

NET724 EVO



move as you like

IT **Quadro di comando programmabile**

Istruzioni d'uso ed avvertenze

EN **Programmable control board**

Operating instructions and warnings

FR **Armoire de commande programmable**

Notice d'emploi et avertissements

DE **Programmierbare Steuereinheit**

Bedienungsanleitung und Hinweise

ES **Cuadro de maniobra programable**

Instrucciones de uso y advertencias

PT **Quadro de comando programável**

Instruções para utilização e advertências

PL **Uniwersalna centrala sterująca**

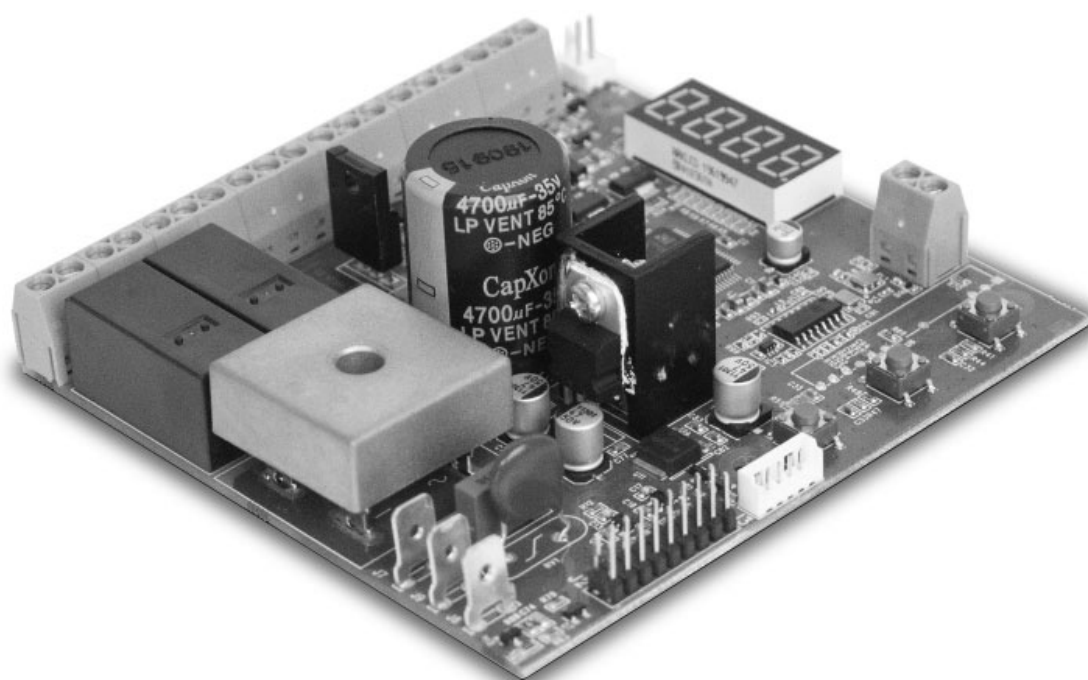
Instrukcja montażu i użytkowania

RU **Программируемая панель управления**

Инструкции и предупреждения

NL **Programmeerbare besturingskaart**

Bedieningsinstructies en waarschuwingen



NET724 EVO

Quadro di comando per motori in 24V

Istruzioni d'uso ed avvertenze

Sommario

1	Riepilogo avvertenze	1	7	Messaggi visualizzati a Display	13
2	Descrizione Prodotto	3	8	Lista parametri "EASY"	14
3	Dati Tecnici	3	9	Lista parametri "PRO"	15
4	Collegamenti elettrici	4	10	Messa in Servizio	26
5	Programmazione	6	11	Dismissione del Prodotto	26
6	Descrizione Inputs / Outputs	10			

SIMBOLI

In questo manuale vengono riportati i seguenti simboli per indicare eventuali pericoli.

	Avviso importante per la sicurezza. La mancata osservanza di queste indicazioni, può provocare gravi danni a cose o persone. Il non rispetto di quanto indicato, può portare a malfunzionamenti del prodotto e creare situazioni di pericolo.
	Avviso importante per la sicurezza. Il contatto con parti in tensione, può provocare la morte o lesioni gravi.
	Informazioni importanti per l'installazione, la programmazione o la messa in servizio del prodotto.

1 RIEPILOGO AVVERTENZE

ATTENZIONE! IMPORTANTI ISTRUZIONI DI SICUREZZA. LEGGERE E SEGUIRE ATTENTAMENTE TUTTE LE AVVERTENZE E LE ISTRUZIONI CHE ACCOMPAGNANO IL PRODOTTO POICHÉ UN'INSTALLAZIONE ERRATA PUÒ CAUSARE DANNI A PERSONE, ANIMALI O COSE. LE AVVERTENZE E LE ISTRUZIONI FORNISCONO IMPORTANTI INDICAZIONI RIGUARDANTI LA SICUREZZA, L'INSTALLAZIONE, L'USO E LA MANUTENZIONE. CONSERVARE LE ISTRUZIONI PER ALLEGARLE AL FASCICOLO TECNICO E PER CONSULTAZIONI FUTURE.

 **ATTENZIONE** Non permettere ai bambini di giocare con l'apparecchio. L'apparecchio può essere utilizzato da bambini di età non inferiore agli 8 anni, persone con ridotte capacità fisiche, mentali o sensoriali, o in generale da qualunque persona priva di esperienza o comunque della necessaria esperienza, purchè sotto sorveglianza oppure che le stesse abbiano ricevuto una corretta formazione all'uso sicuro dell'apparecchio e alla comprensione dei pericoli ad esso inerenti.

 **ATTENZIONE** Comando ad installazione fissa (pulsanti, ecc) devono essere situati fuori dalla portata dei bambini ad almeno 150 cm di altezza da terra. Non permettere ai bambini di giocare con l'apparecchio, i comandi fissi o con i radiocomandi dell'impianto.

 **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), 2014/53/UE (Direttiva RED). 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 sopracitate.

 **ATTENZIONE** In nessun caso utilizzare l'apparecchio in presenza di atmosfera esplosiva o in ambienti che possano essere aggressivi e danneggiare parti del prodotto. Verificare che le temperature nel luogo di installazione siano idonee e rispettino le temperature dichiarate nell'etichetta del prodotto.

 **ATTENZIONE** Quando si opera con il comando "uomo presente", assicurarsi che non ci siano persone nella zona di movimentazione dell'automatismo.

 **ATTENZIONE** Verificare che a monte della rete di alimentazione dell'impianto, vi sia un interruttore o un magnetotermico onnipolare che consenta la disconnessione completa nelle condizioni della categoria di sovratensione III.

 **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** Se il cavo di alimentazione è danneggiato, esso deve essere sostituito dal costruttore o dal suo servizio di assistenza tecnica o comunque da una persona con qualifica simile, in modo da prevenire ogni rischio.

 **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.

La pulizia e la manutenzione destinata ad essere effettuata dall'utilizzatore non deve essere effettuata da bambini senza sorveglianza.

 **ATTENZIONE** L'utilizzo di parti di ricambio non indicate da **DEA** System e/o il riassettaggio 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** Terminate le operazioni di regolazione, l'installatore dovrà verificare il funzionamento del dispositivo anti schiacciamento, garantendo il rispetto dei limiti normativi mediante il rilevamento delle forze d'impatto con un opportuno strumento certificato. La modifica dei valori di forza e velocità dovrà essere effettuata solo da personale qualificato che dovrà effettuare le misurazioni secondo la EN12453. Qualsiasi modifica dei valori deve essere documentata all'interno del libretto macchina.

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 provvisti 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 2012/19/EG sui rifiuti di apparecchiature elettriche ed elettroniche (WEEE), 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.

TUTTO QUELLO CHE NON È ESPRESSAMENTE PREVISTO NEL MANUALE D'INSTALLAZIONE, NON È PERMESSO. IL BUON FUNZIONAMENTO DELL'OPERATORE È GARANTITO SOLO SE VENGONO RISPETTATI I DATI RIPORTATI. LA DITTA NON RISPONDE DEI DANNI CAUSATI DALL'INOSSERVANZA DELLE INDICAZIONI RIPORTATE IN QUESTO MANUALE. LASCIANDO INALTERATE LE CARATTERISTICHE ESSENZIALI DEL PRODOTTO, LA DITTA SI RISERVA DI APPORTARE IN QUALUNQUE MOMENTO LE MODIFICHE CHE ESSA RITIENE CONVENIENTI PER MIGLIORARE TECNICAMENTE, COSTRUTTIVAMENTE E COMMERCIALMENTE IL PRODOTTO, SENZA IMPEGNARSI AD AGGIORNARE LA PRESENTE PUBBLICAZIONE.

2 DESCRIZIONE DEL PRODOTTO

NET724 EVO è un quadro di comando per automazioni **DEA System** ad 1 motore 24V.

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

	NET724 EVO	
Tensione alimentazione (V)	230 - 240 V ~ (50/60 Hz)	
Potenza nominale trasformatore (VA)	80 VA (230/25V)	150 VA (230/25V)
Fusibile F1 (A)	T1A 250V (ritardato)	T2A 250V (ritardato)
Uscita alimentazione ausiliari	24 V === max 200mA	
Uscita 1 configurabile	24 V === max 5 W	
Uscita 2 configurabile	24 V === max 5 W	
Frequenza ricevitore radio	433,92 MHz	
Tipo di codifica radiocomandi	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch - DART	
N° max radiocomandi gestiti	200	

4 COLLEGAMENTI ELETTRICI



! Pericolo di lesioni e danni materiali dovute a scosse elettriche !



! Pericolo di malfunzionamenti dovuti a installazione impropria !

Eseguire i collegamenti seguendo le indicazioni dello schema elettrico.

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.

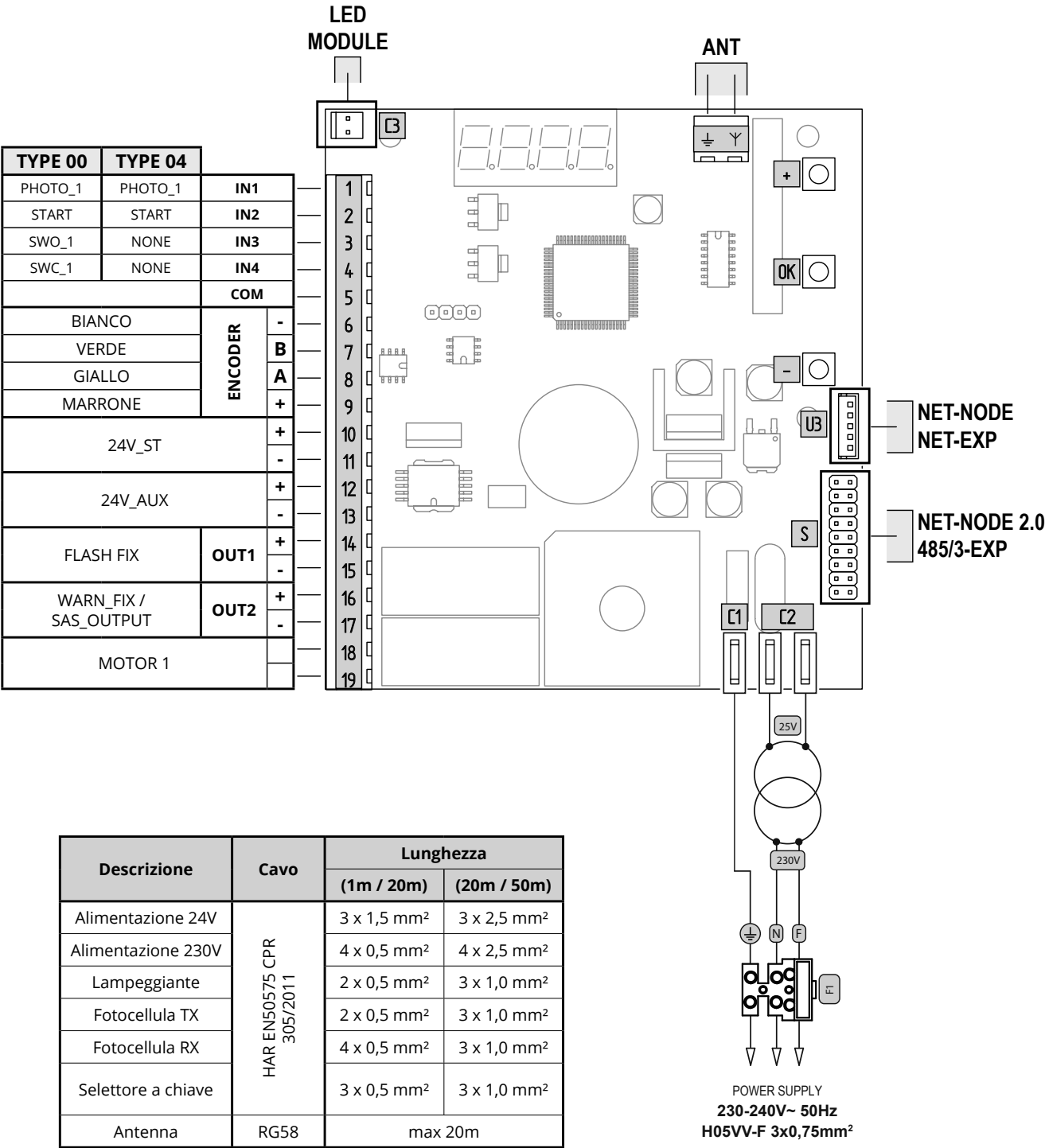
ATTENZIONE Collegarsi alla rete 230 - 240 V ~ 50/60 Hz tramite un interruttore onnipolare o altro dispositivo che assicuri la onnipolare disinserzione della rete, con una distanza di apertura dei contatti = 3 mm.

Tabella 2 "collegamento alle morsettiere"

1		Ingresso IN1	
2		Ingresso IN2	
3		Ingresso IN3	
4		Ingresso IN4	
5		Comune ingressi	
6	-	Uscita Encoder motore M1	
7	B		
8	A		
9	+		
10	+	Uscita stabilizzata 24V === alimentazione dispositivi di sicurezza controllati	$(24V_{ST} + 24V_{AUX})$ $=$ $\text{max } 200\text{mA}$
11	-		
12	+	Uscita 24V === alimentazione ausiliari (es. accessorio BAT_ADV)	
13	-		
14	+	Uscita OUTPUT 1 configurabile 24V === max 5W (vedi Io.31 per i valori selezionabili)	
15	-		
16	+	Uscita OUTPUT 2 configurabile 24V === max 5W (vedi Io.32 per i valori selezionabili)	
17	-		
18-19		Uscita motore M1 max 5A	
ANT	Y	Ingresso segnale antenna radio	
	⊥	Ingresso massa antenna radio	
C 1		Connessione parti metalliche dei motori	
C 2		Ingresso alimentazione 25 V ~ da trasformatore	
C 3		Uscita connettore per modulo a led luce di cortesia	
S		Ingresso connettore modulo NET-NODE 2.0 - 485/3-EXP	
U 3		Ingresso modulo ad innesto NET-NODE - NET-EXP	

SCHEMA ELETTRICO
NET724 EVO

IT



5 PROGRAMMAZIONE

5.1 Alimentazione

Dare alimentazione, sul display compaiono in sequenza le scritte "00.01" (oppure la versione firmware attualmente in uso), "TYPE", "-04-" (oppure il valore del TYPE di funzionamento attualmente in uso) seguite dal simbolo di cancello chiuso "- - -" (vedi Tabella Messaggi di Stato a pag. 13).

NOTA: È possibile integrare la sequenza dei messaggi visualizzati a display dopo l'alimentazione della centrale con le informazioni relative al numero di manovre totali effettuate fino a quel momento. Consultare il parametro EX.18 per l'attivazione o la disattivazione della funzione.

5.2 Impostazione e cambio del TYPE

Se il TYPE impostato non dovesse essere quello desiderato oppure non fosse stato definito ("-88-" lampeggiante), procedere come indicato:

1. In condizione di cancello chiuso e con porta ferma, premere e mantenere premuto il tasto [OK];
2. Premere contemporaneamente i tasti [+] e [-] fino alla comparsa della scritta "MENU";
3. Mantenere premuti i 3 tasti fino alla comparsa della scritta "TYP0" (il numero lampeggiante indica il TYPE attualmente impostato);
4. Rilasciare tutti e 3 i tasti;
5. Scorrere l'elenco dei TYPE con i tasti [+] oppure [-] e confermare la selezione mantenendo premuto il tasto [OK];

NOTA: A conferma dell'avvenuto cambio del TYPE, il display illuminerà tutti i segmenti e procederà al riavvio della centrale mostrando in sequenza le scritte "00.01" (oppure la versione firmware attualmente in uso), "TYPE", "-04-" (oppure il valore del TYPE di funzionamento attualmente in uso) seguite dal simbolo di cancello chiuso "- - -".

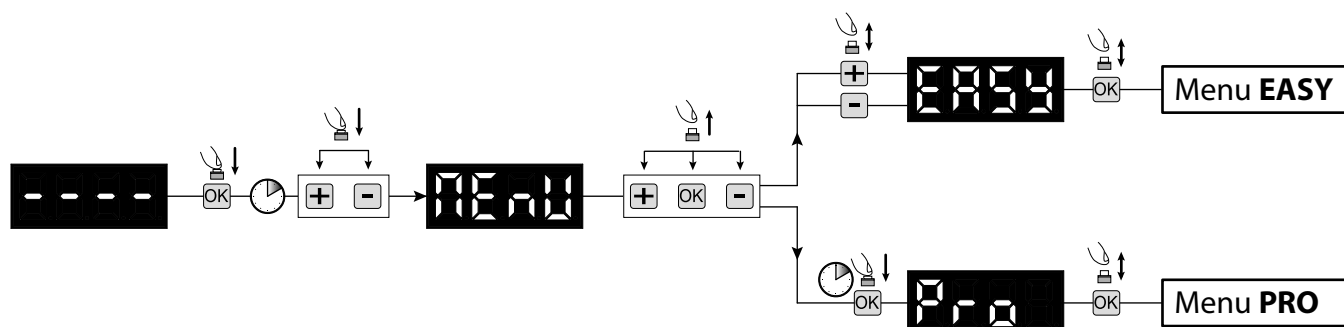
5.3 Accesso ai menù di programmazione

Per accedere al menù di programmazione:

1. Con porta ferma, premere e mantenere premuto il tasto [OK];
2. Premere contemporaneamente i tasti [+] e [-] fino alla comparsa della scritta "MENU"; Rilasciare tutti e 3 i tasti;
3. Seguire le procedure specifiche per l'ingresso nei menù EASY o PRO.

LEGENDA SIMBOLI

	Premere e rilasciare subito il tasto (o i tasti)
	Premere e mantenere premuto il tasto (o i tasti) per il tempo indicato oppure fino al cambio di stato



La programmazione si divide in 2 menù separati denominati menù EASY e menù PRO

Il **menù EASY** comprende una selezione dei parametri basilari che permettono la messa in funzione dell'automazione. La lista parametri visualizzata dal menù EASY varia a seconda del TYPE impostato.

NOTA: L'elenco dei parametri del menù EASY, viene integrato da qualsiasi parametro modificato (rispetto al suo valore di DEFAULT) nel menù PRO. In questo modo sarà possibile avere una lista di tutti i parametri in uso.

Il **menù PRO** è un elenco completo di tutti i parametri disponibili diviso per sottocategorie.

Le sottocategorie gestite si dividono in:

SETUP **SETUP:** Parametri che gestiscono l'apprendimento delle corse motori ed il posizionamento delle porte.

IN/OUT **IN/OUT:** Parametri che gestiscono gli ingressi e/o le uscite dei dispositivi collegati.

TIMES **TIMES:** Parametri che gestiscono funzioni legate ai tempi di funzionamento.

RADIO **RADIO:** Parametri che gestiscono i radiocomandi e le funzioni a loro associate.

MOVEMENT **MOVEMENT:** Parametri che gestiscono i movimenti, velocità e forze delle porte.

EXTRA **EXTRA:** Parametri che comprendono funzioni specifiche per determinate tipologie di automazioni o impianti.

SYSTEM **SYSTEM:** Parametri che gestiscono le funzioni essenziali per il funzionamento dell'impianto.

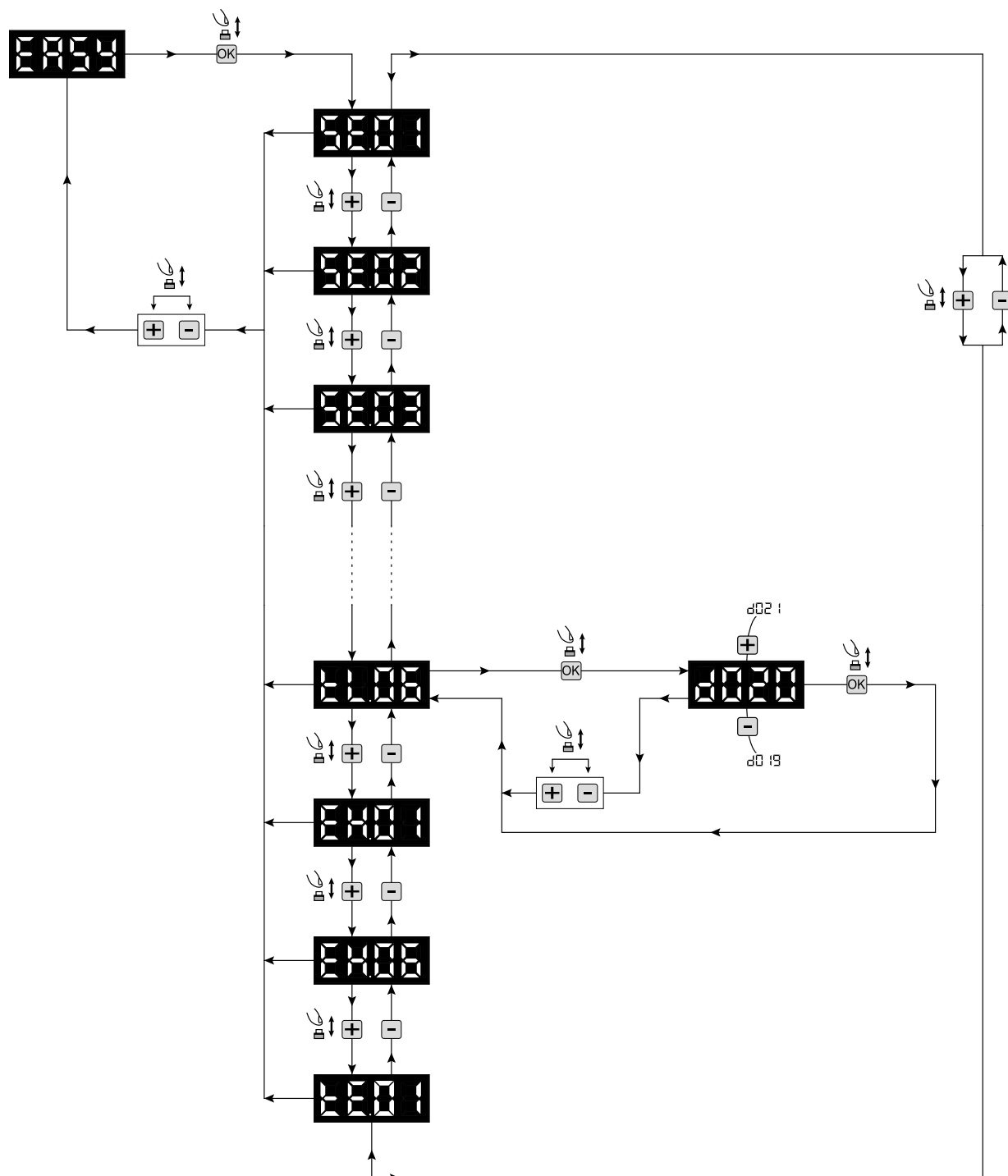
SAFETIES **SAFETIES:** Parametri che gestiscono le sicurezze e le funzioni a loro associate.

TEST **TEST:** Parametri che comprendono funzioni di diagnostica.

5.4 Navigazione nel menù EASY

Per accedere al menù di programmazione EASY:

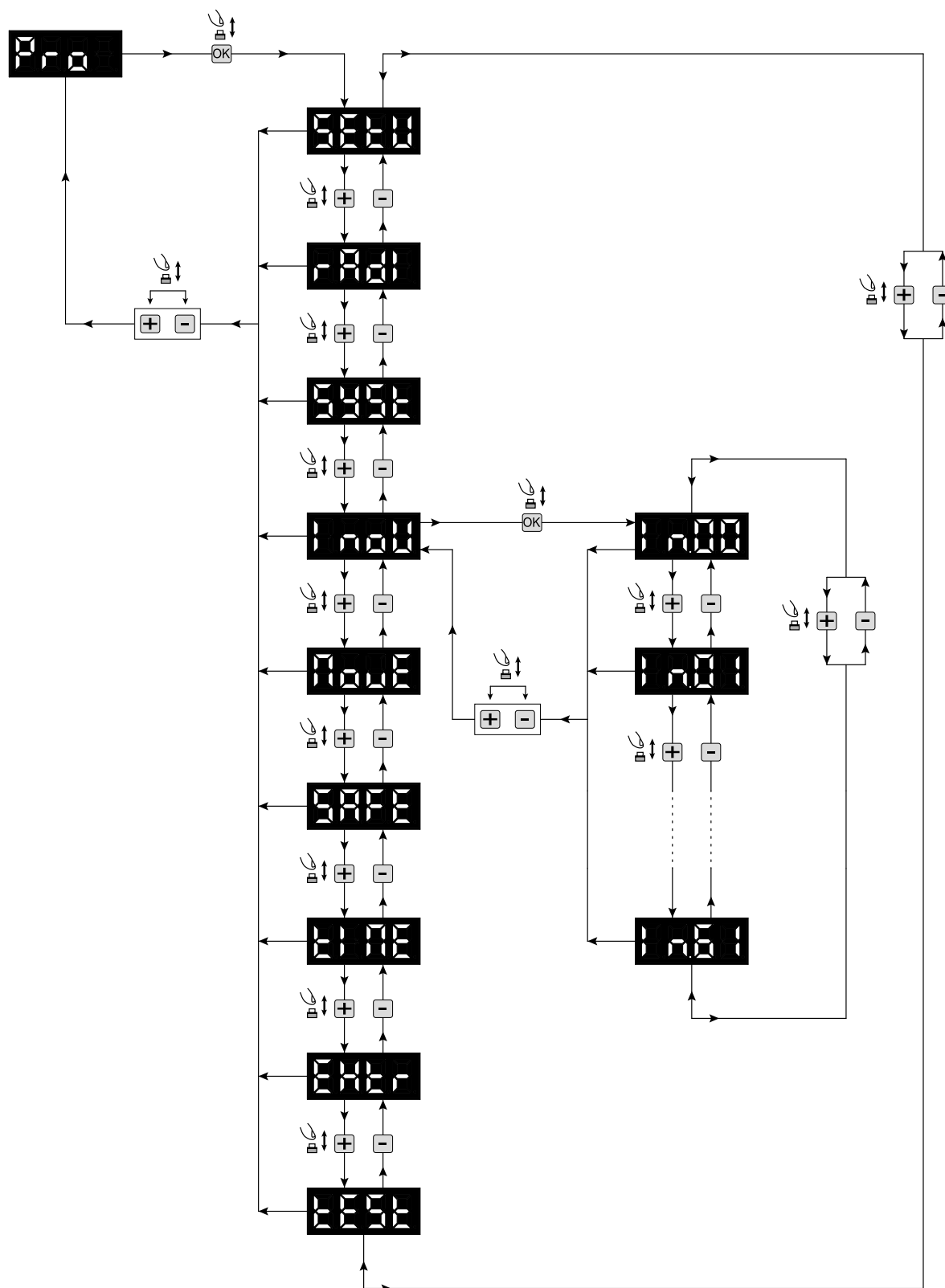
1. Assicurarsi che la scritta "MENU" sia visibile a display;
2. Premere indifferentemente il tasto [+] oppure [-], verrà visualizzata la scritta "EASY"; Confermare con il tasto [OK];
3. Scorrere l'elenco dei parametri con i tasti [+] oppure [-] e confermare la selezione con il tasto [OK];
4. Modificare il parametro con il valore desiderato e confermare con il tasto [OK];
5. Premere contemporaneamente i tasti [+] e [-] per uscire dal menù.



5.5 Navigazione nel menù PRO

Per accedere al menù di programmazione PRO:

1. Assicurarsi che la scritta "MENU" sia visibile a display;
2. Mantenendo premuto il tasto [OK] per qualche secondo, verrà visualizzata la scritta "PRO"; Confermare con il tasto [OK];
3. Scorrere l'elenco delle categorie di parametri con i tasti [+] oppure [-] e confermare la selezione con il tasto [OK];
4. Scorrere l'elenco dei parametri con i tasti [+] oppure [-] e confermare la selezione con il tasto [OK];
5. Modificare il parametro con il valore desiderato e confermare con il tasto [OK];
6. Premere contemporaneamente i tasti [+] e [-] per uscire dal menù.



6 DESCRIZIONE INGRESSI / USCITE

Le tabelle sottoriportate, offrono una descrizione del funzionamento di tutte le possibili selezioni sia per gli ingressi che per le uscite presenti nella scheda.

INGRESSI (IN / EXP_IN)	
Mess.	Descrizione
NONE	Non utilizzato
START	Ingresso N.O. start. In caso di intervento provoca l'apertura o la chiusura. Può funzionare in modalità "inversione" (EH.06=0), "passo - passo" solo con START (EH.06=1) o "passo - passo" con START, OPEN e CLOSE (EH.06=2).
PED	Ingresso N.O. pedonale. In caso di intervento provoca l'apertura parziale del cancello. La regolazione della durata della corsa pedonale è impostabile con il Mo.12.
OPEN	Ingresso N.O. apre. In caso di intervento provoca l'apertura del cancello.
CLOSE	Ingresso N.O. chiude. In caso di intervento provoca la chiusura del cancello.
OPEN_PM	Ingresso N.O. apertura uomo presente. Per il tempo in cui si tiene premuto il pulsante il cancello esegue l'apertura.
CLOSE_PM	Ingresso N.O. chiusura uomo presente. Per il tempo in cui si tiene premuto il pulsante il cancello esegue la chiusura.
OPEN_INT	Avvia la manovra e abilita l'accensione della lampada verde (all'arrivo in cancello aperto) per il solo semaforo interno. Se nel frattempo viene dato un comando OPEN_EXT, questo si prenota per la prossima manovra, e al termine del TCA si accende la lampada verde del semaforo esterno.
OPEN_EXT	Avvia la manovra e abilita l'accensione della lampada verde (all'arrivo in cancello aperto) per il solo semaforo esterno. Se nel frattempo viene dato un comando OPEN_INT, questo si prenota per la prossima manovra, e al termine del TCA si accende la lampada verde del semaforo interno.
OPEN_STOP	Ingresso N.O. apre e blocca in stop (il TCA viene disabilitato). In caso di intervento provoca l'apertura del cancello. Al termine della manovra di apertura, la scheda si mette in STOP fino al prossimo comando di START o CLOSE.
AUX_1_IN	Ingresso per il comando dell'uscita AUX_1_OUT.
AUX_2_IN	Ingresso per il comando dell'uscita AUX_2_OUT.
COURTESY_IN	Ingresso N.O. cortesia. In caso di intervento provoca l'attivazione dell'uscita COURTESY per un tempo regolato dal parametro COURTESY Time (tl.07). Nel caso l'uscita sia già attiva, un nuovo comando COURTESY_IN ricarica il tempo per luce cortesia.
STOP / SAS_INPUT	Contatto N.C. (SAS INPUT): Se collegato a WARN_FIX / SAS_OUTPUT in una seconda centrale, provoca il funzionamento "porta bancaria" (disabilitazione dell'apertura della seconda porta fintanto che la prima non è completamente chiusa). Ingresso N.C. stop. In caso di intervento blocca il movimento durante qualsiasi manovra. Se non utilizzato ponticellare l'ingresso.
SWO_1	Ingresso N.C. finecorsa apertura motore 1. Se non utilizzato disabilitare l'ingresso con il relativo parametro.
SWC_1	Ingresso N.C. finecorsa chiusura motore 1. Se non utilizzato disabilitare l'ingresso con il relativo parametro.
PHOTO_1	Ingresso N.C. fotocellula 1. Per la selezione della modalità di funzionamento vedere SA.01. Se non utilizzato ponticellare l'ingresso.
PHOTO_2	Ingresso N.C. fotocellula 2. Per la selezione della modalità di funzionamento vedere SA.02. Se non utilizzato ponticellare l'ingresso.
SAFETY_1	Ingresso N.C. costa sensibile 1. Per la selezione della modalità di funzionamento vedere SA.03. Se non utilizzato ponticellare l'ingresso.
SAFETY_1_8k2	Ingresso analogico per costa sensibile 1 in 8k2.
SAFETY_2	Ingresso N.C. costa sensibile 2. Per la selezione della modalità di funzionamento vedere SA.04. Se non utilizzato ponticellare l'ingresso.
SAFETY_2_8k2	Ingresso analogico per costa sensibile 2 in 8k2.
SAFETY_INHIBITION	Ingresso N.C. Inibizione SAFETY. Quando aperto, provoca il bypass degli ingressi SAFETY che vengono ignorati anche se attivi.
EMERGENCY_IN	Contatto N.C. se aperto provoca l'apertura totale e il mantenimento in posizione aperta fino a richiusura del contatto. L'apertura di emergenza può venire temporaneamente interrotta da: - comandi di chiusura, START, STOP o fotocellula: arresto del movimento; - intervento rilevamento ostacolo: inversione del moto (parziale o completa). Dopo queste interruzioni, l'apertura d'emergenza riprende comunque fintanto che il comando EMERGENCY_IN resta attivo. Dopo la richiusura di un contatto di tipo EMERGENCY_IN, un eventuale richiusura automatica (se abilitata) viene eseguita oppure ignorata secondo il parametro TCA con EMERGENCY_IN (SA.09). NON USARE EMERGENCY_IN SE L'INSTALLAZIONE PREVEDE L'USO DI SOLI COMANDI A UOMO PRESENTE PER L'APERTURA.

RESET	Contatto N.C. per collegamento micro di sblocco, l'apertura del contatto provoca un reset della centrale
MANEUVER_INHIBITION	Contatto N.C. per inibizione manovre di apertura e chiusura Per la selezione della modalità di funzionamento vedere EX.20. Se non utilizzato ponticellare l'ingresso.

USCITE (OUT / EXP_OUT)	
Mess.	Descrizione
NONE	Non utilizzato
24V	Uscita alimentazione 24Vdc max 5W per accessori. Impostazione utilizzabile solo su uscite provviste di alimentazione.
24V_TEST	Uscita alimentazione 24Vdc max 5W per dispositivi di sicurezza controllati (l'uscita viene spenta durante il test se l'autotest sicurezze è abilitato (SA.10). Usare questo tipo di uscita anche per controllare lo spegnimento degli accessori con funzione Energy saving attiva (EH.10). Impostazione utilizzabile solo su uscite provviste di alimentazione. Nel caso di controllo di dispositivi di sicurezza, questi dovranno essere cablati ed allineati prima dell'apprendimento della corsa (SE.03).
ELOCK_M1	Contatto N.O. Uscita per elettroserratura motore M1.
ELOCK_INV_M1	Contatto N.O. Uscita per elettroserratura invertita motore M1 (ad esempio per il funzionamento dell'elettromagnete delle barriere).
ELOCK_BOOST_M1	Uscita alimentazione "boost" per alimentazione elettroserratura DEA art. 110. Impostazione utilizzabile solo su uscite provviste di alimentazione.
WARN_FIX SAS_OUTPUT	Contatto N.C. (SAS_OUTPUT): Se collegato a STOP / SAS_INPUT in una seconda centrale, provoca il funzionamento "porta bancaria" (disabilitazione dell'apertura della seconda porta fintanto che la prima non è completamente chiusa). Contatto N.O. (WARN_FIX): Funzionamento come spia cancello aperto fissa.
WARN_INT	Spia cancello aperto intermittente: uscita intermittente lento durante apertura e veloce durante chiusura, sempre ON con cancello aperto, sempre OFF solo al termine di una manovra di chiusura.
FLASH_FIX	Contatto N.O. Uscita lampeggiante fissa.
FLASH_INT	Contatto N.O. Uscita lampeggiante intermittente.
COURTESY	Uscita per pilotaggio luce cortesia. L'uscita è attiva durante il funzionamento motori più un tempo aggiuntivo regolato dal parametro COURTESY time (tl.07). L'uscita può essere attivata anche da un comando COURTESY_IN. Il connettore C3 per modulo LED si comporta sempre come uscita COURTESY.
MINUTERIE	Contatto N.O. Il contatto si chiude per 3 sec. all'inizio di ogni manovra.
ALARM	Contatto N.C. Il contatto rimane sempre aperto e si chiude quando l'avvio di una manovra fallisce a causa di un ingresso di sicurezza (PHOTO, SAFETY, STOP) attivo. Il contatto ritorna aperto quando un successivo tentativo di avvio di una manovra va a buon fine. In caso di mancanza di alimentazione, il contatto è chiuso e quindi può essere usato per generare un allarme.
AUX_1_OUT_INPULS AUX_2_OUT_INPULS	Contatto N.O. Uscita comandata da ingresso AUX_1_IN / AUX_2_IN in modalità impulsiva.
AUX_1_OUT_STEP AUX_2_OUT_STEP	Contatto N.O. Uscita comandata da ingresso AUX_1_IN / AUX_2_IN in modalità passo-passo.
AUX_1_OUT_TEMP AUX_2_OUT_TEMP	Contatto N.O. Uscita comandata da ingresso AUX_1_IN / AUX_2_IN in modalità temporizzata (il valore impostato con i parametri tl.16 e tl.17 indica il ritardo di spegnimento in secondi).

IT

TRAFFIC_LIGHT_INT TRAFFIC_LIGHT_EXT	Funzione per uscite che controllano luci semaforiche. Per la corretta commutazione tra luce rossa e luce verde l'uscita deve essere con relè di scambio (es. uscite NET-EXPANSION). Il contatto N.C. del relè controlla la luce rossa, il contatto N.O. quella verde. Se l'uscita non è di questo tipo ma digitale la si potrà utilizzare per controllare dei semafori tramite un relè di scambio aggiuntivo (non fornito). <table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">COMPORTAMENTO GENERALE</th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="2">Con automazione chiusa e/o motori in movimento, o durante il lampeggio pre-manovra, il semaforo è rosso. Solo ad apertura completata il semaforo passa a verde. Durante una manovra di reset posizione (ricerca di battute/finecorsa), qualsiasi semaforo resta rosso fino al termine della manovra.</td></tr> <tr> <th colspan="2">SEMAFORI SENZA PRIORITÀ</th></tr> <tr> <td colspan="2">Utilizzare comando OPEN per l'apertura dell'automazione, impostare la chiusura automatica TCA [P041 (Centrali NET) / tl.01 (Centrali EVO)]. Tutti i semafori funzioneranno simultaneamente nello stesso modo seguendo il comportamento generale descritto sopra.</td></tr> <tr> <th colspan="2">SEMAFORI CON PRIORITÀ</th></tr> <tr> <td colspan="2">Utilizzare comandi OPEN_INT e OPEN_EXT sui lati opposti del varco. Determinare il tempo necessario alla percorrenza completa del tratto tra i 2 semafori (tempo di sgombero). Impostare quindi una chiusura automatica TCA di durata doppia rispetto al tempo di sgombero richiesto.</td></tr> <tr> <td colspan="2"> Il comportamento dei semafori sarà il seguente: Con automazione chiusa entrambi i semafori sono rossi. Quando viene ricevuto un comando da una direzione (INT o EXT) questa diventa "prioritaria". Al termine della manovra di apertura solo il semaforo "prioritario" corrispondente (EXT o INT) diventa verde, l'altro rimane rosso. In assenza di altri comandi, il semaforo "prioritario" rimane verde per la metà del TCA, poi passa a rosso. Al termine del TCA l'automazione chiude. Se, mentre il semaforo "prioritario" è verde, giungono nuovi comandi dalla stessa direzione, viene ricaricato il TCA e quindi la luce verde. Un eventuale comando dalla direzione opposta viene registrato e messo in attesa. Questo impedisce la formazione di eventuali code di veicoli. Una volta che il semaforo "prioritario" passa a rosso, entrambi i semafori restano rossi per il tempo restante (TCA/2) per consentire lo sgombero del varco. A questo punto il comando precedentemente registrato dal lato opposto diventa "prioritario" e fa passare a verde il suo semaforo e ripartire il TCA. </td></tr> </tbody> </table>	COMPORTAMENTO GENERALE		Con automazione chiusa e/o motori in movimento, o durante il lampeggio pre-manovra, il semaforo è rosso. Solo ad apertura completata il semaforo passa a verde. Durante una manovra di reset posizione (ricerca di battute/finecorsa), qualsiasi semaforo resta rosso fino al termine della manovra.		SEMAFORI SENZA PRIORITÀ		Utilizzare comando OPEN per l'apertura dell'automazione, impostare la chiusura automatica TCA [P041 (Centrali NET) / tl.01 (Centrali EVO)]. Tutti i semafori funzioneranno simultaneamente nello stesso modo seguendo il comportamento generale descritto sopra.		SEMAFORI CON PRIORITÀ		Utilizzare comandi OPEN_INT e OPEN_EXT sui lati opposti del varco. Determinare il tempo necessario alla percorrenza completa del tratto tra i 2 semafori (tempo di sgombero). Impostare quindi una chiusura automatica TCA di durata doppia rispetto al tempo di sgombero richiesto.		Il comportamento dei semafori sarà il seguente: Con automazione chiusa entrambi i semafori sono rossi. Quando viene ricevuto un comando da una direzione (INT o EXT) questa diventa "prioritaria". Al termine della manovra di apertura solo il semaforo "prioritario" corrispondente (EXT o INT) diventa verde, l'altro rimane rosso. In assenza di altri comandi, il semaforo "prioritario" rimane verde per la metà del TCA, poi passa a rosso. Al termine del TCA l'automazione chiude. Se, mentre il semaforo "prioritario" è verde, giungono nuovi comandi dalla stessa direzione, viene ricaricato il TCA e quindi la luce verde. Un eventuale comando dalla direzione opposta viene registrato e messo in attesa. Questo impedisce la formazione di eventuali code di veicoli. Una volta che il semaforo "prioritario" passa a rosso, entrambi i semafori restano rossi per il tempo restante (TCA/2) per consentire lo sgombero del varco. A questo punto il comando precedentemente registrato dal lato opposto diventa "prioritario" e fa passare a verde il suo semaforo e ripartire il TCA.											
COMPORTAMENTO GENERALE																									
Con automazione chiusa e/o motori in movimento, o durante il lampeggio pre-manovra, il semaforo è rosso. Solo ad apertura completata il semaforo passa a verde. Durante una manovra di reset posizione (ricerca di battute/finecorsa), qualsiasi semaforo resta rosso fino al termine della manovra.																									
SEMAFORI SENZA PRIORITÀ																									
Utilizzare comando OPEN per l'apertura dell'automazione, impostare la chiusura automatica TCA [P041 (Centrali NET) / tl.01 (Centrali EVO)]. Tutti i semafori funzioneranno simultaneamente nello stesso modo seguendo il comportamento generale descritto sopra.																									
SEMAFORI CON PRIORITÀ																									
Utilizzare comandi OPEN_INT e OPEN_EXT sui lati opposti del varco. Determinare il tempo necessario alla percorrenza completa del tratto tra i 2 semafori (tempo di sgombero). Impostare quindi una chiusura automatica TCA di durata doppia rispetto al tempo di sgombero richiesto.																									
Il comportamento dei semafori sarà il seguente: Con automazione chiusa entrambi i semafori sono rossi. Quando viene ricevuto un comando da una direzione (INT o EXT) questa diventa "prioritaria". Al termine della manovra di apertura solo il semaforo "prioritario" corrispondente (EXT o INT) diventa verde, l'altro rimane rosso. In assenza di altri comandi, il semaforo "prioritario" rimane verde per la metà del TCA, poi passa a rosso. Al termine del TCA l'automazione chiude. Se, mentre il semaforo "prioritario" è verde, giungono nuovi comandi dalla stessa direzione, viene ricaricato il TCA e quindi la luce verde. Un eventuale comando dalla direzione opposta viene registrato e messo in attesa. Questo impedisce la formazione di eventuali code di veicoli. Una volta che il semaforo "prioritario" passa a rosso, entrambi i semafori restano rossi per il tempo restante (TCA/2) per consentire lo sgombero del varco. A questo punto il comando precedentemente registrato dal lato opposto diventa "prioritario" e fa passare a verde il suo semaforo e ripartire il TCA.																									
STATUS_1 STATUS_2	Uscita per il monitoraggio di alcuni stati dell'automazione (vedi parametro Io.60 e Io.61). Contatto N.O., si chiude al manifestarsi dello stato monitorato. * Attenzione: Per consentire il monitoraggio di alcuni stati dell'automazione, è necessaria la presenza di finecorsa cablati e correttamente funzionanti. <table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">STATI DISPONIBILI</th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td>MAINTENANCE</td><td>Attiva al richiamo manutenzione</td></tr> <tr> <td>PHOTO</td><td>Attiva durante l'apertura ingresso di tipo PHOTO</td></tr> <tr> <td>STOP</td><td>Attiva durante l'apertura ingresso di tipo STOP</td></tr> <tr> <td>OBSTACLE</td><td>Attiva durante rilevamento ostacolo da antischiacciamento o da ingresso tipo SAFETY</td></tr> <tr> <td>EMERGENCY</td><td>Attiva durante attivazione ingresso di tipo EMERGENCY_IN</td></tr> <tr> <td>* CLOSED_M1</td><td>Attiva se M1 risulta in stato di chiusura</td></tr> <tr> <td>* OPENED_M1</td><td>Attiva se M1 risulta in stato di apertura</td></tr> <tr> <td>RESP_FIX</td><td>Attiva dopo blackout o reset della centrale e RESP non completato. Uscita fissa</td></tr> <tr> <td>RESP_INT</td><td>Attiva dopo blackout o reset della centrale e RESP non completato. Uscita intermittente</td></tr> <tr> <td>* CLOSURE_FAILED</td><td>Attiva nel caso la porta non risulti chiusa trascorso il tempo impostato nel parametro tl.19. Se successivamente l'automazione conclude la chiusura, l'uscita si disattiva. Nota: Funziona indipendentemente dalla presenza di TCA (tl.01) o TCA_PED (tl.02) attivi.</td></tr> <tr> <td>SECURITY</td><td>Attiva quando a motore spento, l'encoder rileva un movimento non previsto</td></tr> </tbody> </table>	STATI DISPONIBILI		MAINTENANCE	Attiva al richiamo manutenzione	PHOTO	Attiva durante l'apertura ingresso di tipo PHOTO	STOP	Attiva durante l'apertura ingresso di tipo STOP	OBSTACLE	Attiva durante rilevamento ostacolo da antischiacciamento o da ingresso tipo SAFETY	EMERGENCY	Attiva durante attivazione ingresso di tipo EMERGENCY_IN	* CLOSED_M1	Attiva se M1 risulta in stato di chiusura	* OPENED_M1	Attiva se M1 risulta in stato di apertura	RESP_FIX	Attiva dopo blackout o reset della centrale e RESP non completato. Uscita fissa	RESP_INT	Attiva dopo blackout o reset della centrale e RESP non completato. Uscita intermittente	* CLOSURE_FAILED	Attiva nel caso la porta non risulti chiusa trascorso il tempo impostato nel parametro tl.19. Se successivamente l'automazione conclude la chiusura, l'uscita si disattiva. Nota: Funziona indipendentemente dalla presenza di TCA (tl.01) o TCA_PED (tl.02) attivi.	SECURITY	Attiva quando a motore spento, l'encoder rileva un movimento non previsto
STATI DISPONIBILI																									
MAINTENANCE	Attiva al richiamo manutenzione																								
PHOTO	Attiva durante l'apertura ingresso di tipo PHOTO																								
STOP	Attiva durante l'apertura ingresso di tipo STOP																								
OBSTACLE	Attiva durante rilevamento ostacolo da antischiacciamento o da ingresso tipo SAFETY																								
EMERGENCY	Attiva durante attivazione ingresso di tipo EMERGENCY_IN																								
* CLOSED_M1	Attiva se M1 risulta in stato di chiusura																								
* OPENED_M1	Attiva se M1 risulta in stato di apertura																								
RESP_FIX	Attiva dopo blackout o reset della centrale e RESP non completato. Uscita fissa																								
RESP_INT	Attiva dopo blackout o reset della centrale e RESP non completato. Uscita intermittente																								
* CLOSURE_FAILED	Attiva nel caso la porta non risulti chiusa trascorso il tempo impostato nel parametro tl.19. Se successivamente l'automazione conclude la chiusura, l'uscita si disattiva. Nota: Funziona indipendentemente dalla presenza di TCA (tl.01) o TCA_PED (tl.02) attivi.																								
SECURITY	Attiva quando a motore spento, l'encoder rileva un movimento non previsto																								

7 MESSAGGI VISUALIZZATI SUL DISPLAY

MESSAGGI DI STATO		
Mess.	Descrizione	
----	Cancello chiuso	
- - - -	Cancello aperto	
- - ' -	Apertura pedonale	
oPEn	Apertura in corso	
oPEd	Apertura pedonale 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 durante la manovra o rilevato un ostacolo con durata inversione limitata (SA.07 > 0 oppure SA.08 > 0)	
PhoE	Intervenuto ingresso PHOTO durante la manovra	
-88-	TYPE non definito (vedi paragrafo 5.2)	
	Con energy saving attivo, il display mostra il messaggio indicato ogni 10s.	
UoLE	Tensione non sufficiente. Verificare l'alimentazione della scheda.	
	Con centrale alimentata ma Display completamente spento, la scheda è in BOOT-MODE: Indica che il firmware è corrotto o in aggiornamento. Per procedere con il ripristino del firmware, usare l'APP DEAIstaller ed assicurarsi che il NET-NODE sia collegato nella porta corretta. Attenzione: Quando si procede all'aggiornamento firmware, la scheda perde tutti i dati (parametri e radiocomandi) presenti in memoria. Assicurarsi di avere un backup della memoria se si intende effettuare un ripristino dei dati dopo l'aggiornamento.	
	Tutte le manovre eseguite durante una ricerca della battuta in rallentamento (RESP), si presentano lampeggianti a Display.	
MESSAGGI DI ERRORE		
Mess.	Descrizione	Possibili soluzioni
Er09	Comunicazione con dispositivo collegato alle porte seriali (COM1, COM2, etc...) assente o interrotta.	Verificare che il cavo di collegamento sia in buone condizioni e che sia collegato correttamente alle porte UART tra la centralina e il dispositivo in uso.
Er14	Apprendimento corsa fallito.	Ripetere l'apprendimento della corsa motore (SE.03)
Er15	Richiesta apprendimento corsa.	Eseguire l'apprendimento della corsa motore (SE.03) prima di poter effettuare qualsiasi altra operazione.
Er20	Si sta tentando di programmare la scheda quando è connesso un dispositivo NET-LINK.	Togliere alimentazione, scollegare il dispositivo NET-LINK dalla porta di comunicazione e ridare alimentazione;
Er21	Blocco della programmazione	Sbloccare la programmazione modificando il parametro SY.07=000 Resettare la centrale per rimuovere il blocco alla programmazione. Attenzione: il reset comporta anche il ritorno ai valori di default per l'intera lista parametri.
Er30	Messaggio visualizzato a display all'inizio di ogni manovra che sta ad indicare l'attivazione oppure un guasto dell'ingresso STOP	Verificare il corretto funzionamento del comando.
Er31	Messaggio visualizzato a display all'inizio di ogni manovra che sta ad indicare l'attivazione oppure un guasto dell'ingresso PHOTO_1	Verificare il corretto funzionamento dei dispositivi di sicurezza installati.
Er32	Messaggio visualizzato a display all'inizio di ogni manovra che sta ad indicare l'attivazione oppure un guasto dell'ingresso PHOTO_2	
Er33	Messaggio visualizzato a display all'inizio di ogni manovra che sta ad indicare l'attivazione oppure un guasto dell'ingresso SAFETY_1	
Er34	Messaggio visualizzato a display all'inizio di ogni manovra che sta ad indicare l'attivazione oppure un guasto dell'ingresso SAFETY_2	

Er 71	Possibile guasto al canale 1 dell'encoder	Verificare che l'encoder sia collegato correttamente. Se il cablaggio è corretto è possibile che il canale 1 dell'encoder sia guasto. Impostare eventualmente la centrale per funzionamento con 1 solo canale encoder (SY.04=001), ma occorre invertire i fili CH1-CH2 dell'encoder. Se l'errore persiste sostituire il motore elettrico.
Er 72	Possibile guasto al canale 2 dell'encoder	Verificare che l'encoder sia collegato correttamente. Se il cablaggio è corretto è possibile che il canale 2 dell'encoder sia guasto. Impostare eventualmente la centrale per funzionamento con 1 solo canale encoder (SY.04=001). Attenzione: La precisione dell'encoder verrà ridotta.

8 LISTA PARAMETRI "EASY"

ATTENZIONE L'elenco dei parametri del menù EASY, viene integrato da qualsiasi parametro modificato (rispetto al suo valore di DEFAULT) nel menù PRO.

TYPE 00 - (SCORREVOLI)		
		Default
SE.03	Apprendimento corsa motori	-
SE.04	Direzione marcia motore	000
RA.02	Apprendimento radiocomandi	-
RA.04	Codifica radio	000
RA.05	Radiocomandi tasto 1	001
RA.06	Radiocomandi tasto 2	000
IO.03	INPUT 3	013
IO.04	INPUT 4	015
TI.01	Tempo di chiusura automatica	000
TI.02	Tempo di chiusura automatica pedonale	000
TE.01	Visualizzazione stato ingressi centralina	-

TYPE 04 - (PORTE SEZIONALI)		
		Default
SE.03	Apprendimento corsa motori	-
RA.02	Apprendimento radiocomandi	-
RA.04	Codifica radio	000
RA.05	Radiocomandi tasto 1	001
RA.06	Radiocomandi tasto 2	000
TI.01	Tempo di chiusura automatica	000
TE.01	Visualizzazione stato ingressi centralina	-

9 LISTA PARAMETRI "PRO"

Parametri SETUP (SELU)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
SE.03	Apprendimento corsa motori		
	Avvia la procedura di apprendimento corsa: Premere una volta [OK], viene visualizzato CL-1 CL-1: portare il motore nel punto di chiusura desiderato con i tasti [+] e [-]. Confermare la posizione premendo il tasto [OK] fino a che a display appare OP-1; OP-1: portare il motore nel punto di apertura desiderato con i tasti [+] e [-]. Confermare la posizione premendo il tasto [OK] fino a che a display appare CLOS lampeggiante, rilasciare quindi il tasto. La scritta CLOS potrebbe permanere a display per un tempo variabile, dopodiché il motore inizierà una manovra automatica (chiude-apre) per la memorizzazione della corsa e delle forze. A procedura conclusa riappare SE.03. Attenzione: Nel caso vi siano finecorsa cablati, il motore si arresterà in automatico durante la fase di posizionamento quando si giunge su un finecorsa. Sarà comunque necessario confermare la posizione col tasto [OK] per proseguire.		
SE.04	Direzione marcia motore	000	000
	Inversione direzione marcia: Se=1 inverte automaticamente le uscite apre/chiude dei motori, evitando di dover modificare manualmente i cablaggi nel caso di installazione del motoriduttore in posizione invertita rispetto lo standard. Attenzione: Cambiando questo parametro NON verranno invertiti anche i finecorsa se presenti. Attenzione: Cambiando questo parametro è necessario eseguire un nuovo apprendimento della corsa motori (SE.03).		
		• 000: Installazione standard • 001: Installazione invertita	

Parametri RADIO (RADII)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
rA.01	Cancellazione radiocomandi		
	- Premere [OK] una volta brevemente - Appare CANC lampeggiante: ripremere [OK] mantenendo il tasto premuto, la scritta CANC diventa fissa. Dopo circa 5s quando ricompare rA.01 rilasciare il tasto [OK] (tutti i radiocomandi memorizzati sono stati eliminati).		
rA.02	Apprendimento radiocomandi		
	- Premere [OK] una volta brevemente - Verrà visualizzato LEAR per circa 10s - Durante la visualizzazione della scritta LEAR, premere un tasto qualsiasi del radiocomando da memorizzare - Se la memorizzazione va a buon fine, a display verrà visualizzata la posizione assegnata al nuovo radiocomando salvato (es. r000, r001, etc.)		
rA.03	Ricerca e cancellazione di un radiocomando		
	- Premere [OK] una volta brevemente - Usare i tasti [+] e [-] per arrivare alla posizione assegnata al radiocomando che si desidera cancellare - Premere [OK] mantenendo il tasto premuto per circa 5s fino a che la scritta "r--" appare a display (il radiocomando selezionato è stato eliminato), attendere la fine della procedura (ricomparsa di rA.03) Nota: In assenza di radiocomandi memorizzati, accedendo al parametro verrà visualizzata la scritta "no-r" a display		
rA.04	Codifica radio	000	000
	• 000: HCS FIXED CODE • 002: DIP SWITCH (HT12) • 001: HCS ROLLING CODE • 003: DART Attenzione: Nel caso in cui si renda necessario variare il tipo di codifica, e solo se in memoria sono già presenti dei radiocomandi con codifica diversa, è necessario eseguire la cancellazione della memoria (rA.01) DOPO aver impostato la nuova codifica.		
rA.05	Radiocomando tasto 1	001	001
rA.06	Radiocomando tasto 2	000	000
rA.07	Radiocomando tasto 3	000	000
rA.08	Radiocomando tasto 4	000	000
	• 000: NONE • 001: START • 002: PED • 003: OPEN • 004: CLOSE	• 005: Non Utilizzato • 006: Non Utilizzato • 007: OPEN_INT • 008: OPEN_EXT • 009: OPEN_STOP	• 010: AUX_1_IN • 011: AUX_2_IN • 012: COURTESY_IN

rA.09	Radiocomandi in memoria		
	Selezionando questo parametro il display visualizzerà il numero di radiocomandi presenti in memoria. Usare il tasto [OK] per accedere alla visualizzazione.		
rA.10	Apprendimento mediante tasto nascosto	001	001
	Permette di abilitare la programmazione di nuovi radiocomandi via radio mediante tasto nascosto. • 000: programmazione disattivata; • 001: programmazione abilitata, resta comunque disabilitata se la centrale viene bloccata mediante codice installatore oppure radiocomando HCS (vedi SY.07); • 002: sempre abilitata, anche con centralina bloccata; Nota: La funzione tasto nascosto è in ogni caso sempre disabilitata con NET-NODE, NET-BOX o NET-COM collegati (ER20 a display).		

Parametri SYSTEM (SYSE)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
SY.00	TYPE impostato	000	004
	Permette di visualizzare il TYPE e la versione firmware attualmente in uso. Premere il tasto [OK], il display mostra brevemente il TYPE (eg: "-04-") e successivamente la versione del firmware (eg: "00.01").		
SY.01	Tipo motori	010	000
	Type 00 • 010: LIVI 3/24N Type 04 • 000: ADVANCE - ADVANCE/N - SPACE - SPACE/N • 001: SPACE/L • 002: ADVANCE/XL - SPACE/XL • 003: SPACE/XXL - SPACE/N/XXL • 004: SPACE/N/L BOOST • 005: SPACE/N/XL - ADVANCE/N/XL • 006: SPAZIO 702S • 007: SPAZIO 703S		
SY.02	Non Utilizzato		
SY.03	Utilizzo encoder	000	000
	• 000: motori con encoder cablato • 001: motori senza encoder cablato (encoder virtuale)		
SY.04	Tipo encoder	001	002
	• 001: Encoder 1 canale • 002: Encoder 2 canali		
SY.05	Ripristino dei parametri di funzionamento (esclusi IN/OUT)		
	Ripristina i parametri della centrale ai valori di default per il TYPE impostato. Non modifica i valori degli ingressi e delle uscite. Entrare in SY.05 col tasto [OK], viene visualizzato [dEF 1] lampeggiante. Premere e mantenere premuto il tasto [OK] fino a che [dEF 1] smette di lampeggiare e rilasciare il tasto [OK].		
SY.06	Contamanovre manutenzione		
	Se=0 azzerà il contatore e disabilita la richiesta d'intervento, Se>0 indica il numero di manovre (x500) da effettuare prima che la centrale esegua un pre-lampeggio di 4sec aggiuntivi ad indicare la necessità di intervento di manutenzione. Es.: Se SY.06=050, numero manovre = 50x500=25000 Attenzione: Prima di impostare un nuovo valore del contamanovre manutenzione, è necessario resettare lo stesso impostando SY.06=0 e solo successivamente SY.06= "nuovo valore". • 000: Richiesta manutenzione disabilitata • >000: Numero manovre (x500) per richiesta manutenzione (1.....255)		
SY.07	Blocco accesso programmazione		
	E' possibile bloccare l'accesso alla programmazione della centrale, in modo che non sia consentita la modifica dei parametri tramite il display e i tasti. Una volta entrati in SY.07 si avranno due possibili messaggi: • FREE: nessun blocco attivo • BLOC-PROG: blocco attivo Il blocco è impostabile in due modi: • Inserimento radiocomando in codifica HCS: all'interno di SY.07, premere il tasto del radiocomando per bloccare/sbloccare. • Impostazione Codice Installatore tramite dispositivi NET-LINK. Attenzione: In mancanza del codice di blocco, per sbloccare la centrale, sarà necessario cambiare il TYPE impostato oppure effettuare un reset dei parametri di funzionamento (SY.05).		

SY.08	Abilitazione NET-EXP	000	000
	Abilitazione scheda espansione NET-EXP: Attenzione: Da default la scheda espansione è disabilitata. Attenzione: Se si effettua un default delle impostazioni, ricordarsi di impostare correttamente i parametri.	• 000: Disabilitato • 001: Abilitato	
SY.09	Save position	000	001
	Salvataggio in memoria della posizione del cancello in caso di mancanza alimentazione. Attenzione: A complemento di questo parametro, verificare anche la funzione "RESP e gestione battute" (Mo.17).	• 000: RESP_ON = Allo spegnimento non viene salvata in memoria la posizione del cancello. Alla successiva manovra viene eseguito il RESP. • 001: RESP_OFF = Allo spegnimento viene salvata in memoria la posizione del cancello. Non viene eseguito il RESP.	
SY.10	Non Utilizzato		
SY.11	Non Utilizzato		
SY.12	Tipologia comunicazione porta U1/S1	000	000
	Attiva la comunicazione seriale nella porta U1 (se presente a bordo scheda) oppure nella S1 (presente nell'art. 485/3-EXP). Attenzione: Non è possibile occupare entrambe le porte contemporaneamente.	• 000: U1_UART • 001: S1_RS485	
SY.13	Non Utilizzato		
SY.14	Tipologia comunicazione porta U3/S3	000	000
	Attiva la comunicazione seriale nella porta U3 (se presente a bordo scheda) oppure nella S3 (presente nell'art. 485/3-EXP - NET-NODE 2.0). Attenzione: Non è possibile occupare entrambe le porte contemporaneamente.	• 000: U3_UART • 001: S3_RS485	

Parametri INPUT / OUTPUT (I/O)

		Default TYPE 00	Default TYPE 04
Io.00	Ripristino delle impostazioni "I/O" (input/output)		
	Ripristina gli ingressi e le uscite ai valori di default per il TYPE impostato (su centrale e NET-EXP). Entrare in Io.00 col tasto [OK], viene visualizzato [dEF 2] lampeggiante. Premere e mantenere premuto il tasto [OK] fino a che [dEF 2] smette di lampeggiare e rilasciare il tasto [OK].		
Io.01	INPUT 1	021	021
Io.02	INPUT 2	001	001
Io.03	INPUT 3	017	000
Io.04	INPUT 4	019	000
	• 000: NONE • 001: START • 002: PED • 003: OPEN • 004: CLOSE • 005: OPEN_PM • 006: CLOSE_PM • 007: OPEN_INT • 008: OPEN_EXT • 009: OPEN_STOP • 010: AUX_1_IN • 011: AUX_2_IN • 012: COURTESY_IN • 013: Non Utilizzato • 014: Non Utilizzato • 015: Non Utilizzato • 016: STOP / SAS_INPUT • 017: SWO_1 • 018: Non Utilizzato • 019: SWC_1 • 020: Non Utilizzato • 021: PHOTO_1 • 022: PHOTO_2 • 023: SAFETY_1 • 024: SAFETY_1_8k2 • 025: SAFETY_2 • 026: SAFETY_2_8k2 • 027: SAFETY_INHIBITION • 028: EMERGENCY_IN • 029: Non Utilizzato • 030: RESET • 031: MANEUVER_INHIBITION		
Io.05 ... Io.10	Non Utilizzato		
Io.20	Funzionamento tasto [↑]	000	003
Io.21	Funzionamento tasto [↓]	000	004
	• 000: NONE • 001: START • 002: PED • 003: OPEN • 004: CLOSE • 005: OPEN_PM • 006: CLOSE_PM • 007: OPEN_INT • 008: OPEN_EXT • 009: OPEN_STOP • 010: AUX_1_IN • 011: AUX_2_IN • 012: COURTESY_IN		

Io.31	OUTPUT 1		011	011
Io.32	OUTPUT 2		009	009
	• 000: NONE • 001: 24V • 002: 24V_TEST • 003: ELOCK_M1 • 004: ELOCK_INV_M1 • 005: ELOCK_BOOST_M1 • 006: Non Utilizzato • 007: Non Utilizzato • 008: Non Utilizzato • 009: WARN_FIX / SAS_OUTPUT • 010: WARN_INT • 011: FLASH_FIX • 012: FLASH_INT	• 013: COURTESY • 014: Non Utilizzato • 015: Non Utilizzato • 016: Non Utilizzato • 017: Non Utilizzato • 018: MINUTERIE • 019: ALARM • 020: AUX_1_OUT_INPULS • 021: AUX_1_OUT_STEP • 022: AUX_1_OUT_TEMP • 023: AUX_2_OUT_INPULS • 024: AUX_2_OUT_STEP • 025: AUX_2_OUT_TEMP	• 026: TRAFFIC_LIGHT_INT • 027: TRAFFIC_LIGHT_EXT • 028: STATUS_1 • 029: STATUS_2 • 030: Non Utilizzato • 031: Non Utilizzato • 032: Non Utilizzato • 033: Non Utilizzato • 034: Non Utilizzato	
Io.33 ... Io.38	Non Utilizzato			
Io.41	EXP_INPUT 1		000	000
Io.42	EXP_INPUT 2		000	000
Io.43	EXP_INPUT 3		000	000
Io.44	EXP_INPUT 4		000	000
Io.45	EXP_INPUT 5		000	000
Io.46	EXP_INPUT 6		000	000
	• 000: NONE • 001: START • 002: PED • 003: OPEN • 004: CLOSE • 005: OPEN_PM • 006: CLOSE_PM • 007: OPEN_INT	• 008: OPEN_EXT • 009: OPEN_STOP • 010: AUX_1_IN • 011: AUX_2_IN • 012: COURTESY_IN • 013: Non Utilizzato • 014: Non Utilizzato • 015: Non Utilizzato	• 016: STOP / SAS_INPUT • 017: SWO_1 • 018: Non Utilizzato • 019: SWC_1 • 020: Non Utilizzato • 021: PHOTO_1 • 022: PHOTO_2 • 023: SAFETY_1	• 024: SAFETY_1_8k2 • 025: SAFETY_2 • 026: SAFETY_2_8k2 • 027: SAFETY_INHIBITION • 028: EMERGENCY_IN • 029: Non Utilizzato • 030: RESET • 031: MANEUVER_INHIBITION
Io.51	EXP_OUTPUT 1		000	000
Io.52	EXP_OUTPUT 2		000	000
Io.53	EXP_OUTPUT 3		000	000
Io.54	EXP_OUTPUT 4		000	000
Io.55	EXP_OUTPUT 5		000	000
Io.56	EXP_OUTPUT 6		000	000
Io.57	EXP_OUTPUT 7		000	000
Io.58	EXP_OUTPUT 8		000	000
	• 000: NONE • 001: 24V • 002: 24V_TEST • 003: ELOCK_M1 • 004: ELOCK_INV_M1 • 005: ELOCK_BOOST_M1 • 006: Non Utilizzato • 007: Non Utilizzato • 008: Non Utilizzato • 009: WARN_FIX / SAS_OUTPUT • 010: WARN_INT • 011: FLASH_FIX • 012: FLASH_INT	• 013: COURTESY • 014: Non Utilizzato • 015: Non Utilizzato • 016: Non Utilizzato • 017: Non Utilizzato • 018: MINUTERIE • 019: ALARM • 020: AUX_1_OUT_INPULS • 021: AUX_1_OUT_STEP • 022: AUX_1_OUT_TEMP • 023: AUX_2_OUT_INPULS • 024: AUX_2_OUT_STEP • 025: AUX_2_OUT_TEMP	• 026: TRAFFIC_LIGHT_INT • 027: TRAFFIC_LIGHT_EXT • 028: STATUS_1 • 029: STATUS_2 • 030: Non Utilizzato • 031: Non Utilizzato • 032: Non Utilizzato • 033: Non Utilizzato • 034: Non Utilizzato	
Io.60	Funzione STATUS 1		000	000
Io.61	Funzione STATUS 2		000	000
	• 000: NONE • 001: MAINTENANCE • 002: PHOTO • 003: STOP • 004: OBSTACLE • 005: EMERGENCY	• 006: CLOSED_M1 • 007: OPENED_M1 • 008: Non Utilizzato • 009: Non Utilizzato • 010: RESP_FIX • 011: RESP_INT	• 012: Non Utilizzato • 013: Non Utilizzato • 014: Non Utilizzato • 015: Non Utilizzato • 016: CLOSURE_FAILED • 017: SECURITY	

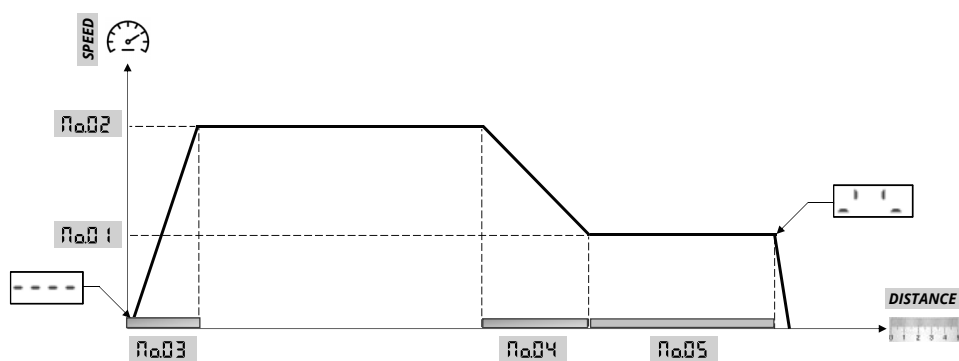
Parametri MOVEMENT (ΠΟΙΕ)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
Mo.01	Velocità di rallentamento in apertura	040	055
	Regolazione velocità motori durante il rallentamento in apertura.	5%.....100%	
Mo.02	Velocità massima in apertura	100	100
	Regolazione velocità motori durante la corsa in apertura.	5%.....100%	
Mo.03	Spazio di accelerazione in apertura	010	010
	Esprime uno spazio definito in % sulla corsa totale (valore <30%) entro il quale si crea l'accelerazione in partenza da un comando di apertura. Un valore piccolo corrisponde ad una rampa molto alta.	0%.....30%	
Mo.04	Spazio di transizione della velocità in apertura	010	010
	Esprime uno spazio definito in % sulla corsa totale (valore <30%) entro il quale l'automazione deve rallentare sino alla velocità di rallentamento. La fine di questo tratto viene calcolato partendo da dove inizia lo spazio Mo.05.	0%.....30%	
Mo.05	Spazio di rallentamento in apertura	010	010
	Esprime uno spazio definito in % sulla corsa totale (valore <30%). Si tratta dell'ultimo tratto completato dall'automazione nella manovra di apertura.	0%.....30%	
Mo.06	Velocità di rallentamento in chiusura	040	020
	Regolazione velocità motori durante il rallentamento in chiusura.	5%.....100%	
Mo.07	Velocità massima in chiusura	100	075
	Regolazione velocità motori durante la corsa in chiusura.	5%.....100%	
Mo.08	Spazio di accelerazione in chiusura	010	010
	Esprime uno spazio definito in % sulla corsa totale (valore <30%) entro il quale si crea l'accelerazione in partenza da un comando di chiusura. Un valore piccolo corrisponde ad una rampa molto alta.	0%.....30%	
Mo.09	Spazio di transizione della velocità di chiusura	010	010
	Esprime uno spazio definito in % sulla corsa totale (valore <30%) entro il quale l'automazione deve rallentare sino alla velocità di rallentamento. La fine di questo tratto viene calcolato partendo da dove inizia lo spazio Mo.10.	0%.....30%	
Mo.10	Spazio di rallentamento in chiusura	010	010
	Esprime uno spazio definito in % sulla corsa totale (valore <30%). Si tratta dell'ultimo tratto completato dall'automazione nella manovra di chiusura.	0%.....30%	
Mo.11	Intensità di arresto	020	020
	Regola la rapidità con cui il motore scende a velocità 0 (zero) in caso di arresto o inversione del movimento. Influisce su arresti generati da: - comandi di movimento (START, OPEN, CLOSE, PED, etc.); - attivazione ingresso tipo PHOTO o STOP. Non influisce su arresti generati da: - arrivo su finecorsa o su punto memorizzato; - inversione di emergenza (rilevamento ostacolo interno o attivazione ingresso tipo SAFETY). Nota: Valori alti = arresto più rapido; Valori bassi = arresto più lento. Attenzione: Per prevenire eccessive sollecitazioni che potrebbero compromettere il buon funzionamento dell'automazione, si raccomanda di tenere sempre in considerazione l'eventuale inerzia dell'anta, evitando di impostare valori troppo elevati in presenza di masse importanti.	0%.....50%	
Mo.12	Spazio di apertura per la funzione pedonale	030	050
	Regolazione in % dello spazio di apertura per la funzione pedonale.	5%.....100%	
Mo.13	Sensibilità forza motore 1 in apertura	050	040
	Esprime un valore in % per regolare la sensibilità al rilevamento di un ostacolo in apertura nel motore 1. Un valore alto corrisponde ad una minore sensibilità.	1%.....100%	
Mo.14	Sensibilità forza motore 1 in chiusura	050	040
	Esprime un valore in % per regolare la sensibilità al rilevamento di un ostacolo in chiusura nel motore 1. Un valore alto corrisponde ad una minore sensibilità.	1%.....100%	

IT

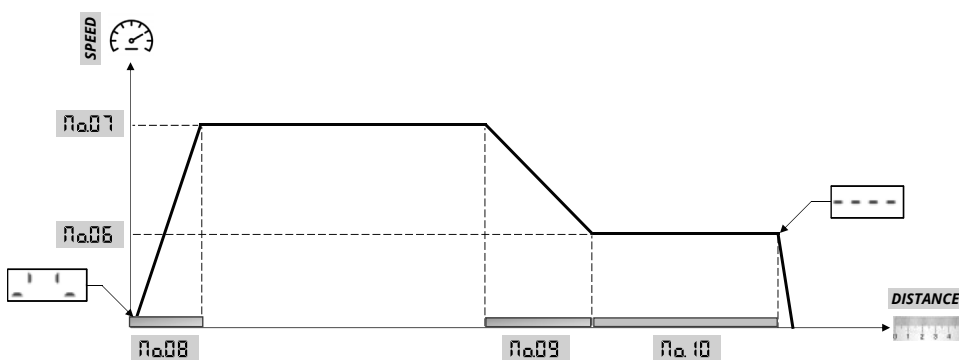
Mo.15	Non Utilizzato		
Mo.16	Non Utilizzato		
Mo.17	RESP e gestione battute	002	001
	• 000: In funzionamento normale, si ferma sul punto memorizzato, in caso di RESP cerca il riferimento in apertura. • 001: In funzionamento normale, si ferma sul punto memorizzato, in caso di RESP cerca il riferimento in chiusura. • 002: Ricerca la battuta solo in apertura, in chiusura si ferma sul punto memorizzato. In caso di RESP parte in apertura. • 003: Ricerca la battuta solo in chiusura, in apertura si ferma sul punto memorizzato. In caso di RESP parte in chiusura. • 004: Ricerca la battuta in chiusura e in apertura. In caso di RESP parte in apertura. • 005: Ricerca la battuta in chiusura e in apertura. In caso di RESP parte in chiusura. Nota: L'unica direzione ammessa in caso di RESP è quella impostata, in caso di inversioni (PHOTO, SAFETY) arresta il moto. Nota: In presenza di finecorsa cablati, l'automazione si arresta sempre al raggiungimento del finecorsa. Nota: Abilitare la ricerca delle battute solo dopo aver eseguito l'apprendimento (SE.03). Questo per evitare che durante la mappatura delle forze il motore spinga troppo in battuta.		
Mo.18	Accelerazione in doppia fase	000	000
	Se attivato esegue una rampa di accelerazione fino a raggiungere la velocità di rallentamento determinata dal parametro Mo.01 o Mo.06, mantenendola fino al termine dello spazio accelerazione (Mo.03 o Mo.08), dopodiché la velocità passa a quella massima impostata. Questo parametro può servire per facilitare il superamento delle prove d'impatto su porte da garage in chiusura nel punto: H-300mm. (H=altezza della porta sezionale).	• 000: Disattivo • 001: Solo in apertura • 002: Solo in chiusura • 003: In apertura e in chiusura	
Mo.19	Durata spunto in apertura	000	000
	• 000: Spunto disattivato (esegue uno spunto di durata minima, quasi impercettibile) • 00X: Regola la durata dello spunto fino a 2,5s (X*10 ms)		
Mo.20	Durata spunto in chiusura	000	000
	• 000: Spunto disattivato (esegue uno spunto di durata minima, quasi impercettibile) • 00X: Regola la durata dello spunto fino a 2,5s (X*10 ms)		
Mo.21	Margine arresto battuta in apertura	010	100
	Spazio a fine apertura compiuto con velocità di rallentamento e senza inversione su ostacolo. Espresso in millesimi della corsa totale. (0.....255)		
Mo.22	Margine arresto battuta in chiusura	010	030
	Spazio a fine chiusura compiuto con velocità di rallentamento e senza inversione su ostacolo. Espresso in millesimi della corsa totale. (0.....255)		
Mo.23	Non Utilizzato		
Mo.24	Non Utilizzato		
Mo.25	Non Utilizzato		
Mo.26	Non Utilizzato		
Mo.27	Non Utilizzato		
Mo.28	Frenatura anti-effrazione	/	000
	Parametro previsto per automazioni a binario per porte sezionali. Permette di contrastare eventuali movimenti del motore che vengano rilevati quando l'automazione non è in funzionamento. In tal caso il motore verrà attivato in direzione contraria al movimento rilevato al fine di mantenere invariata la posizione dell'automazione. Attenzione: è NECESSARIO avere l'encoder a 2CH collegato e abilitato (SY.04=002). Attenzione: Se attivo (Mo.28=001,002,003) è NECESSARIO impostare il parametro Mo.17=002 ed installare il fermo meccanico (art. AB/FM non fornito) sul binario in posizione di apertura.		
		• 000: Disattivo • 001: Attivo solo a cancello chiuso • 002: Attivo solo a cancello aperto • 003: Attivo sia a cancello chiuso che aperto	

DIAGRAMMI PER REGOLAZIONE DEL MOVIMENTO

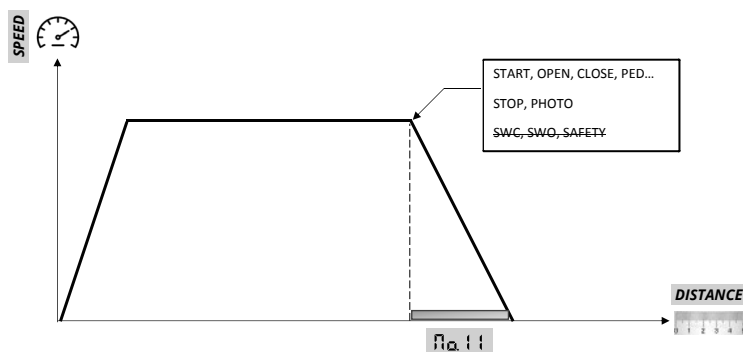
Regolazioni in APERTURA



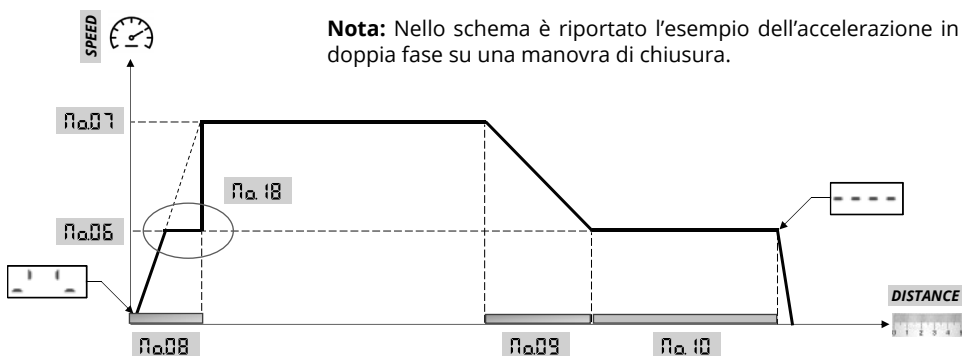
Regolazioni in CHIUSURA



Regolazione dello SPAZIO D'ARRESTO (Mo.11)



Regolazione dell'ACCELERAZIONE IN DOPPIA FASE (Mo.18)



Parametri SAFETIES (SAFE)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
SA.01	PHOTO_1	002	002
	• 000: STOP & CHIUSURA - l'ingresso fotocellula è controllato solo in partenza da cancello fermo e durante la chiusura. Nel primo caso impedisce l'avvio mentre in chiusura provoca l'inversione del moto. • 001: SEMPRE - L'ingresso fotocellula è sempre controllato. Da cancello fermo impedisce la partenza. Durante la chiusura provoca l'inversione del moto. Durante l'apertura provoca l'arresto del moto. • 002: CHIUSURA - l'ingresso fotocellula è controllato solo durante la chiusura. La sua attivazione provoca l'inversione del moto.		
SA.02	PHOTO_2	000	002
	• 000: STOP & CHIUSURA - l'ingresso fotocellula è controllato solo in partenza da cancello fermo e durante la chiusura. Nel primo caso impedisce l'avvio mentre in chiusura provoca l'inversione del moto. • 001: SEMPRE - L'ingresso fotocellula è sempre controllato. Da cancello fermo impedisce la partenza. Durante la chiusura provoca l'inversione del moto. Durante l'apertura provoca l'arresto del moto. • 002: CHIUSURA - l'ingresso fotocellula è controllato solo durante la chiusura. La sua attivazione provoca l'inversione del moto.		
SA.03	SAFETY_1	000	001
	• 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		
SA.04	SAFETY_2	000	001
	• 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		
SA.05	Attivazione "CHIUDI SUBITO"	000	000
	• 000: Disattivo • 001: Attivo solo per PHOTO_1 • 002: Attivo solo per PHOTO_2 • 003: Attivo per PHOTO_1 e PHOTO_2		
SA.06	Comportamento "CHIUDI SUBITO"	000	000
	Permette di definire il comportamento quando una fotocellula con "chiudi subito" abilitato viene occupata durante la manovra di apertura. • 000: Completa prima l'apertura totale, poi richiude con il ritardo impostato in tl.20; • 001: Interrompe la manovra e richiude con il ritardo impostato in tl.20.		
SA.07	Inversione su ostacolo in apertura	003	003
	Permette di regolare la durata dell'inversione del moto in caso di rilevamento di un'ostacolo durante l'apertura. • 000: Inversione completa su ostacolo • >000: Durata dell'inversione su ostacolo (1s.....10s)		
SA.08	Inversione su ostacolo in chiusura	003	003
	Permette di regolare la durata dell'inversione del moto in caso di rilevamento di un'ostacolo durante la chiusura. • 000: Inversione completa su ostacolo • >000: Durata dell'inversione su ostacolo (1s.....10s)		
SA.09	TCA con EMERGENCY_IN	000	000
	Descrive il comportamento del TCA in combinazione con la funzione EMERGENCY_IN • 000: Se TCA attivo, richiude dopo il TCA; • 001: Anche se TCA attivo, non richiude automaticamente. La prima richiusura necessita un comando. Alla successiva manovra il TCA funziona normalmente.		
SA.10	Autotest sicurezze	000	000
	La funzione spegne l'uscita 24V_TEST e verifica l'apertura del contatto delle sicurezze prima di ogni manovra. Attenzione: Per il funzionamento in modalità "Autotest sicurezze", si dovranno necessariamente collegare: - I trasmettitori (TX) su uscita 24V_TEST; - I ricevitori (RX) su uscita 24V; I dispositivi di sicurezza dovranno inoltre essere cablati ed allineati prima dell'apprendimento della corsa (SE.03).	• 000: Disattivo • 001: Attivo	

SA.11	Inibizione PHOTO_1	000	000
	La funzione inibisce l'intervento delle fotocellule sia in apertura che in chiusura, nella zona compresa tra il punto di rilevamento ed il punto di completa chiusura. Durante la manovra automatica di apprendimento corsa motori (SE.03), l'oscuramento delle fotocellule in fase di chiusura della porta, stabilisce il punto di inizio inibizione. È necessario che la fotocellula che si vuole inibire sia collegata come PHOTO_1.	• 000: Inibizione disattivata • 001: Inibizione attiva (le fotocellule sono sempre ignorate nella zona tra il punto di rilevamento ed il punto di chiusura)	
SA.12	Chiusura automatica TCA dopo ostacolo in chiusura	000	000
	In caso di inversione completa (SA.08=000) durante la chiusura, determina in che modo l'automazione esegue la richiusura automatica TCA. Nota: Valido solo per ostacoli rilevati da SAFETY o da anti-schiacciamento.	• 000: esegue sempre la richiusura automatica • 001: tenta 1 richiusura automatica • 002: tenta 2 richiusure automatiche • 003: tenta 3 richiusure automatiche • 004: inibisce la richiusura automatica	

Parametri TIMES (E I T E)

		Default TYPE 00	Default TYPE 04
tl.01	Tempo di chiusura automatica	000	000
	Regola il tempo per la chiusura automatica TCA	• 000: Disattivo • >000: Attivo per il tempo impostato (1s.....255s)	
tl.02	Tempo di chiusura automatica pedonale	000	000
	Regola il tempo per la chiusura automatica pedonale TCA_PED	• 000: Disattivo • >000: Attivo per il tempo impostato (1.....255s) (1.....255min - SOLO TYPE 04)	
tl.03	Tempo lampeggio pre-manovra di apertura	000	000
	Regola il tempo di prelampeggio prima di un movimento di apertura	(0s.....10s)	
tl.04	Tempo lampeggio pre-manovra di chiusura	000	000
	Regola il tempo di prelampeggio prima di un movimento di chiusura	(0s.....10s)	
tl.05	Non Utilizzato		
tl.06	Non Utilizzato		
tl.07	COURTESY Time	060	060
	Regola il tempo per luce cortesia COURTESY	0s.....255s	
tl.08	ELOCK_M1 Time	002	002
	Regola il tempo di attivazione per l'uscita ELOCK_M1 / BOOST_M1, o di disattivazione dell'uscita ELOCK_INV_M1	(1s.....10s)	
tl.09	Non Utilizzato		
tl.10	Non Utilizzato		
tl.11	Non Utilizzato		
tl.12	Non Utilizzato		
tl.13	Non Utilizzato		
tl.14	Non Utilizzato		
tl.15	Non Utilizzato		
tl.16	AUX_1 Time	100	100
	Regola il tempo di attivazione per l'uscita AUX_1 se temporizzata	(0s.....255s)	
tl.17	AUX_2 Time	100	100
	Regola il tempo di attivazione per l'uscita AUX_2 se temporizzata	(0s.....255s)	
tl.18	Non Utilizzato		
tl.19	Tempo allarme mancata chiusura	010	010
	Tempo utilizzato per le uscite STATUS configurate come CLOSURE_FAILED: trascorso questo tempo, se l'automazione non è in posizione di chiusura, viene attivata l'uscita. Nota: Funziona indipendentemente dalla presenza di TCA (tl.01) o TCA_PED (tl.02).	(1min.....255min)	

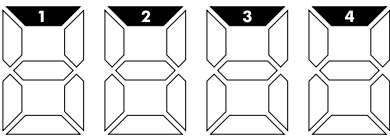
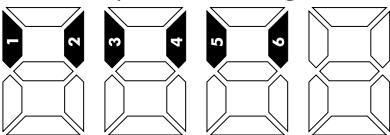
E

tl.20	Ritardo sul "CHIUDI SUBITO"	001	001
	Permette di impostare dopo quanti secondi avviene la richiusura automatica della funzione "chiudi subito" (SA.05).	(1s.....10s)	

Parametri EXTRA (EXTRA)

		Default TYPE 00	Default TYPE 04
EX.01	Funzione condominiale	000	000
	Permette di disabilitare gli ingressi di comando in apertura e chiusura durante l'apertura e il tempo di chiusura automatica.	• 000: Disattivo • 001: Attivo solo in apertura • 002: Attivo in apertura e tempo di chiusura automatica	
EX.02	Non Utilizzato		
EX.03	Non Utilizzato		
EX.04	Non Utilizzato		
EX.05	Non Utilizzato		
EX.06	Abilitazione PASSO - PASSO	001	001
	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).	• 000: Inversione • 001: Passo-Passo con START e PED • 002: Passo-Passo con START, PED e OPEN/CLOSE	
EX.07	Facilitazione sblocco manuale a cancello chiuso	000	000
	Se=0 funzione disabilitata. 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.	• 000: Facilitazione sblocco disattivata • >000: Facilitazione sblocco attivata con durata pari a: (1x25ms.....20x25ms) (1x25ms.....40x25ms - SOLO TYPE 00)	
EX.08	Facilitazione sblocco manuale a cancello aperto	000	000
	Se=0 funzione disabilitata. Se≠0, dopo il rilevamento della battuta di apertura, 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.	• 000: Facilitazione sblocco disattivata • >000: Facilitazione sblocco attivata con durata pari a: (1x25ms.....20x25ms) (1x25ms.....40x25ms - SOLO TYPE 00)	
EX.09	Non Utilizzato		
EX.10	Energy Saving	000	000
	Funzione per il risparmio energetico in presenza di kit batterie di emergenza o sistema di alimentazione a pannello solare. Quando l'Energy Saving è attivo, il display è spento e mostra il simbolo "- -" ogni 10s. È possibile impostare la funzione su 3 livelli: • 000: Energy saving" non attivo; • 001: Energy saving" attivo: spegne tutte le uscite tranne l'uscita 24V fissa Vaux; • 002: Energy saving" attivo: spegne tutte le uscite tranne l'uscita 24V fissa Vaux, inoltre vengono mantenute attive eventuali uscite di tipo STATUS. Attenzione: Con "Energy saving" attivo la funzione SAS non è disponibile.		
EX.11	Funzione SAS	000	000
	Attivazione funzione SAS (per uscite SAS_OUTPUT): l'uscita SAS viene collegata ad un ingresso STOP / SAS_INPUT di una seconda centrale, provocando il funzionamento "porta bancaria" (disabilitazione dell'apertura della seconda porta fintanto che la prima non è completamente chiusa). Se questo parametro viene abilitato, in seguito ad un reset viene eseguito un RESP automatico durante il quale l'uscita SAS non si attiva. Se presenti finecorsa e dopo un reset essi sono schiacciati, il RESP non viene eseguito. Attenzione: Se entrambe le ante vengono manualmente sbloccate e spostate dalla posizione di chiusura si crea la condizione di interblocco. Sarà quindi necessario chiudere manualmente almeno una delle due ante. Attenzione: l'ingresso STOP/SAS_INPUT deve essere attivato da un'uscita a contatto pulito senza tensione, come quello di un'uscita scheda espansione NET-EXP o di un relé. Attenzione: in caso di RESP, la funzione SAS deve essere necessariamente legata ad una ricerca del riferimento/battuta verso la chiusura. Quindi funziona con i valori di Mo.17=001, 003, 005.	• 000: Disattivo • 001: Attivo	

EX.12	Ricarica TCA	001	001
	Permette di definire se, con cancello aperto e TCA attivo, il TCA viene ricaricato. La funzione è valida sia per il TCA (tl.01) che per il TCA_PED (tl.02). Se=1, con cancello completamente aperto, un intervento su PHOTO, OPEN, OPEN_INT o OPEN_EXT ricarica il TCA. Con cancello aperto in modalità pedonale, un intervento su PHOTO o PED ricarica il TCA_PED, mentre un comando di OPEN, OPEN_INT o OPEN_EXT provoca l'apertura completa.	• 000: Ricarica disattiva • 001: Ricarica attiva	
EX.13	Sospendi TCA	000	000
	Se=0 con porta aperta e TCA attivo, la chiusura automatica avviene sempre, anche se è stato dato un comando impulsivo di STOP. Solo uno comando di STOP mantenuto inibisce la chiusura automatica della porta; Se=1 con porta aperta e TCA attivo, un impulso del comando di STOP annulla la chiusura automatica; Se=2 con porta aperta e TCA attivo, un impulso del comando di STOP oppure di OPEN, annulla la chiusura automatica. Nota: Se attiva, il parametro agisce anche sulla funzione TCA_PED (in questo caso il valore 002 agisce come 001 in quanto un comando OPEN con cancello fermo in apertura pedonale genera un'apertura completa).	• 000: Disattivo • 001: Attivo con un impulso di STOP disabilita il TCA. • 002: Attivo con un impulso di STOP o OPEN disabilita il TCA.	
EX.14	Non Utilizzato		
EX.15	Non Utilizzato		
EX.16	Non Utilizzato		
EX.17	Uomo presente forzato	000	000
	Se la funzione viene attivata, tutti gli ingressi configurati come OPEN e CLOSE diventano automaticamente anche OPEN_UP e CLOSE_UP se attivati e mantenuti attivi per almeno 5s nel caso vi sia una sicurezza (fotocellula e/o costa sensibile) impegnata. Questa funzione permette dunque di comandare l'automazione anche in caso le sicurezze siano guaste. Se l'ingresso non è più mantenuto attivo, l'automazione ritorna in funzionamento automatico. La funzione non è disponibile con sicurezze di tipo SAFETY disattive a cancello fermo (valori 001 e 003 dei parametri SA.03 e SA.04). Per ragioni di sicurezza, si consiglia di NON usare questa funzione in caso vi siano orologi collegati ad ingressi configurati come OPEN o CLOSE.	• 000: Funzione disattivata. • 001: Funzione attiva (passaggio a OPEN_UP/CLOSE_UP automatico con sicurezze impegnate/guaste se i comandi OPEN/CLOSE vengono mantenuti)	
EX.18	Visualizza manovre dopo alimentazione scheda	000	000
	Consente di integrare i messaggi a display in fase di accensione della centrale, andando a visualizzare il numero di manovre totali eseguite. Nota: l'attivazione della funzione e la conseguente visualizzazione di nuove informazioni a display, causa un rallentamento dell'avvio della centrale.	• 000: Visualizzazione manovre totali disattiva • 001: Visualizzazione manovre totali attiva	
EX.19	Non Utilizzato		
EX.20	Funzione MANEUVER_INHIBITION	000	000
	Se un ingresso viene impostato come MANEUVER_INHIBITION si comporta come un contatto NC che, se aperto, inibisce la manovra.	• 000: se aperto, inibisce comandi di apertura ma permette comandi di chiusura. • 001: se aperto, inibisce comandi di apertura e chiusura.	

Parametri TEST (tE5t)		Default TYPE 00	Default TYPE 04												
tE.01	Visualizzazione stato ingressi centralina														
	Consente la visualizzazione dello stato ingressi per la centrale di comando. Ad un segmento spento risulta un contatto aperto, ad un segmento acceso risulta un contatto chiuso.  <table border="1" style="margin-left: 20px;"> <tr> <td>1</td><td>IN_1</td><td>3</td><td>IN_3</td></tr> <tr> <td>2</td><td>IN_2</td><td>4</td><td>IN_4</td></tr> </table>			1	IN_1	3	IN_3	2	IN_2	4	IN_4				
1	IN_1	3	IN_3												
2	IN_2	4	IN_4												
tE.02	Visualizzazione stato ingressi espansione														
	Consente la visualizzazione dello stato ingressi per la scheda di espansione. Ad un segmento spento risulta un contatto aperto, ad un segmento acceso risulta un contatto chiuso.  <table border="1" style="margin-left: 20px;"> <tr> <td>1</td><td>EXP_IN_1</td><td>4</td><td>EXP_IN_4</td></tr> <tr> <td>2</td><td>EXP_IN_2</td><td>5</td><td>EXP_IN_5</td></tr> <tr> <td>3</td><td>EXP_IN_3</td><td>6</td><td>EXP_IN_6</td></tr> </table>			1	EXP_IN_1	4	EXP_IN_4	2	EXP_IN_2	5	EXP_IN_5	3	EXP_IN_3	6	EXP_IN_6
1	EXP_IN_1	4	EXP_IN_4												
2	EXP_IN_2	5	EXP_IN_5												
3	EXP_IN_3	6	EXP_IN_6												
tE.03	Visualizzazione stato conta manovre														
	Consente la visualizzazione del numero di manovre totali effettuate dalla centrale di comando. A display verrà visualizzata la scritta tCYC con il relativo valore, seguita dalla scritta MULT con relativo valore del moltiplicatore. Per calcolare il numero di manovre, i due valori devono essere moltiplicati. Ex: tCYC=120, MULT=10; 120x10=1200 manovre eseguite														
tE.04	Non Utilizzato														
tE.05	Tempo apertura automatica	000	000												
	Regola il tempo per l'apertura automatica TAA	• 000: Disattivo • >000: Attivo per il tempo impostato (1s.....255s)													

10 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 le misurazioni delle forze d'impatto secondo quanto previsto dalla norma EN 12453 assicurando il rispetto dei limiti previsti.

11 SMONTAGGIO E SMALTIMENTO

SMONTAGGIO

Lo smantellamento dell'automazione deve essere effettuato da personale qualificato in conformità alla prevenzione e sicurezza e con riferimento alle istruzioni di montaggio ma in ordine inverso. Prima di iniziare lo smontaggio togliere l'alimentazione elettrica e proteggere contro una eventuale riconnessione.

SMALTIMENTO

Lo smaltimento dell'automazione deve essere eseguito in conformità alle normative nazionali e locali di smaltimento. Il prodotto (o le singole parti di esso) non deve essere smaltito con altri rifiuti domestici.



ATTENZIONE In ottemperanza alla Direttiva 2012/19/EG sui rifiuti di apparecchiature elettriche ed elettroniche (WEEE), 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.

NET724 EVO

Control board for 24V operators

Operating instructions and warnings

Index

1	Warnings Summary	27	7	Messages shown on the Display	39
2	Product Description	29	8	"EASY" Parameters list	40
3	Technical Data	29	9	"PRO" Parameters list	41
4	Electrical Connections	30	10	Commissioning	52
5	Programming	32	11	Product Disposal	52
6	Description of Inputs / Outputs	36			

EN

SYMBOLS

The following symbols are used within this manual to indicate potential hazards.

	Important safety notice. Failure to follow these instructions may result in serious injury or damage to property. Failure to do so may result in product malfunction and create a hazardous situation.
	Important safety notice. Contact with live parts can result in death or serious injury.
	Important information for installing, programming or commissioning the product.

1 WARNINGS SUMMARY

WARNING! IMPORTANT SAFETY INSTRUCTIONS. CAREFULLY READ AND FOLLOW ALL WARNINGS AND INSTRUCTIONS THAT ACCOMPANY THE PRODUCT SINCE INCORRECT INSTALLATION COULD CAUSE HARM TO PEOPLE, ANIMALS OR OBJECTS. WARNINGS AND INSTRUCTIONS PROVIDE IMPORTANT INFORMATION REGARDING SAFETY, INSTALLATION, USE AND MAINTENANCE. KEEP THE INSTRUCTIONS TOGETHER WITH THE TECHNICAL DOCUMENTATION AND FOR FUTURE REFERENCE.

 **WARNING** Do not allow children to play with the appliance. The device may be used by children of not less than 8 years of age, people with reduced physical, mental or sensory impairment, or generally anyone without experience or, in any case, the required experience provided the device is used under surveillance or that users have received proper training on safe use of the device and are aware of the dangers related to its use.

 **WARNING** Fixed installation command (buttons, etc.) must be situated out of the reach of children at a height of at least 150 cm from the ground. Do not allow children to play with the device, the fixed commands or the radio controls of the system.

 **WARNING** Product use in abnormal conditions not foreseen by the manufacturer may generate hazardous situations; meet the conditions indicated in these instructions.

 **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), 2014/53/UE (RED Directive). 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 use the device in an explosive atmosphere or in areas that may be corrosive or could damage product parts. Check that the temperatures at the installation site are suitable and comply with the temperatures declared on the product label.

 **WARNING** When working with the “dead man” switch, make sure that there are no people in the area where the automation is being used.

 **WARNING** Check that there is a switch or an omni polar magneto-thermal circuit breaker that enables complete disconnection in case of over voltage category III conditions installed upstream from the power system.

 **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** If the power cable is damaged, it must be replaced by the manufacturer or its technical assistance service or, in any case, by a person with similar qualifications to prevent any risk.

 **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.

Cleaning and maintenance destined to be performed by the user must not be performed by unsupervised children.

 **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** After adjustment, compliance with regulatory limits values should be detected with a force impact measuring instrument. The sensitivity of the obstacle detection may be adjusted gradually to the door (see programming instructions). The anti-crushing device operation must be checked after each manual adjustment. Manual modification of the force can only be done by qualified personnel by performing the measurement test according to EN 12445. Modifications to the force adjustment must be documented in the machine manual.

 **WARNING** The compliance of the internal obstacle detection 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 2012/19/EG 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.

EVERYTHING THAT IS NOT EXPRESSLY PROVIDED FOR IN THE INSTALLATION MANUAL IS NOT ALLOWED. CORRECT OPERATOR OPERATION IS ONLY ENSURED WHEN THE REPORTED DATA IS RESPECTED. THE COMPANY DOES NOT TAKE RESPONSIBILITY FOR DAMAGE CAUSED BY FAILURE TO COMPLY WITH THE INSTRUCTIONS CONTAINED IN THIS MANUAL. WITHOUT AFFECTING THE ESSENTIAL FEATURES OF THE PRODUCT, THE COMPANY RESERVES THE RIGHT TO MAKE ANY CHANGES DEEMED APPROPRIATE AND AT ANY TIME IN ORDER TO TECHNICALLY, STRUCTURALLY AND COMMERCIALY IMPROVE THE PRODUCT WITHOUT BEING REQUIRED TO UPDATE THIS DOCUMENT.

EN

2 PRODUCT DESCRIPTION

NET724 EVO is a control unit for **DEA System** automations with a single 24V motor.

The main feature of this control unit is the simplicity of the input and output configuration, which makes it adaptable to any type of automation as required. All that is required is to set the desired configuration for the automation being used to have the operating parameters optimally set, excluding all other unnecessary functions.

3 THECNICAL DATA

	NET724 EVO	
Supply voltage (V)	230 - 240 V ~ (50/60 Hz)	
Transformer rated power (VA)	80 VA (230/25V)	150 VA (230/25V)
Fuse F1 (A)	T1A 250V (ritardato)	T2A 250V (slow blow)
Auxiliary devices power supply output	24 V === max 200mA	
Output 1 configurable	24 V === max 5 W	
Output 2 configurable	24 V === max 5 W	
Radio receiver frequency	433,92 MHz	
Type of remote control encoding	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch - DART	
No. of remote controls managed	200	

4 ELECTRICAL CONNECTIONS



! Risk of injury and material damages due to electric shock !



! Risk of malfunction due to improper installation !

Make the connections by following the indications of the wiring diagram.

WARNING To ensure adequate electrical safety, keep the 230 V power supply cable well apart (minimum 4 mm in the air or 1 mm through insulation) from extra-low voltage cables (power supply for the motors, control units, electric lock, antenna, auxiliary power supplies), by fastening them with adequate cable clamps near the terminal blocks.

WARNING Connect to the 230 - 240V (50/60 Hz) network using an omnipolar switch or other device guaranteeing the network's omnipolar disengagement, with a contact opening gap = 3 mm.

Connection to the terminal blocks

1		Input IN1	
2		Input IN2	
3		Input IN3	
4		Input IN4	
5		Inputs common	
6	-	M1 motor encoder output	
7	B		
8	A		
9	+		
10	+	Stabilized 24V === power supply output for tested safety devices	(24V_ST + 24V_AUX) = max 200mA
11	-	24V === power supply output for auxiliary devices (e.g. BAT_ADV accessory)	
12	+		
13	-		
14	+	OUTPUT 1 configurable 24V === max 5W (see Io.31 for the selectable values)	
15	-		
16	+	OUTPUT 2 configurable 24V === max 5W (see Io.32 for the selectable values)	
17	-		
18-19		M1 max 5A motor output	
ANT	↯	Radio antenna signal input	
	⏏	Radio antenna earth input	
C 1		Motor earth terminal	
C 2		Input for 25V ~ power supply from transformer	
C 3		Output for courtesy LED light module connector	
S		NET-NODE 2.0 - 485/3-EXP module connector input	
U 3		NET-NODE - NET-EXP plug-in module connector	

ELECTRICAL DIAGRAM

NET724 EVO



5 PROGRAMMING

5.1 Power supply

Power the device. On the display the figures/words "00.01" (or the firmware version currently being used), "TYPE", "-04-" (or the value of the TYPE of operation currently being used) will appear in sequence followed by the gate closed symbol "- - -" (see Table "STATUS MESSAGES on page 39").

NOTE: The sequence of messages appearing on the display can be integrated, after the control unit is powered, with the information relative to the number of total manoeuvres completed up to that time. Consult parameter EX.18 to activate or deactivate the function.

5.2 Setting or changing the TYPE

If the TYPE set is not the desired one or if it has not been defined ("-88-" flashing), proceed as follows:

1. With the gate closed and with the door stationary, press and hold the [OK] key;
2. Press the [+] and [-] keys at the same time until the message "MENU" appears;
3. Keep the 3 keys pressed until "TYP0" appears (the flashing number indicates the TYPE currently set);
4. Release all 3 buttons;
5. Scroll the TYPE list with the [+] or [-] keys and confirm the selection by keeping the [OK] key pressed;

NOTE: To confirm that the TYPE has been changed, the display will light up all the segments and will restart the control unit, showing in sequence the words "00.01" (or the firmware version currently in use), "TYPE", "-04-" (or the operating TYPE value currently in use) followed by the closed gate symbol "- - -".

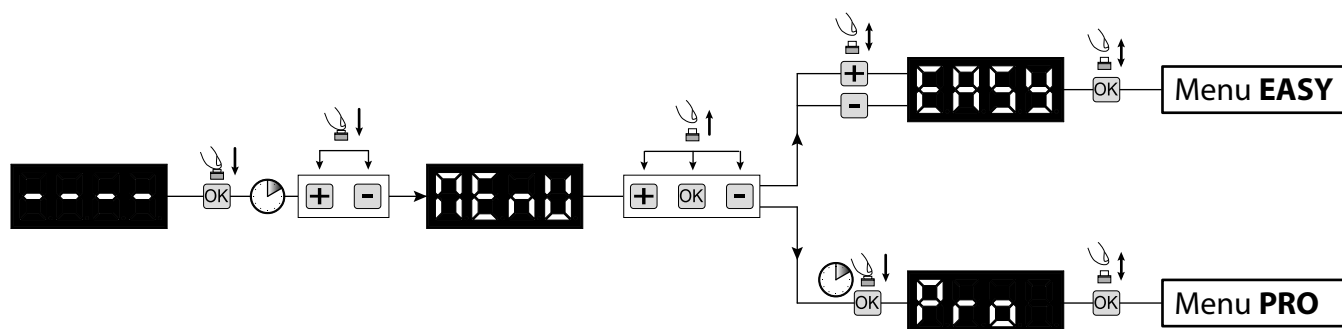
5.3 Accessing the programming menus

To access the programming menus:

1. With the door stationary, press and hold the [OK] button;
2. Simultaneously press the [+] and [-] buttons until the word "MENU" appears; Release the 3 buttons;
3. Follow the specific procedures for entering the "EASY" or "PRO" menus.

SYMBOLS LEGEND

	Press and immediately release the button (or buttons)
	Press and hold the button (or buttons) for the time indicated or until the status changes



The programming is divided into 2 separate menus, namely the "EASY" menu and the "PRO" menu.

The **EASY menu** includes a selection of basic parameters used to start the automation. The list of parameters displayed in the EASY menu varies in relation to the set TYPE.

NOTE: The list of parameters of the "EASY" menu is integrated by any modified parameter (with respect to its DEFAULT value) in the "PRO" menu. This allows for having a list of all the parameters being used.

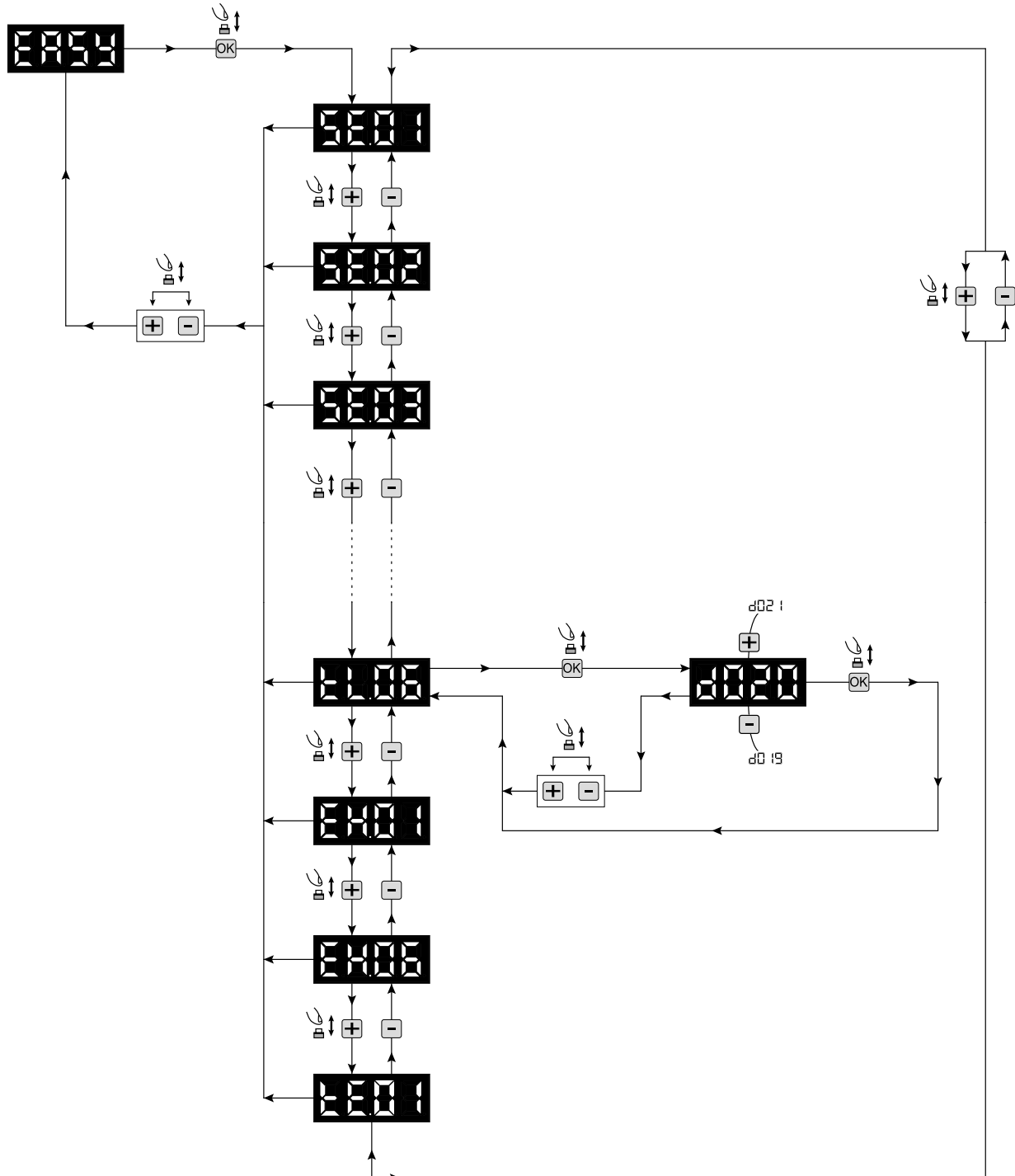
The "PRO" menu includes the full list of all available parameters grouped according to sub-categories. The managed sub-categories are divided into:

SETU SETUP: Parameters that manage learning of the motors and the positioning of the doors.	RADI RADIO: Parameters that manage the remote controls and the functions associated with them.	SYST SYSTEM: Parameters that manage essential functions for the system's operation.
INOU IN/OUT: Parameters that manage the inputs/ outputs of connected devices.	MOVEMENT MOVEMENT: Parameters that manage the movement, speed and force values of the doors.	SAFE SAFETIES: Parameters that manage the safety devices and the functions associated with them.
TIME TIMES: Parameters that manage functions associated with the operating times.	EXTRA EXTRA: Parameters that include specific functions for certain types of automations or systems.	TEST TEST: Parameters that include diagnostics functions.

