

# NET24N



## **Quadro di comando programmabile**

*Istruzioni d'uso ed avvertenze*



## **Programmable control board**

*Operating instructions and warnings*



## **Armoire de commande programmable**

*Notice d'emploi et avertissements*



## **Cuadro de maniobra programable**

*Instrucciones de uso y advertencias*



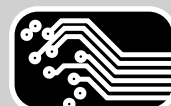
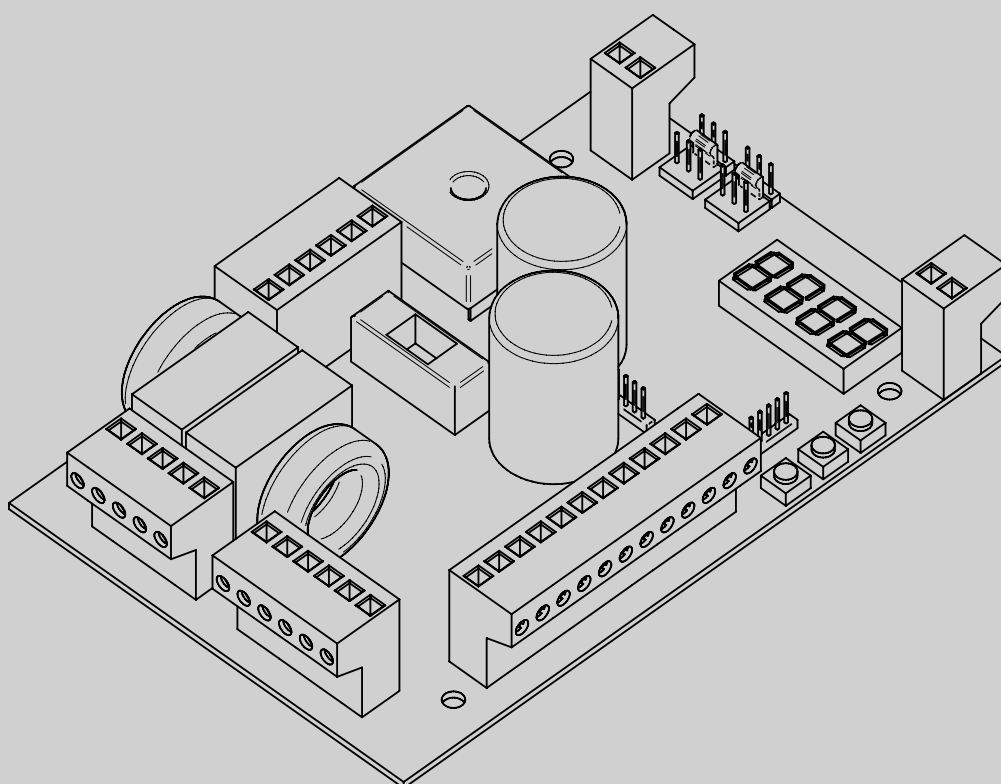
## **Quadro de comando programável**

*Instruções para utilização e advertências*



## **Uniwersalna centrala sterująca**

*Instrukcja montażu i użytkowania*



# DICHIARAZIONE DI CONFORMITA

(ai sensi della Direttiva Macchine 2006/42/CE, All.II, B)

Il sottoscritto, rappresentante il seguente costruttore

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

dichiara che il prodotto:

- **Modello:** NET24N (Scheda elettronica universale 24V)
- **Tipo:** NET24N
- **Denominazione commerciale:** Scheda elettronica universale 24V.

é conforme alla seguente Direttiva:

- **Direttiva 2006/95/CE (Direttiva Bassa Tensione)**, secondo le seguenti norme armonizzate:  
EN 60335-1:2008 + A13:2008; EN 50366:2003+A1:2006.

- **Direttiva 2004/108/CE (Direttiva EMC)**, secondo le seguenti norme armonizzate:  
EN 61000-6-2 :2005; EN 61000-6-3 :2007.

- **Direttiva 1999/5/CEE (Direttiva R&TTE)**, secondo le seguenti norme armonizzate:  
EN 300 220-2 V2.1.2; EN 301 489-01 V1.8.1; EN 301 489-03 V1.4.1.

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

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

LIEVORE TIZIANO  
Amministratore



PIOVENE ROCCHETTE (VI) ITALY, 13/03/12

# NET24N

**Quadro di comando universale per motori 24V**  
Istruzioni d'uso ed avvertenze

## Sommario

<b>1</b>	<b>Riepilogo Avvertenze</b>	<b>1</b>	<b>5</b>	<b>Programmazione Avanzata</b>	<b>29</b>
<b>2</b>	<b>Descrizione Prodotto</b>	<b>2</b>	<b>6</b>	<b>Messaggi visualizzati sul Display</b>	<b>34</b>
<b>3</b>	<b>Dati Tecnici</b>	<b>2</b>	<b>7</b>	<b>Collaudo dell'Impianto</b>	<b>34</b>
<b>4</b>	<b>Configurazione</b>	<b>3</b>	<b>8</b>	<b>Dismissione Prodotto</b>	<b>34</b>
<b>4.1</b>	<b>Scorrevoli</b>	<b>5</b>			
<b>4.2</b>	<b>Battenti</b>	<b>11</b>			
<b>4.3</b>	<b>Basculanti</b>	<b>17</b>			
<b>4.4</b>	<b>Barriere</b>	<b>23</b>			

## 1 RIEPILOGO AVVERTENZE

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

**⚠ ATTENZIONE** L'utilizzo del prodotto in condizioni anomale non previste dal costruttore può generare situazioni di pericolo; rispettare le condizioni previste dalle presenti istruzioni.

**⚠ ATTENZIONE DEA System** ricorda che la scelta, la disposizione e l'installazione di tutti i dispositivi ed i materiali costituenti l'assieme completo della chiusura, devono avvenire in ottemperanza alle Direttive Europee 2006/42/CE (Direttiva macchine), 2004/108/CE (compatibilità elettromagnetica), 2006/95/CE (apparecchi elettrici a bassa tensione). Per tutti i Paesi extra Unione Europea, oltre alle norme nazionali vigenti, per un sufficiente livello di sicurezza si consiglia il rispetto anche delle prescrizioni contenute nelle Direttive sopracitate.

**⚠ ATTENZIONE** In nessun caso utilizzare il prodotto in presenza di atmosfera esplosiva o in ambienti che possano essere aggressivi e danneggiare parti del prodotto.

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

**⚠ ATTENZIONE** Qualsiasi operazione d'installazione, manutenzione, pulizia o riparazione dell'intero impianto devono essere eseguite esclusivamente da personale qualificato; operare sempre in mancanza di alimentazione e seguire scrupolosamente tutte le norme vigenti nel paese in cui si effettua l'installazione, in materia di impianti elettrici.

**⚠ ATTENZIONE** L'utilizzo di parti di ricambio non indicate da **DEA System** e/o il 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** L'errata valutazione delle forze d'impatto può essere causa di gravi danni a persone, animali o cose. **DEA System** ricorda che l'installatore deve verificare che tali forze d'impatto, misurate secondo quanto indicato dalla norma EN 12445, siano effettivamente inferiori ai limiti previsti dalla norma EN 12453.

**⚠ ATTENZIONE** Eventuali dispositivi di sicurezza esterni utilizzati per il rispetto dei limiti delle forze d'impatto devono essere conformi alla norma EN 12978.

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

## 2 DESCRIZIONE DEL PRODOTTO

NET24N è un quadro di comando universale per automazioni **DEA** System ad 1 o 2 motori 24V con o senza encoder.

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

## 3 DATI TECNICI

	TYPE 00			TYPE 01			TYPE 02	TYPE 03		
	LIVI 5/24	LIVI 8/24	GULLIVER	GEKO	LOOK MAC	LIVI 500 LIVI 502	LIVI 902/24 LIVI 905/24	PASS	STOP	
									4÷5 mt	≥ 6 mt
Tensione alimentazione (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)									
Potenza nominale trasformatore (VA)	80 VA (230/22V)	250 VA (230/22V)	120 VA (230/22V)	150 VA (230/22V)				150 VA (230/22V)	250 VA* (230/22V)	
Fusibile F2 (A) (trasformatore)	2A	3,15A	2A	3,15A			2A	3,15A	4A*	
Batterie	2x 12V 1,3A	2x 12V 4A	2x 12V 1,3A					2x 12V 4A		
Fusibile F1 (A) (ingresso batterie)	15A									
Uscite motori 24V Corrente <u>massima</u> erogabile (A)	1x 5A	1x 10A	2x 5A					2x 5A	2x 7A*	
	Attenzione: I valori indicati sono calcolati considerando la potenza <u>massima</u> erogabile dai rispettivi trasformatori. In assoluto, la corrente massima erogabile da ciascun uscita, non deve superare i 10A.									
Uscita alimentazione ausiliari	+24 V === max 200mA									
Uscita “Warning”	+24 V === max 15 W									
Uscita elettroserratura	24V === max 5W oppure max 1 art. 110									
Uscita lampeggiante	24 V === max 15W									
Temperatura limite di funzionamento	-20÷50 °C									
Frequenza ricevitore radio	433,92 MHz									
Tipo di codifica radiocomandi	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch									
N° max radiocomandi gestiti	100									

\* Valori per STOP con asta ≥ 6 mt.



## CONFIGURAZIONE DELLA CENTRALE

La centrale di comando universale Net24N può essere utilizzata per la gestione dei seguenti tipi (TYPE) di chiusure motorizzate DEA System: cancelli a battente, scorrevoli, porte basculanti e barriere veicolari.

