire la conformità dell'impianto.

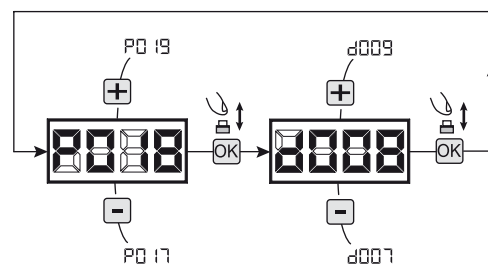
1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P008;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Il display visualizza in modo alterno le scritte **P000/BLOC**;
4. Premere il tasto **OK**, il display visualizza la scritta **FREE** lampeggiante;
5. Premere nuovamente il tasto **OK** e mantenerlo premuto per 5 sec (rilasciando prima la procedura viene interrotta): il display visualizza la scritta **FREE** fissa seguita da **DEF-**, prima di ritornare alla lista dei parametri;
6. L'accesso alla programmazione è sbloccato.



4 Configurazione ingressi

Nel caso in cui l'installazione richieda comandi diversi e/o aggiuntivi rispetto allo standard descritto dagli schemi elettrici, è possibile configurare ciascun ingresso per il funzionamento desiderato (es. START, FOTO, STOP, ecc...).

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare quello corrispondente all'ingresso desiderato:
 - P017=per INPUT 1;
 - P018=per INPUT 2;
 - P019=per INPUT 3;
 - P020=per INPUT 4;
 - P021=per INPUT 5;
 - P022=per INPUT 6;
2. Accedere al parametro (es. P018) premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, impostare il valore corrispondente al funzionamento desiderato (fare riferimento alla tabella "parametri di configurazione ingressi" a pag. 16);
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK** (sul display ricompare P018).
5. Eseguire il collegamento all'ingresso appena configurato.



5 Programmazione conclusa

ATTENZIONE Alla fine della procedura di programmazione, agire sui tasti **+** e **-** fino alla comparsa del simbolo "----", l'automatismo è ora in attesa di comandi per il funzionamento normale.

| | PAR. | PROCEDURA |
|------------------------------------|------|---|
| PROCEDURE DI PROGRAMMAZIONE | P001 | Posizionamento motore 1 |
| | P002 | Posizionamento motore 2 |
| | P003 | Apprendimento corsa motori |
| | P004 | Cancellazione radiocomandi |
| | P005 | Apprendimento radiocomandi |
| | P006 | Ricerca e cancellazione di un radiocomando |
| | P007 | Ripristino dei parametri di funzionamento |
| | P008 | Blocco accesso programmazione |
| | P009 | Apprendimento dispositivi DE@NET collegati (attualmente non utilizzato) |
| | P010 | Non utilizzato |
| | P011 | Non utilizzato |
| | P012 | Non utilizzato |
| | P013 | Non utilizzato |
| | P014 | Non utilizzato |
| | P015 | Non utilizzato |

| | PAR. | DESCRIZIONE PARAMETRO |
|---|------|---------------------------------|
| PARAMETRI DI CONFIGURAZIONE INGRESSI | P016 | Selezione tipo ingresso INPUT_3 |
| | P017 | Selezione funzionamento INPUT_1 |
| | P018 | Selezione funzionamento INPUT_2 |
| | P019 | Selezione funzionamento INPUT_3 |
| | P020 | Selezione funzionamento INPUT_4 |
| | P021 | Selezione funzionamento INPUT_5 |
| | P022 | Selezione funzionamento INPUT_6 |

| | | | |
|--------------------------------------|------|--|---|
| PARAMETRI DI CONFIGURAZIONE INGRESSI | P023 | Assegnazione CANALE 1 radiocomandi | |
| | P024 | Assegnazione CANALE 2 radiocomandi | |
| | P025 | Assegnazione CANALE 3 radiocomandi | |
| | P026 | Assegnazione CANALE 4 radiocomandi | |
| | P027 | Selezione tipo di radiocomando | |
| PARAMETRI DI CONFIGURAZIONE MOTORI | P028 | Selezione tipo di motori Attenzione: Selezionando motori tipo OLI, tutti i valori relativi alla forza dei motori (P037 - P038 - P039 - P040) vengono impostati automaticamente a 100% senza possibilità di modifica. Per questo tipo di motori, non è quindi attivo il rilevamento dell'ostacolo, e la regolazione della forza di spinta può essere eseguita solo agendo sulle valvole di sfogo del motore stesso. | |
| | P029 | Selezione funzionamento con o senza encoder. ATTENZIONE: P029 deve essere impostato correttamente prima di eseguire la procedura di programmazione | |
| | P030 | Selezione numero motori | |
| PARAMETRI DI FUNZIONAMENTO | P031 | Regolazione velocità motori durante il rallentamento in apertura | Attenzione: Per motori senza encoder le velocità durante la corsa di apertura/chiusura (100%) e le velocità di rallentamento in apertura/chiusura (30%) sono fisse indipendentemente dai valori impostati. |
| | P032 | Regolazione velocità motori durante la corsa in apertura | |
| | P033 | Regolazione velocità motori durante la corsa in chiusura | |
| | P034 | Regolazione velocità motori durante il rallentamento in chiusura | |
| | P035 | Regolazione durata rallentamento in apertura | |
| | P036 | Regolazione durata rallentamento in chiusura | |
| | P037 | Regolazione forza motore 1 in apertura (se = 100% rilevamento ostacolo disabilitato) | Attenzione: Per motori senza encoder, durante la regolazione della forza, la rilevazione dell'ostacolo in rallentamento viene ignorata. |
| | P038 | Regolazione forza motore 1 in chiusura (se = 100% rilevamento ostacolo disabilitato) | |
| | P039 | Regolazione forza motore 2 in apertura (se = 100% rilevamento ostacolo disabilitato) | |
| | P040 | Regolazione forza motore 2 in chiusura (se = 100% rilevamento ostacolo disabilitato) | |
| | P041 | Regolazione tempo chiusura automatica (se = 0 chiusura automatica disabilitata) | |
| | P042 | Regolazione tempo chiusura automatica pedonale (se = 0 chiusura autom. pedonale disabilitata) | |
| | P043 | Regolazione durata della corsa pedonale | |

| | | TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 |
|--|---|---------|---------|---------|---------|---------|
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (non utilizzato) • 001: START (start) • 002: PEDESTRIAN (pedonale) • 003: OPEN (apre separato) • 004: CLOSED (chiude separato) • 005: OPEN_PM (apre uomo pres.) • 006: CLOSED_PM (chiude uomo pres.) • 007: ELOCK-IN (attivazione uscita elettroserratura. Vedi P062) | CH1 | 001 | 001 | 001 | 001 | 001 |
| | CH2 | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| | CH3 | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| | CH4 | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: HCS fix-code • 001: HCS rolling-code • 002: Dip-switch | | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: LATO • 001: LOOK - MAC • 002: GHOST 100/200 • 003: 500 - 500MT - 502 - 502EN - 902EN - PASS - 550PL • 004: STOP - 500P - 500MT/RF - 502R - 502R/EN - 502L - 902R - 902R/EN/F | <ul style="list-style-type: none"> • 005: 6NET - OLI • 006: 9NET • 007: GULLIVER - REV | 005 | 001 | 003 | 003 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: motori con encoder • 001: motori senza encoder. Rallentamenti abilitati • 002: motori senza encoder. Rallentamenti disabilitati | | 000 | 001 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 001: un motore • 002: due motori | | 001 | 002 | 001 | 001 | 001 |
| 15%tot.....100%tot | | 040 | 050 | 050 | 030 | 030 |
| 15%tot.....100%tot | | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 |
| 15%tot.....100%tot | | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 |
| 15%tot.....100%tot | | 040 | 050 | 050 | 030 | 030 |
| 0%tot.....80%tot | | 025 | 020 | 020 | 030 | 020 |
| 0%tot.....80%tot | | 025 | 020 | 020 | 030 | 020 |
| 15%tot.....100%tot | | 050 | 050 | 050 | 099 | 050 |
| 15%tot.....100%tot | | 050 | 050 | 050 | 099 | 050 |
| 15%tot.....100%tot | | / | 050 | / | 099 | 050 |
| 15%tot.....100%tot | | / | 050 | / | 099 | 050 |
| 0sec.....255sec | | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| 0sec.....255sec | | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| 5%tot.....100%tot | | 030 | 035 | 035 | 100 | 100 |


| | | | |
|----------------------------|--|--|--|
| PARAMETRI DI FUNZIONAMENTO | P044 | Regolazione tempo di prelampeggio | |
| | P045 | Regolazione tempo di sfasamento in apertura | |
| | P046 | Regolazione tempo di sfasamento in chiusura | |
| | P047 | Funzione condominiale: disabilita gli ingressi di comando in apertura e chiusura durante l'apertura e il tempo di chiusura automatica | |
| | P048 | Funzione colpo d'ariete: prima di ogni apertura spinge i motori in chiusura per 1sec per facilitare lo sgancio dell'eventuale elettroserratura | |
| | P049 | Selezione modalità "inversione" (durante la manovra un impulso di comando inverte il moto) o "passo-passo" (durante la manovra un impulso di comando arresta il moto. L'impulso successivo riavvia nel senso di marcia opposto). | |
| | P050 | FOTO 1 | Funzionamento ingresso FOTO: se=0 fotocellula abilitata in chiusura, in partenza da cancello fermo; se=1 fotocellula sempre abilitata; se=2 fotocellula abilitata solo in chiusura. Quando abilitato, l'attivazione dell'ingresso FOTO provoca: l'inversione del moto (durante chiusura), l'arresto del moto (durante apertura), impedisce l'avvio (con cancello chiuso). Se=3-4-5, il funzionamento è identico rispettivamente ai valori 0-1-2 ma con funzione "chiudi subito" abilitata: in ogni caso, durante l'apertura e/o il tempo di pausa, alla rimozione di un eventuale ostacolo il cancello richiude automaticamente dopo un ritardo fisso di 5 sec. |
| | P051 | FOTO 2 | |
| | P052 | Selezione modalità di funzionamento dell'uscita warning: Se=0 "spia cancello aperto" (uscita sempre On quando il cancello è aperto, OFF al termine di una manovra di chiusura), Se>1 "luce di cortesia" (uscita ON durante ogni movimento, OFF quando il motore si ferma, dopo il ritardo impostato). | |
| | P053 | Attivazione ricerca battute anche in apertura: i motori si arrestano solo all'arrivo in battuta, anche in apertura. Attenzione: Durante la manovra di emergenza (rESP), il motore esegue la prima manovra in apertura. Inoltre, se presenti finecorsa, il parametro viene forzato a 1. | |
| | P054 | Funzione "soft start": i motori accelerano progressivamente fino al raggiungimento della velocità impostata, evitando partenze brusche. Attenzione: Per motori senza encoder, il parametro viene ignorato. | |
| | P055 | Regolazione durata dell' inversione su ostacolo (Rilevato da sensore antischiacciamento interno oppure da attivazione ingresso safety): se=0 esegue l'inversione completa, se>0 indica la durata (in sec) della corsa, dopo l'inversione conseguente al rilevamento di un 'ostacolo durante l'apertura. | |
| | P056 | Regolazione durata dell' inversione su ostacolo (Rilevato da sensore antischiacciamento interno oppure da attivazione ingresso safety): se=0 esegue l'inversione completa, se>0 indica la durata (in sec) della corsa, dopo l'inversione conseguente al rilevamento di un 'ostacolo durante la chiusura. | |
| | P057 | Facilitazione sblocco manuale: Se≠0, dopo il rilevamento della battuta di chiusura, il motore 1 esegue una brevissima inversione per allentare la pressione sulla stessa, ed agevolare quindi lo sblocco manuale. Il valore impostato indica la durata dell'inversione. Se=0 funzione disabilitata. | |
| | P058 | regolazione margine battuta apertura: regola la durata dell'ultimo tratto di corsa durante il quale un eventuale ostacolo viene interpretato come battuta, bloccando il motore senza eseguire l'inversione. Per motori con encoder, il valore impostato indica il numero di giri del rotore, mentre per motori senza encoder, il valore viene espresso in % della corsa max. Attenzione: Per motori senza encoder, se P035 (durata rallentamento in apertura) è >10%, forza il margine rilevamento battuta uguale alla durata del rallentamento. | |
| P059 | regolazione margine battuta chiusura: regola la durata dell'ultimo tratto di corsa durante il quale un eventuale ostacolo viene interpretato come battuta, bloccando il motore senza eseguire l'inversione. Per motori con encoder, il valore impostato indica il numero di giri del rotore, mentre per motori senza encoder, il valore viene espresso in % della corsa max. Attenzione: Per motori senza encoder, se P036 (durata rallentamento in chiusura) è >10%, forza il margine rilevamento battuta uguale alla durata del rallentamento. | | |

| | TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 |
|---|---------|---------|---------|---------|---------|
| 0sec.....10sec | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| 0sec.....30sec | / | 001 | / | / | / |
| 0sec.....30sec | / | 003 | / | / | / |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "condominiale" non attivo • 001: "condominiale" attivo | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "colpo d'ariete" non attivo • 001: "colpo d'ariete" attivo | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "inversione" • 001: "passo-passo" | 001 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: fotocellula abilitata in chiusura e con cancello fermo • 001: fotocellula sempre abilitata • 002: fotocellula abilitata solo in chiusura • 003: come 000 ma con "chiudi subito" abilitato • 004: come 001 ma con "chiudi subito" abilitato • 005: come 002 ma con "chiudi subito" abilitato | 002 | 002 | 002 | 002 | 002 |
| | 000 | 001 | 002 | 002 | 002 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "spia cancello aperto fissa" • >001 : ritardo spegnimento "luce di cortesia" (2sec.....255sec) | 000 | 000 | 060 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: arresto in apertura sul punto memorizzato. • 001: arresto in apertura sulla battuta | / | 000 | 000 | 001 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "soft start" non attivo • 001: "soft start" attivo • 002: "soft start lungo" attivo | 001 | 001 | 001 | 001 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: inversione completa su ostacolo • >000: durata dell'inversione su ostacolo (1sec.....10sec) | 000 | 000 | 000 | 000 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: inversione completa su ostacolo • >000: durata dell'inversione su ostacolo (1sec.....10sec) | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: facilitazione sblocco disattivata • >000: facilitazione sblocco attivata con durata pari a: (1x25ms.....20x25ms) (1x25ms.....40x25ms) (solo Type 0) | 000 | 001 | 003 | 002 | 000 |
| 1.....255 (motori con encoder) 0%.....100% (motori senza encoder) | / | 025 | 025 | 020 | 025 |
| 1.....255 (motori con encoder) 0%.....100% (motori senza encoder) | / | 025 | 025 | 020 | 025 |

| | | | |
|----------------------------|----------------|---|--|
| PARAMETRI DI FUNZIONAMENTO | P060 | Regolazione forza motori all'arrivo in battuta: - Se=0, Regolazione disabilitata (il valore di forza sulla battuta viene calcolato automaticamente) - Se≠0 (motori con encoder) indica il valore di forza (espresso in % del valore max) impostato nell'ultimo tratto - Se≠0 (motori senza encoder), riattiva nell'ultimo tratto la velocità massima. | |
| | P061 | Non utilizzato | |
| | P062 | Funzionamento uscita elettroserratura: Se=0 uscita "boost" per alimentazione elettroserratura art. 110, Se=1 uscita 24V comandata da ingresso ELOCK_IN in modalità impulsiva, Se=2 uscita 24V comandata da ingresso ELOCK_IN in modalità passo-passo, Se=3 Uscita elettrofreno per motori reversibili, Se=4 uscita 24V per alimentazione elettroserratura tramite relè esterno, Se=5 uscita 24V per alimentazione elettromagneti per barriere, Se>5 uscita 24V comandata da ingresso ELOCK_IN in modalità temporizzata (il valore impostato indica il ritardo di spegnimento in secondi). | |
| | P063 | Inversione direzione marcia: Se=1 inverte automaticamente le uscite apre/chiude dei motori e gli eventuali ingressi finecorsa apertura/chiusura, evitando di dover modificare manualmente i cablaggi nel caso di installazione del motoriduttore in posizione invertita rispetto lo standard. | |
| | P064 | Moltiplicatore contamanovre: Moltiplica il numero di manovre dopo le quali il contamanovre totali viene aggiornato. Per visualizzare il valore, fare riferimento al paragrafo "Visualizzazione stato ingressi e contamanovre". | |
| | P065 | Contamanovre manutenzione: Se=0 azzerà il contatore e disabilita la richiesta d'intervento, Se>0 indica il numero di manovre (x 500) da effettuare prima che la centrale esegua un pre-lampeggio di 4sec aggiuntivi ad indicare la necessità di intervento di manutenzione. Es.: Se P065=050, numero manovre = 50x500=25000 Attenzione: Prima di impostare un nuovo valore del contamanovre manutenzione, è necessario resettare lo stesso impostando P065=0 e solo successivamente P065= "nuovo valore". | |
| | P066 | Selezione funzionamento uscita lampeggiante: Se=0 uscita lampeggiante intermittente; Se=1 uscita lampeggiante fissa (per lampeggianti provvisti di circuito intermittente interno) | |
| | P067 | SAFETY 1 | Funzionamento ingresso SFT: se=0 costa sensibile sempre abilitata; se=1 costa sensibile abilitata solo in chiusura; se=2 costa sensibile abilitata solo in chiusura e prima di ogni movimento; se=3 costa sensibile abilitata solo in apertura; se=4 costa sensibile abilitata solo in apertura e prima di ogni movimento; Come per il rilevamento ostacolo da sensore antischiacciamento interno, anche l'attivazione degli ingressi SFT1 e SFT2 provoca l'inversione totale o parziale secondo quanto impostato con P055 (durata inversione su ostacolo in apertura, e P056 (durata inversione su ostacolo in chiusura). |
| | P068 | SAFETY 2 | |
| | P069 | Ritardo su rilevamento finecorsa: Il motore viene arrestato dopo 1,5 sec. dal rilevamento del finecorsa. Se durante questo ritardo viene rilevata la battuta, il motore viene arrestato subito. | |
| | P070 | Regolazione durata spunto Attenzione: Se soft start attivato, lo spunto viene disattivato indipendentemente dal valore di P070. | |
| | P071 | Non utilizzato | |
| | P072 | Non utilizzato | |
| | P073 | Non utilizzato | |
| | P074 | Non utilizzato | |
| P075 | Non utilizzato | | |

| | TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 |
|--|---------|---------|---------|---------|---------|
| 0%tot.....100%tot | / | 000 | 000 | 000 | 000 |
| | / | / | / | / | / |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "Uscita "boost" per alimentazione elettroserratura art. 110 • 001: "Uscita impulsiva 24V === max 5W • 002: "Uscita passo-passo 24V === max 5W • 003: "Uscita elettrofreno per motori reversibili • 004: "Uscita alimentazione elettroserrature tramite relè esterno • 005: "Uscita alimentazione elettromagneti per barriere • >005: "Uscita temporizzata 24V === max 5W (6sec.....255sec) | 000 | 000 | 000 | 005 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "Installazione standard • 001: "Installazione invertita | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "x100 • 001: "x1000 • 002: "x10000 • 003: "x100000 | 001 | 001 | 001 | 001 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "Richiesta manutenzione disabilitata • >000: "Numero manovre (x 500) per richiesta manutenzione (1.....255) | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "uscita lampeggiante intermittente • 001: "uscita lampeggiante fissa | 001 | 001 | 001 | 001 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "costa sensibile sempre abilitata • 001: "costa sensibile abilitata solo in chiusura • 002: "costa sensibile abilitata solo in chiusura e prima di ogni movimento • 003: "costa sensibile abilitata solo in apertura • 004: "costa sensibile abilitata solo in apertura e prima di ogni movimento | 000 | 000 | 000 | 000 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "costa sensibile abilitata solo in apertura • 004: "costa sensibile abilitata solo in apertura e prima di ogni movimento | 000 | 000 | 000 | 000 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "ritardo finecorsa disabilitato • 001: "ritardo finecorsa abilitato | 000 | 000 | 000 | 000 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "spunto disattivato (esegue uno spunto di durata minima, quasi impercettibile) • 00X: "regola durata spunto fino a 1,5 sec. (X*6 ms) | 108 | 108 | 108 | 108 | 108 |
| | / | / | / | / | / |
| | / | / | / | / | / |
| | / | / | / | / | / |
| | / | / | / | / | / |
| | / | / | / | / | / |

8 MESSAGGI VISUALIZZATI SUL DISPLAY

| MESSAGGI DI STATO | | |
|---|--|--|
| Mess. | Descrizione | |
| ---- | Cancello chiuso | |
|  | Cancello aperto | |
| OPEN | Apertura in corso | |
| CLOS | Chiusura in corso | |
| STEP | Centrale in attesa di comandi dopo un impulso di start, con funzionamento passo-passo | |
| STOP | Intervenuto ingresso stop | |
| RESP | Reset posizione in corso: La centrale di comando è appena stata riaccesa dopo un'interruzione dell'alimentazione, oppure il cancello ha superato il numero max ammesso (80) di inversioni senza mai arrivare alla battuta di chiusura, o il numero max ammesso (3) di interventi consecutivi del dispositivo anti schiacciamento. E stata quindi avviata la ricerca in rallentamento dei punti di finecorsa di apertura prima, e di chiusura successivamente. | |
| MESSAGGI DI ERRORE | | |
| Mess. | Descrizione | Possibili soluzioni |
| ERRP | Errore posizione: La procedura di reset posizione non è andata a buon fine. La centrale rimane in attesa di comandi. | - Verificare che non vi siano particolari attriti e/o ostacoli durante la corsa; - Dare un impulso di start per avviare la procedura di reset posizione; - Verificare che la manovra si completi correttamente, aiutando manualmente se necessario la corsa del/delle ante; - Aggiustare eventualmente i valori impostati di forza e velocità del/dei motori. |
| ERR3 | Fotocellule e/o dispositivi di sicurezza attivati o guasti. | Verificare il corretto funzionamento di tutti i dispositivi di sicurezza e/o fotocellule installate. |
| ERR4 | Possibile guasto al circuito di potenza della centrale di comando. | Togliere e ridare alimentazione. Dare un impulso di start, se la segnalazione si ripete, sostituire la centrale di comando. |
| ERR5 | Time-out corsa motori: Il/i motori, hanno superato il tempo di lavoro massimo (4min) senza mai arrestarsi. | - Dare un impulso di start per avviare la manovra di reset posizione; - Verificare che la manovra si completi correttamente. |
| ERR6 | Time-out rilevamento ostacolo: Con sensore antischiacciamento disabilitato, è stata comunque rilevata la presenza di un ostacolo che impedisce il movimento dell'anta da più di 10 sec. | - Verificare che non vi siano particolari attriti e/o ostacoli durante la corsa; - Dare un impulso di start per avviare la manovra di reset posizione; - Verificare che la manovra si completi correttamente. |
| ERR7 | Movimento motori non rilevato. | - Verificare il corretto collegamento dei motori e dei relativi encoders. - Verificare l'impostazione del parametro P029 (Selezione motore con o senza encoder) e accertarsi che sia corretto. - Se la segnalazione si ripete, sostituire la centrale di comando. |

9 COLLAUDO DELL'IMPIANTO

Il collaudo è un'operazione essenziale al fine di verificare la corretta installazione dell'impianto. **DEA System** vuole riassumere il corretto collaudo di tutta l'automazione in 4 semplici fasi:

- Verificare che sia rispettato rigorosamente quanto descritto nel paragrafo 1 "RIEPILOGO AVVERTENZE";
- Effettuare delle prove di apertura e di chiusura dell'automazione verificando che il movimento corrisponda a quanto previsto. Si consiglia a questo proposito di effettuare diverse prove al fine di valutare eventuali difetti di montaggio o regolazione;
- Verificare che tutti i dispositivi di sicurezza collegati all'impianto funzionino correttamente;
- Eseguire la misurazione della forza d'impatto secondo quanto previsto dalla norma EN12445 fino a trovare la regolazione che assicuri il rispetto dei limiti previsti dalla norma EN12453.

10 DISMISSIONE DEL PRODOTTO



ATTENZIONE In ottemperanza alla Direttiva UE 2002/96/CE sui rifiuti di apparecchiature elettriche ed elettroniche (RAEE), questo prodotto elettrico non deve essere smaltito come rifiuto municipale misto. Si prega di smaltire il prodotto portandolo al punto di raccolta municipale locale per un opportuno riciclaggio.

NET230N

Universal control panel for
230V operators
Operating instructions and warnings

Index

| | | | | | |
|----------|------------------------|-----------|-----------|-------------------------------|-----------|
| 1 | Warnings Summary | 25 | 7 | Advanced Programming | 38 |
| 2 | Product Description | 26 | 8 | Messages shown on the Display | 48 |
| 3 | Technical data | 26 | 9 | Installation Test | 48 |
| 4 | Configurations | 27 | 10 | Product Disposal | 48 |
| 5 | Electrical Connections | 28 | | | |
| 6 | Standard Programming | 34 | | | |

1 WARNINGS SUMMARY

Read these warnings carefully; failure to respect the following warnings may cause risk situations.

⚠ WARNING USING THIS PRODUCT UNDER UNUSUAL CONDITIONS NOT FORESEEN BY THE MANUFACTURER CAN CREATE SITUATIONS OF DANGER, AND FOR THIS REASON ALL THE CONDITIONS PRESCRIBED IN THESE INSTRUCTIONS MUST BE RESPECTED.

⚠ WARNING DEA SYSTEM REMINDS ALL USERS THAT THE SELECTION, POSITIONING AND INSTALLATION OF ALL MATERIALS AND DEVICES WHICH MAKE UP THE COMPLETE AUTOMATION SYSTEM, MUST COMPLY WITH THE EUROPEAN DIRECTIVES 2006/42/CE (MACHINERY DIRECTIVE), 2004/108/CE (ELECTROMAGNETIC COMPATIBILITY), 2006/95/CE (LOW VOLTAGE ELECTRICAL EQUIPMENT). IN ORDER TO ENSURE A SUITABLE LEVEL OF SAFETY, BESIDES COMPLYING WITH LOCAL REGULATIONS, IT IS ADVISABLE TO COMPLY ALSO WITH THE ABOVE MENTIONED DIRECTIVES IN ALL EXTRA EUROPEAN COUNTRIES.

⚠ WARNING UNDER NO CIRCUMSTANCES MUST THE PRODUCT BE USED IN EXPLOSIVE ATMOSPHERES OR SURROUNDINGS THAT MAY PROVE CORROSIVE AND DAMAGE PARTS OF THE PRODUCT.

⚠ WARNING TO ENSURE AN APPROPRIATE LEVEL OF ELECTRICAL SAFETY ALWAYS KEEP THE 230V POWER SUPPLY CABLES APART (MINIMUM 4MM IN THE OPEN OR 1 MM THROUGH INSULATION) FROM LOW VOLTAGE CABLES (MOTORS POWER SUPPLY, CONTROLS, ELECTRIC LOCKS, AERIAL AND AUXILIARY CIRCUITS POWER SUPPLY), AND FASTEN THE LATTER WITH APPROPRIATE CLAMPS NEAR THE TERMINAL BOARDS.

⚠ WARNING ALL INSTALLATION, MAINTENANCE, CLEANING OR REPAIR OPERATIONS ON ANY PART OF THE SYSTEM MUST BE PERFORMED EXCLUSIVELY BY QUALIFIED PERSONNEL WITH THE POWER SUPPLY DISCONNECTED WORKING IN STRICT COMPLIANCE WITH THE ELECTRICAL STANDARDS AND REGULATIONS IN FORCE IN THE NATION OF INSTALLATION.

⚠ WARNING USING SPARE PARTS NOT INDICATED BY **DEA SYSTEM** AND/OR INCORRECT RE-ASSEMBLY CAN CREATE RISK TO PEOPLE, ANIMALS AND PROPERTY AND ALSO DAMAGE THE PRODUCT. FOR THIS REASON, ALWAYS USE ONLY THE PARTS INDICATED BY **DEA SYSTEM** AND SCRUPULOUSLY FOLLOW ALL ASSEMBLY INSTRUCTIONS.

⚠ WARNING INCORRECT ASSESSMENT OF THE IMPACT FORCES CAN CAUSE SERIOUS DAMAGE TO PEOPLE, ANIMALS OR THINGS. **DEA SYSTEM** REMINDS THE INSTALLER MUST VERIFY THAT THE IMPACT FORCES, MEASURED AS INDICATED BY THE STANDARD EN 12445, ARE ACTUALLY BELOW THE LIMITS SET BY THE STANDARD EN12453.

⚠ WARNING THE COMPLIANCE OF THE INTERNAL SENSING OBSTACLES DEVICE TO REQUIREMENTS OF EN12453 IS GUARANTEED ONLY IF USED IN CONJUNCTION WITH MOTORS FITTED WITH ENCODERS.

⚠ WARNING ANY EXTERNAL SECURITY DEVICES USED FOR COMPLIANCE WITH THE LIMITS OF IMPACT FORCES MUST BE CONFORM TO STANDARD EN12978.

⚠ WARNING IN COMPLIANCE WITH EU DIRECTIVE 2002/96/EC ON WASTE ELECTRICAL AND ELECTRONIC EQUIPMENT (WEEE), THIS ELECTRICAL PRODUCT SHOULD NOT BE TREATED AS MUNICIPAL MIXED WASTE. PLEASE DISPOSE OF THE PRODUCT AND BRING IT TO THE COLLECTION FOR AN APPROPRIATE LOCAL MUNICIPAL RECYCLING.

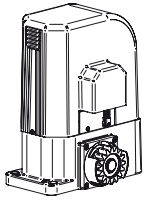
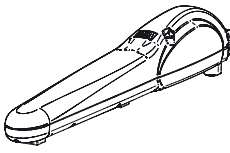
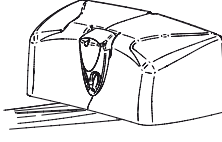
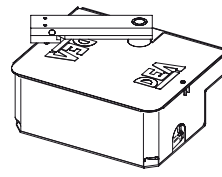
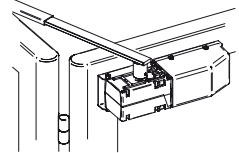
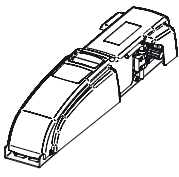
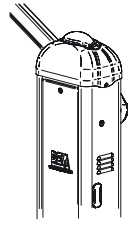
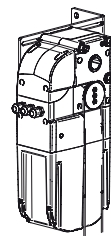
2 PRODUCT DESCRIPTION

NET230N is a universal control panel for **DEA** System 1 or 2 230V operators automations with or without encoder.

The main feature of this control board is its ease of configuration of inputs and outputs according to any needs thus ensuring adaptability to any type of automation. It is therefore easy to set up and exclude all unnecessary functions.

3 TECHNICAL DATA

| | TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 |
|---|--|---|----------------------|--------------|----------|
| | LIVI 6NET LIVI 9NET GULLIVER REV | GHOST 100 / 200 LOOK - MAC OLI LIVI 500P LIVI 502 (R/EN) 550PL | LIVI 902 (R/EN/F) | PASS STOP | LATO 220 |
| Power supply (V) | 230 V ~ ±10% (50/60 Hz) | | | | |
| Fuse F2 (A) | 5A | | | | |
| Fuse F1 (A) | 160mA | | | | |
| Outputs 230V motors (maximum output current) (W) | 2 x 600W | | | | |
| Auxiliaries power supply output | 24 V ~ max 200mA | | | | |
| “Warning” output | 230 V ~ max 150W | | | | |
| Electric lock output | max 1 art. 110 or 24V === output max 5W configurable | | | | |
| 230V Flashing light output | 230 V ~ max 40W | | | | |
| 24V Flashing light output | 24 V === max 100mA (for led flashing light) art. LED24AI or open gate warning light/courtesy light | | | | |
| Operating temperature range (°C) | -20÷50 °C | | | | |
| Receiver frequency | 433,92 MHz | | | | |
| Transmitters type of coding | HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch | | | | |
| Max remote controllers managed | 100 | | | | |

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
|  |  |  |  |  |
| Livi 6NET - Livi 9NET REV - Gulliver | Look - Mac - Oli | Livi 500 (R/EN) Livi 502 (R/EN) | Ghost 100 - Ghost 200 | Livi 550PL |
|  |  |  | * If you are not using DEA operators, set the parameter “Selection type of operator” to the closer value as family type and performances | |
| Livi 902 (R/EN/F) | Pass - Stop | LATO 220 | | |

4 CONFIGURATION OF THE CONTROL PANEL

The universal control unit NET230N can be used for the management of the following types (TYPE) of closures motorized by DEA System: swing and sliding gates, overhead doors and barriers.

In order to ensure maximum adaptability to each TYPE of closure, the control board provides an initial procedure, performed only at the first turn, for the optimal configuration of inputs, outputs and parameters (see diagram A). Once configured, the control panel will operate in the mode "dedicated" to the TYPE of selected closing. After performing the initial configuration it is sufficient to execute the standard programming for the installation on which it is operating.

All settings remain in memory even in the case of subsequent flare-ups (see diagram B).

If necessary the TYPE of configured closing can be later adjusted following diagram C.

FIRST CONTROL BOARD IGNITION

Configuration after the first ignition

A For the first control panel ignition, proceed as follows:

1. Apply power, the display shows in sequence the writing "rES-" and "TYPE" flashing;
2. Press the **OK** button and hold for 5 seconds until the display shows 0000 on the display;
3. Acting on the **+** and **-** keys, select the desired configuration depending on the type of installation (es. 0002) and confirm by pressing the **OK** button;
At this point, the selection will be stored and reloaded each time in the future.
4. Follow signs, "TYPE", "-00-" followed by the symbol of closed gate "----".

Following ignitions

B If you have already saved a configuration, proceed as follows:

Apply power, the display shows in sequence the writing "rES-", "TYPE", "-00-" followed by the symbol of closed gate "----".

Modify the existing configuration

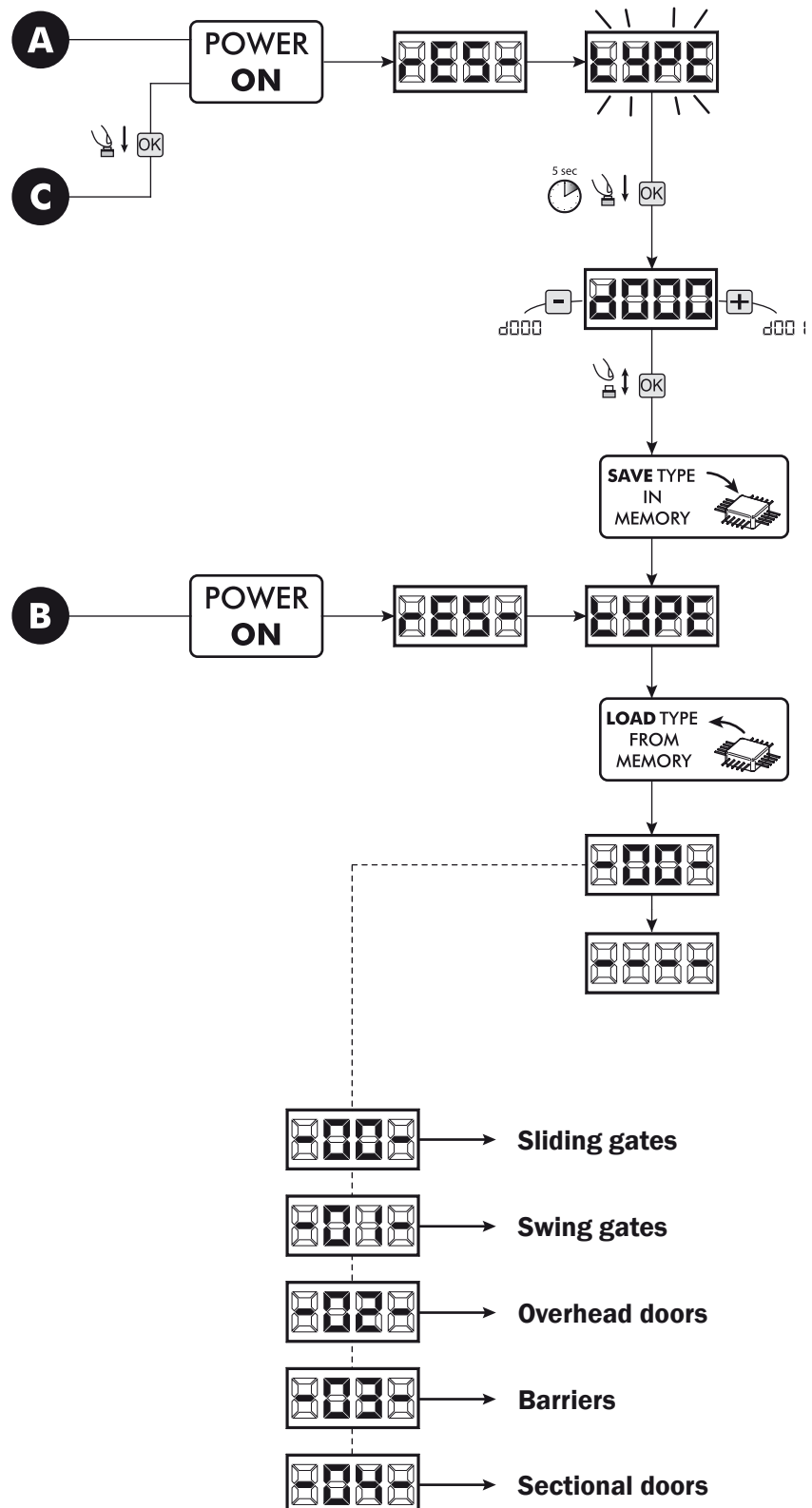
C If you have already saved a configuration and you want to change it, proceed as follows:

1. Hold down the **OK** button and give power, the display shows in sequence the writing "rES-" and "TYPE" flashing;
2. Press the **OK** button and hold for 5 seconds until the display shows 0000 (the value changes to match the previous configuration used) on the display;
3. Acting on the **+** and **-**, select the new desired configuration depending on the type of installation (es. 0002) and confirm by pressing the **OK** button;

⚠ Stop the reconfiguration procedure prior to confirmation, involves loading the previous configuration by the control panel without any modification.

⚠ However, if the reconfiguration procedure is brought to an end, the new configuration will take the place of the previous one and will be reloaded each time in the future.

4. Follow signs, "TYPE", "-00-" followed by the symbol of closed gate "----".



5 ELECTRICAL CONNECTIONS










Execute the wiring following the directions of table 1 and diagrams.

WARNING To ensure an appropriate level of electrical safety always keep the 230V power supply cables apart (minimum 4mm in the open or 1 mm through insulation) from low voltage cables (motors power supply, controls, electric locks, aerial and auxiliary circuits power supply), and fasten the latter with appropriate clamps near the terminal boards.

WARNING Connect to the power supply 230 V $\sim \pm 10\%$ 50 Hz through a multi pole switch or a different device that can ensure multi pole disconnection from the power supply, with a contact opening of 3 mm.

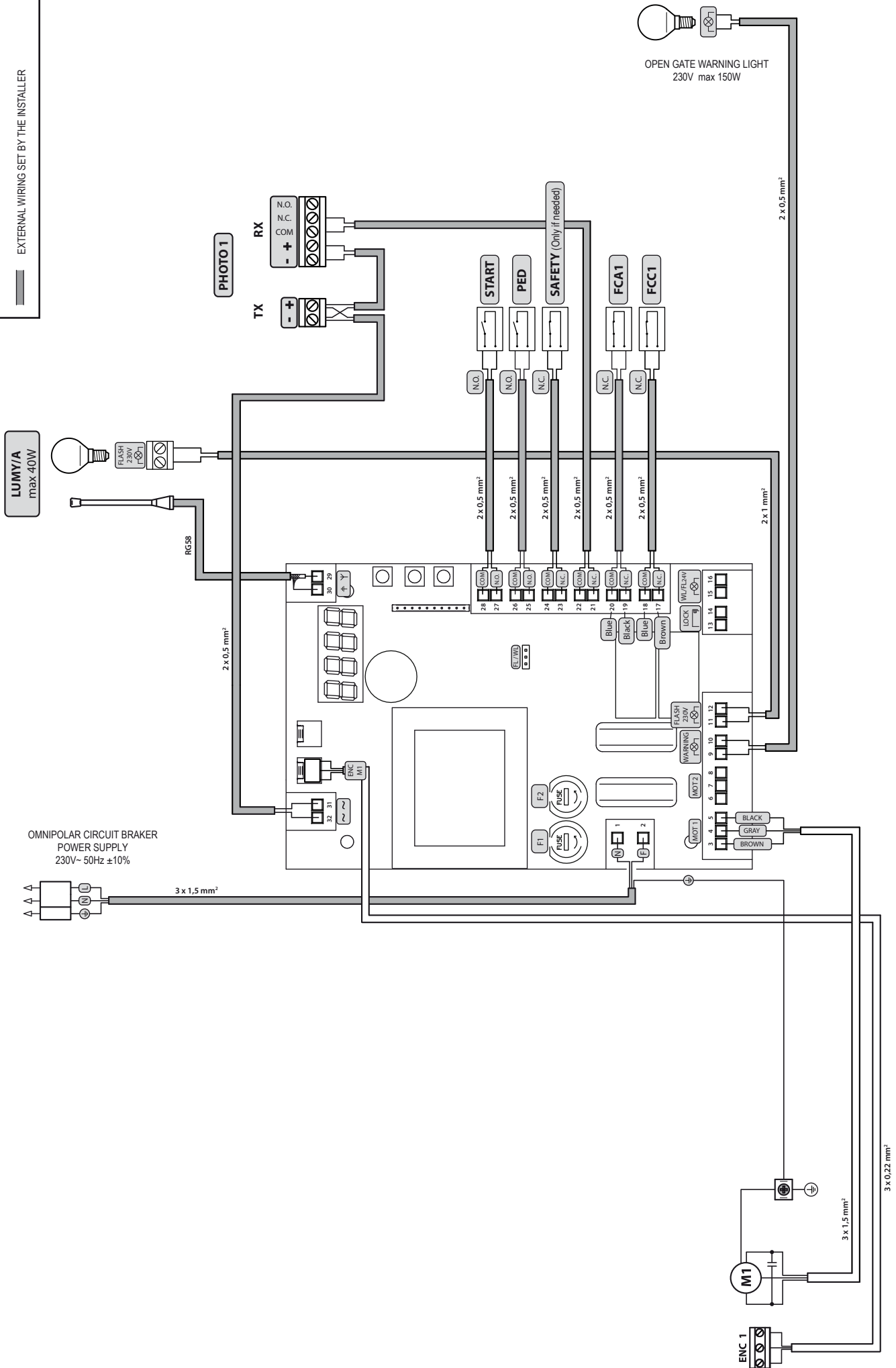
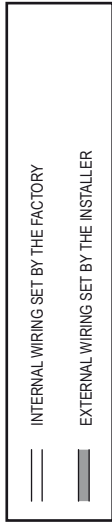
WARNING To connect the encoder to the control panel, use only a dedicated cable 3x0,22mm².

Table 1 "terminal board connections"

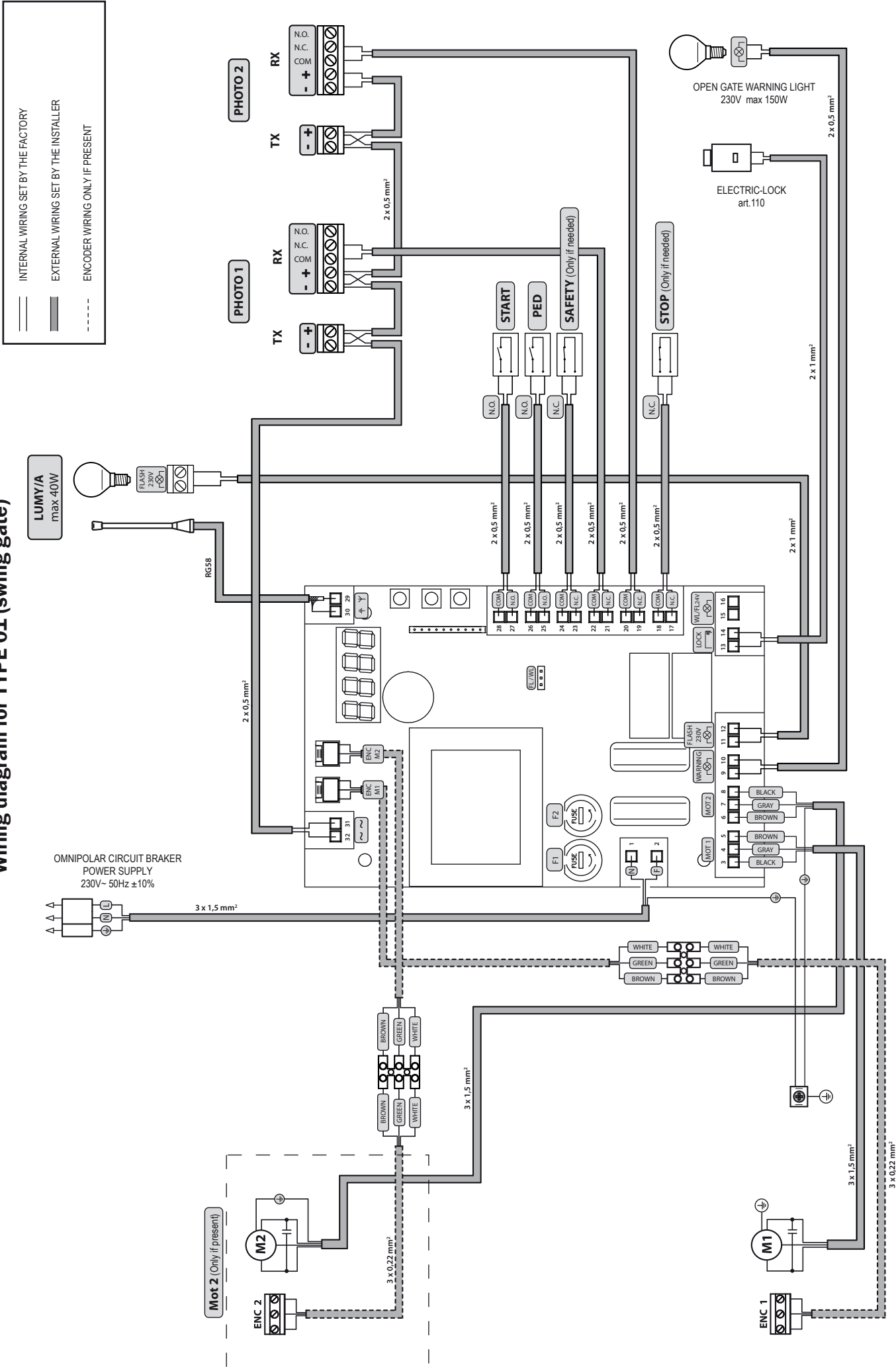
| 1-2 | | 230 V $\sim \pm 10\%$ (50/60 Hz) power supply input | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---------------------------------|---|--|---------------|---------------|---------------|---------|---------|---------|---------------------------------|--|--|--|--|--|-----------|-------------|------------|------------|------------|-------------|-----------------|------|------|------|------|------|-----------|-------------|---------------|------------|------------|-------------|-----------------|------|------|------|------|------|-----------|---------------|---------------|------------|------------|------------|-----------------|------|------|------|------|------|-----------|--------------|--------------|--------------|------------|------------|-----------------|------|------|------|------|------|-----------|------------|------------|---------------|---------------|---------------|-----------------|------|------|------|------|------|-----------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-----------------|------|------|------|------|------|
| 3-4-5 |  | Operator 1 output 230 V \sim max 600W | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 6-7-8 |  | Operator 2 output 230 V \sim max 600W (if present) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 9-10 |  | 230 V \sim max 150 W output for open gate fix warning light (if P052=0) or courtesy light (if P052>1) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 11-12 |  | Flashing light output 230 V \sim max 40W | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 13-14 |  | 13 (+) "Boost" output for electric-lock, max 1 x art. 110 (if P062=0), 24V pulse output, max 5W (if P062=1), step by step (if P062=2), electro-brake output for not self-locking operators (if P062=3), output for electric-lock power supply via external relay (if P062=4), output for electro-magnets power supply for barriers (if P062=5) or temporized output (if P062>5). 14 (+) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 15-16 |  | Output 24V --- max 100mA; by selecting the FL/WL jumper, you can get a clone of the 230 Flash output as a 24V (if set FL) or as a Warning output (if set WL). Warning: the output capacity allows to use LED flashing lights only. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | <table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>TYPE 00</th> <th>TYPE 01</th> <th>TYPE 02</th> <th>TYPE 03</th> <th>TYPE 04</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="6" style="text-align: center;">If unused, short circuit</td> </tr> <tr> <td>17</td> <td>□14 (FCC 1)</td> <td>□11 (STOP)</td> <td>□□□ (NONE)</td> <td>□□□ (NONE)</td> <td>□14 (FCC 1)</td> </tr> <tr> <td>18 - Com</td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> <td>N.C.</td> </tr> <tr> <td>19</td> <td>□12 (FCA 1)</td> <td>□□□ (PHOTO 2)</td> <td>□□□ (NONE)</td> <td>□□□ (NONE)</td> <td>□12 (FCA 1)</td> </tr> <tr> <td>20 - Com</td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> <td>N.C.</td> </tr> <tr> <td>21</td> <td>□□□ (PHOTO 1)</td> <td>□□□ (PHOTO 1)</td> <td>□11 (STOP)</td> <td>□□□ (NONE)</td> <td>□11 (STOP)</td> </tr> <tr> <td>22 - Com</td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> <td>N.O.</td> <td>N.C.</td> </tr> <tr> <td>23</td> <td>□1□ (SAFETY)</td> <td>□1□ (SAFETY)</td> <td>□1□ (SAFETY)</td> <td>□□□ (NONE)</td> <td>□□□ (NONE)</td> </tr> <tr> <td>24 - Com</td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> </tr> <tr> <td>25</td> <td>□□2 (PED.)</td> <td>□□2 (PED.)</td> <td>□□□ (PHOTO 1)</td> <td>□□□ (PHOTO 1)</td> <td>□□□ (PHOTO 1)</td> </tr> <tr> <td>26 - Com</td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> </tr> <tr> <td>27</td> <td>□□1 (START)</td> <td>□□1 (START)</td> <td>□□1 (START)</td> <td>□□1 (START)</td> <td>□□1 (START)</td> </tr> <tr> <td>28 - Com</td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> </tr> </tbody> </table> | | TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 | If unused, short circuit | | | | | | 17 | □14 (FCC 1) | □11 (STOP) | □□□ (NONE) | □□□ (NONE) | □14 (FCC 1) | 18 - Com | N.C. | N.C. | N.O. | N.O. | N.C. | 19 | □12 (FCA 1) | □□□ (PHOTO 2) | □□□ (NONE) | □□□ (NONE) | □12 (FCA 1) | 20 - Com | N.C. | N.C. | N.O. | N.O. | N.C. | 21 | □□□ (PHOTO 1) | □□□ (PHOTO 1) | □11 (STOP) | □□□ (NONE) | □11 (STOP) | 22 - Com | N.C. | N.C. | N.C. | N.O. | N.C. | 23 | □1□ (SAFETY) | □1□ (SAFETY) | □1□ (SAFETY) | □□□ (NONE) | □□□ (NONE) | 24 - Com | N.C. | N.C. | N.C. | N.O. | N.O. | 25 | □□2 (PED.) | □□2 (PED.) | □□□ (PHOTO 1) | □□□ (PHOTO 1) | □□□ (PHOTO 1) | 26 - Com | N.O. | N.O. | N.C. | N.C. | N.C. | 27 | □□1 (START) | □□1 (START) | □□1 (START) | □□1 (START) | □□1 (START) | 28 - Com | N.O. | N.O. | N.O. | N.O. | N.O. |
| | TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| If unused, short circuit | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 17 | □14 (FCC 1) | □11 (STOP) | □□□ (NONE) | □□□ (NONE) | □14 (FCC 1) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 18 - Com | N.C. | N.C. | N.O. | N.O. | N.C. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 19 | □12 (FCA 1) | □□□ (PHOTO 2) | □□□ (NONE) | □□□ (NONE) | □12 (FCA 1) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 20 - Com | N.C. | N.C. | N.O. | N.O. | N.C. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 21 | □□□ (PHOTO 1) | □□□ (PHOTO 1) | □11 (STOP) | □□□ (NONE) | □11 (STOP) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 22 - Com | N.C. | N.C. | N.C. | N.O. | N.C. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 23 | □1□ (SAFETY) | □1□ (SAFETY) | □1□ (SAFETY) | □□□ (NONE) | □□□ (NONE) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 24 - Com | N.C. | N.C. | N.C. | N.O. | N.O. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 25 | □□2 (PED.) | □□2 (PED.) | □□□ (PHOTO 1) | □□□ (PHOTO 1) | □□□ (PHOTO 1) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 26 - Com | N.O. | N.O. | N.C. | N.C. | N.C. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 27 | □□1 (START) | □□1 (START) | □□1 (START) | □□1 (START) | □□1 (START) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 28 - Com | N.O. | N.O. | N.O. | N.O. | N.O. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 29 |  | Aerial signal input | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 30 |  | Ground aerial input | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 31-32 |  | 24 V \sim max 200mA power supply output for auxiliary devices | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

If the installation requires different commands and / or additional to the standard, you can configure each input to the required rate.
Refer to Chapter "Advanced Programming".

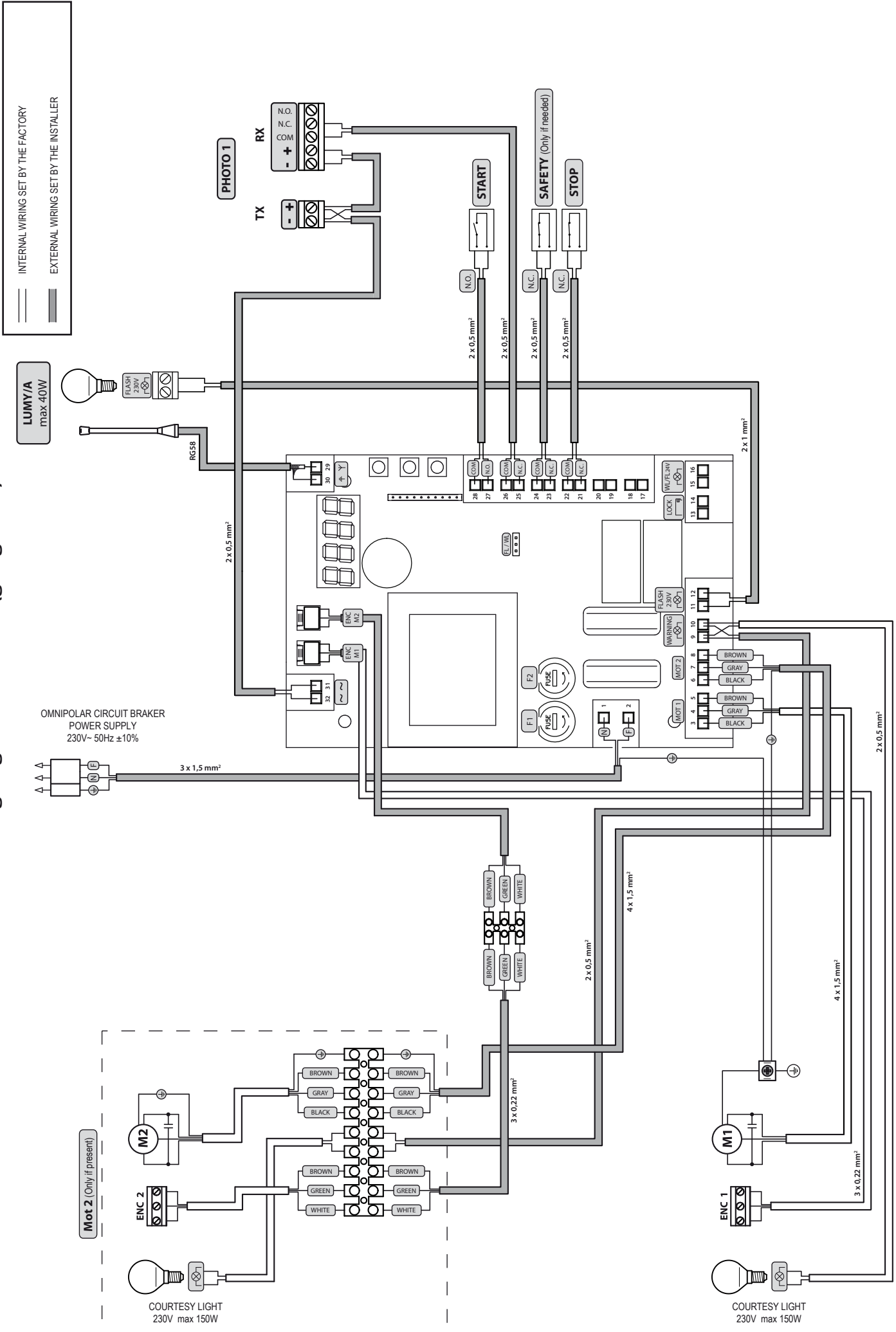
Wiring diagram for TYPE 00 (sliding gate)



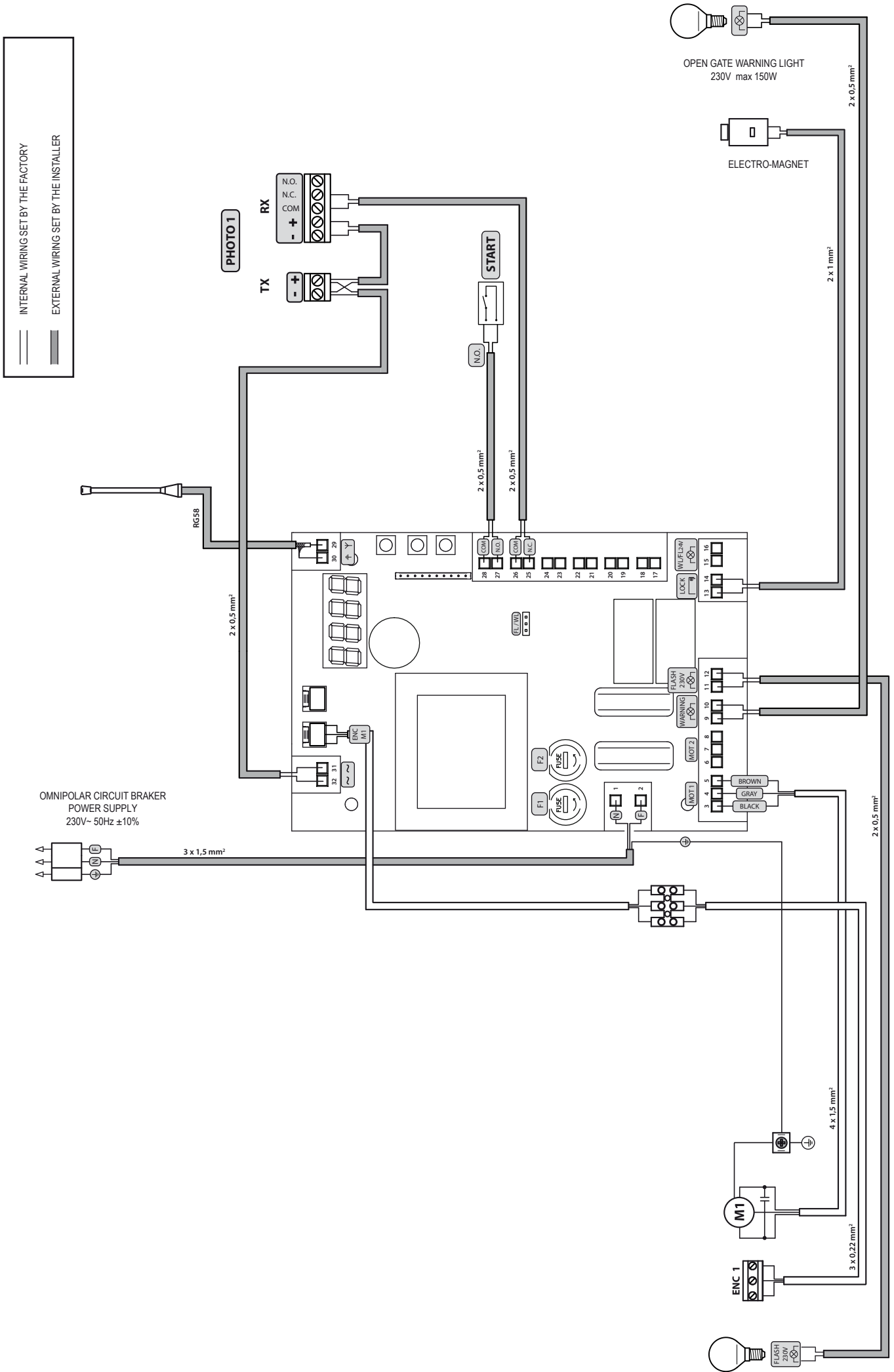
Wiring diagram for TYPE 01 (swing gate)



Wiring diagram for TYPE O2 (garage door)

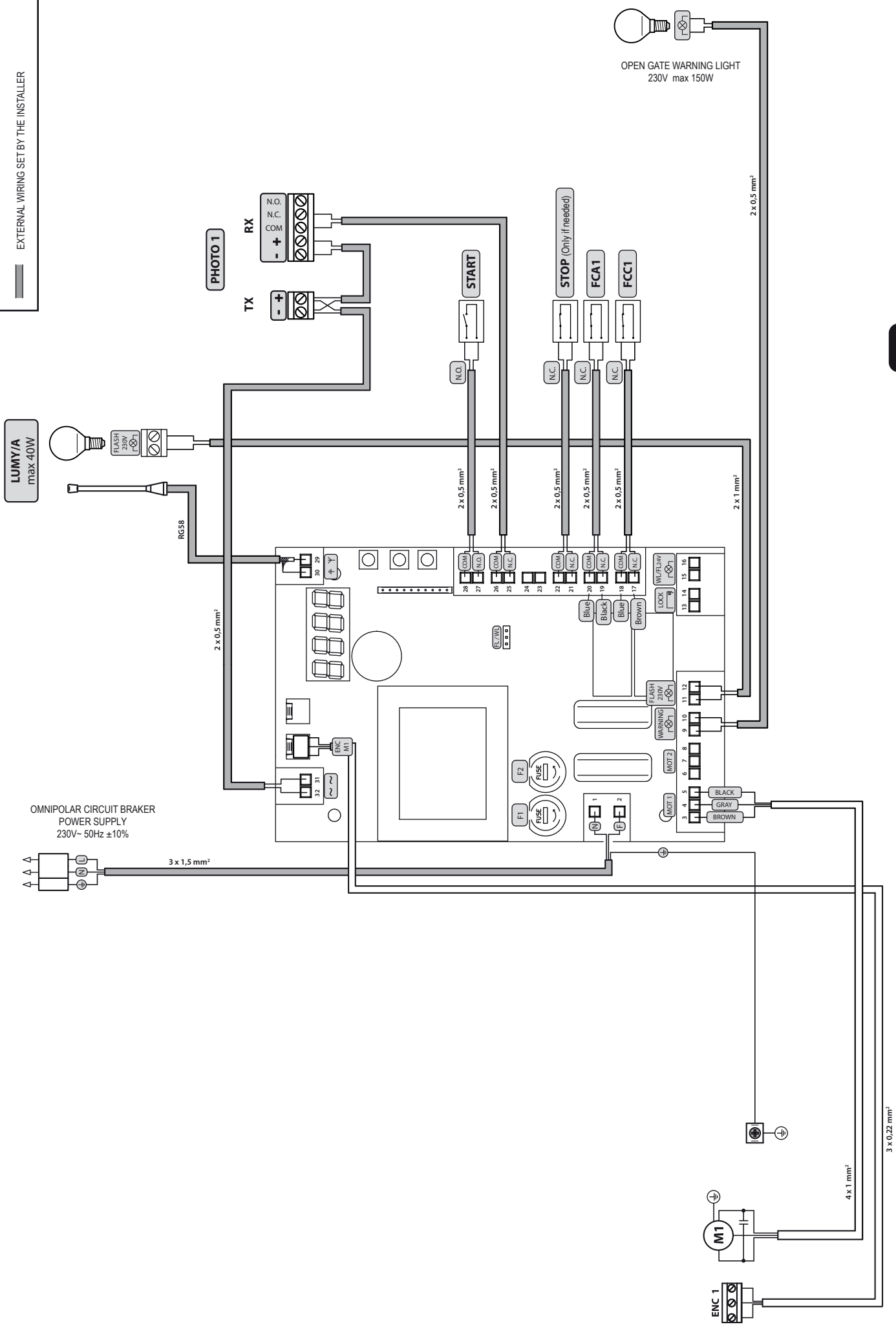


Wiring diagram for TYPE 03 (barrier)



Wiring diagram for TYPE 04 (sectional door)

INTERNAL WIRING SET BY THE FACTORY
 EXTERNAL WIRING SET BY THE INSTALLER



6 STANDARD PROGRAMMING

WARNING For reversible motors with electromagnetic brake, remember to set P062=3.

1 Power Supply

Give power supply, the display shows the following symbols "r-E5-", "TYPE", "-0 1-" (or the Type selected) and then "----".

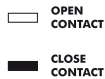


* If the control panel has already been programmed and the power fails or is switched off - once power is returned and a START command is given, the position reset procedure is performed (see "rESP" in the table "WORKING STATUS MESSAGES" on page 48).

2 Visualisation of inputs and operations-counter status

1. Press the **OK** key for 15 seconds;

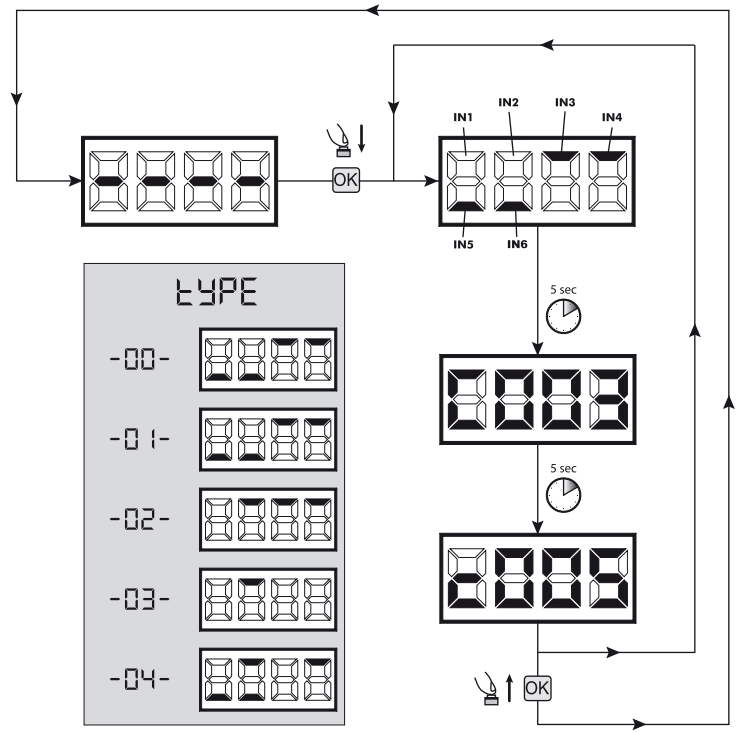
2. The display will show respectively:
Inputs status (check it's correct);



Total operations counter (* see P064):
i.g.: $\overline{c}003 = 3 \times 100^* = 3000$ operations performed

Maintenance operations-counter (* see P065):
i.g.: $\overline{c}005 = 5 \times 500 = 2500$ operations remaining before the maintenance intervention request ($\overline{c}---$ = manoeuvres-counter disabled)

3. Hold down the **OK** key to display a cyclic 3 options, or release the **OK** button to exit the parameter.



3 Selection type of operators

! IMPORTANT !