5.4 Navigation in the “EASY” menu

To access the “EASY” programming menu:

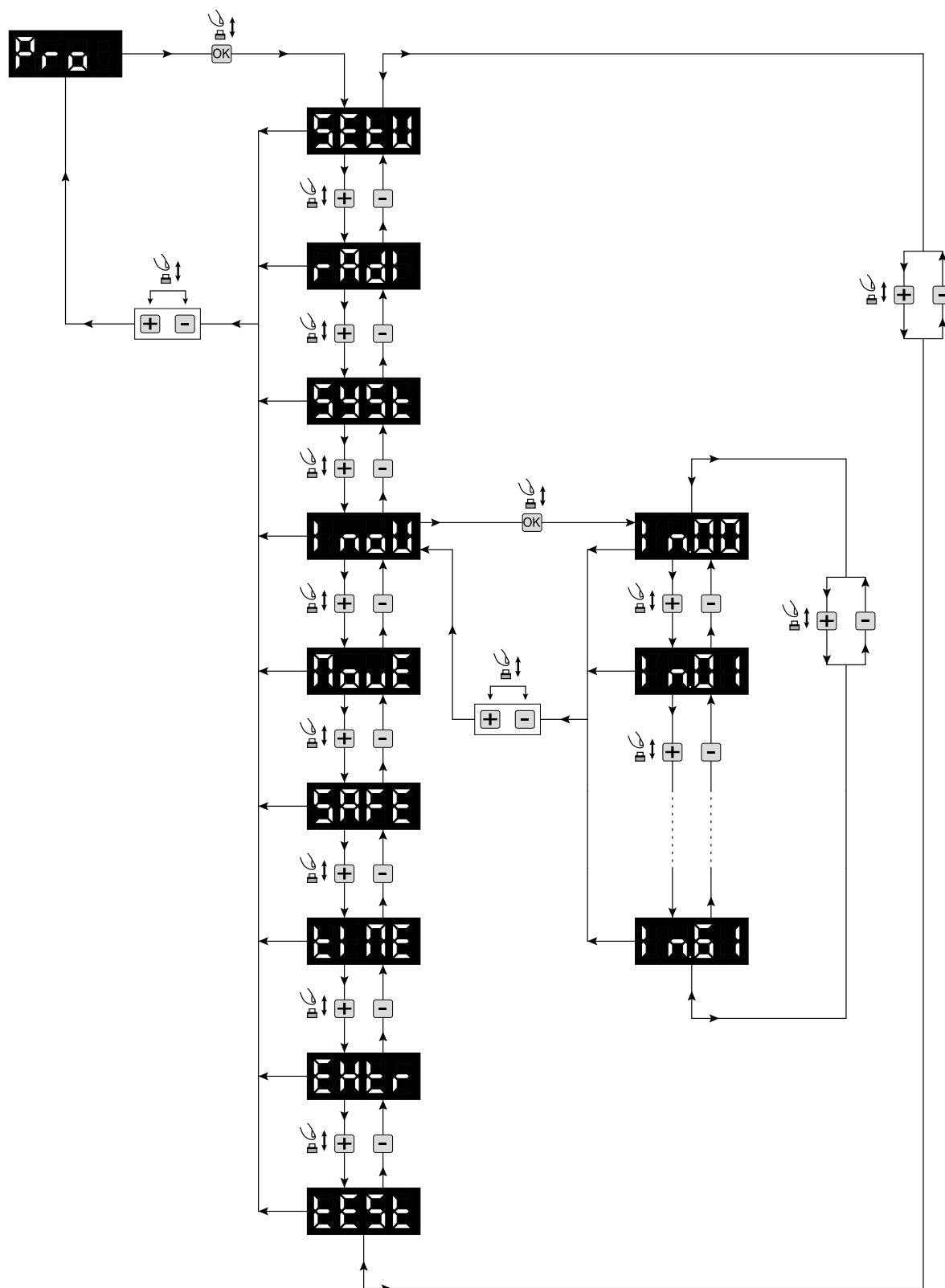
1. Make sure that the word “MENU” is visible on the display;
2. Press any one of the [+] or [-] buttons and the word “EASY” will appear; Confirm by pressing the [OK] button;
3. Scroll the list of parameters with the [+] or [-] button and confirm the selection by pressing the [OK] button;
4. Modify the parameter with the desired value and confirm with the [OK] button;
5. Simultaneously press the [+] and [-] buttons to exit the menu.



5.5 Navigation in the “PRO” menu

To access the "PRO" programming menu:

1. Make sure that the word "MENU" is visible on the display;
2. Press and hold the [OK] button for a few seconds and the word "PRO" will appear; Confirm by pressing the [OK] button;
3. Scroll the list of parameter categories with the [+] or [-] button and confirm the selection by pressing the [OK] button;
4. Scroll the list of parameters with the [+] or [-] button and confirm the selection by pressing the [OK] button;
5. Modify the parameter with the desired value and confirm with the [OK] button;
6. Simultaneously press the [+] and [-] buttons to exit the menu.



6 DESCRIPTION OF INPUTS / OUTPUTS

The tables shown below describe the operation of all possible selections for both the inputs and outputs present on the board.

INPUTS (IN / EXP_IN)	
Message	Description
NONE	Not used
START	N.O. input. Start. Triggers an opening or closing manoeuvre. It can function in "reversal" mode (EX.06=0), "step-by-step" mode only with START (EX.06=1) or "step-by-step" mode with START, OPEN and CLOSE (EX.06=2).
PED	N.O. input. Pedestrian. Triggers the partial opening of the gate. The pedestrian opening distance can be adjusted through Mo.12.
OPEN	N.O. input. Open. Triggers the opening of the gate.
CLOSE	N.O. input. Close. Triggers the closing of the gate.
OPEN_PM	N.O. input. Hold-to-run open. The gate opens for the time that the button is kept pressed.
CLOSE_PM	N.O. input. Hold-to-run close. The gate closes for the time that the button is kept pressed.
OPEN_INT	Internal OPEN command, causes the internal traffic light to switch when the gate reaches its open position. If an OPEN_EXT command is also received before the gate starts to close it will process this before the automatic close time begins.
OPEN_EXT	External OPEN command, causes the external traffic light to switch when the gate reaches its open position. If an OPEN_INT command is also received before the gate starts to close it will process this before the automatic close time begins.
OPEN_STOP	N.O. input. Opens the gate and stops it (the TCA is disabled). At the end of the opening manoeuvre, the board enters the STOP mode until the next START or CLOSE command is given.
AUX_1_IN	Input for commanding the AUX_1_OUT output.
AUX_2_IN	Input for commanding the AUX_2_OUT output.
COURTESY_IN	N.O. input for commanding the COURTESY output. Triggers the output for the duration of the COURTESY Time (tl.17). If the output is already active, a new COURTESY_IN command reloads the courtesy time.
STOP / SAS_INPUT	N.C. contact. (SAS_INPUT): If connected to WARN_FIX / SAS_OUTPUT on a second control unit, it triggers the "bank door" mode (disabling of the opening of the second door until the first has re-closed completely). N.C. stop input. It stops the movement during any manoeuvre. If not used, bridge the input.
SWO_1	N.C. input. 1 motor opening limit switch. If not used, disable the input with the relative parameter.
SWC_1	N.C. input. 1 motor closing limit switch. If not used, disable the input with the relative parameter.
PHOTO_1	N.C. input. Photocell 1. To select the operating mode, see SA.01. If not used, bridge the input.
PHOTO_2	N.C. input. Photocell 2. To select the operating mode, see SA.02. If not used, bridge the input.
SAFETY_1	N.C. input. Safety edge 1. To select the operating mode, see SA.03. If not used, bridge the input.
SAFETY_1_8k2	Analogue input for safety edge 1 with 8k2 (SA.03).
SAFETY_2	N.C. input. Safety edge 2. To select the operating mode, see SA.04. If not used, bridge the input.
SAFETY_2_8k2	Analogue input for safety edge 2 with 8k2 (SA.04).
SAFETY_INHIBITION	N.C. input. SAFETY inhibition. When open, it triggers the bypassing of the SAFETY inputs which are ignored even if active.
EMERGENCY_IN	N.C. contact. If open, it causes total opening and maintenance in the open position until the contact is closed again. The emergency opening can be temporarily interrupted by: - closing, START, STOP or photocell commands: movement stop; - obstacle detection intervention: reversal of motion (partial or complete). After these interruptions, the emergency opening resumes anyway as long as the EMERGENCY_IN command remains active. After the reclosing of an EMERGENCY_IN type contact, any automatic reclosing (if enabled) is performed or ignored according to the TCA parameter with EMERGENCY_IN (SA.09). DO NOT USE EMERGENCY_IN IF THE INSTALLATION PROVIDES THE USE OF ONLY DEAD-MAN COMMANDS FOR OPENING.
RESET	N.C. contact. Triggers the resetting of the control unit.
MANEUVER_INHIBITION	N.C. contact for inhibition of opening and closing operations For the selection of the operating mode see EX.20. If not used, bridge the input.

OUTPUTS (OUT / EXP_OUT)	
Message.	Description
NONE	Not used
24V	Output for 24Vdc max 5W power supply for accessories. This setting can only be used on outputs that are powered.
24V_TEST	Output for 24Vdc max 5W power supply for controlled safety devices (the output is switched off during the test if the safety device auto-test is enabled (SA.10). Use this type of output also for checking the switching off of accessories with the energy-saving function active (EX.10). This setting can only be used on outputs that are powered. In the case of control of safety devices, these must be wired and aligned before learning the stroke (SE.03).
ELOCK_M1	N.O. contact. Output for M1 motor electric lock.
ELOCK_INV_M1	N.O. contact. Output for M1 motor inverted electric lock (for example for operating the electromagnet of the barriers).
ELOCK_BOOST_M1	"Boost" power supply output for powering the DEA electric lock item 110. This setting can only be used on outputs that are powered.
WARN_FIX SAS_OUTPUT	N.C. contact. (SAS_OUTPUT): If connected to STOP / SAS_INPUT on a second control unit, it triggers the "bank door" mode (disabling of the opening of the second door until the first has re-closed completely). N.O. contact. (WARN_FIX): Operates as a steady open gate indicator.
WARN_INT	Warning light gate indicator. Slow flashing output during opening and fast during closing, always ON with gate open, always OFF only at the end of a closing manoeuvre.
FLASH_FIX	N.O. contact. Steady warning light output.
FLASH_INT	N.O. contact. Intermittent warning light output.
COURTESY	Output for controlling the courtesy light. The output is active while the motors are running plus an additional time governed by the COURTESY time parameter (tl.07). The output can also be activated by a COURTESY_IN command. C3 connector for LED module always acts like a COURTESY output.
MINUTERIE	N.O. contact. The contact closes for 3 seconds at the start of each manoeuvre.
ALARM	N.C. contact. The contact always remains open and closes when a manoeuvre fails to start due to a safety input (PHOTO, SAFETY, STOP) being active. The contact opens again when a subsequent attempt to start a manoeuvre succeeds. If there is no power, the contact is closed and can thus be used to generate an alarm.
AUX_1_OUT_INPULS AUX_2_OUT_INPULS	N.O. contact. Output controlled by the AUX_1_IN / AUX_2_IN input in impulse mode.
AUX_1_OUT_STEP AUX_2_OUT_STEP	N.O. contact. Output controlled by the AUX_1_IN / AUX_2_IN input in step-by-step mode.
AUX_1_OUT_TEMP AUX_2_OUT_TEMP	N.O. contact. Output controlled by the AUX_1_IN / AUX_2_IN input in timer-controlled mode (the value set through parameters tl.16 and tl.17 indicates the switch-off delay in seconds).

TRAFFIC_LIGHT_INT TRAFFIC_LIGHT_EXT	To ensure correct switching between the red and green lights on traffic light units, the output must have a switching relay (e.g. NET-EXPANSION outputs). The N.C. contact of the relay controls the red light, while the N.O. contact controls the green light. If the output is not of this type but is digital, it can be used to control traffic lights through an additional switching relay (not supplied). <table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">GENERAL BEHAVIOUR</th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="2">With the automation closed and/or the motors moving, or during the pre-manoeuve flashing, the traffic light is red. The traffic light turns green only once the opening manoeuvre has been completed. During a position reset procedure (stop/limit switch search), any traffic light remains red until the manoeuvre has ended.</td></tr> <tr> <th colspan="2">TRAFFIC LIGHTS WITHOUT PRIORITY</th></tr> <tr> <td colspan="2">Use the OPEN command to open the automation, set the automatic closing TCA [P041 (NET control units) / tl.01 (EVO control units)]. All traffic lights will work simultaneously in the same way by following the general behaviour described above.</td></tr> <tr> <th colspan="2">TRAFFIC LIGHTS WITH PRIORITY</th></tr> <tr> <td colspan="2">Use the OPEN_INT and OPEN_EXT commands on the opposite sides of the gate. Determine the time required for completing the full path between the 2 traffic lights (clearance time). Set an automatic closing time TCA equal to double the required clearance time.</td></tr> <tr> <td colspan="2"> The traffic lights will behave as follows: With the automation closed both traffic lights will be red. When a command is received from a direction (INT or EXT), it becomes a "priority". At the end of the opening manoeuvre, only the corresponding "priority" traffic light (EXT or INT) turns green, the other one stays red. In the absence of other commands, the "priority" traffic light stays green for half the TCA and then turns red. At the end of the TCA, the automation closes. If, while the "priority" traffic light is green, new commands arrive from the same direction, the TCA is reloaded and then the green light. Any command in the opposite direction is recorded and put in stand-by. This prevents the formation of any vehicle codes. Once the "priority" traffic light turns red, both traffic lights remain red for the time required (TCA/2) to clear the access point. At this point, the command previously recorded on the opposite side becomes the "priority" causing its traffic light to turn green and the TCA to restart. </td></tr> </tbody> </table>	GENERAL BEHAVIOUR		With the automation closed and/or the motors moving, or during the pre-manoeuve flashing, the traffic light is red. The traffic light turns green only once the opening manoeuvre has been completed. During a position reset procedure (stop/limit switch search), any traffic light remains red until the manoeuvre has ended.		TRAFFIC LIGHTS WITHOUT PRIORITY		Use the OPEN command to open the automation, set the automatic closing TCA [P041 (NET control units) / tl.01 (EVO control units)]. All traffic lights will work simultaneously in the same way by following the general behaviour described above.		TRAFFIC LIGHTS WITH PRIORITY		Use the OPEN_INT and OPEN_EXT commands on the opposite sides of the gate. Determine the time required for completing the full path between the 2 traffic lights (clearance time). Set an automatic closing time TCA equal to double the required clearance time.		The traffic lights will behave as follows: With the automation closed both traffic lights will be red. When a command is received from a direction (INT or EXT), it becomes a "priority". At the end of the opening manoeuvre, only the corresponding "priority" traffic light (EXT or INT) turns green, the other one stays red. In the absence of other commands, the "priority" traffic light stays green for half the TCA and then turns red. At the end of the TCA, the automation closes. If, while the "priority" traffic light is green, new commands arrive from the same direction, the TCA is reloaded and then the green light. Any command in the opposite direction is recorded and put in stand-by. This prevents the formation of any vehicle codes. Once the "priority" traffic light turns red, both traffic lights remain red for the time required (TCA/2) to clear the access point. At this point, the command previously recorded on the opposite side becomes the "priority" causing its traffic light to turn green and the TCA to restart.											
GENERAL BEHAVIOUR																									
With the automation closed and/or the motors moving, or during the pre-manoeuve flashing, the traffic light is red. The traffic light turns green only once the opening manoeuvre has been completed. During a position reset procedure (stop/limit switch search), any traffic light remains red until the manoeuvre has ended.																									
TRAFFIC LIGHTS WITHOUT PRIORITY																									
Use the OPEN command to open the automation, set the automatic closing TCA [P041 (NET control units) / tl.01 (EVO control units)]. All traffic lights will work simultaneously in the same way by following the general behaviour described above.																									
TRAFFIC LIGHTS WITH PRIORITY																									
Use the OPEN_INT and OPEN_EXT commands on the opposite sides of the gate. Determine the time required for completing the full path between the 2 traffic lights (clearance time). Set an automatic closing time TCA equal to double the required clearance time.																									
The traffic lights will behave as follows: With the automation closed both traffic lights will be red. When a command is received from a direction (INT or EXT), it becomes a "priority". At the end of the opening manoeuvre, only the corresponding "priority" traffic light (EXT or INT) turns green, the other one stays red. In the absence of other commands, the "priority" traffic light stays green for half the TCA and then turns red. At the end of the TCA, the automation closes. If, while the "priority" traffic light is green, new commands arrive from the same direction, the TCA is reloaded and then the green light. Any command in the opposite direction is recorded and put in stand-by. This prevents the formation of any vehicle codes. Once the "priority" traffic light turns red, both traffic lights remain red for the time required (TCA/2) to clear the access point. At this point, the command previously recorded on the opposite side becomes the "priority" causing its traffic light to turn green and the TCA to restart.																									
STATUS_1 STATUS_2	Output for monitoring a few of the automation's statuses (see parameters lo.60 and lo.61). N.O. contact: closes when the monitored status occurs. * Please note: for certain automation statuses to be monitored, it is necessary to have wired and correctly functioning limit switches. <table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">AVAILABLE STATUSES</th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td>MAINTENANCE</td><td>Activates the maintenance signal</td></tr> <tr> <td>PHOTO</td><td>Activates during the opening of a PHOTO-type input</td></tr> <tr> <td>STOP</td><td>Activates during the opening of a STOP-type input</td></tr> <tr> <td>OBSTACLE</td><td>Activates when an obstacle is detected by the anti-crushing function or a SAFETY-type input</td></tr> <tr> <td>EMERGENCY</td><td>Active during activation of the EMERGENCY_IN type input</td></tr> <tr> <td>* CLOSED_M1</td><td>Activates if M1 is in the closed status</td></tr> <tr> <td>* OPENED_M1</td><td>Activates if M1 is in the open status</td></tr> <tr> <td>RESP_FIX</td><td>Activates after blackout or control board reset and RESP not completed. Fixed output</td></tr> <tr> <td>RESP_INT</td><td>Activates after blackout or control board reset and RESP not completed. Intermittent output</td></tr> <tr> <td>* CLOSURE_FAILED</td><td>Activates if the door is not closed after the duration set in the tl.19 parameter. If the automation subsequently completes the closing manoeuvre, the output deactivates. Note: Functions regardless of the presence of the TCA (tl.01) or TCA_PED (tl.02) active.</td></tr> <tr> <td>SECURITY</td><td>Activates when, with the motor off, the encoder detects an unexpected movement</td></tr> </tbody> </table>	AVAILABLE STATUSES		MAINTENANCE	Activates the maintenance signal	PHOTO	Activates during the opening of a PHOTO-type input	STOP	Activates during the opening of a STOP-type input	OBSTACLE	Activates when an obstacle is detected by the anti-crushing function or a SAFETY-type input	EMERGENCY	Active during activation of the EMERGENCY_IN type input	* CLOSED_M1	Activates if M1 is in the closed status	* OPENED_M1	Activates if M1 is in the open status	RESP_FIX	Activates after blackout or control board reset and RESP not completed. Fixed output	RESP_INT	Activates after blackout or control board reset and RESP not completed. Intermittent output	* CLOSURE_FAILED	Activates if the door is not closed after the duration set in the tl.19 parameter. If the automation subsequently completes the closing manoeuvre, the output deactivates. Note: Functions regardless of the presence of the TCA (tl.01) or TCA_PED (tl.02) active.	SECURITY	Activates when, with the motor off, the encoder detects an unexpected movement
AVAILABLE STATUSES																									
MAINTENANCE	Activates the maintenance signal																								
PHOTO	Activates during the opening of a PHOTO-type input																								
STOP	Activates during the opening of a STOP-type input																								
OBSTACLE	Activates when an obstacle is detected by the anti-crushing function or a SAFETY-type input																								
EMERGENCY	Active during activation of the EMERGENCY_IN type input																								
* CLOSED_M1	Activates if M1 is in the closed status																								
* OPENED_M1	Activates if M1 is in the open status																								
RESP_FIX	Activates after blackout or control board reset and RESP not completed. Fixed output																								
RESP_INT	Activates after blackout or control board reset and RESP not completed. Intermittent output																								
* CLOSURE_FAILED	Activates if the door is not closed after the duration set in the tl.19 parameter. If the automation subsequently completes the closing manoeuvre, the output deactivates. Note: Functions regardless of the presence of the TCA (tl.01) or TCA_PED (tl.02) active.																								
SECURITY	Activates when, with the motor off, the encoder detects an unexpected movement																								

7 MESSAGES SHOWN ON THE DISPLAY

STATUS MESSAGES		
Mess.	Description	
----	Gate closed	
— —	Gate open	
— — —	Pedestrian opening	
oPEo	Opening under way	
oPEd	Pedestrian opening under way	
CLoS	Closing under way	
StEP	Control unit waiting for commands after a start impulse with step-by-step operation	
StoP	The STOP input intervened during the manoeuvre or an obstacle was detected with limited reversal duration (SA.07>0 or SA.08 > 0)	
Photo	The PHOTO input intervened during the manoeuvre	
-88-	TYPE not defined (see Paragraph 5.2)	
⋈	With the energy-saving function enabled, the display shows the indicated message every 10s	
UoLt	Insufficient voltage. Check the power supply to the control board.	
	With the control unit powered but the display switched off completely, the board is in BOOT MODE: Indicates that the firmware is corrupted or is being updated. To restore the firmware, use the DEAIstaller app and make sure that the NET-NODE is connected to the correct port. Warning: when the firmware is updated, the board loses all the data (parameters and remote controls) stored in the memory. Make sure that the memory has been backed-up if the data must be restored after the update.	
	All manoeuvres executed during a slowdown stop search procedure (RESP) will appear flashing on the display.	
ERROR MESSAGES		
Mess.	Description	Possible solutions
Er09	Communication with the device connected to the serial ports (COM1, COM2, etc...) absent or interrupted	Check that the connection cable is in good condition and that it is correctly connected to the UART ports between the control unit and the device in use.
Er14	Motor stroke learning failed	Repeat the motor stroke learning procedure (SE.03)
Er15	Motor stroke learning request	Perform learning of the motor stroke (SE.03) before carrying out any other operation
Er20	An attempt to programme the board is being carried out when a NET-LINK device is connected	Disconnect the power supply, disconnect the NET-LINK device from the communication port and restore the power supply
Er21	Programming lock	Unlock the programming by modifying parameter SY.07=000 Reset the control unit to remove the programming lock. Warning: the reset also implies the return to the default values for the entire parameter list.
Er30	Message appearing on the display at the start of each manoeuvre that indicates the activation or a fault of the STOP input	Verify whether the command operates correctly.
Er31	Message appearing on the display at the start of each manoeuvre that indicates the activation or a fault of the PHOTO_1 input	Verify that the safety devices installed work properly
Er32	Message appearing on the display at the start of each manoeuvre that indicates the activation or a fault of the PHOTO_2 input	
Er33	Message appearing on the display at the start of each manoeuvre that indicates the activation or a fault of the SAFETY_1 input	
Er34	Message appearing on the display at the start of each manoeuvre that indicates the activation or a fault of the SAFETY_2 input	

E-71	Possible fault on encoder channel 1	Verify that the encoder is properly connected. If the wiring is correct, perhaps encoder channel 1 is faulty. Set the control unit to function with only 1 encoder channel (SY.04=001), but it is necessary to invert the CH1-CH2 wires of the encoder. If the error persists, replace the electric motor
E-72	Possible fault on encoder channel 2	Verify that the encoder is properly connected. If the wiring is correct, perhaps encoder channel 2 is faulty. Set the control unit to function with only 1 encoder channel (SY.04=001). Warning: The encoder's precision will be reduced

8 "EASY" PARAMETERS LIST

NOTE When a parameter of the PRO list is changed from its default value, it will appear in the EASY list.

TYPE 00 - (SLIDING GATES)		
		Default
SE.03	Motor stroke learning	-
SE.04	Motor running direction	000
RA.02	Learning of remote controls	-
RA.04	Radio coding	000
RA.05	Remote control button 1	001
RA.06	Remote control button 2	000
IO.03	INPUT 3	013
IO.04	INPUT 4	015
TI.01	Automatic closing time	000
TI.02	Pedestrian automatic closing time	000
TE.01	Control board input status display	-

TYPE 04 - (SECTIONAL DOORS)		
		Default
SE.03	Motor stroke learning	-
RA.02	Learning of remote controls	-
RA.04	Radio coding	000
RA.05	Remote control button 1	001
RA.06	Remote control button 2	000
TI.01	Automatic closing time	000
TE.01	Control board input status display	-

9 "PRO" PARAMETERS LIST

SETUP parameters (SETUP)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
SE.03	Motor stroke learning		
	Start the stroke learning procedure: Press [OK] once: CL-1 will be displayed; CL-1: bring the motor to the desired closing point using the [+] and [-] buttons. Confirm the position by pressing [OK] until OP-1 appear on the display; OP-1: bring the motor to the desired opening point using the [+] and [-] buttons. Confirm the position by pressing [OK] until CLOS flashes then release the button. The CLOS message may remain on the display for a variable time, after which the motor will start an automatic maneuver (close-open) to memorize the stroke and forces. At the end of the procedure SE.03 reappears. Attention: If there are wired limit switches, the motor will stop automatically during the positioning phase when a limit switch is reached. It will however be necessary to confirm the position with the [OK] button to continue.		
SE.04	Motor running direction	000	000
	Motion direction reversal: If=1 automatically reverses the motor's open/close outputs, so the wiring does not have to be modified manually if the gearmotor is installed in the inverted position with respect to the standard. Warning: By changing this parameter the limit switches will NOT be inverted if present. Warning: When this parameter is modified, a new motor stroke learning procedure must be carried out (SE.03). • 000: Standard installation • 001: Reversed installation		

RADIO parameters (RAD)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
rA.01	Deletion of all remote controls in memory		
	- Briefly press [OK] once: CANC will appear flashing; - Press and hold [OK]: the word CANC will become steady; After roughly 5 s, when rA.01 reappears, release the [OK] button (all remote controls will have been deleted).		
rA.02	Learning of remote controls		
	- Press [OK] once: LEAR will appear for roughly 10 s; - while the word LEAR is displayed, press any button of the remote control to be memorised; - If the memorisation succeeds, the display will show the position assigned to the new saved remote control (e.g. r000, r001, etc.).		
rA.03	Searching and deleting a remote control		
	- briefly press [OK] once; - use the [+] and [-] buttons to reach the position assigned to the remote control that must be deleted; - press [OK] and hold it for roughly 5s until "r- -" appears on the display (the selected remote control has been deleted); - wait for the procedure to end (rA.03 will appear once again). Warning: if there are no remote controls memorised, by accessing the parameter the word "no-r" will appear on the display.		
rA.04	Radio coding	000	000
	• 000: HCS FIXED CODE • 001: HCS ROLLING CODE • 002: DIP SWITCH (HT12) • 003: DART Warning: if the type of encoding must be varied and only if the memory already contains remote controls with different codes, the memory deletion procedure (rA.01) must be carried out AFTER setting the new code.		
rA.05	Remote control button 1	001	001
rA.06	Remote control button 2	000	000
rA.07	Remote control button 3	000	000
rA.08	Remote control button 4	000	000
	• 000: NONE • 001: START • 002: PED • 003: OPEN • 004: CLOSE	• 005: Not Used • 006: Not Used • 007: OPEN_INT • 008: OPEN_EXT • 009: OPEN_STOP	• 010: AUX_1_IN • 011: AUX_2_IN • 012: COURTESY_IN

rA.09	Memorised remote controls		
	By selecting this parameter the display will show the number of remote controls saved in the memory. Use the [OK] button to visualise them.		
rA.10	Learning via hidden button	001	001
	Can be used to enable programming of new remote controls via radio using the hidden button. • 000: programming deactivated; • 001: programming enabled, which nonetheless remains disabled if the control unit is locked using the installer code or the HCS remote control (see SY.07); • 002: always enabled, even with the control unit locked; Note: The hidden-button function is nonetheless always disabled with NET-NODE, NET-BOX or NET-COM connected (ER20 on the display).		

SYSTEM parameters (545E)

		Default TYPE 00	Default TYPE 04
SY.00	TYPE set	000	004
	Allows for viewing the TYPE and the firmware currently being used. - Press the [OK] button: the display briefly shows the TYPE (e.g.: "-04-") followed by the firmware version (e.g.: "00.01").		
SY.01	Motor type	010	000
	Type 00 • 010: LIVI 3/24N Type 04 • 000: ADVANCE - ADVANCE/N - SPACE - SPACE/N • 001: SPACE/L • 002: ADVANCE/XL - SPACE/XL • 003: SPACE/XXL - SPACE/N/XXL • 004: SPACE/N/L BOOST • 005: SPACE/N/XL - ADVANCE/N/XL • 006: SPAZIO 702S • 007: SPAZIO 703S		
SY.02	Not Used		
SY.03	Encoder used	000	000
	• 000: motors with wired encoder • 001: motors without wired encoder (virtual encoder)		
SY.04	Encoder type	001	002
	• 001: Encoder 1 channel • 002: Encoder 2 channels		
SY.05	Restoring the operating parameters (excluding IN / OUT)		
	Restores the parameters of the control unit to the default values for the set TYPE. Does not modify the values of the inputs and outputs. Enter in SY.05 with the [OK] button: [dEF1] will appear flashing. Press and hold the [OK] button until [dEF1] stops flashing; Release the [OK] button.		
SY.06	Maintenance manoeuvre counter		
	If=0 it resets the counter and disables the intervention request, if>0 it indicates the number of manoeuvres (x500) to be completed before the control unit performs a pre-flash of 4 additional seconds to signal the need to carry out a maintenance intervention. E.g.: If SY.06=050, the number of manoeuvres = 50x500=25000 Warning: Before setting a new value for the maintenance manoeuvre counter, the latter must be reset by setting SY.06=0 and only later SY.06="new value". • 000: Maintenance request disabled • >000: Number of manoeuvres (x500) for maintenance request (1.....255)		
SY.07	Programming access lock		
	Access to the control unit programming can be locked, so that the parameters cannot be modified through the display and the buttons. After entering SY.07 two possible messages will appear: • FREE: no lock active • BLOC-PROG: lock active The lock can be set in two modes: • Insertion with remote control through HCS encoding: within SY.07, press the remote control button to lock/unlock. • Installer code setting through NET-LINK devices. Warning: In the absence of the lock code, the control unit can still be unlocked by changing the TYPE or by restoring the operating parameters (SY.05).		

SY.08	NET-EXP enabling	000	000
	NET-EXP expansion board enabling: Warning: by default the expansion board is disabled. Warning: if a settings default is performed, remember to set the parameters correctly.	• 000: Disabled • 001: Enabled	
SY.09	Save position	000	001
	Saving of the gate's position in the memory in case of a power outage. Warning: To complement this parameter, also check the "RESP and stop management" function (Mo.17).	• 000: RESP_ON = At the switch-off, the gate's position is not saved in the memory. The RESP is performed at the subsequent manoeuvre. • 001: RESP_OFF = At the switch-off, the gate's position is saved in the memory. The RESP is not carried out.	
SY.10	Not Used		
SY.11	Not Used		
SY.12	Type communication port U1/S1	000	000
	Activates the serial communication in U1 port (if available on the board) or in S1 (available in art. 485/3-EXP). Warning: It is not possible to occupy both ports at the same time.	• 000: U1_UART • 001: S1_RS485	
SY.13	Not Used		
SY.14	Type communication port U3/S3	000	000
	Activates the serial communication in U3 port (if available on the board) or in S3 (available in art. 485/3-EXP - NET-NODE 2.0). Warning: It is not possible to occupy both ports at the same time.	• 000: U3_UART • 001: S3_RS485	

INPUT / OUTPUT parameters ()

				Default TYPE 00	Default TYPE 04
Io.00	Restoration of the "I/O" (input/output) settings				
	Restores the inputs and outputs to the default values for the set TYPE (on the control unit and NET-EXP). Enter in Io.00 with the [OK] button: dEF2 will appear flashing; press and hold the [OK] button until dEF2 stops flashing; Release the [OK] button.				
Io.01	INPUT 1			021	021
Io.02	INPUT 2			001	001
Io.03	INPUT 3			017	000
Io.04	INPUT 4			019	000
	• 000: NONE • 001: START • 002: PED • 003: OPEN • 004: CLOSE • 005: OPEN_PM • 006: CLOSE_PM • 007: OPEN_INT	• 008: OPEN_EXT • 009: OPEN_STOP • 010: AUX_1_IN • 011: AUX_2_IN • 012: COURTESY_IN • 013: Not Used • 014: Not Used • 015: Not Used	• 016: STOP / SAS_INPUT • 017: SWO_1 • 018: Not Used • 019: SWC_1 • 020: Not Used • 021: PHOTO_1 • 022: PHOTO_2 • 023: SAFETY_1	• 024: SAFETY_1_8k2 • 025: SAFETY_2 • 026: SAFETY_2_8k2 • 027: SAFETY_INHIBITION • 028: EMERGENCY_IN • 029: Not Used • 030: RESET • 031: MANEUVER_INHIBITION	
Io.05 ... Io.10	Not Used				
Io.20	Operation of the button [↑]			000	003
Io.21	Operation of the button [↓]			000	004
	• 000: NONE • 001: START • 002: PED • 003: OPEN • 004: CLOSE	• 005: OPEN_PM • 006: CLOSE_PM • 007: OPEN_INT • 008: OPEN_EXT • 009: OPEN_STOP	• 010: AUX_1_IN • 011: AUX_2_IN • 012: COURTESY_IN		

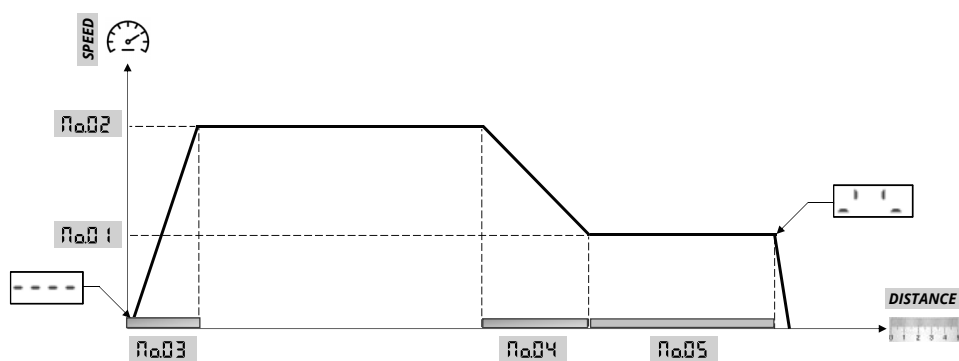
Io.31	OUTPUT 1		011	011
Io.32	OUTPUT 2		009	009
	• 000: NONE • 001: 24V • 002: 24V_TEST • 003: ELOCK_M1 • 004: ELOCK_INV_M1 • 005: ELOCK_BOOST_M1 • 006: Not Used • 007: Not Used • 008: Not Used • 009: WARN_FIX / SAS_OUTPUT • 010: WARN_INT • 011: FLASH_FIX • 012: FLASH_INT	• 013: COURTESY • 014: Not Used • 015: Not Used • 016: Not Used • 017: Not Used • 018: MINUTERIE • 019: ALARM • 020: AUX_1_OUT_INPULS • 021: AUX_1_OUT_STEP • 022: AUX_1_OUT_TEMP • 023: AUX_2_OUT_INPULS • 024: AUX_2_OUT_STEP • 025: AUX_2_OUT_TEMP	• 026: TRAFFIC_LIGHT_INT • 027: TRAFFIC_LIGHT_EXT • 028: STATUS_1 • 029: STATUS_2 • 030: Not Used • 031: Not Used • 032: Not Used • 033: Not Used • 034: Not Used	
Io.33 ... Io.38	Not Used			
Io.41	EXP_INPUT 1		000	000
Io.42	EXP_INPUT 2		000	000
Io.43	EXP_INPUT 3		000	000
Io.44	EXP_INPUT 4		000	000
Io.45	EXP_INPUT 5		000	000
Io.46	EXP_INPUT 6		000	000
	• 000: NONE • 001: START • 002: PED • 003: OPEN • 004: CLOSE • 005: OPEN_PM • 006: CLOSE_PM • 007: OPEN_INT	• 008: OPEN_EXT • 009: OPEN_STOP • 010: AUX_1_IN • 011: AUX_2_IN • 012: COURTESY_IN • 013: Not Used • 014: Not Used • 015: Not Used	• 016: STOP / SAS_INPUT • 017: SWO_1 • 018: Not Used • 019: SWC_1 • 020: Not Used • 021: PHOTO_1 • 022: PHOTO_2 • 023: SAFETY_1	• 024: SAFETY_1_8k2 • 025: SAFETY_2 • 026: SAFETY_2_8k2 • 027: SAFETY_INHIBITION • 028: EMERGENCY_IN • 029: Not Used • 030: RESET • 031: MANEUVER_INHIBITION
Io.51	EXP_OUTPUT 1		000	000
Io.52	EXP_OUTPUT 2		000	000
Io.53	EXP_OUTPUT 3		000	000
Io.54	EXP_OUTPUT 4		000	000
Io.55	EXP_OUTPUT 5		000	000
Io.56	EXP_OUTPUT 6		000	000
Io.57	EXP_OUTPUT 7		000	000
Io.58	EXP_OUTPUT 8		000	000
	• 000: NONE • 001: 24V • 002: 24V_TEST • 003: ELOCK_M1 • 004: ELOCK_INV_M1 • 005: ELOCK_BOOST_M1 • 006: Not Used • 007: Not Used • 008: Not Used • 009: WARN_FIX / SAS_OUTPUT • 010: WARN_INT • 011: FLASH_FIX • 012: FLASH_INT	• 013: COURTESY • 014: Not Used • 015: Not Used • 016: Not Used • 017: Not Used • 018: MINUTERIE • 019: ALARM • 020: AUX_1_OUT_INPULS • 021: AUX_1_OUT_STEP • 022: AUX_1_OUT_TEMP • 023: AUX_2_OUT_INPULS • 024: AUX_2_OUT_STEP • 025: AUX_2_OUT_TEMP	• 026: TRAFFIC_LIGHT_INT • 027: TRAFFIC_LIGHT_EXT • 028: STATUS_1 • 029: STATUS_2 • 030: Not Used • 031: Not Used • 032: Not Used • 033: Not Used • 034: Not Used	
Io.60	STATUS 1 function		000	000
Io.61	STATUS 2 function		000	000
	• 000: NONE • 001: MAINTENANCE • 002: PHOTO • 003: STOP • 004: OBSTACLE • 005: EMERGENCY	• 006: CLOSED_M1 • 007: OPENED_M1 • 008: Not Used • 009: Not Used • 010: RESP_FIX • 011: RESP_INT	• 012: Not Used • 013: Not Used • 014: Not Used • 015: Not Used • 016: CLOSURE_FAILED • 017: SECURITY	

MOVEMENT parameters (ΠΟΛΕ)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
Mo.01	Slow down speed in opening	040	055
	Adjustment of the motor speed during the slow phase on opening.	5%.....100%	
Mo.02	Maximum speed in opening	100	100
	Adjustment of the motor speed during the opening movement.	5%.....100%	
Mo.03	Acceleration distance on opening	010	010
	Refers to a distance defined in % of the total path (value <30%) within which the starting acceleration is created from an opening command. A small value corresponds to a very high ramp.	0%.....30%	
Mo.04	Opening speed transition space	010	010
	It expresses a space defined in % of the total stroke (value <30%) within which the automation must slow down to the deceleration speed. The end of this section is calculated starting from the point where the Mo.05 space starts.	0%.....30%	
Mo.05	Slow down duration in opening	010	010
	Refers to a space defined in % on the total path (value <30%). It represents the last section completed by the automation during the opening manoeuvre.	0%.....30%	
Mo.06	Slow down speed in closing	040	020
	Adjustment of the motor speed during the slowdown phase on closing.	5%.....100%	
Mo.07	Maximum speed in closing	100	075
	Adjustment of the motor speed during the closing movement.	5%.....100%	
Mo.08	Acceleration distance on closing	010	010
	Refers to a distance defined in % of the total path (value <30%) within which the starting acceleration is created from an closing command. A small value corresponds to a very high ramp.	0%.....30%	
Mo.09	Closing speed transition space	010	010
	It expresses a space defined in % of the total stroke (value <30%) within which the automation must slow down to the deceleration speed. The end of this section is calculated starting from the point where the Mo.10 space starts.	0%.....30%	
Mo.10	Slow down duration in closing	010	010
	Refers to a space defined in % of the total path (value <30%). It represents the last section completed by the automation during the closing manoeuvre.	0%.....30%	
Mo.11	Stop Intensity	020	020
	Adjusts how quickly the motor drops to 0 (zero) speed in the event of a stop or movement reversal. Affects stops generated by: - movement commands (START, OPEN, CLOSE, PED, etc.); - PHOTO or STOP type input activation. It does not affect stops generated by: - arrival on limit switch or on memorized point; - emergency reversal (internal obstacle detection or SAFETY type input activation). Note: Higher values = faster stop; Low values = slower stop. Warning: To prevent excessive stresses that could compromise the proper functioning of the automation, it is recommended to always take into account the possible inertia of the door, avoiding setting too high values in the presence of important masses.	0%.....50%	
Mo.12	Percentage of pedestrian opening	030	050
	Adjustment of the distance of the pedestrian opening movement.	5%.....100%	
Mo.13	Motor 1 obstacle detection sensitivity in opening	050	040
	Obstacle detection sensitivity adjustment for Motor 1 in opening, based on the amount of force required to trigger the obstacle detection. Higher number is less sensitive.	1%.....100%	
Mo.14	Motor 1 obstacle detection sensitivity in closing	050	040
	Obstacle detection sensitivity adjustment for Motor 1 in closing, based on the amount of force required to trigger the obstacle detection. Higher number is less sensitive.	1%.....100%	

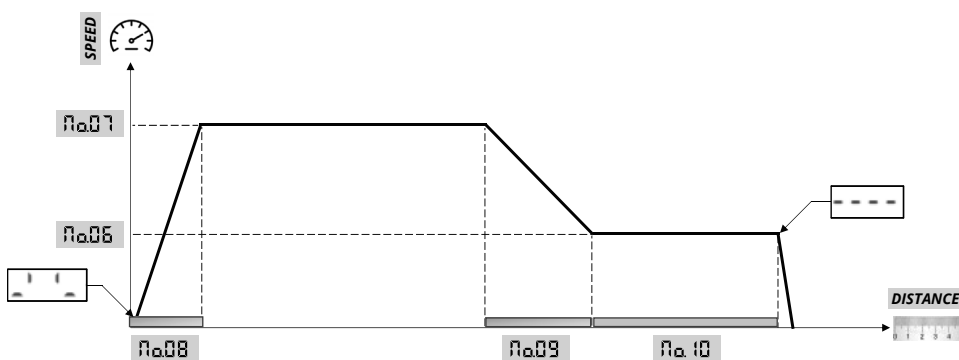
Mo.15	Not Used		
Mo.16	Not Used		
Mo.17	RESP and stop management	002	001
	• 000: In normal operating mode, it stops at the memorised point; in case of RESP, it searches for the opening reference. • 001: In normal operating mode, it stops at the memorised point; in case of RESP, it searches for the closing reference. • 002: Searches for the stop only on opening, while on closing it stops on the memorised point. In case of RESP it starts on opening. • 003: Searches for the stop only on closing, while on opening it stops on the memorised point. In case of RESP it starts on closing. • 004: Searches for the stop on closing and on opening. In case of RESP it starts on opening. • 005: Searches for the stop on closing and on opening. In case of RESP it starts on closing. Note: The only direction allowed in case of RESP is the set direction, in case of reversals (PHOTO, SAFETY) it stops the movement. Note: With wired limit switches, the automation always stops when the limit switch is reached. Note: Enable the search for setbacks only after making the stroke learning (SE.03). This is to prevent the motor from pushing too hard during the mapping of the forces.		
Mo.18	Double-Phase Acceleration	000	000
	If activated, it executes an acceleration ramp until reaching the slow down speed determined by parameter Mo.01 or Mo.06, until the end of the acceleration space (Mo.03 or Mo.08), after which the speed goes to the maximum speed. Note: This parameter can be used to facilitate the impact tests during the closing manoeuvre at the point: H-300mm. (H = height of the sectional door)	• 000: Disabled • 001: Active only in opening • 002: Active only in closing • 003: Active both in opening and closing	
Mo.19	Initial surge duration on opening	000	000
	• 000: Initial surge deactivated (performs a very short, almost imperceptible surge) • 00X: Adjusts the duration of the surge up to 2,5s (X*10 ms)		
Mo.20	Initial surge duration on closing	000	000
	• 000: Initial surge deactivated (performs a very short, almost imperceptible surge) • 00X: Adjusts the duration of the surge up to 2,5s (X*10 ms)		
Mo.21	Stop margin at opening	010	100
	Space at the end of the opening manoeuvre performed with deceleration speed and without reversing onto an obstacle. Expressed in thousandths of the total stroke. (0.....255)		
Mo.22	Stop margin at closing	010	030
	Space at the end of the closing manoeuvre performed with deceleration speed and without reversing over an obstacle. Expressed in thousandths of the total stroke. (0.....255)		
Mo.23	Not Used		
Mo.24	Not Used		
Mo.25	Not Used		
Mo.26	Not Used		
Mo.27	Not Used		
Mo.28	Anti-tampering brake	000	000
	Parameter intended for sectional doors. Allows to counteract any motor movements that are detected when the automation is not in operation. In this case the motor will be activated in the opposite direction to the movement detected, in order to keep the automation position unchanged. Warning: It is necessary to have a double channel encoder wired and enabled (SY.04=002). Warning: If active (Mo.28 = 001,002,003) it is NECESSARY to set parameter Mo.17 = 002 and install the mechanical stop (art. AB / FM not supplied) on the track in the open position.		
		• 000: Disabled • 001: Active only with the gate closed • 002: Active only with the gate open • 003: Active both with the gate closed and open	

DIAGRAMS FOR THE ADJUSTMENT OF THE MOVEMENT

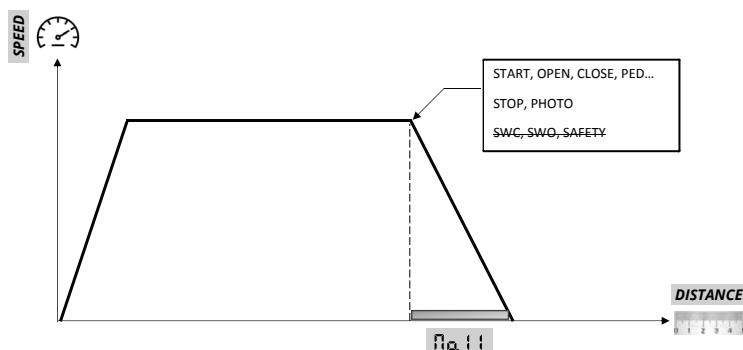
Adjustments in OPENING



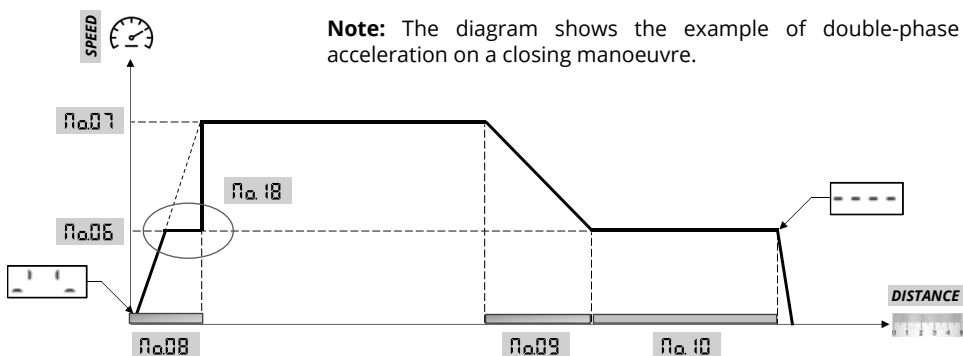
Adjustments in CLOSING



Adjustment of the STOP INTENSITY (Mo.11)



Double-phase acceleration adjustment (Mo.18)



SAFETIES parameters (SAFE)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
SA.01	PHOTO_1	002	002
	• 000: STOP & CLOSE - The photocell input is active before movement; a trigger will prevent movement. During closing a trigger will reverse movement. • 001: ALWAYS - The photocell input is always active. With the gate stationery a trigger will prevent movement. During opening a trigger will stop the gate until trigger removed. During closing a trigger will reverse the movement of the gate. • 002: CLOSE - The photocell input is active only on closing, a trigger will reverse the movement of the gate.		
SA.02	PHOTO_2	000	002
	• 000: STOP & CLOSE - The photocell input is active before movement; a trigger will prevent movement. During closing a trigger will reverse movement. • 001: ALWAYS - The photocell input is always active. With the gate stationery a trigger will prevent movement. During opening a trigger will stop the gate until trigger removed. During closing a trigger will reverse the movement of the gate. • 002: CLOSE - The photocell input is active only on closing, a trigger will reverse the movement of the gate.		
SA.03	SAFETY_1	000	001
	• 000: Sensitive edge always enabled • 001: Sensitive edge enabled only during closing • 002: Sensitive edge enabled only during closing and before each movement • 003: Sensitive edge enabled only during opening • 004: Sensitive edge enabled only during opening and before each movement		
SA.04	SAFETY_2	000	001
	• 000: Sensitive edge always enabled • 001: Sensitive edge enabled only during closing • 002: Sensitive edge enabled only during closing and before each movement • 003: Sensitive edge enabled only during opening • 004: Sensitive edge enabled only during opening and before each movement		
SA.05	"CLOSE IMMEDIATELY" activation	000	000
	• 000: Disabled • 001: Active only for PHOTO_1 • 002: Active only for PHOTO_2 • 003: Active for PHOTO_1 and PHOTO_2		
SA.06	"CLOSE IMMEDIATELY" behaviour	000	000
	Allows for defining the behaviour when a photocell with "close immediately" mode enabled is crossed during an opening manoeuvre. • 000: Completes the full opening manoeuvre first and then closes the gate again with the delay set in tl.20; • 001: Interrupts the manoeuvre and then closes the gate again with the delay set in tl.20.		
SA.07	Reversal due to obstacle during opening	003	003
	Allows for adjusting the duration of the reversal of motion if an obstacle is detected during the opening manoeuvre. • 000: Complete reversal after an obstacle • >000: Duration of the reversal after obstacle (1s.....10s)		
SA.08	Reversal due to obstacle during closing	003	003
	Allows for adjusting the duration of the reversal of motion if an obstacle is detected during the closing manoeuvre. • 000: Complete reversal after an obstacle • >000: Duration of the reversal after obstacle (1s.....10s)		
SA.09	Automatic closing time (TCA) with EMERGENCY_IN	000	000
	Describes the behaviour of the TCA in combination with the EMERGENCY_IN function • 000: If TCA is active, the gate re-closes after the TCA; • 001: Even if TCA is active, the gate does not re-close automatically. The first re-closing manoeuvre requires a command. On the successive manoeuvre, the TCA works normally.		
SA.10	Safety device auto-test	000	000
	The function switches off the 24V_TEST input and verifies the opening of the safety device contact before each manoeuvre. Warning: for operation in the "Safety device auto-test" mode, the following elements must be connected: - The transmitters (TX) on the 24V_TEST output; - The receivers (RX) on the 24V output; Moreover, the safety devices must be wired and aligned before the path is learned (SE.03).	• 000: Disabled • 001: Enabled	

SA.11	PHOTO_1 inhibition	000	000
	The function inhibits the intervention of the photocells on both the opening and closing manoeuvres, in the zone between the detection point and the complete closing point. During the motor stroke automatic learning manoeuvre (SE.03), the trigger of the photocells during the door closing movement defines the inhibition start point. It is necessary that the photocell to be inhibited is connected as PHOTO_1.	• 000: Inhibition deactivated • 001: Inhibition active (the photocells are always ignored in the zone between the detection point and the closing point)	
SA.12	Automatic closing (TCA) after obstacle during closing	000	000
	In case of full reversal (SA.08=000) during a closing manoeuvre, it determines how the automation will perform the TCA automatic re-closing manoeuvre. Note: valid only for obstacles detected through the SAFETY mode or the anti-crushing function.	• 000: Always performs automatic re-closing • 001: Attempts 1 automatic re-closing • 002: Attempts 2 automatic re-closing manoeuvres • 003: Attempts 3 automatic re-closing manoeuvres • 004: Inhibits automatic re-closing	

TIMES parameters (E P E)

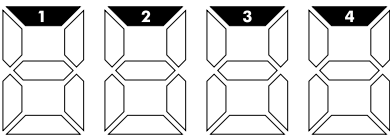
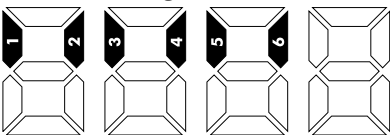
		Default TYPE 00	Default TYPE 04
tl.01	Automatic closing time (TCA)	000	000
	Adjusts the time for automatic closing	• 000: Disabled • >000: Active for the set time (1s.....255s)	
tl.02	Pedestrian automatic closing time (TCA_PED)	000	000
	Adjusts the time for automatic pedestrian closing	• 000: Disabled • >000: Active for the set time (1.....255s) (1.....255min - ONLY TYPE 04)	
tl.03	Opening pre-manoevre flashing time	000	000
	Adjusts the pre-flashing time before an opening manoeuvre.	(0s.....10s)	
tl.04	Closing pre-manoevre flashing time	000	000
	Adjusts the pre-flashing time before a closing manoeuvre.	(0s.....10s)	
tl.05	Not Used		
tl.06	Not Used		
tl.07	COURTESY Time	060	060
	Adjusts the time for the COURTESY light.	0s.....255s	
tl.08	ELOCK_M1 Time	002	002
	Adjusts the activation time for the ELOCK_M1 / BOOST_M1 output, or the deactivation time of the ELOCK_INV_M1 output.	(1s.....10s)	
tl.09	Not Used		
tl.10	Not Used		
tl.11	Not Used		
tl.12	Not Used		
tl.13	Not Used		
tl.14	Not Used		
tl.15	Not Used		
tl.16	AUX_1 Time	100	100
	Adjusts the activation time for the AUX_1 output, if timer-controlled.	(0s.....255s)	
tl.17	AUX_2 Time	100	100
	Adjusts the activation time for the AUX_2 output, if timer-controlled.	(0s.....255s)	
tl.18	Not Used		
tl.19	Failed closing alarm time	010	010
	Time used for the STATUS outputs configured as CLOSURE_FAILED: once this time has elapsed, if the automation is not in the closing position, the output is activated. Note: Functions regardless of the presence of the TCA (tl.01) or TCA_PED (tl.02).	(1min.....255min)	

tl.20	Delay on "CLOSE IMMEDIATELY"	001	001
	Allows for setting after how many seconds the automatic re-closing of the "close immediately" function occurs (SA.05).	(1s.....10s)	

EXTRA parameters (EHLr)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
EX.01	Condominium function	000	000
	Allows for disabling the opening and closing command inputs during opening and the automatic closing time.	• 000: Disabled • 001: Active only on opening • 002: Active on opening and during automatic close time	
EX.02	Not Used		
EX.03	Not Used		
EX.04	Not Used		
EX.05	Not Used		
EX.06	"STEP-BY-STEP" enabling	001	001
	Selection of the "reversal" mode (during the manoeuvre a command impulse reverses the direction of motion) or "step-by-step" (during the manoeuvre a command impulse stops the movement. The subsequent impulse restarts the movement in the opposite direction).	• 000: Reversal • 001: Step-by-Step with START and PED • 002: Step-by-Step with START, PED and OPEN/CLOSE	
EX.07	Manual unlocking facilitation with gate closed	000	000
	If=0, the function is disabled. If≠0, after the detection of the closing stop, 1 motor carries out a brief reversal to release the pressure on it and facilitate manual unlocking. The set value indicates the duration of the reversal.	• 000: Unlocking facilitation deactivated • >000: Unlocking facilitation activated with duration equal to: (1x25ms.....20x25ms) (1x25ms.....40x25ms - ONLY TYPE 00)	
EX.08	Manual unlocking facilitation with gate open	000	000
	If=0, the function is disabled. If≠0, after the detection of the opening stop, 1 motor carries out a brief reversal to release the pressure on it and facilitate manual unlocking. The set value indicates the duration of the reversal.	• 000: Unlocking facilitation deactivated • >000: Unlocking facilitation activated with duration equal to: (1x25ms.....20x25ms) (1x25ms.....40x25ms - ONLY TYPE 00)	
EX.09	Not Used		
EX.10	Energy Saving	000	000
	Function for energy saving when there is an emergency battery kit or a power supply system based on solar panels. When the Energy Saving function is active, the display is off and shows the "- -" symbol every 10s. The function can be set to 3 levels: • 000: "Energy saving" not active; • 001: "Energy saving" active: switches off all outputs except for the Vaux 24V fixed output; • 002: "Energy saving" active: switches off all outputs except for the Vaux 24V fixed output; moreover, any STATUS-type outputs are kept active. Warning: with "Energy saving" active the SAS function is not available.		
EX.11	SAS function	000	000
	Activation of the SAS function (only for SAS_OUTPUT outputs): the SAS output is connected to a STOP / SAS_INPUT input of a second control unit, triggering the "bank door" operating mode (opening of the second door is disabled as long as the first door is not fully closed). If this parameter is enabled, following a reset it performs an automatic RESP during which the SAS output does not activate. If limit switches are present and are crushed after a reset, the RESP will not be carried out. Warning: if both leaves are manually unlocked and shifted from the closing position, the interlock condition is created. It will then be necessary to manually close at least one of the two leaves. Warning: the STOP / SAS_INPUT input must be activated by a voltage-free clean contact output, such as that of a NET-EXP expansion card output or a relay. Warning: in case of RESP, the SAS function must necessarily be linked to a search for the reference / stop towards closure. So it works with the values of Mo.17 = 001, 003, 005.	• 000: Disabled • 001: Enabled	

EX.12	Automatic close time (TCA) reload	001	001
	It allows you to define if, with the gate open and TCA active, the TCA is reloaded. The function is valid both for the TCA (tl.01) and for the TCA_PED (tl.02). If = 1, with the gate completely open, an intervention on PHOTO, OPEN, OPEN_INT or OPEN_EXT reloads the TCA. With the gate open in pedestrian mode, an intervention on PHOTO or PED recharges the TCA_PED, while an OPEN, OPEN_INT or OPEN_EXT command causes complete opening.	• 000: Recharge disabled • 001: Recharge enabled	
EX.13	Suspend the automatic close time (TCA)	000	000
	If=0 with the door open and TCA active, the automatic closing always occurs, even if an impulsive STOP command was given. Only a maintained STOP command inhibits the automatic closing of the door; If=1 with the door open and TCA active, an impulse of the STOP command cancels the automatic closing; If=2 with the door open and TCA active, an impulse of the STOP or OPEN command cancels the automatic closing. Note: If active, the parameter also acts on the TCA_PED function (in this case the value 002 acts as 001 as an OPEN command with the gate stopped in pedestrian opening generates a complete opening).	• 000: Disabled • 001: Active with a STOP impulse disables TCA. • 002: Active with a STOP or OPEN impulse disables TCA.	
EX.14	Not Used		
EX.15	Not Used		
EX.16	Not Used		
EX.17	Forced hold-to-run	000	000
	If the function is activated, all inputs configured as OPEN and CLOSE automatically become also OPEN_UP and CLOSE_UP if activated and kept active for at least 5s, if a safety device (photocell and/or sensitive edge) is engaged. This function, therefore, can be used to command the automation even if the safety devices are faulty. If the input is no longer kept activated, the automation will return to the automatic operating mode. This function is not available with SAFETY-type safety devices deactivated with the gate stationary (values 001 and 003 of parameters SA.03 and SA.04). For safety reasons, we suggest NOT using this function if there are clocks connected to inputs configured as OPEN or CLOSE.	• 000: Function disabled. • 001: Function enabled (automatic transition to OPEN_UP/CLOSE_UP with safety devices engaged/faulty if the OPEN/CLOSE commands are maintained)	
EX.18	Displays the manoeuvres once the board is powered	000	000
	Allows for integrating the messages on the display during the control unit's power-on phase, showing the total number of manoeuvres completed. Warning: The function's activation, and the resulting visualization of new information on the display, causes the control unit to start more slowly	• 000: Visualization of total manoeuvres disabled • 001: Visualization of total manoeuvres enabled	
EX.19	Not Used		
EX.20	MANEUVER_INHIBITION function	000	000
	If an input is set as MANEUVER_INHIBITION it behaves like an NC contact which, if open, inhibits the maneuver.	• 000: if open, it inhibits opening commands but allows closing commands. • 001: if open, it inhibits opening and closing commands.	

TEST parameters (테스트)

		Default TYPE 00	Default TYPE 04												
tE.01	Control board input status visualization														
	Allows for viewing the status of inputs for the control board. An off segment corresponds to an open segment, while an on segment is associated with a closed contact.  <table border="1" data-bbox="670 280 1037 369"> <tr> <td>1</td><td>IN_1</td><td>3</td><td>IN_3</td></tr> <tr> <td>2</td><td>IN_2</td><td>4</td><td>IN_4</td></tr> </table>	1	IN_1	3	IN_3	2	IN_2	4	IN_4						
1	IN_1	3	IN_3												
2	IN_2	4	IN_4												
tE.02	Expansion board input status visualization														
	Allows for viewing the status of inputs for the expansion board. An off segment corresponds to an open segment, while an on segment is associated with a closed contact.  <table border="1" data-bbox="670 504 1197 638"> <tr> <td>1</td><td>EXP_IN_1</td><td>4</td><td>EXP_IN_4</td></tr> <tr> <td>2</td><td>EXP_IN_2</td><td>5</td><td>EXP_IN_5</td></tr> <tr> <td>3</td><td>EXP_IN_3</td><td>6</td><td>EXP_IN_6</td></tr> </table>	1	EXP_IN_1	4	EXP_IN_4	2	EXP_IN_2	5	EXP_IN_5	3	EXP_IN_3	6	EXP_IN_6		
1	EXP_IN_1	4	EXP_IN_4												
2	EXP_IN_2	5	EXP_IN_5												
3	EXP_IN_3	6	EXP_IN_6												
tE.03	Manoeuvre counter status visualization														
	Allows for viewing the total number of manoeuvres completed by the control unit. The display will show the word "tCYC" with the relative value, followed by the word "MULT" with the relative value of the multiplier. To calculate the number of manoeuvres, the two values must be multiplied. E.g.: tCYC=120, MULT=10; 120x10=1200 manoeuvres completed														
tE.04	Not Used														
tE.05	Automatic opening time (TAA)	000	000												
	Adjusts the time for automatic opening TAA	• 000: Disabled • >000: Active for the set time (1s.....255s)													

10 COMMISSIONING

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 1 "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 EN12445 to find the setting that ensures compliance with the limits set by the standard EN12453.

11 PRODUCT DISPOSAL

DISASSEMBLY

The automation unit must be dismantled by qualified personnel, in accordance with the current accident prevention and safety regulations, and with reference to the installation instructions, but in the reverse order. Before initiating the disassembly operations, disconnect the electrical power and make sure it cannot be reconnected.

DISPOSAL

The automation unit must be disposed of in accordance with the current local and national waste disposal regulations. The product (or its individual parts) must not be disposed of together with other household waste materials.



WARNING In compliance with EU Directive 2012/19/EU 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.

NET724 EVO

Unité de contrôle pour moteurs 24V

Instructions d'utilisation et avertissements

Index

1	Résumé des avertissements	53	7	Messages affichés sur l'écran	65
2	Description du produit	55	8	"Liste des paramètres "EASY	66
3	Données techniques	55	9	"Liste des paramètres "PRO	67
4	Connexions électriques	56	10	Mise en service	78
5	Programmation	58	11	Mise au rebut du produit	78
6	Description des entrées/sorties	62			

FR

SYMBOLES

Les symboles suivants sont utilisés dans ce manuel pour indiquer les risques potentiels.

	Avis de sécurité important. Le non-respect de ces instructions peut entraîner des blessures graves ou des dommages matériels. Le non-respect de ces instructions peut entraîner un dysfonctionnement du produit et créer une situation dangereuse.
	Avis de sécurité important. Le contact avec des pièces sous tension peut entraîner la mort ou des blessures graves.
	Informations importantes pour l'installation, la programmation ou la mise en service du produit.

1 RÉCAPITULATIF DES AVERTISSEMENTS

ATTENTION! IMPORTANTES INSTRUCTIONS DE SÉCURITÉ. LIRE ET SUIVRE ATTENTIVEMENT TOUTES LES MISES EN GARDE ET LES INSTRUCTIONS QUI ACCOMPAGNENT LE PRODUIT CAR UNE INSTALLATION ERRONÉE PEUT PROVOQUER DES DOMMAGES AUX PERSONNES, ANIMAUX OU CHOSSES. LES MISES EN GARDE ET LES INSTRUCTIONS FOURNISSENT D'IMPORTANTES INDICATIONS AU SUJET DE LA SÉCURITÉ, L'INSTALLATION, L'UTILISATION ET LA MAINTENANCE. CONSERVER LES INSTRUCTIONS POUR LES JOINDRE AU DOSSIER TECHNIQUE ET POUR DE FUTURES CONSULTATIONS.

 **ATTENTION** Ne pas laisser les enfants jouer avec l'appareil. L'appareil peut être utilisé par des enfants âgés d'au moins 8 ans, par des personnes souffrant d'une déficience physique, mentale ou sensorielle réduite, ou en général par toute personne sans expérience ou, en tout cas, avec l'expérience requise, à condition que l'appareil soit utilisé sous surveillance ou que les utilisateurs aient reçu une formation adéquate sur l'utilisation sûre de l'appareil et soient conscients des dangers liés à son utilisation.

 **ATTENTION** Les commandes à installation fixe (boutons, etc.) doivent être situées hors de la portée des enfants à au moins 150 cm de hauteur du sol. Ne pas permettre aux enfants de jouer avec l'appareil, les commandes fixes ou avec les radiocommandes de l'installation.

 **ATTENTION** L'utilisation du produit dans des conditions anormales, non autorisées par le fabricant, peut entraîner des situations de danger ; respecter les conditions prévues sur cette notice d'utilisation.

 **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, 2014/53/UE (Directive RED). Dans tous 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** N'utiliser en aucun cas l'appareil en présence d'une atmosphère explosive ou dans des environnements qui peuvent être agressifs et endommager des parties du produit. Vérifier que les températures dans le lieu d'installation soient appropriées et respectent les températures déclarées sur l'étiquette du produit.

 **ATTENTION** Quand on opère avec la commande à « action maintenue », s'assurer que personne ne se trouve dans la zone de manutention de l'automatisme.

 **ATTENTION** Vérifier qu'en amont du réseau d'alimentation de l'installation, il y ait un interrupteur ou un disjoncteur magnétothermique omnipolaire qui permette la déconnexion complète dans les conditions de la catégorie de la surtension III.

 **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** Si le câble d'alimentation est endommagé, il doit être remplacé par le constructeur ou par son service d'assistance technique ou, quoi qu'il en soit, par une personne possédant une qualification similaire, de manière à empêcher tous les risques.

 **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 rigoureusement à toutes les normes en matière d'installations électriques en vigueur dans le pays où cette automatisation doit être installée. Le nettoyage et la maintenance destinée à être effectués par l'utilisateur ne doivent pas être accomplis par des enfants sans surveillance.

 **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 choses. 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 Après le réglage, le respect des valeurs limites réglementaires doit être détecté à l'aide d'un instrument de mesure d'impact de force. La sensibilité de la détection d'obstacle peut être ajustée progressivement à la porte (voir les instructions de programmation). Le fonctionnement du dispositif anti-écrasement doit être vérifié après chaque réglage manuel. La modification manuelle de la force ne peut être effectuée que par du personnel qualifié en effectuant le test de mesure selon la norme EN 12445. Les modifications du réglage de la force doivent être documentées dans le manuel de la machine.

ATTENTION La conformité aux exigences de la norme EN 12453 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 EN 12978.

ATTENTION Conformément à la Directive 2012/19/EG sur les déchets d'équipements électriques et électroniques (WEEE), 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.

TOUT CE QUI N'EST PAS PRÉVU EXPRESSÉMENT DANS LE MANUEL D'INSTALLATION, EST INTERDIT. LE BON FONCTIONNEMENT DE L'OPÉRATEUR EST GARANTI UNIQUEMENT SI LES DONNÉES MENTIONNÉES SONT RESPECTÉES. LA FIRME NE RÉPOND PAS DES DOMMAGES CAUSÉS PAR LE NON-RESPECT DES INDICATIONS MENTIONNÉES DANS CE MANUEL. EN LAISSANT INALTÉRÉES LES CARACTÉRISTIQUES ESSENTIELLES DU PRODUIT, DEA SYSTEM SE RÉSERVE LE DROIT D'APPORTER À TOUT MOMENT LES MODIFICATIONS QU'ELLE RETIENT IMPORTANTES POUR AMÉLIORER SUR LE CARACTÈRE TECHNIQUE, DE CONSTRUCTION ET COMMERCIAL LE PRODUIT, SANS S'ENGAGER À METTRE À JOUR LA PRÉSENTE PUBLICATION.

2 DESCRIPTION DU PRODUIT

NET724 EVO est un panneau de commande pour les automates **DEA** System avec 1 moteur 24V.

La principale caractéristique de cette unité de commande est la facilité de configuration des entrées et des sorties en fonction des besoins de chacun, ce qui garantit l'adaptabilité à tout type d'automatisation. Il suffit de définir la configuration souhaitée pour l'automatisation utilisée et les paramètres de fonctionnement seront réglés de manière optimale, en excluant toutes les fonctions inutiles.

3 DONNÉES TECHNIQUES

	NET724EVO	
Tension d'alimentation (V)	230 - 240 V ~ (50/60 Hz)	
Puissance nominale du transformateur (VA)	80 VA (230/25V)	150 VA (230/25V)
Fusible F1 (A)	T1A 250V (retardé)	T2A 250V (retardé)
Sortie de puissance auxiliaire	24 V === max 200mA	
Sortie 1 configurable	24 V === max 5 W	
Sortie 2 configurable	24 V === max 5 W	
Fréquence du récepteur radio	433,92 MHz	
Type de codage de la radiocommande	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch - DART	
N° maximal de télécommandes gérées	200	

4 CONNEXIONS ÉLECTRIQUES



! Risque de blessures et de dommages matériels dus aux chocs électriques !



! Risque de dysfonctionnements dus à une mauvaise installation !

Réaliser les branchements en suivant les indications figurant sur le schéma de câblage.

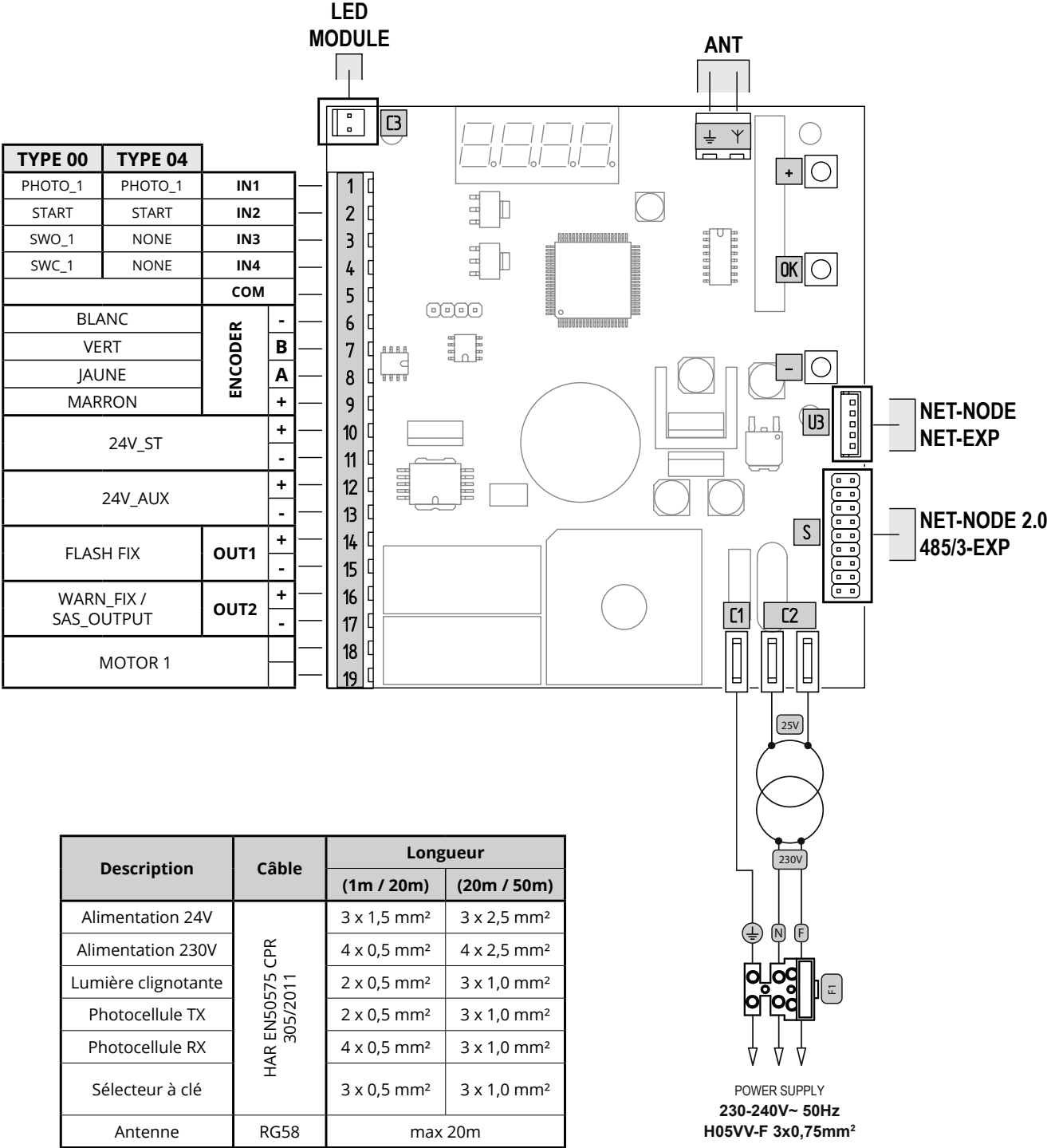
ATTENTION Afin de garantir une sécurité suffisante du point de vue électrique, éloigner le câble d'alimentation 230 V (minimum 4 mm dans l'air ou 1 mm à travers l'isolant) des câbles de sécurité à très basse tension (alimentation des moteurs, unité de commande, serrure électrique, antenne, alimentations auxiliaires), en les fixant avec des serre-câbles adaptés à proximité des plaques de connexion.

ATTENTION Procéder au raccordement à l'alimentation secteur 230 - 240 V ~ 50/60 Hz à l'aide d'un interrupteur omnipolaire ou autre dispositif garantissant la déconnexion omnipolaire de l'alimentation secteur, avec un écart d'ouverture des contacts = 3 mm.

Raccordement aux plaques de connexion

1		Entrée IN1	
2		Entrée IN2	
3		Entrée IN3	
4		Entrée IN4	
5		Entrées communes	
6	-	Sortie codeur moteur M1	
7	B		
8	A		
9	+		
10	+	Alimentation stabilisée 24V — pour dispositifs de sécurité avec autotest	(24V_ST + 24V_AUX) = max 200mA
11	-		
12	+	Sortie 24V — pour alimentation auxiliaire (ex : accessoire BAT_ADV)	
13	-		
14	+	OUTPUT 1 configurable 24V — max 5W (voir Io.31 pour les valeurs sélectionnables)	
15	-		
16	+	OUTPUT 2 configurable 24V — max 5W (voir Io.32 pour les valeurs sélectionnables)	
17	-		
18-19		Sortie moteur M1 max 5A	
ANT	Y	Entrée de signal d'antenne radio	
	⏏	Entrée de terre de l'antenne radio	
C 1		Connexion des pièces métalliques du moteur	
C 2		Entrée pour alimentation 25V ~ à partir du transformateur	
C 3		Sortie pour connecteur du module d'éclairage LED de courtoisie	
S		Entrée du connecteur du module NET-NODE 2.0 - 485/3-EXP	
U 3		Connecteur de module enfichable NET-NODE - NET-EXP	

DIAGRAMME DE CÂBLAGE
NET724 EVO



5 PROGRAMMATION

5.1 Alimentation

Alimenter le dispositif. Sur l'écran, les chiffres/mots « 00.01 » (ou la version du micrologiciel actuellement utilisée), « TYPE », « -04- » (ou la valeur du TYPE de fonctionnement actuellement utilisé) apparaîtront en séquence suivis du symbole de portail fermé « - - - » (voir Tableau « MESSAGES D'ÉTAT à la page 65 »).

NOTE: La séquence de messages apparaissant sur l'écran peut être accompagnée, après la mise sous tension de l'unité de commande, d'une indication du nombre total de manœuvres effectuées jusque-là. Consulter le paramètre EX.18 pour activer ou désactiver la fonction.

5.2 Réglage ou modification du TYPE

Si le TYPE configuré n'est pas celui souhaité ou s'il n'a pas été défini (« -88- » clignotant), procéder comme suit :

1. Avec le portail fermé et le portail à l'arrêt, maintenir la touche [OK] enfoncée ;
2. Appuyer simultanément sur les touches [+] et [-] jusqu'à ce que le message « MENU » apparaisse ;
3. Maintenir les 3 touches enfoncées jusqu'à ce que « TYP0 » apparaisse (le chiffre clignotant indique le TYPE actuellement configuré) ;
4. Relâcher les 3 boutons ;
5. Faire défiler la liste TYPE en utilisant les touches [+] ou [-] et confirmer la sélection en maintenant la touche [OK] enfoncée ;

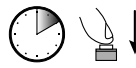
NOTE: Pour confirmer la modification du TYPE, l'écran allumera tous les segments et redémarrera l'unité de commande en affichant dans l'ordre les indications suivantes : « 00.01 » (ou la version du micrologiciel en cours d'utilisation), « TYPE », « -04- » (ou la valeur du TYPE de fonctionnement en cours d'utilisation) suivi du symbole porte fermée « - - - ».

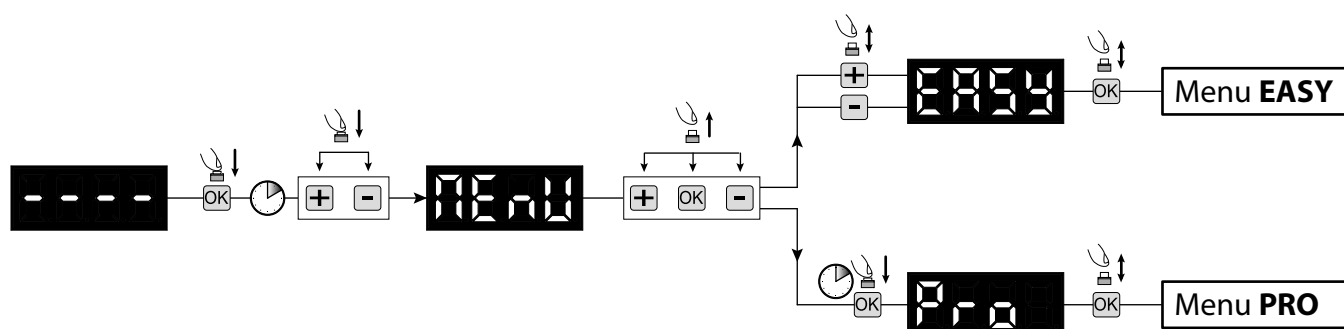
5.3 Accès aux menus de programmation

Pour accéder aux menus de programmation:

1. Avec la porte à l'arrêt, appuyer et maintenir le bouton [OK] enfoncé ;
2. Appuyer simultanément sur les boutons [+] et [-] jusqu'à ce que le mot « MENU » apparaisse à l'écran ; Relâcher les 3 boutons ;
3. Suivre les procédures spécifiques pour accéder aux menus « EASY » ou « PRO ».

LÉGENDE DES SYMBOLES

	Appuyer et relâcher immédiatement le bouton (ou les boutons).
	Maintenir le bouton (ou les boutons) enfoncé(s) pendant la durée indiquée ou jusqu'à ce que l'état change.



La programmation est divisée en 2 menus distincts, à savoir le menu « EASY » et le menu « PRO ».

Le **menu « EASY »** comprend une sélection de paramètres de base utilisés pour démarrer l'automatisation. La liste des paramètres affichés dans le menu EASY varie en fonction du TYPE configuré.

NOTE: La liste des paramètres du menu « EASY » est intégrée par tout paramètre modifié (par rapport à sa valeur par défaut « DEFAULT ») dans le menu « PRO ». Ceci permet de disposer d'une liste de tous les paramètres utilisés.

Le **menu « PRO »** comprend la liste complète de tous les paramètres disponibles regroupés en sous-catégories. Les sous-catégories gérées sont divisées comme suit :

SETUP **SETUP:** Paramètres de gestion de l'apprentissage des moteurs et du positionnement des portes.

IN/OUT **IN/OUT:** Paramètres de gestion des entrées/sorties des appareils connectés.

TIMES **TIMES:** Paramètres de gestion des fonctions associées aux temps de fonctionnement.

RADIO **RADIO:** Paramètres de gestion des télécommandes et des fonctions qui leur sont associées.

MOVEMENT **MOVEMENT:** Paramètres de gestion des valeurs de mouvement, de vitesse et de force des portes.

EXTRA **EXTRA:** Paramètres qui incluent des fonctions spécifiques à certains types d'automatismes ou systèmes.

SYSTEM **SYSTEM:** Paramètres de gestion des fonctions essentielles au fonctionnement du système.

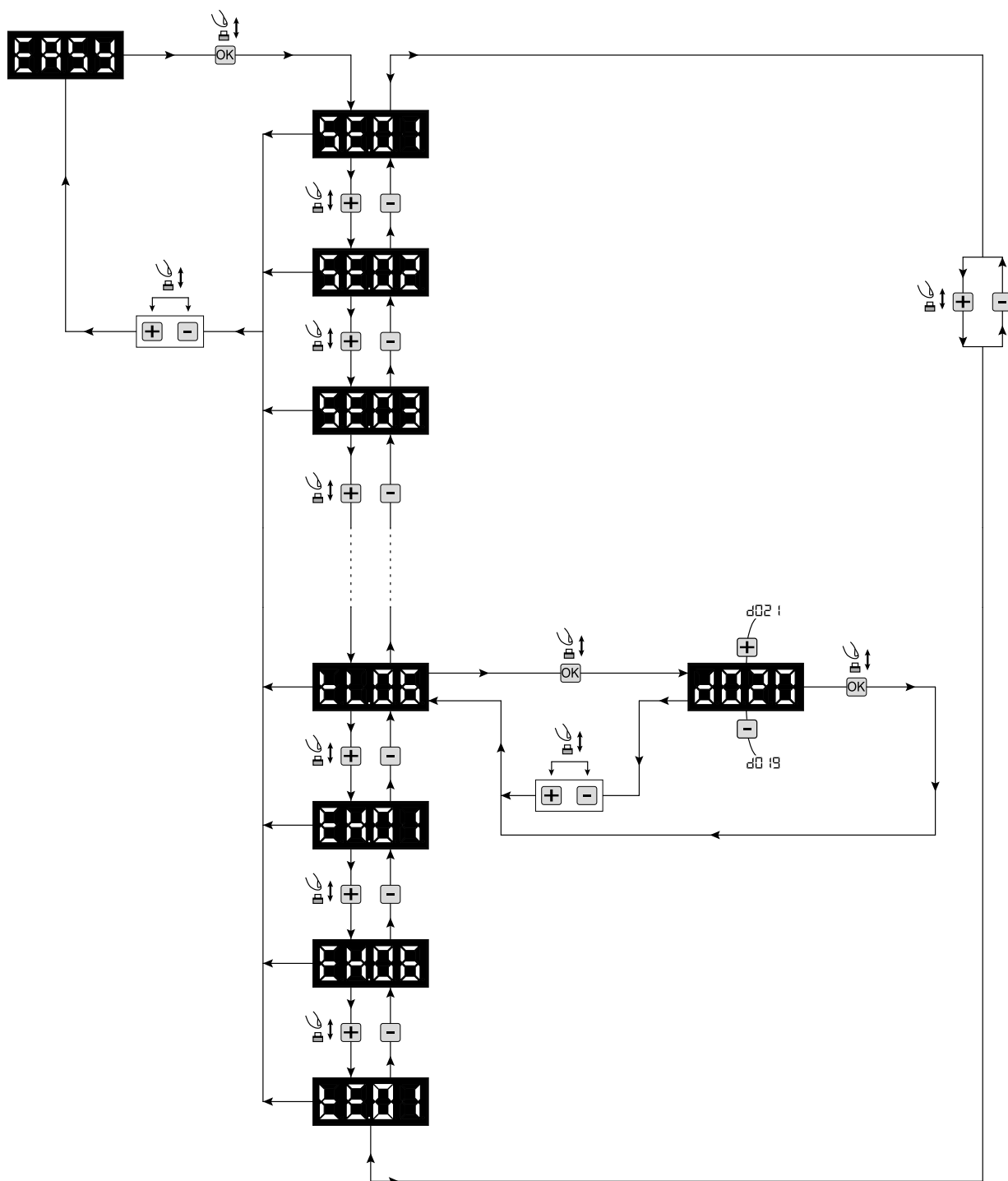
SAFETY **SAFETIES:** Paramètres de gestion des dispositifs de sécurité et des fonctions qui leur sont associées.

TEST **TEST:** Paramètres qui incluent des fonctions de diagnostic.

5.4 Navigation dans le menu « EASY »

Pour accéder au menu de programmation « EASY » :

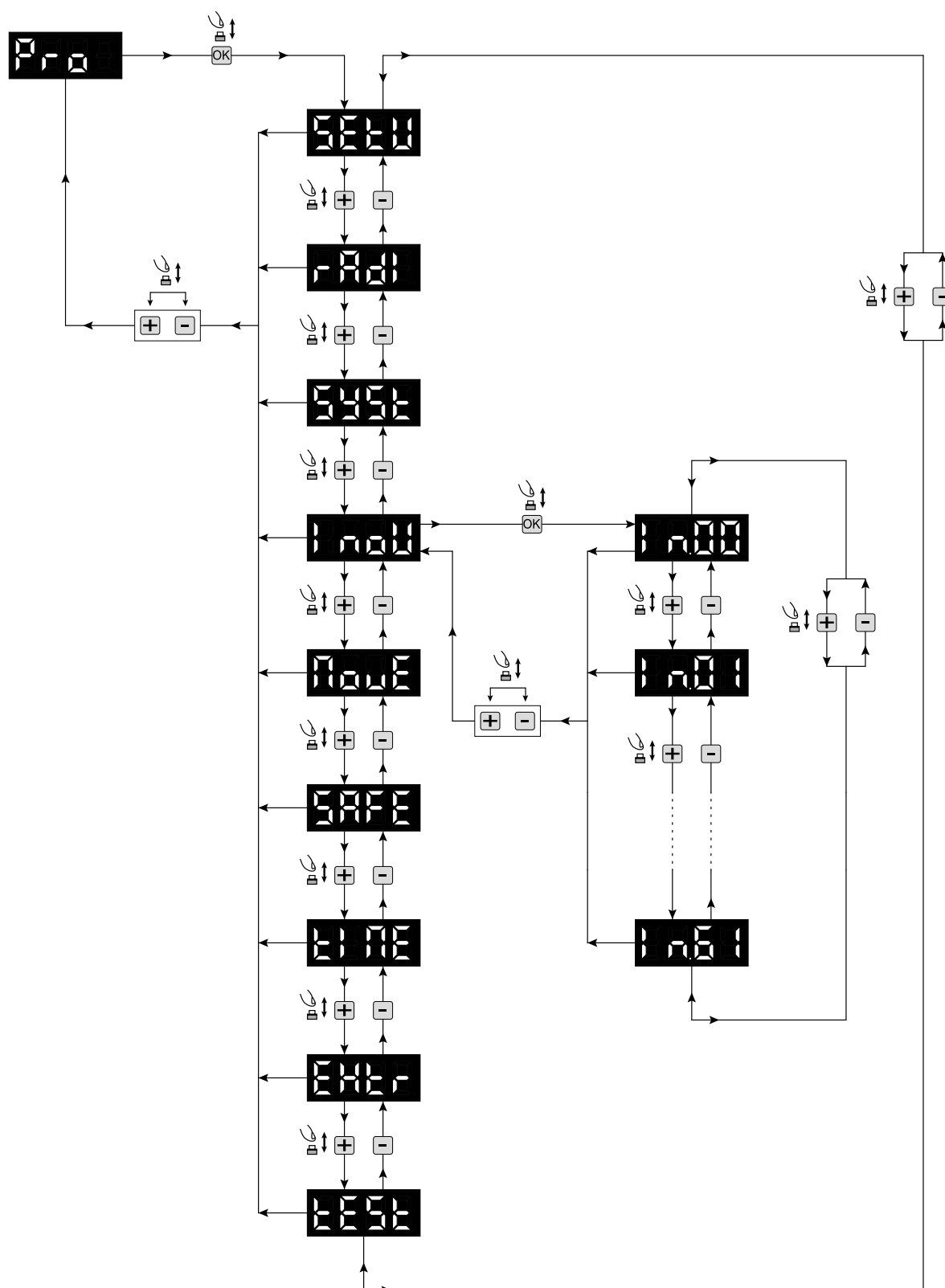
1. S'assurer que le mot « MENU » soit visible à l'écran ;
2. Appuyer sur l'un des boutons [+] ou [-], le mot « EASY » apparaîtra à l'écran ; Confirmer en appuyant sur le bouton [OK];
3. Faire défiler la liste des paramètres en utilisant les touches [+] ou [-] et confirmer la sélection en appuyant sur la touche [OK] ;
4. Modifier le paramètre avec la valeur souhaitée et valider en appuyant sur la touche [OK] ;
5. Appuyer simultanément sur les boutons [+] et [-] pour quitter le menu.



5.5 Navigation dans le menu « PRO »

Pour accéder au menu de programmation « PRO » :

1. S'assurer que le mot « MENU » soit visible à l'écran ;
2. Appuyer sur le bouton [OK] pendant quelques secondes, le mot « PRO » apparaîtra à l'écran ; Confirmer en appuyant sur le bouton [OK] ;
3. Faire défiler la liste des catégories de paramètres en utilisant les touches [+] ou [-] et confirmer la sélection en appuyant sur la touche [OK] ;
4. Faire défiler la liste des paramètres en utilisant les touches [+] ou [-] et confirmer la sélection en appuyant sur la touche [OK] ;
5. Modifier le paramètre avec la valeur souhaitée et valider en appuyant sur la touche [OK] ;
6. Appuyer simultanément sur les boutons [+] et [-] pour quitter le menu.



6 DESCRIPTION DES ENTRÉES/SORTIES

Les tableaux ci-dessous décrivent le fonctionnement de toutes les sélections possibles aussi bien pour les entrées que les sorties présentes sur la carte.

ENTRÉES (IN / EXP_IN)	
Mess.	Description
NONE	Non utilisé
START	Entrée N.O. Démarrage. En cas d'intervention, elle déclenche une manœuvre d'ouverture ou de fermeture. Elle peut fonctionner en mode « reversal » (EX.06=0), en mode « step-by-step » uniquement avec START (EX.06=1) ou en mode « step-by-step » avec START, OPEN et CLOSE (EX.06=2).
PED	Entrée N.O. Piéton. En cas d'intervention, elle déclenche une ouverture partielle du portail. La plage piéton peut être ajustée avec le paramètre Mo.12.
OPEN	Entrée N.O. Ouvert. En cas d'intervention, elle déclenche l'ouverture du portail.
CLOSE	Entrée N.O. Fermé. En cas d'intervention, elle déclenche la fermeture du portail.
OPEN_PM	Entrée N.O. Ouverture avec bouton enfoncé. Le portail s'ouvre tant que le bouton est maintenu enfoncé.
CLOSE_PM	Entrée N.O. Fermeture avec bouton enfoncé. Le portail se ferme tant que le bouton est maintenu enfoncé.
OPEN_INT	Démarre la manœuvre et permet l'allumage du voyant vert (lorsque la position portail ouvert est atteinte) pour le seul feu de signalisation interne. Si entre-temps une commande d'ouverture externe OPEN_EXT est donnée, celle-ci sera réserver à la prochaine manœuvre, et le voyant vert du feu de signalisation extérieur s'allumera à la fin du TCA.
OPEN_EXT	Démarre la manœuvre et permet l'allumage du voyant vert (lorsque la position portail ouvert est atteinte) pour le seul feu de signalisation extérieur. Si entre-temps une commande d'ouverture interne OPEN_INT est donnée, celle-ci sera réserver à la prochaine manœuvre, et le voyant vert du feu de signalisation interne s'allumera.
OPEN_STOP	Entrée N.O. Ouvre le portail et l'arrête (si le TCA est désactivé). En cas d'intervention, elle déclenche l'ouverture du portail. À la fin de la manœuvre d'ouverture, la carte activera le mode STOP jusqu'à la prochaine commande START ou CLOSE.
AUX_1_IN	Entrée de commande de la sortie AUX_1_OUT.
AUX_2_IN	Entrée de commande de la sortie AUX_2_OUT.
COURTESY_IN	Entrée N.O. pour la commande de la sortie lumière de courtoisie COURTESY. Déclenche la sortie pendant la durée du temps de courtoisie (tl.17). Si la sortie est déjà active, une nouvelle commande COURTESY_IN recharge le temps de courtoisie.
STOP / SAS_INPUT	Contact N.F. (SAS_INPUT) : En cas de raccordement à la sortie WARN_FIX/SAS_OUTPUT sur une deuxième unité de commande, elle déclenche le mode « bank door » (désactivation de l'ouverture de la deuxième porte jusqu'à la refermeture complète de la première). Entrée d'arrêt N.F. En cas d'intervention, elle arrête le mouvement de toute manœuvre. Si elle n'est pas utilisée, ponter l'entrée.
SWO_1	Entrée N.F. 1 interrupteur de fin de course d'ouverture moteur. Si elle n'est pas utilisée, désactiver l'entrée avec le paramètre relatif.
SWC_1	Entrée N.F. 1 interrupteur de fin de course de fermeture moteur. Si elle n'est pas utilisée, désactiver l'entrée avec le paramètre relatif.
PHOTO_1	Entrée N.F. Cellule photoélectrique 1. Pour sélectionner le mode de fonctionnement, voir SA.01. Si elle n'est pas utilisée, ponter l'entrée.
PHOTO_2	Entrée N.F. Cellule photoélectrique 2. Pour sélectionner le mode de fonctionnement, voir SA.02. Si elle n'est pas utilisée, ponter l'entrée.
SAFETY_1	Entrée N.F. Bord sensible 1. Pour sélectionner le mode de fonctionnement, voir SA.03. Si elle n'est pas utilisée, ponter l'entrée.
SAFETY_1_8k2	Entrée analogique pour bord sensible 1 avec 8k2 (SA.03).
SAFETY_2	Entrée N.F. Bord sensible 2. Pour sélectionner le mode de fonctionnement, voir SA.04. Si elle n'est pas utilisée, ponter l'entrée.
SAFETY_2_8k2	Entrée analogique pour bord sensible 2 avec 8k2 (SA.04).
SAFETY_INHIBITION	Entrée N.F. Inhibition SAFETY. Si ouverte, elle déclenche la dérivation des entrées de sécurité SAFETY qui sont ignorées même si actives.

EMERGENCY_IN	Contact N.F. Si ouvert, il provoque l'ouverture totale et le maintien en position ouverte jusqu'à la refermeture du contact. L'ouverture d'urgence peut être temporairement interrompue par : - commandes de fermeture, START, STOP ou photocellule : arrêt du mouvement ; - intervention pour détection d'obstacle : inversion de mouvement (partielle ou totale). Après ces interruptions, l'ouverture d'urgence reprendra quand même tant que la commande d'urgence EMERGENCY_IN reste active. Après la refermeture d'un contact de type urgence EMERGENCY_IN, toute refermeture automatique (si activé) est effectué ou ignoré selon le paramètre TCA avec urgence EMERGENCY_IN (SA.09). NE PAS UTILISER EMERGENCY_IN SI L'INSTALLATION PRÉVOIT UNIQUEMENT L'UTILISATION DE COMMANDES HOMME MORT POUR L'OUVERTURE.
RESET	Contact N.F. Pour connecter un microrupteur de déverrouillage. L'ouverture du contact déclenche le réarmement de l'unité de commande.
MANEUVER_INHIBITION	Contact N.F. pour inhibition des manœuvres d'ouverture et de fermeture Pour la sélection du mode de fonctionnement, voir EX.20. Si elle n'est pas utilisée, ponter l'entrée.

SORTIE (OUT / EXP_OUT)	
Mess.	Description
NONE	Non utilisé
24V	Sortie pour alimentation 24Vcc max 5W pour accessoires. Ce paramètre ne peut être utilisé que sur des sorties alimentées.
24V_TEST	Sortie pour alimentation 24Vcc max 5W pour dispositifs de sécurité contrôlés (la sortie est désactivée pendant le test si l'auto-test du dispositif de sécurité est activé (SA.10)). Utiliser ce type de sortie également pour vérifier l'extinction des accessoires avec la fonction d'économie d'énergie active (EX.10). Ce paramètre ne peut être utilisé que sur des sorties alimentées. Dans le cas de commande de dispositifs de sécurité, ceux-ci doivent être câblés et alignés avant l'apprentissage de la course (SE.03).
ELOCK_M1	Contact N.O. Sortie pour serrure électrique moteur M1.
ELOCK_INV_M1	Contact N.O. Sortie pour serrure électrique inversée moteur M1 (ex : pour actionner l'électroaimant des barrières).
ELOCK_BOOST_M1	Sortie d'alimentation « Boost » pour l'alimentation de la serrure électrique DEA article 110. Ce paramètre ne peut être utilisé que sur des sorties alimentées.
WARN_FIX SAS_OUTPUT	Contact N.F. (SAS_OUTPUT) : En cas de raccordement à l'entrée STOP/SAS_INPUT sur une deuxième unité de commande, elle déclenche le mode « bank door » (désactivation de l'ouverture de la deuxième porte jusqu'à la refermeture complète de la première). Contact N.O. (WARN_FIX) : Fonctionne comme un indicateur de portail ouvert fixe.
WARN_INT	Indicateur de portail ouvert intermittent. Sortie intermittente lente en ouverture et rapide en fermeture, toujours allumé (ON) avec portail ouvert, toujours éteint (OFF) en fin d'une manœuvre de fermeture.
FLASH_FIX	Contact N.O. Sortie de voyant d'avertissement fixe.
FLASH_INT	Contact N.O. Sortie de voyant d'avertissement intermittent.
COURTESY	Sortie de commande de l'éclairage de courtoisie. La sortie est active lorsque les moteurs fonctionnent, plus un temps supplémentaire régi par le paramètre de temps de courtoisie COURTESY (tl.07). La sortie peut être activée aussi par une commande COURTESY_IN. Le connecteur C3 pour module LED agit toujours comme sortie COURTESY.
MINUTERIE	Contact N.O. Le contact se ferme pendant 3 secondes au début de chaque manœuvre.
ALARM	Contact N.F. Le contact reste toujours ouvert et se ferme lorsqu'une manœuvre ne démarre pas en raison de l'activation d'une entrée de sécurité (PHOTO, SAFETY, STOP). Le contact s'ouvre à nouveau lorsqu'une tentative ultérieure de démarrage d'une manœuvre réussit. En absence d'alimentation, le contact est fermé et peut donc être utilisé pour générer une alarme.
AUX_1_OUT_INPULS AUX_2_OUT_INPULS	Contact N.O. Sortie commandée par l'entrée AUX_1_IN/AUX_2_IN en mode Impulsion.
AUX_1_OUT_STEP AUX_2_OUT_STEP	Contact N.O. Sortie commandée par l'entrée AUX_1_IN/AUX_2_IN en mode pas-à-pas.
AUX_1_OUT_TEMP AUX_2_OUT_TEMP	Contact N.O. Sortie commandée par l'entrée AUX_1_IN/AUX_2_IN en mode temporisé (la valeur configurée par les paramètres tl.16 et tl.17 indique la temporisation d'extinction en secondes).

TRAFFIC_LIGHT_INT TRAFFIC_LIGHT_EXT	Fonction pour les sorties commandant les feux de circulation. Pour assurer une commutation correcte entre les feux rouge et verte, la sortie doit disposer d'un relais de commutation (ex : sorties NET-EXPANSION). Le contact N.F. du relais commande le feu rouge, tandis que le contact N.O. commande le feu vert. Si la sortie n'est pas de ce type mais est numérique, elle peut être utilisée pour commander les feux de circulation via un relais de commutation supplémentaire (non fourni). <table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">COMPORTEMENT GÉNÉRAL</th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="2">Avec l'automatisme fermé et/ou les moteurs en mouvement, ou pendant la pré-manœuvre avec feu clignotant, le feu est rouge. Le feu ne passe au vert qu'une fois la manœuvre d'ouverture terminée. Lors d'une procédure de réinitialisation de position (recherche d'arrêt/fin de course), le feu de signalisation reste rouge jusqu'à la fin de la manœuvre.</td></tr> <tr> <th colspan="2">FEUX DE SIGNALISATION SANS PRIORITÉ</th></tr> <tr> <td colspan="2">Utiliser la commande d'ouverture OPEN pour ouvrir le portail automatique, configurer le TCA de fermeture automatique [P041 (unités de commande NET)/tl.01 (unités de commande EVO)]. Tous les feux de signalisation fonctionneront simultanément de la même manière en suivant le comportement général décrit ci-dessus.</td></tr> <tr> <th colspan="2">FEUX DE SIGNALISATION AVEC PRIORITÉ</th></tr> <tr> <td colspan="2">Utiliser les commandes d'ouverture OPEN_INT et OPEN_EXT sur les côtés opposés du portail. Déterminer le temps nécessaire pour effectuer le trajet complet entre les 2 feux (temps de dégagement). Configurer un temps de fermeture automatique TCA équivalent au double du temps de dégagement requis.</td></tr> <tr> <td colspan="2"> Les feux de signalisation se comporteront comme suit: Avec l'automatisation fermée, les deux feux seront rouges. Lorsqu'une commande est reçue d'une direction (INT ou EXT), elle devient une « priorité ». À la fin de la manœuvre d'ouverture, seul le feu « prioritaire » correspondant (EXT ou INT) passera au vert, tandis que l'autre restera rouge. En absence d'autres commandes, le feu « prioritaire » reste vert pendant la moitié du TCA puis passe au rouge. À la fin du TCA, le portail automatique se fermera. Si, avec le feu vert « prioritaire », de nouvelles commandes arrivent en provenance de la même direction, le TCA sera rechargé suivi du feu vert. Toute commande dans la direction opposée sera enregistrée et mise en attente. Ceci empêche la formation de file de véhicules. Une fois que le feu « prioritaire » passe au rouge, les deux feux resteront rouges pendant le temps nécessaire (TCA/2) à libérer le point d'accès. À ce stade, la commande précédemment enregistrée du côté opposé devient celle « prioritaire », faisant passer son feu au vert, avec redémarrage du TCA. </td></tr> </tbody> </table>	COMPORTEMENT GÉNÉRAL		Avec l'automatisme fermé et/ou les moteurs en mouvement, ou pendant la pré-manœuvre avec feu clignotant, le feu est rouge. Le feu ne passe au vert qu'une fois la manœuvre d'ouverture terminée. Lors d'une procédure de réinitialisation de position (recherche d'arrêt/fin de course), le feu de signalisation reste rouge jusqu'à la fin de la manœuvre.		FEUX DE SIGNALISATION SANS PRIORITÉ		Utiliser la commande d'ouverture OPEN pour ouvrir le portail automatique, configurer le TCA de fermeture automatique [P041 (unités de commande NET)/tl.01 (unités de commande EVO)]. Tous les feux de signalisation fonctionneront simultanément de la même manière en suivant le comportement général décrit ci-dessus.		FEUX DE SIGNALISATION AVEC PRIORITÉ		Utiliser les commandes d'ouverture OPEN_INT et OPEN_EXT sur les côtés opposés du portail. Déterminer le temps nécessaire pour effectuer le trajet complet entre les 2 feux (temps de dégagement). Configurer un temps de fermeture automatique TCA équivalent au double du temps de dégagement requis.		Les feux de signalisation se comporteront comme suit: Avec l'automatisation fermée, les deux feux seront rouges. Lorsqu'une commande est reçue d'une direction (INT ou EXT), elle devient une « priorité ». À la fin de la manœuvre d'ouverture, seul le feu « prioritaire » correspondant (EXT ou INT) passera au vert, tandis que l'autre restera rouge. En absence d'autres commandes, le feu « prioritaire » reste vert pendant la moitié du TCA puis passe au rouge. À la fin du TCA, le portail automatique se fermera. Si, avec le feu vert « prioritaire », de nouvelles commandes arrivent en provenance de la même direction, le TCA sera rechargé suivi du feu vert. Toute commande dans la direction opposée sera enregistrée et mise en attente. Ceci empêche la formation de file de véhicules. Une fois que le feu « prioritaire » passe au rouge, les deux feux resteront rouges pendant le temps nécessaire (TCA/2) à libérer le point d'accès. À ce stade, la commande précédemment enregistrée du côté opposé devient celle « prioritaire », faisant passer son feu au vert, avec redémarrage du TCA.											
COMPORTEMENT GÉNÉRAL																									
Avec l'automatisme fermé et/ou les moteurs en mouvement, ou pendant la pré-manœuvre avec feu clignotant, le feu est rouge. Le feu ne passe au vert qu'une fois la manœuvre d'ouverture terminée. Lors d'une procédure de réinitialisation de position (recherche d'arrêt/fin de course), le feu de signalisation reste rouge jusqu'à la fin de la manœuvre.																									
FEUX DE SIGNALISATION SANS PRIORITÉ																									
Utiliser la commande d'ouverture OPEN pour ouvrir le portail automatique, configurer le TCA de fermeture automatique [P041 (unités de commande NET)/tl.01 (unités de commande EVO)]. Tous les feux de signalisation fonctionneront simultanément de la même manière en suivant le comportement général décrit ci-dessus.																									
FEUX DE SIGNALISATION AVEC PRIORITÉ																									
Utiliser les commandes d'ouverture OPEN_INT et OPEN_EXT sur les côtés opposés du portail. Déterminer le temps nécessaire pour effectuer le trajet complet entre les 2 feux (temps de dégagement). Configurer un temps de fermeture automatique TCA équivalent au double du temps de dégagement requis.																									
Les feux de signalisation se comporteront comme suit: Avec l'automatisation fermée, les deux feux seront rouges. Lorsqu'une commande est reçue d'une direction (INT ou EXT), elle devient une « priorité ». À la fin de la manœuvre d'ouverture, seul le feu « prioritaire » correspondant (EXT ou INT) passera au vert, tandis que l'autre restera rouge. En absence d'autres commandes, le feu « prioritaire » reste vert pendant la moitié du TCA puis passe au rouge. À la fin du TCA, le portail automatique se fermera. Si, avec le feu vert « prioritaire », de nouvelles commandes arrivent en provenance de la même direction, le TCA sera rechargé suivi du feu vert. Toute commande dans la direction opposée sera enregistrée et mise en attente. Ceci empêche la formation de file de véhicules. Une fois que le feu « prioritaire » passe au rouge, les deux feux resteront rouges pendant le temps nécessaire (TCA/2) à libérer le point d'accès. À ce stade, la commande précédemment enregistrée du côté opposé devient celle « prioritaire », faisant passer son feu au vert, avec redémarrage du TCA.																									
STATUS_1 STATUS_2	Sortie permettant de suivre certains états de l'automatisation (voir paramètres Io.60 et Io.61). Contact NO : se ferme lorsque en cas de présence effective de l'état suivi. * Attention: pour certains états d'automatisation à suivre, il est nécessaire de disposer de butées câblées et fonctionnant correctement. <table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">ÉTATS DISPONIBLES</th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td>MAINTENANCE</td><td>Active le signal de maintenance</td></tr> <tr> <td>PHOTO</td><td>S'active lors de l'ouverture d'une entrée de type PHOTO</td></tr> <tr> <td>STOP</td><td>S'active lors de l'ouverture d'une entrée de type STOP</td></tr> <tr> <td>OBSTACLE</td><td>S'active lorsqu'un obstacle est détecté par la fonction anti-écrasement ou en présence d'une entrée de sécurité SAFETY</td></tr> <tr> <td>EMERGENCY</td><td>S'active lors de l'activation de l'entrée d'urgence EMERGENCY_IN</td></tr> <tr> <td>* CLOSED_M1</td><td>S'active si M1 est à l'état fermé</td></tr> <tr> <td>* OPENED_M1</td><td>S'active si M1 est à l'état ouvert</td></tr> <tr> <td>RESP_FIX</td><td>S'active après une panne de courant ou une réinitialisation du tableau de commande et une RESP non terminée. Sortie fixe</td></tr> <tr> <td>RESP_INT</td><td>S'active après une panne de courant ou une réinitialisation du tableau de commande et une RESP non terminée. Sortie intermittente</td></tr> <tr> <td>* CLOSURE_FAILED</td><td>S'active si la porte n'est pas fermée après la durée configurée au paramètre tl.19. Si l'automatisation termine successivement la manœuvre de fermeture, la sortie sera désactivée. Note : Fonctionne indépendamment de la présence de TCA (tl.01) ou TCA_PED (tl.02) activé.</td></tr> <tr> <td>SECURITY</td><td>S'active lorsque, à moteur éteint, le codeur détecte un mouvement inattendu</td></tr> </tbody> </table>	ÉTATS DISPONIBLES		MAINTENANCE	Active le signal de maintenance	PHOTO	S'active lors de l'ouverture d'une entrée de type PHOTO	STOP	S'active lors de l'ouverture d'une entrée de type STOP	OBSTACLE	S'active lorsqu'un obstacle est détecté par la fonction anti-écrasement ou en présence d'une entrée de sécurité SAFETY	EMERGENCY	S'active lors de l'activation de l'entrée d'urgence EMERGENCY_IN	* CLOSED_M1	S'active si M1 est à l'état fermé	* OPENED_M1	S'active si M1 est à l'état ouvert	RESP_FIX	S'active après une panne de courant ou une réinitialisation du tableau de commande et une RESP non terminée. Sortie fixe	RESP_INT	S'active après une panne de courant ou une réinitialisation du tableau de commande et une RESP non terminée. Sortie intermittente	* CLOSURE_FAILED	S'active si la porte n'est pas fermée après la durée configurée au paramètre tl.19. Si l'automatisation termine successivement la manœuvre de fermeture, la sortie sera désactivée. Note : Fonctionne indépendamment de la présence de TCA (tl.01) ou TCA_PED (tl.02) activé.	SECURITY	S'active lorsque, à moteur éteint, le codeur détecte un mouvement inattendu
ÉTATS DISPONIBLES																									
MAINTENANCE	Active le signal de maintenance																								
PHOTO	S'active lors de l'ouverture d'une entrée de type PHOTO																								
STOP	S'active lors de l'ouverture d'une entrée de type STOP																								
OBSTACLE	S'active lorsqu'un obstacle est détecté par la fonction anti-écrasement ou en présence d'une entrée de sécurité SAFETY																								
EMERGENCY	S'active lors de l'activation de l'entrée d'urgence EMERGENCY_IN																								
* CLOSED_M1	S'active si M1 est à l'état fermé																								
* OPENED_M1	S'active si M1 est à l'état ouvert																								
RESP_FIX	S'active après une panne de courant ou une réinitialisation du tableau de commande et une RESP non terminée. Sortie fixe																								
RESP_INT	S'active après une panne de courant ou une réinitialisation du tableau de commande et une RESP non terminée. Sortie intermittente																								
* CLOSURE_FAILED	S'active si la porte n'est pas fermée après la durée configurée au paramètre tl.19. Si l'automatisation termine successivement la manœuvre de fermeture, la sortie sera désactivée. Note : Fonctionne indépendamment de la présence de TCA (tl.01) ou TCA_PED (tl.02) activé.																								
SECURITY	S'active lorsque, à moteur éteint, le codeur détecte un mouvement inattendu																								

7 MESSAGES AFFICHÉS À L'ÉCRAN

MESSAGES D'ÉTAT		
Mess.	Description	
----	Portail fermé	
- - - -	Portail ouvert	
- - - -	Ouverture piéton	
oPEo	Ouverture en cours	
oPEd	Ouverture piéton en cours	
CLoS	Fermeture en cours	
StEP	Unité de commande en attente de commandes après une impulsion de démarrage avec fonctionnement pas-à-pas	
StoP	L'entrée STOP est intervenue pendant la manœuvre ou un obstacle a été détecté avec une durée d'inversion limitée (SA.07>0 ou SA.08 > 0)	
Photo	L'entrée PHOTO est intervenue pendant la manœuvre	
-88-	TYPE non configuré (voir paragraphe 5.2)	
	Avec la fonction d'économie d'énergie activée, l'écran affiche le message indiqué toutes les 10 secondes	
UoLt	Tension insuffisante. Vérifiez l'alimentation électrique de la carte de contrôle.	
	Avec l'unité de commande sous tension mais l'écran complètement éteint, la carte est en MODE BOOT : Ceci indique que le micrologiciel est corrompu ou en cours de mise à jour. Pour restaurer le micrologiciel, utiliser l'application DEAIInstaller et s'assurer que le NET-NODE soit connecté au bon port. Attention : lors de la mise à jour du micrologiciel, la carte perd toutes les données (paramètres et commandes à distance) stockées en mémoire. S'assurer que la mémoire ait été sauvegardée si les données doivent être restaurées après la mise à jour.	
	Toutes les manœuvres exécutées pendant une procédure de recherche d'arrêt de ralentissement (RESP) s'afficheront à l'écran en clignotant.	
MESSAGES D'ERREUR		
Mess.	Description	Solutions possibles
Er09	Communication avec l'appareil connecté aux ports série (COM1, COM2, etc.) absente ou interrompue	Vérifier que le câble de connexion soit en bon état et qu'il soit correctement connecté aux ports UART entre l'unité de commande et l'appareil utilisé.
Er14	Échec d'apprentissage de la course moteur	Répéter la procédure d'apprentissage de la course moteur (SE.03)
Er15	Demande d'apprentissage de la course moteur	Procéder à l'apprentissage de la course moteur (SE.03) avant d'effectuer toute autre opération
Er20	Une tentative de programmation de la carte est effectué lorsqu'un dispositif NET-LINK est connecté	Couper l'alimentation, débrancher le dispositif NET-LINK du port de communication et rétablir l'alimentation
Er21	Verrou de programmation	Déverrouiller la programmation en modifiant le paramètre SY.07=000 Réinitialiser l'unité de commande pour supprimer le verrouillage de programmation. Attention : la réinitialisation implique également le retour aux valeurs par défaut de toute une série de paramètres.
Er30	Message qui s'affiche à l'écran au début de chaque manœuvre, indiquant l'activation ou un défaut de l'entrée STOP	Vérifier que la commande fonctionne correctement.
Er31	Message qui s'affiche à l'écran au début de chaque manœuvre, indiquant l'activation ou un défaut de l'entrée PHOTO_1	Vérifier que les dispositifs de sécurité installés fonctionnent correctement.
Er32	Message qui s'affiche à l'écran au début de chaque manœuvre, indiquant l'activation ou un défaut de l'entrée PHOTO_2	
Er33	Message qui s'affiche à l'écran au début de chaque manœuvre, indiquant l'activation ou un défaut de l'entrée SAFETY_1	
Er34	Message qui s'affiche à l'écran au début de chaque manœuvre, indiquant l'activation ou un défaut de l'entrée SAFETY_2	

Er 71	Défaut possible sur le canal 1 du codeur	Vérifier que le codeur soit correctement connecté. Si le câblage est correct, le canal 1 du codeur pourrait alors être défectueux. Configurer l'unité de commande pour qu'elle fonctionne avec 1 seul canal du codeur (SY.04=001). Il sera toutefois nécessaire d'inverser les fils CH1-CH2 du codeur. Si l'erreur persiste, remplacer le moteur électrique.
Er 72	Défaut possible sur le canal 2 du codeur	Vérifier que le codeur soit correctement connecté. Si le câblage est correct, le canal 2 du codeur pourrait alors être défectueux. Configurer l'unité de commande pour qu'elle fonctionne avec 1 seul canal du codeur (SY.04=001). Attention : La précision du codeur sera réduite.