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

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

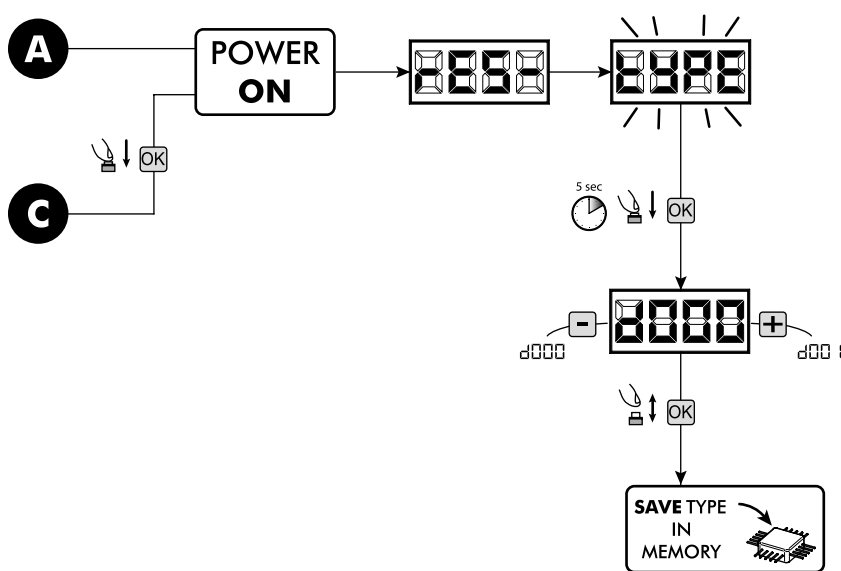
Il tipo (TYPE) di chiusura configurata, può essere successivamente modificata se necessario seguendo lo schema C.

## PRIMA ACCENSIONE DELLA CENTRALE

### Configurazione dopo prima accensione

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

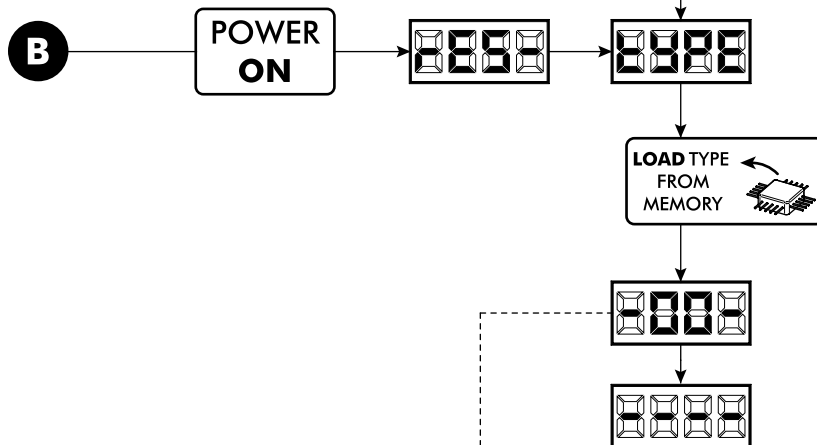
1. Dare alimentazione, sul display compaiono in sequenza le scritte "rES-" e "TYPE" lampeggiante;
2. Premere il tasto **OK** e mantenerlo premuto per 5 sec fino alla comparsa della scritta **d000** sul display;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, scegliere la configurazione desiderata in base al tipo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



### Successive riaccensioni

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

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



### Modifica configurazione esistente

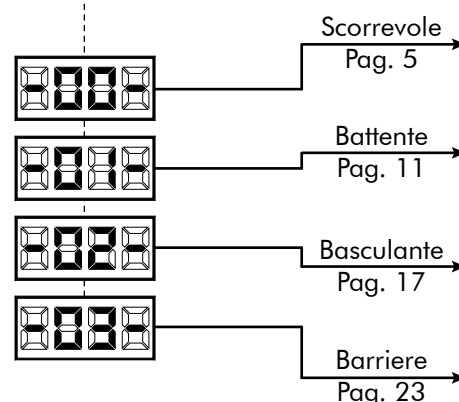
**C** Se nella centrale è già stata salvata una configurazione e si desidera cambiarla, procedere come indicato:

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

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

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

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

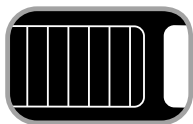


**Alla Programmazione Standard**



NOTES

Handwriting practice lines consisting of 20 horizontal lines.



## 4.1 CONFIGURAZIONE CANCELLI SCORREVOLI

### COLLEGAMENTI ELETTRICI

Eseguire i collegamenti elettrici seguendo le indicazioni della "Tabella 1" e lo schema di pag. 6.

Tabella 1 "collegamento alle morsettiere"

1-2		Uscita +24 V === alimentazione ausiliari max 200mA
3-4	22 V ~	Ingresso alimentazione 22 V ~ da trasformatore
5-6	24VBatt	Ingresso alimentazione 24 V === da batteria o da accumulatore fotovoltaico Green Energy (fare attenzione alla polarità).
7-8		Uscita motore 1
9		Connessione parti metalliche dei motori
10-11		Uscita motore 2 (se presente)
12-13		Uscita 24 V === max 15 W per spia cancello aperto fissa/intermittente (se P052=0/1) o luce di cortesia (se P052>1)
14-15		Uscita elettroserratura max 1 art. 110 (se P062=0) o uscita 24V === max 5W configurabile (se P062≠0)
16-17		Uscita lampeggiante 24 V === max 15W art. Lumy/24A/S
18-19		<div> <div>18 - N.C.</div> <div>19 - Com</div> </div> Input 6 FCC 1. In caso di intervento arresta la corsa di chiusura del motore 1. <b>Se non utilizzato ponticellare.</b>
20-21		<div> <div>20 - N.C.</div> <div>21 - Com</div> </div> Input 5 FCA 1. In caso di intervento arresta la corsa di apertura del motore 1. <b>Se non utilizzato ponticellare.</b>
22-23		<div> <div>22 - N.C.</div> <div>23 - Com</div> </div> Input 4 PHOTO 1. Quando abilitato (Vedi P050 in tabella parametri), l'attivazione dell'ingresso PHOTO 1 provoca: l'inversione del moto (durante chiusura), l'arresto del moto (durante apertura), impedisce l'avvio (con cancello chiuso). <b>Se non utilizzato ponticellare.</b>
24-25		<div> <div>24 - N.C.</div> <div>25 - Com</div> </div> Input 3 SAFETY. Se attivato, causa l'inversione del moto. Vedi P055 e P056 su tabella parametri. <b>Se non utilizzato ponticellare.</b>
26-27		<div> <div>26 - N.O.</div> <div>27 - Com</div> </div> Input 2 PED. In caso di intervento provoca l'apertura del solo motore 1.
28-29		<div> <div>28 - N.O.</div> <div>29 - Com</div> </div> Input 1 START. In caso di intervento provoca l'apertura o chiusura del motore. Può funzionare in modalità "inversione" (P49=0) o "passo - passo" (P49=1).
30		Ingresso segnale antenna radio
31		Ingresso massa antenna radio
32-33	DEA_NET	Ingresso rete DEA_NET (attualmente non utilizzato)
CON 1		Ingresso alimentazione 230 V ~ ±10% (50/60 Hz)
J5	J9	Jumper selezione tipo encoder (J5=M1 - J9=M2):
		• Posizione "A" = motori con encoder (ricordarsi di impostare P029=0) • Posizione "B" = motori senza encoder (ricordarsi di impostare P029=1)