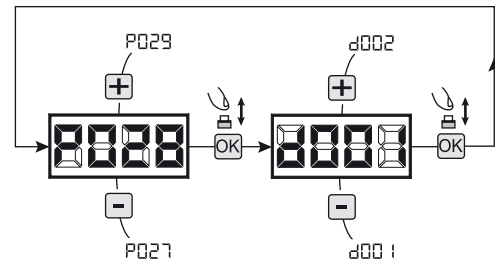
1. Scroll down the parameters with **+** and **-** keys until you visualise P028;
2. Access the parameter by pressing the **OK** key;
3. Acting on **+** and **-** keys, set:

| Type 00 | Type 01 | Type 02 | Type 03 | Type 04 |
|--|--|---|--|--|
| <ul style="list-style-type: none"> • 005 6NET • 006 9NET • 007 Gulliver - Rev | <ul style="list-style-type: none"> • 001 Look - Mac • 002 Ghost • 003 Livi 500 - 500MT - 502 - 502EN - 550PL • 004 Livi 500P - 500MT/RF - 502R - 502R/EN - 502L • 005 Oli | <ul style="list-style-type: none"> • 003 Livi 902EN • 004 Livi 902R - 902R/EN/F | <ul style="list-style-type: none"> • 003 Pass • 004 Stop | <ul style="list-style-type: none"> • 000 Lato |

Warning: Selecting the OLI operators, all indicated values related to the operator force (P037 - P038 - P039 - P040), are automatically set to 100% without any possibility of change. For this type of operator, the obstacle detection is not active and the adjustment of the thrust force can be executed acting on the operator valves only.

Warning: If you are using non **DEA** System operators, set the parameter on the closer value for family type and performances (refer to table on page 26).

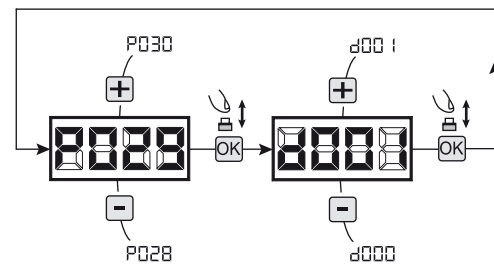
4. Confirm your choice by pressing the **OK** key (display returns again to P028).



4 Selection operating with or without encoder

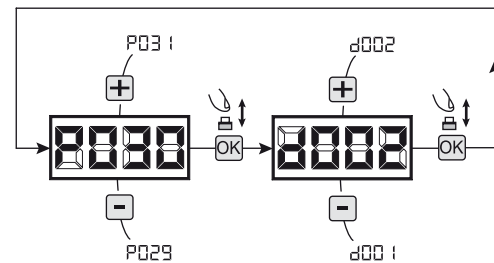
! IMPORTANT !

1. Scroll down the parameters with **+** and **-** keys until you visualise P029;
2. Access the parameter by pressing the **OK** key;
3. Acting on **+** and **-** keys, set:
 - d000=for operators with encoder;
 - d001=for operators without encoder (Slow down is activated);
 - d002=for operators without encoder (Slow down not activated);
4. Confirm your choice by pressing the **OK** key (display returns again to P029).



5 Selection 1 or 2 operators functioning

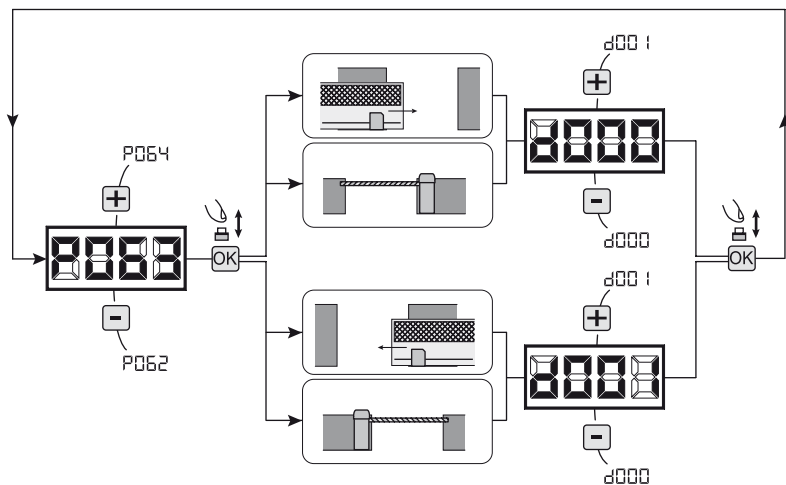
1. Scroll down the parameters with **+** and **-** keys until you visualise P030;
2. Access the parameter by pressing the **OK** key;
3. Acting on **+** and **-** keys, set:
 - d001=for a single motor operating;
 - d002=for 2 motors operating;
4. Confirm your choice by pressing the **OK** key (display returns again to P030).



6 Selection of direction of motion (only Type 00 and Type 03)

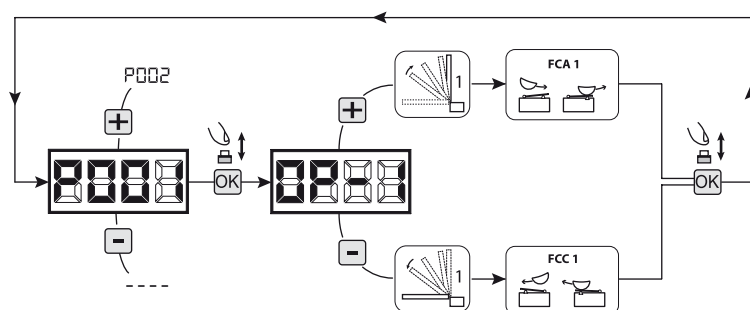
1. Scroll down the parameters with **+** and **-** keys until you visualise P063;
2. Access the parameter by pressing the **OK** key;
3. Acting on **+** and **-** keys, set:
 - d000=motor in standard position;
 - d001=motor in inverted position;
4. Confirm your choice by pressing the **OK** key (display returns again to P063).

Warning: The parameter automatically reverses the motors output open/close and any limit switch input open/close.



7 How to adjust the limit switch

1. Scroll down the parameters until you visualize P001;
2. confirm by pressing the **OK** key;
3. by pressing **+** (**OPEN**) and **-** (**CLOSE**), move the leaf in the opening position and adjust the limit switch cam so that it pushes the microswitch in that point; Repeat adjusting the closing limit switch.
4. Confirm by pressing the **OK** key (display shows again P001).



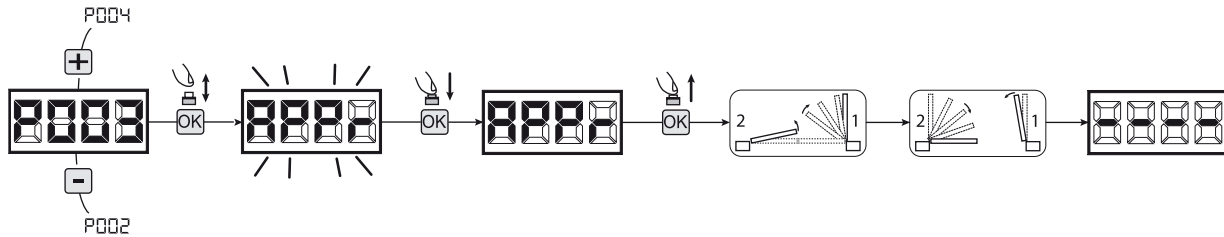
WARNING If the Operator 2 is present, repeat the previous settings using P002.

8 Motor stroke learning

1. Scroll down the parameters with **+** and **-** keys until you visualise P003;
2. Access the parameter by pressing the **OK** key;
3. When "PPPr" flashes, continue pressing the **OK** key;
4. Release the **OK** key when "PPPr" stops flashing; Start the learning procedure with operator 1 opening (if it starts closing, disconnect the power supply, inverse the operator cables and repeat the operation);
5. Wait for the door (or doors in case of using 2 motors) searches and stops on the opening stop and then on the closing stop.
If you want to anticipate the stopping strokes in opening, you can manually intervene by giving an impulse to "Start" button (or pressing the "OK" on the control panel) simulating the stroke.

Warning: For operators without encoder, the stroke is not detected, so it **MUST** be simulated both while opening and while closing (for both operators) by pressing the **OK** key.

6. Once the procedure is ended, the display will show "----".

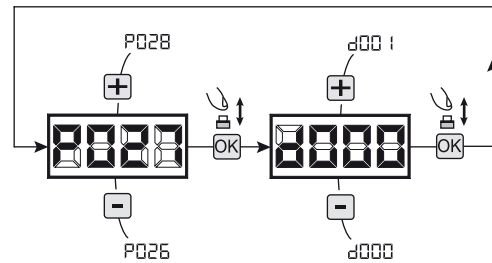


WARNING (only Type 01 and Type 03) Once you have executed the learning stroke, operate a complete cycle (opening/closing) and then check the manual release to make sure it is working properly. If it's to "hard" increase the value of P057 of 1 or more.

9 Transmitters learning

9.1 Transmitters coding selection

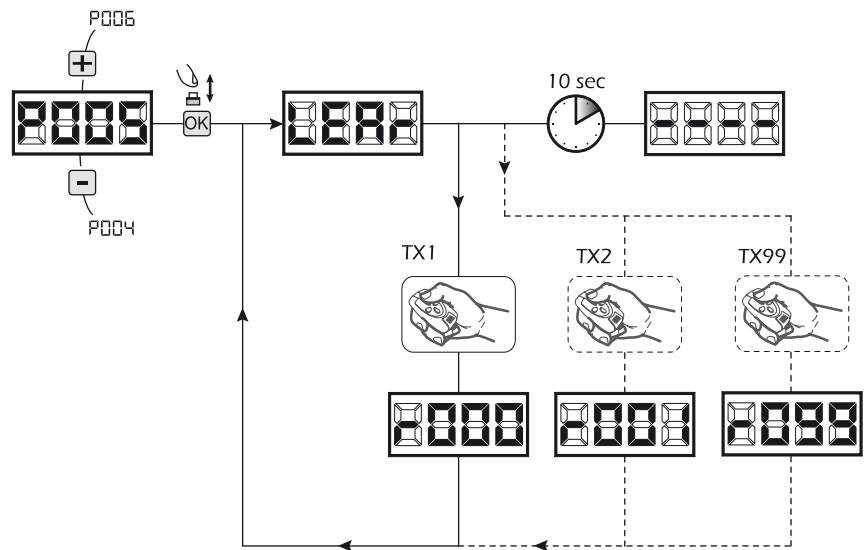
1. Scroll down the parameters with **+** and **-** keys until you visualise P027;
2. Confirm by pressing on the **OK** key;
3. Select the type of transmitter by scrolling **+** and **-** keys:
 - d000=fix rolling-code (**suggested**);
 - d001=complete rolling-code;
 - d002=dip-switch;
4. Confirm by pressing on the **OK** key (display shows again P027).



Warning: If you need to vary the type of encoding, and only if other remotes with different encoding are memorized, you need to erase memory (P004) **AFTER** you have set the new encoding.

9.2 Learning

1. Scroll down the parameters with **+** and **-** keys until you visualise P005;
2. Confirm by pressing on the **OK** key;
3. When the symbol "LEPr" appears, press on any key of the transmitter you want to memorize;
4. The display visualizes the number of the transmitter just memorized and then "LEPr";
5. Memorize all necessary transmitters repeating this procedure from step 3;
6. Wait 10 seconds before quitting the memorization mode, display shows now "----".



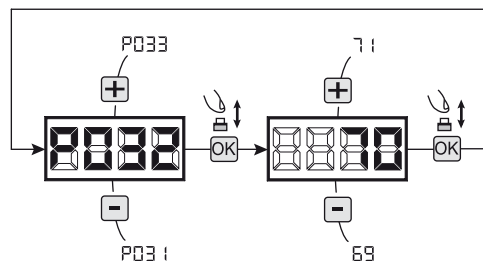
Warning: In the case of rolling code remotes, the receiver can be put into learning mode by pressing the hidden button on a remote control previously learned.

10 Adjustment of operating parameters

If you need to modify the operating parameters (force, speedness etc..):

1. Scroll down the parameters until you visualize the desire parameter (i.g. P032);
2. Confirm by pressing on the **OK** key;
3. By pressing on **+** and **-**, set up the desired value;
4. Confirm by pressing on the **OK** key (display shows the parameters previously selected).

For the complete list of the “Operating Parameters” See the table on page. 42.



11 Programming complete

WARNING At the end of the programming procedure, use the buttons **+** and **-** until the appearance of the symbol “----”, the operator is now ready again for new manoeuvres.

To perform any “Advanced Programming” operations (cancellation of the remotes, configuration inputs, etc. ..), see on page 38.

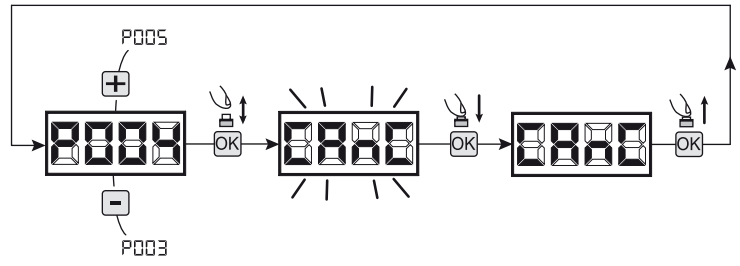
7 ADVANCED PROGRAMMING

Here are some added programming procedures relating to remotes memory management and advanced configuration of the control inputs.

1 Deletion of memorized transmitters

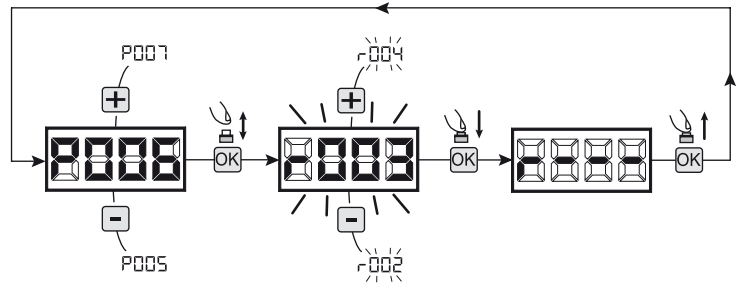
1.1 Deletion of all transmitters

1. Scroll down the parameters until you visualize P004;
2. Confirm by pressing on the **OK** key;
3. When "P004" is flashing, press the **OK** key for a few seconds;
4. Release the **OK** key as soon as "P004" stops flashing;
5. All memorized transmitters have been deleted (display shows again P004).



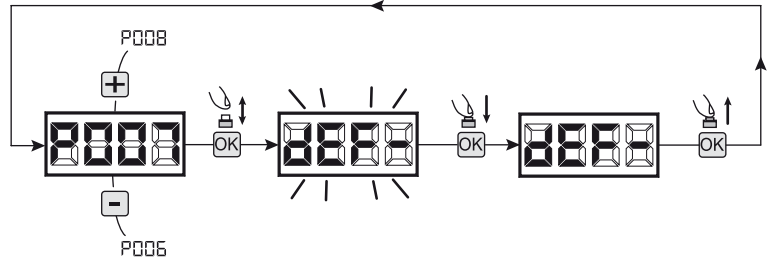
1.2 How to search and delete a transmitter

1. Scroll down the parameters until you visualize P006;
2. Confirm by pressing on the **OK** key;
3. By pressing on **+** and **-**, keys, select the transmitter you want to delete (eg. r 003);
4. When "r 003" flashes, confirm the deletion by pressing the **OK** key for a few seconds;
5. Release the **OK** key when appears "r - - -";
6. The selected transmitter is deleted (display shows again P006).



2 Restoring default parameters

1. Scroll through the parameters with the buttons **+** and **-** until the display shows P007;
2. Confirm by pressing on the **OK** key;
3. When "dEF-" is flashing, press the **OK** key for a few seconds;
4. Release the **OK** key as soon as "dEF-" stops flashing; Default parameters for the configuration currently in use are restored;
5. At the end of the operation display returns to P007.



Warning: After you restore the default parameters, you must program the control panel again and adjust all operating parameters, in particular, remember to properly set the operator configuration parameters. (P028 - P029 - P030).

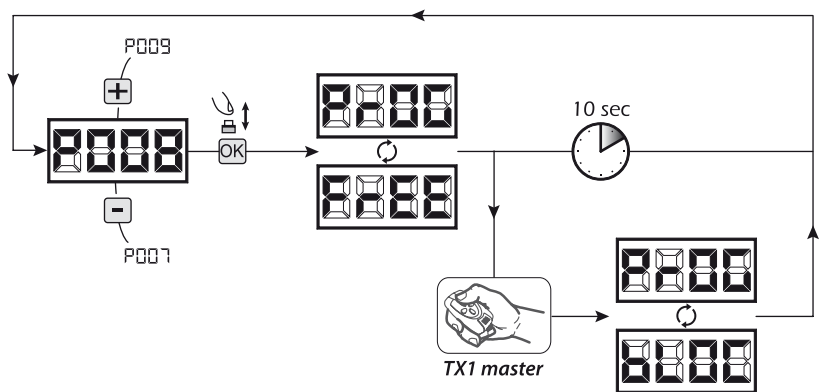
Warning: For reversible motors with electro-brake, remember to set P062 = 3 at the end of the procedure.

3 Locking-Unlocking access to programming

By using a "dip-switch" remote (regardless of the type of remotes already memorized) it's possible to lock-unlock access to the programming of the control panel to avoid tampering. The remote setting is the locking-unlocking code verified by the control board.

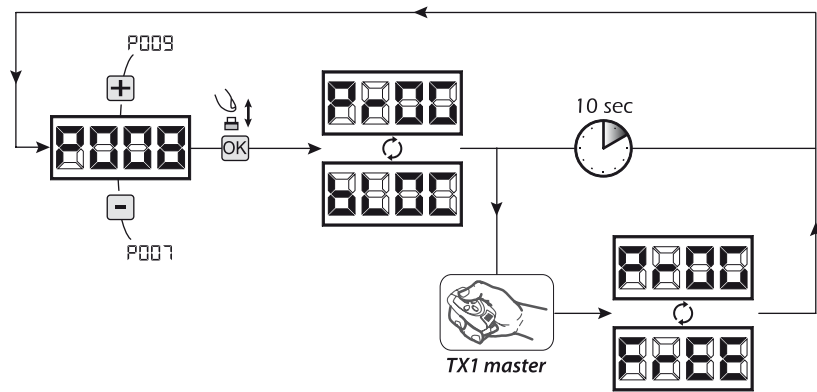
3.1 Locking access to programming

1. Scroll through the parameters with the buttons **+** and **-** until the display shows P008;
2. Access the parameter by pressing the button **OK**;
3. The display shows alternately the writing P-00 / F-EE to indicate that the control board is waiting for the transmission of the block code;
4. Within 10 seconds press CH1 on the "TX Master", the display shows P-00 / bL 00 before returning to the list of parameters;
5. Access to programming is locked.



3.2 Unlocking access to programming

1. Scroll through the parameters with the buttons \oplus and \ominus until the display shows P008;
2. Access the parameter by pressing the button OK ;
3. The display shows alternately the writing $\text{P-000}/\text{bL00}$ to indicate that the control board is waiting for the transmission of the unlocking code;
4. Within 10 sec. press the CH1 of the "TX Master", the display shows $\text{P-000}/\text{FrEE}$ before returning to the list of parameters;
5. Access to programming is unlocked.



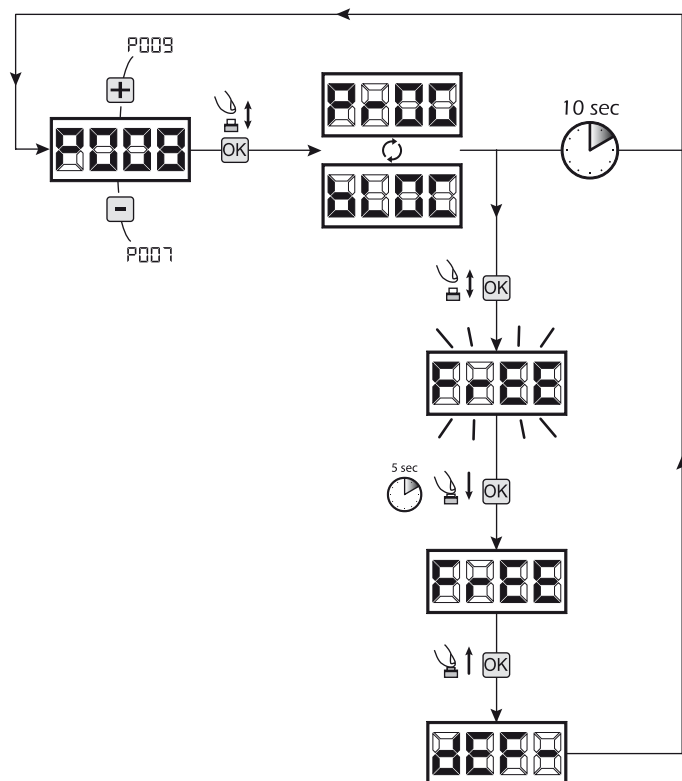
3.3 Unlocking access to programming and global reset

WARNING! This procedure involves the loss of all stored settings.

The procedure allows the unlocking of the control panel without having to know its unlocking code.

Following this release, you must program the control panel again and adjust all operating parameters, in particular, remember to properly set the configuration of parameters (P028 - P029 - P030 – operator configuration). You will also need to repeat the measurement of impact forces to ensure the installation compliance to standards.

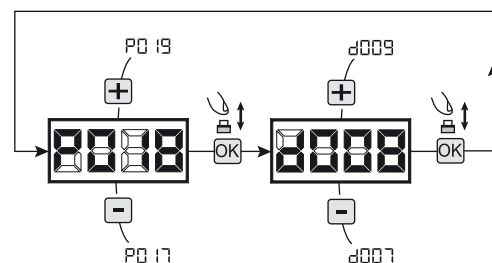
1. Scroll through the parameters with the buttons \oplus and \ominus until the display shows P008;
2. Access the parameter by pressing the button OK ;
3. The display shows alternately the writing $\text{P-000}/\text{bL00}$;
4. Press the button OK , the display shows the flashing writing FrEE ;
5. Press the button again and hold for 5 seconds (releasing it before, the procedure is terminated): The display shows the fixed writing FrEE followed by dEF- , before returning to the list of parameters;
6. Access to programming is unlocked.



4 Inputs configuration

Where the installation requires different commands and / or additional to the standard ones described by plan, you can configure each input for the operation desired (eg START, PHOTOS, STOP, etc ...).

1. Scroll down the parameters with the \oplus and \ominus to see that corresponding to the desired one:
 - P017=for INPUT 1;
 - P018=for INPUT 2;
 - P019=for INPUT 3;
 - P020=for INPUT 4;
 - P021=for INPUT 5;
 - P022=for INPUT 6;
2. Confirm by pressing on the OK key to get access to the parameter (eg. P018);
3. Scroll down with the \oplus and \ominus , keys to set the value corresponding to the desired operation (refer to table "Input Configuration parameters" on page 40);
4. Confirm by pressing on the OK key (display shows again P018).
5. Execute the new connection to the input just reconfigured.



5 Programming complete

WARNING At the end of the programming procedure, use the buttons \oplus and \ominus until the appearance of the symbol "----", the operator is now ready again for new manoeuvres.

| | PAR. | PROCEDURE |
|-------------------------------|------|--|
| PROGRAMMING PROCEDURES | P001 | Positioning of operator 1 |
| | P002 | Positioning of operator 2 |
| | P003 | Memorization of the motors' stroke |
| | P004 | Deletion of transmitters |
| | P005 | Transmitters memorizing |
| | P006 | Search and deletion of a transmitter |
| | P007 | Restoring the operating parameters |
| | P008 | Lock access to programming |
| | P009 | How to learn connected DE@NET devices (unused at the moment) |
| | P010 | Unused parameter |
| | P011 | Unused parameter |
| | P012 | Unused parameter |
| | P013 | Unused parameter |
| | P014 | Unused parameter |
| | P015 | Unused parameter |

| | PAR. | PARAMETER DESCRIPTION |
|--|------|---------------------------------|
| INPUTS CONFIGURATION PARAMETERS | P016 | INPUT_3 selectioning input type |
| | P017 | INPUT_1 operating selection |
| | P018 | INPUT_2 operating selection |
| | P019 | INPUT_3 operating selection |
| | P020 | INPUT_4 operating selection |
| | P021 | INPUT_5 operating selection |
| | P022 | INPUT_6 operating selection |

| | | | |
|---|------|---|--|
| INPUTS CONFIGURATION PARAMETERS | P023 | Allocation of CHANNEL 1 of remotes | |
| | P024 | Allocation of CHANNEL 2 of remotes | |
| | P025 | Allocation of CHANNEL 3 of remotes | |
| | P026 | Allocation of CHANNEL 4 of remotes | |
| | P027 | Selection of type of remotes | |
| OPERATORS CONFIGURATION PARAMETERS | P028 | Selection type of operators Warning: Selecting the OLI operators, all indicated values related to the operator force (P037 - P038 - P039 - P040), are automatically set to 100% without any possibility of change. For this type of operator, the obstacle detection is not active and the adjustment of the thrust force can be executed acting on the operator valves only. | |
| | P029 | Selected work with or without encoders. <u>WARNING: P029 must be set correctly before performing the procedure for programming</u> | |
| | P030 | Selectioning operators number | |
| OPERATING PARAMETERS | P031 | Operators speed adjustment during slow-down while opening | Warning: For operators without encoder, speedness during the stroke while opening/closing (100%) and slow down speedness while opening/closing (30%) are fixed independently from set values. |
| | P032 | Operators speed adjustment during the stroke while opening | |
| | P033 | Operators speed adjustment during the stroke while closing | |
| | P034 | Operators speed adjustment during slow-down while closing | |
| | P035 | Slow down duration adjustment while opening | |
| | P036 | Slow down duration adjustment while closing | |
| | P037 | Operator 1 force adjustment while opening (if = 100% obstacle detection deactivated) | Warning: For operators without encoder: while adjusting the force, obstacle detection during the slowdown is ignored. |
| | P038 | Operator n.1 force adjustment while closing (if = 100% obstacle detection deactivated) | |
| | P039 | Operator n.2 force adjustment while opening (if = 100% obstacle detection deactivated) | |
| | P040 | Operator n.2 force adjustment while closing (if = 100% obstacle detection deactivated) | |
| | P041 | Automatic closing times adjustment (if = 0 automatic closing deactivated) | |
| | P042 | Pedestrian automatic closing time adjustment (se = 0 pedestrian automatic closing deactivated) | |
| | P043 | Pedestrian stroke duration adjustment | |

| | | TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 |
|--|---|---------|---------|---------|---------|---------|
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (unused parameter) • 001: START (start) • 002: PEDESTRIAN (pedestrian) • 003: OPEN (separated open) • 004: CLOSED (separated close) • 005: OPEN_PM (man present open) • 006: CLOSED_PM (man present close) • 007: ELOCK-IN (electric-lock activation. See P062) | CH1 | 001 | 001 | 001 | 001 | 001 |
| | CH2 | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| | CH3 | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| | CH4 | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: HCS fix-code • 001: HCS rolling-code • 002: Dip-switch | | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: LATO • 001: LOOK - MAC • 002: GHOST 100/200 • 003: 500 - 500MT - 502 - 502EN - 902EN - PASS - 550PL • 004: STOP - 500P - 500MT/RF - 502R - 502R/EN - 502L - 902R - 902R/EN/F | <ul style="list-style-type: none"> • 005: 6NET - OLI • 006: 9NET • 007: GULLIVER - REV | 005 | 001 | 003 | 003 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: motors with encoder • 001: engines without encoder. Slow down is activated • 002: engines without encoder. Slow down not activated | | 000 | 001 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 001: one operator • 002: two operators | | 001 | 002 | 001 | 001 | 001 |
| 15%tot.....100%tot | | 040 | 050 | 050 | 030 | 030 |
| 15%tot.....100%tot | | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 |
| 15%tot.....100%tot | | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 |
| 15%tot.....100%tot | | 040 | 050 | 050 | 030 | 030 |
| 0%tot.....80%tot | | 025 | 020 | 020 | 030 | 020 |
| 0%tot.....80%tot | | 025 | 020 | 020 | 030 | 020 |
| 15%tot.....100%tot | | 050 | 050 | 050 | 099 | 050 |
| 15%tot.....100%tot | | 050 | 050 | 050 | 099 | 050 |
| 15%tot.....100%tot | | / | 050 | / | 099 | 050 |
| 15%tot.....100%tot | | / | 050 | / | 099 | 050 |
| 0sec.....255sec | | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| 0sec.....255sec | | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| 5%tot.....100%tot | | 030 | 035 | 035 | 100 | 100 |

| | | | |
|-----------------------------|---|---|--|
| OPERATING PARAMETERS | P044 | Pre-flashing time adjustment | |
| | P045 | Adjustment of phase displacement time while opening | |
| | P046 | Adjustment of phase displacement time while closing | |
| | P047 | Collectivity function: if it is activated it deactivates both opening and closing inputs for the whole duration of automatic opening and closing | |
| | P048 | Ram blow function: it pushes the motors closed for one second before each opening movement, so as to ease the electric-lock release | |
| | P049 | "Reversal" mode selection (during the manoeuvre a command impulse reverse the mouvement) or "step by step" (during the manoeuvre a command impulse stops the mouvement). A next impulse restart the operator to the opposite direction. | |
| | P050 | PHOTO 1 | PHOTO input functioning: If=0: photocell enabled while closing and starting when the gate is stopped; if=1 photocells are always enabled; if=2 photocells are enabled while closing only. When enabled, its activation provokes: the inversion (while closing), the stop (while opening) and prevent the starting (when gate is closed). If=3-4-5, the operation is the same as the values 0-1-2 but with "close immediately" enabled: in any case, during the opening and/or the pause time, removal of a possible obstacle causes the gate automatically closes after a fixed delay of 5 sec. |
| | P051 | PHOTO 2 | |
| | P052 | Operation mode selection of the warning light output: If = 0 "fix warning light" (output always ON when the gate is open, OFF after a closing operation), If > 1 "courtesy light" (output ON during each movement, OFF when the motor stops, after the setting delay). | |
| | P053 | Searches for end of stroke while opening too: when activated, operators stop only at their arrival et the end of stroke, also while opening. Warning: During the emergency operation (rESP), the motor executes the first maneuver while opening. In addition, if any limit switches, the parameter is forced to 1. | |
| | P054 | "soft start" function: motors accelerate gradually until they reach the set speed, avoiding sudden departures. Warning: For operators without encoder, the parameter will be ignored. | |
| | P055 | Adjust the inversion on obstacle period (detected by internal anti-crushing sensor or by the safety input when activated): If = 0 it makes a complete inversion, if > 0 indicates the duration (in seconds) of the run, after inversion resulting from detection of an obstacle during the opening. | |
| | P056 | Adjust the inversion on obstacle period (detected by internal anti-crushing sensor or by the safety input when activated): If = 0 it makes a complete inversion, if > 0 indicates the duration (in seconds) of the run, after inversion resulting from detection of an obstacle during the closing. | |
| | P057 | Facilitation manual release: If≠0, after detecting the locking stop, the engine reverses for a brief time to release the pressure on it, and thus facilitate the manual release. The set value shows the length of the inversion. If=0 function disabled | |
| | P058 | Adjustment of the opening stroke margin: it adjusts the duration of the last part of the stroke during which an obstacle is interpreted as a stroke, blocking the motor without performing the inversion. For motors with encoders, the set value indicates the number of revolutions of the rotor; while for motors without encoder, the value is expressed in% of the maximum stroke. Warning: for motors without encoder, if P035 (duration slow-down while opening) is >10%, it forces the stroke detection margin so that it's the same than the slow-down. | |
| P059 | Adjustment of the closing stroke margin: it adjusts the duration of the last part of the stroke during which an obstacle is interpreted as a stroke, blocking the motor without performing the inversion. For motors with encoders, the set value indicates the number of revolutions of the rotor; while for motors without encoder, the value is expressed in% of the maximum stroke. Warning: for motors without encoder, if P036 (duration slow-down while closing) is >10%, it forces the stroke detection margin so that it's the same than the slow-down. | | |


| | TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 |
|---|---------|---------|---------|---------|---------|
| 0sec.....10sec | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| 0sec.....30sec | / | 001 | / | / | / |
| 0sec.....30sec | / | 003 | / | / | / |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: “collectivity function” deactivated • 001: “collectivity function” activated | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: “ram blow” deactivated • 001: “ram blow function” activated | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: “reversal function” • 001: “step by step function” | 001 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: photocell enabled while closing and when gate is stopped • 001: photocells always enabled • 002: photocells enabled only while closing • 003: as 000 but with “close immediately” enabled • 004: as 001 but with “close immediately” enabled • 005: as 002 but with “close immediately” enabled | 002 | 002 | 002 | 002 | 002 |
| | 000 | 001 | 002 | 002 | 002 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: “fix warning light” • >001: “courtesy light” off delay (2sec.....255sec) | 000 | 000 | 060 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: Stop when opening on a memorized point • 001: Stop when opening on the end of stroke | / | 000 | 000 | 001 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: “soft start” deactivated • 001: “soft start” activated • 002: “long soft start” activated | 001 | 001 | 001 | 001 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: complete reversal on obstacle • >000: duration of reversal on obstacle (1sec.....10sec) | 000 | 000 | 000 | 000 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: complete reversal on obstacle • >000: duration of reversal on obstacle (1sec.....10sec) | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: facilitating release disabled • >000: facilitation activated with release time equal to: (1x25ms.....20x25ms) (1x25ms.....40x25ms) (only Type 0) | 000 | 001 | 003 | 002 | 000 |
| 1.....255 (motors with encoder) 0%.....100% (motors without encoder) | / | 025 | 025 | 020 | 025 |
| 1.....255 (motors with encoder) 0%.....100% (motors without encoder) | / | 025 | 025 | 020 | 025 |

OPERATING PARAMETERS

| | | |
|------|---|---|
| P060 | Operators force adjustment at stroke arrival - If=0, setting off (the force value on the stroke is calculated automatically) - If≠0 (operators with encoder) it indicates the force value (expressed in% of the max value) set in the last length - If≠0 (operators without encoder), max speed is activated during last length. | |
| P061 | Unused parameter | |
| P062 | Electric-lock output operating: If=0 “boost” output for electric-lock art.110 power supply, If=1 24V output controlled by the ELOCK_IN input as pulsed mode, If=2 24V output controlled by the ELOCK_IN input as step-by-step mode, If=3 electro-brake output for not self-locking operators, If=4 24V output for electric-lock power supply via an external relay, If=5 24V output for electro-magnets power supply for barriers, If>5 24V output controlled by the ELOCK_IN input as temporized mode (the set value indicates the switch-off delay in seconds). | |
| P063 | Run direction inversion: If=1 automatically reverses the outputs open/close of the operators and any opening/closing limit switches inputs, avoiding having to manual change the wiring when installing the operator in an inverted position. | |
| P064 | Multiplier operations-counter: Multiply the number of operations after which the total operations-counter will be updated. To view the values, refer to the section “Visualisation of inputs and operations-counter status”. | |
| P065 | Maintenance Operations-counter: if = 0 reset the counter and disables the intervention request , if> 0 indicates the number of operations (x 500) to be made before the control panel executes a 4 second additional pre-flash to indicate the need of maintenance. i.g.: If P065 = 050, operations number = 50x500 = 25000 operations Warning: Before you set a new value of the counter-manoevres maintenance, the same must be reset by setting P065= 0 and only later P065 = “new value”. | |
| P066 | Selection of operating flashing light output: If=0 intermittent flashing light output; If=1 Fixed flashing light output (for flashing lights with intermittent interior circuits). | |
| P067 | SAFETY 1 | Operation of the SFT input: if = 0 safety edge always enabled, if = 1 safety edge enabled only while closing, if = 2 safety edge enabled only while closing and before any movement, if = 3 safety edge enabled only when opening, if = 4 safety edge enabled only while opening and before any movement; as for the obstacle detection with internal anti-crushing sensor, also the activation of the inputs SFT1 and SFT2 causes the complete or partial reversal as set by P055 (duration of inversion on obstacles while opening, and P056 (duration of reversal on obstacle while closing) |
| P068 | SAFETY 2 | |
| P069 | Delay on limit switch detection: the operation is stopped after 1,5 sec from limit switch detection. When during this delay a stop is detected, the operator is suddenly stopped | |
| P070 | Adjustment of acceleration durability Warning: if soft start is activated, the acceleration is deactivated indipendently from P070 value. | |
| P071 | Unused parameter | |
| P072 | Unused parameter | |
| P073 | Unused parameter | |
| P074 | Unused parameter | |
| P075 | Unused parameter | |

| | TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 |
|---|---------|---------|---------|---------|---------|
| 0%tot.....100%tot | / | 000 | 000 | 000 | 000 |
| | / | / | / | / | / |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "Boost" output for electric-lock art.110 power supply • 001: "24V === pulse output max 5W • 002: "24V === step-by-step output max 5W • 003: "Electro-brake output for not self-locking operators • 004: "Output for electric-lock power supply via an external relay • 005: "output for electro-magnets power supply for barriers • >005: "24V === temporized output max 5W (6sec.....255sec) | 000 | 000 | 000 | 005 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "Standard installation" • 001: "Inverted installation" | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "x100 • 001: "x1000 • 002: "x10000 • 003: "x100000 | 001 | 001 | 001 | 001 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "Request Maintenance disabled • >000: "Number of operations (x 500) for required maintenance (1.....255) | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "intermittent flashing light output • 001: "fixed flashing light output | 001 | 001 | 001 | 001 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "safety edge always enabled • 001: "safety edge enabled only while closing • 002: "safety edge enabled only while closing and before any movement • 003: "safety edge enabled only when opening • 004: "safety edge enabled only while opening and before any movement | 000 | 000 | 000 | 000 | 001 |
| | 000 | 000 | 000 | 000 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "limit switch delay disabled • 001: "limit switch delay enabled | 000 | 000 | 000 | 000 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "acceleration deactivated (it runs an acceleration of minimum durability, almost imperceptible) • 00X: "adjusts the acceleration durability at 1,5 sec (X*6 ms) | 108 | 108 | 108 | 108 | 108 |
| | / | / | / | / | / |
| | / | / | / | / | / |
| | / | / | / | / | / |
| | / | / | / | / | / |
| | / | / | / | / | / |

8 MESSAGES SHOWN ON THE DISPLAY

| WORKING STATUS MESSAGES | | |
|---|--|---|
| Mess. | Description | |
| ---- | Gate is closed | |
|  | Gate is opened | |
| OPEN | Opening under way | |
| CLOS | Closing under way | |
| STEP | While in step-by-step mode, the control board awaits further instructions after a start command | |
| STOP | Stop command received | |
| RESP | Reset current position: The control unit has just been turned on after a power failure, or the gate has exceeded the maximum number (80) of inversions allowed without ever getting to the closing stroke, or the maximum number (3) of consecutive operations allowed of the anti-crushing device. Once the control unit has been reset and open command given the gate will start moving at slow speed, until it reaches end of travel. | |
| ERROR MESSAGES | | |
| Mess. | Description | Possible solutions |
| ERRP | Error position: The reset position procedure is not successful. The control panel is awaiting commands. | <ul style="list-style-type: none"> - Make sure there are no specific frictions and / or obstacles during the run; - Give a start pulse to initiate a position reset procedure; - Verify that the operation is completed successfully, manually helping the run, if necessary; - Adjust power and speed settings if necessary. |
| ERR3 | External photocells and/or safety devices are activated or out of order. | <ul style="list-style-type: none"> - Make sure that all safety devices and/or photocells installed are working properly. |
| ERR4 | Possible failure to the control board power circuit. | <ul style="list-style-type: none"> - Disconnect and connect power supply. Give a start impulse, if this error appears again, replace the control board. |
| ERR5 | Time-out operators run: The engine/s exceeded the maximum operating time (4min) without ever stopping. | <ul style="list-style-type: none"> - Give a start pulse to start the position reset procedure; - Ensure that this operation is successful. |
| ERR6 | Time-out obstacle detection: With anti-crushing sensor disabled, was still detected the presence of an obstacle that prevents movement of the leaf for a period of 10 seconds more. | <ul style="list-style-type: none"> - Make sure there are no specific frictions and / or obstacles during the run; - Give a start pulse to initiate a position reset procedure; - Verify that the operation is completed successfully. |
| ERR7 | Operators movement not detected. | <ul style="list-style-type: none"> - Make sure that operators and encoders connections are well done. - Check the setting of parameter P029 (Motor selection with or without encoder) and make sure it is correct. - If this error appears again, replace the control panel. |

9 INSTALLATION TEST

The testing operation is essential in order to verify the correct installation of the system. **DEA** System wants to summarize the proper testing of all the automation in 4 easy steps:

- Make sure that you comply strictly as described in paragraph 2 "WARNINGS SUMMARY";
- Test the opening and closing making sure that the movement of the leaf match as expected. We suggest in this regard to perform various tests to assess the smoothness of the gate and defects in assembly or adjustment;
- Ensure that all safety devices connected work properly;
- Perform the measurement of impact forces in accordance with the standard 12445 to find the setting that ensures compliance with the limits set by the standard EN12453.

10 PRODUCT DISPOSAL



WARNING In compliance with EU Directive 2002/96/EC on waste electrical and electronic equipment (WEEE), this electrical product should not be treated as municipal mixed waste. Please dispose of the product and bring it to the collection for an appropriate local municipal recycling.

NET230N

Armoire de commande universel pour moteurs 230V

Notice d'emploi et avertissements

INDEX

| | | | | | |
|----------|----------------------------------|-----------|-----------|----------------------------------|-----------|
| 1 | Récapitulatif des avertissements | 49 | 7 | Programmation Avancée | 62 |
| 2 | Description du Produit | 50 | 8 | Messages affichés sur le Display | 72 |
| 3 | Données Techniques | 50 | 9 | Essai d'Installation | 72 |
| 4 | Configuration | 51 | 10 | Élimination du Produit | 72 |
| 5 | Branchements Électriques | 52 | | | |
| 6 | Programmation Standard | 58 | | | |

1 RÉCAPITULATIF DES AVERTISSEMENTS

Vous devez les lire attentivement. L'inobservation des avertissements suivants peut rendre certaines situations dangereuses.

⚠ ATTENTION L'UTILISATION DU PRODUIT DANS DES CONDITIONS ANORMALES NON PRÉVUES PAR LE CONSTRUCTEUR PEUT SE RÉVÉLER POTENTIELLEMENT DANGEREUSE. PAR CONSÉQUENT, RESPECTEZ LES CONDITIONS PRÉVUES DANS LES PRÉSENTES INSTRUCTIONS.

⚠ ATTENTION **DEA SYSTEM** VOUS RAPPELLE QUE LE CHOIX, LA POSITION ET L'INSTALLATION DE TOUS LES DISPOSITIFS ET LES MATÉRIAUX QUI CONSTITUENT L'ENSEMBLE COMPLET DE LA FERMETURE, DOIVENT ÊTRE EXÉCUTÉS CONFORMÉMENT AUX DIRECTIVES EUROPÉENNES 2006/42/CE (DIRECTIVE MACHINES) ET SES MODIFICATIONS ULTÉRIEURES, 2004/108/CE (COMPATIBILITÉ ÉLECTROMAGNÉTIQUE), 2006/95/CE ET SES MODIFICATIONS ULTÉRIEURES (APPAREILS ÉLECTRIQUES À BASSE TENSION). DANS TOUTS PAYS EXTRACOMMUNAUTAIRES, NON SEULEMENT VOUS DEVEZ SUIVRE LES NORMES SPÉCIFIQUES EN VIGUEUR MAIS, POUR ATTEINDRE UN NIVEAU DE SÛRETÉ SUFFISANT, ON VOUS CONSEILLE D'OBSERVER AUSSI LES PRESCRIPTIONS DES DIRECTIVES SUSMENTIONNÉES.

⚠ ATTENTION VOUS NE DEVEZ ABSOLUMENT PAS UTILISER CE PRODUIT DANS UN MILIEU EXPLOSIBLE, NI DANS DES MILIEUX QUI PEUVENT ÊTRE AGRESSIFS ET QUI PEUVENT DÉTÉRIORER CES PIÈCES.

⚠ ATTENTION AFIN D'ASSURER UNE SÉCURITÉ ÉLECTRIQUE, GARDEZ TOUJOURS NETTEMENT SÉPARÉS (MINIMUM 4 MM EN AIR OU 1 MM À TRAVERS L'ISOLATION) LE CÂBLE D'ALIMENTATION 230V DES CÂBLES À TRÈS BASSE TENSION DE SÉCURITÉ (ALIMENTATION DES MOTEURS, COMMANDES, ÉLECTRO-SERRURE, ANTENNE, ALIMENTATION DES CIRCUITS AUXILIAIRES) ÉVENTUELLEMENT EN LES FIXANT À L'AIDE DE PATTES D'ATTACHE APPROPRIÉES À PROXIMITÉ DES BORNES.

⚠ ATTENTION TOUTE OPÉRATION D'INSTALLATION, DE MAINTENANCE, DE NETTOYAGE OU DE RÉPARATION DE TOUTE L'INSTALLATION DOIT ÊTRE EXÉCUTÉE EXCLUSIVEMENT PAR DU PERSONNEL QUALIFIÉ. OPÉREZ TOUJOURS QUAND L'ALIMENTATION EST COUPÉE, ET CONFORMEZ-VOUS RIGOREUSEMENT À TOUTES LES NORMES EN MATIÈRE D'INSTALLATIONS ÉLECTRIQUES EN VIGUEUR DANS LE PAYS OÙ CETTE AUTOMATISATION DOIT ÊTRE INSTALLÉE.

⚠ ATTENTION L'UTILISATION DE PIÈCES DE RECHANGE NON INDIQUÉES PAR **DEA SYSTEM** ET/OU UN RÉASSEMBLAGE INCORRECT PEUVENT ÊTRE POTENTIELLEMENT DANGEREUX POUR LES PERSONNES, LES ANIMAUX ET LES CHOSSES. DE PLUS, CELA PEUT PROVOQUER DES DYSFONCTIONNEMENTS DU PRODUIT. PAR CONSÉQUENT, UTILISEZ TOUJOURS LES PIÈCES INDIQUÉES PAR **DEA SYSTEM** ET SUIVEZ LES INSTRUCTIONS DONNÉES POUR L'ASSEMBLAGE.

⚠ ATTENTION L'ESTIMATION ERRONÉE DES FORCES D'IMPACT PEUT ÊTRE TRÈS DANGEREUSE POUR LES PERSONNES, ANIMAUX OU CHOSSES. **DEA SYSTEM** VOUS RAPPELLE QUE L'INSTALLATEUR DOIT VÉRIFIER QUE CES FORCES D'IMPACT, MESURÉES SELON LES INDICATIONS DE LA NORME EN 12245, SONT EFFECTIVEMENT INFÉRIEURES AUX LIMITES PRÉVUES PAR LA NORME EN12453.

⚠ ATTENTION LA CONFORMITÉ AUX EXIGENCES DE LA NORME EN12453 DU DISPOSITIF DE DÉTECTION D'OBSTACLES INTERNE EST GARANTIE SEULEMENT SI UTILISÉ EN CONJONCTION AVEC DES MOTEURS ÉQUIPÉS D'ENCODEURS.

⚠ ATTENTION TOUT DISPOSITIF DE SÉCURITÉ EXTERNE ÉVENTUELLEMENT UTILISÉ AFIN DE RESPECTER LES LIMITES DES FORCES D'IMPACT DOIT ÊTRE CONFORMES À LA NORME EN12978.

♻ ATTENTION CONFORMÉMENT À LA DIRECTIVE 2002/96/EC SUR LES DÉCHETS D'ÉQUIPEMENTS ÉLECTRIQUES ET ÉLECTRONIQUES (DEEE), CE PRODUIT ÉLECTRIQUE NE DOIT EN AUCUN CAS ÊTRE MIS AU REBUT SOUS FORME DE DÉCHET MUNICIPAL NON TRIÉ. VEUILLEZ VOUS DÉBARRASSER DE CE PRODUIT EN LE RENVOYANT AU POINT DE RAMASSAGE LOCAL DANS VOTRE MUNICIPALITÉ, À DES FINS DE RECYCLAGE.

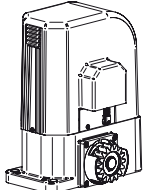
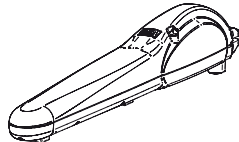
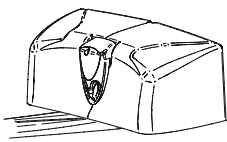
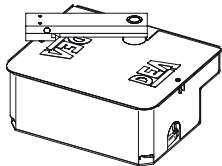
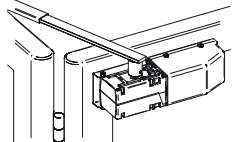
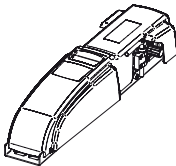
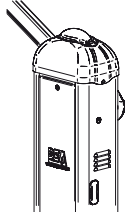
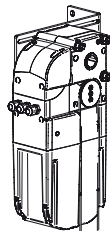
2 DESCRIPTION DU PRODUIT

NET230N est un armoire de commande universel pour automatisations **DEA** Système à 1 ou 2 moteurs 230V avec ou sans codeur.

La caractéristique principale de cette platine est sa facilité de configuration des entrées et des sorties en fonction de chaque besoins assurant ainsi l'adaptabilité à tout type d'automatisation. En effet il suffit de programmer la configuration désirée pour l'automatisation utilisée pour trouver les paramètres de fonctionnement déjà programmés de manière optimale en excluant toutes les fonctions inutiles.

3 DONNÉES TECHNIQUES

| | TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 |
|--|--|---|----------------------|--------------|----------|
| | LIVI 6NET LIVI 9NET GULLIVER REV | GHOST 100 / 200 LOOK - MAC OLI LIVI 500P LIVI 502 (R/EN) 550PL | LIVI 902 (R/EN/F) | PASS STOP | LATO 220 |
| Tension alimentation (V) | 230 V ~ ±10% (50/60 Hz) | | | | |
| Fusible F2 (A) | 5A | | | | |
| Fusible F1 (A) | 160mA | | | | |
| Sorties moteurs 230V Puissance maximale distribuable) (W) | 2 x 600W | | | | |
| Sortie alimentation auxiliaires | 24 V ~ max 200mA | | | | |
| Sortie "Warning" | 230 V ~ max 150W | | | | |
| Sortie electro-serrure | 24V === max 5W ou max 1 art. 110 ou sortie 24V === max 5W configurable | | | | |
| Sortie Clignotant 230V | 230 V ~ max 40W | | | | |
| Sortie Clignotant 24V | 24 V === max 100mA (pour clignotant à led) art. LED24AI ou lampe témoin portail ouvert/lampe de courtoisie | | | | |
| Témpérature limite de fonctionnement (° C) | -20÷50 °C | | | | |
| Fréquence récepteur radio | 433,92 MHz | | | | |
| Type de codage télécommandes | HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch | | | | |
| N° maximale de télécommandes gérées | 100 | | | | |

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
|  |  |  |  |  |
| Livi 6NET - Livi 9NET REV - Gulliver | Look - Mac - Oli | Livi 500 (R/EN) Livi 502 (R/EN) | Ghost 100 - Ghost 200 | Livi 550PL |
|  |  |  | * Dans le cas où vous utilisez la platine avec des moteurs d'autres marques, sélectionner le paramètre "selection typologie de moteur" en choisissant le même type de moteur correspondant dans notre gamme | |
| Livi 902 (R/EN/F) | Pass - Stop | LATO 220 | | |

4 CONFIGURATION DE L'ARMOIRE DE COMMANDE

L'armoire de commande universelle NET230N peut être utilisée pour gérer les types (TYPE) de fermetures suivants motorisées par DEA System: portails battants et coulissants, portes de garage et barrières.

Afin d'assurer une compatibilité maximale à chaque type (TYPE) de fermetures, la platine de commande prévoit une procédure initiale effectuée uniquement à la première mise en service, pour la configuration optimale des entrées, des sorties et des paramètres (voir schéma A). Une fois configurée, l'armoire fonctionnera en fonction du type (TYPE) de fermeture choisie. Après avoir effectué la configuration initiale il suffit d'exécuter la programmation standard sur laquelle vous opérez.

Tous les réglages initiaux restent en mémoire même en cas de coupure de courant (voir schéma B).

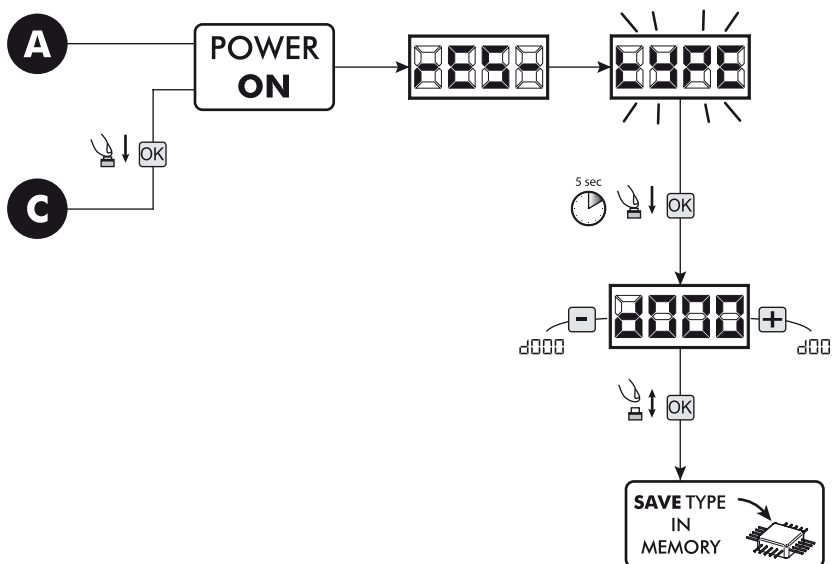
Le type (TYPE) de fermeture configuré peut être modifié, si nécessaire, en suivant le schéma C.

PREMIERE MISE EN SERVICE DE L'ARMOIRE DE COMMANDE

Configuration lors de la première mise en service de l'armoire de commande

A Pour le premier allumage, procédez comme il suit:

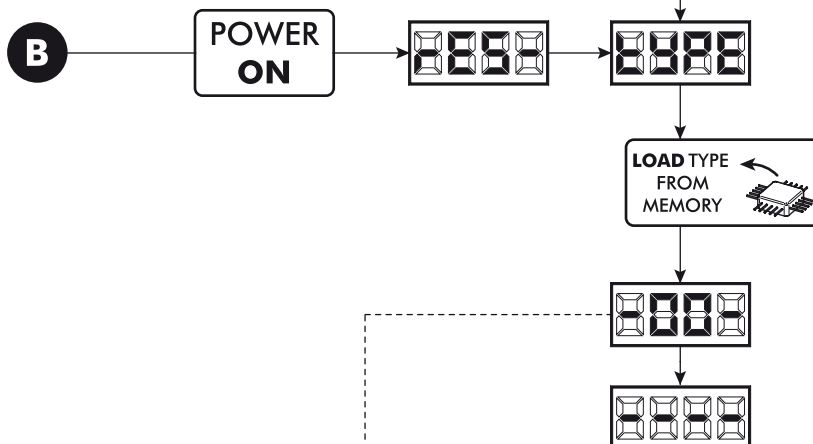
1. Alimentez la platine, l'écran affiche en séquence les écritures "rES-" et "TYPE", clignotant;
2. Appuyez sur le bouton **OK** et maintenez-le pendant 5 secondes jusqu'à ce que l'écran affiche **0000**;
3. en agissant sur les touches **+** et **-**, sélectionnez la configuration désirée en fonction du type d'installation (par exemple, **0002**) et confirmez en appuyant sur le bouton **OK**;
À ce stade, la sélection sera stockée et rechargée à chaque fois dans le futur.
4. "TYPE", "-00-" seront affichés sur l'écran suivis par le symbole de porte fermée "----".



Allumages ultérieurs

B Si vous avez déjà mémorisé une configuration, procédez comme il suit:

Alimentez la platine, l'écran affiche en séquence "rES-", "TYPE", "-00-" suivis par le symbole de porte fermée "----".



Modifier la configuration existante

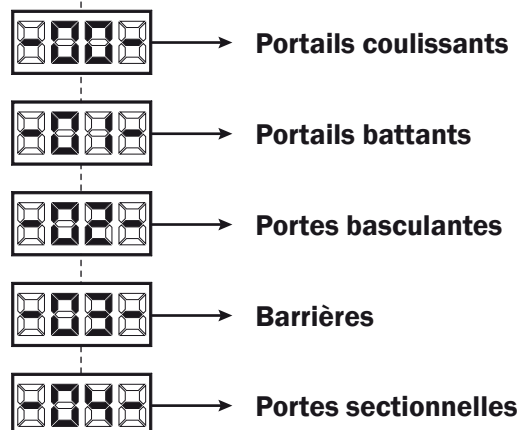
C Si vous avez déjà mémorisé une configuration et vous voulez la modifier, procédez comme il suit:

1. Maintenez enfoncé le bouton **OK** et alimentez la platine, l'écran affiche en séquence "rES-" et "TYPE" clignotant;
2. Appuyez sur le bouton **OK** et maintenez-le pendant 5 secondes jusqu'à ce que l'écran affiche **0000** (la valeur change en correspondance à la configuration utilisée précédemment);
3. En agissant sur les touches **+** et **-**, sélectionnez la nouvelle configuration souhaitée en fonction du type d'installation (par exemple **0002**) et confirmez en appuyant sur le bouton **OK**;

⚠ L'arrêt de la procédure d'une modification de configuration avant la confirmation signifie le chargement de la configuration précédente, sans aucune modification.

⚠ Cependant, si la procédure est confirmée, la nouvelle configuration aura la priorité et sera rechargée à chaque fois dans le futur.

4. L'écran affichera "TYPE" et "-00-" suivis par le symbole de porte fermée "----".



5 BRANCHEMENTS ÉLECTRIQUES

Exécutez les branchements électriques en suivant les indications de la table 1 et des schemas.

ATTENTION Afin d'assurer une sécurité électrique, gardez toujours nettement séparés (minimum 4 mm en air ou 1 mm à travers l'isolation) le câble d'alimentation 230V des câbles à très basse tension de sécurité (alimentation des moteurs, commandes, électro-serrure, antenne, alimentation des circuits auxiliaires) éventuellement en les fixant à l'aide de pattes d'attache appropriées à proximité des bornes.

ATTENTION Branchez-vous au courant 230 V ~ ± 10% 50 Hz par un interrupteur omnipolaire ou un autre dispositif qui vous assure un débranchement omnipolaire du courant. La distance d'ouverture des contacts = 3 mm;

ATTENTION Pour le branchement de l'encodeur à la platine électronique, utilisez exclusivement un câble d'acier dédié 3x0,22mm².

Table 1 "branchement aux borniers"

| | | | | | | |
|--|----------------|---|--|----------------|----------------|----------------|
| 1-2 | | Entrée alimentation 230 V ~ ±10% (50/60 Hz) | | | | |
| 3-4-5 | | Sortie moteur 1 230 V ~ max 600W | | | | |
| 6-7-8 | | Sortie moteur 2 230 V ~ max 600W (si présents) | | | | |
| 9-10 | | Sortie 230 V ~ max 150 W pour lampe témoin portail ouvert fixe (se P052=0) ou lampe de courtoisie (si P052>1) | | | | |
| 11-12 | | Sortie lampe clignotante 230 V ~ max 40W | | | | |
| 13-14 | | 13 (+) | Sortie "boost" pour électro-serrure, max 1 x art.110 (si P062=0), sortie 24V === max 5W impulsive (si P062=1), pas-à-pas (si P062=2), sortie électro-frein de stationnement pour moteurs réversibles (si P062=3), sortie pour alimentation électro-serrure avec un relais externe (si P062=4), sortie pour alimentation électro-aimants pour barrières (si P062=5) ou sortie temporisée (si P062>5). | | | |
| | | 14 (+) | | | | |
| 15-16 | | | Sortie 24V === max 100mA; En sélectionnant le jumper FL/WL, il est possible d'obtenir un clone (en 24V) de la sortie Flash230 (si FL sélectionné) ou d'une sortie Warning (si WL sélectionné). | | | |
| | | | Attention: La capacité de cette sortie permet seulement l'usage de lampes clignotantes à LED. | | | |
| | | TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 |
| Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la | | | | | | |
| 17 | Input 6 | | | | | |
| 18 - Com | | N.C. | N.C. | N.O. | N.O. | N.C. |
| 19 | Input 5 | | | | | |
| 20 - Com | | N.C. | N.C. | N.O. | N.O. | N.C. |
| 21 | Input 4 | | | | | |
| 22 - Com | | N.C. | N.C. | N.C. | N.O. | N.C. |
| 23 | Input 3 | | | | | |
| 24 - Com | | N.C. | N.C. | N.C. | N.O. | N.O. |
| 25 | Input 2 | | | | | |
| 26 - Com | | N.O. | N.O. | N.C. | N.C. | N.C. |
| 27 | Input 1 | | | | | |
| 28 - Com | | N.O. | N.O. | N.O. | N.O. | N.O. |
| 29 | | Entrée signal antenne radio | | | | |
| 30 | | Entrée masse antenne radio | | | | |
| 31-32 | | Sortie 24 V ~ alimentation auxiliaire max 200mA | | | | |

Lorsque l'installation nécessite de différentes télécommandes et / ou en complément au standard, vous pouvez configurer chaque entrée pour l'opération souhaitée.
Référez-vous au chapitre "Programmation avancée".