8 LISTE DES PARAMÈTRES « EASY »

NOTE La liste des paramètres du menu « EASY » est intégrée par tout paramètre modifié (par rapport à sa valeur par défaut « DEFAULT ») dans le menu « PRO ». Ceci permet de disposer d'une liste de tous les paramètres utilisés.

TYPE 00 - (PORTAILS COULISSANTS)		
		Default
SE.03	Apprentissage de la course moteur	-
SE.04	Sens de marche du moteur	000
RA.02	Apprentissage des commandes à distance	-
RA.04	Codage radio	000
RA.05	Bouton de la télécommande 1	001
RA.06	Bouton de la télécommande 2	000
IO.03	INPUT 3	013
IO.04	INPUT 4	015
TI.01	Temps de fermeture automatique	000
TI.02	Temps de fermeture piéton automatique	000
TE.01	Affichage de l'état des entrées de la carte de commande	-

TYPE 04 - (PORTES SECTIONNELLES)		
		Default
SE.03	Apprentissage de la course moteur	-
RA.02	Apprentissage des commandes à distance	-
RA.04	Codage radio	000
RA.05	Bouton de la télécommande 1	001
RA.06	Bouton de la télécommande 2	000
TI.01	Temps de fermeture automatique	000
TE.01	Affichage de l'état des entrées de la carte de commande	-

9 LISTE DES PARAMÈTRES « PRO »

Paramètres de SETUP (SETUP)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
SE.03	Apprentissage de la course moteur		
	Démarrage de la procédure d'apprentissage de la course : Appuyer une fois sur [OK] : L'indication CL-1 s'affichera à l'écran ; CL-1 : amener le moteur au point de fermeture souhaité en utilisant les boutons [+] et [-]. Confirmer la position en appuyant sur [OK] jusqu'à ce que OP-1 apparaisse sur l'écran ; OP-1 : amener le moteur au point d'ouverture souhaité en utilisant les boutons [+] et [-]. Confirmer la position en appuyant sur [OK] jusqu'à ce que CLOS clignote, puis relâcher le bouton. Le message CLOS peut perdurer à l'écran pendant une durée variable, après quoi le moteur lancera une manœuvre automatique (fermeture-ouverture) pour mémoriser la course et les forces. Une fois la procédure terminée, l'indication SE.03 s'affichera à nouveau à l'écran. Attention : En présence de butées câblées, le moteur s'arrêtera automatiquement pendant la phase de positionnement lorsqu'une butée sera atteinte. Il sera toutefois nécessaire de confirmer la position en appuyant sur le bouton [OK] pour continuer.		
SE.04	Sens de marche du moteur	000	000
	Inversion du sens de la marche : If=1 inverse automatiquement les sorties ouverture/fermeture du moteur, ceci permet de ne pas avoir à modifier le câblage manuellement si le motoréducteur est installé en position inversée par rapport à la position standard. Attention : En modifiant ce paramètre, les interrupteurs de fin de course, si présents, NE seront PAS inversés. Attention : Si ce paramètre est modifié, une nouvelle procédure d'apprentissage de la course moteur devra être effectuée (SE.03).		
		• 000: Installation standard • 001: Installation inversée	

Paramètres de RADIO (RAD)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
rA.01	Suppression de toutes les commandes à distance en mémoire		
	- Appuyer brièvement une fois sur [OK] : CANC commencera à clignoter à l'écran ; - Appuyer longuement sur [OK] : le mot CANC cessera de clignoter. Après environ 5 secondes, lorsque l'indication rA.01 réapparaît, relâcher le bouton [OK] (toutes les commandes à distance auront été supprimées).		
rA.02	Apprentissage des commandes à distance		
	- Appuyer une fois sur [OK] : L'indication LEAR s'affichera à l'écran pendant environ 10 secondes ; - Avec le mot LEAR affiché à l'écran, appuyer sur n'importe quelle touche de la télécommande à mémoriser ; - Si la mémorisation réussit, l'écran indiquera la position attribuée à la nouvelle commande à distance enregistrée (ex : r000, r001, etc.).		
rA.03	Recherche et suppression d'une commande à distance		
	- Appuyer brièvement une fois sur [OK] : - Utiliser les touches [+] et [-] pour atteindre la position attribuée à la commande à la commande à distance à supprimer ; - Appuyer sur la touche [OK] et la maintenir enfoncée pendant environ 5 secondes jusqu'à ce que « r - - » apparaisse à l'écran (la commande à distance sélectionnée a été supprimée) ; - Patienter jusqu'à la fin de la procédure (rA.03 s'affichera à nouveau à l'écran). Attention : si aucune commande à distance n'est mémorisée, en accédant au paramètre le mot « no-r » s'affichera à l'écran.		
rA.04	Codage radio	000	000
	• 000: HCS FIXED CODE • 001: HCS ROLLING CODE • 002: DIP SWITCH (HT12) • 003: DART Attention : Si le type de codage doit être modifié, et uniquement si la mémoire contient déjà des commandes à distances avec des codes différents, la procédure d'effacement de la mémoire (rA.01) doit être effectuée APRÈS le réglage du nouveau code.		
rA.05	Bouton de la télécommande 1	001	001
rA.06	Bouton de la télécommande 2	000	000
rA.07	Bouton de la télécommande 3	000	000
rA.08	Bouton de la télécommande 4	000	000
	• 000: NONE • 001: START • 002: PED • 003: OPEN • 004: CLOSE	• 005: Non utilisé • 006: Non utilisé • 007: OPEN_INT • 008: OPEN_EXT • 009: OPEN_STOP	• 010: AUX_1_IN • 011: AUX_2_IN • 012: COURTESY_IN

rA.09	Commandes à distance mémorisées		
	En sélectionnant ce paramètre, le nombre de commandes à distance enregistrées dans la mémoire s'affichera à l'écran. Appuyer sur le bouton [OK] pour les visualiser.		
rA.10	Apprentissage par l'intermédiaire d'un bouton caché	001	001
	Peut être utilisé pour activer la programmation de nouvelles commandes à distance par radio à l'aide du bouton caché. • 000: programmation désactivée; • 001: programmation autorisée, fonction qui reste néanmoins désactivée si l'unité de commande est verrouillée en utilisant le code installateur ou la commande à distance HCS (voir SY.07); • 002: toujours activé, également lorsque l'unité de commande est verrouillée; Note: La fonction bouton caché reste toujours désactivée en présence de NET-NODE, NET-BOX ou NET-COM connecté (ER20 affiché à l'écran).		

Paramètres de SYSTEM (5454)

		Default TYPE 00	Default TYPE 04
SY.00	Configuration du TYPE	000	004
	Permet de visualiser le TYPE et le micrologiciel actuellement utilisé. - Appuyer sur la touche [OK] : le TYPE s'affiche pendant quelques instants à l'écran (ex : « -04- ») suivi de la version du micrologiciel (ex : « 00.01 »).		
SY.01	Type de moteur	010	000
	Type 00 • 010: LIVI 3/24N Type 04 • 000: ADVANCE - ADVANCE/N - SPACE - SPACE/N - 001: SPACE/L • 002: ADVANCE/XL - SPACE/XL • 003: SPACE/XXL - SPACE/N/XXL • 004: SPACE/N/L BOOST • 005: SPACE/N/XL - ADVANCE/N/XL • 006: SPAZIO 702S • 007: SPAZIO 703S		
SY.02	Non utilisé		
SY.03	Codeur utilisé	000	000
	• 000 : moteurs avec codeur câblé • 001 : moteurs sans codeur câblé (codeur virtuel)		
SY.04	Type de codeur	001	002
	• 001: Codeur à 1 canal • 002: Codeur à 2 canaux		
SY.05	Restauration des paramètres de fonctionnement (hors IN/OUT)		
	Restaure les paramètres de l'unité de commande aux valeurs par défaut du TYPE configuré. Ne modifie pas les valeurs des entrées et sorties. Accéder au paramètre SY.05 en utilisant le bouton [OK] : [dEF1] commencera à clignoter à l'écran. Appuyer sur le bouton [OK] et le maintenir enfoncé jusqu'à ce que [dEF1] cesse de clignoter. Relâcher le bouton [OK].		
SY.06	Compteur de manœuvres de maintenance		
	Si=0, réinitialise le compteur et désactive la demande d'intervention ; si >0, indique le nombre de manœuvres (x500) à effectuer avant que l'unité de commande effectue un pré-clignement de 4 secondes supplémentaires pour signaler la nécessité d'effectuer une intervention de maintenance. Ex : Si SY.06=050, le nombre de manœuvres = 50x500=25000 Attention: Avant de configurer une nouvelle valeur pour le compteur de manœuvres de maintenance, ce dernier doit être réinitialisé en réglant SY.06 = 0 puis, successivement, SY.06 = « nouvelle valeur ». • 000: Demande de maintenance désactivée • >000 : Nombre de manœuvres (x500) pour demande de maintenance (1.....255)		
SY.07	Verrou d'accès à la programmation		
	L'accès à la programmation de l'unité de commande peut être verrouillé, de sorte que les paramètres ne peuvent pas être modifiés à l'écran ou en utilisant les boutons. Après avoir accédé au paramètre SY.07, deux messages différents peuvent s'afficher: • FREE: aucun verrou actif • BLOC-PROG: verrouillage actif La serrure peut être réglée selon deux modes: • Insertion avec télécommande par codage HCS : au paramètre SY.07, appuyer sur le bouton de la télécommande pour verrouiller/déverrouiller. • Paramétrage du code installateur en utilisant les dispositifs NET-LINK. Attention: en l'absence du code de verrouillage, la centrale peut toujours être déverrouillée en changeant le TYPE ou en restaurant les paramètres de fonctionnement (SY.05).		

SY.08	Activation NET-EXP	000	000
	Activation de la carte d'extension NET-EXP : Attention: par défaut, la carte d'extension est désactivée. Attention: si un paramétrage par défaut est effectué, penser à configurer les paramètres correctement.	• 000: Désactivé • 001: Activé	
SY.09	Enregistrer la position	000	001
	Enregistrer la position du portail dans la mémoire en cas de coupure de courant. Attention: Outre ce paramètre, cocher également la fonction « Gestion RESP et STOP » (Mo.17).	• 000: RESP_ON = Lors de l'extinction, la position du portail ne sera pas mémorisée. La réinitialisation de la position RESP est effectuée lors de la manœuvre suivante. • 001: RESP_OFF = Lors de l'extinction, la position du portail est enregistrée dans la mémoire. La RESP n'est pas exécutée.	
SY.10	Non utilisé		
SY.11	Non utilisé		
SY.12	Type de communication port U1/S1	000	000
	Active la communication série dans le port U1 (si présent sur la carte) ou dans S1 (présent dans l'art. 485/3-EXP). Attention: Il n'est pas possible d'occuper les deux ports en même temps.	• 000: U1_UART • 001: S1_RS485	
SY.13	Non utilisé		
SY.14	Type de communication port U3/S3	000	000
	Active la communication série dans le port U3 (si présent sur la carte) ou dans S3 (présent dans l'art. 485/3-EXP - NET-NODE 2.0). Attention: Il n'est pas possible d'occuper les deux ports en même temps.	• 000: U3_UART • 001: S3_RS485	

FR

Paramètres de INPUT / OUTPUT (إدخال / مخرج)

				Default TYPE 00	Default TYPE 04
Io.00	Restauration des paramètres « I/O » (Input/Output)				
	Restaure les entrées et sorties aux valeurs par défaut pour le TYPE configuré (sur l'unité de commande NET-EXP). Accéder au paramètre Io.00 en utilisant le bouton [OK] : l'indication dEF2 commencera à clignoter à l'écran ; appuyer sur le bouton [OK] et le maintenir enfoncé jusqu'à ce que dEF2 cesse de clignoter ; relâcher le bouton [OK].				
Io.01	INPUT 1			021	021
Io.02	INPUT 2			001	001
Io.03	INPUT 3			017	000
Io.04	INPUT 4			019	000
	• 000: NONE • 001: START • 002: PED • 003: OPEN • 004: CLOSE • 005: OPEN_PM • 006: CLOSE_PM • 007: OPEN_INT	• 008: OPEN_EXT • 009: OPEN_STOP • 010: AUX_1_IN • 011: AUX_2_IN • 012: COURTESY_IN • 013: Non utilisé • 014: Non utilisé • 015: Non utilisé	• 016: STOP / SAS_INPUT • 017: SWO_1 • 018: Non utilisé • 019: SWC_1 • 020: Non utilisé • 021: PHOTO_1 • 022: PHOTO_2 • 023: SAFETY_1	• 024: SAFETY_1_8k2 • 025: SAFETY_2 • 026: SAFETY_2_8k2 • 027: SAFETY_INHIBITION • 028: EMERGENCY_IN • 029: Non utilisé • 030: RESET • 031: MANEUVER_INHIBITION	
Io.05 ... Io.10	Non utilisé				
Io.20	Fonctionnement du bouton [↑]			000	003
Io.21	Fonctionnement du bouton [↓]			000	004
	• 000: NONE • 001: START • 002: PED • 003: OPEN • 004: CLOSE	• 005: OPEN_PM • 006: CLOSE_PM • 007: OPEN_INT • 008: OPEN_EXT • 009: OPEN_STOP	• 010: AUX_1_IN • 011: AUX_2_IN • 012: COURTESY_IN		

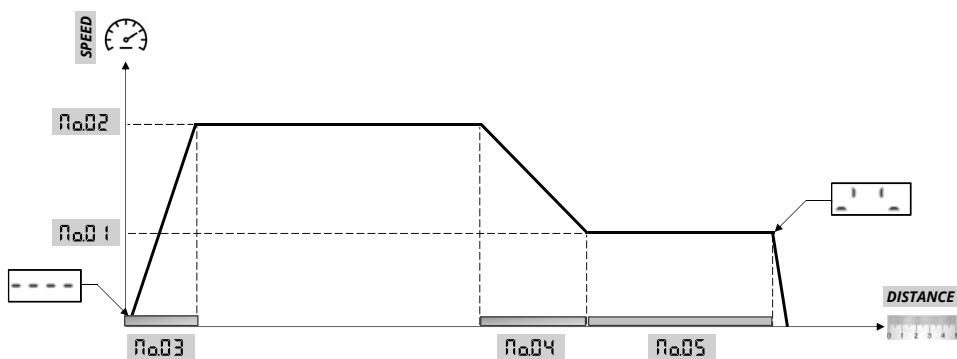
Io.31	OUTPUT 1		011	011
Io.32	OUTPUT 2		009	009
	• 000: NONE • 001: 24V • 002: 24V_TEST • 003: ELOCK_M1 • 004: ELOCK_INV_M1 • 005: ELOCK_BOOST_M1 • 006: Non utilisé • 007: Non utilisé • 008: Non utilisé • 009: WARN_FIX / SAS_OUTPUT • 010: WARN_INT • 011: FLASH_FIX • 012: FLASH_INT	• 013: COURTESY • 014: Non utilisé • 015: Non utilisé • 016: Non utilisé • 017: Non utilisé • 018: MINUTERIE • 019: ALARM • 020: AUX_1_OUT_INPULS • 021: AUX_1_OUT_STEP • 022: AUX_1_OUT_TEMP • 023: AUX_2_OUT_INPULS • 024: AUX_2_OUT_STEP • 025: AUX_2_OUT_TEMP	• 026: TRAFFIC_LIGHT_INT • 027: TRAFFIC_LIGHT_EXT • 028: STATUS_1 • 029: STATUS_2 • 030: Non utilisé • 031: Non utilisé • 032: Non utilisé • 033: Non utilisé • 034: Non utilisé	
Io.33 ... Io.38	Non utilisé			
Io.41	EXP_INPUT 1		000	000
Io.42	EXP_INPUT 2		000	000
Io.43	EXP_INPUT 3		000	000
Io.44	EXP_INPUT 4		000	000
Io.45	EXP_INPUT 5		000	000
Io.46	EXP_INPUT 6		000	000
	• 000: NONE • 001: START • 002: PED • 003: OPEN • 004: CLOSE • 005: OPEN_PM • 006: CLOSE_PM • 007: OPEN_INT	• 008: OPEN_EXT • 009: OPEN_STOP • 010: AUX_1_IN • 011: AUX_2_IN • 012: COURTESY_IN • 013: Non utilisé • 014: Non utilisé • 015: Non utilisé	• 016: STOP / SAS_INPUT • 017: SWO_1 • 018: Non utilisé • 019: SWC_1 • 020: Non utilisé • 021: PHOTO_1 • 022: PHOTO_2 • 023: SAFETY_1	• 024: SAFETY_1_8k2 • 025: SAFETY_2 • 026: SAFETY_2_8k2 • 027: SAFETY_INHIBITION • 028: EMERGENCY_IN • 029: Non utilisé • 030: RESET • 031: MANEUVER_INHIBITION
Io.51	EXP_OUTPUT 1		000	000
Io.52	EXP_OUTPUT 2		000	000
Io.53	EXP_OUTPUT 3		000	000
Io.54	EXP_OUTPUT 4		000	000
Io.55	EXP_OUTPUT 5		000	000
Io.56	EXP_OUTPUT 6		000	000
Io.57	EXP_OUTPUT 7		000	000
Io.58	EXP_OUTPUT 8		000	000
	• 000: NONE • 001: 24V • 002: 24V_TEST • 003: ELOCK_M1 • 004: ELOCK_INV_M1 • 005: ELOCK_BOOST_M1 • 006: Non utilisé • 007: Non utilisé • 008: Non utilisé • 009: WARN_FIX / SAS_OUTPUT • 010: WARN_INT • 011: FLASH_FIX • 012: FLASH_INT	• 013: COURTESY • 014: Non utilisé • 015: Non utilisé • 016: Non utilisé • 017: Non utilisé • 018: MINUTERIE • 019: ALARM • 020: AUX_1_OUT_INPULS • 021: AUX_1_OUT_STEP • 022: AUX_1_OUT_TEMP • 023: AUX_2_OUT_INPULS • 024: AUX_2_OUT_STEP • 025: AUX_2_OUT_TEMP	• 026: TRAFFIC_LIGHT_INT • 027: TRAFFIC_LIGHT_EXT • 028: STATUS_1 • 029: STATUS_2 • 030: Non utilisé • 031: Non utilisé • 032: Non utilisé • 033: Non utilisé • 034: Non utilisé	
Io.60	Fonction STATUS 1		000	000
Io.61	Fonction STATUS 2		000	000
	• 000: NONE • 001: MAINTENANCE • 002: PHOTO • 003: STOP • 004: OBSTACLE • 005: EMERGENCY	• 006: CLOSED_M1 • 007: OPENED_M1 • 008: Non utilisé • 009: Non utilisé • 010: RESP_FIX • 011: RESP_INT	• 012: Non utilisé • 013: Non utilisé • 014: Non utilisé • 015: Non utilisé • 016: CLOSURE_FAILED • 017: SECURITY	

Paramètres de MOVEMENT (ΠΟΙΕ)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
Mo.01	Vitesse de décélération pendant l'ouverture	040	055
	Réglage de la vitesse du moteur pendant le ralentissement à l'ouverture.	5%.....100%	
Mo.02	Vitesse maximale pendant l'ouverture	100	100
	Réglage de la vitesse des moteurs pendant le fonctionnement à l'ouverture.	5%.....100%	
Mo.03	Espace d'accélération pendant l'ouverture	010	010
	Cela exprime un espace défini en % de la course totale (valeur <30%) dans lequel l'accélération est créée au début d'une commande d'ouverture. Une petite valeur correspond à une rampe très élevée.	0%.....30%	
Mo.04	Espace de transition de la vitesse d'ouverture	010	010
	Il exprime un espace défini en % de la course totale (valeur <30%) à l'intérieur duquel l'automatisme doit ralentir jusqu'à la vitesse de décélération. La fin de cet espace est calculée à partir de l'endroit où commence l'espace Mo.05.	0%.....30%	
Mo.05	Espace de décélération pendant l'ouverture	010	010
	Cela exprime un espace défini en % de la course totale (valeur <30%). Il s'agit de la dernière section complétée par l'automatisation lors de la manœuvre d'ouverture.	0%.....30%	
Mo.06	Vitesse de décélération pendant la fermeture	040	020
	Réglage de la vitesse du moteur lors du ralentissement en fermeture.	5%.....100%	
Mo.07	Vitesse maximale pendant la fermeture	100	075
	Réglage de la vitesse du moteur pendant la fermeture.	5%.....100%	
Mo.08	Espace d'accélération pendant la fermeture	010	010
	Cela exprime un espace défini en % de la course totale (valeur <30%) dans lequel une accélération est créée au début d'une commande de fermeture. Une petite valeur correspond à une rampe très élevée.	0%.....30%	
Mo.09	Espace de transition de vitesse de fermeture	010	010
	Il exprime un espace défini en % de la course totale (valeur <30%) à l'intérieur duquel l'automatisme doit ralentir jusqu'à la vitesse de décélération. La fin de cet espace est calculée à partir de l'endroit où commence l'espace Mo.10.	0%.....30%	
Mo.10	Espace de décélération pendant la fermeture	010	010
	Cela exprime un espace défini en % de la course totale (valeur <30%). Il s'agit de la dernière section complétée par l'automatisme dans la manœuvre de fermeture.	0%.....30%	
Mo.11	Intensité de l'arrêt	020	020
	Ajuste la vitesse à laquelle le moteur chute à vitesse 0 (zéro) en cas d'arrêt ou d'inversion de mouvement. Cette fonction affecte les arrêts générés par: - les commandes de mouvement (START, OPEN, CLOSE, PED, etc.); - l'activation de l'entrée de type PHOTO ou STOP. Elle n'affecte pas les arrêts générés par: - arrivée sur butée ou sur point mémorisé; - inversion d'urgence (détection d'obstacle interne ou activation de l'entrée de sécurité SAFETY). Note: Valeurs élevées = arrêt plus rapide ; Valeurs basses = arrêt plus lent. Attention: Pour éviter toute sollicitation excessive susceptible de compromettre le bon fonctionnement de l'automatisme, il est recommandé de toujours tenir compte de l'éventuelle inertie du portail, en évitant de définir des valeurs trop élevées en présence de masses importantes.	0%.....50%	
Mo.12	Espace d'ouverture pour la fonction piétonne	030	050
	Réglage de l'espace d'ouverture de la fonction piéton en %.	0%.....100%	
Mo.13	Sensibilité de la force du moteur 1 pendant l'ouverture	050	040
	Exprime une valeur en % pour régler la sensibilité à la détection d'un obstacle lors de l'ouverture du moteur 1. Une valeur élevée correspond à une sensibilité plus faible.	1%.....100%	

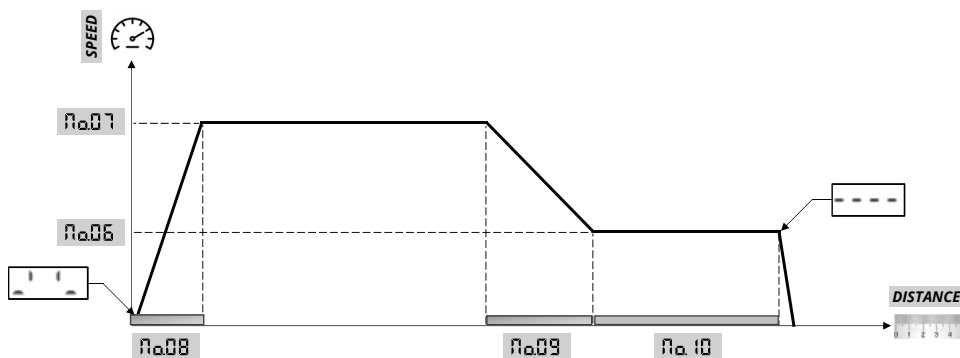
Mo.14	Sensibilité de la force du moteur 1 pendant la fermeture	050	040
	Exprime une valeur en % pour régler la sensibilité à la détection d'un obstacle lors de la fermeture du moteur 1. Une valeur élevée correspond à une sensibilité plus faible.	1%.....100%	
Mo.15	Non utilisé		
Mo.16	Non utilisé		
Mo.17	RESP et gestion de l'arrêt	002	001
	• 000: En mode de fonctionnement normal, s'arrête sur le point mémorisé ; sous RESP, il recherche la référence d'ouverture. • 001: En mode de fonctionnement normal, s'arrête sur le point mémorisé ; sous RESP, il recherche la référence de fermeture. • 002: Recherche la butée uniquement en ouverture, et s'arrête sur le point mémorisé en fermeture. Sous RESP, il démarre en ouverture. • 003: Recherche la butée uniquement en fermeture, et s'arrête sur le point mémorisé en ouverture. Sous RESP, il démarre en fermeture. • 004: Cherche l'arrêt en fermeture et en ouverture. Sous RESP, il démarre en ouverture. • 005: Cherche l'arrêt en fermeture et en ouverture. Sous RESP, il démarre en fermeture. Note: La seule direction autorisée sous RESP est la direction configurée, en cas d'inversions (PHOTO, SAFETY) il arrête le mouvement. Note: Avec des interrupteurs de fin de course câblés, l'automatisation s'arrête toujours lorsque l'interrupteur de fin de course est atteint. Note: N'activer la recherche de butée qu'après avoir effectué l'apprentissage (SE.03). Ceci afin d'éviter que le moteur ne pousse trop fort lors de la mémorisation des forces.		
Mo.18	Accélération à double phase	000	000
	S'il est activé, il effectue une rampe d'accélération jusqu'à la vitesse de décélération déterminée par le paramètre Mo.01 ou Mo.06, en la maintenant jusqu'à la fin de l'espace d'accélération (Mo.03 ou Mo.08), après quoi la vitesse passe à la vitesse maximale programmée. Remarque: Ce paramètre peut être utilisé pour faciliter les essais d'impact sur les portes de garage en fermeture au point: H-300mm. (H=hauteur de la porte sectionnelle).	• 000: Désactivé • 001: Uniquement en ouverture • 002: Uniquement en fermeture • 003: En ouverture et en fermeture	
Mo.19	Durée de surtension initiale en ouverture	000	000
	• 000: Surtension initiale désactivée (applique une surtension très courte, presque imperceptible) • 00X: Règle la durée de la surtension jusqu'à 2,5 secondes (X*10 ms)		
Mo.20	Durée de surtension initiale en fermeture	000	000
	• 000: Surtension initiale désactivée (applique une surtension très courte, presque imperceptible) • 00X: Règle la durée de la surtension jusqu'à 2,5 secondes (X*10 ms)		
Mo.21	Marge d'arrêt en ouverture	010	100
	Espace à la fin de la manœuvre d'ouverture effectuée avec la vitesse de décélération et sans recul sur un obstacle. Exprimé en millièmes de la course totale. (0.....255)		
Mo.22	Marge d'arrêt en fermeture	010	030
	Espace à la fin de la manœuvre de fermeture effectuée avec la vitesse de décélération et sans renversement sur un obstacle. Exprimé en millièmes de la course totale. (0.....255)		
Mo.23	Non utilisé		
Mo.24	Non utilisé		
Mo.25	Non utilisé		
Mo.26	Non utilisé		
Mo.27	Non utilisé		
Mo.28	Freinage anti-effraction	000	000
	Paramètre prévu pour les automatismes de voie pour les portes sectionnelles. Elle permet de s'opposer aux éventuels mouvements du moteur détectés lorsque l'automatisme ne fonctionne pas. Dans ce cas, le moteur est activé dans la direction opposée au mouvement détecté afin de maintenir inchangée la position de l'automatisme. Attention: l'encodeur à 2 canaux DOIT être connecté et activé (SY.04=002). Attention: Si activé (Mo.28 = 001,002,003), il sera NÉCESSAIRE de configurer le paramètre Mo.17 = 002 et d'installer la butée mécanique (articles AB/FM non fournis) sur les rails en position ouverte.	• 000: Désactivé • 001: Actif uniquement lorsque le portail est fermé • 002: Actif uniquement lorsque le portail est ouvert • 003: Actif avec la porte fermée ou ouverte	

SCHÉMAS DE RÉGLAGE DU MOUVEMENT

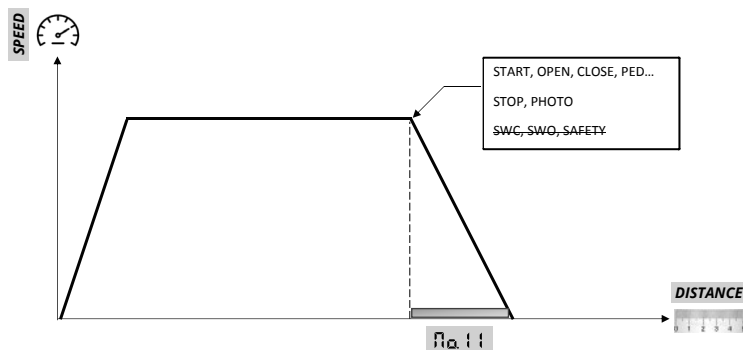
Réglages en OUVERTURE



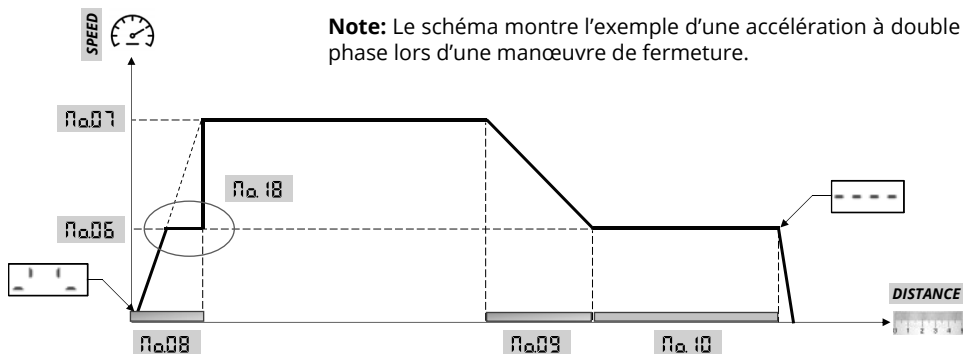
Réglages en FERMETURE



Réglage de l'INTENSITÉ D'ARRÊT (Mo.11)



Réglage de l'accélération à double phase (Mo.18)



Paramètres de SAFETIES (SAFE)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
SA.01	PHOTO_1	002	002
	• 000: STOP & CLOSE - L'entrée de la photocellule est commandée uniquement au démarrage, avec le portail à l'arrêt et pendant la manœuvre de fermeture. Dans le premier cas, elle empêche le démarrage, tandis qu'elle déclenche l'inversion du mouvement en fermeture. • 001: ALWAYS - L'entrée de la photocellule est toujours commandée. Avec le portail à l'arrêt, elle empêche ce dernier de démarrer. Lors de la manœuvre de fermeture, elle déclenche l'inversion du mouvement. Pendant la manœuvre d'ouverture, elle provoque l'arrêt du portail. • 002: CLOSE - L'entrée de cellule photoélectrique est commandée uniquement pendant la manœuvre de fermeture. Son activation déclenche l'inversion du mouvement.		
SA.02	PHOTO_2	000	002
	• 000: STOP & CLOSE - L'entrée de la photocellule est commandée uniquement au démarrage, avec le portail à l'arrêt et pendant la manœuvre de fermeture. Dans le premier cas, elle empêche le démarrage, tandis qu'elle déclenche l'inversion du mouvement en fermeture. • 001: ALWAYS - L'entrée de la photocellule est toujours commandée. Avec le portail à l'arrêt, elle empêche ce dernier de démarrer. Lors de la manœuvre de fermeture, elle déclenche l'inversion du mouvement. Pendant la manœuvre d'ouverture, elle provoque l'arrêt du portail. • 002: CLOSE - L'entrée de cellule photoélectrique est commandée uniquement pendant la manœuvre de fermeture. Son activation déclenche l'inversion du mouvement.		
SA.03	SAFETY_1	000	001
	• 000: Bord sensible toujours activé • 001: Bord sensible activé uniquement en fermeture • 002: Bord sensible activé uniquement pendant la fermeture et avant chaque mouvement • 003: Bord sensible activé uniquement en ouverture • 004: Bord sensible activé uniquement en ouverture et avant chaque mouvement		
SA.04	SAFETY_2	000	001
	• 000: Bord sensible toujours activé • 001: Bord sensible activé uniquement en fermeture • 002: Bord sensible activé uniquement pendant la fermeture et avant chaque mouvement • 003: Bord sensible activé uniquement en ouverture • 004: Bord sensible activé uniquement en ouverture et avant chaque mouvement		
SA.05	Activation « CLOSE IMMEDIATELY »	000	000
	• 000: Désactivé • 001: Activé uniquement pour PHOTO_1 • 002: Activé uniquement pour PHOTO_2 • 003: Activé pour PHOTO_1 et PHOTO_2		
SA.06	Comportement en « CLOSE IMMEDIATELY »	000	000
	Permet de configurer le comportement lorsqu'une cellule photoélectrique avec le mode « close immediately » (« fermeture immédiate ») activé est franchie lors d'une manœuvre d'ouverture. • 000: Termine d'abord la manœuvre d'ouverture complète puis referme le portail en appliquant le délai configuré au paramètre tl.20 ; • 001: Interrompt la manœuvre puis referme le portail en appliquant le délai configuré au paramètre tl.20.		
SA.07	Inversion due à un obstacle lors de l'ouverture	003	003
	Permet de régler la durée de l'inversion de mouvement en cas de détection d'un obstacle durant la manœuvre d'ouverture.	• 000: Inversion complète après un obstacle • >000 : Durée de l'inversion après obstacle (1s.....10s)	
SA.08	Inversion due à un obstacle lors de la fermeture	003	003
	Permet de régler la durée de l'inversion de mouvement en cas de détection d'un obstacle durant la manœuvre de fermeture.	• 000: Inversion complète après un obstacle • >000 : Durée de l'inversion après obstacle (1s.....10s)	
SA.09	TCA avec EMERGENCY_IN	000	000
	Décrit le comportement du TCA en combinaison avec la fonction EMERGENCY_IN • 000: Si le TCA est actif, le portail se referme après le TCA ; • 001: Le portail ne se referme pas automatiquement même en présence de TCA activé. La première manœuvre de refermeture nécessite une commande. Lors de la manœuvre successive, le TCA fonctionnera normalement.		

SA.10	Test automatique du dispositif de sécurité	000	000
	La fonction désactive l'entrée 24V_TEST et vérifie l'ouverture du contact du dispositif de sécurité avant chaque manœuvre. Attention: pour un fonctionnement en mode « Auto-test du dispositif de sécurité », les éléments suivants doivent être connectés : - Les émetteurs (TX) sur la sortie 24V_TEST ; - Les récepteurs (RX) sur la sortie 24V ; De plus, les dispositifs de sécurité doivent être câblés et alignés avant l'apprentissage du parcours (SE.03).	• 000: Désactivé • 001: Activé	
SA.11	Inhibition PHOTO_1	000	000
	La fonction inhibe l'intervention des cellules photoélectriques aussi bien en manœuvre d'ouverture que de fermeture, dans la zone comprise entre le point de détection et le point de fermeture complète. Durant la manœuvre d'apprentissage automatique de la course du moteur (SE.03), l'obscurcissement des cellules photoélectriques pendant le mouvement de fermeture du portail définit le point de départ de l'inhibition. Il est nécessaire que la cellule photoélectrique à inhiber soit connectée en tant que PHOTO_1.	• 000: Inhibition désactivée • 001: Inhibition active (les cellules photoélectriques sont toujours ignorées dans la zone entre le point de détection et le point de fermeture)	
SA.12	TCA de fermeture automatique après obstacle en fermeture	000	000
	En cas d'inversion totale (SA.08=000) durant une manœuvre de fermeture, il détermine comment l'automatisme effectuera la manœuvre de refermeture automatique du TCA. Note: valable uniquement pour les obstacles détectés par l'intermédiaire du mode SAFETY ou avec la fonction anti-écrasement.	• 000: Effectue toujours la refermeture automatique • 001: Tente 1 refermeture automatique • 002: Tente 2 manœuvres de refermeture automatique • 003: Tente 3 manœuvres de refermeture automatique • 004: Inhibe la refermeture automatique	

FR

Paramètres de TIMES (ㄷ ㄱ ㄷ)

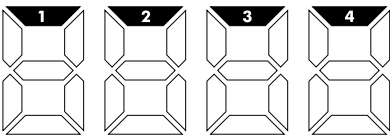
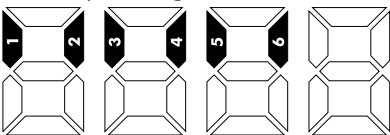
		Default TYPE 00	Default TYPE 04
tl.01	Temps de fermeture automatique (TCA)	000	000
	Règle le temps de fermeture automatique TCA	• 000: Désactivé • >000 : Activé pour la durée configurée (1s.....255s)	
tl.02	Temps de fermeture piéton automatique (TCA_PED)	000	000
	Règle le temps de fermeture piéton automatique TCA_PED	• 000: Désactivé • >000 : Activé pour la durée configurée (1.....255s) (1.....255min - TYPE 04 UNIQUEMENT)	
tl.03	Temps de clignotement avant pré-manœuvre d'ouverture	000	000
	Règle le temps de pré-clignotement avant une manœuvre d'ouverture.	(0s.....10s)	
tl.04	Temps de clignotement avant manœuvre de fermeture	000	000
	Règle le temps de pré-clignotement avant une manœuvre de fermeture.	(0s.....10s)	
tl.05	Non utilisé		
tl.06	Non utilisé		
tl.07	Temps de COURTESY	060	060
	Règle le temps de l'éclairage de COURTOISIE.	0s.....255s	
tl.08	Temps ELOCK_M1	002	002
	Règle le temps d'activation de la sortie ELOCK_M1/BOOST_M1 ou le temps de désactivation de la sortie ELOCK_INV_M1.	(1s.....10s)	
tl.09	Non utilisé		
tl.10	Non utilisé		
tl.11	Non utilisé		
tl.12	Non utilisé		
tl.13	Non utilisé		
tl.14	Non utilisé		
tl.15	Non utilisé		

tl.16	Temps AUX_1	100	100
	Règle le temps d'activation de la sortie AUX_1, si celle-ci est contrôlée par minuterie.	(0s.....255s)	
tl.17	Temps AUX_2	100	100
	Règle le temps d'activation de la sortie AUX_2, si celle-ci est contrôlée par minuterie.	(0s.....255s)	
tl.18	Non utilisé		
tl.19	Échec de temps d'alarme de fermeture	010	010
	Temps utilisé pour les sorties STATUS configurées comme CLOSURE_FAILED: une fois ce temps écoulé, la sortie sera activée si l'automatisation n'est pas en position de fermeture. Note: Fonctionne indépendamment de la présence de TCA (tl.01) ou TCA_PED (tl.02).	(1min.....255min)	
tl.20	Délai pour « CLOSE IMMEDIATELY »	001	001
	Permet de régler au bout de combien de secondes se produit la refermeture automatique sous la fonction « Fermeture immédiate » (SA.05).	(1s.....10s)	

Paramètres de EXTRA (EXTRA)

		Default TYPE 00	Default TYPE 04
EX.01	Fonction copropriété	000	000
	Permet de désactiver les entrées de commande d'ouverture et de fermeture pendant l'ouverture et le temps de fermeture automatique.	• 000: Désactivé • 001: Activé uniquement en ouverture • 002: Activé à l'ouverture et à la fermeture automatique	
EX.02	Non utilisé		
EX.03	Non utilisé		
EX.04	Non utilisé		
EX.05	Non utilisé		
EX.06	Activation « STEP-BY-STEP »	001	001
	Sélection du mode « reversal » (pendant la manœuvre une impulsion de commande inverse le sens du mouvement) ou « step-by-step » (pendant la manœuvre une impulsion de commande arrête le mouvement. L'impulsion suivante relance le mouvement dans le sens inverse).	• 000: Inversion • 001: Pas-à-pas avec START et PED • 002: Pas-à-pas avec START, PED et OPEN/CLOSE	
EX.07	Facilitation de déverrouillage manuel avec portail fermé	000	000
	Si=0, la fonction est désactivée. Si≠0, après détection de la butée de fermeture, 1 moteur effectue une brève inversion pour relâcher la pression appliquée sur celui-ci et faciliter le déverrouillage manuel. La valeur de consigne indique la durée de l'inversion.	• 000: Facilitation de déverrouillage désactivée • >000 : Facilitation de déverrouillage activée avec une durée égale à : (1x25ms.....20x25ms) (1x25ms.....40x25ms - TYPE 00 UNIQUEMENT)	
EX.08	Facilitation de déverrouillage manuel avec portail ouvert	000	000
	Si=0, la fonction est désactivée. Si≠0, après détection de la butée d'ouverture, 1 moteur effectue une brève inversion pour relâcher la pression appliquée sur celui-ci et faciliter le déverrouillage manuel. La valeur de consigne indique la durée de l'inversion.	• 000: Facilitation de déverrouillage désactivée • >000 : Facilitation de déverrouillage activée avec une durée égale à : (1x25ms.....20x25ms) (1x25ms.....40x25ms - TYPE 00 UNIQUEMENT)	
EX.09	Non utilisé		
EX.10	Energy Saving	000	000
	La fonction d'économie d'énergie est utilisée en présence d'un kit de batterie de secours ou d'un système d'alimentation avec panneaux solaires. Lorsque la fonction d'économie d'énergie est activée, l'écran est éteint et le symbole « - - » s'affiche toutes les 10 secondes. La fonction peut être configurée selon 3 niveaux : • 000: « Économie d'énergie » non activée ; • 001: « Économie d'énergie » activée : désactive toutes les sorties à l'exception de la sortie fixe Vaux 24V ; • 002: « Économie d'énergie » activée : désactive toutes les sorties à l'exception de la sortie fixe Vaux 24V ; de plus, toutes les sorties de type ÉTAT (STATUS) sont maintenues actives. Attention: avec « Économie d'énergie » activée, la fonction SAS n'est pas disponible.		

EX.11	Fonction SAS	000	000
	Activation de la fonction SAS (uniquement pour les sorties SAS_OUTPUT) : la sortie SAS est connectée à une entrée STOP/SAS_INPUT d'une deuxième unité de commande, déclenchant le mode de fonctionnement «bank door » (l'ouverture de la deuxième porte est désactivée tant que la première porte n'est pas complètement fermée). Si ce paramètre est activé, suite à une réinitialisation, elle procèdera à une RESP automatique pendant laquelle la sortie SAS ne s'activera pas. Si des interrupteurs de fin de course sont présents et sont écrasés après une réinitialisation, la RESP ne sera pas exécutée. Attention: La condition de verrouillage est créée si les deux vantaux sont déverrouillés manuellement et décalés par rapport à la position de fermeture. Il sera alors nécessaire de fermer manuellement au moins un des deux vantaux. Attention: L'entrée STOP/SAS_INPUT doit être activée par une sortie à contact libre exempt de tension, telle que celle d'une sortie de carte d'extension NET-EXP ou d'un relais. Attention: En cas de RESP, la fonction SAS doit obligatoirement être liée à une recherche de la référence/arrêt vers la fermeture. Les valeurs de fonctionnement de cette fonction sont donc Mo.17 = 001, 003, 005.	• 000: Désactivé • 001: Activé	
EX.12	Réarmement du TCA	001	001
	Il permet de configurer si, avec le portail ouvert et TCA activé, le TCA est réarmé. La fonction est valable aussi bien pour le TCA (tl.01) que pour le TCA_PED (tl.02). Si = 1, avec le portail complètement ouvert, une intervention sur PHOTO, OPEN, OPEN_INT ou OPEN_EXT permet de réarmer le TCA. Avec le portail ouvert en mode piéton, une intervention sur PHOTO ou PED permet de réarmer le TCA_PED, tandis qu'une commande OPEN, OPEN_INT ou OPEN_EXT provoque l'ouverture complète.	• 000: Réarmement désactivé • 001: Réarmement activé	
EX.13	Suspension TCA	000	000
	Si = 0 avec le portail ouvert et le TCA activé, la fermeture automatique se produit toujours même si une commande STOP intempestive a été donnée. Seule une commande STOP maintenue inhibe la fermeture automatique du portail ; Si=1 avec le portail ouvert et le TCA activé, une impulsion de la commande STOP annule la fermeture automatique ; Si=2 avec le portail ouvert et le TCA activé, une impulsion de la commande STOP ou OPEN annule la fermeture automatique. Note: Si activé, le paramètre agit également sur la fonction TCA_PED (dans ce cas la valeur 002 agit comme 001 car une commande OPEN avec portail arrêté en ouverture piéton génère une ouverture complète).	• 000: Désactivé • 001: Activé avec une impulsion STOP désactive le TCA. • 002: Activé avec une impulsion STOP ou OPEN désactive le TCA.	
EX.14	Non utilisé		
EX.15	Non utilisé		
EX.16	Non utilisé		
EX.17	Attente forcée	000	000
	Si la fonction est activée, toutes les entrées configurées comme OPEN et CLOSE deviennent également automatiquement OPEN_UP et CLOSE_UP si activées et maintenues activées pendant au moins 5 secondes, si un dispositif de sécurité (cellule photoélectrique et/ou bord sensible) est engagé. Cette fonction peut donc être utilisée pour commander l'automatisme même si les dispositifs de sécurité sont défaillants. Si l'entrée n'est plus maintenue activée, l'automatisme repassera en mode de fonctionnement automatique. Cette fonction n'est pas disponible avec les dispositifs de sécurité de type SAFETY désactivés avec le portail à l'arrêt (valeurs 001 et 003 des paramètres SA.03 et SA.04). Pour des raisons de sécurité, nous suggérons de NE PAS utiliser cette fonction si des horloges sont connectées aux entrées configurées en OPEN ou CLOSE.	• 000: Fonction désactivée. • 001: Fonction activée (passage automatique à OPEN_UP/CLOSE_UP avec sécurités engagées/défaillant si les commandes OPEN/CLOSE sont maintenues)	
EX.18	Affiche les manœuvres une fois la carte alimentée	000	000
	Permet d'incorporer les messages sur l'écran pendant la phase de mise sous tension de l'unité de commande, indiquant le nombre total de manœuvres effectuées. Attention: L'activation de la fonction, et la visualisation qui en résulte de nouvelles informations sur l'écran, provoque un démarrage plus lent de l'unité de commande.	• 000: Visualisation du total des manœuvres désactivée • 001: Visualisation du total des manœuvres activée	
EX.19	Non utilisé		
EX.20	Fonction d'inhibition de manœuvre (MANEUVER_INHIBITION)	000	000
	Si une entrée est configurée comme MANEUVER_INHIBITION, elle se comportera comme un contact N.F. lequel, s'il est ouvert, inhibe la manœuvre.	• 000 : si ouvert, il inhibe les commandes d'ouverture mais autorise les commandes de fermeture. • 001 : si ouvert, il inhibe les commandes d'ouverture et de fermeture.	

Paramètres de TEST (테스트)		Default TYPE 00	Default TYPE 04												
tE.01	Affichage de l'état de l'entrée de la carte de commande														
	Permet de visualiser l'état des entrées de la carte de commande. Un segment « off » correspond à un segment ouvert, tandis qu'un segment « on » est associé à un contact fermé.  <table border="1" data-bbox="670 280 1037 369"> <tr> <td>1</td><td>IN_1</td><td>3</td><td>IN_3</td></tr> <tr> <td>2</td><td>IN_2</td><td>4</td><td>IN_4</td></tr> </table>	1	IN_1	3	IN_3	2	IN_2	4	IN_4						
1	IN_1	3	IN_3												
2	IN_2	4	IN_4												
tE.02	Affichage de l'état de l'entrée de la carte d'expansion														
	Permet de visualiser l'état des entrées de la carte d'expansion. Un segment « off » correspond à un segment ouvert, tandis qu'un segment « on » est associé à un contact fermé.  <table border="1" data-bbox="670 504 1197 638"> <tr> <td>1</td><td>EXP_IN_1</td><td>4</td><td>EXP_IN_4</td></tr> <tr> <td>2</td><td>EXP_IN_2</td><td>5</td><td>EXP_IN_5</td></tr> <tr> <td>3</td><td>EXP_IN_3</td><td>6</td><td>EXP_IN_6</td></tr> </table>	1	EXP_IN_1	4	EXP_IN_4	2	EXP_IN_2	5	EXP_IN_5	3	EXP_IN_3	6	EXP_IN_6		
1	EXP_IN_1	4	EXP_IN_4												
2	EXP_IN_2	5	EXP_IN_5												
3	EXP_IN_3	6	EXP_IN_6												
tE.03	Visualisation de l'état du compteur de manœuvre														
	Permet de visualiser le nombre total de manœuvres effectuées par l'unité de commande. L'écran affichera le mot « tCYC » avec la valeur relative, suivi du mot « MULT » avec valeur relative du multiplicateur. Pour calculer le nombre de manœuvres, les deux valeurs doivent être multipliées. Ex: tCYC=120, MULT=10; 120x10=1200 manœuvres effectuées														
tE.04	Non utilisé														
tE.05	Temps d'ouverture automatique (TAA)	000	000												
	Règle le temps d'ouverture automatique TAA	• 000: Désactivé • >000 : Activé pour la durée configurée (1s.....255s)													

10 MISE EN SERVICE

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.

11 MISE AU REBUT DU PRODUIT

DÉMONTAGE

Le démantèlement de l'automatisation doit être effectué par un personnel qualifié conformément à la prévention et à la sécurité et selon les instructions de montage, mais dans l'ordre inverse. Avant de commencer le démontage couper le courant et protéger contre un éventuel nouveau raccordement.

DÉMANTÈLEMENT

Le démantèlement de l'automatisation doit être exécuté selon les réglementations nationales et locales d'élimination. Le produit (ou chaque partie de ce dernier) ne doit pas être éliminé avec d'autres déchets domestiques.



ATTENTION Conformément à la Directive 2012/19/EG sur les déchets d'équipements électriques et électroniques (WEEE), 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.

NET724 EVO

Steuergerät für 24V-Motoren

Bedienungsanleitung und
Hinweise

Inhaltsverzeichnis

1	Zusammenfassung der Warnhinweise	79	7	Auf dem Display angezeigte Meldungen	91
2	Beschreibung des Produkts	81	8	Liste der "EASY"-Parameter	92
3	Technische Daten	81	9	Liste der "PRO"-Parameter	93
4	Elektrische Anschlüsse	82	10	Inbetriebnahme	104
5	Programmierung	84	11	Produkt-Entsorgung	104
6	Beschreibung der Eingänge / Ausgänge	88			

SYMBOLE

In der Montage- und Bedienungsanleitung werden verschiedene Symbole zum Hinweis auf Gefahren verwendet.

	Wichtiger Sicherheitshinweis. Die Nichtbeachtung dieser Hinweise kann zu Personenschäden bis hin zu unmittelbar tödlichen Verletzungen führen. Die Nichtbeachtung dieser Hinweise kann zu schweren Sachschäden bis hin zur Zerstörung des Produktes führen.
	Wichtiger Sicherheitshinweis. Kontakt mit Netzspannung kann zu Personenschäden bis hin zu unmittelbar tödlichen Verletzungen führen.
	Wichtiger Hinweis für fachgerechte Installation, Programmierung und Inbetriebnahme.

DE

1 ZUSAMMENFASSUNG DER HINWEISE

ACHTUNG! WICHTIGE SICHERHEITSVORSCHRIFTEN. AUFMERKSAM ALLE HINWEISE UND ANLEITUNGEN LESEN, DIE DEM PRODUKT BEIGELEGT SIND, DA DURCH FALSCHES INSTALLATION SCHÄDEN AN PERSONEN, TIEREN UND GEGENSTÄNDEN VERURSACHT WERDEN KÖNNEN. MIT DEN HINWEISEN UND ANLEITUNGEN WERDEN WICHTIGE ANGABEN BEZÜGLICH SICHERHEIT, INSTALLATION, GEBRAUCH UND WARTUNG GEGEBEN. DIE ANLEITUNGEN AUFBEWAHREN, UM DEN TECHNISCHEN UNTERLAGEN BEIZULEGEN UND FÜR SPÄTERE KONSULTATIONEN VERWENDEN ZU KÖNNEN.

 **ACHTUNG** Erlauben Sie Kindern nicht, mit dem Gerät zu spielen. Dieses Gerät ist nicht dafür bestimmt, durch Personen (einschließlich Kinder ab dem 8. Lebensjahr) mit eingeschränkten physischen, sensorischen oder geistigen Fähigkeiten oder mangels Erfahrung und/oder mangels Wissen benutzt zu werden, es sei denn, sie werden durch eine für ihre Sicherheit zuständige Person beaufsichtigt oder erhielten von ihr Anweisungen, wie das Gerät zu benutzen ist.

 **ACHTUNG** Fest installierte Bedienelemente (Taster etc.) müssen außerhalb der Reichweite von Kindern in mindestens 150 cm Höhe angebracht werden. Kinder nicht mit der Maschine spielen lassen. Bedienelemente zur Fernbedienung müssen außerhalb der Reichweite von Kindern aufbewahrt werden.

 **ACHTUNG** Der Einsatz des Produkts unter nicht vom Hersteller vorgesehenen Bedingungen kann zu Gefahrensituationen führen.

 **ACHTUNG** **DEA** System weist darauf hin, dass alle Vorrichtungen und Materialien des kompletten Schließsystems im Einklang mit den EU-Richtlinien 2006/42/EG (Maschinenrichtlinie), 2014/53/UE (Funkgeräte-richtlinie). Für alle Nicht-EU-Länder wird empfohlen, für ein ausreichendes Sicherheitsniveau nicht nur die geltenden nationalen Richtlinien, sondern auch die von den oben genannten Richtlinien vorgesehenen Bestimmungen zu beachten.

 **ACHTUNG** Auf keinen Fall das Produkt in explosionsgefährdeten Bereichen oder Umgebungen mit potentiell aggressiven und für das Produkt schädlichen Substanzen verwenden. Prüfen, dass die Umgebungstemperaturen am Aufstellungsort angemessen sind und den am Produktschild angegebenen Werten entsprechen.

 **ACHTUNG** Wenn der Torantrieb in "Totmann" betrieben wird, sicherstellen, dass sich niemand im Bewegungsbereich des Automatiksystems befindet.

 **ACHTUNG** Prüfen, dass ein Allpolschalter oder - Leitungsschutzschalter der Stromzufuhr der Anlage vorgeschaltet ist, über den das System bei Bedingungen mit Überspannungskategorie III, komplett von der Stromzufuhr getrennt werden kann.

 **ACHTUNG** Um eine angemessene elektrische Sicherheit zu gewährleisten, muss eine streng getrennte Leitungsführung eingehalten werden (mindestens 4 mm ohne oder 1 mm, mit isolierten Leitern) zwischen dem 230V ~ Versorgungskabel und den Sicherheits-Kleinspannungskabeln (Motorenversorgung, Steuerungen, Elektroschloss, Antenne, Versorgung Hilfsvorrichtungen) und mit einer angemessenen Zugsentlastung versehen.

 **ACHTUNG** Sollte die Netzanschlussleitung beschädigt sein, muss dieses vom Hersteller, vom technischen Kundenservice oder jedenfalls von entsprechend qualifiziertem Fachpersonal ausgetauscht werden, um jegliches Risiko vorzubeugen.

 **ACHTUNG** Installations-, Wartungs- Reinigungs- oder Reparaturarbeiten der gesamten Anlage dürfen nur von qualifiziertem Fachpersonal vorgenommen werden. Ziehen Sie vor allen Arbeiten am Antrieb immer den Netzstecker und sichern Sie ihn gegen ein Wiedereinstecken. Die bauseitige Elektroinstallation muss den jeweiligen örtlichen Schutzbestimmungen entsprechen.

Reinigungs- und Wartungsarbeiten sind vom Benutzer vorzunehmen und dürfen nicht unbeaufsichtigten Kindern überlassen werden.

 **ACHTUNG** Durch Verwendung von Ersatzteilen, die nicht von **DEA** System angegeben sind bzw. falschen Wiederausbau können Personen, Tiere gefährdet oder Gegenstände beschädigt werden; zudem können dadurch Produktdefekte verursacht werden. Immer die von **DEA** System angegebenen Teile verwenden und die Montageanleitungen befolgen.

⚠ ACHTUNG Nach Abschluss der Einstellarbeiten muss der Monteur die Funktion des Quetschschutzes überprüfen und dabei die Einhaltung der vorgeschriebenen Grenzwerte durch Messung der Aufprallkräfte mit einem geeigneten zertifizierten Gerät sicherstellen. Die Änderung der Kraft- und Geschwindigkeitswerte darf nur von qualifiziertem Personal vorgenommen werden, das die Messungen gemäß EN 12453 durchführen muss. Jede Änderung der Werte muss im Maschinenhandbuch dokumentiert werden.

⚠ ACHTUNG Die Konformität des eingebauten Hinderniserkennungssystems mit den Anforderungen der Norm EN12453 ist nur gewährleistet, wenn Motoren mit Encoder verwendet werden.

⚠ ACHTUNG Eventuelle externe Sicherheitsvorrichtungen, die für die Einhaltung der Grenzwerte der Stoßkräfte vorgesehen sind, müssen der Norm EN12978 entsprechen.

ACHTUNG Im Einklang mit der EU-Richtlinie 2012/19/EG über Elektro- und Elektronik-Geräte (WEEE), darf dieses Elektrogerät nicht mit dem normalen Hausmüll entsorgt werden. Bitte bringen Sie das Produkt für die entsprechende Entsorgung zu einer lokalen Gemeinde-Sammelstelle.

ALLE VORGÄNGE, DIE NICHT AUSDRÜCKLICH IM INSTALLATIONSHANDBUCH VORGEGEHEN SIND, SIND VERBOTEN. DIE FUNKTIONSTÜCHTIGKEIT DES ANTRIEBS KANN NUR GEWÄHRLEISTET WERDEN, WENN DIE ANGEgebenEN DATEN BEACHTET WERDEN. DAS UNTERNEHMEN HAFTET NICHT FÜR SCHÄDEN INFOLGE VON MISSACHTUNG DER ANGABEN IN DIESEM HANDBUCH. UNTER BEIBEHALTUNG DER GRUNDMERKMALE DES PRODUKTS BEHÄLT SICH DAS UNTERNEHMEN DAS RECHT VOR, JEDERZEIT ÄNDERUNGEN VORZUNEHMEN, DIE SIE FÜR ZWECKMÄSSIG ERACHTET, UM IHR PRODUKT TECHNISCH, BAULICH UND GEWERBLICH ZU VERBESSERN, OHNE SICH ZU VERPFLICHTEN, DAS VORLIEGENDE HANDBUCH ZU AKTUALISIEREN.

2 PRODUKTBEZEICHNUNG

NET724 EVO ist eine 1-Motorsteuerung für **DEA** System 24V Antriebe.

Das Hauptmerkmal dieses Steuergeräts ist die einfache Konfiguration der Ein- und Ausgänge entsprechend den eigenen Bedürfnissen, wodurch die Anpassungsfähigkeit an jede Art von Automatisierung gewährleistet wird. Stellen Sie einfach die gewünschte Konfiguration für die verwendete Automatisierung ein und die Betriebsparameter werden optimal eingestellt, wobei alle unnötigen Funktionen ausgeschlossen werden.

3 DATI TECNICI

	NET724EVO	
Versorgungsspannung (V)	230 - 240 V ~ (50/60 Hz)	
Nennleistung des Transformators (VA)	80 VA (230/25V)	150 VA (230/25V)
Sicherung F1 (A)	T1A 250V (träge Sicherung)	T2A 250V (träge Sicherung)
Hilfsenergie-Ausgang	24 V === max 200mA	
Konfigurierbarer Ausgang 1	24 V === max 5 W	
Konfigurierbarer Ausgang 2	24 V === max 5 W	
Frequenz des Funkempfängers	433,92 MHz	
Art der Fernbedienungs-codierung	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch - DART	
Max. Anz. verwalteter Handsender	200	

4 ELEKTRISCHE ANSCHLÜSSE



! Risiko von Verletzungen und Sachschäden aufgrund von Stromschlägen !



! Risiko von Störungen aufgrund unsachgemäßer Installation !

Die Anschlüsse unter Befolgung der Angaben des Schaltplans herstellen.

WARNUNG Um angemessene elektrische Sicherheit zu gewährleisten, das 230 V Leistungsstromkabel fern (mindestens 4 mm Luftabstand oder 1 mm mittels Isolierung) von den Sicherheitsschwachstromkabeln (Stromversorgung für die Motoren, Steuereinheiten, Elektroschloss, Antenne, Hilfsstromversorgung) halten, indem diese mit angemessenen Kabelklemmen in der Nähe der Klemmenleisten befestigt werden.

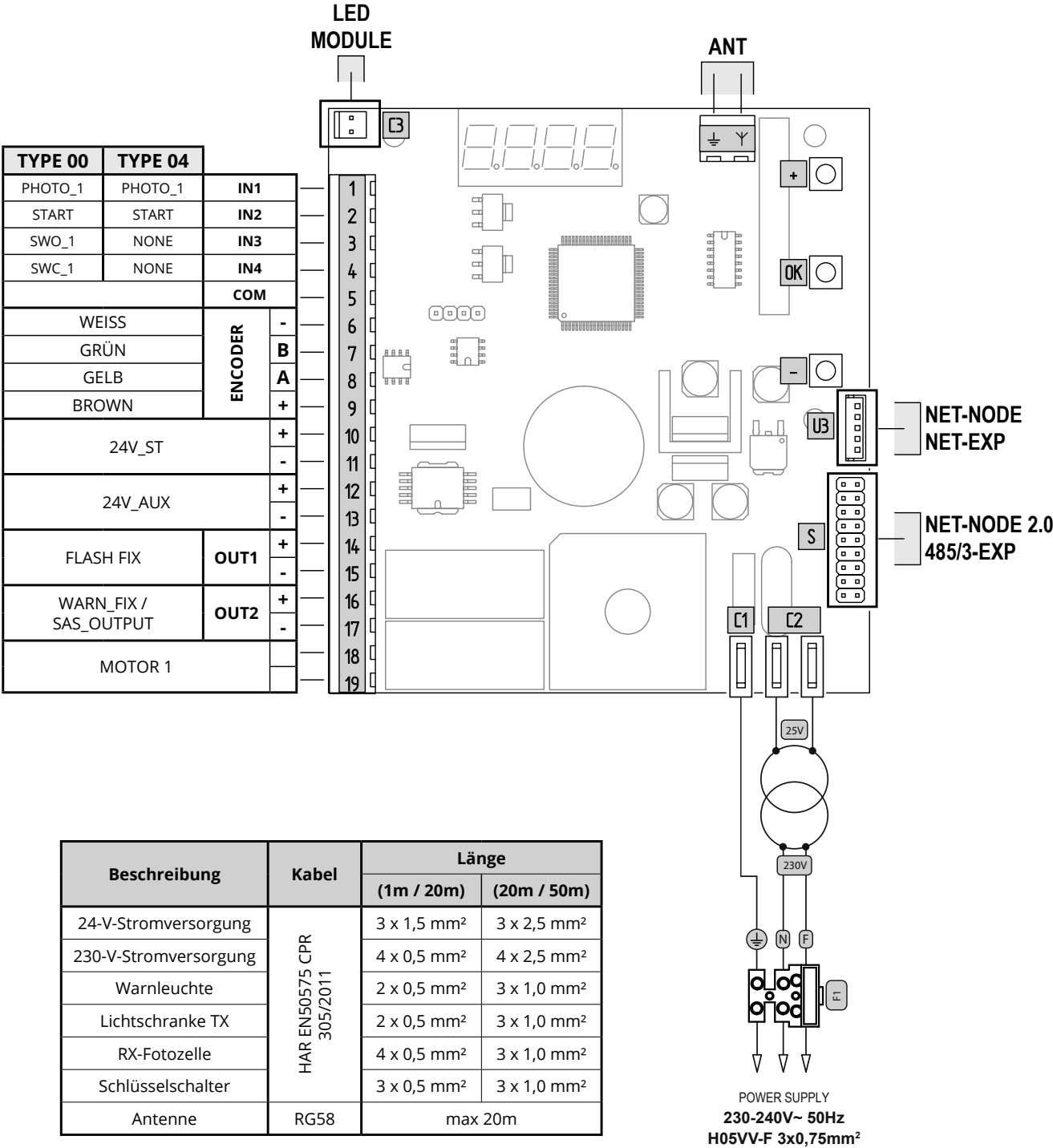
WARNUNG An das Netz von 230 - 240 V ~ 50/60 Hz mittels eines allpoligen Schalters oder einer anderer Vorrichtung, die die allpolige Trennung des Netzes gewährleistet, mit einem Kontaktabstand = 3 mm.

Anschluss an die Klemmenleiste

1	Eingang IN1		
2	Eingang IN2		
3	Eingang IN3		
4	Eingang IN4		
5	Com		
6	-	M1 Motor-Encoder-Ausgang	
7	B		
8	A		
9	+		
10	+	Stablisierter Ausgang 24V === Stromversorgung überwachtes	(24V_ST + 24V_AUX) = max 200mA
11	-	Sicherheitszubehör	
12	+	Ausgang Stromversorgung Zubehör 24V === (z. B. BAT_ADV-Zubehör)	
13	-		
14	+	AUSGANG 1 konfigurierbar 24V === max. 5W (siehe Io.31 für wählbare Werte)	
15	-		
16	+	AUSGANG 2 konfigurierbar 24V === max. 5W (siehe Io.32 für wählbare Werte)	
17	-		
18-19	M1 max. 5A Motor-Ausgang		
ANT	Y	Eingang Funkantennen-Signal	
	⊥	Eingang Antennenabschirmung	
C 1	Erdanschluss		
C 2	Eingang für 25V ~ Stromversorgung von Trafo		
C 3	Ausgang für LED-Modul-Hilfslicht		
S	Steckplatz für NET-NODE 2.0 - 485/3-EXP mit Kabel-Verbindungsstecker		
U 3	Steckplatz für NET-NODE - NET-EXP Plug-in-Modul		

ELEKTRISCHER SCHALTPLAN
NET724 EVO

DE



5 PROGRAMMIEREN

5.1 Stromversorgung

Das Gerät einschalten. Auf dem Display erscheinen in Folge die Zeichen bzw. Worte „00.01“ (oder die aktuelle verwendete Firmware-Version), „TYPE“, „-04-“ (oder der Wert des TYPE des aktuell verwendeten Vorgangs), gefolgt von dem Symbol des geschlossenen Tors „- - -“ (siehe Tabelle „STATUS-MELDUNGEN“ auf Seite 91).

HINWEIS: Die Abfolge der auf dem Display erscheinenden Meldungen kann nach dem Einschalten des Steuergeräts durch die Information bezüglich der Gesamtanzahl der bis zu diesem Zeitpunkt abgeschlossenen Vorgänge ergänzt werden. Unter Parameter EX.18 kann man die Funktion aktivieren oder deaktivieren.

5.2 Einstellung oder Änderung des TYPE

Ist die TYPE-Einstellung nicht die gewünschte oder es wurde noch keine bestimmt („-88-“ blinkt), wie folgt vorgehen:

1. Bei geschlossenem Tor und feststehender Tür, die Taste [OK] gedrückt halten;
2. Gleichzeitig die Tasten [+] und [-] drücken, bis die Meldung „MENU“ erscheint;
3. Die 3 Tasten gedrückt halten, bis „TYP0“ erscheint (die blinkende Nummer zeigt den aktuell eingestellten TYPE an);
4. Alle 3 Tasten loslassen;
5. Die TYPE-Liste mit den Tasten [+] oder [-] scrollen und die Auswahl durch Drücken der Taste [OK] bestätigen;

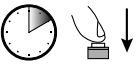
HINWEIS: Zur Bestätigung, dass der TYPE geändert wurde, lässt das Display sämtliche Segmente aufleuchten und startet das Steuergerät erneut, wobei es nacheinander die Worte „00.01“ (oder die aktuell verwendete Firmware-Version), „TYPE“, „-04-“ (oder den aktuell benutzten TYPE-Wert des Vorgangs) anzeigt, gefolgt vom Symbol des geschlossenen Tors „- - -“.

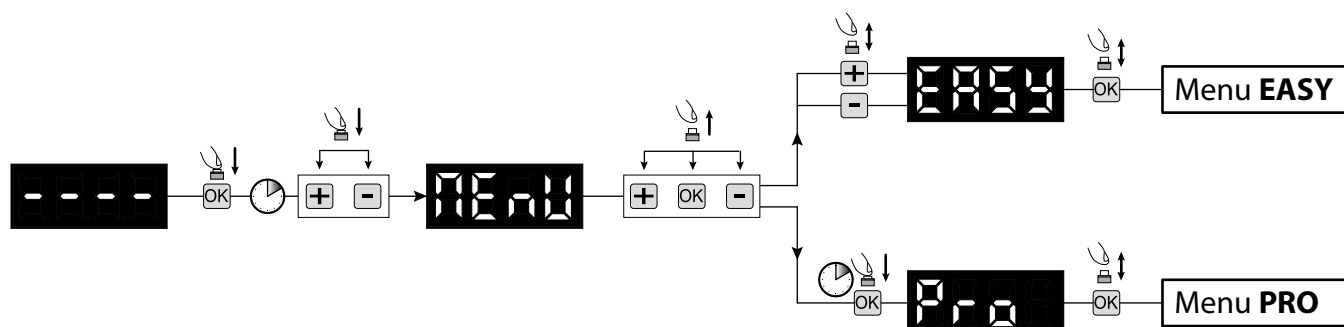
5.3 Zugriff auf die Programmier-Menüs

Um auf die Programmier-Menüs zuzugreifen:

1. Bei feststehender Tür, die Taste [OK] gedrückt halten;
2. Gleichzeitig die Tasten [+] und [-] drücken, bis das Wort „MENU“ erscheint; Die 3 Tasten loslassen;
3. Die spezifischen Verfahren für den Zugriff auf die Menüs „EASY“ und „PRO“.

LEGENDE DER SYMBOLE

	Die Taste (oder die Tasten) drücken und sofort loslassen
	Die Taste (oder die Tasten) gedrückt halten für die angezeigte Zeit oder bis die Anzeige den Status wechselt



Die Programmierung ist in 2 getrennte Menüs unterteilt, und zwar das Menü „EASY“ und das Menü „PRO“.

Das **Menü „EASY“** enthält eine Auswahl an grundlegenden Parametern, für die erste Inbetriebnahme. Die Liste der im Menü EASY angezeigten Parameter wechselt je nach dem eingestellten TYPE.

HINWEIS: Die Liste der Parameter des Menüs „EASY“ wird durch jeden im Menü „PRO“ geänderten (gegenüber der Werkseinstellung) Parameter ergänzt. Dies ermöglicht, eine Liste aller verwendeten Parameter zu haben.

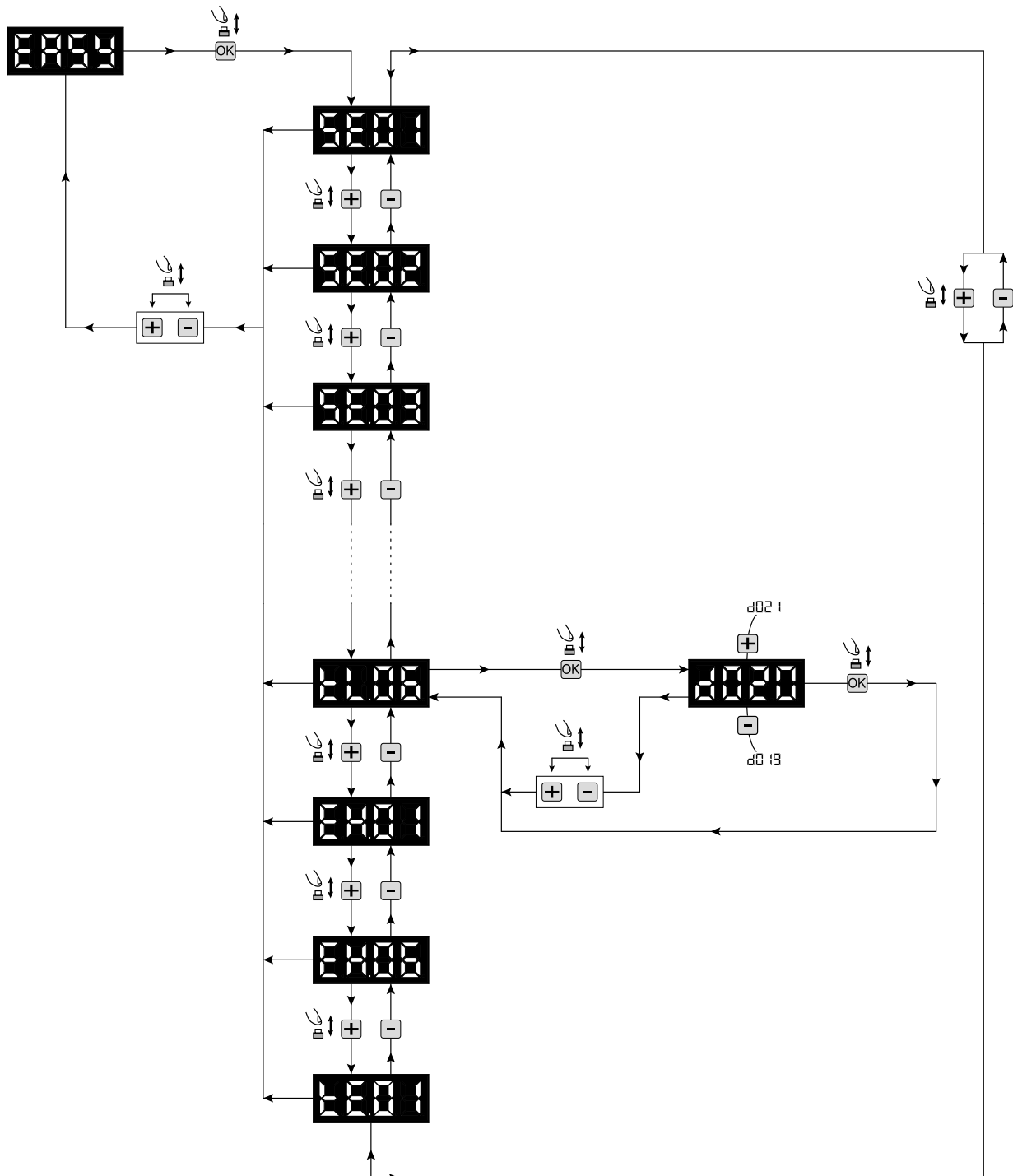
Das **Menü „PRO“** enthält die vollständige Liste aller verfügbaren Parameter, nach Unter-Kategorien angeordnet. Die Unter-Kategorien sind unterteilt nach:

SETU SETUP: Parametern, die den Lernlauf und die Positionierung der Antriebe regelt.	RADI RADIO: Parametern, die die Fernsteuerungen und die mit diesen verbundenen Funktionen regeln.	SYS SYSTEM: Parametern, die wesentliche Funktionen für den Betrieb des Systems regeln.
INOUT IN/OUT: Parametern, die die Ein- bzw. Ausgänge der angeschlossenen Geräte regeln.	MOV MOVEMENT: Parametern, die die Bewegungs-, die Geschwindigkeits- und die Kraftwerte der Türen regeln.	SAFE SAFETIES: Parametern, die die Sicherheitseinrichtungen und die mit diesen verbundenen Funktionen regeln.
TIME TIMES: Parametern, die die mit den Laufzeiten verbundenen Funktionen regeln.	EXTR EXTRA: Parametern, die spezifische Funktionen für gewisse Automations- oder Systemarten enthalten.	TEST TEST: Parametern, die Diagnose-Funktionen enthalten.

5.4 Navigation im Menü „EASY“

Um auf das Programmier-Menü „EASY“ zuzugreifen:

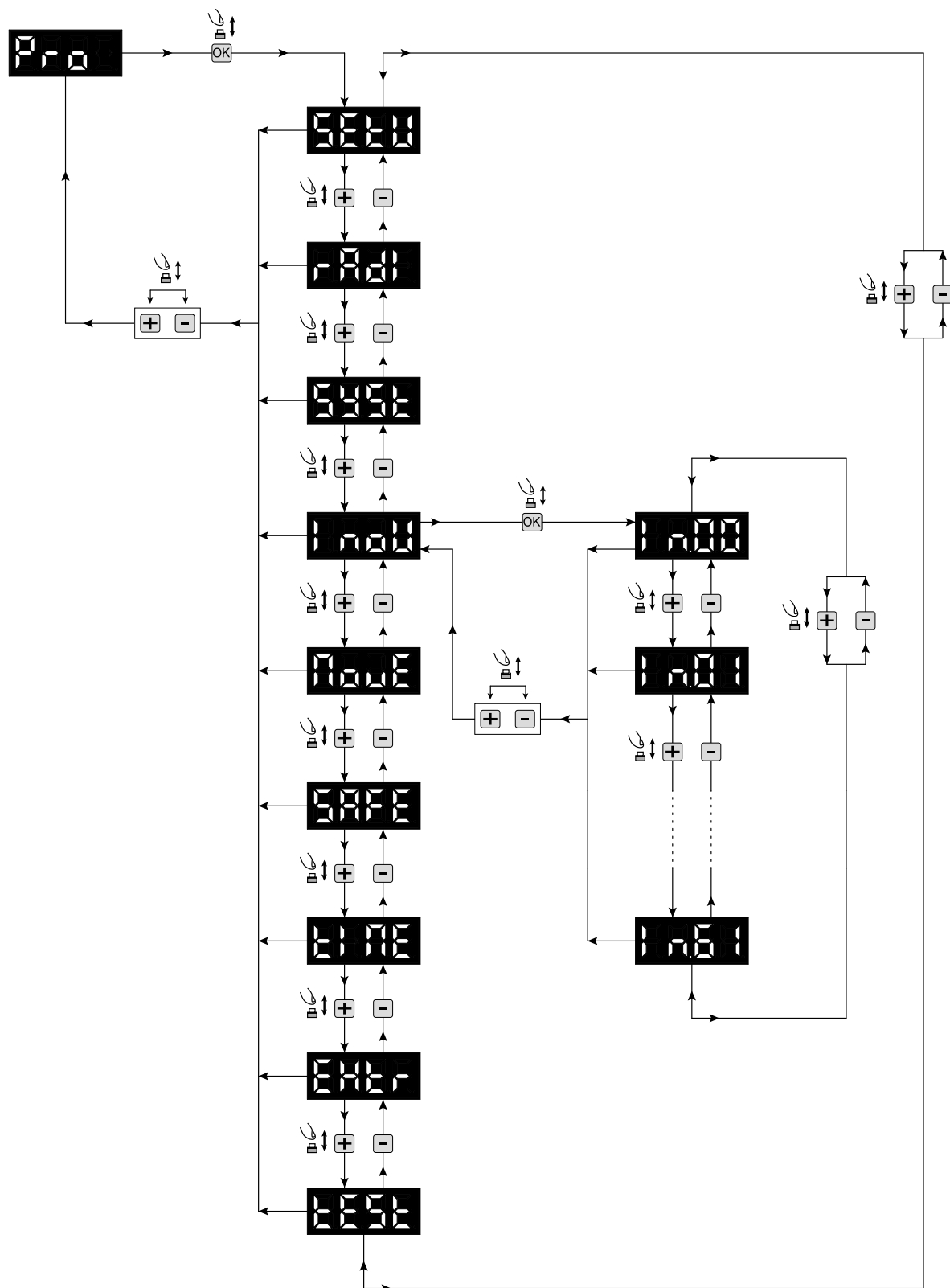
1. Sich vergewissern, dass das Wort „MENU“ auf dem Display angezeigt wird;
2. Eine der beiden Tasten [+] oder [-] drücken und das Wort „EASY“ wird erscheinen; Durch Drücken der Taste [OK] bestätigen;
3. Die Parameter-Liste mit den Tasten [+] oder [-] scrollen und die Auswahl durch Drücken der Taste [OK] bestätigen;
4. Den Parameter mit dem gewünschten Wert ändern und durch Drücken der Taste [OK] bestätigen;
5. Die Tasten [+] und [-] gleichzeitig drücken, um das Menü zu verlassen.



5.5 Navigation im Menü „PRO“

Um auf das Programmier-Menü „PRO“ zuzugreifen:

1. Sich vergewissern, dass das Wort „MENU“ auf dem Display angezeigt wird;
2. Die Taste [OK] drücken und wenige Sekunden gedrückt halten und das Wort „PRO“ wird erscheinen; Durch Drücken der Taste [OK] bestätigen;
3. Die Liste der Parameter-Kategorien mit den Tasten [+] oder [-] scrollen und die Auswahl durch Drücken der Taste [OK] bestätigen;
4. Die Parameter-Liste mit den Tasten [+] oder [-] scrollen und die Auswahl durch Drücken der Taste [OK] bestätigen;
5. Den Parameter mit dem gewünschten Wert ändern und durch Drücken der Taste [OK] bestätigen;
6. Die Tasten [+] und [-] gleichzeitig drücken, um das Menü zu verlassen.



6 BESCHREIBUNG DER EIN- BZW. AUSGÄNGE

Die nachfolgenden Tabellen beschreiben die Funktionsweise aller möglichen Wahlen sowohl für die Ein- wie die Ausgänge auf der Steuerung.

EINGÄNGE (IN / EXP_IN)	
Meldung	Beschreibung
NONE	Nicht verwendet
START	Eingang N.O.: Start. Bei Betätigung, löst er ein Öffnungs- oder Schliessbefehl aus. Er kann im „Umkehr“-Modus (EX.06=0), „Schritt“-Modus nur mit START (EX.06=1) oder „Schritt“-Modus mit START, OPEN und CLOSE (EX.06=2) funktionieren.
PED	Eingang N.O.: Teilöffnung. Bei Betätigung wird eine Teilöffnung ausgeführt. Die Öffnungsweite kann mittels Mo.12 geregelt werden.
OPEN	Eingang N.O.: Öffnen. Bei Betätigung, wird ein Öffnungsbefehl ausgeführt.
CLOSE	Eingang N.O.: Schließen. Bei Betätigung, wird ein Schliessbefehl ausgeführt.
OPEN_PM	Eingang N.O.: Totmann-Öffnung. Das Tor öffnet sich solange die Taste gedrückt wird.
CLOSE_PM	Eingang N.O.: Totmann-Schließung. Das Tor schließt solange die Taste gedrückt wird.
OPEN_INT	Startet den Öffnungsvorgang und erlaubt dem Grünlicht, sich nur für die interne Ampel einzuschalten (wenn die Öffnungsstellung des Tors erreicht ist). Wird in der Zwischenzeit ein OPEN_EXT-Befehl erteilt, reserviert sich dieser für den nächsten Vorgang und nach Abschluss der TCA schaltet sich das grüne Licht der externen Ampel ein.
OPEN_EXT	Startet den Öffnungsvorgang und erlaubt dem Grünlicht, sich nur für die externe Ampel einzuschalten (wenn die Öffnungsstellung des Tors erreicht ist). Wird in der Zwischenzeit ein OPEN_INT-Befehl erteilt, reserviert sich dieser für den nächsten Vorgang und nach Abschluss der TCA schaltet sich das grüne Licht der internen Ampel ein.
OPEN_STOP	Eingang N.O.: Öffnet komplett und geht in den Stopzustand (die TCA wird deaktiviert). Bei Betätigung, löst es die Öffnung des Tors aus. Nach Erreichen der Öffnung, wechselt die Steuerung in den STOP-Modus, bis ein nächster START- oder CLOSE-Befehl erteilt wird.
AUX_1_IN	Eingang für die Ansteuerung des AUX_1_OUT Ausgangs.
AUX_2_IN	Eingang für die Ansteuerung des AUX_2_OUT Ausgangs.
COURTESY_IN	Eingang N.O für die Steuerung des COURTESY-Ausgangs. Löst den Ausgang für die Dauer der COURTESY-Zeit (tl.17) aus. Wenn der Ausgang bereits aktiv ist, wird durch einen neuen COURTESY_IN-Befehl die Höflichkeitszeit neu geladen.
STOP / SAS_INPUT	Eingang N.C.: (SAS_INPUT): Wenn es an den WARN_FIX / SAS_OUTPUT einer zweiten Steuerung verbunden ist, wird eine Schleusenfunktion aktiviert. (verhindert das Öffnen der zweiten Tür, bevor die erste nicht vollständig geschlossen ist und umgekehrt). Eingang N.C.: Stop. Bei Betätigung, stoppt der Antrieb die Bewegung in jeder Situation. Sofern nicht verwendet, den Eingang überbrücken.
SWO_1	Eingang N.C.: Endschalte AUF Motor 1. Sofern nicht verwendet, den Eingang mit dem entsprechenden Parameter sperren.
SWC_1	Eingang N.C.: Endschalte ZU Motor 1. Sofern nicht verwendet, den Eingang mit dem entsprechenden Parameter sperren.
PHOTO_1	Eingang N.C.: Lichtschranke 1. Für die Auswahl des Betriebsmodus, siehe SA.01. Sofern nicht verwendet, den Eingang überbrücken.
PHOTO_2	Eingang N.C.: Lichtschranke 2. Für die Auswahl des Betriebsmodus, siehe SA.02. Sofern nicht verwendet, den Eingang überbrücken.
SAFETY_1	Eingang N.C.: Schaltleiste 1. Für die Auswahl des Betriebsmodus, siehe SA.03. Sofern nicht verwendet, den Eingang überbrücken.
SAFETY_1_8k2	Analog-Eingang für Schaltleiste 1 mit 8k2 (SA.03).
SAFETY_2	Eingang N.C.: Schaltleiste 2. Für die Auswahl des Betriebsmodus, siehe SA.04. Sofern nicht verwendet, den Eingang überbrücken.
SAFETY_2_8k2	Analog-Eingang für Schaltleiste 2 mit 8k2 (SA.04).
SAFETY_INHIBITION	Eingang N.C.: SAFETY-Sperre. Sofern geöffnet, löst er die Überbrückung der SAFETY-Inputs aus, die ignoriert werden, selbst wenn diese aktiv sind.

EMERGENCY_IN	Eingang N.C.: Sofern geöffnet, verursacht er die vollständige Öffnung und Beibehaltung der offenen Stellung, bis der Kontakt erneut geschlossen wird. Die Notfall-Öffnung kann zeitweise unterbrochen werden durch: - Schließen, START, STOP oder Lichtschranken-Befehle: Die Bewegung stoppt; - Einschreiten aufgrund von Hinderniserfassung: Umkehr der Bewegung (teilweise oder vollständig). Nach diesen Unterbrechungen nimmt die Notfallöffnung in jedem Fall seine Arbeit wieder auf, solange der Befehl EMERGENCY_IN aktiv bleibt. Nach dem erneuten Schließen eines Kontakts des Typs EMERGENCY_IN, wird jede automatische erneute Schließung (sofern freigegeben) je nach dem TCA-Parameter mit EMERGENCY_IN (SA.09) ausgeführt oder ignoriert. EMERGENCY_IN NICHT VERWENDEN, WENN DIE INSTALLATION DEN GEBRAUCH VON ALLEINIGEN TOTMANN-BEDIENUNGEN FÜR DAS ÖFFNEN VORSieht.
RESET	Ruhekontakt. Für den Anschluss eines Kontrollendschalters am Entriegelungshebel. Das Öffnen des Kontakts löst die Rückstellung der Steuereinheit aus
MANEUVER_INHIBITION	Eingang N.C. für die Sperre von Öffnungs- und Schließvorgängen Für die Auswahl des Betriebsmodus, siehe EX.20. Sofern nicht verwendet, den Eingang überbrücken.

AUSGÄNGE (OUT / EXP_OUT)	
Meldung	Beschreibung
NONE	Nicht verwendet
24V	Ausgang für 24Vdc max. 5W Stromversorgung für Zubehör. Diese Einstellung kann nur bei Ausgängen verwendet werden, die mit Strom versorgt sind.
24V_TEST	Ausgang für 24Vdc max. 5W Stromversorgung für Testfunktion der Sicherheitseinrichtungen (der Ausgang wird während des Tests ausgeschaltet, wenn die Testfunktion der Sicherheitseinrichtungen freigegeben ist (SA.10). Diese Ausgangsart auch verwenden, um das Ausschalten von Zubehör mit aktiver Energy Saving - Funktion (EX.10) zu steuern. Diese Einstellung kann nur bei Ausgängen verwendet werden, die mit Strom versorgt sind. Für den Fall von Sicherheitseinrichtungen, müssen diese verkabelt und justiert sein, bevor sie den Lernlauf starten (SE.03).
ELOCK_M1	Ausgang N.O.: Ausgang für Elektroschloss des M1 Motors.
ELOCK_INV_M1	Ausgang N.O.: Ausgang für Elektroschloss mit Umkehrfunktion des M1 Motors (z. B. für den Betrieb eines Haftmagneten am Schrankenbaum).
ELOCK_BOOST_M1	Ausgang für verstärkte Stromversorgung für die Versorgung des Elektroschloss von DEA Art. 110. Diese Einstellung kann nur bei Ausgängen verwendet werden, die mit Strom versorgt sind.
WARN_FIX SAS_OUTPUT	Ausgang N.C.: (SAS_OUTPUT): Sofern mit STOP / SAS_INPUT auf einer zweiten Steuereinheit verbunden, bewirkt es eine Schleusenfunktion (verhindert das Öffnen der zweiten Tür, bis die erste vollständig erneut geschlossen ist). Ausgang N.O.: (WARN_FIX): Funktioniert als eine ständige Tor-offen-Anzeige.
WARN_INT	Intermittierende Tor-offen-Anzeige. Langsames blinken während des Öffnens und schneller während des Schließens, immer EIN bei offenem Tor, immer AUS nur nach Beendigung des Schließvorgangs.
FLASH_FIX	Ausgang N.O.: Ausgang in Dauerspannung für Warnleuchte.
FLASH_INT	Ausgang N.O.: Ausgang blinkend für Warnleuchte.
COURTESY	Ausgang für die Ansteuerung des Hilfslicht. Der Ausgang ist aktiv, solange die Motoren laufen, plus eine zusätzliche, vom Parameter COURTESY-Dauer gesteuerten Zeit (tl.07). Der Ausgang kann auch durch einen COURTESY_IN-Befehl aktiviert werden. C3-Anschluss für LED-Modul verhält sich immer wie ein COURTESY-Ausgang.
MINUTERIE	Ausgang N.O.: Der Kontakt schließt für 3 Sekunden beim Start eines jeden Vorgangs.
ALARM	Ausgang N.C.: Der Kontakt bleibt immer geöffnet und schließt, wenn ein Startvorgang aufgrund einer Sicherheitseinrichtung (PHOTO, SAFETY, STOP) misslingt. Der Kontakt öffnet sich erneut, wenn ein anschließender Versuch eines Startvorgangs gelingt. Bei einem Stromausfall, schliesst sich also der Kontakt und kann daher als Netzüberwachung der Anlage dienen und ein evtl. Alarm auslösen.
AUX_1_OUT_INPULS AUX_2_OUT_INPULS	Ausgang N.O.: Ausgang wird vom Eingang AUX_1_IN / AUX_2_IN im Impulsbetrieb angesteuert.
AUX_1_OUT_STEP AUX_2_OUT_STEP	Ausgang N.O.: Ausgang wird vom Eingang AUX_1_IN / AUX_2_IN im Schrittbetrieb angesteuert.
AUX_1_OUT_TEMP AUX_2_OUT_TEMP	Ausgang N.O.: Ausgang wird vom Eingang AUX_1_IN / AUX_2_IN - zeitabhängig angesteuert. (mit den Parametern tl.16 und tl.17 wird die Ausschaltverzögerung in Sekunden eingestellt).

TRAFFIC_LIGHT_INT TRAFFIC_LIGHT_EXT	Funktion der Ausgänge für die Ampelsteuerung. Um das ordnungsgemäße Umschalten zwischen roten und grünen Leuchten zu gewährleisten, muss der Ausgang mit einem Schaltrelais versehen sein (z.B., NET-EXPANSION-Ausgänge). Der Ruhekontakt des Relais steuert das rote Licht, während der Arbeitskontakt das grüne Licht steuert. Ist der Ausgang nicht von diesem Typ, sondern digital, kann er verwendet werden, um Ampeln mittels eines zusätzlichen Schaltrelais (nicht im Lieferumfang enthalten) zu steuern. <table border="1"> <tr> <th colspan="2">ALLGEMEINES VERHALTEN</th></tr> <tr> <td colspan="2">Bei geschlossener Automation und bzw. oder laufender Motoren oder während des Vorwarnzeit, leuchtet die Ampel rot. Die Ampel wechselt erst auf Grün, wenn der Öffnungsvorgang abgeschlossen ist. Während einer Positionssuche (Endschalter/Anschlagssuche) bleibt jede Ampel rot, bis der Vorgang beendet ist.</td></tr> <tr> <th colspan="2">AMPELN OHNE VORRANG</th></tr> <tr> <td colspan="2">Den OPEN-Befehl verwenden, um die Automation zu öffnen, das automatische Schließen TCA [P041 (NET-Steuereinheiten) / tl.01 (EVO-Steuereinheiten)] einstellen. Sämtliche Ampeln arbeiten gleichzeitig auf die gleiche Weise und befolgen das oben beschriebene allgemeine Verhalten.</td></tr> <tr> <th colspan="2">AMPELN MIT VORRANG</th></tr> <tr> <td colspan="2">Die OPEN_INT- und OPEN_EXT-Befehle auf den gegenüberliegenden Seiten des Tors verwenden. Die für das Zurücklegen der Strecke zwischen den 2 Ampeln erforderliche Zeit (Räumungsdauer) bestimmen. Eine automatische Schließzeit TCA gleich der doppelten erforderlichen Räumungsdauer einstellen.</td></tr> <tr> <td colspan="2"> Die Ampeln verhalten sich folgendermaßen: Bei geschlossener Automation leuchten beide Ampeln rot. Wenn von einer Richtung (INT oder EXT) ein Befehl erhalten wird, bekommt diese den „Vorrang“. Nach Beendigung des Öffnungsvorgangs, wechselt nur die entsprechende „vorrangige“ Ampel (EXT oder INT) auf Grün, die andere bleibt rot. In Abwesenheit anderer Befehle, bleibt die „vorrangige“ Ampel für die Hälfte der TCA grün und wechselt anschließend auf Rot. Nach Ablauf der TCA, schließt die Automation. Kommen aus der gleichen Richtung neue Befehle, während die „vorrangige“ Ampel grün leuchtet, wird die TCA neu geladen und anschließend das grüne Licht. Jeder Befehl aus der anderen Richtung wird aufgezeichnet und in Stand-by versetzt. Dies verhindert die Bildung von Fahrzeugschlangen. Sobald die „vorrangige“ Ampel auf Rot wechselt, bleiben beide Ampeln für die, für die Räumung der Zugänge erforderliche Zeit (TCA/2) rot. Zu diesem Zeitpunkt wird der zuvor auf der gegenüberliegenden Seite aufgezeichnete Befehl „vorrangig“ und bewirkt den Wechsel auf Grün seiner Ampel und den Neustart der TCA </td></tr> </table>	ALLGEMEINES VERHALTEN		Bei geschlossener Automation und bzw. oder laufender Motoren oder während des Vorwarnzeit, leuchtet die Ampel rot. Die Ampel wechselt erst auf Grün, wenn der Öffnungsvorgang abgeschlossen ist. Während einer Positionssuche (Endschalter/Anschlagssuche) bleibt jede Ampel rot, bis der Vorgang beendet ist.		AMPELN OHNE VORRANG		Den OPEN-Befehl verwenden, um die Automation zu öffnen, das automatische Schließen TCA [P041 (NET-Steuereinheiten) / tl.01 (EVO-Steuereinheiten)] einstellen. Sämtliche Ampeln arbeiten gleichzeitig auf die gleiche Weise und befolgen das oben beschriebene allgemeine Verhalten.		AMPELN MIT VORRANG		Die OPEN_INT- und OPEN_EXT-Befehle auf den gegenüberliegenden Seiten des Tors verwenden. Die für das Zurücklegen der Strecke zwischen den 2 Ampeln erforderliche Zeit (Räumungsdauer) bestimmen. Eine automatische Schließzeit TCA gleich der doppelten erforderlichen Räumungsdauer einstellen.		Die Ampeln verhalten sich folgendermaßen: Bei geschlossener Automation leuchten beide Ampeln rot. Wenn von einer Richtung (INT oder EXT) ein Befehl erhalten wird, bekommt diese den „Vorrang“. Nach Beendigung des Öffnungsvorgangs, wechselt nur die entsprechende „vorrangige“ Ampel (EXT oder INT) auf Grün, die andere bleibt rot. In Abwesenheit anderer Befehle, bleibt die „vorrangige“ Ampel für die Hälfte der TCA grün und wechselt anschließend auf Rot. Nach Ablauf der TCA, schließt die Automation. Kommen aus der gleichen Richtung neue Befehle, während die „vorrangige“ Ampel grün leuchtet, wird die TCA neu geladen und anschließend das grüne Licht. Jeder Befehl aus der anderen Richtung wird aufgezeichnet und in Stand-by versetzt. Dies verhindert die Bildung von Fahrzeugschlangen. Sobald die „vorrangige“ Ampel auf Rot wechselt, bleiben beide Ampeln für die, für die Räumung der Zugänge erforderliche Zeit (TCA/2) rot. Zu diesem Zeitpunkt wird der zuvor auf der gegenüberliegenden Seite aufgezeichnete Befehl „vorrangig“ und bewirkt den Wechsel auf Grün seiner Ampel und den Neustart der TCA											
ALLGEMEINES VERHALTEN																									
Bei geschlossener Automation und bzw. oder laufender Motoren oder während des Vorwarnzeit, leuchtet die Ampel rot. Die Ampel wechselt erst auf Grün, wenn der Öffnungsvorgang abgeschlossen ist. Während einer Positionssuche (Endschalter/Anschlagssuche) bleibt jede Ampel rot, bis der Vorgang beendet ist.																									
AMPELN OHNE VORRANG																									
Den OPEN-Befehl verwenden, um die Automation zu öffnen, das automatische Schließen TCA [P041 (NET-Steuereinheiten) / tl.01 (EVO-Steuereinheiten)] einstellen. Sämtliche Ampeln arbeiten gleichzeitig auf die gleiche Weise und befolgen das oben beschriebene allgemeine Verhalten.																									
AMPELN MIT VORRANG																									
Die OPEN_INT- und OPEN_EXT-Befehle auf den gegenüberliegenden Seiten des Tors verwenden. Die für das Zurücklegen der Strecke zwischen den 2 Ampeln erforderliche Zeit (Räumungsdauer) bestimmen. Eine automatische Schließzeit TCA gleich der doppelten erforderlichen Räumungsdauer einstellen.																									
Die Ampeln verhalten sich folgendermaßen: Bei geschlossener Automation leuchten beide Ampeln rot. Wenn von einer Richtung (INT oder EXT) ein Befehl erhalten wird, bekommt diese den „Vorrang“. Nach Beendigung des Öffnungsvorgangs, wechselt nur die entsprechende „vorrangige“ Ampel (EXT oder INT) auf Grün, die andere bleibt rot. In Abwesenheit anderer Befehle, bleibt die „vorrangige“ Ampel für die Hälfte der TCA grün und wechselt anschließend auf Rot. Nach Ablauf der TCA, schließt die Automation. Kommen aus der gleichen Richtung neue Befehle, während die „vorrangige“ Ampel grün leuchtet, wird die TCA neu geladen und anschließend das grüne Licht. Jeder Befehl aus der anderen Richtung wird aufgezeichnet und in Stand-by versetzt. Dies verhindert die Bildung von Fahrzeugschlangen. Sobald die „vorrangige“ Ampel auf Rot wechselt, bleiben beide Ampeln für die, für die Räumung der Zugänge erforderliche Zeit (TCA/2) rot. Zu diesem Zeitpunkt wird der zuvor auf der gegenüberliegenden Seite aufgezeichnete Befehl „vorrangig“ und bewirkt den Wechsel auf Grün seiner Ampel und den Neustart der TCA																									
STATUS_1 STATUS_2	Ausgang für die Überwachung einiger Torzustände (siehe Parameter lo.60 und lo.61). Arbeitskontakt schließt, wenn der überwachte Zustand eintritt. *Bitte beachten: Für die Überwachung gewisser Torzustände, sind verdrahtete und ordnungsgemäß funktionierende Endschalter erforderlich. <table border="1"> <tr> <th colspan="2">ZUR VERFÜGUNG STEHENDE STATUS</th></tr> <tr> <td>MAINTENANCE</td><td>Kontakt schliesst wenn die Wartungszyklen erreicht sind</td></tr> <tr> <td>PHOTO</td><td>Kontakt schliesst wenn ein Lichtschrankeneingang anspricht</td></tr> <tr> <td>STOP</td><td>Kontakt schliesst wenn ein Stopeingang anspricht</td></tr> <tr> <td>OBSTACLE</td><td>Kontakt schliesst wenn eine Kraftabschaltung oder ein Safetyeingang anspricht.</td></tr> <tr> <td>EMERGENCY</td><td>Kontakt schliesst wenn der EMERGENCY Eingang anspricht.</td></tr> <tr> <td>* CLOSED_M1</td><td>Kontakt schliesst wenn M1 in geschlossenem Zustand ist</td></tr> <tr> <td>* OPENED_M1</td><td>Kontakt schliesst wenn M1 in offenen Zustand ist</td></tr> <tr> <td>RESP_FIX</td><td>Kontakt schliesst nach einem Stromausfall oder Rücksetzung der Steuerung und nicht abgeschlossener RESP (Rücksetz-Funktion). Dauerkontakt</td></tr> <tr> <td>RESP_INT</td><td>Kontakt schliesst nach einem Stromausfall oder Rücksetzung der Steuerung und nicht abgeschlossener RESP (Rücksetz-Funktion). Blinkend</td></tr> <tr> <td>* CLOSURE_FAILED</td><td>Kontakt schliesst, sofern die Tür nicht innerhalb der im Parameter tl.19 gesetzten Zeit geschlossen ist. Wenn die Automation anschließend den Schließvorgang beendet, öffnet der Kontakt wieder. Hinweis: Funktioniert unabhängig vom eingestellter TCA (tl.01) oder TCA_PED (tl.02).</td></tr> <tr> <td>SECURITY</td><td>Kontakt schliesst, wenn, bei ausgeschaltetem Motor, der Encoder eine unerwartete Bewegung feststellt</td></tr> </table>	ZUR VERFÜGUNG STEHENDE STATUS		MAINTENANCE	Kontakt schliesst wenn die Wartungszyklen erreicht sind	PHOTO	Kontakt schliesst wenn ein Lichtschrankeneingang anspricht	STOP	Kontakt schliesst wenn ein Stopeingang anspricht	OBSTACLE	Kontakt schliesst wenn eine Kraftabschaltung oder ein Safetyeingang anspricht.	EMERGENCY	Kontakt schliesst wenn der EMERGENCY Eingang anspricht.	* CLOSED_M1	Kontakt schliesst wenn M1 in geschlossenem Zustand ist	* OPENED_M1	Kontakt schliesst wenn M1 in offenen Zustand ist	RESP_FIX	Kontakt schliesst nach einem Stromausfall oder Rücksetzung der Steuerung und nicht abgeschlossener RESP (Rücksetz-Funktion). Dauerkontakt	RESP_INT	Kontakt schliesst nach einem Stromausfall oder Rücksetzung der Steuerung und nicht abgeschlossener RESP (Rücksetz-Funktion). Blinkend	* CLOSURE_FAILED	Kontakt schliesst, sofern die Tür nicht innerhalb der im Parameter tl.19 gesetzten Zeit geschlossen ist. Wenn die Automation anschließend den Schließvorgang beendet, öffnet der Kontakt wieder. Hinweis: Funktioniert unabhängig vom eingestellter TCA (tl.01) oder TCA_PED (tl.02).	SECURITY	Kontakt schliesst, wenn, bei ausgeschaltetem Motor, der Encoder eine unerwartete Bewegung feststellt
ZUR VERFÜGUNG STEHENDE STATUS																									
MAINTENANCE	Kontakt schliesst wenn die Wartungszyklen erreicht sind																								
PHOTO	Kontakt schliesst wenn ein Lichtschrankeneingang anspricht																								
STOP	Kontakt schliesst wenn ein Stopeingang anspricht																								
OBSTACLE	Kontakt schliesst wenn eine Kraftabschaltung oder ein Safetyeingang anspricht.																								
EMERGENCY	Kontakt schliesst wenn der EMERGENCY Eingang anspricht.																								
* CLOSED_M1	Kontakt schliesst wenn M1 in geschlossenem Zustand ist																								
* OPENED_M1	Kontakt schliesst wenn M1 in offenen Zustand ist																								
RESP_FIX	Kontakt schliesst nach einem Stromausfall oder Rücksetzung der Steuerung und nicht abgeschlossener RESP (Rücksetz-Funktion). Dauerkontakt																								
RESP_INT	Kontakt schliesst nach einem Stromausfall oder Rücksetzung der Steuerung und nicht abgeschlossener RESP (Rücksetz-Funktion). Blinkend																								
* CLOSURE_FAILED	Kontakt schliesst, sofern die Tür nicht innerhalb der im Parameter tl.19 gesetzten Zeit geschlossen ist. Wenn die Automation anschließend den Schließvorgang beendet, öffnet der Kontakt wieder. Hinweis: Funktioniert unabhängig vom eingestellter TCA (tl.01) oder TCA_PED (tl.02).																								
SECURITY	Kontakt schliesst, wenn, bei ausgeschaltetem Motor, der Encoder eine unerwartete Bewegung feststellt																								

7 AUF DEM DISPLAY ANGEZEIGTE MELDUNGEN

STATUS-MELDUNGEN		
Meldung	Beschreibung	
----	Tor geschlossen	
-1 1-	Tor geöffnet	
--1-	Fußgänger-Öffnung	
oPEh	Öffnung in Gang	
oPEd	Fußgänger-Öffnung in Gang	
CLoS	Schließvorgang in Gang	
StEP	Steuereinheit in Erwartung von Befehlen nach einem Start-Impuls mit Einzelschritt-Vorgang	
StoP	Der STOP-Input ist während des Vorgangs eingeschritten oder ein Hindernis wurde mit begrenzter Umkehrdauer festgestellt (SA.07>0 oder SA.08>0)	
PhoE	Der PHOTO-Input ist während des Vorgangs eingeschritten	
-BB-	TYPE nicht bestimmt (siehe Absatz 5.2)	
	Bei freigegebener Energiespar-Funktion, zeigt das Display die angegebene Meldung alle 10s	
UoLE	Unzureichende Spannung. Prüfen Sie die Spannungsversorgung der Steuerplatine.	
	Ist die Steuereinheit eingeschaltet, das Display jedoch vollkommen ausgeschaltet, befindet sich die Platine im BOOT-MODUS: Dies zeigt an, dass die Firmware beschädigt ist oder aktualisiert wird. Für die Wiederherstellung der Firmware, die App DEAIstaller verwenden und sicherstellen, dass der NET-NODE an den richtigen Port angeschlossen ist. Warnung: Wird die Firmware aktualisiert, verliert die Platine alle gespeicherten Daten (Parameter und Fernsteuerungen). Sicherstellen, dass ein Back-up des Speichers vorgenommen wurde, wenn die Daten nach dem Update wiederhergestellt werden sollen.	
	Sämtliche Meldungen während einer Positionssuche im Langsamlauf, erscheinen blinkend auf dem Display.	
FEHLERMELDUNGEN		
Meldung	Beschreibung	Mögliche Lösungen
E-09	Kommunikation mit den an die seriellen Anschlüsse (COM1, COM2 usw.) angeschlossenen Geräten fehlend oder unterbrochen	Kontrollieren ob sich das Verbindungskabel in gutem Zustand befindet und ordnungsgemäß an die UART-Anschlüsse zwischen der Steuereinheit und dem verwendeten Gerät angeschlossen sind.
E-14	Lernlauf fehlgeschlagen	Das Motortakt-Lern-Verfahren (SE.03) wiederholen.
E-15	Lernlauf -Anforderung	Den Lernvorgang des Motortakts (SE.03) vor Vornahme eines jeglichen anderen Vorgangs ausführen.
E-20	Es wird ein Versuch unternommen, die Platine zu programmieren, wenn ein NET-LINK-Gerät angeschlossen wird	Die Stromversorgung unterbrechen, das NET-LINK-Gerät vom Kommunikations-Anschluss trennen und die Stromversorgung wieder herstellen.
E-21	Programmiersperre	Das Programmieren durch Ändern des Parameters SY.07=000 freischalten. Die Steuereinheit zurücksetzen, um die Programmiersperre zu beseitigen. Achtung: Die Rücksetzung bewirkt die Rückkehr zu den Defaultwerten für die vollständige Parameterliste.
E-30	Auf dem Display erscheinende Meldung beim Start eines jeden Vorgangs, die die Aktivierung oder einen Fehler des STOP-Inputs anzeigt	Prüfen, ob der Befehl ordnungsgemäß funktioniert.
E-31	Auf dem Display erscheinende Meldung beim Start eines jeden Vorgangs, die die Aktivierung oder einen Fehler des PHOTO_1-Inputs anzeigt	Prüfen, ob die installierten Sicherheitseinrichtungen ordnungsgemäß arbeiten.
E-32	Auf dem Display erscheinende Meldung beim Start eines jeden Vorgangs, die die Aktivierung oder einen Fehler des PHOTO_2-Inputs anzeigt	
E-33	Auf dem Display erscheinende Meldung beim Start eines jeden Vorgangs, die die Aktivierung oder einen Fehler des SAFETY_1-Inputs anzeigt	
E-34	Auf dem Display erscheinende Meldung beim Start eines jeden Vorgangs, die die Aktivierung oder einen Fehler des SAFETY_2-Inputs anzeigt	

Er 71	Möglicher Fehler auf dem Encoder-Kanal 1	Prüfen, dass der Encoder ordnungsgemäß angeschlossen ist. Ist die Verkabelung in Ordnung, könnte der Encoder-Kanal 1 fehlerhaft sein. Die Steuereinheit so einstellen, dass sie mit nur 1 Encoder-Kanal funktioniert (SY.04=001), es ist jedoch erforderlich, die CH1-CH2-Kabel des Encoders zu vertauschen. Dauert der Fehler an, den Elektromotor auswechseln.
Er 72	Möglicher Fehler auf dem Encoder-Kanal 2	Prüfen, dass der Encoder ordnungsgemäß angeschlossen ist. Ist die Verkabelung in Ordnung, könnte der Encoder-Kanal 2 fehlerhaft sein. Die Steuereinheit so einstellen, dass sie mit nur 1 Encoder-Kanal funktioniert (SY.04=001). Achtung: Die Genauigkeit des Encoders wird herabgesetzt.