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

**Fare riferimento al capitolo "Programmazione Avanzata".**

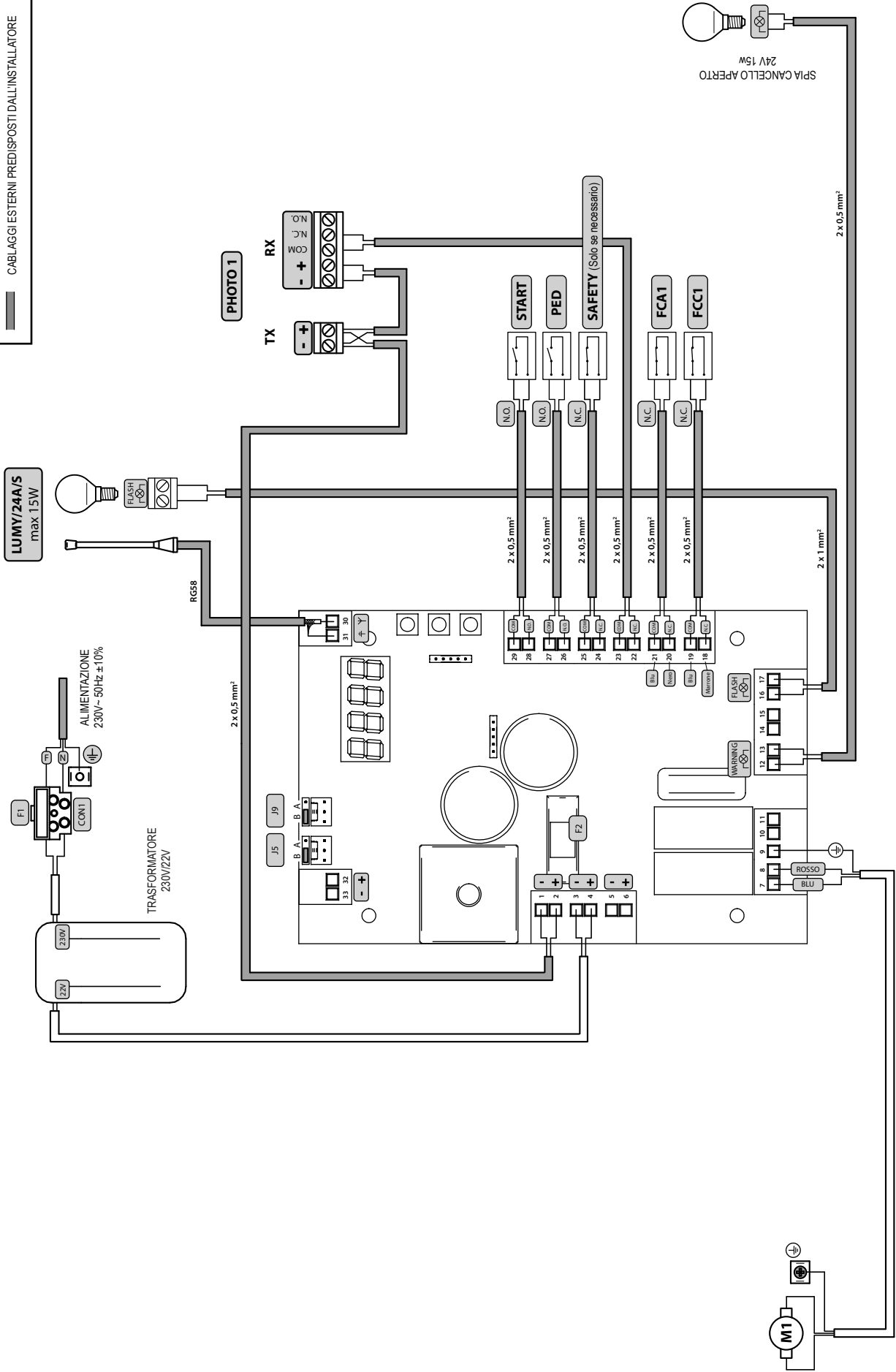
IT

SCORREVOLI



CABLAGGI INTERNI PREDISPOSTI IN FABBRICA

CABLAGGI ESTERNI PREDISPOSTI DALL'INSTALLATORE



# PROGRAMMAZIONE STANDARD

## 1 Alimentazione

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



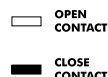
\* Nel caso in cui la centrale sia già stata programmata e la riaccensione sia dovuta ad una interruzione dell'alimentazione, al primo impulso di START, verrà eseguita la procedura di reset posizione (vedi "rESP" in tabella Messaggi di Stato a pag. 34).

## 2 Visualizzazione stato ingressi e contamanovre

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

2. Sul display vengono mostrati rispettivamente:

Stato ingressi (verificare che sia corretto);



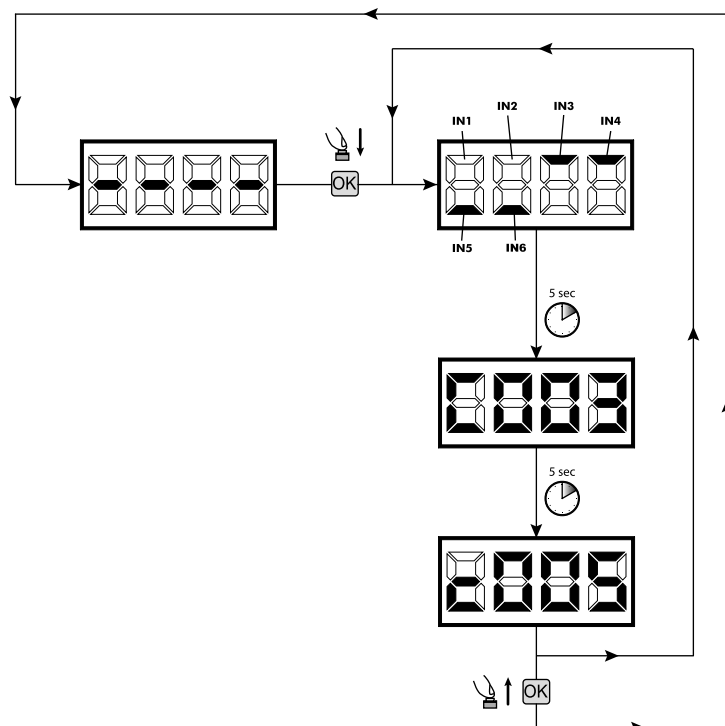
Contamanovre totale (\* vedi P064):

ex:  $\square\square\square = 3 \times 1000 = 3000$  manovre eseguite

Contamanovre manutenzione (\* vedi P065):

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

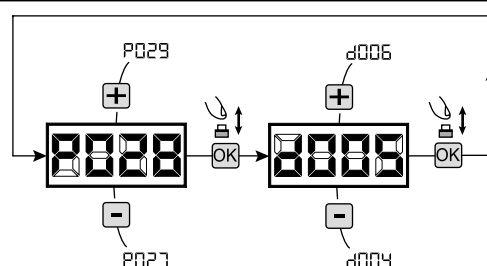
3. Mantenere premuto il tasto **OK** per una visualizzazione ciclica delle 3 opzioni oppure rilasciare il tasto **OK** per uscire dal parametro.



## 3 Selezione tipo di motori

# ! IMPORTANTE !

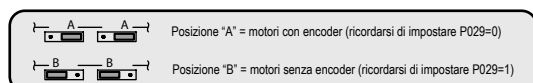
1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P028;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, impostare:
  - d005=LIVI 5/24;
  - d006=LIVI 8/24;
  - d007=GULLIVER;
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK** (sul display ricompare P028).



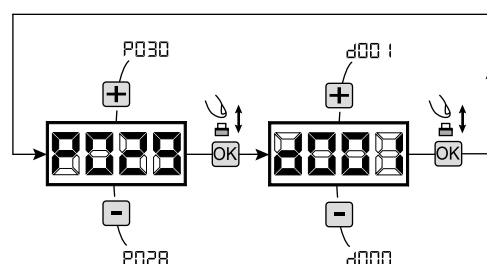
## 4 Selezione funzionamento con o senza encoder

# ! IMPORTANTE !

**Attenzione:** ricordarsi di impostare correttamente anche i jumpers J5 e J9.



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



IT

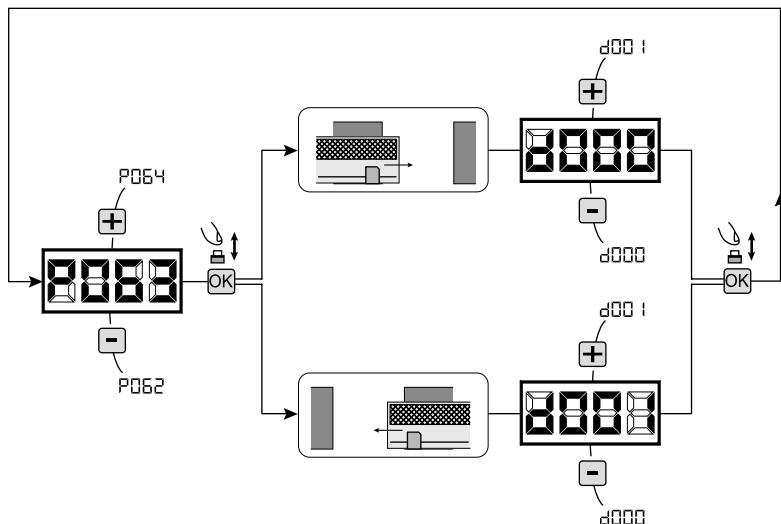
SCORREVOLI



## 5 Selezione senso di marcia

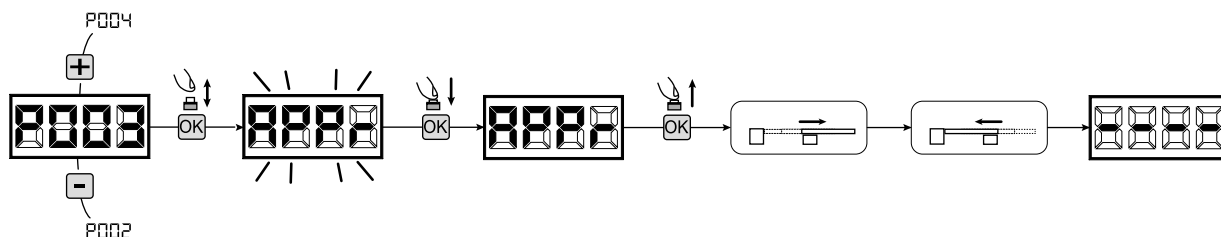
1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P063;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, impostare:
  - d000=motore in posizione standard (a sinistra del varco);
  - d001=motore in posizione invertita (a destra del varco);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

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



## 6 Apprendimento corsa motori

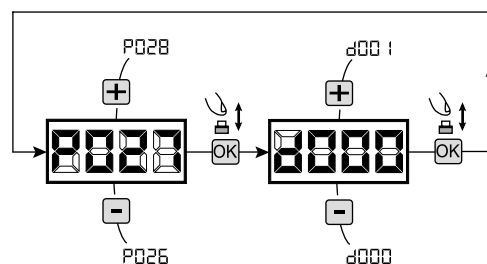
1. Assicurarsi di aver regolato adeguatamente le camme finecorsa di apertura e di chiusura;
2. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P003;
3. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
4. Alla scritta "RPPr" lampeggiante, tenere premuto il tasto **OK**;
5. Rilasciare il tasto **OK** non appena la scritta "RPPr" smette di lampeggiare; Inizia la manovra di apprendimento;
6. Attendere che l'anta ricerchi e si arresti sulla camma finecorsa di apertura e successivamente in quella di chiusura.  
 Se si desidera anticipare la battute d'arresto in apertura per l'anta, è possibile intervenire manualmente dando un impulso di "Start" (oppure premendo il tasto "OK" sulla scheda) simulando la battuta.
7. A manovra conclusa sul display riappare "----".



## 7 Apprendimento radiocomandi

### 7.1 Selezione codifica radiocomandi

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P027;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Selezionare il tipo di radiocomando agendo sui tasti **+** e **-**:
  - d000=rolling-code fixe (**consigliato**);
  - d001=rolling-code complete;
  - d002=dip-switch;
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK** (sul display ricompare P027).