Schéma de branchement pour TYPE 01 (Battant)

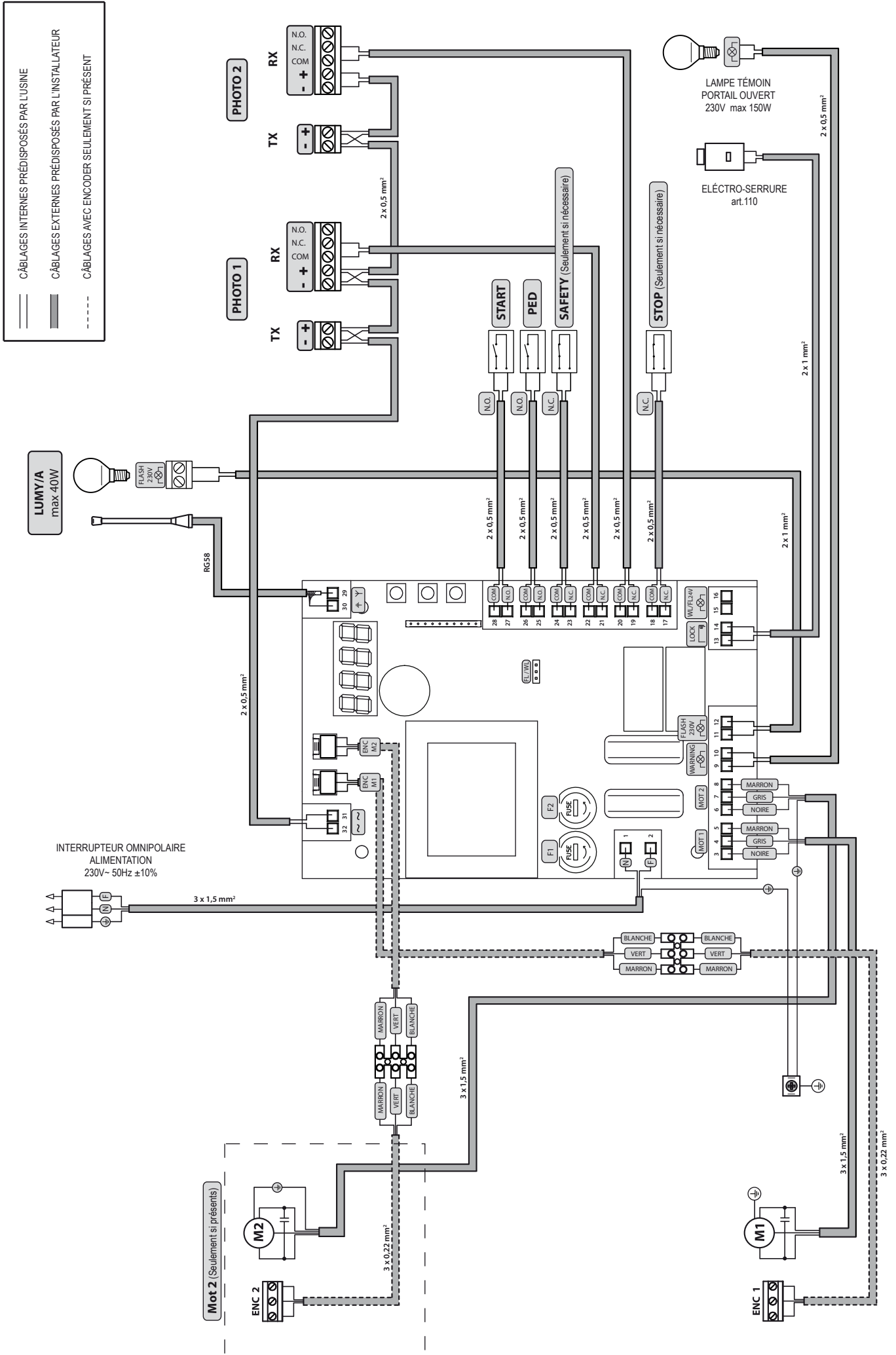
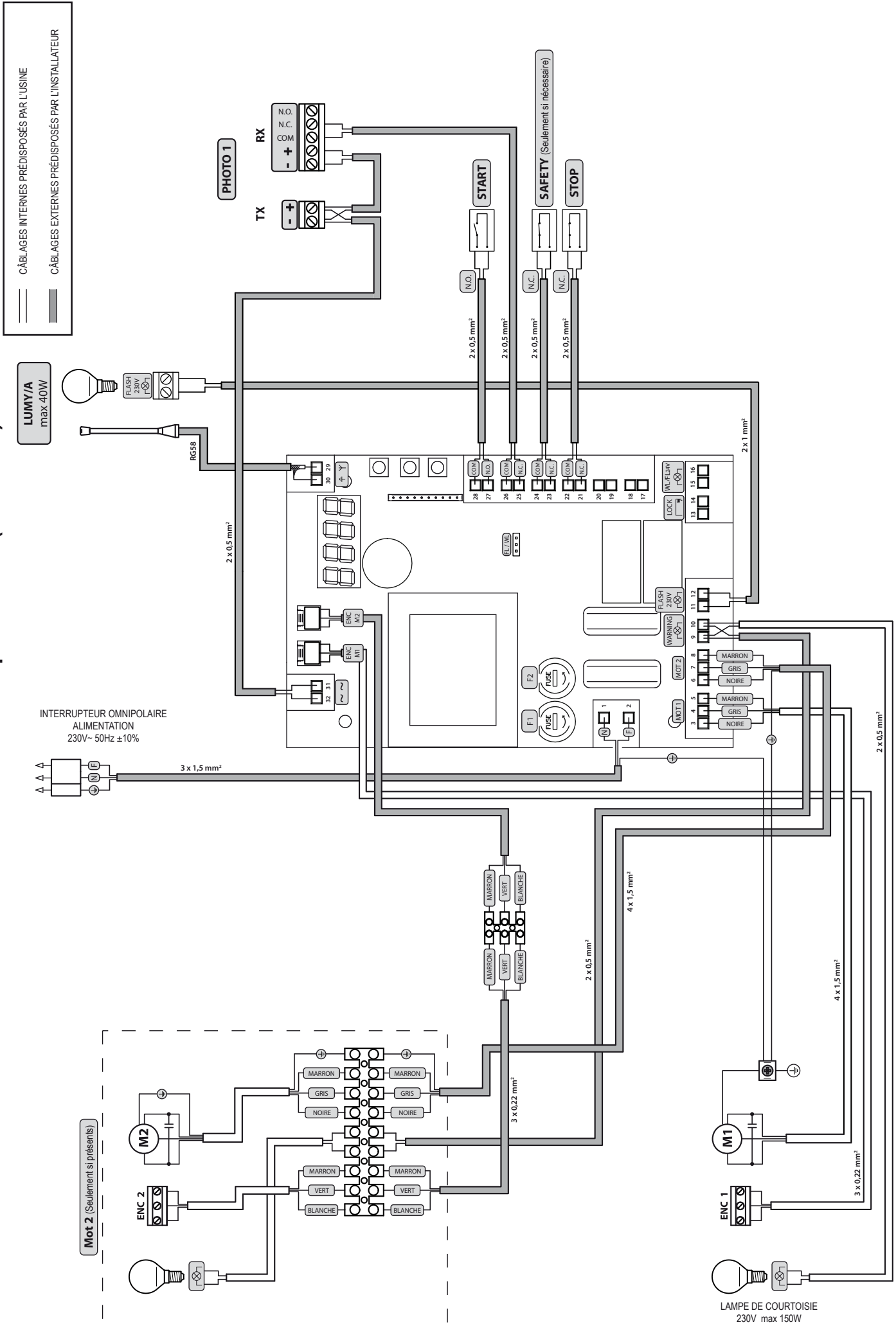


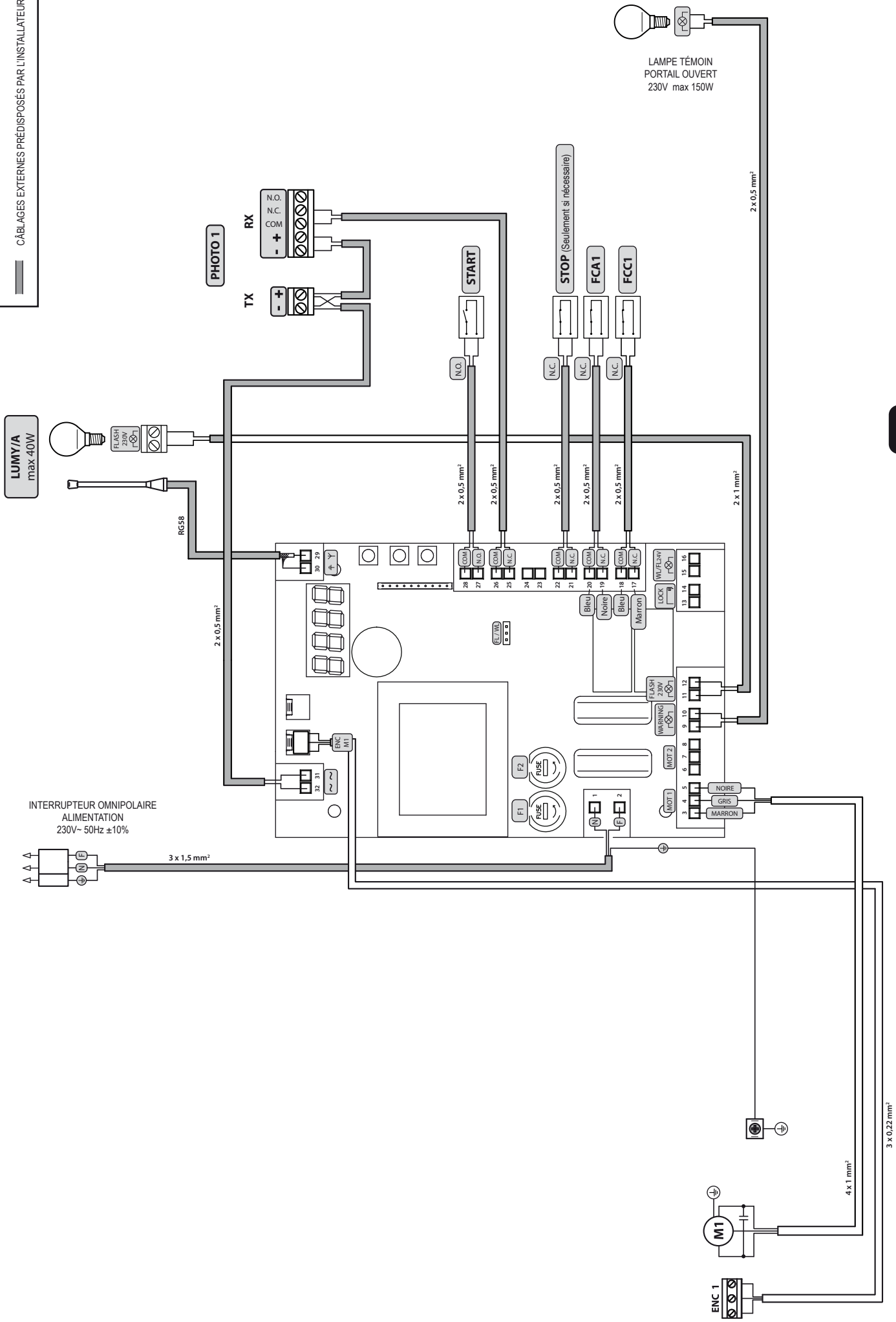
Schéma de branchement pour TYPE 02 (Basculante)



FR

Schéma de branchement pour TYPE 04 (Sectionnelles)

 CÂBLAGES INTERNES PRÉDISPOSÉS PAR L'USINE
 CÂBLAGES EXTERNES PRÉDISPOSÉS PAR L'INSTALLATEUR



6 PROGRAMMATION STANDARD

ATTENTION Pour les moteurs réversibles avec électrofrein, rappelez-vous de programmer P062=3.

1 Alimentation

Alimentez la carte, le display affiche en séquence les écrits "rES-", "TYPE", "-01-" (ou le type sélectionné) suivis du symbole de portail fermé "----".



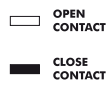
* Dans le cas où la platine a déjà été programmée et le ré-allumage a été provoqué par une panne de courant, à la première impulsion de START, la procédure de réinitialisation sera effectuée (voir "rESP" dans le tableau de messages d'état à Page 72).

2 Visualisation état des entrées et compteur-manœuvres

1. Appuyez sur la touche **OK** pendant 15 secondes;

2. L'écran affichera respectivement:

L'état entrées (vérifiez qu'il soit correct);



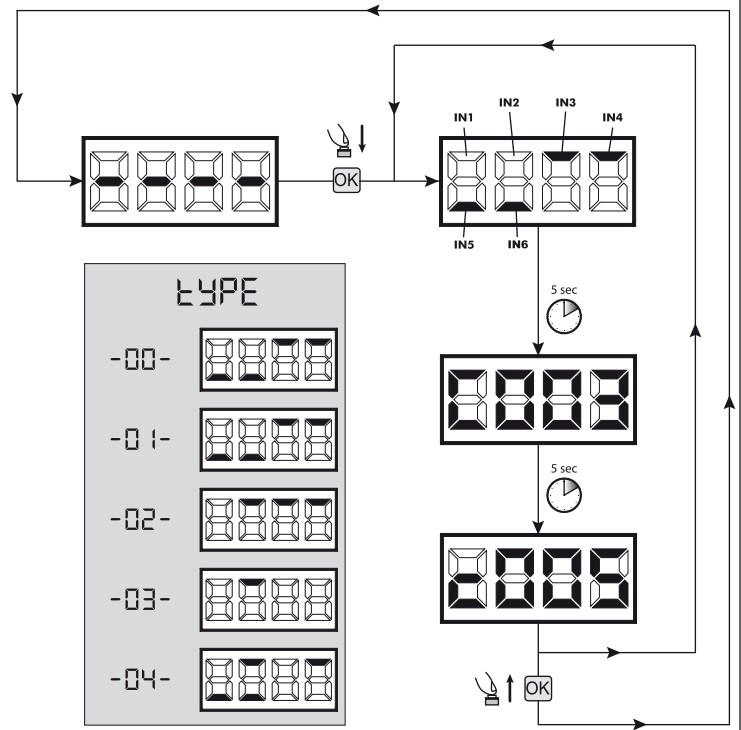
Compteur manœuvres totales (* voir P064):

ex: $\overline{0000} = 3 \times 1000^* = 3000$ manœuvres exécutées

Compteur manœuvre maintenance (* voir P065):

ex: $\overline{0005} = 5 \times 500 = 2500$ manœuvres à exécuter avant la demande d'intervention de maintenance ($\overline{0000}$ = compteur manœuvres maintenance inhibé)

3. Appuyez et maintenez la touche **OK** pour obtenir une visualisation cyclique des 3 opérations ou relâchez la touche **OK** pour sortir du paramètre.



3 Sélection du type des moteurs

! IMPORTANT !

1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser le paramètre P028;

2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche **OK**;

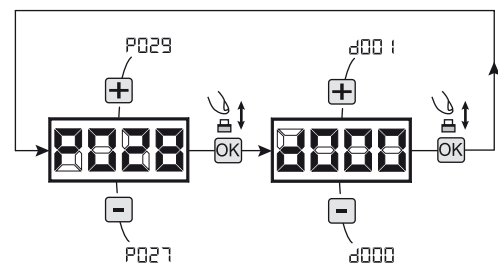
3. En utilisant les touches **+** et **-**, configurez:

| Type 00 | Type 01 | Type 02 | Type 03 | Type 04 |
|--|--|---|--|--|
| <ul style="list-style-type: none"> • 005 6NET • 006 9NET • 007 Gulliver - Rev | <ul style="list-style-type: none"> • 001 Look - Mac • 002 Ghost • 003 Livi 500 - 500MT - 502 - 502EN - 550PL • 004 Livi 500P - 500MT/RF - 502R - 502R/EN - 502L • 005 Oli | <ul style="list-style-type: none"> • 003 Livi 902EN • 004 Livi 902R - 902R/EN/F | <ul style="list-style-type: none"> • 003 Pass • 004 Stop | <ul style="list-style-type: none"> • 000 Lato |

Attention: Sélectionnant le moteur type OLI, toutes les valeurs relatives à la force des moteurs (P037 - P038 - P039 - P040) sont automatiquement réglées au 100% sans possibilité de modification. Pour ce type de moteur, la détection d'obstacle est inactive, et le réglage des forces est fait par les bypass situées sur le moteur.

Attention: Dans le cas où vous utilisez la platine avec des moteurs d'autres marques, sélectionner le paramètre en choisissant le même type de moteur correspondant dans notre gamme (voir tableau pag. 50).

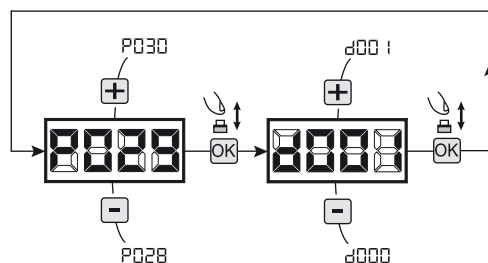
4. Confirmez votre choix en appuyant sur la touche **OK** (l'écran affichera de nouveau P028).



4 Sélection du fonctionnement avec ou sans encodeur

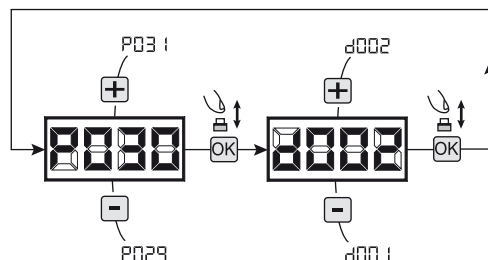
1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser le paramètre P029;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche **OK**;
3. En utilisant les touches **+** et **-**, configurez:
 - d000=moteurs avec encodeur;
 - d001=moteurs sans encodeur (Ralentissements habilités);
 - d002=moteurs sans encodeur (Ralentissements non habilités);
4. Confirmez votre choix en appuyant sur la touche **OK** (l'écran affichera de nouveau P029).

! IMPORTANT !



5 Sélectionnez le fonctionnement à 1 ou 2 moteurs

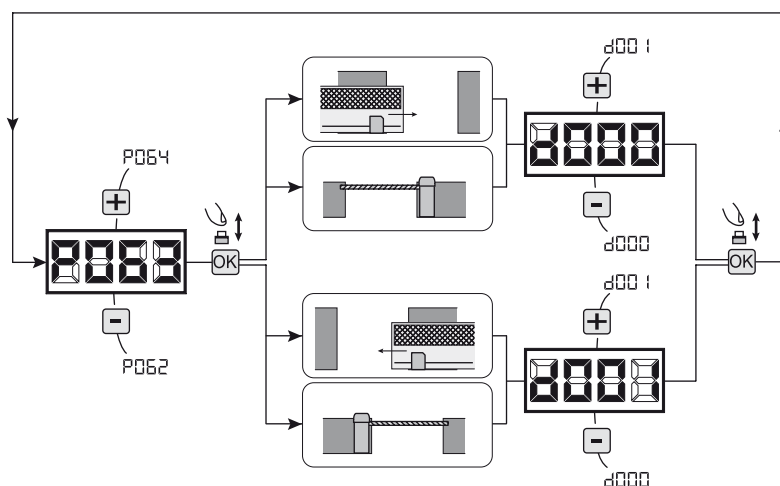
1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser la procédure P030;
2. Confirmez en appuyant sur la touche **OK**;
3. En appuyant sur les touches **+** et **-**, réglez:
 - d001=pour la fonction à 1 moteur;
 - d002=pour la fonction à 2 moteurs;
4. Confirmez votre choix en appuyant la touche **OK** (l'affichage affiche de nouveau P030).



6 Sélection du sens de marche (seulement Type 00 et Type 03)

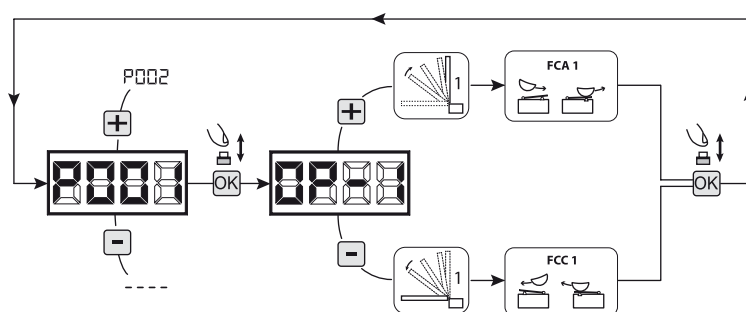
1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser le paramètre P063;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche **OK**;
3. En utilisant les touches **+** et **-**, configurez:
 - d000=moteur en position standard;
 - d001=moteur en position inverse;
4. Confirmez votre choix en appuyant sur la touche **OK** (l'écran affichera de nouveau P063).

Attention: Le paramètre inverse automatiquement les sorties ouvre/ferme des moteurs et les entrées fins de course ouverture/fermeture.



7 Reglage des cammes des fins de course

1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser la procédure P001;
2. Confirmez en appuyant sur la touche **OK**;
3. En appuyant sur les touches **+** (**OUVRE**) et **-** (**FERME**), positionnez la porte au point d'arrêt en ouverture et réglez sa came afin qu'elle écrase le micro; Répétez réglage de la course de fermeture.
4. Confirmez en appuyant sur la touche **OK** (l'affichage revient sur P001).



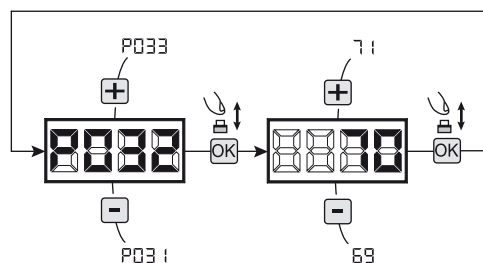
ATTENTION Si l'opérateur 2 est présent, répétez les paramètres précédents à l'aide P002.

10 Modification des paramètres de fonctionnement

Au cas où il serait nécessaire de modifier les paramètres de fonctionnement (par exemple force, vitesse etc....):

1. Parcourez avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser sur le display le paramètre désiré (par ex. P032);
2. Confirmez en appuyant sur la touche **OK**;
3. Réglez la valeur désirée avec les touches **+** et **-**;
4. Confirmez votre choix en appuyant sur la touche **OK** (le display indique le paramètre sélectionné précédemment)

Consultez la table à la page 66 pour vérifier la liste complète des "Paramètres de fonctionnement".



11 Programmation terminée

ATTENTION Une fois la programmation terminée, agissez sur les touches **+** et **-** jusqu'à ce que les initiales "- - -" apparaissent.

Pour exécuter des opérations de "Programmation Avancée" (effacement des émetteurs, configuration entrée, etc...) allez à la page 62.

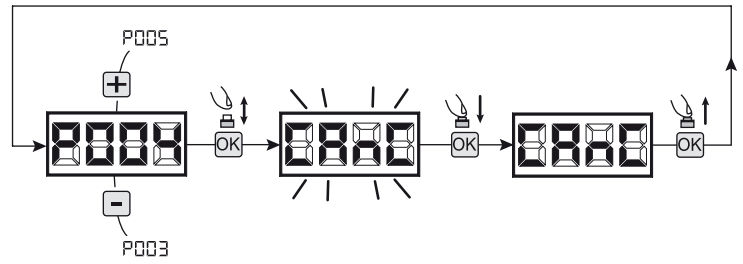
7 PROGRAMMATION AVANCÉE

Veillez trouver ci-dessous certaines procédures de programmation concernant la gestion de la mémoire des émetteurs et la configuration avancée des entrées de commande.

1 Effacement des émetteurs mémorisés

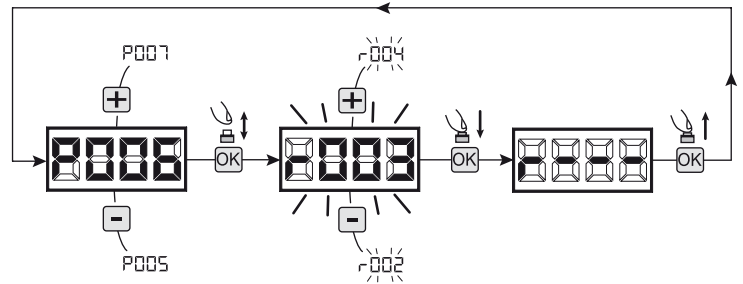
1.1 Effacement de tous les émetteurs

1. Parcourez les paramètres jusqu'à visualiser P004;
2. Appuyez sur la touche **OK**;
3. Lorsque les symboles "E" clignotent, restez appuyé sur la touche **OK**;
4. Relâchez la touche **OK** dès que les symboles "E" deviennent fixés;
5. Tous les émetteurs mémorisés ont été effacés (le display affiche de nouveau P004).



1.2 Recherche et effacement d'un émetteur

1. Parcourez les paramètres jusqu'à visualiser P006;
2. Appuyez sur la touche **OK**;
3. Choisissez l'émetteur que vous désirez effacer par l'intermédiaire des touches **+** et **-** (es. r 003);
4. Lorsque que les symboles "r 003" clignotent, restez appuyé sur la touche **OK**;
5. Relâchez la touche **OK** dès que les symboles "r ---" deviennent fixés;
6. L'émetteur sélectionné a été effacé (l'affichage indiquera de nouveau P006).

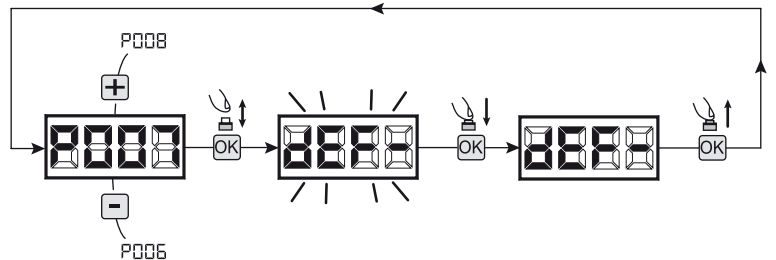


2 Restauration des paramètres par défaut

1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser le paramètre P007;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche **OK**;
3. Lorsque les initiales "DEF-" clignotent, maintenez la touche **OK**;
4. Relâchez la touche **OK** lorsque "DEF-" arrête de clignoter; Les paramètres de défaut sont rechargés pour la configuration en cours d'utilisation;
5. Une fois la manœuvre conclue, P007 apparaîtra sur l'écran.

Attention: Après avoir restauré les paramètres par défaut, vous devez exécuter la programmation de la centrale à nouveau et vous devez ajuster tous les paramètres de fonctionnement, en particulier, n'oubliez pas de programmer correctement les paramètres de configuration du moteur (P028 - P029 - P030).

Attention: Pour les moteurs réversibles avec électrofrein, rappelez-vous de programmer P062=3 à la fin de la procédure.

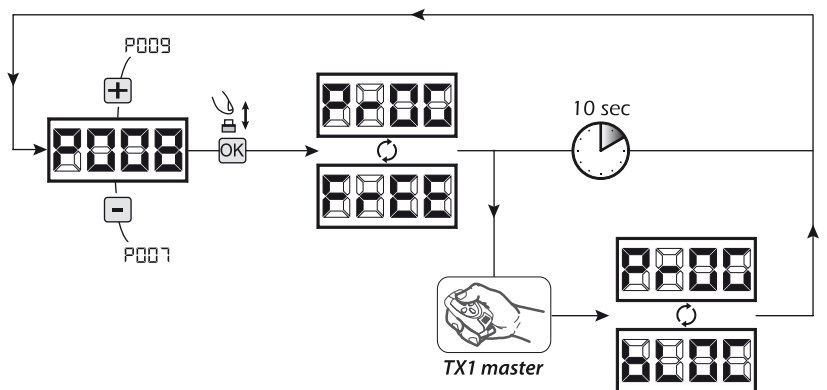


3 Blocage/Déblocage accès à la programmation

En utilisant une télécommande avec codage dip-switch (peu importe quel type d'émetteurs utilisés), il est possible de bloquer et débloquent l'accès à la programmation de la platine afin d'empêcher toute manipulation. Le réglage du dip-switch sur la télécommande constitue le code de blocage/déblocage vérifié par la platine.

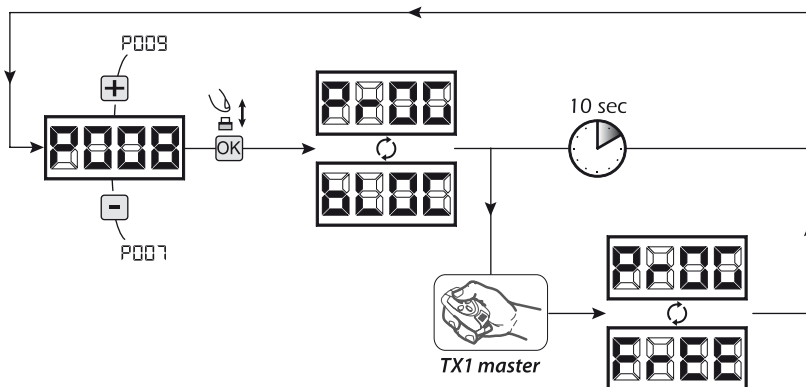
3.1 Bloc accès à la programmation

1. Faites défiler les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à ce que l'écran affiche P008;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche **OK**;
3. L'affichage affiche alternativement P-00 / F-EE pour indiquer que la platine est dans l'attente de la transmission du code de blocage;
4. Appuyer sur la touche CH1 du "TX master" dans les 10 secondes, l'écran affiche P-00 / bLOC avant de retourner à la liste des paramètres;
5. L'accès à la programmation est bloqué.



3.2 Déblocage accès à la programmation

1. Faites défiler les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à ce que l'écran affiche P008;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche **OK**;
3. L'affichage affiche alternativement **P-00** / **bl 00** pour indiquer que la platine est dans l'attente de la transmission du code de déblocage;
4. Appuyer sur la touche CH1 du "TX master" dans les 10 secondes, l'écran affiche **P-00** / **F-EE** avant de retourner à la liste des paramètres;
5. L'accès à la programmation est débloqué.



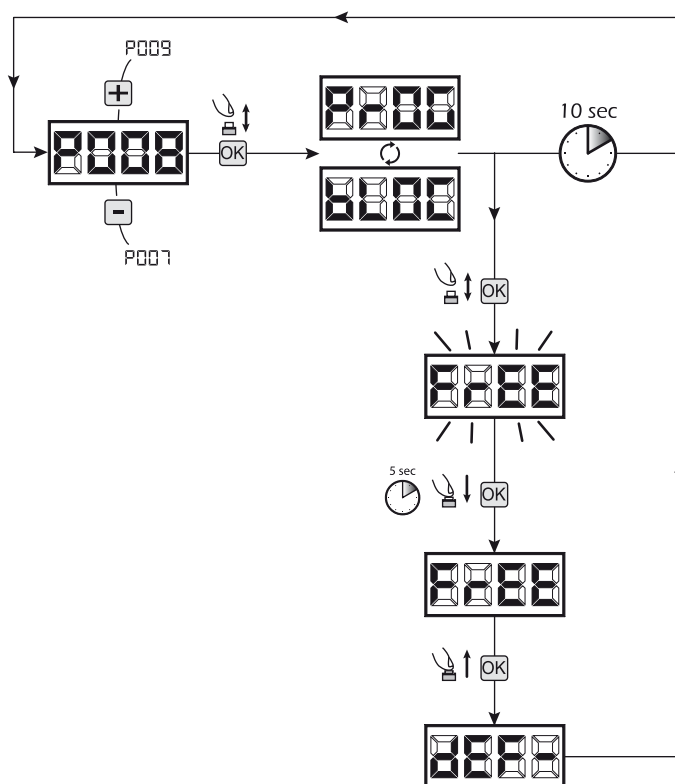
3.3 Déblocage accès à la programmation avec une réinitialisation globale

ATTENTION! Cette procédure implique la perte de tous les réglages mémorisés.

La procédure permet le déblocage de la platine même sans connaître son code de déblocage.

Suite à ce type de blocage, il faudra exécuter de nouveau la programmation de la platine et le réglage de tous les paramètres de fonctionnement, en particulier, n'oubliez pas de programmer correctement les paramètres de configuration du moteur (P028 - P029 - P030). Il faudra aussi répéter la mesure des forces d'impact afin d'assurer la conformité de l'installation.

1. Faites défiler les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à ce que l'affichage affiche P008;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche **OK**;
3. L'écran affiche alternativement **P-00** / **bl 00**;
4. Appuyez sur la touche **OK**, l'écran affiche **F-EE** clignotant;
5. Appuyez de nouveau sur la touche **OK** et maintenez-la appuyée pour 5 secondes (en relâchant la touche avant que la procédure soit interrompue): l'affichage affiche **F-EE** fixe suivie par **dl EF -**, avant de retourner à la liste des paramètres;
6. L'accès à la programmation est débloqué.

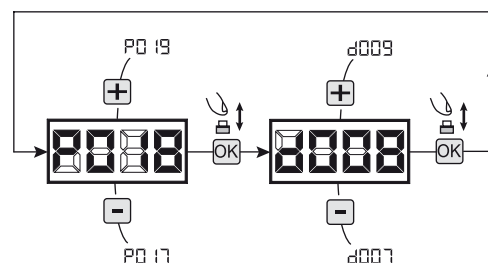


FR

4 Configuration des entrées

Au cas où l'installation demanderait des commandes différentes et/ou supplémentaires par rapport au à la configuration standard, il est possible de configurer chaque entrée pour le fonctionnement désiré (ex. START, PHOTO, STOP, ETC...).

1. Parcourez les paramètres jusqu'à visualiser ce qui correspond à l'entrée désirée:
 - P017=pour INPUT 1;
 - P018=pour INPUT 2;
 - P019=pour INPUT 3;
 - P020=pour INPUT 4;
 - P021=pour INPUT 5;
 - P022=pour INPUT 6;
2. Confirmez en appuyant sur la touche **OK** (par ex. P018);
3. Réglez la valeur correspondante au fonctionnement désiré avec les touches **+** et **-** (**référez-vous au tableau "paramètres de configuration entrées" page 64**);
4. Confirmez votre choix en appuyant sur la touche **OK** (l'affichage indiquera de nouveau P018).
5. Exécutez le nouveau branchement à l'entrée que vous venez de reconfigurer.



5 Programmation terminée

ATTENTION Une fois la programmation terminée, agissez sur les touches **+** et **-** jusqu'à ce que les initiales "----" apparaissent.

| | PAR. | PROCÉDURE |
|------------------------------------|------|---|
| PROCÉDURES DE PROGRAMMATION | P001 | Positionnement moteur 1 |
| | P002 | Positionnement moteur 2 |
| | P003 | Apprentissage course moteurs |
| | P004 | Effacement émetteurs |
| | P005 | Apprentissage émetteurs |
| | P006 | Recherche et effacement d'un émetteur |
| | P007 | Restauration des paramètres de fonctionnement |
| | P008 | Blocage accès à la programmation |
| | P009 | Apprentissage des dispositifs DE@NET connectés (actuellement non utilisé) |
| | P010 | Non utilisé |
| | P011 | Non utilisé |
| | P012 | Non utilisé |
| | P013 | Non utilisé |
| | P014 | Non utilisé |
| | P015 | Non utilisé |

| | PAR. | DESCRIPTION PARAMÈTRE |
|--|------|----------------------------------|
| PARAMÈTRES DE CONFIGURATION ENTRÉES | P016 | Sélection type entrée INPUT_3 |
| | P017 | Selection fonctionnement INPUT_1 |
| | P018 | Selection fonctionnement INPUT_2 |
| | P019 | Selection fonctionnement INPUT_3 |
| | P020 | Selection fonctionnement INPUT_4 |
| | P021 | Selection fonctionnement INPUT_5 |
| | P022 | Selection fonctionnement INPUT_6 |

| | | | |
|-------------------------------------|------|--|---|
| PARAMÈTRES DE CONFIGURATION ENTRÉES | P023 | Attribution CANAL 1 émetteurs | |
| | P024 | Attribution CANAL 2 émetteurs | |
| | P025 | Attribution CANAL 3 émetteurs | |
| | P026 | Attribution CANAL 4 émetteurs | |
| | P027 | Sélection type de codage du récepteur (correspondant à votre émetteur) | |
| PARAMÈTRES DE CONFIGURATION MOTEURS | P028 | Sélection du type de moteurs Attention: Selectionnant le moteur type OLI, toutes les valeurs relatives à la force des moteurs (P037 - P038 - P039 - P040) sont automatiquement réglées au 100% sans possibilité de modification. Pour ce type de moteur, la detection d'obstacle est inactive, et le réglage des forces est fait par les bypass situées sur le moteur. | |
| | P029 | Sélection du fonctionnement avec ou sans encodeur. <u>ATTENTION: P.029 doivent être réglés correctement avant d'exécuter la procédure de programmation</u> | |
| | P030 | Sélection nombre de moteur | |
| PARAMÈTRES DE FONCTIONNEMENT | P031 | Régulation vitesse moteurs pendant le ralentissement en ouverture | Attention: Pour moteurs sans encodeur les vitesses pendant la course d'ouverture/fermeture (100%) et les vitesse de ralentissement d'ouverture/fermeture (30%) sont fixes quelles que soient les valeurs définies. |
| | P032 | Régulation vitesse moteurs pendant la course en ouverture | |
| | P033 | Régulation vitesse moteurs pendant la course en fermeture | |
| | P034 | Régulation vitesse moteurs pendant le ralentissement en fermeture | |
| | P035 | Régulation durée ralentissement en ouverture | |
| | P036 | Régulation durée ralentissement en fermeture | |
| | P037 | Régulation force moteur 1 en ouverture (si = 100% détection obstacle désactivé) | Attention: Pour les moteurs sans encodeur: lors du réglage de la force, la détection d'obstacles pendant le ralentissement est ignorée. |
| | P038 | Régulation force moteur 1 en fermeture (si = 100% détection obstacle désactivé) | |
| | P039 | Régulation force moteur 2 en ouverture (si = 100% détection obstacle désactivé) | |
| | P040 | Régulation force moteur 2 en fermeture (si = 100% détection obstacle désactivé) | |
| | P041 | Régulation temps fermeture automatique (si = 0 fermeture automatique désactivée) | |
| | P042 | Régulation temps fermeture automatique piétons (si = 0 fermeture automatique piétons désactivée) | |
| | P043 | Régulation durée course piétons | |

| | | TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 |
|---|---|---------|---------|---------|---------|---------|
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (non utilisé) • 001: START (start) • 002: PEDESTRIAN (piétons) • 003: OPEN (ouvre séparé) • 004: CLOSED (ferme séparé) • 005: OPEN_PM (ouvre homme présent) • 006: CLOSED_PM (ferme homme présent) • 007: ELOCK-IN (fonction électro-serrure. Voir P062) | CH1 | 001 | 001 | 001 | 001 | 001 |
| | CH2 | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| | CH3 | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| | CH4 | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: HCS fix-code • 001: HCS rolling-code • 002: Dip-switch | | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: LATO • 001: LOOK - MAC • 002: GHOST 100/200 • 003: 500 - 500MT - 502 - 502EN - 902EN - PASS - 550PL • 004: STOP - 500P - 500MT/RF - 502R - 502R/EN - 502L - 902R - 902R/EN/F | <ul style="list-style-type: none"> • 005: 6NET - OLI • 006: 9NET • 007: GULLIVER - REV | 005 | 001 | 003 | 003 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: moteurs avec encodeur • 001: moteurs sans encodeur. Ralentissements habilités • 002: moteurs sans encodeur. Ralentissements non habilités | | 000 | 001 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 001: un moteur • 002: deux moteurs | | 001 | 002 | 001 | 001 | 001 |
| 15%tot.....100%tot | | 040 | 050 | 050 | 030 | 030 |
| 15%tot.....100%tot | | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 |
| 15%tot.....100%tot | | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 |
| 15%tot.....100%tot | | 040 | 050 | 050 | 030 | 030 |
| 0%tot.....80%tot | | 025 | 020 | 020 | 030 | 020 |
| 0%tot.....80%tot | | 025 | 020 | 020 | 030 | 020 |
| 15%tot.....100%tot | | 050 | 050 | 050 | 099 | 050 |
| 15%tot.....100%tot | | 050 | 050 | 050 | 099 | 050 |
| 15%tot.....100%tot | | / | 050 | / | 099 | 050 |
| 15%tot.....100%tot | | / | 050 | / | 099 | 050 |
| 0sec.....255sec | | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| 0sec.....255sec | | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| 5%tot.....100%tot | | 030 | 035 | 035 | 100 | 100 |

| | | | |
|------------------------------|--|--|--|
| PARAMÈTRES DE FONCTIONNEMENT | P044 | Régulation temps de preclignotement | |
| | P045 | Régulation temps de décallage en ouverture | |
| | P046 | Régulation temps de décallage en fermeture | |
| | P047 | Fonction "immeuble en copropriété": si cette fonction est activée, les entrées de commande en ouverture sont désactivées pour la durée complète de l'ouverture et du temps pause | |
| | P048 | Fonction coup de bélier : si cette fonction est activée, avant chaque manœuvre d'ouverture les moteurs démarrent en fermeture pendant 1 seconde afin de faciliter le déverrouillage d'une éventuelle électro-serrure. | |
| | P049 | Sélection modalité "inversion" (pendant la manoeuvre une impulsion inverse le mouvement) ou "pas-à-pas" (pendant la manoeuvre une impulsion arrête le mouvement. L'impulsion suivante fait demarrer le moteur dans le sens inverse). | |
| | P050 | PHOTO 1 | Fonctionnement entrée PHOTO: si=0 photocellule active en fermeture et avant chaque démarrage; si=1 les photocellules sont toujours habilitées; si=2 les photocellules sont habilitées seulement en fermeture. Une fois habilitée, l'activation de l'entrée PHOTO provoque: l'inversion (pendant la fermeture), l'arrêt (pendant l'ouverture), le blocage (quand le portail est fermé). |
| | P051 | PHOTO 2 | Si=3-4-5, le fonctionnement est identique aux valeurs de 0-1-2, mais avec «ferme immédiatement» habilité: dans tous les cas, lors de l'ouverture et/ou le temps de pause, le retrait d'une éventuelle obstacle fait referme la porte automatiquement après un délai fixe de 5 sec. |
| | P052 | Fonctionnement du contact disponible: - Si=0 "voyant portail ouvert fixe" (contact toujours fermé quand le portail est en mouvement ou lorsqu'il est ouvert, il s'ouvre à nouveau uniquement à la fin d'une manœuvre de fermeture). - Si>1 "lumière de courtoisie" (sortie ON pendant chaque mouvement, OFF quand le moteur s'arrête, après le retard établi). | |
| | P053 | Activation recherche des butées même en ouverture: les moteurs s'arrêtent seulement lorsqu'ils trouvent leurs butées, même en ouverture. Attention: Lors de la manœuvre d'urgence, le moteur exécute la première manœuvre en ouverture. E plus, s'il y a les fins de course, le paramètre est forcé à 1. | |
| | P054 | Fonction "démarrage progressif": les moteurs accélèrent progressivement jusqu'à atteindre la vitesse sélectionnée, en évitant des démarrages brusques. Attention: Pour moteurs sans encodeur, le paramètre sera ignoré. | |
| | P055 | Régulation durée de l' inversion sur obstacle (déteecté par le capteur anti-écrasement interne ou par l'activation de l'entrée SAFETY/SECURITE): si=0 le moteur exécute l'inversion complète, si>0 indique la durée (formulé en sec) de la course, après l'inversion suite à la présence d'un obstacle pendant l'ouverture. | |
| | P056 | Régulation durée de l' inversion sur obstacle (déteecté par le capteur anti-écrasement interne ou par l'activation de l'entrée SAFETY/SECURITE): si=0 le moteur exécute l'inversion complète, si>0 indique la durée (formulé en sec) de la course, après l'inversion suite à la présence d'un obstacle pendant en fermeture. | |
| | P057 | Facilitation de déblocage manuel: Si≠0, après la détection de la butée de verrouillage, le moteur 1 effectue une brève inversion pour soulager la pression sur la butée, et donc pour faciliter le déblocage manuel. La valeur de réglage indique la durée de l'inversion. Si=0 fonction désactivée | |
| | P058 | Réglage du marge de la butée en ouverture: il régle la durée de la dernière partie de la course pendant laquelle un obstacle est interprété comme une butée en bloquant le moteur sans effectuer l'inversion. Pour les moteurs avec encodeur, la valeur programmée indique le nombre de tours du rotor, tandis que pour les moteurs sans encodeur, la valeur est exprimée en% de la course maximale. Attention: Pour les moteur sans encodeur, si P035 (durée du ralentissement en ouverture) est >10%, il force le marge de détection de la butée jusqu'à ce qu'il est pareil à la durée du ralentissement. | |
| P059 | Réglage du marge de la butée en fermeture: il régle la durée de la dernière partie de la course pendant laquelle un obstacle est interprété comme une butée en bloquant le moteur sans effectuer l'inversion. Pour les moteurs avec encodeur, la valeur programmée indique le nombre de tours du rotor, tandis que pour les moteurs sans encodeur, la valeur est exprimée en% de la course maximale. Attention: Pour les moteur sans encodeur, si P036 (durée du ralentissement en fermeture) est >10%, il force le marge de détection de la butée jusqu'à ce qu'il est pareil à la durée du ralentissement. | | |

| | TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 |
|---|---------|---------|---------|---------|---------|
| 0sec.....10sec | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| 0sec.....30sec | / | 001 | / | / | / |
| 0sec.....30sec | / | 003 | / | / | / |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "immeuble en copropriété" désactivée • 001: "immeuble en copropriété" activée | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "coup de bélier" désactivée • 001: "coup de bélier" activée | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "inversion" • 001: "pas-à-pas" | 001 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: photocellule active en fermeture et avant chaque démarrage • 001: photocellules toujours habilitées • 002: photocellules habilitées seulement en fermeture • 003: comme 000, mais avec "ferme immédiatement" habilité • 004: comme 001, mais avec "ferme immédiatement" habilité • 005: Comme 002, mais avec "ferme immédiatement" habilité | 002 | 002 | 002 | 002 | 002 |
| | 000 | 001 | 002 | 002 | 002 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "voyant portail ouvert fixe" • >001 : retard à l'extinction "lumière de courtoisie" (2sec.....255sec) | 000 | 000 | 060 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: arrêt en ouverture sur le point mémorisé • 001: arrêt en ouverture sur la butée | / | 000 | 000 | 001 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "démarrage progressif" désactivée • 001: "démarrage progressif" activée • 002: "démarrage progressif lent" activé | 001 | 001 | 001 | 001 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: inversion complète sur obstacle • >000: durée de l'inversion sur obstacle (1sec.....10sec) | 000 | 000 | 000 | 000 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: inversion complète sur obstacle • >000: durée de l'inversion sur obstacle (1sec.....10sec) | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: Facilitation de déblocage désactivée • >000: Facilitation de déblocage activée avec durée pareil à: (1x25ms.....20x25ms) (1x25ms.....40x25ms) (seulement pour Type 0) | 000 | 001 | 003 | 002 | 000 |
| 1.....255 (moteurs avec encodeur) 0%.....100% (moteurs sans encodeur) | / | 025 | 025 | 020 | 025 |
| 1.....255 (moteurs avec encodeur) 0%.....100% (moteurs sans encodeur) | / | 025 | 025 | 020 | 025 |

| | | | |
|------------------------------|-------------|---|---|
| PARAMÈTRES DE FONCTIONNEMENT | P060 | Réglage force moteurs à l'arrive sur la butée. Si=0, Réglage déshabilité (la valeur de force sur la butée est calculée automatiquement) - Si≠0 (moteurs avec encodeur) indique la valeur (en % de la valeur maximale) de la force programmée pour le dernier bout - Se≠0 (moteur sans encodeur), active pour le dernier bout la vitesse maxima. | |
| | P061 | Non utilisé | |
| | P062 | Fonctionnement sortie électro-serrure: si=0 sortie "boost" pour alimentation électro-serrure art. 110, Si=1 sortie 24V commandée par une entrée ELOCK_IN en modalité impulsive, Si=2 sortie 24V commandée par une entrée ELOCK_IN en modalité pas-à-pas, Si=3 Sortie électrofrein pour moteurs réversibles, Si=4 sortie 24V pour alimentations électro-serrure avec un relais externe, Si=5 sortie 24V pour alimentation électro-aimants pour barrières, Si>5 sortie 24V commandée par une entrée ELOCK_IN en modalité temporisée (la valeur programmée indique le retard d'extinction en seconds). | |
| | P063 | Inversion direction de marche : si=1 inverse automatiquement les sorties ouvre/ferme des moteurs et les entrées fins de course ouverture/fermeture, en évitant de modifier les cabalages en cas d'installation du moto-réducteur en position inversée par rapport au standard. | |
| | P064 | Multiplicateur compteur manœuvres: il multiplie le nombre des manœuvres suite à la mise à jour du compteur opérations totales. Pour visualiser les valeurs des deux compteur manœuvres, se reporter à la section "Visualisation de l'état des entrées et compteur-manœuvres. | |
| | P065 | Compteur manœuvres maintenance: Si=0 réinitialise le compteur et désactive la demande d'intervention, si>0 indique le nombre de manœuvres (x 500) à effectuer avant que l'armoire de commande exécute un pré-clignotement de 4 secondes additionnelles pour indiquer la nécessité d'entretien supplémentaire. Par exemple.: Si P065=050, nombre de manœuvres = 50x500=25000. Attention: Avant de définir une nouvelle valeur du compte-manœuvres de maintenance, le même doit être réinitialisé en configurant P065 = 0 et, seulement plus tard, P065 = "nouvelle valeur". | |
| | P066 | Sélection du fonctionnement sortie clignotant: Si=0 sortie clignotant intermittent; Si=1 sortie clignotant fixe (pour clignotants avec circuit intermittent intérieur). | |
| | P067 | SAFETY 1 | Fonctionnement entrée SFT: si=0 barre palpeuse toujours active, si=1 barre palpeuse active seulement en fermeture; si=2 barre palpeuse active seulement en fermeture et avant chaque démarrage; si=3 barre palpeuse active seulement en ouverture; si=4 barre palpeuse active seulement en ouverture et avant chaque démarrage; Comme pour la détection d'obstacle électronique, les valeurs d'inversions suite à l'activation des dispositifs de sécurité SFT1 et SFT2, sont sélectionnées par les paramètres P055 (Réglage durée de l'inversion sur obstacle en ouverture) et P056 (Réglage durée de l'inversion sur obstacle en fermeture) |
| | P068 | SAFETY 2 | |
| | P069 | Arrêt retardé sur fin de course: le fonctionnement du moteur est arrêté 1,5 sec. après la détection du fin de course. Si pendant ce retard la butée de fermeture est détectée, le fonctionnement du moteur est arrêté immédiatement. | |
| | P070 | Réglage de la durée de la puissance maximale au démarrage Attention: si "démarrage progressif lent" activé, le réglage de la durée de la puissance au démarrage est désactivée indépendamment de la valeur dans le paramètre P070. | |
| | P071 | Non utilisé | |
| | P072 | Non utilisé | |
| | P073 | Non utilisé | |
| | P074 | Non utilisé | |
| P075 | Non utilisé | | |

| | TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 |
|--|---------|---------|---------|---------|---------|
| 0%tot.....100%tot | / | 000 | 000 | 000 | 000 |
| | / | / | / | / | / |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "Sortie "boost" pour électro-serrure pour art.110 • 001: "Sortie impulsive 24V === max 5W • 002: "Sortie pas-à-pas 24V === max 5W • 003: "Sortie électro-frein pour moteurs réversibles • 004: "Sortie alimentation électro-serrures avec un relais externe • 005: "Sortie alimentation électro-aimants pour barrières • >005: "Sortie temporisée 24V === max 5W (6sec.....255sec) | 000 | 000 | 000 | 005 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "Installation standard • 001: "Installation inversée | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "x100 • 001: "x1000 • 002: "x10000 • 003: "x100000 | 001 | 001 | 001 | 001 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "Demande de maintenance: déshabillée • >000: "Nombre de manœuvres (x 500) pour demande de maintenance (1.....255) | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "sortie clignotant intermittente • 001: "sortie clignotant fixe | 001 | 001 | 001 | 001 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "barre palpeuse toujours activée • 001: "barre palpeuse active seulement en fermeture • 002: "barre palpeuse active seulement en fermeture et avant chaque démarrage • 003: "barre palpeuse active seulement en ouverture • 004: "barre palpeuse active seulement en ouverture et avant chaque démarrage | 000 | 000 | 000 | 000 | 001 |
| | 000 | 000 | 000 | 000 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "arrêt retardé sur fin de course désactivée • 001: "arrêt retardé sur fin de course activée | 000 | 000 | 000 | 000 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "durée de la puissance au démarrage désactivée (durée de la puissance au démarrage au niveau minimum) • 00X: "durée de la puissance au démarrage jusqu'à 1,5 sec (X*6ms) | 108 | 108 | 108 | 108 | 108 |
| | / | / | / | / | / |
| | / | / | / | / | / |
| | / | / | / | / | / |
| | / | / | / | / | / |
| | / | / | / | / | / |

8 MESSAGES AFFICHÉS SUR LE DISPLAY

| MESSAGES D'ÉTAT | | |
|-------------------|--|---|
| Mess. | Description | |
| ---- | Portail fermé | |
| ⌋ | Portail ouvert | |
| OPEN | Ouverture en course | |
| CLOS | Fermeture en course | |
| STEP | L'armoire attend une commande après une impulsion de start, en mode de fonctionnement pas-à-pas | |
| STOP | L'armoire a reçu une impulsion de stop | |
| RESP | Réinitialisation de la position actuelle: l'armoire de commande vient d'être réinitialisé après une panne de courant ou la porte a dépassé le nombre maximal d'inversions autorisées (80), sans arriver jamais à la butée de fermeture, ou le nombre maximum d'opérations consécutives (3) du dispositif anti-écrasement. La recherche des points de fins de course d'ouverture et après de fermeture en vitesse ralentie a été lancée. | |
| MESSAGES D'ERREUR | | |
| Mess. | Description | Solutions possibles |
| ERRP | Erreur de position: La procédure de réinitialisation de la position n'est pas réussie. L'armoire de commande est en attente de commandes. | <ul style="list-style-type: none"> - Assurez-vous qu'il n'y a pas de frictions spécifiques et / ou des obstacles pendant la course; - Donnez une impulsion de START pour initialiser la manœuvre de configuration de la position ; - Vérifiez que l'opération se termine correctement, en aidant manuellement, si nécessaire, la course de la/des porte/s; - Si nécessaire ajustez les valeurs de force et vitesse du/des moteur/s. |
| ERR3 | Photocellules et/ou dispositifs de sécurité extérieurs activés ou en panne. | Vérifiez le bon fonctionnement de tous les dispositifs de sécurité et/ou des photocellules installées. |
| ERR4 | Possible panne dû au circuit de puissance de l'armoire de commande. | Débranchez et branchez le courant. Donnez un ordre d'ouverture, si la signalisation se répète, remplacez l'armoire de commande. |
| ERR5 | Time-out course moteurs: Le /les moteur/s a/ont dépassé le temps de travail maximale (4min) sans s'arrêter jamais. | <ul style="list-style-type: none"> - Donnez une impulsion de START pour initialiser la manœuvre de configuration de la position ; - Vérifiez que l'opération se termine correctement. |
| ERR6 | Time-out détection d'obstacles: Avec le dispositif anti-écrasement désactivé, la présence d'un obstacle qui empêche le mouvement de plus de 10 secondes a été quand même détectée. | <ul style="list-style-type: none"> - Assurez-vous qu'il n'y a pas de frictions spécifiques et / ou des obstacles pendant la course; - Donnez une impulsion de START pour initialiser la manœuvre de configuration de la position ; - Vérifiez que l'opération est terminée avec succès. |
| ERR7 | Mouvement des moteurs non relevé. | <ul style="list-style-type: none"> - Vérifiez le bon branchement des moteurs et leurs encodeurs; - Vérifiez le réglage du paramètre P029 (sélection du moteur, avec ou sans encodeur) et assurez-vous qu'il soit correct. - Si la signalisation se répète, remplacez l'armoire de commande. |

9 ESSAI D'INSTALLATION

L'essai est une opération essentielle afin de vérifier la correcte installation du système. **DEA** System résume le fonctionnement correct de toute l'automatisation en 4 phases très simples:

- Assurez-vous que vous vous référez strictement tel que décrit au paragraphe 2 "RÉCAPITULATIF DES AVERTISSEMENTS";
- Effectuez des tests d'ouverture et de fermeture de la porte en vous assurant que le mouvement du vantail correspond à ce que vous aviez prévu. Nous suggérons d'effectuer différents tests pour évaluer la fluidité de la porte et les éventuels défauts de montage ou régulation;
- Vérifiez que tous les dispositifs de sécurités connectés fonctionnent correctement;
- Exécutez la mesure de la force d'impact prévue par la norme EN12445 afin de trouver la régulation qui assure le respect des limites prévues par la norme EN 12453.

10 ÉLIMINATION DU PRODUIT



ATTENTION Conformément à la Directive 2002/96/CE sur les déchets d'équipements électriques et électroniques (DEEE), ce produit électrique ne doit en aucun cas être mis au rebut sous forme de déchet municipal non trié. Veuillez vous débarrasser de ce produit en le renvoyant au point de ramassage local dans votre municipalité, à des fins de recyclage.

NET230N

Cuadro de maniobras universal para motores a 230V

Instrucciones de uso y advertencias

Tabla de contenidos

| | | | | | |
|----------|-----------------------------|-----------|-----------|------------------------------------|-----------|
| 1 | Recapitulación Advertencias | 73 | 7 | Programación avanzada | 86 |
| 2 | Descripción del producto | 74 | 8 | Mensaje visualizados en el Display | 96 |
| 3 | Datos técnicos | 74 | 9 | Ensayo de la instalación | 96 |
| 4 | Configuración | 75 | 10 | Desmantelamiento del producto | 96 |
| 5 | Conexiones Eléctricas | 76 | | | |
| 6 | Programación Standard | 82 | | | |

1 RECAPITULACIÓN ADVERTENCIAS

Leer atentamente: el incumplimiento de las siguientes advertencias puede generar situaciones de peligro.

⚠ ATENCIÓN EL USO DEL PRODUCTO EN CONDICIONES ANÓMALAS NO PREVISTAS POR EL CONSTRUCTOR PUEDE GENERAR SITUACIONES DE PELIGRO; RESPETAR LAS CONDICIONES PREVISTAS POR LAS PRESENTES INSTRUCCIONES.

⚠ ATENCIÓN **DEA SYSTEM** RECUERDA QUE LA ELECCIÓN, LA DISPOSICIÓN Y LA INSTALACIÓN DE TODOS LOS DISPOSITIVOS Y LOS MATERIALES QUE CONSTITUYEN EL CONJUNTO COMPLETO DEL CIERRE DEBEN REALIZARSE CUMPLIENDO LAS DIRECTIVAS EUROPEAS 2006/42/CE (DIRECTIVA MÁQUINAS), 2004/108/CE (COMPATIBILIDAD ELECTROMAGNÉTICA), 2006/95/CE (EQUIPOS ELÉCTRICOS DE BAJA TENSIÓN ELÉCTRICA). PARA TODOS LOS PAÍSES EXTRA UNIÓN EUROPEA, ADEMÁS DE LAS NORMAS NACIONALES VIGENTES, PARA UN NIVEL DE SEGURIDAD SUFICIENTE SE ACONSEJA TAMBIÉN EL CUMPLIMIENTO DE LAS PRESCRIPCIONES CONTENIDAS EN LAS ANTEDICHAS DIRECTIVAS.

⚠ ATENCIÓN DE NINGUNA FORMA UTILIZAR EL PRODUCTO EN PRESENCIA DE ATMÓSFERAS EXPLOSIVAS O EN AMBIENTES QUE PUEDEN RESULTAR AGRESIVOS Y DAÑAR PARTES DEL PRODUCTO.

⚠ ATENCIÓN PARA UNA SEGURIDAD ELÉCTRICA ADECUADA MANTENER NETAMENTE SEPARADOS (MÍNIMO 4 MM EN AIRE O 1 MM A TRAVÉS DEL AISLAMIENTO), EL CABLE DE ALIMENTACIÓN 230 V DE LOS CABLES DE BAJÍSIMA TENSIÓN DE SEGURIDAD (ALIMENTACIÓN DE LOS MOTORES, CONTROLES, ELECTROCERRADURA, ANTENA, ALIMENTACIÓN DE LOS AUXILIARES), PROCEDIENDO, SI NECESARIO, A SU FIJACIÓN CON ABRAZADERAS ADECUADAS CERCA DE LAS BORNERAS.

⚠ ATENCIÓN CUALQUIER OPERACIÓN DE INSTALACIÓN, MANTENIMIENTO, LIMPIEZA O REPARACIÓN DE TODA LA INSTALACIÓN TIENE QUE SER REALIZADA EXCLUSIVAMENTE POR PERSONAL CAPACITADO; SIEMPRE TRABAJAR CON LA ALIMENTACIÓN ELÉCTRICA SECCIONADA Y OBSERVAR ESCRUPULOSAMENTE TODAS LAS NORMAS VIGENTES EN EL PAÍS EN QUE SE REALIZA LA INSTALACIÓN EN MATERIA DE INSTALACIONES ELÉCTRICAS.

⚠ ATENCIÓN EL USO DE REPUESTOS NO INDICADOS POR **DEA SYSTEM** Y/O EL REMONTAJE NO CORRECTO PUEDEN CAUSAR SITUACIONES DE PELIGRO PARA PERSONAS, ANIMALES Y COSAS; ADEMÁS PUEDEN CAUSAR MALFUNCIONAMIENTOS EN EL PRODUCTO; SIEMPRE UTILIZAR LAS PARTES INDICADAS POR **DEA SYSTEM** Y SEGUIR LAS INSTRUCCIONES PARA EL MONTAJE.

⚠ ATENCIÓN LA EVALUACIÓN EQUIVOCADA DE LAS FUERZAS DE IMPACTO PUEDE SER CAUSA DE GRAVES DAÑOS EN PERSONAS, ANIMALES O COSAS. **DEA SYSTEM** RECUERDA QUE EL INSTALADOR TIENE QUE COMPROBAR QUE ESTAS FUERZAS DE IMPACTO, MEDIDAS SEGÚN LO QUE INDICA LA NORMA EN 12445, SEAN EFECTIVAMENTE INFERIORES A LOS LÍMITES PREVISTOS POR LA NORMA EN12453.

⚠ ATENCIÓN LA CONFORMIDAD DEL DISPOSITIVO DE DETECCIÓN DE OBSTÁCULOS INTERNO, AL CUMPLIMIENTO DE LA NORMA EN12453 ESTÁ SÓLO GARANTIZADO EN COMBINACIÓN CON MOTORES PROVISTOS DE ENCOGER.

⚠ ATENCIÓN LOS POSIBLES DISPOSITIVOS DE SEGURIDAD EXTERNOS UTILIZADOS PARA EL CUMPLIMIENTO DE LOS LÍMITES DE LAS FUERZAS DE IMPACTO DEBEN SER CONFORMES CON LA NORMA EN12978.

♻ ATENCIÓN EN CUMPLIMIENTO A LA DIRECTIVA UE 2002/96/CE SOBRE LOS DESECHOS DE EQUIPOS ELÉCTRICOS Y ELECTRÓNICOS (RAEE), ESTE PRODUCTO ELÉCTRICO NO DEBE ELIMINARSE COMO DESECHO URBANO MIXTO. HAY QUE ELIMINAR EL PRODUCTO LLEVÁNDOLO AL PUNTO DE RECOLECCIÓN MUNICIPAL LOCAL PARA PROCEDER AL RECICLAJE OPORTUNO.

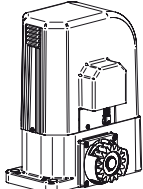
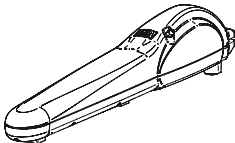
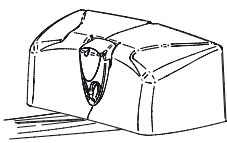
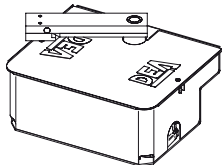
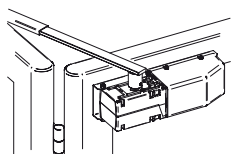
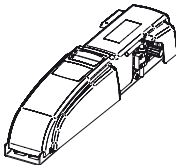
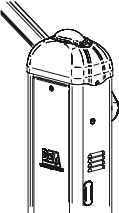
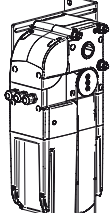
2 DESCRIPCIÓN DEL PRODUCTO

NET230N es un cuadro de maniobras universal para automatizaciones **DEA System** para 1 o 2 motores con o sin encoder.

La característica principal de ésta central es la simplicidad para configurar las entradas y salidas según las propias exigencias, garantizado de éste modo la adaptabilidad a todo tipo de motorizaciones. Bastará únicamente programar la configuración deseada para el automatismo utilizado para encontrar introducidos los parámetros de funcionamiento de manera óptima excluyendo las funciones innecesarias.

3 DATOS TÉCNICOS

| | TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 |
|--|---|---|----------------------|--------------|----------|
| | LIVI 6NET LIVI 9NET GULLIVER REV | GHOST 100 / 200 LOOK - MAC OLI LIVI 500P LIVI 502 (R/EN) 550PL | LIVI 902 (R/EN/F) | PASS STOP | LATO 220 |
| Tensión de alimentación (V) | 230 V ~ ±10% (50/60 Hz) | | | | |
| Fusible F2 (A) | 5A | | | | |
| Fusible F1 (A) | 160mA | | | | |
| Salida motores 230V (Corriente máxima absorbible) (W) | 2 x 600W | | | | |
| Salida alimentación auxiliares | 24 V ~ max 200mA | | | | |
| Salida "Warning" | 230 V ~ max 150W | | | | |
| Salida electrocerradura | 24V ---- max 5W ó max 1 art. 110 ó salida 24V ---- max 5W configurables | | | | |
| Salida intermitencia 230V | 230 V ~ max 40W | | | | |
| Salida intermitencia 24V | 24 V ---- max 100mA (de indicador led) art. LED24AI o indicador luminoso puerta abierta/luz de cortesía | | | | |
| Temperaturas límite de funcionamiento (°C) | -20÷50 °C | | | | |
| Frecuencia receptor rádio | 433,92 MHz | | | | |
| Tipología de codificación emisores | HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch | | | | |
| Nº max emisores gestionados | 100 | | | | |

| | | | | |
|---|---|---|--|---|
|  |  |  |  |  |
| Livi 6NET - Livi 9NET REV - Gulliver | Look - Mac - Oli | Livi 500 (R/EN) Livi 502 (R/EN) | Ghost 100 - Ghost 200 | Livi 550PL |
|  |  |  | * En el caso de utilizo con motores DEA System , configurar el parametro "Seleccionar tipo de motor" con el valor correspondiente al tipo de motor o a las características de uso | |
| Livi 902 (R/EN/F) | Pass - Stop | LATO 220 | | |

4 CONFIGURACION DE LA CENTRAL

La central de mando universal NET230N puede ser utilizada para la gestión de los siguientes tipos (TYPE) de cierre motorizado DEA System: cancela batiente, correderas,puerta basculante, barreras.

Con el fin de garantizar la máxima adaptabilidad de cada tipo (TYPE) de cierre,la central prevee un procedimiento inicial, seguido al primer encendido, para una configuración óptima de las entradas, salidas y parámetros de funcionamiento (ver esquema A). Una vez configurada, la central opera en modo "dedicado" al tipo (TYPE) de cierre seleccionado. Después de haber seguido la configuración inicial será suficiente seguir la programación standar para la instalación sobre la que se está operando.

Todas las introducciones iniciales, permanecen en memoria aún en caso de sucesivos encendidos (ver esquema B)

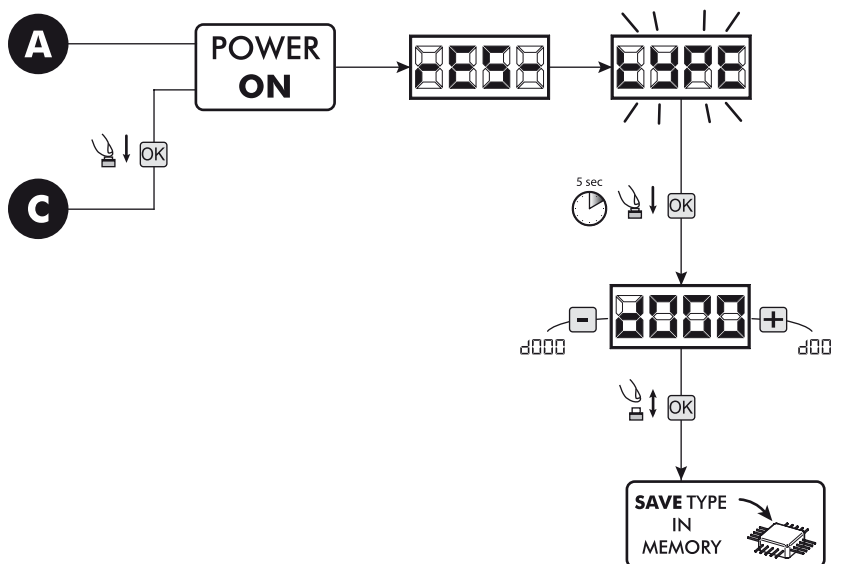
El tipo TYPE de cierre configurado, puede ser sucesivamente modificado C.

ANTES DE ENCENDER LA CENTRAL

Configuración despues primer encendido

A Al primer encendido del cuadro proceder con se indica:

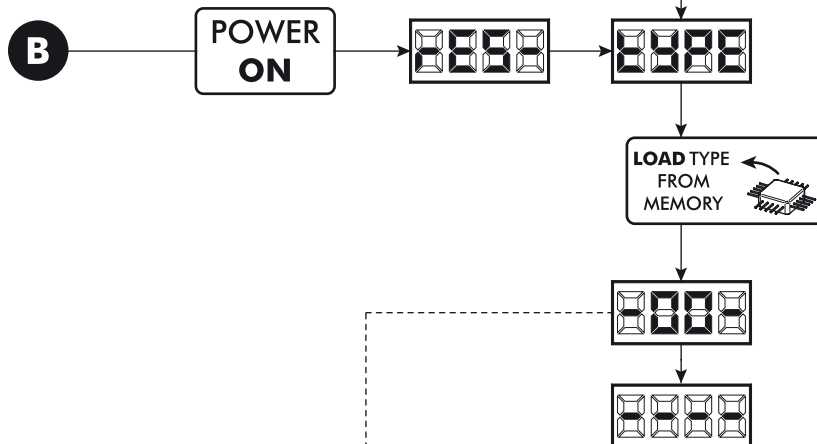
1. Dar alimentación en el display aparece la secuencia escrita "r-ES-" y "TYPE" intermitente;
2. Apretar el botón **OK** y matenerlo apretado por 5 seg. hasta que aparezca el escrito d000 en el display;
3. Actuando sobre los botones **+** y **-**, seleccionar la configuración deseada en base al tipo de instalación (ej. d002) y confirmar apretando la tecla **OK**;
En éste punto la configuración será salvada en memoria y será recuperada a cada encendido posterior.
4. Aparece es escrito "TYPE", "-00-" seguido del simbolo de puerta cerrada "----".



Sucesivos reencendidos

B Si en la central ya ha sido salvada una configuración, proceder como se indica:

Dar alimentación, en nel display aparece la secuencia escrita "r-ES-", "TYPE", "-00-" seguida del simbolo de puerta cerrada "----".



Modificación configuración existente

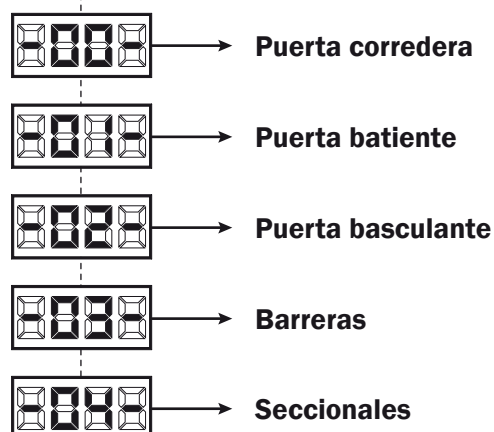
C Si en la central ha sido salvada un aconfiguración, y se desea cambiar, proceder como se indica:

1. Tener apretado el botón **OK** y dar alimentación, en el display aparece la secuencia escrita "r-ES-" y "TYPE" intermitente;
2. Presionar el botón **OK** y mantenerlo apretado por 5 seg. hasta que aparezca el escrito d000 (el valor cambia en correspondencia a la precente configuración utilizada) en el display;
3. Actuando sobre los botones **+** y **-**, escoger la nueva configuración en base al tipo de instalación (Ej. d002) y confirmar apretando el botón **OK**;

⚠ Interrumpir el procedimiento de reconfiguración antes de la confirmación, comporta la carga de la anterior configuración por la central, sin ninguna modificación.