8 PARAMETER-LISTE „EASY“

HINWEIS Die Liste der Parameter des Menüs „EASY“ wird durch jeden im Menü „PRO“ geänderten (gegenüber dem DEFAULT-Wert) Parameter ergänzt. Dies ermöglicht, eine Liste aller verwendeten Parameter zu haben.

TYPE 00 - (SCHIEBETORE)		
		Default
SE.03	Lernlauf	-
SE.04	Motorenaufrichtung	000
RA.02	Lernen von Fernsteuerungen	-
RA.04	Funkverschlüsselung	000
RA.05	Fernsteuerungstaste 1	001
RA.06	Fernsteuerungstaste 2	000
IO.03	INPUT 3	013
IO.04	INPUT 4	015
TI.01	Automatische Schließdauer	000
TI.02	Automatische Fußgänger-Schließdauer	000
TE.01	Anzeige Eingangszustände der Steuerplatine	-

TYPE 04 - (SEKTIONALTORE)		
		Default
SE.03	Lernlauf	-
RA.02	Lernen von Fernsteuerungen	-
RA.04	Funkverschlüsselung	000
RA.05	Fernsteuerungstaste 1	001
RA.06	Fernsteuerungstaste 2	000
TI.01	Automatische Schließdauer	000
TE.01	Anzeige Eingangszustände der Steuerplatine	-

9 PARAMETER-LISTE „PRO“

EINSTELLUNGS-Parameter (SEBU)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
SE.03	Motoren Lernlauf		
	Motoren Lernlauf starten: [OK] einmal drücken: Es wird CL-1 angezeigt; CL-1: Den Motor zum gewünschten Schließpunkt durch Verwendung der Tasten [+] und [-] bringen. Die Stellung durch Drücken von [OK] bestätigen, bis OP-1 auf dem Display erscheint; OP-1: Den Motor zum gewünschten Öffnungspunkt durch Verwendung der Tasten [+] und [-] bringen. Die Stellung durch Drücken von [OK] bestätigen, bis CLOS blinkt, dann die Taste loslassen. Die Meldung CLOS kann auf dem Display für eine unterschiedliche Zeit verbleiben, nach der der Motor einen automatischen Vorgang (Schließen-Öffnen) startet, um den Weg und die Kräfte zu speichern. Nach Beendigung des Vorgangs, erscheint erneut SE.03. Achtung: Bei Vorliegen von verdrahteten Begrenzungsschaltern, stoppt der Motor automatisch während der Positionierungsphase, wenn ein Begrenzungsschalter erreicht wird. Es ist jedenfalls erforderlich, die Stellung mit der [OK]-Taste zu bestätigen, um fortzufahren.		
SE.04	Motorenlaufrichtung	000	000
	Motorenlaufrechts-Umkehr: Wenn=1, werden die Schließ-Öffnungs-Outputs des Motors automatisch vertauscht, so dass die Verkabelung nicht von Hand verändert werden muss, wenn der Getriebemotor in umgekehrter Stellung gegenüber dem Standard eingebaut ist. Achtung: Durch Veränderung dieses Parameters werden die gegebenenfalls vorliegenden Begrenzungsschalter nicht vertauscht. Achtung: Wird dieser Parameter geändert, muss ein erneuter Lernlauf (SE.03) vorgenommen werden.		
		• 000: Standardinstallation • 001: Umgekehrte Installation	

DE

FUNK-Parameter (rAdl)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
rA.01	Löschen aller Fernsteuerungen im Speicher		
	- [OK] kurz einmal drücken: CANC erscheint blinkend; - [OK] drücken und gedrückt halten: Das Wort CANC wird beständig; Nach etwa 5 s, wenn rA.01 erneut erscheint, die Taste [OK] loslassen (sämtliche Fernsteuerungen werden gelöscht sein).		
rA.02	Speichern von Fernsteuerungen		
	- [OK] einmal drücken: LEAR erscheint für etwa 10 s; - Während das Wort LEAR angezeigt wird, eine beliebige Taste der zu speichernden Fernsteuerung drücken; - Ist die Speicherung erfolgreich, zeigt das Display die der neuen gespeicherten Fernsteuerung zugeteilte Position an (z.B., r000, r001, usw.).		
rA.03	Suchen und Löschen einer Fernbedienung		
	- [OK] kurz einmal drücken; - Die Tasten [+] und [-] benutzen, um die der zu löschenden Fernsteuerung zugeteilte Position zu erreichen; - [OK] drücken und etwa 5s gedrückt halten, bis „r- -“ auf dem Display erscheint (die markierte Fernsteuerung wurde gelöscht); - Die Beendigung des Vorgangs abwarten (rA.03 erscheint erneut). Achtung: Sind keine Fernsteuerungen gespeichert, erscheint bei Zugriff auf den Parameter das Wort „no-r“ auf dem Display.		
rA.04	Funkverschlüsselung	000	000
	• 000: HCS FIXED CODE • 002: DIP SWITCH (HT12) • 001: HCS ROLLING CODE • 003: DART Achtung: Muss der Verschlüsselungstyp geändert werden und nur, wenn der Speicher bereits Fernsteuerungen mit verschiedenen Verschlüsselungen enthält, ist das Speicher-Löschverfahren (rA.01) NACH dem Einstellen der neuen Verschlüsselung vorzunehmen.		
rA.05	Fernsteuerungstaste 1	001	001
rA.06	Fernsteuerungstaste 2	000	000
rA.07	Fernsteuerungstaste 3	000	000
rA.08	Fernsteuerungstaste 4	000	000
	• 000: NONE • 001: START • 002: PED • 003: OPEN • 004: CLOSE	• 005: Nicht verwendet • 006: Nicht verwendet • 007: OPEN_INT • 008: OPEN_EXT • 009: OPEN_STOP	• 010: AUX_1_IN • 011: AUX_2_IN • 012: COURTESY_IN

rA.09	Gespeicherte Fernsteuerungen		
	Bei Wahl dieses Parameters zeigt das Display die Anzahl der gespeicherten Fernsteuerungen an. Die [OK]-Taste verwenden, um sie anzuzeigen.		
rA.10	Speichern mittels versteckter Taste	001	001
	Kann verwendet werden, um das Programmieren von neuen Fernsteuerungen über Funk mithilfe der versteckten Taste freizugeben. • 000: Programmieren deaktiviert; • 001: Programmieren freigegeben, das trotzdem gesperrt bleibt, wenn die Steuereinheit bei Verwendung des Installateur-Kodes oder der HCS-Fernsteuerung gesperrt ist (siehe SY.07); • 002: Immer freigegeben, auch bei gesperrter Steuereinheit; Hinweis: Die Funktion Versteckte Taste ist jedenfalls mit angeschlossenen NET-NODE, NET-BOX oder NET-COM gesperrt (ER20 auf dem Display).		

SYSTEM-Parameter (545E)

		Default TYPE 00	Default TYPE 04
SY.00	TYPE-Einstellung	000	004
	Erlaubt die Ansicht des TYPE und der aktuell verwendeten Firmware. - Die [OK]-Taste drücken: Das Display zeigt kurz den TYPE an (z.B.: „-04-“), gefolgt von der Firmware-Version (z.B.: „00.01“).		
SY.01	Motortyp	010	000
	Type 00 • 010: LIVI 3/24N Type 04 • 000: ADVANCE - ADVANCE/N - SPACE - SPACE/N - 001: SPACE/L • 002: ADVANCE/XL - SPACE/XL • 003: SPACE/XXL - SPACE/N/XXL • 004: SPACE/N/L BOOST • 005: SPACE/N/XL - ADVANCE/N/XL • 006: SPAZIO 702S • 007: SPAZIO 703S		
SY.02	Nicht verwendet		
SY.03	Verwendeter Encoder	000	000
	• 000: Motoren mit verkabeltem Encoder • 001: Motoren ohne verkabelten Encoder (virtueller Encoder)		
SY.04	Encoder-Typ	001	002
	• 001: 1-Kanal-Encoder • 002: 2-Kanal-Encoder		
SY.05	Wiederherstellen der Betriebsparameter (mit Ausnahme von IN / OUT)		
	Stellt die Parameter der Steuereinheit auf die Defaultwerte des gesetzten TYPE zurück. Es verändert die Werte der Inputs und der Outputs nicht. Zugriff auf SY.05 mittels der [OK]-Taste: [dEF1] erscheint blinkend. Die [OK]-Taste drücken und gedrückt halten, bis [dEF1] aufhört zu blinken; die [OK]-Taste loslassen.		
SY.06	Zyklusähler für Wartungsanforderung		
	Wenn=0, wird der Zähler zurückgesetzt und die Wartungsanfrage deaktiviert, wenn>0, zeigt er die Anzahl der zu vervollständigenden Vorgänge (x500) an, bevor die Steuereinheit ein Vorblinken von 4 zusätzlichen Sekunden ausführt, um anzuzeigen, dass ein Wartungseingriff vorgenommen werden muss. Z. B.: Wenn SY.06=050, ist die Anzahl der Vorgänge = 50x500=25000 Achtung: Bevor ein neuer Wert für den Wartungsvorgangs-Zähler gesetzt wird, muss letzterer durch Setzen von SY.06=0 zurückgesetzt werden und erst danach SY.06="neuer Wert". • 000: Wartungsanforderung gesperrt. • >000: Anzahl der Vorgänge (x500) für Wartungsanforderung (1.....255)		
SY.07	Programmierzugangssperre		
	Der Zugang zur Programmierung der Steuereinheit kann gesperrt werden, so dass die Parameter nicht über das Display und die Tasten geändert werden können. Nach Zugriff auf SY.07 erscheinen zwei mögliche Meldungen: • FREE: Keine Sperre aktiv • BLOC-PROG: Sperre aktiv Die Sperre kann auf zwei Arten gesetzt werden: • Eingabe mit Fernsteuerung mittels HCS-Verschlüsselung: In SY.07 die Taste der Fernsteuerung drücken, um zu sperren bzw. zu entsperren. • Installateur-Kode setzen mittels NET-LINK-Geräten. Achtung! Ist der Sperrcode nicht vorhanden, kann das Steuergerät durch Ändern des TYPE oder durch Wiederherstellung der Betriebsparameter (SY.05) entsperrt werden.		

SY.08	NET-EXP aktivieren	000	000
	Freigabe der NET-EXP-Erweiterungsplatine: Achtung: Die Erweiterungsplatine ist standardmäßig gesperrt. Achtung: Wird eine Grundeinstellung vorgenommen, daran denken, die Parameter ordnungsgemäß zu setzen.	• 000: Deaktiviert • 001: Aktiviert	
SY.09	Torposition	000	001
	Speichern der Torstellung im Fall eines Stromausfalls. Achtung: Um diesen Parameter zu ergänzen, ebenfalls die Funktion „RESP und Stopp-Management“ (Mo.17) überprüfen.	• 000: RESP_ON = Bei der Abschaltung wird die Stellung des Tors nicht gespeichert. Die RESP wird beim anschließenden Vorgang vorgenommen. • 001: RESP_OFF = Bei der Abschaltung wird die Stellung des Tors gespeichert. Die RESP wird nicht ausgeführt.	
SY.10	Nicht verwendet		
SY.11	Nicht verwendet		
SY.12	U1/S1-Port-Kommunikationstyp	000	000
	Aktiviert die serielle Kommunikation über den Anschluss U1 (wenn auf der Karte vorhanden) oder über S1 (vorhanden in Art. 485/3-EXP). Achtung: Es ist nicht möglich, beide Ports gleichzeitig zu besetzen.	• 000: U1_UART • 001: S1_RS485	
SY.13	Nicht verwendet		
SY.14	U3/S3-Port-Kommunikationstyp	000	000
	Aktiviert die serielle Kommunikation über den Anschluss U3 (wenn auf der Karte vorhanden) oder über S3 (vorhanden in Art. 485/3-EXP - NET-NODE 2.0). Achtung: Es ist nicht möglich, beide Ports gleichzeitig zu besetzen.	• 000: U3_UART • 001: S3_RS485	

DE

INPUT / OUTPUT-Parameter (I/O)

INPUT / OUTPUT-Parameter (إعدادات)				Default TYPE 00	Default TYPE 04
Io.00	Wiederherstellung der „I/O“ (Input/Output)-Einstellungen				
	Stellt die Inputs und die Outputs auf die Defaultwerte des gesetzten TYPE zurück (auf der Steuereinheit und der NET-EXP). Mit der [OK]-Taste auf Io.00 zugreifen: dEF2 erscheint blinkend; die [OK]-Taste drücken und gedrückt halten, bis dEF2 aufhört, zu blinken; die [OK]-Taste loslassen.				
Io.01	INPUT 1			021	021
Io.02	INPUT 2			001	001
Io.03	INPUT 3			017	000
Io.04	INPUT 4			019	000
	• 000: NONE • 001: START • 002: PED • 003: OPEN • 004: CLOSE • 005: OPEN_PM • 006: CLOSE_PM • 007: OPEN_INT	• 008: OPEN_EXT • 009: OPEN_STOP • 010: AUX_1_IN • 011: AUX_2_IN • 012: COURTESY_IN • 013: Nicht verwendet • 014: Nicht verwendet • 015: Nicht verwendet	• 016: STOP / SAS_INPUT • 017: SWO_1 • 018: Nicht verwendet • 019: SWC_1 • 020: Nicht verwendet • 021: PHOTO_1 • 022: PHOTO_2 • 023: SAFETY_1	• 024: SAFETY_1_8k2 • 025: SAFETY_2 • 026: SAFETY_2_8k2 • 027: SAFETY_INHIBITION • 028: EMERGENCY_IN • 029: Nicht verwendet • 030: RESET • 031: MANEUVER_INHIBITION	
Io.05 ... Io.10	Nicht verwendet				
Io.20	Funktion der Taste [↑]			000	003
Io.21	Funktion der Taste [↓]			000	004
	• 000: NONE • 001: START • 002: PED • 003: OPEN • 004: CLOSE	• 005: OPEN_PM • 006: CLOSE_PM • 007: OPEN_INT • 008: OPEN_EXT • 009: OPEN_STOP	• 010: AUX_1_IN • 011: AUX_2_IN • 012: COURTESY_IN		

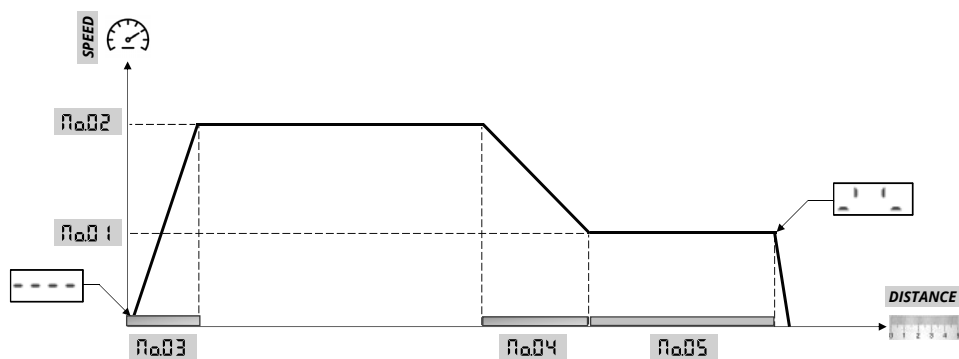
Io.31	OUTPUT 1		011	011
Io.32	OUTPUT 2		009	009
	• 000: NONE • 001: 24V • 002: 24V_TEST • 003: ELOCK_M1 • 004: ELOCK_INV_M1 • 005: ELOCK_BOOST_M1 • 006: Nicht verwendet • 007: Nicht verwendet • 008: Nicht verwendet • 009: WARN_FIX / SAS_OUTPUT • 010: WARN_INT • 011: FLASH_FIX • 012: FLASH_INT	• 013: COURTESY • 014: Nicht verwendet • 015: Nicht verwendet • 016: Nicht verwendet • 017: Nicht verwendet • 018: MINUTERIE • 019: ALARM • 020: AUX_1_OUT_INPULS • 021: AUX_1_OUT_STEP • 022: AUX_1_OUT_TEMP • 023: AUX_2_OUT_INPULS • 024: AUX_2_OUT_STEP • 025: AUX_2_OUT_TEMP	• 026: TRAFFIC_LIGHT_INT • 027: TRAFFIC_LIGHT_EXT • 028: STATUS_1 • 029: STATUS_2 • 030: Nicht verwendet • 031: Nicht verwendet • 032: Nicht verwendet • 033: Nicht verwendet • 034: Nicht verwendet	
Io.33 ... Io.38	Nicht verwendet			
Io.41	EXP_INPUT 1		000	000
Io.42	EXP_INPUT 2		000	000
Io.43	EXP_INPUT 3		000	000
Io.44	EXP_INPUT 4		000	000
Io.45	EXP_INPUT 5		000	000
Io.46	EXP_INPUT 6		000	000
	• 000: NONE • 001: START • 002: PED • 003: OPEN • 004: CLOSE • 005: OPEN_PM • 006: CLOSE_PM • 007: OPEN_INT	• 008: OPEN_EXT • 009: OPEN_STOP • 010: AUX_1_IN • 011: AUX_2_IN • 012: COURTESY_IN • 013: Nicht verwendet • 014: Nicht verwendet • 015: Nicht verwendet	• 016: STOP / SAS_INPUT • 017: SWO_1 • 018: Nicht verwendet • 019: SWC_1 • 020: Nicht verwendet • 021: PHOTO_1 • 022: PHOTO_2 • 023: SAFETY_1	• 024: SAFETY_1_8k2 • 025: SAFETY_2 • 026: SAFETY_2_8k2 • 027: SAFETY_INHIBITION • 028: EMERGENCY_IN • 029: Nicht verwendet • 030: RESET • 031: MANEUVER_INHIBITION
Io.51	EXP_OUTPUT 1		000	000
Io.52	EXP_OUTPUT 2		000	000
Io.53	EXP_OUTPUT 3		000	000
Io.54	EXP_OUTPUT 4		000	000
Io.55	EXP_OUTPUT 5		000	000
Io.56	EXP_OUTPUT 6		000	000
Io.57	EXP_OUTPUT 7		000	000
Io.58	EXP_OUTPUT 8		000	000
	• 000: NONE • 001: 24V • 002: 24V_TEST • 003: ELOCK_M1 • 004: ELOCK_INV_M1 • 005: ELOCK_BOOST_M1 • 006: Nicht verwendet • 007: Nicht verwendet • 008: Nicht verwendet • 009: WARN_FIX / SAS_OUTPUT • 010: WARN_INT • 011: FLASH_FIX • 012: FLASH_INT	• 013: COURTESY • 014: Nicht verwendet • 015: Nicht verwendet • 016: Nicht verwendet • 017: Nicht verwendet • 018: MINUTERIE • 019: ALARM • 020: AUX_1_OUT_INPULS • 021: AUX_1_OUT_STEP • 022: AUX_1_OUT_TEMP • 023: AUX_2_OUT_INPULS • 024: AUX_2_OUT_STEP • 025: AUX_2_OUT_TEMP	• 026: TRAFFIC_LIGHT_INT • 027: TRAFFIC_LIGHT_EXT • 028: STATUS_1 • 029: STATUS_2 • 030: Nicht verwendet • 031: Nicht verwendet • 032: Nicht verwendet • 033: Nicht verwendet • 034: Nicht verwendet	
Io.60	STATUS 1-Funktion		000	000
Io.61	STATUS 2-Funktion		000	000
	• 000: NONE • 001: MAINTENANCE • 002: PHOTO • 003: STOP • 004: OBSTACLE • 005: EMERGENCY	• 006: CLOSED_M1 • 007: OPENED_M1 • 008: Nicht verwendet • 009: Nicht verwendet • 010: RESP_FIX • 011: RESP_INT	• 012: Nicht verwendet • 013: Nicht verwendet • 014: Nicht verwendet • 015: Nicht verwendet • 016: CLOSURE_FAILED • 017: SECURITY	

BEWEGUNGS-Parameter (ΠΟΛΕ)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
Mo.01	Verzögerungsgeschwindigkeit beim Öffnen	040	055
	Anpassung der Motordrehzahl bei Verlangsamung während der Öffnung.	5%.....100%	
Mo.02	Höchstgeschwindigkeit beim Öffnen	100	100
	Einstellung der Motordrehzahl beim Öffnen.	5%.....100%	
Mo.03	Beschleunigungsraum beim Öffnen	010	010
	Damit wird ein definierter Raum in % des Gesamthubes (Wert <30%) ausgedrückt, innerhalb dessen die Beschleunigung zu Beginn eines Öffnungsbefehls erzeugt wird. Ein kleiner Wert entspricht einer sehr hohen Rampe.	0%.....30%	
Mo.04	Öffnen des Geschwindigkeitsübergangsraums	010	010
	Er drückt einen in % des Gesamthubes definierten Raum aus (Wert <30%), innerhalb dessen die Automatisierung auf die Verzögerungsgeschwindigkeit abbremmen muss. Das Ende dieses Raums wird ab dem Beginn des Raums Mo.05 berechnet.	0%.....30%	
Mo.05	Verzögerungsraum beim Öffnen	010	010
	Damit wird ein definierter Abstand in % des Gesamthubes ausgedrückt (Wert <30%). Dies ist der letzte Abschnitt, den die Automatisierung während des Eröffnungsmanövers durchläuft.	0%.....30%	
Mo.06	Verzögerungsgeschwindigkeit beim Schließen	040	020
	Anpassung der Motordrehzahl beim Abbremsen während des Schließens.	5%.....100%	
Mo.07	Höchstgeschwindigkeit beim Schließen	100	075
	Einstellung der Motordrehzahl beim Schließen.	5%.....100%	
Mo.08	Beschleunigungsraum beim Schließen	010	010
	Damit wird ein definierter Raum in % des Gesamthubes (Wert <30%) ausgedrückt, innerhalb dessen die Beschleunigung zu Beginn eines Schließbefehls erzeugt wird. Ein kleiner Wert entspricht einer sehr hohen Rampe.	0%.....30%	
Mo.09	Schließen des Geschwindigkeitsübergangsraums	010	010
	Er drückt einen in % des Gesamthubes definierten Raum aus (Wert <30%), innerhalb dessen die Automatisierung auf die Verzögerungsgeschwindigkeit abbremmen muss. Das Ende dieses Raums wird ab dem Beginn des Raums Mo.10 berechnet.	0%.....30%	
Mo.10	Verzögerungsraum beim Schließen	010	010
	Damit wird ein definierter Abstand in % des Gesamthubes ausgedrückt (Wert <30%). Dies ist der letzte Abschnitt, der von der Automatisierung im Abschlussmanöver absolviert wird.	0%.....30%	
Mo.11	Stopp-Intensität	020	020
	Regelt, wie schnell der Motor im Fall eines Stopps oder einer Bewegungsumkehr auf Nullgeschwindigkeit abfällt. Dies betrifft Stopps, die verursacht werden durch: - Bewegungsbefehle (START, OPEN, CLOSE, PED usw.); - PHOTO- oder STOP-Typ Input-Aktivierung. Es betrifft nicht Stopps, die verursacht werden durch: - Erreichen eines Begrenzungsschalters oder eines gespeicherten Punkts; - Notfall-Umkehr (interne Hinderniserkennung oder SAFETY-Typ Input-Aktivierung). Hinweis: Höhere Werte = schnellerer Stopp; Niedrige Werte = langsamerer Stopp. Achtung: Um übermäßige Beanspruchungen zu vermeiden, die den ordnungsgemäßen Betrieb der Automation beeinträchtigen könnten, wird geraten, die mögliche Trägheit der Tür zu berücksichtigen und bei Vorliegen von beträchtlichen Massen zu vermeiden, zu hohe Werte zu setzen.	0%.....50%	
Mo.12	Freiraum für Fußgängerfunktion	030	050
	Einstellung des Öffnungsraums für die Fußgängerfunktion in %.	0%.....100%	
Mo.13	Empfindlichkeit der Motorkraft 1 beim Öffnen	050	040
	Gibt einen Wert in % an, um die Empfindlichkeit für die Erkennung eines Hindernisses beim Öffnen in Motor 1 einzustellen. Ein hoher Wert entspricht einer geringeren Empfindlichkeit.	1%.....100%	

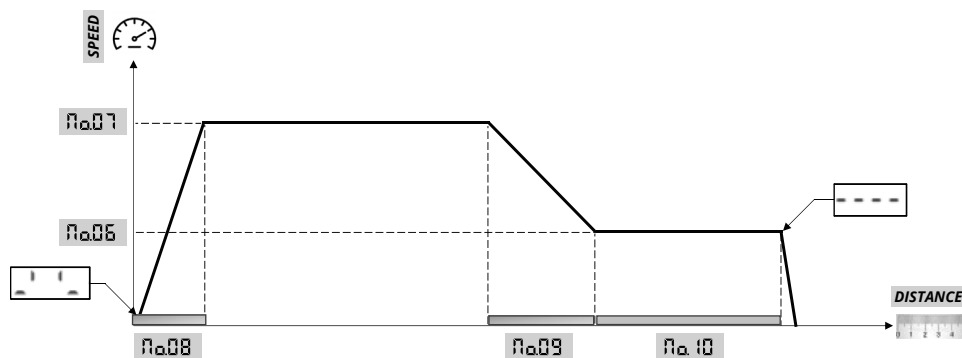
Mo.14	Empfindlichkeit der Motorkraft 1 beim Schließen	050	040
	Gibt einen Wert in % an, um die Empfindlichkeit für die Erkennung eines Hindernisses beim Schließen in Motor 1 einzustellen. Ein hoher Wert entspricht einer geringeren Empfindlichkeit.	1%.....100%	
Mo.15	Nicht verwendet		
Mo.16	Nicht verwendet		
Mo.17	RESP und Endanschlag Einstellungen	002	001
	• 000: In normalem Betriebsmodus, er hält an dem gespeicherten Punkt an; im Fall von RESP, sucht es nach dem Öffnungsbezug. • 001: In normalem Betriebsmodus, er hält an dem gespeicherten Punkt an; im Fall von RESP, sucht es nach dem Schließbezug. • 002: Sucht nach dem Anschlag nur beim Öffnen, während es beim Schließen am gespeicherten Punkt stoppt. Im Fall von RESP, bei Start öffnet es. • 003: Sucht nach dem Stopp nur beim Schließen, während es beim Öffnen am gespeicherten Punkt stoppt. Im Fall von RESP, bei Start schliesst es. • 004: Sucht beim Schließen und beim Öffnen nach dem Anschlag. Im Fall von RESP, bei Start öffnet es. • 005: Sucht beim Schließen und beim Öffnen nach dem Anschlag. Im Fall von RESP, bei Start schliesst es. Hinweis: Die einzig zulässige Richtung im Fall von RESP ist die voreingestellte Richtung, im Fall von Reversierung (PHOTO, SAFETY) stoppt es die Bewegung. Hinweis: Bei vorhandensein von kabelgebundenen Endschalter, hält das Tor immer bei Erreichen des Endschalters. Hinweis: Aktivieren Sie die Stoppsuche erst nach dem Einlernen (SE.03). Damit soll verhindert werden, dass der Motor während des Force Mappings zu viel Druck ausübt.		
Mo.18	Zweiphasenbeschleunigung	000	000
	Wenn er aktiviert ist, führt er eine Beschleunigungsrampe bis zu der durch den Parameter Mo.01 oder Mo.06 festgelegten Verzögerungsgeschwindigkeit aus und hält diese bis zum Ende des Beschleunigungsbereichs (Mo.03 oder Mo.08) ein. Hinweis: Dieser Parameter kann zur Erleichterung von Aufpralltests an sich schließenden Garagentoren an dem Punkt H-300mm verwendet werden. (H=Höhe des Sektionaltors).	• 000: Gesperrt • 001: Nur beim Öffnen • 002: Nur beim Schließen • 003: Beim Öffnen und Schließen	
Mo.19	Einstellung der Anlaufzeit beim Öffnen	000	000
	• 000: Anlauf deaktiviert (führt einen sehr kurzen, fast unmerklichen Schub aus) • 00X: Regelt die Anlaufzeit bis auf 2,5s (X*10 ms)		
Mo.20	Einstellung der Anlaufzeit beim Schließen	000	000
	• 000: Anlauf deaktiviert (führt einen sehr kurzen, fast unmerklichen Schub aus) • 00X: Regelt die Anlaufzeit bis auf 2,5s (X*10 ms)		
Mo.21	Endspielraum gegen Anschlag AUF	010	100
	Abstand am Ende des Öffnungsvorgangs, der mit Verzögerungsgeschwindigkeit und ohne Rückwärtsfahrt auf ein Hindernis ausgeführt wird. Ausgedrückt in Tausendstel des Gesamthubs. (0.....255)		
Mo.22	Endspielraum gegen Anschlag ZU	010	030
	Abstand am Ende des Schließvorgangs mit Verlangsamungsgeschwindigkeit und ohne Rückwärtsfahrt über ein Hindernis. Ausgedrückt in Tausendstel des Gesamthubs. (0.....255)		
Mo.23	Nicht verwendet		
Mo.24	Nicht verwendet		
Mo.25	Nicht verwendet		
Mo.26	Nicht verwendet		
Mo.27	Nicht verwendet		
Mo.28	Elektronische Motorbremse	000	000
	Vorgesehene Parameter für Schienenautomationen für Sektionaltore. Sie dient dazu, eventuelle Motorbewegungen, die im Stillstand der Automatisierung erkannt werden, zu unterbinden. In diesem Fall wird der Motor in der entgegengesetzten Richtung zur erkannten Bewegung aktiviert, um die Position der Automatisierung unverändert zu halten. Achtung: es ist UNBEDINGT erforderlich, einen angeschlossenen und aktivierten 2-Kanal-Drehgeber zu verwenden (SY.04=002). Achtung: Falls aktiv, (Mo.28 = 001,002,003) ist ERFORDERLICH, den Parameter Mo.17 = 002 zu setzen und den mechanischen Anschlag (Art. AB / FM, nicht im Lieferumfang enthalten) auf der Schiene in der Öffnungsstellung zu installieren.	• 000: Gesperrt • 001: Nur aktiv bei geschlossenem Tor • 002: Nur aktiv bei geöffnetem Tor • 003: Sowohl bei geöffnetem wie geschlossenem Tor aktiv	

DIAGRAMME FÜR DIE JUSTIERUNG DER BEWEGUNG

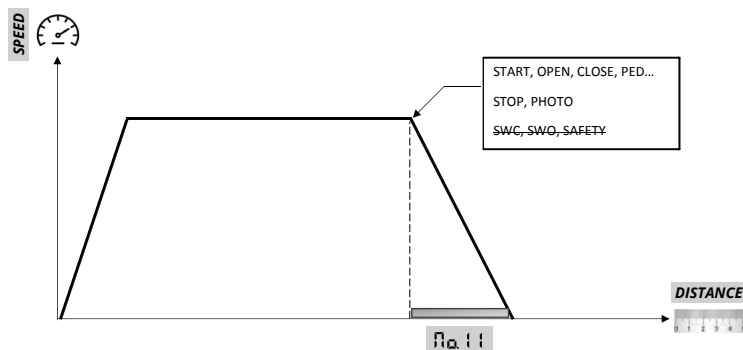
Justierungen beim ÖFFNEN



Justierungen beim SCHLIESSEN

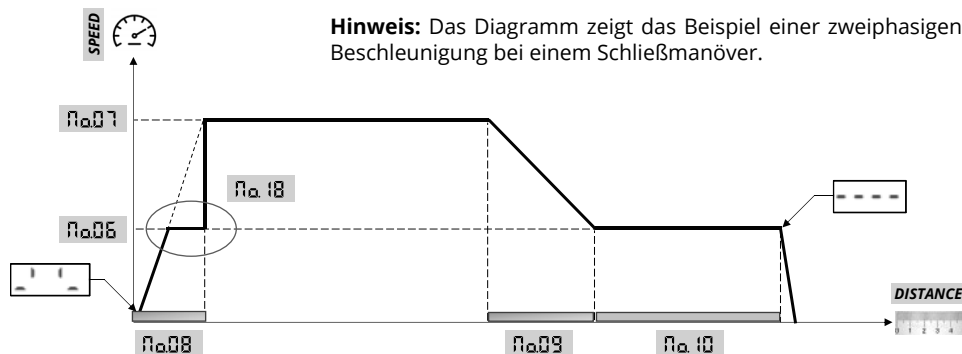


Justierung der STOPP- INTENSITÄT (Mo.11)



Einstellung der zweiphasigen Beschleunigung (Mo.18)

Hinweis: Das Diagramm zeigt das Beispiel einer zweiphasigen Beschleunigung bei einem Schließmanöver.



SICHERHEITS-Parameter (SAFE)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
SA.01	PHOTO_1	002	002
	• 000: STOP & SCHLIESSUNG - Der Lichtschranken-Input wird nur beim Start mit feststehendem Tor und während des Schließvorgangs überprüft. Im ersten Fall, verhindert er den Start, während er beim Schließen die Umkehr der Bewegung auslöst. • 001: IMMER - Der Lichtschranken-Input wird immer überprüft. Bei feststehendem Tor, verhindert er den Start des letzteren. Während des Schließvorgangs, löst er die Umkehr der Bewegung aus. Während des Öffnungsvorgangs, bringt er das Tor zum Stehen. • 002: SCHLIESSUNG - Der Lichtschranken-Input wird nur während des Schließvorgangs überprüft. Seine Aktivierung löst die Umkehr der Bewegung aus.		
SA.02	PHOTO_2	000	002
	• 000: STOP & SCHLIESSUNG - Der Lichtschranken-Input wird nur beim Start mit feststehendem Tor und während des Schließvorgangs überprüft. Im ersten Fall, verhindert er den Start, während er beim Schließen die Umkehr der Bewegung auslöst. • 001: IMMER - Der Lichtschranken-Input wird immer überprüft. Bei feststehendem Tor, verhindert er den Start des letzteren. Während des Schließvorgangs, löst er die Umkehr der Bewegung aus. Während des Öffnungsvorgangs, bringt er das Tor zum Stehen. • 002: SCHLIESSUNG - Der Lichtschranken-Input wird nur während des Schließvorgangs überprüft. Seine Aktivierung löst die Umkehr der Bewegung aus.		
SA.03	SAFETY_1	000	001
	• 000: Schaltleiste immer freigegeben • 001: Schaltleiste nur während des Schließens freigegeben • 002: Schaltleiste nur während des Schließens und vor jeder Bewegung freigegeben • 003: Schaltleiste nur während des Öffnens freigegeben • 004: Schaltleiste nur während des Öffnens und vor jeder Bewegung freigegeben		
SA.04	SAFETY_2	000	001
	• 000: Schaltleiste immer freigegeben • 001: Schaltleiste nur während des Schließens freigegeben • 002: Schaltleiste nur während des Schließens und vor jeder Bewegung freigegeben • 003: Schaltleiste nur während des Öffnens freigegeben • 004: Schaltleiste nur während des Öffnens und vor jeder Bewegung freigegeben		
SA.05	Aktivierung von „SCHNELLSCHLIESSUNG“	000	000
	• 000: Gesperrt • 001: Nur für PHOTO_1 aktiv • 002: Nur für PHOTO_2 aktiv • 003: Für PHOTO_1 und PHOTO_2 aktiv		
SA.06	Verhalten von „SCHNELLSCHLIESSUNG“	000	000
	Ermöglicht die Bestimmung des Verhaltens, wenn eine Lichtschranke im freigegebenen „close immediately“-Modus während eines Öffnungsvorgangs durchquert wird. • 000: Vervollständigt zuerst den kompletten Öffnungsvorgang und schließt dann das Tor mit der in tl.20 gesetzten Verzögerung wieder; • 001: Unterbricht den Vorgang und schließt dann das Tor mit der in tl.20 gesetzten Verzögerung.		
SA.07	Umkehrweg aufgrund von Hindernis während des Öffnens	003	003
	Ermöglicht die Regelung der Dauer der Umkehr der Bewegung, falls während des Öffnungsmanövers ein Hindernis erfasst wird.	• 000: Vollständige Umkehr nach einem Hindernis • >000: Dauer der Umkehr nach einem Hindernis (1s.....10s)	
SA.08	Umkehrweg aufgrund von Hindernis während des Schließens	003	003
	Ermöglicht die Regelung der Dauer der Umkehr der Bewegung, falls während des Schließmanövers ein Hindernis erfasst wird.	• 000: Vollständige Umkehr nach einem Hindernis • >000: Dauer der Umkehr nach einem Hindernis (1s.....10s)	
SA.09	TCA mit EMERGENCY_IN	000	000
	Beschreibt das Verhalten der TCA in Verbindung mit der EMERGENCY_IN-Funktion • 000: Ist die TCA aktiv, schließt das Tor nach der TCA erneut • 001: Selbst, wenn die TCA aktiv ist, schließt das Tor nicht wieder automatisch. Das erste erneute Schließmanöver erfordert einen Befehl. Beim darauffolgenden Vorgang arbeitet die TCA normal.		

SA.10	Testfunktion der Sicherheitsvorrichtung	000	000
	Die Funktion schaltet den 24V-TEST-Input aus und überprüft die Öffnung des Kontakts der Sicherheitsvorrichtung vor jedem Vorgang. Achtung: Für einen Betrieb im „Selbsttest Sicherheitsvorrichtung“-Modus, sind folgende Anschlüsse zu beachten: - Die Sender (TX) am 24V TEST-Ausgang; - Die Empfänger (RX) am 24V-Ausgang; Zusätzlich, müssen die Sicherheitsvorrichtungen verdrahtet und abgestimmt sein, bevor der der Lernlauf durchgeführt wird (SE.03).	• 000: Gesperrt • 001: Freigegeben	
SA.11	PHOTO_1-Ausblendung	000	000
	Die Funktion verhindert das Einschreiten der Lichtschranken sowohl bei Öffnungs- wie Schließmanövern in dem Bereich zwischen dem Erkennungspunkt und dem Punkt der vollständigen Schließung. Während des automatischen Lernlaufes (SE.03) bestimmt die Verdunkelung der Lichtschranken während des Schließvorgangs den Startpunkt der Ausblendung. Es ist erforderlich, dass die entsprechende Lichtschranke als PHOTO_1 angeschlossen ist.	• 000: Sperre deaktiviert • 001: Sperre aktiv (die Lichtschranken werden im Bereich zwischen dem Erfassungspunkt und dem Schließpunkt immer ignoriert)	
SA.12	Automatisches TCA-Schließen nach einem Hindernis während des Schließens	000	000
	Im Fall von vollständiger Umkehr (SA.08=000) während eines Schließvorgangs, bestimmt es, wie die Automation den automatischen erneute Schließvorgang TCA ausführt. Hinweis: Gilt nur für mittels des SAFETY-Modus oder die Aufprall-Schutz-Funktion erkannte Hindernisse.	• 000: Führt immer ein automatisches erneutes Schließen aus • 001: Versucht 1 automatisches erneutes Schließen • 002: Versucht 2 automatische erneute Schließvorgänge • 003: Versucht 3 automatische erneute Schließvorgänge • 004: Verhindert das automatische erneute Schließen	

DE

ZEIT-Parameter (t l P E)

		Default TYPE 00	Default TYPE 04
tl.01	Automatische Schließdauer (TCA)	000	000
	Regelt die Zeit für das automatische Schließen TCA	• 000: Gesperrt • >000: Für die gesetzte Zeit aktiv (1s.....255s)	
tl.02	Automatische Fußgänger-Schließdauer (TCA_PED)	000	000
	Regelt die Zeit für das automatische Fußgänger-Schließen TCA_PED	• 000: Gesperrt • >000: Für die gesetzte Zeit aktiv (1.....255s) (1.....255min - NUR TYPE 04)	
tl.03	Blinkdauer der Vorwarnung in AUF	000	000
	Regelt die Blinkdauer vor einem Öffnungsvorgang.	(0s.....10s)	
tl.04	Blinkdauer der Vorwarnung in ZU	000	000
	Regelt die Blinkdauer vor einem Schließvorgang.	(0s.....10s)	
tl.05	Nicht verwendet		
tl.06	Nicht verwendet		
tl.07	COURTESY-Dauer	060	060
	Regelt die Dauer des Hilfslicht	0s.....255s	
tl.08	ELOCK_M1 - Dauer	002	002
	Regelt die Aktivierungsdauer des ELOCK_ M1 / BOOST_M1-Outputs oder die Deaktivierungsdauer des ELOCK_INV_M1-Outputs.	(1s.....10s)	
tl.09	Nicht verwendet		
tl.10	Nicht verwendet		
tl.11	Nicht verwendet		
tl.12	Nicht verwendet		
tl.13	Nicht verwendet		
tl.14	Nicht verwendet		
tl.15	Nicht verwendet		

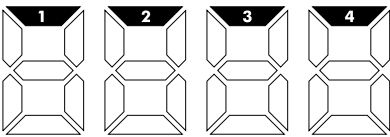
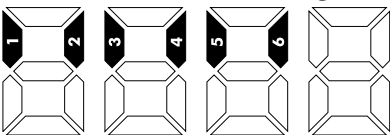
tl.16	AUX_1 - Dauer	100	100
	Regelt die Aktivierungsdauer des AUX_1-Outputs, sofern timer-gesteuert.	(0s.....255s)	
tl.17	AUX_2 - Dauer	100	100
	Regelt die Aktivierungsdauer des AUX_2-Outputs, sofern timer-gesteuert.	(0s.....255s)	
tl.18	Nicht verwendet		
tl.19	Alarmdauer für fehlgeschlagene Schließung	010	010
	Für die als CLOSURE_FAILED konfigurierte STATUS-Outputs verwendete Dauer: Sobald diese Zeit verstrichen ist, wird der Output aktiviert, wenn sich die Automation nicht in der Schließstellung befindet. Hinweis: Funktioniert unabhängig vom Vorliegen von TCA (tl.01) oder TCA_PED (tl.02).	(1min.....255min)	
tl.20	Verzögerung bei „SCHNELLSCHLIESSUNG“	001	001
	Erlaubt die Einstellung, nach wie vielen Sekunden die Schnellschliessung erfolgen soll. (SA.05).	(1s.....10s)	

ZUSÄTZLICHE Parameter (EHEr)

		Default TYPE 00	Default TYPE 04
EX.01	Wohnanlagen-Funktion	000	000
	Erlaubt die Sperre der Öffnungs- und Schließbefehl-Inputs während des Öffnens und der automatische Schließdauer.	• 000: Gesperrt • 001: Nur beim Öffnen aktiv • 002: Aktiv während des Öffnens und der automatische Schließdauer	
EX.02	Nicht verwendet		
EX.03	Nicht verwendet		
EX.04	Nicht verwendet		
EX.05	Nicht verwendet		
EX.06	„STEP-BY-STEP“ (Einzelschritt)-Freigabe	001	001
	Auswahl des „Umkehr“-Modus (während des laufens kehrt ein Startimpuls die Richtung der Bewegung um) oder „step-by-step“ (während des laufens stoppt ein Startimpuls die Bewegung). Der folgende Impuls startet die Bewegung erneut in die entgegengesetzte Richtung).	• 000: Umkehr • 001: Einzelschritt mit START und PED • 002: Einzelschritt mit START, PED und OPEN/ CLOSE	
EX.07	Erleichterung des manuellen Entriegelns bei geschlossenem Tor	000	000
	Falls=0, ist die Funktion gesperrt Falls≠0, Nach Erreichen des Endanschlags in ZU, führt Motor 1 eine kurze Umkehr aus, um den Druck darauf zu verringern und das manuelle Entriegeln zu erleichtern. Der gesetzte Wert gibt die Dauer der Umkehr an.	• 000: Entriegelungserleichterung deaktiviert • >000: Entriegelungserleichterung aktiviert mit Dauer von: (1x25ms..... 20x25ms) (1x25ms..... 40x25ms - NUR TYPE 00)	
EX.08	Erleichterung des manuellen Entriegelns bei offenem Tor	000	000
	Falls=0, ist die Funktion gesperrt Falls≠0, Nach Erreichen des Endanschlags in AUF, führt Motor 1 eine kurze Umkehr aus, um den Druck darauf zu verringern und das manuelle Entriegeln zu erleichtern. Der gesetzte Wert gibt die Dauer der Umkehr an.	• 000: Entriegelungserleichterung deaktiviert • >000: Entriegelungserleichterung aktiviert mit Dauer von: (1x25ms..... 20x25ms) (1x25ms..... 40x25ms - NUR TYPE 00)	
EX.09	Nicht verwendet		
EX.10	Energy Saving	000	000
	Funktion zur Energieeinsparung, wenn eine Notbatterie-Ausrüstung oder eine auf Solarmodulen basierende Stromversorgung vorliegt. Ist die Energiesparfunktion aktiv, ist das Display ausgeschaltet und zeigt alle 10s das Symbol „--“ an. Die Funktion kann in 3 Stufen eingestellt werden: • 000: „Energy Saving“ nicht aktiv; • 001: „Energy Saving“ aktiv: Schaltet alle Ausgänge aus, mit Ausnahme des festen Vaux 24V-Ausgangs. • 002: „Energy Saving“ aktiv: Schaltet alle Ausgänge aus, mit Ausnahme des festen Vaux 24V-Ausgangs, darüber hinaus werden alle STATUS-Typ-Ausgänge aktiv gehalten. Achtung: Mit aktiver „Energy Saving“ steht die SAS-Funktion nicht zur Verfügung.		

EX.11	SAS-Funktion	000	000
	Aktivierung der SAS-Funktion (nur für SAS_OUTPUT-Ausgänge): Der SAS-Ausgang wird an einen STOP / SAS_INPUT-Eingang einer zweiten Steuereinheit angeschlossen und löst den Betriebsmodus „Schleusenfunktion“ aus (Öffnung der zweiten Tür solange gesperrt, bis die erste Tür nicht vollständig geschlossen ist). Ist dieser Parameter freigegeben, führt er im Anschluss eines Resets eine automatische RESP aus, währenddessen der SAS-Ausgang sich nicht aktiviert. Sofern Endschalter vorliegen und nach einem Reset betätigt sind, wird ein RESP nicht ausgeführt. Achtung: Werden beide Flügel manuell entriegelt und aus der Schließstellung gedrückt, wird der Schaltsperrenzustand erzeugt. Es wird dann erforderlich sein, mindestens einen der beiden Flügel manuell zu schließen. Achtung: Der STOP / SAS_INPUT-Input muss von einem potenzialfreiem Kontakt aktiviert werden, wie der einer NET-EXP-Erweiterungskarte oder eines Relais. Achtung: Im Fall von RESP, muss die SAS-Funktion notwendigerweise mit einer Anschlag-/Referenz-Suche in Richtung Schließung eingestellt werden. Demzufolge funktioniert es mit den Einstellungen: Mo.17 = 001, 003, 005.	• 000: Gesperrt • 001: Freigegeben	
EX.12	TCA neu laden	001	001
	Erlaubt, zu bestimmen, ob bei offenem Tor und aktiver TCA, die TCA neu geladen wird. Die Funktion ist sowohl für TCA (tl.01) als TCA_PED (tl.02) gültig. Sofern = 1, lädt ein Einschreiten von PHOTO, OPEN, OPEN_INT oder OPEN_EXT bei vollständig geöffnetem Tor die TCA erneut. Mit dem Tor im Fußgänger-Modus geöffnet, lädt ein Einschreiten von PHOTO oder PED das TCA_PED, während ein OPEN-, OPEN_INT- oder OPEN_EXT-Befehl die vollständige Öffnung verursacht.	• 000: Neuladen gesperrt • 001: Neuladen freigegeben	
EX.13	TCA aussetzen	000	000
	Sofern=0, erfolgt das automatische Schließen bei offener Tür und aktiver TCA immer, auch wenn ein STOP-Befehl-Impuls erteilt wurde. Nur ein anhaltender STOP-Befehl verhindert das automatische Schließen der Tür; Sofern=1, annulliert bei offener Tür und aktiver TCA ein Impuls des STOP-Befehls das automatische Schließen; Sofern=2, annulliert bei offener Tür und aktiver TCA ein Impuls des STOP- oder OPEN-Befehls das automatische Schließen. Hinweis: Falls aktiv, wirkt sich der Parameter auch auf die TCA_PED- Funktion aus (in diesem Fall agiert die Einstellung 002 wie 001 d.H.: ein OPEN-Befehl mit dem Tor in der Teilöffnung, erzeugt eine vollständige Öffnung).	• 000: Gesperrt • 001: Aktiv mit einem STOP-Impuls sperrt es die TCA • 002: Aktiv mit einem STOP- oder OPEN-Impuls sperrt es die TCA	
EX.14	Nicht verwendet		
EX.15	Nicht verwendet		
EX.16	Nicht verwendet		
EX.17	Totmannbetrieb bei Ausfall der Sicherheitseinrichtung	000	000
	Ist die Funktion aktiviert, werden alle als OPEN und CLOSE konfigurierten Inputs automatisch auch OPEN_UP und CLOSE_UP, wenn betätigt und mindestens 5s lang gehalten werden, wenn eine Sicherheitseinrichtung (Lichtschranke und/oder Schalteiste) angesprochen hat. Diese Funktion kann daher dazu verwendet werden, den Antrieb zu bedienen, auch wenn die Sicherheitseinrichtungen defekt sind. Ist der Input nicht länger aktiviert, kehrt die Automation zum automatischen Betriebsmodus zurück. Diese Funktion steht bei deaktivierten SAFETY-Typ-Vorrichtungen bei feststehendem Tor nicht zur Verfügung (Werte 001 und 003 der Parameter SA.03 und SA.04). Aus Sicherheitsgründen, raten wir, diese Funktion NICHT zu nutzen, wenn an als OPEN oder CLOSE konfigurierten Eingängen Schaltuhren angeschlossen sind.	• 000: Funktion gesperrt. • 001: Funktion freigegeben (automatischer Übergang zu OPEN_UP/CLOSE_UP bei beteiligten bzw. defekten Sicherheitseinrichtungen, wenn die OPEN- bzw. CLOSE-Befehle aufrechterhalten werden).	
EX.18	Zyklusanzeige wenn Steuerung eingeschalten wird	000	000
	Erlaubt die Ergänzung der Meldungen auf dem Display während der Einschaltphase der Steuereinheit, indem es die Gesamtzahl der vollendeten Zyklen anzeigt. Achtung: Die Aktivierung der Funktion und die entsprechende Anzeige der neuen Informationen auf dem Display bewirken einen langsameren Start der Steuereinheit.	• 000: Anzeige der Gesamtvorgänge gesperrt • 001: Anzeige der Gesamtvorgänge freigegeben	
EX.19	Nicht verwendet		
EX.20	MANEUVER_INHIBITION-Funktion	000	000
	Wird ein Input als MANEUVER_INHIBITION gesetzt, verhält er sich wie ein Ruhekontakt, der, wenn geöffnet, den Vorgang verhindert.	• 000: Sofern geöffnet, verhindert er Öffnungsbefehle, erlaubt jedoch Schließbefehle. • 001: Sofern geöffnet, verhindert er Öffnungs- und Schließbefehle.	

TEST-Parameter (테스트)

		Default TYPE 00	Default TYPE 04												
tE.01	Anzeige der Eingangs-Status der Steuerplatine														
	Erlaubt die Anzeige des Status der Eingänge der Steuerplatine. Ein Aus-Segment entspricht einem offenen Kontakt, während ein Ein-Segment einem geschlossenen Kontakt zugeordnet ist.  <table border="1" data-bbox="670 280 1037 369"> <tr> <td>1</td><td>IN_1</td><td>3</td><td>IN_3</td></tr> <tr> <td>2</td><td>IN_2</td><td>4</td><td>IN_4</td></tr> </table>	1	IN_1	3	IN_3	2	IN_2	4	IN_4						
1	IN_1	3	IN_3												
2	IN_2	4	IN_4												
tE.02	Anzeige der Eingangs-Status der Erweiterungsplatine														
	Erlaubt die Anzeige des Status der Eingänge der Erweiterungsplatine. Ein Aus-Segment entspricht einem offenen Kontakt, während ein Ein-Segment einem geschlossenen Kontakt zugeordnet ist.  <table border="1" data-bbox="670 504 1197 638"> <tr> <td>1</td><td>EXP_IN_1</td><td>4</td><td>EXP_IN_4</td></tr> <tr> <td>2</td><td>EXP_IN_2</td><td>5</td><td>EXP_IN_5</td></tr> <tr> <td>3</td><td>EXP_IN_3</td><td>6</td><td>EXP_IN_6</td></tr> </table>	1	EXP_IN_1	4	EXP_IN_4	2	EXP_IN_2	5	EXP_IN_5	3	EXP_IN_3	6	EXP_IN_6		
1	EXP_IN_1	4	EXP_IN_4												
2	EXP_IN_2	5	EXP_IN_5												
3	EXP_IN_3	6	EXP_IN_6												
tE.03	Statusanzeige Zykluszähler														
	Erlaubt die Anzeige der Gesamtzahl der von der Steuereinheit vollendeten Zyklen. Das Display zeigt das Wort „tCYC“ mit dem entsprechenden Wert an, gefolgt von dem Wort „MULT“ mit dem entsprechenden Wert des Multiplikators. Um die Anzahl der Zyklen zu berechnen, müssen die beiden Werte miteinander multipliziert werden. Z.B.: tCYC=120, MULT=10; 120x10=1200 erfolgte Zyklen														
tE.04	Nicht verwendet														
tE.05	Automatische Öffnungsdauer (TAA)	000	000												
	Regelt die Zeit für das automatische Öffnen TAA. (im zusammenhang mit TCA auch als Demo-Funktion nutzbar z.B.: in Ausstellungen, Schaufenstern, ...)	• 000: Gesperrt • >000: Für die gesetzte Zeit aktiv (1s.....255s)													

10 INBETRIEBNAHME

Die Abnahme ist ein sehr wichtiger Teil, und hilft zu überprüfen, ob die Anlage richtig installiert ist. **DEA** System möchte hier eine korrekte Abnahme der Anlage in vier einfachen Schritten zusammenfassen:

- Prüfen Sie, dass die Anweisungen im Kapitel 1 „ZUSAMMENFASSUNG DER HINWEISE“ streng befolgt werden;
- Das Öffnen und Schließen der Anlage probieren und prüfen, dass die Bewegung wie vorgesehen abläuft. Dazu wird empfohlen, verschiedene Proben vorzunehmen, um etwaige Montage- oder Einstellfehler feststellen zu können.
- Prüfen, dass alle an die Anlage angeschlossenen Sicherheitsvorrichtungen richtig funktionieren.
- Die Kraftmessung vornehmen, gemäß Norm EN12445, entsprechende Parameternachstellen, mit der garantiert werden kann, dass die von der Norm EN12453 vorgesehenen Grenzwerte eingehalten werden.

11 PRODUKT-ENTSORGUNG

DEMONTAGE

Die Demontage des Garagentorantriebes ist durch einen professionellen Monteur unter Beachtung der Unfallverhütungs- und Sicherheitsvorschriften sinngemäß anhand der Montageanleitung, jedoch in umgekehrter Reihenfolge der Arbeitsschritte auszuführen. Vor Beginn der Demontage ist der Netzstecker abzuziehen und gegen Wiedereinstecken zu sichern.

ENTSORGUNG

Die Entsorgung des Abtriebs ist gemäß den nationalen und örtlichen Entsorgungsbestimmungen auszuführen. Produkt oder Einzelteile davon dürfen nicht mit dem Restmüll entsorgt werden.



ACHTUNG Im Einklang mit der EU-Richtlinie 2012/19/EG über Elektro- und Elektronik-Altgeräte (WEEE) darf dieses Elektrogerät nicht mit dem normalen Hausmüll entsorgt werden. Bitte bringen Sie das Produkt für die entsprechende Entsorgung zu einer lokalen Gemeinde-Sammelstelle.

NET724 EVO

**Unidad de control para
motores de 24 V**
Instrucciones de uso y
advertencias

Tabla de contenidos

1	Recapitulación Advertencias	105	7	Mensaje visualizados en el Display	117
2	Descripción del producto	107	8	Lista de parámetros "EASY"	118
3	Datos técnicos	107	9	Lista de parámetros "PRO"	119
4	Conexiones Eléctricas	108	10	Ensayo de la instalación	130
5	Programación	110	11	Desmantelamiento del producto	130
6	Descripción de las entradas/salidas	110			

SÍMBOLOS

En este manual se muestran los siguientes símbolos que indican posibles peligros

	Aviso importante de seguridad. El incumplimiento de estas instrucciones puede provocar lesiones graves o daños materiales. El incumplimiento de estas instrucciones puede provocar un mal funcionamiento del producto y crear una situación de peligro.
	Aviso importante de seguridad. El contacto con piezas con tensión puede provocar la muerte o lesiones graves.
	Información importante para la instalación, programación o puesta en marcha del producto.

1 RECAPITULACIÓN ADVERTENCIAS

¡ATENCIÓN! IMPORTANTES INSTRUCCIONES DE SEGURIDAD LEER Y SEGUIR ATENTAMENTE TODAS LAS ADVERTENCIAS Y LAS INSTRUCCIONES QUE ACOMPAÑAN EL PRODUCTO YA QUE UNA INSTALACIÓN ERRÓNEA PUEDE CAUSAR DAÑOS A PERSONAS, ANIMALES O COSAS. LAS ADVERTENCIAS Y LAS INSTRUCCIONES OFRECEN IMPORTANTES INDICACIONES RELATIVAS A LA SEGURIDAD, A LA INSTALACIÓN, AL USO Y AL MANTENIMIENTO. CONSERVAR LAS INSTRUCCIONES PARA ADJUNTARLAS AL FASCÍCULO TÉCNICO Y PARA FUTURAS CONSULTAS.

 **ATENCIÓN** No permita que los niños jueguen con el aparato. El aparato puede ser utilizado por niños de no menos de 8 años de edad, personas con discapacidad física, mental o sensorial reducida o, en general, cualquier persona sin experiencia o, en cualquier caso, la experiencia requerida siempre que el aparato se utilice bajo vigilancia o que los usuarios hayan recibido una formación adecuada sobre el uso seguro del aparato y sean conscientes de los peligros relacionados con su uso.

 **ATENCIÓN** Mando de instalación fija (pulsadores, etc.) deben estar situados fuera del alcance de los niños al menos 150 cm de altura desde el suelo. Nunca permita que los niños jueguen con el aparato, los mandos fijos o con los radiocontroles de la instalación.

 **ATENCIÓN** El uso del producto en condiciones anómalas no previstas por el fabricante puede generar situaciones de peligro; respete las condiciones previstas por estas 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), 2014/53/UE (Directiva RED). 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** En ningún caso utilice el aparato en presencia de atmósfera explosiva o en ambientes que puedan ser agresivos y dañar partes del producto. Verificar que las temperaturas en el lugar de instalación sean idóneas y respeten las temperaturas declaradas en la etiqueta del producto.

 **ATENCIÓN** Cuando se trabaja con el mando “hombre presente”, asegurarse de que no haya personas en la zona de desplazamiento del automatismo.

 **ATENCIÓN** Verificar que en entrada de la red de alimentación de la instalación haya un interruptor o un magnetotérmico onnipolar que permita la desconexión completa en las condiciones de la categoría de sobretensión III.

 **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 230V 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 bornas.

 **ATENCIÓN** Si el cable de alimentación está dañado, deberá ser sustituido por el fabricante o por su servicio de asistencia técnica o por una persona con competencia similar, para prevenir cualquier riesgo.

 **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.

La limpieza y el mantenimiento destinado a ser efectuado por el usuario no debe ser efectuado por niños sin vigilancia.

 **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** Después de la regulación, el respeto de los valores de los límites normativos debe ser detectado con un instrumento para medir fuerza de impacto. Después de cada regulación manual de la fuerza, se debe verificar el funcionamiento del dispositivo anti aplastamiento. Una modificación manual de la fuerza puede ser efectuada solo por personal cualificado efectuando pruebas de medición según EN 12445. Una modificación de la regulación de la fuerza debe ser documentada en el manual de la máquina.

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 2012/19/EG sobre los desechos de equipos eléctricos y electrónicos (WEEE), 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.

NO ESTÁ PERMITIDO TODO LO QUE NO ESTÁ PREVISTO EXPRESAMENTE EN EL MANUAL DE INSTALACIÓN. EL BUEN FUNCIONAMIENTO DEL OPERADOR ESTÁ GARANTIZADO SOLO SI SE RESPETAN LOS DATOS INDICADOS. LA EMPRESA NO RESPONDE DE LOS DAÑOS CAUSADOS POR EL INCUMPLIMIENTO DE LAS INDICACIONES SEÑALADAS EN ESTE MANUAL. DEJANDO INALTERADAS LAS CARACTERÍSTICAS ESENCIALES DEL PRODUCTO, LA EMPRESA SE RESERVA APORTAR EN CUALQUIER MOMENTO LAS MODIFICACIONES QUE ESTA CONSIDERA CONVENIENTES PARA MEJORAR TÉCNICA, CONSTRUCTIVA Y COMERCIALMENTE EL PRODUCTO, SIN COMPROMETERSE CON ACTUALIZAR ESTA PUBLICACIÓN.

2 DESCRIPCIÓN DEL PRODUCTO

NET724 EVO es una unidad de control para automatizaciones del Sistema **DEA** de 1 motor de 24V.

La principal característica de esta unidad de control es la fácil configuración de las entradas y salidas según las necesidades de cada uno, lo que garantiza la adaptabilidad a cualquier tipo de automatización. Basta con establecer la configuración deseada para la automatización en uso y los parámetros de funcionamiento se ajustarán de forma óptima, excluyendo todas las funciones innecesarias.

3 DATOS TÉCNICOS

	NET724EVO	
Tensión de alimentación (V)	230 - 240 V ~ (50/60 Hz)	
Potencia nominal del transformador (VA)	80 VA (230/25V)	150 VA (230/25V)
Fusible F1 (A)	T1A 250V (retrasado)	T2A 250V (retrasado)
Salida alimentación auxiliares	24 V === max 200mA	
Salida 1 configurable	24 V === max 5 W	
Salida 2 configurable	24 V === max 5 W	
Frecuencia receptor rádio	433,92 MHz	
Tipología de codificación emisores	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch - DART	
Nº max emisores gestionados	200	

4 CONEXIONES ELÉCTRICAS



¡ Riesgo de lesionarse y de dañar el material debido a descargas eléctricas !



¡ Riesgo de fallos debido a una instalación incorrecta !

Realizar las conexiones siguiendo las indicaciones del diagrama de cableado.

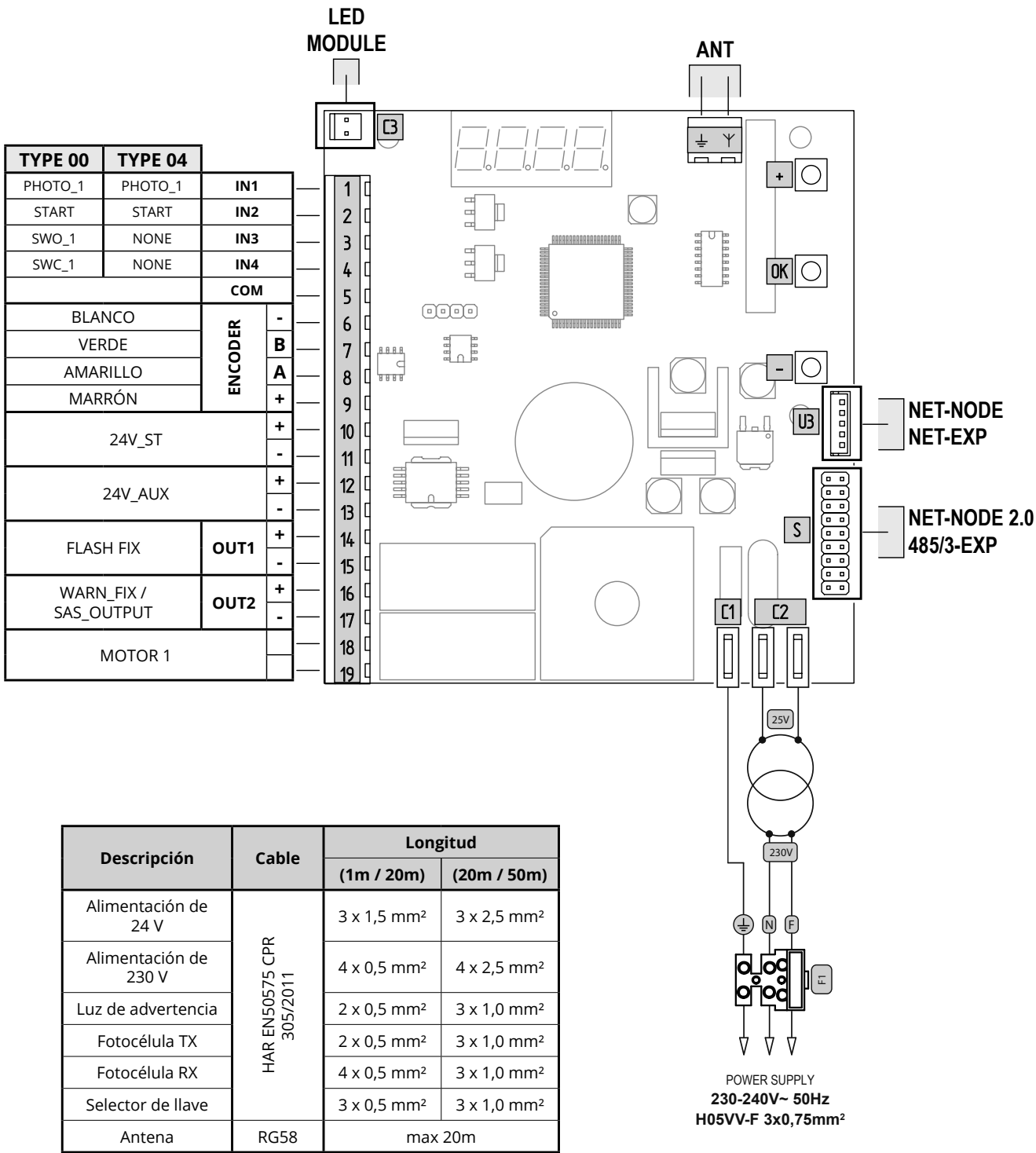
ATENCIÓN Para garantizar la adecuada seguridad eléctrica, mantener el cable de alimentación de 230 V debidamente alejado (mínimo 4 mm en aire o bien 1 mm mediante aislamiento) de los cables de seguridad de tensión extra baja (alimentación de motores, unidades de control, bloqueo eléctrico, antena, fuentes de alimentación auxiliares), ajustándolos con las adecuadas pinzas para cables junto a los bloques terminales.

ATENCIÓN Conectar a la red 230 - 240 V ~ 50/60 Hz utilizando un interruptor onipolar u otros dispositivos que garanticen la desconexión onipolar de la red, con una distancia de abertura de contacto = 3 mm.

Conexión a los bloques terminales

1		Entrada IN1	
2		Entrada IN2	
3		Entrada IN3	
4		Entrada IN4	
5		Entradas comunes	
6	-	Salida codificador motor M1	
7	B		
8	A		
9	+		
10	+	Salida estabilizada de 24V === para dispositivos de seguridad monitorizados	$(24V_{ST} + 24V_{AUX})$ $=$ $\text{max } 200\text{mA}$
11	-		
12	+	Salida de alimentación auxiliar de 24V === (ej. accesorio BAT_ADV)	
13	-		
14	+	OUTPUT 1 configurable 24V === máx. 5W (véase en lo.31 los valores seleccionables)	
15	-		
16	+	OUTPUT 2 configurable 24V === máx. 5W (véase en lo.32 los valores seleccionables)	
17	-		
18-19		Salida motor máx. 5A M1	
ANT	Y	Entrada señal antena de radio	
	⊥	Entrada tierra antena de radio	
C 1		Conexión de las piezas metálicas del motor	
C 2		Entrada para fuente de alimentación de 25 V~ de transformador	
C 3		Salida para conector módulo luz de LED de cortesía	
S		Entrada conector módulo NET-NODE 2.0 - 485/3-EXP	
U 3		Conector módulo enchufe NET-NODE - NET-EXP	

DIAGRAMA ELÉCTRICO
NET724 EVO



5 PROGRAMACIÓN

5.1 Fuente de alimentación

Alimentar el dispositivo. En la pantalla las figuras/términos "00.01" (o la versión de firmware actualmente utilizada), "TYPE", "-04-" (o el valor de TYPE de funcionamiento actualmente en uso) aparecerá en secuencia seguido del símbolo portón cerrado "- - -" (véase Tabla "MENSAJES DE ESTADO en la página 117").

NOTA: Una vez que la unidad de control se conecta, la secuencia de mensajes que aparecen en la pantalla puede integrarse con la información relativa al número total de maniobras totales realizadas hasta ese momento. Consultar el parámetro EX.18 para activar o desactivar la función.

5.2 Configuración o cambio de TYPE

Si el TYPE configurado no es el deseado o si no ha sido definido ("-88-" intermitente), continuar como sigue:

1. Con el portón cerrado y con la puerta parada, pulsar y mantener pulsada la tecla [OK].
2. Pulsar las teclas [+] y [-] al mismo tiempo hasta que aparezca el mensaje "MENU".
3. Mantener las 3 teclas pulsadas hasta que aparezca "TYPE" (el número intermitente indica la configuración actual de TYPE).
4. Soltar los 3 botones.
5. Pasar la lista TYPE con las teclas [+] o [-] y confirmar la elección manteniendo pulsada la tecla [OK].

NOTA: Para confirmar que el TYPE ha sido cambiado, la pantalla iluminará todos los segmentos y reiniciará la unidad de control, mostrando en secuencia las palabras "00.01" (o la versión firmware actualmente en uso), "TYPE", "-04-" (o el valor de TYPE de funcionamiento actualmente en uso) seguido del símbolo portón cerrado "- - -".

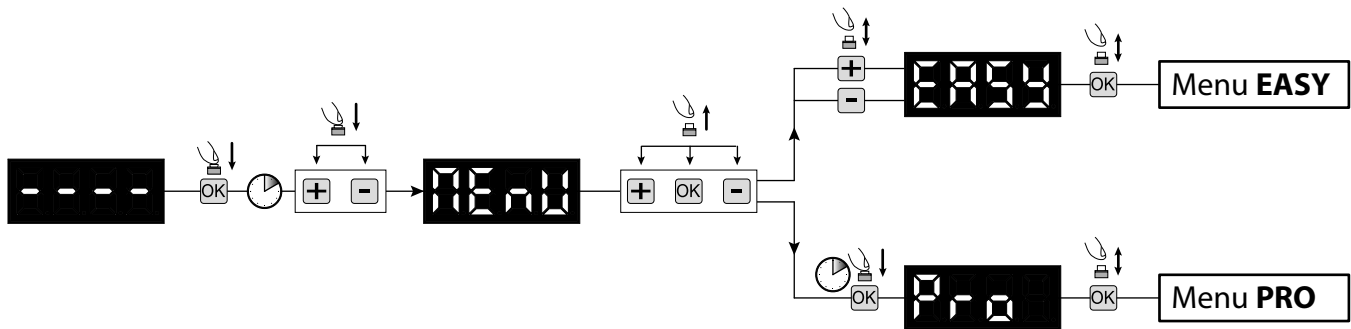
5.3 Acceso a los menús de programación

Para entrar en los menús de programación:

- 1. Con la puerta parada, pulsar y mantener pulsado el botón [OK].
- 2. Simultáneamente pulsar los botones [+] y [-] hasta que aparezca el término "MENU". Soltar los 3 botones.
- 3. Seguir los procedimientos específicos para entrar en los menús "EASY" o "PRO".

LEYENDA DE LOS SÍMBOLOS

	Pulsar y soltar inmediatamente el botón (o los botones).
	Pulsar y mantener pulsado el botón (o los botones) por el tiempo indicado o hasta que cambie el estado.



La programación se divide en 2 menús separados, denominados el menú "EASY" y el menú "PRO".

El **menú "EASY"** incluye una selección de parámetros básicos empleados para iniciar la automatización. La lista de parámetros mostrados en el menú EASY cambia en función del TYPE configurado.

NOTA: La lista de parámetros del menú "EASY" se integra con todos los parámetros modificables (con respecto a sus valores DEFAULT) en el menú "PRO". Esto permite disponer de una lista de todos los parámetros que se utilizan.

El **menú "PRO"** incluye la lista completa de todos los parámetros disponibles agrupados en sub-categorías. Las sub-categorías gestionadas se dividen en:

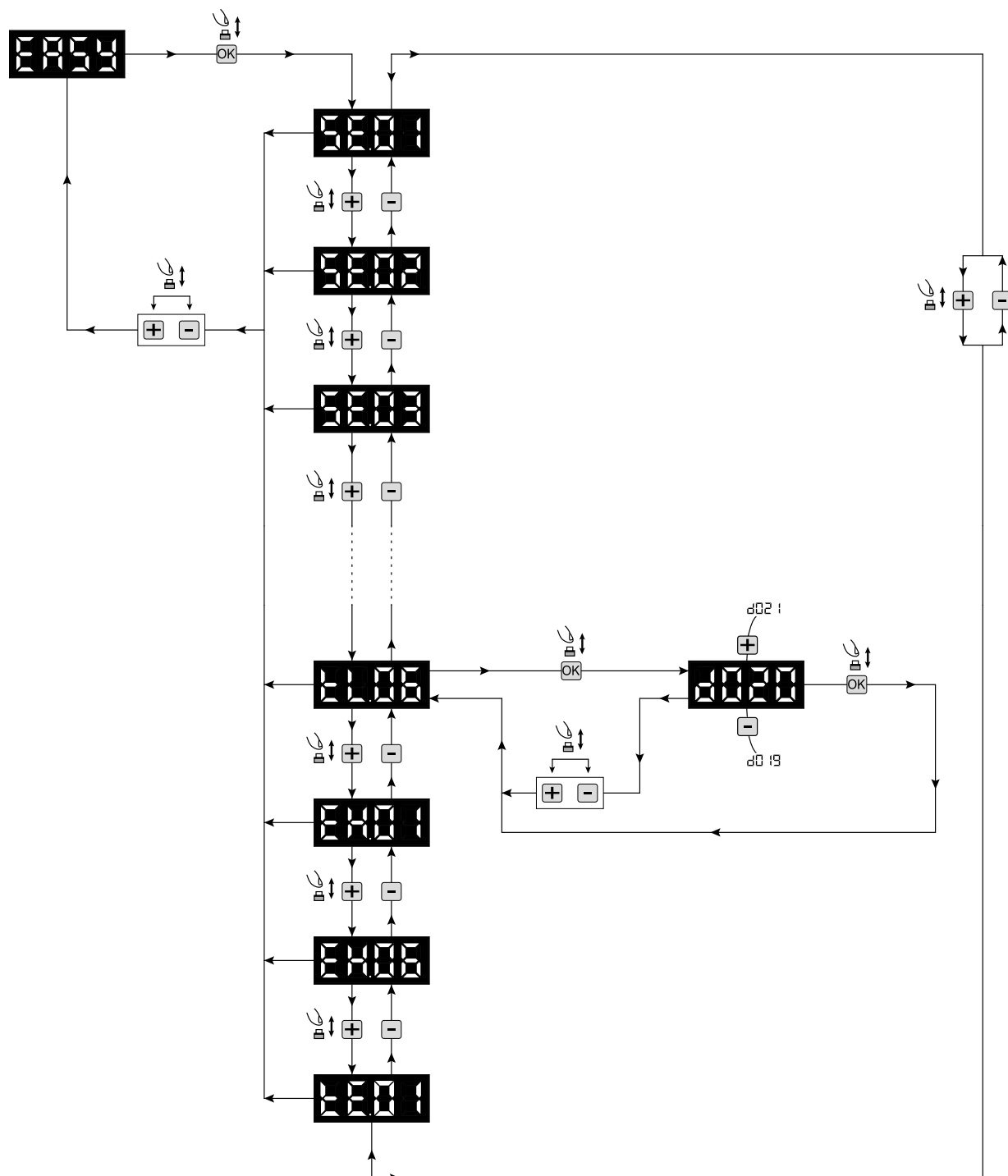
SETUP: Parámetros que gestionan el aprendizaje de los motores y el posicionamiento de las puertas.	RADIO: Parámetros que gestionan los controles remotos y las funciones asociadas a ellos.	SYSTEM: Parámetros que gestionan funciones esenciales para el funcionamiento del sistema.
IN/OUT: Parámetros que gestionan las entradas/salidas de los dispositivos conectados.	MOVEMENT: Parámetros que gestionan los valores de movimiento, velocidad y fuerza de las puertas.	SAFETIES: Parámetros que gestionan los dispositivos de seguridad y las funciones asociadas a ellos.
TIMES: Parámetros que gestionan las funciones asociadas con los tiempos de funcionamiento.	EXTRA: Parámetros que incluyen funciones específicas de determinados tipos de automatizaciones o sistemas.	TEST: Parámetros que incluyen funciones de diagnóstico.

ES

5.4 Navegación en el menú "EASY"

Para entrar al menú de programación "EASY":

1. Asegurarse que el término "MENU" se vea en la pantalla.
2. Pulsar cualquiera de los botones [+] o [-] y aparecerá el término "EASY". Confirmar pulsando el botón [OK].
3. Empleando los botones [+] o [-], pasar la lista de parámetros y confirmar la elección manteniendo pulsado el botón [OK].
4. Modificar el parámetro con el valor deseado y confirmar utilizando el botón [OK].
5. Pulsar simultáneamente los botones [+] y [-] para salir del menú.



6 DESCRIPCIÓN DE ENTRADAS / SALIDAS

Las siguientes tablas describen el funcionamiento de todas las elecciones posibles, tanto para las entradas como para las salidas presentes en el tablero.

ENTRADAS (IN / EXP_IN)	
Mens.	Descripción
NONE	No usada
START	Entrada N.O. Inicio. Cuando interviene genera una maniobra de abertura o de cierre. Puede funcionar en modo "reversal" (EX.06=0), modo "step-by-step" solo con START (EX.06=1) o modo "step-by-step" con START, OEPN y CLOSE (EX.06=2).
PED	Entrada N.O. Peatonal. Si interviene, genera la abertura parcial del portón. La abertura peatonal puede ajustarse mediante Mo.12.
OPEN	Entrada N.O. Abertura. Si interviene, genera la abertura del portón.
CLOSE	Entrada N.O. Cierre. Si interviene, genera el cierre del portón.
OPEN_PM	Entrada N.O. Abertura con accionamiento sostenido. El portón se abre durante el tiempo que se pulsa el botón.
CLOSE_PM	Entrada N.O. Cierre de accionamiento sostenido. El portón se cierra durante el tiempo que se pulsa el botón.
OPEN_INT	Inicia la maniobra y habilita el encendido de la lámpara verde (cuando se ha alcanzado la posición de abertura del portón) solo para semáforo interno. Si entretanto se envía un mando OPEN_EXT, éste se reservará para la siguiente maniobra y, al final del TCA, la lámpara verde del semáforo externo se encenderá.
OPEN_EXT	Inicia la maniobra y habilita el encendido de la lámpara verde (cuando el portón llega a la posición de abertura) solo para semáforo externo. Si mientras tanto se envía un mando OPEN_INT, éste se reservará para la siguiente maniobra y, al final del TCA, la lámpara verde del semáforo interno se encenderá.
OPEN_STOP	Entrada N.O. Abre el portón y lo cierra (el TCA está desactivado). Si interviene, genera la abertura del portón. Al final de la maniobra de abertura, el tablero entra en el modo STOP hasta que vuelva a enviarse el siguiente mando de START o CLOSE.
AUX_1_IN	Entrada para gestionar la salida AUX_1_OUT.
AUX_2_IN	Entrada para gestionar la salida AUX_2_OUT.
COURTESY_IN	Entrada N.O. para comandar la salida cortesía COURTESY. Activa la salida durante el tiempo COURTESY Time (tl.17). Si la salida ya está activa, un nuevo comando COURTESY_IN recarga el tiempo de cortesía.
STOP / SAS_INPUT	Contacto N.C. (SAS_INPUT): Si está conectado a WARN_FIX / SAS_OUTPUT en una segunda unidad de control, genera el modo "bank door" (desactivación de la abertura de la segunda puerta hasta que la primera se vuelva a cerrar completamente). Entrada parada N.C. Si interviene, detiene el movimiento durante cualquier maniobra. Si no se utiliza, puentear la entrada.
SWO_1	Entrada N.C. Final de carrera abertura motor 1. Si no se utiliza, desactivar la entrada con el relativo parámetro.
SWC_1	Entrada N.C. Final de carrera cierre motor 1. Si no se utiliza, desactivar la entrada con el relativo parámetro.
PHOTO_1	Entrada N.C. Fotorrelé 1. Para elegir el modo de funcionamiento, véase SA.01. Si no se utiliza, puentear la entrada.
PHOTO_2	Entrada N.C. Fotorrelé 2. Para elegir el modo de funcionamiento, véase SA.02. Si no se utiliza, puentear la entrada.
SAFETY_1	Entrada N.C. Banda sensora 1. Para elegir el modo de funcionamiento, véase SA.03. Si no se utiliza, puentear la entrada.
SAFETY_1_8k2	Entrada análoga para banda sensora 1 con 8k2 (SA.03).
SAFETY_2	Entrada N.C. Banda sensora 2. Para elegir el modo de funcionamiento, véase SA.04. Si no se utiliza, puentear la entrada.
SAFETY_2_8k2	Entrada análoga para banda sensora 2 con 8k2 (SA.04).
SAFETY_INHIBITION	Entrada N.C. Inhibición SAFETY. Cuando está abierta, genera la derivación de las entradas de SAFETY que son ignoradas incluso si están activadas.
EMERGENCY_IN	Contacto N.C. Si está abierto, genera la abertura total y el mantenimiento en posición abierta hasta que el contacto se cierra de nuevo. La abertura de emergencia puede temporalmente interrumpirse por: - Mandos cierre, START, STOP o fotorrelé: detención del movimiento; - Intervención por detección de obstáculo: inversión del movimiento (parcial o completo). Después de estas interrupciones, la abertura de emergencia se reanuda por el tiempo que el mando EMERGENCY_IN permanezca activo. Después del cierre de un contacto tipo EMERGENCY_IN, cualquier cierre automático (si está habilitado) se realiza o se ignora en función del parámetro TCA con EMERGENCY_IN (SA.09). NO UTILIZAR EMERGENCY_IN SI LA INSTALACIÓN PREVÉ EL USO SOLO DE DISPOSITIVOS DE PRESENCIA PARA LA ABERTURA.

RESET	Contacto N.C. Para conectar un micro interruptor de desbloqueo. La abertura del contacto genera el reajuste de la unidad de control.
MANEUVER_INHIBITION	Contacto N.C. para inhibición de las operaciones de abertura y cierre Para elegir el modo de funcionamiento véase EX.20. Si no se utiliza, puentear la entrada.

SALIDAS (OUT / EXP_OUT)	
Mens.	Descripción
NONE	No usada
24V	Salida para fuente de alimentación 24 V cc máx. 5 W para accesorios. Estas configuraciones pueden solo ser utilizadas en salidas que están alimentadas.
24V_TEST	Salida para fuente de alimentación 24 V cc máx. 5 W para dispositivos de seguridad controlados (la salida se apaga durante al prueba si el auto test del dispositivo de seguridad está habilitado (SA.10). Utilizar este tipo de salida también para controlar el apagado de los accesorios con la función ahorro de energía activada (EX.10). Estas configuraciones pueden solo ser utilizadas en salidas que están alimentadas. En caso de control de los dispositivos de seguridad, éstos deben estar cableados y alineados antes de aprender la carrera (SE.03).
ELOCK_M1	Contacto N.O. Salida para bloqueo eléctrico motor M1.
ELOCK_INV_M1	Contacto N.O. Salida para bloqueo eléctrico invertido motor M1 (por ejemplo para accionar el electroimán de las barreras).
ELOCK_BOOST_M1	Salida fuente de alimentación "Boost" para alimentar el ítem 110 bloqueo eléctrico DEA. Estas configuraciones pueden solo ser utilizadas en salidas que están alimentadas.
WARN_FIX SAS_OUTPUT	Contacto N.C. (SAS_OUTPUT): Si está conectado a STOP / SAS_INPUT en una segunda unidad de control, genera el modo "bank door" (desactivación de la abertura de la segunda puerta hasta que la primera se vuelva a cerrar completamente). Contacto N.O. (WARN_FIX): Funciona como un indicador portón abertura fijo.
WARN_INT	Indicador portón abertura intermitente. Salida intermitente lenta durante la abertura y rápida durante el cierre, siempre ON con el portón abierto, OFF siempre y solo al final de una maniobra de cierre.
FLASH_FIX	Contacto N.O. Salida luz de advertencia fija.
FLASH_INT	Contacto N.O. Salida luz de advertencia intermitente.
COURTESY	Salida de control de la luz de cortesía. La salida está activa mientras los motores están funcionando más un tiempo adicional comandado por el parámetro tiempo COURTESY (tl.07). La salida también se puede activar mediante un comando COURTESY_IN. El conector C3 para módulo LED actúa siempre como salida COURTESY.
MINUTERIE	Contacto N.O. El contacto cierra durante 3 segundos al inicio de cada maniobra.
ALARM	Contacto N.C. El contacto siempre permanece abierto y se cierra cuando una maniobra falla al iniciar debido a una entrada de seguridad (PHOTO, SAFETY, STOP) que está activada. El contacto se abre de nuevo cuando un intento posterior de inicio de maniobra se consigue. Si no hay alimentación, el contacto se cierra y puede así ser utilizado para generar una alarma.
AUX_1_OUT_INPULS AUX_2_OUT_INPULS	Contacto N.O. Salida controlada por la entrada AUX_1_IN / AUX_2_IN en modo impulso.
AUX_1_OUT_STEP AUX_2_OUT_STEP	Contacto N.O. Salida controlada por la entrada AUX_1_IN / AUX_2_IN en modo paso a paso.
AUX_1_OUT_TEMP AUX_2_OUT_TEMP	Contacto N.O. Salida controlada por la entrada AUX_1_IN / AUX_2_IN en modo temporizador controlado (el valor configurado mediante los parámetros tl.16 y tl.17 indican el segundos el retraso en apagar).

TRAFFIC_LIGHT_INT TRAFFIC_LIGHT_EXT	Función para salidas que controlan los semáforos. Para asegurarse la correcta conmutación entre la luz roja y verde, la salida debe tener un relé de conmutación (ej. salidas NET-EXPANSION). El contacto N.C. del relé controla la luz roja, mientras que el contacto N.O. controla la luz verde. Si la salida no es de este tipo sino digital, se puede utilizar para controlar el semáforo un relé interruptor adicional (no en dotación). <table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">MODO DE COMPORTAMIENTO GENERAL</th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="2">Con el cierre de la automatización y/o el movimiento de los motores o durante la intermitencia de pre-maniobra, el semáforo está en rojo. El semáforo pasa a color verde solo cuando la maniobra de abertura se ha completado. Durante un procedimiento de ajuste de posición (parada/búsqueda de final de carrera), cualquier semáforo permanece rojo hasta que la maniobra finaliza.</td></tr> <tr> <th colspan="2">SEMÁFORO SIN PRIORIDAD</th></tr> <tr> <td colspan="2">Usar el mando OPEN para abrir la automatización, ajustar el tiempo de cierre automático TCA [P041 (unidad de control NET) / tI.01 (unidad de control EVO)]. Todos los semáforos funcionarán simultáneamente según el modo de comportamiento descrito arriba.</td></tr> <tr> <th colspan="2">SEMÁFORO CON PRIORIDAD</th></tr> <tr> <td colspan="2">Utilizar los mandos OPEN_INT y OPEN_EXT en los lados opuestos del portón. Establecer el tiempo requeridos para completar el recorrido completo entre los 2 semáforos (tiempo espacio recorrido). Ajustar un tiempo de cierre automático TCA igual al doble del tiempo de recorrido requerido.</td></tr> <tr> <td colspan="2"> El semáforo se comportará de la siguiente manera: Con la automatización cerrada ambos semáforos estarán de color rojo. Cuando se recibe un mando de una dirección (INT o EXT), éste se convierte en una "prioridad". Al final de la maniobra de abertura, solo el correspondiente semáforo "prioridad" (EXT o INT) pasa a color verde, mientras el otro permanece rojo. En ausencia de otros mandos, el semáforo "prioridad" permanece verde la mitad del TCA y luego cambia a rojo. Al final del TCA, la automatización se cierra. Si mientras el semáforo "prioridad" está verde, llegan mandos nuevos de la misma dirección, el TCA se recarga y luego la luz pasa a verde. Cualquier mando en la dirección opuesta es grabado y colocado en stand-by. Esto evita la ejecución de cualquier código de vehículo. Una vez que el semáforo "prioridad" pasa a rojo, ambos semáforos permanecen rojos por el tiempo requerido (TCA/2) para liberar el punto de acceso. En este punto, el mando registrado previamente en el lado opuesto se vuelve la "prioridad" haciendo que su semáforo cambie a verde y el TCA reinicie. </td></tr> </tbody> </table>	MODO DE COMPORTAMIENTO GENERAL		Con el cierre de la automatización y/o el movimiento de los motores o durante la intermitencia de pre-maniobra, el semáforo está en rojo. El semáforo pasa a color verde solo cuando la maniobra de abertura se ha completado. Durante un procedimiento de ajuste de posición (parada/búsqueda de final de carrera), cualquier semáforo permanece rojo hasta que la maniobra finaliza.		SEMÁFORO SIN PRIORIDAD		Usar el mando OPEN para abrir la automatización, ajustar el tiempo de cierre automático TCA [P041 (unidad de control NET) / tI.01 (unidad de control EVO)]. Todos los semáforos funcionarán simultáneamente según el modo de comportamiento descrito arriba.		SEMÁFORO CON PRIORIDAD		Utilizar los mandos OPEN_INT y OPEN_EXT en los lados opuestos del portón. Establecer el tiempo requeridos para completar el recorrido completo entre los 2 semáforos (tiempo espacio recorrido). Ajustar un tiempo de cierre automático TCA igual al doble del tiempo de recorrido requerido.		El semáforo se comportará de la siguiente manera: Con la automatización cerrada ambos semáforos estarán de color rojo. Cuando se recibe un mando de una dirección (INT o EXT), éste se convierte en una "prioridad". Al final de la maniobra de abertura, solo el correspondiente semáforo "prioridad" (EXT o INT) pasa a color verde, mientras el otro permanece rojo. En ausencia de otros mandos, el semáforo "prioridad" permanece verde la mitad del TCA y luego cambia a rojo. Al final del TCA, la automatización se cierra. Si mientras el semáforo "prioridad" está verde, llegan mandos nuevos de la misma dirección, el TCA se recarga y luego la luz pasa a verde. Cualquier mando en la dirección opuesta es grabado y colocado en stand-by. Esto evita la ejecución de cualquier código de vehículo. Una vez que el semáforo "prioridad" pasa a rojo, ambos semáforos permanecen rojos por el tiempo requerido (TCA/2) para liberar el punto de acceso. En este punto, el mando registrado previamente en el lado opuesto se vuelve la "prioridad" haciendo que su semáforo cambie a verde y el TCA reinicie.											
MODO DE COMPORTAMIENTO GENERAL																									
Con el cierre de la automatización y/o el movimiento de los motores o durante la intermitencia de pre-maniobra, el semáforo está en rojo. El semáforo pasa a color verde solo cuando la maniobra de abertura se ha completado. Durante un procedimiento de ajuste de posición (parada/búsqueda de final de carrera), cualquier semáforo permanece rojo hasta que la maniobra finaliza.																									
SEMÁFORO SIN PRIORIDAD																									
Usar el mando OPEN para abrir la automatización, ajustar el tiempo de cierre automático TCA [P041 (unidad de control NET) / tI.01 (unidad de control EVO)]. Todos los semáforos funcionarán simultáneamente según el modo de comportamiento descrito arriba.																									
SEMÁFORO CON PRIORIDAD																									
Utilizar los mandos OPEN_INT y OPEN_EXT en los lados opuestos del portón. Establecer el tiempo requeridos para completar el recorrido completo entre los 2 semáforos (tiempo espacio recorrido). Ajustar un tiempo de cierre automático TCA igual al doble del tiempo de recorrido requerido.																									
El semáforo se comportará de la siguiente manera: Con la automatización cerrada ambos semáforos estarán de color rojo. Cuando se recibe un mando de una dirección (INT o EXT), éste se convierte en una "prioridad". Al final de la maniobra de abertura, solo el correspondiente semáforo "prioridad" (EXT o INT) pasa a color verde, mientras el otro permanece rojo. En ausencia de otros mandos, el semáforo "prioridad" permanece verde la mitad del TCA y luego cambia a rojo. Al final del TCA, la automatización se cierra. Si mientras el semáforo "prioridad" está verde, llegan mandos nuevos de la misma dirección, el TCA se recarga y luego la luz pasa a verde. Cualquier mando en la dirección opuesta es grabado y colocado en stand-by. Esto evita la ejecución de cualquier código de vehículo. Una vez que el semáforo "prioridad" pasa a rojo, ambos semáforos permanecen rojos por el tiempo requerido (TCA/2) para liberar el punto de acceso. En este punto, el mando registrado previamente en el lado opuesto se vuelve la "prioridad" haciendo que su semáforo cambie a verde y el TCA reinicie.																									
STATUS_1 STATUS_2	Salida para monitorear algunos de los estados de la automatización (véase parámetros Io.60 y Io.61). Contacto N.O.: cierra cuando se produce el monitoreo del estado. * Advertencia: Para que algunos estados de automatización sean monitoreados, es necesario que los finales de carrera estén cableados y que funcionen correctamente <table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">ESTADOS DISPONIBLES</th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td>MAINTENANCE</td><td>Activa la señal de mantenimiento</td></tr> <tr> <td>PHOTO</td><td>Activa durante la abertura de una entrada tipo PHOTO</td></tr> <tr> <td>STOP</td><td>Activa durante la abertura de una entrada tipo STOP</td></tr> <tr> <td>OBSTACLE</td><td>Activa cuando un obstáculo es detectado por la función anti-aplastamiento o una entrada tipo SAFETY</td></tr> <tr> <td>EMERGENCY</td><td>Activa durante la activación de la entrada tipo EMERGENCY_IN</td></tr> <tr> <td>* CLOSED_M1</td><td>Activa si M1 está en estado cerrado</td></tr> <tr> <td>* OPENED_M1</td><td>Activa si M1 está en estado abierto</td></tr> <tr> <td>RESP_FIX</td><td>Activa después del apagado o del ajuste del tablero de control y RESP no se ha completado. Salida fijada</td></tr> <tr> <td>RESP_INT</td><td>Activa después del apagado o del ajuste del tablero de control y RESP no se ha completado. Salida intermitente</td></tr> <tr> <td>* CLOSURE_FAILED</td><td>Activa si la puerta no está cerrada después del ajuste de la duración en el parámetro tI.19. Si la automatización ulteriormente completa la maniobra de cierre, la salida se desactiva. Nota: Funciones relativas a la presencia de TCA (tI.01) o TCA_PED (tI.02) activos.</td></tr> <tr> <td>SECURITY</td><td>Si el motor está apagado, se activa cuando el codificador detecta un movimiento inesperado</td></tr> </tbody> </table>	ESTADOS DISPONIBLES		MAINTENANCE	Activa la señal de mantenimiento	PHOTO	Activa durante la abertura de una entrada tipo PHOTO	STOP	Activa durante la abertura de una entrada tipo STOP	OBSTACLE	Activa cuando un obstáculo es detectado por la función anti-aplastamiento o una entrada tipo SAFETY	EMERGENCY	Activa durante la activación de la entrada tipo EMERGENCY_IN	* CLOSED_M1	Activa si M1 está en estado cerrado	* OPENED_M1	Activa si M1 está en estado abierto	RESP_FIX	Activa después del apagado o del ajuste del tablero de control y RESP no se ha completado. Salida fijada	RESP_INT	Activa después del apagado o del ajuste del tablero de control y RESP no se ha completado. Salida intermitente	* CLOSURE_FAILED	Activa si la puerta no está cerrada después del ajuste de la duración en el parámetro tI.19. Si la automatización ulteriormente completa la maniobra de cierre, la salida se desactiva. Nota: Funciones relativas a la presencia de TCA (tI.01) o TCA_PED (tI.02) activos.	SECURITY	Si el motor está apagado, se activa cuando el codificador detecta un movimiento inesperado
ESTADOS DISPONIBLES																									
MAINTENANCE	Activa la señal de mantenimiento																								
PHOTO	Activa durante la abertura de una entrada tipo PHOTO																								
STOP	Activa durante la abertura de una entrada tipo STOP																								
OBSTACLE	Activa cuando un obstáculo es detectado por la función anti-aplastamiento o una entrada tipo SAFETY																								
EMERGENCY	Activa durante la activación de la entrada tipo EMERGENCY_IN																								
* CLOSED_M1	Activa si M1 está en estado cerrado																								
* OPENED_M1	Activa si M1 está en estado abierto																								
RESP_FIX	Activa después del apagado o del ajuste del tablero de control y RESP no se ha completado. Salida fijada																								
RESP_INT	Activa después del apagado o del ajuste del tablero de control y RESP no se ha completado. Salida intermitente																								
* CLOSURE_FAILED	Activa si la puerta no está cerrada después del ajuste de la duración en el parámetro tI.19. Si la automatización ulteriormente completa la maniobra de cierre, la salida se desactiva. Nota: Funciones relativas a la presencia de TCA (tI.01) o TCA_PED (tI.02) activos.																								
SECURITY	Si el motor está apagado, se activa cuando el codificador detecta un movimiento inesperado																								

7 MENSAJES QUE APARECEN EN LA PANTALLA

MENSAJES DE ESTADO		
Mens.	Descripción	
----	Portón cerrado.	
— — — —	Portón abierto.	
— — —	Abertura peatonal.	
oPEn	Abertura en curso.	
oPEd	Abertura peatonal en curso.	
CLoS	Cierre en curso.	
StEP	Unidad de control esperando mandos después de un impulso inicio con funcionamiento paso a paso.	
StoP	La entrada STOP interviene durante la maniobra o un obstáculo se ha detectado con duración inversa limitada (SA.07>0 o SA.08 > 0).	
PhoE	La entrada PHOTO interviene durante la maniobra.	
-88-	TYPE no definido (véase Párrafo 5.2).	
⋈	Con la función ahorro energía activada, la pantalla muestra el mensaje indicado cada 10 s.	
UoLE	Tensión insuficiente. Compruebe la alimentación de la tarjeta de control.	
	Con la unidad de control alimentada pero la pantalla apagada completamente, el tablero está en MODO BOOT: Indica que el firmware está dañado o está siendo actualizado. Para restablecer el firmware, utilizar la app DEInstaller y asegurarse que el NET-NODE esté conectado al puerto correcto. Advertencia: Cuando el firmware está actualizado, el tablero pierde todos los datos (parámetros y mandos remotos) almacenados en la memoria. Asegurarse que se haya copiado la memoria si los datos deben permanecer registrados después de la actualización.	
	Todas las maniobras ejecutadas durante un procedimiento de búsqueda parada desaceleración (RESP) aparecerán intermitentes en la pantalla.	
MENSAJES DE ERROR		
Mens.	Descripción	Soluciones posibles
Er09	Comunicación con el dispositivo conectado a los puertos seriales (COM1, COM2, etc...) ausente o interrumpida	Controlar que el cable de conexión esté en buen estado y que esté correctamente conectado a los puertos UART entre la unidad de control y el dispositivo en uso.
Er14	Fallo aprendizaje carrera motor	Repetir el procedimiento de aprendizaje carrera motor (SE.03).
Er15	Pedido aprendizaje carrera motor	Realizar aprendizaje de la carrera motor (SE.03) antes de efectuar cualquier operación.
Er20	Se ha realizado un intento de programar el tablero mientras el dispositivo NET-LINK está conectado	Desconectar la fuente de alimentación, desconectar el dispositivo NET-LINK del puerto de comunicación y restablecer la fuente de alimentación.
Er21	Bloqueo programación	Desbloquear la programación modificando el parámetro SY.07=000 Reajustar la unidad de control para eliminar el bloqueo programación. Advertencia: el reajuste también implica el retorno a los valores por defecto de toda la lista de parámetros.
Er30	Mensaje que aparece en la pantalla al comienzo de cada maniobra y que indica la activación o un fallo de la entrada STOP	Comprobar si el mando funciona correctamente.
Er31	Mensaje que aparece en la pantalla al comienzo de cada maniobra y que indica la activación o un fallo de la entrada PHOTO_1	Comprobar que funcionen correctamente los dispositivos de seguridad.
Er32	Mensaje que aparece en la pantalla al comienzo de cada maniobra y que indica la activación o un fallo de la entrada PHOTO_2	
Er33	Mensaje que aparece en la pantalla al comienzo de cada maniobra y que indica la activación o un fallo de la entrada SAFETY_1	
Er34	Mensaje que aparece en la pantalla al comienzo de cada maniobra y que indica la activación o un fallo de la entrada SAFETY_2	

Er 71	Posible fallo en el canal 1 codificador	Verificar que el codificador funcione correctamente. Si el cableado es correcto, podría tratarse de un fallo en el canal 1 del codificador. Ajustar la unidad de control para que funcione solo con 1 canal codificador (SY.04=001), pero es necesario invertir los cables CH1-CH2 del codificador. Si el error persiste, reemplazar el motor eléctrico.
Er 72	Posible fallo en el canal 2 codificador	Verificar que el codificador funcione correctamente. Si el cableado es correcto, podría tratarse de un fallo en el canal 2 del codificador. Ajustar la unidad de control para que funcione solo con el canal 1 del codificador (SY.04=001). Advertencia: La precisión del codificador se verá reducida.

8 LISTA DE PARÁMETROS "EASY"

NOTA la lista de parámetros del menú EASY se integra con todos los parámetros modificados (con respecto a sus valores DEFAULT) del menú PRO. Esto permite disponer de una lista de todos los parámetros que se utilizan.

TYPE 00 - (PUERTAS CORREDERAS)		
		Default
SE.03	Aprendizaje carrera motor	-
SE.04	Dirección funcionamiento motor	000
RA.02	Aprendizaje de los controles remotos	-
RA.04	Código radio	000
RA.05	Botón 1 control remoto	001
RA.06	Botón 2 control remoto	000
IO.03	INPUT 3	013
IO.04	INPUT 4	015
TI.01	Tiempo de cierre automático	000
TI.02	Tiempo de cierre automático peatonal	000
TE.01	Visualización estado entrada tablero de control	-

TYPE 04 - (PUERTAS SECCIONALES)		
		Default
SE.03	Aprendizaje carrera motor	-
RA.02	Aprendizaje de los controles remotos	-
RA.04	Código radio	000
RA.05	Botón 1 control remoto	001
RA.06	Botón 2 control remoto	000
TI.01	Tiempo de cierre automático	000
TE.01	Visualización estado entrada tablero de control	-

9 LISTA PARÁMETROS "PRO"

Parámetros SETUP (SETUP)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
SE.03	Aprendizaje carrera motor		
	Iniciar el procedimiento aprendizaje carrera: Pulsar una vez [OK]: Se mostrará CL-1. CL-1: llevar el motor al punto de cierre deseado usando los botones [+] y [-]. Confirmar la posición pulsando [OK] hasta que aparezca OP-1 en la pantalla; OP-1: llevar el motor al punto de abertura deseado usando los botones [+] y [-]. Confirmar la posición pulsando [OK] hasta que CLOS parpadee, luego soltar el botón. El mensaje CLOS puede permanecer en la pantalla por un tiempo variable, después del cual el motor comenzará una maniobra automática (cierre-abertura) para memorizar la carrera y las fuerzas. Al final del procedimiento reaparece SE.03. Atención: Si hay finales de carrera cableados, el motor se detendrá automáticamente durante la fase de posicionamiento cuando se llegue a un final de carrera. De todos modos, para continuar será necesario confirmar la posición con el botón [OK].		
SE.04	Dirección funcionamiento motor	000	000
	Dirección inversa del movimiento: Si = 1 automáticamente invierte las salidas de abertura/cierre del motor, por lo tanto, el cableado no debe ser modificado manualmente si el motorreductor está instalado en posición invertida con respecto al estándar. Advertencia: Si el final de carrera está presente, cambiando este parámetro NO será invertido. Advertencia: Cuando se modifica este parámetro, se realizará un nuevo procedimiento de aprendizaje de carrera del motor (SE.03).		
		• 000: Instalación estándar • 001: Instalación invertida	

Parámetros RADIO (Radio)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
rA.01	Eliminación de la memoria de todos los controles remotos		
	- Pulsar [OK] una vez y brevemente: aparecerá intermitente CANC. - Pulsar y mantener pulsado [OK]: se volverá fija la sigla CANC; pasados aprox. 5 s, cuando reaparezca rA.01, soltar el botón [OK] (todos los controles remotos quedarán suprimidos).		
rA.02	Aprendizaje de los controles remotos		
	- Pulsar [OK] una vez: Aparecerá LEAR durante aprox. 10 s. - Mientras se muestra el término LEAR, pulsar cualquier botón del control remoto para que se memorice. - Si se realiza la memorización, la pantalla mostrará la posición asignada al nuevo control remoto guardado (ej.: r000, r001, etc.).		
rA.03	Búsqueda y eliminación de un control remoto		
	- Pulsar [OK] una vez y brevemente. - Usar los botones [+] y [-] para llegar a la posición asignada del control remoto que debe eliminarse. - Pulsar [OK] y mantener pulsado durante aprox. 5 s hasta que "r- -" aparezca en la pantalla (el control remoto elegido ha sido eliminado). - Esperar que el procedimiento finalice (aparecerá una vez más rA.03). Advertencia: si no hay mandos remotos memorizados, accediendo al parámetro, el término "no-r" aparecerá en la pantalla.		
rA.04	Código radio	000	000
	• 000: HCS FIXED CODE • 002: DIP SWITCH (HT12) • 001: HCS ROLLING CODE • 003: DART Advertencia: Si el tipo de codificación debe variar y solo si la memoria ya contiene controles remotos con códigos diferentes, el procedimiento de eliminación de la memoria (rA.01) debe realizarse DESPUÉS de la configuración del nuevo código.		
rA.05	Botón 1 control remoto	001	001
rA.06	Botón 2 control remoto	000	000
rA.07	Botón 3 control remoto	000	000
rA.08	Botón 4 control remoto	000	000
	• 000: NONE • 001: START • 002: PED • 003: OPEN • 004: CLOSE	• 005: No utilizado • 006: No utilizado • 007: OPEN_INT • 008: OPEN_EXT • 009: OPEN_STOP	• 010: AUX_1_IN • 011: AUX_2_IN • 012: COURTESY_IN

rA.09	Controles remotos memorizados		
	Eligiendo este parámetro, la pantalla mostrará el número de controles remotos guardados en la memoria. Usar el botón [OK] para visualizarlos.		
rA.10	Aprendizaje mediante botón oculto	001	001
	Puede usarse para habilitar la programación de mandos remotos nuevos vía radio usando el botón oculto. • 000: programación desactivada; • 001: programación habilitada, que sin embargo permanece deshabilitada si la unidad de control está bloqueada, usando el código del instalador o el control remoto HCS (véase SY.07); • 002: siempre habilitado, incluso con la unidad de control bloqueada; Nota: De todos modos, la función botón oculto se deshabilita siempre con NET-NODE, NET-BOX o NET-COM conectados (ER20 en la pantalla).		

Parámetros SYSTEM (545E)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
SY.00	Ajuste TYPE	000	004
	Permite ver el TYPE y el firmware actualmente en uso. - Pulsar el botón [OK]: la pantalla muestra brevemente el TYPE (ej.: "-04-") seguido de la versión firmware (ej.: "00.01").		
SY.01	Tipo de motor	010	000
	Type 00 • 010: LIVI 3/24N Type 04 • 000: ADVANCE - ADVANCE/N - SPACE - SPACE/N • 001: SPACE/L • 002: ADVANCE/XL - SPACE/XL • 003: SPACE/XXL - SPACE/N/XXL • 004: SPACE/N/L BOOST • 005: SPACE/N/XL - ADVANCE/N/XL • 006: SPAZIO 702S • 007: SPAZIO 703S		
SY.02	No utilizado		
SY.03	Codificador utilizado	000	000
	• 000: motores con codificador cableado • 001: motores sin codificador cableado (codificador virtual)		
SY.04	Tipo de codificador	001	002
	• 001: Canal 1 codificador • 002: Canal 2 codificador		
SY.05	Restablecimiento de los parámetros operativos (excluyendo IN / OUT)		
	Restablece los parámetros de la unidad de control a los valores por defecto para el TYPE configurado. No modificar los valores de las entradas y salidas. Entrar en SY.05 usando el botón [OK]: aparecerá intermitente [dEF1]. Pulsar y mantener pulsado el botón [OK] hasta que [dEF1] deje de parpadear. Soltar el botón [OK] .		
SY.06	Contador de maniobras de mantenimiento		
	Si = 0 esto reajusta el contador y deshabilita el pedido de intervención, si > 0 indica el número de maniobras (x500) a ejecutar antes que la unidad de control realice una pre-intermitencia de 4 segundos adicionales indicando la necesidad de realizar una intervención de mantenimiento. Ejemplo: Si SY.06 = 050, número de maniobras = 50x500 = 25000 Advertencia: Antes de ajustar un valor nuevo en el contador de mantenimiento, el último valor debe reajustarse configurando SY.06=0 y solo después SY.06= "valor nuevo". • 000: Mantenimiento solicitado deshabilitado • >000: Número de maniobras necesarias (x500) para solicitar el mantenimiento (1.....255)		
SY.07	Bloqueo de acceso a la programación		
	El acceso a la programación de la unidad de control puede bloquearse, de modo que los parámetros no puedan ser modificados mediante la pantalla y los botones. Después de entrar en SY.07 aparecerán dos posibles mensajes: • FREE: no hay un bloqueo activo • BLOC-PROG: bloqueo activo El bloqueo puede ser configurado de dos modos: • Incorporación con control remoto mediante codificación HCS: en SY.07, pulsar el botón control remoto para bloquear/desbloquear. • Código instalador configurado mediante dispositivos NET-LINK. Advertencia: en ausencia del código de bloqueo, la unidad de control aún puede desbloquearse cambiando el TYPE o restableciendo los parámetros operativos (SY.05).		