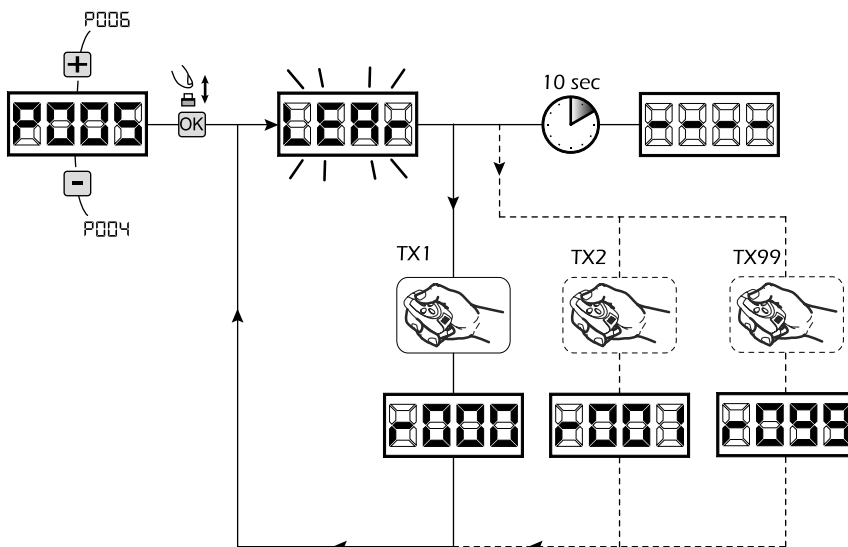


**Attenzione:** Nel caso in cui si renda necessario variare il tipo di codifica, e solo se in memoria sono già presenti dei radiocomandi con codifica diversa, è necessario eseguire la cancellazione della memoria (P004) **DOPO** aver impostato la nuova codifica.

## 7.2 Apprendimento

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P005;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Alla scritta "LER" lampeggiante premere un tasto del radiocomando da memorizzare;
4. Sul display apparirà la sigla del radiocomando appena memorizzato e successivamente "LER" lampeggiante;
5. Ripetere l'operazione dal punto 3 per eventuali altri radiocomandi da memorizzare;
6. Concludere la memorizzazione, attendendo 10 sec fino alla visualizzazione sul display della scritta "----".

**Attenzione:** Nel caso di radiocomandi con codifica Rolling-Code, la ricevente può essere messa in apprendimento dando un impulso col tasto nascosto di un radiocomando già precedentemente appreso.

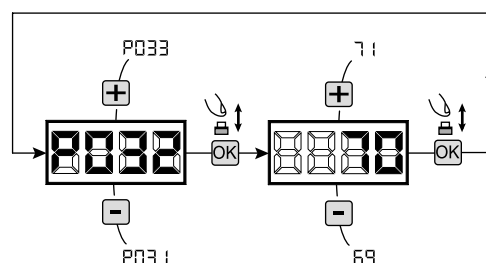


## 8 Modifica dei parametri di funzionamento

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

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

**Per la lista completa dei "Parametri di Funzionamento" consultare la tabella a pag. 32.**



## 9 Programmazione conclusa

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

**Per eseguire eventuali operazioni di "Programmazione Avanzata" (cancellazione dei radiocomandi, configurazione ingressi, ecc.), prosegui a pagina 29.**

F





## NOTES

[illegible]





## 4.2

## CONFIGURAZIONE CANCELLI A BATTENTE

## COLLEGAMENTI ELETTRICI

Eseguire i collegamenti elettrici seguendo le indicazioni della "Tabella 1" e lo schema di pag. 12.

Tabella 1 "collegamento alle morsettiere"

1-2		Uscita +24 V === alimentazione ausiliari max 200mA
3-4		Ingresso alimentazione 22 V ~ da trasformatore
5-6		Ingresso alimentazione 24 V === da batteria o da accumulatore fotovoltaico Green Energy (fare attenzione alla polarità).
7-8		Uscita motore 1
9		Connessione parti metalliche dei motori
10-11		Uscita motore 2 (se presente)
12-13		Uscita 24 V === max 15 W per spia cancello aperto fissa/intermittente (se P052=0/1) o luce di cortesia (se P052>1)
14-15		Uscita elettroserratura max 1 art. 110 (se P062=0) o uscita 24V === max 5W configurabile (se P062≠0)
16-17		Uscita lampeggiante 24 V === max 15W art. Lumy/24A/S
18-19		<div> <div>18 - N.C.</div> <div>19 - Com</div> </div> Input 6 STOP. In caso di intervento blocca il moto di entrambi i motori durante qualsiasi manovra. <b>Se non utilizzato ponticellare.</b>
20-21		<div> <div>20 - N.C.</div> <div>21 - Com</div> </div> Input 5 PHOTO 2. Quando abilitato (Vedi P051 in tabella parametri), l'attivazione dell'ingresso PHOTO 2 provoca: l'inversione del moto (durante chiusura), l'arresto del moto (durante apertura), impedisce l'avvio (con cancello chiuso). <b>Se non utilizzato ponticellare.</b>
22-23		<div> <div>22 - N.C.</div> <div>23 - Com</div> </div> Input 4 PHOTO 1. Quando abilitato (Vedi P050 in tabella parametri), l'attivazione dell'ingresso PHOTO 1 provoca: l'inversione del moto (durante chiusura), l'arresto del moto (durante apertura), impedisce l'avvio (con cancello chiuso). <b>Se non utilizzato ponticellare.</b>
24-25		<div> <div>24 - N.C.</div> <div>25 - Com</div> </div> Input 3 SAFETY. Se attivato, causa l'inversione del moto. Vedi P055 e P056 su tabella parametri. <b>Se non utilizzato ponticellare.</b>
26-27		<div> <div>26 - N.O.</div> <div>27 - Com</div> </div> Input 2 PED. In caso di intervento provoca l'apertura del solo motore 1.
28-29		<div> <div>28 - N.O.</div> <div>29 - Com</div> </div> Input 1 START. In caso di intervento provoca l'apertura o chiusura del motore. Può funzionare in modalità "inversione" (P49=0) o "passo - passo" (P49=1).
30		Ingresso segnale antenna radio
31		Ingresso massa antenna radio
32-33		Ingresso rete DEA_NET (attualmente non utilizzato)
CON 1		Ingresso alimentazione 230 V ~ ±10% (50/60 Hz)
J5	J9	Jumper selezione tipo encoder (J5=M1 - J9=M2): <ul style="list-style-type: none"> <li>• Posizione "A" = motori con encoder (ricordarsi di impostare P029=0)</li> <li>• Posizione "B" = motori senza encoder (ricordarsi di impostare P029=1)</li> </ul>

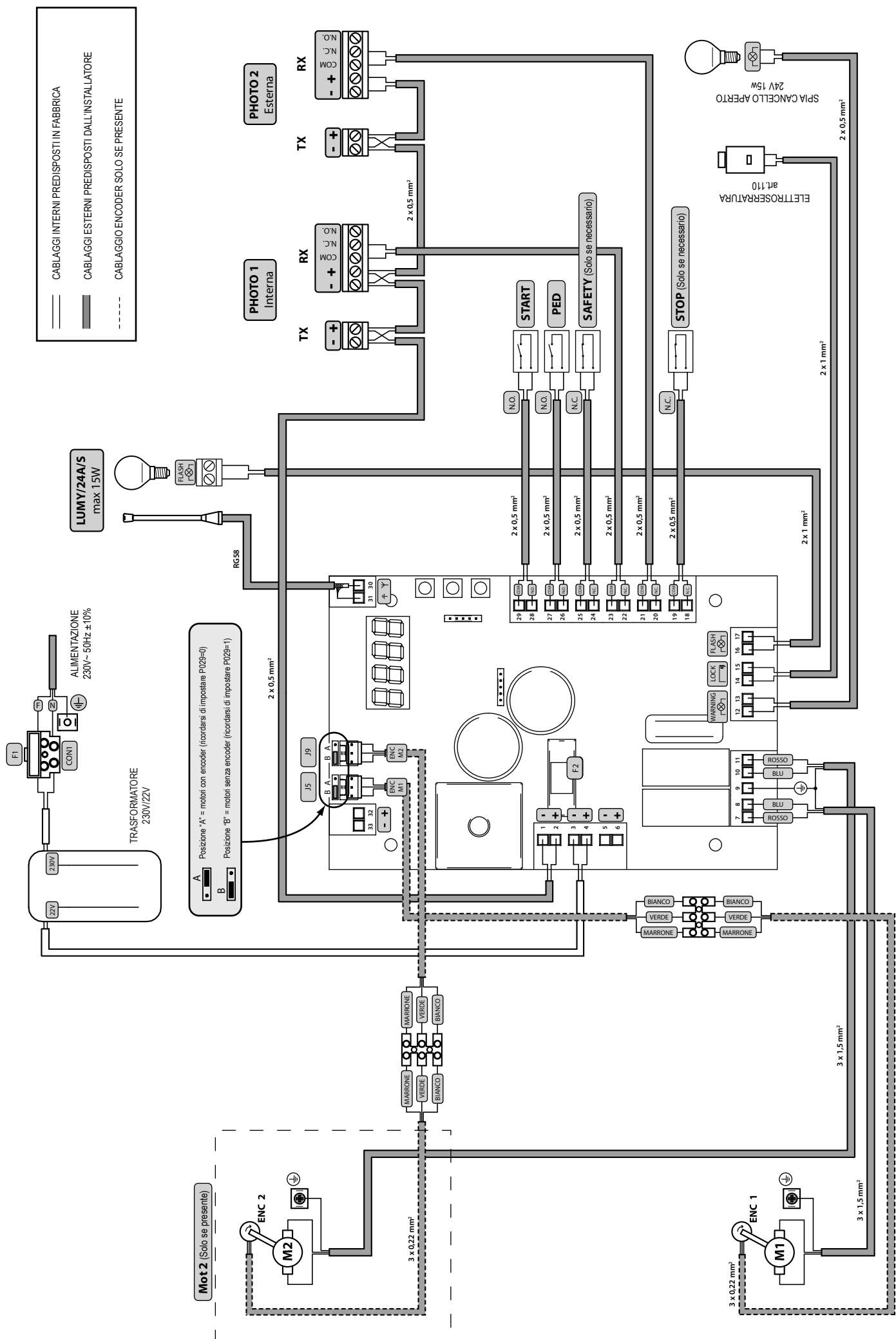
Nel caso in cui l'installazione richieda comandi diversi e/o aggiuntivi rispetto allo standard, è possibile configurare ciascun ingresso per il funzionamento desiderato.