⚠ Si todavía el procedimiento de configuración se lleva a buen fin, la nueva configuración sobrescribirá la precedente y será recargada en cada encendido futuro.

4. Segurá el escrito "TYPE", "-00-" segudo del simbolo de puerta cerrada "----".



5 CONEXIONES ELÉCTRICAS










Realizar las conexiones eléctricas siguiendo las indicaciones de la "Tabla 1" y los esquemas.

ATENCIÓN Para una seguridad eléctrica adecuada mantener netamente separados (mínimo 4 mm en aire o 1 mm a través del aislamiento), el cable de alimentación 230 V de los cables de bajísima tensión de seguridad (alimentación de los motores, controles, electrocerradura, antena, alimentación de los auxiliares), procediendo, si necesario, a su fijación con abrazaderas adecuadas cerca de las borneras.

ATENCIÓN Conectarse con la línea 230 V ~ ± 10% 50 Hz a través de un interruptor omnipolar u otro dispositivo que asegure la omnipolar desconexión de la línea, con una distancia de abertura de los contactos = 3 mm;

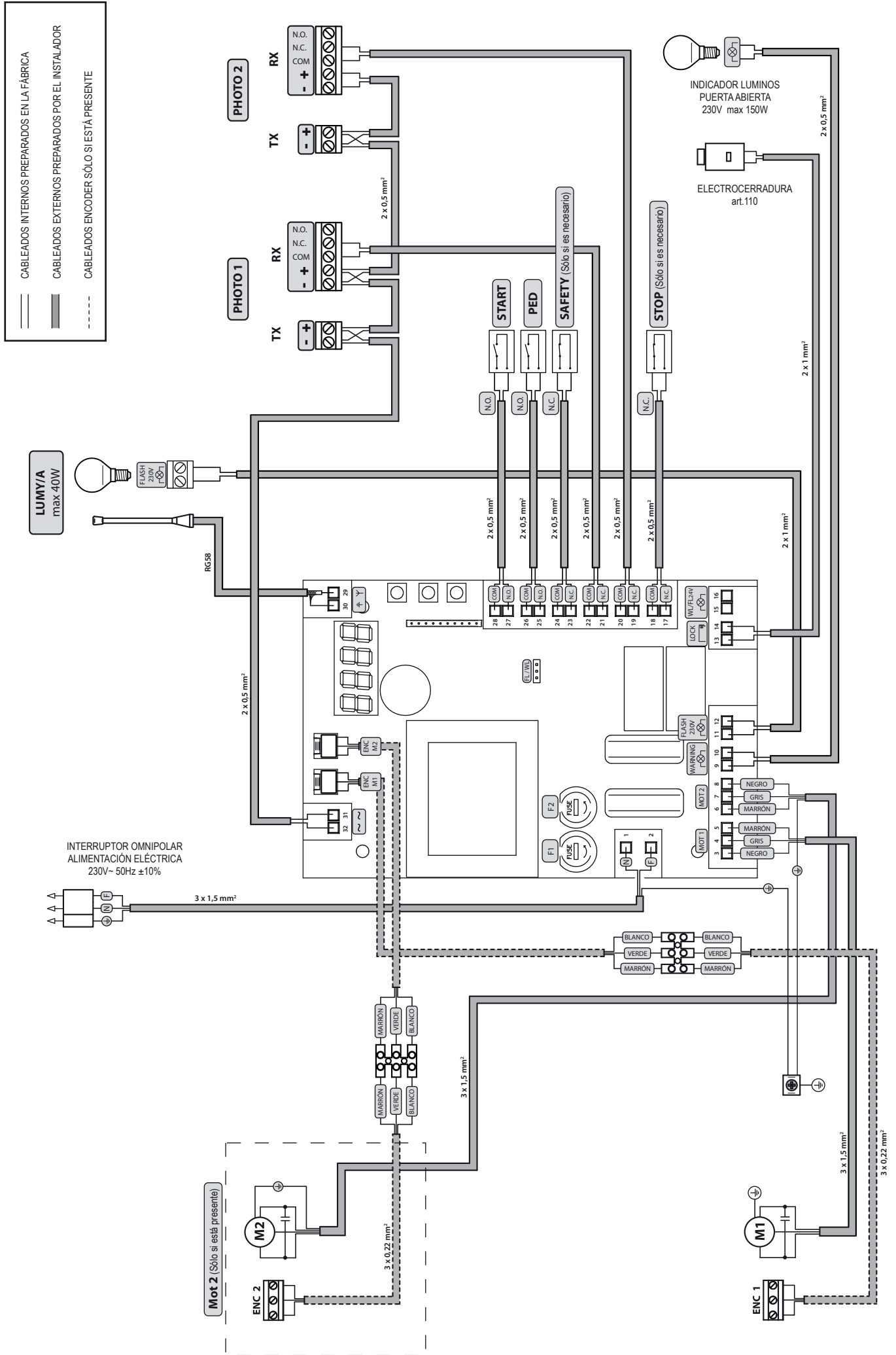
ATENCIÓN Para conectar el encoder al cuadro de maniobra, utilice sólo un cable dedicado 3x0,22mm².

Tabla 1 "conexión a las borneras"

| 1-2 | | Entrada alimentación 230 V ~ ±10% (50/60 Hz) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|------------------------------------|---|---|---------------|---------------|---------------|---------------|---------|------------------------------------|--|--|--|--|-----------|----------------|-------------|------------|------------|------------|-------------|-----------------|--|------|------|------|------|------|-----------|----------------|-------------|---------------|------------|------------|-------------|-----------------|--|------|------|------|------|------|-----------|----------------|---------------|---------------|------------|------------|------------|-----------------|--|------|------|------|------|------|-----------|----------------|--------------|--------------|--------------|------------|------------|-----------------|--|------|------|------|------|------|-----------|----------------|------------|------------|---------------|---------------|---------------|-----------------|--|------|------|------|------|------|-----------|----------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-----------------|--|------|------|------|------|------|
| 3-4-5 |  | Salida motor 1 230 V ~ max 600W | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 6-7-8 |  | Salida motor 2 230 V ~ max 600W (si presente) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 9-10 |  | Salida 230 V ~ max 150 W para indicador luminoso puerta abierta fixe (si P052=0) o luz de cortesía (si P052>1) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 11-12 |  | Salida luz intermitente 230 V ~ max 40W | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 13-14 |  | 13 (+) Salida "boost" electrocerradura max 1 art. 110 (se P062=0), salida 24V max 5W impulsiva (se P062=1), paso-paso (si P062=2), salida eletro-freno de estacionamiento para motor reversible (si P062=3), salida para alimentación electrocerradura mediante relé externo (si P062=4), salida alimentación electroiman para barrera (si P062=5) o tambien salida temporizada (se P062>5). | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | 14 (+) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 15-16 |  | Salida 24V max. 100mA; Seleccionando el jumper FL/WL, se puede obtener un clon en 24V de la salida Flash 230 (si está configurado como FL) o de la salida Warning (si está configurado como WL). Nota: la capacidad de la salida, permite exclusivamente el uso de lámparas de LEDs. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | <table border="1"> <thead> <tr> <th>TYPE 00</th> <th>TYPE 01</th> <th>TYPE 02</th> <th>TYPE 03</th> <th>TYPE 04</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="5" style="text-align: center;">Si no se utiliza puentearla</td> </tr> <tr> <td>17</td> <td>Input 6</td> <td>□14 (FCC 1)</td> <td>□11 (STOP)</td> <td>□□□ (NONE)</td> <td>□□□ (NONE)</td> <td>□14 (FCC 1)</td> </tr> <tr> <td>18 - Com</td> <td></td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> <td>N.C.</td> </tr> <tr> <td>19</td> <td>Input 5</td> <td>□12 (FCA 1)</td> <td>□□□ (PHOTO 2)</td> <td>□□□ (NONE)</td> <td>□□□ (NONE)</td> <td>□12 (FCA 1)</td> </tr> <tr> <td>20 - Com</td> <td></td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> <td>N.C.</td> </tr> <tr> <td>21</td> <td>Input 4</td> <td>□□□ (PHOTO 1)</td> <td>□□□ (PHOTO 1)</td> <td>□11 (STOP)</td> <td>□□□ (NONE)</td> <td>□11 (STOP)</td> </tr> <tr> <td>22 - Com</td> <td></td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> <td>N.O.</td> <td>N.C.</td> </tr> <tr> <td>23</td> <td>Input 3</td> <td>□1□ (SAFETY)</td> <td>□1□ (SAFETY)</td> <td>□1□ (SAFETY)</td> <td>□□□ (NONE)</td> <td>□□□ (NONE)</td> </tr> <tr> <td>24 - Com</td> <td></td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> </tr> <tr> <td>25</td> <td>Input 2</td> <td>□□2 (PED.)</td> <td>□□2 (PED.)</td> <td>□□□ (PHOTO 1)</td> <td>□□□ (PHOTO 1)</td> <td>□□□ (PHOTO 1)</td> </tr> <tr> <td>26 - Com</td> <td></td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> <td>N.C.</td> </tr> <tr> <td>27</td> <td>Input 1</td> <td>□□1 (START)</td> <td>□□1 (START)</td> <td>□□1 (START)</td> <td>□□1 (START)</td> <td>□□1 (START)</td> </tr> <tr> <td>28 - Com</td> <td></td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> <td>N.O.</td> </tr> </tbody> </table> | TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 | Si no se utiliza puentearla | | | | | 17 | Input 6 | □14 (FCC 1) | □11 (STOP) | □□□ (NONE) | □□□ (NONE) | □14 (FCC 1) | 18 - Com | | N.C. | N.C. | N.O. | N.O. | N.C. | 19 | Input 5 | □12 (FCA 1) | □□□ (PHOTO 2) | □□□ (NONE) | □□□ (NONE) | □12 (FCA 1) | 20 - Com | | N.C. | N.C. | N.O. | N.O. | N.C. | 21 | Input 4 | □□□ (PHOTO 1) | □□□ (PHOTO 1) | □11 (STOP) | □□□ (NONE) | □11 (STOP) | 22 - Com | | N.C. | N.C. | N.C. | N.O. | N.C. | 23 | Input 3 | □1□ (SAFETY) | □1□ (SAFETY) | □1□ (SAFETY) | □□□ (NONE) | □□□ (NONE) | 24 - Com | | N.C. | N.C. | N.C. | N.O. | N.O. | 25 | Input 2 | □□2 (PED.) | □□2 (PED.) | □□□ (PHOTO 1) | □□□ (PHOTO 1) | □□□ (PHOTO 1) | 26 - Com | | N.O. | N.O. | N.C. | N.C. | N.C. | 27 | Input 1 | □□1 (START) | □□1 (START) | □□1 (START) | □□1 (START) | □□1 (START) | 28 - Com | | N.O. | N.O. | N.O. | N.O. | N.O. |
| TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Si no se utiliza puentearla | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 17 | Input 6 | □14 (FCC 1) | □11 (STOP) | □□□ (NONE) | □□□ (NONE) | □14 (FCC 1) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 18 - Com | | N.C. | N.C. | N.O. | N.O. | N.C. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 19 | Input 5 | □12 (FCA 1) | □□□ (PHOTO 2) | □□□ (NONE) | □□□ (NONE) | □12 (FCA 1) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 20 - Com | | N.C. | N.C. | N.O. | N.O. | N.C. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 21 | Input 4 | □□□ (PHOTO 1) | □□□ (PHOTO 1) | □11 (STOP) | □□□ (NONE) | □11 (STOP) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 22 - Com | | N.C. | N.C. | N.C. | N.O. | N.C. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 23 | Input 3 | □1□ (SAFETY) | □1□ (SAFETY) | □1□ (SAFETY) | □□□ (NONE) | □□□ (NONE) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 24 - Com | | N.C. | N.C. | N.C. | N.O. | N.O. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 25 | Input 2 | □□2 (PED.) | □□2 (PED.) | □□□ (PHOTO 1) | □□□ (PHOTO 1) | □□□ (PHOTO 1) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 26 - Com | | N.O. | N.O. | N.C. | N.C. | N.C. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 27 | Input 1 | □□1 (START) | □□1 (START) | □□1 (START) | □□1 (START) | □□1 (START) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 28 - Com | | N.O. | N.O. | N.O. | N.O. | N.O. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 29 |  | Entrada de la señal de la antena radio | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 30 |  | Entrada masa antena radio | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 31-32 |  | Salida 24 V ~ max 200mA alimentación auxiliares | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

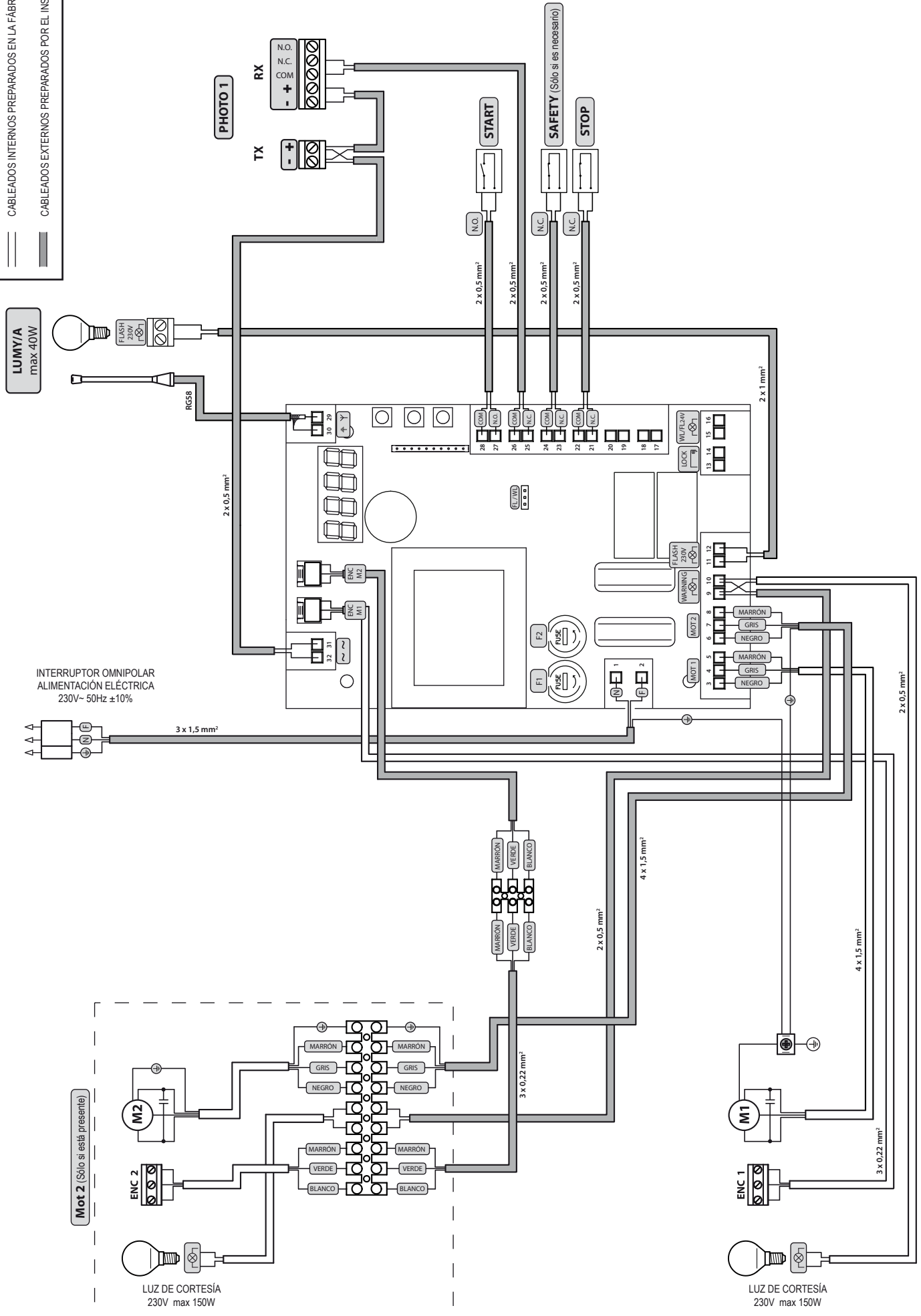
En el caso en el que la instalación requiera comandos diferentes o añadidos respecto a los standard, es posible configurar cada entrada para el funcionamiento deseado.
Hacer referencia al capítulo "Programación avanzada".

Esquema de conexión para TYPE 01 (batiante)



Esquema de conexión para TYPE 02 (basculante)

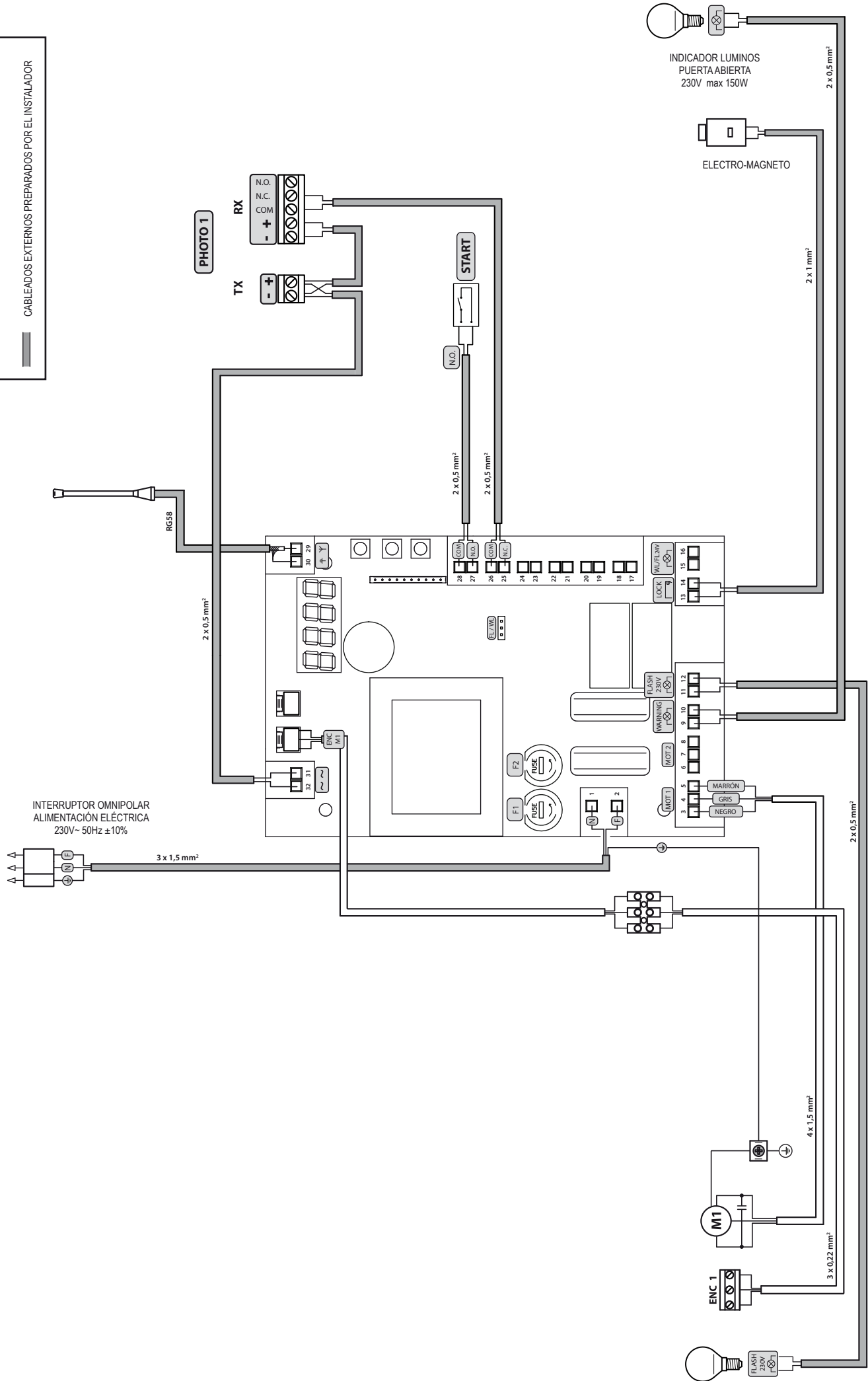
CABLEADOS INTERNOS PREPARADOS EN LA FÁBRICA
 CABLEADOS EXTERNOS PREPARADOS POR EL INSTALADOR





ES

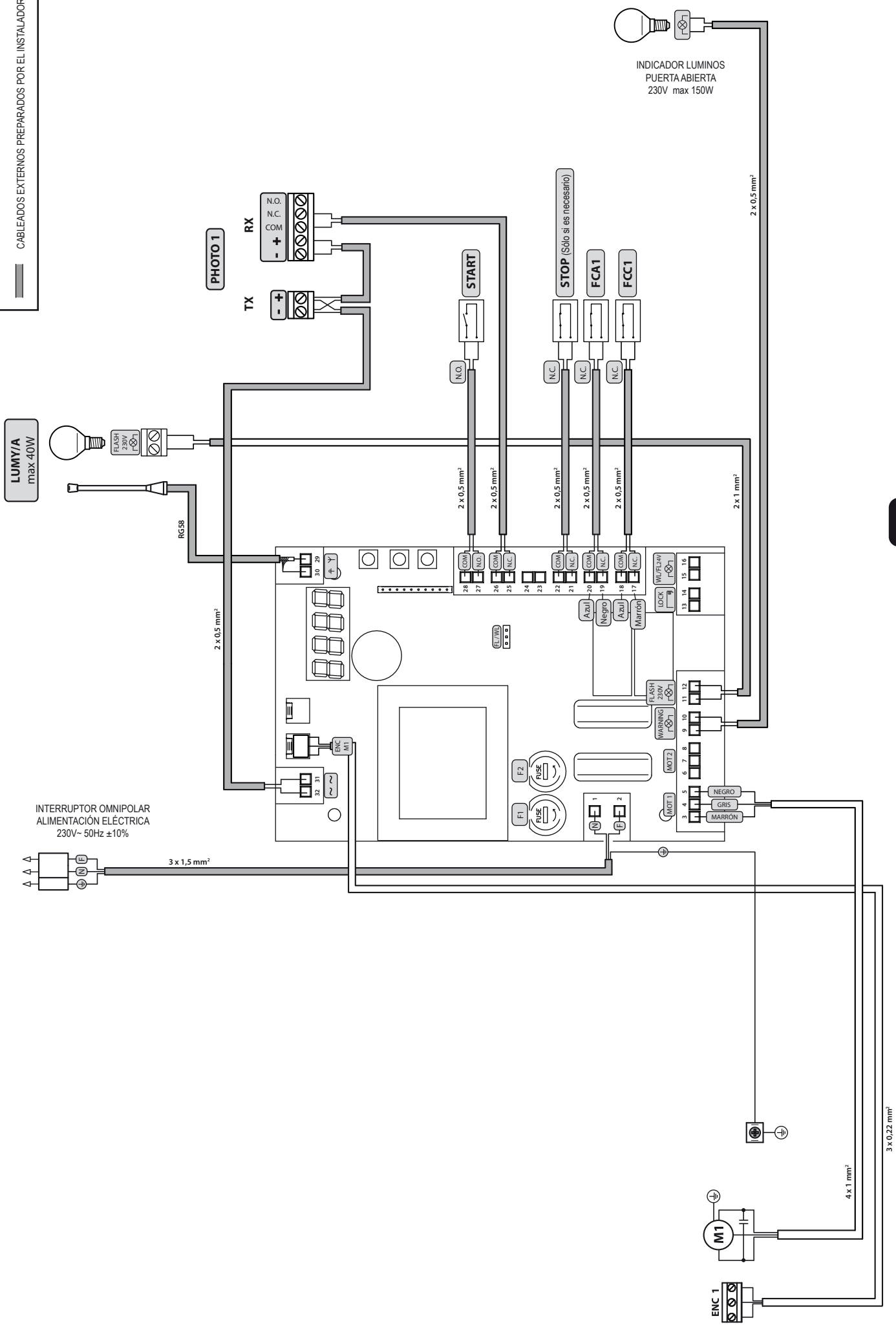
Esquema de conexión para TYPE 03 (barrera)

──── CABLEADOS INTERNOS PREPARADOS EN LA FÁBRICA
 ──── CABLEADOS EXTERNOS PREPARADOS POR EL INSTALADOR



Esquema de conexión para TYPE 04 (seccional)

 CABLEADOS INTERNOS PREPARADOS EN LA FÁBRICA
 CABLEADOS EXTERNOS PREPARADOS POR EL INSTALADOR



6 PROGRAMACIÓN ESTÁNDAR

ATENCIÓN Para los motores reversibles con electro-freno, ajustar el parámetro P062=3.

1 Alimentación

Alimentar eléctricamente; en el display se visualizan en secuencia las inscripciones "rES-", "TYPE", "--01-" (o del Type seleccionado) seguidas por el símbolo de puerta cerrada "----"

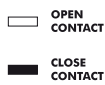


* En el caso que la central esté ya programada y el reencendido sea debido a una interrupción de la alimentación, al primer impulso de START, vendrá seguido de un procedimiento de reset de posición (ver "rESP" en la tabla de mensajes de estado de la pag. 96).

2 Visualización estado entradas y cuentamaniobras

1. Pulsar el botón **OK** y mantenerlo pulsado durante 5 seg.;

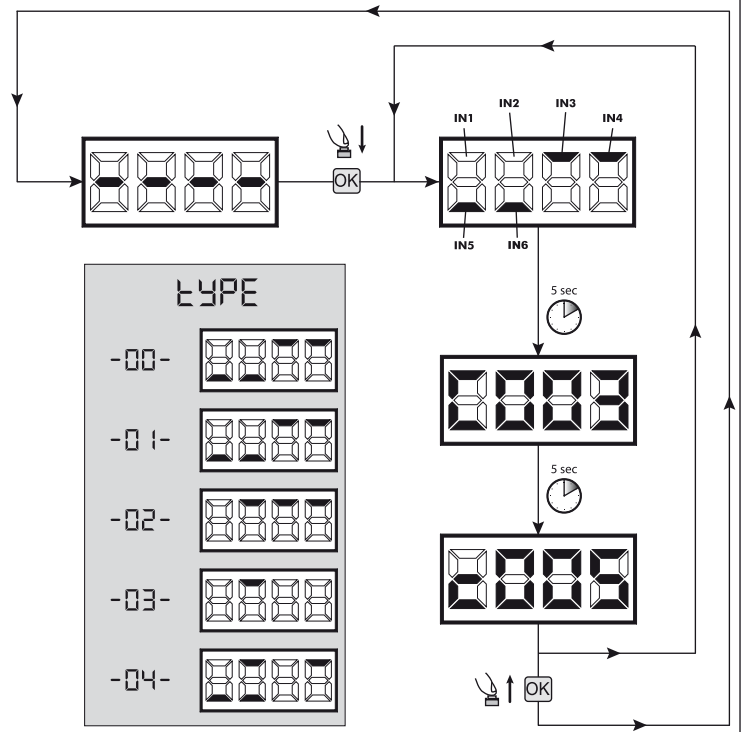
2. En el display se muestra respectivamente:
Estado ingresos (verificar que sea correcto);



Cuentamaniobras total (* ver P064):
ej: $\square\square\square\square = 3 \times 1000^* = 3000$ maniobras seguidas

Cuentamaniobras de mantenimiento (* ver P065):
ej: $\square\square\square\square = 5 \times 500 = 2500$ manionbras restantes antes del aviso de solicitud de mantenimiento ($\square\square\square\square =$ cuentamaniobras mantenimiento deshabilitado)

3. Mantener pulsado el botón **OK** para una visualización cíclica de las 3 opciones o soltar el botón para salir del parámetro.



3 Selección del tipo de motor

! IMPORTANTE !

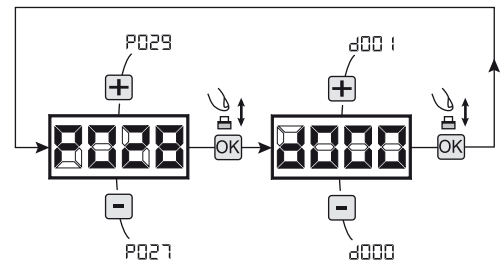
1. Correr los parámetros con el botón **+** y **-** hasta visualizar en el display P028;
2. Acceder al parámetro accionando el botón **OK**;
3. Actuando sobre los botones **+** y **-**, introducir:

| Type 00 | Type 01 | Type 02 | Type 03 | Type 04 |
|--|--|---|--|--|
| <ul style="list-style-type: none"> • 005 6NET • 006 9NET • 007 Gulliver - Rev | <ul style="list-style-type: none"> • 001 Look - Mac • 002 Ghost • 003 Livi 500 - 500MT - 502 - 502EN - 550PL • 004 Livi 500P - 500MT/RF - 502R - 502R/EN - 502L • 005 Oli | <ul style="list-style-type: none"> • 003 Livi 902EN • 004 Livi 902R - 902R/EN/F | <ul style="list-style-type: none"> • 003 Pass • 004 Stop | <ul style="list-style-type: none"> • 000 Lato |

Atención: seleccionando motores de tipo OLI, todos los valores relativos a la fuerza (P037 - P038 - P039 - P040) se configurarán automáticamente al 100% sin posibilidad de modificarlo. Para estos motores, no será activo la detección de obstáculos, y la regulación de la fuerza se hará solamente actuando sobre las valvulas de presión del mismo motor.

Atención: en el caso de uso de motores **DEA System**, configurar el parámetro con el valor correspondiente al tipo de motor o a las características de uso (hacer referencia a la tabla de pag. 74).

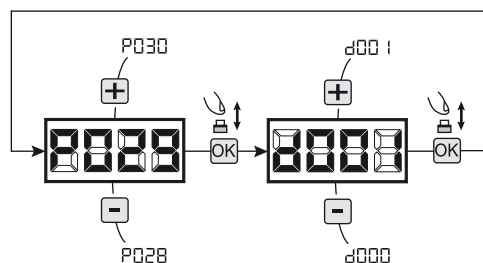
4. Confirmar la elección pulsando el botón **OK** (en el display aparece P028).



4 Seleccionar funcionamiento con o sin encoder

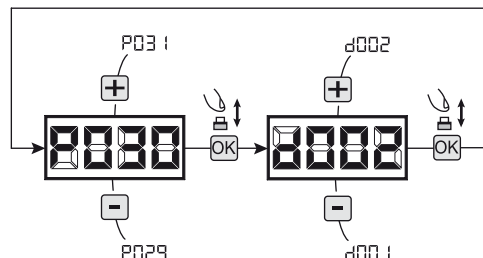
1. Correr los parámetros con el botón **+** e **-** finohasta visualizar en el display P029;
2. Acceder al parámetro pilsando enl botón **OK**;
3. Accionando los botones **+** y **-**, introducir:
 - d000=para motores con encoder;
 - d001=para motores sin encoder (Abrandamiento activado);
 - d002=para motores sin encoder (Abrandamiento desactivado);
4. Confirmar la elección pilsando el botón **OK** (en el display raparece P029).

! IMPORTANTE !



5 Selección de funcionamiento 1 o 2 motores

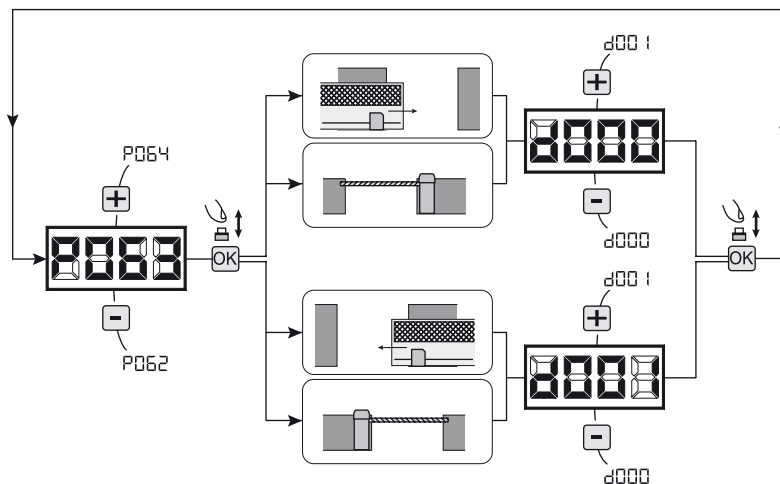
1. Correr los parámetros con las teclas **+** y **-** hasta visualizar en el display el parámetro P030;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla **OK**;
3. Interviniendo en las teclas **+** y **-**, configurar:
 - d001=para la función de motor simple;
 - d002=para la función de 2 motores;
4. Confirmar la elección apretando la tecla **OK** (en el display vuelve a aparecer P030).



6 Selección del sentido de la marcha (sólo Type 00 o Type 03)

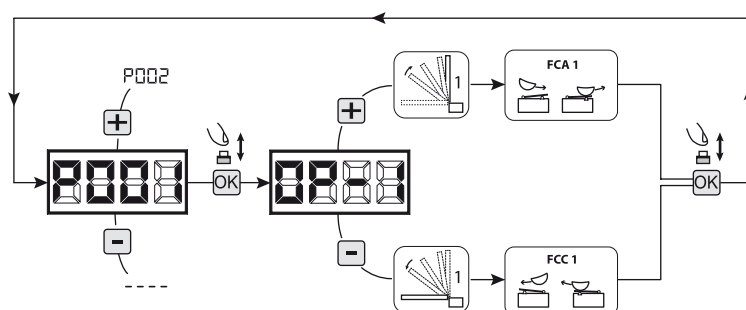
1. Correr los parámetros con los botones **+** y **-** hasta visualizar el display P063;
2. Acceder al parámetro pulsando el botón **OK**;
3. Accionando **+** y **-**, introducir:
 - d000=motor en posición standar;
 - d001=motor en posición invertida;
4. Confirmar la elección pulsando el botón **OK** (en el display reaparece P063).

Atención: Este parámetro invierte automaticamente las salidas abre/cierra del motor y los posibles finales de carrera de apertura y cierre.



7 Regulación de la leva de los finales de carrera

1. Correr los parámetros con las teclas **+** y **-** hasta visuali zar el parámetro P001;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla **OK**;
3. Actuando sobre las teclas **+** (**SE ABRE**) y **-** (**CIERRA**), mover la puerta en la posición de apertura y ajuste la leva tan que en ese punto aplasta el micro; Repita el procedimiento para ajustar el final de carrera de cierre.
4. Confirmar su selección apretando la tecla **OK** (el display vuelve a aparecer P001).



ATENCIÓN Si existe también el motor 2, repita los ajustes anteriores utilizando el parámetro P002.

ES

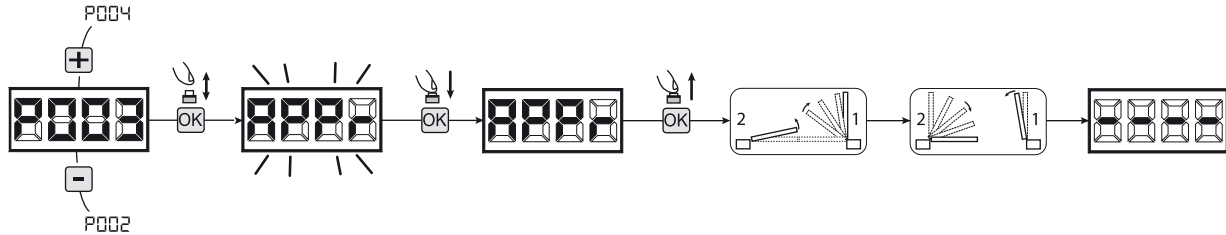
8 Aprendizaje de la carrera de los motores

1. Correr los parámetros con los botones **+** y **-** hasta visualizar en el display P003;
2. Acceder al parámetro pulsando el botón **OK**;
3. Al escrito "PPPr" intermitente, tener apretado el botón **OK**;
4. Soltar el botón **OK** donde el escrito "PPPr" deja de parpadear; inicia la maniobra de aprendizaje con el motor 1 en apertura (si en cambio inicia en cierre, quitar la electricidad, invertir los cables del motor y repetir la operación);
5. Esperar que la puerta (o puertas en el caso de elección de 2 motores) encuentre y se pare en el tope de apertura y sucesivamente en la de cierre.

Si se dese adelantar el tope de paro en apertura de la hoja, es posible intervenir manualmente dando un impulso de "Start" (ó apretando el botón OK en la placa) simulando el tope.

Atención: El tope mecánico no es detectado para los motores sin encoder, por lo que **DEBE** ser simulado en apertura y cierre (para ambos motores) pulsando el botón **OK**.

6. Con la maniobra acabada en el display aparece "----".

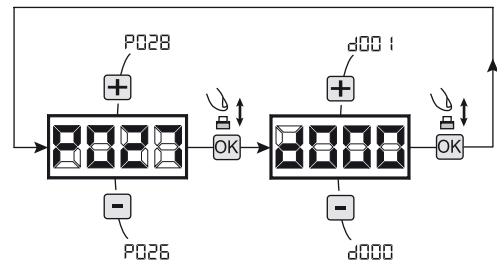


ADVERTENCIA (sólo Type 01 o Type 03) Después del ajuste de la carrera de los motores, efectuar una peración completa y verificar el correcto funcionamiento del desbloqueo. Si el desbloqueo parece más "duro", aumente el valor del parámetro P057 de 1 más.

9 Aprendizaje de los controles remotos

9.1 Selección de la codificación de los controles remotos

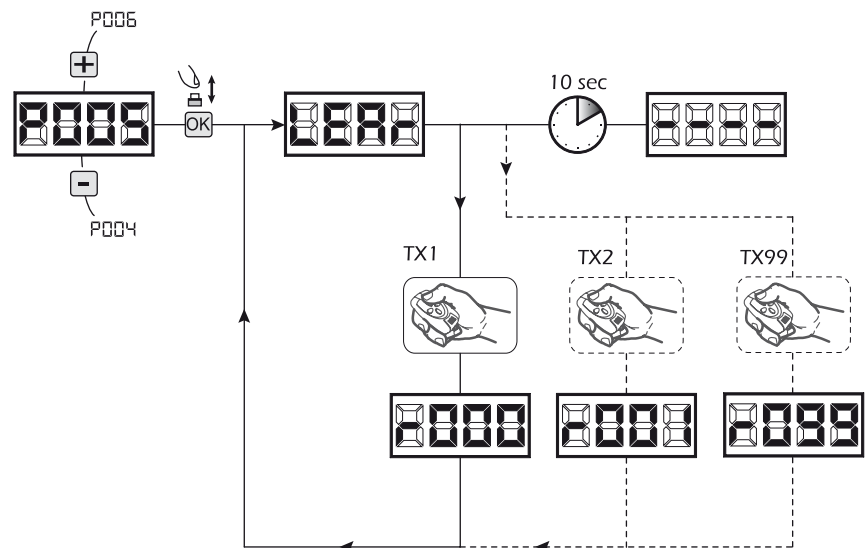
1. Correr los parámetros con las teclas **+** y **-** hasta visualizar en el display el parámetro P027;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla **OK**;
3. Seleccionar el tipo de control remoto interviniendo en las teclas **+** y **-**:
 - d000=rolling-code fixe;
 - d001=rolling-code complete;
 - d002=dip-switch;
4. Confirmar la elección apretando la tecla **OK** (en el display vuelve a aparecer P027).



Atención: En el caso que sea necesario variar el tipo de codificación, y sólo si en la memoria están ya presentes emisores con codificación diferente, es necesario realizar la cancelación de la memoria (P004) **DESPUES** de haber realizado la nueva codificación.

9.2 Aprendizaje

1. Correr los parámetros con las teclas **+** y **-** hasta visualizar en el display el parámetro P005;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla **OK**;
3. Con la inscripción "LEPr" apretar una tecla del control remoto que debe memorizarse;
4. En el display aparecerá la sigla del control remoto que acaba de memorizarse y sucesivamente "LEPr";
5. Repetir la operación desde el punto 3 para los posibles otros controles remotos que hay que memorizar;
6. Terminar la memorización, esperando 10 seg hasta la visualización en el display de la inscripción "----".



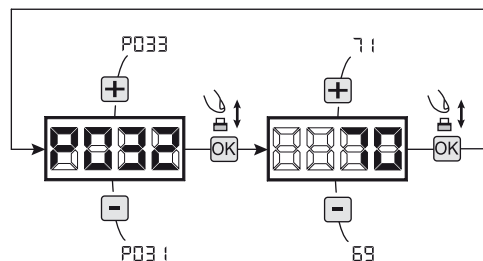
Atención: En el caso de emisores con codificación rolling-code, el receptor puede ponerse en programación mediante una pulsación el botón oculto de un emisor ya programado.

10 Modificación de los parámetros de funcionamiento

En caso de que resulte necesario modificar los parámetros de funcionamiento (por ejemplo fuerza, velocidad, etc.):

1. Desplazarse con las teclas **+** y **-** hasta visualizar en el display el parámetro (es. P032);
2. Acceder al parámetro apretando la tecla **OK**;
3. Accionando las teclas **+** y **-**, configurar el valor deseado;
4. Confirmar la elección apretando la tecla **OK** (en el display vuelve a aparecer el parámetro que se ha seleccionado anteriormente)

Para la lista completa de "Parámetros de funcionamiento" consultar la tabla de la pag. 90.



11 Programación terminada

ATENCIÓN Al final del procedimiento de programación, accionar el pulsador **+** y **-** hasta que aparezca el símbolo "----", la motorización está ahora nuevamente lista para la maniobra.

Para proseguir con eventuales operaciones de "Programación avanzada" (cancelación de emisores, configuración entradas, etc.), continúa en la página 86.

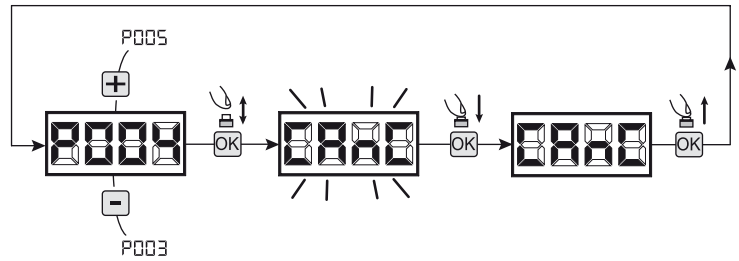
7 PROGRAMACIÓN AVANZADA

A continuación se añaden algunos procedimientos de programación relativos a la gestión de la memoria de los controles remotos y a la configuración avanzada de las entradas de mando.

1 Cancelación de los controles remotos memorizados

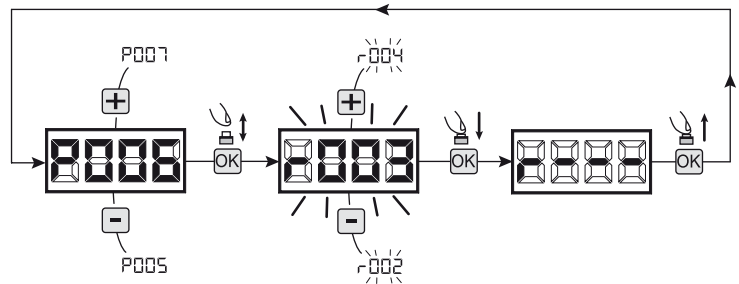
1.1 Cancelación de todos los controles remotos

1. Correr los parámetros con las teclas **+** y **-** hasta visualizar en el display el parámetro P004;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla **OK**;
3. Con la inscripción “**[-R-]**” que destella, mantener apretada la tecla **OK**;
4. Soltar la tecla **OK**, inmediatamente cuando la inscripción “**[-R-]**” deje de destellar;
5. Se han borrado todos los controles remotos memorizados (en el display vuelve a visualizarse P004).



1.2 Búsqueda y cancelación de un control remoto

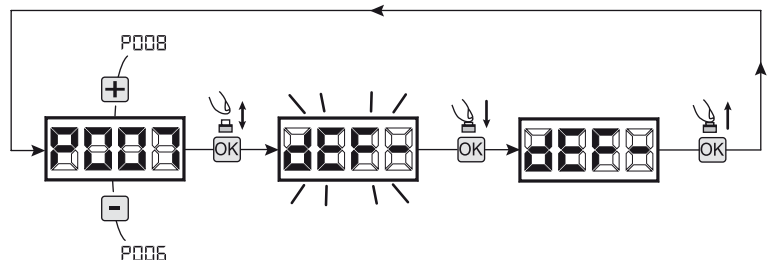
1. Correr los parámetros con las teclas **+** y **-**, hasta visualizar en el display el parámetro P006;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla **OK**;
3. Accionando las teclas **+** y **-**, elegir el control remoto que desea borrarse (por ejemplo **r-003**);
4. Con la inscripción “**r-003**” que destella, mantener apretada la tecla **OK**;
5. Soltar la tecla **OK**, inmediatamente cuando aparezca la inscripción “**r----**”;
6. Se ha borrado el control remoto seleccionado (en el display vuelve a visualizarse P006).



2 Restablecimiento parámetros por defecto

2.1 Restablecimiento parámetros de funcionamiento

1. Correr los parámetros con el botón **+** y **-** hasta visualizar en el display P007;
2. Acceder al parámetro pulsando el botón **OK**;
3. Con la escritura “**dEF-**” destellando, mantener pulsado el botón **OK**;
4. Soltar el botón **OK** apenas el escrito “**dEF-**” cese la intermitencia;
Se ha restablecido los valores por defecto para la configuración actualmente en uso;
5. Con la operación concluida en el display reaparece P007.



Atención: después del restablecimiento de los parámetros, será necesario realizar nuevamente la programación de la central y la regulación de todos los parámetros de funcionamiento, en especial, recordar programar correctamente los parámetros de configuración del motor (P028 - P029 - P030).

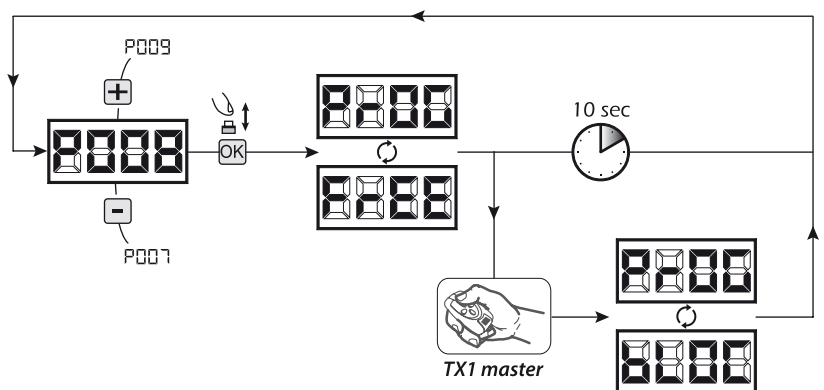
Atención: Para los motores reversibles con electro-freno, ajustar el parámetro P062=3 al finalizar el ajuste.

3 Bloqueo/desbloqueo acceso a la programación

Utilizando un emisor en modalidad “dip-switch” (independientemente del tipo de emisor utilizado), es posible bloquear y desbloquear el acceso a la programación del cuadro con el fin de impedir manipulaciones. La programación del “dip-switch” en el emisor constituye el código de bloqueo/desbloqueo verificado en la central.

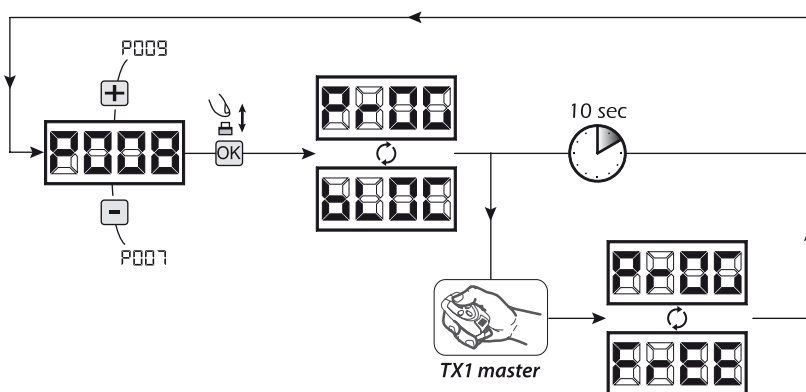
3.1 Bloqueo acceso a la programación

1. Posicionar con el botón **+** y **-** el P008 en el display;
2. Acceder al parámetro apretando el botón **OK**;
3. En el display se visualiza de modo alterno el escrito **P-000 / F-EE** que indica que la central está esperando la transmisión del código de bloqueo;
4. Antes de 10 sec apretar el CH del “TX master”, el display lo visualiza **P-000 / bL 000** antes de volver a la lista de los parámetros;
5. El acceso a la programación, está bloqueado.



3.2 Desbloqueo acceso a la programación

1. Posicionar con el botón **+** y **-** el P008 en el display;
2. Acceder al parámetro apretando el botón **OK**;
3. En el display se visualiza de modo alterno el escrito **P-00 / bL00** que indica que la central está esperando la transmisión del código de bloqueo;
4. Antes de 10 sec apretar el CH del "TX master", el display lo visualiza **P-00 / F-EE** antes de volver a la lista de los parámetros;
5. El acceso a la programación está desbloqueado.



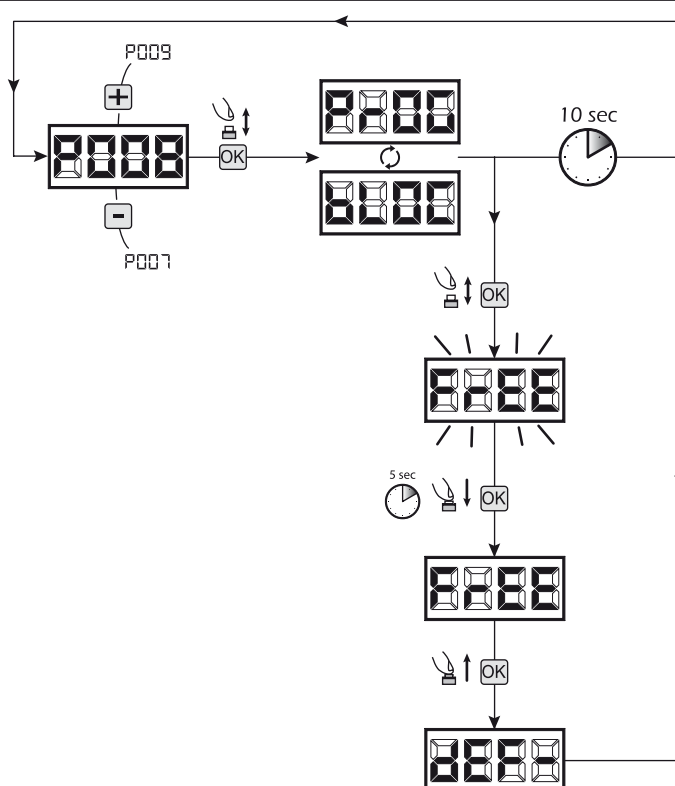
3.3 Desbloqueo acceso a la programación con reset global

ATENCIÓN! Éste procedimiento comporta la pérdida de todas las programaciones realizadas.

El procedimiento permite el desbloqueo de la central aún sin conocer el correspondiente código de desbloqueo.

Posteriormente a éste tipo de desbloqueo, será necesario realizar nuevamente la programación de la central y regulación de todos los parámetros de funcionamiento, en particular acordarse de introducir correctamente los parámetros de regulación motor (P028 - P029 - P030). Será necesario repetir las mediciones de la fuerza de la instalación para garantizar la conformidad de la misma.

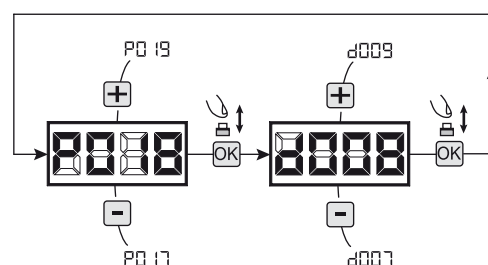
1. Posicionar con el botón **+** y **-** el P008 en el display;
2. Acceder al parámetro apretando el botón **OK**;
3. En el display se visualiza en modo alterno la escritura **P-00 / bL00**;
4. Apretar el botón **OK**, el display visualiza el escrito **F-EE** en intermitencia;
5. Apretar nuevamente el botón **OK** y mantenerlo apretado 5 seg (si suelta el procedimiento queda interrumpido), el display visualiza el escrito **F-EE** fijo seguido de **dEF-**, antes de volver a la lista de parámetros;
6. El acceso a la programación está desbloqueado.



4 Configuración de las entradas

En caso de que la instalación requiera controles diferentes y/o adicionales con respecto a la situación normal que se describe en los esquemas, es posible configurar cada entrada para el funcionamiento deseado (por ejemplo START, FOTO, STOP, etc...).

1. Correr los parámetros con las teclas **+** y **-** hasta visualizar el parámetro que corresponde a la entrada deseada:
 - P017=para INPUT 1;
 - P018=para INPUT 2;
 - P019=para INPUT 3;
 - P020=para INPUT 4;
 - P021=para INPUT 5;
 - P022=para INPUT 6;
2. Acceder al parámetro (por ejemplo P018) apretando la tecla **OK**;
3. Interviniendo en las teclas **+** y **-** configurar el valor correspondiente al funcionamiento deseado (**referirse a la tabla "parámetros de configuración de las entradas" en la página 88**);
4. Confirmar la elección apretando la tecla **OK** (en el display vuelve a aparecer P018).
5. Ejecutar la nueva conexión en la entrada que acaba de configurarse.



5 Programación terminada

ATENCIÓN Al final del procedimiento de programación, accionar el pulsador **+** y **-** hasta que aparezca el símbolo "----", la motorización está ahora nuevamente lista para la maniobra.

| | PAR. | PROCEDIMIENTO |
|---------------------------------------|------|--|
| PROCEDIMIENTOS DE PROGRAMACIÓN | P001 | Posicionamiento del motor 1 |
| | P002 | Posicionamiento del motor 2 |
| | P003 | Aprendizaje de la carrera de los motores |
| | P004 | Cancelación de los controles remotos |
| | P005 | Aprendizaje de los controles remotos |
| | P006 | Búsqueda y cancelación de un control remoto |
| | P007 | Restablecimiento de los parámetros de funcionamiento |
| | P008 | Bloqueo acceso a programación |
| | P009 | Reconocimiento dispositivos DE@NET conectados (actualmente no utilizada) |
| | P010 | No utilizado |
| | P011 | No utilizado |
| | P012 | No utilizado |
| | P013 | No utilizado |
| | P014 | No utilizado |
| | P015 | No utilizado |

| | PAR. | DESCRIPCIÓN DEL PARÁMETRO |
|--|------|---------------------------------------|
| PARÁMETROS DE CONFIGURACIÓN DE LAS ENTRADAS | P016 | Selección del tipo de entrada INPUT_3 |
| | P017 | Selección del funcionamiento INPUT_1 |
| | P018 | Selección del funcionamiento INPUT_2 |
| | P019 | Selección del funcionamiento INPUT_3 |
| | P020 | Selección del funcionamiento INPUT_4 |
| | P021 | Selección del funcionamiento INPUT_5 |
| | P022 | Selección del funcionamiento INPUT_6 |

| | | | |
|--|------|--|---|
| PARÁMETROS DE LAS ENTRADAS DE CONFIGURACIÓN | P023 | Asignación CANAL 1 controles remotos | |
| | P024 | Asignación CANAL 2 controles remotos | |
| | P025 | Asignación CANAL 3 controles remotos | |
| | P026 | Asignación CANAL 4 controles remotos | |
| | P027 | Selección del tipo de control remoto | |
| PARÁMETROS CONFIGURACIÓN MOTORES | P028 | Selección del tipo de motor Atención: seleccionando motores de tipo OLI, todos los valores relativos a la fuerza (P037 - P038 - P039 - P040) se configurarán automáticamente al 100% sin posibilidad de modificarlo. Para estos motores, no será activo la detección de obstáculos, y la regulación de la fuerza se hará solamente actuando sobre las valvulas de presión del mismo motor. | |
| | P029 | Obra seleccionada con o sin encoder. <u>ADVERTENCIA: P029 se deben establecer correctamente antes de realizar el procedimiento de programación</u> | |
| | P030 | Selección número motores | |
| PARÁMETROS DE FUNCIONAMIENTO | P031 | Regulación de la velocidad de los motores durante la desaceleración en apertura | Atención: Para motores sin encoder, la velocidad durante la apertura/cierre (100%) y la velocidad de desaceleración de apertura/cierre (30%) serán fijos, independientemente a los valores configurados. |
| | P032 | Regulación de la velocidad de los motores durante la carrera de apertura | |
| | P033 | Regulación de la velocidad de los motores durante la carrera de cierre | |
| | P034 | Regulación de la velocidad de los motores durante la desaceleración en cierre | |
| | P035 | Regulación de la duración de la desaceleración en apertura | |
| | P036 | Regulación de la duración de la desaceleración en cierre | |
| | P037 | Regulación de la fuerza del motor 1 en apertura (si = 100% detección del obstáculo inhabilitada) | Atención: Para los motores sin encoder, durante el ajuste de la fuerza, la detección de obstáculos durante la deceleración estará desactivada. |
| | P038 | Regulación de la fuerza del motor 1 en cierre (si = 100% detección del obstáculo inhabilitada) | |
| | P039 | Regulación de la fuerza del motor 2 en apertura (si = 100% detección del obstáculo inhabilitada) | |
| | P040 | Regulación de la fuerza del motor 2 en cierre (si = 100% detección del obstáculo inhabilitada) | |
| | P041 | Regulación del tiempo de cierre automático (si = 0 cierre automático inhabilitado) | |
| | P042 | Regulación del tiempo de cierre automático peatonal (si = 0 cierre automático peatonal inhabilitado) | |
| | P043 | Regulación de la duración de la carrera peatonal | |

| | | TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 |
|---|---|---------|---------|---------|---------|---------|
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (no utilizado) • 001: START (arranque) • 002: PEDESTRIAN (peatonal) • 003: OPEN (apertura separada) • 004: CLOSED (cierre separado) • 005: OPEN_PM (apertura con hombre presente) • 006: CLOSED_PM (cierre con hombre presente) • 007: ELOCK-IN (Activación electrocerradura.Ver P062) | CH1 | 001 | 001 | 001 | 001 | 001 |
| | CH2 | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| | CH3 | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| | CH4 | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: HCS fix-code • 001: HCS rolling-code • 002: Dip-switch | | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: LATO • 001: LOOK - MAC • 002: GHOST 100/200 • 003: 500 - 500MT - 502 - 502EN - 902EN - PASS - 550PL • 004: STOP - 500P - 500MT/RF - 502R - 502R/EN - 502L - 902R - 902R/EN/F | <ul style="list-style-type: none"> • 005: 6NET - OLI • 006: 9NET • 007: GULLIVER - REV | 005 | 001 | 003 | 003 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: motores con encoder • 001: motores sin encoder. Ablandamiento activado • 002: motores sin encoder. Ablandamiento desactivado | | 000 | 001 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 001: un motor • 002: dos motores | | 001 | 002 | 001 | 001 | 001 |
| 15%tot.....100%tot | | 040 | 050 | 050 | 030 | 030 |
| 15%tot.....100%tot | | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 |
| 15%tot.....100%tot | | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 |
| 15%tot.....100%tot | | 040 | 050 | 050 | 030 | 030 |
| 0%tot.....80%tot | | 025 | 020 | 020 | 030 | 020 |
| 0%tot.....80%tot | | 025 | 020 | 020 | 030 | 020 |
| 15%tot.....100%tot | | 050 | 050 | 050 | 099 | 050 |
| 15%tot.....100%tot | | 050 | 050 | 050 | 099 | 050 |
| 15%tot.....100%tot | | / | 050 | / | 099 | 050 |
| 15%tot.....100%tot | | / | 050 | / | 099 | 050 |
| 0sec.....255sec | | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| 0sec.....255sec | | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| 5%tot.....100%tot | | 030 | 035 | 035 | 100 | 100 |













| | | | | |
|------------------------------|------|--|---|--|
| PARÁMETROS DE FUNCIONAMIENTO | P044 | Regulación del tiempo de predestello | | |
| | P045 | Regulación del tiempo de desfase en apertura | | |
| | P046 | Regulación del tiempo de desfase en cierre | | |
| | P047 | Función comunitaria: inhabilita las entradas de mando en apertura y cierre durante la apertura y el tiempo de cierre automático | | |
| | P048 | Función golpe de ariete: antes de cada apertura empuja los motores en cierre durante 1 seg para facilitar el desenganche de la posible electrocerradura. | | |
| | P049 | Selección modalidad "inversión" (durante la maniobra un impulso de mando invierte el movimiento) o "paso-paso" (durante la maniobra un impulso de control para el movimiento. El impulso sucesivo hace rearrancar la puerta en el sentido de marcha opuesto) | | |
| | P050 | FOTO 1 | Funcionamiento entrada FOTO: si=0 fotocélula activa en cierre, arrancando con la hoja parada; si=1 fotocélula siempre habilitada; si = 2 fotocélula habilitada solamente en cierre. Cuando se encuentra habilitada, la activación de la entrada FOTO causa: la inversión del movimiento (durante el cierre), la parada del movimiento (durante la apertura) e impide el arranque (en la condición de puerta cerrada). Si=3-4-5, el funcionamiento es idéntico al valor 0-1-2 pero con función "cierra rápido" habilitada: en éste caso durante la abertura y el tiempo de pausa, a la detección de un eventual obstáculo la puerta recierra automáticamente después de un retraso de 5 seg. | |
| | P051 | FOTO 2 | | |
| | P052 | Selección de la modalidad de funcionamiento de la salida warning: Si=0 "luz de aviso de porta abierta fixe" (salida siempre On cuando la puerta está abierta, OFF al terminar la maniobra de cierre); Se>1 "luz de cortesía" (salida ON durante cada movimiento, OFF cuando el motor se para, después del retraso programado) | | |
| | P053 | Activación de la búsqueda de los topes también en apertura: los motores se paran solamente cuando se alcance el tope también en apertura. Atención: Durante la operación de emergencia (RESP), el motor hace la primera maniobra en la apertura. Además, si hay los finales de carrera, el parámetro se fuerza a 1. | | |
| | P054 | Función "soft start": los motores aceleran progresivamente hasta alcanzar la velocidad configurada, evitando arranques bruscos. Atención: Para los motores sin encoder, el parámetro se ignorará. | | |
| | P055 | Regulación de la duración de la inversión en presencia de obstáculo: si = 0 ejecuta la inversión completa, si > 0 indica la duración (en segundos) de la carrera después de la inversión consiguiente a la detección de un obstáculo durante la apertura | | |
| | P056 | Regulación de la duración de la inversión en presencia de obstáculo: si = 0 ejecuta la inversión completa, si > 0 indica la duración (en segundos) de la carrera después de la inversión consiguiente a la detección de un obstáculo durante el cierre | | |
| | P057 | Facilitar el desbloqueo manual: Si≠0, después del paro en el final de recorrido de cierre, el motor 1 realiza una breve inversión para liberar la presión interior y facilitar el desbloqueo manual. El valor que se coloca indica la duración de la inversión. Si=0 Función de deshabilitada | | |
| | P058 | Ajustar el margen de la parada en apertura: ajusta la duración del último tramo de recorrido en la que un obstáculo se interpreta como tope de parada, bloqueando el motor sin hacer inversión. Para los motores con encoder, el valor de ajuste indica el número de revoluciones del rotor, mientras que para los motores sin encoder, el valor se expresa en % del recorrido máximo. Nota: En los motores sin encoder, si P035 (espacio de desaceleración en apertura) es > 10%, el margen de la parada será igual a la duración de la desaceleración. | | |
| | P059 | Ajustar el margen de la parada en cierre: ajusta la duración del último tramo de recorrido en la que un obstáculo se interpreta como tope de parada, bloqueando el motor sin hacer inversión. Para los motores con encoder, el valor de ajuste indica el número de revoluciones del rotor, mientras que para los motores sin encoder, el valor se expresa en % del recorrido máximo. Nota: En los motores sin encoder, si P036 (espacio de desaceleración en cierre) es > 10%, el margen de la parada será igual a la duración de la desaceleración. | | |

| | TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 |
|---|---------|---------|---------|---------|---------|
| 0sec.....10sec | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| 0sec.....30sec | / | 001 | / | / | / |
| 0sec.....30sec | / | 003 | / | / | / |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: función “comunitaria” non activa • 001: función “comunitaria” activa | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: función “golpe de ariete” no activa • 001: función “golpe de ariete” activa | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: “inversión” • 001: “paso-paso” | 001 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: fotocélula activa en cierre y con hoja parada • 001: fotocélula siempre habilitada • 002: fotocélula habilitada solamente en cierre • 003: como 000 pero con “cierra rápido” habilitado • 004: como 001 pero con “cierra rápido” habilitado • 005: como 002 pero con “cierra rápido” habilitado | 002 | 002 | 002 | 002 | 002 |
| | 000 | 001 | 002 | 002 | 002 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: “luz de aviso de porta abierta fixe” • >001 : retraso del apagado de la “luz de cortesía” (2seg.....255seg) | 000 | 000 | 060 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: parada en apertura en el punto memorizado • 001: parada en apertura en el tope | / | 000 | 000 | 001 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: “soft start” no activo • 001: “soft start” activo • 002: “soft start largo” activado | 001 | 001 | 001 | 001 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: inversión completa en presencia de obstáculo • >000: duración de la inversión en presencia de obstáculo (1seg.....10seg) | 000 | 000 | 000 | 000 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: inversión completa en presencia de obstáculo • >000: duración de la inversión en presencia de obstáculo (1seg.....10seg) | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: Facilitación del desbloqueo deshabilitada • >000: Facilitación del desbloqueo habilitada por un tiempo aproximado de: (1x25ms.....20x25ms) (1x25ms.....40x25ms) (sólo para Type 0) | 000 | 001 | 003 | 002 | 000 |
| 1.....255 (motores con encoder) 0%.....100% (motores sin encoder) | / | 025 | 025 | 020 | 025 |
| 1.....255 (motores con encoder) 0%.....100% (motores sin encoder) | / | 025 | 025 | 020 | 025 |

| | | | |
|------------------------------|--------------|--|--|
| PARÁMETROS DE FUNCIONAMIENTO | P060 | Regulación fuerza del motor al llegar al cierre. Si =0 regulación deshabilitada (el valor de fuerza en el cierre se calcula automáticamente) - Si≠0 (motores con encoder) indica el valor (expresado en % del valor max.) de la fuerza seleccionado en el último tramo - Si≠0 (motores sin encoder), reactiva el último tramo la velocidad máxima. | |
| | P061 | No utilizado | |
| | P062 | Funcionamiento salida electrocerradura: Si=0 salida “boost” para alimentación electrocerradura art. 110, Si=1 salida 24V ordenada en la entrada ELOCK_IN en modalidad impulsiva, Si=2 salida 24V ordenada en la entrada ELOCK_IN en modalidad paso-paso, Se=3 Salida electrofreno para motor reversible, Si=4 salida 24V para alimentación electrocerradura mediante relé externo, Si=5 salida 24V para alimetación electroiman para nbarrera, Si>5 salida 24V ordenada en la entrada ELOCK_IN en modalidad temporizada (el valor introducido indica el retraso en el apagado en segundos) | |
| | P063 | Inversión dirección marcha: Si=1 invierte automáticamente la salida abre/cierra del motor y de los posibles finales de carrera apertura/cierre, evitando el tener que modificar manualmente el cableado en el caso de instalación del motor en posición invertida respecto al standard | |
| | P064 | Multiplicador cuentamaniobras: Multiplica el número despues del cula despues del cual el cuentamaniobras total viene aplazado. Para visualizar el valor hacer referencia al párrafo “Visualización estado entradas y cuentamaniobras”. | |
| | P065 | Cuentamaniobras mantenimiento: Si=0 acera el contador y dehabilita el aviso de mantenimiento.Si> 0 indica el nº de maniobras (x500) a efectuar antes de que la central haga una intermitencia de 4 sg indicando la necesidad de mantenimiento. Ej.: Si P065=050, numero de maniobras = 50x500=25000 Atención: Antes de introducir un nuevo valor del cuentamaniobras de mantenimiento es necesario resetear el mismo introduciendo P065=0 y sólo seguidamente P065= “nuevo valor”. | |
| | P066 | Selección funcionamiento salida destellante: Si=0 salida destellante intermitente; Si=1 salida destellantefija (para destellantes provistos de circuito intermitente interno) | |
| | P067 | SAFETY 1 | Funcionamiento entrada SFT: si=0 banda sensible siempre activa; si=1 banda sensible activa solo en cierre; si=2 banda sensible activa solo en cierre y antes de cada movimiento; si=3 banda sensible activa solo en apertura; si=4 banda sensible activa solo en apertura y antes de cada movimiento. Al igual que la detección de obstaculos con el sensor interno, también la activacion de las entradas SFT1 y SFT2 provoca la inversión total o parcial según la configuración del parámetro P055 (duración inversión con obstáculo en apertura), y P056 (duración inversión con obstáculo en cierre). |
| | P068 | SAFETY 2 | |
| | P069 | Retraso en la deteccon del final de carrera: el motor se para después de 1,5 seg. de la detección del final de carrera. Si durante este retraso se reconoce el tope mecanico, el motor se para inmediatamente. | |
| | P070 | Regulación duración del arranque rapido Atención: Si soft start se activa, el arranque rapido se desactiva independientemente del valor de P070. | |
| | P071 | No utilizado | |
| | P072 | No utilizado | |
| | P073 | No utilizado | |
| | P074 | No utilizado | |
| P075 | No utilizado | | |

| | TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 |
|--|---------|---------|---------|---------|---------|
| 0%tot.....100%tot | / | 000 | 000 | 000 | 000 |
| | / | / | / | / | / |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "Salida "boost" para alimentación electrocerradura art. 110 • 001: "Salida impulsiva 24V === max 5W • 002: "Salida paso-paso 24V === max 5W • 003: "Salida electrofreno para motores reversibles" • 004: "Salida alimentación electrocerradura mediante relé externo" • 005: "Salida alimentación electroiman para barrera" • >005: "Salida temporizada 24V === max 5W (6seg.....255seg) | 000 | 000 | 000 | 005 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "Installazion standard • 001: "Installazion invertida | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "x100 • 001: "x1000 • 002: "x10000 • 003: "x100000 | 001 | 001 | 001 | 001 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "Aviso de mantenimiento deshabilitado • >000: "Numero de maniobras (x 500) para aviso de mantenimiento (1.....255) | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "Salida destellante intermitente • 001: "Salida destellante fija | 001 | 001 | 001 | 001 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "banda sensible siempre activa • 001: "banda sensible activa solo en cierre • 002: "banda sensible activa solo en cierre y antes de cada movimiento • 003: "banda sensible activa solo en apertura • 004: "banda sensible activa solo en apertura e antes de cada movimiento | 000 | 000 | 000 | 000 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "retraso final de carrera desactivado • 001: "retraso final de carrera activado | 000 | 000 | 000 | 000 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "arranque rapido desactivado (hace un arranque rapido minimo, casi no se percibe) • 00X: "regula la duración del arranque rapido hasta 1,5 seg. (X*6 ms) | 108 | 108 | 108 | 108 | 108 |
| | / | / | / | / | / |
| | / | / | / | / | / |
| | / | / | / | / | / |
| | / | / | / | / | / |
| | / | / | / | / | / |

8 MENSAJES VISUALIZADOS EN EL DISPLAY

| MENSAJES DE ESTADO | | |
|---|---|---|
| Mens. | Descripción | |
| ---- | Puerta cerrada | |
|  | Puerta abierta | |
|  | Apertura en ejecución | |
|  | Cierre en ejecución | |
|  | Central a la espera de mandos después de un impulso de arranque, con funcionamiento paso-paso | |
|  | Intervención de la entrada stop | |
|  | Reset posición en cursola central apenas se reenciende después de una interrupción de alimentación, ó la puerta ha superado el nº máximo admitido (80) de inversiones sin haber llegado al tope de cierre, ó el nº máximo admitido (3) de intervenciones consecutivas del dispositivo anti-aplastamiento. Y esta cuando ha encontrado la búsqueda en desaceleración del punto de final de carrera primero de abertura y después de cierre. | |
| MENSAJES DE ERROR | | |
| Mens. | Descripción | Soluciones posibles |
|  | Error posición: El procedimiento de reset posición, no llega a buen fin. La central permanece a la espera de orden. | - Verificar que no hayan obstáculos durante la carrera. - Dar un impulso de start para activar el procedimiento de reset posición. - Verificar que la maniobra se completa correctamente, ayudando manualmente si es necesario en el recorrido de la hoja. - Ajustar los valores introducidos de fuerza y velocidad del motor. |
|  | Fotocélulas y/o dispositivos de seguridad activados o averiados. | - Controlar el funcionamiento correcto de todos los dispositivos de seguridad y/o las fotocélulas instaladas. |
|  | Posible avería en el circuito de potencia de la central de maniobra. | - Cortar y volver a conectar la alimentación eléctrica. Enviar un impulso de arranque; si la señalización se repite, sustituir la central de maniobra. |
|  | Time-out carrera de motor: el/los motores han superado el tiempo de trabajo máximo (4min) sin pararse nunca. | - dar un impulso de start para activar la maniobra de reset posición. - verificar que la maniobra se completa correctamente. |
|  | Time-out detección de obstáculo: Con el sensor anti-aplastamiento deshabilitado, ha estado detectada la presencia de un obstáculo que impide el movimiento de la hoja durante más de 10 sg. | - Verificar que no hayan obstáculos durante la carrera. - dar un impulso de start para activar la maniobra de reset posición. - Verificar que la maniobra se complete correctamente. |
|  | Movimiento de los motores no detectado. | - Controlar la conexión correcta de los motores y de los encoder correspondientes. - Compruebe el ajuste del parámetro P029 (selección del motor, con o sin encoder) y asegúrese de que es correcta. - Si la señalización se repite, sustituir la central de maniobra. |

9 ENSAYO DE LA INSTALACIÓN

El ensayo es una operación esencial para comprobar la instalación correcta del sistema. **DEA** System desea resumir el ensayo correcto de toda la automatización en 4 simples fases:

- Comprobar que se cumpla rigurosamente lo que se indica en el párrafo 2 "RECAPITULACIÓN DE LAS ADVERTENCIAS";
- Realizar unas pruebas de apertura y de cierre de la puerta, comprobando que el movimiento de la hoja corresponda a lo que se ha previsto. Para eso se aconseja realizar varias pruebas, con el fin de evaluar la fluidez de movimiento de la puerta y los posibles defectos de montaje o de regulación;
- Comprobar que todos los dispositivos de seguridad conectados a la instalación estén funcionando correctamente;
- Ejecutar la medición de la fuerza de impacto, como previsto en la norma EN12445, hasta encontrar la regulación que asegure el cumplimiento de los límites previstos en la norma EN12453.