SY.08	Activación NET-EXP	000	000
	Activación tablero expansión NET-EXP: Advertencia: por defecto el tablero de expansión está desactivado. Advertencia: si se realiza una configuración por defecto, recordarse de configurar el parámetro correctamente.	• 000: Desactivado • 001: Activado	
SY.09	Posición guardada	000	001
	Guardar la posición del portón en la memoria en caso de corte de energía. Advertencia: Para complementar este parámetro, también controlar la función "RESP y parada gestión" (Mo.17).	• 000: RESP_ON = Estando desconectado, la posición del portón no se guarda en la memoria. El RESP se realiza en la siguiente maniobra. • 001: RESP_OFF = Estando desconectado, la posición del portón se guarda en la memoria. El RESP no puede realizarse.	
SY.10	No utilizado		
SY.11	No utilizado		
SY.12	Tipo de comunicación del puerto U1/S1	000	000
	Activa la comunicación serie en el puerto U1 (si está presente en la placa) o en S1 (presente en el art. 485/3-EXP). Atención: No es posible ocupar los dos puertos al mismo tiempo.	• 000: U1_UART • 001: S1_RS485	
SY.13	No utilizado		
SY.14	Tipo de comunicación del puerto U3/S3	000	000
	Activa la comunicación serie en el puerto U3 (si está presente en la placa) o en S3 (presente en el art. 485/3-EXP - NET-NODE 2.0). Atención: No es posible ocupar los dos puertos al mismo tiempo.	• 000: U3_UART • 001: S3_RS485	

Parámetros INPUT / OUTPUT (↓ ↑)

				Default TYPE 00	Default TYPE 04
Io.00	Restablecimiento de las configuraciones "I/O" (input/output)				
	Restablecimiento de entradas y salidas a los valores por defecto para la configuración TYPE (en la unidad de control y NET-EXP). Entrar en Io.00 con el botón [OK]: aparecerá dEF2 intermitente; pulsar el botón [OK] y mantenerlo pulsado hasta que dEF2 deje de parpadear. Soltar el botón [OK].				
Io.01	INPUT 1			021	021
Io.02	INPUT 2			001	001
Io.03	INPUT 3			017	000
Io.04	INPUT 4			019	000
	• 000: NONE • 001: START • 002: PED • 003: OPEN • 004: CLOSE • 005: OPEN_PM • 006: CLOSE_PM • 007: OPEN_INT	• 008: OPEN_EXT • 009: OPEN_STOP • 010: AUX_1_IN • 011: AUX_2_IN • 012: COURTESY_IN • 013: No utilizado • 014: No utilizado • 015: No utilizado	• 016: STOP / SAS_INPUT • 017: SWO_1 • 018: No utilizado • 019: SWC_1 • 020: No utilizado • 021: PHOTO_1 • 022: PHOTO_2 • 023: SAFETY_1	• 024: SAFETY_1_8k2 • 025: SAFETY_2 • 026: SAFETY_2_8k2 • 027: SAFETY_INHIBITION • 028: EMERGENCY_IN • 029: No utilizado • 030: RESET • 031: MANEUVER_INHIBITION	
Io.05 ... Io.10	No utilizado				
Io.20	Funcionamiento del botón [↑]			000	003
Io.21	Funcionamiento del botón [↓]			000	004
	• 000: NONE • 001: START • 002: PED • 003: OPEN • 004: CLOSE	• 005: OPEN_PM • 006: CLOSE_PM • 007: OPEN_INT • 008: OPEN_EXT • 009: OPEN_STOP	• 010: AUX_1_IN • 011: AUX_2_IN • 012: COURTESY_IN		

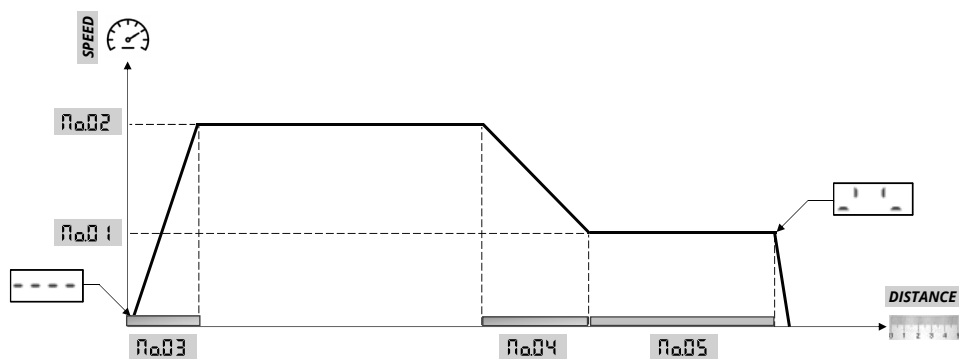
Io.31	OUTPUT 1		011	011
Io.32	OUTPUT 2		009	009
	• 000: NONE • 001: 24V • 002: 24V_TEST • 003: ELOCK_M1 • 004: ELOCK_INV_M1 • 005: ELOCK_BOOST_M1 • 006: No utilizado • 007: No utilizado • 008: No utilizado • 009: WARN_FIX / SAS_OUTPUT • 010: WARN_INT • 011: FLASH_FIX • 012: FLASH_INT	• 013: COURTESY • 014: No utilizado • 015: No utilizado • 016: No utilizado • 017: No utilizado • 018: MINUTERIE • 019: ALARM • 020: AUX_1_OUT_INPULS • 021: AUX_1_OUT_STEP • 022: AUX_1_OUT_TEMP • 023: AUX_2_OUT_INPULS • 024: AUX_2_OUT_STEP • 025: AUX_2_OUT_TEMP	• 026: TRAFFIC_LIGHT_INT • 027: TRAFFIC_LIGHT_EXT • 028: STATUS_1 • 029: STATUS_2 • 030: No utilizado • 031: No utilizado • 032: No utilizado • 033: No utilizado • 034: No utilizado	
Io.33 ... Io.38	No utilizado			
Io.41	EXP_INPUT 1		000	000
Io.42	EXP_INPUT 2		000	000
Io.43	EXP_INPUT 3		000	000
Io.44	EXP_INPUT 4		000	000
Io.45	EXP_INPUT 5		000	000
Io.46	EXP_INPUT 6		000	000
	• 000: NONE • 001: START • 002: PED • 003: OPEN • 004: CLOSE • 005: OPEN_PM • 006: CLOSE_PM • 007: OPEN_INT	• 008: OPEN_EXT • 009: OPEN_STOP • 010: AUX_1_IN • 011: AUX_2_IN • 012: COURTESY_IN • 013: No utilizado • 014: No utilizado • 015: No utilizado	• 016: STOP / SAS_INPUT • 017: SWO_1 • 018: No utilizado • 019: SWC_1 • 020: No utilizado • 021: PHOTO_1 • 022: PHOTO_2 • 023: SAFETY_1	• 024: SAFETY_1_8k2 • 025: SAFETY_2 • 026: SAFETY_2_8k2 • 027: SAFETY_INHIBITION • 028: EMERGENCY_IN • 029: No utilizado • 030: RESET • 031: MANEUVER_INHIBITION
Io.51	EXP_OUTPUT 1		000	000
Io.52	EXP_OUTPUT 2		000	000
Io.53	EXP_OUTPUT 3		000	000
Io.54	EXP_OUTPUT 4		000	000
Io.55	EXP_OUTPUT 5		000	000
Io.56	EXP_OUTPUT 6		000	000
Io.57	EXP_OUTPUT 7		000	000
Io.58	EXP_OUTPUT 8		000	000
	• 000: NONE • 001: 24V • 002: 24V_TEST • 003: ELOCK_M1 • 004: ELOCK_INV_M1 • 005: ELOCK_BOOST_M1 • 006: No utilizado • 007: No utilizado • 008: No utilizado • 009: WARN_FIX / SAS_OUTPUT • 010: WARN_INT • 011: FLASH_FIX • 012: FLASH_INT	• 013: COURTESY • 014: No utilizado • 015: No utilizado • 016: No utilizado • 017: No utilizado • 018: MINUTERIE • 019: ALARM • 020: AUX_1_OUT_INPULS • 021: AUX_1_OUT_STEP • 022: AUX_1_OUT_TEMP • 023: AUX_2_OUT_INPULS • 024: AUX_2_OUT_STEP • 025: AUX_2_OUT_TEMP	• 026: TRAFFIC_LIGHT_INT • 027: TRAFFIC_LIGHT_EXT • 028: STATUS_1 • 029: STATUS_2 • 030: No utilizado • 031: No utilizado • 032: No utilizado • 033: No utilizado • 034: No utilizado	
Io.60	Función STATUS 1		000	000
Io.61	Función STATUS 2		000	000
	• 000: NONE • 001: MAINTENANCE • 002: PHOTO • 003: STOP • 004: OBSTACLE • 005: EMERGENCY	• 006: CLOSED_M1 • 007: OPENED_M1 • 008: No utilizado • 009: No utilizado • 010: RESP_FIX • 011: RESP_INT	• 012: No utilizado • 013: No utilizado • 014: No utilizado • 015: No utilizado • 016: CLOSURE_FAILED • 017: SECURITY	

Parámetros MOVEMENT (ΠΟΛΕ)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
Mo.01	Velocidad de desaceleración durante la apertura	040	055
	Ajuste de la velocidad del motor durante la ralentización en la apertura.	5%.....100%	
Mo.02	Velocidad máxima durante la apertura	100	100
	Ajuste de la velocidad del motor durante la apertura.	5%.....100%	
Mo.03	Espacio de aceleración durante la apertura	010	010
	Expresa un espacio definido en % de la carrera total (valor <30%) dentro del cual se crea la aceleración al inicio de una orden de apertura. Un valor pequeño corresponde a una rampa muy alta.	0%.....30%	
Mo.04	Espacio de transición de velocidad de apertura	010	010
	Expresa un espacio definido en % de la carrera total (valor <30%) dentro del cual la automatización debe frenar hasta la velocidad de deceleración. El final de este espacio se calcula a partir de donde comienza el espacio Mo.05.	0%.....30%	
Mo.05	Espacio de desaceleración durante la apertura	010	010
	Expresa un espacio definido en % del recorrido total (valor <30%). Este es el último tramo completado por el automatismo durante la maniobra de apertura.	0%.....30%	
Mo.06	Velocidad de desaceleración durante el cierre	040	020
	Ajuste de la velocidad del motor durante la desaceleración en el cierre.	5%.....100%	
Mo.07	Velocidad máxima durante el cierre	100	075
	Ajuste de la velocidad del motor durante el cierre.	5%.....100%	
Mo.08	Espacio de aceleración durante el cierre	010	010
	Expresa un espacio definido en % de la carrera total (valor <30%) dentro del cual se crea la aceleración al inicio de una orden de cierre. Un valor pequeño corresponde a una rampa muy alta.	0%.....30%	
Mo.09	Espacio de transición de la velocidad de cierre	010	010
	Expresa un espacio definido en % de la carrera total (valor <30%) dentro del cual la automatización debe frenar hasta la velocidad de deceleración. El final de este espacio se calcula a partir del inicio del espacio Mo.10.	0%.....30%	
Mo.10	Espacio de desaceleración durante el cierre	010	010
	Expresa un espacio definido en % del recorrido total (valor <30%). Este es el último tramo que completa el automatismo en la maniobra de cierre.	0%.....30%	
Mo.11	Intensidad de parada	020	020
	Ajusta cuán rápido el motor desciende a velocidad 0 (cero) en el caso de una parada o movimiento inverso. Afecta a las paradas generadas por: - Mandos de movimiento (START, OPEN, CLOSE, PED, etc.); - Activación entrada tipo PHOTO o STOP. No afecta a las paradas generadas por: - Llegada al final de carrera o al punto memorizado; - Inversión por emergencia (detección de obstáculo interno o activación entrada tipo SAFETY). Nota: Valor altos = parada más rápida, Valores bajos = parada más lenta. Advertencia: Para evitar un esfuerzo excesivo que pueda afectar el funcionamiento adecuado de la automatización, siempre se recomienda tener en cuenta la posible inercia de la puerta, evitando configuraciones con valores demasiado altos en presencia de masas importantes.	0%.....50%	
Mo.12	Espacio de apertura para función la peatonal	030	050
	Ajuste del espacio de apertura para la función peatonal en %.	0%.....100%	
Mo.13	Sensibilidad de la fuerza para el motor 1 durante la apertura	050	040
	Expresa un valor en % para ajustar la sensibilidad a la detección de un obstáculo durante la apertura en el motor 1. Un valor alto corresponde a una menor sensibilidad.	1%.....100%	
Mo.14	Sensibilidad de la fuerza para el motor 1 durante el cierre	050	040
	Expresa un valor en % para ajustar la sensibilidad a la detección de un obstáculo durante el cierre en el motor 1. Un valor alto corresponde a una menor sensibilidad.	1%.....100%	

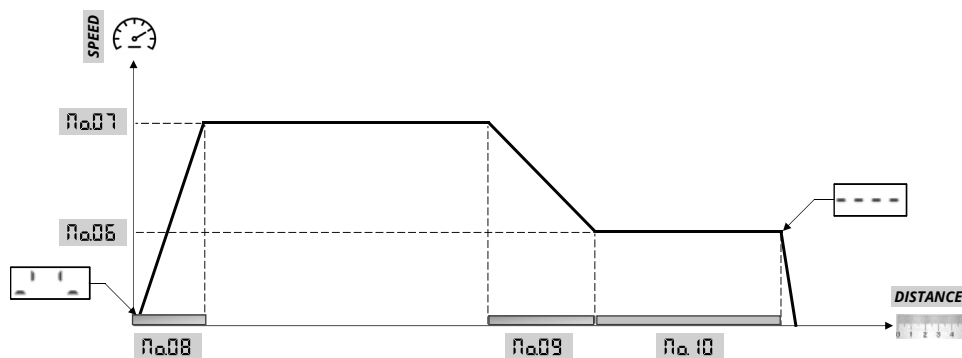
Mo.15	No utilizado		
Mo.16	No utilizado		
Mo.17	RESP y gestión parada	002	001
	• 000: En el modo de funcionamiento normal, se detiene en el punto memorizado; en el caso de RESP, busca la referencia de abertura. • 001: En el modo de funcionamiento normal, se detiene en el punto memorizado; en el caso de RESP, busca la referencia de cierre. • 002: Busca la parada solo en abertura, mientras que en cierre se detiene en el punto memorizado. En el caso de RESP, éste inicia en abertura. • 003: Busca la parada solo en cierre, mientras que en abertura se detiene en el punto memorizado. En el caso de RESP, éste inicia en cierre. • 004: Busca la parada en cierre y en abertura. En el caso de RESP, éste inicia en abertura. • 005: Busca la parada en cierre y en abertura. En el caso de RESP, éste inicia en cierre. Nota: La única dirección permitida en caso de RESP es la dirección configurada, en el caso de inversiones (PHOTO, SAFETY) detiene el movimiento. Nota: Con los finales de carrera cableados, la automatización se detiene siempre cuando se alcanza el final de carrera. Nota: Habilitar la búsqueda de referencias de parada solo después del aprendizaje (SE.03). Esto es para evitar que el motor presione demasiado durante el mapeo de las fuerzas.		
Mo.18	Aceleración de doble fase	000	000
	Si se activa, realiza una rampa de aceleración hasta la velocidad de deceleración determinada por el parámetro Mo.01 o Mo.06, manteniéndola hasta el final del espacio de aceleración (Mo.03 o Mo.08), tras lo cual la velocidad pasa a la velocidad máxima ajustada. Nota: Este parámetro puede utilizarse para facilitar las pruebas de impacto en puertas de garaje que se cierran en el punto: H-300mm. (H=altura de la puerta seccional).	• 000: Desactivado • 001: Solo en abertura • 002: Solo en cierre • 003: En la apertura y el cierre	
Mo.19	Duración incremento inicial en abertura	000	000
	• 000: Incremento inicial desactivado (realiza un incremento muy corto, casi un imperceptible) • 00X: Ajusta la duración del incremento hasta 2,5 s (X*10 ms)		
Mo.20	Duración incremento inicial en cierre	000	000
	• 000: Incremento inicial desactivado (realiza un incremento muy corto, casi un imperceptible) • 00X: Ajusta la duración del incremento hasta 2,5 s (X*10 ms)		
Mo.21	Margen de parada en abertura	010	100
	Espacio al final de la maniobra de apertura realizada con velocidad de deceleración y sin retroceso sobre un obstáculo. Expresado en milésimas de la carrera total. (0.....255)		
Mo.22	Margen de parada en cierre	010	030
	Espacio al final de la maniobra de cierre realizada con velocidad de deceleración y sin inversión sobre un obstáculo. Expresado en milésimas de la carrera total. (0.....255)		
Mo.23	No utilizado		
Mo.24	No utilizado		
Mo.25	No utilizado		
Mo.26	No utilizado		
Mo.27	No utilizado		
Mo.28	Freno antirrobo	000	000
	Parámetro previsto para los automatismos de vía para puertas seccionales. Se utiliza para oponerse a los movimientos del motor que se detectan cuando la automatización no está en funcionamiento. En este caso, el motor se activa en sentido contrario al movimiento detectado para mantener la posición del automatismo sin cambios. Atención: es NECESARIO utilizar un codificador de 2 canales conectado y habilitado (SY.04=002). Advertencia: Si está activa (Mo.28 = 001,002,003) es NECESARIO fijar el parámetro Mo.17 = 002 e instalar la parada mecánica (art. AB / FM no en dotación) en la trayectoria en la posición abierta.		
		• 000: Desactivado • 001: Activa solo con el portón cerrado • 002: Activa solo con el portón abierto • 003: Activa tanto con el portón abierto como cerrado	

DIAGRAMAS PARA EL AJUSTE DEL MOVIMIENTO

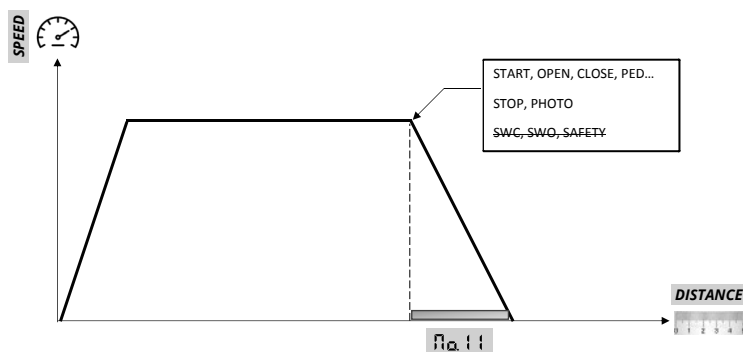
Ajuste en ABERTURA



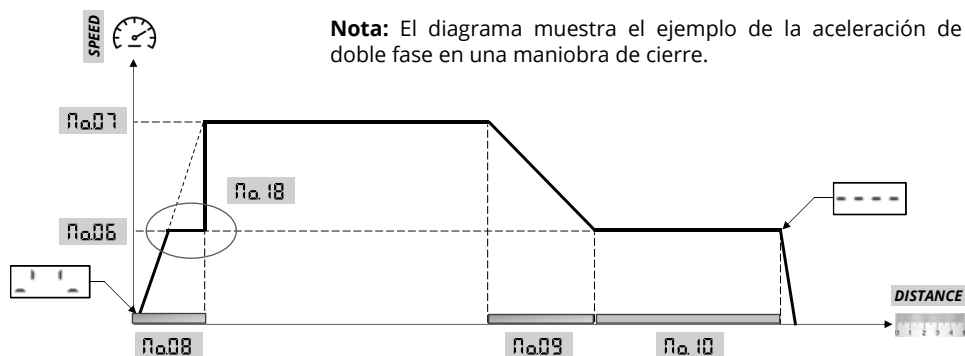
Ajuste en CIERRE



Ajuste de la INTESIDAD DE LA PARADA (Mo.11)



Ajuste de la aceleración de doble fase (Mo.18)



Parámetros SAFETIES (SAFE)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
SA.01	PHOTO_1	002	002
	• 000: STOP & CLOSE - La entrada de la fotocélula es controlada solo al comienzo con el portón detenido y durante la maniobra de cierre. En el primer caso, esto evita el arranque mientras en el cierre genera la inversión del movimiento. • 001: ALWAYS - La entrada de la fotocélula siempre está controlada. Con el portón parado se evita que éste último parta. Durante la maniobra de cierre genera la inversión del movimiento. Durante la maniobra de abertura genera la parada del portón. • 002: CLOSE - La entrada fotocélula es controlada solo durante la maniobra de cierre. Su activación genera la inversión del movimiento.		
SA.02	PHOTO_2	000	002
	• 000: STOP & CLOSE - La entrada de la fotocélula es controlada solo al comienzo con el portón detenido y durante la maniobra de cierre. En el primer caso, esto evita el arranque mientras en el cierre genera la inversión del movimiento. • 001: ALWAYS - La entrada de la fotocélula siempre está controlada. Con el portón parado se evita que éste último parta. Durante la maniobra de cierre genera la inversión del movimiento. Durante la maniobra de abertura genera la parada del portón. • 002: CLOSE - La entrada fotocélula es controlada solo durante la maniobra de cierre. Su activación genera la inversión del movimiento.		
SA.03	SAFETY_1	000	001
	• 000: Banda sensora siempre activada • 001: Banda sensora activada solo durante el cierre • 002: Banda sensora activada solo durante el cierre y antes de cada movimiento • 003: Banda sensora activada solo durante la abertura • 004: Banda sensora activada solo durante la abertura y antes de cada movimiento		
SA.04	SAFETY_2	000	001
	• 000: Banda sensora siempre activada • 001: Banda sensora activada solo durante el cierre • 002: Banda sensora activada solo durante el cierre y antes de cada movimiento • 003: Banda sensora activada solo durante la abertura • 004: Banda sensora activada solo durante la abertura y antes de cada movimiento		
SA.05	Activación "CLOSE IMMEDIATELY"	000	000
	• 000: Desactivado • 001: Activo solo para PHOTO_1 • 002: Activo solo para PHOTO_2 • 003: Activo para PHOTO_1 y PHOTO_2		
SA.06	Comportamiento "CLOSE IMMEDIATELY"	000	000
	Permite definir el comportamiento cuando una fotocélula con el modo "close immediately" activado es atravesada durante la maniobra de abertura. • 000: Completa primero la primera maniobra de abertura completa y luego cierra el portón nuevamente con el retraso fijado en tI.20. • 001: Interrumpe la maniobra y luego cierra el portón nuevamente con el retraso fijado en tI.20.		
SA.07	Inversión debida a obstáculo durante la abertura	003	003
	Permite ajustar la duración de la inversión del movimiento si es detectado un obstáculo durante la maniobra de abertura.	• 000: Inversión completa después de detectar un obstáculo • >000: Duración de la inversión después de detectar un obstáculo (1 s.....10 s)	
SA.08	Inversión debida a obstáculo durante el cierre	003	003
	Permite ajustar la duración de la inversión del movimiento si un obstáculo se detecta durante la maniobra de cierre.	• 000: Inversión completa después de detectar un obstáculo • >000: Duración de la inversión después de detectar un obstáculo (1 s.....10 s)	
SA.09	TCA con EMERGENCY_IN	000	000
	Describe la actuación del TCA combinada con la función EMERGENCY_IN • 000: Si TCA está activado, el portón vuelve a cerrarse pasado el TCA. • 001: Incluso si TCA está activado, el portón no puede volver a cerrarse automáticamente. La primera maniobra de nuevo cierre requiere un mando. En la siguiente maniobra, el TCA funciona normalmente.		

SA.10	Auto-prueba del dispositivo de seguridad	000	000
	La función apaga la entrada 24V_TEST y comprueba la abertura el contacto del dispositivo de seguridad antes de cada maniobra. Advertencia: para funcionar en el modo "Auto-prueba del dispositivo de seguridad", deben estar conectados los siguientes elementos: - Los transmisores (TX) en la salida 24V_TEST. - Los receptores (RX) en la salida 24V. Además, los dispositivos de seguridad deben cablearse y alinearse antes aprender el recorrido (SE.03).	• 000: Desactivado • 001: Activado	
SA.11	Inhibición PHOTO_1	000	000
	La función inhibe la intervención de las fotocélulas tanto en las maniobras de cierre como de abertura, en la zona entre el punto de detección y el punto de cierre completo. Durante la maniobra de aprendizaje automático de la carrera del motor (SE.03), el oscurecimiento de las fotocélulas durante el movimiento de cierre de la puerta define el punto de inicio inhibición. Es necesario que la fotocélula a inhibir esté conectada como PHOTO_1.	• 000: Inhibición desactivada • 001: Inhibición activa (las fotocélulas son siempre ignoradas en la zona entre el punto de detección y el punto de cierre)	
SA.12	Tiempo cierre automático TCA después de obstáculo durante el cierre	000	000
	En caso de inversión completa (SA.08=000) durante una maniobra de cierre, esto determina cómo la automatización podrá realizar la maniobra de nuevo cierre automático TCA. Nota: Válido solo para obstáculos detectados mediante el modo SAFETY o la función anti-aplastamiento.	• 000: Siempre realizar un nuevo cierre automático • 001: Intentar nuevo cierre automático 1 • 002: Intentar maniobras nuevo cierre automático 2 • 003: Intentar maniobras nuevo cierre automático 3 • 004: Inhibe nuevo cierre automático	

Parámetros TIMES (𐀀 𐀀)

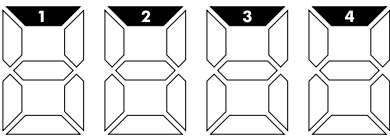
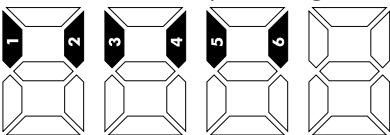
		Default TYPE 00	Default TYPE 04
tl.01	Tiempo de cierre automático (TCA)	000	000
	Ajusta el tiempo de cierre automático TCA	• 000: Desactivado • >000: Activo por el tiempo fijado (1 s.....255 s)	
tl.02	Tiempo de cierre automático peatonal (TCA_PED)	000	000
	Ajusta el tiempo de cierre automático peatonal TCA_PED	• 000: Desactivado • >000: Activo por el tiempo fijado (1.....255 s) (1.....255 min - SOLO TYPE 04)	
tl.03	Tiempo de intermitencia antes de maniobra de abertura	000	000
	Ajusta el tiempo de intermitencia antes de la maniobra de abertura.	(0s.....10s)	
tl.04	Tiempo intermitencia pre-maniobra de cierre	000	000
	Ajusta el tiempo de intermitencia antes de la maniobra de cierre.	(0s.....10s)	
tl.05	No utilizado		
tl.06	No utilizado		
tl.07	Tiempo COURTESY	060	060
	Ajusta el tiempo de la luz de CORTESÍA.	0s.....255s	
tl.08	Tiempo ELOCK_M1	002	002
	Ajusta el tiempo de activación de la salida ELOCK_M1 / BOOST_M1 o el tiempo de desactivación de la salida ELOCK_INV_M1.	(1s.....10s)	
tl.09	No utilizado		
tl.10	No utilizado		
tl.11	No utilizado		
tl.12	No utilizado		
tl.13	No utilizado		
tl.14	No utilizado		
tl.15	No utilizado		

tl.16	Tiempo AUX_1	100	100
	Ajusta el tiempo de activación de la salida AUX_1, si es controlada por temporizador.	(0s.....255s)	
tl.17	Tiempo AUX_2	100	100
	Ajusta el tiempo de activación de la salida AUX_2, si es controlada por temporizador.	(0s.....255s)	
tl.18	No utilizado		
tl.19	Tiempo alarma fallo cierre	010	010
	Tiempo empleado por las salidas STATUS configuradas como CLOSURE_FAILED: una vez que este tiempo ha transcurrido, si la automatización no está en posición cerrada, la salida se activa. Nota: Funciones relativas a la presencia de TCA (tl.01) o TCA_PED (tl.02).	(1min.....255min)	
tl.20	Retraso en "CLOSE IMMEDIATELY"	001	001
	Permite configurar después de cuántos segundos debe ejecutarse el nuevo cierre automático de la función "close immediately" (SA.05).	(1s.....10s)	

Parámetros EXTRA (EXTRA)

		Default TYPE 00	Default TYPE 04
EX.01	Función condominio	000	000
	Permite desactivar las entradas de mando de abertura y de cierre durante la abertura y el tiempo de cierre automático.	• 000: Desactivado • 001: Activo solo en abertura • 002: Activo en la apertura y durante el tiempo de cierre automático	
EX.02	No utilizado		
EX.03	No utilizado		
EX.04	No utilizado		
EX.05	No utilizado		
EX.06	Habilita "STEP-BY-STEP"	001	001
	Selección del modo "reversal" (durante la maniobra un mando por impulso invierte la dirección del movimiento) o "step-by-step" (durante la maniobra un mando por impulso detiene el movimiento. El impulso siguiente reinicia el movimiento en la dirección opuesta).	• 000: Inversión • 001: Paso a paso con START y PED • 002: Paso a paso con START, PED y OPEN/CLOSE	
EX.07	Facilitación desbloqueo manual con portón cerrado	000	000
	Si = 0, la función está deshabilitada. Si ≠ 0, después de detectar la parada de cierre, el motor 1 realiza una breve inversión para liberar la presión sobre éste y facilitar el desbloqueo manual. El valor fijado indica la duración de la inversión.	• 000: Facilitación desbloqueo desactivada • >000: Facilitación desbloqueo activada con duración igual a: (1x25 ms.....20x25 ms) (1x25 ms..... 40x25 ms - SOLO TYPE 00)	
EX.08	Facilitación desbloqueo manual con portón abierto	000	000
	Si = 0, la función está deshabilitada. Si ≠ 0, después de detectar la parada de abertura, el motor 1 motor realiza una breve inversión para liberar la presión sobre éste y facilitar el desbloqueo manual. El valor fijado indica la duración de la inversión.	• 000: Facilitación desbloqueo desactivada • >000: Facilitación desbloqueo activada con duración igual a: (1x25 ms.....20x25 ms) (1x25 ms..... 40x25 ms - SOLO TYPE 00)	
EX.09	No utilizado		
EX.10	Ahorro de energía	000	000
	Función ahorro de energía cuando hay un kit de batería de emergencia o un sistema de alimentación basado en paneles solares. Cuando la función ahorro de energía está activada, la pantalla está apagada y muestra el símbolo "- ." cada 10 s. La función puede configurarse en 3 niveles: • 000: "Ahorro de energía" no activado. • 001: "Ahorro de energía" activado: apaga todas las salidas excepto la salida fija Vaux 24V. • 002: "Ahorro de energía" activado: apaga todas las salidas excepto la salida fija Vaux 24V; además, cualquier salida tipo STATUS se mantiene activada. Advertencia: con "Ahorro de energía" activa, la función SAS no está disponible.		

EX.11	Función SAS	000	000
	Activación de la función SAS (solo para salidas SAS_OUTPUT): la salida SAS está conectada a una entrada STOP / SAS_INPUT de una segunda unidad de control, activando el modo de funcionamiento "bank door" (la abertura de la segunda puerta queda desactivada durante el tiempo que la primera puerta no esté completamente cerrada). Si este parámetro está habilitado, efectuando un reajuste, éste realiza un RESP automático durante el cual la salida SAS no está activada. Si los finales de carrera están presentes y están averiados después de un reajuste, no será realizado el RESP. Advertencia: Si ambas hojas están bloqueadas manualmente y desplazadas de la posición de cierre, se crea la condición de interbloqueo. Luego será necesario cerrar manualmente por lo menos una de las dos hojas. Advertencia: La entrada STOP / SAS_INPUT debe activarse mediante una salida de contacto limpia sin tensión, como la de una salida de tarjeta de expansión NET-EXP o un relé. Advertencia: En el caso de RESP, la función SAS debe necesariamente estar vinculada a una búsqueda de la referencia /parada hacia el cierre. De modo que trabaje con los valores de Mo.17 = 001, 003, 005.	• 000: Desactivado • 001: Activado	
EX.12	Recarga TCA	001	001
	Esto le permite definir si, con el portón abierto y TCA activo, el TCA se vuelve a cargar. La función es válida para el TCA (tl.01) y para el TCA_PED (tl.02). Si = 1, con el portón completamente abierto, una intervención en PHOTO, OPEN, OPEN_INT o OPEN_EXT recarga el TCA. Con el portón abierto en modo peatonal, una intervención en PHOTO o PED, recarga el TCA_PED, mientras que un mando OPEN, OPEN_INT o OPEN_EXT genera la abertura completa.	• 000: Recarga desactivada • 001: Recarga habilitada	
EX.13	TCA suspendido	000	000
	Si = 0 con la puerta abierta y TCA activo, el cierre automático se produce siempre, incluso si se ha enviado un impulso de mando STOP. Solo un mando de STOP mantenido inhibe el cierre automático de la puerta. Si = 1 con la puerta abierta y TCA activo, un impulso STOP genera la eliminación del cierre automático. Si = 2 con la puerta abierta y TCA activo, un impulso de STOP o mando OPEN genera la eliminación del cierre automático. Nota: Si está activo, el parámetro también activa la función TCA_PED (en este caso el valor 002 actúa como 001, como un mando OPEN, con el portón parado en abertura peatonal genera una abertura completa).	• 000: Desactivado • 001: Activa con un impulso STOP deshabilita TCA. • 002: Activa con un impulso STOP u OPEN deshabilita TCA.	
EX.14	No utilizado		
EX.15	No utilizado		
EX.16	No utilizado		
EX.17	Fuerza de accionamiento sostenido	000	000
	Si la función está activada, todas las salidas configuradas como OPEN y CLOSE automáticamente se vuelven OPEN_UP y CLOSE_UP, si se activa y mantiene activa por al menos 5 s, si un dispositivo de seguridad (fotocélula y/o banda sensora) está/n involucrados/s. Por lo tanto, esta función puede ser utilizada para gestionar la automatización incluso si los dispositivos de seguridad están en fallo. Si la salida no se mantiene activada, la activación retornará al modo de funcionamiento automático. Esta función no está disponible con dispositivos de seguridad tipo SAFETY desactivados con el portón parado (valores 001 y 003 de los parámetros SA.03 y SA.04). Por motivos de seguridad, sugerimos NO utilizar esta función si hay relojes conectados a entradas configuradas como OPEN o CLOSE.	• 000: Función deshabilitada. • 001: Función habilitada (transición automática a OPEN_UP/CLOSE_UP con dispositivos de seguridad activados/defectuosos si los mandos OPEN/CLOSE son mantenidos)	
EX.18	Muestra las maniobras una vez que el tablero está alimentado	000	000
	Permite la integración de los mensajes en la pantalla durante la fase de encendido de la unidad de control, mostrando el número total de maniobras realizadas. Advertencia: La activación de la función y la visualización resultante de la nueva información en la pantalla, genera el encendido más lento de la unidad de control.	• 000: Visualización de todas las maniobras deshabilitada • 001: Visualización de todas las maniobras habilitada	
EX.19	No utilizado		
EX.20	Función MANEUVER_INHIBITION	000	000
	Si una entrada está configurada como MANEUVER_INHIBITION se comportará como un contacto NC el cual, si está abierto, inhibe la maniobra.	• 000: si está abierta, inhibe los mandos de abertura pero permite los mandos de cierre. • 001: si está abierta, inhibe los mandos de abertura y cierre.	

Parámetros TEST (테스트)		Default TYPE 00	Default TYPE 04												
tE.01	Visualización estado entrada tablero de control														
	Permite visualizar el estado de las entradas del tablero de control. Un segmento off corresponde a un segmento abierto, mientras que un segmento on está asociado a un contacto cerrado.  <table border="1" data-bbox="670 280 1037 369"> <tr> <td>1</td><td>IN_1</td><td>3</td><td>IN_3</td></tr> <tr> <td>2</td><td>IN_2</td><td>4</td><td>IN_4</td></tr> </table>	1	IN_1	3	IN_3	2	IN_2	4	IN_4						
1	IN_1	3	IN_3												
2	IN_2	4	IN_4												
tE.02	Visualización estado entrada tablero expansión														
	Permite ver el estado de las entradas del tablero de expansión. Un segmento off corresponde a un segmento abierto, mientras que un segmento on está asociado a un contacto cerrado.  <table border="1" data-bbox="670 504 1197 638"> <tr> <td>1</td><td>EXP_IN_1</td><td>4</td><td>EXP_IN_4</td></tr> <tr> <td>2</td><td>EXP_IN_2</td><td>5</td><td>EXP_IN_5</td></tr> <tr> <td>3</td><td>EXP_IN_3</td><td>6</td><td>EXP_IN_6</td></tr> </table>	1	EXP_IN_1	4	EXP_IN_4	2	EXP_IN_2	5	EXP_IN_5	3	EXP_IN_3	6	EXP_IN_6		
1	EXP_IN_1	4	EXP_IN_4												
2	EXP_IN_2	5	EXP_IN_5												
3	EXP_IN_3	6	EXP_IN_6												
tE.03	Visualización estado contador maniobra														
	Permite visualizar el número total de maniobras completadas por la unidad de control. La pantalla mostrará el término "tCYC" con su respectivo valor, seguido del término "MULT" con el respectivo valor de multiplicador. Para calcular el número de maniobras deben multiplicarse los dos valores. Ej: tCYC=120, MULT=10; 120x10=1200 maniobras completadas														
tE.04	No utilizado														
tE.05	Tiempo de abertura automática (TAA)	000	000												
	Ajusta el tiempo de abertura automática TAA	• 000: Desactivado • >000: Activo por el tiempo fijado (1 s.....255 s)													

10 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.

11 DESMANTELAMIENTO DEL PRODUCTO

DESMONTAJE

El desmantelamiento de la automatización debe ser efectuado por personal cualificado conforme a la prevención y seguridad y con referencia a las instrucciones de montaje pero en orden inverso. Antes de iniciar el desmontaje quitar la alimentación eléctrica y proteger contra una posible reconexión.

ELIMINACIÓN

La eliminación de la automatización debe ser efectuada conforme a las normativas nacionales y locales de eliminación. El producto (o cada parte del mismo) no debe ser eliminado con otros residuos domésticos.



ATENCIÓN En cumplimiento a la Directiva UE 2012/19/EG sobre los desechos de equipos eléctricos y electrónicos (WEEE), 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.

NET724 EVO

Unidade de controlo para motores de 24V

Instruções de funcionamento e advertências

Índice

1	Resumo das advertências	131	7	Mensagens no Display	143
2	Descrição do produto	133	8	Lista de parâmetros "EASY"	144
3	Dados Técnicos	133	9	Lista de parâmetros "PRO"	145
4	Ligações Eléctricas	134	10	Teste da Instalação	156
5	Programação	136	11	Eliminação do produto	156
6	Descrição das Entradas / Saídas	140			

SÍMBOLOS

Neste manual são mostrados os seguintes símbolos para indicar possíveis perigos.

	Aviso de segurança importante. O não cumprimento destas instruções pode resultar em ferimentos graves ou danos materiais. Não o fazer pode resultar em mau funcionamento do produto e criar uma situação perigosa.
	Importante aviso de segurança. O contacto com partes vivas pode resultar em morte ou ferimentos graves.
	Informação importante para a instalação, programação ou colocação em serviço do produto.

PT

1 RESUMO DAS ADVERTÊNCIAS

ATENÇÃO! INSTRUÇÕES IMPORTANTES DE SEGURANÇA. LEIA E SIGA ATENTAMENTE TODOS OS AVISOS E INSTRUÇÕES QUE ACOMPANHAM O PRODUTO, PORQUE UMA INSTALAÇÃO INCORRETA PODE CAUSAR DANOS A PESSOAS, ANIMAIS OU COISAS. OS AVISOS E AS INSTRUÇÕES FORNECEM INFORMAÇÕES IMPORTANTES SOBRE A SEGURANÇA, A INSTALAÇÃO, O USO E A MANUTENÇÃO. MANTENHA AS INSTRUÇÕES PARA ANEXÁ-LAS AO FOLHETO TÉCNICO PARA REFERÊNCIA FUTURA.

 **ATENÇÃO** Não permitir que as crianças brinquem com o aparelho. O dispositivo pode ser utilizado por crianças com idade não inferior a 8 anos, pessoas com deficiências físicas, mentais ou sensoriais reduzidas, ou geralmente qualquer pessoa sem experiência ou, em qualquer caso, a experiência necessária, desde que o dispositivo seja utilizado sob vigilância ou que os utilizadores tenham recebido formação adequada sobre a utilização segura do dispositivo e estejam conscientes dos perigos relacionados com a sua utilização.

 **ATENÇÃO** Comando de instalação fixa (botões, etc.) deve estar situado fora do alcance das crianças, pelo menos a 150 cm de altura do solo. Não permita que crianças brinquem com o aparelho, com os comandos fixos ou com os rádiocomandos da instalação.

 **ATENÇÃO** A utilização do produto em condições anómalas não previstas pelo fabricante pode causar situações de perigo; respeite as condições previstas nestas instruções.

ATENÇÃO A **DEA** System lembra a todos os utilizadores que a selecção, localização e instalação de todos os materiais e dispositivos que compõem o sistema de automação completa, devem respeitar as directivas comunitárias 2006/42/CE (Directiva Máquinas), 2014/53/UE (Diretiva sobre Energias Renováveis). A fim de assegurar um nível adequado de segurança, além de cumprir com os regulamentos locais, é aconselhável igualmente o cumprimento das referidas directivas em todos os países extra-europeus.

ATENÇÃO Sob nenhuma circunstância use o aparelho numa atmosfera explosiva ou em ambientes que possam revelar-se agressivos e danificar partes do produto. Verifique se as temperaturas no local da instalação são adequadas e cumprir com as temperaturas indicadas na etiqueta do produto.

ATENÇÃO Ao trabalhar com o comando "homem presente" certifique-se não estejam pessoas na zona de manuseamento do automatismo.

ATENÇÃO Verifique se a montante da rede de alimentação da instalação, existe um magnetotérmico onipolar que permita o corte total nas condições da categoria de sobretensão III.

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 Se o cabo de alimentação estiver danificado, deve ser substituído pelo fabricante ou pelo serviço de assistência técnica ou então por uma pessoa qualificada, a fim de evitar qualquer perigo.

ATENÇÃO Toda a instalação, manutenção, limpeza ou operações de reparação em qualquer parte do sistema devem ser realizadas exclusivamente por pessoal qualificado, com o fornecimento de alimentação desligado e trabalhando em estrita conformidade com as normas eléctricas e regulamentos em vigor no país da instalação.

A limpeza e a manutenção destinada a ser efectuada pelo utilizador não deve ser realizada por crianças não vigiadas.

ATENÇÃO A utilização de peças sobresselentes não indicadas pela **DEA** System e / ou remontagem incorrecta podem criar riscos para as pessoas, animais e bens e também danificar o produto. Por esta razão, utilize apenas as partes indicadas pela **DEA** System e siga escrupulosamente as instruções de montagem.

ATENÇÃO Uma vez concluídas as operações de ajustamento, o instalador deve verificar o funcionamento do dispositivo anti-esmagamento, assegurando o cumprimento dos limites regulamentares através da medição das forças de impacto com um instrumento certificado adequado. A modificação dos valores de força e velocidade só deve ser efectuada por pessoal qualificado que deve efectuar medições de acordo com a norma EN12453. Qualquer modificação dos valores deve ser documentada no manual da máquina.

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 Os dispositivos de segurança externos utilizados para o cumprimento dos limites das forças de impacto devem estar de acordo com a norma EN12978.

ATENÇÃO Em conformidade com a Directiva 2012/19/EG, relativa aos resíduos de equipamentos eléctricos e electrónicos (WEEE), este produto eléctrico não deve ser tratado como resíduo urbano normal. Por favor, desmantele o produto e encaminhe-o para um local apropriado de reciclagem municipal.

TUDO O QUE NÃO ESTIVER EXPRESSAMENTE PREVISTO NO MANUAL DE INSTALAÇÃO, NÃO É PERMITIDO. O BOM FUNCIONAMENTO DO OPERADOR É GARANTIDO SÓ SE OS DADOS RELATADOS FOREM RESPEITADOS. A EMPRESA NÃO É RESPONSÁVEL POR QUALQUER DANO RESULTANTE DA INOBSERVÂNCIA DAS INFORMAÇÕES DADAS NESTE MANUALE. DEIXANDO INALTERADAS AS CARACTERÍSTICAS ESSENCIAIS DO PRODUTO, A EMPRESA RESERVA-SE O DIREITO DE INTRODUIR, EM QUALQUER MOMENTO, ALTERAÇÕES QUE JULGAR CONVENIENTES PARA AS MELHORIAS TÉCNICAS, DE CONSTRUÇÃO E COMERCIAIS DO PRODUTO, SEM SE COMPROMETER EM ATUALIZAR ESTA PUBLICAÇÃO.

2 DESCRIÇÃO DO PRODUTO

NET724 EVO é um painel de controlo para automatismos **DEA** System 1-motor 24V.

A principal característica desta unidade de controlo é a fácil configuração de entradas e saídas de acordo com as necessidades, assegurando assim a adaptabilidade a qualquer tipo de automatização. Basta definir a configuração desejada para a automatização em uso e os parâmetros operacionais serão definidos de forma óptima, excluindo todas as funções desnecessárias.

3 DADOS TÉCNICOS

	NET724EVO	
Tensão de alimentação (V)	230 - 240 V ~ (50/60 Hz)	
Potência nominal do transformador (VA)	80 VA (230/25V)	150 VA (230/25V)
Fusível F1 (A)	T1A 250V (atrasado)	T2A 250V (atrasado)
Saída para alim. de circuitos auxiliares	24 V === max 200mA	
Saída 1 configurável	24 V === max 5 W	
Saída 2 configurável	24 V === max 5 W	
Frequência do receptor	433,92 MHz	
Tipo de código do emissor	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch - DART	
Nº máximo de emissores controlados	200	

4 CONEXÕES ELÉTRICAS



! Risco de ferimentos e danos materiais devido a choques elétricos !



! Risco de mau funcionamento devido à instalação inadequada !

Faça as conexões seguindo as indicações do diagrama de cablagem.

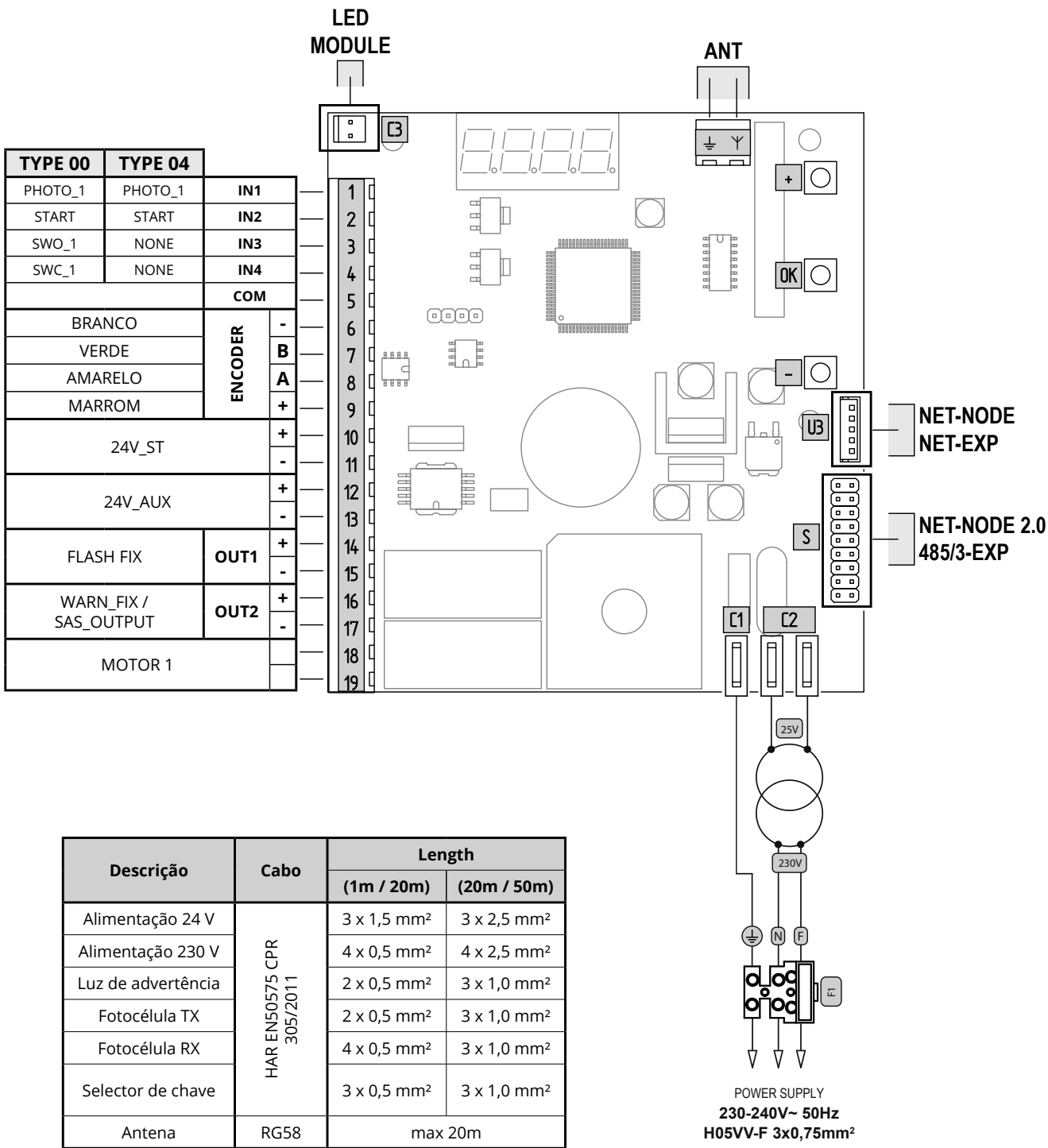
ATENÇÃO Para garantir a segurança elétrica adequada, mantenha o cabo de alimentação de 230 V bem afastado (mínimo 4 mm no ar ou 1 mm através do isolamento) dos cabos de segurança de extra baixa tensão (fonte de alimentação para os motores, unidades de controlo, fechadura elétrica, antena, fontes de alimentação auxiliares), fixando-os com braçadeiras de cabo adequadas perto dos blocos terminais.

ATENÇÃO Conecte-se à rede de 230 - 240 V ~ 50/60 Hz usando um interruptor omnipolar ou outro dispositivo que garanta o desengate omnipolar da rede, com um intervalo de abertura de contacto = 3 mm.

Conexão aos blocos de terminais

1	Entrada IN1			
2	Entrada IN2			
3	Entrada IN3			
4	Entrada IN4			
5	Entrada comum			
6	-	Saída do codificador do motor M1		
7	B			
8	A			
9	+			
10	+	Saída estabilizada de 24V === para dispositivos de segurança monitorizados	$(24V_{ST} + 24V_{AUX})$ $=$ $\text{max } 200\text{mA}$	
11	-			
12	+			Saída de 24V === para alimentação auxiliar (ex. acessório BAT_ADV)
13	-			
14	+	OUTPUT 1 configurável 24V === máx 5W (consulte Io.31 para os valores selecionáveis)		
15	-			
16	+	OUTPUT 2 configurável 24V === máx 5W (consulte Io.32 para os valores selecionáveis)		
17	-			
18-19	Potência máxima do motor 5A M1			
ANT	Υ	Entrada de sinal da antena rádio		
	⏏	Entrada de terra da antena rádio		
C 1	Ligação das peças metálicas do motor			
C 2	Entrada para fonte de alimentação de 25V~ do transformador			
C 3	Saída para conector do módulo de luz LED de cortesia			
S	Entrada do conector do módulo NET-NODE 2.0 - 485/3-EXP			
U 3	Conector do módulo de conexão NET-NODE - NET-EXP			

ESQUEMA ELÉCTRICO
NET724 EVO



PT

5 PROGRAMAÇÃO

5.1 Fonte de alimentação

Ligue o dispositivo. No visor, as figuras/palavras "00.01" (ou a versão do firmware que está a ser usada atualmente), "TYPE", "-04-" (ou o valor do TYPE de operação que está a ser usada atualmente) aparecerão em sequência seguido pelo símbolo de portão fechado "- - - -" (consulte a Tabela "MENSAGENS DE ESTADO na página 143").

NOTA: A sequência de mensagens que aparecem no visor pode ser integrada, após a alimentação da unidade de controlo, com a informação relativa ao número total de manobras concluídas até esse momento. Consulte o parâmetro EX.18 para ativar ou desativar a função.

5.2 Configuração ou alteração do TYPE

Se a configuração do TYPE não for a desejada ou se não tiver sido definido ("-88-" intermitente), proceda da seguinte forma:

1. Com o portão fechado e com a porta parada, pressione e segure a tecla [OK];
2. Pressione as teclas [+] e [-] ao mesmo tempo até que seja exibida a mensagem "MENU";
3. Mantenha as 3 teclas pressionadas até que "TYP0" apareça (o número intermitente indica o TYPE atualmente configurado);
4. Solte os 3 botões;
5. Role a lista de TYPE com as teclas [+] ou [-] e confirme a seleção mantendo a tecla [OK] pressionada;

NOTE: Para confirmar que o TYPE foi alterado, o visor acenderá todos os segmentos e reiniciará a unidade de controlo, mostrando em sequência a escrita "00.01" (ou a versão do firmware atualmente em uso), "TYPE", "-04-" (ou o valor do TYPE de operação atualmente em uso) seguido pelo símbolo de portão fechado "- - - -".

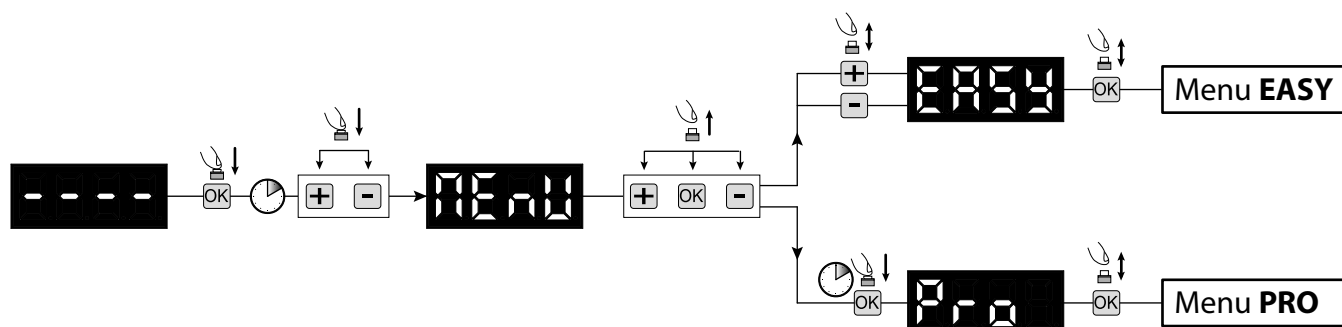
5.3 Acesso aos menus de programação

Para aceder aos menus de programação:

1. Com a porta estacionária, pressione e segure o botão [OK];
2. Pressione simultaneamente os botões [+] e [-] até que seja exibida a palavra "MENU"; Solte os 3 botões;
3. Siga os procedimentos específicos para inserir os menus "EASY" ou "PRO".

LEGENDA DE SÍMBOLOS

	Pressione e solte imediatamente o botão (ou botões).
	Pressione e segure o botão (ou botões) pelo tempo indicado ou até que o estado mude.



A programação está dividida em 2 menus separados, nomeadamente o menu "EASY" e o menu "PRO".

O **menu "EASY"** inclui uma seleção de parâmetros básicos usados para iniciar a automação. A lista de parâmetros exibidos no menu EASY varia em relação à configuração TYPE.

NOTA: A lista de parâmetros do menu "EASY" é integrada por qualquer parâmetro modificado (em relação ao seu valor DEFAULT) no menu "PRO". Tal permite ter uma lista de todos os parâmetros que estão a ser usados.

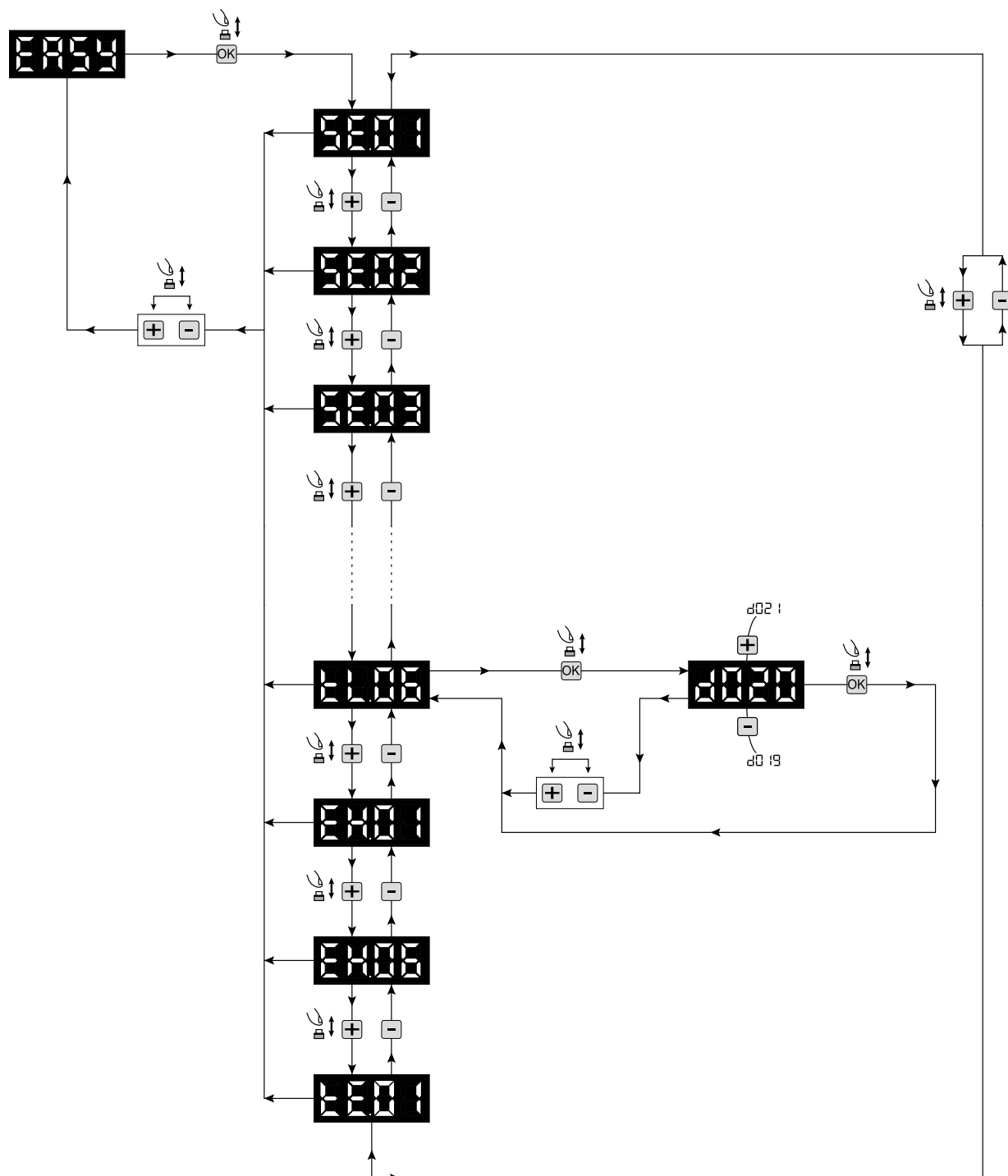
O **menu "PRO"** inclui a lista completa de todos os parâmetros disponíveis agrupados de acordo com subcategorias. As subcategorias geridas dividem-se em:

SETUP SETUP: Parâmetros que gerem a aprendizagem dos motores e o posicionamento das portas.	RADIO RADIO: Parâmetros que gerem os controlos remotos e as funções a estes associadas.	SYSTEM SYSTEM: Parâmetros que gerem funções essenciais para o funcionamento do sistema.
IN/OUT IN/OUT: Parâmetros que gerem as entradas/saídas de dispositivos conectados.	MOVEMENT MOVEMENT: Parâmetros que gerem os valores de movimento, velocidade e força das portas.	SAFETIES SAFETIES: Parâmetros que gerem os dispositivo de segurança e as funções a estes associadas.
TIMES TIMES: Parâmetros que gerem as funções associadas aos tempos de operação.	EXTRA EXTRA: Parâmetros que incluem funções específicas para determinados tipos de automações ou sistemas.	TEST TEST: Parâmetros que incluem funções de diagnóstico.

5.4 Navegação no menu "EASY"

Para aceder ao menu de programação "EASY":

1. Certificar-se de que a palavra "MENU" está visível no visor;
2. Pressione qualquer um dos botões [+] ou [-] e a palavra "EASY" aparecerá; Confirme pressionando o botão [OK];
3. Role a lista de parâmetros com o botão [+] ou [-] e confirme a seleção pressionando o botão [OK];
4. Modifique o parâmetro com o valor desejado e confirme com o botão [OK];
5. Pressione simultaneamente os botões [+] e [-] para sair do menu.



6 DESCRIÇÃO DAS ENTRADAS / SAÍDAS

As tabelas abaixo descrevem a operação de todas as seleções possíveis para as entradas e saídas presentes na placa.

ENTRADAS (IN / EXP_IN)	
Mess.	Descrição
NONE	Não usado
START	Entrada N.O. Iniciar. Se intervir, aciona uma manobra de abertura ou fecho. Pode funcionar no modo de "reversal" (EX.06 =0), modo "step-by-step" apenas com o modo de START (EX.06 =1) ou "step-by-step" com START, OPEN e CLOSE (EX.06 =2).
PED	Entrada N.O. Pedestre. Se intervir, aciona a abertura parcial do portão. O intervalo pedestre pode ser ajustado através de Mo.12.
OPEN	Entrada N.O. Abrir. Se intervir, aciona a abertura do portão.
CLOSE	Entrada N.O. Fechar. Se intervir, aciona o fecho do portão.
OPEN_PM	Entrada N.O. Acionamento aberto. O portão abre-se durante o tempo em que o botão é mantido pressionado.
CLOSE_PM	Entrada N.O. Acionamento fechado. O portão fecha-se durante o tempo em que o botão é mantido pressionado.
OPEN_INT	Inicia a manobra e permite que a luz verde acenda-se (quando a posição de abertura da porta é atingida) apenas para o semáforo interno. Se, entretanto, for dado um comando OPEN_EXT, este será reservado para a próxima manobra e, no final do TCA (Tempo de fecho automático), a luz verde do semáforo externo acende-se.
OPEN_EXT	Inicia a manobra e permite que a luz verde acenda (quando a posição de abertura da porta é atingida) apenas para o semáforo externo. Se, entretanto, for dado um comando OPEN_INT, este será reservado para a próxima manobra e, no final do TCA, a luz verde do semáforo interno acende-se.
OPEN_STOP	Entrada N.O. Abre e fecha portão e para-o (TCA está desativado). Se intervir, aciona a abertura do portão. No final da manobra de abertura, a placa entra no modo STOP até que o próximo comando de START ou CLOSE seja dado.
AUX_1_IN	Entrada para comandar a saída AUX_1_OUT.
AUX_2_IN	Entrada para comandar a saída AUX_2_OUT.
COURTESY_IN	Entrada N.O. para comandar a saída COURTESY. Aciona a saída para a duração do Tempo COURTESY (tl.17). Se a saída já estiver activa, um novo comando COURTESY_IN recarrega o tempo de cortesia.
STOP / SAS_INPUT	Contacto N.C. (SAS_INPUT): Se conectado a WARN_FIX / SAS_OUTPUT numa segunda unidade de controlo, aciona o modo "bank door" (desativando a abertura da segunda porta até que a primeira tenha-se fechado novamente completamente). Entrada paragem N.C. Se intervir, interrompe o movimento durante qualquer manobra. Se não for usado, faça a ponte da entrada.
SWO_1	Entrada N.C. 1 interruptor de limite de abertura do motor. Se não for usado, desative a entrada com o parâmetro correspondente.
SWC_1	Entrada N.C. 1 interruptor de limite de fecho do motor. Se não for usado, desative a entrada com o parâmetro correspondente.
PHOTO_1	Entrada N.C. Fotocélula 1 Para seleccionar o modo de operação, consulte SA.01. Se não for usado, faça a ponte da entrada.
PHOTO_2	Entrada N.C. Fotocélula 2 Para seleccionar o modo de operação, consulte SA.02. Se não for usado, faça a ponte da entrada.
SAFETY_1	Entrada N.C. Extremidade sensível 1. Para seleccionar o modo de operação, consulte SA.03. Se não for usado, faça a ponte da entrada.
SAFETY_1_8k2	Entrada analógica para borda sensível 1 com 8k2 (SA.03).
SAFETY_2	Entrada N.C. Extremidade sensível 2. Para seleccionar o modo de operação, consulte SA.04. Se não for usado, faça a ponte da entrada.
SAFETY_2_8k2	Entrada analógica para borda sensível 2 com 8k2 (SA.04).
SAFETY_INHIBITION	Entrada N.C. Inibição SAFETY. Quando aberta, aciona a derivação das entradas de SAFETY que são ignoradas, mesmo se estiverem ativas.
EMERGENCY_IN	Contacto N.C. Se aberto, causa a total abertura e manutenção na posição aberta até que o contacto seja fechado novamente. A abertura de emergência pode ser temporariamente interrompida por: - comandos de fotocélula, START, STOP: paragem de movimento; - intervenção de deteção de obstáculos: reversão do movimento (parcial ou completo). Após estas interrupções, a abertura de emergência é retomada de qualquer maneira, desde que o comando EMERGENCY_IN permaneça ativo. Após o fecho de um contacto do tipo EMERGENCY_IN, qualquer fecho automático (se habilitado) é realizado ou ignorado de acordo com o parâmetro TCA com EMERGENCY_IN (SA.09). NÃO USE EMERGENCY_IN SE A INSTALAÇÃO FORNECER O USO DE APENAS COMANDOS DE HOMEM MORTO PARA ABERTURA.

RESET	Contacto N.C. Para conectar um microinterruptor de desbloqueio. A abertura do contacto ativa a reposição da unidade de controlo.
MANEUVER_INHIBITION	Contacto N.C. para inibição das operações de abertura e fecho Para a seleção do modo de funcionamento, veja EX.20. Se não for usado, faça a ponte da entrada.

SAÍDA (OUT / EXP_OUT)	
Mess.	Descrição
NONE	Não usado
24V	Saída para fonte de alimentação 24Vcc Max 5W para acessórios. Esta configuração só pode ser usada em saídas alimentadas.
24V_TEST	Saída para fonte de alimentação 24Vcc Max 5W para dispositivos de segurança controlados (a saída é desligada durante o teste se o teste automático do dispositivo de segurança estiver ativado (SA.10). Utilize este tipo de saída também para verificar o desligamento dos acessórios com a função de economia de energia ativa (EX.10). Esta configuração só pode ser usada em saídas alimentadas. No caso de controlo de dispositivos de segurança, estes devem ser conectados e alinhados antes de aprender o curso (SE.03).
ELOCK_M1	Contacto N.O. Saída para fechadura elétrica do motor M1.
ELOCK_INV_M1	Contacto N.O. Saída para bloqueio elétrico invertido do motor M1 (por exemplo, para operar o eletroímã das barreiras).
ELOCK_BOOST_M1	Saída de fonte de alimentação de "impulso" para alimentar o item de bloqueio elétrico DEA 110. Esta configuração só pode ser usada em saídas alimentadas.
WARN_FIX SAS_OUTPUT	Contacto N.C. (SAS_OUTPUT): Se conectado a STOP / SAS_INPUT numa segunda unidade de controlo, aciona o modo "bank door" (desativando a abertura da segunda porta até que a primeira tenha-se fechado novamente completamente). Contacto N.O. (WARN_FIX): Opera como um indicador de portão aberto constante.
WARN_INT	Indicador de porta aberta intermitente. Saída lenta intermitente durante a abertura e rápida durante o fecho, sempre ligada com a porta aberta, sempre desligada apenas no final de uma manobra de fecho.
FLASH_FIX	Contacto N.O. Saída de luz de aviso constante.
FLASH_INT	Contacto N.O. Saída de luz de aviso intermitente.
COURTESY	Saída para controlar a luz de cortesia. A saída está ativa enquanto os motores estão em funcionamento mais um tempo adicional regido pelo parâmetro de tempo COURTESY (tl.07). A saída também pode ser activada por um comando COURTESY_IN. O conector C3 para módulo LED actua sempre como uma saída COURTESY.
MINUTERIE	Contacto N.O. O contacto fecha-se durante 3 segundos no início de cada manobra.
ALARM	Contacto N.C. O contacto permanece sempre aberto e fecha-se quando uma manobra não é iniciada devido a uma entrada de segurança (PHOTO, SAFETY, STOP) estar ativa. O contacto abre-se novamente quando uma tentativa subsequente de iniciar uma manobra for bem-sucedida. Se não houver energia, o contacto é fechado e, portanto, pode ser usado para gerar um alarme.
AUX_1_OUT_INPULS AUX_2_OUT_INPULS	Contacto N.O. Saída controlada pela entrada AUX_1_IN / AUX_2_IN no modo de impulso.
AUX_1_OUT_STEP AUX_2_OUT_STEP	Contacto N.O. Saída controlada pela entrada AUX_1_IN / AUX_2_IN no modo passo a passo.
AUX_1_OUT_TEMP AUX_2_OUT_TEMP	Contacto N.O. Saída controlada pela entrada AUX_1_IN / AUX_2_IN no modo controlado por temporizador (o valor definido através dos parâmetros tl.16 e tl.17 indica o atraso de desligamento em segundos).

TRAFFIC_LIGHT_INT TRAFFIC_LIGHT_EXT	Função para saídas que controlam os semáforos. Para garantir a comutação correta entre as luzes vermelha e verde, a saída deve ter um relé de comutação (por exemplo, saídas NET-EXPANSION). O contacto N.C. do relé controla a luz vermelha, enquanto o contacto N.O. controla a luz verde. Se a saída não for deste tipo, mas for digital, pode ser usada para controlar os semáforos através de um relé de comutação adicional (não fornecido). <table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">COMPORTAMENTO GERAL</th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="2">Com a automação fechada e/ou os motores em movimento, ou durante a pré-manobra a lampear, o semáforo fica vermelho. O semáforo fica verde apenas quando a manobra de abertura é concluída. Durante um procedimento de redefinição de posição (pesquisa do interruptor de fim de curso/paragem), qualquer semáforo permanece vermelho até que a manobra termine.</td></tr> <tr> <th colspan="2">SEMÁFOROS SEM PRIORIDADE</th></tr> <tr> <td colspan="2">Utilize o comando OPEN para abrir a automação, defina o TCA de fecho automático [P041 (unidades de controlo NET) / tl.01 (unidades de controle EVO)]. Todos os semáforos funcionarão simultaneamente da mesma maneira, seguindo o comportamento geral descrito acima.</td></tr> <tr> <th colspan="2">SEMÁFOROS COM PRIORIDADE</th></tr> <tr> <td colspan="2">Use os comandos OPEN_INT e OPEN_EXT nos lados opostos do portão. Determine o tempo necessário para completar o percurso completo entre os 2 semáforos (tempo de folga). Defina um tempo de fecho automático TCA igual ao dobro do tempo de folga necessário.</td></tr> <tr> <td colspan="2"> Os semáforos comportar-se-ão da seguinte forma: Com a automação fechada ambos os semáforos ficarão vermelhos. Quando um comando é recebido de uma direção (INT ou EXT), este torna-se uma "prioridade". No final da manobra de abertura, apenas o semáforo "prioritário" correspondente (EXT ou INT) fica verde, o outro permanece vermelho. Na ausência de outros comandos, o semáforo "prioritário" permanece verde por metade do TCA e depois fica vermelho. No final do TCA, a automação fecha-se. Se, enquanto o semáforo "prioritário" estiver verde, chegam da mesma direção novos comandos, o TCA é recarregado e, em seguida, a luz verde. Qualquer comando na direção oposta é gravado e colocado em stand-by. Tal impede a formação de quaisquer códigos de veículos. Quando o semáforo "prioritário" fica vermelho, ambos os semáforos permanecem vermelhos pelo tempo necessário (TCA/2) para limpar o ponto de acesso. Neste ponto, o comando registado anteriormente no lado oposto torna-se a "prioridade", fazendo com que o seu semáforo fique verde e o TCA seja reiniciado. </td></tr> </tbody> </table>	COMPORTAMENTO GERAL		Com a automação fechada e/ou os motores em movimento, ou durante a pré-manobra a lampear, o semáforo fica vermelho. O semáforo fica verde apenas quando a manobra de abertura é concluída. Durante um procedimento de redefinição de posição (pesquisa do interruptor de fim de curso/paragem), qualquer semáforo permanece vermelho até que a manobra termine.		SEMÁFOROS SEM PRIORIDADE		Utilize o comando OPEN para abrir a automação, defina o TCA de fecho automático [P041 (unidades de controlo NET) / tl.01 (unidades de controle EVO)]. Todos os semáforos funcionarão simultaneamente da mesma maneira, seguindo o comportamento geral descrito acima.		SEMÁFOROS COM PRIORIDADE		Use os comandos OPEN_INT e OPEN_EXT nos lados opostos do portão. Determine o tempo necessário para completar o percurso completo entre os 2 semáforos (tempo de folga). Defina um tempo de fecho automático TCA igual ao dobro do tempo de folga necessário.		Os semáforos comportar-se-ão da seguinte forma: Com a automação fechada ambos os semáforos ficarão vermelhos. Quando um comando é recebido de uma direção (INT ou EXT), este torna-se uma "prioridade". No final da manobra de abertura, apenas o semáforo "prioritário" correspondente (EXT ou INT) fica verde, o outro permanece vermelho. Na ausência de outros comandos, o semáforo "prioritário" permanece verde por metade do TCA e depois fica vermelho. No final do TCA, a automação fecha-se. Se, enquanto o semáforo "prioritário" estiver verde, chegam da mesma direção novos comandos, o TCA é recarregado e, em seguida, a luz verde. Qualquer comando na direção oposta é gravado e colocado em stand-by. Tal impede a formação de quaisquer códigos de veículos. Quando o semáforo "prioritário" fica vermelho, ambos os semáforos permanecem vermelhos pelo tempo necessário (TCA/2) para limpar o ponto de acesso. Neste ponto, o comando registado anteriormente no lado oposto torna-se a "prioridade", fazendo com que o seu semáforo fique verde e o TCA seja reiniciado.											
COMPORTAMENTO GERAL																									
Com a automação fechada e/ou os motores em movimento, ou durante a pré-manobra a lampear, o semáforo fica vermelho. O semáforo fica verde apenas quando a manobra de abertura é concluída. Durante um procedimento de redefinição de posição (pesquisa do interruptor de fim de curso/paragem), qualquer semáforo permanece vermelho até que a manobra termine.																									
SEMÁFOROS SEM PRIORIDADE																									
Utilize o comando OPEN para abrir a automação, defina o TCA de fecho automático [P041 (unidades de controlo NET) / tl.01 (unidades de controle EVO)]. Todos os semáforos funcionarão simultaneamente da mesma maneira, seguindo o comportamento geral descrito acima.																									
SEMÁFOROS COM PRIORIDADE																									
Use os comandos OPEN_INT e OPEN_EXT nos lados opostos do portão. Determine o tempo necessário para completar o percurso completo entre os 2 semáforos (tempo de folga). Defina um tempo de fecho automático TCA igual ao dobro do tempo de folga necessário.																									
Os semáforos comportar-se-ão da seguinte forma: Com a automação fechada ambos os semáforos ficarão vermelhos. Quando um comando é recebido de uma direção (INT ou EXT), este torna-se uma "prioridade". No final da manobra de abertura, apenas o semáforo "prioritário" correspondente (EXT ou INT) fica verde, o outro permanece vermelho. Na ausência de outros comandos, o semáforo "prioritário" permanece verde por metade do TCA e depois fica vermelho. No final do TCA, a automação fecha-se. Se, enquanto o semáforo "prioritário" estiver verde, chegam da mesma direção novos comandos, o TCA é recarregado e, em seguida, a luz verde. Qualquer comando na direção oposta é gravado e colocado em stand-by. Tal impede a formação de quaisquer códigos de veículos. Quando o semáforo "prioritário" fica vermelho, ambos os semáforos permanecem vermelhos pelo tempo necessário (TCA/2) para limpar o ponto de acesso. Neste ponto, o comando registado anteriormente no lado oposto torna-se a "prioridade", fazendo com que o seu semáforo fique verde e o TCA seja reiniciado.																									
STATUS_1 STATUS_2	Saída para monitorização de alguns dos estados da automação (veja parâmetros Io.60 e Io.61). Contacto N.O.: fecha quando ocorre o estado monitorizado. * Observação: para que certos estados de automação sejam monitorizados, é necessário ter interruptores de limite com fio a funcionar corretamente. <table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">ESTADOS DISPONÍVEIS</th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td>MAINTENANCE</td><td>Ativa o sinal de manutenção</td></tr> <tr> <td>PHOTO</td><td>Ativa durante a abertura de uma entrada tipo PHOTO</td></tr> <tr> <td>STOP</td><td>Ativa durante a abertura de uma entrada tipo STOP</td></tr> <tr> <td>OBSTACLE</td><td>Ativa quando é detetado um obstáculo pela função antiesmagamento ou por uma entrada do tipo SAFETY</td></tr> <tr> <td>EMERGENCY</td><td>Ativo durante a ativação da entrada do tipo EMERGENCY_IN</td></tr> <tr> <td>* CLOSED_M1</td><td>Ativa se M1 estiver no estado fechado</td></tr> <tr> <td>* OPENED_M1</td><td>Ativa se M1 estiver no estado aberto</td></tr> <tr> <td>RESP_FIX</td><td>Ativa após o apagão ou redefinição da placa de controlo e RESP (reset posição) não concluído. Saída fixa</td></tr> <tr> <td>RESP_INT</td><td>Ativa após o apagão ou redefinição da placa de controlo e RESP (reset posição) não concluído. Saída intermitente</td></tr> <tr> <td>* CLOSURE_FAILED</td><td>Ativa se a porta não estiver fechada após a duração definida no parâmetro tl.19. Se a automação concluir posteriormente a manobra de fecho, a saída é desativada. Nota: Funções independentemente da presença do TCA (tl.01) ou TCA_PED (tl.02) ativo.</td></tr> <tr> <td>SECURITY</td><td>É ativado quando, com o motor desligado, o codificador deteta um movimento inesperado</td></tr> </tbody> </table>	ESTADOS DISPONÍVEIS		MAINTENANCE	Ativa o sinal de manutenção	PHOTO	Ativa durante a abertura de uma entrada tipo PHOTO	STOP	Ativa durante a abertura de uma entrada tipo STOP	OBSTACLE	Ativa quando é detetado um obstáculo pela função antiesmagamento ou por uma entrada do tipo SAFETY	EMERGENCY	Ativo durante a ativação da entrada do tipo EMERGENCY_IN	* CLOSED_M1	Ativa se M1 estiver no estado fechado	* OPENED_M1	Ativa se M1 estiver no estado aberto	RESP_FIX	Ativa após o apagão ou redefinição da placa de controlo e RESP (reset posição) não concluído. Saída fixa	RESP_INT	Ativa após o apagão ou redefinição da placa de controlo e RESP (reset posição) não concluído. Saída intermitente	* CLOSURE_FAILED	Ativa se a porta não estiver fechada após a duração definida no parâmetro tl.19. Se a automação concluir posteriormente a manobra de fecho, a saída é desativada. Nota: Funções independentemente da presença do TCA (tl.01) ou TCA_PED (tl.02) ativo.	SECURITY	É ativado quando, com o motor desligado, o codificador deteta um movimento inesperado
ESTADOS DISPONÍVEIS																									
MAINTENANCE	Ativa o sinal de manutenção																								
PHOTO	Ativa durante a abertura de uma entrada tipo PHOTO																								
STOP	Ativa durante a abertura de uma entrada tipo STOP																								
OBSTACLE	Ativa quando é detetado um obstáculo pela função antiesmagamento ou por uma entrada do tipo SAFETY																								
EMERGENCY	Ativo durante a ativação da entrada do tipo EMERGENCY_IN																								
* CLOSED_M1	Ativa se M1 estiver no estado fechado																								
* OPENED_M1	Ativa se M1 estiver no estado aberto																								
RESP_FIX	Ativa após o apagão ou redefinição da placa de controlo e RESP (reset posição) não concluído. Saída fixa																								
RESP_INT	Ativa após o apagão ou redefinição da placa de controlo e RESP (reset posição) não concluído. Saída intermitente																								
* CLOSURE_FAILED	Ativa se a porta não estiver fechada após a duração definida no parâmetro tl.19. Se a automação concluir posteriormente a manobra de fecho, a saída é desativada. Nota: Funções independentemente da presença do TCA (tl.01) ou TCA_PED (tl.02) ativo.																								
SECURITY	É ativado quando, com o motor desligado, o codificador deteta um movimento inesperado																								

7 MENSAGENS EXIBIDAS NO ECRÃ

MENSAGENS DE ESTADO		
Mess.	Descrição	
----	Portão fechado	
- - - -	Portão aberto	
- - - -	Abertura pedestre	
oPEn	Abertura em curso	
oPEd	Abertura pedestre em curso	
CLoS	Fecho em curso	
StEP	Unidade de controlo à espera de comandos após um impulso de início com operação passo-a-passo	
StoP	A entrada STOP interveio durante a manobra ou um obstáculo foi detetado com duração de reversão limitada (SA.07 > 0 ou SA.08 > 0)	
PhoB	A entrada PHOTO interveio durante a manobra	
-88-	TYPE não definido (veja parágrafo 5.2)	
	Com a função de economia de energia habilitada, o ecrã mostra a mensagem indicada a cada 10s	
UoLt	Tensão insuficiente. Verificar a alimentação de energia para a placa de controlo.	
	Com a unidade de controlo ligada, mas o visor completamente desligado, a placa está no MODO DE ARRANQUE: Indica que o firmware está corrompido ou está a ser atualizado. Para restaurar o firmware, use o aplicativo DEInstaller e verifique se o NET-NODE está conectado à porta correta. Aviso: quando o firmware é atualizado, a placa perde todos os dados (parâmetros e controlos remotos) armazenados na memória. Certifique-se de que o backup da memória foi feito se os dados precisarem ser restaurados após a atualização.	
	Todas as manobras executadas durante um procedimento de pesquisa de paragem de desaceleração (RESP) aparecerão a piscar no visor.	
MENSAGENS DE ERRO		
Mess.	Descrição	Possíveis soluções
Er09	A comunicação com o dispositivo conectado às portas seriais (COM1, COM2, etc...) ausente ou interrompida	Verifique se o cabo de conexão está em boas condições e se está conectado corretamente às portas UART entre a unidade de controlo e o dispositivo em uso.
Er14	Aprendizagem do curso do motor falhou	Repita o procedimento de aprendizagem de curso do motor (SE.03)
Er15	Pedido de aprendizagem do curso motor	Execute a aprendizagem do curso do motor (SE.03) antes de realizar qualquer outra operação
Er20	Uma tentativa de programar a placa está a ser realizada quando um dispositivo Net-Link está conectado	Desconecte a fonte de alimentação, desconecte o dispositivo NET-LINK da porta de comunicação e restaure a fonte de alimentação
Er21	Bloqueio de programação	Desbloqueie a programação modificando o parâmetro SY.07=000 Reinicie a unidade de controlo para remover o bloqueio de programação. Aviso: a reinicialização também implica o retorno aos valores padrão para toda a lista de parâmetros.
Er30	Mensagem que aparece no visor no início de cada manobra que indica a ativação ou uma falha da entrada STOP	Verifique se o comando funciona corretamente.
Er31	Mensagem que aparece no visor no início de cada manobra que indica a ativação ou uma falha da entrada PHOTO_1	Verifique se os dispositivos de segurança instalados funcionam corretamente
Er32	Mensagem que aparece no visor no início de cada manobra que indica a ativação ou uma falha da entrada PHOTO_2	
Er33	Mensagem que aparece no visor no início de cada manobra que indica a ativação ou uma falha da entrada SAFETY_1	
Er34	Mensagem que aparece no visor no início de cada manobra que indica a ativação ou uma falha da entrada SAFETY_2	

Er 71	Possível falha no canal 1 do codificador	Verifique se o codificador está ligado correctamente. Se a cablagem estiver correcta, talvez o canal 1 do codificador esteja avariado. Configure a unidade de controlo para funcionar com apenas 1 canal do codificador (SY.04=001), mas é necessário inverter os fios CH1-CH2 do codificador. Se o erro persistir, substitua o motor eléctrico
Er 72	Possível falha no canal 2 do codificador	Verifique se o codificador está ligado correctamente. Se a cablagem estiver correcta, talvez o canal 2 do codificador esteja avariado. Configure a unidade de controlo para funcionar com apenas 1 canal do codificador (SY.04=001). Aviso: A precisão do codificador será reduzida

8 LISTA DE PARÂMETROS "EASY"

NOTA: A lista de parâmetros do menu EASY integrada por qualquer parâmetro modificado (em relação ao seu valor DEFAULT) no menu PRO. Tal permite ter uma lista de todos os parâmetros que estão a ser usados.

TYPE 00 - (PORTÕES DE CORRER)		
		Default
SE.03	Aprendizagem do curso motor	-
SE.04	Direção de execução do motor	000
RA.02	Aprendizagem dos controlos remotos	-
RA.04	Codificação de rádio	000
RA.05	Botão do controlo remoto 1	001
RA.06	Botão do controlo remoto 2	000
IO.03	INPUT 3	013
IO.04	INPUT 4	015
TI.01	Tempo de fecho automático	000
TI.02	Tempo de fecho automático pedestre	000
TE.01	Ecrã estado de entrada da placa de controlo	-

TYPE 04 - (PORTA SECCIONAL)		
		Default
SE.03	Aprendizagem do curso motor	-
RA.02	Aprendizagem dos controlos remotos	-
RA.04	Codificação de rádio	000
RA.05	Botão do controlo remoto 1	001
RA.06	Botão do controlo remoto 2	000
TI.01	Tempo de fecho automático	000
TE.01	Ecrã estado de entrada da placa de controlo	-

9 LISTA DE PARÂMETROS “PRO”

Parâmetros SETUP (SETUP)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
SE.03	Aprendizagem do curso motor		
	Inicie o procedimento de aprendizagem do curso: Pressione [OK] uma vez: CL-1 será exibido; CL-1: coloque o motor no ponto de fecho desejado usando os botões [+] e [-]. Confirme a posição pressionando [OK] até que o OP-1 apareça no ecrã; OP-1: coloque o motor no ponto de abertura desejado usando os botões [+] e [-]. Confirme a posição pressionando [OK] até que CLOS pisque e solte o botão. A mensagem CLOS pode permanecer no ecrã por um tempo variável, após o qual o motor iniciará uma manobra automática (fechar-abrir) para memorizar o curso e as forças. No final do procedimento, SE.03 reaparece. Atenção: Se houver interruptores de fim de curso, o motor irá parar automaticamente durante a fase de posicionamento, quando um dos interruptores de fim de curso for atingido. No entanto, será necessário confirmar a posição com o botão [OK] para continuar.		
SE.04	Direção de execução do motor	000	000
	Inversão da direção de movimento: Se=1 inverte automaticamente as saídas de abertura/fecho do motor, de modo que a cablagem não precisa ser modificada manualmente se o motor de engrenagem estiver instalado na posição invertida em relação ao padrão. Aviso: Ao alterar este parâmetro, os interruptores de limite NÃO serão invertidos, se presentes. Aviso: Quando este parâmetro for modificado, deve ser executado um novo procedimento de aprendizagem de curso do motor (SE.03).		
		• 000: Instalação padrão • 001: Instalação revertida	

Parâmetros RADIO (RADIO)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
rA.01	Eliminação de todos os controlos remotos na memória		
	- Pressione brevemente [OK] uma vez: CANC aparecerá intermitente; - Pressione e segure [OK]: a palavra CANC tornar-se-á estável; após aproximadamente 5 s, quando rA.01 reaparecer, solte o botão [OK] (todos os controlos remotos terão sido eliminados).		
rA.02	Aprendizagem dos controlos remotos		
	- Pressione [OK] uma vez: aparecerá LEAR por aproximadamente 10 s; - enquanto a palavra LEAR é exibida, pressione qualquer botão do controlo remoto a ser memorizado; - Se a memorização for bem-sucedida, o ecrã mostrará a posição atribuída ao novo controlo remoto guardado (ex., r000, r001, etc.).		
rA.03	Procure e elimine um controlo remoto		
	- pressione brevemente [OK] uma vez; - utilize os botões [+] e [-] para atingir a posição atribuída ao controlo remoto que deve ser eliminado; - pressione [OK] e segure-o por aproximadamente 5s até que “r- -” apareça no ecrã (o controlo remoto selecionado foi eliminado); - aguarde o fim do procedimento (rA.03 aparecerá mais uma vez). Aviso: se não houver controlos remotos memorizados, ao aceder ao parâmetro a palavra “no-r” irá aparecer no visor.		
rA.04	Codificação de rádio	000	000
	• 000: HCS FIXED CODE • 002: DIP SWITCH (HT12) • 001: HCS ROLLING CODE • 003: DART Atenção: se o tipo de codificação deve ser variado e somente se a memória já contém controlos remotos com códigos diferentes, o procedimento de eliminação da memória (rA.01) deve ser executado APÓS a configuração do novo código.		
rA.05	Botão do controlo remoto 1	001	001
rA.06	Botão do controlo remoto 2	000	000
rA.07	Botão do controlo remoto 3	000	000
rA.08	Botão do controlo remoto 4	000	000
	• 000: NONE • 001: START • 002: PED • 003: OPEN • 004: CLOSE	• 005: Não usado • 006: Não usado • 007: OPEN_INT • 008: OPEN_EXT • 009: OPEN_STOP	• 010: AUX_1_IN • 011: AUX_2_IN • 012: COURTESY_IN

rA.09	Controlos remotos memorizados		
	Ao selecionar este parâmetro, o ecrã mostrará o número de controlos remotos guardados na memória. Use o botão [OK] para visualizá-los.		
rA.10	Aprendizagem através do botão oculto	001	001
	Pode ser usado para permitir a programação de novos controlos remotos via rádio usando o botão oculto. • 000: programação desativada; • 001: programação ativada, que, no entanto, permanece desativada se a unidade de controlo for bloqueada usando o código do instalador ou o controlo remoto HCS (consulte SY.07); • 002: sempre habilitado, mesmo com a unidade de controlo bloqueada; Nota: A função de botão oculto é, no entanto, sempre desativada com NET-NODE, NET-BOX ou NET-COM conectado (ER20 no visor).		

Parâmetros SYSTEM (545E)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
SY.00	Configuração TYPE	000	004
	Permite visualizar o TYPE e o firmware atualmente em uso. Pressione o botão [OK]: o visor mostra brevemente o TYPE (ex.: "-04-") seguido pela versão do firmware (ex.: "00.01").		
SY.01	Tipo de motor	010	000
	Type 00 • 010: LIVI 3/24N Type 04 • 000: ADVANCE - ADVANCE/N - SPACE - SPACE/N • 001: SPACE/L • 002: ADVANCE/XL - SPACE/XL • 003: SPACE/XXL - SPACE/N/XXL • 004: SPACE/N/L BOOST • 005: SPACE/N/XL - ADVANCE/N/XL • 006: SPAZIO 702S • 007: SPAZIO 703S		
SY.02	Não usado		
SY.03	Codificador utilizado	000	000
	• 000: motores com codificador com fio • 001: motores sem codificador com fio (codificador virtual)		
SY.04	Tipo de codificador	001	002
	• 001: Codificador 1 canal • 002: Codificador 2 canais		
SY.05	Restaurar os parâmetros operacionais (excluindo IN / OUT)		
	Restaura os parâmetros da unidade de controlo para os valores padrão para o TYPE definido. Não modifica os valores das entradas e saídas. Insira em SY.05 com o botão [OK]: [dEF1] aparecerá intermitente. Pressione e segure o botão [OK] até que [dEF1] pare de piscar; solte o botão [OK].		
SY.06	Contador de manobras de manutenção		
	Se=0, reinicia o contador e desativa a solicitação de intervenção; se>0, indica o número de manobras (x500) a serem concluídas antes que a unidade de controlo execute um pré-lampejo de 4 segundos adicionais para sinalizar a necessidade de realizar uma intervenção de manutenção. Por exemplo: Se SY.06=050, o número de manobras = 50x500=25000 Aviso: Antes de configurar um novo valor para o contador de manobras de manutenção, este último deve ser reiniciado definindo SY.06=0 e apenas mais tarde SY.06 = "novo valor".		
		• 000: Pedido de manutenção desativado • >000: Número de manobras (x500) para solicitação de manutenção (1.....255)	
SY.07	Bloqueio de acesso de programação		
	O acesso à programação da unidade de controlo pode ser bloqueado, de modo que os parâmetros não possam ser modificados através do ecrã e dos botões. Depois de inserir SY.07, aparecerão duas mensagens possíveis: • FREE: sem bloqueio ativo • BLOC-PROG: bloqueio ativo O bloqueio pode ser definido em dois modos: • Inserção com controlo remoto através da codificação HCS: dentro do SY.07, pressione o botão do controlo remoto para bloquear/desbloquear. • Configuração do código do instalador através de dispositivos NET-LINK. Advertência: Na ausência do código de bloqueio, a unidade de controlo ainda pode ser desbloqueada alterando o TYPE ou restaurando os parâmetros de funcionamento (SY.05).		

SY.08	Ativação NET-EXP	000	000
	Ativação placa de expansão NET-EXP: Aviso: por padrão, a placa de expansão é desativada. Aviso: se um padrão de configurações for executado, lembre-se de definir os parâmetros corretamente.	• 000: Desativado • 001: Ativado	
SY.09	Guardar posição	000	001
	Gravação da posição do portão na memória em caso de falta de energia. Aviso: Para complementar este parâmetro, verifique também a função "RESP and Stop Management" (Mo.17).	• 000: RESP_ON = No desligamento, a posição do portão não é guardada na memória. O RESP é realizado na manobra subsequente. • 001: RESP_OFF = No desligamento, a posição do portão é guardada na memória. A RESP não foi executada.	
SY.10	Não usado		
SY.11	Não usado		
SY.12	Tipo de comunicação porta U1/S1	000	000
	Activa a comunicação em série na porta U1 (se presente no quadro) ou em S1 (presente no art. 485/3-EXP). Atenção: Não é possível ocupar os dois portos ao mesmo tempo.	• 000: U1_UART • 001: S1_RS485	
SY.13	Não usado		
SY.14	Tipo de comunicação porta U3/S3	000	000
	Activa a comunicação em série na porta U3 (se presente no quadro) ou em S3 (presente no art. 485/3-EXP - NET-NODE 2.0). Atenção: Não é possível ocupar os dois portos ao mesmo tempo.	• 000: U3_UART • 001: S3_RS485	

Parâmetros INPUT / OUTPUT (I/O)

				Default TYPE 00	Default TYPE 04
Io.00	Restauração das configurações de "I/O" (entrada/saída)				
	Restaura as entradas e saídas para os valores padrão para o TYPE definido (na unidade de controlo e NET-EXP). Entre em Io.00 com o botão [OK]: aparecerá DEF2 a piscar; pressione e segure o botão [OK] até que o DEF2 pare de piscar; solte o botão [OK].				
Io.01	INPUT 1			021	021
Io.02	INPUT 2			001	001
Io.03	INPUT 3			017	000
Io.04	INPUT 4			019	000
	• 000: NONE • 001: START • 002: PED • 003: OPEN • 004: CLOSE • 005: OPEN_PM • 006: CLOSE_PM • 007: OPEN_INT	• 008: OPEN_EXT • 009: OPEN_STOP • 010: AUX_1_IN • 011: AUX_2_IN • 012: COURTESY_IN • 013: Não usado • 014: Não usado • 015: Não usado	• 016: STOP / SAS_INPUT • 017: SWO_1 • 018: Não usado • 019: SWC_1 • 020: Não usado • 021: PHOTO_1 • 022: PHOTO_2 • 023: SAFETY_1	• 024: SAFETY_1_8k2 • 025: SAFETY_2 • 026: SAFETY_2_8k2 • 027: SAFETY_INHIBITION • 028: EMERGENCY_IN • 029: Não usado • 030: RESET • 031: MANEUVER_INHIBITION	
Io.05 ... Io.10	Não usado				
Io.20	Operação do botão [↑]			000	003
Io.21	Operação do botão [↓]			000	004
	• 000: NONE • 001: START • 002: PED • 003: OPEN • 004: CLOSE	• 005: OPEN_PM • 006: CLOSE_PM • 007: OPEN_INT • 008: OPEN_EXT • 009: OPEN_STOP	• 010: AUX_1_IN • 011: AUX_2_IN • 012: COURTESY_IN		

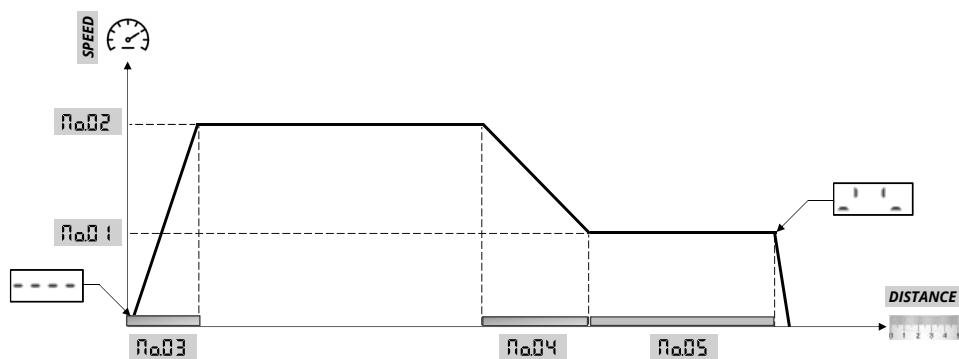
Io.31	OUTPUT 1		011	011
Io.32	OUTPUT 2		009	009
	• 000: NONE • 001: 24V • 002: 24V_TEST • 003: ELOCK_M1 • 004: ELOCK_INV_M1 • 005: ELOCK_BOOST_M1 • 006: Não usado • 007: Não usado • 008: Não usado • 009: WARN_FIX / SAS_OUTPUT • 010: WARN_INT • 011: FLASH_FIX • 012: FLASH_INT	• 013: COURTESY • 014: Não usado • 015: Não usado • 016: Não usado • 017: Não usado • 018: MINUTERIE • 019: ALARM • 020: AUX_1_OUT_INPULS • 021: AUX_1_OUT_STEP • 022: AUX_1_OUT_TEMP • 023: AUX_2_OUT_INPULS • 024: AUX_2_OUT_STEP • 025: AUX_2_OUT_TEMP	• 026: TRAFFIC_LIGHT_INT • 027: TRAFFIC_LIGHT_EXT • 028: STATUS_1 • 029: STATUS_2 • 030: Não usado • 031: Não usado • 032: Não usado • 033: Não usado • 034: Não usado	
Io.33 ... Io.38	Não usado			
Io.41	EXP_INPUT 1		000	000
Io.42	EXP_INPUT 2		000	000
Io.43	EXP_INPUT 3		000	000
Io.44	EXP_INPUT 4		000	000
Io.45	EXP_INPUT 5		000	000
Io.46	EXP_INPUT 6		000	000
	• 000: NONE • 001: START • 002: PED • 003: OPEN • 004: CLOSE • 005: OPEN_PM • 006: CLOSE_PM • 007: OPEN_INT	• 008: OPEN_EXT • 009: OPEN_STOP • 010: AUX_1_IN • 011: AUX_2_IN • 012: COURTESY_IN • 013: Não usado • 014: Não usado • 015: Não usado	• 016: STOP / SAS_INPUT • 017: SWO_1 • 018: Não usado • 019: SWC_1 • 020: Não usado • 021: PHOTO_1 • 022: PHOTO_2 • 023: SAFETY_1	• 024: SAFETY_1_8k2 • 025: SAFETY_2 • 026: SAFETY_2_8k2 • 027: SAFETY_INHIBITION • 028: EMERGENCY_IN • 029: Não usado • 030: RESET • 031: MANEUVER_INHIBITION
Io.51	EXP_OUTPUT 1		000	000
Io.52	EXP_OUTPUT 2		000	000
Io.53	EXP_OUTPUT 3		000	000
Io.54	EXP_OUTPUT 4		000	000
Io.55	EXP_OUTPUT 5		000	000
Io.56	EXP_OUTPUT 6		000	000
Io.57	EXP_OUTPUT 7		000	000
Io.58	EXP_OUTPUT 8		000	000
	• 000: NONE • 001: 24V • 002: 24V_TEST • 003: ELOCK_M1 • 004: ELOCK_INV_M1 • 005: ELOCK_BOOST_M1 • 006: Não usado • 007: Não usado • 008: Não usado • 009: WARN_FIX / SAS_OUTPUT • 010: WARN_INT • 011: FLASH_FIX • 012: FLASH_INT	• 013: COURTESY • 014: Não usado • 015: Não usado • 016: Não usado • 017: Não usado • 018: MINUTERIE • 019: ALARM • 020: AUX_1_OUT_INPULS • 021: AUX_1_OUT_STEP • 022: AUX_1_OUT_TEMP • 023: AUX_2_OUT_INPULS • 024: AUX_2_OUT_STEP • 025: AUX_2_OUT_TEMP	• 026: TRAFFIC_LIGHT_INT • 027: TRAFFIC_LIGHT_EXT • 028: STATUS_1 • 029: STATUS_2 • 030: Não usado • 031: Não usado • 032: Não usado • 033: Não usado • 034: Não usado	
Io.60	Função STATUS 1		000	000
Io.61	Função STATUS 2		000	000
	• 000: NONE • 001: MAINTENANCE • 002: PHOTO • 003: STOP • 004: OBSTACLE • 005: EMERGENCY	• 006: CLOSED_M1 • 007: OPENED_M1 • 008: Não usado • 009: Não usado • 010: RESP_FIX • 011: RESP_INT	• 012: Não usado • 013: Não usado • 014: Não usado • 015: Não usado • 016: CLOSURE_FAILED • 017: SECURITY	

Parâmetros MOVEMENT (ΠΟΙΕ)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
Mo.01	Velocidade de desaceleração durante a abertura	040	055
	Ajuste da velocidade do motor durante a desaceleração durante a abertura.	5%.....100%	
Mo.02	Velocidade máxima durante a abertura	100	100
	Ajuste da velocidade do motor durante a abertura.	5%.....100%	
Mo.03	Espaço de aceleração durante a abertura	010	010
	Isto expressa um espaço definido em % do curso total (valor <30%) dentro do qual a aceleração é criada no início de um comando de abertura. Um pequeno valor corresponde a uma rampa muito alta.	0%.....30%	
Mo.04	Espaço de transição de velocidade de abertura	010	010
	Exprime um espaço definido em % do curso total (valor <30%) dentro do qual a automatização deve abrandar até à velocidade de desaceleração. O fim deste espaço é calculado a partir de onde começa o espaço Mo.05.	0%.....30%	
Mo.05	Espaço de desaceleração durante a abertura	010	010
	Isto expressa um espaço definido em % do curso total (valor <30%). Esta é a última secção completada pela automatização durante a manobra de abertura.	0%.....30%	
Mo.06	Velocidade de desaceleração durante o fecho	040	020
	Ajuste da velocidade do motor durante a desaceleração durante o fecho.	5%.....100%	
Mo.07	Velocidade máxima durante o fecho	100	075
	Ajuste da velocidade do motor durante o fecho.	5%.....100%	
Mo.08	Espaço de aceleração durante o fecho	010	010
	Isto expressa um espaço definido em % do curso total (valor <30%) dentro do qual a aceleração é criada no início de um comando de fecho. Um pequeno valor corresponde a uma rampa muito alta.	0%.....30%	
Mo.09	Espaço de transição de velocidade de fecho	010	010
	Exprime um espaço definido em % do curso total (valor <30%) dentro do qual a automatização deve abrandar até à velocidade de desaceleração. O fim deste espaço é calculado a partir de onde começa o espaço Mo.10.	0%.....30%	
Mo.10	Espaço de desaceleração durante o fecho	010	010
	Isto expressa um espaço definido em % do curso total (valor <30%). Esta é a última secção completada pela automatização na manobra de fecho.	0%.....30%	
Mo.11	Intensidade de paragem	020	020
	Ajusta a velocidade com que o motor cai para 0 (zero) em caso de paragem ou reversão de movimento. Afeta as paragens geradas por: - Comandos de movimento (START, OPEN, CLOSE, PED, etc.); - Ativação de entrada do tipo PHOTO ou STOP. Não afeta as paragens geradas por: - Chegada em fim de curso ou em ponto memorizado; - Reversão de emergência (detecção de obstáculos internos ou ativação de entrada do tipo de SAFETY). Nota: Valores maiores = paragem mais rápida; Valores menores = paragem mais lenta. Aviso: Para evitar tensões excessivas que possam comprometer o bom funcionamento da automação, recomenda-se ter sempre em conta a possível inércia da porta, evitando definir valores muito altos na presença de massas importantes.	0%.....50%	
Mo.12	Espaço de abertura para a função pedestre	030	050
	Ajuste do espaço de abertura para a função pedestre em %.	0%.....100%	
Mo.13	Sensibilidade à força para o motor 1 durante a abertura	050	040
	Expressa um valor em % para ajustar a sensibilidade à detecção de um obstáculo durante a abertura no motor 1. Um valor elevado corresponde a uma sensibilidade inferior.	1%.....100%	

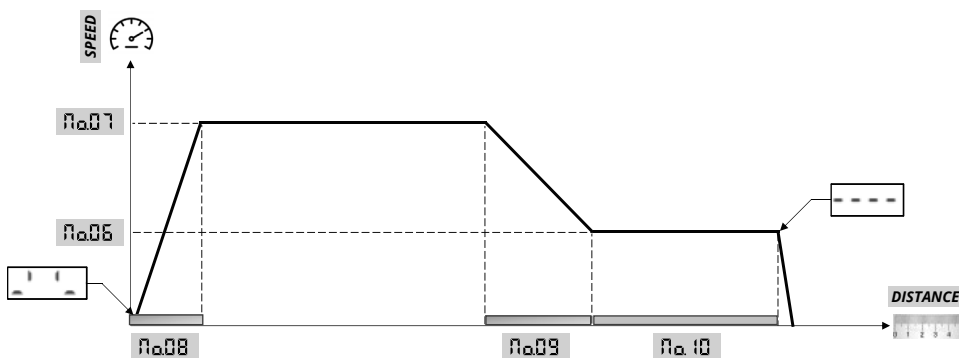
Mo.14	Sensibilidade da força para o motor 1 durante o fecho	050	040
	Expressa um valor em % para ajustar a sensibilidade à detecção de um obstáculo durante o fecho no motor 1. Um valor elevado corresponde a uma sensibilidade inferior.	1%.....100%	
Mo.15	Não usado		
Mo.16	Não usado		
Mo.17	Gestão de RESP e Stop	002	001
	• 000: No modo de operação normal, pára no ponto memorizado; em caso de RESP, procura a referência de abertura. • 001: No modo de operação normal, pára no ponto memorizado; em caso de RESP, procura a referência de fecho. • 002: Procura a paragem apenas na abertura, enquanto, ao fechar, para no ponto memorizado. Em caso de RESP começa na abertura. • 003: Procura a paragem apenas no fecho, enquanto na abertura pára no ponto memorizado. Em caso de RESP inicia-se o fecho. • 004: Procura a paragem ao fechar e ao abrir. Em caso de RESP começa na abertura. • 005: Procura a paragem ao fechar e ao abrir. Em caso de RESP inicia-se o fecho. Nota: A única direção permitida em caso de RESP é a direção definida, em caso de reversões (PHOTO, SAFETY) para o movimento. Nota: Com interruptores de limite com fio, a automatização pára sempre quando o interruptor de limite é atingido. Nota: Habilite a busca de referências de parada somente após o aprendizado (SE.03). Isso é para evitar que o motor empurre com muita força durante o mapeamento das forças.		
Mo.18	Aceleração em dupla fase	000	000
	Se activada, executa uma rampa de aceleração até à velocidade de desaceleração determinada pelo parâmetro Mo.01 ou Mo.06, mantendo-a até ao fim do espaço de aceleração (Mo.03 ou Mo.08), após o qual a velocidade muda para a velocidade máxima definida. Nota: Este parâmetro pode ser utilizado para facilitar testes de impacto no fecho de portas de garagem no ponto: H-300mm. (H=altura da porta seccional).	• 000: Desativado • 001: Apenas na abertura • 002: Apenas no fecho • 003: Na abertura e fecho	
Mo.19	Duração inicial do pico na abertura	000	000
	• 000: Pico inicial desativado (realiza um pico muito curto, quase imperceptível) • 00X: Ajusta a duração do pico até 2,5s (X*10 ms)		
Mo.20	Duração inicial do pico no fecho	000	000
	• 000: Pico inicial desativado (realiza um pico muito curto, quase imperceptível) • 00X: Ajusta a duração do pico até 2,5s (X*10 ms)		
Mo.21	Margem de paragem na abertura	010	100
	Espaço no final da manobra de abertura realizado com velocidade de desaceleração e sem inversão de marcha sobre um obstáculo. Expresso em milésimos do curso total. (0.....255)		
Mo.22	Margem de paragem no fecho	010	030
	Espaço no final da manobra de fecho executado com velocidade de desaceleração e sem inversão de marcha sobre um obstáculo. Expresso em milésimos do curso total. (0.....255)		
Mo.23	Não usado		
Mo.24	Não usado		
Mo.25	Não usado		
Mo.26	Não usado		
Mo.27	Não usado		
Mo.28	Travagem anti-intrusão	000	000
	Parâmetro previsto para automatismos de via para portas seccionais. Isto é utilizado para se opor a quaisquer movimentos motores que são detectados quando a automatização não está a funcionar. Neste caso, o motor é ativado no sentido oposto ao movimento detectado, a fim de manter inalterada a posição da automatização. Atenção: é NECESSÁRIO utilizar um codificador de 2 canais ligado e activado (SY.04=002). Atenção: Se ativo (Mo.28 = 001.002.003) é NECESSÁRIO definir o parâmetro Mo.17 = 002 e instalar o batente mecânico (art. AB / FM não fornecido) na pista na posição aberta.		
		• 000: Desativado • 001: Ativo apenas com portão fechado • 002: Ativo apenas com portão aberto • 003: Ativo tanto com portão aberto quanto fechado	

DIAGRAMAS PARA O AJUSTE DO MOVIMENTO

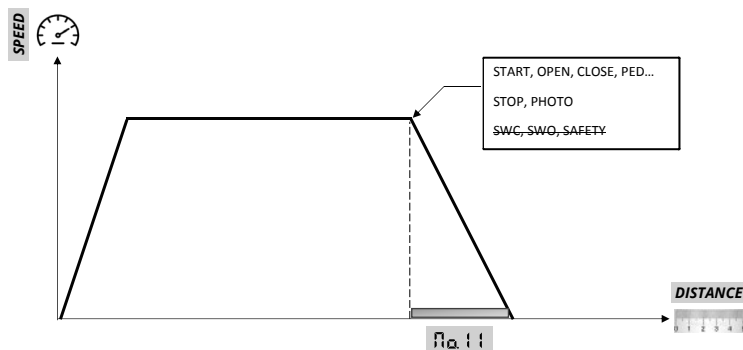
Ajustes na ABERTURA



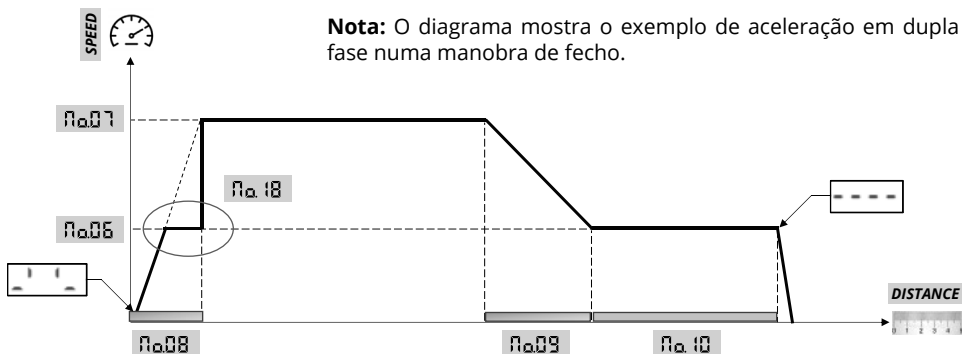
Ajustes no FECHO



Ajuste da INTENSIDADE DE PARAGEM (Mo.11)



Ajuste de aceleração em duas fases (Mo.18)



Parâmetros SAFETIES (SAFE)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
SA.01	PHOTO_1	002	002
	• 000: STOP & CLOSE - A entrada da fotocélula é controlada apenas no início com o portão parado e durante a manobra de fecho. No primeiro caso, evita o início enquanto, ao fechar, aciona a reversão do movimento. • 001: ALWAYS - A entrada da fotocélula é sempre controlada. Com o portão parado, impede que o último inicie. Durante a manobra de fecho, aciona a reversão do movimento. Durante a manobra de abertura, faz com que o portão pare. • 002: CLOSE - A entrada da fotocélula é controlada apenas durante a manobra de fecho. A sua ativação desencadeia a reversão do movimento.		
SA.02	PHOTO_2	000	002
	• 000: STOP & CLOSE - A entrada da fotocélula é controlada apenas no início com o portão parado e durante a manobra de fecho. No primeiro caso, evita o início enquanto, ao fechar, aciona a reversão do movimento. • 001: ALWAYS - A entrada da fotocélula é sempre controlada. Com o portão parado, impede que o último inicie. Durante a manobra de fecho, aciona a reversão do movimento. Durante a manobra de abertura, faz com que o portão pare. • 002: CLOSE - A entrada da fotocélula é controlada apenas durante a manobra de fecho. A sua ativação desencadeia a reversão do movimento.		
SA.03	SAFETY_1	000	001
	• 000: Borda sensível sempre habilitada • 001: Borda sensível ativada somente durante o fecho • 002: Borda sensível habilitada apenas durante o fecho e antes de cada movimento • 003: Borda sensível habilitada somente durante a abertura • 004: Borda sensível ativada somente durante a abertura e antes de cada movimento		
SA.04	SAFETY_2	000	001
	• 000: Borda sensível sempre habilitada • 001: Borda sensível ativada somente durante o fecho • 002: Borda sensível habilitada apenas durante o fecho e antes de cada movimento • 003: Borda sensível habilitada somente durante a abertura • 004: Borda sensível ativada somente durante a abertura e antes de cada movimento		
SA.05	Ativação "CLOSE IMMEDIATELY"	000	000
	• 000: Desativado • 001: Ativo apenas para PHOTO_1 • 002: Ativo apenas para PHOTO_2 • 003: Ativo para PHOTO_1 e PHOTO_2		
SA.06	Comportamento "CLOSE IMMEDIATELY"	000	000
	Permite definir o comportamento quando uma fotocélula com o modo "close immediately" habilitado é cruzada durante uma manobra de abertura. • 000: Conclui a manobra de abertura completa primeiro e depois fecha a porta novamente com o atraso definido em tI.20; • 001: Interrompe a manobra e fecha a porta novamente com o atraso definido em tI.20.		
SA.07	Inversão devido a obstáculo durante a abertura	003	003
	Permite ajustar a duração da inversão do movimento se for detetado um obstáculo durante a manobra de abertura.	• 000: Inversão completa após um obstáculo • >000: Duração da inversão após o obstáculo (1s.....10s)	
SA.08	Inversão devido ao obstáculo durante o fecho	003	003
	Permite ajustar a duração da inversão do movimento se for detetado um obstáculo durante a manobra de fecho.	• 000: Inversão completa após um obstáculo • >000: Duração da inversão após o obstáculo (1s.....10s)	
SA.09	TCA com EMERGENCY_IN	000	000
	Descreve o comportamento do TCA em combinação com a função EMERGENCY_IN • 000: Se o TCA estiver ativo, a porta fecha-se novamente após o TCA; • 001: Mesmo que o TCA esteja ativo, o portão não fecha-se novamente automaticamente. A primeira manobra de para fechar novamente requer um comando. Na manobra sucessiva, o TCA funciona normalmente.		
SA.10	Teste automático do dispositivo de segurança	000	000
	A função desliga a entrada 24V_TEST e verifica a abertura do contacto do dispositivo de segurança antes de cada manobra. Aviso: para a operação no modo "Teste automático do dispositivo de segurança", os seguintes elementos devem ser conectados: - Os transmissores (TX) na saída 24V_TEST; - Os recetores (RX) na saída de 24V; Além disso, os dispositivos de segurança devem ser conectados e alinhados antes que o percurso seja aprendido (SE.03).	• 000: Desativado • 001: Ativado	

SA.11	Inibição PHOTO_1	000	000
	A função inibe a intervenção das fotocélulas nas manobras de abertura e fecho, na zona entre o ponto de deteção e o ponto de fecho completo. Durante a manobra de aprendizagem automática do curso do motor (SE.03), o cegamento das fotocélulas durante o movimento de fecho da porta define o ponto de partida da inibição. É necessário que a fotocélula a ser inibida seja conectada como PHOTO_1.	• 000: Inibição desativada • 001: Inibição ativa (as fotocélulas são sempre ignoradas na zona entre o ponto de deteção e o ponto de fecho)	
SA.12	TCA de fecho automático após o obstáculo durante o fecho	000	000
	Em caso de reversão total (SA.08=000) durante uma manobra de fecho, determina como a automação executará a manobra de fecho automático TCA. Nota: válido somente para obstáculos detectados através do modo de SAFETY ou da função antiesmagamento.	• 000: Realiza sempre o fecho automático • 001: Tentativas 1 fecho automático • 002: Tentativas 2 manobras de fecho automático • 003: Tentativas 3 manobras de fecho automático • 004: Inibe o fecho automático	

Parâmetros TIMES (E I PE)

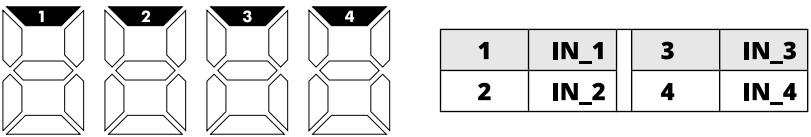
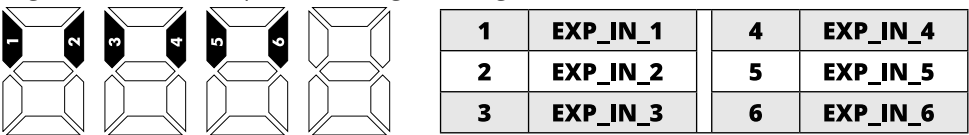
		Default TYPE 00	Default TYPE 04
tl.01	Tempo de fecho automático (TCA)	000	000
	Ajusta o tempo de fecho automático TCA	• 000: Desativado • >000: Ativo para o tempo configurado (1s.....255s)	
tl.02	Tempo de fecho automático pedestre (TCA_PED)	000	000
	Ajusta o tempo de fecho automático pedestre TCA_PED	• 000: Desativado • >000: Ativo para o tempo configurado (1.....255s) (1.....255min - APENAS TYPE 04)	
tl.03	Abertura do tempo de lampejo antes da manobra	000	000
	Ajusta o tempo de pré-lampejo antes de uma manobra de abertura.	(0s.....10s)	
tl.04	Tempo de lampejo de pré-manobra de fecho	000	000
	Ajusta o tempo de pré-lampejo antes de uma manobra de fecho.	(0s.....10s)	
tl.05	Não usado		
tl.06	Não usado		
tl.07	Tempo de COURTESY	060	060
	Ajusta o tempo para a luz de CORTESIA.	0s.....255s	
tl.08	Tempo ELOCK_M1	002	002
	Ajusta o tempo de ativação da saída ELOCK_M1 / BOOST_M1 ou o tempo de desativação da saída ELOCK_INV_M1.	(1s.....10s)	
tl.09	Não usado		
tl.10	Não usado		
tl.11	Não usado		
tl.12	Não usado		
tl.13	Não usado		
tl.14	Não usado		
tl.15	Não usado		
tl.16	Tempo AUX_1	100	100
	Ajusta o tempo de ativação para a saída AUX_1, se controlado pelo temporizador.	(0s.....255s)	
tl.17	Tempo AUX_2	100	100
	Ajusta o tempo de ativação para a saída AUX_2, se controlado pelo temporizador.	(0s.....255s)	
tl.18	Não usado		

tl.19	Tempo de alarme de fecho falhado	010	010
	Tempo usado para as saídas de STATUS configuradas como CLOSURE_FAILED: uma vez decorrido este tempo, se a automação não estiver na posição de fecho, a saída será ativada. Nota: Funções independentemente da presença do TCA (tl.01) ou TCA_PED (tl.02).	(1min.....255min)	
tl.20	Atraso em "CLOSE IMMEDIATELY"	001	001
	Permite definir após quantos segundos ocorre o religamento automático da função "close immediately" (SA.05).	(1s.....10s)	

Parâmetros EXTRA (EXTRA)

		Default TYPE 00	Default TYPE 04
EX.01	Função de condomínio	000	000
	Permite desabilitar as entradas de comando de abertura e fecho durante o tempo de abertura e de fecho automático.	• 000: Desativado • 001: Ativo apenas na abertura • 002: Ativo durante a abertura e durante a hora de fecho automático	
EX.02	Não usado		
EX.03	Não usado		
EX.04	Não usado		
EX.05	Não usado		
EX.06	Ativação "STEP-BY-STEP"	001	001
	Seleção do modo de "reversal" (durante a manobra, um impulso de comando reverte a direção do movimento) ou "step-by-step" (durante a manobra, um impulso de comando interrompe o movimento. O impulso subsequente reinicia o movimento na direção oposta).	• 000: Inversão • 001: Passo-a-Passo com START e PED • 002: Passo-a-passo com START, PED e OPEN/CLOSE	
EX.07	Facilitação de desbloqueio manual com portão fechado	000	000
	Se=0, a função é desabilitada. Se≠0, após a deteção da paragem de fecho, o motor 1 realiza uma breve inversão para libertar a pressão sobre este e facilitar o desbloqueio manual. O valor definido indica a duração da inversão.	• 000: Desbloqueio de facilitação desativado • >000: Facilitação de desbloqueio ativada com duração igual a: (1x25ms.....20x25ms) (1x25ms.....40x25ms - APENAS TYPE 00)	
EX.08	Facilitação de desbloqueio manual com portão aberto	000	000
	Se=0, a função é desabilitada. Se≠0, após a deteção da paragem de abertura, 1 o motor realiza uma breve reversão para libertar a pressão sobre este e facilitar o desbloqueio manual. O valor definido indica a duração da inversão.	• 000: Desbloqueio de facilitação desativado • >000: Facilitação de desbloqueio ativada com duração igual a: (1x25ms.....20x25ms) (1x25ms.....40x25ms - APENAS TYPE 00)	
EX.09	Não usado		
EX.10	Poupança energética	000	000
	Função para economia de energia quando há um kit de bateria de emergência ou um sistema de fornecimento de energia baseado em painéis solares. Quando a função Economia de energia está ativa, o visor está desligado e mostra o símbolo "- -" a cada 10s. A função pode ser ajustada para 3 níveis: • 000: "Economia de energia" não ativa; • 001: "Economia de energia" ativa: desliga todas as saídas, exceto a saída fixa Vaux 24V; • 002: "Economia de energia" ativa: desliga todas as saídas, exceto a saída fixa Vaux 24V; além disso, quaisquer saídas do tipo STATUS são mantidas ativas. Aviso: com "Economia de energia" ativa, a função SAS (sistema de acesso de segurança) não está disponível.		