**Fare riferimento al capitolo "Programmazione Avanzata".**

IT

BATTENTI





# PROGRAMMAZIONE STANDARD

## 1 Alimentazione

Dare alimentazione, sul display compaiono in sequenza le scritte "rES-", "tYPE", "-01-" seguite dal simbolo di cancello chiuso "----"



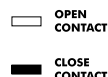
\* Nel caso in cui la centrale sia già stata programmata e la riaccensione sia dovuta ad una interruzione dell'alimentazione, al primo impulso di START, verrà eseguita la procedura di reset posizione (vedi "rESP" in tabella Messaggi di Stato a pag. 34).

## 2 Visualizzazione stato ingressi e contamanovre

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

2. Sul display vengono mostrati rispettivamente:

Stato ingressi (verificare che sia corretto);



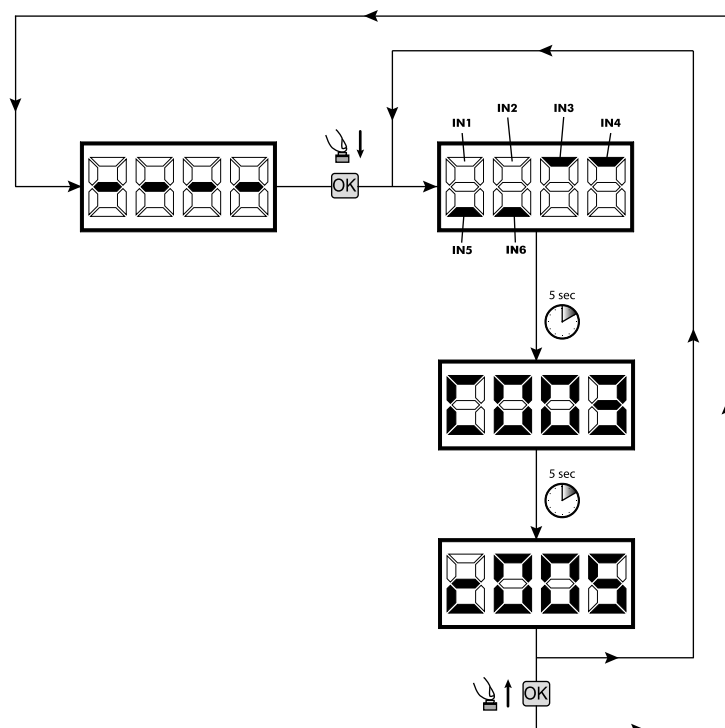
Contamanovre totale (\* vedi P064):

ex:  $\square\square\square = 3 \times 1000^* = 3000$  manovre eseguite

Contamanovre manutenzione (\* vedi P065):

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

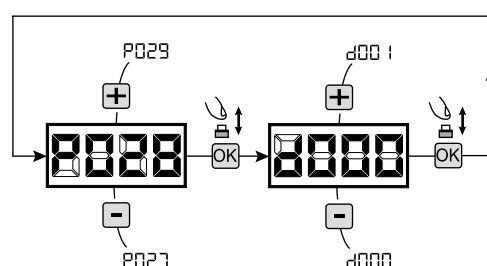
3. Mantenere premuto il tasto **OK** per una visualizzazione ciclica delle 3 opzioni oppure rilasciare il tasto **OK** per uscire dal parametro.



## 3 Selezione tipo di motori

# ! IMPORTANTE !

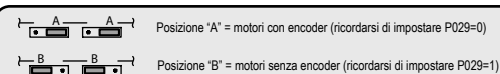
1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P028;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, impostare:
  - d000=GEKO;
  - d001=LOOK - MAC;
  - d002=GHOST;
  - d003=LIVI 500/502;
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK** (sul display ricompare P028).



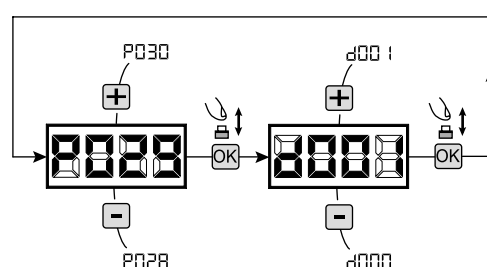
## 4 Selezione funzionamento con o senza encoder

# ! IMPORTANTE !

**Attenzione:** ricordarsi di impostare correttamente anche i jumpers J5 e J9.



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



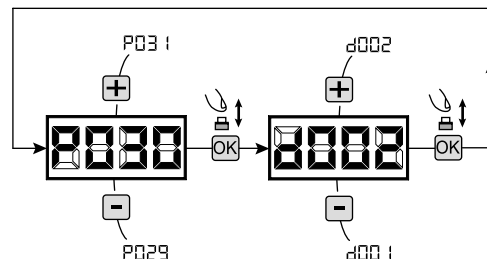
IT

BATTENTI



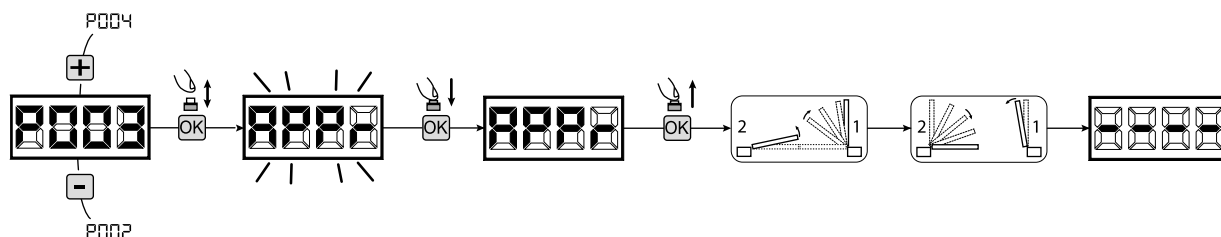
## 5 Selezione funzionamento 1 o 2 motori

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



## 6 Apprendimento corsa motori

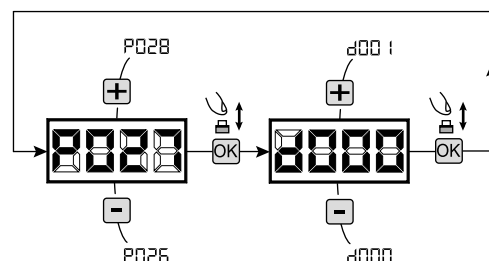
1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P003;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Alla scritta "PPPr" lampeggiante, tenere premuto il tasto **OK**;
4. Rilasciare il tasto **OK** non appena la scritta "PPPr" smette di lampeggiare; Inizia la manovra di apprendimento;
5. Attendere che l'anta (o le ante in caso di utilizzo di 2 motori) ricerchi e si arresti in battuta di apertura e successivamente in quella di chiusura.  
**Se si desidera anticipare la battute d'arresto in apertura per l'anta, è possibile intervenire manualmente dando un impulso di "Start" (oppure premendo il tasto "OK" sulla scheda) simulando la battuta.**
6. A manovra conclusa sul display riappare "----".



## 7 Apprendimento radiocomandi

### 7.1 Selezione codifica radiocomandi

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P027;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Selezionare il tipo di radiocomando agendo sui tasti **+** e **-**:
  - d000=rolling-code fixe (**consigliato**);
  - d001=rolling-code complete;
  - d002=dip-switch;
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK** (sul display ricompare P027).

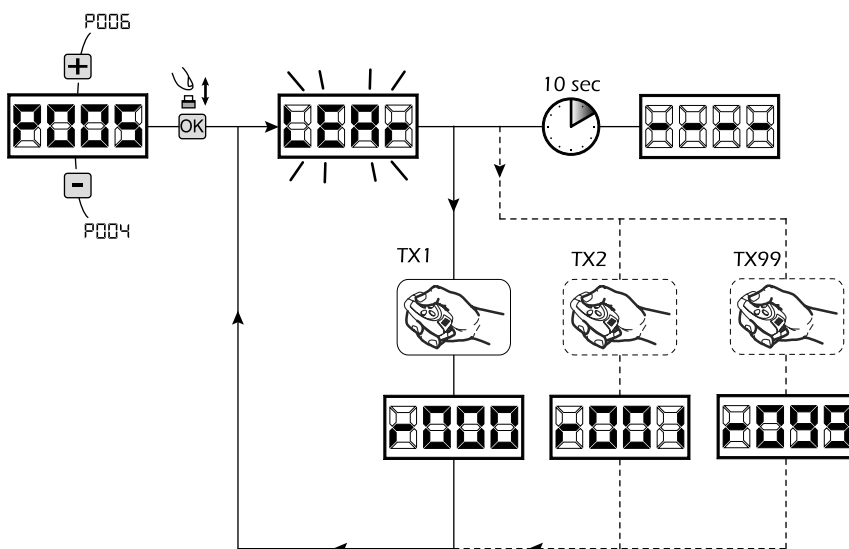


**Attenzione:** Nel caso in cui si renda necessario variare il tipo di codifica, e solo se in memoria sono già presentidei radiocomandi con codifica diversa, è necessario eseguire la cancellazione della memoria (P004) **DOPO** aver impostato la nuova codifica.

## 7.2 Apprendimento

1. Scorrere i parametri con i tasti  $\oplus$  e  $\ominus$  fino a visualizzare sul display P005;
2. Accedere al parametro premendo il tasto  $\text{OK}$ ;
3. Alla scritta "LER" lampeggiante premere un tasto del radiocomando da memorizzare;
4. Sul display apparirà la sigla del radiocomando appena memorizzato e successivamente "LER" lampeggiante;
5. Ripetere l'operazione dal punto 3 per eventuali altri radiocomandi da memorizzare;
6. Concludere la memorizzazione, attendendo 10 sec fino alla visualizzazione sul display della scritta "----".