10 DESMANTELAMIENTO DEL PRODUCTO



ATENCIÓN En cumplimiento a la Directiva UE 2002/96/CE sobre los desechos de equipos eléctricos y electrónicos (RAEE), este producto eléctrico no debe eliminarse como desecho urbano mixto. Hay que eliminar el producto llevándolo al punto de recolección municipal local para proceder al reciclaje oportuno.

NET230N

Central de comando universal para
motores de 230V
Instruções de funcionamento e
advertências

Índice

| | | | | | |
|----------|-------------------------|------------|-----------|-----------------------|------------|
| 1 | Resumo das advertências | 97 | 7 | Programação Avançada | 110 |
| 2 | Descrição do produto | 98 | 8 | Mensagens no Display | 120 |
| 3 | Dados Técnicos | 98 | 9 | Teste da Instalação | 120 |
| 4 | Configurações | 99 | 10 | Eliminação do produto | 120 |
| 5 | Ligações Eléctricas | 100 | | | |
| 6 | Programação Padrão | 106 | | | |

1 RESUMO DAS ADVERTÊNCIAS

Leia atentamente estes avisos, o desrespeito dos mesmos pode causar situações de risco.

⚠ ATENÇÃO A UTILIZAÇÃO DESTE PRODUTO EM CONDIÇÕES ANÓMALAS NÃO PREVISTAS PELO FABRICANTE PODE CRIAR SITUAÇÕES DE PERIGO, E POR ESTA RAZÃO TODAS AS CONDIÇÕES PRESCRITAS NESTAS INSTRUÇÕES DEVEM SER RESPEITADAS.

⚠ ATENÇÃO A DEA SYSTEM RECORDA A TODOS OS UTILIZADORES QUE A ESCOLHA E INSTALAÇÃO DE TODOS OS MATERIAIS E DISPOSITIVOS QUE COMPÕEM O SISTEMA DE AUTOMAÇÃO COMPLETO, DEVEM CUMPRIR COM AS DIRECTIVAS EUROPEIAS 2006/42/CE (DIRECTIVA MÁQUINAS), 2004/108/CE (COMPATIBILIDADE ELECTROMAGNÉTICA), 2006/95/CE (EQUIPAMENTOS ELÉCTRICOS DE BAIXA TENSÃO). A FIM DE ASSEGURAR UM ADEQUADO NÍVEL DE SEGURANÇA, ALÉM DAS NORMAS LOCAIS, É ACONSELHÁVEL CUMPRIR TAMBÉM COM AS DIRECTIVAS ACIMA MENCIONADOS EM TODOS OS PAÍSES EXTRA EUROPEUS.

⚠ ATENÇÃO O PRODUTO NÃO PODE SER INSTALADO EM NENHUMA CIRCUNSTÂNCIA EM ATMOSFERAS EXPLOSIVAS OU AMBIENTES QUE POSSAM SER AGRESSIVOS E DANIFICAR PARTES DESTE.

⚠ ATENÇÃO PARA GARANTIR UM NÍVEL ADEQUADO DE SEGURANÇA ELÉCTRICA MANTER SEMPRE OS CABOS DE ALIMENTAÇÃO DE 230V (INTERVALO MÍNIMO DE 4 MM EM ABERTO OU 1MM ATRAVÉS DE ISOLAMENTO) AFASTADOS DOS CABOS DE MUITO BAIXA TENSÃO (FONTE DE ALIMENTAÇÃO DE MOTORES, CONTROLOS, FECHADURAS ELÉCTRICAS, FORNECIMENTO DE ENERGIA AÉREA E CIRCUITOS AUXILIARES) E APERTE OS ÚLTIMOS COM BRAÇADEIRAS APROPRIADAS PERTO DAS PLACAS TERMINAIS.

⚠ ATENÇÃO TODAS AS OPERAÇÕES DE INSTALAÇÃO, MANUTENÇÃO, LIMPEZA OU REPARAÇÃO EM QUALQUER PARTE DO SISTEMA DEVE SER REALIZADA EXCLUSIVAMENTE POR PESSOAL QUALIFICADO, COM O FORNECIMENTO DE ENERGIA DESLIGADO TRABALHANDO EM ESTRITA CONFORMIDADE COM AS NORMAS E REGULAMENTOS ELÉCTRICOS EM VIGOR NO PAÍS DE INSTALAÇÃO.

⚠ ATENÇÃO A UTILIZAÇÃO DE PEÇAS DE REPOSIÇÃO NÃO INDICADAS PELA DEA SYSTEM E / OU A REMONTAGEM INCORRECTA PODE CRIAR RISCO A PESSOAS, ANIMAIS E BENS E TAMBÉM DANIFICAR O PRODUTO. POR ESTA RAZÃO, UTILIZE SEMPRE APENAS AS COMPONENTES INDICADAS PELA DEA SYSTEM E OBEDEÇA ÀS INSTRUÇÕES DE MONTAGEM.

⚠ ATENÇÃO A AVALIAÇÃO INCORRECTA DAS FORÇAS DE IMPACTO PODE CAUSAR SÉRIOS DANOS A PESSOAS, ANIMAIS OU BENS. A DEA SYSTEM RECORDA AO INSTALADOR QUE DEVE VERIFICAR SE AS FORÇAS DE IMPACTO, MEDIDAS CONFORME O INDICADO PELA NORMA EN 12445, SÃO REALMENTE ABAIXO DOS LIMITES ESTABELECIDOS PELA NORMA EN12453.

⚠ ATENÇÃO A CONFORMIDADE DO DISPOSITIVO DE DETECÇÃO DE OBSTÁCULOS INTERNO, PARA O CUMPRIMENTO DA NORMA EN12453, SÓ É GARANTIDA SE FOREM UTILIZADOS MOTORES COM ENCODER.

⚠ ATENÇÃO TODOS OS DISPOSITIVOS DE SEGURANÇA EXTERNOS UTILIZADOS PARA O CUMPRIMENTO DOS LIMITES DE FORÇAS DE IMPACTO DEVEM ESTAR EM CONFORMIDADE COM A NORMA EN12978.

♻ ATENÇÃO EM CONFORMIDADE COM A DIRECTIVA 2002/96/CE RELATIVA AOS RESÍDUOS DE EQUIPAMENTOS ELÉCTRICOS E ELECTRÓNICOS (REEE), ESTE PRODUTO ELÉCTRICO NÃO DEVE SER TRATADO COMO RESÍDUO URBANO MISTO. POR FAVOR, DESCARTE O PRODUTO LEVANDO-O PARA UM LOCAL APROPRIADO PARA A RECICLAGEM MUNICIPAL.

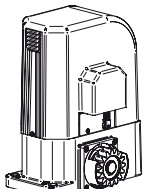
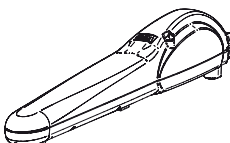
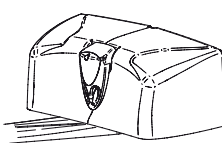
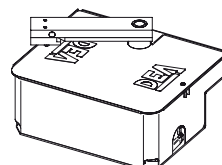
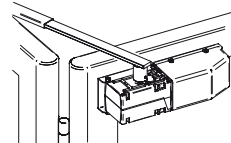
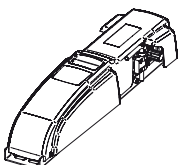
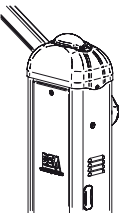
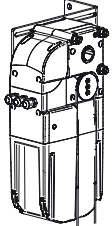
2 DESCRIÇÃO DO PRODUTO

NET230N é uma central de comando universal para automações **DEA** System de 1 ou 2 motores de 230V com ou sem encoder.

A característica principal desta central de comando é a sua facilidade de configuração das entradas e saídas de acordo com as necessidades, garantindo assim a capacidade de adaptação a qualquer tipo de automação. É, portanto, fácil de configurar e excluir todas as funções desnecessárias.

3 DADOS TÉCNICOS

| | TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 |
|---|---|---|----------------------|--------------|----------|
| | LIVI 6NET LIVI 9NET GULLIVER REV | GHOST 100 / 200 LOOK - MAC OLI LIVI 500P LIVI 502 (R/EN) 550PL | LIVI 902 (R/EN/F) | PASS STOP | LATO 220 |
| Tensão de alimentação (V) | 230 V ~ ±10% (50/60 Hz) | | | | |
| Fusível F2 (A) | 5A | | | | |
| Fusível F1 (A) | 160mA | | | | |
| Uscite motori 230V corrente máxima de saída (W) | 2 x 600W | | | | |
| Saída alimentação auxiliares | 24 V ~ max 200mA | | | | |
| Saída de "Warning" | 230 V ~ max 150W | | | | |
| Saída para fechadura eléctrica | max 1 art. 110 ou saída de 24V ---- max 5W configurável | | | | |
| Saída para pirlampo 230V | 230 V ~ max 40W | | | | |
| Saída para pirlampo 24V | 24 V ---- max 100mA (para pirlampo a led) art. LED24AI ou ligação de luz de aviso de porta aberta/luz de cortesia | | | | |
| Gama de temperaturas de funcionamento (°C) | -20+50 °C | | | | |
| Frequência do receptor | 433,92 MHz | | | | |
| Tipo de código do emissor | HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch | | | | |
| Numero máximo de emissores controlados | 100 | | | | |

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
|  |  |  |  |  |
| Livi 6NET - Livi 9NET REV - Gulliver | Look - Mac - Oli | Livi 500 (R/EN) Livi 502 (R/EN) | Ghost 100 - Ghost 200 | Livi 550PL |
|  |  |  | * Se aplica a central a motores não sem ser da DEA , definir o parâmetro "Seleccção do tipo de motor" para o próximo aproximado ao tipo de família de motores. | |
| Livi 902 (R/EN/F) | Pass - Stop | LATO 220 | | |

4 CONFIGURAÇÃO DA CENTRAL DE COMANDO

A central de comando NET230N pode ser utilizada para o controlo dos seguintes tipos (TYPE) de fecho motorizados pela DEA System: Portas de batente e de correr, portas basculantes e barreiras.

A fim de garantir a adaptabilidade máxima para cada tipo (TYPE) de fecho, a central de comando fornece um procedimento inicial, realizado apenas no primeiro ciclo, para a configuração ideal das entradas, saídas e parâmetros (ver o diagrama A). Uma vez configurada, a central de comando irá operar no modo “dedicado” para o tipo (TYPE) de fecho escolhido. Depois de realizar a configuração inicial, é suficiente executar a programação padrão para a instalação em que se está a funcionar.

Todas as configurações permanecem na memória mesmo no caso de posterior flare-ups (veja o diagrama B).

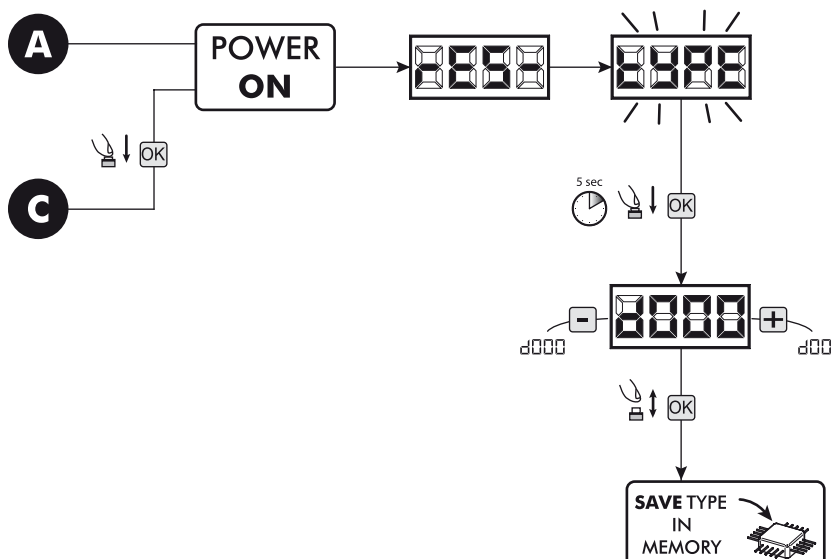
Se necessário, o tipo (TYPE) de fecho pode ser configurado posteriormente de acordo com o diagrama C.

PRIMEIRA LIGAÇÃO DA CENTRAL DE COMANDO

Configuração inicial

A Para a primeira ligação da central de comando, proceda da seguinte forma:

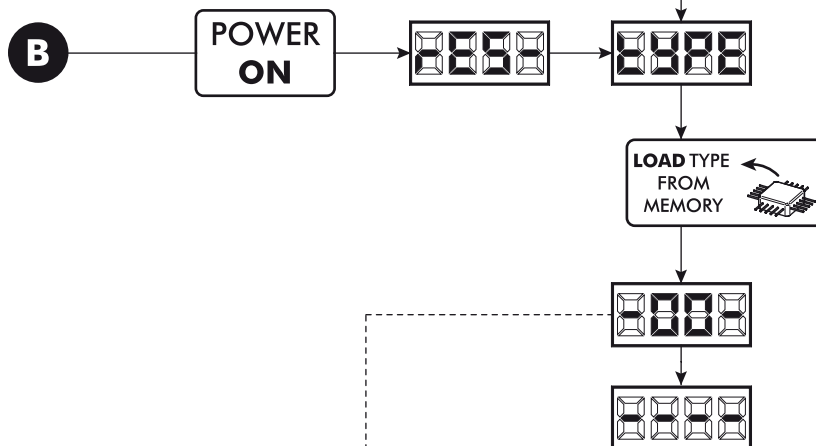
1. Alimente a central, o display mostra em sequência a escrita “rES-” e “TYPE” a piscar;
2. Pressione a tecla **OK** e espere 5 segundos até o display mostrar **0000**;
3. Actue nas teclas **+** e **-**, para seleccionar a configuração desejada dependendo do tipo de instalação (ex. **0002**) e confirme pressionando a tecla **OK**;
Neste ponto, a selecção será memorizada e recarregada cada vez no futuro.
4. Siga as indicações “TYPE”, “-00-” seguido do símbolo da porta fechada “- - -”.



Ignições seguintes

B Se já tiver salvo uma configuração, proceda da seguinte forma:

Ligue a alimentação, o display mostrará em sequência a escrita “rES-”, “TYPE”, “-00-” seguido do símbolo de porta fechada “- - -”.



Modificar a configuração existente

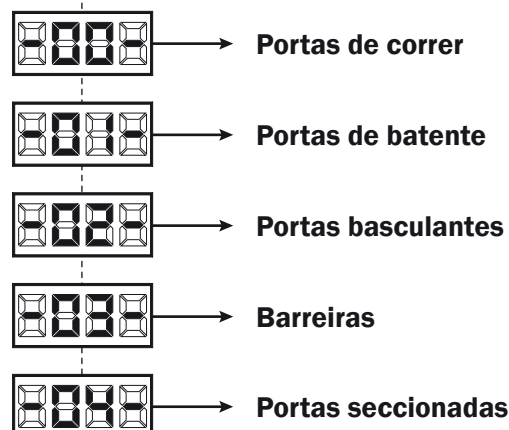
C Se já tiver salvo uma configuração e quiser mudá-la, proceda da seguinte forma:

1. Pressione e mantenha pressionado o botão **OK** e alimente a central, o visor mostra em sequência a escrita “rES-” e “TYPE” piscando;
2. Pressione o botão **OK** e mantenha-o pressionado por 5 segundos até que o visor mostre **0000** (o valor muda para corresponder à configuração anterior usada) no display;
3. Actuando em **+** e **-**, seleccione a nova configuração desejada, dependendo do tipo de instalação (ex. **0002**) e confirme pressionando o botão **OK**;

⚠ Parar o processo de reconfiguração antes da confirmação, envolve o carregamento da configuração anterior da central de comando, sem qualquer modificação.

⚠ No entanto, se o procedimento de reconfiguração for levado até ao fim, a nova configuração irá tomar o lugar da anterior e irá ser recarregada no futuro.

4. Siga as indicações “TYPE”, “-00-” seguido do símbolo da porta fechada “- - -”.



5 LIGAÇÕES ELÉCTRICAS

Execute a cablagem seguindo as instruções da “Tabela 1” e os diagramas.

ATENÇÃO Para assegurar um nível adequado de segurança eléctrica manter sempre os cabos de alimentação de 230 V afastados (mínimo de 4 milímetros em aberto ou 1 milímetro com isolamento) dos cabos de baixa tensão (alimentação de motores, comandos, fechadura eléctrica, antena e dos circuitos auxiliares) e fixe os últimos com braçadeiras adequadas perto da placa de terminais.

ATENÇÃO Coligar-se a rede 230 V ~ ± 10% 50 Hz através um interruptor onipolar ou outro dispositivo que assegure a onipolar desconexão da rede, com uma distância de abertura dos contatos = 3 mm.

ATENÇÃO Para ligar o encoder à central de comando, use apenas um cabo dedicado 3x0,22mm².

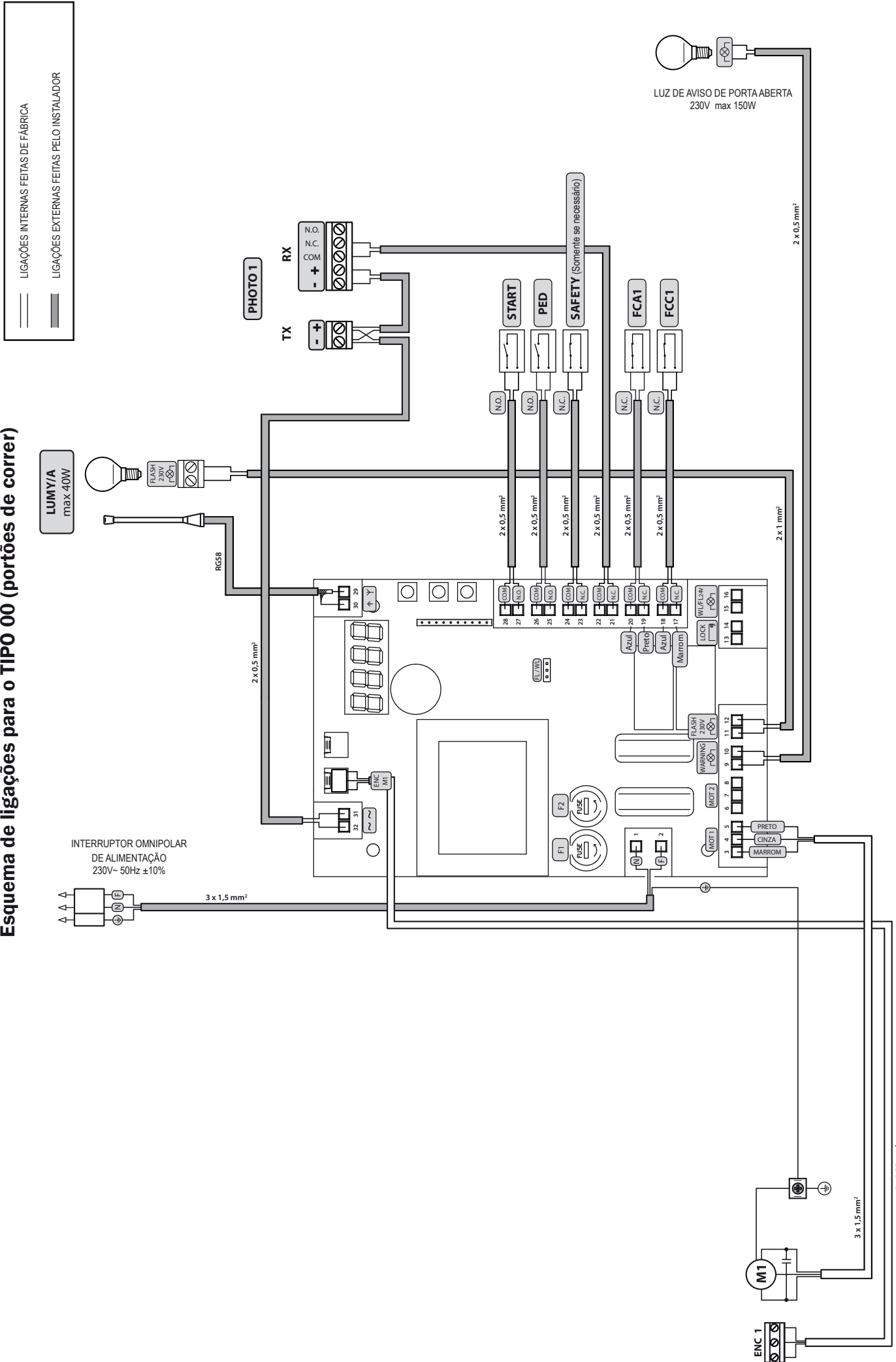
Tabela 1 “Ligações aos terminais da central”

| 1-2 | | Entrada de 230 V ~ ±10% (50/60 Hz) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---|-----------------------|---|-----------------------|-----------------------|-----------------------|---------|---------|---------|--|--|--|--|--|--|---------------------------|---------------------|--------------------|--------------------|--------------------|---------------------|---------------------------|---------------------|-----------------------|--------------------|--------------------|---------------------|---------------------------|-----------------------|-----------------------|--------------------|--------------------|--------------------|---------------------------|----------------------|----------------------|----------------------|--------------------|--------------------|---------------------------|--------------------|--------------------|-----------------------|-----------------------|-----------------------|---------------------------|---------------------|---------------------|---------------------|---------------------|---------------------|
| 3-4-5 | | Saída para o motor 1 230 V ~ max 600W | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 6-7-8 | | Saída para o motor 2 230 V ~ max 600W (se estiverem presentes) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 9-10 | | Saída de 230 V ~ max 150 W para ligação de luz de aviso de porta aberta fixe (se P052=0) ou de luz de cortesia (se P052>1) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 11-12 | | Saída para pirilampo 230 V ~ max 40W | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 13-14 | | 13 (-) Saída de impulso “Boost” para fechadura eléctrica, max 1 x art. 110 (se P062=0), saída de impulso de 24V, 5W (se P062=1), passo a passo (P062=2), saída para ligação de travão eléctrico para motores reversíveis (se P062=3), saída para alimentação de fechadura eléctrica através de relé externo (se P062=4), saída para alimentação de electromagnetes para barreiras (se P062=5) ou saída temporizada (P062>5). | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | 14 (+) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 15-16 | | FL Saída de 24V === máx. 100mA; Seleccionando o jumper FL/WL, pode-se obter um clone em 24V da saída Flash 230 (se estiver configurado como FL) ou saída de Aviso (se configurado como WL). Nota: a capacidade de saída permite exclusivamente o uso de lâmpadas de LED. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | WL | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>TYPE 00</th> <th>TYPE 01</th> <th>TYPE 02</th> <th>TYPE 03</th> <th>TYPE 04</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="6" style="text-align: center;">Se não utilizado curto-circuite</td> </tr> <tr> <td>17 18 - Com Input 6</td> <td>014 (FCC 1) N.C.</td> <td>011 (STOP) N.C.</td> <td>000 (NONE) N.O.</td> <td>000 (NONE) N.O.</td> <td>014 (FCC 1) N.C.</td> </tr> <tr> <td>19 20 - Com Input 5</td> <td>012 (FCA 1) N.C.</td> <td>009 (PHOTO 2) N.C.</td> <td>000 (NONE) N.O.</td> <td>000 (NONE) N.O.</td> <td>012 (FCA 1) N.C.</td> </tr> <tr> <td>21 22 - Com Input 4</td> <td>008 (PHOTO 1) N.C.</td> <td>008 (PHOTO 1) N.C.</td> <td>011 (STOP) N.C.</td> <td>000 (NONE) N.O.</td> <td>011 (STOP) N.C.</td> </tr> <tr> <td>23 24 - Com Input 3</td> <td>010 (SAFETY) N.C.</td> <td>010 (SAFETY) N.C.</td> <td>010 (SAFETY) N.C.</td> <td>000 (NONE) N.O.</td> <td>000 (NONE) N.O.</td> </tr> <tr> <td>25 26 - Com Input 2</td> <td>002 (PED.) N.O.</td> <td>002 (PED.) N.O.</td> <td>008 (PHOTO 1) N.C.</td> <td>008 (PHOTO 1) N.C.</td> <td>008 (PHOTO 1) N.C.</td> </tr> <tr> <td>27 28 - Com Input 1</td> <td>001 (START) N.O.</td> <td>001 (START) N.O.</td> <td>001 (START) N.O.</td> <td>001 (START) N.O.</td> <td>001 (START) N.O.</td> </tr> </tbody> </table> | | | | TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 | Se não utilizado curto-circuite | | | | | | 17 18 - Com Input 6 | 014 (FCC 1) N.C. | 011 (STOP) N.C. | 000 (NONE) N.O. | 000 (NONE) N.O. | 014 (FCC 1) N.C. | 19 20 - Com Input 5 | 012 (FCA 1) N.C. | 009 (PHOTO 2) N.C. | 000 (NONE) N.O. | 000 (NONE) N.O. | 012 (FCA 1) N.C. | 21 22 - Com Input 4 | 008 (PHOTO 1) N.C. | 008 (PHOTO 1) N.C. | 011 (STOP) N.C. | 000 (NONE) N.O. | 011 (STOP) N.C. | 23 24 - Com Input 3 | 010 (SAFETY) N.C. | 010 (SAFETY) N.C. | 010 (SAFETY) N.C. | 000 (NONE) N.O. | 000 (NONE) N.O. | 25 26 - Com Input 2 | 002 (PED.) N.O. | 002 (PED.) N.O. | 008 (PHOTO 1) N.C. | 008 (PHOTO 1) N.C. | 008 (PHOTO 1) N.C. | 27 28 - Com Input 1 | 001 (START) N.O. | 001 (START) N.O. | 001 (START) N.O. | 001 (START) N.O. | 001 (START) N.O. |
| | TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Se não utilizado curto-circuite | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 17 18 - Com Input 6 | 014 (FCC 1) N.C. | 011 (STOP) N.C. | 000 (NONE) N.O. | 000 (NONE) N.O. | 014 (FCC 1) N.C. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 19 20 - Com Input 5 | 012 (FCA 1) N.C. | 009 (PHOTO 2) N.C. | 000 (NONE) N.O. | 000 (NONE) N.O. | 012 (FCA 1) N.C. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 21 22 - Com Input 4 | 008 (PHOTO 1) N.C. | 008 (PHOTO 1) N.C. | 011 (STOP) N.C. | 000 (NONE) N.O. | 011 (STOP) N.C. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 23 24 - Com Input 3 | 010 (SAFETY) N.C. | 010 (SAFETY) N.C. | 010 (SAFETY) N.C. | 000 (NONE) N.O. | 000 (NONE) N.O. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 25 26 - Com Input 2 | 002 (PED.) N.O. | 002 (PED.) N.O. | 008 (PHOTO 1) N.C. | 008 (PHOTO 1) N.C. | 008 (PHOTO 1) N.C. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 27 28 - Com Input 1 | 001 (START) N.O. | 001 (START) N.O. | 001 (START) N.O. | 001 (START) N.O. | 001 (START) N.O. | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 29 | | Entrada para antena | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 30 | | Entrada para a massa da antena | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 31-32 | | Saída de 24 V ~ max 200mA para a alimentação de dispositivos auxiliares | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

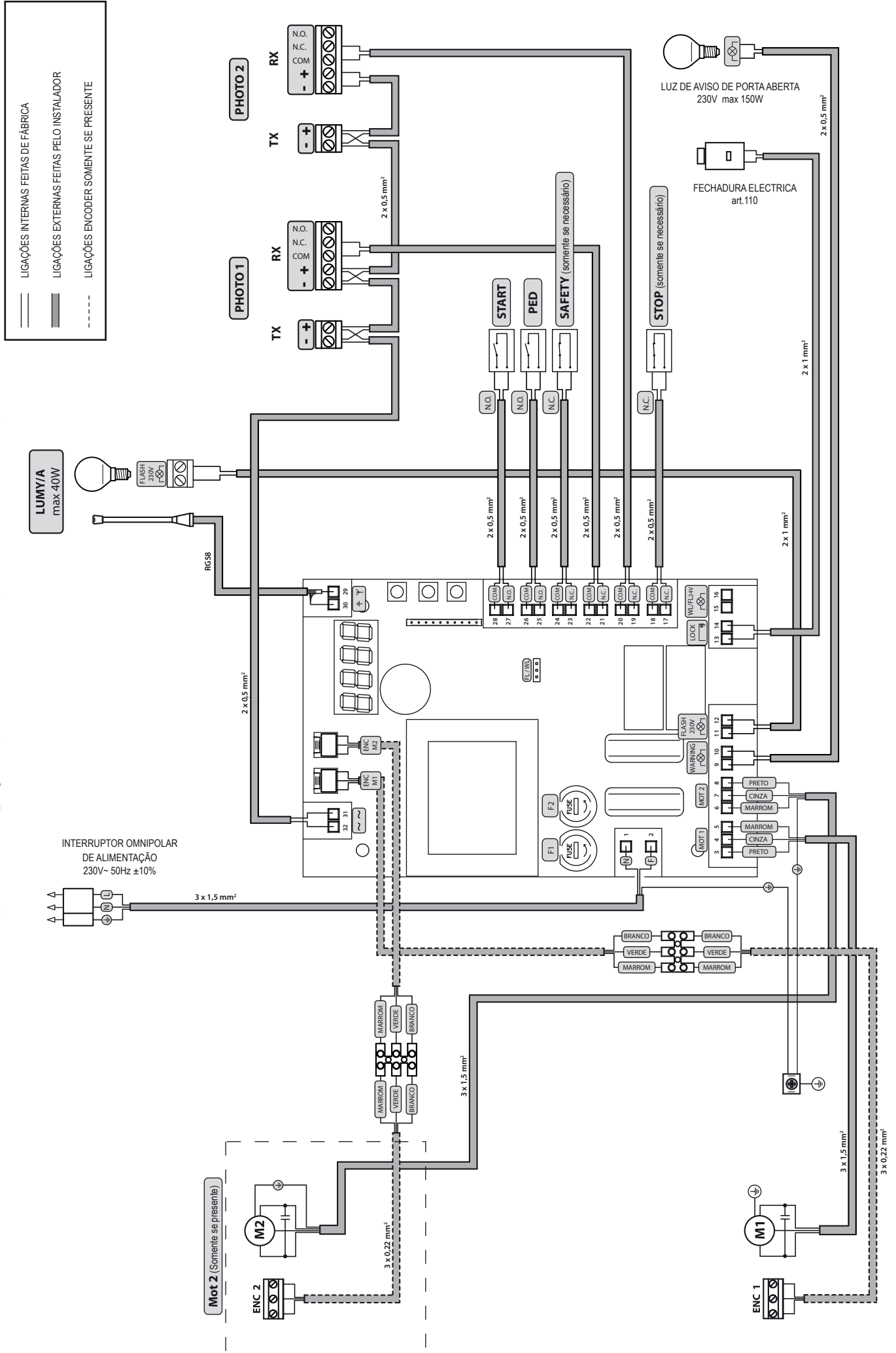
Se a instalação requer comandos diferentes e / ou adicionais ao padrão, pode-se configurar cada entrada para a função exigida.

Consulte o capítulo “Programação Avançada”.

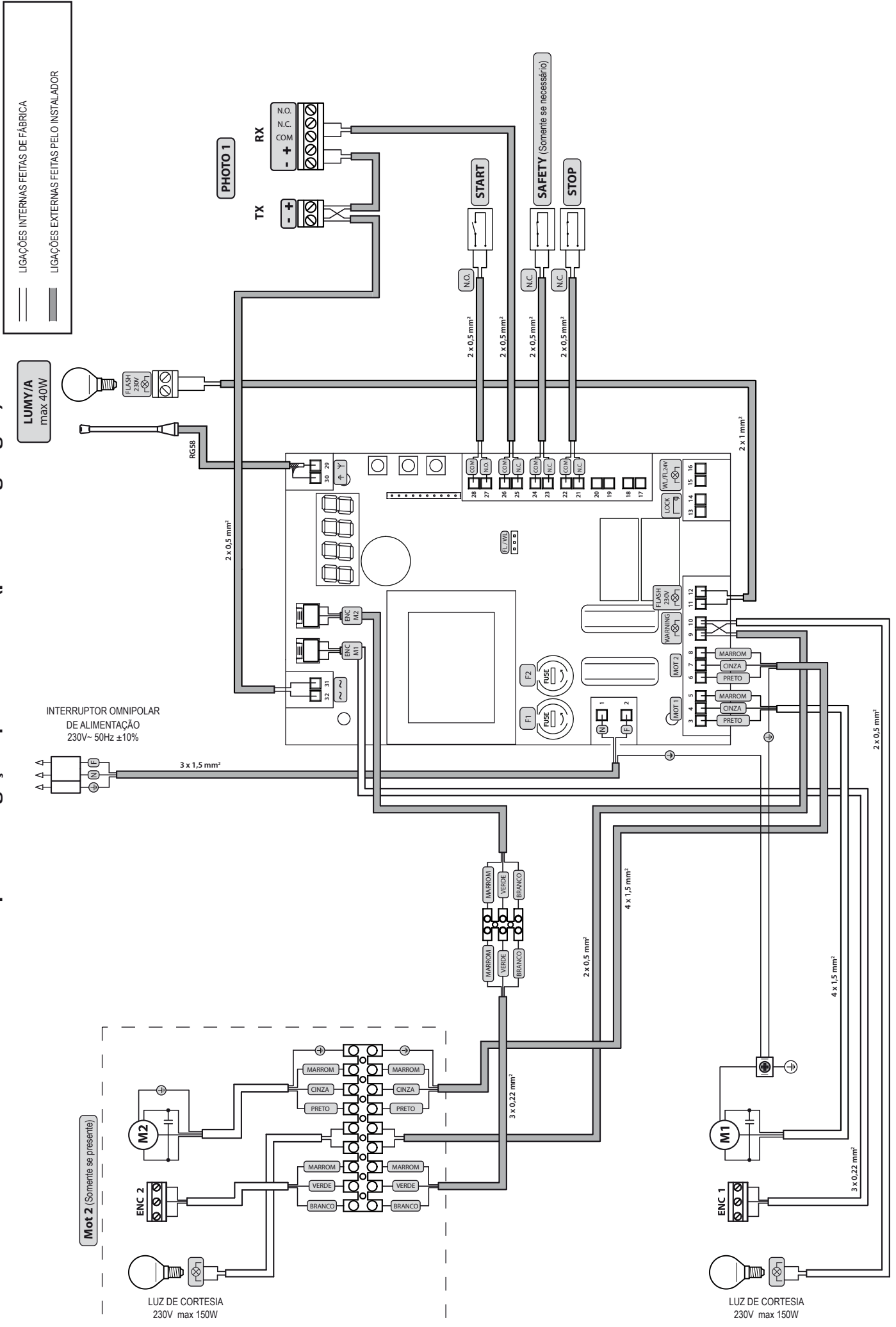
Esquema de ligações para o TIPO 00 (portões de correr)



Esquema de ligações para o TIPO 01 (portões de batente)



Esquema de ligações para o TIPO 02 (portões de garagem)



6 PROGRAMAÇÃO PADRÃO

ATENÇÃO Para motores reversíveis com electro freio, ajustar o parâmetro P062=3.

1 Alimentação

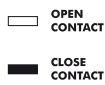
Alimente a central, o display mostra os seguintes símbolos "r-ES-", "TYPE", "-01-" (ou o type selecionado) e depois "----".



* Se a central de comando já foi programada e houver uma falha de corrente ou esta for desligada - quando voltar a ser alimentada e for dado um comando de START, o processo de redefinição da posição é realizado (ver "RESP" na tabela "Estado das MENSAGENS DE TRABALHO" na página 120).

2 Visualização das entradas e estado do contador de operações

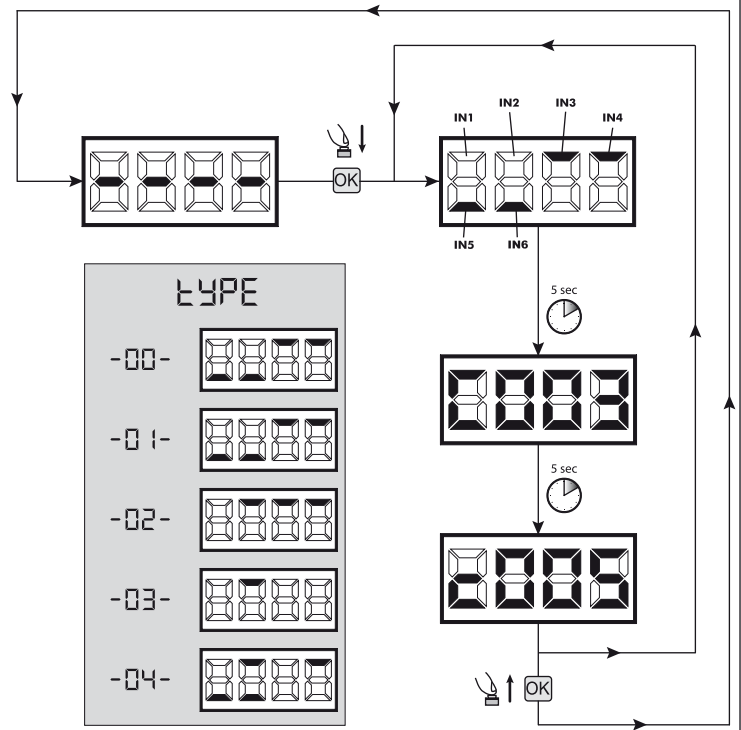
1. Pressione a tecla **OK** durante 15 segundos;
2. O display irá mostrar respectivamente:
Estado das entradas (verificar se está correcto);



O Total do contador de operações (* vedi P064):
ex: $3003 = 3 \times 1000 = 3000$ operações realizadas

Contador de operações para manutenção (* vedi P065):
ex: $5005 = 5 \times 500 = 2500$ operações em falta antes do pedido de intervenções de manutenção (5 --- = contador de manobras desactivado)

3. Mantenha premida a tecla **OK** para exibir uma 3 opções cíclicas, ou solte o botão **OK** para sair do parâmetro.



3 Selecção do tipo de motores

! IMPORTANTE !

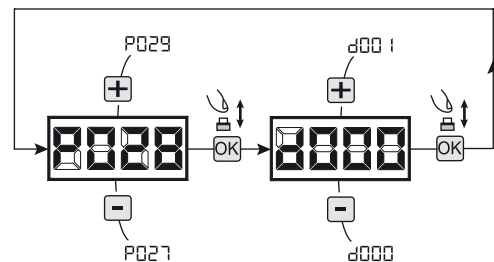
1. Percorrer os parâmetros com as teclas **+** e **-** até visualizar P028;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla **OK**;
3. Agindo nas teclas **+** e **-**, defina:

| Type 00 | Type 01 | Type 02 | Type 03 | Type 04 |
|--|--|---|--|--|
| <ul style="list-style-type: none"> • 005 6NET • 006 9NET • 007 Gulliver - Rev | <ul style="list-style-type: none"> • 001 Look - Mac • 002 Ghost • 003 Livi 500 - 500MT - 502 - 502EN - 550PL • 004 Livi 500P - 500MT/RF - 502R - 502R/EN - 502L • 005 Oli | <ul style="list-style-type: none"> • 003 Livi 902EN • 004 Livi 902R - 902R/EN/F | <ul style="list-style-type: none"> • 003 Pass • 004 Stop | <ul style="list-style-type: none"> • 000 Lato |

Aviso: Seleccionando motores OLI, todos os valores relacionados com a força do motor (P037 - P038 - P039 - P040), ficam automaticamente configurados para 100%, sem qualquer possibilidade de mudança. Para este tipo de motores, a detecção de obstáculos não está activa e o ajuste da força só pode ser efectuado actuando apenas nas válvulas do motor.

Aviso: Se utilizar motores sem ser da **DEA** System, definir o parâmetro, no valor aproximado para o tipo de família de motores e performances (veja tabela na página 98).

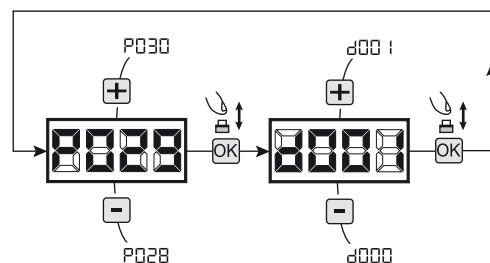
4. Confirme a sua escolha pressionando a tecla **OK** (o display volta para o P028 de novo).



4 Selecção de motores com ou sem encoder

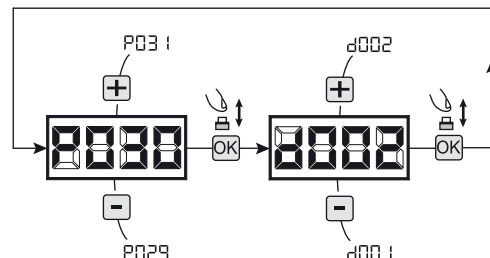
! IMPORTANTE !

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P029;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, impostare:
 - d000=per i motori con encoder;
 - d001=per i motori senza encoder (Deceleraciones habilitados);
 - d002=per i motori senza encoder (Deceleraciones deshabilitados);
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK** (sul display ricompare P029).



5 Selecção de funcionamento a 1 ou 2 motores

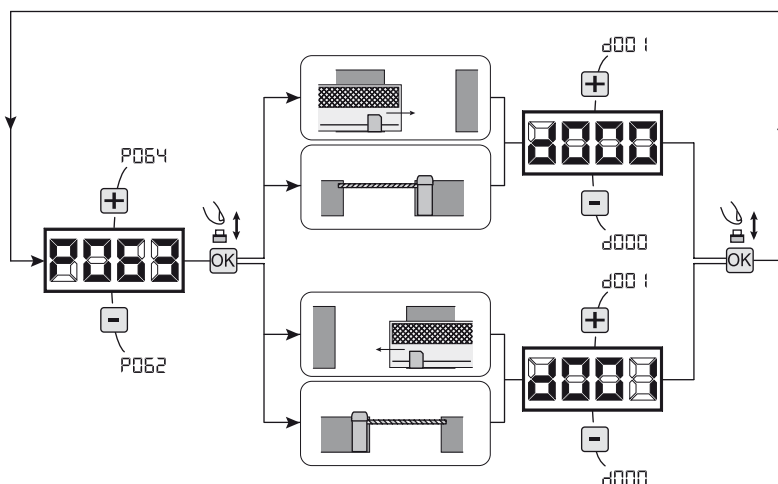
1. Percorra os parâmetros com as teclas **+** e **-** até visualizar P030;
2. Acceda ao parâmetro pressionando a tecla **OK**;
3. Através das teclas **+** e **-**, defina:
 - d001=para funcionamento a 1 motor;
 - d002=para funcionamento a 2 motores;
4. Confirme a escolha pressionando a tecla **OK** (o display volta para P030).



6 Selecção da direcção do movimento (somente Type 00 e Type 03)

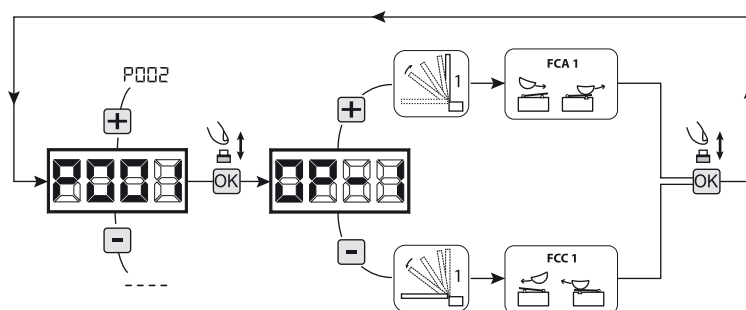
1. Percorra os parâmetros com as teclas **+** e **-** até visualizar P063;
2. Acceda ao parâmetro pressionando a tecla **OK**;
3. Através das teclas **+** e **-**, defina:
 - d000=motor na posição padrão;
 - d001=motor na posição invertida;
4. Confirme a escolha pressionando a tecla **OK** (o display volta para P063).

Aviso: O parâmetro inverte automaticamente a saída "abrir/fechar" de motores e qualquer entrada do fim-de-curso de abertura/fecho.



7 Como ajustar as cames dos fins-de-curso

1. Percorra os parâmetros até visualizar P001;
2. Confirme pressionando a tecla **OK**;
3. Pressionando a tecla **+** (**ABERTURA**) e **-** (**FECHO**), mova a porta para a posição de abertura e ajuste a came de fim-de-curso de modo que esta fique a pressionar o microswitch nesse ponto; Repita o procedimento para ajustar o interruptor de encerramento.
4. Confirmar su selección apretando la tecla **OK** (el display vuelve a aparecer P001).



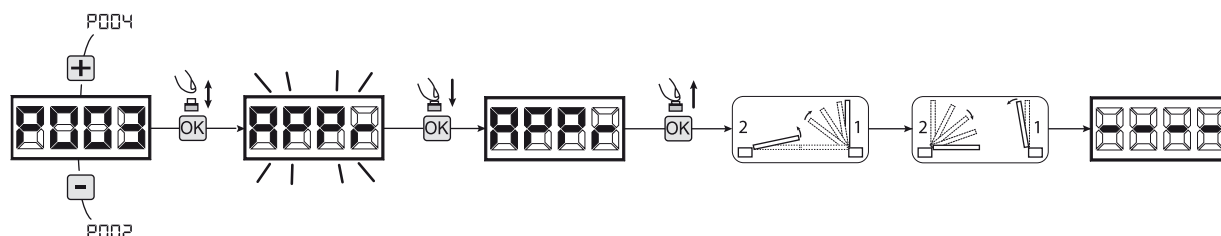
ATENÇÃO Se existe também o motor 2, repita as configurações anteriores usando o parâmetro P002.

8 Aprendizagem do curso do motor

1. Percorra os parâmetros com as teclas **+** e **-** até visualizar P003;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla **OK**;
3. Quando "PPP" piscar, continue pressionando a tecla **OK**;
4. Liberte a tecla **OK** quando "PPP" deixar de piscar; Inicie o procedimento de aprendizagem com a abertura do motor 1 (se começar a fechar, desligue a alimentação, inverta os cabos do motor e repita a operação);
5. Espere que a porta (ou portas no caso de usar 2 motores) procure e pare no batente de abertura e depois no batente de fecho. **Se desejar antecipar a paragem na abertura, pode intervir manualmente dando um impulso no botão de "Start" (ou pressionando a tecla "OK" na central de comando) simulando o batente.**

Aviso: A parada mecânica não é detectada por motores sem encoder, por isso **DEVE** ser simulada na abertura e fechamento (para ambos os motores), pressionando **OK**.

6. No fim do procedimento estar concluído, o display irá mostrar "----".

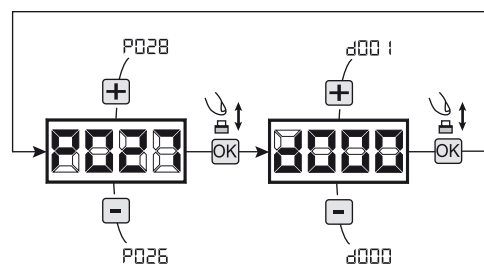


AVISO (somente Type 01 e Type 03) Após o ajuste a aprendizagem de corrida dos motores, realizar uma operação completa (abrir/fechar) e, em seguida, verificar o correto funcionamento do desbloqueio. Se o desbloqueio seria muito "duro", aumentar o valor do parâmetro de P057 de 1 ou mais.

9 Aprendizagem dos emissores

9.1 Seleção do código dos emissores

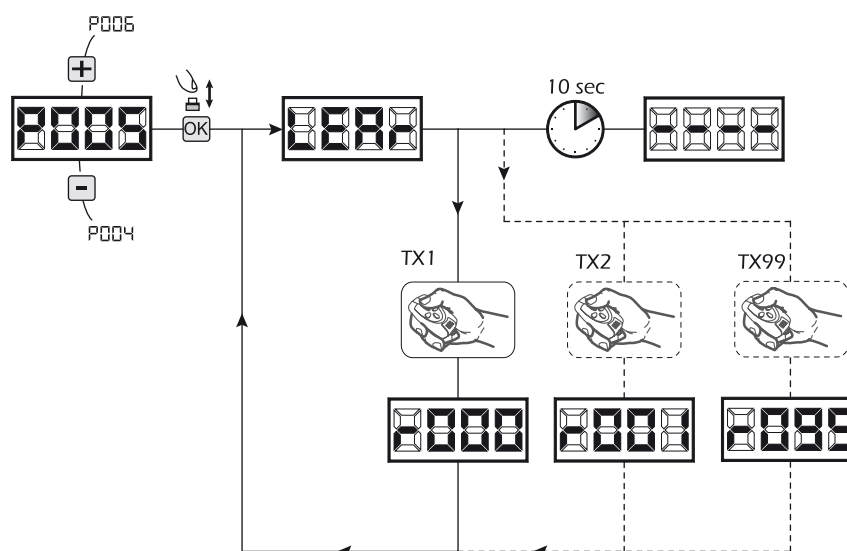
1. Percorra os parâmetros com os símbolos **+** e **-** até aparecer no display P027;
2. Confirme pressionando a tecla **OK**;
3. Seleccione o tipo de emissor que vai utilizar através das teclas **+** e **-**:
 - d000=rolling-code fixe (**aconselhado**);
 - d001=rolling-code complete;
 - d002=dip-switch;
4. Confirme pressionando a tecla **OK** (o display irá mostrar de novo P027).



Aviso: Se precisar alterar o tipo de codificação rádio, e se estiverem outros comandos memorizados com codificação diferente, é necessário apagar a memória (P004) **DEPOIS** de ter definido a nova codificação.

9.2 Aprendizagem

1. Percorra os parâmetros com os símbolos **+** e **-** até aparecer no display P005;
2. Confirme pressionando a tecla **OK**;
3. Quando o símbolo "LER" aparece, pressione qualquer tecla do emissor que queira memorizar;
4. O display mostra o número do emissor memorizado e depois novamente o símbolo "LER";
5. Memorizar todos os emissores necessários repetindo o procedimento 3;
6. Esperar 10 segundos até aparecer de novo no display "----".



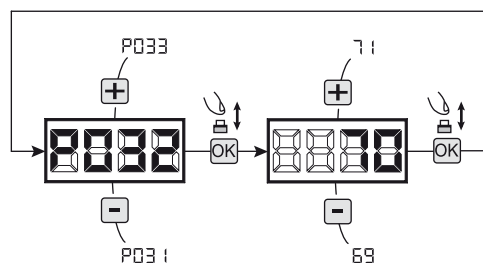
Aviso: No caso de se usarem emissores com codificação rolling-code, o receptor pode por-se em modo de programação pressionando o botão oculto de um emissor já programado.

10 Ajuste dos parâmetros de funcionamento

Se necessitar de modificar os parâmetros de funcionamento (força, velocidade, etc.):

1. Percorra os parâmetros até aparecer (por ex. P032);
2. Confirme pressionando a tecla **OK**;
3. Pressionando as teclas **+** e **-**, ajuste o valor desejado;
4. Confirme pressionando a tecla **OK** (o display mostra o de novo o parâmetro seleccionado).

Para a lista completa dos “Parâmetros de funcionamento” consulte a tabela na página 114.



11 Programação completa

AVISO No final do procedimento de programação, utilizar os botões **+** e **-** até ao aparecimento do símbolo “----”, o motor está agora pronto para novas manobras.

Para realizar qualquer operação de “Programação Avançada” (cancelamento de emissores, configuração de entradas, etc.), ver a página 110.

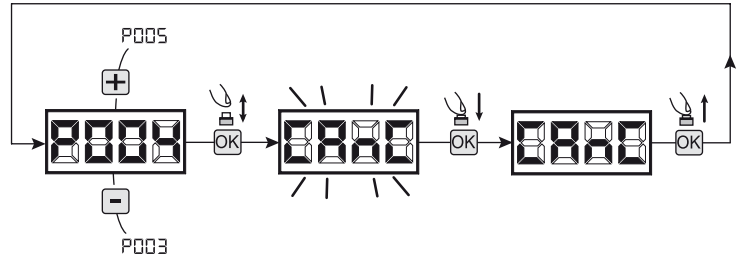
7 PROGRAMAÇÃO AVANÇADA

Aqui estão alguns procedimentos de programação adicionais relativos à gestão da memória de emissores e configuração avançada das entradas de controlo.

1 Apagar os emissores memorizados

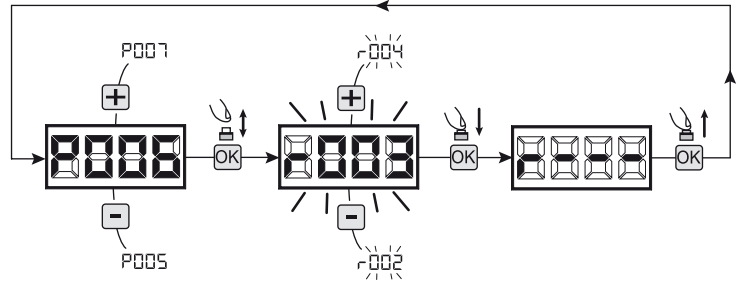
1.1 Apagar todos os comandos

1. Percorra os parâmetros com os símbolos \oplus e \ominus até aparecer no display P004;
2. Confirme pressionando a tecla OK ;
3. Quando o símbolo “ \square ” piscar, pressione a tecla OK durante alguns segundos;
4. Liberte a tecla OK assim que o símbolo “ \square ” deixar de piscar;
5. Todos os comandos memorizados foram apagados (o display mostra de novo P004).



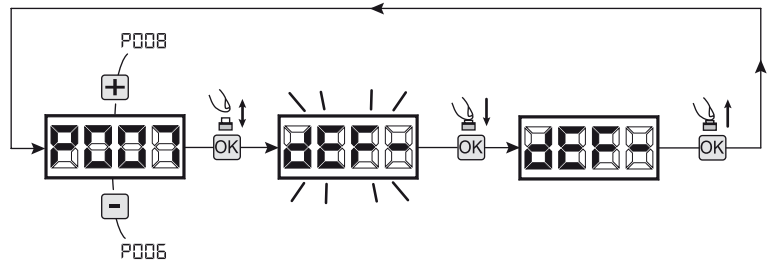
1.2 Como procurar e apagar um emissor

1. Percorra os parâmetros com os símbolos \oplus e \ominus até aparecer no display P006;
2. Confirme pressionando a tecla OK ;
3. Pressionar as teclas \oplus e \ominus , seleccionando o emissor que deseja apagar da memória (ex. r 003);
4. Quando o símbolo “r 003” piscar, confirme pressionando a tecla OK durante alguns segundos;
5. Liberte a tecla OK quando aparecer “r ---”;
6. O comando seleccionado foi apagado (o display mostra de novo P006).



2 Restabelecimento dos parâmetros predefinidos

1. Percorra os parâmetros com os símbolos \oplus e \ominus até aparecer no display P007;
2. Confirme pressionando a tecla OK ;
3. Quando piscar “DEF-” no display, pressione a tecla OK ;
4. Liberte a tecla OK assim que “DEF-” parar de piscar; Os parâmetros predefinidos para a configuração em uso foram restabelecidos;
5. No fim da operação, o display volta a P007.



Aviso: Depois de restaurar os parâmetros predefinidos, deve voltar a programar a central de comando e ajustar todos os parâmetros, em particular, não se esqueça de configurar correctamente os parâmetros de configuração do motor. (P028 - P029 - P030).

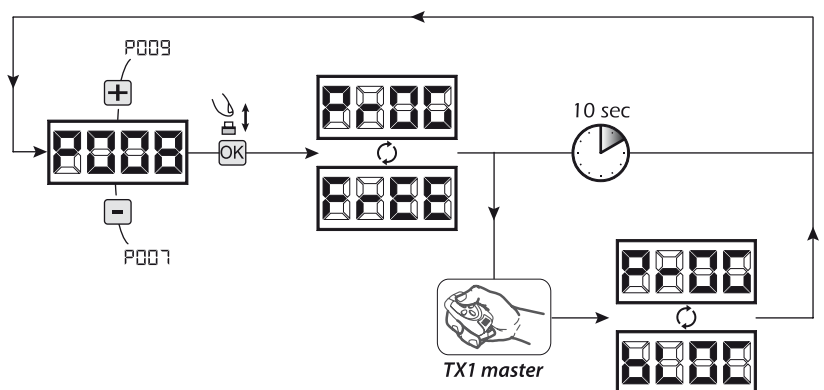
Atenção: Para motores reversíveis com electro freio, ajustar o parâmetro P062=3 ao finalizar o ajuste.

3 Bloqueio/desbloqueio do acesso à programação

Usando um “dip-switch” remoto (independentemente do tipo de emissores remotos já memorizados), é possível bloquear/desbloquear o acesso à programação da central de comando para evitar que esta seja adulterada. A configuração remota é o código de bloqueio/desbloqueio verificado pela central de comando.

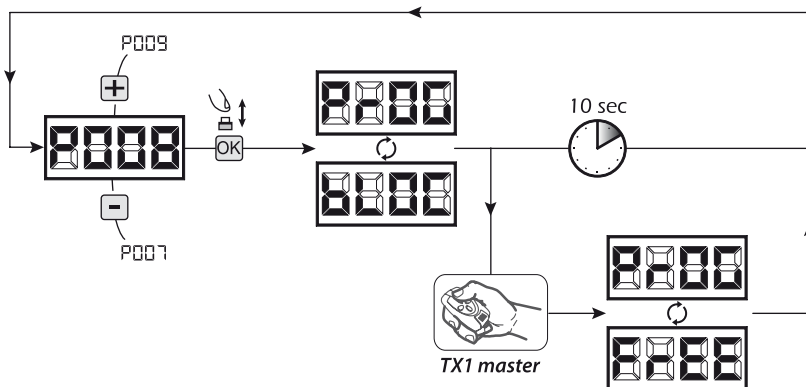
3.1 Acesso ao bloqueio da programação

1. Percorrer os parâmetros através dos botões \oplus e \ominus até o display mostrar P008;
2. Aceda ao parâmetro pressionando o botão OK ;
3. O display mostra alternadamente a escrita P-00/F-EE para indicar que a central de comando está à espera da transmissão do código de bloqueio;
4. No espaço de 10 segundos, pressione CH1 no “Emissor Master TX”, o display mostra P-00/BL00 antes de voltar para a lista de parâmetros;
5. O acesso à programação fica bloqueado.



3.2 Desbloqueio de acesso à programação

1. Percorrer os parâmetros através dos botões **+** e **-** até o display mostrar P008;
2. Acesse ao parâmetro pressionando o botão **OK**;
3. O display mostra alternadamente a escrita **PR00/bL00** para indicar que a central de comando está à espera da transmissão do código de desbloqueio;
4. No espaço de 10 segundos, pressione CH1 no "Emissor Master TX", o display mostra **PR00/FR EE** antes de voltar para a lista de parâmetros;
5. O acesso à programação fica desbloqueado.



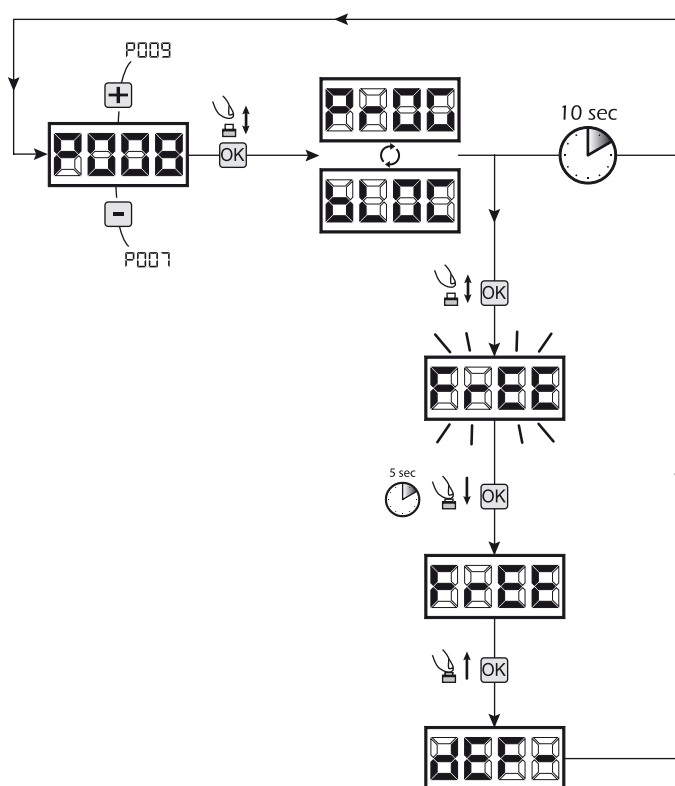
3.3 Acesso ao desbloqueio para programação e RESET total

AVISO! Este procedimento envolve a perda de todos os dados guardados.