EX.11	Função SAS	000	000
	Ativação da função SAS (apenas para saídas SAS_OUTPUT): a saída SAS é conectada a uma entrada STOP / SAS_INPUT de uma segunda unidade de controlo, acionando o modo de operação "bank door" (a abertura da segunda porta é desativada desde que a primeira porta não esteja totalmente fechada). Se este parâmetro está habilitado, após uma redefinição, executa um RESP automático durante o qual a saída SAS não é ativada. Se os interruptores de limite estiverem presentes e forem esmagados após uma reinicialização, o RESP não será realizado. Aviso: Se ambas as folhas forem desbloqueadas manualmente e deslocadas da posição de fecho, será criada a condição de intertravamento. Será então necessário fechar manualmente pelo menos uma das duas folhas. Aviso: A entrada STOP / SAS_INPUT deve ser ativada por uma saída de contacto limpa e sem tensão, como a saída de uma placa de expansão NET-EXP ou um relé. Aviso: Em caso de RESP, a função SAS deve necessariamente estar vinculada a uma procura pela referência/paragem em direção ao fecho. Então trabalha com os valores de Mo.17 = 001, 003, 005.	• 000: Desativado • 001: Ativado	
EX.12	TCA recarregado	001	001
	Permite definir se, com o portão aberto e o TCA ativo, o TCA é recarregado. A função é válida tanto para o TCA (tl.01) quanto para o TCA_PED (tl.02). Se = 1, com o portão completamente aberto, uma intervenção em PHOTO, OPEN, OPEN_INT ou OPEN_EXT recarrega o TCA. Com o portão aberto no modo pedestre, uma intervenção em PHOTO ou PED recarrega TCA_PED, enquanto um comando OPEN, OPEN_INT ou OPEN_EXT causa a abertura completa.	• 000: Recarga desativada • 001: Recarga ativada	
EX.13	TCA suspenso	000	000
	Se=0 com a porta aberta e o TCA ativo, o fecho automático ocorre sempre, mesmo se um comando de STOP impulsivo foi dado. Somente um comando de STOP mantido inibe o fecho automático da porta; Se=1 com a porta aberta e o TCA ativo, um impulso do comando de STOP cancela o fecho automático; Se=2 com a porta aberta e o TCA ativo, um impulso do comando STOP ou OPEN cancela o fecho automático. Nota: Se ativo, o parâmetro também atua na função TCA_PED (neste caso o valor 002 atua como 001 como um comando OPEN com o portão parado na abertura pedestre gera uma abertura completa).	• 000: Desativado • 001: Ativo com um impulso STOP desativa o TCA. • 002: Ativo com um impulso STOP ou OPEN desativa o TCA.	
EX.14	Não usado		
EX.15	Não usado		
EX.16	Não usado		
EX.17	Acionamento forçado	000	000
	Se a função estiver ativada, todas as entradas configuradas como OPEN e CLOSE também tornam-se automaticamente OPEN_UP e CLOSE_UP se ativadas e mantidas ativas por pelo menos 5s, se um dispositivo de segurança (fotocélula e/ou borda sensível) estiver ativado. Esta função, portanto, pode ser usada para comandar a automação, mesmo que os dispositivos de segurança estejam com defeito. Se a entrada não for mais mantida ativada, a automação retorna ao modo de operação automática. Esta função não está disponível com dispositivos de segurança do tipo SAFETY desativados com o portão estacionário (valores 001 e 003 dos parâmetros SA.03 e SA.04). Por razões de segurança, sugerimos que NÃO utilize esta função se existirem relógios ligados a entradas configuradas como OPEN ou CLOSE.	• 000: Função desabilitada. • 001: Função habilitada (transição automática para OPEN_UP/CLOSE_UP com os dispositivos de segurança engatados/defeituosos se os comandos de OPEN/CLOSE forem mantidos)	
EX.18	Exibe as manobras assim que a placa é alimentada	000	000
	Permite integrar as mensagens no visor durante a fase de inicialização da unidade de controlo, mostrando o número total de manobras realizadas. Aviso: A ativação da função e a visualização resultante de novas informações no visor fazem com que a unidade de controlo inicie mais lentamente	• 000: Visualização de manobras totais desativadas • 001: Visualização de manobras totais ativadas	
EX.19	Não usado		
EX.20	Função MANEUVER_INHIBITION	000	000
	Se uma entrada é definida como MANEUVER_INHIBITION, esta comporta-se como um contacto NC que, se aberto, inibe a manobra.	• 000: se aberto, inibe os comandos de abertura, mas permite os comandos de fecho. • 001: se aberto, inibe os comandos de abertura e fecho.	

Parâmetros TEST (테스트)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
tE.01	Visualização do estado de entrada da placa de controlo		
	Permite visualizar o estado das entradas para o quadro de controlo. Um segmento desligado corresponde a um segmento aberto, enquanto um segmento ligado é associado a um contacto fechado. 		
tE.02	Visualização do estado de entrada do quadro de expansão		
	Permite visualizar o estado das entradas para o quadro de expansão. Um segmento desligado corresponde a um segmento aberto, enquanto um segmento ligado é associado a um contacto fechado. 		
tE.03	Visualização do estado do contador de manobras		
	Permite visualizar o número total de manobras realizadas pela unidade de controlo. O visor mostrará a palavra "tCYC" com o valor relativo, seguida pela palavra "MULT" com o valor relativo do multiplicador. Para calcular o número de manobras, os dois valores devem ser multiplicados. Ex: tCYC=120, MULT=10; 120x10=1200 manobras concluídas		
tE.04	Não usado		
tE.05	Tempo de abertura automática (TAA)	000	000
	Ajusta o tempo de abertura automática TAA	• 000: Desativado • >000: Ativo para o tempo configurado (1s.....255s)	

10 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 corretamente;
- Realize a medição das forças de impacto em conformidade com a norma EN12445 para encontrar a configuração que assegure o cumprimento dos limites estabelecidos pela norma EN12453.

11 ELIMINAÇÃO DO PRODUTO

DESMONTAGEM

O desmantelamento da automação deve ser efetuado por pessoal qualificado, de acordo com a prevenção e segurança e com referência às instruções de montagem na ordem inversa. Antes de iniciar a desmontagem desligue a energia e proteja contra uma possível religação.

ELIMINAÇÃO

A eliminação da automação deve ser efetuada de acordo com os regulamentos nacionais e locais para a eliminação. O produto (ou partes dele) não deve ser eliminado juntamente com o lixo doméstico comum.



ATENÇÃO Em conformidade com a Directiva 2012/19/EG relativa aos resíduos de equipamentos eléctricos e electrónicos (WEEE), 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.

NET724 EVO

Jednostka sterująca dla
silników 24V
Instrukcje obsługi i
ostrzeżenia

Spis Treści

1	Streszczenie ostrzeżeń	157	7	Wyświetlanie komunikatów	169
2	Opis produktu	159	8	Wykaz parametrów "EASY"	170
3	Dane techniczne	159	9	Wykaz parametrów "PRO"	171
4	Przylączy elektryczne	160	10	Oddanie do eksploatacji	182
5	Programowanie	162	11	Likwidacja produktu	182
6	Opis Wejścia / Wyjścia	166			

SYMBOLE

Poniższe symbole są używane w niniejszej instrukcji w celu wskazania potencjalnych zagrożeń.

	Ważna uwaga dotycząca bezpieczeństwa. Nieprzestrzeganie tych instrukcji może spowodować poważne obrażenia ciała lub szkody materialne. Nieprzestrzeganie tego zalecenia może spowodować nieprawidłowe działanie produktu i stworzyć niebezpieczną sytuację.
	Ważna uwaga dotycząca bezpieczeństwa. Kontakt z częściami pod napięciem może spowodować śmierć lub poważne obrażenia.
	Ważne informacje dotyczące instalacji, programowania lub uruchamiania produktu.

1 STRESZCZENIE OSTRZEŻEŃ

UWAGA! WAŻNE INSTRUKCJE DOTYCZĄCE BEZPIECZEŃSTWA. NALEŻY UWAŻNIE PRZECZYTAĆ I ŚLEDZIĆ WSZYSTKIE OSTRZEŻENIA I INSTRUKCJE, KTÓRE TOWARZYSZĄ PRODUKTOWI, GDYŻ BŁĘDNA INSTALACJA MOŻE SPOWODOWAĆ OBRAŻENIA OSÓB I USZKODZENIA RZECZY. OSTRZEŻENIA I INSTRUKCJE DOSTARCZAJĄ WAŻNYCH WSKAZÓWEK DOTYCZĄCYCH BEZPIECZEŃSTWA, INSTALACJI, OBSŁUGI I KONSERWACJI. INSTRUKCJĘ NALEŻY ZACHOWAĆ W CELU DOŁĄCZENIA DO DOKUMENTACJI TECHNICZNEJ I DO PRZYSZŁYCH KONSULTACJI.

 **UWAGA** Nie pozwalaj dzieciom na zabawę urządzeniem. Urządzenie może być używane przez dzieci w wieku nie mniej niż 8 lat, osoby o ograniczonej sprawności fizycznej, umysłowej lub sensorycznej, lub ogólnie przez każdego bez doświadczenia lub, w każdym przypadku, wymaganego doświadczenia, pod warunkiem, że urządzenie jest używane pod nadzorem lub że użytkownicy przeszli odpowiednie szkolenie w zakresie bezpiecznego korzystania z urządzenia i są świadomi zagrożeń związanych z jego użytkowaniem.

 **UWAGA** Stacjonarna centralka sterownicza (przyciski, itp.) musi znajdować się poza zasięgiem dzieci, na wysokości przynajmniej 150 cm od ziemi. Nie należy zezwolić dzieciom na zabawę urządzeniem, przyciskami lub pilotem instalacji.

 **UWAGA** Użycie produktu w nieprawidłowych warunkach, nieprzewidzianych przez producenta może spowodować niebezpieczne sytuacje; przestrzegać warunków opisanych w niniejszej instrukcji.

UWAGA **DEA System** pragnie przypomnieć, że wybór, rozmieszczenie i instalacja wszystkich urządzeń i materiałów tworzących kompletny zespół zamka musi być zgodna z Dyrektywami Europejskimi 2006/42/WE (Dyrektywa Maszynowa) i 2014/53/UE (Dyrektywa RED). We wszystkich krajach spoza Unii Europejskiej, oprócz obowiązujących przepisów krajowych, dla zapewnienia wystarczającego poziomu bezpieczeństwa zalecamy przestrzeganie wymogów wyżej wymienionych dyrektyw.

UWAGA W żadnym wypadku nie należy używać urządzenia w atmosferze wybuchowej lub w środowisku, które może być agresywne i uszkodzić części produktu. Sprawdź, czy temperatury w miejscu instalacji są odpowiednie i zgodne z temperaturami podanymi na etykiecie produktu.

UWAGA Podczas pracy ze sterowaniem "dead man" należy upewnić się, że w obszarze ruchu operatora nie znajdują się żadne osoby.

UWAGA Sprawdzić, czy przed siecią zasilającą instalację znajduje się wyłącznik omipolarny lub wyłącznik termomagnetyczny, który umożliwia całkowite odłączenie w warunkach przepięcia kategorii III.

UWAGA Dla zapewnienia odpowiedniego bezpieczeństwa elektrycznego przewód zasilający 230 V musi być wyraźnie oddzielony (co najmniej 4 mm w powietrzu lub 1 mm przez izolację) od zabezpieczających przewodów niskonapięciowych (zasilanie silnika, sterowanie, blokada elektryczna, antena, zasilanie pomocnicze), wrazie potrzeby zabezpieczając je odpowiednimi zaciskami w pobliżu listew zaciskowych.

UWAGA Jeśli kabel zasilający jest uszkodzony, musi zostać wymieniony przez producenta, jego serwis techniczny lub osobę o podobnych kwalifikacjach, aby zapobiec wszelkim zagrożeniom.

UWAGA Wszelkie czynności związane z instalacją, konserwacją, czyszczeniem lub naprawą całego systemu mogą być wykonywane wyłącznie przez wykwalifikowany personel; należy zawsze działać w przypadku awarii zasilania i skrupulatnie przestrzegać wszystkich przepisów obowiązujących w kraju, w którym wykonywana jest instalacja, dotyczących systemów elektrycznych. Czyszczenie i konserwacja wykonywane przez użytkownika nie mogą być przeprowadzane przez dzieci bez nadzoru.

UWAGA Użycie części zamiennych nie wskazanych przez **DEA System** i/lub nieprawidłowy ponowny montaż mogą spowodować sytuacje niebezpieczne dla ludzi, zwierząt i mienia; mogą również spowodować nieprawidłowe działanie produktu; zawsze używaj części wskazanych przez **DEA System** i postępuj zgodnie z instrukcjami montażu.

UWAGA Po zakończeniu czynności regulacyjnych instalator musi sprawdzić działanie urządzenia przeciwwznicieniowego, zapewniając zgodność z ograniczeniami prawnymi poprzez pomiar siły uderzenia za pomocą odpowiedniego certyfikowanego przyrządu. Modyfikacja wartości siły i prędkości powinna być wykonywana wyłącznie przez wykwalifikowany personel, który musi przeprowadzić pomiary zgodnie z normą EN12453. Każda zmiana wartości musi być udokumentowana w instrukcji obsługi maszyny.

⚠ UWAGA Zgodność wewnętrznego urządzenia do wykrywania przeszkód z wymaganiami normy EN12453 gwarantowana jest tylko w przypadku zastosowania w połączeniu z silnikami wyposażonymi w enkodery.

⚠ UWAGA Wszelkie zewnętrzne urządzenia zabezpieczające stosowane w celu przestrzegania limitów sił uderzenia muszą być zgodne z normą EN12978.

UWAGA Zgodnie z dyrektywą UE 2012/19/EG w sprawie zużytego sprzętu elektrycznego i elektronicznego (WEEE), tego produktu elektrycznego nie wolno wyrzucać jako nieposortowanych odpadów komunalnych. Prosimy o pozbycie się tego produktu poprzez dostarczenie go do lokalnego punktu zbiórki odpadów w celu przeprowadzenia prawidłowego recyklingu.

WSZYSTKIE CZYNNOŚCI, KTÓRE NIE SĄ WYRAŹNIE PRZEWIDZIANE W INSTRUKCJI MONTAŻU, SĄ NIEDOZWOLONE. PRAWIDŁOWE DZIAŁANIE NAPĘDU JEST ZAGWARANTOWANE TYLKO WTEDY, GDY PRZESTRZEGANE SĄ PODANE WSKAZÓWKI. FIRMA NIE PONOSI ODPOWIEDZIALNOŚCI ZA JAKIEKOLWIEK SZKODY SPOWODOWANE NIEPRZESTRZEGANIEM ZALECEŃ ZAWARTYCH W NINIEJSZEJ INSTRUKCJI. POZOSTAWIAJĄC NIEZMIENIONE ZASADNICZE CECHY PRODUKTU, FIRMA ZASTRZEGA SOBIE PRAWO DO WPROWADZANIA W KAŻDEJ CHWILI ZMIAN, KTÓRE UZNA ZA STOSOWNE W CELU TECHNICZNEGO, KONSTRUKCYJNEGO I HANDLOWEGO UDOSKONALENIA PRODUKTU, BEZ OBOWIĄZKU AKTUALIZACJI NINIEJSZEJ PUBLIKACJI.

2 DESCRIZIONE DEL PRODOTTO

NET724 EVO jest jednostką sterującą dla automatyki DEA System 1-silnikowej 24V.

Główną cechą tej jednostki sterującej jest możliwość prostej konfiguracji wejść i wyjść zgodnie z własnymi potrzebami, co zapewnia możliwość dostosowania do każdego rodzaju automatyki. Wystarczy ustawić żadaną konfigurację dla używanej automatyki, a parametry pracy zostaną ustawione optymalnie, z wyłączeniem wszystkich zbędnych funkcji.

3 DATI TECNICI

	NET724EVO	
Napięcie zasilania (V)	230 - 240 V ~ (50/60 Hz)	
Moc znamionowa transformatora (VA)	80 VA (230/25V)	150 VA (230/25V)
Bezpiecznik F1 (A)	T1A 250V (powolny cios)	T2A 250V (powolny cios)
Wyjście zasilania pomocniczego	24 V === max 200mA	
Wyjście 1 konfigurowalne	24 V === max 5 W	
Wyjście 2 konfigurowalne	24 V === max 5 W	
Częstotliwość odbiornika radiowego	433,92 MHz	
Typ kodowania pilota zdalnego sterowania	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch - DART	
Maksymalna liczba zarządzanych pilotów	200	

4 POŁĄCZENIA ELEKTRYCZNE



! Ryzyko obrażeń i szkód materialnych spowodowanych porażeniem elektrycznym !



! Ryzyko awarii w wyniku nieprawidłowej instalacji !

Wykonać połączenia zgodnie ze schematem elektrycznym.

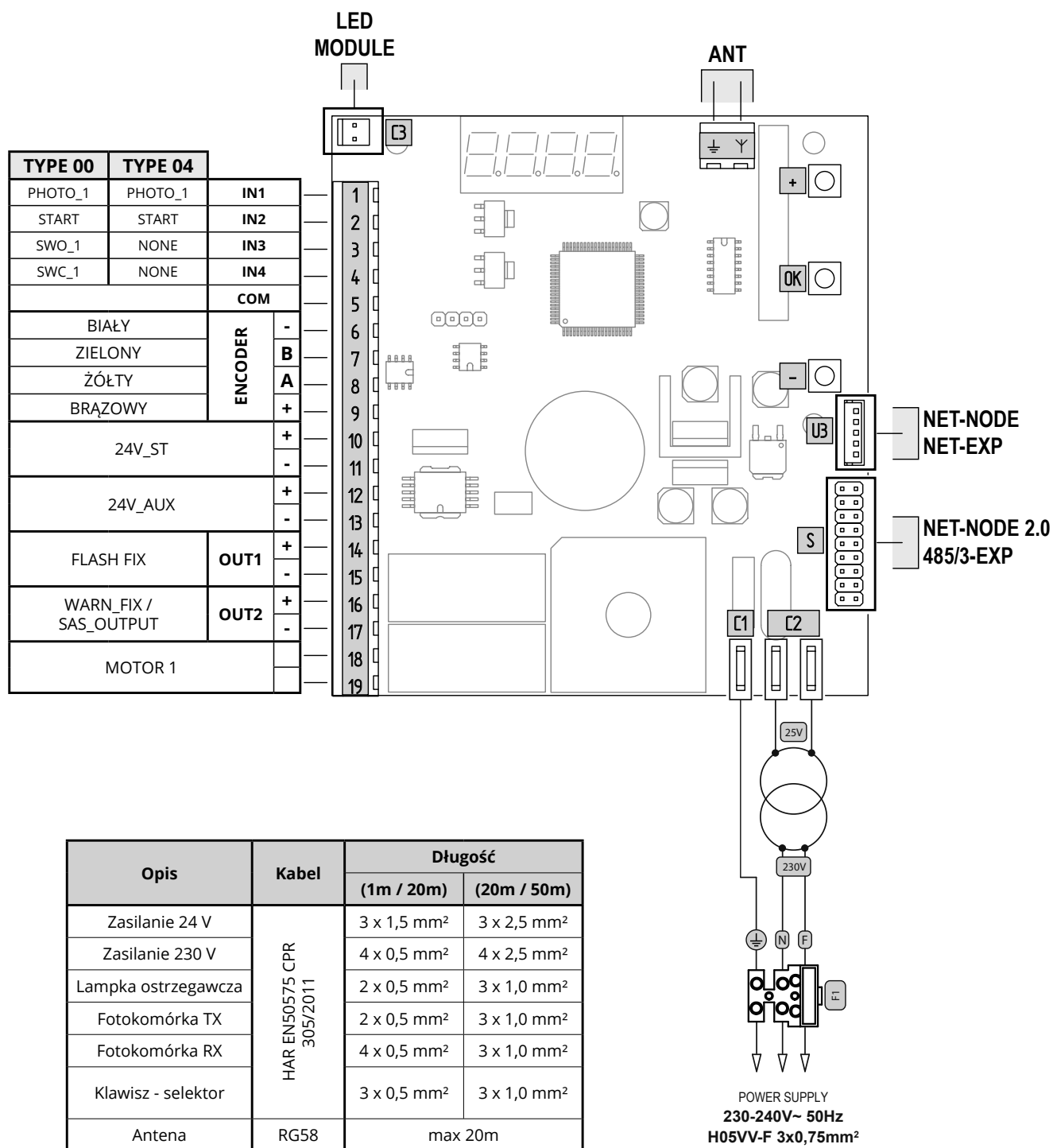
OSTRZEŻENIE Aby zapewnić odpowiednie bezpieczeństwo elektryczne, należy trzymać przewód zasilający 230 V w odległości co najmniej 4 mm (w powietrzu lub 1 mm w izolacji) od dodatkowych przewodów zasilających (zasilanie silników, modułów sterujących, blokady elektrycznej, anteny, dodatkowych źródeł zasilania), mocując je odpowiednimi zaciskami kablowymi w pobliżu bloków zaciskowych.

OSTRZEŻENIE Podłączyć do sieci 230 - 240 V ~ 50/60 Hz za pomocą przełącznika jednobiegunowego lub innego urządzenia gwarantującego rozłączanie połączenia trójbiegunowego w sieci, z szczeliną otwarcia styku = 3 mm.

Podłączenie do listwy zaciskowej

1	Wejście IN1			
2	Wejście IN2			
3	Wejście IN3			
4	Wejście IN4			
5	Wejścia wspólne			
6	-	Wyjście enkodera silnika M1	(24V_ST + 24V_AUX) = max 200mA	
7	B			
8	A			
9	+			
10	+	Stabilizowane wyjście 24V === do zasilania monitorowanych urządzeń bezpieczeństwa		
11	-			
12	+	Wyjście 24V === do zasilania dodatkowego (np. akcesoriów BAT_ADV)		
13	-			
14	+	WYJŚCIE 1 konfigurowalne 24V === max 5W (wartości do wyboru patrz Io.31 str. 46)		
15	-			
16	+	WYJŚCIE 2 konfigurowalne 24V === max 5W (wartości do wyboru patrz Io.32 str. 46)		
17	-			
18-19		Wyjście silnika M1 max 5A		
ANT	↯	Wejście sygnału anteny radiowej		
	⏏	Wejście uziemienia anteny radiowej		
C 1		Zacisk uziemienia silnika		
C 2		Wejście dla zasilania 25V ~ z transformatora		
C 3		Wyjście dla złącza modułu oświetlenia awaryjnego LED		
S		Wejście złącza modułu NET-NODE 2.0 - 485/3-EXP		
U 3		Złącze modułu wtykowego NET-NODE - NET-EXP		

SCHEMAT ELEKTRYCZNY NET724 EVO



5 PROGRAMOWANIE

5.1 Zasilanie

Włączyć zasilanie urządzenia. Na wyświetlaczu pojawią się kolejno cyfry/słowa „00.01” (lub aktualnie używana wersja oprogramowania układowego), „TYPE”, „-04-” (lub wartość aktualnie używanego typu operacji), a następnie symbol zamknięcia bramy „- - - -” (patrz tabela „KOMUNIKATY O STANIE na stronie 169”)

ZANOTUJ: Sekwencja komunikatów wyświetlanych na wyświetlaczu może zostać zintegrowana po włączeniu zasilania modułu sterującego z informacjami dotyczącymi całkowitej liczby wykonanych manewrów do tego czasu. Zapoznać się z parametrami EX.18 w celu włączenia lub wyłączenia funkcji.

5.2 Ustawianie lub zmiana TYPE

Jeśli ustawiony TYPE nie jest wymagany lub nie został zdefiniowany (miga „-88-”), należy wykonać następujące czynności:

1. Przy zamkniętej klapie i przy zatrzymanym drzwiach nacisnąć i przytrzymać przycisk [OK];
2. Nacisnąć jednocześnie przyciski [+] i [-], aż zostanie wyświetlony komunikat „MENU”;
3. Naciskać 3 przyciski, aż pojawi się „TYP0” (migająca liczba wskazuje aktualnie ustawiony TYPE);
4. Zwolnić wszystkie 3 przyciski;
5. Przewinąć listę TYPE za pomocą przycisków [+] lub [-] i potwierdzić wybór, naciskając i przytrzymując przycisk [OK];

ZANOTUJ: Aby potwierdzić zmianę TYPE, wyświetlacz podświetli wszystkie segmenty i uruchomi ponownie moduł sterujący, wyświetlając kolejno słowa „00.01” (lub aktualnie używaną wersję oprogramowania układowego), „TYPE”, „-04-” (lub aktualnie używaną wartość TYPE pracy) a następnie symbol zamkniętej bramy“- - - -”.

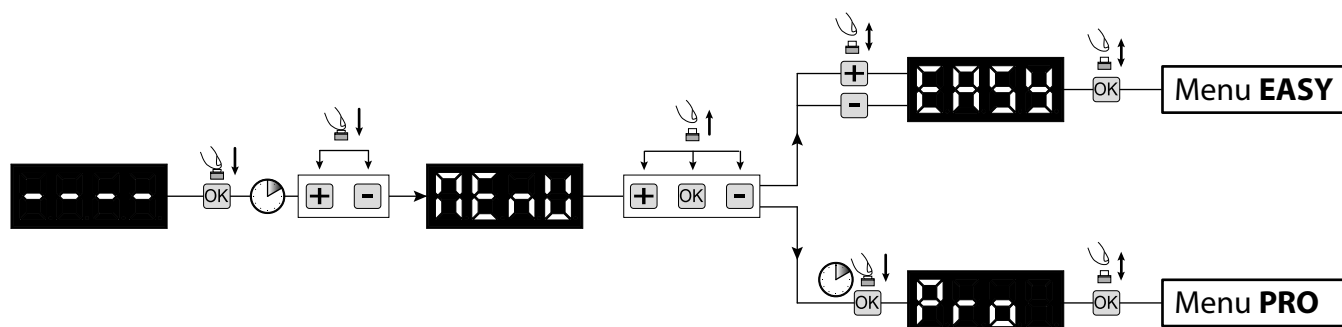
5.3 Dostęp do menu programowania

Aby uzyskać dostęp do menu programowania:

1. Gdy drzwi są nieruchome, nacisnąć i przytrzymać przycisk [OK];
2. Jednocześnie nacisnąć przyciski [+] i [-], aż pojawi się słowo „MENU”; zwolnić 3 przyciski;
3. Postępować zgodnie z danymi procedurami, aby wejść do menu „EASY” lub „PRO”.

LEGENDA SYMBOLI

	Nacisnąć i natychmiast zwolnić przycisk (lub przyciski).
	Nacisnąć i przytrzymać przycisk (lub przyciski) przez wskazany czas lub do momentu zmiany stanu.



Programowanie jest podzielone na 2 oddzielne menu, a mianowicie menu „EASY” i menu „PRO”.

Menu „EASY” zawiera wybór podstawowych parametrów używanych do uruchamiania automatyki. Lista parametrów wyświetlanych w MENU EASY różni się w zależności od TYPE zestawu.

ZANOTUJ: Lista parametrów menu „EASY” jest zintegrowana z dowolnym zmienionym parametrami (w odniesieniu do jego wartości DEFAULT) w menu „PRO”. Pozwala to na wyświetlenie listy wszystkich używanych parametrów.

Menu „PRO” zawiera pełną listę wszystkich dostępnych parametrów pogrupowanych według podkategorii. Zarządzane podkategorie są podzielone na:

SETUP **SETUP:** Parametry, które sterują nabywaniem silników i położeniem drzwi.

IN/OUT **IN/OUT:** Parametry, które zarządzają wejściami/wyjściami podłączonych urządzeń.

TIME **TIMES:** Parametry, które zarządzają funkcjami związanymi z czasem pracy.

RADIO **RADIO:** Parametry, które zarządzają pilotami zdalnego sterowania i związanymi z nimi funkcjami.

MOVEMENT **MOVEMENT:** Parametry, które sterują wartościami ruchu, prędkości i siły drzwi.

EXTRA **EXTRA:** Parametry, które obejmują określone funkcje dla niektórych typów automatyki lub systemów.

SYSTEM **SYSTEM:** Parametry, które sterują podstawowymi funkcjami systemu.

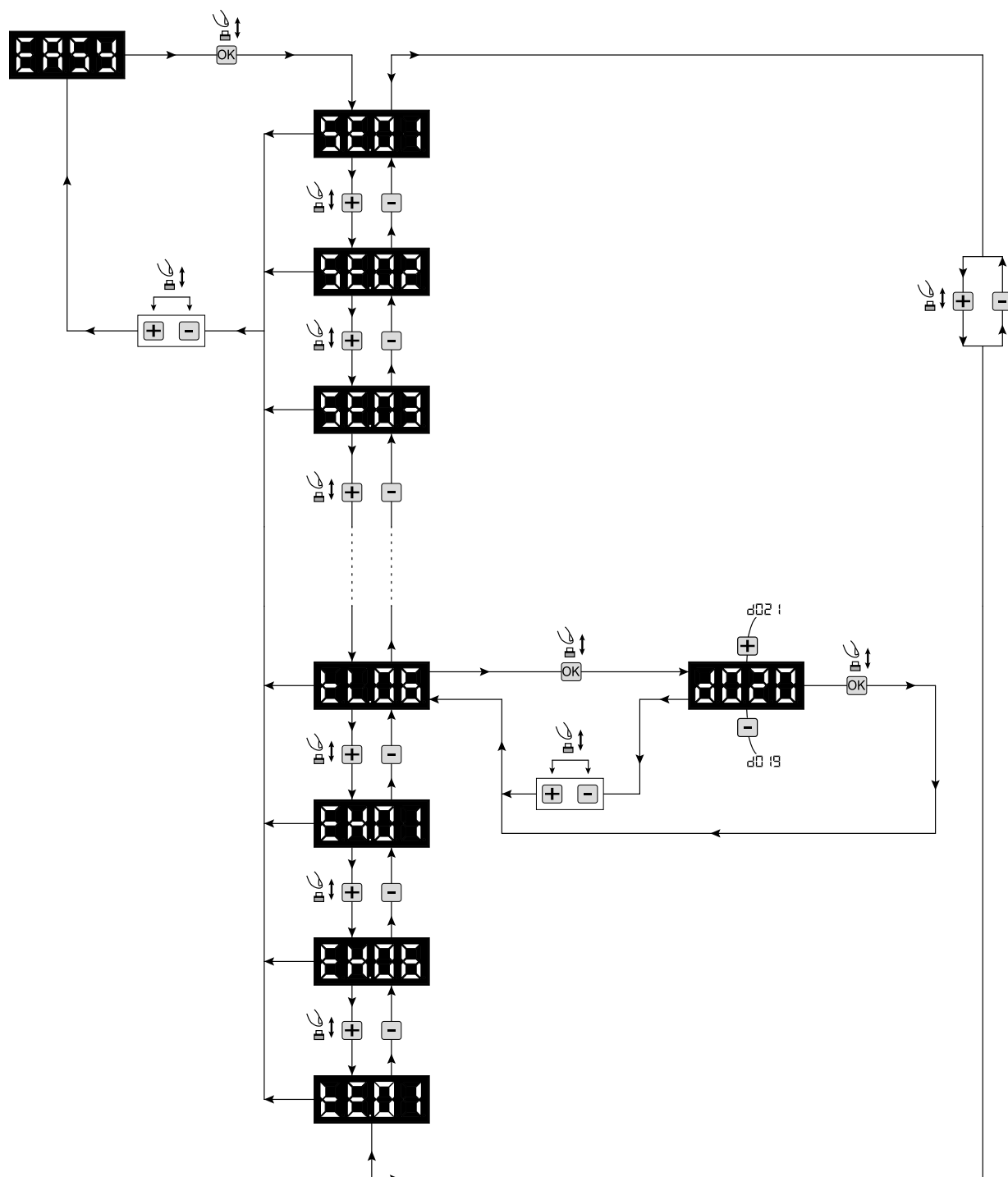
SAFETIES **SAFETIES:** Parametry, które zarządzają urządzeniami zabezpieczającymi i związanymi z nimi funkcjami.

TEST **TEST:** Parametry obejmujące funkcje diagnostyczne.

5.4 Poruszanie się po menu „EASY”

Aby uzyskać dostęp do menu programowania „EASY”:

1. Upewnić się, że na wyświetlaczu widoczne jest słowo „MENU”;
2. Nacisnąć dowolny przycisk [+] lub [-], aby wyświetlić słowo „EASY”; potwierdzić, naciskając przycisk [OK];
3. Przewinąć listę parametrów za pomocą przycisków [+] lub [-] i potwierdzić wybór, naciskając i przytrzymując przycisk [OK];
4. Zmienić parametr z żadaną wartością i potwierdzić przyciskiem [OK];
5. Jednocześnie naciśnij przyciski [+] i [-], aby zamknąć menu.



6 OPIS WEJŚĆ/WYJŚĆ

Poniższe tabele opisują działanie wszystkich możliwych wyborów zarówno dla wejść, jak i wyjść znajdujących się na panelu.

WEJŚCIA (IN / EXP_IN)	
Wiadomość	Opis
NONE	Nieużywane
START	Wejście N.O. Start. W przypadku interwencji uruchamia się manewr otwierania lub zamykania. Może działać w trybie „reversal” (EX.06=0), „step-by-step” tylko w trybie START (EX.06=1) lub „step-by-step” z trybem START, OPEN i CLOSE (EX.06=2).
PED	Wejście N.O. Piesi. W przypadku interwencji uruchamia się manewr częściowego otwierania bramy. Zakres ruchu pieszego można regulować za pomocą przycisku Mo.12.
OPEN	Wejście N.O. Otwórz. W przypadku interwencji uruchamia się manewr otwierania bramy.
CLOSE	Wejście N.O. Zamknij. W przypadku interwencji uruchamia się manewr zamykania bramy.
OPEN_PM	Wejście N.O. Otwieranie w trybie Hold-to-run. Brama otwiera się przez czas, gdy przycisk jest wciśnięty.
CLOSE_PM	Wejście N.O. Zamykanie w trybie Hold-to-run. Brama zamyka się przez czas, gdy przycisk jest wciśnięty.
OPEN_INT	Rozpoczyna manewr i włącza zieloną kontrolkę (po osiągnięciu pozycji otwartej bramy) tylko dla wewnętrznego światła ruchu drogowego. Jeśli w międzyczasie zostanie wydane polecenie OPEN_EXT, zostanie zarezerwowane dla następnego manewru, a po upływie TCA włączy się zielona lampka zewnętrznego światła drogowego.
OPEN_EXT	Rozpoczyna manewr i włącza zieloną kontrolkę (po osiągnięciu pozycji otwartej bramy) tylko dla zewnętrznego światła ruchu drogowego. Jeśli w międzyczasie zostanie wydane polecenie OPEN_INT, zostanie zarezerwowane dla następnego manewru, a po upływie TCA zapali się zielona lampka wewnętrznego światła ruchu drogowego.
OPEN_STOP	Wejście N.O. Otwiera bramę i zatrzymuje ją (TCA jest wyłączony). W przypadku interwencji uruchamia się manewr otwierania bramy. Po zakończeniu manewru otwierania płyta przechodzi w tryb STOP do momentu wydania następnego polecenia START lub CLOSE.
AUX_1_IN	Wejście do sterowania wyjściem AUX_1_OUT.
AUX_2_IN	Wejście do sterowania wyjściem AUX_2_OUT.
COURTESY_IN	Wejście N.O. do sterowania wyjściem COURTESY. Wyzwala wyjście na czas trwania czasu COURTESY (tl.17). Jeżeli wyjście jest już aktywne, nowe polecenie COURTESY_IN powoduje ponowne załadowanie czasu uprzejmości.
STOP / SAS_INPUT	Styk N.C. (SAS_INPUT): Po podłączeniu do WARN_FIX / SAS_OUTPUT drugiego modułu sterującego uruchamia tryb „bank door” (uniemożliwiając otwarcie drugich drzwi do momentu całkowitego zamknięcia pierwszych). Wejście zatrzymania N.C. W przypadku interwencji, zatrzymanie ruchu podczas wykonywania manewru. Jeśli nie jest używany, zmostkować wejście.
SWO_1	Wejście N.C. 1 wyłącznik krańcowy otwierania silnika. Jeśli nie jest używany, należy wyłączyć wejście za pomocą parametru względnego.
SWC_1	Wejście N.C. 1 wyłącznik krańcowy zamykania silnika. Jeśli nie jest używany, należy wyłączyć wejście za pomocą parametru względnego.
PHOTO_1	Wejście N.C. Fotokomórka 1. Aby wybrać tryb pracy, patrz SA.01. Jeśli nie jest używany, zmostkować wejście.
PHOTO_2	Wejście N.C. Fotokomórka 2. Aby wybrać tryb pracy, patrz SA.02. Jeśli nie jest używany, zmostkować wejście.
SAFETY_1	Wejście N.C. Czuła krawędź 1. Aby wybrać tryb pracy, patrz SA.03. Jeśli nie jest używany, zmostkować wejście.
SAFETY_1_8k2	Wejście analogowe dla czułej krawędzi 1 z 8k2 (SA.03).
SAFETY_2	Wejście N.C. Czuła krawędź 2. Aby wybrać tryb pracy, patrz SA.04. Jeśli nie jest używany, zmostkować wejście.
SAFETY_2_8k2	Wejście analogowe dla czułej krawędzi 2 z 8k2 (SA.04).
SAFETY_INHIBITION	Wejście N.C. Blokada SAFETY. Po otwarciu uaktywnia on obejście wejść SAFETY, które są ignorowane, nawet jeśli są aktywne.
EMERGENCY_IN	Styk N.C. Jeśli jest otwarty, powoduje to całkowite otwarcie i konserwację w pozycji otwartej do momentu ponownego zamknięcia styku. Otwarcie awaryjne może zostać czasowo przerwane przez: - polecenia zamknięcia, START, STOP lub fotokomórki: zatrzymanie ruchu; - interwencja w przypadku wykrycia przeszkody: odwrócenie ruchu (częściowe lub całkowite). Po tych przerwach awaryjne otwieranie jest wznowiane tak długo, jak długo komenda EMERGENCY_IN pozostaje aktywna. Po ponownym zamknięciu kontaktu type EMERGENCY_IN, każde automatyczne ponowne zamknięcie (jeśli jest włączone) jest wykonywane lub ignorowane zgodnie z parametrami TCA z EMERGENCY_IN (SA.09). NIE NALEŻY UŻYWAĆ EMERGENCY_IN, JEŚLI INSTALACJA UDOSTĘPNIĄ DO OTWIERANIA TYLKO POLECENIA DEAD-MAN.

RESET	Styk N.C. Do podłączania mikroprzełącznika odblokowującego. Otwarcie styku powoduje zresetowanie modułu sterującego.
MANEUVER_INHIBITION	Styk N.C. do blokowania operacji otwierania i zamykania Aby wybrać tryb pracy patrz EX.20. Jeśli nie jest używany, zmostkować wejście.

WYJŚCIE (OUT / EXP_OUT)	
Wiadomość	Opis
NONE	Nieużywane
24V	Wyjście dla zasilania o max mocy 5W 24Vdc do akcesoriów. To ustawienie może być używane tylko w przypadku zasilanych wyjść.
24V_TEST	Wyjście zasilania max 24Vdc 5W dla kontrolowanych urządzeń zabezpieczających (wyjście jest wyłączane podczas testu, jeśli automatyczny test urządzenia zabezpieczającego jest włączony (SA.10). Tego typu wyjście służy również do sprawdzania wyłączania akcesoriów z aktywną funkcją oszczędzania energii (EX.10). To ustawienie może być używane tylko w przypadku zasilanych wyjść. W przypadku sterowania urządzeniami zabezpieczającymi przed przystąpieniem do nabywania skoku (SE.03) należy je okablować i wyrównać.
ELOCK_M1	Styk N.O. Wyjście blokady elektrycznej silnika M1.
ELOCK_INV_M1	Styk N.O. Wyjście dla odwróconej blokady elektrycznej silnika M1 (na przykład do obsługi elektromagnesu barier).
ELOCK_BOOST_M1	Wyjście zasilania "doładowania" dla zasilania elektrycznego elementu blokującego DEA 110. To ustawienie może być używane tylko w przypadku zasilanych wyjść.
WARN_FIX SAS_OUTPUT	Styk N.C. (SAS_OUTPUT): Po podłączeniu do STOP / SAS_INPUT drugiego modułu sterującego uruchamia tryb „bank door” (uniemożliwiając otwarcie drugich drzwi do momentu całkowitego zamknięcia pierwszych). Styk N.O. (WARN_FIX): Działa jako stały wskaźnik otwarcia bramy.
WARN_INT	Wskaźnik przerwania otwierania bramy. Wolne, przerwane wyjście podczas otwierania i szybkie podczas zamykania, zawsze WŁĄCZONE przy otwartej klapie, zawsze WYŁĄCZONE tylko po zakończeniu manewru zamykania.
FLASH_FIX	Styk N.O. Wyjście kontrolki ostrzegawczej w sposób ciągły.
FLASH_INT	Styk N.O. Wyjście przerwanej kontrolki.
COURTESY	Wyjście do sterowania lampką sufitową. Wyjście jest aktywne, gdy silniki pracują, plus dodatkowy czas sterowany przez parametr czasu COURTESY (tl.07). Wyjście to może być również aktywowane poleceniem COURTESY_IN. Złącze C3 do modułu LED zawsze działa jak wyjście COURTESY.
MINUTERIE	Styk N.O. Styk zamyka się na 3 sekundy na początku każdego manewru.
ALARM	Styk N.C. Styk zawsze pozostaje otwarty i zamyka się, gdy manewr nie rozpocznie się z powodu aktywnego wejścia bezpieczeństwa (PHOTO, SAFETY, STOP). Kontakt otwiera się ponownie po udanej kolejnej próbie rozpoczęcia manewru. W przypadku braku zasilania styk jest zamknięty i może być używany do generowania alarmu.
AUX_1_OUT_INPULS AUX_2_OUT_INPULS	Styk N.O. Wyjście sterowane przez wejście AUX_1_IN / AUX_2_IN w trybie impulsowym.
AUX_1_OUT_STEP AUX_2_OUT_STEP	Styk N.O. Wyjście sterowane przez wejście AUX_1_IN / AUX_2_IN w trybie krok po kroku.
AUX_1_OUT_TEMP AUX_2_OUT_TEMP	Styk N.O. Wyjście sterowane przez wejście AUX_1_IN / AUX_2_IN w trybie sterowania czasowego (wartość ustawiona za pomocą parametrów TI.16 i TI.17 wskazuje opóźnienie wyłączenia w sekundach).

TRAFFIC_LIGHT_INT TRAFFIC_LIGHT_EXT	Funkcja wyjść sterujących światłami drogowymi. Aby zapewnić prawidłowe przełączanie między czerwonymi i zielonymi kontrolkami, wyjście musi być wyposażone w przełącznik przełączający (np. NET-EXPANSION wyjścia). Styk N.C. przełącznika steruje czerwoną lampką, a styk N.O. steruje zieloną lampką. Jeśli wyjście nie jest tego typu, ale jest cyfrowe, może być używane do sterowania światłami drogowymi za pośrednictwem dodatkowego przełącznika przełączającego (niedołączony do zestawu).	
	ZACHOWANIE OGÓLNE Przy zamkniętej automatyce i/lub poruszających się silnikach lub podczas migającego manewru wstępnego światło drogowe jest czerwone. Światło drogowe zmieni kolor na zielony dopiero po zakończeniu manewru otwierania. Podczas procedury resetowania pozycji (wyszukiwanie przełącznika stop/limit), wszystkie kontrolki ruchu drogowego będą świecić na czerwono do momentu zakończenia manewru.	
	ŚWIATŁA DROGOWE BEZ PRIORYTETU Użyć polecenia OPEN, aby otworzyć automatykę, ustawić automatyczne zamykanie TCA [P041 (moduły sterujące NET) / TI.01 (moduły sterujące EVO)]. Wszystkie światła drogowe będą działać jednocześnie w ten sam sposób, zgodnie z opisanym powyżej ogólnym zachowaniem.	
	ŚWIATŁA DROGOWE Z PRIORYTETEM Użyć poleceń OPEN_INT i OPEN_EXT po przeciwnych stronach bramy. Określić czas potrzebny na ukończenie pełnej trasy między 2 światłami drogowymi (czas przejazdu). Ustawić czas automatycznego zamykania TCA równy podwojonemu wymaganiu czasu odstępu. Światła drogowe będą zachowywać się w następujący sposób: Przy zamkniętej automatyce oba światła drogowe będą czerwone. Gdy polecenie jest odbierane z kierunku (INT lub EXT), staje się ono „priorytetem”. Po zakończeniu manewru otwierania tylko odpowiadający mu wskaźnik priorytetowy (EXT lub INT) zmieni kolor na zielony, a drugi na czerwony. W przypadku braku innych poleceń kontrolka ruchu drogowego „priorytetowego” świeci na zielono przez połowę TCA, a następnie zmienia kolor na czerwony. Na końcu TCA automatyka zamyka się. Jeśli podczas gdy kontrolka ruchu drogowego „priorytetowego” świeci na zielono, nowe polecenia są wysyłane z tego samego kierunku, TCA jest ponownie ładowany, a następnie świeci na zielono. Każde polecenie w przeciwnym kierunku jest rejestrowane i wprowadzane w trybie gotowości. Zapobiega to tworzeniu kodów pojazdu. Gdy kontrolka ruchu drogowego „priorytetowego” zmieni kolor na czerwony, oba światła drogowe pozostaną czerwone przez wymagany czas (TCA/2), aby usunąć punkt dostępu. W tym momencie polecenie poprzednio zarejestrowane po przeciwnej stronie staje się „priorytetem”, powodując, że światło drogowe zmienia kolor na zielony i ponowne uruchomienie TCA.	
STATUS_1 STATUS_2	Wyjście do monitorowania kilku stanów automatyki (patrz parametry Io.60 i Io.61). Styk N.O.: Zamyka się, gdy wystąpi monitorowany stan. * Uwaga: aby niektóre stany automatyki były monitorowane, konieczne jest posiadanie przewodowych i prawidłowo działających wyłączników krańcowych.	
	DOSTĘPNE STANY	
	MAINTENANCE	Włącza sygnał konserwacyjny
	PHOTO	Aktywuje się podczas otwierania wejścia typu PHOTO
	STOP	Aktywuje się podczas otwierania wejścia typu STOP
	OBSTACLE	Włącza się, gdy przeszkoda zostanie wykryta przez funkcję zapobiegającą przygnieceniu lub wejście typu SAFETY
	EMERGENCY	Aktywny podczas aktywacji wejścia typu EMERGENCY_IN
	* CLOSED_M1	Włącza się, gdy M1 jest w stanie zamkniętym
	* OPENED_M1	Aktywuje się, gdy M1 jest w stanie otwartym
	RESP_FIX	Aktywuje się po wyłączeniu lub zresetowaniu panelu sterowniczego i braku zakończenia RESP. Wyjście stałe
	RESP_INT	Aktywuje się po wyłączeniu lub zresetowaniu panelu sterowniczego i braku zakończenia RESP. Wyjście przerywane
	* CLOSURE_FAILED	Aktywuje się, jeśli drzwi nie zostaną zamknięte po upływie czasu określonego w parametrze TI.19. Jeśli automatyka zakończy następnie manewr zamykania, wyjście wyłączy się. Zanotuj: Działa niezależnie od aktywacji TCA (tl.01) lub TCA_PED (tl.02).
	SECURITY	Aktywuje się, gdy przy wyłączonym silniku koder wykryje nieoczekiwany ruch

7 KOMUNIKATY POKAZYWANE NA WYŚWIETLACZU

KOMUNIKATY STANU		
Mess.	Opis	
----	Brama zamknięta	
- - - -	Brama otwarta	
- - - -	Otwieranie dla pieszych	
oPEn	Otwieranie w trakcie działania	
oPEd	Otwieranie dla pieszych w trakcie działania	
CLoS	Zamykanie w trakcie działania	
StEP	Moduł sterujący czeka na polecenia po impulsie startu w trybie krokowym	
StoP	Wejście STOP zainterweniowało podczas manewru lub została wykryta przeszkoda z ograniczonym czasem odwrócenia (SA.07>0 lub SA.08 > 0)	
PhoE	Interwencja wejścia PHOTO podczas manewru	
-88-	Nie zdefiniowano TYPE (patrz paragraf 5.2)	
⋈⋈	Gdy funkcja oszczędzania energii jest włączona, wyświetlacz pokazuje komunikat co 10s	
UoLE	Niewystarczające napięcie. Sprawdzić zasilanie płyty sterującej.	
	Gdy moduł sterujący jest zasilany, ale wyświetlacz jest całkowicie wyłączony, płyta jest w trybie ROZRUCHU: Wskazuje, że oprogramowanie układowe jest uszkodzone lub jest aktualizowane. Aby przywrócić oprogramowanie układowe, należy użyć aplikacji DEInstaller i upewnić się, że węzeł NET-NODE jest podłączony do właściwego portu. Ostrzeżenie: po zaktualizowaniu oprogramowania układowego płyta traci wszystkie dane (parametry i zdalne elementy sterujące) zapisane w pamięci. Upewnij się, że została utworzona kopia zapasowa pamięci jeśli dane muszą zostać przywrócone po aktualizacji.	
	Na wyświetlacz będą migać wszystkie manewry wykonywane podczas procedury wyszukiwania z opóźnieniem (RESP).	
KOMUNIKATY BŁĘDÓW		
Mess.	Opis	Możliwe rozwiązania
Er09	Komunikacja z urządzeniem podłączonym do portów szeregowych (COM1, COM2 itp.) nieobecna lub przerwana	Sprawdzić, czy przewód połączeniowy jest w dobrym stanie i czy jest prawidłowo podłączony do portów UART między modułem sterującym a użytym urządzeniem.
Er14	Nabywanie skoku silnika nieudane	Powtórzyć procedurę nabywania skoku silnika (SE.03).
Er15	Danie nabywania skoku silnika	Przed wykonaniem jakiegokolwiek innej czynności należy przeprowadzić procedurę uczenia skoku silnika (SE.03).
Er20	Próba zaprogramowania płyty jest przeprowadzana po podłączeniu urządzenia NET-LINK	Odłączyć zasilanie, odłączyć urządzenie NET-LINK od portu komunikacyjnego i przywrócić zasilanie
Er21	Blokada dostępu	Odblokować przystosowanie poprzez zmianę parametru SY.07=000 Zresetować moduł sterujący, aby usunąć blokadę programowania. Ostrzeżenie: Resetowanie oznacza również powrót do wartości domyślnych dla całej listy parametrów.
Er30	Komunikat pokazany na wyświetlacz na początku każdego manewru, który wskazuje na aktywację lub usterkę wejścia STOP	Sprawdzić czy polecenie działa prawidłowo.
Er31	Komunikat wyświetlany na wyświetlacz na początku każdego manewru wskazujący na aktywację lub usterkę wejścia PHOTO_1	Sprawdzić czy zainstalowane urządzenia zabezpieczające działają prawidłowo
Er32	Komunikat pokazany na wyświetlacz na początku każdego manewru, który wskazuje na aktywację lub usterkę wejścia PHOTO_2	
Er33	Komunikat wyświetlany na wyświetlacz na początku każdego manewru wskazujący na aktywację lub usterkę wejścia SAFETY_1	
Er34	Komunikat wyświetlany na wyświetlacz na początku każdego manewru wskazujący na aktywację lub usterkę wejścia SAFETY_2	

Er 71	Możliwa usterka w kanale 1 kodera	Sprawdź, czy koder jest prawidłowo podłączony. Jeśli przewody są prawidłowe, prawdopodobnie kanał 1 kodera jest uszkodzony. Ustawić zespół sterujący tak, aby działał tylko z 1 kanałami nadajnika (SY.04=001), ale odwrócenie przewodów CH1-CH2 nadajnika jest konieczne ze względu na to, że nie jest konieczne. Jeśli błąd nadal występuje, wymienić silnik elektryczny
Er 72	Możliwa usterka w kanale 2 kodera	Sprawdź, czy koder jest prawidłowo podłączony. Jeśli przewody są prawidłowe, prawdopodobnie kanał 2 kodera jest uszkodzony. Ustawić zespół sterujący na działanie tylko z 1 kanałkiem kodera (SY.04=001). Ostrzeżenie: Dokładność kodera zostanie zmniejszona

8 LISTA PARAMETRÓW „EASY”

ZANOTUJ Lista parametrów menu „EASY” jest zintegrowana z dowolnym zmienionym parametrami (w odniesieniu do jego wartości DEFAULT) w menu „PRO”. Pozwala to na wyświetlenie listy wszystkich używanych parametrów.

TYPE 00 - (BRAMY PRZESUWNE)		
		Default
SE.03	Nabywanie skoku silnika	-
SE.04	Kierunek pracy silnika	000
RA.02	Programowanie pilotów zdalnego sterowania	-
RA.04	Kodowanie radio	000
RA.05	Przycisk zdalnego sterowania 1	001
RA.06	Przycisk zdalnego sterowania 2	000
IO.03	INPUT 3	013
IO.04	INPUT 4	015
TI.01	Automatyczny czas zamknięcia	000
TI.02	Czas automatycznego zamykania dla pieszych	000
TE.01	Wyświetlacz stanu wejścia panelu sterowniczego	-

TYPE 04 - (BRAMY SEGMENTOWE)		
		Default
SE.03	Nabywanie skoku silnika	-
RA.02	Programowanie pilotów zdalnego sterowania	-
RA.04	Kodowanie radio	000
RA.05	Przycisk zdalnego sterowania 1	001
RA.06	Przycisk zdalnego sterowania 2	000
TI.01	Automatyczny czas zamknięcia	000
TE.01	Wyświetlacz stanu wejścia panelu sterowniczego	-

9 LISTA PARAMETRÓW „PRO”

Parametry USTAWIEŃ (SEEU)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
SE.03	Nabywanie skoku silnika		
	Rozpocząć procedurę nabywania skoku: Naciśnij przycisk [OK] jeden raz: Zostanie wyświetlony komunikat CL-1; CL-1: Za pomocą przycisków [+] i [-] ustawić silnik w żądanej pozycji zamykania. Potwierdzić pozycję, naciskając przycisk [OK], do momentu, gdy kontrolka CL-1 zacznie migać, a następnie zwolnić przycisk: Na wyświetlaczu pojawi się komunikat OP-1; OP-1: Za pomocą przycisków [+] i [-] ustawić silnik w żądanej pozycji otwierania. Potwierdzić pozycję, naciskając przycisk [OK], do momentu, gdy kontrolka CLOS zacznie migać, a następnie zwolnić przycisk. Komunikat CLOS może pozostać na wyświetlaczu przez zmienny czas, po czym silnik uruchomi manewr automatyczny (zamknięty) w celu zapisania skoku i sił. Po zakończeniu procedury ponownie pojawi się SE.03. Uwaga: Jeśli istnieją przewodowe wyłączniki krańcowe, silnik zatrzyma się automatycznie podczas fazy pozycjonowania po osiągnięciu wyłącznika krańcowego. Aby kontynuować, konieczne będzie jednak potwierdzenie pozycji przyciskiem [OK].		
SE.04	Kierunek pracy silnika	000	000
	Odwroćcie kierunku ruchu: Jeśli=1 automatycznie odwraca wyjścia otwierania/zamykania silnika, tak więc nie trzeba ręcznie modyfikować przewodów, jeśli silnik skrzyni biegów jest zamontowany w położeniu odwróconego położenia względem standardu. Ostrzeżenie: Zmiana tego parametru NIE spowoduje odwrócenia wyłączników krańcowych, jeśli są one obecne. Ostrzeżenie: W przypadku zmiany tego parametru należy przeprowadzić nową procedurę uczenia skoku silnika (SE.03).		
		• 000: Instalacja standardowa • 001: Odwrócona instalacja	

Parametry RADIA (rA.01)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
rA.01	Usunięcie wszystkich pilotów zdalnego sterowania z pamięci		
	- Naciśnięcie krótko [OK] raz: Zacznie migać CANC; - Naciśnięcie i przytrzymanie [OK]: słowo CANC przestanie migać; po około 5 sekundach, gdy rA.01 pojawi się ponownie, zwolnić przycisk [OK] (wszystkie piloty zostaną usunięte).		
rA.02	Programowanie pilotów zdalnego sterowania		
	- Naciśnięcie [OK] jeden raz: LEAR pojawi się na około 10 s; - gdy wyświetlane jest słowo LEAR, naciśnięcie dowolny przycisk pilota, aby zapisać w pamięci; - Jeśli zapisywanie w pamięci powiedzie się, wyświetlacz pokaże pozycję przypisaną do nowego zapisanego pilota (np. r000, r001, itd.).		
rA.03	Wyszukiwanie i usuwanie pilota zdalnego sterowania		
	- naciśnięcie krótko [OK] jeden raz; - za pomocą przycisków [+] i [-] można uzyskać pozycję przypisaną do pilota zdalnego sterowania, która musi zostać usunięta; - naciśnięcie przycisk [OK] i przytrzymanie go przez około 5s, aż na wyświetlaczu pojawi się "r- -" (wybrany pilot został usunięty); - odczekać na zakończenie procedury (RA.03 pojawi się ponownie). Ostrzeżenie: jeśli nie ma zapisanych pilotów zdalnego sterowania, po wejściu do parametru na wyświetlaczu pojawi się słowo „no-r”.		
rA.04	Kodowanie radio	000	000
	• 000: HCS FIXED CODE • 001: HCS ROLLING CODE • 002: DIP SWITCH (HT12) • 003: DART Ostrzeżenie: jeśli typ kodowania musi być różny i tylko jeśli pamięć zawiera już zdalne urządzenia sterujące z różnymi kodami, procedura usuwania pamięci (RA.01) musi być przeprowadzona PO ustawieniu nowego kodu.		
rA.05	Przycisk zdalnego sterowania 1	001	001
rA.06	Przycisk zdalnego sterowania 2	000	000
rA.07	Przycisk zdalnego sterowania 3	000	000
rA.08	Przycisk zdalnego sterowania 4	000	000
	• 000: NONE • 001: START • 002: PED • 003: OPEN • 004: CLOSE	• 005: Nieużywany • 006: Nieużywany • 007: OPEN_INT • 008: OPEN_EXT • 009: OPEN_STOP	• 010: AUX_1_IN • 011: AUX_2_IN • 012: COURTESY_IN

rA.09	Zapisane piloty zdalnego sterowania		
	Po wybraniu tego parametru na wyświetlaczu pojawi się liczba pilotów zdalnego sterowania zapisanych w pamięci. Użyć przycisku [OK], aby je wyświetlić.		
rA.10	Nabywanie za pomocą ukrytego przycisku	001	001
	Umożliwia zaprogramowanie nowych pilotów za pomocą radia za pomocą ukrytego przycisku. • 000: programowanie wyłączone; • 001: Programowanie włączone, które jednak pozostaje wyłączone, jeśli moduł sterujący jest zablokowany za pomocą kodu instalatora lub pilota HCS (patrz SY.07); • 002: zawsze włączone, nawet przy zablokowanym module sterującym; Zanotuj: Funkcja ukrytego przycisku jest jednak zawsze wyłączona przy podłączonym NET-NODE, NET-BOX lub NET-COM (ER20 na wyświetlaczu).		

Parametry SYSTEMU (SYSE)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
SY.00	Zestaw TYPE	000	004
	Umożliwia wyświetlenie aktualnie używanego TYPE i oprogramowania układowego. Nacisnąć przycisk [OK]: na wyświetlaczu pojawi się na krótko TYPE (np.: „-04-”), a następnie wersja oprogramowania sprzętowego (np.: „00.01”).		
SY.01	Typ silnika	010	000
	Type 00 • 010: LIVI 3/24N Type 04 • 000: ADVANCE - ADVANCE/N - SPACE - SPACE/N • 001: SPACE/L • 002: ADVANCE/XL - SPACE/XL • 003: SPACE/XXL - SPACE/N/XXL • 004: SPACE/N/L BOOST • 005: SPACE/N/XL - ADVANCE/N/XL • 006: SPAZIO 702S • 007: SPAZIO 703S		
SY.02	Nie używany		
SY.03	Używany koder	000	000
	• 000: silniki z koderem przewodowym • 001: silniki bez kodera przewodowego (koder wirtualny)		
SY.04	Typ kodera	001	002
	• 001: Koder 1-kanalowy • 002: Koder 2-kanalowy		
SY.05	Przywracanie parametrów roboczych (z wyłączeniem IN / OUT)		
	Przywraca parametry modułu sterującego do wartości domyślnych dla ustawionego TYPE. Nie zmienia wartości wejść i wyjść. Wprowadzić wartość w polu SY.05 za pomocą przycisku [OK]: Zacznie migać komunikat [dEF1]. Nacisnąć i przytrzymać przycisk [OK], aż wskaźnik [dEF1] przestanie migać; zwolnić przycisk [OK].		
SY.06	Licznik manewrów konserwacyjnych		
	Jeśli=0, zeruje licznik i wyłącza żądanie interwencji, jeśli>0 wskazuje liczbę manewrów (x500), które mają zostać wykonane przed wykonaniem przez moduł sterujący wstępnego migania o długości 4 dodatkowych sekund, sygnalizując konieczność przeprowadzenia czynności konserwacyjnych. Np.: Jeśli SY.06=050, liczba manewrów = 50x500=25000 Ostrzeżenie: Przed ustawieniem nowej wartości dla licznika manewrów konserwacyjnych należy ją zresetować, ustawiając wartość SY.06=0, a dopiero później wartość SY.06= „nowa wartość”.	• 000: Żądanie konserwacji wyłączone • >000: Liczba manewrów (x500) na żądanie konserwacji (1.....255)	
SY.07	Przystosowanie blokady dostępu		
	Dostęp do programowania zespołu sterującego można zablokować, aby nie można było zmieniać parametrów za pomocą wyświetlacza i przycisków. Po wprowadzeniu SY.07 zostaną wyświetlone dwa możliwe komunikaty: • FREE: Brak aktywnej blokady • BLOC-PROG: blokada aktywna Blokadę można ustawić w dwóch trybach: • Za pomocą pilota zdalnego sterowania poprzez kodowanie HCS: w ramach SY.07 nacisnąć przycisk na pilocie, aby zablokować/odblokować. • Ustawienie kodu instalatora za pomocą urządzeń NET-LINK. Ostrzeżenie: W przypadku braku kodu blokady centralę można nadal odblokować, zmieniając TYPE lub przywracając parametry pracy (SY.05).		

SY.08	Aktywacja NET-EXP	000	000
	Aktywacja karty rozszerzeń NET-EXP: Ostrzeżenie: domyślnie karta rozszerzeń jest wyłączona. Ostrzeżenie: Jeśli ustawienia są domyślne, należy pamiętać o prawidłowym ustawieniu parametrów.	• 000: Wyłączona • 001: Włączona	
SY.09	Zapisz pozycję	000	001
	Zapisywanie pozycji bramy w pamięci w przypadku awarii zasilania. Ostrzeżenie: W celu uzupełnienia tego parametru, należy również sprawdzić funkcję "RESP i zarządzanie zatrzymaniem" (Mo.17).	• 000: RESP_ON = po wyłączeniu pozycja bramki nie jest zapisywana w pamięci. RESP jest wykonywany przy kolejnym manewrze. • 001: RESP_OFF = po wyłączeniu pozycja bramki jest zapisywana w pamięci. RESP nie jest wykonywana.	
SY.10	Nie używany		
SY.11	Nie używany		
SY.12	Typ komunikacji portu U1/S1	000	000
	Aktywuje komunikację szeregową w porcie U1 (jeżeli jest na płycie) lub w S1 (w art. 485/3-EXP). Uwaga: Nie jest możliwe zajęcie obu portów w tym samym czasie.	• 000: U1_UART • 001: S1_RS485	
SY.13	Nie używany		
SY.14	Typ komunikacji portu U3/S3	000	000
	Aktywuje komunikację szeregową w porcie U3 (jeżeli jest na płycie) lub w S3 (w art. 485/3-EXP - NET-NODE 2.0). Uwaga: Nie jest możliwe zajęcie obu portów w tym samym czasie.	• 000: U3_UART • 001: S3_RS485	

Parametry WEJŚCIA / WYJŚCIA (I/O)

				Default TYPE 00	Default TYPE 04
Io.00	Przywracanie ustawień „I/O” (wejście/wyjście)				
	Przywraca domyślne wartości wejść i wyjść dla ustawionego TYPE (w module sterującym i systemie NET-EXP). Wejść do Io.00 za pomocą przycisku [OK]; zacznie migać komunikat dEF2; nacisnąć i przytrzymać przycisk [OK], aż komunikat dEF2 przestanie migać; zwolnić przycisk [OK].				
Io.01	INPUT 1			021	021
Io.02	INPUT 2			001	001
Io.03	INPUT 3			017	000
Io.04	INPUT 4			019	000
	• 000: NONE • 001: START • 002: PED • 003: OPEN • 004: CLOSE • 005: OPEN_PM • 006: CLOSE_PM • 007: OPEN_INT	• 008: OPEN_EXT • 009: OPEN_STOP • 010: AUX_1_IN • 011: AUX_2_IN • 012: COURTESY_IN • 013: Nieużywany • 014: Nieużywany • 015: Nieużywany	• 016: STOP / SAS_INPUT • 017: SWO_1 • 018: Nieużywany • 019: SWC_1 • 020: Nieużywany • 021: PHOTO_1 • 022: PHOTO_2 • 023: SAFETY_1	• 024: SAFETY_1_8k2 • 025: SAFETY_2 • 026: SAFETY_2_8k2 • 027: SAFETY_INHIBITION • 028: EMERGENCY_IN • 029: Nieużywany • 030: RESET • 031: MANEUVER_INHIBITION	
Io.05 ... Io.10	Nie używany				
Io.20	Działanie przycisku [↑]			000	003
Io.21	Działanie przycisku [↓]			000	004
	• 000: NONE • 001: START • 002: PED • 003: OPEN • 004: CLOSE	• 005: OPEN_PM • 006: CLOSE_PM • 007: OPEN_INT • 008: OPEN_EXT • 009: OPEN_STOP	• 010: AUX_1_IN • 011: AUX_2_IN • 012: COURTESY_IN		

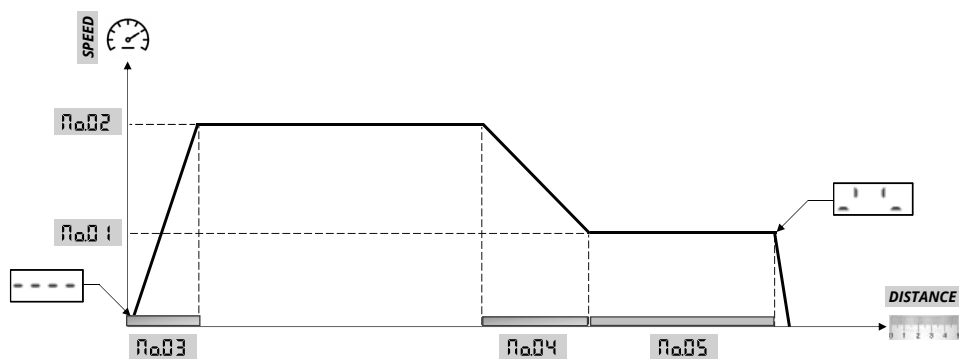
Io.31	OUTPUT 1		011	011
Io.32	OUTPUT 2		009	009
	• 000: NONE • 001: 24V • 002: 24V_TEST • 003: ELOCK_M1 • 004: ELOCK_INV_M1 • 005: ELOCK_BOOST_M1 • 006: Nieużywany • 007: Nieużywany • 008: Nieużywany • 009: WARN_FIX / SAS_OUTPUT • 010: WARN_INT • 011: FLASH_FIX • 012: FLASH_INT	• 013: COURTESY • 014: Nieużywany • 015: Nieużywany • 016: Nieużywany • 017: Nieużywany • 018: MINUTERIE • 019: ALARM • 020: AUX_1_OUT_INPULS • 021: AUX_1_OUT_STEP • 022: AUX_1_OUT_TEMP • 023: AUX_2_OUT_INPULS • 024: AUX_2_OUT_STEP • 025: AUX_2_OUT_TEMP	• 026: TRAFFIC_LIGHT_INT • 027: TRAFFIC_LIGHT_EXT • 028: STATUS_1 • 029: STATUS_2 • 030: Nieużywany • 031: Nieużywany • 032: Nieużywany • 033: Nieużywany • 034: Nieużywany	
Io.33 ... Io.38	Nieużywany			
Io.41	EXP_INPUT 1		000	000
Io.42	EXP_INPUT 2		000	000
Io.43	EXP_INPUT 3		000	000
Io.44	EXP_INPUT 4		000	000
Io.45	EXP_INPUT 5		000	000
Io.46	EXP_INPUT 6		000	000
	• 000: NONE • 001: START • 002: PED • 003: OPEN • 004: CLOSE • 005: OPEN_PM • 006: CLOSE_PM • 007: OPEN_INT	• 008: OPEN_EXT • 009: OPEN_STOP • 010: AUX_1_IN • 011: AUX_2_IN • 012: COURTESY_IN • 013: Nieużywany • 014: Nieużywany • 015: Nieużywany	• 016: STOP / SAS_INPUT • 017: SWO_1 • 018: Nieużywany • 019: SWC_1 • 020: Nieużywany • 021: PHOTO_1 • 022: PHOTO_2 • 023: SAFETY_1	• 024: SAFETY_1_8k2 • 025: SAFETY_2 • 026: SAFETY_2_8k2 • 027: SAFETY_INHIBITION • 028: EMERGENCY_IN • 029: Nieużywany • 030: RESET • 031: MANEUVER_INHIBITION
Io.51	EXP_OUTPUT 1		000	000
Io.52	EXP_OUTPUT 2		000	000
Io.53	EXP_OUTPUT 3		000	000
Io.54	EXP_OUTPUT 4		000	000
Io.55	EXP_OUTPUT 5		000	000
Io.56	EXP_OUTPUT 6		000	000
Io.57	EXP_OUTPUT 7		000	000
Io.58	EXP_OUTPUT 8		000	000
	• 000: NONE • 001: 24V • 002: 24V_TEST • 003: ELOCK_M1 • 004: ELOCK_INV_M1 • 005: ELOCK_BOOST_M1 • 006: Nieużywany • 007: Nieużywany • 008: Nieużywany • 009: WARN_FIX / SAS_OUTPUT • 010: WARN_INT • 011: FLASH_FIX • 012: FLASH_INT	• 013: COURTESY • 014: Nieużywany • 015: Nieużywany • 016: Nieużywany • 017: Nieużywany • 018: MINUTERIE • 019: ALARM • 020: AUX_1_OUT_INPULS • 021: AUX_1_OUT_STEP • 022: AUX_1_OUT_TEMP • 023: AUX_2_OUT_INPULS • 024: AUX_2_OUT_STEP • 025: AUX_2_OUT_TEMP	• 026: TRAFFIC_LIGHT_INT • 027: TRAFFIC_LIGHT_EXT • 028: STATUS_1 • 029: STATUS_2 • 030: Nieużywany • 031: Nieużywany • 032: Nieużywany • 033: Nieużywany • 034: Nieużywany	
Io.60	Funkcja STATUS 1		000	000
Io.61	Funkcja STATUS 2		000	000
	• 000: NONE • 001: MAINTENANCE • 002: PHOTO • 003: STOP • 004: OBSTACLE • 005: EMERGENCY	• 006: CLOSED_M1 • 007: OPENED_M1 • 008: Nieużywany • 009: Nieużywany • 010: RESP_FIX • 011: RESP_INT	• 012: Nieużywany • 013: Nieużywany • 014: Nieużywany • 015: Nieużywany • 016: CLOSURE_FAILED • 017: SECURITY	

Parametry RUCHU (Рух)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
Mo.01	Prędkość hamowania podczas otwierania	040	055
	Regulacja prędkości obrotowej silnika podczas zwalniania podczas otwierania.	5%.....100%	
Mo.02	Maksymalna prędkość podczas otwierania	100	100
	Regulacja prędkości obrotowej silnika podczas otwierania.	5%.....100%	
Mo.03	Przestrzeń przyspieszenia podczas otwierania	010	010
	Wyraża to określoną przestrzeń w % całkowitego skoku (wartość <30%), w obrębie której tworzone jest przyspieszenie na początku polecenia otwarcia. Mała wartość odpowiada bardzo wysokiej rampie.	0%.....30%	
Mo.04	Przestrzeń przejściowa prędkości otwarcia	010	010
	Wyraża przestrzeń określoną w % całkowitego skoku (wartość <30%), w ramach której automatyka musi zwolnić do prędkości hamowania. Koniec tej przestrzeni jest obliczany począwszy od miejsca, w którym zaczyna się przestrzeń Mo.05.	0%.....30%	
Mo.05	Przestrzeń opóźniająca podczas otwierania	010	010
	Wyraża to określoną przestrzeń w % całkowitego skoku (wartość <30%). Jest to ostatni odcinek pokonywany przez automatykę podczas manewru otwarcia.	0%.....30%	
Mo.06	Prędkość hamowania podczas zamykania	040	020
	Regulacja prędkości obrotowej silnika podczas zwalniania podczas zamykania.	5%.....100%	
Mo.07	Maksymalna prędkość podczas zamykania	100	075
	Regulacja prędkości obrotowej silnika podczas zamykania.	5%.....100%	
Mo.08	Przestrzeń na przyspieszenie podczas zamykania	010	010
	Wyraża to określoną przestrzeń w % całkowitego skoku (wartość <30%), w obrębie której tworzone jest przyspieszenie na początku polecenia zamykania. Mała wartość odpowiada bardzo wysokiej rampie.	0%.....30%	
Mo.09	Przestrzeń przejściowa prędkości zamykania	010	010
	Wyraża przestrzeń określoną w % całkowitego skoku (wartość <30%), w ramach której automatyka musi zwolnić do prędkości hamowania. Koniec tej przestrzeni jest obliczany począwszy od miejsca, w którym zaczyna się przestrzeń Mo.10.	0%.....30%	
Mo.10	Przestrzeń opóźniająca podczas zamykania	010	010
	Wyraża to określoną przestrzeń w % całkowitego skoku (wartość <30%). Jest to ostatni odcinek pokonywany przez automatykę w manewrze zamykającym.	0%.....30%	
Mo.11	Zatrzymaj intensywność	020	020
	Reguluje szybkość spadku prędkości silnika do 0 (zero) w przypadku zatrzymania lub zmiany kierunku ruchu. Dotyczy postojów generowanych przez: - polecenia ruchu (START, OPEN, CLOSE, PED, etc.); - Aktywacja wejścia typu PHOTO lub STOP. Nie ma to wpływu na zatrzymania generowane przez: - dojście do wyłącznika krańcowego lub na zapisane miejsce; - odwrócenie awaryjne (wewnętrzne wykrywanie przeszkód lub aktywacja wejścia SAFETY). Zanotuj: Wyższe wartości = szybsze zatrzymanie; niskie wartości = wolniejsze zatrzymanie. Ostrzeżenie: Aby zapobiec nadmiernym naprężeniom, które mogłyby zagrozić prawidłowemu funkcjonowaniu automatyki, zaleca się zawsze brać pod uwagę ewentualną inercję drzwi, unikając ustawiania zbyt wysokich wartości w obecności ważnych mas.	0%.....50%	
Mo.12	Otwarcie przestrzeni dla funkcji pieszych	030	050
	Regulacja przestrzeni otwarcia dla funkcji ruchu pieszego w %.	0%.....100%	
Mo.13	Czułość na siłę dla silnika 1 podczas otwierania	050	040
	Wyraża wartość w % w celu dostosowania czułości na wykrywanie przeszkody podczas otwierania w silniku 1. Wysoka wartość odpowiada niższej czułości.	1%.....100%	

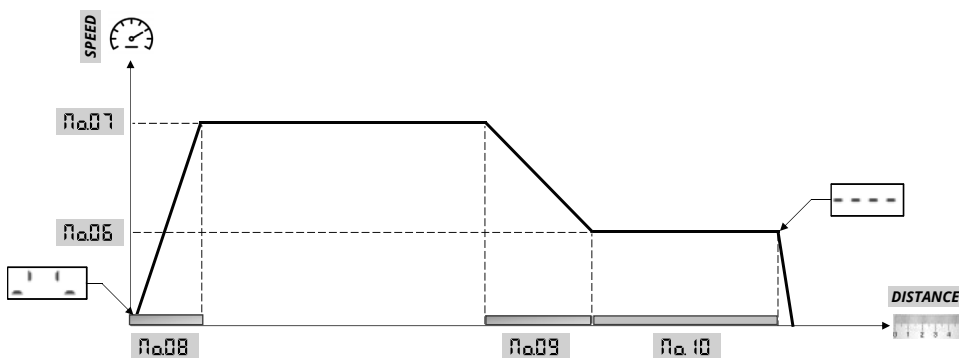
Mo.14	Czułość na siłę dla silnika 1 podczas zamykania	050	040
	Wyraża wartość w % w celu dostosowania czułości na wykrycie przeszkody podczas zamykania w silniku 1. Wysoka wartość odpowiada niższej czułości.	1%.....100%	
Mo.15	Nie używany		
Mo.16	Nie używany		
Mo.17	RESP i zarządzanie zatrzymywaniem	002	001
	• 000: W normalnym trybie pracy zatrzymuje się w zapamiętany punkcie, a w przypadku RESP wyszukuje odniesienie otwarcia. • 001: W normalnym trybie pracy zatrzymuje się w zapamiętany punkcie, a w przypadku RESP wyszukuje odniesienie zamknięcia. • 002: Wyszukuje położenie graniczne tylko przy otwieraniu, podczas gdy przy zamykaniu zatrzymuje się w punkcie zapamiętany. W przypadku RESP rozpoczyna się od otwarcia. • 003: Wyszukuje położenie graniczne tylko przy zamykaniu, podczas gdy przy otwieraniu zatrzymuje się w punkcie zapamiętany. W przypadku RESP rozpoczyna się od zamknięcia. • 004: Wyszukuje wyłącznik krańcowy przy zamykaniu i otwieraniu. W przypadku RESP rozpoczyna się od otwarcia. • 005: Wyszukuje wyłącznik krańcowy przy zamykaniu i otwieraniu. W przypadku RESP rozpoczyna się od zamknięcia. Zanotuj: Jedynym dozwolonym kierunkiem w przypadku RESP jest kierunek ustawienia, w przypadku odwrócenia (PHOTO, SAFETY) powoduje zatrzymanie ruchu. Zanotuj: W przypadku przewodowych wyłączników krańcowych automatyka zatrzymuje się zawsze po osiągnięciu wyłącznika krańcowego. Zanotuj: Włącz wyszukiwanie punktów odniesienia tylko po nauczaniu (SE.03). Ma to zapobiec zbyt mocnemu naciskaniu silnika podczas mapowania sił.		
Mo.18	Przyspieszenie dwufazowe	000	000
	W przypadku aktywacji wykonuje on rampę przyspieszenia do prędkości hamowania ustalonej przez parametr Mo.01 lub Mo.06 i utrzymuje ją do końca przestrzeni przyspieszania (Mo.03 lub Mo.08), po czym następuje przełączenie na maksymalną ustawioną prędkość obrotową. Uwaga: Ten parametr może być użyty w celu ułatwienia przeprowadzenia testów udarnościowych zamykających się bram garażowych w punkcie: H-300mm. (H=wysokość bramy segmentowej).	• 000: Wyłączona • 001: Tylko przy otwieraniu • 002: Tylko przy zamykaniu • 003: Przy otwieraniu i zamykaniu	
Mo.19	Początkowy czas skoku napięcia przy otwieraniu	000	000
	• 000: Początkowy czas skoku napięcia wyłączony (wykonuje bardzo krótki, prawie niezauważalny skok napięcia) • 00X: Regulacja czasu skoku napięcia do 2,5s (X*10 ms)		
Mo.20	Początkowy czas skoku napięcia przy zamykaniu	000	000
	• 000: Początkowy czas skoku napięcia wyłączony (wykonuje bardzo krótki, prawie niezauważalny skok napięcia) • 00X: Regulacja czasu skoku napięcia do 2,5s (X*10 ms)		
Mo.21	Tolerancja zatrzymania przy otwieraniu	010	100
	Przestrzeń na końcu manewru otwierania wykonywanego z prędkością zmniejszania prędkości i bez cofania na przeszkodę. Wyrażona w tysięcznych częściach skoku całkowitego. (0.....255)		
Mo.22	Tolerancja zatrzymania przy zamykaniu	010	030
	Przestrzeń na końcu manewru zamykającego wykonywanego z prędkością zmniejszającą prędkość i bez cofania się nad przeszkodą. Wyrażona w tysięcznych częściach skoku całkowitego. (0.....255)		
Mo.23	Nie używany		
Mo.24	Nie używany		
Mo.25	Nie używany		
Mo.26	Nie używany		
Mo.27	Nie używany		
Mo.28	Hamulce antywłamaniowe	000	000
	Parametr przewidziany dla automatyki montowanej na torach dla bram segmentowych. Służy do przeciwstawiania się wszelkim ruchom silnika, które są wykrywane, gdy automatyka nie działa. W tym przypadku silnik jest aktywowany w kierunku przeciwnym do wykrytego ruchu, aby utrzymać pozycję automatyki bez zmian. Uwaga: Konieczne jest użycie 2-kanalowego kodera podłączonego i włączonego (SY.04=002). Uwaga: Jeśli jest aktywny (Mo.28 = 001,002,003), KONIECZNE jest ustawienie parametru Mo.17 = 002 i zainstalowanie ogranicznika mechanicznego (art. AB / FM niedołączone do zestawu) na ścieżce w położeniu otwartym.	• 000: Wyłączona • 001: Aktywny tylko przy zamkniętej bramie • 002: Aktywny tylko przy otwartej bramie • 003: Aktywny zarówno przy otwartej, jak i zamkniętej bramie	

SCHEMATY DLA REGULACJI RUCHU

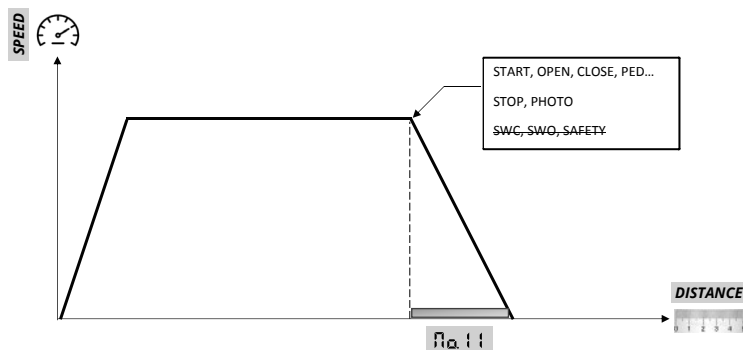
Regulacje przy OTWIERANIU



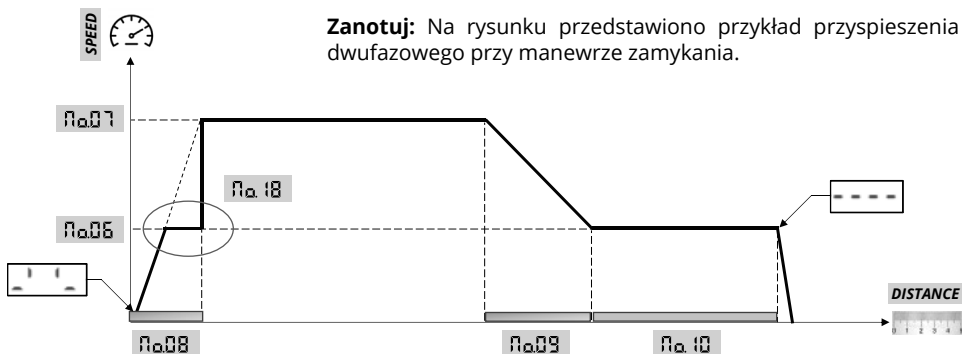
Regulacje przy ZAMYKANIU



Regulacja INTENSYWNOŚCI ZATRZYMANIA (Mo.11)



Regulacja przyspieszenia dwufazowego (Mo.18)



Parametry BEZPIECZEŃSTWA (SAFE)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
SA.01	PHOTO_1	002	002
	• 000: STOP & CLOSE - wejście fotokomórki jest sterowane tylko na początku, gdy brama jest w nieruchoma i podczas manewru zamykania. W pierwszym przypadku zapobiega on uruchomieniu podczas zamykania, co powoduje odwrócenie ruchu. • 001: ALWAYS - wejście fotokomórki jest zawsze kontrolowane. Przy zatrzymanej bramie zapobiega jej uruchomieniu. Podczas manewru zamykania uruchamia on odwrotność ruchu. Podczas wykonywania manewru otwierania powoduje zatrzymanie bramy. • 002: CLOSE - wejście fotokomórki jest sterowane tylko podczas manewru zamykania. Jego aktywacja powoduje odwrócenie ruchu.		
SA.02	PHOTO_2	000	002
	• 000: STOP & CLOSE - wejście fotokomórki jest sterowane tylko na początku, gdy brama jest w nieruchoma i podczas manewru zamykania. W pierwszym przypadku zapobiega on uruchomieniu podczas zamykania, co powoduje odwrócenie ruchu. • 001: ALWAYS - wejście fotokomórki jest zawsze kontrolowane. Przy zatrzymanej bramie zapobiega jej uruchomieniu. Podczas manewru zamykania uruchamia on odwrotność ruchu. Podczas wykonywania manewru otwierania powoduje zatrzymanie bramy. • 002: CLOSE - wejście fotokomórki jest sterowane tylko podczas manewru zamykania. Jego aktywacja powoduje odwrócenie ruchu.		
SA.03	SAFETY_1	000	001
	• 000: Czujła krawędź zawsze włączona • 001: Czujła krawędź włączona tylko podczas zamykania • 002: Czujła krawędź włączona tylko podczas zamykania i przed każdym ruchem • 003: Czujła krawędź włączona tylko podczas otwierania • 004: Czujła krawędź włączona tylko podczas otwierania i przed każdym ruchem		
SA.04	SAFETY_2	000	001
	• 000: Czujła krawędź zawsze włączona • 001: Czujła krawędź włączona tylko podczas zamykania • 002: Czujła krawędź włączona tylko podczas zamykania i przed każdym ruchem • 003: Czujła krawędź włączona tylko podczas otwierania • 004: Czujła krawędź włączona tylko podczas otwierania i przed każdym ruchem		
SA.05	Aktywacja trybu „CLOSE IMMEDIATELY”	000	000
	• 000: Wyłączona • 001: Aktywny tylko dla PHOTO_1 • 002: Aktywny tylko dla PHOTO_2 • 003: Aktywny tylko dla PHOTO_1 i PHOTO_2		
SA.06	Zachowanie w trybie „CLOSE IMMEDIATELY”	000	000
	Umożliwia określenie zachowania, gdy fotokomórka z włączonym trybem „close immediately” zostanie zasłonięta podczas manewru otwierania. • 000: Najpierw wykonuje pełny manewr otwarcia, a następnie zamyka bramę ponownie z opóźnieniem ustawionym w tL20; • 001: Przerywa manewr, a następnie ponownie zamyka bramkę z opóźnieniem ustawionym w tL20.		
SA.07	Odwrócenie kierunku z powodu przeszkody podczas otwierania	003	003
	Umożliwia regulację czasu trwania zmiany kierunku ruchu w przypadku wykrycia przeszkody podczas manewru otwierania.	• 000: Zakończyć odwrócenie po przeszkodach • >000: Czas trwania odwrócenia po przeszkodach (1s.....10s)	
SA.08	Odwrócenie kierunku z powodu przeszkody podczas zamykania	003	003
	Umożliwia regulację czasu trwania zmiany kierunku ruchu w przypadku wykrycia przeszkody podczas manewru zamykania.	• 000: Zakończyć odwrócenie po przeszkodach • >000: Czas trwania odwrócenia po przeszkodach (1s.....10s)	
SA.09	TCA z EMERGENCY_IN	000	000
	Opisuje zachowanie TCA w połączeniu z funkcją EMERGENCY_IN • 000: Jeśli TCA jest aktywny, brama zamyka się ponownie po TCA; • 001: Nawet jeśli TCA jest aktywny, brama nie zamyka się automatycznie. Pierwszy manewr ponownego zamykania wymaga użycia polecenia. W przypadku kolejnego manewru TCA działa normalnie.		

SA.10	Automatyczny test urządzenia zabezpieczającego	000	000
	Funkcja wyłącza wejście 24V_TEST i sprawdza otwarcie styku urządzenia zabezpieczającego przed każdym manewrem. Ostrzeżenie: dla pracy w trybie „Automatycznego testu urządzenia zabezpieczającego”, należy podłączyć następujące elementy: - Nadajniki (TX) na wyjściu 24V_TEST; - Odbiorniki (RX) na wyjściu 24V; Co więcej, urządzenia zabezpieczające muszą być podłączone i wyrównane przed nabyciem ścieżki (SE.03).	• 000: Wyłączona • 001: Włączona	
SA.11	PHOTO_1 blokada	000	000
	Funkcja ta wstrzymuje interwencję fotokomórek zarówno w trakcie otwierania, jak i zamykania, w strefie między punktem wykrywania a całkowitym punktem zamknięcia. Podczas automatycznego uczenia skoku silnika (SE.03), zasłonięcie fotokomórek podczas zamykania drzwi określa punkt początkowy blokady. Konieczne jest, aby fotokomórka, która ma zostać zablokowana, była podłączona jako PHOTO_1.	• 000: Wyłączenie blokady • 001: Blokowanie aktywne (fotokomórki są zawsze ignorowane w strefie między punktem detekcji a punktem zamknięcia)	
SA.12	Automatyczne zamykanie TCA po przeszkodach podczas zamykania	000	000
	W przypadku pełnego odwrócenia (SA.08=000) podczas manewru zamykania określa sposób, w jaki automatyka wykona automatyczny manewr ponownego zamykania TCA. Uwaga: Dotyczy wyłącznie przeszkód wykrytych w trybie SAFETY lub w funkcji zapobiegającej zmiążdżeniu.	• 000: Zawsze przeprowadza automatyczne ponowne zamykanie • 001: Próba 1 automatycznego zamykania • 002: Próba 2 automatycznych manewrów ponownego zamykania • 003: Próba 3 automatycznych manewrów ponownego zamykania • 004: Blokuje automatyczne ponowne zamykanie	

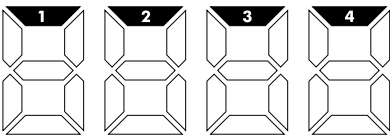
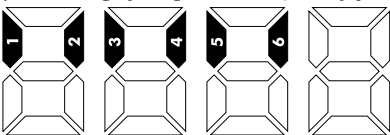
Parametry CZASU (Ƨ Ƨ Ƨ)

		Default TYPE 00	Default TYPE 04
tl.01	Automatyczny czas zamknięcia (TCA)	000	000
	Regulacja czasu automatycznego zamykania TCA	• 000: Wyłączona • >000: Aktywny w ustawionym czasie (1s.....255s)	
tl.02	Czas automatycznego zamykania dla pieszych (TCA_PED)	000	000
	Regulacja czasu automatycznego zamykania dla pieszych TCA_PED	• 000: Wyłączona • >000: Aktywny w ustawionym czasie (1.....255s) (1.....255min - TYLKO TYPE 04)	
tl.03	Czas migania wstępnego manewru otwierania	000	000
	Regulacja czasu wstępnego migania przed rozpoczęciem manewru otwierania.	(0s.....10s)	
tl.04	Czas migania wstępnego manewru zamykania	000	000
	Regulacja czasu wstępnego migania przed rozpoczęciem manewru zamykania.	(0s.....10s)	
tl.05	Nie używany		
tl.06	Nie używany		
tl.07	Czas COURTESY	060	060
	Regulacja czasu oświetlenia PUNKTOWEGO.	0s.....255s	
tl.08	Czas ELOCK_M1	002	002
	Regulacja czasu aktywacji wyjścia ELOCK_M1 / BOOST_M1 lub czasu wyłączenia czasu wyjścia ELOCK_INV_M1.	(1s.....10s)	
tl.09	Nie używany		
tl.10	Nie używany		
tl.11	Nie używany		
tl.12	Nie używany		
tl.13	Nie używany		
tl.14	Nie używany		
tl.15	Nie używany		

tl.16	Czas AUX_1	100	100
	Regulacja czasu aktywacji wyjścia AUX_1, jeśli jest sterowane przez zegar.	(0s.....255s)	
tl.17	Czas AUX_2	100	100
	Regulacja czasu aktywacji wyjścia AUX_2, jeśli jest sterowane przez zegar.	(0s.....255s)	
tl.18	Nie używany		
tl.19	Nieudane zamknięcie czasu alarmu	010	010
	Czas używany dla wyjść STATUS skonfigurowanych jako CLOSURE_FAILED: po upływie tego czasu, jeśli automatyka nie znajduje się w pozycji zamykania, wyjście jest aktywne. Zanotuj: Działa niezależnie od aktywacji TCA (tl.01) lub TCA_PED (tl.02).	(1min.....255min)	
tl.20	Opóźnienie „CLOSE IMMEDIATELY”	001	001
	Umożliwia ustawienie po upływie ilu sekund następuje automatyczne ponowne zamknięcie funkcji „close immediately” (SA.05).	(1s.....10s)	

Parametry DODATKOWE (EHEP)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
EX.01	Funkcja kondominium	000	000
	Umożliwia wyłączenie wejść sterujących otwieraniem i zamykaniem podczas otwierania i automatycznego zamykania.	• 000: Wyłączony • 001: Aktywny tylko przy otwieraniu • 002: Aktywny przy automatycznym otwieraniu i zamykaniu	
EX.02	Nie używany		
EX.03	Nie używany		
EX.04	Nie używany		
EX.05	Nie używany		
EX.06	Aktywacja trybu „STEP-BY-STEP”	001	001
	Wybór trybu „reversal” (podczas manewru impuls polecenia zmienia kierunek ruchu) lub „step-by-step” (podczas manewru impuls polecenia zatrzymuje ruch. Kolejny impuls powoduje ponowne uruchomienie ruchu w przeciwnym kierunku).	• 000: Odwrócenie • 001: Tryb krokowy ze START i PED • 002: Tryb krokowy ze START, PED i OPEN/CLOSE	
EX.07	Ułatwienie ręcznego odblokowywania przy zamkniętej bramie	000	000
	Jeśli=0, funkcja jest wyłączona. Jeśli po 0 wykryciu zatrzymania zamykania, po 1 silnik wykona krótką zmianę kierunku, aby zwolnić nacisk na niego i ułatwić ręczne odblokowanie. Ustawiona wartość wskazuje czas trwania odwrócenia.	• 000: Dezaktywowano ułatwienia odblokowywania • >000: Ułatwienia w odblokowaniu aktywowane z czasem trwania równym: (1x25ms.....20x25ms) (1x25ms.....40x25ms - TYLKO TYPE 00)	
EX.08	Ułatwienie ręcznego odblokowywania przy otwartej bramie	000	000
	Jeśli=0, funkcja jest wyłączona. Jeśli po 0 wykryciu zatrzymania otwierania, po 1 silnik wykona krótką zmianę kierunku, aby zwolnić nacisk na niego i ułatwić ręczne odblokowanie. Ustawiona wartość wskazuje czas trwania odwrócenia.	• 000: Dezaktywowano ułatwienia odblokowywania • >000: Ułatwienia w odblokowaniu aktywowane z czasem trwania równym: (1x25ms.....20x25ms) (1x25ms.....40x25ms - TYLKO TYPE 00)	
EX.09	Nie używany		
EX.10	Oszczędność energii	000	000
	Funkcja oszczędzania energii w przypadku awaryjnego zestawu akumulatorów lub systemu zasilania opartego na panelach słonecznych. Gdy funkcja oszczędzania energii jest aktywna, wyświetlacz jest wyłączony i co 10 sekund wyświetla symbol „-”. Funkcję można ustawić na 3 poziomach: • 000: „Oszczędność energii” nieaktywna; • 001: „Oszczędność energii” włączona: wyłącza wszystkie wyjścia z wyjątkiem stałego wyjścia Vaux 24V; • 002: „Oszczędność energii” włączona: wyłącza wszystkie wyjścia z wyjątkiem stałego wyjścia Vaux 24V; ponadto włączone są wszystkie wyjścia typu STATUS. Ostrzeżenie: przy aktywnym trybie „Oszczędności energii” funkcja SAS nie jest dostępna.		

EX.11	Funkcja SAS	000	000
	Aktywacja funkcji SAS (tylko w przypadku wyjść SAS_OUTPUT): Wyjście SAS jest podłączone do STOP / wejścia SAS_INPUT drugiego modułu sterującego, co powoduje uruchomienie trybu pracy "bank door" (otwarcie drugich drzwi jest wyłączone, dopóki pierwsze drzwi nie zostaną całkowicie zamknięte). Jeśli ten parametr jest włączony, po zresetowaniu wykonuje on automatyczną RESP, podczas której wyjście SAS nie jest aktywne. Jeśli wyłączniki krańcowe są obecne i są zgniezione po zresetowaniu, RESP nie zostanie wykonana. Ostrzeżenie: jeśli oba skrzydła zostaną ręcznie odblokowane i przesunięte z położenia zamknięcia, zostanie utworzony warunek blokady. W takim przypadku konieczne będzie ręczne zamknięcie co najmniej jednego z dwóch skrzydeł. Ostrzeżenie: wejście STOP / SAS_INPUT musi być aktywowane przez bezprzebieżowe wyjście z neutralnym stykiem, takie jak wyjście karty rozszerzeń NET-EXP lub przekaźnik. Ostrzeżenie: W przypadku RESP funkcja SAS musi być koniecznie związana z wyszukiwaniem odniesienia/zatrzymania w kierunku zamknięcia. Tak więc działa z wartościami Mo.17 = 001, 003, 005.	• 000: Wyłączona • 001: Włączona	
EX.12	Ponowne załadowanie TCA	001	001
	Umożliwia to określenie, czy przy otwartej bramie i aktywnym TCA, TCA zostanie ponownie załadowany. Funkcja jest ważna zarówno dla TCA (TI.01), jak i dla TCA_PED (TI.02). Jeśli = 1, przy całkowicie otwartej bramie, interwencja PHOTO, OPEN, OPEN_INT lub OPEN_EXT ponownie ładuje TCA. Przy otwartej bramie w trybie pieszym interwencja PHOTO lub PED ładuje ponownie TCA_PED, podczas gdy polecenie OPEN, OPEN_INT lub OPEN_EXT powoduje całkowite otwarcie.	• 000: Ładowanie wyłączone • 001: Ładowanie włączone	
EX.13	Zawiesić TCA	000	000
	Jeśli=0 przy otwartych drzwiach i włączonym TCA, automatyczne zamykanie zawsze następuje, nawet jeśli wydane zostało polecenie natychmiastowego STOP. Tylko przytrzymane polecenie STOP uniemożliwia automatyczne zamknięcie drzwi; Jeśli=1 przy otwartych drzwiach i włączonym TCA, impuls polecenia STOP anuluje automatyczne zamykanie; Jeśli=2 przy otwartych drzwiach i włączonym TCA, impuls polecenia STOP lub OPEN anuluje automatyczne zamykanie. Zanotuj: Jeśli jest aktywny, parametr działa również na funkcję TCA_PED (w tym przypadku wartość 002 działa jako 001 jako polecenie OPEN przy zatrzymanej bramie w otwarciu pieszym generuje całkowite otwarcie).	• 000: Wyłączona • 001: Aktywna z impulsem STOP wyłącza TCA. • 002: Aktywna z impulsem STOP lub OPEN wyłącza TCA.	
EX.14	Nie używany		
EX.15	Nie używany		
EX.16	Nie używany		
EX.17	Wymuszone zatrzymanie	000	000
	Jeśli funkcja jest aktywna, wszystkie wejścia skonfigurowane jako OPEN i CLOSE automatycznie stają się również OPEN_UP i CLOSE_UP, jeśli są włączone i aktywne przez co najmniej 5 sekund, jeśli włączone jest urządzenie zabezpieczające (fotokomórka i/lub czuła krawędź). Z tego powodu funkcja ta może być używana do sterowania automatyką, nawet jeśli urządzenia zabezpieczające są uszkodzone. Jeśli wejście nie jest już aktywne, automatyka powróci do automatycznego trybu pracy. Funkcja ta nie jest dostępna w przypadku wyłączonych urządzeń SAFETY typu bezpieczeństwa przy wyłączonej klapie (wartości 001 i 003 parametrów SA.03 i SA.04). Ze względów bezpieczeństwa NIE zaleca się korzystania z tej funkcji, jeśli do wejść skonfigurowanych jako OPEN lub CLOSE są zegary.	• 000: Funkcja wyłączona. • 001: Funkcja włączona (automatyczne przejście do pozycji OPEN_UP/CLOSE_UP przy włączonych urządzeniach zabezpieczających/usterka w przypadku utrzymania poleceń OPEN/CLOSE)	
EX.18	Wyświetla manewry po włączeniu zasilania panelu	000	000
	Umożliwia włączenie komunikatów na wyświetlaczu podczas fazy włączania zasilania modułu sterującego, pokazując całkowitą liczbę wykonanych manewrów. Ostrzeżenie: Aktywacja funkcji i wynikająca z niej wizualizacja nowych informacji na wyświetlaczu powodują wolniejsze uruchomienie zespołu sterującego.	• 000: Wizualizacja wszystkich manewrów wyłączona • 001: Wizualizacja wszystkich manewrów włączona	
EX.19	Nie używany		
EX.20	Funkcja MANEUVER_INHIBITION	000	000
	Jeśli wejście jest ustawione jako MANEUVER_INHIBITION, zachowuje się jak styk NC, który, jeśli jest otwarty, blokuje manewr.	• 000: jeżeli jest otwarty, blokuje polecenia otwierania, ale umożliwia zamykanie. • 001: jeżeli jest otwarty, blokuje polecenia otwierania i zamykania.	