**Attenzione:** Nel caso di radiocomandi con codifica Rolling-Code, la ricevente può essere messa in apprendimento dando un impulso col tasto nascosto di un radiocomando già precedentemente appreso.

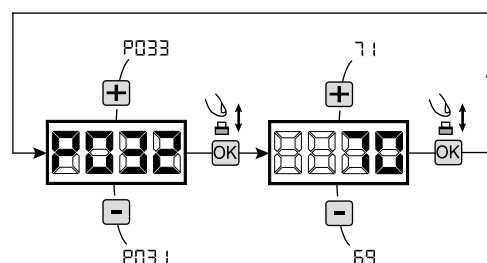


## 8 Modifica dei parametri di funzionamento

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

1. Scorrere con i tasti  $\oplus$  e  $\ominus$  fino a visualizzare sul display il parametro desiderato (es. P032);
2. Accedere al parametro premendo il tasto  $\text{OK}$ ;
3. Agendo sui tasti  $\oplus$  e  $\ominus$ , impostare il valore desiderato;
4. Confermare la scelta premendo il tasto  $\text{OK}$  (sul display ricompare il parametro precedentemente selezionato)

**Per la lista completa dei "Parametri di Funzionamento" consultare la tabella a pag. 32.**



## 9 Programmazione conclusa

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

**Per eseguire eventuali operazioni di "Programmazione Avanzata" (cancellazione dei radiocomandi, configurazione ingressi, ecc.), prosegui a pagina 29.**



## NOTES

[illegible]



## 4.3 CONFIGURAZIONE BASCULANTI

### COLLEGAMENTI ELETTRICI

Eseguire i collegamenti elettrici seguendo le indicazioni della "Tabella 1" e lo schema di pag. 18.

Tabella 1 "collegamento alle morsettiere"

1-2		Uscita +24 V === alimentazione ausiliari max 200mA
3-4		Ingresso alimentazione 22 V ~ da trasformatore
5-6		Ingresso alimentazione 24 V === da batteria o da accumulatore fotovoltaico Green Energy (fare attenzione alla polarità).
7-8		Uscita motore 1
9		Connessione parti metalliche dei motori
10-11		Uscita motore 2 (se presente)
12-13		Uscita 24 V === max 15 W per spia cancello aperto fissa/intermittente (se P052=0/1) o luce di cortesia (se P052>1)
14-15		Uscita elettroserratura max 1 art. 110 (se P062=0) o uscita 24V === max 5W configurabile (se P062≠0)
16-17		Uscita lampeggiante 24 V === max 15W art. Lumy/24A/S
18-19	18 - N.O.	Input 6. Non utilizzato.
	19 - Com	
20-21	20 - N.O.	Input 5. Non utilizzato.
	21 - Com	
22-23	22 - N.C.	Input 4 STOP. In caso di intervento blocca il moto di entrambi i motori durante qualsiasi manovra. <b>Se non utilizzato ponticellare.</b>
	23 - Com	
24-25	24 - N.C.	Input 3 SAFETY. Se attivato, causa l'inversione del moto. Vedi P055 e P056 su tabella parametri. <b>Se non utilizzato ponticellare.</b>
	25 - Com	
26-27	26 - N.C.	Input 2 PHOTO 1. Quando abilitato (Vedi P050 in tabella parametri), l'attivazione dell'ingresso PHOTO 1 provoca: l'inversione del moto (durante chiusura), l'arresto del moto (durante apertura), impedisce l'avvio (con cancello chiuso). <b>Se non utilizzato ponticellare.</b>
	27 - Com	
28-29	28 - N.O.	Input 1 START. In caso di intervento provoca l'apertura o chiusura del motore. Può funzionare in modalità "inversione" (P49=0) o "passo - passo" (P49=1).
	29 - Com	
30		Ingresso segnale antenna radio
31		Ingresso massa antenna radio
32-33	DEA_NET	Ingresso rete DEA_NET (attualmente non utilizzato)
CON 1		Ingresso alimentazione 230 V ~ ±10% (50/60 Hz)
J5	J9	Jumper selezione tipo encoder (J5=M1 - J9=M2):
		• Posizione "A" = motori con encoder (ricordarsi di impostare P029=0)
		• Posizione "B" = motori senza encoder (ricordarsi di impostare P029=1)

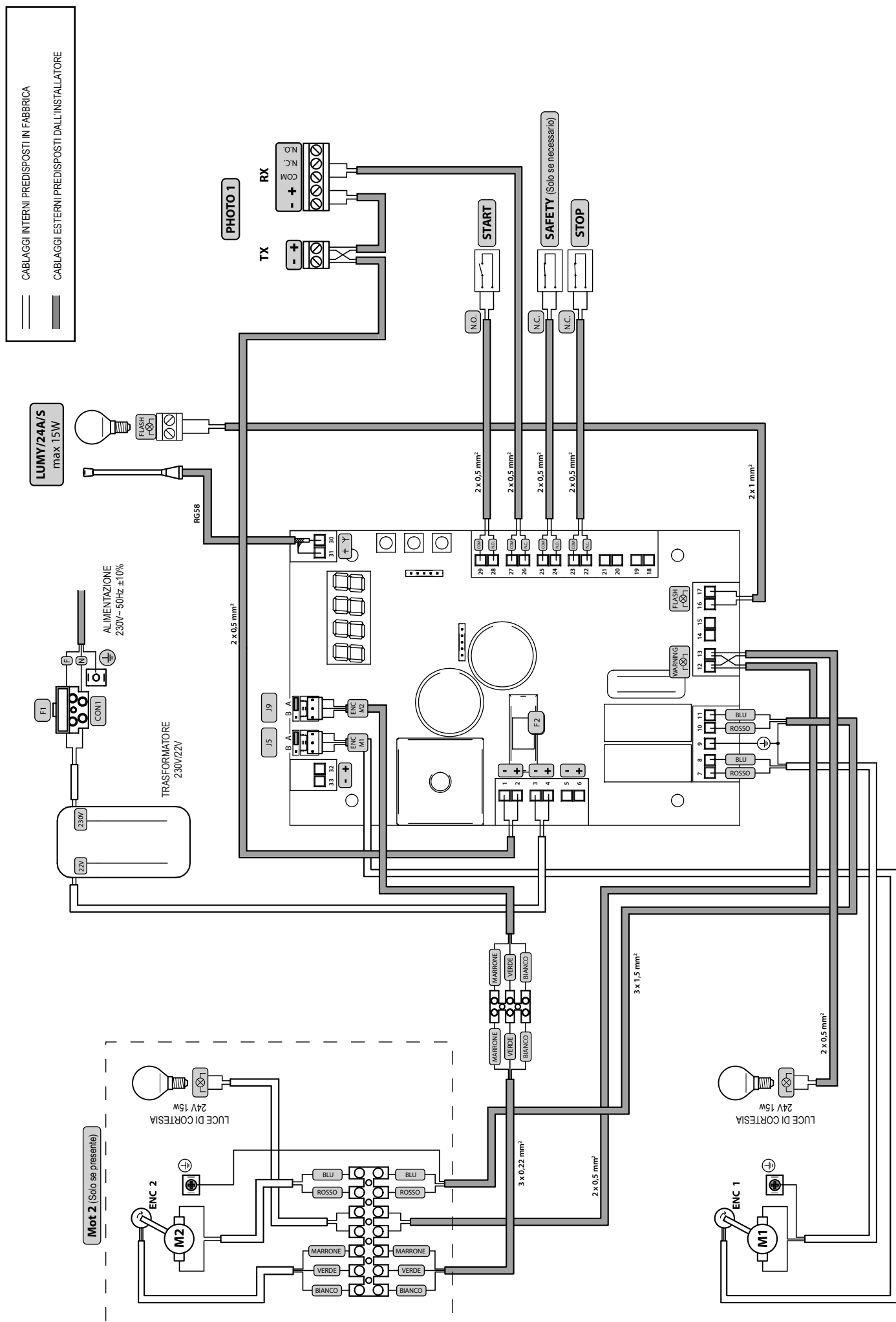
Nel caso in cui l'installazione richieda comandi diversi e/o aggiuntivi rispetto allo standard, è possibile configurare ciascun ingresso per il funzionamento desiderato.

**Fare riferimento al capitolo "Programmazione Avanzata".**

IT

BASCULANTI







# PROGRAMMAZIONE STANDARD

## 1 Alimentazione

Dare alimentazione, sul display compaiono in sequenza le scritte "rES-", "tYPE", "-02-" seguite dal simbolo di cancello chiuso "----"



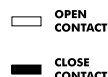
\* Nel caso in cui la centrale sia già stata programmata e la riaccensione sia dovuta ad una interruzione dell'alimentazione, al primo impulso di START, verrà eseguita la procedura di reset posizione (vedi "rESP" in tabella Messaggi di Stato a pag. 34).