O procedimento permite o desbloqueio da central de comando sem ter que saber o seu código de desbloqueio.

Após este procedimento, deve programar a central de comando novamente e ajustar todos os parâmetros de funcionamento, em particular, lembre-se de definir correctamente a configuração de parâmetros (P028 - P029 - P030 - Configuração do operador). É necessário também repetir a medição das forças de impacto para garantir a conformidade com os padrões de instalação.

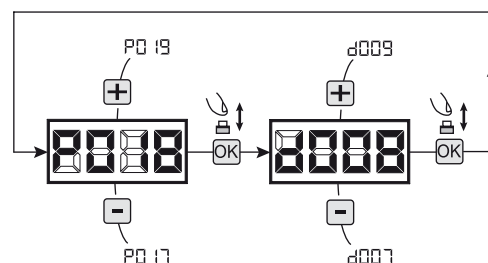
1. Percorrer os parâmetros através dos botões **+** e **-** até o display mostrar P008;
2. Acesse ao parâmetro pressionando o botão **OK**;
3. O display mostra alternadamente a escrita **PR00/bL00**;
4. Pressione o botão **OK**, o display fica a piscar **FR EE**;
5. Pressione o botão **OK** novamente e mantenha-o pressionado durante 5 segundos (libertando-o antes, o procedimento termina): O display mostra a escrita fixa **FR EE** seguida de **dEF -**, antes de regressar à lista de parâmetros;
6. O acesso à programação fica desbloqueado.



4 Configuração das entradas

Sempre que a instalação requerer comandos diferentes e/ou comandos adicionais aos normais, pode-se configurar cada entrada para a função desejada (por exemplo, START, FOTOS, STOP, etc ...).

1. Percorrer os parâmetros através das teclas **+** e **-** para ver o que corresponde a cada entrada desejada:
 - P017=para a INPUT 1;
 - P018=para a INPUT 2;
 - P019=para a INPUT 3;
 - P020=para a INPUT 4;
 - P021=para a INPUT 5;
 - P022=para a INPUT 6;
2. Confirme pressionando a tecla **OK** para ter acesso ao parâmetro (ex. P018);
3. Pressione as teclas **+** e **-** para colocar o valor correspondente à operação desejada (**ver a tabela "Configuração dos parâmetros das Entradas" na página 112**);
4. Confirme pressionando a tecla **OK** (o display mostra de novo o P018).
5. Execute a nova ligação na entrada acabada de reconfigurar.



5 Programação completa

AVISO No final do procedimento de programação, utilizar os botões **+** e **-** até ao aparecimento do símbolo "----", o motor está agora pronto para novas manobras.

| | PAR. | PROCEDIMENTO |
|-------------------------------------|------|--|
| PROCEDIMENTOS DE PROGRAMAÇÃO | P001 | Posicionamento do motor 1 |
| | P002 | Posicionamento do motor 2 |
| | P003 | Memorização do curso dos motores |
| | P004 | Apagar a memória dos comandos |
| | P005 | Memorização dos comandos |
| | P006 | Pesquisa e apagamento de um comando |
| | P007 | Restaurar os parâmetros de funcionamento |
| | P008 | Bloquear o acesso à programação |
| | P009 | Aprendizagem de dispositivos DE@NET ligados (não utilizada no momento) |
| | P010 | Parâmetro não utilizado |
| | P011 | Parâmetro não utilizado |
| | P012 | Parâmetro não utilizado |
| | P013 | Parâmetro não utilizado |
| | P014 | Parâmetro não utilizado |
| | P015 | Parâmetro não utilizado |

| | PAR. | DESCRIÇÃO DOS PARÂMETROS |
|---|------|---|
| CONFIGURAÇÃO DOS PARÂMETROS DAS ENTRADAS | P016 | INPUT_3 Selecção do tipo de entrada |
| | P017 | INPUT_1 Selecção do modo de funcionamento |
| | P018 | INPUT_2 Selecção do modo de funcionamento |
| | P019 | INPUT_3 Selecção do modo de funcionamento |
| | P020 | INPUT_4 Selecção do modo de funcionamento |
| | P021 | INPUT_5 Selecção do modo de funcionamento |
| | P022 | INPUT_6 Selecção do modo de funcionamento |

| | | | |
|--|------|---|---|
| CONFIGURAÇÃO DOS PARÂMETROS DAS ENTRADAS | P023 | Atribuição do canal 1 dos emissores | |
| | P024 | Atribuição do canal 2 dos emissores | |
| | P025 | Atribuição do canal 3 dos emissores | |
| | P026 | Atribuição do canal 4 dos emissores | |
| | P027 | Seleção do tipo de emissores | |
| CONFIG. DOS PARÂMETROS DE FUNCIONAMENTO | P028 | Seleção do tipo de motores Aviso: Selecionando motores OLI, todos os valores relacionados com a força do motor (P037 - P038 - P039 - P040), ficam automaticamente configurados para 100%, sem qualquer possibilidade de mudança. Para este tipo de motores, a detecção de obstáculos não está activa e o ajuste da força só pode ser efectuado actuando apenas nas válvulas do motor. | |
| | P029 | Seleção de funcionamento com ou sem encoder. ATENÇÃO: P029 devem estar correctamente regulados antes de se efectuar o procedimento de aprendizagem da programação | |
| | P030 | Seleção do número de motores | |
| PARÂMETROS DE FUNCIONAMENTO | P031 | Regulação da velocidade dos motores durante o abrandamento na abertura | Atenção: Para motores sem encoder, a velocidade durante a abertura/fecho (100%) e a velocidade de desaceleração de abertura/fecho (30%) será fixa, independentemente dos valores configurados. |
| | P032 | Regulação da velocidade dos motores durante o curso na abertura | |
| | P033 | Regulação da velocidade dos motores durante o curso no fecho | |
| | P034 | Regulação da velocidade dos motores durante o abrandamento no fecho | |
| | P035 | Duração do abrandamento na abertura | |
| | P036 | Duração do abrandamento no fecho | |
| | P037 | Força do motor 1 na abertura (se = 100% detecção de obstáculos desactivada) | Atenção: Para os motores sem encoder: durante o ajuste da força, a detecção de obstáculos durante a desaceleração estará desactivada. |
| | P038 | Força do motor 1 no fecho (se = 100% detecção de obstáculos desactivada) | |
| | P039 | Força do motor 2 na abertura (se = 100% detecção de obstáculos desactivada) | |
| | P040 | Força do motor 2 no fecho (se = 100% detecção de obstáculos desactivada) | |
| | P041 | Ajuste do tempo de fecho automático (se = 0 fecho automático desactivado) | |
| | P042 | Regulação do tempo do fecho automático do pedonal (se = 0 fecho automático desactivado) | |
| | P043 | Regulação curso do pedonal | |

| | | TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 |
|---|---|---------|---------|---------|---------|---------|
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (parâmetro não utilizado) • 001: START (Abre) • 002: PEDESTRIAN (pedonal) • 003: OPEN (Abertura separada) • 004: CLOSED (fecho separado) • 005: OPEN_PM (abertura modo homem presente) • 006: CLOSED_PM (fecho modo homem presente) • 007: ELOCK-IN (activação da fechadura eléctrica. Ver fig.P062) | CH1 | 001 | 001 | 001 | 001 | 001 |
| | CH2 | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| | CH3 | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| | CH4 | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: HCS fix-code • 001: HCS rolling-code • 002: Dip-switch | | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: LATO • 001: LOOK - MAC • 002: GHOST 100/200 • 003: 500 - 500MT - 502 - 502EN - 902EN - PASS - 550PL • 004: STOP - 500P - 500MT/RF - 502R - 502R/EN - 502L - 902R - 902R/EN/F | <ul style="list-style-type: none"> • 005: 6NET - OLI • 006: 9NET • 007: GULLIVER - REV | 005 | 001 | 003 | 003 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: motor com encoder • 001: motor sem encoder. Deceleraciones habilitados • 002: motor sem encoder. Deceleraciones deshabilitados | | 000 | 001 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 001: um motor • 002: dois motores | | 001 | 002 | 001 | 001 | 001 |
| 15%tot.....100%tot | | 040 | 050 | 050 | 030 | 030 |
| 15%tot.....100%tot | | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 |
| 15%tot.....100%tot | | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 |
| 15%tot.....100%tot | | 040 | 050 | 050 | 030 | 030 |
| 0%tot.....80%tot | | 025 | 020 | 020 | 030 | 020 |
| 0%tot.....80%tot | | 025 | 020 | 020 | 030 | 020 |
| 15%tot.....100%tot | | 050 | 050 | 050 | 099 | 050 |
| 15%tot.....100%tot | | 050 | 050 | 050 | 099 | 050 |
| 15%tot.....100%tot | | / | 050 | / | 099 | 050 |
| 15%tot.....100%tot | | / | 050 | / | 099 | 050 |
| 0sec.....255sec | | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| 0sec.....255sec | | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| 5%tot.....100%tot | | 030 | 035 | 035 | 100 | 100 |


| | | | |
|-----------------------------|--|--|--|
| PARÂMETROS DE FUNCIONAMENTO | P044 | Tempo de pré-lampejo do pirilampo | |
| | P045 | Regulação do desfasamento na abertura | |
| | P046 | Regulação do desfasamento no fecho | |
| | P047 | Função condomínio: se activado, desactiva as entradas de abertura e de fecho durante a abertura automática e o fecho. | |
| | P048 | Função golpe de carneiro: faz uma manobra de fecho durante um segundo antes de cada movimento de abertura, para facilitar o desengate de fechaduras eléctricas. | |
| | P049 | Seleção do modo de "inversão" (durante uma manobra um impulso de comando inverte o movimento) ou "passo-a-passo" (durante uma manobra um impulso de comando pára o movimento). Um impulso seguinte faz o motor funcionar no sentido oposto. | |
| | P050 | FOTO 1 | Funcionamento da entrada PHOTO: Se=0 fotocélula abilitada no fecho e no início quando a porta está parada; se=1 as fotocélulas estão sempre activadas; if=2 as fotocélulas são activadas apenas no fecho. Quando activadas, a sua intervenção provoca: a inversão (no fecho), a paragem (na abertura) e previne o início do movimento (quando a porta está fechada). Se=3-4-5, o funcionamento é o mesmo do que com os valores de 0-1-2 mas com a opção "fecho imediato" activada: em qualquer caso, durante a abertura e/ou o tempo de pausa, a remoção de um possível obstáculo faz com que o portão feche automaticamente após um atraso fixo de 5 seg. |
| | P051 | FOTO 2 | |
| | P052 | Seleção do modo de funcionamento da saída de luz de aviso: Se = 0 "luz de aviso fixe" (a saída é activada quando a porta está aberta, desactiva-se depois de uma manobra de fecho); If > 1 "luz de cortesia" (saída ligada durante o movimento, desligada quando o motor pára, depois do atraso definido) | |
| | P053 | procura pelo batente também na abertura: quando activado, o motor pára apenas quando bater no batente de abertura. Atenção: Durante a operação de emergência (rESP), o motor começa a primeira operação em abertura. Além disso, se tem as fim de curso, o parâmetro é forçado para 1. | |
| | P054 | Função "Soft start" (arranque suave): os motores aceleram gradualmente até atingirem a velocidade definida, evitando arranques bruscos. Atenção: Para motores sem encoder, o parâmetro é ignorado. | |
| | P055 | Regulação do tempo de inversão quando detecta obstáculos: se = 0 o motor executa uma inversão do movimento completa, se > 0 indica a duração (em segundos) do tempo de inversão causado pela detecção de um obstáculo durante a abertura | |
| | P056 | Regulação do tempo de inversão quando detecta obstáculos: se = 0 o motor executa uma inversão do movimento completa, se > 0 indica a duração (em segundos) do tempo de inversão causado pela detecção de um obstáculo durante o fecho | |
| | P057 | Desbloqueio manual facilitado: Se≠0, depois de detectar o ponto de bloqueio, o motor inverte por um breve tempo para liberar a pressão sobre ele e, assim, facilitar o desbloqueio manual. O valor do parâmetro mostra o comprimento da inversão. Se=0 função desactivada | |
| | P058 | Ajuste o parâmetro do abrandamento na abertura: Defina a duração da última extensão do curso em que um obstáculo é definido como parar, bloqueando o motor sem inversão. Para os motores com encoder, o valor de configuração indica o número de rotações do rotor, enquanto que para os motores sem encoder, o valor é expresso em percentagem (%) do curso máximo. Nota: Para os motores sem encoder, se P035 (espaço de desaceleração na abertura) é >10%, a margem de desligação é igual à duração de desaceleração. | |
| P059 | Ajuste o parâmetro do abrandamento no fecho: Defina a duração da última extensão do curso em que um obstáculo é definido como parar, bloqueando o motor sem inversão. Para os motores com encoder, o valor da configuração indica o número de rotações do rotor, enquanto que para os motores sem encoder, o valor é expresso em percentagem (%) do curso máximo. Nota: Para os motores sem encoder, se P036 (espaço de desaceleração no fecho) é >10%, a margem de desligação é igual à duração da desaceleração. | | |

| | TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 |
|--|---------|---------|---------|---------|---------|
| 0sec.....10sec | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| 0sec.....30sec | / | 001 | / | / | / |
| 0sec.....30sec | / | 003 | / | / | / |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: “função condomínio” desactivada • 001: “função condomínio” activada | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: “golpe de carneiro” desactivado • 001: “golpe de carneiro” activado | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: “inversão” • 001: “passo-a-passo” | 001 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: fotocelula abilidada no fecho e quando a porta está parada fechada • 001: fotocélulas sempre activas • 002: fotocélulas activas apenas no fecho • 003: como 000, mas com “fecho imediato” habilitado • 004: como 001, mas com “fecho imediato” habilitado • 005: como 002, mas com “fecho imediato” habilitado | 002 | 002 | 002 | 002 | 002 |
| | 000 | 001 | 002 | 002 | 002 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: “luz de aviso fixe” • >001 : “luz de cortesia” atraso na desactivação (2sec.....255sec) | 000 | 000 | 060 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: O motor pára no ponto memorizado • 001: O motor pára no batente de abertura | / | 000 | 000 | 001 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: “soft start” desactivada • 001: “soft start” activada • 002: “soft start longo” activado | 001 | 001 | 001 | 001 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: inversão completa na detecção de um obstáculo • >000: duração da inversão na detecção de um obstáculo (1seg.....10seg.) | 000 | 000 | 000 | 000 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: inversão completa na detecção de um obstáculo • >000: duração da inversão na detecção de um obstáculo (1seg.....10seg.) | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: Desbloqueio manual facilitado desactivado • >000: Desbloqueio manual facilitado activado com tempo de: (1x25ms.....20x25ms) (1x25ms.....40x25ms) (somente para Type 0) | 000 | 001 | 003 | 002 | 000 |
| 1.....255 (motor com encoder) 0%.....100% (motor sem encoder) | / | 025 | 025 | 020 | 025 |
| 1.....255 (motor com encoder) 0%.....100% (motor sem encoder) | / | 025 | 025 | 020 | 025 |

| | | | |
|-----------------------------|-------------------------|---|--|
| PARÂMETROS DE FUNCIONAMENTO | P050 | Ajuste da força na chegada ao batente – Se=0, está desactivado (o valor da força é calculado automaticamente) – Se≠0 (motores com encoder) indica o valor (expresso em% do valor máximo) da força no fim do percurso - Se≠0 (motores sem encoder), a velocidade máxima está activada no fim do percurso. | |
| | P051 | Parâmetro não utilizado | |
| | P052 | Funcionamento da saída de fechadura eléctrica: Se = 0 saída "boost" para alimentação de fechadura eléctrica art.110, Se = 1 saída de 24V controlada pela entrada ELOCK_IN em modo de impulso, Se = 2 saída 24V controlada pela entrada ELOCK_IN em modo passo a passo, Se = 3 Saída para travão eléctrico para motores reversíveis, Se = 4 saída de 24V para alimentação de fechadura eléctrica através de um relé externo, se = 5 Saída 24V para alimentação de electromagnetes para barreiras, se> 5 saída 24V controlada pela entrada ELOCK_IN em modo temporizado (o valor ajustado indica o atraso na abertura do contacto em segundos). | |
| | P053 | Inversão da direcção do movimento: Se = 1 automaticamente inverte as saídas de abertura / fecho dos motores e as entradas de fins-de-curso de abertura/fecho, evitando ter que inverter a polaridade dos motores, quando o motor está montado em posição invertida. | |
| | P054 | Multiplicador de contador de operações: Multiplicar o número de operações após o qual o total das operações de contador de operações será actualizado. Para ver os valores, consulte a secção "Visualização de entradas e estado de contador de operações". | |
| | P055 | Contador de operações de Manutenção: se = 0 coloca o contador a zero e desactiva o pedido de intervenção, se> 0 indica o número de operações (x 500) para ser feita antes da central de comando executar 4 segundos adicionais de pré-lampejo para indicar a necessidade de manutenção. Ex.: Se P055 = 50, o numero de operações = 50x500=25000 operações Atenção: Antes de definir um novo valor do contador de operações de manutenção, o mesmo deve ser repostado através da colocação do P055 = 0 e só mais tarde colocar o P055 = "novo valor" | |
| | P056 | Seleção do modo de funcionamento da saída de luz intermitente: Se=0 saída intermitente; Se=1 saída de fixa (para pirilampas com circuito intermitente interno). | |
| | P057 | SAFETY 1 | Funcionamento da entrada SFT: se = 0 costa de segurança sempre activada, se = 1 costa de segurança activada somente durante o fecho, se = 2 costa de segurança activada somente durante o fecho e antes iniciar um movimento, se = 3 costa de segurança activada somente na abertura, se = 4 costa de segurança activada somente na abertura e antes de qualquer movimento, para a detecção de obstáculos com sensor anti-esmagamento interno, também a activação das entradas e SFT1 SFT2 causa a inversão completa ou parcial, conforme definido no P055 (duração da inversão na detecção de obstáculos na abertura, e P056 (duração da inversão na detecção de obstáculos durante o fecho). |
| | P058 | SAFETY 2 | |
| | P059 | Atraso na detecção de fim de curso: o motor pára após 1,5s da detecção do fim de curso. Quando, durante o atraso de paragem for detectado um batente, o motor pára de imediato. | |
| | P070 | Regulação da duração da aceleração Aviso: se o soft start estiver activado, a aceleração está desactivada independentemente do valor do parametro P070. | |
| | P071 | Parâmetro não utilizado | |
| | P072 | Parâmetro não utilizado | |
| | P073 | Parâmetro não utilizado | |
| | P074 | Parâmetro não utilizado | |
| P075 | Parâmetro não utilizado | | |

| | TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 |
|---|---------|---------|---------|---------|---------|
| 0%tot.....100%tot | / | 000 | 000 | 000 | 000 |
| | / | / | / | / | / |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: Saída “Boost” para alimentação fechadura eléctrica art.110 • 001: “Saída de impulso de 24V === 5W • 002: “Saída de 24V === em modo de passo a passo Max. 5W • 003: “Saída para travão eléctrico para motores reversíveis • 004: “Saída de 24V === para alimentação de fechadura eléctrica através de um relé externo • 005: “Saída de 24V === para alimentação de electromagnetes para barreiras • >005: “Saída de 24V === 5W temporizada (6seg.....255seg) | 000 | 000 | 000 | 005 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: “Instalação padrão” • 001: “Instalação invertida” | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: “x100 • 001: “x1000 • 002: “x10000 • 003: “x100000 | 001 | 001 | 001 | 001 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: “Manutenção requerida desactivada • >000: “Numero de operações (x 500) para a manutenção requerida (1.....255) | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: “saída de luz intermitente • 001: “saída de luz fixa | 001 | 001 | 001 | 001 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: “Costa sensível sempre activada • 001: “Costa sensível activada apenas no fecho • 002: “Costa sensível activada apenas no fecho e antes de qualquer movimento • 003: “Costa sensível activada apenas na abertura • 004: “Costa sensível activada apenas na abertura e antes de qualquer movimento | 000 | 000 | 000 | 000 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: “atraso do fim de curso desactivado • 001: “atraso do fim de curso activado | 000 | 000 | 000 | 000 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: “Aceleração desactivada (executa uma aceleração de durabilidade mínima, quase imperceptível) • 00X: “Regulação da duração da aceleração expresso em 1.5s (X*6ms) | 108 | 108 | 108 | 108 | 108 |
| | / | / | / | / | / |
| | / | / | / | / | / |
| | / | / | / | / | / |
| | / | / | / | / | / |
| | / | / | / | / | / |

8 MENSAGENS MOSTRADAS NO DISPLAY

| MENSAGENS DO ESTADO DE FUNCIONAMENTO | | |
|---|--|---|
| Mess. | Descrição | |
| ---- | Porta fechada | |
|  | Porta aberta | |
| OPEN | Porta a abrir | |
| CLOS | Porta a fechar | |
| STEP | Quando está no modo passo-a-passo, a central de comando espera instruções depois de lhe ter sido dado um impulso de start | |
| STOP | Comando de Stop recebido | |
| RESP | <p>Redefinir a posição actual: A central de comando acaba de ser ligada após uma falha de energia, ou o portão excedeu o número máximo (80) de inversões previstos sem nunca conseguir atingir o batente de fecho ou o número máximo (3) de operações consecutivas permitido do dispositivo anti-esmagamento.</p> <p>Uma vez que a central de comando foi reiniciada, quando for dado um impulso de start o portão inicia o movimento em baixa velocidade, até atingir o batente de fecho.</p> | |
| MENSAGENS DE ERRO | | |
| Mess. | Descrição | Possíveis soluções |
| ERRP | Erro de posição: O procedimento de posição inicial não foi bem sucedido. A central de comando está aguardando comandos. | <ul style="list-style-type: none"> - Certifique-se que não existam atritos específicos e / ou obstáculos durante o curso; - Dê um impulso de start para iniciar um processo de redefinição de posição; - Verifique se a operação foi concluída com êxito, ajudando manualmente o percurso, se necessário; - Ajuste a força e as configurações de velocidade, se necessário. |
| ERR3 | Fotocélulas externas e / ou dispositivos de segurança são activados ou mal ligados. | Certifique-se que todos os dispositivos de segurança e / ou fotocélulas instaladas estão a funcionar correctamente. |
| ERR4 | Possível falha na central de comando. | Desligar e ligar novamente a alimentação. Dar um impulso de abertura, se esse erro aparecer novamente, substituir a central de comando. |
| ERR5 | Tempo de funcionamento dos motores esgotado: O motor excedeu o tempo máximo de operação (4min), sem nunca parar. | <ul style="list-style-type: none"> - Dê um impulso de start para iniciar o processo de redefinição da posição; - Certifique-se que esta operação é bem sucedida. |
| ERR6 | Tempo esgotado na detecção de obstáculos: Com os sensores anti-esmagamento desactivados, foi ainda detectada a presença de um obstáculo que impede o movimento da folha por um período de mais 10 segundos. | <ul style="list-style-type: none"> - Certifique-se que não existam atritos específicos e / ou obstáculos durante o curso; - Dê um impulso de start para iniciar um processo de redefinição de posição; - Verifique se a operação foi concluída com êxito. |
| ERR7 | Movimento dos motores não detectado. | <ul style="list-style-type: none"> - Assegurar-se de que os motores e os encoders estão ligados correctamente. - Verifique o ajuste do parâmetro P029 (selecção de motores com ou sem encoder). - Se esse erro aparecer novamente, substituir a central de comando. |

9 TESTE DA INSTALAÇÃO

A realização de testes é essencial a fim de verificar a correcta instalação do sistema. A **DEA** System resume o teste adequado de toda a automatização em 4 passos fáceis:

- Certifique-se que cumpre rigorosamente como descrito no parágrafo 2 "RESUMO AVISOS";
- Experimente a abertura e fecho do portão certificando-se de que o movimento das folhas é o esperado. Sugerimos que, a este respeito, realize vários testes para avaliar a suavidade do funcionamento do portão e os eventuais defeitos de montagem ou de ajuste;
- Assegurar-se de que todos os dispositivos de segurança ligados funcionem correctamente;
- Realize a medição das forças de impacto em conformidade com a norma 12445 para encontrar a configuração que assegure o cumprimento dos limites estabelecidos pela norma EN12453.

10 ELIMINAÇÃO DO PRODUTO



ATENÇÃO Em conformidade com a Directiva 2002/96/CE relativa aos resíduos de equipamentos eléctricos e electrónicos (REEE), estes produtos não devem ser eliminados como resíduos sólidos urbanos. Por favor, elimine este produto, levando-o ao seu ponto de recolha para reciclagem municipal.

NET230N

Uniwersalna centrala sterująca
dla silników 230V
Instrukcja montażu i użytkowania

Spis Treści

| | | | | | |
|----------|--|------------|-----------|--|------------|
| 1 | Ostrzeżenia dotyczące potencjalnych niebezpieczeństw | 121 | 7 | Programowanie zaawansowane | 134 |
| 2 | Opis produktu | 122 | 8 | Informacje pojawiające się na wyświetlaczu | 144 |
| 3 | Dane Techniczne | 122 | 9 | Testowanie instalacji | 144 |
| 4 | Konfiguracja | 123 | 10 | Utylizacja produktu | 144 |
| 5 | Podłączenia Elektryczne | 124 | | | |
| 6 | Programowanie Standardowe | 130 | | | |

1 OSTRZEŻENIA DOTYCZĄCE POTENCJALNYCH NIEBEZPIECZEŃSTW

Producent zaleca uważne zapoznanie się z niniejszym rozdziałem; nie respektowanie poniższych ostrzeżeń może spowodować powstanie niebezpiecznych sytuacji.

⚠ UWAGA UŻYWANIE PRODUKTU W NIEWŁAŚCIWYCH WARUNKACH I DO INNYCH CELÓW, NIE PRZEWIDZIANYCH PRZEZ PRODUCENTA, MOŻE PROWOKOWAĆ SYTUACJE NIEBEZPIECZNE; W ZWIĄZKU Z TYM ZALECA SIĘ PRZESTRZEGANIE WARUNKÓW PRZEDSTAWIONYCH W NINIEJSZEJ INSTRUKCJI.

⚠ UWAGA DEA SYSTEM PRZYPOMINA, ŻE WYBÓR, WYKORZYSTANIE I MONTAŻ WSZYSTKICH URZĄDZEŃ I AKCESORIÓW, STANOWIĄCYCH PEŁNY SYSTEM AUTOMATYZACJI POWINIEN ODBYWAĆ SIĘ W ZGODNOŚCI Z DYREKTYWAMI EUROPEJSKIMI: 2006/42/CE (DYREKTYWA O MASZYNACH), 2004/108/CE (DOTYCZĄCA KOMPATYBILNOŚCI ELEKTROMAGNETYCZNEJ), 2006/95/CE (DOTYCZĄCA URZĄDZEŃ ELEKTRYCZNYCH ZASILANYCH NISKIM NAPIĘCIEM). WE WSZYSTKICH KRAJACH NIE BĘDĄCYCH CZŁONKAMI UNII EUROPEJSKIEJ, OBOK OBOWIAZUJĄCYCH NORM KRAJOWYCH, ZALECA SIĘ TAKŻE RESPEKTOWANIE PRZEPISÓW ZAWARTYCH W WYMIENIONYCH DYREKTYWACH; ICH PRZESTRZEGANIE GWARANTUJE ZADOWALAJĄCY POZIOM BEZPIECZEŃSTWA.

⚠ UWAGA W ŻADNYM WYPADKU NIE NALEŻY UŻYWAĆ PRODUKTU W ŚRODOWISKU ZAGROŻONYM WYBUCHEM. W ŻADNYM WYPADKU NIE NALEŻY RÓWNIEŻ UŻYWAĆ PRODUKTU W WARUNKACH MOGĄCYCH POWODOWAĆ USZKODZENIE POSZCZEGÓLNYCH ELEMENTÓW PRODUKTU.

⚠ UWAGA W CELU ZAGWARANTOWANIA BEZPIECZEŃSTWA ELEKTRYCZNEGO NALEŻY ODSEPAROWAĆ (MINIMUM 4 MM W POWIETRZU LUB 1 MM POPRZECZ IZOLACJĘ) PRZEWÓD ZASILAJĄCY NA 230 V OD TYCH O BARDZO NISKIM NAPIĘCIU BEZPIECZEŃSTWA (ZASILANIE SIŁOWNIKÓW, ELEKTROZAMEK, ANTENA, ZASILANIE DODATKOWE), PRZYMOCOWUJĄC JE EWENTUALNIE ZA POMOCĄ POSIADANYCH OBRĘCZY LUB SKRZYŃKI ZACISKOWEJ.

⚠ UWAGA KTÓREKOLWIEK Z DZIAŁAŃ ZWIĄZANYCH Z MONTAŻEM, KONSERWACJĄ, CZYSZCZENIEM LUB NAPRAWĄ CAŁEGO SYSTEMU ZAMYKANIA WINNY BYĆ WYKONYWANE WYŁĄCZNIE PRZEZ OSOBY WYKWALIFIKOWANE; WSZELKIE WSKAZANE CZYNNOŚCI NALEŻY WYKONYWAĆ PRZY ODŁĄCZONYM ZASILANIU ELEKTRYCZNYM ORAZ NALEŻY PRZESTRZEGAĆ SKRUPULATNIE WSZYSTKICH NORM DOTYCZĄCYCH URZĄDZEŃ ELEKTRYCZNYCH, OBOWIAZUJĄCYCH W KRAJU, W KTÓRYM DOKONUJE SIĘ AUTOMATYZACJI BRAMY.

⚠ UWAGA WYKORZYSTYWANIE CZĘŚCI ZAMIENNYCH INNYCH NIŻ TE WSKAZANE PRZEZ **DEA SYSTEM** I/LUB MONTAŻ NIEPOPRAWNY, MOGĄ PROWOKOWAĆ SYTUACJE NIEBEZPIECZNE DLA LUDZI, ZWIERZĄT I PRZEDMIOTÓW MATERIALNYCH, A TAKŻE WPŁYWAĆ NA WADLIWE FUNKCJONOWANIE URZĄDZENIA; ZALECA SIĘ STOSOWANIE CZĘŚCI ZAMIENNYCH ORYGINALNYCH, WSKAZANYCH PRZEZ **DEA SYSTEM** I PRZESTRZEGANIE INSTRUKCJI MONTAŻU.

⚠ UWAGA BŁĘDNA OCENA SIŁY UDERZENIOWEJ MOŻE POWODOWAĆ POWAŻNE SZKODY DLA LUDZI, ZWIERZĄT I PRZEDMIOTÓW MATERIALNYCH. **DEA SYSTEM** PRZYPOMINA, ŻE INSTALATOR POWINIEN ZWERYFIKOWAĆ CZY SIŁA, KTÓREJ POMIARU DOKONUJE SIĘ TAK JAK NAKAZUJE NORMA EN 12245, W RZECZYWISTOŚCI NIE PRZEKRACZA LIMITÓW PRZEWIDZIANYCH PRZEZ NORMĘ EN 12453.

⚠ UWAGA ZGODNOŚĆ URZĄDZENIA WEWNĘTRZNEGO WYKRYWAJĄCEGO PRZESZKODY Z WYMOGAMI NORMY EN12453 JEST ZAGWARANTOWANA TYLKO I WYŁĄCZNIE W PRZYPADKU SILNIKÓW WYPOSAŻONYCH W ENCODER.

⚠ UWAGA EWENTUALNE ZEWNĘTRZNE URZĄDZENIA BEZPIECZEŃSTWA, ZAINSTALOWANE W CELU RESPEKTOWANIA LIMITÓW SIŁY UDERZENIOWEJ, MUSZĄ BYĆ ZGODNE Z NORMA EN 12978.

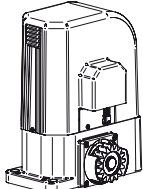
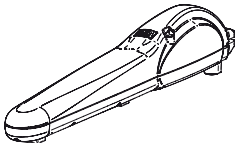
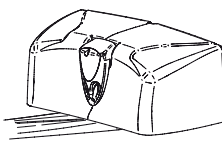
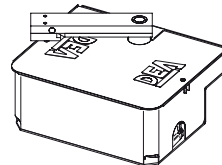
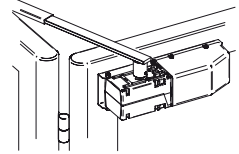
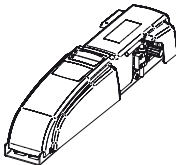
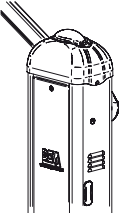
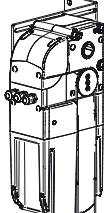
⚠ UWAGA ZGODNIE Z DYREKTYWAMI UE 2002/96/CE DOTYCZĄCYMI UTYLIZACJI ODPADÓW URZĄDZEŃ ELEKTRYCZNYCH I ELEKTRONICZNYCH (RAEE), TEN PRODUKT ELEKTRYCZNY NIE MOŻE BYĆ TRAKTOWANY JAKO ODPAD MIEJSKI MIESZANY. PROSI SIĘ O UTYLIZACJĘ PRODUKTU, ZANOSZĄC GO DO LOKALNYCH PUNKTÓW ODBIORU ODPADÓW MIEJSKICH W CELU ICH ODPOWIEDNIEGO ZAGOSPODAROWANIA.

2 OPIS PRODUKTU

NET230N jest uniwersalną centralą sterującą przeznaczoną do automatyki **DEA** System, posiada możliwość sterowania 1 lub 2 silnikami, na 230V, wyposażonym lub nie w encoder. Główną cechą charakterystyczną tej centrali jest łatwość konfiguracji jej wejść i wyjść - zależnie od zapotrzebowania, gwarantując w ten sposób niezawodność każdego typu automatyki. Wystarczy skonfigurować parametry w zależności od użytego napędu, aby otrzymać optymalne parametry działania, wykluczając wszystkie niepotrzebne funkcje.

3 DANE TECHNICZNE

| | TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 |
|--|---|---|----------------------|--------------|----------|
| | LIVI 6NET LIVI 9NET GULLIVER REV | GHOST 100 / 200 LOOK - MAC OLI LIVI 500P LIVI 502 (R/EN) 550PL | LIVI 902 (R/EN/F) | PASS STOP | LATO 220 |
| Napięcie zasilające (V) | 230 V ~ ±10% (50/60 Hz) | | | | |
| Bezpiecznik F2 (A) | 5A | | | | |
| Bezpiecznik F1 (A) | 160mA | | | | |
| Wyjścia silników 230V (Maksymalny prąd wyjściowy) (W) | 2 x 600W | | | | |
| Wyjście dla akcesoriów dodatkowych | 24 V ~ max 200mA | | | | |
| Wyjście "Warning" | 230 V ~ max 150W | | | | |
| Wyjście elektrozamka | 24V ---- max 5W lub max 1 art. 110 lub wyjście 24V ---- max 5W możliwością konfiguracji | | | | |
| Wyjście lampy ostrzegawczej 230V | 230 V ~ max 40W | | | | |
| Wyjście lampy ostrzegawczej 24V | 24 V ---- max 100mA (do flashowania LED) art. LED24AI lub światła ostrzegawczego otwarcia bramy/światła grzeźnościowego | | | | |
| Zakres temperatur pracy (°C) | -20÷50 °C | | | | |
| Częstotliwość odbiornika radiowego | 433,92 MHz | | | | |
| Typ kodowania nadajników | HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch | | | | |
| Pojemność pamięci odbiornika | 100 | | | | |

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
|  |  |  |  |  |
| Livi 6NET - Livi 9NET REV - Gulliver | Look - Mac - Oli | Livi 500 (R/EN) Livi 502 (R/EN) | Ghost 100 - Ghost 200 | Livi 550PL |
|  |  |  | * W przypadku łączenia z silnikami innego producenta, nie z DEA System, należy ustawić parametr "Wybór typu silnika" na wartość najbardziej zbliżoną do modelu oraz typu silnika | |
| Livi 902 (R/EN/F) | Pass - Stop | LATO 220 | | |

4 KONFIGURACJA CENTRALI

Uniwersalną centralę sterującą NET230N można zastosować do następujących rodzajów zautomatyzowanych systemów zamykania DEA System dla: bram skrzydłowych, przesuwanych, bram garażowych segmentowych oraz zapór.

W celu zagwarantowania maksymalnego przystosowania do każdego typu zamykania, centrala przewiduje procedurę początkową, do wykonania przy pierwszym uruchomieniu, mającą na celu optymalną konfigurację wejść, wyjść oraz parametrów działania (patrz schemat **A**). Po takiej konfiguracji, centrala będzie działała w sposób "przeznaczony" do danego typu bramy. Po wykonaniu początkowej konfiguracji należy wykonać standardową procedurę programowania instalacji.

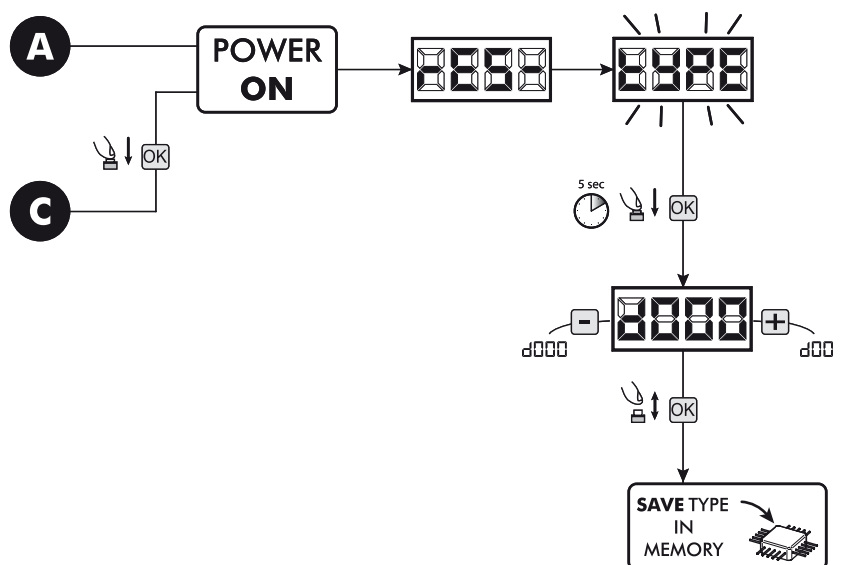
Wszystkie ustawienia początkowe pozostają w pamięci, również przy następnych uruchomieniach (patrz schemat **B**). Skonfigurowany rodzaj zamykania (TYPE), jeśli zaistnieje taka potrzeba, może zostać zmieniony – patrz schemat **C**.

PIERWSZE URUCHOMIENIE CENTRALI

Konfiguracja po pierwszym włączeniu

A W celu pierwszego uruchomienia centrali, należy postępować w następujący sposób:

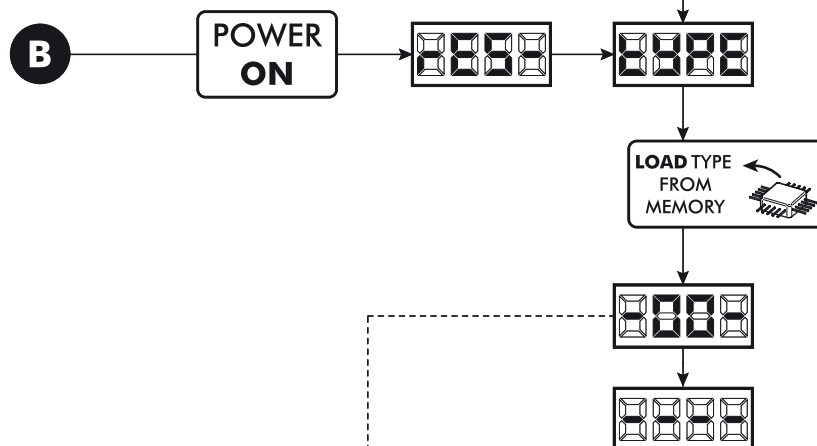
1. Podłączyć zasilanie, na wyświetlaczu pojawią się jeden po drugim migające napisy "r-ES-" i "TYPE";
2. Nacisnąć przycisk **OK** i przytrzymać go przez 5 sek. do pojawienia się na wyświetlaczu napisu **d000**;
3. Przy pomocy przycisków **+** i **-**, wybrać żądaną konfigurację, w zależności od typu instalacji (np. **d000**) następnie zatwierdzić przyciskiem **OK**; W tym momencie wybór zostaje zapisany w pamięci i wybrana konfiguracja zostanie każdorazowo odtworzona przy następnych uruchomieniach.
4. Pojawią się napisy "TYPE", "-00-" a następnie symbol zamkniętej bramy "----".



Następne uruchomienia

B Jeśli w centrali już została zapisana konfiguracja, należy postępować w następujący sposób:

Podłączyć zasilanie, na wyświetlaczu pojawią się jeden po drugim napisy "r-ES-", "TYPE", "-00-"; a następnie symbol zamkniętej bramy "----".



Zmiana istniejącej konfiguracji

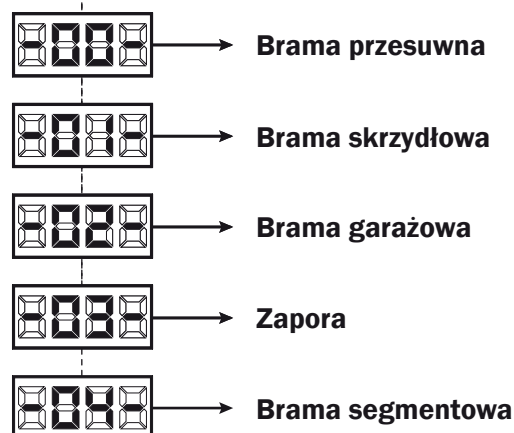
C Jeśli w centrali już została zapisana konfiguracja i chce się ją zmienić, należy postępować w następujący sposób:

1. Nacisnąć i przytrzymać przycisk **OK** i zasilić centralę, na wyświetlaczu pojawią się jeden po drugim migające napisy "r-ES-" i "TYPE";
2. Nacisnąć przycisk **OK**, i przytrzymać go przez 5 sek. do pojawienia się na wyświetlaczu napisu **d000** (wartość zmieni się zgodnie z wcześniej użytą konfiguracją);
3. Przy pomocy przycisków **+** i **-**, wybrać żądaną konfigurację, w zależności od typu instalacji (np. **d000**) następnie zatwierdzić przyciskiem **OK**;

⚠ Przerwanie procedury ponownej konfiguracji przed potwierdzeniem, skutkuje powrotem ustawień centrali do poprzedniej konfiguracji, bez naniesienia żadnych zmian.

⚠ Jeśli procedura ponownej konfiguracji zostanie pomyślnie zakończona, nowa konfiguracja nakłada się na poprzednią i będzie odtwarzana przy każdym ponownym uruchomieniu.

4. Pojawią się napisy "TYPE", "-00-" a następnie symbol zamkniętej bramy "----".



5 PODŁĄCZENIA ELEKTRYCZNE








































Wykonaj okablowanie stosując się do informacji zawartej w tabeli nr.1 oraz schematów.

UWAGA W celu zagwarantowania bezpieczeństwa elektrycznego odseparować (minimum 4 mm w powietrzu lub 1 mm poprzez izolację) przewód zasilający na 230 V od tych o bardzo niskim napięciu bezpieczeństwa (zasilanie siłowników, elektrozamek, antena, zasilanie dodatkowe), przymocowując je ewentualnie za pomocą posiadanych obręczy lub skrzynki zaciskowej.

UWAGA Podłączyć się do sieci 230 V \pm 10% 50-60 Hz poprzez przełącznik jednobiegunowy lub inne urządzenie które zapewni brak zakłóceń w sieci, przy odległości między stykami \geq 3 mm.

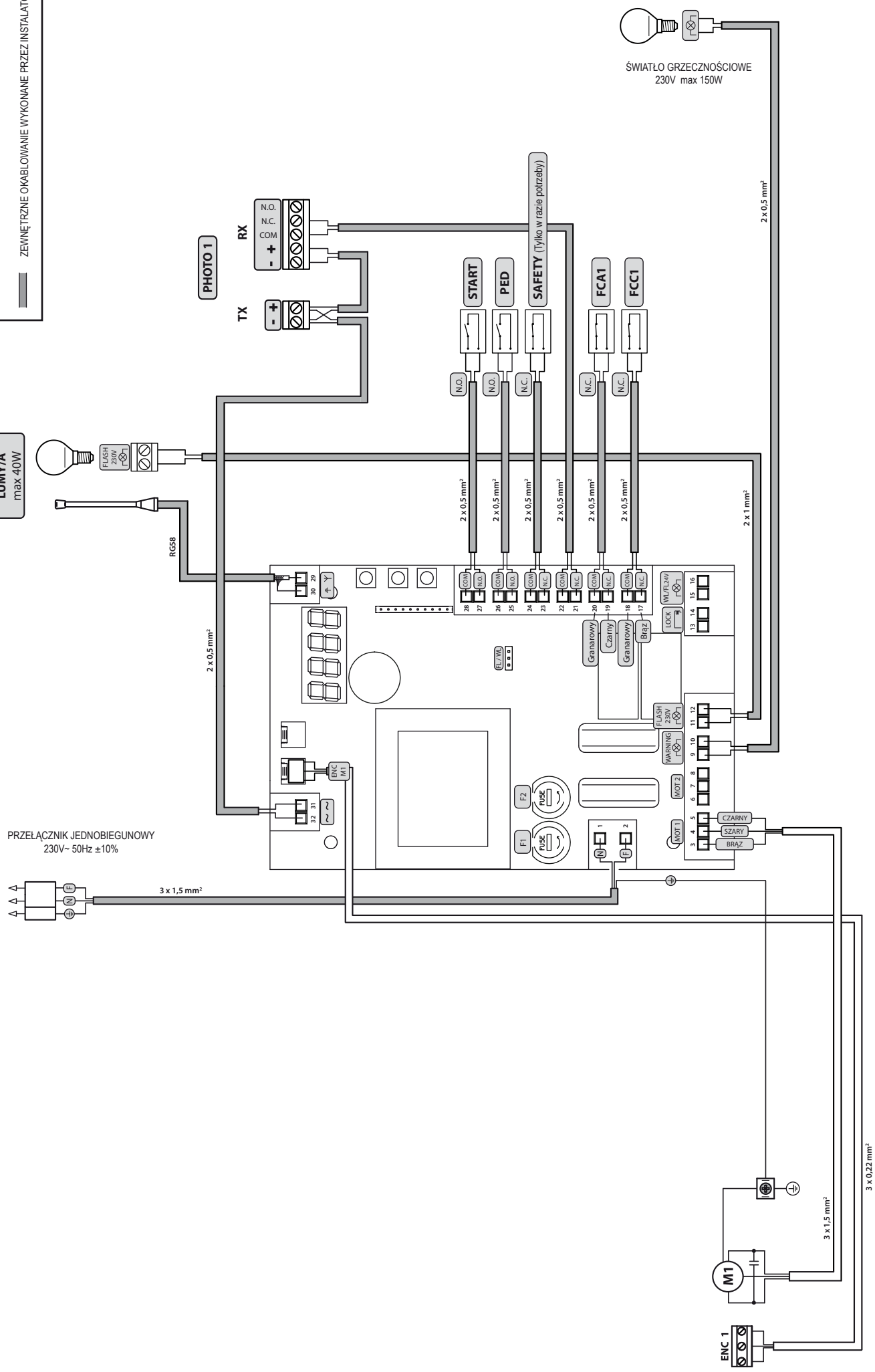
UWAGA W celu podłączenia enkodera do centrali sterującej, używać tylko i wyłącznie przewodu o wym. 3x0,22mm².

Tabela nr. 1 "podłączenie zacisków"

| | | | | | | | |
|---|---|--|--|---|---|---|--|
| 1-2 | | Zasilanie 230 V \sim \pm 10% (50/60 Hz) | | | | | |
| 3-4-5 |  | Wyjście siłownika nr. 1 230 V \sim max 600W | | | | | |
| 6-7-8 |  | Wyjście siłownika nr. 2 230 V \sim max 600W (jeśli obecny) | | | | | |
| 9-10 |  | Wyjście 230 V \sim max 150 W dla czujnik bramy otwartej świeci na stałe (jeśli P052=0) lub światła grzewczego (jeśli P052>1) | | | | | |
| 11-12 |  | Wyjście lampy ostrzegawczej 230 V \sim max 40W | | | | | |
| 13-14 |  | 13 (-) | Wyjście "boost (impuls)" elektrozamek max 1 art. 110 (jeśli P062=0), wyjście 24V max 5W impulsowo (jeśli P062=1), krok po kroku (jeśli P062=2), wyjście elektrohamulca postojowego dla silników odwracalnych (jeśli P062=3), wyjście zasilania elektrozamek za pomocą przekaźnika zewnętrznego (jeśli P062=4), wyjście zasilania elektromagnesów w zaporach (jeśli P062=5) lub wyjście na ustawiony czas (jeśli P062>5). | | | | |
| | | 14 (+) | | | | | |
| 15-16 |  | FL | Wyjście 24V --- maksymalnie 100mA; poprzez wybranie zworki FL/WL, istnieje możliwość otrzymania klonu 24V wyjścia "Flash - Lampy ostrzegawczej" 230 (jeśli ustawiono FL) lub wyjścia "Warning-Urządzenia bezpieczeństwa" (jeśli ustawiono WL). | | | | |
| | | WL | Uwaga: Zakres wyjścia dostępny tylko i wyłącznie przy wykorzystaniu lampy diodowej. | | | | |
| | | | TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 |
| Jeśli nie jest wykorzystywane należy je zmostkować | | | | | | | |
| 17 | Input 6 |  |  |  |  |  | <p>W przypadku gdy instalacja wymaga innych komend i/lub dodatkowych niż te które są w standardzie, istnieje możliwość konfiguracji każdego wejścia do pożądanego działania. Patrz rozdział "Programowanie zaawansowane".</p> |
| 18 - Com | | N.C. | N.C. | N.O. | N.O. | N.C. | |
| 19 | Input 5 |  |  |  |  |  | |
| 20 - Com | | N.C. | N.C. | N.O. | N.O. | N.C. | |
| 21 | Input 4 |  |  |  |  |  | |
| 22 - Com | | N.C. | N.C. | N.C. | N.O. | N.C. | |
| 23 | Input 3 |  |  |  |  |  | |
| 24 - Com | | N.C. | N.C. | N.C. | N.O. | N.O. | |
| 25 | Input 2 |  |  |  |  |  | |
| 26 - Com | | N.O. | N.O. | N.C. | N.C. | N.C. | |
| 27 | Input 1 |  |  |  |  |  | |
| 28 - Com | | N.O. | N.O. | N.O. | N.O. | N.O. | |
| 29 |  | Wejście przewodu sygnałowego anteny radiowej | | | | | |
| 30 |  | Wejście przewodu ekranowanego anteny radiowej | | | | | |
| 31-32 |  | Wyjście 24 V \sim max 200mA do podłączenia dodatkowych akcesoriów | | | | | |

Schemat podłączenia dla TYPU 00 (brama przesuwna)

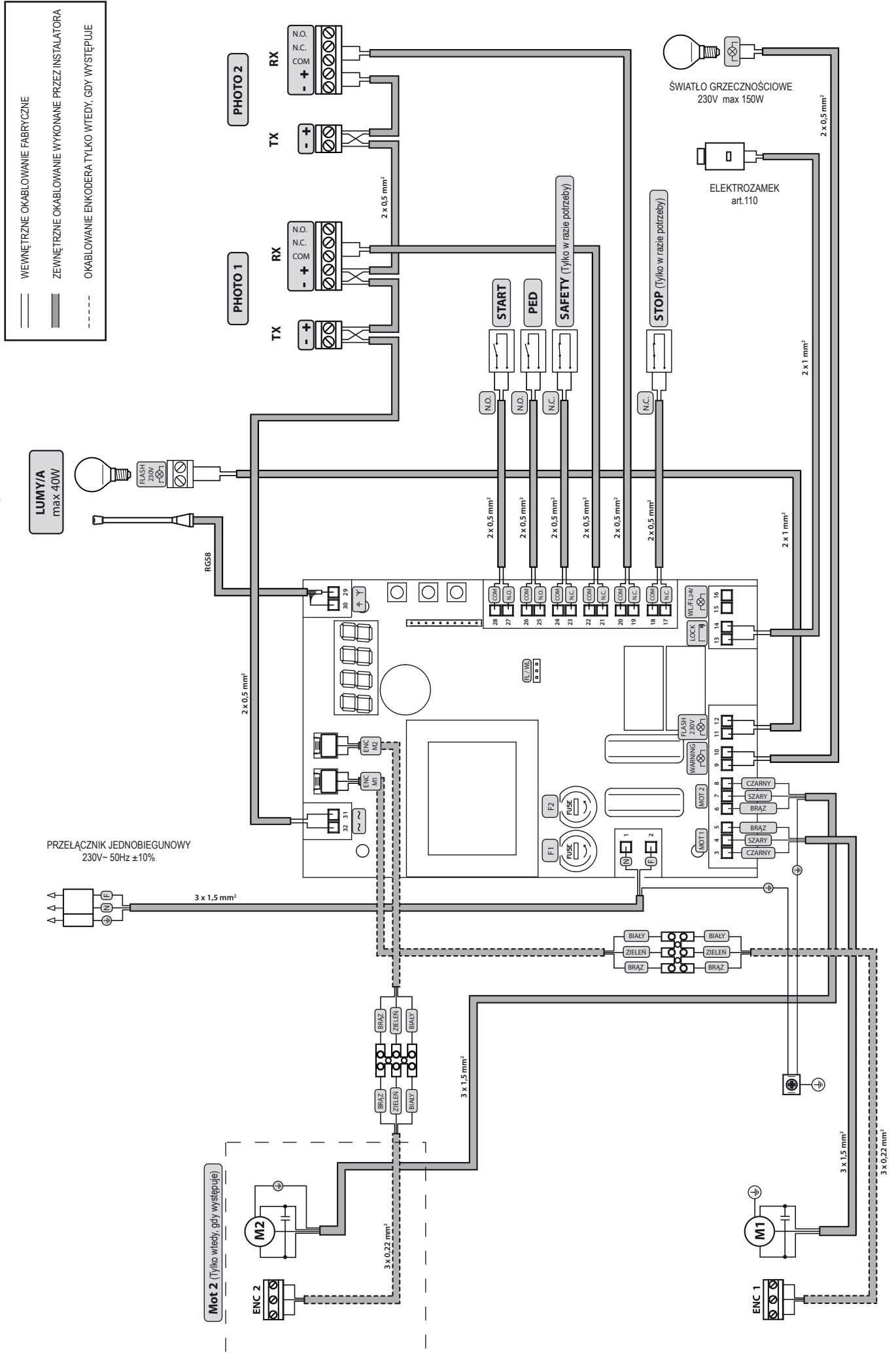
--- WEWNĘTRZNE OKABLOWANIE FABRYCZNE
 — ZEWNIĘTRZNE OKABLOWANIE WYKONANE PRZEZ INSTALATORA



ŚWIATŁO GRZEZCZNOŚCIOWE
 230V max 150W

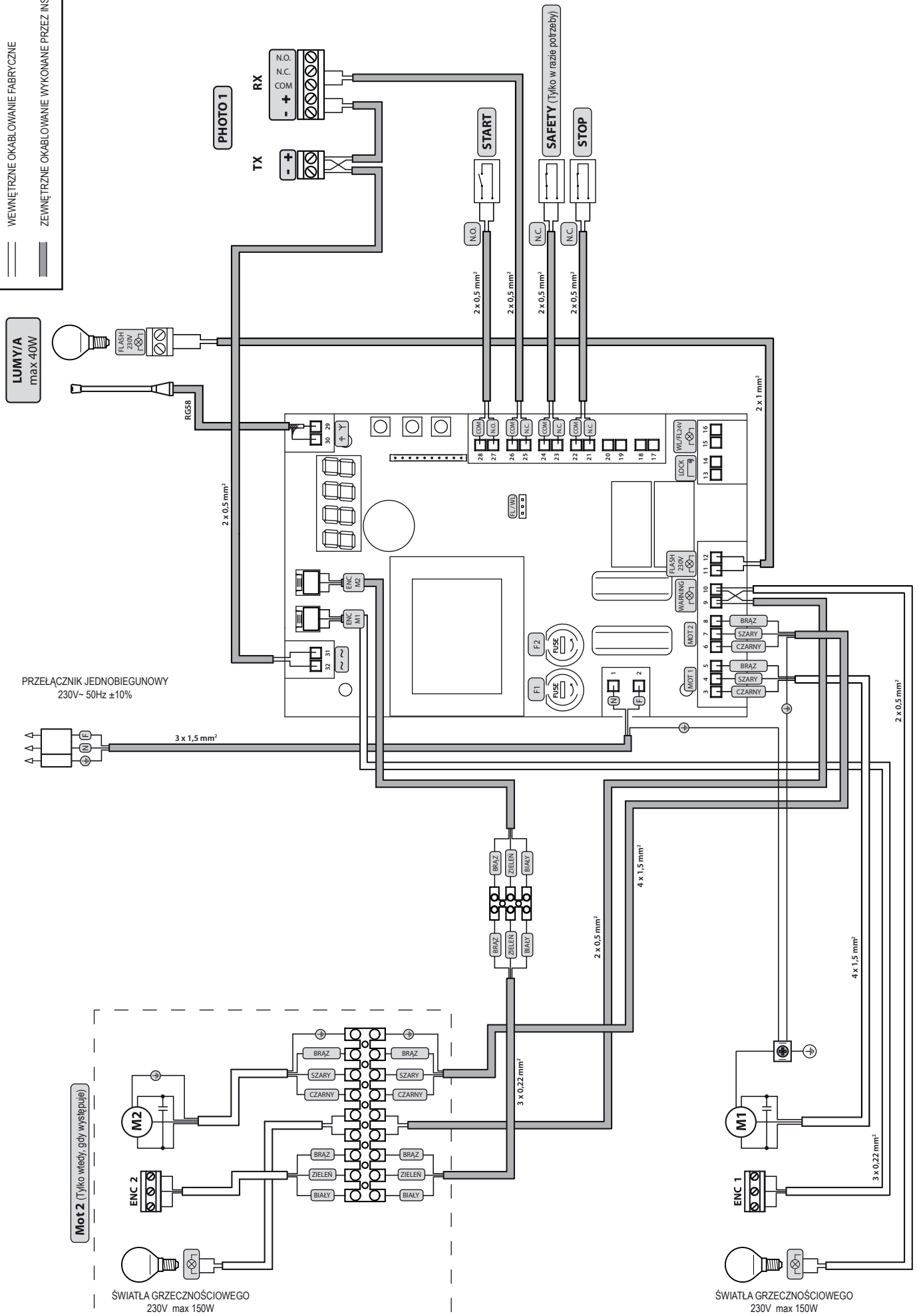
PL

Schemat podłączenia dla TYPU 01 (brama skrzydłowa)



Schemat podłączenia dla TYPU 02 (brama garażowa)

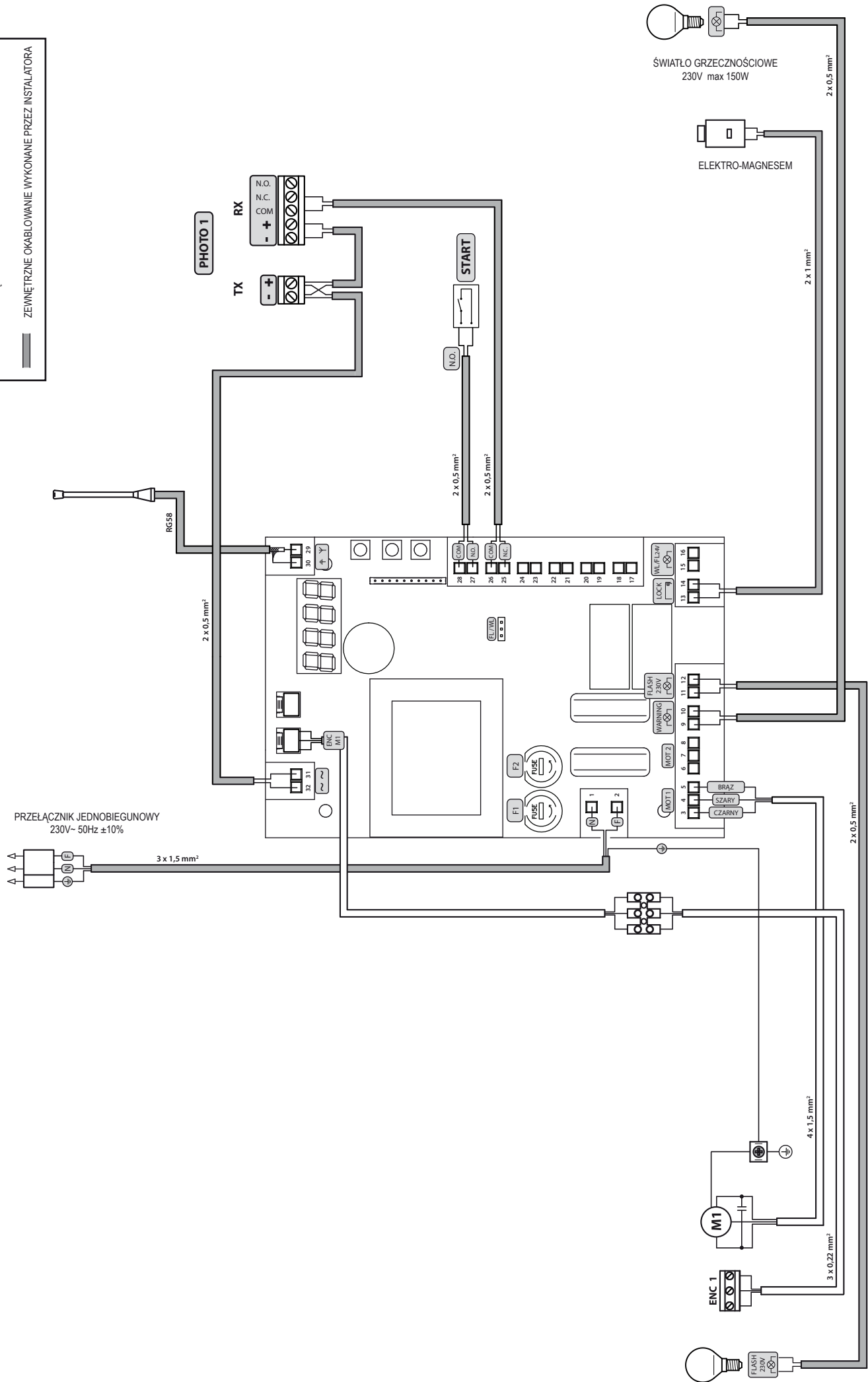
WEWNĘTRZNE OKABLOWANIE FABRYCZNE
 ZEWNIĘTRZNE OKABLOWANIE WYKONANE PRZEZ INSTALATORA



PL

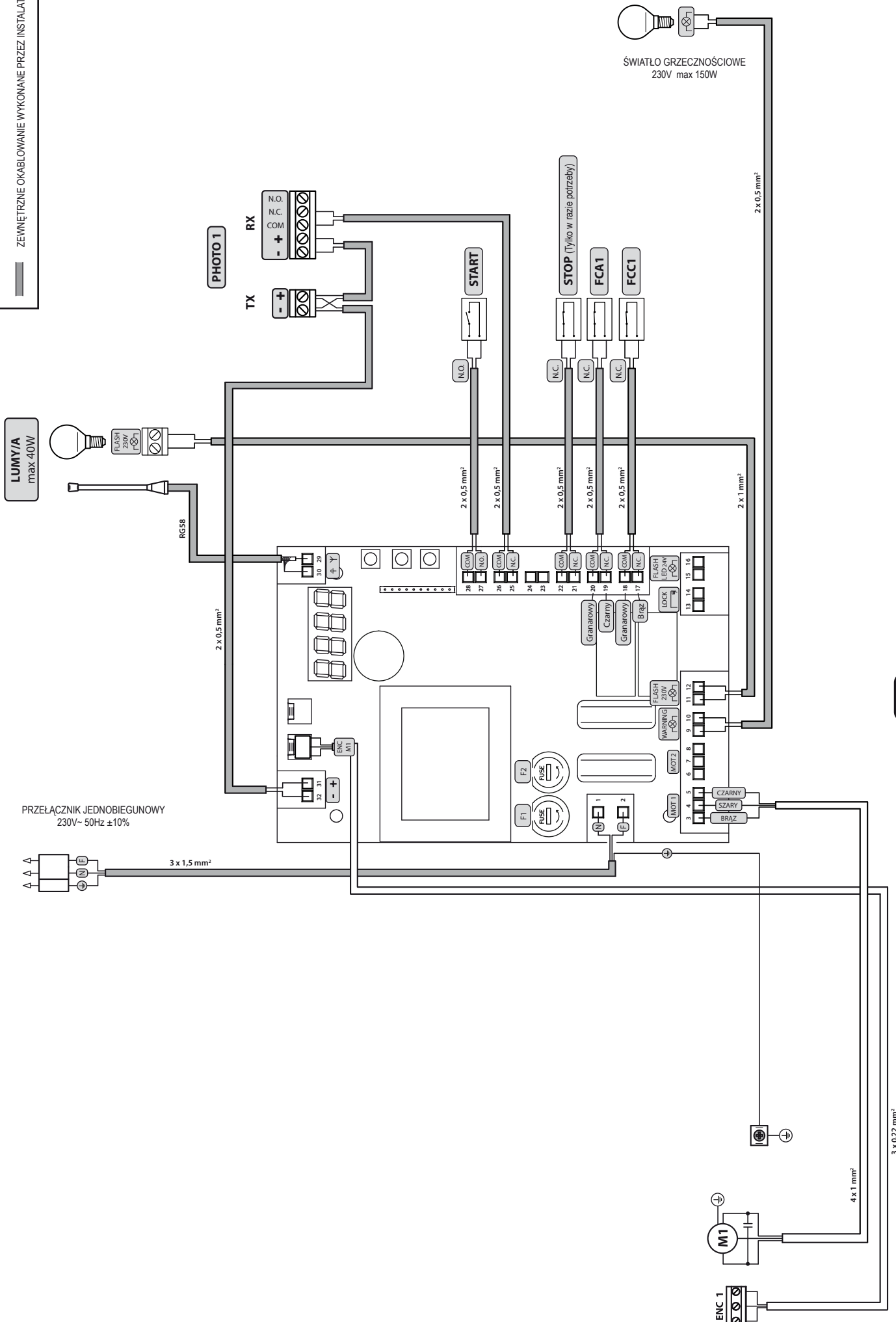
Schemat podłączenia dla TYPU 03 (zapora)

— WYKONANIE PRZEZ INSTALATORA
 — WYKONANIE PRZEZ INSTALATORA
 — WYKONANIE PRZEZ INSTALATORA
 — WYKONANIE PRZEZ INSTALATORA



Schemat podłączenia dla TYPU 04 (brama przemysłowa)

WENIĘTRZNE OKABLOWANIE FABRYCZNE
 ZEWNIĘTRZNE OKABLOWANIE WYKONANE PRZEZ INSTALATORA



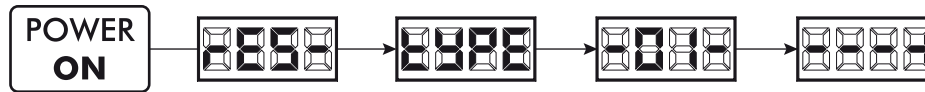
PL

6 PROGRAMOWANIE STANDARDOWE

UWAGA Dla silników odwracalnych z elektrohamulcem, należy pamiętać o ustawieniu parametru P062=3.