Parametry TESTU (ŁΕΣŁ)		Default TYPE 00	Default TYPE 04												
tE.01	Wizualizacja stanu wejścia panelu sterowniczego														
	Umożliwia wyświetlenie stanu wejść na panelu sterowniczym. Segment wyłączony odpowiada segmentowi otwartemu, podczas gdy segment włączony jest połączony z kontaktem zamkniętym.  <table border="1" data-bbox="670 280 1037 369"> <tr> <td>1</td><td>IN_1</td><td>3</td><td>IN_3</td></tr> <tr> <td>2</td><td>IN_2</td><td>4</td><td>IN_4</td></tr> </table>	1	IN_1	3	IN_3	2	IN_2	4	IN_4						
1	IN_1	3	IN_3												
2	IN_2	4	IN_4												
tE.02	Wizualizacja stanu wejścia karty rozszerzeń														
	Umożliwia wyświetlenie stanu wejść na karcie rozszerzeń. Segment wyłączony odpowiada segmentowi otwartemu, podczas gdy segment włączony jest połączony z kontaktem zamkniętym.  <table border="1" data-bbox="670 504 1197 638"> <tr> <td>1</td><td>EXP_IN_1</td><td>4</td><td>EXP_IN_4</td></tr> <tr> <td>2</td><td>EXP_IN_2</td><td>5</td><td>EXP_IN_5</td></tr> <tr> <td>3</td><td>EXP_IN_3</td><td>6</td><td>EXP_IN_6</td></tr> </table>	1	EXP_IN_1	4	EXP_IN_4	2	EXP_IN_2	5	EXP_IN_5	3	EXP_IN_3	6	EXP_IN_6		
1	EXP_IN_1	4	EXP_IN_4												
2	EXP_IN_2	5	EXP_IN_5												
3	EXP_IN_3	6	EXP_IN_6												
tE.03	Wizualizacja stanu licznika manewrów														
	Umożliwia wyświetlenie całkowitej liczby manewrów wykonanych przez moduł sterujący. Na wyświetlaczu pojawi się słowo „tCYC” z wartością względną, a następnie słowo „MULT” z względną wartością mnożnika. Aby obliczyć liczbę manewrów, należy zwiększyć te dwie wartości. Np: tCYC=120, MULT=10; 120x10=1200 wykonanych manewrów														
tE.04	Nie używany														
tE.05	Automatyczny czas otwarcia (TAA)	000	000												
	Regulacja czasu automatycznego otwierania TAA	• 000: Wyłączony • >000: Aktywny w ustawionym czasie (1s.....255s)													

10 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.

11 UTYLIZACJA PRODUKTU

DEMONTAŻ

Demontaż automatyki musi zostać wykonany przez wykwalifikowany personel, zgodnie z przepisami BHP i w odniesieniu do instrukcji montażu, w odwrotnej kolejności. Przed rozpoczęciem demontażu należy odciąć napięcie elektryczne i zabezpieczyć je przed ewentualnym ponownym podłączeniem.

UTYLIZACJA

Utylizacja automatyki musi zostać przeprowadzona zgodnie z krajowymi i lokalnymi normami w zakresie utylizacji. Produkt (lub pojedyncze jego części) nie może być utylizowany z innymi odpadami domowymi.



UWAGA Zgodnie z Dyrektywami UE 2012/19/EG dotyczącymi utylizacji odpadów urządzeń elektrycznych i elektronicznych (WEEE), 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.

NET724 EVO

Панель управления для двигателей 24 В
Инструкции по применению и предупреждения

Индекс

1	Краткое описание предупреждений	183	7	Сообщения, отображаемые на дисплее	195
2	Описание продукта	185	8	Список параметров "EASY"	196
3	Технические данные	185	9	Список параметров "PRO"	197
4	Электрические соединения	186	10	Ввод в эксплуатацию	208
5	Программирование	188	11	Утилизация изделия	208
6	Описание входов/выходов	188			

СИМВОЛЫ

Следующие символы используются в данном руководстве для обозначения потенциальных опасностей.

	Важное предупреждение по технике безопасности. Несоблюдение данных инструкций может привести к серьезным травмам или повреждению имущества. Несоблюдение этих указаний может привести к неисправности изделия и создать опасную ситуацию.
	Важное предупреждение по технике безопасности. Контакт с деталями под напряжением может привести к смерти или серьезной травме.
	Важная информация по установке, программированию или вводу изделия в эксплуатацию.

1 КРАТКИЕ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЯ

ВНИМАНИЕ! Важные инструкции по безопасности. Прочтите и внимательно следуйте всем предупреждениям и инструкциям, прилагаемым к продукту, поскольку неправильная установка может привести к повреждению людей, животных или вещей. Предупреждения и инструкции содержат важную информацию, касающуюся безопасности, установки, использования и обслуживания. Сохраните инструкции, чтобы прикрепить их к техническому файлу и использовать для дальнейшего использования.

 **ВНИМАНИЕ** Устройство могут использовать дети в возрасте до 8 лет, люди с ограниченными физическими, умственными или сенсорными способностями или вообще любое лицо без опыта или, в любом случае, необходимого опыта, при условии, что они находятся под наблюдением или прошли надлежащую подготовку в безопасное использование прибора и понимание связанных с этим опасностей.

 **ВНИМАНИЕ** Стационарное управление установкой (кнопки и т. Д.) Должно быть расположено вне досягаемости детей на высоте не менее 150 см над землей. Не позволяйте детям играть с прибором, фиксированными элементами управления или радиоуправлением системы.

 **ВНИМАНИЕ** Использование продукта в ненормальных условиях, не предусмотренных производителем, может привести к опасным ситуациям; соблюдать условия, изложенные в этих инструкциях.

 **ВНИМАНИЕ** **DEA System** напоминает, что выбор, расположение и установка всех устройств и материалов, составляющих полную сборку укупорочного средства, должны производиться в соответствии с Европейскими директивами 2006/42 / ЕС (Директива по машинному оборудованию), 2014/53 / EU (Директива RED) . Для всех стран за пределами Европейского Союза, в дополнение к действующим национальным стандартам, для обеспечения достаточного уровня безопасности рекомендуется также соблюдать положения, содержащиеся в вышеупомянутых Директивах.

 **ВНИМАНИЕ** Ни при каких обстоятельствах нельзя использовать устройство в присутствии взрывоопасной атмосферы или в средах, которые могут быть агрессивными и повредить части продукта. Убедитесь, что температура в месте установки подходящая и соответствует температурам, указанным на этикетке продукта.

 **ВНИМАНИЕ** При работе с командой «мертвец» убедитесь, что в зоне движения автоматики нет людей.

 **ВНИМАНИЕ** Убедитесь, что перед сетью электропитания системы имеется выключатель или многополюсный магнитотермический выключатель, который позволяет полное отключение в условиях категории перенапряжения III.

 **ВНИМАНИЕ** Для обеспечения надлежащей электробезопасности держите кабель питания 230 В четко отделенным (минимум 4 мм в воздухе или 1 мм через изоляцию) от кабелей с очень низким безопасным напряжением (источник питания для двигателей, органов управления, электрического замка, антенны, вспомогательного оборудования). источник питания), при необходимости закрепив их подходящими зажимами возле клеммных колодок.

 **ВНИМАНИЕ** Если кабель питания поврежден, он должен быть заменен производителем или его службой технической поддержки или, в любом случае, лицом с аналогичной квалификацией, чтобы предотвратить любой риск.

 **ВНИМАНИЕ** Любая установка, обслуживание, очистка или ремонт всей системы должны выполняться только квалифицированным персоналом; всегда работайте при отсутствии электропитания и неукоснительно соблюдайте все правила, действующие в стране, где выполняется установка, в отношении электрических систем.

Чистка и техническое обслуживание, предназначенные для пользователя, не должны выполняться детьми без присмотра.

 **ВНИМАНИЕ** Использование запасных частей, не указанных **DEA System**, и / или неправильная сборка могут вызвать опасные ситуации для людей, животных и вещей; они также могут вызвать сбои в работе продукта; всегда используйте детали, указанные **DEA System**, и следуйте инструкциям по сборке.

ВНИМАНИЕ После завершения операций регулировки установщик должен проверить работу устройства защиты от раздавливания, обеспечивая соответствие нормативным ограничениям, обнаружив силы удара с помощью соответствующего сертифицированного инструмента. Изменение значений силы и скорости должно выполняться только квалифицированным персоналом, который должен выполнять измерения в соответствии с EN12453. Любое изменение значений должно регистрироваться в машинной книге.

ВНИМАНИЕ Соответствие внутреннего устройства обнаружения препятствий требованиям стандарта EN12453 гарантируется только при использовании вместе с двигателями, оборудованными энкодерами.

ВНИМАНИЕ Любые внешние устройства безопасности, используемые для соблюдения пределов ударных сил, должны соответствовать стандарту EN12978.

ВНИМАНИЕ В соответствии с Директивой ЕС 2012/19 / EG об отходах электрического и электронного оборудования (WEEE), этот электрический продукт нельзя утилизировать как смешанные бытовые отходы. Утилизируйте продукт, отправив его в местный муниципальный пункт сбора для надлежащей утилизации.

Все, что прямо не предусмотрено в руководстве по установке, недопустимо. Надлежащее функционирование оператора гарантируется только при соблюдении предоставленных данных. Компания не несет ответственности за ущерб, причиненный несоблюдением инструкций, приведенных в данном руководстве. Оставляя основные характеристики продукта неизменными, Компания оставляет за собой право в любое время вносить любые изменения, которые она сочтет удобными для улучшения продукта технически, конструктивно и коммерчески, без обязательства обновлять данную публикацию.

2 ОПИСАНИЕ ТОВАРА

NET724 EVO - это панель управления для автоматизации системы **DEA** System с одним двигателем 24 В.

Главной особенностью этого блока управления является простота настройки входов и выходов в соответствии с вашими потребностями, что обеспечивает адаптируемость к любому типу автоматизации. Фактически, будет достаточно установить желаемую конфигурацию для используемой автоматике, чтобы найти рабочие параметры, установленные оптимальным образом, исключая все ненужные функции.

3 ТЕХНИЧЕСКИЕ ДАННЫЕ

	NET724EVO	
Напряжение питания (В)	230 - 240 В ~ (50/60 Гц)	
Номинальная мощность трансформатора (ВА)	80 ВА (230/25В)	150 ВА (230/25В)
Предохранитель F1 (А)	T1A 250В с задержкой	T2A 250В с задержкой
Выход вспомогательного источника питания	24 В === макс. 200мА	
Настраиваемый выход 1	24 В === макс. 5 Вт	
Настраиваемый выход 2	24 В === макс. 5 Вт	
Частота радиоприемника	433,92 MHz	
Тип кодировки радиуправления	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch - DART	
Максимальное количество управляемых радиуправлений	200	

4 ЭЛЕКТРИЧЕСКИЕ СОЕДИНЕНИЯ



! Опасность травм и материального ущерба из-за поражения электрическим током !



! Опасность неисправности из-за неправильного монтажа !

Выполните подключение в соответствии с указаниями на электрической схеме.

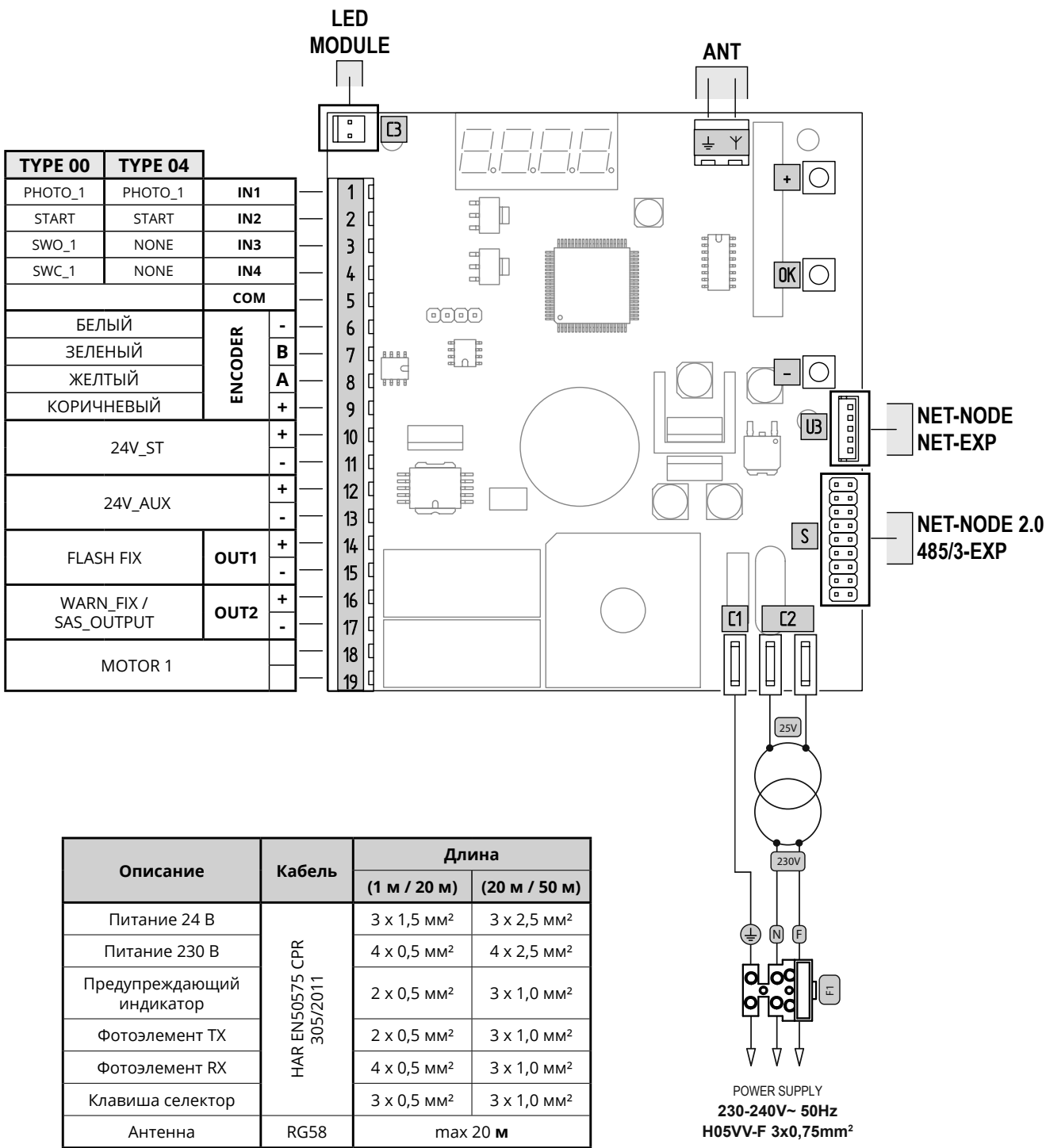
ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ Для обеспечения надлежащей электробезопасности держите кабель питания 230 В четко отделенным (не менее 4 мм по воздуху или 1 мм через изоляцию) от защитных сверхнизковольтных кабелей (питание двигателей, органов управления, электрозамков, антенны, вспомогательного питания), при необходимости закрепляя их соответствующими зажимами вблизи клеммных колодок.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ Подключите к сети 230-240 В ~ 50/60 Гц через омниполярный выключатель или другое устройство, обеспечивающее омниполярное отключение сети, с расстоянием размыкания контактов = 3 мм.

подключение к клеммным колодкам

1	Вход IN1			
2	Вход IN2			
3	Вход IN3			
4	Вход IN4			
5	Входы общие			
6	-	Выход энкодера двигателя M1	(24V_ST + 24V_AUX) = макс. 200 мА	
7	B			
8	A			
9	+			
10	+	Стабилизированный выходной источник питания 24 В === для		
11	-	контролируемых устройств безопасности		
12	+	Выход 24 В === для вспомогательного источника питания (например,		
13	-	аксессуар BAT_ADV)		
14	+	ВЫХОД 1 настраиваемый 24 В === макс. 5 Вт (см. Io.31 стр. 46 для выбираемых значений)		
15	-			
16	+	ВЫХОД 2 настраиваемый 24 В === макс. 5 Вт (см. Io.32 стр. 46 для выбираемых значений)		
17	-			
18-19		Выход двигателя M1 макс. 5A		
ANT	Υ	Вход сигнала радиоантенны		
	⊥	Вход заземления радиоантенны		
C 1		Клемма заземления двигателя		
C 2		Вход для питания 25 В ~ от трансформатора		
C 3		Выход для разъема модуля вежливого светодиодного освещения		
S		Вход для разъема модуля NET-NODE 2.0 - 485/3-EXP		
U 3		Разъем для подключения модуля NET-NODE - NET-EXP		

ЭЛЕКТРИЧЕСКАЯ СХЕМА
NET724 EVO



RU

5 ПРОГРАММИРОВАНИЕ

5.1 Блок питания

Подайте питание на устройство. На дисплее появляются последовательно цифры/слова: 00.01 (или используемая на настоящий момент версия прошивки), TYPE, -04- (или значение используемого на настоящий момент рабочего TYPE), за которыми следует символ закрытых ворот «- - -». (см. таблицу «СООБЩЕНИЯ О СОСТОЯНИИ на стр. 195»).

ПРИМЕЧАНИЕ: После подачи питания на блок управления последовательность сообщений на дисплее может дополняться информацией о количестве всех маневров, выполненных до этого момента. Для включения или отключения этой функции обращайтесь к параметру EX.18.

5.2 Установка или изменение TYPE (ТИПА)

Если требуется отличный от заданного TYPE или если он не определен (мигает -88-), выполните следующие действия:

1. В условиях закрытых ворот и неподвижной двери нажмите и удерживайте клавишу [OK].
2. Одновременно нажимайте кнопки [+] и [-], пока не появится сообщение MENU.
3. Удерживайте 3 кнопки нажатыми до появления надписи TYPE (мигающая цифра указывает установленный в настоящий момент TYPE).
4. Отпустите все 3 кнопки.
5. Прокрутите список TYPE кнопками [+] или [-] и подтвердите выбор, удерживая нажатой кнопку [OK].

ПРИМЕЧАНИЕ: Подтверждение изменения TYPE сигнализируется загоранием на дисплее всех сегментов и перезапуском блока управления, последовательно отображая слова: 00.01 (или используемая на настоящий момент версия прошивки), TYPE, -04- (или значение используемого на настоящий момент рабочего TYPE), за которыми следует символ закрытых ворот «- - -».

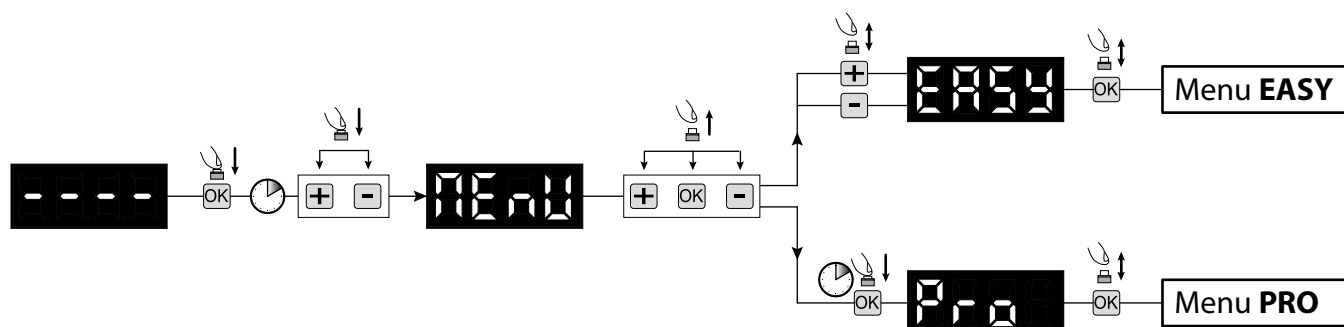
5.3 Доступ к меню программирования

Для доступа к меню программирования выполните следующие действия:

1. В условиях неподвижной двери нажмите и удерживайте кнопку [OK].
2. Одновременно нажимайте кнопки [+] и [-] до появления слова MENU; отпустите 3 кнопки.
3. Выполните специальные процедуры для доступа к меню EASY или PRO.

СИМВОЛЫ И УСЛОВНЫЕ ОБОЗНАЧЕНИЯ

	Нажмите и сразу же отпустите кнопку (или кнопки).
	Нажмите и удерживайте кнопку (или кнопки) в течение указанного времени или до изменения состояния.



Программирование разделяется на 2 отдельных меню: так называемые меню EASY и меню PRO.

Меню EASY включает в себя набор основных параметров, используемых для запуска автоматизации. Список параметров, отображаемых в меню EASY, меняется в зависимости от заданного TYPE.

ПРИМЕЧАНИЕ: Список параметров в меню EASY согласуется с любым измененным параметром (в соответствии с заданным значением DEFAULT) в меню PRO. Это позволяет иметь список всех используемых параметров.

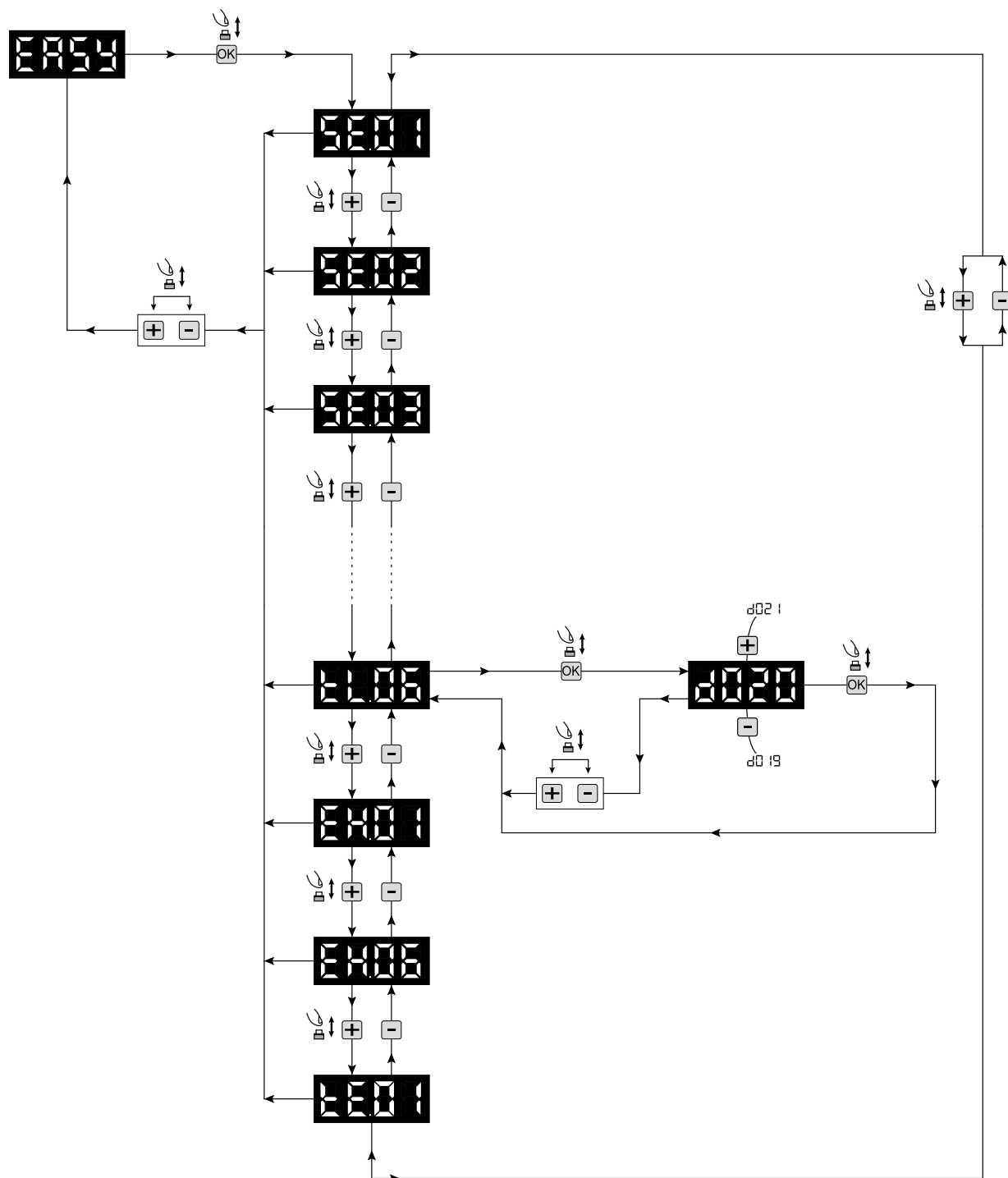
Меню PRO включает в себя полный список всех доступных параметров, сгруппированных по подкатегориям. Доступные подкатегории делятся на:

SETUP SETUP: Параметры, отвечающие за обучение двигателей и позиционирование дверей.	RADIO RADIO: Параметры, отвечающие за дистанционное управление и связанные с ним функции.	SYSTEM SYSTEM: Параметры, отвечающие за основные рабочие функции системы.
IN/OUT IN/OUT: Параметры, отвечающие за входы/выходы подключенных устройств.	MOVEMENT MOVEMENT: Параметры, отвечающие за движение, скорость и силу движения дверей.	SAFETIES SAFETIES: Параметры, отвечающие за защитные устройства и связанные с ними функции.
TIMES TIMES: Параметры, отвечающие за временные рабочие функции.	EXTRA EXTRA: Параметры, включающие в себя специальные функции определенных типов автоматики или систем.	TEST TEST: Параметры, включающие в себя диагностические функции.

5.4 Навигация в меню EASY

Для доступа к меню программирования EASY выполните следующие действия:

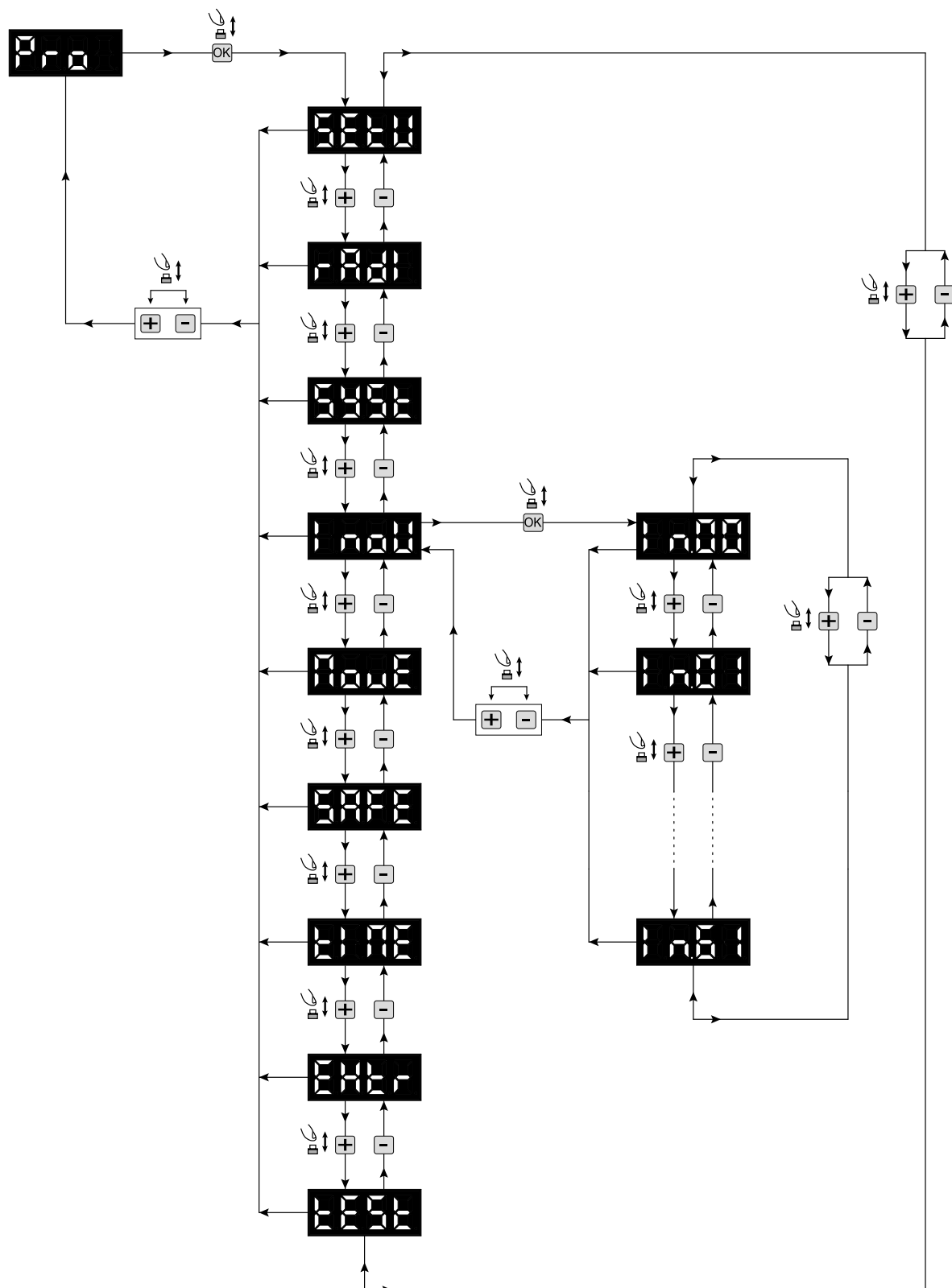
1. Убедитесь, что на дисплее отображается слово MENU.
2. Нажмите любую из кнопок [+] или [-], отобразится слово EASY; подтвердите нажатием кнопки [OK].
3. Прокрутите список параметров кнопками [+] или [-] и подтвердите выбор нажатием кнопки [OK].
4. Измените значение параметра и подтвердите его нажатием кнопки [OK].
5. Нажмите одновременно кнопки [+] и [-], чтобы выйти из меню.



5.5 Навигация в меню PRO

Для доступа к меню программирования PRO выполните следующие действия:

1. Убедитесь, что на дисплее отображается слово MENU.
2. Нажмите и удерживайте в течение нескольких секунд кнопку [OK], отобразится слово PRO; подтвердите нажатием кнопки [OK].
3. Прокрутите список параметров категорий кнопками [+] или [-] и подтвердите выбор нажатием кнопки [OK].
4. Прокрутите список параметров кнопками [+] или [-] и подтвердите выбор нажатием кнопки [OK].
5. Измените значение параметра и подтвердите его нажатием кнопки [OK].
6. Нажмите одновременно кнопки [+] и [-], чтобы выйти из меню.



6 ОПИСАНИЕ ВХОДОВ / ВЫХОДОВ

Приведенные ниже таблицы описывают работу всех возможных вариантов выбора входов и выходов на панели.

ВХОДЫ (IN / EXP_IN)	
Mess.	Descrizione
NONE	Не используется
START	НР вход. Пуск. При его срабатывании запускается маневр открытия или закрытия. Он может работать в режиме reversal (EX.06=0), в режиме step-by-step только для START (EX.06=1) или в режиме step-by-step для START, OPEN и CLOSE (EX.06=2).
PED	НР вход. Пешеходный путь. При его срабатывании запускается маневр частичного открытия ворот. Диапазон открытия пешеходного пути может регулироваться посредством Mo.12.
OPEN	НР вход. Открытие. При его срабатывании запускается маневр открытия ворот.
CLOSE	НР вход. Закрытие. При его срабатывании запускается маневр закрытия ворот.
OPEN_PM	НР вход. Открытие с автоматическим возвратом. Ворота открываются в течение того времени, пока кнопка остается нажатой.
CLOSE_PM	НР вход. Закрытие с автоматическим возвратом. Ворота закрываются в течение того времени, пока кнопка остается нажатой.
OPEN_INT	Начинает маневр и включает зеленую лампу (при достижении положения открытия ворот) только для внутреннего светофора. Если в это время подается команда OPEN_EXT, то она сохраняется для следующего маневра, и по истечении времени автоматического закрытия ТСА включается зеленая лампа внешнего светофора.
OPEN_EXT	Начинает маневр и включает зеленую лампу (при достижении положения открытия ворот) только для внешнего светофора. Если в это время подается команда OPEN_INT, то она сохраняется для следующего маневра, и по истечении времени автоматического закрытия ТСА включается зеленая лампа внутреннего светофора.
OPEN_STOP	НР вход. Открывает и останавливает ворота (время автоматического закрытия ТСА отключено). При его срабатывании запускается маневр открытия ворот. По окончании маневра открытия плата переходит в режим STOP до следующей подачи команды START или CLOSE.
AUX_1_IN	Вход для подачи команды на выход AUX_1_OUT.
AUX_2_IN	Вход для подачи команды на выход AUX_2_OUT.
COURTESY_IN	НР вход. для подачи команды на выход COURTESY. Запускает выход на время действия времени COURTESY Time (tl.17). Если выход уже активен, новая команда COURTESY_IN перезагружает время вежливости.
STOP / SAS_INPUT	НЗ контакт. (SAS_INPUT): Если подключен к WARN_FIX / SAS_OUTPUT на втором блоке управления, он запускает режим bank door (запрет на открытие второй двери до полного закрытия первой). НЗ вход останова. При его срабатывании останавливается движение при выполнении любого маневра. Если не используется, перекройте вход.
SWO_1	НЗ вход. 1 концевой выключатель открытия двигателя. Если не используется, закройте вход посредством соответствующего параметра.
SWC_1	НЗ вход. 1 концевой выключатель закрытия двигателя. Если не используется, закройте вход посредством соответствующего параметра.
PHOTO_1	НЗ вход. Фотодатчик 1. Для выбора рабочего режима см. SA.01. Если не используется, перекройте вход.
PHOTO_2	НЗ вход. Фотодатчик 2. Для выбора рабочего режима см. SA.02. Если не используется, перекройте вход.
SAFETY_1	НЗ вход. Чувствительный край 1. Для выбора рабочего режима см. SA.03. Если не используется, перекройте вход.
SAFETY_1_8k2	Аналоговый вход для чувствительного края 1 с 8k2 (SA.03).
SAFETY_2	НЗ вход. Чувствительный край 2. Для выбора рабочего режима см. SA.04. Если не используется, перекройте вход.
SAFETY_2_8k2	Аналоговый вход для чувствительного края 2 с 8k2 (SA.04).
SAFETY_INHIBITION	НЗ вход. Блокировка SAFETY (ЗАЩИТНЫХ УСТРОЙСТВ). Когда он разомкнут, выполняет обход входов SAFETY, которые игнорируются, даже если они активны.

EMERGENCY_IN	НЗ контакт. Если контакт разомкнут, он вызывает полное открытие и остается в этом положении до его последующего замыкания. Аварийное открытие может быть временно прервано: - закрытием, командами START, STOP или фотодатчиком: останов движения; - срабатыванием при обнаружении препятствия: выполнение реверсивного движения (частичного или полного). После этих прерываний аварийное открытие возобновляется в любом случае, пока команда EMERGENCY_IN остается активной. После повторного замыкания контакта типа EMERGENCY_IN любое автоматическое повторное замыкание (если оно включено) выполняется или игнорируется в соответствии с параметром времени автоматического закрытия TCA с EMERGENCY_IN (SA.09). НЕ ИСПОЛЬЗУЙТЕ EMERGENCY_IN, ЕСЛИ УСТАНОВКА ПРЕДУСМАТРИВАЕТ ИСПОЛЬЗОВАНИЕ ТОЛЬКО КОМАНД АВАРИЙНОЙ БЛОКИРОВКИ ДЛЯ РАЗМЫКАНИЯ.
RESET	НЗ контакт. Для подключения микровыключателя сброса блокировки. Размыкание контакта вызывает сброс блока управления.
MANEUVER_INHIBITION	Контакт НЗ для блокировки операций открытия и закрытия Для выбора рабочего режима см. EX.20. Если не используется, перекройте вход.

ВЫХОД (OUT / EXP_OUT)	
Mess.	Descrizione
NONE	Не используется
24V	Выход источника питания 24 В пост.т. макс. 5 Вт для дополнительного оборудования. Эта настройка может использоваться только для выходов, на которые подается питание.
24V_TEST	Выход питания 24 В пост. т- макс. 5 Вт для управляемых защитных устройств безопасности (выход отключается во время испытания, если включена автоматическое испытание защитных устройств) (SA.10). Используйте этот тип выхода также для проверки выключения дополнительного оборудования при активной функции энергосбережения (EX.10). Эта настройка может использоваться только для выходов, на которые подается питание. В случае управления защитными устройствами, они должны быть подключены и выровнены перед обучением движению (SE.03).
ELOCK_M1	НР контакт. Выход для электрического замка двигателя M1.
ELOCK_INV_M1	НР контакт. Выход для инвертированного электрического замка двигателя M1 (например, для управления барьерным электромагнитом).
ELOCK_BOOST_M1	Выход питания Boost (усиления) для питания электрического замка DEA поз. 110. Эта настройка может использоваться только для выходов, на которые подается питание.
WARN_FIX SAS_OUTPUT	НЗ контакт. (SAS_OUTPUT): Если подключен к STOP / SAS_INPUT на втором блоке управления, он запускает режим bank door (запрет на открытие второй двери до полного закрытия первой). НР контакт. (WARN_FIX): Работает как постоянный индикатор открытых ворот.
WARN_INT	Прерывистый индикатор открытых ворот. Медленный прерывистый выход во время открытия и быстрый во время закрытия, всегда включен (ON) при открытых воротах, всегда выключен (OFF) только по завершении маневра закрытия.
FLASH_FIX	НР контакт. Светодиодный выход постоянного предупреждения.
FLASH_INT	НР контакт. Светодиодный выход прерывистого предупреждения.
COURTESY	Выход для управления освещением. Выход активен на время работы двигателей с добавлением дополнительного времени, регулируемого параметром времени освещения COURTESY (tl.07). Выход также может быть активирован командой COURTESY_IN. Разъем C3 для светодиодного модуля всегда действует как выход COURTESY.
MINUTERIE	НР контакт. В начале каждого маневра контакт замыкается на 3 секунды.
ALARM	НЗ контакт. Контакт всегда остается разомкнутым и замыкается, когда маневр не удается начать из-за активного входа защитных устройств (PHOTO, SAFETY, STOP). Контакт снова размыкается при последующей попытке начать маневр. При отсутствии питания контакт замкнут и может быть использован для подачи аварийного сигнала.
AUX_1_OUT_INPULS AUX_2_OUT_INPULS	НР контакт. Выход, управляемый входом AUX_1_IN / AUX_2_IN в импульсном режиме.
AUX_1_OUT_STEP AUX_2_OUT_STEP	НР контакт. Выход, управляемый входом AUX_1_IN / AUX_2_IN в пошаговом режиме.
AUX_1_OUT_TEMP AUX_2_OUT_TEMP	НР контакт. Выход, управляемый входом AUX_1_IN / AUX_2_IN в режиме таймера (значение, установленное параметрами tl.16 и tl.17, указывает задержку выключения в секундах).

TRAFFIC_LIGHT_INT TRAFFIC_LIGHT_EXT	Функция для выходов, управляющих светофорами. Для обеспечения правильного переключения между красным и зеленым светом выход должен оснащаться переключающим реле (например, выходы NET-EXPANSION). НЗ контакт реле управляет красным светом, а НР контакт - зеленым. Если выход является цифрового типа, его можно использовать для управления светофорами дополнительным переключающим реле (не входит в комплект поставки). <table border="1"> <tr> <th colspan="2">ОБЩИЙ ХАРАКТЕР ДЕЙСТВИЙ</th></tr> <tr> <td colspan="2">Когда автоматика закрыта и/или двигатели работают, или при мигании перед маневром, светофор горит красным светом. Светофор загорается зеленым светом только после завершения маневра открытия. Во время процедуры сброса положения (поиск концевого выключателя) любой светофор остается красным до окончания маневра.</td></tr> <tr> <th colspan="2">СВЕТОФОРЫ БЕЗ ПРИОРИТЕТА</th></tr> <tr> <td colspan="2">Используйте команду OPEN для открытия автоматики, установите автоматическое закрытие TCA [P041 (блоки управления NET) / tl.01 (блоки управления EVO)]. Все светофоры будут работать одновременно одним и тем же образом, следуя общему характеру действия, описанному выше.</td></tr> <tr> <th colspan="2">СВЕТОФОРЫ С ПРИОРИТЕТОМ</th></tr> <tr> <td colspan="2">Используйте команды OPEN_INT и OPEN_EXT на противоположных сторонах ворот. Определите время, необходимое для полного прохождения пути между двумя светофорами (время прохода). Установите время автоматического закрытия TCA, равное требуемому времени закрытия в двойном размере.</td></tr> <tr> <td colspan="2"> Светофоры будут вести себя следующим образом: При закрытой автоматике оба светофора будут гореть красным светом. Когда команда поступает с какого-либо направления (INT или EXT), оно становится «приоритетным». По окончании маневра открытия только соответствующий «приоритетный» светофор (EXT или INT) загорается зеленым, другой остается красным. В отсутствие других команд «приоритетный» светофор остается зеленым в течение половины времени автоматического закрытия TCA, а затем загорается красным. По истечении времени автоматического закрытия TCA автоматика закрывается. Если «приоритетный» светофор горит зеленым одновременно при поступлении новых команд с того же направления, время автоматического закрытия TCA перезагружается, а затем загорается зеленый свет. Любая команда в противоположном направлении регистрируется и переводится в режим ожидания. Это предотвращает формирование любых кодов транспортных средств. Как только «приоритетный» светофор загорается красным светом, оба светофора остаются гореть красным светом в течение времени, необходимого (TCA/2) для освобождения точки доступа. В этот момент команда, ранее зарегистрированная на противоположной стороне, становится «приоритетной», в результате чего ее светофор загорается зеленым и выполняется перезапуск времени автоматического закрытия TCA. </td></tr> </table>	ОБЩИЙ ХАРАКТЕР ДЕЙСТВИЙ		Когда автоматика закрыта и/или двигатели работают, или при мигании перед маневром, светофор горит красным светом. Светофор загорается зеленым светом только после завершения маневра открытия. Во время процедуры сброса положения (поиск концевого выключателя) любой светофор остается красным до окончания маневра.		СВЕТОФОРЫ БЕЗ ПРИОРИТЕТА		Используйте команду OPEN для открытия автоматики, установите автоматическое закрытие TCA [P041 (блоки управления NET) / tl.01 (блоки управления EVO)]. Все светофоры будут работать одновременно одним и тем же образом, следуя общему характеру действия, описанному выше.		СВЕТОФОРЫ С ПРИОРИТЕТОМ		Используйте команды OPEN_INT и OPEN_EXT на противоположных сторонах ворот. Определите время, необходимое для полного прохождения пути между двумя светофорами (время прохода). Установите время автоматического закрытия TCA, равное требуемому времени закрытия в двойном размере.		Светофоры будут вести себя следующим образом: При закрытой автоматике оба светофора будут гореть красным светом. Когда команда поступает с какого-либо направления (INT или EXT), оно становится «приоритетным». По окончании маневра открытия только соответствующий «приоритетный» светофор (EXT или INT) загорается зеленым, другой остается красным. В отсутствие других команд «приоритетный» светофор остается зеленым в течение половины времени автоматического закрытия TCA, а затем загорается красным. По истечении времени автоматического закрытия TCA автоматика закрывается. Если «приоритетный» светофор горит зеленым одновременно при поступлении новых команд с того же направления, время автоматического закрытия TCA перезагружается, а затем загорается зеленый свет. Любая команда в противоположном направлении регистрируется и переводится в режим ожидания. Это предотвращает формирование любых кодов транспортных средств. Как только «приоритетный» светофор загорается красным светом, оба светофора остаются гореть красным светом в течение времени, необходимого (TCA/2) для освобождения точки доступа. В этот момент команда, ранее зарегистрированная на противоположной стороне, становится «приоритетной», в результате чего ее светофор загорается зеленым и выполняется перезапуск времени автоматического закрытия TCA.											
ОБЩИЙ ХАРАКТЕР ДЕЙСТВИЙ																									
Когда автоматика закрыта и/или двигатели работают, или при мигании перед маневром, светофор горит красным светом. Светофор загорается зеленым светом только после завершения маневра открытия. Во время процедуры сброса положения (поиск концевого выключателя) любой светофор остается красным до окончания маневра.																									
СВЕТОФОРЫ БЕЗ ПРИОРИТЕТА																									
Используйте команду OPEN для открытия автоматики, установите автоматическое закрытие TCA [P041 (блоки управления NET) / tl.01 (блоки управления EVO)]. Все светофоры будут работать одновременно одним и тем же образом, следуя общему характеру действия, описанному выше.																									
СВЕТОФОРЫ С ПРИОРИТЕТОМ																									
Используйте команды OPEN_INT и OPEN_EXT на противоположных сторонах ворот. Определите время, необходимое для полного прохождения пути между двумя светофорами (время прохода). Установите время автоматического закрытия TCA, равное требуемому времени закрытия в двойном размере.																									
Светофоры будут вести себя следующим образом: При закрытой автоматике оба светофора будут гореть красным светом. Когда команда поступает с какого-либо направления (INT или EXT), оно становится «приоритетным». По окончании маневра открытия только соответствующий «приоритетный» светофор (EXT или INT) загорается зеленым, другой остается красным. В отсутствие других команд «приоритетный» светофор остается зеленым в течение половины времени автоматического закрытия TCA, а затем загорается красным. По истечении времени автоматического закрытия TCA автоматика закрывается. Если «приоритетный» светофор горит зеленым одновременно при поступлении новых команд с того же направления, время автоматического закрытия TCA перезагружается, а затем загорается зеленый свет. Любая команда в противоположном направлении регистрируется и переводится в режим ожидания. Это предотвращает формирование любых кодов транспортных средств. Как только «приоритетный» светофор загорается красным светом, оба светофора остаются гореть красным светом в течение времени, необходимого (TCA/2) для освобождения точки доступа. В этот момент команда, ранее зарегистрированная на противоположной стороне, становится «приоритетной», в результате чего ее светофор загорается зеленым и выполняется перезапуск времени автоматического закрытия TCA.																									
STATUS_1 STATUS_2	Выход для контроля нескольких состояний автоматики (см. параметры Io.60 и Io.61). НР контакт: замыкается при наступлении контролируемого состояния. * Внимание! Для контроля некоторых состояний автоматики необходимо наличие подключенных и правильно работающих концевых выключателей. <table border="1"> <tr> <th colspan="2">ДОСТУПНЫЕ СОСТОЯНИЯ</th></tr> <tr> <td>MAINTENANCE</td><td>Активируется сигнал технического обслуживания</td></tr> <tr> <td>PHOTO</td><td>Активируется при открытии входа типа PHOTO</td></tr> <tr> <td>STOP</td><td>Активируется при открытии входа типа STOP</td></tr> <tr> <td>OBSTACLE</td><td>Активируется при обнаружении препятствия функцией защиты от компрессии или входом типа SAFETY</td></tr> <tr> <td>EMERGENCY</td><td>Активируется во время активации входа типа EMERGENCY_IN</td></tr> <tr> <td>* CLOSED_M1</td><td>Активируется, если M1 находится в закрытом состоянии</td></tr> <tr> <td>* OPENED_M1</td><td>Активируется, если M1 находится в открытом состоянии</td></tr> <tr> <td>RESP_FIX</td><td>Активируется после отключения электричества или сброса панели управления с незавершенной командой сброса положения RESP. Постоянный выход</td></tr> <tr> <td>RESP_INT</td><td>Активируется после отключения электричества или сброса панели управления с незавершенной командой сброса положения RESP. Прерывистый выход</td></tr> <tr> <td>* CLOSURE_FAILED</td><td>Активируется, если дверь не закрывается по истечении времени, заданного в параметре tl.19. Если автоматика впоследствии завершает маневр закрытия, выход отключается. Примечание: Работает независимо от наличия активного времени автоматического закрытия TCA (tl.01) или времени автоматического закрытия пешеходного пути TCA_PED (tl.02).</td></tr> <tr> <td>SECURITY</td><td>Активируется, когда в условиях выключенного двигателя энкодер обнаруживает неожиданное движение</td></tr> </table>	ДОСТУПНЫЕ СОСТОЯНИЯ		MAINTENANCE	Активируется сигнал технического обслуживания	PHOTO	Активируется при открытии входа типа PHOTO	STOP	Активируется при открытии входа типа STOP	OBSTACLE	Активируется при обнаружении препятствия функцией защиты от компрессии или входом типа SAFETY	EMERGENCY	Активируется во время активации входа типа EMERGENCY_IN	* CLOSED_M1	Активируется, если M1 находится в закрытом состоянии	* OPENED_M1	Активируется, если M1 находится в открытом состоянии	RESP_FIX	Активируется после отключения электричества или сброса панели управления с незавершенной командой сброса положения RESP. Постоянный выход	RESP_INT	Активируется после отключения электричества или сброса панели управления с незавершенной командой сброса положения RESP. Прерывистый выход	* CLOSURE_FAILED	Активируется, если дверь не закрывается по истечении времени, заданного в параметре tl.19. Если автоматика впоследствии завершает маневр закрытия, выход отключается. Примечание: Работает независимо от наличия активного времени автоматического закрытия TCA (tl.01) или времени автоматического закрытия пешеходного пути TCA_PED (tl.02).	SECURITY	Активируется, когда в условиях выключенного двигателя энкодер обнаруживает неожиданное движение
ДОСТУПНЫЕ СОСТОЯНИЯ																									
MAINTENANCE	Активируется сигнал технического обслуживания																								
PHOTO	Активируется при открытии входа типа PHOTO																								
STOP	Активируется при открытии входа типа STOP																								
OBSTACLE	Активируется при обнаружении препятствия функцией защиты от компрессии или входом типа SAFETY																								
EMERGENCY	Активируется во время активации входа типа EMERGENCY_IN																								
* CLOSED_M1	Активируется, если M1 находится в закрытом состоянии																								
* OPENED_M1	Активируется, если M1 находится в открытом состоянии																								
RESP_FIX	Активируется после отключения электричества или сброса панели управления с незавершенной командой сброса положения RESP. Постоянный выход																								
RESP_INT	Активируется после отключения электричества или сброса панели управления с незавершенной командой сброса положения RESP. Прерывистый выход																								
* CLOSURE_FAILED	Активируется, если дверь не закрывается по истечении времени, заданного в параметре tl.19. Если автоматика впоследствии завершает маневр закрытия, выход отключается. Примечание: Работает независимо от наличия активного времени автоматического закрытия TCA (tl.01) или времени автоматического закрытия пешеходного пути TCA_PED (tl.02).																								
SECURITY	Активируется, когда в условиях выключенного двигателя энкодер обнаруживает неожиданное движение																								

7 ОТОБРАЖАЕМЫЕ НА ДИСПЛЕЕ СООБЩЕНИЯ

СООБЩЕНИЯ О СОСТОЯНИИ		
Mess.	Descrizione	
----	Ворота закрыты	
- - - -	Ворота открыты	
- - - -	Открытие для пешеходов	
oPEo	Выполняется открытие	
oPEd	Выполняется открытие для пешеходов	
CLoS	Выполняется закрытие	
StEP	Блок управления ожидает команды после пускового импульса в пошаговом режиме	
StoP	Во время маневра сработал вход STOP или обнаружено препятствие с ограниченной продолжительностью реверсивного движения (SA.07>0 или SA.08 > 0)	
PhoE	Во время маневра сработал вход PHOTO	
-88-	TYPE не определен (см. параграф 5.2)	
	При включенной функции энергосбережения на дисплее каждые 10 с отображается указанное сообщение.	
UoLE	Недостаточное напряжение. Проверьте подачу питания на плату управления.	
	Если блок управления включен, но дисплей полностью выключен, плата будет находиться в режиме BOOT: Указывает, что прошивка повреждена или выполняется ее обновление. Чтобы восстановить прошивку, используйте приложение DEInstaller и убедитесь, что NET-NODE подключен к правильному порту. Внимание! При обновлении прошивки плата теряет все хранящиеся в памяти данные (параметры и пульты дистанционного управления). Убедитесь, что память скопирована, если данные должны быть восстановлены после обновления.	
	Все маневры, выполненные во время процедуры поиска с замедлением останова (сброс положения RESP), будут отображаться на дисплее в мигающем режиме.	
СООБЩЕНИЯ ОБ ОШИБКАХ		
Mess.	Descrizione	Possibili soluzioni
E-09	Связь с устройством, подключенным к последовательным портам (COM1, COM2 и т. д...), отсутствует или прервана	Проверьте состояние соединительного кабеля и правильность его подключения к портам UART между блоком управления и используемым устройством.
E-14	Обучение двигателя ходу не удалось	Повторите процедуру обучения двигателя ходу (SE.03).
E-15	Запрос на обучение двигателя ходу	Перед выполнением любой другой операции выполните обучение двигателя ходу (SE.03).
E-20	Выполняется попытка программирования платы в условиях подключенного устройства NET-LINK	Отключите питание, отсоедините устройство NET-LINK от коммуникационного порта и восстановите питание.
E-21	Блокировка программирования	Разблокируйте программирование, изменив параметр SY.07=000. Сбросьте блок управления, чтобы снять блокировку программирования. Внимание! Сброс также подразумевает возврат к заданным по умолчанию значениям для всего списка параметров.
E-30	Сообщение, отображающееся на дисплее в начале каждого маневра, указывает на активацию или неисправность входа STOP.	Проверьте правильность выполнения команды.
E-31	Сообщение, отображающееся на дисплее в начале каждого маневра, указывает на активацию или неисправность входа PHOTO_1.	Проверьте исправность работы установленных защитных устройств.
E-32	Сообщение, отображающееся на дисплее в начале каждого маневра, указывает на активацию или неисправность входа PHOTO_2.	
E-33	Сообщение, отображающееся на дисплее в начале каждого маневра, указывает на активацию или неисправность входа SAFETY_1.	
E-34	Сообщение, отображающееся на дисплее в начале каждого маневра, указывает на активацию или неисправность входа SAFETY_2.	

Е-71	Возможная неисправность на канале энкодера 1	Проверьте правильность подключения энкодера. Если подключение правильное, есть вероятность неисправности канала энкодера 1. Настройте блок управления на работу только с одним каналом энкодера (SY.04=001), но при этом необходимо поменять провода энкодера CH1-CH2. Если ошибка сохраняется, замените электродвигатель.
Е-72	Возможная неисправность на канале энкодера 2	Проверьте правильность подключения энкодера. Если подключение правильное, есть вероятность неисправности канала энкодера 2. Настройте блок управления на работу только с одним каналом энкодера (SY.04=001). Внимание! Снижается точность энкодера.

8 СПИСОК ПАРАМЕТРОВ В МЕНЮ EASY

ПРИМЕЧАНИЕ Список параметров в меню EASY согласуется с любым измененным параметром (в соответствии с заданным значением DEFAULT) в меню PRO. Это позволяет иметь список всех используемых параметров.

TYPE 00 - (РАЗДВИЖНЫЕ ВОРОТА)		
		Default
SE.03	Обучение двигателя ходу	-
SE.04	Направление движения двигателя	000
RA.02	Обучение пультов дистанционного управления	-
RA.04	Кодирование радиосигнала	000
RA.05	Кнопка дистанционного управления 1	001
RA.06	Кнопка дистанционного управления 2	000
IO.03	INPUT 3	013
IO.04	INPUT 4	015
TI.01	Время автоматического закрытия	000
TI.02	Время автоматического закрытия для пешеходов	000
TE.01	Отображение состояния входа платы управления	-

TYPE 04 - (СЕКЦИОННЫЕ ВОРОТА)		
		Default
SE.03	Обучение двигателя ходу	-
RA.02	Обучение пультов дистанционного управления	-
RA.04	Кодирование радиосигнала	000
RA.05	Кнопка дистанционного управления 1	001
RA.06	Кнопка дистанционного управления 2	000
TI.01	Время автоматического закрытия	000
TE.01	Отображение состояния входа платы управления	-

9 СПИСОК ПАРАМЕТРОВ В МЕНЮ PRO

ЗАДАВАЕМЫЕ параметры (SEtU)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
SE.03	Обучение двигателя ходу		
	Запустите процедуру обучения ходу: Нажмите [OK] один раз: На дисплее отобразится CL-1. CL-1: подведите двигатель к нужной точке закрытия кнопками [+] и [-]. Подтвердите положение нажатием [OK] до мигания CL-1, затем отпустите кнопку: На дисплее отобразится OP-1. OP-1: подведите двигатель к нужной точке открытия кнопками [+] и [-]. Подтвердите положение нажатием [OK] до мигания CLOS, затем отпустите кнопку. Сообщение CLOS может оставаться на дисплее в течение регулируемого времени, после чего двигатель начнет автоматический маневр (закрытие-открытие), чтобы запомнить ход и усилия. По окончании процедуры на дисплее снова отобразится SE.03. Внимание! При наличии проводных концевых выключателей двигатель автоматически остановится во время фазы позиционирования при достижении концевых выключателя. Тем не менее для продолжения необходимо подтвердить положение кнопкой [OK].		
SE.04	Направление движения двигателя	000	000
	Реверсивное направление движения: Если=1 автоматически изменяет в противоположном направлении выходы открытия/закрытия двигателя, поэтому при установке мотор-редуктора в перевернутом положении по отношению к стандарту не нужно вручную изменять соединения. Внимание! При изменении этого параметра концевые выключатели, если они имеются, НЕ будут инвертироваться. Внимание! При изменении этого параметра необходимо выполнить новую процедуру обучения двигателя ходу (SE.03).		
		• 000: Стандартная установка • 001: Реверсивная установка	

РАДИО параметры (rAdi)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
rA.01	Удаление всех пультов дистанционного управления из памяти		
	- Кратковременно нажмите [OK] один раз: Отображается мигающее сообщение CANS. - Нажмите и удерживайте [OK]: слово CANS загорится постоянным светом. Примерно через 5 с, когда снова появится rA.01, отпустите кнопку [OK] (все пульты дистанционного управления будут удалены).		
rA.02	Обучение пультов дистанционного управления		
	- Нажмите [OK] один раз: Отображается сообщение LEAR в течение 10 с. - Пока отображается слово LEAR, нажмите любую кнопку пульта дистанционного управления, которую нужно сохранить в памяти. - Если сохранение в памяти прошло успешно, на дисплее отображается позиция, назначенная новому сохраненному пульту дистанционного управления (например, r000, r001 и т. д.).		
rA.03	Поиск и удаление пульта дистанционного управления		
	- Кратковременно нажмите [OK] один раз. - Используйте кнопки [+] и [-] для достижения позиции, назначенной удаляемому пульту дистанционного управления. - Нажмите кнопку [OK] и удерживайте ее нажатой примерно 5 с, пока на дисплее не отобразится «r- -» (выбранный пульт удален). - Дождитесь окончания процедуры (на дисплее снова отобразится rA.03). Внимание! Если в памяти нет ни одного пульта дистанционного управления, при доступе к параметру на дисплее отобразится слово no-r.		
rA.04	Кодирование радиосигнала	000	000
	• 000: HCS FIXED CODE • 001: HCS ROLLING CODE • 002: DIP SWITCH (HT12) • 003: DART Внимание! Если необходимо изменить тип кодировки и только если в памяти уже имеются пульты дистанционного управления с различными кодами, то ПОСЛЕ установки нового кода необходимо выполнить процедуру удаления памяти (rA.01).		
rA.05	Кнопка дистанционного управления 1	001	001
rA.06	Кнопка дистанционного управления 2	000	000
rA.07	Кнопка дистанционного управления 3	000	000
rA.08	Кнопка дистанционного управления 4	000	000
	• 000: NONE • 001: START • 002: PED • 003: OPEN • 004: CLOSE	• 005: Не используется • 006: Не используется • 007: OPEN_INT • 008: OPEN_EXT • 009: OPEN_STOP	• 010: AUX_1_IN • 011: AUX_2_IN • 012: COURTESY_IN

rA.09	Сохраненные в памяти пульты дистанционного управления		
	При выборе этого параметра на дисплее отобразится количество пультов дистанционного управления, сохраненных в памяти. Для их визуализации используйте кнопку [OK].		
rA.10	Обучение через скрытую кнопку	001	001
	Может использоваться для программирования новых пультов дистанционного управления по радиоканалу с помощью скрытой кнопки. • 000: программирование отключено; • 001: программирование включено; однако оно остается отключенным, если блок управления заблокирован установочным кодом или пультом дистанционного управления HCS (см. SY.07); • 002: всегда включено, даже если блок управления заблокирован; Примечание: Тем не менее функция скрытых кнопок всегда отключена при подключенных NET-NODE, NET-BOX или NET-COM (ER20 на дисплее).		

СИСТЕМНЫЕ параметры (SY5t)

		Default TYPE 00	Default TYPE 04
SY.00	Установка TYPE	000	004
	Позволяет просмотреть TYPE и используемую в данный момент прошивку. - Нажмите кнопку [OK]: на дисплее на короткое время отобразится TYPE (например: «-04-», а затем версия прошивки (например: «00.01»).		
SY.01	Тип двигателя	010	000
	Тип 00 • 010: LIVI 3/24N Тип 04 • 000: ADVANCE - ADVANCE/N - SPACE - SPACE/N • 001: SPACE/L • 002: ADVANCE/XL - SPACE/XL • 003: SPACE/XXL - SPACE/N/XXL • 004: SPACE/N/L BOOST • 005: SPACE/N/XL - ADVANCE/N/XL • 006: SPAZIO 702S • 007: SPAZIO 703S		
SY.02	Не используется		
SY.03	Используемый энкодер	000	000
	• 000: двигатели с проводным энкодером • 001: двигатели без проводного энкодера (виртуальный энкодер)		
SY.04	Тип энкодера	001	002
	• 001: Канал энкодера 1 • 002: Каналы энкодера 2		
SY.05	Восстановление рабочих параметров (за исключением IN / OUT)		
	Восстанавливает параметры блока управления до заданных по умолчанию значений для установленного TYPE . Не изменяет значения входов и выходов. Войдите в SY.05 кнопкой [OK]: [dEF1] будет мигать. Нажмите и удерживайте нажатой кнопку [OK], пока [dEF1] не перестанет мигать; отпустите кнопку [OK].		
SY.06	Счетчик операций технического обслуживания		
	Если=0, то счетчик сбрасывается и отключает запрос на техобслуживание, если>0, то указывает количество операций (x500), которые должны быть выполнены, прежде чем блок управления выполнит предварительное мигание в течение 4 дополнительных секунд для сигнализации необходимости проведения технического обслуживания. Например: Если SY.06=050, количество операций = 50x500=25000 Внимание! Перед установкой нового значения для счетчика операций техобслуживания, счетчик должен быть сброшен путем установки SY.06=0,и только потом устанавливается SY.06=«новое значение». • 000: Запрос на обслуживание отключен • >000: Количество операций (x500) для запроса на техобслуживание (1.....255)		
SY.07	Блокировка доступа к программированию		
	Доступ к программированию блока управления может быть заблокирован, поэтому параметры не могут изменяться посредством дисплея и кнопок. После ввода SY.07 может отобразиться одно из двух сообщений: • FREE: блокировка не активна • BLOC-PROG: блокировка активна Блокировка может быть установлена в двух режимах: • Ввод пультом дистанционного управления через HCS-кодирование: в диапазоне параметра SY.07 нажмите кнопку пульта дистанционного управления для блокировки/ снятия блокировки. • Настройка установочного кода посредством устройства NET-LINK. Внимание: При отсутствии кода блокировки блок управления все равно можно разблокировать, изменив TYPE или восстановив рабочие параметры (SY.05).		

SY.08	Включение NET-EXP	000	000
	Включение платы расширения NET-EXP: Внимание! По умолчанию плата расширения отключена. Внимание! Если выполняется сброс заданных по умолчанию настроек, необходимо правильно установить параметры.	• 000: Отключен • 001: Включен	
SY.09	Сохранить положение	000	001
	Сохранение в памяти положения ворот в случае отключения электроэнергии. Внимание! Для дополнения этого параметра проверьте также функцию «Управление RESP и остановом» (Mo.17).	• 000: RESP_ON = При выключении положение ворот не сохраняется в памяти. Команда RESP выполняется при последующей операции. • 001: RESP_OFF = При выключении положение ворот сохраняется в памяти. Команда RESP не выполняется.	
SY.10	Не используется		
SY.11	Не используется		
SY.12	Тип связи порта U1/S1	000	000
	Активирует последовательную связь в порту U1 (если есть на плате) или в S1 (есть в арт. 485/3-EXP). Внимание: Невозможно одновременно занять оба порта.	• 000: U1_UART • 001: S1_RS485	
SY.13	Не используется		
SY.14	Тип связи порта U3/S3	000	000
	Активирует последовательную связь в порту U3 (если есть на плате) или в S3 (есть в арт. 485/3-EXP - NET-NODE 2.0). Внимание: Невозможно одновременно занять оба порта.	• 000: U3_UART • 001: S3_RS485	

ВХОДНЫЕ / ВЫХОДНЫЕ параметры (I/O)

ВХОДНЫЕ / ВЫХОДНЫЕ параметры (1 пол.)				Default TYPE 00	Default TYPE 04
Io.00	Восстановление настроек I/O (вход/выход)				
	Восстанавливает заданные по умолчанию значения входов и выходов для установленного ТИПА (на блоке управления и NET-EXP). Войдите в параметр Io.00 кнопкой [OK]: отображается мигающее значение dEF2; нажмите и удерживайте нажатой кнопку [OK], пока dEF2 не перестанет мигать; отпустите кнопку [OK].				
Io.01	INPUT 1			021	021
Io.02	INPUT 2			001	001
Io.03	INPUT 3			017	000
Io.04	INPUT 4			019	000
	• 000: NONE • 001: START • 002: PED • 003: OPEN • 004: CLOSE • 005: OPEN_PM • 006: CLOSE_PM • 007: OPEN_INT	• 008: OPEN_EXT • 009: OPEN_STOP • 010: AUX_1_IN • 011: AUX_2_IN • 012: COURTESY_IN • 013: Не используется • 014: Не используется • 015: Не используется	• 016: STOP / SAS_INPUT • 017: SWO_1 • 018: Не используется • 019: SWC_1 • 020: Не используется • 021: PHOTO_1 • 022: PHOTO_2 • 023: SAFETY_1	• 024: SAFETY_1_8k2 • 025: SAFETY_2 • 026: SAFETY_2_8k2 • 027: SAFETY_INHIBITION • 028: EMERGENCY_IN • 029: Не используется • 030: RESET • 031: MANEUVER_INHIBITION	
Io.05 ... Io.10	Не используется				
Io.20	Работа кнопки [↑]			000	003
Io.21	Работа кнопки [↓]			000	004
	• 000: NONE • 001: START • 002: PED • 003: OPEN • 004: CLOSE	• 005: OPEN_PM • 006: CLOSE_PM • 007: OPEN_INT • 008: OPEN_EXT • 009: OPEN_STOP	• 010: AUX_1_IN • 011: AUX_2_IN • 012: COURTESY_IN		

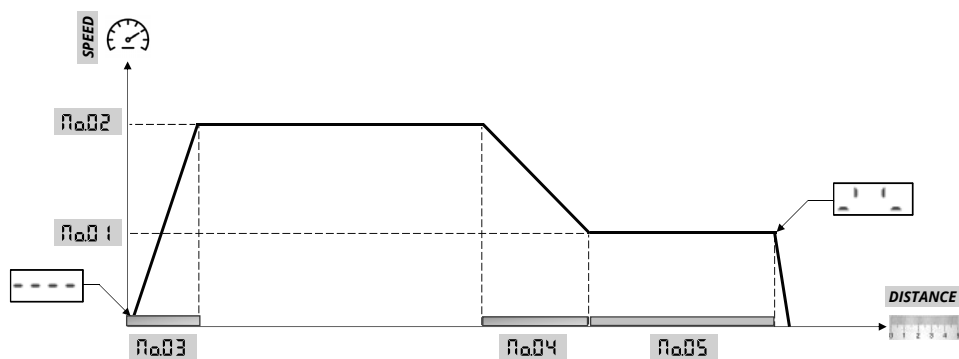
Io.31	OUTPUT 1		011	011
Io.32	OUTPUT 2		009	009
	• 000: NONE • 001: 24V • 002: 24V_TEST • 003: ELOCK_M1 • 004: ELOCK_INV_M1 • 005: ELOCK_BOOST_M1 • 006: Не используется • 007: Не используется • 008: Не используется • 009: WARN_FIX / SAS_OUTPUT • 010: WARN_INT • 011: FLASH_FIX • 012: FLASH_INT	• 013: COURTESY • 014: Не используется • 015: Не используется • 016: Не используется • 017: Не используется • 018: MINUTERIE • 019: ALARM • 020: AUX_1_OUT_INPULS • 021: AUX_1_OUT_STEP • 022: AUX_1_OUT_TEMP • 023: AUX_2_OUT_INPULS • 024: AUX_2_OUT_STEP • 025: AUX_2_OUT_TEMP	• 026: TRAFFIC_LIGHT_INT • 027: TRAFFIC_LIGHT_EXT • 028: STATUS_1 • 029: STATUS_2 • 030: Не используется • 031: Не используется • 032: Не используется • 033: Не используется • 034: Не используется	
Io.33 ... Io.38	Не используется			
Io.41	EXP_INPUT 1		000	000
Io.42	EXP_INPUT 2		000	000
Io.43	EXP_INPUT 3		000	000
Io.44	EXP_INPUT 4		000	000
Io.45	EXP_INPUT 5		000	000
Io.46	EXP_INPUT 6		000	000
	• 000: NONE • 001: START • 002: PED • 003: OPEN • 004: CLOSE • 005: OPEN_PM • 006: CLOSE_PM • 007: OPEN_INT	• 008: OPEN_EXT • 009: OPEN_STOP • 010: AUX_1_IN • 011: AUX_2_IN • 012: COURTESY_IN • 013: Не используется • 014: Не используется • 015: Не используется	• 016: STOP / SAS_INPUT • 017: SWO_1 • 018: Не используется • 019: SWC_1 • 020: Не используется • 021: PHOTO_1 • 022: PHOTO_2 • 023: SAFETY_1	• 024: SAFETY_1_8k2 • 025: SAFETY_2 • 026: SAFETY_2_8k2 • 027: SAFETY_INHIBITION • 028: EMERGENCY_IN • 029: Не используется • 030: RESET • 031: MANEUVER_INHIBITION
Io.51	EXP_OUTPUT 1		000	000
Io.52	EXP_OUTPUT 2		000	000
Io.53	EXP_OUTPUT 3		000	000
Io.54	EXP_OUTPUT 4		000	000
Io.55	EXP_OUTPUT 5		000	000
Io.56	EXP_OUTPUT 6		000	000
Io.57	EXP_OUTPUT 7		000	000
Io.58	EXP_OUTPUT 8		000	000
	• 000: NONE • 001: 24V • 002: 24V_TEST • 003: ELOCK_M1 • 004: ELOCK_INV_M1 • 005: ELOCK_BOOST_M1 • 006: Не используется • 007: Не используется • 008: Не используется • 009: WARN_FIX / SAS_OUTPUT • 010: WARN_INT • 011: FLASH_FIX • 012: FLASH_INT	• 013: COURTESY • 014: Не используется • 015: Не используется • 016: Не используется • 017: Не используется • 018: MINUTERIE • 019: ALARM • 020: AUX_1_OUT_INPULS • 021: AUX_1_OUT_STEP • 022: AUX_1_OUT_TEMP • 023: AUX_2_OUT_INPULS • 024: AUX_2_OUT_STEP • 025: AUX_2_OUT_TEMP	• 026: TRAFFIC_LIGHT_INT • 027: TRAFFIC_LIGHT_EXT • 028: STATUS_1 • 029: STATUS_2 • 030: Не используется • 031: Не используется • 032: Не используется • 033: Не используется • 034: Не используется	
Io.60	Функция STATUS 1		000	000
Io.61	Функция STATUS 2		000	000
	• 000: NONE • 001: MAINTENANCE • 002: PHOTO • 003: STOP • 004: OBSTACLE • 005: EMERGENCY	• 006: CLOSED_M1 • 007: OPENED_M1 • 008: Не используется • 009: Не используется • 010: RESP_FIX • 011: RESP_INT	• 012: Не используется • 013: Не используется • 014: Не используется • 015: Не используется • 016: CLOSURE_FAILED • 017: SECURITY	

Параметры ДВИЖЕНИЯ (ПОВЕ)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
Мо.01	Скорость замедления при открывании	040	055
	Регулировка скорости двигателя при замедлении во время открытия.	5%.....100%	
Мо.02	Максимальная скорость при открывании	100	100
	Регулировка скорости вращения двигателя во время открывания.	5%.....100%	
Мо.03	Ускоренное пространство при открывании	010	010
	Это выражает определенное пространство в % от общего хода (значение <30%), в пределах которого создается ускорение в начале команды открытия. Малое значение соответствует очень высокому темпу.	0%.....30%	
Мо.04	Пространство перехода скорости открытия	010	010
	Выражает промежуток, определенный в % от общего хода (значение <30%), в пределах которого автоматика должна замедлиться до скорости замедления. Конец этого пространства рассчитывается, начиная с места, где начинается пространство Мо.05.	0%.....30%	
Мо.05	Пространство для замедления во время открытия	010	010
	Это выражает определенное пространство в % от общего хода (значение <30%). Это последняя секция, завершенная автоматикой во время маневра открытия.	0%.....30%	
Мо.06	Скорость замедления при закрытии	040	020
	Регулировка скорости двигателя при замедлении во время закрытия.	5%.....100%	
Мо.07	Максимальная скорость при закрытии	100	075
	Регулировка скорости вращения двигателя при закрытии.	5%.....100%	
Мо.08	Ускоренное пространство во время закрытия	010	010
	Это выражает определенное пространство в % от общего хода (значение <30%), в пределах которого создается ускорение в начале команды закрытия. Малое значение соответствует очень высокому темпу.	0%.....30%	
Мо.09	Пространство перехода скорости закрытия	010	010
	Выражает промежуток, определенный в % от общего хода (значение <30%), в пределах которого автоматика должна замедлиться до скорости замедления. Конец этого пространства рассчитывается, начиная с места, где начинается пространство Мо.10.	0%.....30%	
Мо.10	Пространство для замедления во время закрытия	010	010
	Это выражает определенное пространство в % от общего хода (значение <30%). Это последняя секция, которую завершает автоматика в завершающем маневре.	0%.....30%	
Мо.11	Интенсивность останова	020	020
	Регулирует скорость снижения скорости двигателя до 0 (нуля) в случае останова или реверсивного движения. Влияет на остановки, вызванные: - командами движения (START, OPEN, CLOSE, PED, и т. д.); - активацией входа типа PHOTO или STOP. Не влияет на остановки, вызванные: - достижением концевого выключателя или заданной точки; - аварийным реверсивным движением (обнаружение внутреннего препятствия или активация входа типа SAFETY). Примечание: Более высокие значения = более быстрый останов; низкие значения = более медленный останов. Внимание! Для предотвращения чрезмерных напряжений, которые могут нарушить исправную работу автоматики, рекомендуется всегда учитывать вероятность инерции ворот, избегая установки слишком высоких значений при наличии значительных масс.	0%.....50%	
Мо.12	Открытое пространство для пешеходной функции	030	050
	Регулировка пространства открытия для функции пешехода в %.	0%.....100%	
Мо.13	Силовая чувствительность для двигателя 1 при открывании	050	040
	Выражает значение в % для настройки чувствительности к обнаружению препятствия при открывании в двигателе 1. Высокое значение соответствует более низкой чувствительности.	1%.....100%	

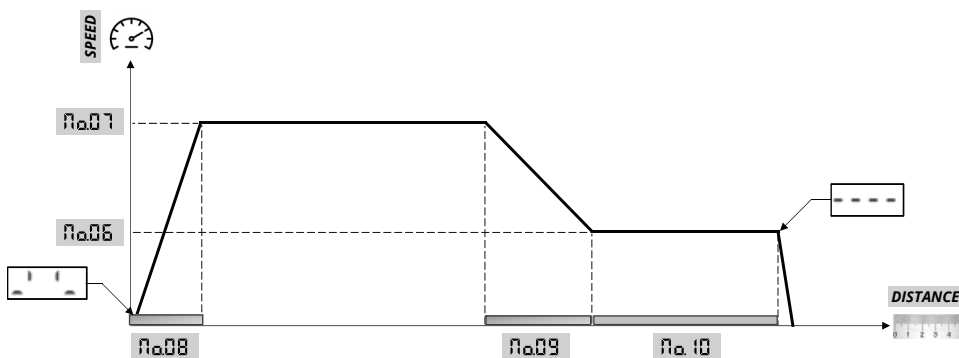
Mo.14	Чувствительность к усилию для двигателя 1 во время закрытия	050	040
	Выражает значение в % для настройки чувствительности к обнаружению препятствия при закрытии в двигателе 1. Высокое значение соответствует более низкой чувствительности.	1%.....100%	
Mo.15	Не используется		
Mo.16	Не используется		
Mo.17	Управление функцией сброса положения RESP и остановом	002	001
	• 000: В нормальном режиме работы он останавливается в запомненной точке; в случае сброса положения RESP, он определяет контрольное значение открытия. • 001: В нормальном режиме работы он останавливается в запомненной точке; в случае сброса положения RESP, он определяет контрольное значение закрытия. • 002: Определяет останов только при открытии, а при закрытии останавливается в заданной в памяти точке. В случае сброса положения RESP, он начинается с момента открытия. • 003: Определяет останов только при закрытии, а при открытии останавливается в заданной в памяти точке. В случае сброса положения RESP, он начинается с момента закрытия. • 004: Определяет останов при закрытии и при открытии. В случае сброса положения RESP, он начинается с момента открытия. • 005: Определяет останов при закрытии и при открытии. В случае сброса положения RESP, он начинается с момента закрытия. Примечание: Единственным разрешенным направлением в случае сброса положения RESP является заданное направление, в случае реверсивного движения (PHOTO, SAFETY) он останавливает движение. Примечание: При использовании проводных концевых выключателей автомата всегда останавливается при достижении конечного выключателя. Примечание: Включите поиск опорных ссылок только после изучения (SE.03). Это делается для того, чтобы двигатель не давил слишком сильно во время отображения сил.		
Mo.18	Двухфазное ускорение	000	000
	Если он активирован, то выполняет темп ускорения до скорости замедления, определяемой параметром Mo.01 или Mo.06, поддерживая ее до конца промежутка ускорения (Mo.03 или Mo.08), после чего скорость переключается на максимальную заданную скорость. Примечание: Этот параметр можно использовать для облегчения испытаний на удар при закрытии гаражных ворот в точке: H-300 мм. (H=высота секционных ворот).	• 000: Отключен • 001: Только при открытии • 002: Только при закрытии • 003: При открытии и закрытии	
Mo.19	Продолжительность начального скачка при открытии	000	000
	• 000: Начальный скачок отключен (выполняет очень короткий, почти незаметный скачок) • 00X: Регулирует продолжительность скачка до 2,5 с (X*10 мс)		
Mo.20	Продолжительность начального скачка при закрытии	000	000
	• 000: Начальный скачок отключен (выполняет очень короткий, почти незаметный скачок) • 00X: Регулирует продолжительность скачка до 2,5 с (X*10 мс)		
Mo.21	Запас для останова при открытии	010	100
	Пространство в конце маневра открытия, выполняемого со скоростью замедления и без наезда задним ходом на препятствие. Выражается в тысячных долях от общего хода. (0.....255)		
Mo.22	Запас для останова при закрытии	010	030
	Пространство в конце маневра закрытия, выполняемого со скоростью замедления и без наезда задним ходом на препятствие. Выражается в тысячных долях от общего хода. (0.....255)		
Mo.23	Не используется		
Mo.24	Не используется		
Mo.25	Не используется		
Mo.26	Не используется		
Mo.27	Не используется		
Mo.28	Торможение против взлома	000	000
	Параметры, предусмотренные для направляющих автоматики для секционных ворот. Используется для противодействия любым движениям двигателя, которые обнаруживаются, когда автоматика не работает. В этом случае двигатель активируется в направлении, противоположном обнаруженному движению, чтобы сохранить положение автоматики неизменным. Внимание: необходимо использовать 2-канальный кодер, подключенный и включенный (SY.04=002). Внимание: Если активен (Mo.28 = 001,002,003), НЕОБХОДИМО установить параметр Mo.17 = 002 и установить механический упор (арт. АВ / FM не поставляется) на пути в открытом положении.	• 000: Отключен • 001: Активен только при закрытых воротах • 002: Активен только при открытых воротах • 003: Активен при открытых и закрытых воротах	

СХЕМЫ РЕГУЛИРОВКИ ДВИЖЕНИЯ

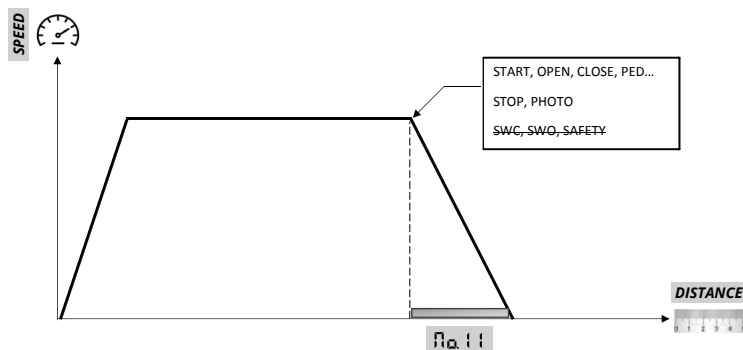
Регулировки при ОТКРЫТИИ



Регулировки при ЗАКРЫТИИ



Регулировка ИНТЕНСИВНОСТИ ОСТАНОВА (Мо.11)



Регулировка двухфазного ускорения (Мо.18)



Параметры БЕЗОПАСНОСТИ (SAFE)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
SA.01	PHOTO_1	002	002
	• 000: STOP & CLOSE - Вход фотодатчика контролируется только при запуске, когда ворота неподвижны, и во время маневра закрытия. В первом случае он предотвращает запуск, а при закрытии запускает реверсивное движение. • 001: ALWAYS - Постоянный контроль входа фотодатчика. При неподвижных воротах он предотвращает их запуск. Во время маневра закрытия он запускает реверсивное движение. Во время маневра открытия он вызывает останов ворот. • 002: CLOSE - Вход фотодатчика контролируется только во время маневра закрытия. Его активация запускает реверсивное движение.		
SA.02	PHOTO_2	000	002
	• 000: STOP & CLOSE - Вход фотодатчика контролируется только при запуске, когда ворота неподвижны, и во время маневра закрытия. В первом случае он предотвращает запуск, а при закрытии запускает реверсивное движение. • 001: ALWAYS - Постоянный контроль входа фотодатчика. При неподвижных воротах он предотвращает их запуск. Во время маневра закрытия он запускает реверсивное движение. Во время маневра открытия он вызывает останов ворот. • 002: CLOSE - Вход фотодатчика контролируется только во время маневра закрытия. Его активация запускает реверсивное движение.		
SA.03	SAFETY_1	000	001
	• 000: Чувствительный к сигналу край всегда включен • 001: Чувствительный к сигналу край включен только при закрытии • 002: Чувствительный к сигналу край включен только при закрытии и перед каждым движением • 003: Чувствительный к сигналу край включен только при открытии • 004: Чувствительный к сигналу край включен только при открытии и перед каждым движением		
SA.04	SAFETY_2	000	001
	• 000: Чувствительный к сигналу край всегда включен • 001: Чувствительный к сигналу край включен только при закрытии • 002: Чувствительный к сигналу край включен только при закрытии и перед каждым движением • 003: Чувствительный к сигналу край включен только при открытии • 004: Чувствительный к сигналу край включен только при открытии и перед каждым движением		
SA.05	Активация CLOSE IMMEDIATELY	000	000
	• 000: Отключен • 001: Активен только для PHOTO_1 • 002: Активен только для PHOTO_2 • 003: Активен для PHOTO_1 и PHOTO_2		
SA.06	Движение CLOSE IMMEDIATELY	000	000
	Позволяет определить движение, когда фотодатчик с включенным режимом close immediately пересекается во время маневра открытия. • 000: Сначала завершает маневр полного открытия, а затем снова закрывает ворота с задержкой, установленной в параметре tl.20. • 001: Прерывает маневр, а затем снова закрывает ворота с задержкой, установленной в параметре tl.20.		
SA.07	Реверсивное движение из-за препятствия во время открытия	003	003
	Позволяет регулировать продолжительность обратного движения при обнаружении препятствия во время маневра открытия.	• 000: Полный разворот после препятствия • >000: Продолжительность реверсивного движения после препятствия (1 с.....10 с)	
SA.08	Реверсивное движение из-за препятствия во время закрытия	003	003
	Позволяет регулировать продолжительность обратного хода при обнаружении препятствия во время маневра закрытия.	• 000: Полный разворот после препятствия • >000: Продолжительность реверсивного движения после препятствия (1 с.....10 с)	
SA.09	Время автоматического закрытия TCA с функцией EMERGENCY_IN	000	000
	Описывает действие времени автоматического закрытия TCA в сочетании с функцией EMERGENCY_IN • 000: Если время TCA активировано, ворота снова закрываются по истечении времени автоматического закрытия TCA. • 001: Даже если время автоматического закрытия TCA активировано, ворота не закрываются автоматически. Для первого маневра повторного закрытия требуется команда. При последующих маневрах параметр времени автоматического закрытия TCA работает стандартно.		
SA.10	Автоматическое испытание устройства безопасности	000	000
	Функция отключает вход 24V_TEST и проверяет размыкание контакта защитного устройства перед каждым маневром. Внимание! Для работы в режиме «Автоматического испытания защитного устройства» должны подключаться следующие элементы: - Передатчики (TX) на выходе 24V_TEST. - Приемники (RX) на выходе 24 В. Кроме того, защитные устройства должны подключаться и выравняться перед обучением пути (SE.03).	• 000: Отключен • 001: Включен	

SA.11	Блокировка PHOTO_1	000	000
	Функция блокирует срабатывание фотодатчиков при маневрах открытия и закрытия, в зоне между точкой обнаружения и точкой полного закрытия. Во время маневра автоматического обучения двигателя ходу (SE.03) затемнение фотодатчиков во время движения закрытия ворот определяет точку начала блокировки. Необходимо, чтобы блокируемый фотодатчик был подключен как PHOTO_1.	• 000: Блокировка отключена • 001: Блокировка активна (фотодатчики всегда игнорируются в зоне между точкой обнаружения и точкой закрытия)	
SA.12	Автоматическое замыкание контакта времени автоматического закрытия ТСА после препятствия во время закрытия	000	000
	В случае полного реверсивного движения (SA.08=000) во время маневра закрытия, определяет способ выполнения автоматикой маневра автоматического повторного замыкания контакта времени автоматического закрытия ТСА. Примечание: действительно только для препятствий, обнаруженных с помощью режима SAFETY или функции защиты от компрессии.	• 000: Всегда выполняет автоматическое повторное закрытие • 001: Попытка выполнения 1 автоматического повторного закрытия • 002: Попытка выполнения 2 автоматического повторного закрытия • 003: Попытка выполнения 3 автоматического повторного закрытия • 004: Блокирует автоматическое повторное закрытие	

ВРЕМЕННЫЕ параметры (Е ПЕ)

		Default TYPE 00	Default TYPE 04
tl.01	Время автоматического закрытия (ТСА)	000	000
	Регулирует время автоматического закрытия ТСА	• 000: Отключен • >000: Активен в течение заданного времени (1 с.....255 с)	
tl.02	Время автоматического закрытия пешеходного пути (ТСА_PED)	000	000
	Регулирует время автоматического закрытия пешеходного пути (ТСА_PED)	• 000: Отключен • >000: Активен в течение заданного времени (1.....255 с) (1.....255 мин - ТОЛЬКО TYPE 04)	
tl.03	Время мигания перед маневром открытия	000	000
	Регулирует время предварительного мигания перед маневром открытия.	(0с.....10с)	
tl.04	Время мигания перед маневром закрытия	000	000
	Регулирует время предварительного мигания перед маневром закрытия.	(0с.....10с)	
tl.05	Не используется		
tl.06	Не используется		
tl.07	Время освещения COURTESY	060	060
	Регулирует время работы лампы ОСВЕЩЕНИЯ.	0с.....255с	
tl.08	Время ELOCK_M1	002	002
	Регулирует время активации выхода ELOCK_M1 / BOOST_M1 или время деактивации выхода ELOCK_INV_M1.	(1с.....10с)	
tl.09	Не используется		
tl.10	Не используется		
tl.11	Не используется		
tl.12	Не используется		
tl.13	Не используется		
tl.14	Не используется		
tl.15	Не используется		
tl.16	Время AUX_1	100	100
	Регулирует время активации выхода AUX_1, если он управляется таймером.	(0с.....255с)	

tl.17	Время AUX_2	100	100
	Регулирует время активации выхода AUX_2, если он управляется таймером.	(0с.....255с)	
tl.18	Не используется		
tl.19	Время аварийного сигнала при неудачном закрытии	010	010
	Время выходов STATUS, сконфигурированных как CLOSURE_FAILED: по истечении этого времени выход активируется, если автоматика не находится в положении закрытия. Примечание: Работает независимо от наличия времени автоматического закрытия TCA (tl.01) или времени автоматического закрытия пешеходного пути TCA_PED (tl.02).	(1мин.....255мин)	
tl.20	Задержка выполнения CLOSE IMMEDIATELY	001	001
	Позволяет установить временной интервал автоматического повторного закрытия функции close immediately (SA.05).	(1с.....10с)	

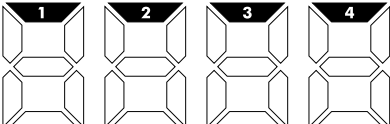
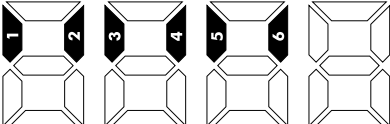
ДОПОЛНИТЕЛЬНЫЕ параметры (EHC)

		Default TYPE 00	Default TYPE 04
EX.01	Функция кондоминиума	000	000
	Позволяет отключить командные входы открытия и закрытия при открытии и в течение времени автоматического закрытия.	• 000: Отключен • 001: Активен только при открытии • 002: Активен при автоматическом открытии и закрытии	
EX.02	Не используется		
EX.03	Не используется		
EX.04	Не используется		
EX.05	Не используется		
EX.06	Включение пошаговой функции STEP-BY-STEP	001	001
	Выбор режима reversal (во время маневра командный импульс изменяет направление движения) или режима step-by-step (во время маневра командный импульс останавливает движение. Последующий импульс возобновляет движение в обратном направлении).	• 000: Реверсивное движение • 001: Пошаговый режим с функциями START и PED • 002: Пошаговый режим с функциями START, PED и OPEN/CLOSE	
EX.07	Вспомогательная функция ручного снятия блокировки при закрытых воротах	000	000
	Если=0, функция отключена. Если≠0, то после обнаружения останова закрытия 1 двигатель выполняет кратковременный реверсивное движение, чтобы снять давление на него и облегчить ручное снятие блокировки. Заданное значение указывает продолжительность реверсивного движения.	• 000: Вспомогательная функция снятия блокировки отключена • >000: Вспомогательная функция снятия блокировки включена с продолжительностью, равной: (1x25 мс.....20x25 мс) (1x25 мс..... 40x25 мс 255 мин - ТОЛЬКО TYPE 00)	
EX.08	Вспомогательная функция ручного снятия блокировки при открытых воротах	000	000
	Если=0, функция отключена. Если≠0, то после обнаружения останова открытия 1 двигатель выполняет кратковременный реверсивное движение, чтобы снять давление на него и облегчить ручное снятие блокировки. Заданное значение указывает продолжительность реверсивного движения.	• 000: Вспомогательная функция снятия блокировки отключена • >000: Вспомогательная функция снятия блокировки включена с продолжительностью, равной: (1x25 мс.....20x25 мс) (1x25 мс..... 40x25 мс 255 мин - ТОЛЬКО TYPE 00)	
EX.09	Не используется		
EX.10	Энергосбережение	000	000
	Функция энергосбережения при наличии аварийного комплекта батарей или системы электропитания на основе солнечных батарей. Когда функция энергосбережения активна, дисплей выключен и каждые 10 с отображает символ «- -». Для функции могут быть заданы 3 уровня: • 000: Отключение энергосбережения • 001: Включение энергосбережения: выключает все выходы, кроме постоянного выхода Вспом 24 В. • 002: Включение энергосбережения: выключает все выходы, кроме постоянного выхода Вспом 24 В; кроме того, все выходы типа STATUS остаются активными. Внимание! При активации функции «энергосбережения» функция безопасного доступа SAS недоступна.		

EX.11	Функция безопасного доступа SAS	000	000
	Активация функции безопасного доступа SAS (только для выходов SAS_OUTPUT): выход безопасного доступа SAS подключается к входу STOP / SAS_INPUT второго блока управления, запуская режим bank door (открытие второй двери отключено, пока первая дверь не закрыта полностью). Если этот параметр включен, после сброса он выполняет автоматическую функцию сброса положения RESP, во время которого выход безопасного доступа SAS не активируется. Если имеются концевые выключатели, которые срабатывают после сброса, сброс положения RESP не выполняется. Внимание! Если обе створки разблокированы вручную и сдвинуты из положения закрытия, создается условие блокировки. После этого необходимо вручную закрыть хотя бы одну из двух створок. Внимание! Вход STOP / SAS_INPUT должен быть активирован беспотенциальным выходом с сухим контактом, например, выходом платы расширения NET-EXP или реле. Внимание! В случае сброса положения RESP функция безопасного доступа SAS должна быть обязательно привязана к поиску контрольного значения / останова в направлении замыкания. Поэтому она работает при значениях Mo.17 = 001, 003, 005.	• 000: Отключен • 001: Включен	
EX.12	Перезагрузка времени автоматического закрытия TCA	001	001
	Позволяет определить вероятность перезагрузки времени автоматического закрытия TCA при открытых воротах и активной функции времени автоматического закрытия TCA. Функция действительна как для времени автоматического закрытия TCA (tl.01), так и для времени автоматического закрытия пешеходного пути TCA_PED (tl.02). Если = 1, при полностью открытых воротах выполнение действия на PHOTO, OPEN, OPEN_INT или OPEN_EXT перезагружает время автоматического закрытия TCA. При открытых воротах в пешеходном режиме выполнение действия на PHOTO или PED перезагружает время автоматического закрытия пешеходного пути TCA_PED, а команда OPEN, OPEN_INT или OPEN_EXT вызывает полное открытие.	• 000: Перегрузка отключена • 001: Перегрузка включена	
EX.13	Перезарядка включена	000	000
	Если=0 при открытой двери и активном времени автоматического закрытия TCA, автоматическое закрытие происходит всегда, даже если была подана импульсная команда STOP. Только сохраненная команда STOP блокирует автоматическое закрытие двери. Если=1 при открытой двери и активном времени автоматического закрытия TCA, импульс команды STOP отменяет автоматическое закрытие. Если=2 при открытой двери и активном времени автоматического закрытия TCA, импульс команды STOP или OPEN отменяет автоматическое закрытие. Примечание: Если параметр активен, он также влияет на время автоматического закрытия пешеходного пути TCA_PED (в этом случае значение 002 действует как 001, так как команда OPEN с остановом ворот в пешеходном проеме вызывает полное открытие).	• 000: Отключен • 001: Активация импульсом STOP отключает время автоматического закрытия TCA. • 002: Активация импульсом STOP или OPEN отключает время автоматического закрытия TCA.	
EX.14	Не используется		
EX.15	Не используется		
EX.16	Не используется		
EX.17	Принудительная функция управления с автоматическим возвратом	000	000
	Если функция активирована, все входы, сконфигурированные как OPEN и CLOSE, автоматически становятся также OPEN_UP и CLOSE_UP, если активированы и остаются активными не менее 5 с при срабатывании защитного устройства (фотодатчик и/или чувствительный к сигналу край). Таким образом, эта функция может использоваться для управления автоматикой даже при неисправных защитных устройствах. Если вход больше не активирован, автоматика вернется в автоматический режим работы. Эта функция недоступна для защитных устройств типа SAFETY, отключенных при неподвижных воротах (значения 001 и 003 параметров SA.03 и SA.04). В целях безопасности рекомендуется НЕ использовать эту функцию, если к входам, сконфигурированным как OPEN или CLOSE, подключены часы.	• 000: Функция отключена • 001: Функция включена (автоматический переход в режим OPEN_UP/CLOSE_UP при сработанных/неисправных защитных устройствах, если сохраняются команды OPEN/CLOSE)	
EX.18	Отображает маневры после подачи питания на панель	000	000
	Позволяет интегрировать сообщения на дисплее во время включения питания блока управления, показывая общее количество выполненных маневров. Внимание! Активация функции и последующее отображение новой информации на дисплее вызывает медленный запуск блока управления	• 000: Отображение общего количества маневров отключено • 001: Отображение общего количества маневров включено	
EX.19	Не используется		

EX.20	Функция блокировки маневра MANEUVER_INHIBITION	000	000
	Если вход установлен как MANEUVER_INHIBITION, он ведет себя как нормально замкнутый контакт, который при размыкании блокирует маневр.	• 000: если открыт, он блокирует команды открытия, но разрешает команды закрытия. • 001: если открыт, он блокирует команды открытия и закрытия.	

ИСПЫТАТЕЛЬНЫЕ параметры (тЕ5т)

		Default TYPE 00	Default TYPE 04												
tE.01	Отображение состояния входа панели управления														
	Позволяет просматривать состояние входов для панели управления. Выключенный сегмент соответствует разомкнутому контакту, а включенный сегмент связан с замкнутым контактом.  <table border="1" data-bbox="670 537 1037 616"> <tr> <td>1</td><td>IN_1</td><td>3</td><td>IN_3</td></tr> <tr> <td>2</td><td>IN_2</td><td>4</td><td>IN_4</td></tr> </table>	1	IN_1	3	IN_3	2	IN_2	4	IN_4						
1	IN_1	3	IN_3												
2	IN_2	4	IN_4												
tE.02	Отображение состояния входа платы расширения														
	Позволяет просматривать состояние входов для платы расширения. Выключенный сегмент соответствует разомкнутому контакту, а включенный сегмент связан с замкнутым контактом.  <table border="1" data-bbox="670 761 1197 884"> <tr> <td>1</td><td>EXP_IN_1</td><td>4</td><td>EXP_IN_4</td></tr> <tr> <td>2</td><td>EXP_IN_2</td><td>5</td><td>EXP_IN_5</td></tr> <tr> <td>3</td><td>EXP_IN_3</td><td>6</td><td>EXP_IN_6</td></tr> </table>	1	EXP_IN_1	4	EXP_IN_4	2	EXP_IN_2	5	EXP_IN_5	3	EXP_IN_3	6	EXP_IN_6		
1	EXP_IN_1	4	EXP_IN_4												
2	EXP_IN_2	5	EXP_IN_5												
3	EXP_IN_3	6	EXP_IN_6												
tE.03	Отображение состояния счетчика маневров														
	Позволяет просматривать общее количество маневров, выполненных блоком управления. На дисплее отображается слово tCYC с соответствующим значением, а затем слово MULT с соответствующим значением множителя. Для расчета количества маневров эти два значения необходимо перемножить. Например: tCYC=120, MULT=10; 120x10=1200 выполненных маневров														
tE.04	Не используется														
tE.05	Время автоматического открытия (ТАА)	000	000												
	Регулирует время автоматического открытия ТАА	• 000: Отключен • >000: Активен в течение заданного времени (1 с.....255 с)													

10 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.

11 УТИЛИЗАЦИЯ ИЗДЕЛИЯ

ДЕМОНТАЖ

Демонтаж привода должен выполняться квалифицированным персоналом с учетом профилактики и техники безопасности, а также со ссылкой на инструкции по установке в обратном порядке. Перед началом демонтажа отключить электропитание и установить защиту от возможного повторного подключения.

УТИЛИЗАЦИЯ

Утилизация привода должна выполняться в соответствии с национальными и местными правилами по утилизации. Указанный продукт (или его отдельные части) не следует утилизировать вместе с другими бытовыми отходами.



ВНИМАНИЕ Согласно директиве Евросоюза 2012/19/EG по утилизации электрического и электронного оборудования (WEEE) это электрическое устройство не подлежит утилизации вместе с бытовыми отходами. Пожалуйста, избавьтесь от этого продукта, передав его в соответствующий муниципальный пункт для возможной переработки.

NET724 EVO

Besturingspaneel voor 24V operatoren

Bedieningsinstructies en waarschuwingen

Index

1	Samenvatting van de waarschuwingen	209	7	Berichten op het display	221
2	Beschrijving van het product	211	8	"EASY" parameterlijst	22
3	Technische gegevens	211	9	"PRO" parameterlijst	223
4	Elektrische aansluitingen	212	10	Inbedrijfstelling	234
5	Programmering	214	11	Verwijdering van het product	234
6	Beschrijving van ingangen / uitgangen	218			

SYMBOLEN

De volgende symbolen worden in deze handleiding gebruikt om potentiële gevaren aan te geven.

	Belangrijke veiligheidsaanwijzing. Het niet opvolgen van deze instructies kan leiden tot ernstig letsel of schade aan eigendommen. Het niet opvolgen van deze instructies kan resulteren in een slechte werking van het product en een gevaarlijke situatie creëren.
	Belangrijke veiligheidsaanwijzing. Contact met onderdelen onder spanning kan leiden tot de dood of ernstig letsel.
	Belangrijke informatie voor het installeren, programmeren of in bedrijf stellen van het product.

1 SAMENVATTING VAN WAARSCHUWINGEN

WAARSCHUWING! BELANGRIJKE VEILIGHEIDSINSTRUCTIES. LEES AANDACHTIG ALLE WAARSCHUWINGEN EN INSTRUCTIES DIE BIJ HET PRODUCT ZIJN GEVOEGD EN VOLG DEZE OP, AANGEZIEN EEN ONJUISTE INSTALLATIE SCHADE KAN TOEBRENGEN AAN MENSEN, DIEREN OF ZAKEN. WAARSCHUWINGEN EN INSTRUCTIES GEVEN BELANGRIJKE INFORMATIE BETREFFENDE VEILIGHEID, INSTALLATIE, GEBRUIK EN ONDERHOUD. BEWAAR DE INSTRUCTIES SAMEN MET DE TECHNISCHE DOCUMENTATIE EN VOOR TOEKOMSTIG GEBRUIK.

 **WAARSCHUWING** Het toestel mag worden gebruikt door kinderen jonger dan 8 jaar, personen met een verminderde fysieke, mentale of zintuiglijke handicap, of in het algemeen iedereen zonder ervaring of in ieder geval zonder de vereiste ervaring, op voorwaarde dat het toestel onder toezicht wordt gebruikt of dat de gebruikers een degelijke opleiding hebben gekregen over het veilig gebruik van het toestel en zich bewust zijn van de gevaren die aan het gebruik ervan verbonden zijn.

 **WAARSCHUWING** Vaste installatiecommando's (knoppen, enz.) moeten buiten het bereik van kinderen worden geplaatst op een hoogte van ten minste 150 cm van de grond. Laat kinderen niet spelen met het toestel, de vaste commando's of de radiobesturingen van het systeem.

-  **WAARSCHUWING** Het gebruik van het product onder abnormale omstandigheden die niet door de fabrikant zijn voorzien, kan tot gevaarlijke situaties leiden; voldoe aan de in deze gebruiksaanwijzing aangegeven voorwaarden.
-  **WAARSCHUWING DEA** System herinnert alle gebruikers eraan dat de selectie, plaatsing en installatie van alle materialen en apparaten waaruit het complete automatiseringssysteem bestaat, moeten voldoen aan de Europese Richtlijnen 2006/42/CE (Machinerichtlijn), 2014/53/UE (RED Richtlijn). Om een adequaat veiligheidsniveau te waarborgen, is het raadzaam om, naast het naleven van de lokale regelgeving, ook te voldoen aan de hierboven genoemde richtlijnen in alle extra Europese landen.
-  **WAARSCHUWING** Gebruik het apparaat in geen geval in een explosieve atmosfeer of op plaatsen die corrosief kunnen zijn of die onderdelen van het product kunnen beschadigen. Controleer of de temperaturen op de plaats van installatie geschikt zijn en overeenstemmen met de op het etiket van het product aangegeven temperaturen.
-  **WAARSCHUWING** Wanneer u met de “dodemansknoop” werkt, moet u ervoor zorgen dat er zich geen personen bevinden in de buurt waar de automaat wordt gebruikt.
-  **WAARSCHUWING** Controleer of er stroomopwaarts van het elektriciteitsnet een schakelaar of een omnipolaire magneto-thermische stroomonderbreker is geïnstalleerd die volledige uitschakeling in geval van overspanning van categorie III mogelijk maakt.
-  **WAARSCHUWING** Om een adequaat niveau van elektrische veiligheid te waarborgen, moeten de 230V voedingskabels altijd gescheiden worden gehouden (minimaal 4 mm in de open lucht of 1 mm door de isolatie) van de laagspanningskabels (voeding van de motoren, bedieningsorganen, elektrische sloten, antenne en hulpcircuits), en moeten deze laatste met geschikte klemmen in de buurt van de aansluitborden worden vastgezet.
-  **WAARSCHUWING** Indien het netsnoer beschadigd is, moet het worden vervangen door de fabrikant of diens technische hulpdienst of, in ieder geval, door een persoon met vergelijkbare kwalificaties om elk risico te voorkomen.
-  **WAARSCHUWING** Alle installatie-, onderhouds-, schoonmaak- of reparatiewerkzaamheden aan enig deel van het systeem mogen uitsluitend worden uitgevoerd door gekwalificeerd personeel met de voeding uitgeschakeld en met strikte inachtneming van de in het land van installatie geldende elektrische normen en voorschriften.
- Schoonmaak- en onderhoudswerkzaamheden die door de gebruiker moeten worden uitgevoerd, mogen niet worden uitgevoerd door kinderen zonder toezicht.
-  **WAARSCHUWING** Het gebruik van onderdelen die niet door **DEA** System zijn aangegeven en/of onjuiste hermontage kan risico's opleveren voor mensen, dieren en eigendommen en tevens het product beschadigen. Gebruik daarom altijd alleen de door **DEA** System aangegeven onderdelen en volg alle montage-instructies nauwgezet op.

⚠ WAARSCHUWING Na afstelling moet met een kracht-impactmeetinstrument worden vastgesteld of de voorgeschreven grenswaarden worden nageleefd. De gevoeligheid van de obstakeldetectie kan geleidelijk aan de deur worden aangepast (zie programmeerinstructies). Na elke handmatige aanpassing moet de werking van de anti-kreukinrichting worden gecontroleerd. Handmatige wijziging van de kracht kan alleen worden uitgevoerd door gekwalificeerd personeel door het uitvoeren van de meettest volgens EN 12445. Wijzigingen aan de krachtafstelling moeten worden gedocumenteerd in de handleiding van de machine.

⚠ WAARSCHUWING De conformiteit van het interne obstakel detectieapparaat met de vereisten van EN12453 wordt alleen gegarandeerd bij gebruik in combinatie met motoren die zijn uitgerust met encoders.

⚠ WAARSCHUWING Alle externe veiligheidsvoorzieningen die worden gebruikt om te voldoen aan de grenswaarden van de botskrachten moeten voldoen aan norm EN12978.

WAARSCHUWING In overeenstemming met EU-richtlijn 2012/19/EG betreffende afgedankte elektrische en elektronische apparatuur (AEEA), mag dit elektrische product niet worden behandeld als gemeentelijk gemengd afval. Gooi het product weg en breng het naar de inzameling voor een geschikte lokale gemeentelijke recycling.

ALLES WAT NIET UITDRUKKELIJK IN DE INSTALLATIEHANDLEIDING IS BEPAALD, IS NIET TOEGESTAAN. EEN CORRECTE WERKING VAN DE OPERATOR IS ALLEEN GEWAARBORGD WANNEER DE GEMELDE GEGEVENS WORDEN NAGELEEFD. DE FIRMA IS NIET AANSPRAKELIJK VOOR SCHADE VEROORZAAKT DOOR HET NIET NALEVEN VAN DE INSTRUCTIES IN DEZE HANDLEIDING. ZONDER AFBREUK TE DOEN AAN DE ESSENTIËLE KENMERKEN VAN HET PRODUCT, BEHOUDT HET BEDRIJF ZICH HET RECHT VOOR OM OP ELK MOMENT DE WIJZIGINGEN AAN TE BRENGEN DIE NODIG WORDEN GEACHT OM HET PRODUCT TECHNISCH, STRUCTUREEL EN COMMER-CIEEL TE VERBETEREN, ZONDER DAT DIT DOCUMENT HOEFT TE WORDEN BIJGEWERKT.

2 PRODUCTBESCHRIJVING

NET724 EVO is een besturingseenheid voor **DEA System** automatiseringen met 1 24V motor.

Het belangrijkste kenmerk van deze besturingseenheid is de eenvoud van de in- en uitgangskonfiguratie, waardoor deze naar behoefte aan elk type automatisering kan worden aangepast. Het volstaat de gewenste configuratie voor de gebruikte automatisering in te stellen om de bedrijfsparameters optimaal in te stellen, met uitsluiting van alle andere overbodige functies.

3 THECNISCHE GEGEVENS

	NET724EVO	
Voedingsspanning (V)	230 - 240 V ~ (50/60 Hz)	
Nominaal vermogen transformator (VA)	80 VA (230/25V)	150 VA (230/25V)
Zekering F1 (A)	T1A 250V (langzame klap)	T2A 250V (langzame klap)
Voedingsuitgang hulpapparatuur	24 V === max 200mA	
Uitgang 1 configureerbaar	24 V === max 5 W	
Uitgang 2 configureerbaar	24 V === max 5 W	
Frequentie radio-ontvanger	433,92 MHz	
Type codering afstandsbediening	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch - DART	
Aantal beheerde afstandsbedieningen	200	

4 ELEKTRISCHE AANSLUITINGEN



! Gevaar voor letsel en materiële schade door elektrische schokken !



! Risico op storingen als gevolg van onjuiste installatie !

Maak de aansluitingen volgens de aanwijzingen van het bedradingsschema.

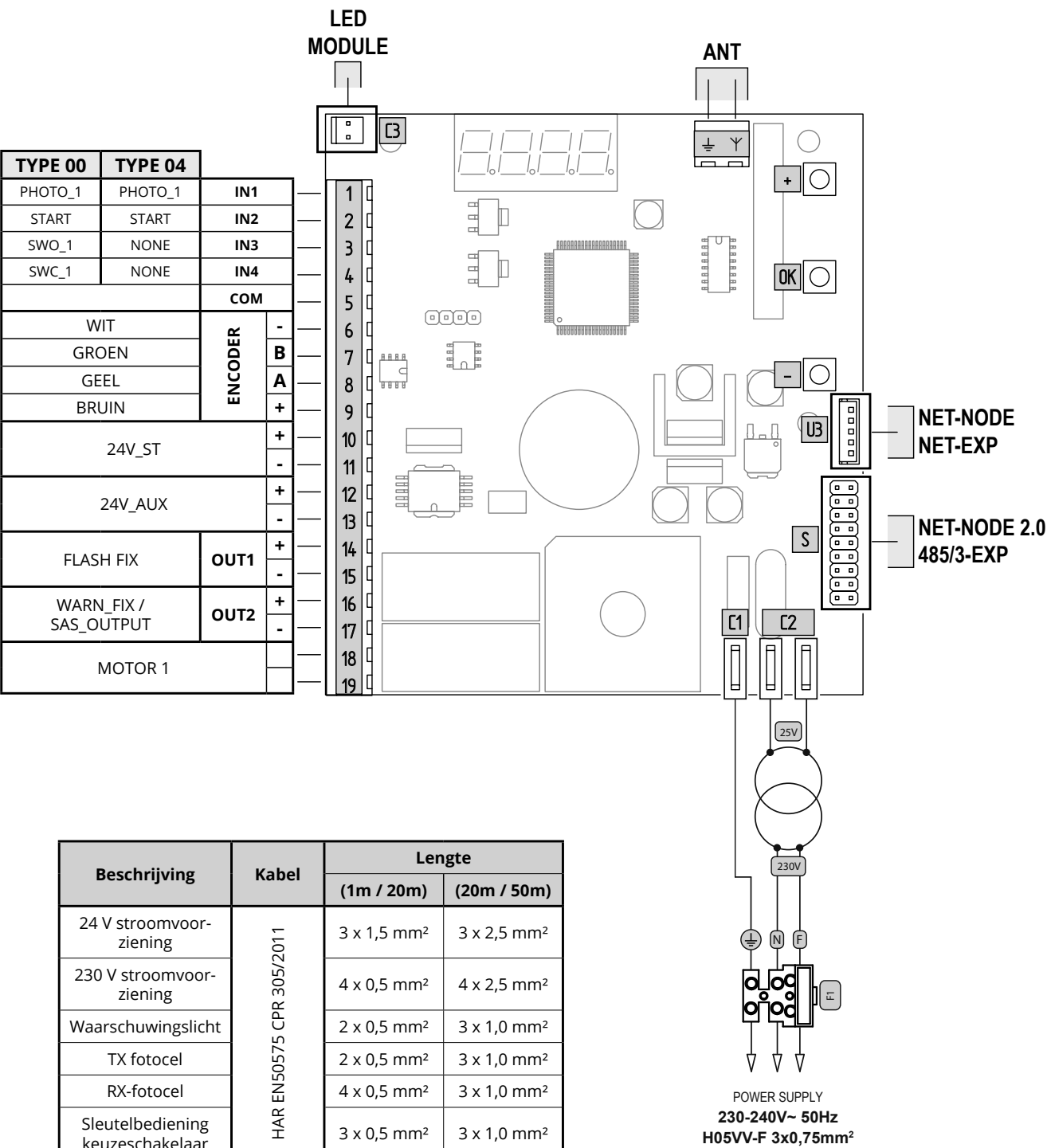
WAARSCHUWING Voor voldoende elektrische veiligheid moet de 230 V-voedingskabel goed gescheiden worden gehouden (minimaal 4 mm in de lucht of 1 mm door de isolatie) van de extra-laagspanningskabels (voeding van de motoren, besturingseenheden, elektrisch slot, antenne, hulpvoedingen), door ze in de buurt van de aansluitklemmen met geschikte kabelklemmen vast te zetten.