## 2 Visualizzazione stato ingressi e contamanovre

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

2. Sul display vengono mostrati rispettivamente:

Stato ingressi (verificare che sia corretto);



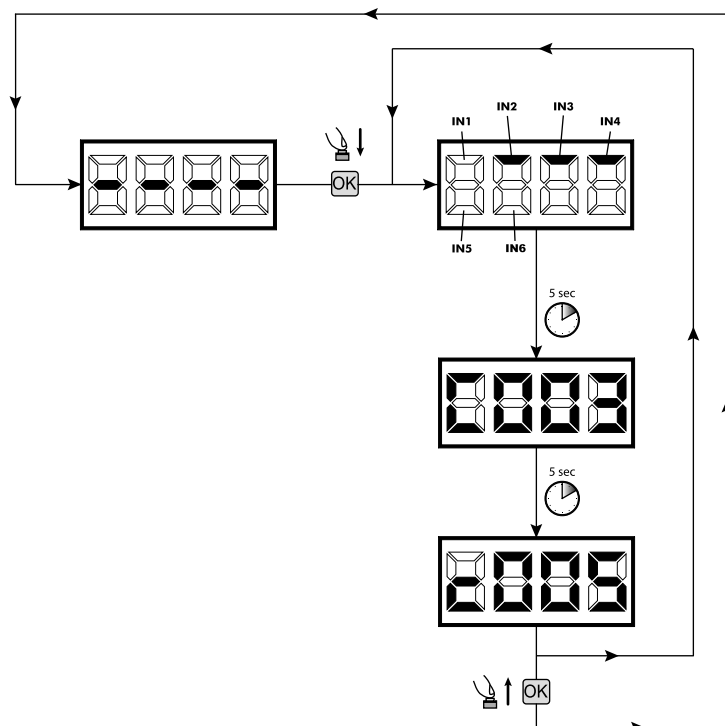
Contamanovre totale (\* vedi P064):

ex:  $\square\square\square = 3 \times 1000 = 3000$  manovre eseguite

Contamanovre manutenzione (\* vedi P065):

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

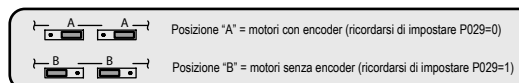
3. Mantenere premuto il tasto **OK** per una visualizzazione ciclica delle 3 opzioni oppure rilasciare il tasto **OK** per uscire dal parametro.



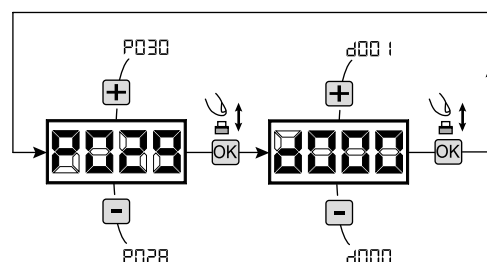
## 3 Selezione funzionamento con o senza encoder

# ! IMPORTANTE !

**Attenzione:** ricordarsi di impostare correttamente anche i jumpers J5 e J9.

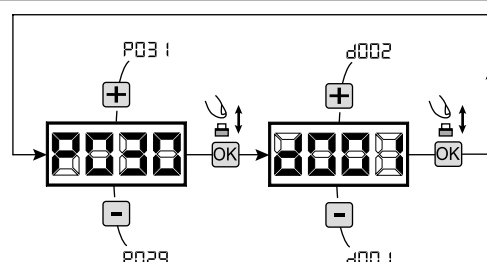


1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P029;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, impostare:
  - d000=per i motori con encoder;
  - d001=per i motori senza encoder;
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK**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



## 4 Selezione funzionamento 1 o 2 motori

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



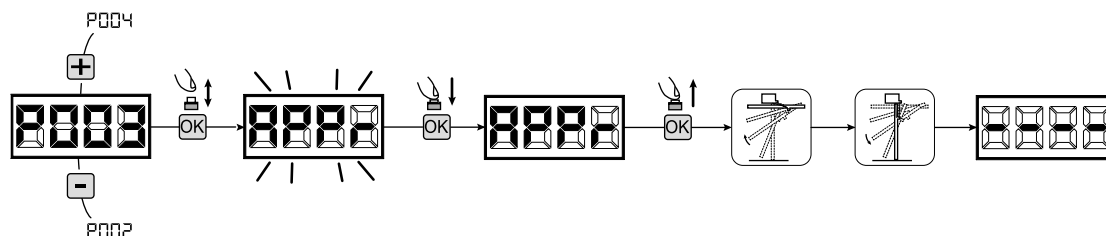
IT

BASCULANTI



## 5 Apprendimento corsa motori

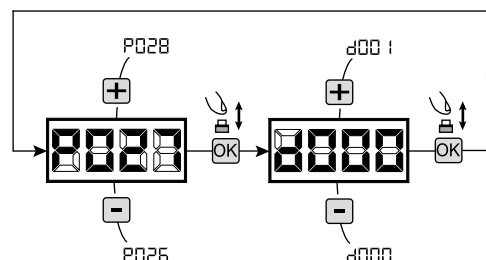
1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P003;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Alla scritta "RPPr" lampeggiante, tenere premuto il tasto **OK**;
4. Rilasciare il tasto **OK** non appena la scritta "RPPr" smette di lampeggiare; Inizia la manovra di apprendimento;
5. Attendere che l'anta ricerchi e si arresti in battuta di apertura e successivamente in quella di chiusura.  
Se si desidera anticipare la battute d'arresto in apertura per l'anta, è possibile intervenire manualmente dando un impulso di "Start" (oppure premendo il tasto "OK" sulla scheda) simulando la battuta.
6. A manovra conclusa sul display riappare "----".



## 6 Apprendimento radiocomandi

### 6.1 Selezione codifica radiocomandi

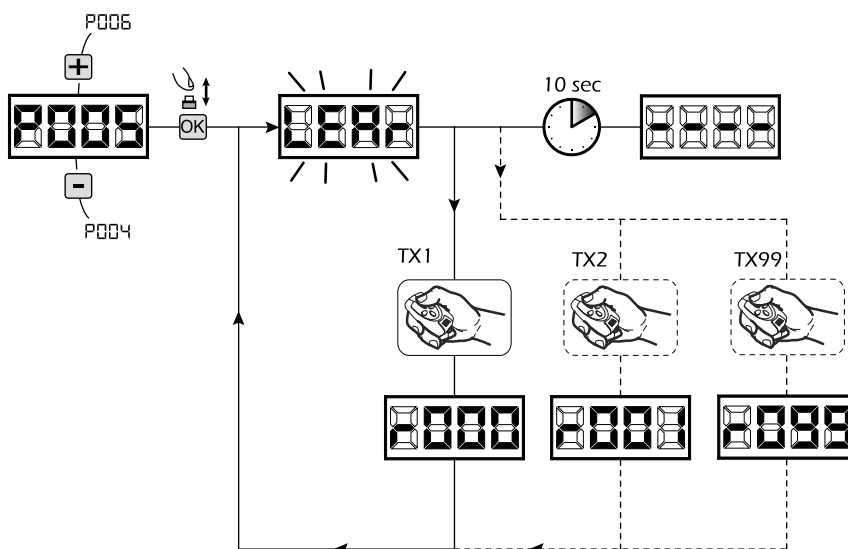
1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P027;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Selezionare il tipo di radiocomando agendo sui tasti **+** e **-**:  
- d000=rolling-code fixe (**consigliato**);  
- d001=rolling-code complete;  
- d002=dip-switch;
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK** (sul display ricompare P027).



**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 (P004) **DOPO** aver impostato la nuova codifica.

### 6.2 Apprendimento

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P005;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Alla scritta "LERr" lampeggiante premere un tasto del radiocomando da memorizzare;
4. Sul display apparirà la sigla del radiocomando appena memorizzato e successivamente "LERr" lampeggiante;
5. Ripetere l'operazione dal punto 3 per eventuali altri radiocomandi da memorizzare;
6. Concludere la memorizzazione, attendendo 10 sec fino alla visualizzazione sul display della scritta "----".

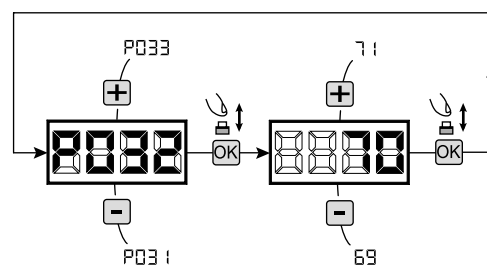


**Attenzione:** Nel caso di radiocomandi con codifica Rolling-Code, la ricevente può essere messa in apprendimento dando un impulso col tasto nascosto di un radiocomando già precedentemente appreso.

## 7 Modifica dei parametri di funzionamento

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

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



**Per la lista completa dei "Parametri di Funzionamento" consultare la tabella a pag. 32.**

## 8 Programmazione conclusa

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

**Per eseguire eventuali operazioni di "Programmazione Avanzata" (cancellazione dei radiocomandi, configurazione ingressi, ecc.), prosegui a pagina 29.**

IT





## NOTES

[illegible]



## 4.4 CONFIGURAZIONE BARRIERE

### COLLEGAMENTI ELETTRICI

Eseguire i collegamenti elettrici seguendo le indicazioni della "Tabella 1" e lo schema di pag. 24

Tabella 1 "collegamento alle morsettiere"