1 Zasilanie

Podłączyć zasilanie, na wyświetlaczu pojawią się kolejno napisy "rES-", "TYPE", "-01-" (lub wybranego typu) a następnie "----"

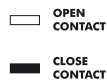


* W przypadku gdy centrala sterująca już została zaprogramowana i ponowne włączenie jest spowodowane brakiem zasilania, przy pierwszym impulsie START, zostanie wykonana procedura resetu ustawień (patrz "rESP" w tabeli Informacje o stanie na str. 144).

2 Komunikaty pracy napędu i licznik wykonanych zwrotów

1. Nacisnąć przycisk **OK** i przytrzymać go wciśnięty przez 15sek;

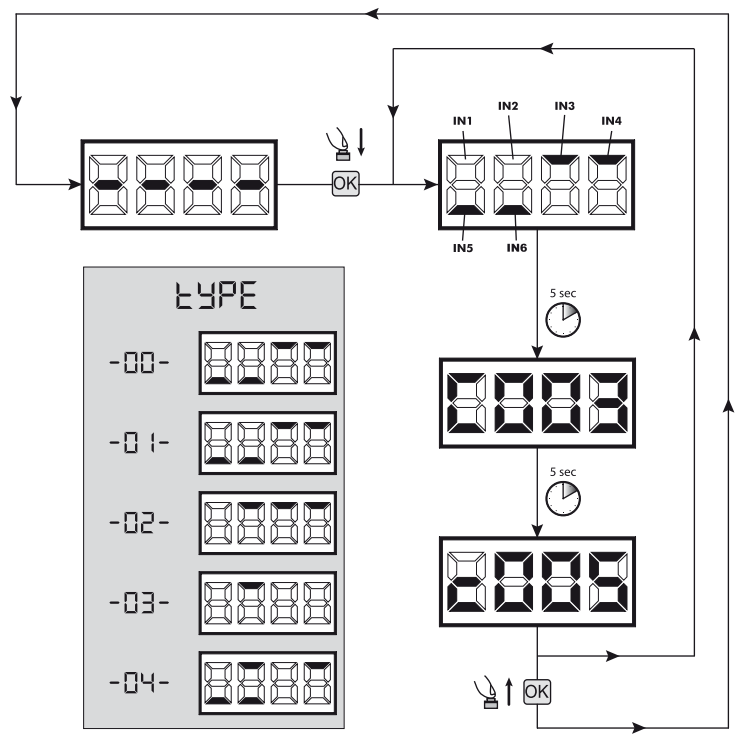
2. Na wyświetlaczu pojawią się kolejno:
Stan wejść (sprawdzić czy jest poprawny);



Licznik wykonanych zwrotów (* patrz P064):
np: $[-003] = 3 \times 1000^* = 3000$ wykonanych zwrotów

Licznik przeglądu (* patrz P065):
np: $[-005] = 5 \times 500 = 2500$ ilość brakujących zwrotów przed wymaganym przeglądem konserwacyjnym ($[-000]$ = licznik przeglądu wyłączony)

3. Przytrzymać naciśnięty przycisk **OK** w celu cyklicznego wyświetlania się 3 opcji, lub zwolnić przycisk **OK** aby wyjść z parametru.



3 Wybór typu silników

! UWAGA !

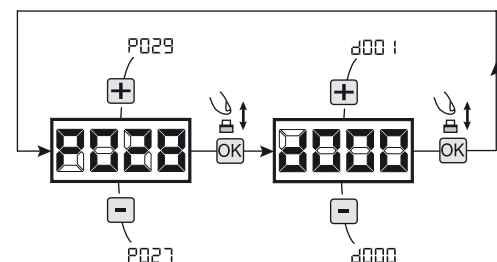
1. Naciśnij przycisk **+** i **-** aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P028;
2. Naciskając przycisk **OK** wejść w parametr;
3. Naciskając przyciski **+** i **-**, ustawić:

| Type 00 | Type 01 | Type 02 | Type 03 | Type 04 |
|--|--|---|--|--|
| <ul style="list-style-type: none"> • 005 6NET • 006 9NET • 007 Gulliver - Rev | <ul style="list-style-type: none"> • 001 Look - Mac • 002 Ghost • 003 Livi 500 - 500MT - 502 - 502EN - 550PL • 004 Livi 500P - 500MT/RF - 502R - 502R/EN - 502L • 005 Oli | <ul style="list-style-type: none"> • 003 Livi 902EN • 004 Livi 902R - 902R/EN/F | <ul style="list-style-type: none"> • 003 Pass • 004 Stop | <ul style="list-style-type: none"> • 000 Lato |

Uwaga: Przy wyborze silników typu OLI, wszystkie wartości dotyczące siły ciągu silnika (P037 - P038 - P039 - P040) zostaną automatycznie ustawione na 100% bez możliwości zmiany. Dla tego typu silników, nie jest możliwe ustawienie wykrywania przeszkód a regulacja siły napędowej może zostać przeprowadzona tylko i wyłącznie poprzez regulację zaworu odpowietrzającego silnika.

Uwaga: W przypadku łączenia z silnikami innego producenta, nie z DEA System, należy ustawić parametr na wartość najbardziej zbliżoną do modelu oraz typu (patrz tabela na str. 122).

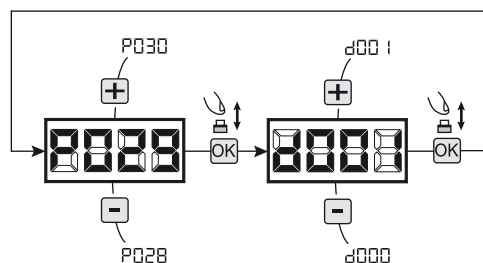
4. Zatwierdź wybór naciskając przycisk **OK** (na wyświetlaczu pojawi się P028).



4 Wybór działania z lub bez encodera

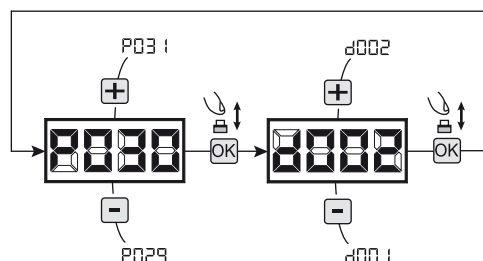
! UWAGA !

1. Naciśnij przycisk **+** i **-** aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P029;
2. Naciskając przycisk **OK** wejść w parametr;
3. Naciskając przyciski **+** i **-**, ustawić:
 - d000=dla silników z encoderm;
 - d001=dla silników bez encodera (spowolnienie aktywne);
 - d002=dla silników bez encodera (spowolnienie wyłączony);
4. Zatwierdź wybór naciskając przycisk **OK** (na wyświetlaczu pojawi się P029).



5 Wybór działania 1 lub 2 silowników

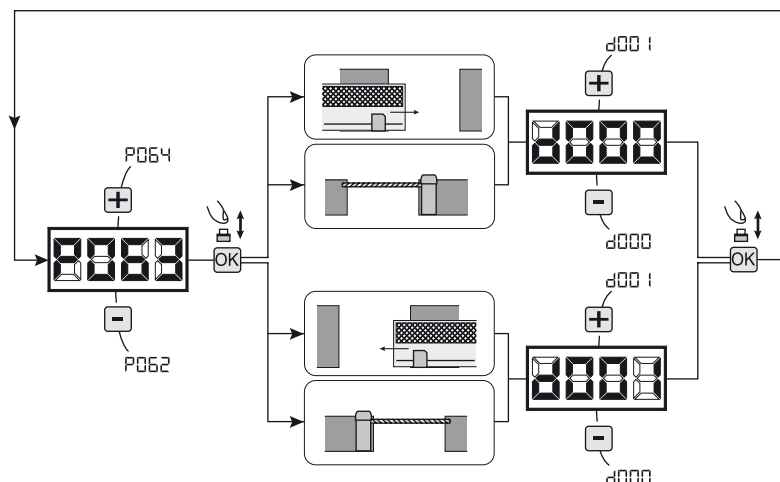
1. Naciskaj przycisk **+** / **-** do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P030;
2. Zatwierdź przyciskiem **OK**;
3. Naciskając przyciski **+** / **-**, ustaw:
 - d001=dla 1 silownika;
 - d002=dla 2 silowników;
4. Zatwierdź przyciskiem **OK** (na wyświetlaczu pojawi się ponownie P030).



6 Programowanie drogi poruszania się silowników (tylko Type 00 i Type 03)

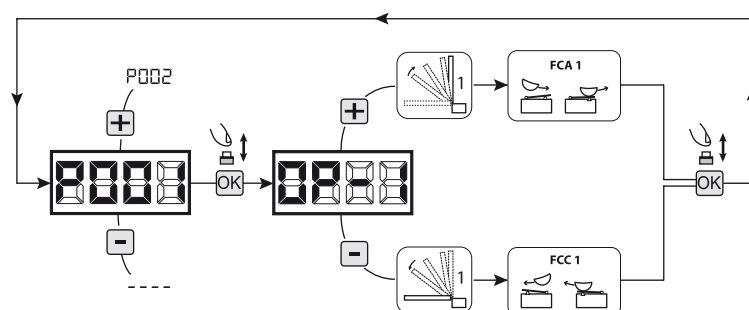
1. Naciśnij przycisk **+** i **-** aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P063;
2. Naciskając przycisk **OK** wejść w parametr;
3. Naciskając przyciski **+** i **-**, ustawić:
 - d000=silnik w pozycji standardowej;
 - d001=silnik w pozycji odwróconej;
4. Zatwierdź wybór naciskając przycisk **OK** (na wyświetlaczu pojawi się P063).

Uwaga: Parametr automatycznie zamienia wyjścia otwieranie/zamykanie silników, oraz ewentualne wejścia wyłączników krańcowych otwierania/zamykania.



7 Regulacja krzywek wyłączników krańcowych

1. Przyciskami **+** i **-** należy przesunąć parametry do momentu pojawienia się na wyświetlaczu parametru P001;
2. Wejść w parametr przyciskając przycisk **OK**;
3. Przyciskając **+** (**OTWIERANIE**) i **-** (**ZAMYKANIE**), ustawić drzwi w pozycji otwarcia a następnie wyregulować odpowiednią krzywką do momentu w którym najedzie ona na mikroprzełącznik; Powtórzyć czynność przy regulacji wyłączników krańcowych na zamykaniu.
4. Zatwierdź wybór przyciskiem **OK** (na wyświetlaczu pojawi się ponownie P001).



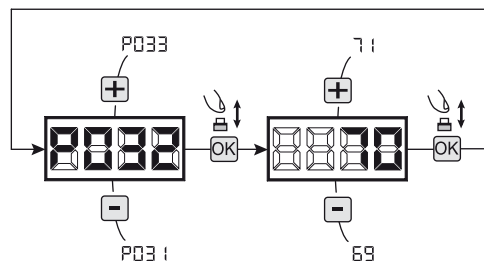
UWAGA Jeśli występuje 2 silnik, powtarza poprzednią regulację, przez ustawienie parametru P002.

10 Zmiana pozostałych parametrów

W przypadku jeśli chcesz zmodyfikować parametry działania (np. siła, szybkość itd.):

1. Naciskaj przycisk **+** / **-** do momentu pojawienia się na wyświetlaczu żadanego parametru (np. P032);
2. Zatwierdź przyciskiem **OK**;
3. Przez naciskanie **+** / **-**, ustaw parametr na żadaną wartość;
4. Potwierdź przyciskając **OK** (na wyświetlaczu pojawi się poprzednio wybrany parametr).

Wszystkie parametry znajdują się w tabeli "Parametry działania" na str. 138.



11 Programowanie zakończone

UWAGA Na zakończenie programowania nacisnąć przyciski **+** i **-** do momentu pojawienia się symbolu "---", automatyka jest ponownie gotowa do manewru.

W celu wykonania "Programowania Zawansowanego" (kasowanie nadajników, konfiguracja wejść, itd.), patrz str. 134.

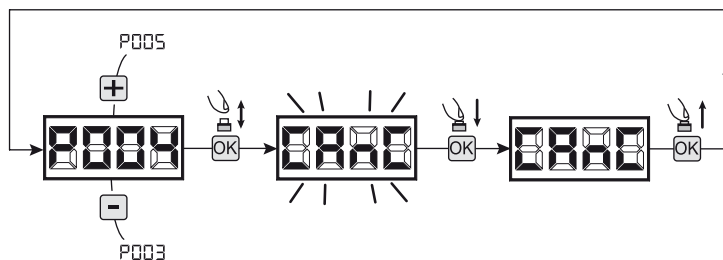
7 PROGRAMOWANIE ZAAWANSOWANE

Poniżej zostały dodane niektóre procedury programowania zarządzania pamięcią odbiornika i zaawansowana konfiguracja wejść.

1 Usuwanie zaprogramowanych nadajników

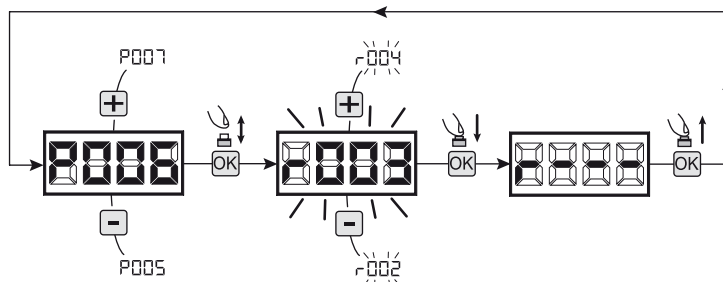
1.1 Kasowanie wszystkich nadajników

1. Naciskaj przycisk \oplus / \ominus do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P004;
2. Zatwierdź przyciskiem OK ;
3. Po pojawieniu się migającego symbolu "EFC" przyciśnij OK , na kilka sekund;
4. Zwolnij przycisk kiedy symbol przestanie migać;
5. Wszystkie zaprogramowane nadajniki zostały wykasowane (wyświetlacz pokazuje ponownie P004).



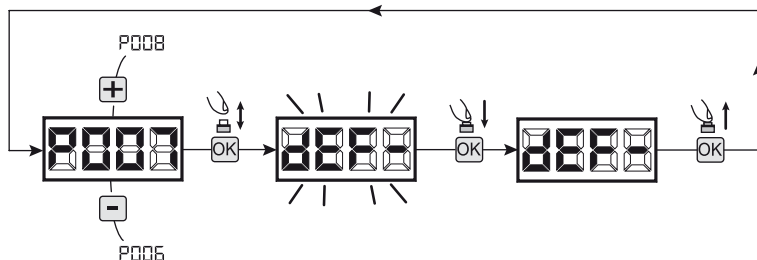
1.2 Jak wyszukać i wykasować nadajnik

1. Naciskaj przycisk \oplus / \ominus do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P006;
2. Zatwierdź przyciskiem OK ;
3. Przez naciskanie na \oplus / \ominus , wybierz numer nadajnika który chcesz wykasować (np. r-003);
4. Po pojawieniu się migającego symbolu "r-003", potwierdź kasowanie przez naciśnięcie OK na kilka sekund;
5. Zwolnij przycisk OK kiedy na wyświetlaczu pojawi się symbol "r----";
6. Wybrany nadajnik został wykasowany, (wyświetlacz pokazuje ponownie P006).



2 Odtworzenie parametrów fabrycznych "default"

1. Naciśnij przycisk \oplus i \ominus aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu parametru P007;
2. Naciskając przycisk OK wejść w parametr;
3. Po pojawieniu się migającego napisu "dEF-" nacisnąć i przytrzymać przycisk OK ;
4. Po ustaniu migania napisu "dEF-" zwolnić przycisk OK ;
Zostają przywrócone domyślne parametry dla konfiguracji aktualnie używanej;
5. Po zakończonej operacji na wyświetlaczu pojawi się ponownie P007.



Uwaga: Po odtworzeniu ustawień parametrów, należy ponownie zaprogramować centralę oraz wyregulować wszystkie parametry działania. Należy zwrócić szczególną uwagę aby poprawnie skonfigurować parametry działania silnika (P028 - P029 - P030).

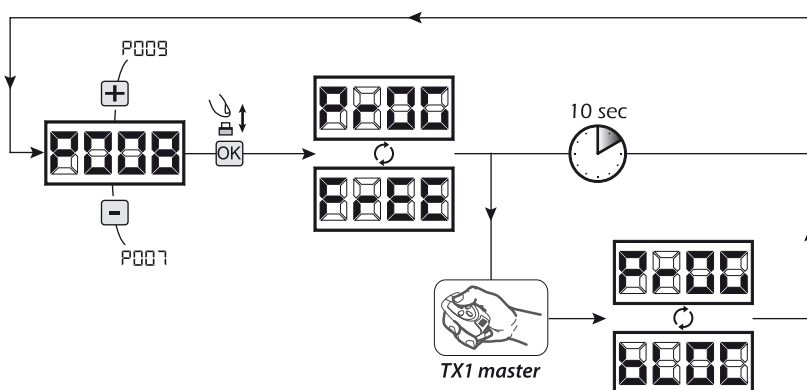
Uwaga: Dla silników odwracalnych z elektrohamulcem, należy pamiętać o ustawieniu parametru P062=3, po zakończeniu procedury.

3 Blokowanie/Odblokowanie dostępu do programowania

Używając nadajnika z kodem stałym (niezależnie od typu nadajnika który ewentualnie jest już zakodowany) istnieje możliwość blokowania i odblokowania dostępu do programowania centrali sterującej, w celu uniknięcia naruszenia ustawień. Ustawienie kodu stałego nadajnika, stanowi kod blokowania/odblokowania weryfikowany przez centralę

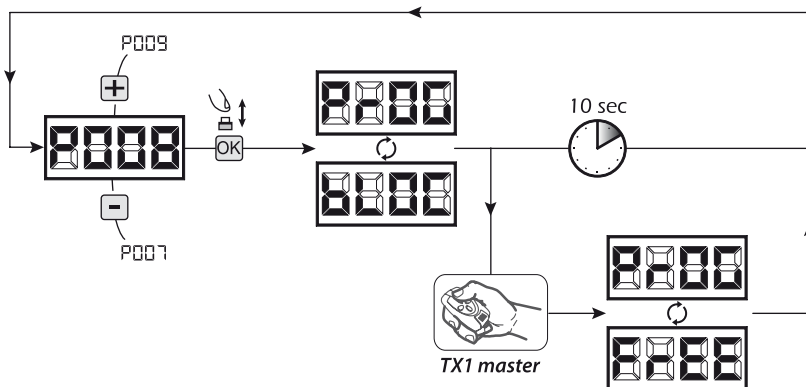
3.1 Blokowanie dostępu do programowania

1. Nacisnąć przycisk \oplus / \ominus parametrów do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P008;
2. Wejść do parametru naciskając przycisk OK ;
3. Wyświetlacz pokazuje P-00 / F-EE napisy w sposób przemienny, co wskazuje na to, że centrala oczekuje na transmisję kodu blokowania;
4. W przeciągu 10 sek. nacisnąć kanał CH1 nadajnika "TX urządzenia sterującego master", na wyświetlaczu pojawi się P-00 / B-00 przed powrotem do listy parametrów;
5. Dostęp do programowania jest odblokowany.



3.2 Odblokowanie dostępu do programowania

1. Nacisnąć przycisk \oplus / \ominus parametrów do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P008;
2. Wejść do parametru naciskając przycisk OK ;
3. Wyświetlacz pokazuje $\text{P-00}/\text{bL00}$ napisy w sposób przemienny, co wskazuje na to że centrala oczekuje na transmisję kodu odblokowania;
4. W przeciągu 10 sek. nacisnąć kanał CH1 nadajnika "TX urządzenia sterującego master", na wyświetlaczu pojawi się $\text{P-00}/\text{F-EE}$ przed powrotem do listy parametrów;
5. Dostęp do programowania jest zablokowany.



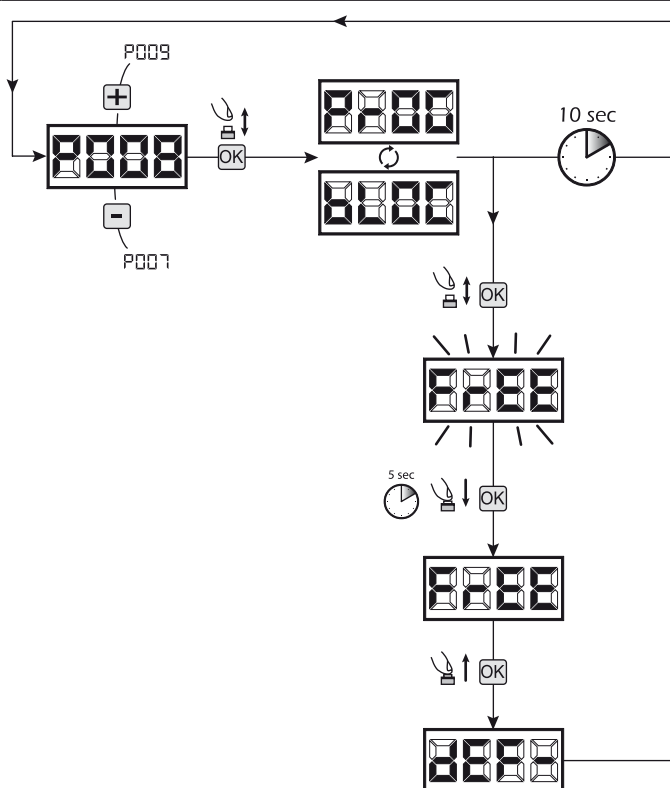
3.3 Odblokowanie dostępu do programowania całkowitym resetem

UWAGA! Procedura ta powoduje utratę wszystkich zaprogramowanych ustawień.

Niniejsza procedura pozwala na odblokowanie centrali również bez posiadania odpowiedniego kodu odblokowania.

Po tego typu odblokowaniu, należy ponownie zaprogramować centralę oraz wyregulować wszystkie parametry działania. Należy zwrócić szczególną uwagę aby poprawnie skonfigurować parametry działania silnika (P028 - P029 - P030). W celu zapewnienia poprawnego działania oraz zgodności instalacji, należy również powtórzyć pomiar siły uderzenia.

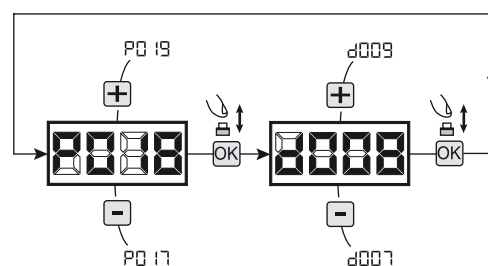
1. Nacisnąć przycisk \oplus / \ominus parametrów do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P008;
2. Wejść do parametru naciskając przycisk OK ;
3. Wyświetlacz pokazuje napisy w sposób przemienny $\text{P-00}/\text{bL00}$;
4. Nacisnąć przycisk OK , wyświetlacz pokazuje F-EE migający napis;
5. Ponownie nacisnąć przycisk OK i przytrzymać go przez 5 sek (przy wcześniejszym zwolnieniu, procedura zostanie przerwana): na wyświetlaczu pojawi się F-EE nieruchomy napis a następnie dEF- , przed powrotem do listy parametrów;
6. Dostęp do programowania jest odblokowany.



4 Konfiguracja wejść

W przypadku gdy instalacja wymaga innych poleceń i/lub dodatkowych, w stosunku do standardu opisanego na schemacie, jest możliwe skonfigurowanie pojedynczych wejść dla żądanej funkcji (np. START, FOTOKOMÓRKI, itd.).

1. Naciskaj przycisk \oplus / \ominus do momentu pojawienia się parametru odpowiadającego odpowiedniemu wejściu:
 - P017=dla INPUT 1;
 - P018=dla INPUT 2;
 - P019=dla INPUT 3;
 - P020=dla INPUT 4;
 - P021=dla INPUT 5;
 - P022=dla INPUT 6;
2. Przyciśnij OK aby wejść w parametr (np. P018);
3. Przez naciskanie na \oplus / \ominus , ustaw wartość odpowiadającą żądanej funkcji (patrz tabela "parametry konfiguracji wejść" na str. 136);
4. Zatwierdzić wybór naciskając OK (na wyświetlaczu pojawi się ponownie P018).
5. Wykonać nowe podłączenie do nowo zakodowanego wejścia.



5 Programowanie zakończone

UWAGA Na zakończenie programowania nacisnąć przyciski \oplus i \ominus do momentu pojawienia się symbolu "---", automatyka jest ponownie gotowa do manewru.

| | PAR. | PARAMETRY OPIS |
|-------------------------|------|--|
| PARAMETRY PROGRAMOWANIA | P001 | Ustawienie pozycji siłownika 1 |
| | P002 | Ustawienie pozycji siłownika 2 |
| | P003 | Zapamiętywanie drogi poruszania się siłowników |
| | P004 | Kasowanie nadajników |
| | P005 | Zapamiętywanie nadajników |
| | P006 | Wyszukiwanie i kasowanie nadajnika |
| | P007 | Odtworzenie parametrów działania |
| | P008 | Blokowanie dostępu do programowania |
| | P009 | Uczenie podłączonych urządzeń DE@NET (nie używane) |
| | P010 | Nie używany |
| | P011 | Nie używany |
| | P012 | Nie używany |
| | P013 | Nie używany |
| | P014 | Nie używany |
| | P015 | Nie używany |

| | PAR. | OPIS PARAMETRU |
|------------------------------|------|-------------------------|
| PARAMETRY KONFIGURACJI WEJŚĆ | P016 | INPUT_3 typu wejścia |
| | P017 | Wybór działania INPUT_1 |
| | P018 | Wybór działania INPUT_2 |
| | P019 | Wybór działania INPUT_3 |
| | P020 | Wybór działania INPUT_4 |
| | P021 | Wybór działania INPUT_5 |
| | P022 | Wybór działania INPUT_6 |

| | | | |
|--|------|--|--|
| PARAMETRY KONFIGURACJI WEIŚĆ | P023 | Umieszczenie na KANALE 1 odbiorników | |
| | P024 | Umieszczenie na KANALE 2 odbiorników | |
| | P025 | Umieszczenie na KANALE 3 odbiorników | |
| | P026 | Umieszczenie na KANALE 4 odbiorników | |
| | P027 | Wybór typu przyjmowanego kodu | |
| PARAMETRY KONFIGURACYJNE SIŁOWNIKÓW SIŁOWNIKI | P028 | Wybór typu silników Uwaga: Przy wyborze silników typu OLI, wszystkie wartości dotyczące siły ciągu silnika (P037 - P038 - P039 - P040) zostaną automatycznie ustawione na 100% bez możliwości zmiany. Dla tego typu silników, nie jest możliwe ustawienie wykrywania przeszkód a regulacja siły napędowej może zostać przeprowadzona tylko i wyłącznie poprzez regulację zaworu odpowietrzającego silnika. | |
| | P029 | Wybór działania siłownika z lub bez encodera. <u>UWAGA:</u> parametr P029 muszą zostać prawidłowo ustawione przed przystąpieniem do procedury programowania | |
| | P030 | Wybór liczby siłowników | |
| PARAMETR Y DZIAŁANIA | P031 | Regulacja szybkości spowolnienia siłowników przy otwieraniu | Uwaga: W przypadku silników bez encodera prędkość podczas manewru otwierania / zamykania (100%) oraz prędkość spowalniania na otwieraniu / zamykaniu (30%) są stałe, niezależnie od ustawionych wartości. |
| | P032 | Regulacja szybkości siłowników przy otwieraniu | |
| | P033 | Regulacja szybkości siłowników przy zamykaniu | |
| | P034 | Regulacja szybkości spowolnienia siłowników przy zamykaniu | |
| | P035 | Spowolnienie przy otwieraniu w % | |
| | P036 | Spowolnienie przy zamykaniu w % | |
| | P037 | Regulacja siły siłownika 1 przy otwieraniu (jeśli = 100% czujnik antyzmiażdżeniowy wyłączony) | Uwaga: Dla silników bez encodera, w trakcie regulacji siły, wyszukiwanie przeszkody na spowolnieniu będzie ignorowane. |
| | P038 | Regulacja siły siłownika 1 przy zamykaniu (jeśli = 100% czujnik antyzmiażdżeniowy wyłączony) | |
| | P039 | Regulacja siły siłownika 2 przy otwieraniu (jeśli = 100% czujnik antyzmiażdżeniowy wyłączony) | |
| | P040 | Regulacja siły siłownika 2 przy zamykaniu (jeśli = 100% czujnik antyzmiażdżeniowy wyłączony) | |
| | P041 | Regulacja automatycznego czasu zamknięcia (jeśli =0 automatyczne zamykanie wyłączone) | |
| | P042 | Regulacja automatycznego czasu zamykania w funkcji furtki (jeśli = 0 automatyczne zamykanie wyłączone) | |
| | P043 | Regulacja otwarcia w funkcji furtki | |

| | | TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 |
|---|---|---------|---------|---------|---------|---------|
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (nie używany) • 001: START (start) • 002: PEDESTRIAN (funkcja furtki) • 003: OPEN (otwarcie) • 004: CLOSED (zamknięcie) • 005: OPEN_PM (otwieranie z obecnością człowieka) • 006: CLOSED_PM (zamykanie z obecnością człowieka) • 007: ELOCK-IN (aktywacja elektrozamka. Patrz parametr P062) | CH1 | 001 | 001 | 001 | 001 | 001 |
| | CH2 | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| | CH3 | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| | CH4 | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: HCS kod zmienny bazowy • 001: HCS kod zmienny pełny • 002: kod stały na mikroprzełączniku | | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: LATO • 001: LOOK - MAC • 002: GHOST 100/200 • 003: 500 - 500MT - 502 - 502EN - 902EN - PASS - 550PL • 004: STOP - 500P - 500MT/RF - 502R - 502R/EN - 502L - 902R - 902R/EN/F | <ul style="list-style-type: none"> • 005: 6NET - OLI • 006: 9NET • 007: GULLIVER - REV | 005 | 001 | 003 | 003 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: siłowniki z encodermem • 001: siłowniki bez encodera. Spowolnienie aktywne • 002: siłowniki bez encodera. Spowolnienie wyłączony | | 000 | 001 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 001: jeden siłownik • 002: dwa siłowniki | | 001 | 002 | 001 | 001 | 001 |
| 15%tot.....100%tot | | 040 | 050 | 050 | 030 | 030 |
| 15%tot.....100%tot | | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 |
| 15%tot.....100%tot | | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 |
| 15%tot.....100%tot | | 040 | 050 | 050 | 030 | 030 |
| 0%tot.....80%tot | | 025 | 020 | 020 | 030 | 020 |
| 0%tot.....80%tot | | 025 | 020 | 020 | 030 | 020 |
| 15%tot.....100%tot | | 050 | 050 | 050 | 099 | 050 |
| 15%tot.....100%tot | | 050 | 050 | 050 | 099 | 050 |
| 15%tot.....100%tot | | / | 050 | / | 099 | 050 |
| 15%tot.....100%tot | | / | 050 | / | 099 | 050 |
| 0sec.....255sec | | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| 0sec.....255sec | | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| 5%tot.....100%tot | | 030 | 035 | 035 | 100 | 100 |

| | | | | |
|----------------------|--|--|--|--|
| PARAMETR Y DZIAŁANIA | P044 | Regulacja czasu wstępnego migania lampy | | |
| | P045 | Regulacja czasu opóźnienia między skrzydłami bramy przy otwieraniu | | |
| | P046 | Regulacja czasu opóźnienia między skrzydłami bramy przy zamykaniu | | |
| | P047 | Funkcja wspólna: jeśli jest aktywna blokuje wejścia otwarcia i zamknięcia przez cały czas otwierania i zamykania bramy w trybie automatycznym | | |
| | P048 | Funkcja dopchnięcia bramy: jeśli jest aktywna to przed rozpoczęciem fazy otwierania dopycha bramę w kierunku zamykania w celu ułatwienia odblokowania elektro-zaczepek. | | |
| | P049 | Funkcja „szybki nawrót” (otwórz – zamknij - otwórz itd.) lub krok po kroku (otwórz – stop -zamknij – stop itd.). | | |
| | P050 | PHOTO 1 | Działanie fotokomórki: jeśli=0 fotokomórka aktywna na zamykaniu, kiedy brama jest zamknięta; jeśli=1 fotokomórki są zawsze aktywne; jeśli=2 fotokomórki są aktywne tylko przy zamykaniu. Jeśli jest aktywna, odwraca kierunek ruchu przy zamykaniu, powoduje zatrzymanie przy otwieraniu, blokuje ruch otwierania kiedy brama jest zamknięta. Jeśli=3-4-5, działanie jest takie samo jak wartości odpowiednio 0-1-2 ale przy funkcji “zamknij natychmiast” włączonej: w każdym przypadku, podczas otwarcia i/lub czasie przerwy, przy usuwaniu ewentualnych przeszkód, brama zamknie się automatycznie po stałym opóźnieniu wynoszącym 5 sek | |
| | P051 | PHOTO 2 | | |
| | P052 | Wybór trybu funkconowania światła ostrzegawczego wyjście “warning”: Jeśli=0 “lampa ostrzegawcza” (ON-włączone kiedy brama otwarta, OFF-wyłączone po zakończonym cyklu zamknięcia); Jeśli>1 “światło grzeźnościowe” (ON- włączone podczas każdego ruchu, OFF-wyłączone gdy silnik się zatrzymuje, po nastawionym opóźnieniu). | | |
| | P053 | Aktywacja poszukiwania położeń krańcowych również przy otwieraniu: siłowniki zatrzymają się tylko w momencie dotarcia do położenia krańcowego , również przy otwarciu. Uwaga: W trakcie trwania manewru resetu pozycji w ruchu po przerwie zasilania (rESP), silnik wykonuje pierwszy manewr na otwieraniu. Jednocześnie jeśli występują wyłączniki krańcowe, ustawienie parametru zostanie wymuszone na 1. | | |
| | P054 | Funkcja łagodny start: siłowniki przyśpieszają stopniowo do momentu uzyskania ustawionej prędkości. Uwaga: W przypadku silników bez enkodera, parametr jest ignorowany. | | |
| | P055 | czas trwania zwrotu przy pojawieniu się przeszkody (napotkanej przez wewnętrzny czujnik antyzmiażdzeniowy lub jeśli zostało uruchomione wejście bezpieczeństwa “SAFETY”): jeśli=0 brama całkowicie odwraca kierunek ruchu, jeśli>0 wskazuje czas trwania ruchu bramy (w sek.), po wykonanym zwrocie kierunku ruchu spowodowanym napotkaniem na przeszkodę przy otwieraniu. | | |
| | P056 | czas trwania zwrotu przy pojawieniu się przeszkody (napotkanej przez wewnętrzny czujnik antyzmiażdzeniowy lub jeśli zostało uruchomione wejście bezpieczeństwa “SAFETY”): jeśli=0 brama całkowicie odwraca kierunek ruchu, jeśli>0 wskazuje czas trwania ruchu bramy (w sek.), po wykonanym zwrocie kierunku ruchu spowodowanym napotkaniem na przeszkodę przy zamykaniu | | |
| | P057 | Funkcja “cofnięcia bramy”: jeśli≠0, po wykryciu położenia końcowego na zamykaniu, 1 siłownik wykonuje krótki nawrót w celu zmniejszenia nacisku na bramę, w związku z czym ułatwia odblokowanie ręczne. Ustawiona wartość wskazuje czas zmiany kierunku ruchu. Jeśli=0 funkcja nieaktywna | | |
| | P058 | Regulacja położeń krańcowych otwarcia: reguluje czas ostatniego odcinka ruchu podczas którego, ewentualna przeszkoda jest odczytywana jako położenie krańcowe, silnik zostaje zablokowany bez odwrócenia kierunku ruchu. Dla silników z encoderem, ustawiona wartość wskazuje prędkość obrotową wirnika, natomiast dla silników bez enkodera, wartość jest wyrażona w % pełnego czasu cyklu. Uwaga: dla silników bez enkodera, jeśli P035 (czas trwania spowolnienia na otwarciu) jest >10%, wymusza wykrycie położeń krańcowych równe czasowi trwania spowolnienia. | | |
| P059 | Regulacja położeń krańcowych zamknięcia: reguluje czas ostatniego odcinka ruchu podczas którego, ewentualna przeszkoda jest odczytywana jako położenie krańcowe, silnik zostaje zablokowany bez odwrócenia kierunku ruchu. Dla silników z encoderem, ustawiona wartość wskazuje prędkość obrotową wirnika, natomiast dla silników bez enkodera, wartość jest wyrażona w % pełnego czasu cyklu. Uwaga: dla silników bez enkodera, jeśli P036 (czas trwania spowolnienia na zamknięciu) jest >10%, wymusza wykrycie położeń krańcowych równe czasowi trwania spowolnienia. | | | |

| | TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 |
|---|---------|---------|---------|---------|---------|
| 0sec.....10sec | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| 0sec.....30sec | / | 001 | / | / | / |
| 0sec.....30sec | / | 003 | / | / | / |
| <ul style="list-style-type: none"> 000: "wspólny" wyłączona 001: "wspólny" włączona | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> 000: "dopchnięcie bramy" wyłączona 001: "dopchnięcie bramy" włączona | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> 000: "szybki nawrót" 001: "krok po kroku" | 001 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> 000: fotokomórka aktywna na zamykaniu i przy nieruchomej bramie 001: fotokomórki zawsze aktywne 002: fotokomórki aktywne tylko przy zamykaniu 003: jako 000 ale przy "zamknij natychmiast" włączonej 004: jako 001 ale przy "zamknij natychmiast" włączonej 005: jako 002 ale przy "zamknij natychmiast" włączonej | 002 | 002 | 002 | 002 | 002 |
| | 000 | 001 | 002 | 002 | 002 |
| <ul style="list-style-type: none"> 000: "lampa ostrzegawcza świeci stale" >001 : opóźnione wyłączenie "światło grzecznościowe" (2sek.....255sek) | 000 | 000 | 060 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> 000: zatrzymanie przy otwarciu w zaprogramowanym punkcie 001: zatrzymanie na otwarciu na położeniu krańcowym | / | 000 | 000 | 001 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> 000: funkcja łagodny start nieaktywna 001: funkcja łagodny start aktywna 002: "długi łagodny start" funkcja aktywna | 001 | 001 | 001 | 001 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> 000: całkowite odwrócenie kierunku ruchu >000: brama odwraca kierunek ruchu tylko na ustawiony czas (1sek.....10sek) | 000 | 000 | 000 | 000 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> 000: całkowite odwrócenie kierunku ruchu >000: brama odwraca kierunek ruchu tylko na ustawiony czas (1sek.....10sek) | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> 000: funkcja "cofnięcia bramy" nieaktywna >000: funkcja "cofnięcia bramy" aktywna z czasem trwania równym: (1x25ms.....20x25ms) (1x25ms.....40x25ms) (tylko Type 0) | 000 | 001 | 003 | 002 | 000 |
| 1.....255 (siłowniki z encoderem) 0%.....100% (siłowniki bez encodera) | / | 025 | 025 | 020 | 025 |
| 1.....255 (siłowniki z encoderem) 0%.....100% (siłowniki bez encodera) | / | 025 | 025 | 020 | 025 |

| | | | | |
|----------------------|-------------|---|--|--|
| PARAMETR Y DZIAŁANIA | P060 | Regulacja siły silników po dojechaniu do położenia krańcowych: - Jeśli=0, Regulacja nieaktywna (wartość siły na położeniach krańcowych jest obliczana automatycznie) - Jeśli≠0 (silniki z encoderem) wskazuje wartość siły (wyrażony w % pełnego czasu cyklu) ustawionej w ostatnim odcinku - Jeśli≠0 (silniki bez encodera), ponownie uaktywnia na ostatnim odcinku prędkość maksymalną. | | |
| | P061 | Nie używany | | |
| | P062 | Działanie wyjścia elektrozamka: Jeśli=0 Wyjście "boost (impuls)" zasilania elektrozamka art. 110, Jeśli=1 wyjście 24V kontrolowane przez wejście ELOCK_IN w trybie impulsowym, Jeśli=2 wyjście 24V kontrolowane przez wejście ELOCK_IN w trybie krok po kroku, Jeśli =3 wyjście elektrohamulca silników odwracalnych, Jeśli=4 wyjście 24V zasilania elektrozamka przy pomocy przekaźnika zewnętrznego, Jeśli =5 wyjście 24V zasilania elektromagnesów w zaporach, Jeśli >5 wyjście 24V kontrolowane przez wejście ELOCK_IN w trybie na ustawiony czas (ustawiona wartość wskazuje opóźnienie wyłączenia w sekundach). | | |
| | P063 | Odwrócenie kierunku ruchu: Jeśli=1 odwraca automatycznie wyjścia otwieranie/zamykanie silników oraz ewentualne wejścia na wyłączniki krańcowe otwierania/zamykania, dzięki czemu unika się ręcznej zmiany okablowania w przypadku instalacji motoreduktora w pozycji odwróconej w stosunku do montażu standardowego. | | |
| | P064 | Mnożnik licznika wykonanych zwrotów: Mnoży ilość zwrotów po wykonaniu których licznik zwrotów całkowity jest uaktualniany. Aby wyświetlić wartość, patrz paragraf: "Komunikaty pracy napędu i licznik wykonanych zwrotów". | | |
| | P065 | Licznik przeglądu: Jeśli=0 zeruje licznik wraz z poleceniem wykonania przeglądu konserwacyjnego, Jeśli>0 wskazuje ilość manewrów (x 500) jakie należy wykonać przed wstępnym miganiem centrali po 4 dodatkowych sek., po których pojawi się komunikat o wymaganym przeglądzie konserwacyjnym. Np.: Jeśli P065=050 ilość zwrotów = 50x500=25000 Uwaga: Przed ustawieniem nowej wartości licznika przeglądu, najpierw należy go zresetować ustawiając P065=0 a następnie P065= "nowa wartość". | | |
| | P066 | Nie używany Wybór działania wyjścia lampy ostrzegawczej: Jeśli=0 wyjście lampy ostrzegawczej miganie przerywane; Jeśli=1 wyjście lampy ostrzegawczej świecenie stałe (dla lamp ostrzegawczych posiadających obwód wewnętrzny z przerywaczem). | | |
| | P067 | SAFETY 1 | Działanie wejścia SFT: jeśli=0 listwa bezpieczeństwa aktywna ; jeśli=1listwa bezpieczeństwa aktywna tylko na zamykaniu; jeśli=2 listwa bezpieczeństwa aktywna tylko na zamykaniu oraz przed każdym ruchem; jeśli=3 listwa bezpieczeństwa aktywna tylko na otwieraniu; jeśli=4 listwa bezpieczeństwa aktywna tylko na otwieraniu oraz przed każdym ruchem; Jak w przypadku wykrycia przeszkody przez wewnętrzny czujnik antyzmiażdzeniowy, również aktywacja wejść SFT1 i SFT2 powoduje całkowitą lub częściową zmianę kierunku ruchu, uzależnioną od ustawianej wartości w parametrze P055 (czas trwania zwrotu po napotkaniu na przeszkodę na otwieraniu) oraz P056 (czas trwania zwrotu po napotkaniu na przeszkodę na zamykaniu). | |
| | P068 | SAFETY 2 | | |
| | P069 | Opóźnienie w wykryciu wyłączników krańcowych: silnik zostanie zablokowany po upływie 1,5 sek., od napotkania na wyłączniki krańcowe. Jeśli w trakcie tego opóźnienia najedzie na krańcówkę, silnik zostanie natychmiast zablokowany. | | |
| | P070 | Regulacja czasu trwania momentu rozruchowego przy ruszaniu siłowników Uwaga: Jeśli funkcja łagodny start jest aktywna, regulacja momentu rozruchowego przy ruszaniu siłowników zostaje wyłączona, niezależnie od wartości P070. | | |
| | P071 | Nie używany | | |
| | P072 | Nie używany | | |
| | P073 | Nie używany | | |
| | P074 | Nie używany | | |
| P075 | Nie używany | | | |

| | TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 |
|--|---------|---------|---------|---------|---------|
| 0%tot.....100%tot | / | 000 | 000 | 000 | 000 |
| | / | / | / | / | / |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "Wyjście "boost (impuls)" zasilania elektrozaka art. 110 • 001: "Wyjście impulsowe 24V === max 5W • 002: "Wyjście krok po kroku 24V === max 5W • 003: "Wyjście elektrohamulca silników odwracalnych • 004: "Wyjście zasilania elektrozamka przy pomocy przekaźnika zewnętrznego • 005: "Wyjście zasilania elektromagnesów w zaporach • >005: "Wyjście na ustawiony czas 24V === max 5W (6sek.....255sek) | 000 | 000 | 000 | 005 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "Montaż standardowy" • 001: "Montaż odwrócony" | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "x100 • 001: "x1000 • 002: "x10000 • 003: "x100000 | 00! | 00! | 00! | 00! | 00! |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "Komunikat o wymaganym przeglądzie konserwacyjnym - funkcja nieaktywna • >000: "Ilość zwrotów (x 500) brakujących do przeglądu konserwacyjnego (1.....255) | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "wyjście lampy ostrzegawczej świecenie przerywane • 001: "wyjście lampy ostrzegawczej świecenie stałe | 00! | 00! | 00! | 00! | 00! |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "listwa bezpieczeństwa zawsze aktywna • 001: "listwa bezpieczeństwa aktywna tylko na zamykaniu • 002: "listwa bezpieczeństwa aktywna tylko na zamykaniu oraz przed każdym ruchem • 003: "listwa bezpieczeństwa aktywna tylko na otwieraniu • 004: "listwa bezpieczeństwa aktywna tylko na otwieraniu oraz przed każdym ruchem | 000 | 000 | 000 | 000 | 00! |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "opóźnienie wyłączników krańcowych nieaktywne • 001: " opóźnienie wyłączników krańcowych aktywne | 000 | 000 | 000 | 000 | 00! |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: "regulacja momentu rozruchowego przy ruszaniu siłowników wyłączona (zostanie wykonany bardzo krótki rozruch prawie niezauważalny) • 00X: "reguluje czas trwania momentu rozruchowego przy ruszaniu do 1,5 sek. (X*6 ms) | !00 | !00 | !00 | !00 | !00 |
| | / | / | / | / | / |
| | / | / | / | / | / |
| | / | / | / | / | / |
| | / | / | / | / | / |
| | / | / | / | / | / |

8 INFORMACJE POJAWIAJĄCE SIĘ NA WYŚWIETLACZU

| INFORMACJE DOTYCZĄCE PRACY NAPĘDU | | |
|-----------------------------------|--|--|
| Mess. | Opis | |
| ---- | Brama zamknięta | |
| ⌋ | Brama otwarta | |
| OPEN | Otwieranie | |
| CLOS | Zamykanie | |
| STEP | W trybie krok po kroku, centrala sterująca oczekuje na polecenia po wciśnięciu start | |
| STOP | Polecenie stop zostało przyjęte | |
| RESP | Reset pozycji w ruchu: Centrala sterująca została ponownie włączona po przerwie zasilania, lub brama przekroczyła dopuszczalną ilość (80) zwrotów, nie docierając nigdy do położenia krańcowego na zamykaniu, lub dopuszczalną, maksymalną ilość (3) interwencji którą urządzenie antyzmiażdzeniowe wykonało jedna po drugiej. Zostało w ten sposób uruchomione poszukiwanie w spowolnieniu punktów położenia krańcowych, na otwieraniu a następnie na zamykaniu. | |
| INFORMACJE DOTYCZĄCE BŁĘDÓW | | |
| Mess. | Opis | Możliwe rozwiązania |
| ERRP | Błąd ustawień: procedura resetu ustawień nie została zakończona poprawnie. Centrala sterująca pozostaje w oczekiwaniu na polecenia. | - Sprawdzić czy nie ma przeszkód i/lub dodatkowego tarcia w trakcie ruchu siłowników; - Podać impuls start w celu uruchomienia procedury resetu ustawień; - Sprawdzić czy manewr się zakończył pomyślnie, jeśli zachodzi taka potrzeba należy ręcznie przesunąć skrzydło/skrzydła bramy; - Sprawdzić ustawienia siły i prędkości siłownika/ siłowników i ewentualnie je poprawnie nastawić. |
| ERR3 | Fotokomórki i/lub inne urządzenia bezpieczeństwa uaktywnione lub uszkodzone. | Sprawdzić poprawność działania wszystkich urządzeń bezpieczeństwa i fotokomórek. |
| ERR4 | Możliwe uszkodzenie obwodu zasilania centrali. | Odłączyć i połączyć ponownie zasilanie. Podać impuls START, jeśli błąd się powtórzy wymienić centralę sterującą. |
| ERR5 | Przekroczenie czasu ruchu siłowników: siłownik / siłowniki przekroczyły maksymalny czas pracy (4min) bez zatrzymania się. | - Podać impuls start w celu uruchomienia procedury resetu ustawień; - Sprawdzić czy manewr się zakończył pomyślnie. |
| ERR6 | Przekroczenie czasu wyszukania przeszkody: Przy nieaktywnym czujniku antyzmiażdzeniowym, została namierzona przeszkoda uniemożliwiająca ruch skrzydła bramy przez dłużej niż 10 sek. | - Sprawdzić czy nie ma przeszkód i/lub dodatkowego tarcia w trakcie ruchu siłowników; - Podać impuls start w celu uruchomienia procedury resetu ustawień; - Sprawdzić czy manewr się zakończył pomyślnie. |
| ERR7 | NONE ruchu silnika. | - Upewnić się czy siłowniki i encodery są poprawnie połączone. - Sprawdź ustawienie parametru P029 (Wybór działania siłownika z lub bez encodera) i upewnij się, że jest poprawne. - Jeśli błąd się będzie powtarzał, wymienić centralę sterującą. |

9 TESTOWANIE INSTALACJI

Testowanie jest operacją niezbędną do sprawdzenia działania systemu. **DEA** System zbiorczo pokazuje poprawność testowania w 4 prostych krokach:

- Upewnij się, że wszystko jest zgodne z zaleceniami paragrafu 2 "Ostrzeżenia dotyczące potencjalnych niebezpieczeństw";
- Przeprowadź próby otwarcia i zamknięcia bramy, aby upewnić się, że ruch skrzydeł jest prawidłowy. Zaleca się aby wykonać wiele prób w celu sprawdzenia czy brama łatwo się porusza i w celu wykrycia ewentualnych wad montażu i regulacji;
- Upewnij się czy wszystkie podłączone urządzenia bezpieczeństwa pracują poprawnie;
- Przeprowadzić pomiar siły zgodnie ze standardami normy EN12445 aby znaleźć optymalne ustawienie, zgodne se standardami normy EN12453.

10 UTYLIZACJA PRODUKTU



UWAGA Zgodnie z Dyrektywami UE 2002/96/CE dotyczącymi utylizacji odpadów urządzeń elektrycznych i elektronicznych (RAEE), ten produkt elektryczny nie może być traktowany jako odpad miejski mieszany. Prosi się o utylizację produktu, zanosząc go do lokalnych punktów odbioru odpadów miejskich w celu ich odpowiedniego zagospodarowania.

NET230N

Программируемая панель управления 230 Вольт Инструкция по эксплуатации и меры предосторожности

Содержание

| | | | | | |
|----------|--|------------|-----------|---------------------------------------|------------|
| 1 | Сводная информация о мерах предосторожности | 145 | 7 | Продвинутое программирование | 158 |
| 2 | Описание изделия | 146 | 8 | Сообщения, отображаемые на дисплее | 168 |
| 3 | Технические данные | 146 | 9 | Испытание оборудования | 168 |
| 4 | Настройка | 147 | 10 | Утилизация изделия | 168 |
| 5 | Электрические подключения | 148 | | | |
| 6 | Стандартное программирование | 154 | | | |

1 СВОДНАЯ ИНФОРМАЦИЯ О МЕРАХ ПРЕДОСТОРОЖНОСТИ

Внимательно прочитайте данный раздел: несоблюдение данных предостережений может привести к возникновению опасных ситуаций.

⚠ ВНИМАНИЕ Применение изделия в аномальных ситуациях, не предусмотренных производителем, может создать опасные ситуации; соблюдайте все условия, предписываемые данными инструкциями.

⚠ ВНИМАНИЕ DEA System напоминает, что выбор, размещение и установка всех составных устройств и материалов полностью собранной системы должны осуществляться в соответствии с Европейскими Директивами 2006/42/CE (Директива по машиностроению), 2004/108/EC (электромагнитная совместимость), 2006/95/CE (низковольтное электрооборудование). Для всех стран, не входящих в Европейский Союз, кроме выполнения национальных действующих норм, в целях обеспечения надлежащего уровня безопасности рекомендуется также соблюдать предписания, содержащиеся в вышеупомянутых Директивах.

⚠ ВНИМАНИЕ Ни при каких обстоятельствах не использовать изделие в во взрывоопасных атмосферах или окружающих условиях, которые могут быть агрессивными и способны повредить детали изделия.

⚠ ВНИМАНИЕ Для соблюдения соответствующих мер по электробезопасности всегда прокладывайте кабель электропитания с напряжением 230 В на расстоянии (минимум 4 мм для оголенной части провода и 1 мм для изолированного) от низковольтных проводов (питание приводов, цепей управления, электрических замков, антенн, вспомогательных устройств), закрепляя их с помощью соответствующих скоб вблизи клеммных панелей.

⚠ ВНИМАНИЕ Всякая операция монтажа, технического обслуживания, прочистки или ремонтные работы всего оборудования должны осуществляться исключительно квалифицированным персоналом; работать всегда при отключенном питании, в строгом соответствии со всеми действующими стандартами в данном регионе, в котором осуществляется монтаж оборудования, по части электрического оборудования.

⚠ ВНИМАНИЕ Использование запасных частей, не обозначенных производителем **DEA System**, и/или неправильная сборка могут создавать опасность для людей, животных и вещей, а также привести к неисправности изделия; всегда используйте только запасные части, рекомендованные **DEA System**, и тщательно следуйте всем указаниям сборочной инструкции.

⚠ ВНИМАНИЕ Неверная оценка ударных сил может привести к серьезным травмам людей, животных, а также вещей. Компания **DEA System** напоминает, что монтажник должен убедиться в том, что значение ударной силы ниже пределов, предусмотренных стандартом EN 12445, при их измерении согласно предписанию EN 12453.

⚠ ВНИМАНИЕ Соответствие устройства пределам по излучению помех, предусмотренных стандартом EN 12453 обеспечивается только при использовании в комбинации с приводами, снабженными энкодером.

⚠ ВНИМАНИЕ Возможные внешние устройства для обеспечения безопасности, используемые для ограничения ударных сил, должны соответствовать стандарту EN 12978.

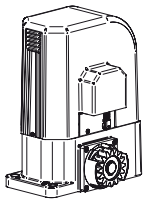
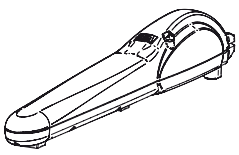
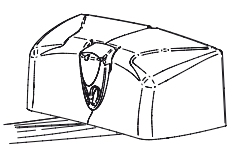
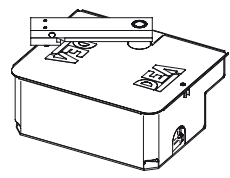
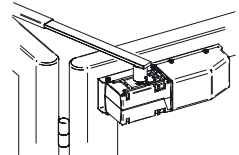
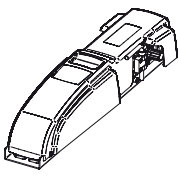
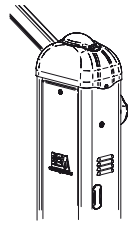
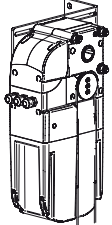
⚠ ВНИМАНИЕ Согласно директиве Евросоюза 2002/96/CE по утилизации электрического и электронного оборудования (RAEE) данное электрическое устройство не подлежит утилизации вместе с бытовыми отходами. Пожалуйста, избавьтесь от этого продукта, передав его в соответствующий муниципальный пункт для возможной переработки.

2 ОПИСАНИЕ ИЗДЕЛИЯ

NET230N – это универсальная панель управления для систем автоматизации производства **DEA** System с 1 или двумя приводами с электронапряжением 230 Вольт с и без энкодера. Основная характеристика данного блока управления- это простота расположения входов и выходов в соответствии с собственными нуждами, что гарантирует возможность его применения для любого типа автоматизации. Достаточно установить желаемую конфигурацию для используемой автоматизации, чтобы добиться оптимального функционирования задаваемых параметров, исключая все излишние функции.

3 ТЕХНИЧЕСКИЕ ДАННЫЕ

| | TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 |
|--|---|---|----------------------|--------------|----------|
| | LIVI 6NET LIVI 9NET GULLIVER REV | GHOST 100 / 200 LOOK - MAC OLI LIVI 500P LIVI 502 (R/EN) 550PL | LIVI 902 (R/EN/F) | PASS STOP | LATO 220 |
| Напряжение питания (В) | 230 В ~ ±10% (50/60 Гц) | | | | |
| Плавкий предохранитель F2 (А) | 5А | | | | |
| Плавкий предохранитель F1 (А) | 160мА | | | | |
| Выходы двигателей 230В Максимальная выделяемая мощность (В) | 2 x 600 Ватт | | | | |
| Выход питания дополнительных устройств | 24 В ~ макс 200мА | | | | |
| Выход "Предупреждение (сигнал тревоги)" | 230 В ~ макс 150 Ватт | | | | |
| Выход электрозамка | Макс 1 арт. 110 или выход 24В === макс 5В === настраиваемый | | | | |
| Выход проблескового фонаря 230 В | 230 В ~ макс 40 Ватт | | | | |
| Выход проблескового фонаря 24 В | 24В макс 100мА (для проблесковых светодиодных фонарей) арт. LED24Al или ворота открыты сигнальная лампа / лампа освещения | | | | |
| Предельная температура функционирования | -20÷50 °С | | | | |
| Частота радиоприёмника | 433,92 МГц | | | | |
| Тип кодирования радиопередатчика | HCS фиксированный - код HCS динамический - код микропереключатель | | | | |
| Максимальное количество управляемых радиопередатчиков | 100 | | | | |

| | | | | |
|---|---|---|--|---|
|  |  |  |  |  |
| Livi 6NET - Livi 9NET REV - Gulliver | Look - Mac - Oli | Livi 500 (R/EN) Livi 502 (R/EN) | Ghost 100 - Ghost 200 | Livi 550PL |
|  |  |  | * Если вы не используете автоматику DEA , установите параметр "Выбор типа автоматики" для более подходящего типа привода и производительности | |
| Livi 902 (R/EN/F) | Pass - Stop | LATO 220 | | |

4 НАСТРОЙКА БЛОКА УПРАВЛЕНИЯ

Универсальный блок управления NET230N может использоваться для управления следующими типами (ЪУРЕ) моторизованных типов закрывания производства DEA System: створчатые ворота, раздвижные ворота, подъемно-поворотные ворота и шлагбаумы.

Для гарантии максимальной применимости каждого типа (ЪУРЕ) закрывания в блоке предусмотрена начальная процедура, выполняемая только при первом включении, для оптимальной настройки входов, выходов и параметров функционирования (смотрите схему wykonania przy pierwszym uruchomieniu, mającą na celu optymalną konfiguracją wejść, wyjść oraz parametrów działania (patrz schemat A). После того, как блок будет настроен, он будет работать в соответствии с выбранным типом закрывания (ЪУРЕ). После осуществления начальной настройки достаточно выполнить стандартное программирование на оборудовании, с которым производится работа.

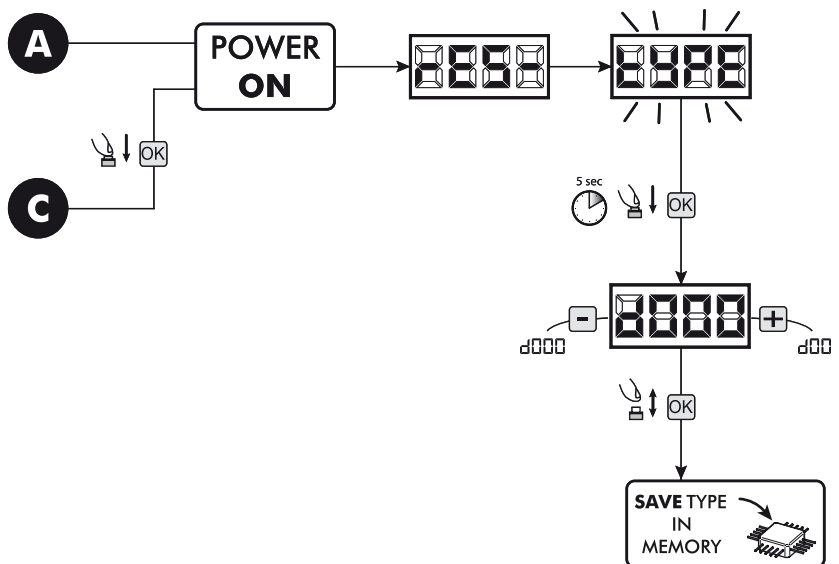
Все начальные заданные значения сохраняются в памяти даже в случае последующих повторных включений (смотрите схему B). Заданный тип закрывания (ЪУРЕ) может быть в дальнейшем изменён в случае необходимости (Смотрите схему C).

ПЕРВОЕ ВКЛЮЧЕНИЕ БЛОКА УПРАВЛЕНИЯ

Настройка после первого включения

A Прежде чем включать блок управления необходимо выполнить следующее:

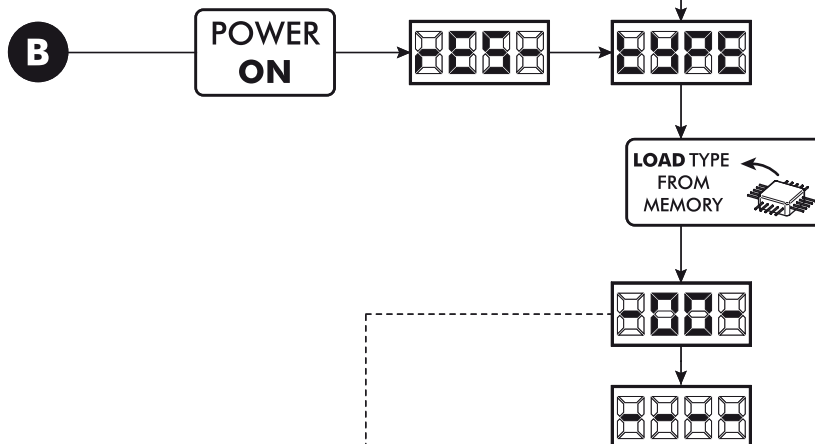
1. Подайте напряжение, на дисплее появятся последовательно мигающие надписи "rES-" и "ЪУРЕ";
2. Нажмите кнопку **OK** и удерживайте её нажатой в течение 5 сек до тех пор, пока не появится надпись **d000** на дисплее;
3. Нажимая на кнопки **+** и **-**, выберите желаемую настройку на основе типа установки (напр. **d002**) и подтвердите нажатием кнопки **OK**; В данный момент этот выбор будет сохранён в памяти и будет загружаться при каждом последующем включении.
4. Далее на дисплее появятся надписи "ЪУРЕ", "-00-" за которыми последует символ "- - -" (ворота закрыты).



Последующие повторные включения

B В Если в памяти блока управления уже была сохранена настройка, выполните следующее:

Подайте напряжение, на дисплее появятся следующие надписи "rES-", "ЪУРЕ", "-00-"; за которыми последует символ "- - -" (ворота закрыты).



Изменение существующей настройки

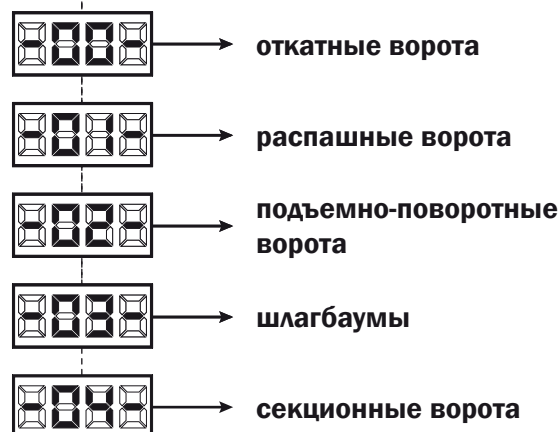
C Если в памяти блока управления уже сохранена настройка, и необходимо её изменить, выполните следующие операции:

1. Удерживайте нажатой кнопку **OK** и подайте напряжение, на дисплее появятся последовательно мигающие надписи "rES-" и "ЪУРЕ";
2. Нажмите кнопку **OK**, и удерживайте её нажатой в течение 5 сек до тех пор, пока не появится надпись **d000** (значение изменяется в соответствии с предыдущей использованной настройкой) на дисплее;
3. Нажимая на кнопки **+** и **-**, выберите желаемую настройку на основе типа установки (напр. **d002**) и подтвердите нажатием кнопки **OK**;

⚠ Прерывание процедуры перенастройки до выполнения подтверждения приведёт к загрузке предыдущей настройки без какого-либо изменения.

⚠ Если процедура перенастройки завершена успешно, новая настройка переписет предыдущую и будет загружаться при каждом последующем включении.

4. На дисплее появятся надписи "ЪУРЕ", "-00-" за которыми последует символ "- - -" (ворота закрыты).



5 ЭЛЕКТРИЧЕСКИЕ ПОДКЛЮЧЕНИЯ










Выполняйте электрические подключения, следуя инструкциям, приведённым в "Таблице 1", и используя схему.

ВНИМАНИЕ Для соблюдения соответствующих мер по электробезопасности всегда прокладывайте кабель электропитания с напряжением 230В на расстоянии (минимум 4 мм для оголенной части провода и 1 мм для изолированного) от низковольтных проводов (питание приводов, цепей управления, электрических замков, антенн, вспомогательных устройств), закрепляя их с помощью соответствующих скоб вблизи клеммных панелей.

ВНИМАНИЕ Выполните подсоединение к сети 230В ~ ± 10% 50 Гц с помощью всеполярного выключателя или другого устройства, которое гарантирует всеполярное отключение от сети с расстоянием открытия контактов равным 3мм..

ВНИМАНИЕ Для подсоединения энкодера к блоку управления используйте исключительно предназначенный кабель 3x0,22мм².