WAARSCHUWING Aansluiten op het net van 230 - 240 V ~ 50/60 Hz met behulp van een omnipolaire schakelaar of een ander apparaat dat de omnipolaire uitschakeling van het net garandeert, met een openingsafstand van het contact = 3 mm.

Aansluiting op de klemmenblokken

1	Ingang IN1		
2	Ingang IN2		
3	Invoer IN3		
4	Ingang IN4		
5	Ingangen gemeenschappelijk		
6	-	M1 motor encoder uitgang	
7	B		
8	A		
9	+		
10	+	Gestabiliseerde uitgang 24V === gelijkstroomvoeding voor bewaakte	(24V_ST + 24V_AUX) = max 200mA
11	-	veiligheidsvoorzieningen	
12	+	24V === gelijkstroomuitgang voor hulpvoeding (bv. BAT_ADV accessoire)	
13	-		
14	+	OUTPUT 1 configureerbaar 24V === max 5W (zie lo.31 voor de selecteerbare waarden)	
15	-		
16	+	OUTPUT 2 configureerbaar 24V === max 5W (zie lo.32 voor de selecteerbare waarden)	
17	-		
18-19	M1 max 5A motoruitgang		
ANT	Υ	Ingang radio-antennesignaal	
	⊥	Massa-ingang radioantenne	
C 1	Aansluiting van de metalen delen van de motor		
C 2	Ingang voor 25V ~ stroomvoorziening van transformator		
C 3	Uitgang voor aansluiting voor LED-burgerlichtmodule		
S	Ingang voor NET-NODE 2.0 - 485/3-EXP moduleconnector		
U 3	NET-NODE - NET-EXP insteekmodule-aansluiting		

ELEKTRISCH SCHEMA NET724 EVO



NL

5 PROGRAMMERING

5.1 Stroomvoorziening

Schakel het apparaat in. Op het display verschijnen in volgorde de cijfers/woorden "00.01" (of de firmware-versie die op dat moment gebruikt wordt), "TYPE", "-04-" (of de waarde van het TYPE handeling die op dat moment gebruikt wordt), gevolgd door het symbool van gesloten hek "- - -" (zie Tabel "STATUSBERICHTEN op pagina 221").

N.B.: De volgorde van de berichten die op het display verschijnen kan nadat de besturingseenheid ingeschakeld is aangevuld worden met de informatie over het totale aantal manoeuvres dat tot dat moment is voltooid. Raadpleeg parameter EX.18 om de functie te activeren of te deactiveren.

5.2 Het TYPE instellen of veranderen

Als het ingestelde TYPE niet het gewenste is, of als het niet gedefinieerd is ("-88-" knippert), handel dan als volgt:

1. Druk met gesloten hek en met stationaire deur op de toets [OK] en houd die ingedrukt;
2. Druk gelijktijdig op de toetsen [+] en [-] tot het bericht "MENU" verschijnt;
3. Houd de 3 toetsen ingedrukt tot "TYP0" verschijnt (het knipperende nummer duidt op het huidig ingestelde TYPE);
4. Laat alle 3 de knoppen los;
5. Scroll langs de TYPE-lijst met de toetsen [+] of [-] en bevestig de selectie door de toets [OK] ingedrukt te houden;

N.B.: Om te bevestigen dat het TYPE veranderd is, zal het display alle segmenten verlichten, de besturingseenheid herstarten en in volgorde de woorden "00.01" (of de firmware-versie die op dat moment in gebruik is), "TYPE", "-04-" (of de waarde van het werkzame TYPE dat op dat moment in gebruik is) tonen, gevolgd door het symbool voor gesloten hek "- - -".

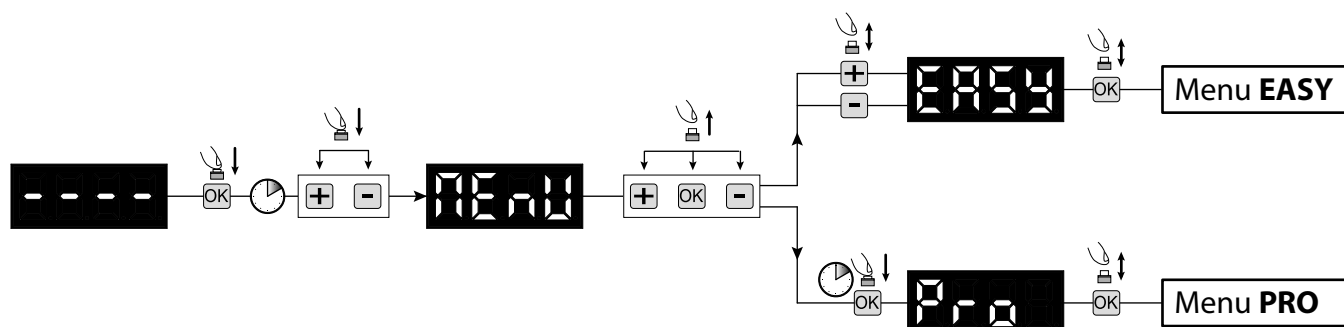
5.3 Toegang tot de programmeringsmenu's

Om toegang tot de programmeringsmenu's te krijgen:

1. Druk met stationaire deur op de knop [OK] en houd die ingedrukt;
2. Druk gelijktijdig op de knoppen [+] en [-] tot het woord "MENU" verschijnt; Laat de 3 knoppen los;
3. Volg de specifieke procedures om de menu's "EASY" of "PRO" binnen te gaan.

LEGENDA SYMBOLEN

	Druk op de knop (of knoppen) en laat die onmiddellijk los.
	Druk op de knop (of knoppen) en houd die ingedrukt gedurende de aangeduide tijd of tot de status verandert.



De programmering is opgedeeld in 2 aparte menu's, namelijk het "EASY" menu en het "PRO" menu.

Het "EASY" menu bevat een selectie van basisparameters die gebruikt worden om de automatisering te starten. De lijst met parameters die weergegeven wordt in het EASY menu varieert al naargelang het ingestelde TYPE.

N.B.: De lijst met parameters van het "EASY" menu wordt aangevuld met ongeacht welke gewijzigde parameter (ten aanzien van diens DEFAULT-waarde) in het "PRO" menu. Hierdoor verkrijgt men een lijst van alle parameters die gebruikt worden.

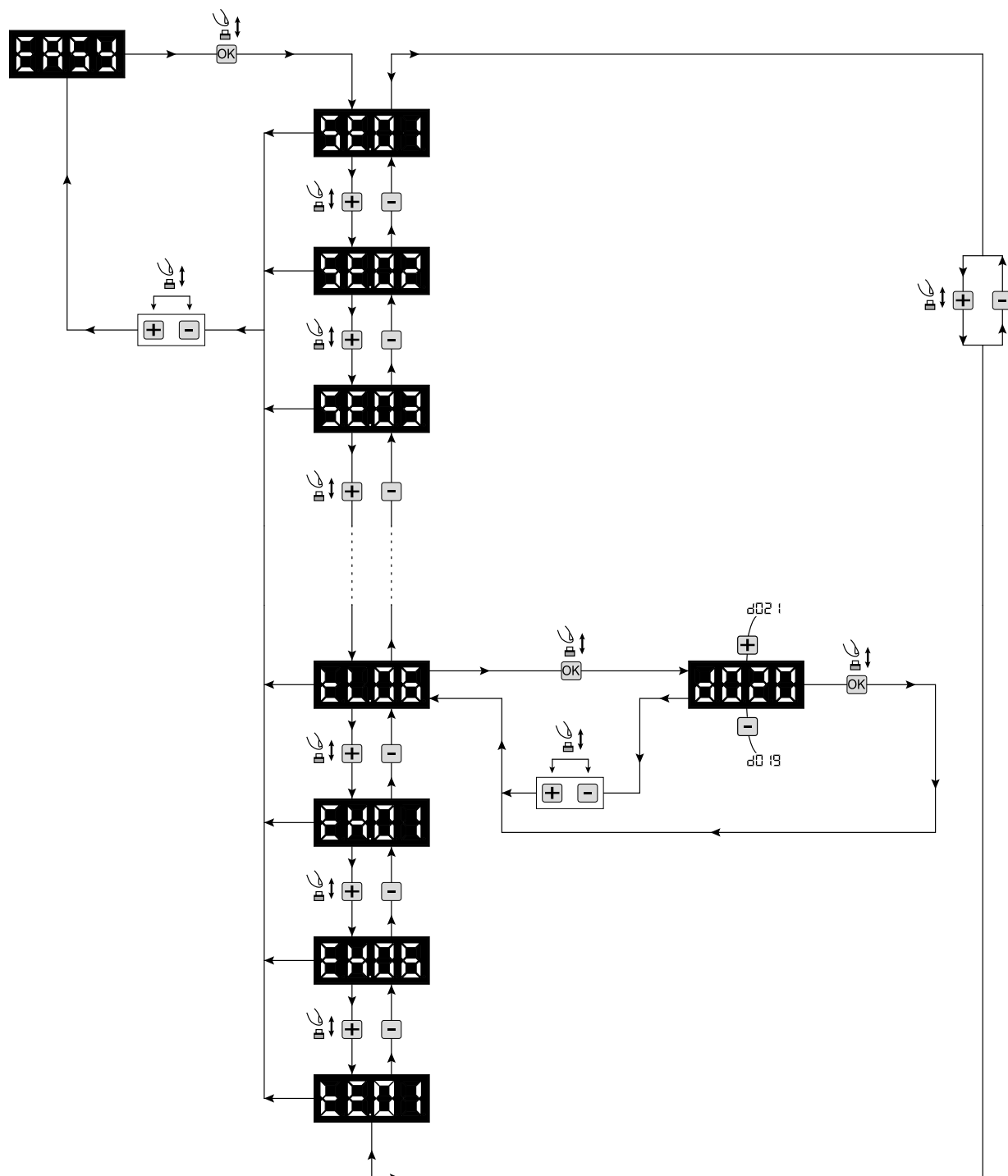
Het "PRO" menu bevat de volledige lijst van alle beschikbare parameters gegroepeerd volgens subcategorieën. De beheerde subcategorieën zijn verdeeld in:

SETUP SETUP: Parameters die het inleren van de motors en de positionering van de deuren beheren.	RADIO RADIO: Parameters die de afstandsbedieningen en de daaraan gekoppelde functies beheren.	SYSTEM SYSTEM: Parameters die essentiële functies voor de werking van het systeem bevatten.
IN/OUT IN/OUT: Parameters die de ingangen/uitgangen van verbonden apparaten beheren.	MOVEMENT MOVEMENT: Parameters die de waarden van beweging, snelheid en kracht van de deuren beheren.	SAFETIES SAFETIES: Parameters die de veiligheidsapparaten en de daaraan gekoppelde functies beheren.
TIMES TIMES: Parameters die functies beheren die gekoppeld zijn aan werktijden.	EXTRA EXTRA: Parameters die specifieke functies voor bepaalde soorten automatiseringen of systemen bevatten.	TEST TEST: Parameters die diagnostische functies bevatten.

5.4 Navigatie in het "EASY" menu

Om toegang tot het "EASY" programmeringsmenu te krijgen:

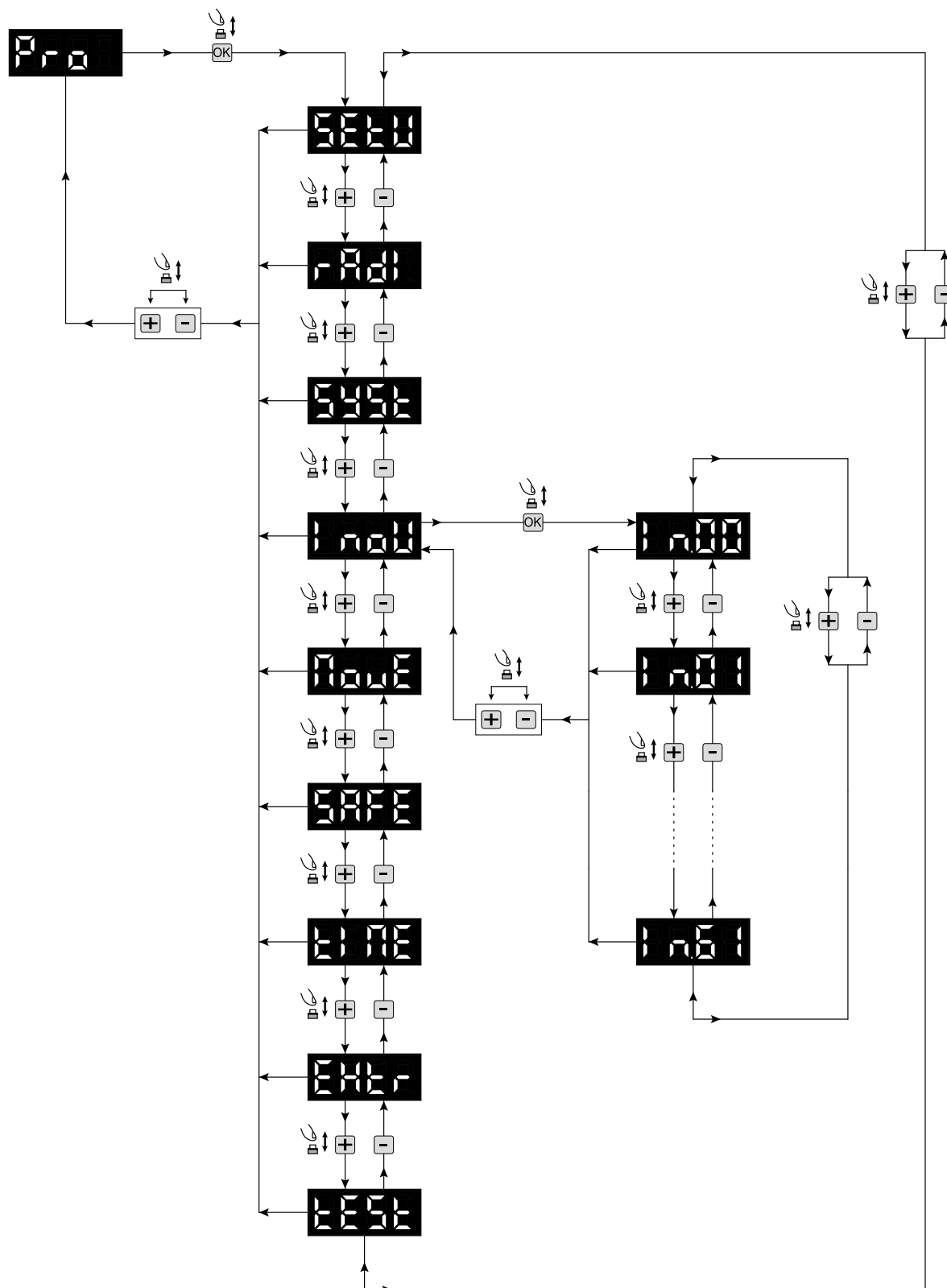
1. Controleer of het woord "MENU" zichtbaar is op het display;
2. Druk op ongeacht welke knop [+] of [-] waarna het woord "EASY" verschijnt; bevestig het door op de knop [OK] te drukken;
3. Scroll langs de lijst met parameters met de knoppen [+] of [-] en bevestig de selectie door op de knop [OK] te drukken;
4. Wijzig de parameter door de gewenste waarde in te voeren en bevestig het met de knop [OK];
5. Druk gelijktijdig op de knoppen [+] en [-] om het menu te verlaten.



5.5 Navigatie in het "PRO" menu

Om toegang tot het "PRO" programmeringsmenu te krijgen:

1. Controleer of het woord "MENU" zichtbaar is op het display;
2. Druk op de knop [OK] en houd die enkele seconden ingedrukt waarna het woord "PRO" verschijnt; bevestig het door op de knop [OK] te drukken;
3. Scroll langs de lijst met parametercategorieën met de knoppen [+] of [-] en bevestig de selectie door op de knop [OK] te drukken;
4. Scroll langs de lijst met parameters met de knoppen [+] of [-] en bevestig de selectie door op de knop [OK] te drukken;
5. Wijzig de parameter door de gewenste waarde in te voeren en bevestig het met de knop [OK];
6. Druk gelijktijdig op de knoppen [+] en [-] om het menu te verlaten.



6 BESCHRIJVING VAN INGANGEN / UITGANGEN

Onderstaande tabellen beschrijven de werking van alle mogelijke selecties van zowel de ingangen als de uitgangen die op de kaart aanwezig zijn.

INGANGEN (IN / EXP_IN)	
Bericht	Beschrijving
NONE	Niet gebruikt
START	N.O.-ingang. Start. Als het in werking treedt, activeert het een openings- of sluitmanoeuvre. Het kan in de modus "reversal" (EX.06=0), in de modus "step-by-step" alleen met START (EX.06=1) of in de modus "step-by-step" met START, OPEN en CLOSE (EX.06=2) werken.
PED	N.O.-ingang. Voetganger. Als het in werking treedt, activeert het een gedeeltelijke opening van het hek. Het voetgangersbereik kan aangepast worden via Mo.12.
OPEN	N.O.-ingang. Openen. Als het in werking treedt, activeert het de opening van het hek.
CLOSE	N.O.-ingang. Sluiten. Als het in werking treedt, activeert het de sluiting van het hek.
OPEN_PM	N.O.-ingang. Hold-to-run openen. Het hek gaat open gedurende de tijd dat de knop ingedrukt blijft.
CLOSE_PM	N.O.-ingang. Hold-to-run sluiten. Het hek gaat dicht gedurende de tijd dat de knop ingedrukt blijft.
OPEN_INT	Start de manoeuvre en activeert de groene lamp om aan te gaan (wanneer de open positie van het hek bereikt is) voor alleen het interne stoplicht. Als in de tussentijd het commando OPEN_EXT gegeven is, zal dit commando zichzelf voor de volgende manoeuvre boeken en zal de groene lamp van het externe stoplicht aan het einde van de TCA (tijd voor automatische sluiting) ingeschakeld worden.
OPEN_EXT	Start de manoeuvre en activeert de groene lamp om aan te gaan (wanneer de open positie van het hek bereikt is) voor alleen het externe stoplicht. Als in de tussentijd het commando OPEN_INT gegeven is, zal dit commando zichzelf voor de volgende manoeuvre boeken en zal de groene lamp van het interne stoplicht aan het einde van de TCA ingeschakeld worden.
OPEN_STOP	N.O.-ingang. Opent het hek en stopt het (de TCA is uitgeschakeld). Als het in werking treedt, activeert het de opening van het hek. Aan het einde van de openingsmanoeuvre neemt de kaart de STOP-modus aan tot het volgende commando START of CLOSE gegeven wordt.
AUX_1_IN	Ingang voor commanderen van de uitgang AUX_1_OUT.
AUX_2_IN	Ingang voor commanderen van de uitgang AUX_2_OUT.
COURTESY_IN	N.O.-ingang voor het commando van de COURTESY uitgang. Activeert de uitgang voor de duur van de COURTESY-tijd (tl.17). Indien de uitgang reeds actief is, wordt door een nieuw COURTESY_IN commando de courtesy time opnieuw geladen.
STOP / SAS_INPUT	N.C.-contact. (SAS_INPUT): Indien aangesloten op WARN_FIX / SAS_OUTPUT op een tweede besturingseenheid, activeert het de modus "bank door" (uitschakeling van de opening van de tweede deur tot de eerste deur opnieuw volledig gesloten is). N.C. stop-ingang. Als het in werking treedt, stopt het de beweging tijdens ongeacht welke manoeuvre. Als het niet gebruikt wordt, breng dan een jumper op de ingang aan.
SWO_1	N.C.-ingang. Eindschakelaar 1 motor openen. Indien niet gebruikt, schakel de ingang dan uit met de betreffende parameter.
SWC_1	N.C.-ingang. Eindschakelaar 1 motor sluiten. Indien niet gebruikt, schakel de ingang dan uit met de betreffende parameter.
PHOTO_1	N.C.-ingang. Fotocel 1. Zie SA.01 voor de selectie van de werkmodus. Als het niet gebruikt wordt, breng dan een jumper op de ingang aan.
PHOTO_2	N.C.-ingang. Fotocel 2. Zie SA.02 voor de selectie van de werkmodus. Als het niet gebruikt wordt, breng dan een jumper op de ingang aan.
SAFETY_1	N.C.-ingang. Gevoelige rand 1. Zie SA.03 voor de selectie van de werkmodus. Als het niet gebruikt wordt, breng dan een jumper op de ingang aan.
SAFETY_1_8k2	Analoge ingang voor gevoelige rand 1 met 8k2 (SA.03).
SAFETY_2	N.C.-ingang. Gevoelige rand 2. Zie SA.04 voor de selectie van de werkmodus. Als het niet gebruikt wordt, breng dan een jumper op de ingang aan.
SAFETY_2_8k2	Analoge ingang voor gevoelige rand 2 met 8k2 (SA.04).
SAFETY_INHIBITION	N.C.-ingang. Belemmering SAFETY. Indien open, activeert het de omzeiling van de SAFETY-ingangen, die zelfs genegeerd worden als ze actief zijn.

EMERGENCY_IN	N.C.-contact. Indien open, veroorzaakt het de totale opening en handhaving in de geopende positie tot het contact opnieuw gesloten is. De noodopening kan tijdelijk onderbroken worden door: - sluiting, START-, STOP- of fotocelcommando's: stop beweging; - inwerkingtreding obstakeldetectie: omkering van beweging (gedeeltelijk of volledig). Na deze onderbrekingen wordt de noodopening hoe dan ook hervat zolang het commando EMERGENCY_IN actief blijft. Na het opnieuw sluiten van een contact van het type EMERGENCY_IN wordt iedere automatische hernieuwde sluiting uitgevoerd (indien ingeschakeld) of genegeerd, overeenkomstig de parameter TCA met EMERGENCY_IN (SA.09). GEBRUIK EMERGENCY_IN NIET ALS DE INSTALLATIE HET GEBRUIK VAN ALLEEN HOLD-TO-RUN-COMMANDO'S VOOR HET OPENEN VOORZIET.
RESET	N.C.-contact. Voor de aansluiting van een microschakelaar voor ontgrendeling. Het openen van het contact activeert de reset van de besturingseenheid.
MANEUVER_INHIBITION	N.C.-contact voor belemmering van openings- en sluithandelingen Zie EX.20 voor de selectie van de werkmodus. Als het niet gebruikt wordt, breng dan een jumper op de ingang aan.

UITGANG (OUT / EXP_OUT)	
Bericht	Beschrijving
NONE	Niet gebruikt
24V	Uitgang voor 24Vdc max 5W stroomvoorziening voor accessoires. Deze instelling kan alleen gebruikt worden op uitgangen die ingeschakeld zijn.
24V_TEST	Uitgang voor 24Vdc max 5W stroomvoorziening voor gecontroleerde veiligheidsapparaten (de uitgang is uitgeschakeld tijdens de test als de auto-test van het veiligheidsapparaat ingeschakeld is (SA.10). Gebruik dit type uitgang ook om te controleren of de accessoires zijn uitgeschakeld met actieve energiebesparingsfunctie (EX.10). Deze instelling kan alleen gebruikt worden op uitgangen die ingeschakeld zijn. In geval van een controle van veiligheidsapparaten moeten deze bedraad en uitgelijnd zijn voordat de slag wordt ingeleerd (SE.03).
ELOCK_M1	N.O.-contact. Uitgang voor elektrische vergrendeling motor M1.
ELOCK_INV_M1	N.O.-contact. Uitgang voor omgekeerde elektrische vergrendeling motor M1 (bijvoorbeeld voor de bediening van de elektromagneet van de barrières).
ELOCK_BOOST_M1	Uitgang "boost" stroomvoorziening voor inschakeling van DEA artikel 110 elektrische vergrendeling. Deze instelling kan alleen gebruikt worden op uitgangen die ingeschakeld zijn.
WARN_FIX SAS_OUTPUT	N.C.-contact. (SAS_OUTPUT): Indien aangesloten op STOP / SAS_INPUT op een tweede besturingseenheid, activeert het de modus "bank door" (uitschakeling van de opening van de tweede deur tot de eerste deur opnieuw volledig gesloten is). N.O.-contact. (WARN_FIX): Werkt als een stabiele indicator voor open hek.
WARN_INT	Intermitterende indicator open hek. Langzame intermitterende uitgang tijdens openen en snel tijdens sluiten, altijd ON met open hek, altijd OFF alleen aan het einde van de sluitmanoeuvre.
FLASH_FIX	N.O.-contact. Uitgang stabiel waarschuwingslicht.
FLASH_INT	N.O.-contact. Uitgang intermitterend waarschuwingslicht.
COURTESY	Uitgang voor controleren courtesy-licht. De uitgang is actief terwijl de motors in werking zijn plus een extra tijd die beheerd wordt door de parameter COURTESY-tijd (tl.07). De uitgang kan ook geactiveerd worden door een COURTESY_IN commando. C3 connector voor LED module werkt altijd als een COURTESY uitgang.
MINUTERIE	N.O.-contact. Het contact sluit 3 seconden bij de start van iedere manoeuvre.
ALARM	N.C.-contact. Het contact blijft altijd open en sluit wanneer het starten van een manoeuvre mislukt als gevolg van een actieve veiligheidsingang (PHOTO, SAFETY, STOP). Het contact gaat opnieuw open wanneer een daaropvolgende poging om een manoeuvre te starten slaagt. Als er geen stroom is, is het contact gesloten en kan dus gebruikt worden om een alarm te genereren.
AUX_1_OUT_INPULS AUX_2_OUT_INPULS	N.O.-contact. Uitgang gecontroleerd door de ingang AUX_1_IN / AUX_2_IN in impulsmodus.
AUX_1_OUT_STEP AUX_2_OUT_STEP	N.O.-contact. Uitgang gecontroleerd door de ingang AUX_1_IN / AUX_2_IN in stap-voor-stapmodus.
AUX_1_OUT_TEMP AUX_2_OUT_TEMP	N.O.-contact. Uitgang gecontroleerd door de ingang AUX_1_IN / AUX_2_IN in timer-gecontroleerde modus (de waarde die ingesteld is via parameters tl.16 en tl.17 duidt op de vertraging van de uitschakeling in seconden).

TRAFFIC_LIGHT_INT TRAFFIC_LIGHT_EXT	Functies van uitgangen die stoplichten regelen. Om correct schakelen tussen de rode en groene lichten te verzekeren, moet de uitgang een schakelrelais hebben (bijv. NET-EXPANSION-uitgangen). Het N.C.-contact van het relais regelt het rode licht terwijl het N.O.-contact het groene licht regelt. Als de uitgang niet van dit type is maar digitaal, dan kan het gebruikt worden om de stoplichten te regelen via een extra schakelrelais (niet bijgeleverd). <table border="1"> <tr> <th colspan="2">ALGEMEEN GEDRAG</th></tr> <tr> <td colspan="2">Met gesloten automatisering en/of bewegende motors, of tijdens het knipperen voorafgaand aan de manoeuvre, is het stoplicht rood. Het stoplicht wordt alleen groen zodra de openingsmanoeuvre voltooid is. Tijdens een procedure voor het resetten van de positie (stop-/eindschakelaar zoeken), blijft ieder stoplicht rood tot de manoeuvre voltooid is.</td></tr> <tr> <th colspan="2">STOPLICHTEN ZONDER PRIORITEIT</th></tr> <tr> <td colspan="2">Gebruik het OPEN-commando om de automatisering te openen, stel de automatische sluiting TCA [P041 (NET besturingseenheden) / tl.01 (EVO besturingseenheden)] in. Alle stoplichten zullen gelijktijdig op dezelfde manier werken door het hierboven beschreven algemene gedrag te volgen.</td></tr> <tr> <th colspan="2">STOPLICHTEN MET PRIORITEIT</th></tr> <tr> <td colspan="2">Gebruik de commando's OPEN_INT en OPEN_EXT op de tegengestelde zijden van het hek. Bepaal de tijd die nodig is om het volledige pad tussen de 2 stoplichten af te leggen (vrijmaaktijd). Stel de automatische sluitingstijd TCA in als gelijk aan het dubbele van de vereiste vrijmaaktijd.</td></tr> <tr> <td colspan="2"> De stoplichten zullen zich als volgt gedragen: Met gesloten automatisering zullen beide stoplichten rood zijn. Als een commando ontvangen wordt uit een richting (INT of EXT) wordt het een "prioriteit". Aan het einde van de openingsmanoeuvre wordt alleen het overeenkomstige "prioriteit"-stoplicht (EXT of INT) groen, het andere blijft rood. Bij afwezigheid van andere commando's blijft het "prioriteit"-stoplicht groen gedurende de halve TCA en wordt dan rood. Aan het einde van de TCA sluit de automatisering. Als nieuwe commando's arriveren die van dezelfde richting afkomstig zijn terwijl het "prioriteit"-stoplicht groen is, dan wordt de TCA opnieuw geladen en daarna het groene licht. Ieder commando in de tegengestelde richting wordt geregistreerd en op stand-by gezet. Hierdoor wordt voorkomen dat rijen voertuigen gevormd worden. Is het "prioriteit"-stoplicht eenmaal rood, dan blijven beide stoplichten rood gedurende de vereiste tijd (TCA/2) om het toegangspunt vrij te maken. Op dit punt krijgt het commando dat eerder op de tegengestelde zijde geregistreerd was de "prioriteit" en zorgt ervoor dat zijn stoplicht groen en de TCA herstart wordt. </td></tr> </table>	ALGEMEEN GEDRAG		Met gesloten automatisering en/of bewegende motors, of tijdens het knipperen voorafgaand aan de manoeuvre, is het stoplicht rood. Het stoplicht wordt alleen groen zodra de openingsmanoeuvre voltooid is. Tijdens een procedure voor het resetten van de positie (stop-/eindschakelaar zoeken), blijft ieder stoplicht rood tot de manoeuvre voltooid is.		STOPLICHTEN ZONDER PRIORITEIT		Gebruik het OPEN-commando om de automatisering te openen, stel de automatische sluiting TCA [P041 (NET besturingseenheden) / tl.01 (EVO besturingseenheden)] in. Alle stoplichten zullen gelijktijdig op dezelfde manier werken door het hierboven beschreven algemene gedrag te volgen.		STOPLICHTEN MET PRIORITEIT		Gebruik de commando's OPEN_INT en OPEN_EXT op de tegengestelde zijden van het hek. Bepaal de tijd die nodig is om het volledige pad tussen de 2 stoplichten af te leggen (vrijmaaktijd). Stel de automatische sluitingstijd TCA in als gelijk aan het dubbele van de vereiste vrijmaaktijd.		De stoplichten zullen zich als volgt gedragen: Met gesloten automatisering zullen beide stoplichten rood zijn. Als een commando ontvangen wordt uit een richting (INT of EXT) wordt het een "prioriteit". Aan het einde van de openingsmanoeuvre wordt alleen het overeenkomstige "prioriteit"-stoplicht (EXT of INT) groen, het andere blijft rood. Bij afwezigheid van andere commando's blijft het "prioriteit"-stoplicht groen gedurende de halve TCA en wordt dan rood. Aan het einde van de TCA sluit de automatisering. Als nieuwe commando's arriveren die van dezelfde richting afkomstig zijn terwijl het "prioriteit"-stoplicht groen is, dan wordt de TCA opnieuw geladen en daarna het groene licht. Ieder commando in de tegengestelde richting wordt geregistreerd en op stand-by gezet. Hierdoor wordt voorkomen dat rijen voertuigen gevormd worden. Is het "prioriteit"-stoplicht eenmaal rood, dan blijven beide stoplichten rood gedurende de vereiste tijd (TCA/2) om het toegangspunt vrij te maken. Op dit punt krijgt het commando dat eerder op de tegengestelde zijde geregistreerd was de "prioriteit" en zorgt ervoor dat zijn stoplicht groen en de TCA herstart wordt.											
ALGEMEEN GEDRAG																									
Met gesloten automatisering en/of bewegende motors, of tijdens het knipperen voorafgaand aan de manoeuvre, is het stoplicht rood. Het stoplicht wordt alleen groen zodra de openingsmanoeuvre voltooid is. Tijdens een procedure voor het resetten van de positie (stop-/eindschakelaar zoeken), blijft ieder stoplicht rood tot de manoeuvre voltooid is.																									
STOPLICHTEN ZONDER PRIORITEIT																									
Gebruik het OPEN-commando om de automatisering te openen, stel de automatische sluiting TCA [P041 (NET besturingseenheden) / tl.01 (EVO besturingseenheden)] in. Alle stoplichten zullen gelijktijdig op dezelfde manier werken door het hierboven beschreven algemene gedrag te volgen.																									
STOPLICHTEN MET PRIORITEIT																									
Gebruik de commando's OPEN_INT en OPEN_EXT op de tegengestelde zijden van het hek. Bepaal de tijd die nodig is om het volledige pad tussen de 2 stoplichten af te leggen (vrijmaaktijd). Stel de automatische sluitingstijd TCA in als gelijk aan het dubbele van de vereiste vrijmaaktijd.																									
De stoplichten zullen zich als volgt gedragen: Met gesloten automatisering zullen beide stoplichten rood zijn. Als een commando ontvangen wordt uit een richting (INT of EXT) wordt het een "prioriteit". Aan het einde van de openingsmanoeuvre wordt alleen het overeenkomstige "prioriteit"-stoplicht (EXT of INT) groen, het andere blijft rood. Bij afwezigheid van andere commando's blijft het "prioriteit"-stoplicht groen gedurende de halve TCA en wordt dan rood. Aan het einde van de TCA sluit de automatisering. Als nieuwe commando's arriveren die van dezelfde richting afkomstig zijn terwijl het "prioriteit"-stoplicht groen is, dan wordt de TCA opnieuw geladen en daarna het groene licht. Ieder commando in de tegengestelde richting wordt geregistreerd en op stand-by gezet. Hierdoor wordt voorkomen dat rijen voertuigen gevormd worden. Is het "prioriteit"-stoplicht eenmaal rood, dan blijven beide stoplichten rood gedurende de vereiste tijd (TCA/2) om het toegangspunt vrij te maken. Op dit punt krijgt het commando dat eerder op de tegengestelde zijde geregistreerd was de "prioriteit" en zorgt ervoor dat zijn stoplicht groen en de TCA herstart wordt.																									
STATUS_1 STATUS_2	Uitgang voor het bewaken van enkele statussen van de automatisering (zie parameters lo.60 en lo.61). N.O.-contact: sluit wanneer de bewaakte status optreedt. * Houd rekening met het volgende: voor sommige statussen van de automatisering die bewaakt worden, dient men bedrade en correct werkende eindschakelaars te hebben. <table border="1"> <tr> <th colspan="2">BESCHIKBARE STATUSSEN</th></tr> <tr> <td>MAINTENANCE</td><td>Activeert het onderhoudssignaal</td></tr> <tr> <td>PHOTO</td><td>Wordt geactiveerd tijdens de opening van een ingang van het PHOTO-type</td></tr> <tr> <td>STOP</td><td>Wordt geactiveerd tijdens de opening van een ingang van het STOP-type</td></tr> <tr> <td>OBSTACLE</td><td>Wordt geactiveerd wanneer een obstakel gedetecteerd wordt door de antibeknellingsfunctie of een ingang van het type SAFETY</td></tr> <tr> <td>EMERGENCY</td><td>Actief tijdens de activering van de ingang van het type EMERGENCY_IN</td></tr> <tr> <td>* CLOSED_M1</td><td>Wordt geactiveerd als M1 in de gesloten status is</td></tr> <tr> <td>* OPENED_M1</td><td>Wordt geactiveerd als M1 in de open status is</td></tr> <tr> <td>RESP_FIX</td><td>Wordt geactiveerd na een stroomuitval of een reset van de besturingskaart en RESP (Reset positie) is niet voltooid. Vaste uitgang</td></tr> <tr> <td>RESP_INT</td><td>Wordt geactiveerd na een stroomuitval of een reset van de besturingskaart en RESP (Reset positie) is niet voltooid. Intermitterende uitgang</td></tr> <tr> <td>* CLOSURE_FAILED</td><td>Wordt geactiveerd als de deur niet gesloten is na de duur die ingesteld is in de parameter tl.19. Als de automatisering de sluitmanoeuvre vervolgens voltooit, wordt de uitgang gedeactiveerd. N.B.: Werkt onafhankelijk van de aanwezigheid van de actieve TCA (tl.01) of TCA_PED (tl.02).</td></tr> <tr> <td>SECURITY</td><td>Wordt geactiveerd wanneer de encoder, met uitgeschakelde motor, een onverwachte beweging detecteert</td></tr> </table>	BESCHIKBARE STATUSSEN		MAINTENANCE	Activeert het onderhoudssignaal	PHOTO	Wordt geactiveerd tijdens de opening van een ingang van het PHOTO-type	STOP	Wordt geactiveerd tijdens de opening van een ingang van het STOP-type	OBSTACLE	Wordt geactiveerd wanneer een obstakel gedetecteerd wordt door de antibeknellingsfunctie of een ingang van het type SAFETY	EMERGENCY	Actief tijdens de activering van de ingang van het type EMERGENCY_IN	* CLOSED_M1	Wordt geactiveerd als M1 in de gesloten status is	* OPENED_M1	Wordt geactiveerd als M1 in de open status is	RESP_FIX	Wordt geactiveerd na een stroomuitval of een reset van de besturingskaart en RESP (Reset positie) is niet voltooid. Vaste uitgang	RESP_INT	Wordt geactiveerd na een stroomuitval of een reset van de besturingskaart en RESP (Reset positie) is niet voltooid. Intermitterende uitgang	* CLOSURE_FAILED	Wordt geactiveerd als de deur niet gesloten is na de duur die ingesteld is in de parameter tl.19. Als de automatisering de sluitmanoeuvre vervolgens voltooit, wordt de uitgang gedeactiveerd. N.B.: Werkt onafhankelijk van de aanwezigheid van de actieve TCA (tl.01) of TCA_PED (tl.02).	SECURITY	Wordt geactiveerd wanneer de encoder, met uitgeschakelde motor, een onverwachte beweging detecteert
BESCHIKBARE STATUSSEN																									
MAINTENANCE	Activeert het onderhoudssignaal																								
PHOTO	Wordt geactiveerd tijdens de opening van een ingang van het PHOTO-type																								
STOP	Wordt geactiveerd tijdens de opening van een ingang van het STOP-type																								
OBSTACLE	Wordt geactiveerd wanneer een obstakel gedetecteerd wordt door de antibeknellingsfunctie of een ingang van het type SAFETY																								
EMERGENCY	Actief tijdens de activering van de ingang van het type EMERGENCY_IN																								
* CLOSED_M1	Wordt geactiveerd als M1 in de gesloten status is																								
* OPENED_M1	Wordt geactiveerd als M1 in de open status is																								
RESP_FIX	Wordt geactiveerd na een stroomuitval of een reset van de besturingskaart en RESP (Reset positie) is niet voltooid. Vaste uitgang																								
RESP_INT	Wordt geactiveerd na een stroomuitval of een reset van de besturingskaart en RESP (Reset positie) is niet voltooid. Intermitterende uitgang																								
* CLOSURE_FAILED	Wordt geactiveerd als de deur niet gesloten is na de duur die ingesteld is in de parameter tl.19. Als de automatisering de sluitmanoeuvre vervolgens voltooit, wordt de uitgang gedeactiveerd. N.B.: Werkt onafhankelijk van de aanwezigheid van de actieve TCA (tl.01) of TCA_PED (tl.02).																								
SECURITY	Wordt geactiveerd wanneer de encoder, met uitgeschakelde motor, een onverwachte beweging detecteert																								

7 OP HET DISPLAY GETOONDE BERICHTEN

STATUSBERICHTEN		
Bericht	Beschrijving	
----	Hek gesloten	
- - - -	Hek open	
- - - -	Voetgangersopening	
oPE n	Opening in uitvoering	
oPE d	Voetgangersopening in uitvoering	
CLoS	Sluiting in uitvoering	
StEP	Besturingseenheid wacht op commando's na een startimpuls met stap-voor-stapbediening	
StoP	De STOP-ingang trad in werking tijdens de manoeuvre of er werd een obstakel gedetecteerd met beperkte duur van de omkering (SA.07>0 of SA.08 > 0)	
PhoB	De PHOTO-ingang trad in werking tijdens de manoeuvre	
-88-	TYPE niet gedefinieerd (zie Paragraaf 5.2)	
	Met ingeschakelde energiebesparingsfunctie toont het display het aangeduide bericht om de 10s	
UoLt	Onvoldoende spanning. Controleer de stroomtoevoer naar de besturingsprintplaat.	
	Met ingeschakelde besturingseenheid maar volledig uitgeschakeld display staat de kaart in de BOOT MODE: Geeft aan dat de firmware beschadigd is of geüpdatet wordt. Om de firmware te herstellen, gebruik de DEAINstaller app en controleer of de NET-NODE met de correcte poort verbonden is. Waarschuwing: als de firmware geüpdatet wordt, verliest de kaart alle gegevens (parameters en afstandsbedieningen) die in het geheugen opgeslagen zijn. Zorg ervoor dat een back-up van het geheugen gemaakt is als de gegevens na de update hersteld moeten worden.	
	Alle manoeuvres die tijdens een zoekprocedure van snelheidsafname stilstand (RESP) uitgevoerd worden, zullen knipperend op het display verschijnen.	
FOUTBERICHTEN		
Bericht	Beschrijving	Mogelijke oplossingen
Er 09	Communicatie met het apparaat dat verbonden is met de seriële poorten (COM1, COM2, enz...) afwezig of onderbroken	Controleer of de verbindingskabel in goede staat verkeert en correct verbonden is met de UART-poorten tussen de besturingseenheid en het apparaat dat in gebruik is.
Er 14	Inleren motorslag mislukt	Herhaal de procedure voor het inleren van de motorslag (SE.03)
Er 15	Verzoek inleren motorslag	Voer het inleren van de motorslag (SE.03) uit alvorens ongeacht welke andere handeling uit te voeren;
Er 20	Een poging om de kaart te programmeren is uitgevoerd terwijl een NET-LINK-apparaat verbonden is	Sluit de stroomvoorziening af, sluit het NET-LINK-apparaat af van de communicatiepoort en herstel de stroomvoorziening;
Er 21	Programmeringsvergrendeling	Ontgrendel de programmering door parameter SY.07=000 te wijzigen Reset de besturingseenheid om de programmeringsvergrendeling te verwijderen. Waarschuwing: de reset impliceert ook de terugkeer van de standaardwaarden voor de gehele parameterlijst.
Er 30	Bericht dat op het display verschijnt bij de start van iedere manoeuvre en op de activering of een fout van de STOP-ingang duidt	Controleer of het commando correct werkt. Controleer of de geïnstalleerde veiligheidsapparaten correct werken.
Er 31	Bericht dat op het display verschijnt bij de start van iedere manoeuvre en op de activering of een fout van de PHOTO_1-ingang duidt	
Er 32	Bericht dat op het display verschijnt bij de start van iedere manoeuvre en op de activering of een fout van de PHOTO_2-ingang duidt	
Er 33	Bericht dat op het display verschijnt bij de start van iedere manoeuvre en op de activering of een fout van de SAFETY_1-ingang duidt	
Er 34	Bericht dat op het display verschijnt bij de start van iedere manoeuvre en op de activering of een fout van de SAFETY_2-ingang duidt	

E-71	Mogelijke fout op encoderkanaal 1	Controleer of de encoder correct verbonden is. Als de bedrading correct is, is encoderkanaal 1 misschien defect. Stel de besturingseenheid in om met slechts 1 encoderkanaal te werken (SY.04=001) maar het is nodig om de CH1-CH2-draden van de encoder te verwisselen. Als de fout aanhoudt, vervang dan de elektrische motor
E-72	Mogelijke fout op encoderkanaal 2	Controleer of de encoder correct verbonden is. Als de bedrading correct is, is encoderkanaal 2 misschien defect. Stel de besturingseenheid in om met slechts 1 encoderkanaal te werken (SY.04=001). Waarschuwing: De precisie van de encoder zal afgenomen zijn

8 "EASY" PARAMETERLIJST

N.B. De lijst met parameters van het EASY menu wordt aangevuld met ongeacht welke gewijzigde parameter (ten aanzien van de STANDAARD-waarde) in het PRO menu. Hierdoor verkrijgt men een lijst van alle parameters die gebruikt worden.

TYPE 00 - (SCHUIFPOORTEN)		
		Default
SE.03	Inleren motorslag	-
SE.04	Werkrichting motor	000
RA.02	Inleren van afstandsbedieningen	-
RA.04	Radiocodering	000
RA.05	Afstandsbediening knop 1	001
RA.06	Afstandsbediening knop 2	000
IO.03	INPUT 3	013
IO.04	INPUT 4	015
TI.01	Automatische sluittijd	000
TI.02	Automatische voetgangerssluitijd	000
TE.01	Weergave status ingang besturingskaart	-

TYPE 04 - (SECTIONAALDEUREN)		
		Default
SE.03	Inleren motorslag	-
RA.02	Inleren van afstandsbedieningen	-
RA.04	Radiocodering	000
RA.05	Afstandsbediening knop 1	001
RA.06	Afstandsbediening knop 2	000
TI.01	Automatische sluitijd	000
TE.01	Weergave status ingang besturingskaart	-

9 "PRO" PARAMETERLIJST

SETUP-parameters (SETU)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
SE.03	Inleren motorslag		
	Start de procedure voor inleren van de slag: Druk één keer op [OK]: CL-1 zal weergegeven worden; CL-1: breng de motor op het gewenste sluitpunt met gebruik van de knoppen [+] en [-]. Bevestig de positie door op [OK] te drukken tot CL-1 knippert en laat de knop vervolgens los: OP-1 zal op het display verschijnen; OP-1: breng de motor op het gewenste openingspunt met gebruik van de knoppen [+] en [-]. Bevestig de positie door op [OK] te drukken tot CLOS knippert en laat de knop vervolgens los. Het bericht CLOS kan gedurende een variabele tijd op het display blijven, waarna de motor een automatische (sluit-open)-manoeuvre uitvoert om de slag en de krachten in het geheugen op te slaan. Aan het einde van de procedure verschijnt opnieuw SE.03. Waarschuwing: Als er bedrade eindschakelaars zijn, zal de motor automatisch stoppen tijdens de positioneringsfase wanneer een eindschakelaar bereikt wordt. Het zal hoe dan ook nodig zijn de positie met de knop [OK] te bevestigen om verder te gaan.		
SE.04	Werkrichting motor	000	000
	Omkering bewegingsrichting: Indien =1 worden de open/sluit-uitgangen van de motor automatisch omgekeerd zodat de bedrading niet met de hand gewijzigd hoeft te worden als de tandwielmotor in de omgekeerde positie geïnstalleerd is ten opzichte van de standaardpositie. Waarschuwing: Door deze parameter te veranderen, zullen de eindschakelaars, indien aanwezig, NIEt omgekeerd worden. Waarschuwing: Wanneer deze parameter gewijzigd wordt, moet een nieuwe procedure voor het inleren van de motorslag uitgevoerd worden (SE.03).		
		• 000: Standaardinstallatie • 001: Omgekeerde installatie	

RADIO-parameters (RAD)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
rA.01	Wissen van alle afstandsbedieningen in het geheugen		
	- Druk één keer kort op [OK]: CANCEL zal knipperend verschijnen; - Druk op [OK] en houd die ingedrukt: het woord CANCEL zal stabiel worden; Laat na ruwweg 5 s, wanneer rA.01 opnieuw verschijnt, de knop [OK] los (alle afstandsbedieningen zullen gewist zijn).		
rA.02	Inleren van afstandsbedieningen		
	- Druk één keer op [OK]: LEARN zal ruwweg 10 s verschijnen; - druk terwijl het woord LEARN weergegeven wordt op ongeacht welke knop van de afstandsbediening die in het geheugen opgeslagen moet worden; - Als de opslag in het geheugen slaagt, zal het display de positie weergeven die aan de nieuw opgeslagen afstandsbediening toegekend is (bijv. r000, r001, enz.).		
rA.03	Zoeken naar en wissen van een afstandsbediening		
	- druk één keer kort op [OK]; - gebruik de knoppen [+] en [-] p, de positie te bereiken die toegekend is aan de afstandsbediening die gewist moet worden; - druk op [OK] en houd die ruwweg 5s ingedrukt tot "r--" op het display verschijnt (de geselecteerde afstandsbediening is gewist); - wacht tot de procedure beëindigd is (rA.03 zal nog één keer opnieuw verschijnen). Waarschuwing: als er geen afstandsbedieningen in het geheugen opgeslagen zijn, zal het woord "no-r" op het display verschijnen als men naar de parameter gaat.		
rA.04	Radiocodering	000	000
	• 000: HCS FIXED CODE • 001: HCS ROLLING CODE • 002: DIP SWITCH (HT12) • 003: DART Waarschuwing: als het type codering gewijzigd moet worden en alleen als het geheugen al afstandsbedieningen met verschillende codes bevat, moet de procedure voor het wissen van het geheugen (rA.01) uitgevoerd worden NADAT de nieuwe code ingesteld is.		
rA.05	Afstandsbediening knop 1	001	001
rA.06	Afstandsbediening knop 2	000	000
rA.07	Afstandsbediening knop 3	000	000
rA.08	Afstandsbediening knop 4	000	000
	• 000: NONE • 001: START • 002: PED • 003: OPEN • 004: CLOSE	• 005: Niet gebruikt • 006: Niet gebruikt • 007: OPEN_INT • 008: OPEN_EXT • 009: OPEN_STOP	• 010: AUX_1_IN • 011: AUX_2_IN • 012: COURTESY_IN

rA.09	In het geheugen opgeslagen afstandsbedieningen		
	Door deze parameter te selecteren zal het display het aantal afstandsbedieningen tonen dat in het geheugen opgeslagen is. Gebruik de knop [OK] om ze weer te geven.		
rA.10	Inleren via de verborgen knop	001	001
	Kan gebruikt worden om de programmering van nieuwe afstandsbedieningen via radio in te schakelen met gebruik van de verborgen knop. • 000: programmering gedeactiveerd; • 001: programmering ingeschakeld, die desondanks uitgeschakeld blijft als de besturingseenheid vergrendeld is met gebruik van de installateurcode of de HCS afstandsbediening (zie SY.07); • 002: altijd ingeschakeld, zelfs met vergrendelde besturingseenheid; N.B.: De verborgen knopfunctie is desondanks altijd uitgeschakeld als NET-NODE, NET-BOX of NET-COM verbonden is (ER20 op het display).		

SYSTEEM-parameters (545E)

		Default TYPE 00	Default TYPE 04
SY.00	Ingesteld TYPE	000	004
	Maakt het mogelijk het TYPE en de op dat moment gebruikte firmware te zien. Druk op de knop [OK]: het display toont kort het TYPE (bijv.: "-04-") gevolgd door de firmware-versie (bijv.: "00.01").		
SY.01	Type motor	010	000
	Type 00 • 010: LIVI 3/24N Type 04 • 000: ADVANCE - ADVANCE/N - SPACE - SPACE/N - 001: SPACE/L • 002: ADVANCE/XL - SPACE/XL - 003: SPACE/XXL - SPACE/N/XXL - 004: SPACE/N/L BOOST • 005: SPACE/N/XL - ADVANCE/N/XL - 006: SPAZIO 702S - 007: SPAZIO 703S		
SY.02	Niet gebruikt		
SY.03	Gebruikte encoder	000	000
	• 000: motors met bedrade encoder • 001: motors zonder bedrade encoder (virtuele encoder)		
SY.04	Encodertype	001	002
	• 001: Encoder 1 kanaal • 002: Encoder 2 kanalen		
SY.05	Herstellen van de werkparameters (uitgezonderd IN / OUT)		
	Herstelt de parameters van de besturingseenheid en zet ze op de standaardwaarden voor het ingestelde TYPE. Wijzigt niet de waarden van de ingangen en de uitgangen. Invoeren in SY.05 met de knop [OK]: [dEF1] zal knipperend verschijnen. Druk op de knop [OK] en houd die ingedrukt tot [dEF1] stopt met knipperen; Laat de knop [OK] los.		
SY.06	Teller onderhoudsmanoeuvres		
	Indien =0 verricht het een reset van de teller en schakelt het het verzoek om een ingreep uit, indien >0 duidt het op het aantal manoeuvres (x500) dat voltooid moet worden voordat de besturingseenheid een voorafgaande extra 4 seconden knippert om aan te geven dat het nodig is een onderhoudsingreep uit te voeren. Bijv.: Indien SY.06=050 is het aantal manoeuvres = 50x500=25000 Waarschuwing: Voordat een nieuwe waarde voor de manoeuvre-teller ingesteld wordt, moet deze teller gereset worden door instelling van SY.06=0 en pas later SY.06= "nieuwe waarde". • 000: Onderhoudsverzoek uitgeschakeld • >000: Aantal manoeuvres (x500) voor onderhoudsverzoek (1.....255)		
SY.07	Vergrendeling toegang programmering		
	De toegang tot de programmering van de besturingseenheid kan vergrendeld zijn zodat de parameters niet gewijzigd kunnen worden via het display en de knoppen. Na invoering van SY.07 kunnen twee verschillende berichten verschijnen: • FREE: geen vergrendeling actief • BLOC-PROG: vergrendeling actief De vergrendeling kan op twee manieren ingesteld worden: • Inschakeling met afstandsbediening via codering HCS: druk in SY.07 op de knop van de afstandsbediening om te vergrendelen/ontgrendelen. • Instelling installateurcode via NET-LINK-apparaten. Waarschuwing: Bij afwezigheid van de slotcode kan de besturingseenheid toch worden ontgrendeld door het TYPE te wijzigen of door de bedrijfsparameters te herstellen (SY.05).		

SY.08	Inschakeling NET-EXP	000	000
	Inschakeling uitbreidingskaart NET-EXP: Waarschuwing: de uitbreidingskaart is als standaard uitgeschakeld. Waarschuwing: als een herstel van de instellingen op de standaardwaarden uitgevoerd wordt, vergeet dan niet de parameters correct in te stellen.	• 000: Uitgeschakeld • 001: Ingeschakeld	
SY.09	Positie opslaan	000	001
	Opslaan van de positie van het hek in het geheugen in geval van een stroomuitval. Waarschuwing: Om deze parameter te vervullen, controleer ook de functie "RESP en stopbeheer" (Mo.17).	• 000: RESP_ON = Op het moment van uitschakeling is de positie van het hek niet in het geheugen opgeslagen. De RESP wordt bij de daaropvolgende manoeuvre uitgevoerd. • 001: RESP_OFF = Op het moment van uitschakeling is de positie van het hek in het geheugen opgeslagen. De RESP wordt niet uitgevoerd.	
SY.10	Niet gebruikt		
SY.11	Niet gebruikt		
SY.12	U1/S1-poort communicatie type	000	000
	Activeert seriële communicatie in poort U1 (indien aanwezig op de kaart) of in S1 (aanwezig in art. 485/3-EXP). Opgelet: Het is niet mogelijk beide poorten tegelijk te bezetten.	• 000: U1_UART • 001: S1_RS485	
SY.13	Niet gebruikt		
SY.14	U3/S3-poort communicatie type	000	000
	Activeert seriële communicatie in poort U3 (indien aanwezig op de kaart) of in S3 (aanwezig in art. 485/3-EXP - NET-NODE 2.0). Opgelet: Het is niet mogelijk beide poorten tegelijk te bezetten.	• 000: U3_UART • 001: S3_RS485	

INGANG / UITGANG-parameters (I/O)

		Default TYPE 00	Default TYPE 04
Io.00	Herstel van de "I/O"-instellingen (ingang/uitgang)		
	Zet de ingangen en de uitgangen opnieuw op de standaardwaarden voor het ingestelde TYPE (op de besturingseenheid en NET-EXP). Invoeren in Io.00 met de knop [OK]: dEF2 zak knipperend verschijnen; druk op de knop [OK] en houd die ingedrukt tot dEF2 stopt met knipperen; Laat de knop [OK] los.		
Io.01	INPUT 1	021	021
Io.02	INPUT 2	001	001
Io.03	INPUT 3	017	000
Io.04	INPUT 4	019	000
	• 000: NONE • 001: START • 002: PED • 003: OPEN • 004: CLOSE • 005: OPEN_PM • 006: CLOSE_PM • 007: OPEN_INT • 008: OPEN_EXT • 009: OPEN_STOP • 010: AUX_1_IN • 011: AUX_2_IN • 012: COURTESY_IN • 013: Niet gebruikt • 014: Niet gebruikt • 015: Niet gebruikt • 016: STOP / SAS_INPUT • 017: SWO_1 • 018: Niet gebruikt • 019: SWC_1 • 020: Niet gebruikt • 021: PHOTO_1 • 022: PHOTO_2 • 023: SAFETY_1 • 024: SAFETY_1_8k2 • 025: SAFETY_2 • 026: SAFETY_2_8k2 • 027: SAFETY_INHIBITION • 028: EMERGENCY_IN • 029: Niet gebruikt • 030: RESET • 031: MANEUVER_INHIBITION		
Io.05 ... Io.10	Niet gebruikt		
Io.20	Werking van de knop [↑]	000	003
Io.21	Werking van de knop [↓]	000	004
	• 000: NONE • 001: START • 002: PED • 003: OPEN • 004: CLOSE • 005: OPEN_PM • 006: CLOSE_PM • 007: OPEN_INT • 008: OPEN_EXT • 009: OPEN_STOP • 010: AUX_1_IN • 011: AUX_2_IN • 012: COURTESY_IN		

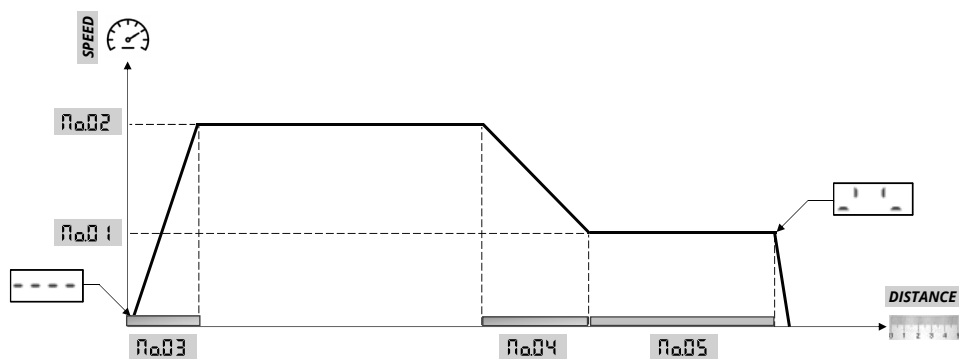
Io.31	OUTPUT 1		011	011
Io.32	OUTPUT 2		009	009
	• 000: NONE • 001: 24V • 002: 24V_TEST • 003: ELOCK_M1 • 004: ELOCK_INV_M1 • 005: ELOCK_BOOST_M1 • 006: Niet gebruikt • 007: Niet gebruikt • 008: Niet gebruikt • 009: WARN_FIX / SAS_OUTPUT • 010: WARN_INT • 011: FLASH_FIX • 012: FLASH_INT	• 013: COURTESY • 014: Niet gebruikt • 015: Niet gebruikt • 016: Niet gebruikt • 017: Niet gebruikt • 018: MINUTERIE • 019: ALARM • 020: AUX_1_OUT_INPULS • 021: AUX_1_OUT_STEP • 022: AUX_1_OUT_TEMP • 023: AUX_2_OUT_INPULS • 024: AUX_2_OUT_STEP • 025: AUX_2_OUT_TEMP	• 026: TRAFFIC_LIGHT_INT • 027: TRAFFIC_LIGHT_EXT • 028: STATUS_1 • 029: STATUS_2 • 030: Niet gebruikt • 031: Niet gebruikt • 032: Niet gebruikt • 033: Niet gebruikt • 034: Niet gebruikt	
Io.33 ... Io.38	Niet gebruikt			
Io.41	EXP_INPUT 1		000	000
Io.42	EXP_INPUT 2		000	000
Io.43	EXP_INPUT 3		000	000
Io.44	EXP_INPUT 4		000	000
Io.45	EXP_INPUT 5		000	000
Io.46	EXP_INPUT 6		000	000
	• 000: NONE • 001: START • 002: PED • 003: OPEN • 004: CLOSE • 005: OPEN_PM • 006: CLOSE_PM • 007: OPEN_INT	• 008: OPEN_EXT • 009: OPEN_STOP • 010: AUX_1_IN • 011: AUX_2_IN • 012: COURTESY_IN • 013: Niet gebruikt • 014: Niet gebruikt • 015: Niet gebruikt	• 016: STOP / SAS_INPUT • 017: SWO_1 • 018: Niet gebruikt • 019: SWC_1 • 020: Niet gebruikt • 021: PHOTO_1 • 022: PHOTO_2 • 023: SAFETY_1	• 024: SAFETY_1_8k2 • 025: SAFETY_2 • 026: SAFETY_2_8k2 • 027: SAFETY_INHIBITION • 028: EMERGENCY_IN • 029: Niet gebruikt • 030: RESET • 031: MANEUVER_INHIBITION
Io.51	EXP_OUTPUT 1		000	000
Io.52	EXP_OUTPUT 2		000	000
Io.53	EXP_OUTPUT 3		000	000
Io.54	EXP_OUTPUT 4		000	000
Io.55	EXP_OUTPUT 5		000	000
Io.56	EXP_OUTPUT 6		000	000
Io.57	EXP_OUTPUT 7		000	000
Io.58	EXP_OUTPUT 8		000	000
	• 000: NONE • 001: 24V • 002: 24V_TEST • 003: ELOCK_M1 • 004: ELOCK_INV_M1 • 005: ELOCK_BOOST_M1 • 006: Niet gebruikt • 007: Niet gebruikt • 008: Niet gebruikt • 009: WARN_FIX / SAS_OUTPUT • 010: WARN_INT • 011: FLASH_FIX • 012: FLASH_INT	• 013: COURTESY • 014: Niet gebruikt • 015: Niet gebruikt • 016: Niet gebruikt • 017: Niet gebruikt • 018: MINUTERIE • 019: ALARM • 020: AUX_1_OUT_INPULS • 021: AUX_1_OUT_STEP • 022: AUX_1_OUT_TEMP • 023: AUX_2_OUT_INPULS • 024: AUX_2_OUT_STEP • 025: AUX_2_OUT_TEMP	• 026: TRAFFIC_LIGHT_INT • 027: TRAFFIC_LIGHT_EXT • 028: STATUS_1 • 029: STATUS_2 • 030: Niet gebruikt • 031: Niet gebruikt • 032: Niet gebruikt • 033: Niet gebruikt • 034: Niet gebruikt	
Io.60	STATUS 1-functie		000	000
Io.61	STATUS 2-functie		000	000
	• 000: NONE • 001: MAINTENANCE • 002: PHOTO • 003: STOP • 004: OBSTACLE • 005: EMERGENCY	• 006: CLOSED_M1 • 007: OPENED_M1 • 008: Niet gebruikt • 009: Niet gebruikt • 010: RESP_FIX • 011: RESP_INT	• 012: Niet gebruikt • 013: Niet gebruikt • 014: Niet gebruikt • 015: Niet gebruikt • 016: CLOSURE_FAILED • 017: SECURITY	

BEWEGING-parameters (ΠΟΛΕ)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
Mo.01	Vertragingssnelheid tijdens openen	040	055
	Aanpassing van het motortoerental tijdens het afremmen tijdens het openen.	5%.....100%	
Mo.02	Maximum snelheid tijdens openen	100	100
	Aanpassing van het motortoerental tijdens het openen.	5%.....100%	
Mo.03	Versnellingsruimte tijdens openen	010	010
	Dit drukt een gedefinieerde ruimte uit in % van de totale slag (waarde <30%) waarbinnen versnelling wordt gecreëerd bij het begin van een openingscommando. Een kleine waarde komt overeen met een zeer hoge integrator.	0%.....30%	
Mo.04	Openingsruimte voor de overgang naar snelheid	010	010
	Het drukt een ruimte uit, gedefinieerd in % van de totale slag (waarde <30%), waarbinnen de automatisering moet vertragen tot de vertragingssnelheid. Het einde van deze ruimte wordt berekend vanaf het begin van ruimte Mo.05.	0%.....30%	
Mo.05	Vertragingsruimte tijdens openen	010	010
	Dit drukt een bepaalde ruimte uit in % van de totale slag (waarde <30%). Dit is het laatste gedeelte dat door de automatisering tijdens het openingsmanoeuvre wordt voltooid.	0%.....30%	
Mo.06	Vertragingssnelheid tijdens sluiten	040	020
	Aanpassing van het motortoerental tijdens het afremmen tijdens het sluiten.	5%.....100%	
Mo.07	Maximum snelheid tijdens het sluiten	100	075
	Aanpassing van het motortoerental tijdens het sluiten.	5%.....100%	
Mo.08	Versnellingsruimte tijdens het sluiten	010	010
	Dit drukt een gedefinieerde ruimte uit in % van de totale slag (waarde <30%) waarbinnen versnelling wordt gecreëerd bij het begin van een sluitingscommando. Een kleine waarde komt overeen met een zeer hoge integrator.	0%.....30%	
Mo.09	Ruimte voor de overgang naar de sluitsnelheid	010	010
	Het drukt een ruimte uit, gedefinieerd in % van de totale slag (waarde <30%), waarbinnen de automatisering moet vertragen tot de vertragingssnelheid. Het einde van deze ruimte wordt berekend vanaf het begin van ruimte Mo.10.	0%.....30%	
Mo.10	Vertragingsruimte tijdens sluiting	010	010
	Dit drukt een bepaalde ruimte uit in % van de totale slag (waarde <30%). Dit is het laatste gedeelte dat door de automatisering wordt voltooid in het sluitingsmanoeuvre.	0%.....30%	
Mo.11	Stopintensiteit	020	020
	Past aan hoe snel de motor naar snelheid 0 (nul) valt in geval van een stop of een omkering van de beweging. Is van invloed op stilstanden gegenereerd door: - Bewegingscommando's (START, OPEN, CLOSE, PED, enz.); - Activering van ingang type PHOTO of STOP. Het is niet van invloed op stilstanden gegenereerd door: - aankomst op eindschakelaar of op een in het geheugen opgeslagen punt; - noodomkering (detectie van intern obstakel of activering van ingang type SAFETY). N.B.: Hogere waarden = snellere stop; Lagere waarden = langzamer stop. Waarschuwing: Om overmatige stress te voorkomen die de correcte werking van de automatisering kan compromitteren, is het aanbevolen altijd rekening te houden met de mogelijke inertie van de deur en te vermijden hoge waarden in te stellen als grote massa's aanwezig zijn.	0%.....50%	
Mo.12	Open ruimte voor voetgangersfunctie	030	050
	Instelling van de openingsruimte voor de voetgangersfunctie in %.	0%.....100%	
Mo.13	Krachtgevoeligheid voor motor 1 tijdens openen	050	040
	Geeft een waarde in % om de gevoeligheid aan te passen voor de detectie van een obstakel tijdens het openen in motor 1. Een hoge waarde komt overeen met een lagere gevoeligheid.	1%.....100%	
Mo.14	Krachtgevoeligheid voor motor 1 tijdens het sluiten	050	040
	Geeft een waarde in % om de gevoeligheid aan te passen voor de detectie van een obstakel tijdens het sluiten in motor 1. Een hoge waarde komt overeen met een lagere gevoeligheid.	1%.....100%	

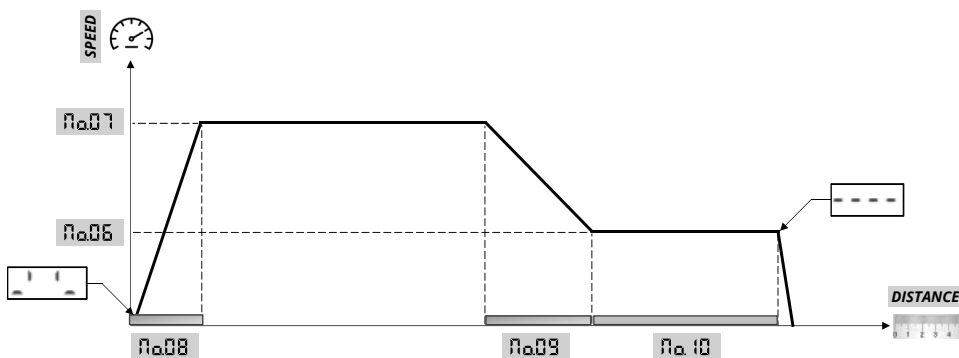
Mo.15	Niet gebruikt		
Mo.16	Niet gebruikt		
Mo.17	RESP en stopbeheer	002	001
	• 000: In de normale bedrijfsmodus stopt hij op het opgeslagen punt; in geval van RESP zoekt het naar de openingsreferentie. • 001: In de normale bedrijfsmodus stopt hij op het opgeslagen punt; in geval van RESP zoekt het naar de sluitreferentie. • 002: Zoekt alleen op de opening naar de stop terwijl het op de sluiting op het in het geheugen opgeslagen punt stopt. In geval van RESP start het op de opening. • 003: Zoekt alleen op de sluiting naar de stop terwijl het op de opening op het in het geheugen opgeslagen punt stopt. In geval van RESP start het op de sluiting. • 004: Zoekt naar de stop op de sluiting en op de opening. In geval van RESP start het op de opening. • 005: Zoekt naar de stop op de sluiting en op de opening. In geval van RESP start het op de sluiting. N.B.: De enige toegestane richting in geval van RESP is de ingestelde richting, in geval van omkeringen (PHOTO, SAFETY) stopt het de beweging. N.B.: Bij bekabelde eindschakelaars stopt de automatisering altijd wanneer de eindschakelaar wordt bereikt. N.B.: Schakel het zoeken naar stopreferenties pas na het leren in (SE.03). Dit om te voorkomen dat de motor te hard gaat duwen tijdens het in kaart brengen van de krachten.		
Mo.18	Versnelling in twee fasen	000	000
	Indien geactiveerd, voert het een acceleratie-integrator uit tot de vertragingssnelheid bepaald door de parameter Mo.01 of Mo.06, en handhaaft deze tot het einde van de acceleratieruimte (Mo.03 of Mo.08), waarna het toerental overschakelt op de maximaal ingestelde snelheid. Opmerking: Deze parameter kan worden gebruikt om botstests op sluitende garagedeuren te vergemakkelijken op het punt: H-300mm. (H=hoogte van de sectionaaldeur).	• 000: Uitgeschakeld • 001: Alleen in opening • 002: Alleen in sluiting • 003: Bij het openen en sluiten	
Mo.19	Duur initiële piek op de opening	000	000
	• 000: Initiële piek gedeactiveerd (voert een zeer korte, bijna niet waarneembare piek uit) • 00X: Past de duur van de piek aan tot 2,5s (X*10 ms)		
Mo.20	Duur initiële piek op de sluiting	000	000
	• 000: Initiële piek gedeactiveerd (voert een zeer korte, bijna niet waarneembare piek uit) • 00X: Past de duur van de piek aan tot 2,5s (X*10 ms)		
Mo.21	Stopmarge bij opening	010	100
	Ruimte aan het einde van het openingsmanoeuvre, uitgevoerd met vertragingssnelheid en zonder achteruitrijden op een obstakel. Uitgedrukt in duizendsten van de totale slag. (0.....255)		
Mo.22	Stopmarge bij sluiting	010	030
	Ruimte aan het einde van het sluitmanoeuvre, uitgevoerd met vertragingssnelheid en zonder achteruitrijden over een obstakel. Uitgedrukt in duizendsten van de totale slag. (0.....255)		
Mo.23	Niet gebruikt		
Mo.24	Niet gebruikt		
Mo.25	Niet gebruikt		
Mo.26	Niet gebruikt		
Mo.27	Niet gebruikt		
Mo.28	Anti-inbraak remmen	000	000
	Parameter voorzien voor automatiseringen op rails voor sectionaaldeuren. Dit wordt gebruikt om motorbewegingen tegen te gaan die worden gedetecteerd wanneer de automatisering niet in werking is. In dit geval wordt de motor in de tegenovergestelde richting van de gedetecteerde beweging geactiveerd, om de positie van de automatisering ongewijzigd te laten. Opmerking: het is NOODZAKELIJK een 2-kanaals encoder te gebruiken die is aangesloten en ingeschakeld (SY.04=002). Opmerking: Indien actief (Mo.28 = 001,002,003) is het NOODZAKELIJK om parameter Mo.17 = 002 in te stellen en de mechanische stop te installeren (art. AB / FM niet bijgeleverd) op het traject in de geopende positie.		
	• 000: Uitgeschakeld • 001: Alleen actief met gesloten hek • 002: Alleen actief met open hek • 003: Beide actief met open en gesloten hek		

SCHEMA'S VOOR DE AANPASSING VAN DE BEWEGING

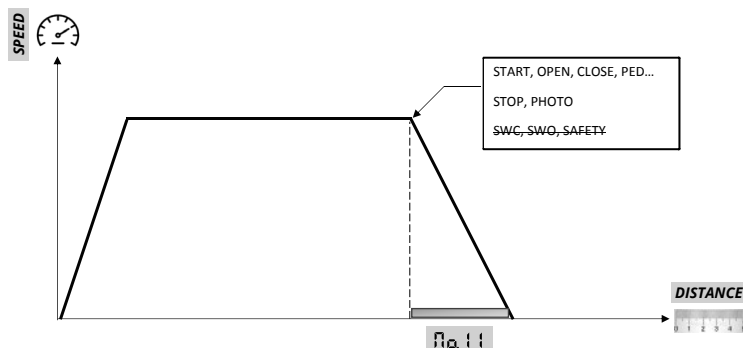
Aanpassingen in OPENING



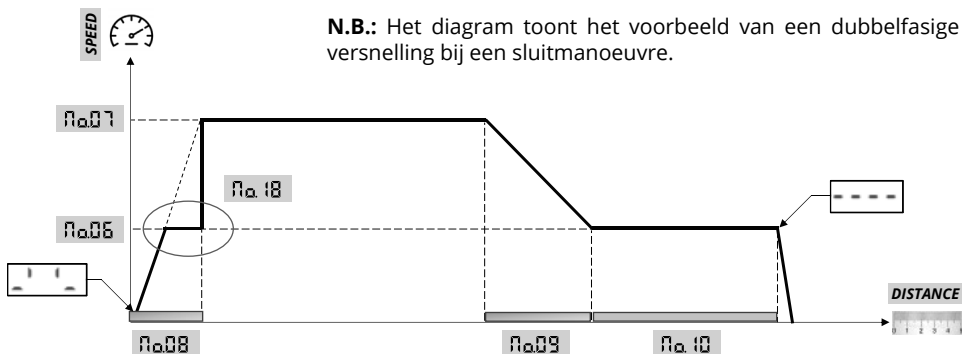
Aanpassingen in SLUITING



Aanpassing van de STOPINTENSITEIT (Mo.11)



Afstelling van de dubbelfasige versnelling (Mo.18)



VEILIGHEID-parameters (SAFE)

		Default TYPE 00	Default TYPE 04
SA.01	PHOTO_1	002	002
	• 000: STOP & CLOSE - De fotocelingang wordt alleen gecontroleerd bij de start met stationair hek en tijdens de sluitmanoeuvre. In het eerste geval voorkomt het de start terwijl het op de sluiting de omkering van de beweging activeert. • 001: ALWAYS - De fotocelingang wordt altijd gecontroleerd. Met stationair hek voorkomt het dat het hek start. Tijdens de sluitmanoeuvre activeert het de omkering van de beweging. Tijdens de openingsmanoeuvre veroorzaakt het de stilstand van het hek. • 002: CLOSE - De fotocelingang wordt alleen gecontroleerd tijdens de sluitmanoeuvre. De activering ervan activeert de omkering van de beweging.		
SA.02	PHOTO_2	000	002
	• 000: STOP & CLOSE - De fotocelingang wordt alleen gecontroleerd bij de start met stationair hek en tijdens de sluitmanoeuvre. In het eerste geval voorkomt het de start terwijl het op de sluiting de omkering van de beweging activeert. • 001: ALWAYS - De fotocelingang wordt altijd gecontroleerd. Met stationair hek voorkomt het dat het hek start. Tijdens de sluitmanoeuvre activeert het de omkering van de beweging. Tijdens de openingsmanoeuvre veroorzaakt het de stilstand van het hek. • 002: CLOSE - De fotocelingang wordt alleen gecontroleerd tijdens de sluitmanoeuvre. De activering ervan activeert de omkering van de beweging.		
SA.03	SAFETY_1	000	001
	• 000: Gevoelige rand altijd ingeschakeld • 001: Gevoelige rand alleen tijdens sluiting ingeschakeld • 002: Gevoelige rand alleen ingeschakeld tijdens sluiting en voorafgaand aan iedere beweging • 003: Gevoelige rand alleen tijdens opening ingeschakeld • 004: Gevoelige rand alleen ingeschakeld tijdens opening en voorafgaand aan iedere beweging		
SA.04	SAFETY_2	000	001
	• 000: Gevoelige rand altijd ingeschakeld • 001: Gevoelige rand alleen tijdens sluiting ingeschakeld • 002: Gevoelige rand alleen ingeschakeld tijdens sluiting en voorafgaand aan iedere beweging • 003: Gevoelige rand alleen tijdens opening ingeschakeld • 004: Gevoelige rand alleen ingeschakeld tijdens opening en voorafgaand aan iedere beweging		
SA.05	Activering van "CLOSE IMMEDIATELY"	000	000
	• 000: Uitgeschakeld • 001: Alleen actief voor PHOTO_1 • 002: Alleen actief voor PHOTO_2 • 003: Actief voor PHOTO_1 en PHOTO_2		
SA.06	Gedrag van "CLOSE IMMEDIATELY"	000	000
	Maakt het mogelijk het gedrag te definiëren wanneer een fotocel met de modus "close immediately" (onmiddellijk sluiten) tijdens een openingsmanoeuvre doorkruist wordt. • 000: Voltooit eerst de volledige openingsmanoeuvre en sluit het hek daarna opnieuw met de vertraging die ingesteld is in tl.20; • 001: Onderbreekt de manoeuvre en sluit het hek daarna opnieuw met de vertraging die ingesteld is in tl.20.		
SA.07	Omkering wegens een obstakel tijdens de opening	003	003
	Maakt het mogelijk de duur van de omkering van de beweging aan te passen indien een obstakel gedetecteerd wordt tijdens de openingsmanoeuvre.	• 000: Volledige omkering na een obstakel • >000: Duur van de omkering na een obstakel (1s.....10s)	
SA.08	Omkering wegens een obstakel tijdens de sluiting	003	003
	Maakt het mogelijk de duur van de omkering van de beweging aan te passen indien een obstakel gedetecteerd wordt tijdens de sluitmanoeuvre.	• 000: Volledige omkering na een obstakel • >000: Duur van de omkering na een obstakel (1s.....10s)	
SA.09	TCA met EMERGENCY_IN	000	000
	Beschrijft het gedrag van de TCA in combinatie met de functie EMERGENCY_IN • 000: Als de TCA actief is, gaat het hek opnieuw dicht na de TCA; • 001: Zelfs als de TCA actief is, gaat het hek niet automatisch opnieuw dicht. De eerste hernieuwde sluitmanoeuvre vereist een commando. Bij de volgende manoeuvre werkt de TCA normaal.		
SA.10	Autotest veiligheidsapparaat	000	000
	De functie schakelt de 24V_TEST-ingang uit en controleert de opening van het contact van het veiligheidsapparaat voorafgaand aan iedere manoeuvre. Waarschuwing: voor de werking in de modus "Safety device auto-test" (Autotest veiligheidsapparaat) moeten de volgende elementen aangesloten zijn: - De zenders (TX) op de 24V_TEST-uitgang; - De ontvangers (RX) op de 24V-uitgang; Bovendien moeten de veiligheidsapparaten bedraad en uitgelijnd zijn voordat het pad ingeleerd wordt (SE.03).	• 000: Uitgeschakeld • 001: Ingeschakeld	

SA.11	Belemmering PHOTO_1	000	000
	De functie belemmert de inwerkingtreding van de fotocellen op zowel de openings- als de sluitmanoeuvres, in de zone tussen het detectiepunt en het punt van volledige sluiting. Tijdens de automatische inleerprocedure van de motorslag (SE.03) bepaalt de verduistering van de fotocellen tijdens de sluitbeweging van de deur het startpunt van de belemmering. Het is noodzakelijk dat de te belemmeren fotocel verbonden is als PHOTO_1.	• 000: Belemmering gedeactiveerd • 001: Belemmering actief (de fotocellen worden altijd genegeerd in de zone tussen het detectiepunt en het sluitpunt)	
SA.12	Automatische sluiting TCA na obstakel tijdens sluiting	000	000
	In het geval van een volledige omkering (SA.08=000) tijdens een sluitmanoeuvre, bepaalt het hoe de automatisering de automatische hersluitmanoeuvre TCA zal uitvoeren. N.B.: alleen geldig voor obstakels die gedetecteerd worden via de SAFETY-modus of de antibeknellingsfunctie.	• 000: Voert altijd een automatische hersluiting uit • 001: Probeert 1 automatische hersluiting • 002: Probeert 2 automatische hersluitmanoeuvres • 003: Probeert 3 automatische hersluitmanoeuvres • 004: Belemmert automatische hersluiting	

TIJDEN-parameters (𐀀 𐀀)

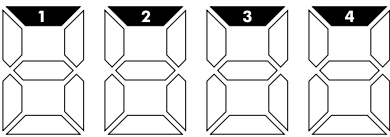
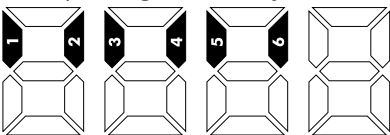
		Default TYPE 00	Default TYPE 04
tl.01	Automatische sluittijd (TCA)	000	000
	Past de tijd voor de automatische sluiting TCA aan	• 000: Uitgeschakeld • >000: Actief gedurende de ingestelde tijd (1s.....255s)	
tl.02	Automatische voetgangerssluitijd (TCA_PED)	000	000
	Past de tijd voor de automatische voetgangerssluiting TCA_PED aan	• 000: Uitgeschakeld • >000: Actief gedurende de ingestelde tijd (1.....255s) (1.....255min - ALLEEN TYPE 04)	
tl.03	Knippertijd voorafgaand aan openingsmanoeuvre	000	000
	Past de knippertijd aan voorafgaand aan een openingsmanoeuvre.	(0s.....10s)	
tl.04	Knippertijd voorafgaand aan sluitmanoeuvre	000	000
	Past de knippertijd aan voorafgaand aan een sluitmanoeuvre.	(0s.....10s)	
tl.05	Niet gebruikt		
tl.06	Niet gebruikt		
tl.07	COURTESY-tijd	060	060
	Past de tijd voor het COURTESY-licht aan.	0s.....255s	
tl.08	ELOCK_M1 Tijd	002	002
	Past de activeringstijd aan voor de ELOCK_M1 / BOOST_M1-uitgang, of de deactiveringstijd van de ELOCK_INV_M1-uitgang.	(1s.....10s)	
tl.09	Niet gebruikt		
tl.10	Niet gebruikt		
tl.11	Niet gebruikt		
tl.12	Niet gebruikt		
tl.13	Niet gebruikt		
tl.14	Niet gebruikt		
tl.15	Niet gebruikt		
tl.16	AUX_1 Tijd	100	100
	Past de activeringstijd voor de AUX_1-uitgang aan, indien die door een timer geregeld wordt.	(0s.....255s)	
tl.17	AUX_2 Tijd	100	100
	Past de activeringstijd voor de AUX_2-uitgang aan, indien die door een timer geregeld wordt.	(0s.....255s)	
tl.18	Niet gebruikt		

tl.19	Alarmtijd sluiting mislukt	010	010
	Tijd gebruikt voor de STATUS-uitgangen die geconfigureerd zijn als CLOSURE_FAILED: is deze tijd eenmaal verstreken, en de automatisering is niet in de sluitpositie, dan wordt de uitgang geactiveerd. N.B.: Werkt onafhankelijk van de aanwezigheid van TCA (tl.01) of TCA_PED (tl.02).	(1min.....255min)	
tl.20	Vertraging op "CLOSE IMMEDIATELY"	001	001
	Maakt het mogelijk in te stellen na hoeveel seconden de automatische hersluiting van de functie "onmiddellijk sluiten" optreedt (SA.05).	(1s.....10s)	

EXTRA-parameters (EHLR)		Default TYPE 00	Default TYPE 04
EX.01	Condominiumfunctie	000	000
	Maakt het mogelijk de ingangen van het openings- en sluitcommando uit te schakelen tijdens de opening en de automatische sluittijd.	• 000: Uitgeschakeld • 001: Alleen actief op de opening • 002: Actief op automatische opening en sluiting	
EX.02	Niet gebruikt		
EX.03	Niet gebruikt		
EX.04	Niet gebruikt		
EX.05	Niet gebruikt		
EX.06	Inschakeling "STEP-BY-STEP"	001	001
	Selectie van de modus "reversal" (tijdens de manoeuvre keert een commando-impuls de bewegingsrichting om) of "step-by-step" (tijdens de manoeuvre stopt een commando-impuls de beweging. De daaropvolgende impuls herstart de beweging in de tegengestelde richting).	• 000: Omkering • 001: Stap-voor-stap met START en PED • 002: Stap-voor-stap met START, PED en OPEN/CLOSE	
EX.07	Vergemakkelijking handmatige ontgrendeling met gesloten hek	000	000
	Indien =0 is de functie uitgeschakeld. Indien ≠0 voert 1 motor, na de detectie van de stilstand na sluiting, een korte omkering uit om de druk erop te ontladen en de handmatige ontgrendeling te faciliteren. De ingestelde waarde duidt op de duur van de omkering.	• 000: Facilitering ontgrendeling gedeactiveerd • >000: Facilitering ontgrendeling geactiveerd met duur gelijk aan: (1x25ms.....20x25ms) (1x25ms.....40x25ms - ALLEEN TYPE 00)	
EX.08	Vergemakkelijking handmatige ontgrendeling met geopend hek	000	000
	Indien =0 is de functie uitgeschakeld. Indien ≠0 voert 1 motor, na de detectie van de stilstand na opening, een korte omkering uit om de druk erop te ontladen en de handmatige ontgrendeling te vergemakkelijken. De ingestelde waarde duidt op de duur van de omkering.	• 000: Facilitering ontgrendeling gedeactiveerd • >000: Facilitering ontgrendeling geactiveerd met duur gelijk aan: (1x25ms.....20x25ms) (1x25ms.....40x25ms - ALLEEN TYPE 00)	
EX.09	Niet gebruikt		
EX.10	Energiebesparing	000	000
	Functie voor energiebesparing wanneer er een noodaccukit is of een stroomvoorzieningssysteem gebaseerd op zonnepanelen. Wanneer de Energiebesparingsfunctie actief is, is het display uit en toont om de 10s het symbool "- -". De functie kan op 3 niveaus ingesteld worden: • 000: "Energiebesparing" niet actief; • 001: "Energiebesparing" actief: schakelt alle uitgangen uit behalve de vaste Vaux 24V-uitgang; • 002: "Energiebesparing" actief: schakelt alle uitgangen uit behalve de vaste Vaux 24V-uitgang; bovendien worden alle uitgangen van het type STATUS actief gehouden. Waarschuwing: met actieve "Energiebesparing" is de SAS-functie (Security Access System) niet actief.		

EX.11	SAS-functie	000	000
	Activering van de SAS-functie (alleen voor SAS_OUTPUT-uitgangen): de SAS-uitgang is verbonden met een STOP / SAS_INPUT-ingang van een tweede besturingseenheid, die de werkmodus "bank door" activeert (waarbij de opening van de tweede deur uitgeschakeld is zolang de eerste deur niet volledig gesloten is). Als deze parameter ingeschakeld is, voert het na een reset een automatische RESP uit gedurende welke de SAS-uitgang niet geactiveerd wordt. Als eindschakelaars aanwezig zijn en ingedrukt worden na een reset, zal geen RESP uitgevoerd worden. Waarschuwing: als beide vleugels handmatig ontgrendeld en uit de sluitpositie verschoven zijn, wordt een tussenvergrendeling gecreëerd. Het zal dan nodig zijn minstens een van de twee vleugels handmatig te sluiten. Waarschuwing: de STOP / SAS_INPUT-ingang moet geactiveerd worden door een spanningsloos contact-uitgang, zoals die van een NET-EXP-uitbreidingskaart of een relais. Waarschuwing: in geval van RESP moet de SAS-functie noodzakelijkerwijze gekoppeld worden aan een zoekopdracht naar de referentie / stop vlakbij de sluiting. Het werkt uit op de waarden van Mo.17 = 001, 003, 005.	• 000: Uitgeschakeld • 001: Ingeschakeld	
EX.12	Herlading TCA	001	001
	Het stelt u in staat om de TCA te herladen met open hek en actieve TCA. De functie is geldig voor zowel TCA (tl.01) als TCA_PED (tl.02). Indien = 1 zal met volledig open hek een interventie op PHOTO, OPEN, OPEN_INT of OPEN_EXT de TCA herladen. Met open hek in de voetgangersmodus zal een interventie op PHOTO of PED de TCA_PED herladen, terwijl een commando OPEN, OPEN_INT of OPEN_EXT de volledige opening veroorzaakt.	• 000: Herlading uitgeschakeld • 001: Herlading ingeschakeld	
EX.13	TCA onderbreken	000	000
	Indien =0 met deur open en actieve TCA, treedt de automatische sluiting altijd op, zelfs als een impulsief STOP-commando gegeven was. Alleen een gehandhaafd STOP-commando belemmert de automatische sluiting van de deur; Indien =1 met deur open en actieve TCA, wist een impuls van het STOP-commando de automatische sluiting volledig; Indien =2 met deur open en actieve TCA, wist een impuls van het STOP- of OPEN-commando de automatische sluiting. N.B.: Indien actief, werkt de parameter ook in op de TCA_PED-functie (in dit geval werkt de waarde 002 als 001 aangezien een OPEN-commando met het hek gestopt in de voetgangersopening volledige opening genereert).	• 000: Uitgeschakeld • 001: Actief met een STOP-impuls schakelt het TCA uit. • 002: Actief met een STOP- of OPEN-impuls schakelt het TCA uit.	
EX.14	Niet gebruikt		
EX.15	Niet gebruikt		
EX.16	Niet gebruikt		
EX.17	Geforceerd hold-to-run	000	000
	Als de functie geactiveerd is, worden alle ingangen die als OPEN en CLOSE geconfigureerd zijn automatisch ook OPEN_UP en CLOSE_UP indien geactiveerd en gedurende minstens 5s actief gehouden, als een veiligheidsapparaat (fotocel en/of gevoelige rand) bezet is. Deze functie kan daarom gebruikt worden om de automatisering zelfs te bedienen als de veiligheidsapparaten defect zijn. Als de ingang niet langer actief gehouden wordt, zal de automatisering terugkeren naar de automatische werkmodus. Deze functie is niet beschikbaar met veiligheidsapparaten van het type SAFETY gedeactiveerd met stationair hek (waarden 001 en 003 van parameters SA.03 en SA.04). Om veiligheidsredenen raden wij aan deze functie NIET te gebruiken als er klokken zijn verbonden met ingangen die als OPEN of CLOSE geconfigureerd zijn.	• 000: Functie uitgeschakeld. • 001: Functie ingeschakeld (automatische overgang naar OPEN_UP/CLOSE_UP met veiligheidsapparaten bezet/defect als de OPEN/CLOSE-commando's gehandhaafd worden)	
EX.18	Geeft de manoeuvres weer zodra de kaart eenmaal ingeschakeld is	000	000
	Maakt het mogelijk de berichten op het display aan te vullen tijdens de fase van inschakeling van de besturingseenheid, waarbij het totale aantal uitgevoerde manoeuvres getoond wordt. Waarschuwing: De activering van de functie, en de resulterende weergave van de nieuwe informatie op het display, heeft tot gevolg dat de besturingseenheid langzamer start.	• 000: Weergave van totaal van manoeuvres uitgeschakeld • 001: Weergave van totaal van manoeuvres ingeschakeld	
EX.19	Niet gebruikt		
EX.20	Functie MANEUVER_INHIBITION	000	000
	Als een ingang ingesteld is als MANEUVER_INHIBITION dan gedraagt hij zich als een NC-contact dat, indien open, de manoeuvre belemmert.	• 000: indien open belemmert het de openingscommando's maar maakt de sluitcommando's mogelijk. • 001: indien open belemmert het de openings- en sluitcommando's.	

TEST-parameters (테스트)

		Default TYPE 00	Default TYPE 04												
tE.01	Weergave status ingang besturingskaart														
	Maakt het mogelijk de status van de ingangen van de besturingskaart te zien. Een uit-segment komt overeen met een open segment terwijl een aan-segment aan een gesloten contact gekoppeld is.  <table border="1" data-bbox="670 280 1037 369"> <tr> <td>1</td><td>IN_1</td><td>3</td><td>IN_3</td></tr> <tr> <td>2</td><td>IN_2</td><td>4</td><td>IN_4</td></tr> </table>	1	IN_1	3	IN_3	2	IN_2	4	IN_4						
1	IN_1	3	IN_3												
2	IN_2	4	IN_4												
tE.02	Weergave status ingang uitbreidingskaart														
	Maakt het mogelijk de status van de ingangen van de uitbreidingskaart te zien. Een uit-segment komt overeen met een open segment terwijl een aan-segment aan een gesloten contact gekoppeld is.  <table border="1" data-bbox="670 504 1197 638"> <tr> <td>1</td><td>EXP_IN_1</td><td>4</td><td>EXP_IN_4</td></tr> <tr> <td>2</td><td>EXP_IN_2</td><td>5</td><td>EXP_IN_5</td></tr> <tr> <td>3</td><td>EXP_IN_3</td><td>6</td><td>EXP_IN_6</td></tr> </table>	1	EXP_IN_1	4	EXP_IN_4	2	EXP_IN_2	5	EXP_IN_5	3	EXP_IN_3	6	EXP_IN_6		
1	EXP_IN_1	4	EXP_IN_4												
2	EXP_IN_2	5	EXP_IN_5												
3	EXP_IN_3	6	EXP_IN_6												
tE.03	Weergave status manoeuvre teller														
	Maakt het mogelijk het totale aantal manoeuvres te zien dat door de besturingseenheid uitgevoerd is. Het display zal het woord "tCYC" tonen met de bijbehorende waarde, gevolgd door het woord "MULT" met de bijbehorende waarde van de vermenigvuldiger. Om het aantal manoeuvres te berekenen, moeten de twee waarden vermenigvuldigd worden. Bijv.: tCYC=120, MULT=10; 120x10=1200 manoeuvres voltooid														
tE.04	Niet gebruikt														
tE.05	Automatische openingstijd (TAA)	000	000												
	Past de tijd voor de automatische opening TAA aan	• 000: Uitgeschakeld • >000: Actief gedurende de ingestelde tijd (1s.....255s)													

10 SYSTEEM TESTEN

Testen is een essentiële handeling om de correcte installatie van het systeem te verifiëren. **DEA System** wil het correct testen van alle automatisering in 4 eenvoudige stappen samenvatten:

- Controleer of de in paragraaf 1 "WAARSCHUWINGSBLAD" beschreven voorschriften strikt worden nageleefd;
- Testen van het openen en sluiten van de automatisering, waarbij wordt nagegaan of de beweging overeenkomt met de voorziene beweging. Het is raadzaam verschillende tests uit te voeren om eventuele montage- of afstellingsfouten te beoordelen;
- Controleer of alle veiligheidsvoorzieningen die op het systeem zijn aangesloten, goed functioneren;
- Voer metingen van de botskrachten uit in overeenstemming met de bepalingen van norm EN 12453, en zorg ervoor dat de beoogde grenswaarden worden nageleefd.

11 ONTMANTELING EN VERWIJDERING

ONTMOETING

De demontage van de automatisering moet worden uitgevoerd door gekwalificeerd personeel, met inachtneming van de preventie- en veiligheidsvoorschriften en onder verwijzing naar de montagehandleiding, maar in omgekeerde volgorde. Voordat met de demontage wordt begonnen, moet de stroomvoorziening worden onderbroken en tegen herinschakeling worden beveiligd.

DISPOSAL

De automatisering moet worden afgevoerd in overeenstemming met de nationale en plaatselijke voorschriften voor afvalverwijdering. Het product (of afzonderlijke onderdelen ervan) mag niet samen met ander huishoudelijk afval worden weggegooid.



WAARSCHUWING In overeenstemming met Richtlijn 2012/19/EG betreffende afgedankte elektrische en elektronische apparatuur (AEEA) mag dit elektrische product niet worden afgevoerd als gemengd huishoudelijk afval. Gelieve dit product weg te werpen door het naar uw plaatselijk gemeentelijk inzamelpunt te brengen voor correcte recycling.

[illegible]

Dichiarazione di conformità EU (DdC)

Ragione sociale:	DEA SYSTEM S.p.A.
Indirizzo postale:	Via Della Tecnica, 6
Codice postale e Comune:	Piovene Rocchette (VI), 36013 - ITALIA
Telefono:	+39 0445 550789
Indirizzo di posta elettronica:	deasystem@deasystem.com

dichiara che la presente dichiarazione di conformità è rilasciata sotto la propria esclusiva responsabilità e si riferisce al seguente prodotto:

Modello apparecchio/Prodotto:	NET724 EVO
Tipo:	Quadro di comando per motori in 24V
Lotto:	Consultare l'etichetta sul retro del manuale utente

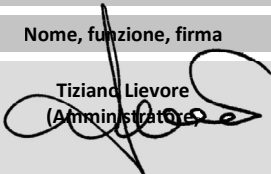
L'oggetto della dichiarazione di cui sopra è conforme alla pertinente normativa di armonizzazione dell'Unione:

2014/53/CE (RED)
2011/65/EU (RoHS)

Sono state applicate le seguenti norme armonizzate e specifiche tecniche:

Titolo:	Data dello standard/descrizione
EN 50581	2012
EN 61000-6-2	2005+AC:2005
EN 61000-6-3	2007+A1:2011+AC:2012
ETSI EN 301 489-1	2017 V2.1.1
ETSI EN 301 489-3	2017 V2.1.1
EN 60335-1	2012+AC:2014+A11:2014+A13:2017
ETSI EN 300 220-1	2017 V3.1.1
ETSI EN 300 220-2	2017 V3.1.1

Informazioni supplementari

Firmato in nome e per conto di:		
Revisione:	Luogo e data di rilascio:	Nome, funzione, firma
00	Piovene Rocchette (VI) 01/14/2022	Tiziano Lievore (Amministratore) 

EU Declaration of Conformity (DoC)

Company name:	DEA SYSTEM S.p.A.
Postal address:	Via Della Tecnica, 6
Postcode and City:	36013 Piovene Rocchette (VI) - ITALY
Telephone number:	+39 0445 550789
E-Mail address:	deasystem@deasystem.com

declare that the DoC is issued under our sole responsibility and belongs to the following product:

Apparatus model/Product:	NET724 EVO
Type:	Universal control panel for 24V operators
Batch:	See the label on the back of the user manual

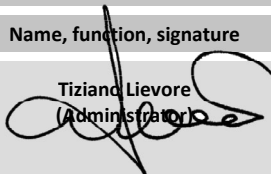
The object of the declaration described above is in conformity with the relevant Union harmonisation legislation:

2014/53/CE (RED)
2011/65/EU (RoHS)

The following harmonised standards and technical specifications have been applied:

Title:	Date of standard/specification
EN 50581	2012
EN 61000-6-2	2005+AC:2005
EN 61000-6-3	2007+A1:2011+AC:2012
ETSI EN 301 489-1	2017 V2.1.1
ETSI EN 301 489-3	2017 V2.1.1
EN 60335-1	2012+AC:2014+A11:2014+A13:2017
ETSI EN 300 220-1	2017 V3.1.1
ETSI EN 300 220-2	2017 V3.1.1

Additional information

Signed for and on behalf of:		
Revision:	Place and date of issue:	Name, function, signature
00	Piovene Rocchette (VI) 01/14/2022	Tiziano Lievore (Administrator) 

Déclaration de conformité de l'UE (DoC)

Nom d'entreprise	DEA SYSTEM S.p.A.
Adresse postale :	Via Della Tecnica, 6
Code postale et Ville	36013 Piovene Rocchette (VI) - ITALY
Numéro de téléphone	+39 0445 550789
adresse e-mail :	deasystem@deasystem.com

déclarons que le DoC est émis sous notre seule responsabilité et qu'il concerne et accompagne le produit suivant :

Modèle d'appareil / Produit :	NET724 EVO
Type :	Armoire de commande universel pour moteurs 24V
Lot	Voir l'étiquette à l'arrière du mode d'emploi

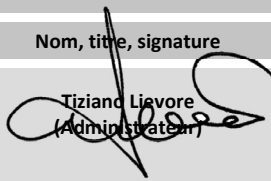
L'objet de la déclaration décrite ci-dessus est conforme à la législation pertinente en matière d'harmonisation de l'Union :

2014/53/CE (RED)
2011/65/EU (RoHS)

Les normes harmonisées et les spécifications techniques suivantes ont été appliquées :

Titre :	Date de standard/spécification
EN 50581	2012
EN 61000-6-2	2005+AC:2005
EN 61000-6-3	2007+A1:2011+AC:2012
ETSI EN 301 489-1	2017 V2.1.1
ETSI EN 301 489-3	2017 V2.1.1
EN 60335-1	2012+AC:2014+A11:2014+A13:2017
ETSI EN 300 220-1	2017 V3.1.1
ETSI EN 300 220-2	2017 V3.1.1

Informations supplémentaires

Signé au nom et pour compte de :		
Révision	Lieu et date de publication	Nom, titre, signature
00	Piovene Rocchette (VI) 01/14/2022	 Tiziano Livore (Administrateur)

EU-Konformitätserklärung

Firmenbezeichnung:	DEA SYSTEM S.p.A.
Postanschrift:	Via Della Tecnica, 6
Postleitzahl und Gemeinde:	36013 Piovene Rocchette (VI) - ITALIEN
Telefonnummer:	+39 0445 550789
E-Mail-Adresse:	deasystem@deasystem.com

erklärt, dass die Konformitätserklärung unter unserer alleinigen Verantwortung ausgestellt wurde und das folgende Produkt betrifft:

Vorrichtung Modell/Produkt	NET724 EVO
Typ.	Programmierbare Steuereinheit 24V
Charge:	Siehe Etikett auf der Rückseite des Handbuchs

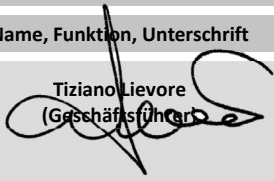
Der oben beschriebene Gegenstand der Erklärung erfüllt die einschlägigen Harmonisierungsrechtsvorschriften der Union:

2014/53/CE (RED)
2011/65/EU (RoHS)

Die folgenden harmonisierten Normen und technischen Spezifikationen wurden angewandt:

Titel:	Datum der Norm Spezifikation
EN 50581	2012
EN 61000-6-2	2005+AC:2005
EN 61000-6-3	2007+A1:2011+AC:2012
ETSI EN 301 489-1	2017 V2.1.1
ETSI EN 301 489-3	2017 V2.1.1
EN 60335-1	2012+AC:2014+A11:2014+A13:2017
ETSI EN 300 220-1	2017 V3.1.1
ETSI EN 300 220-2	2017 V3.1.1

Weitere Informationen

Unterzeichnet für und im Namen von:		
Revision:	Ort und Datum der Ausstellung:	Name, Funktion, Unterschrift
00	Piovene Rocchette (VI) 01/14/2022	Tiziano Lievore (Geschäftsführer) 

Declaración EU de conformidad (DoC)

Nombre de la Compañía:	DEA SYSTEM S.p.A.
Dirección de correo:	Via Della Tecnica, 6
Código postal y ciudad:	36013 Piovene Rocchette (VI) - ITALIA
Número de Teléfono:	+39 0445 550789
Dirección de correo electrónico:	deasystem@deasystem.com

Declara que el DoC se emite bajo nuestra exclusiva responsabilidad y corresponde al siguiente producto:

Modelo del aparato/Producto:	NET724 EVO
Tipo:	Cuadro de maniobras universal para motores a 24V
Serie:	Véase la etiqueta de la parte posterior del manual del usuario:

El objeto de la declaración descrito arriba está en conformidad con la legislación armonizada de la Unión Europea:

2014/53/CE (RED)
2011/65/EU (RoHS)

Se han aplicado las siguientes normas armonizadas y especificaciones técnicas:

Título:	Fecha de la norma/especificación
EN 50581	2012
EN 61000-6-2	2005+AC:2005
EN 61000-6-3	2007+A1:2011+AC:2012
ETSI EN 301 489-1	2017 V2.1.1
ETSI EN 301 489-3	2017 V2.1.1
EN 60335-1	2012+AC:2014+A11:2014+A13:2017
ETSI EN 300 220-1	2017 V3.1.1
ETSI EN 300 220-2	2017 V3.1.1

Información suplementaria

Firmada por y en nombre de:		
Revisión:	Lugar y fecha de la expedición:	Nombre, cargo, firma
00	Piovene Rocchette (VI) 01/14/2022	Tiziano Lievore (Administrativo)

Declaração de Conformidade EU (DC)

Nome da empresa:	DEA SYSTEM S.p.A.
Endereço postal:	Via Della Tecnica, 6
Código postal e cidade:	36013 Piovene Rocchette (VI) - ITÁLIA
Número de telefone:	+39 0445 550789
Endereço de e-mail:	deasystem@deasystem.com

declaramos que a DC é emitida sob a exclusiva responsabilidade e pertence ao produto seguinte:

Modelo do aparelho/produto:	NET724 EVO
Tipo:	Central de comando universal para motores de 24V
Lote:	Consultar a etiqueta no verso do manual de utilizador

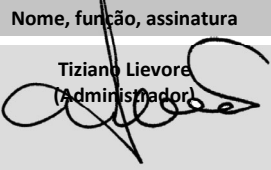
O objeto da declaração descrito acima está em conformidade com a legislação relevante de harmonização da União:

2014/53/CE (RED)
2011/65/EU (RoHS)

As normas harmonizadas seguintes e especificações técnicas foram aplicadas:

Título:	Data da norma/especificação
EN 50581	2012
EN 61000-6-2	2005+AC:2005
EN 61000-6-3	2007+A1:2011+AC:2012
ETSI EN 301 489-1	2017 V2.1.1
ETSI EN 301 489-3	2017 V2.1.1
EN 60335-1	2012+AC:2014+A11:2014+A13:2017
ETSI EN 300 220-1	2017 V3.1.1
ETSI EN 300 220-2	2017 V3.1.1

Informações adicionais

Assinado por e em nome de:		
Revisão:	Local e data de emissão:	Nome, função, assinatura
00	Piovene Rocchette (VI) 01/14/2022	Tiziano Lievore (Administrador) 

Deklaracja Zgodności WE (DoC)

Nazwa producenta:	DEA SYSTEM S.p.A.
Adres:	Via Della Tecnica, 6
Kod pocztowy i miasto:	36013 Piovene Rocchette (VI) - ITALY
Telefon:	+39 0445 550789
Adres e-mail:	deasystem@deasystem.com

oświadcza, że niniejszy dokument jest wydawany na naszą wyłączną odpowiedzialność i dotyczy następującego produktu:

Model urządzenia/Produkt:	NET724 EVO
Typ:	Uniwersalna centrala sterująca dla silników 24V
Seria:	Patrz etykieta na odwrocie instrukcji użytkownika

Przedmiot deklaracji opisany powyżej jest zgodny z odpowiednim wspólnotowym prawodawstwem harmonizującym:

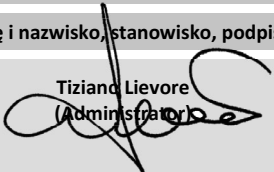
2014/53/CE (RED)
2011/65/EU (RoHS)

Zastosowano następujące normy zharmonizowane i specyfikacje techniczne:

Tytuł:	Data normy/specyfikacji
EN 50581	2012
EN 61000-6-2	2005+AC:2005
EN 61000-6-3	2007+A1:2011+AC:2012
ETSI EN 301 489-1	2017 V2.1.1
ETSI EN 301 489-3	2017 V2.1.1
EN 60335-1	2012+AC:2014+A11:2014+A13:2017
ETSI EN 300 220-1	2017 V3.1.1
ETSI EN 300 220-2	2017 V3.1.1

Dodatkowe informacje

Podpisano w imieniu i na zlecenie:

Korekta:	Miejsce i data wydania:	Imię i nazwisko, stanowisko, podpis
00	Piovene Rocchette (VI) 01/14/2022	Tiziano Lievore (Administrator) 

Декларация ЕС о соответствии (DoC)

Название компании:	DEA SYSTEM S.p.A.
Почтовый адрес:	Via Della Tecnica, 6
Индекс и город:	36013 Piovene Rocchette (VI) - ITALY
Номер телефона:	+39 0445 550789
Адрес электронной почты:	deasystem@deasystem.com

заявляем, что DoC выпущена под нашу собственную ответственность и относится к следующему изделию:

Модель аппарата/Изделие:	NET724 EVO
Тип:	Универсальная плата управления на 24В
Партия:	См. этикетку на обратной стороне руководства пользователя

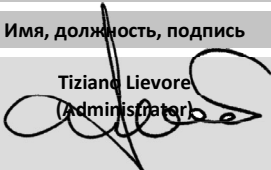
Вышеописанный предмет декларации соответствует следующему унифицированному законодательству Европейского союза:

2014/53/CE (RED)
2011/65/EU (RoHS)

Применялись следующие унифицированные стандарты и технические условия:

Название:	Дата стандарта/технических условий
EN 50581	2012
EN 61000-6-2	2005+AC:2005
EN 61000-6-3	2007+A1:2011+AC:2012
ETSI EN 301 489-1	2017 V2.1.1
ETSI EN 301 489-3	2017 V2.1.1
EN 60335-1	2012+AC:2014+A11:2014+A13:2017
ETSI EN 300 220-1	2017 V3.1.1
ETSI EN 300 220-2	2017 V3.1.1

Дополнительная информация

Подписано от имени:		
Редакция:	Имя и дата выпуска:	Имя, должность, подпись
00	Piovene Rocchette (VI) 01/14/2022	Tiziano Lievore (Administrator) 

EU-Verklaring van Overeenstemming (DoC)

Bedrijfsnaam:	DEA SYSTEM S.p.A.
Postadres:	Via Della Tecnica, 6
Postcode en gemeente:	36013 Piovene Rocchette (VI) - ITALY
Telefoon:	+39 0445 550789
E-mail adres:	deasystem@deasystem.com

verklaart dat deze conformiteitsverklaring onder haar exclusieve verantwoordelijkheid is afgegeven en betrekking heeft op het volgende product:

Toestel/product model:	NET724 EVO
Type:	Besturingspaneel voor 24V operatoren
Lot:	Zie het etiket op de achterkant van de gebruiksaanwijzing

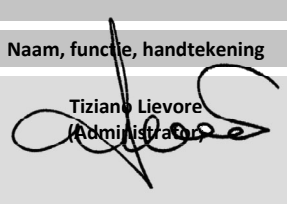
Het voorwerp van de hierboven beschreven verklaring is in overeenstemming met de desbetreffende harmonisatiewetgeving van de Unie:

2014/53/CE (RED)
2011/65/EU (RoHS)

De volgende geharmoniseerde normen en technische specificaties zijn toegepast:

Titel:	Datum van norm/beschrijving
EN 50581	2012
EN 61000-6-2	2005+AC:2005
EN 61000-6-3	2007+A1:2011+AC:2012
ETSI EN 301 489-1	2017 V2.1.1
ETSI EN 301 489-3	2017 V2.1.1
EN 60335-1	2012+AC:2014+A11:2014+A13:2017
ETSI EN 300 220-1	2017 V3.1.1
ETSI EN 300 220-2	2017 V3.1.1

Aanvullende informatie

Ondertekend voor en namens:		
Herziening:	Plaats en datum van afgifte:	Naam, functie, handtekening
00	Piovene Rocchette (VI) 01/14/2022	Tiziano Lievore (Administrator) 



NOTES

[illegible]

BATCH

--	--



move as you like

DEA SYSTEM S.p.A.

Via Della Tecnica, 6 - 36013 PIOVENE ROCCHETTE (VI) - ITALY

tel: +39 0445 550789 - **fax:** +39 0445 550265

Internet: <http://www.deasystem.com> - **E-mail:** deasystem@deasystem.com