Таблица 1 "подсоединение к клеммным панелям"

| | | | | | | | |
|-------------------------------------|---|---|---|---------------|---------------|---------------|---|
| 1-2 | | Вход электропитания 230 В ~ ± 10% (50/60 Гц) | | | | | |
| 3-4-5 |  | Выход привода 1 230В ~ макс 600 Ватт | | | | | |
| 6-7-8 |  | Выход привода 2 230В ~ макс 600 Ватт (если присутствует) | | | | | |
| 9-10 |  | Выход 230 В ~ макс 150 Ватт для сигнальной лампочки "Ворота открыты фиксированные" (если P052=0) или внешнего освещения (да P052>1) | | | | | |
| 11-12 |  | Выход проблескового фонаря 230 В ~ макс 40 Ватт | | | | | |
| 13-14 |  | 13 (+) | Резервный выход питания для электрического замка, не более 1 х арт. 110 (если P062 = 0), импульсный выход 24В макс 5Вт (если P062 = 1), шаг за шагом (если P062 = 2), выход на электро-тормоз для не самоблокирующихся приводов (если P062 = 3), выход для питания электрического замка через внешнее реле (если P062 = 4), выход для питания электромагнитов шлагбаумов (если P062 = 5) или управляемая длительность сигнала (если P062 > 5, заданное значение означает задержку отключения в секундах). | | | | |
| | | 14 (+) | | | | | |
| 15-16 |  | FL | Выход 24В === максимум 100мА; меняя положение FL / WL джампера, вы можете использовать вместо лампы на 230В лампу 24В (выбрав FL) или выход предупреждающего сигнала (выбрав WL). Предупреждение: выходная мощность позволяет использовать только светодиодные лампы. | | | | |
| | | WL | | | | | |
| | | TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 | В случае, если установка требует других команд и/или дополнительных по сравнению со стандартной, возможно настроить любой вход для желаемого функционирования. Смотреть раздел "Продвинутое программирование" |
| Если не используется, замкнуть вход | | | | | | | |
| 17 | Вход 6 | ☐14 (FCC 1) | ☐11 (STOP) | ☐☐☐ (NONE) | ☐☐☐ (NONE) | ☐14 (FCC 1) | |
| 18 - Общ. | | Н.З. | Н.З. | Н.О. | Н.О. | Н.З. | |
| 19 | Вход 5 | ☐12 (FCA 1) | ☐☐☐ (PHOTO 2) | ☐☐☐ (NONE) | ☐☐☐ (NONE) | ☐12 (FCA 1) | |
| 20 - Общ. | | Н.З. | Н.З. | Н.О. | Н.О. | Н.З. | |
| 21 | Вход 4 | ☐☐☐ (PHOTO 1) | ☐☐☐ (PHOTO 1) | ☐11 (STOP) | ☐☐☐ (NONE) | ☐11 (STOP) | |
| 22 - Общ. | | Н.З. | Н.З. | Н.З. | Н.О. | Н.З. | |
| 23 | Вход 3 | ☐10 (SAFETY) | ☐10 (SAFETY) | ☐10 (SAFETY) | ☐☐☐ (NONE) | ☐☐☐ (NONE) | |
| 24 - Общ. | | Н.З. | Н.З. | Н.З. | Н.О. | Н.О. | |
| 25 | Вход 2 | ☐☐2 (PED.) | ☐☐2 (PED.) | ☐☐☐ (PHOTO 1) | ☐☐☐ (PHOTO 1) | ☐☐☐ (PHOTO 1) | |
| 26 - Общ. | | Н.О. | Н.О. | Н.З. | Н.З. | Н.З. | |
| 27 | Вход 1 | ☐☐1 (START) | ☐☐1 (START) | ☐☐1 (START) | ☐☐1 (START) | ☐☐1 (START) | |
| 28 - Общ. | | Н.О. | Н.О. | Н.О. | Н.О. | Н.О. | |
| 29 |  | Вход сигнала антенны радио | | | | | |
| 30 |  | Вход заземление антенны радио | | | | | |
| 31-32 |  | Выход 24 В ~ макс 200мА для питания вспомогательных устройств | | | | | |

Примечание к табл. 1:

FCC 1 - концевик закрытия первого привода;

FCA 1 - концевик открытия первого привода;

PHOTO 1 - фотозлементы 1;

PHOTO 2 - фотозлементы 2;

SAFETY - устройство безопасности;

START - старт;

STOP - стоп;

PEDESTRIAN - режим "калитки";

NONE - не используется;

Н.О. - нормально открытый;

Н.З. - нормально закрытый.

Схема подключения для ТИП 01 (распашные ворота)

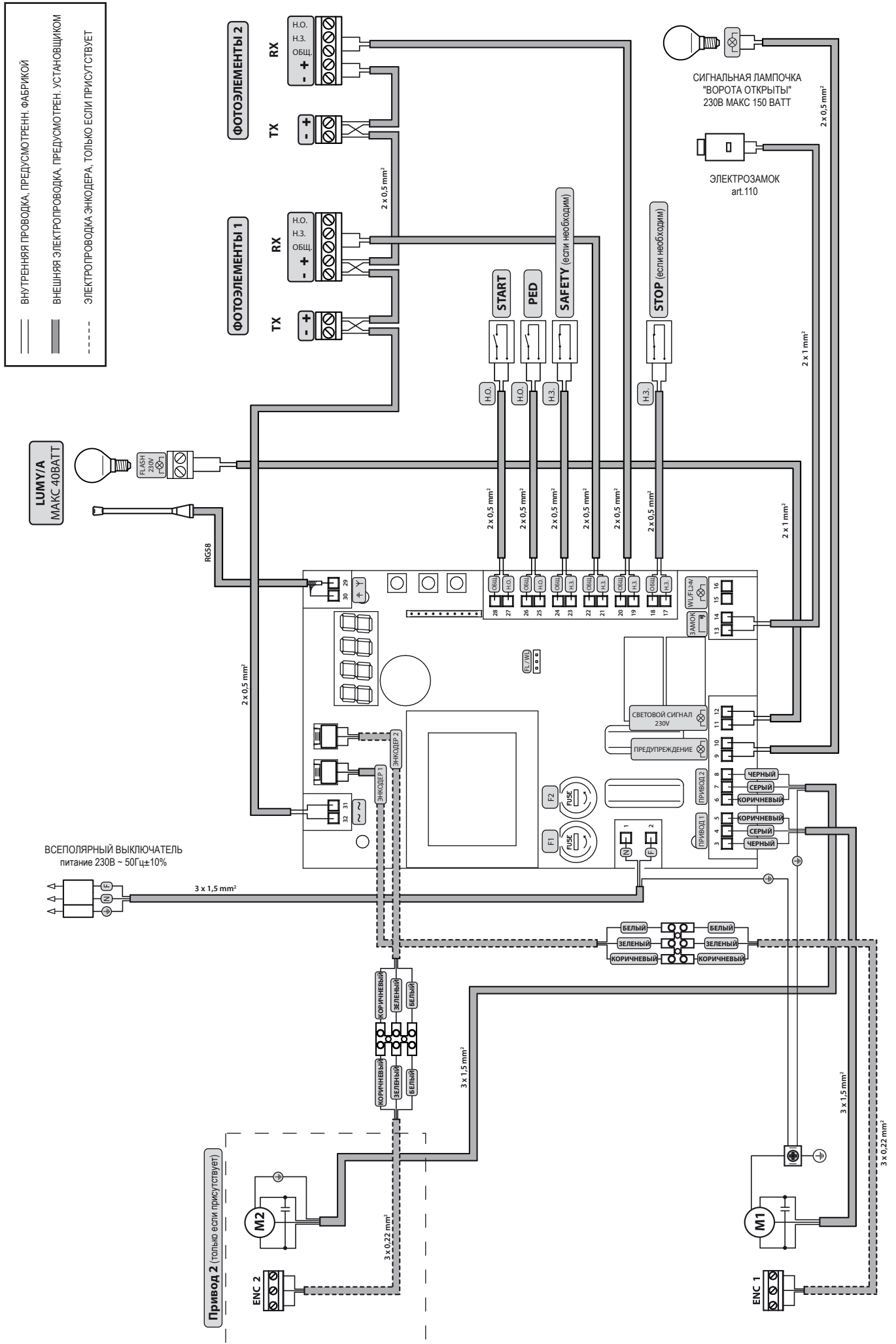
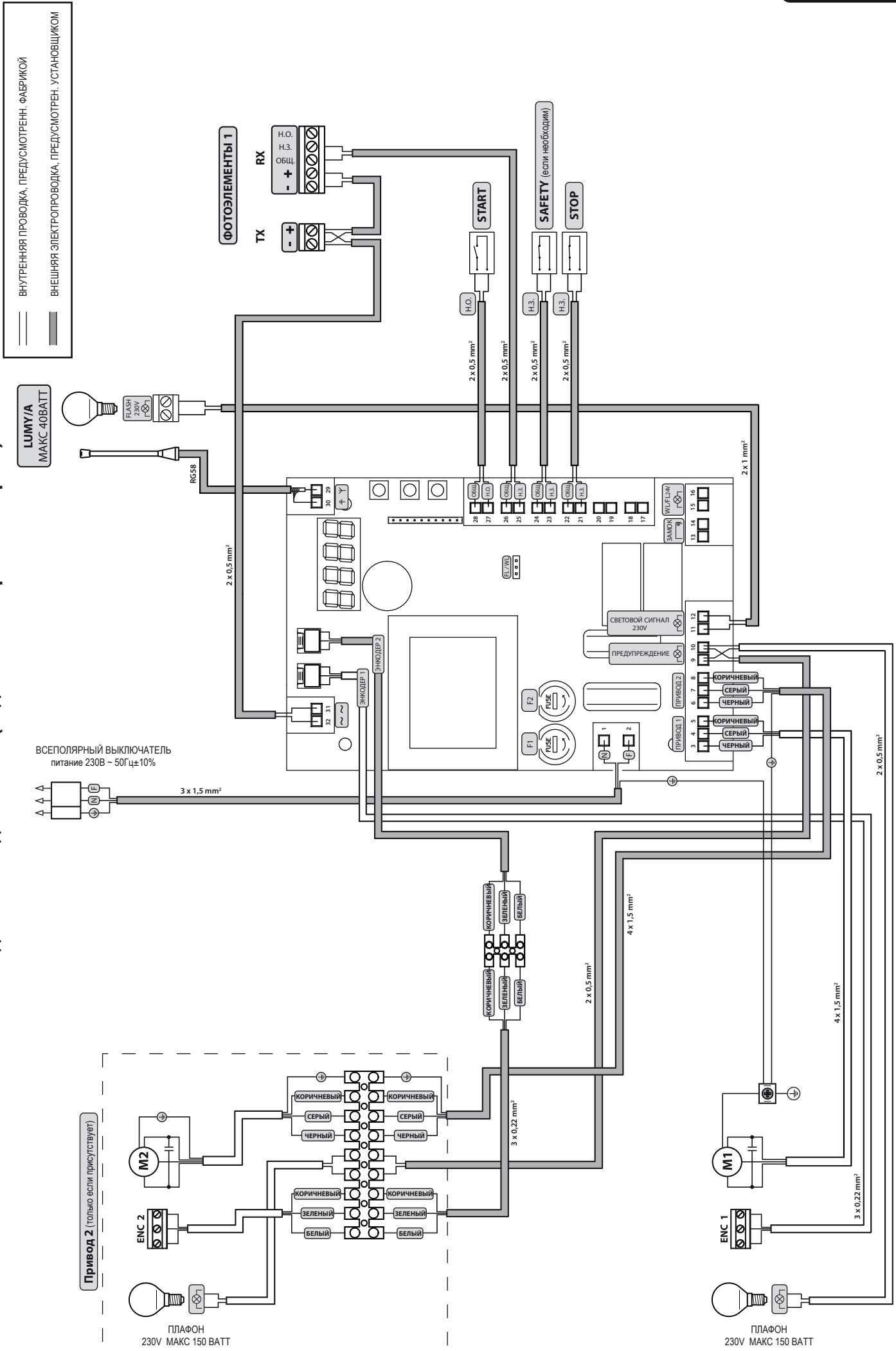


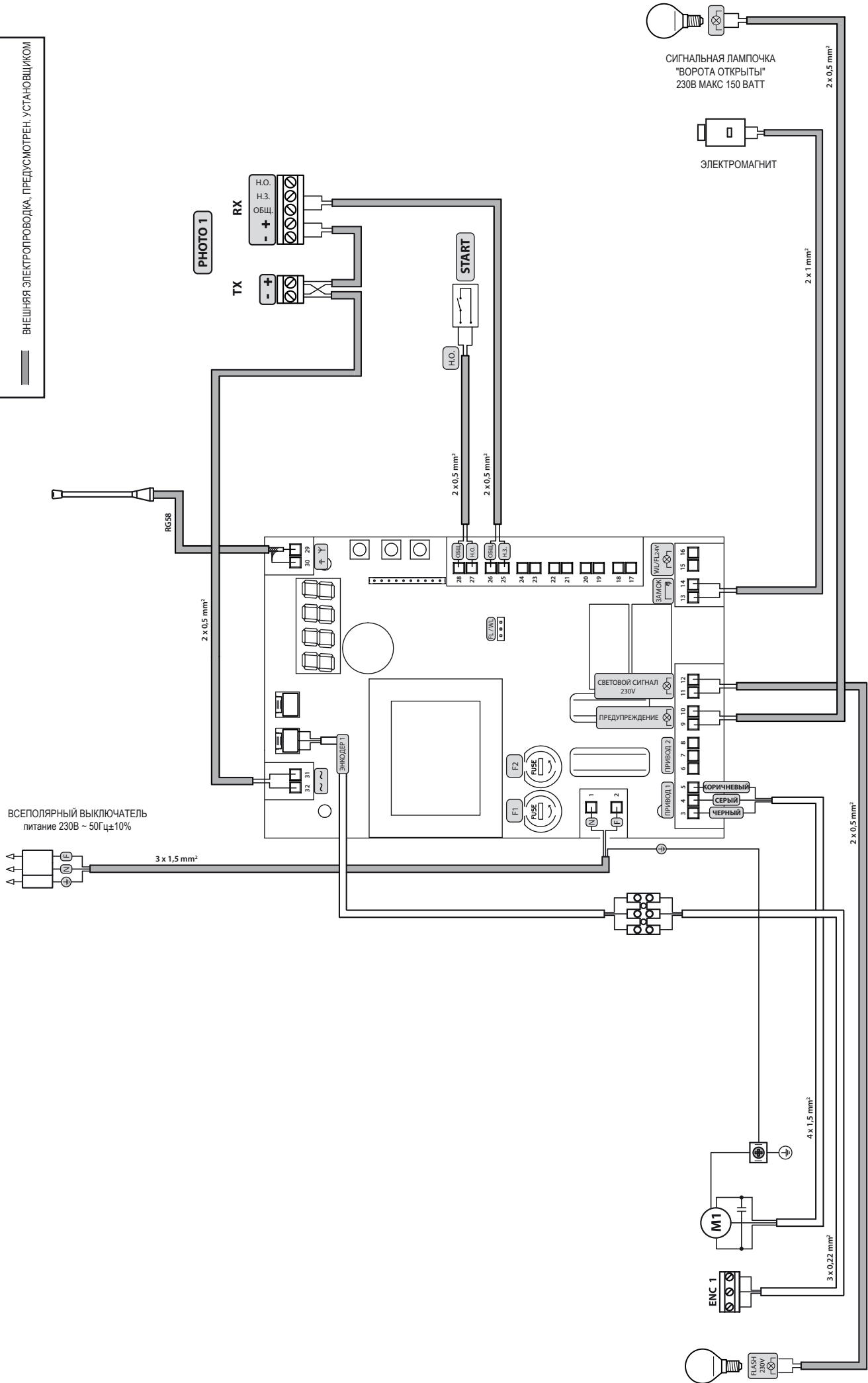
Схема подключения для ТИП 02 (подъемно-поворотные ворота)



RU

Схема подключения для ТИП 03 (шлагбаумы)

————— Внутренняя проводка, Предусмотрен. Фабрикой
 ————— Внешняя электропроводка, Предусмотрен. Установщиком



6 СТАНДАРТНОЕ ПРОГРАММИРОВАНИЕ

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ Не забывайте установить P062 = 3 при использовании реверсивных приводов с электротормозом.

1 Питание

Подайте питание, на дисплее появятся последовательно надписи "rES-", "TYPE", "-01-" (либо выбранный Type), за которыми следует символ "---" (ворота закрыты).



* В случае, если блок управления был запрограммирован, и повторное включение обусловлено прерыванием напряжения питания, при первом импульсе START выполняется процедура перезапуска позиции привода (смотрите описание "rESP" в Таблице сообщений, отражающих рабочее состояние на стр. 168).

2 Визуализация состояния входов и счётчика манёвров

1. Нажмите кнопку **OK** и удерживайте её нажатой в течение 15 секунд;

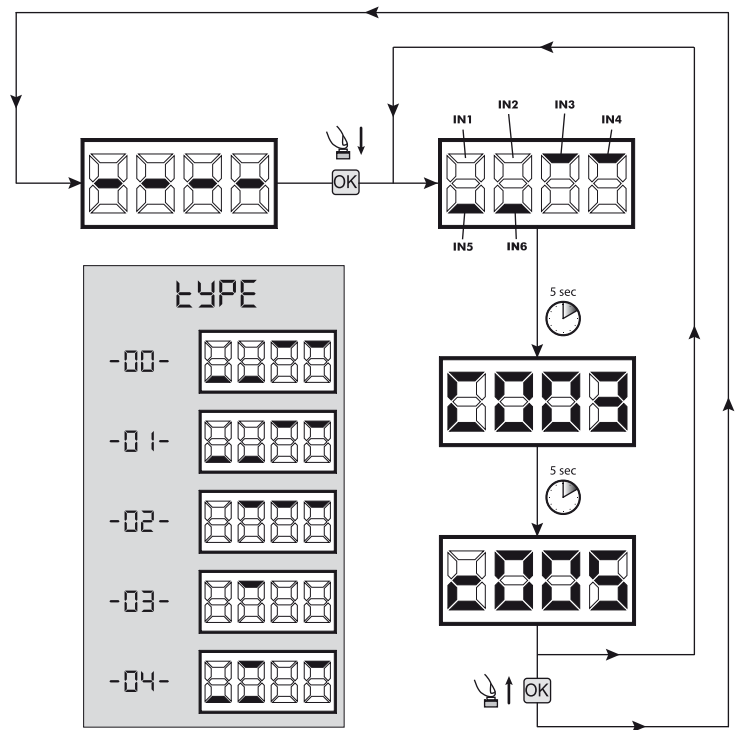
2. На дисплее отражаются соответственно:
Состояние входов (проверьте правильность состояния входов);

- открытый контакт
- закрытый контакт

Общий счётчик манёвров (* смотри P064):
пр: $3000 = 3 \times 1000 = 3000$ выполненных манёвров

Техобслуживание общего счётчика (* смотрите P065):
напр.: $2500 = 5 \times 500 = 2500$ манёвров, которые ещё необходимо выполнить до запроса проведения техобслуживания (--- = функция техобслуживания отключена)

3. Удерживайте нажатой кнопку **OK** для циклической визуализации 3 опций или оставьте нажатой кнопку **OK** для того, чтобы выйти из параметра.



3 Выбор типа приводов ! ВАЖНО !

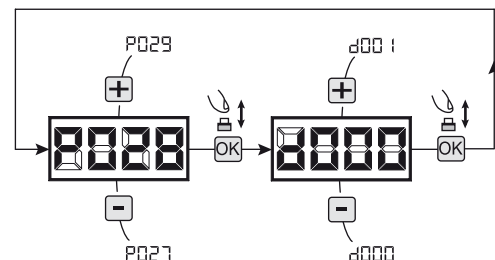
- Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-** пока на дисплее не появится P028;
- Войдите в режим параметра, нажимая кнопку **OK**;
- Воздействуя на кнопки **+** и **-**, задайте:

| Типе 00 | Типе 01 | Типе 02 | Типе 03 | Типе 04 |
|--|--|---|--|--|
| <ul style="list-style-type: none"> • 005 6NET • 006 9NET • 007 Gulliver - Rev | <ul style="list-style-type: none"> • 001 Look - Mac • 002 Ghost • 003 Livi 500 - 500MT - 502 - 502EN - 550PL • 004 Livi 500P - 500MT/RF - 502R - 502R/EN - 502L • 005 Oli | <ul style="list-style-type: none"> • 003 Livi 902EN • 004 Livi 902R - 902R/EN/F | <ul style="list-style-type: none"> • 003 Pass • 004 Stop | <ul style="list-style-type: none"> • 000 Lato |

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ: Выбирая привод OLi, все указанные значения, связанные с приводом группы (P037 - P038 - P039 - P040) автоматически устанавливаются на 100% без возможности изменения. Для этого типа приводов, обнаружение препятствий не активно и регулировка силы тяги может быть выполнена только при помощи клапанов двигателя.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ: Если вы не используете автоматику DEA, установите параметр "Выбор типа автоматики" для более подходящего типа привода и производительности (см. таблицу на стр. 146).

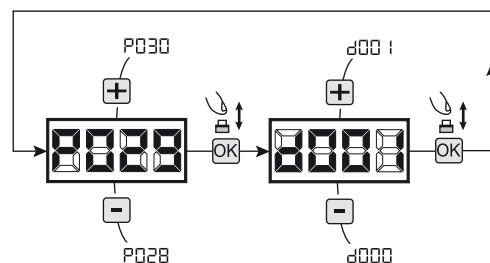
4. Подтвердите выбор нажатием на кнопку **OK** (на дисплее появится P028).



4 Выбор функционирования с или без энкодера

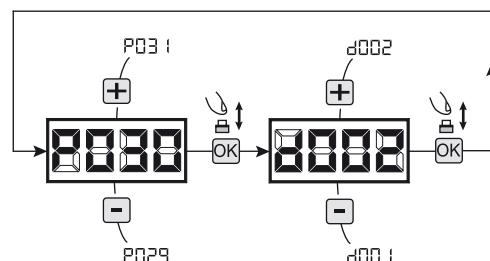
1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-** пока на дисплее не появится P029;
2. Войдите в режим параметра, нажимая кнопку **OK**;
3. Воздействуя на кнопки **+** и **-**, задайте:
 - d000=для двигателей с энкодером;
 - d001=для двигателей без энкодера (Замедление активируется);
 - d002=для двигателей без энкодера (Замедление не активирован);
4. Подтвердите выбор, нажимая на кнопку **OK** (на дисплее появится P029).

! ВАЖНО !



5 Выбор функционирования: 1 или 2 привода

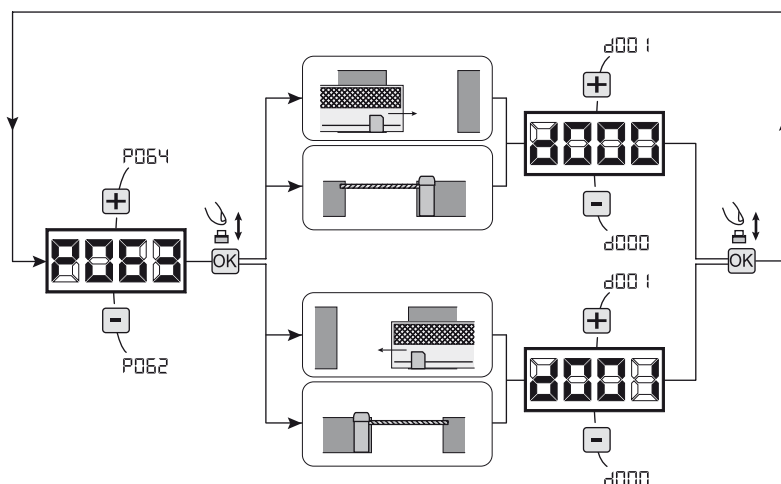
1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-** пока на дисплее не появится P030;
2. Войдите в режим параметра, нажимая кнопку **OK**;
3. Воздействуя на кнопки **+** и **-**, задайте:
 - d001=для функционирования с одним двигателем;
 - d002=для функционирования с 2 двигателями;
4. Подтвердите выбор, нажимая на кнопку **OK** (на дисплее появится P030).



6 Выбор направления хода (только Type 00 и Type 03)

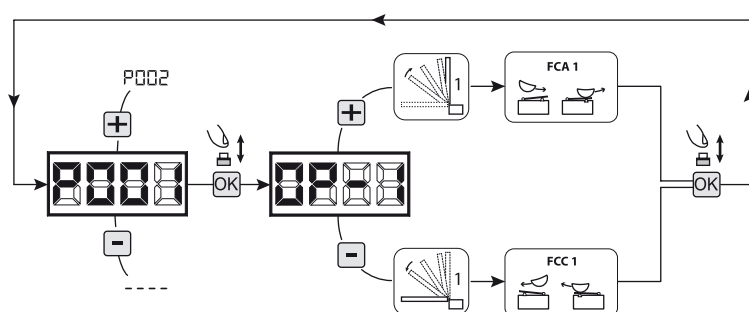
1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-** пока на дисплее не появится P063;
2. Войдите в режим параметра, нажимая кнопку **OK**;
3. Воздействуя на кнопки **+** и **-**, задайте:
 - d000=двигатель в стандартной позиции;
 - d001=двигатель в реверсивной позиции;
4. Подтвердите выбор, нажимая на кнопку **OK** (на дисплее появится P063).

Внимание: параметр инвертирует автоматически выходы открывания/закрывания приводов и возможные входы конечного выключателя открывания/закрывания.



7 Регулирование кулачков конечного выключателя

1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-**, пока на дисплее не появится P001;
2. Войдите в режим параметра, нажимая кнопку **OK**;
3. Воздействуя на кнопки **+** (**ОТКРЫТЬ**) и **-** (**ЗАКРЫТЬ**), установите рычаг в позицию открывания и поверните соответствующий кулачок до срабатывания микровыключателя; Повторите операцию, регулируя конечный выключатель закрывания.
4. Подтвердите выбор, нажимая на кнопку **OK** (на дисплее появится P001).



ВНИМАНИЕ Если присутствует привод 2, повторите предыдущие регулировки, воздействуя на параметр P002.

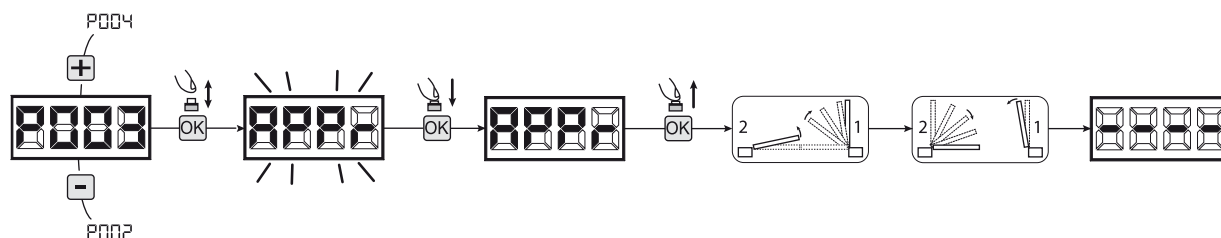
8 Настройка хода приводов

1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-** пока на дисплее не появится P003;
2. Войдите в режим параметра, нажимая кнопку **OK**;
3. При появлении мигающей надписи “PPPP” удерживайте нажатой кнопку **OK**;
4. Отпустите кнопку **OK**, как только слово “PPPP” перестает мигать, цикл обучения начинается с открытия 1 привода (если движение начинается с закрытия, отключите электропитание, переподключите кабеля подключения привода и повторите операцию);
5. Подождите, пока дверь (или двери в случае использования 2 приводов) выполняет команду и не достигнет упора открывания или упора закрывания.

Если необходимо симулировать досрочно упор открывания при открывании двери, возможно воздействовать вручную, подав импульс на кнопку Старт (или с помощью кнопки “OK” плате).

Внимание: При использовании приводов без энкодера ход привода не контролируется, поэтому он **ДОЛЖЕН БЫТЬ** остановлен в момент программирования в открытом положении и в закрытом положении (для обоих приводов), нажатием кнопки **OK**.

6. При завершении манёвра на дисплее появится “----”.

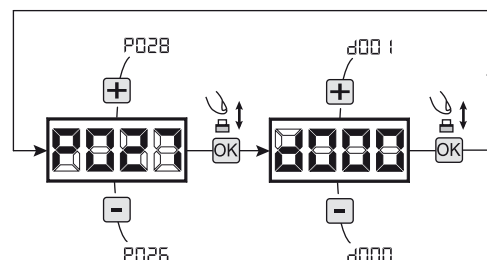


ВНИМАНИЕ (только для TYPE 01 и TYPE 03) После выполнения обучения хода приводов, сделайте полный цикл (открытие/закрытие) и проверьте корректность работы ручной разблокировки. Если работает слишком “тяжело”, увеличьте значение P057 на 1 или больше.

9 Настройка передатчиков

9.1 Выбор кодирования передатчика

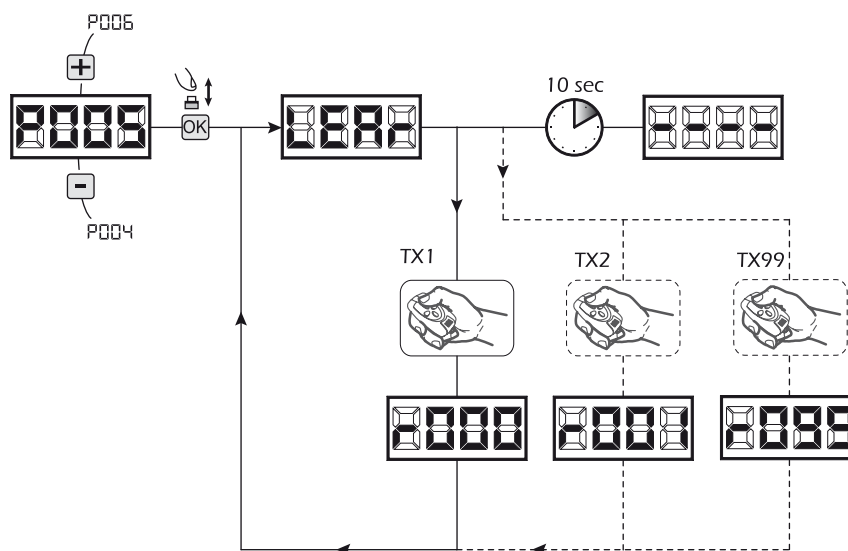
1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-** пока на дисплее не появится P027;
2. Войдите в режим параметра, нажимая кнопку **OK**;
3. Выберите тип кодирования, воздействуя на кнопки **+** и **-**:
 - d000=фиксированный динамический (роллинг) код (**рекомендуемый**);
 - d001=полный динамический (роллинг) код;
 - d002=микровыключатель;
4. Подтвердите выбор, нажимая на кнопку **OK** (на дисплее появится P027).



Внимание: Если необходимо изменить тип кодирования, и если в памяти уже сохранены передатчики с другим кодированием, необходимо аннулировать сохранённые данные в памяти (P004) **ПОСЛЕ** того, как было установлено новое кодирование.

9.2 Настройка

1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-**, пока на дисплее не появится P005;
2. Войдите в режим параметра, нажимая кнопку **OK**;
3. При появлении мигающей надписи “LEPP” нажмите на кнопку передатчика, который необходимо внести в память;
4. На дисплее появится сокращённое название только что сохранённого в памяти передатчика и затем мигающая надпись “LEPP”;
5. Повторите операцию, начиная с пункта 3, для возможных других передатчиков, которые необходимо сохранить в памяти;
6. Завершите процесс запоминания, подождя 10 сек. до визуализации на дисплее надписи “----”.

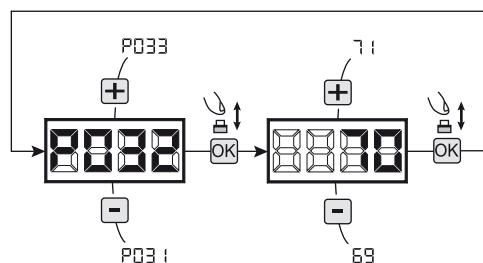


Внимание: В случае передатчика с динамическим кодом (роллинг) кодирования приёмник можно настроить на приём сигнала, подав импульс на спрятанную кнопку передатчика, уже сохранённого в памяти.

10 Изменение параметров функционирования

Если необходимо изменить параметры функционирования:

1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-**, пока на дисплее не появится желаемый параметр (напр. P032);
2. Войдите в режим параметра, нажимая кнопку **OK**;
3. Воздействуя на кнопки **+** и **-**, задайте желаемое значение;
4. Подтвердите выбор, нажав на кнопку **OK** (на дисплее появится предварительно выбранный параметр).



Полный список “Параметров функционирования” смотрите в таблице на стр. 162.

11 Программирование завершено

ВНИМАНИЕ С целью завершения процедуры программирования воздействуйте на кнопки **+** и **-** до появления символа “----”, блок управления находится в ожидании инструкций для обычного функционирования.

Для выполнения возможных операций по “Продвинутому Программированию” (аннулирование передатчиков, конфигурация входов ит.д.) смотрите страницу 158.

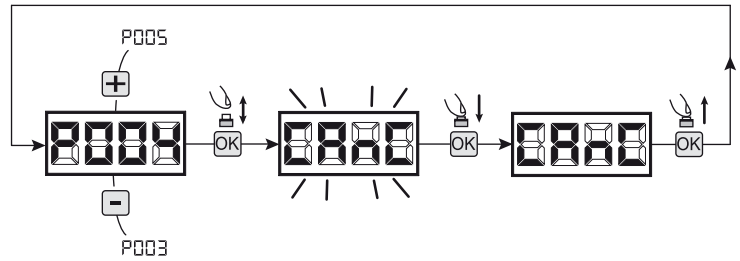
7 ПРОДВИНУТОЕ ПРОГРАММИРОВАНИЕ

Далее приводятся некоторые процедуры по программированию, касающиеся вопросов управления памятью приёмников и продвинутой конфигурацией входов управления.

1 Удаление занесённых в память передатчиков

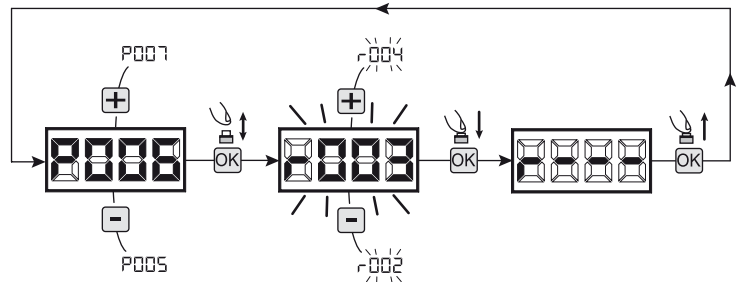
1.1 Аннулирование всех передатчиков

1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-**, пока на дисплее не появится P004;
2. Войдите в режим параметра, нажимая кнопку **OK**;
3. При появлении мелькающей надписи “LRL”, удерживайте нажатой кнопку **OK**;
4. Отпустите кнопку **OK**, как только надпись “LRL” прекратит мелькать;
5. Все занесённые в память передатчики были аннулированы (на дисплее появится P004).



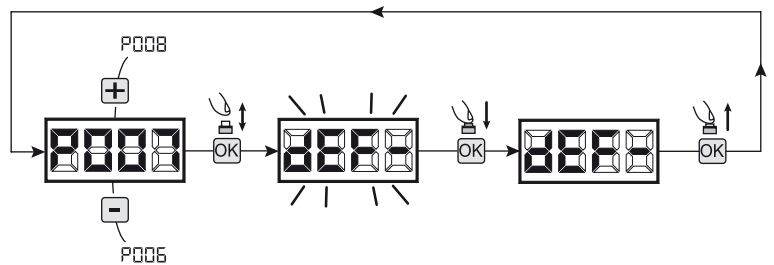
1.2 Поиск и удаление передатчика

1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-**, пока на дисплее не появится P006;
2. Войдите в режим параметра, нажимая кнопку **OK**;
3. Воздействуя на кнопки **+** и **-**, выберите передатчик, который необходимо аннулировать (напр. P003);
4. При появлении мелькающей надписи “r003”, удерживайте нажатой кнопку **OK**;
5. Отпустите кнопку **OK**, как только появится надпись “r---”;
6. Выбранный передатчик был удалён (на дисплее появится P006).



2 Восстановление параметров по умолчанию

1. Прокрутите параметры клавишами **+** и **-**, пока не увидите;
2. Перейти в настройки, нажав клавишу **OK**;
3. Когда символ “DEF-” замигает, нажмите и удерживайте клавишу **OK**;
4. Отпустите клавишу **OK**, как только слово “DEF-” перестает мигать;
Будут снова установлены параметры по умолчанию для настройки, используемой в данный момент;
5. По окончании операции на дисплее отображается P007.



Внимание: После восстановления параметров по умолчанию, вы должны запрограммировать блок управления снова и настроить все рабочие параметры, в частности, не забудьте правильно настроить параметры конфигурации привода. (P028 - P029 - P030).

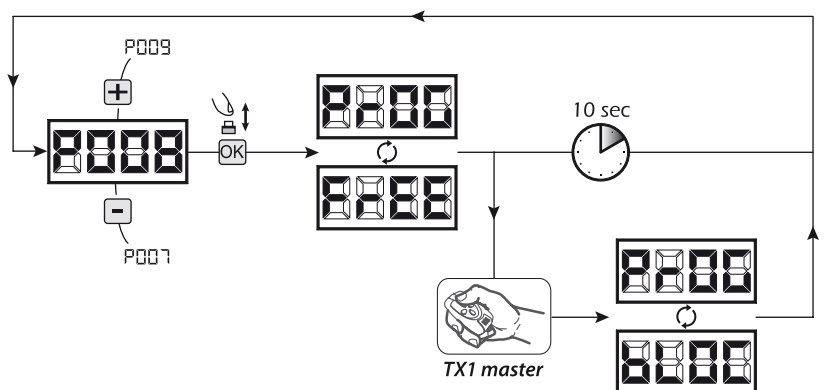
Внимание: Не забывайте установить P062=3 при использовании реверсивных приводов с электротормозом в конце процедуры.

3 Блокировка/Разблокировка доступа к программированию

Использование приёмников с кодированием микропереключателями (независимо от типа передатчиков, уже сохранённых в памяти) возможно блокировать и снимать блокировку доступа к программированию блока управления с целью предотвращения несанкционированного вмешательства. Установка радиомодуля на тип кодирования микропереключателями создаёт код блокировки/разблокировки, проверяемый блоком управления.

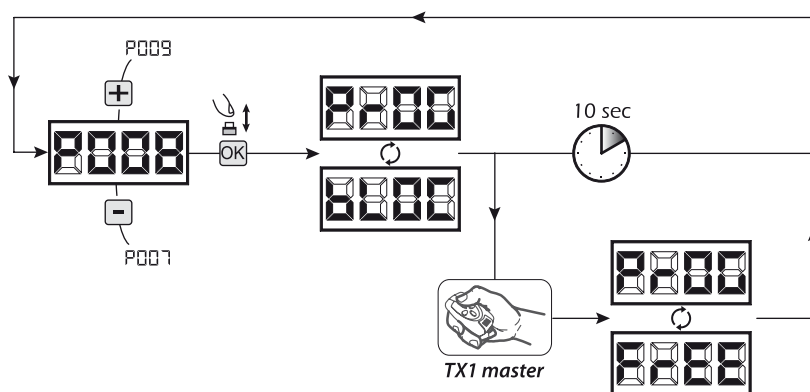
3.1 Блокировка доступа к программированию

1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-**, пока на дисплее не появится P008;
2. Войдите в режим параметра, нажимая на кнопку **OK**;
3. Дисплей попеременно отобразит надписи P-00/F-EE, чтобы указать, что блок управления в ожидании передачи кода блокировки;
4. В течение 10 секунд нажмите CH1 “TX master”, дисплей отобразит P-00/BLOC до возвращения к списку параметров;
5. Доступ к программированию заблокирован.



3.2 Разблокировка доступа к программированию

1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-**, пока на дисплее не появится P008;
2. Войдите в режим параметра, нажимая на кнопку **OK**;
3. Дисплей попеременно отобразит надписи P-000/BL00, чтобы указать, что блок управления в ожидании передачи кода снятия блокировки;
4. В течение 10 секунд нажмите CH1 "TX master", дисплей отобразит P-000/FE00 до возвращения к списку параметров;
5. Доступ к программированию разблокирован.



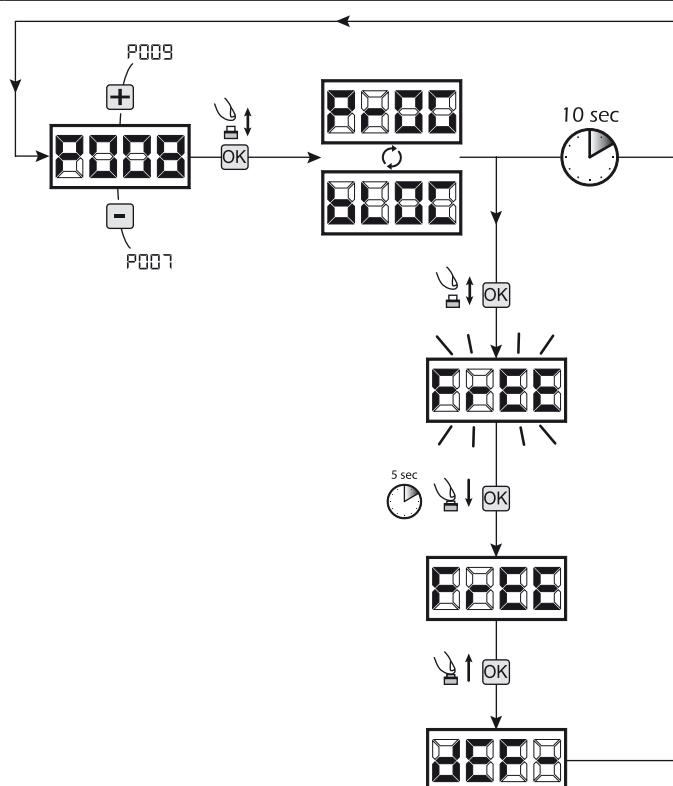
3.3 Разблокировка доступа к программированию с помощью итогового перезапуска

ВНИМАНИЕ! Данная процедура приводит к потере всех внесённых в память установок.

Процедура позволяет разблокировать блок управления без использования соответствующего кода для разблокировки.

После данного типа разблокировки необходимо снова выполнить программирование блока управления и настройку всех параметров функционирования, в частности, правильно установить параметры настройки привода (P028-P029-P030). Кроме того, необходимо повторить измерение ударной силы на соответствие оборудования нормам

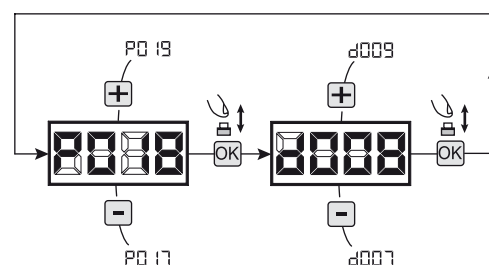
1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-**, пока на дисплее не появится P008;
2. Войдите в режим параметра, нажимая на кнопку **OK**;
3. Дисплей попеременно отобразит надписи P-000/BL00;
4. Нажмите кнопку **OK**, на дисплее появится мелькающая надпись FE00;
5. Нажмите снова кнопку **OK** и удерживайте её нажатой в течение 5 сек (отпустив её, прежде чем процедура будет прервана): дисплей отразит неизменную надпись FE00, за которой последует dEF - до возвращения к списку параметров;
6. Доступ к программированию разблокирован.



4 Настройка входов

В случае, если установка требует других и/или дополнительных команд по сравнению со стандартом, отображённым в электрических схемах, возможно настроить каждый вход для желаемого функционирования (напр. START, FOTO, STOP и т.д.).

1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-**, пока на дисплее не появится параметр, соответствующий желаемому входу:
 - P017=для ВХОДА 1;
 - P018=для ВХОДА 2;
 - P019=для ВХОДА 3;
 - P020=для ВХОДА 4;
 - P021=для ВХОДА 5;
 - P022=для ВХОДА 6;
2. Войдите в режим параметра (например P018), нажимая на кнопку **OK**;
3. Воздействуя на кнопки **+** и **-**, задайте значение, соответствующее желаемому функционированию (смотрите таблицу "Параметры настройки входов" на стр. 160);
4. Подтвердите выбор нажатием кнопки **OK** (на дисплее появится P018).
5. Выполните подсоединение к только что настроенному входу.



5 Программирование завершено

ВНИМАНИЕ По окончании процедуры программирования воздействуйте на кнопки **+** и **-** до появления символа " - - - ", блок управления находится в ожидании инструкций для обычного функционирования.

| | ПАР. | ПРОЦЕДУРА |
|-----------------------------------|------|--|
| ПРОЦЕДУРЫ ПРОГРАММИРОВАНИЯ | Р001 | Позиционирование привода 1 |
| | Р002 | Позиционирование привода 2 |
| | Р003 | Настройка хода приводов |
| | Р004 | Аннулирование параметров радиомодуля |
| | Р005 | Запись в память данных передатчиков |
| | Р006 | Поиск и удаление передатчиков |
| | Р007 | Восстановление рабочих параметров |
| | Р008 | Блокировка доступа к программированию |
| | Р009 | Вход сети DE@NET (в настоящее время не используется) |
| | Р010 | Не используется |
| | Р011 | Не используется |
| | Р012 | Не используется |
| | Р013 | Не используется |
| | Р014 | Не используется |
| | Р015 | Не используется |

| | ПАР. | ОПИСАНИЕ ПРОЦЕДУРА |
|-----------------------------------|------|-----------------------------------|
| ПАРАМЕТРЫ НАСТРОЙКИ ВХОДОВ | Р016 | Выбор типа входа Вход_3 / INPUT_3 |
| | Р017 | Выбор функционирования INPUT_1 |
| | Р018 | Выбор функционирования INPUT_2 |
| | Р019 | Выбор функционирования INPUT_3 |
| | Р020 | Выбор функционирования INPUT_4 |
| | Р021 | Выбор функционирования INPUT_5 |
| | Р022 | Выбор функционирования INPUT_6 |

| | | | |
|---------------------------------|------|---|---|
| ПАРАМЕТРЫ НАСТРОЙКИ ВХОДОВ | P023 | Присвоение CANALE 1 передатчиков | |
| | P024 | Присвоение CANALE 2 передатчиков | |
| | P025 | Присвоение CANALE 3 передатчиков | |
| | P026 | Присвоение CANALE 4 передатчиков | |
| | P027 | Выбор типа кодирования радиомодуля | |
| ПАРАМЕТРЫ НАСТРОЙКИ ПРИВОДОВ | P028 | Выбор типа приводов ВНИМАНИЕ: Выбирая привод OLI, все указанные значения, связанные с приводом группы (P037 - P038 - P039 - P040) автоматически устанавливается на 100% без возможности изменения. Для этого типа приводов, обнаружение препятствий не активно и регулировка силы тяги может быть выполнена только при помощи клапанов двигателя. | |
| | P029 | Выбор функционирования с и без энкодера. ВНИМАНИЕ: P029 должен быть задан правильно, прежде чем выполнять процедуру программирования | |
| | P030 | Выбор количества приводов | |
| ПАРАМЕТРОВ ФУНКЦИОНИРОВАНИЯ | P031 | Настройка скорости приводов во время задержки при открывании | ВНИМАНИЕ: Для приводов без энкодера, скорость во время хода при открытии / закрытии (100%) и скорость замедления на открытие / закрытие (30%) зафиксированы независимо от заданных значений. |
| | P032 | Настройка скорости приводов во время хода при открывании | |
| | P033 | Настройка скорости приводов во время хода при закрывании | |
| | P034 | Настройка скорости приводов во время задержки при закрывании | |
| | P035 | Настройка длительности задержки при открывании. | |
| | P036 | Настройка длительности задержки при закрывании. | |
| | P037 | Настройка усилия привода 1 при открывании (если = 100% чувствительность на препятствие исключается) | ВНИМАНИЕ: Для приводов без энкодера: во время настройки усилия, учитывайте, что функция обнаружения препятствий во время замедления не активна. |
| | P038 | Настройка усилия привода 1 при закрывании (если = 100% чувствительность на препятствие исключается) | |
| | P039 | Настройка усилия привода 2 при открывании (если = 100% чувствительность на препятствие исключается) | |
| | P040 | Настройка усилия привода 2 при закрывании (если = 100% чувствительность на препятствие исключается) | |
| | P041 | Настройка времени автоматического закрытия (если = 0 автоматическое закрытие отменяется) | |
| | P042 | Настройка времени автоматического закрывания для режима „пешеход” (если = 0 автоматическое закрывание для режима „пешеход” отменяется). | |
| | P043 | Настройка продолжительности хода привода для режима „пешеход”. | |

| | | TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 |
|---|---|---------|---------|---------|---------|---------|
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (параметр не используется) • 001: START (старт) • 002: PEDESTRIAN (для пешеходов) • 003: OPEN (самостоятельно открывается) • 004: CLOSED (самостоятельно закрывается) • 005: OPEN_PM (открывается присутств.человеком) • 006: CLOSED_PM (закрывается присутств.человеком) • 007: ELOCK-IN (активация электрозамка Смотрите P062) | CH1 | 001 | 001 | 001 | 001 | 001 |
| | CH2 | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| | CH3 | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| | CH4 | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: HCS фиксированный код • 001: HCS роллинг (динамический) код • 002: Микропереключатель | | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: LATO • 001: LOOK - MAC • 002: GHOST 100/200 • 003: 500 - 500MT - 502 - 502EN - 902EN - PASS - 550PL • 004: STOP - 500P - 500MT/RF - 502R - 502R/EN - 502L - 902R - 902R/EN/F | <ul style="list-style-type: none"> • 005: 6NET - OLI • 006: 9NET • 007: GULLIVER - REV | 005 | 001 | 003 | 003 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: двигатели с энкодером • 001: двигатели без энкодера. Замедление активируется • 002: двигатели без энкодера. Замедление не активирован | | 000 | 001 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 001: один привод • 002: два привода | | 001 | 002 | 001 | 001 | 001 |
| 15% от общ.....100% от общ | | 040 | 050 | 050 | 030 | 030 |
| 15% от общ.....100% от общ | | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 |
| 15% от общ.....100% от общ | | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 |
| 15% от общ.....100% от общ | | 040 | 050 | 050 | 030 | 030 |
| 0% от общ.....80% от общ | | 025 | 020 | 020 | 030 | 020 |
| 0% от общ.....80% от общ | | 025 | 020 | 020 | 030 | 020 |
| 15% от общ.....100% от общ | | 050 | 050 | 050 | 099 | 050 |
| 15% от общ.....100% от общ | | 050 | 050 | 050 | 099 | 050 |
| 15% от общ.....100% от общ | | / | 050 | / | 099 | 050 |
| 15% от общ.....100% от общ | | / | 050 | / | 099 | 050 |
| 0сек.....255сек | | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| 0сек.....255сек | | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| 5% от общ.....100% от общ | | 030 | 035 | 035 | 100 | 100 |

| | | | |
|-----------------------------|--|--|--|
| ПАРАМЕТРОВ ФУНКЦИОНИРОВАНИЯ | P044 | Настройка времени предварительного мелькания проблескового фонаря. | |
| | P045 | Настройка времени задержки открывания. | |
| | P046 | Настройка времени задержки закрывания. | |
| | P047 | Функция общего использования в кондоминиуме: отключение входов управления при открывании и закрывании во время автоматического открывания и закрывания. | |
| | P048 | Функция рывка: при активировании функции производится кратковременное (в течение 1 секунды) закрывающее движение двигателей перед открыванием ворот для облегчения отпирания любого электрозамка. | |
| | P049 | Выбор рабочей программы: реверсивная (во время манёвра управляющий импульс инвертирует ход приводов), пошаговая (во время манёвра управляющий импульс останавливает ход приводов. Последующий импульс снова запускает ход вращения привода в обратном направлении). | |
| | P050 | FOTO 1 | Функционирование входа FOTO: если= 0 фотоэлемент функционирует при закрывании и при старте, когда ворота закрыты; Если= 1 фотоэлемент всегда функционирует; если= 2 фотоэлемент функционирует только при закрывании; когда данный вход активирован, функционирование входа FOTO вызывает: инверсию хода (во время закрывания), остановку хода (во время открывания), препятствует запуску (при закрытых воротах). Если= 3-4-5 функционирование является идентичным в соответствии со значениями 0-1-2, но с функцией „немедленное закрывание“: в любом случае во время открывания и/или остановки после удаления возможного препятствия ворота закрываются автоматически после фиксированной по времени задержки, равной 3 секундам. |
| | P051 | FOTO 2 | |
| | P052 | Выбор рабочей программы выхода „Предупреждение“: Если=0 „предупреждающий световой сигнал“ (выход всегда ON/включён, когда ворота открыты, OFF/выключён по окончании манёвра по закрытию), Если>1 „внешнее освещение“ (выход ON/включён во время каждого хода, OFF/выключён, когда привод останавливается после заданной задержки). | |
| | P053 | Поиск конца хода при открытии: приводы во время открытия остановятся только при достижении конца хода. Внимание: Во время работы в аварийном режиме (rESP), привод выполняет первый манёвр на открытие. Кроме того, если есть концевые выключатели, параметр устанавливается на 1. | |
| | P054 | Функция „Плавный пуск“: приводы ускоряются постепенно, пока не достигнут запрограммированной скорости, избегая резких рывков. Внимание: Для приводов без энкодера, параметр не задействован. | |
| | P055 | Настройка продолжительности реверсирования направления движения при обнаружении препятствия (определяется внутренним датчиком или с помощью активации входа safety): если = 0 выполняется полное реверсирование, если > 0 указывается продолжительность (в секундах) хода реверсирования после при обнаружении препятствия во время открывания. | |
| | P056 | Настройка продолжительности реверсирования направления движения при обнаружении препятствия (определяется внутренним датчиком или с помощью активации входа safety): если = 0 выполняется полное реверсирование, если > 0 указывается продолжительность (в секундах) хода реверсирования после обнаружения препятствия во время закрывания. | |
| | P057 | Облегчение передвижения в ручном режиме: если ≠ 0, после обнаружения упора при закрывании привод 1 выполняет очень короткое реверсирование, чтобы ослабить напряжение на нём самом, и облегчает передвижение ворот в ручном режиме. Заданное значение указывает на продолжительность реверсирования. Если = 0, то функция деактивирована. | |
| | P058 | Настройка границы остановки при открытии: задается длительность последнего участка пути, при движении на котором любое препятствие принимается за концевой упор и приводит к остановке привода без реверса. Для приводов с энкодером, заданное значение указывает количество оборотов ротора, а для приводов без энкодера, значение выражается в % от максимальной величины хода. Внимание: для приводов без энкодера, если P035 (продолжительность замедления при открытии)> 10%, то на этом участке работы привода, обнаружение границы хода не происходит, осуществляется обычное замедление. | |
| P059 | Настройка границы остановки при закрытии: задается длительность последнего участка пути, при движении на котором любое препятствие принимается за концевой упор и приводит к остановке привода без реверса. Для приводов с энкодером, заданное значение указывает количество оборотов ротора, а для приводов без энкодера, значение выражается в % от максимальной величины хода. Внимание: для приводов без энкодера, если P036 (продолжительность замедления при закрытии)> 10%, то на этом участке работы привода, обнаружение границы хода не происходит, осуществляется обычное замедление. | | |

| | TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 |
|---|---------|---------|---------|---------|---------|
| Осек.....10сек | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| Осек.....30sec | / | 001 | / | / | / |
| Осек.....30сек | / | 003 | / | / | / |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: “неактивна” • 001: “активна” | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: “Функция дожима “выключена • 001: “Функция дожима “активна | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: “реверсивная” • 001: “пошаговая” | 001 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: фотоэлемент функционирует при закрывании и когда ворота закрыты • 001: фотоэлемент всегда функционирует • 002: фотоэлемент функционирует только при закрывании • 003: как для 000, но с функцией „немедленное закрывание” • 004: как для 001, но с функцией „немедленное закрывание” • 005: как для 002, но с функцией „немедленное закрывание” | 002 | 002 | 002 | 002 | 002 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: “предупреждающий световой сигнал” • >001 : “задержка выключения „внешнее освещение” (2сек.....255сек) | 000 | 000 | 060 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: Остановка при открытии в запомненном положении • 001: Остановка при открытии по достижению конца хода | / | 000 | 000 | 001 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: “мягкий старт“ выключен • 001: “мягкий старт” включен • 002: “длинный мягкий старт” включен | 001 | 001 | 001 | 001 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: полная инверсия при обнаружении препятствия • >000: продолжительность реверсирования после обнаружении препятствия (1сек.....10сек) | 000 | 000 | 000 | 000 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: полная инверсия при обнаружении препятствия • >000: продолжительность реверсирования после обнаружении препятствия (1сек.....10сек) | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: облегчение передвижения деактивировано • >000: облегчение передвижения активировано с продолжительностью по времени, равной: (1x25мс.....20x25мс) (1x25мс.....40x25мс) (только TYPE 00) | 000 | 001 | 003 | 002 | 000 |
| 1.....255 (двигатели с энкодером) 0%.....100% (двигатели без энкодера) | / | 025 | 025 | 020 | 025 |
| 1.....255 (двигатели с энкодером) 0%.....100% (двигатели без энкодера) | / | 025 | 025 | 020 | 025 |

| | | | | |
|-----------------------------|-----------------|--|--|--|
| ПАРАМЕТРОВ ФУНКЦИОНИРОВАНИЯ | P060 | Регулировка силы приводов во время движения - Если=0, (значение силы хода рассчитывается автоматически) - Если≠0, (приводы с энкодером) указывается значение (выражается в% от максимального значения) усилия в конце хода - Если≠0, (приводы без энкодера) активирует максимальную скорость в конце хода. | | |
| | P061 | Не используется | | |
| | P062 | Настройка выхода электрозамка: если = 0 выход электрозамка art.110, если = 1 импульсный выход 24В, если = 2 выход 24В в режиме “шаг за шагом”, если = 3 выход электротормоза для не самоблокируемых приводов, если = 4 выход 24В для питания электрозамка через внешнее реле, если = 5 выход 24В для питания электромагнитов шлагбаумов, если > 5 выход 24В с временной задержкой (установленное значение указывает на задержку отключения в секундах). | | |
| | P063 | Реверсирование направление хода: если=1 инвертирует автоматически выходы открывания / закрывания приводов и возможных входов конечного выключателя открывания/закрывания, избегая необходимости изменять ручную электропроводку в случае установки двигателя-редуктора в позиции, реверсивной по отношению к стандартной. | | |
| | P064 | Мультипликатор со счётчиком манёвров: умножает количество манёвров, затем итоги счётчика манёвров обновляются. Для визуализации значения смотрите параграф “Визуализация состояния входов и счётчика манёвров”. | | |
| | P065 | Эксплуатация счётчика манёвров: если=0, обнуляет счётчик и деактивирует запрос на проведение технической работы, если > 0, указывает количество манёвров (x500), которые необходимо выполнить до того, как блок управления подаст мелькающий световой сигнал с 4 дополнительными секундами, чтобы сообщить о необходимости проведения обслуживания. Например: Если P065 =050, количество манёвров=50x500=25000 Внимание: Прежде чем установить новое значение на счётчике манёвров до выполнения обслуживания, необходимо выполнить его перезагрузку, установив P065=0, и только затем P065=“новое значение”. | | |
| | P066 | Выбор функционирования выход проблескового фонаря: если = 0, выход прерывистого проблескового фонаря; если = 1, выход постоянного проблескового фонаря (для проблесковых фонарей, снабжённых внутренним прерывистым контуром) | | |
| | P067 | SAFETY 1 | Эксплуатация входов SFT: если = 0 устройство безопасности всегда включено, если = 1 устройство безопасности включено только в момент закрытия, если = 2 устройство безопасности работает только при закрытии и перед началом любого движения, если = 3 устройство безопасности работает только при открытии, если = 4 устройство безопасности работает только при открытии и перед началом любого движения. При срабатывании встроенного датчика обнаружения препятствий, а также при активации входов SFT1 и SFT2 происходит полное или частичное реверсирование движения, так как настроено в P055 (продолжительность реверса при открытии) и P056 (продолжительность реверса при закрытии). | |
| | P068 | SAFETY 2 | | |
| | P069 | Задержка сработки конечных выключателей: привод останавливается с задержкой 1,5 сек после сработки конечного выключателя. Во время этой задержки если появляется команда стоп, привод моментально останавливается. | | |
| | P070 | Регулировка длительности ускорения Внимание: если плавный пуск активен, ускорение отключается независимо от значения P070. | | |
| | P071 | Не используется | | |
| | P072 | Не используется | | |
| | P073 | Не используется | | |
| | P074 | Не используется | | |
| P075 | Не используется | | | |

| | TYPE 00 | TYPE 01 | TYPE 02 | TYPE 03 | TYPE 04 |
|---|---------|---------|---------|---------|---------|
| 0% от общ.....100% от общ | / | 000 | 000 | 000 | 000 |
| | / | / | / | / | / |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: Выход для питания электрозамка art.110 • 001: Импульсный выход 24 В === постоянного тока макс 5Вт • 002: Выход 24 В === постоянного тока в режиме “шаг за шагом” макс 5Вт • 003: Выход электротормоза для не самоблокируемых приводов • 004: Выход для питания электрозамка через внешнее реле • 005: Выход для питания электромагнитов шлагбаумов • >005: Выход 24В с временной задержкой макс 5 Вт (6 сек. 255 сек.) | 000 | 000 | 000 | 005 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: “Стандартная установка” • 001: “Реверсивная установка” | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: “x100 • 001: “x1000 • 002: “x10000 • 003: “x100000 | 001 | 001 | 001 | 001 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: “Запрос на проведение обслуживания деактивирован • >000: “Количество манёвров (x500) для запроса проведения обслуживания (1.....255) | 000 | 000 | 000 | 000 | 000 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: “выход прерывистого проблескового фонаря • 001: “выход постоянного проблескового фонаря | 001 | 001 | 001 | 001 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: Устройство безопасности всегда включено • 001: Устройство безопасности включено только в момент закрытия • 002: Устройство безопасности работает только при закрытии и перед началом любого движения • 003: Устройство безопасности работает только при открытии • 004: Устройство безопасности работает только при открытии и перед началом любого движения | 000 | 000 | 000 | 000 | 001 |
| | 000 | 000 | 000 | 000 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: Задержка сработки концевых выключателей отключена • 001: Задержка сработки концевых выключателей включена | 000 | 000 | 000 | 000 | 001 |
| <ul style="list-style-type: none"> • 000: ускорение отключено (привод ускоряется рывком, максимально быстро, до рабочей скорости) • 00X: регулирует продолжительность ускорения на 1,5 сек (X * 6 мс) | 108 | 108 | 108 | 108 | 108 |
| | / | / | / | / | / |
| | / | / | / | / | / |
| | / | / | / | / | / |
| | / | / | / | / | / |
| | / | / | / | / | / |

8 СООБЩЕНИЯ, ОТОБРАЖАЕМЫЕ НА ДИСПЛЕЕ

| Сообщения, отражающие рабочее состояние | | |
|---|--|--|
| Сообщ. | Описание | |
| ---- | Ворота закрыты | |
| ⌋ | Ворота открыты | |
| OPEN | Происходит открывание | |
| CLOS | Происходит закрывание | |
| STEP | В пошаговом режиме плата управления ожидает дальнейших инструкций после команды начала. | |
| STOP | Получена команда остановки | |
| RESP | Происходит перезагрузка позиции: плата управления была только что снова включена после прерывания подачи электропитания, либо ворота превысили максимальное допустимое количество (80) реверсов без достижения упора закрывания или максимальное допустимое количество (3) операций подряд устройства, защищающего от раздавливания. Таким образом, был запущен поиск в замедленном режиме точек конца хода при открывании сначала и в последующем при закрывании. | |
| СООБЩЕНИЯ ОБ ОШИБКАХ | | |
| Сообщ. | Описание | Возможные решения |
| ERRP | Ошибка позиции: Процедура перезагрузки позиции не завершилась удачно. Плата управления ожидает дальнейших команд. | <ul style="list-style-type: none"> - Убедитесь в том, что не имеют место особые процессы трения и/или препятствия во время хода. - Подайте команду начала для запуска процедуры перезагрузки позиции; - Проверьте, чтобы манёвр завершился правильно, помогая в ручном режиме, если необходимо, ходу двери/дверей; - Отрегулируйте возможные заданные значения усилия и скорости приводов. |
| ERR3 | Срабатывают или неисправны внешние фотозлементы и/или предохранительные устройства. | Убедитесь в правильной работе всех установленных предохранительных устройств и/или фотозлементов. |
| ERR4 | Возможная неисправность силового контура платы управления. | Отключите и подайте напряжение. Подайте команду начала, если сообщение повторяется, замените плату управления. |
| ERR5 | Приводы не выключаются: Привод/приводы превысили максимальное рабочее время (4 мин) работы без остановки. | <ul style="list-style-type: none"> - Подайте команду старт для запуска манёвра перезагрузки позиции; - Проверьте, чтобы манёвр завершился правильно. |
| ERR6 | Превышение времени определения препятствия: С помощью отключённого датчика, защищающего от раздавливания, было обнаружено присутствие препятствия, которое затрудняет движение двери в течение более, чем 10 секунд. | <ul style="list-style-type: none"> - Убедитесь в том, что не имеют место особые процессы трения и/или препятствия во время хода. - Подайте команду начала для запуска процедуры перезагрузки позиции; - Проверьте, чтобы манёвр завершился правильно. |
| ERR7 | Движение двигателей не обнаружено. | <ul style="list-style-type: none"> - Убедитесь в правильном подключении приводов и соответствующих энкодеров. - Проверьте установку параметра P029 (Выбор привода с и без энкодера) и убедитесь в том, что он является правильным. - При повторении сообщения замените плату управления. |

9 ИСПЫТАНИЕ ОБОРУДОВАНИЯ

Испытание является необходимой операцией для проверки правильного монтажа оборудования. **DEA System** сводит правильное испытание всей системы автоматизации к 4 простым фазам:

- Убедитесь в том, что были строго соблюдены инструкции, описанные в разделе “Сводная информация о мерах предосторожности”.
- Проведите проверки по открыванию и закрыванию систем автоматизации, контролируя, чтобы движение соответствовало предусмотренному. В связи с этим рекомендуется осуществить различные испытания для выявления возможных дефектов монтажа или настройки;
- Убедитесь в том, что все предохранительные устройства, подсоединённые к оборудованию, функционируют правильно;
- Выполните измерение ударной силы в соответствии со стандартом EN12445, чтобы ударные силы находились в пределах, предусмотренных нормой EN12453.

10 УТИЛИЗАЦИЯ ИЗДЕЛИЯ



ВНИМАНИЕ Согласно директиве Евросоюза 2002/96/CE по утилизации электрического и электронного оборудования (RAEE) это электрическое устройство не подлежит утилизации вместе с бытовыми отходами. Пожалуйста, избавьтесь от этого продукта, передав его в соответствующий муниципальный пункт для возможной переработки..

Questo manuale è stato realizzato utilizzando carta ecologica riciclata certificata Ecolabel per contribuire alla salvaguardia dell'ambiente.

This manual was printed using recycled paper certified Ecolabel to help save the environment.

Ce manuel a été réalisé en utilisant du papier recyclé certifié Ecolabel afin de respecter l'environnement.

El manual ha sido fabricado utilizando papel reciclado certificado Ecolabel para preservar el medio ambiente.

Este manual foi impresso com papel reciclado certificado Ecolabel para ajudar a preservar o meio ambiente.

W celu wsparcia ochrony środowiska, niniejszą instrukcję zrealizowaliśmy wykorzystując papier ekologiczny pochodzący z recyklingu i posiadający certyfikat Ecolabel.

Данное руководство было напечатано с использованием переработанной бумаги сертифицированной Ecolabel, чтобы помочь сохранить окружающую среду.