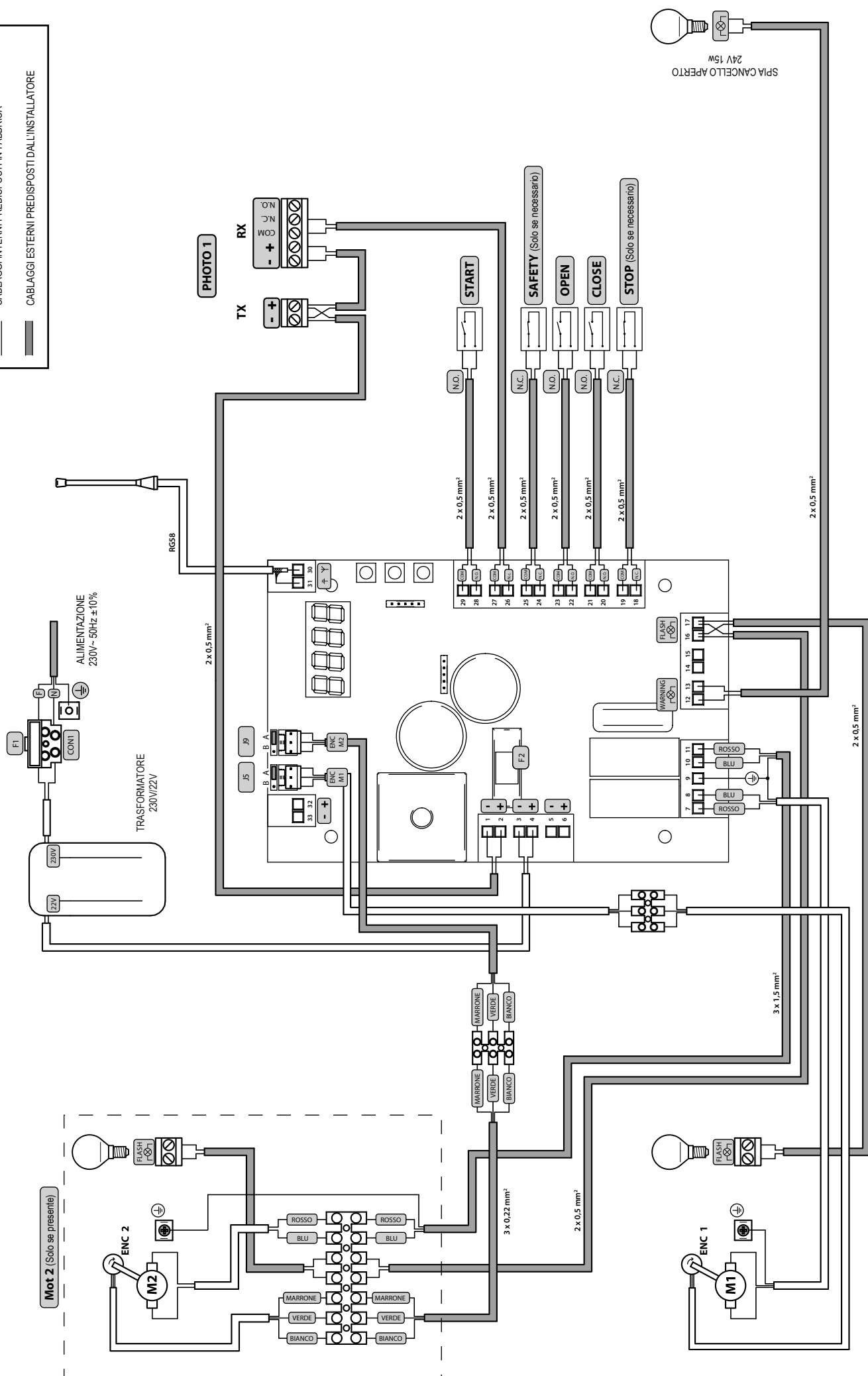
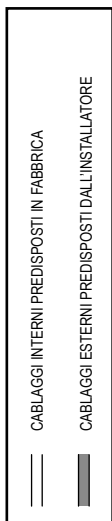
1-2		Uscita +24 V === alimentazione ausiliari max 200mA
3-4		Ingresso alimentazione 22 V ~ da trasformatore
5-6		Ingresso alimentazione 24 V === da batteria o da accumulatore fotovoltaico Green Energy (fare attenzione alla polarità).
7-8		Uscita motore 1
9		Connessione parti metalliche dei motori
10-11		Uscita motore 2 (se presente)
12-13		Uscita 24 V === max 15 W per spia cancello aperto fissa/intermittente (se P052=0/1) o luce di cortesia (se P052>1)
14-15		Uscita elettroserratura max 1 art. 110 (se P062=0) o uscita 24V === max 5W configurabile (se P062≠0)
16-17		Uscita lampeggiante 24 V === max 15W art. Lumy/24A/S
18-19		<div> <div>18 - N.C.</div> <div>19 - Com</div> </div> Input 6 STOP. In caso di intervento blocca il moto di entrambi i motori durante qualsiasi manovra. <b>Se non utilizzato ponticellare.</b>
20-21		<div> <div>20 - N.O.</div> <div>21 - Com</div> </div> Input 5 CLOSE. In caso di intervento provoca la manovra di chiusura.
22-23		<div> <div>22 - N.O.</div> <div>23 - Com</div> </div> Input 4 OPEN. In caso di intervento provoca la manovra d'apertura.
24-25		<div> <div>24 - N.C.</div> <div>25 - Com</div> </div> Input 3 SAFETY. Se attivato, causa l'inversione del moto. Vedi P055 e P056 su tabella parametri. <b>Se non utilizzato ponticellare.</b>
26-27		<div> <div>26 - N.C.</div> <div>27 - Com</div> </div> Input 2 PHOTO 1. Quando abilitato (Vedi P050 in tabella parametri), l'attivazione dell'ingresso PHOTO 1 provoca: l'inversione del moto (durante chiusura), l'arresto del moto (durante apertura), impedisce l'avvio (con cancello chiuso). <b>Se non utilizzato ponticellare.</b>
28-29		<div> <div>28 - N.O.</div> <div>29 - Com</div> </div> Input 1 START. In caso di intervento provoca l'apertura o chiusura del motore. Può funzionare in modalità "inversione" (P49=0) o "passo - passo" (P49=1).
30		Ingresso segnale antenna radio
31		Ingresso massa antenna radio
32-33		Ingresso rete DEA_NET (attualmente non utilizzato)
CON 1		Ingresso alimentazione 230 V ~ ±10% (50/60 Hz)
J5	J9	Jumper selezione tipo encoder (J5=M1 - J9=M2): <ul style="list-style-type: none"> <li>• Posizione "A" = motori con encoder (ricordarsi di impostare P029=0)</li> <li>• Posizione "B" = motori senza encoder (ricordarsi di impostare P029=1)</li> </ul>

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

**Fare riferimento al capitolo "Programmazione Avanzata".**

IT





# PROGRAMMAZIONE STANDARD

## 1 Alimentazione

Dare alimentazione, sul display compaiono in sequenza le scritte "rES-", "tYPE", "-03-" seguite dal simbolo di cancello chiuso "----"



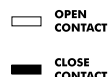
\* Nel caso in cui la centrale sia già stata programmata e la riaccensione sia dovuta ad una interruzione dell'alimentazione, al primo impulso di START, verrà eseguita la procedura di reset posizione (vedi "rESP" in tabella Messaggi di Stato a pag. 34).

## 2 Visualizzazione stato ingressi e contamanovre

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

2. Sul display vengono mostrati rispettivamente:

Stato ingressi (verificare che sia corretto);



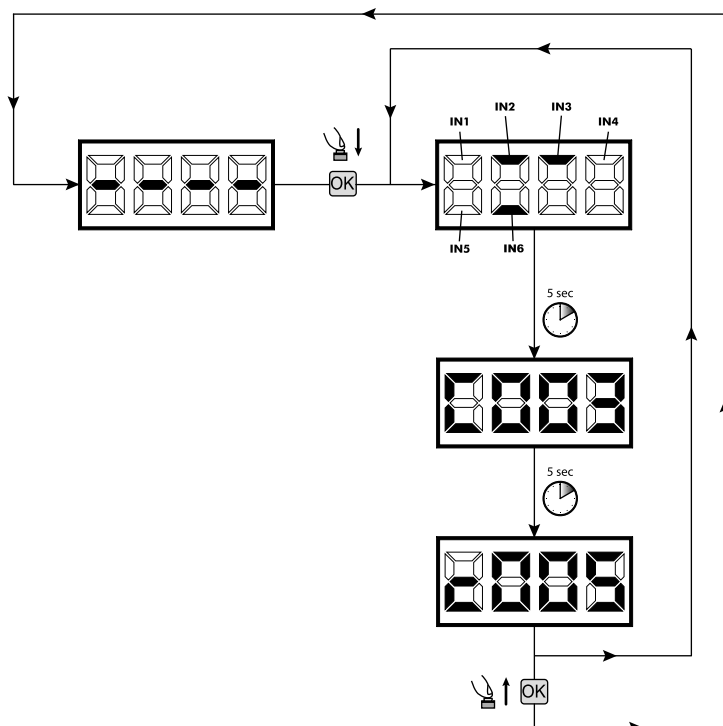
Contamanovre totale (\* vedi P064):

ex:  $\square\square\square = 3 \times 1000^* = 3000$  manovre eseguite

Contamanovre manutenzione (\* vedi P065):

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

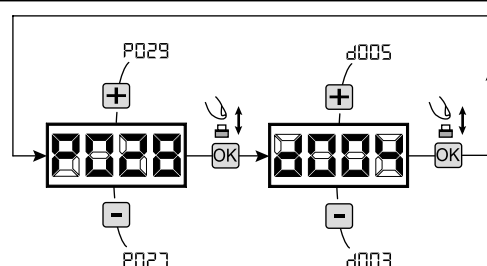
3. Mantenere premuto il tasto **OK** per una visualizzazione ciclica delle 3 opzioni oppure rilasciare il tasto **OK** per uscire dal parametro.



## 3 Selezione tipo di motori

# ! IMPORTANTE !

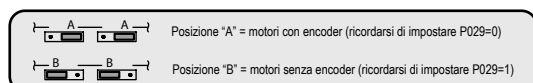
1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P028;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, impostare:
  - d003=PASS;
  - d004=STOP;
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK** (sul display ricompare P028).



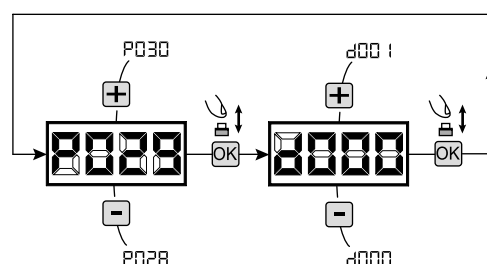
## 4 Selezione funzionamento con o senza encoder

# ! IMPORTANTE !

**Attenzione:** ricordarsi di impostare correttamente anche i jumpers J5 e J9.

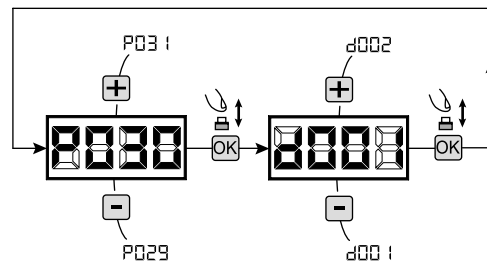


1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P029;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, impostare:
  - d000=per i motori con encoder;
  - d001=per i motori senza encoder;
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK**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



## 5 Selezione funzionamento 1 o 2 motori

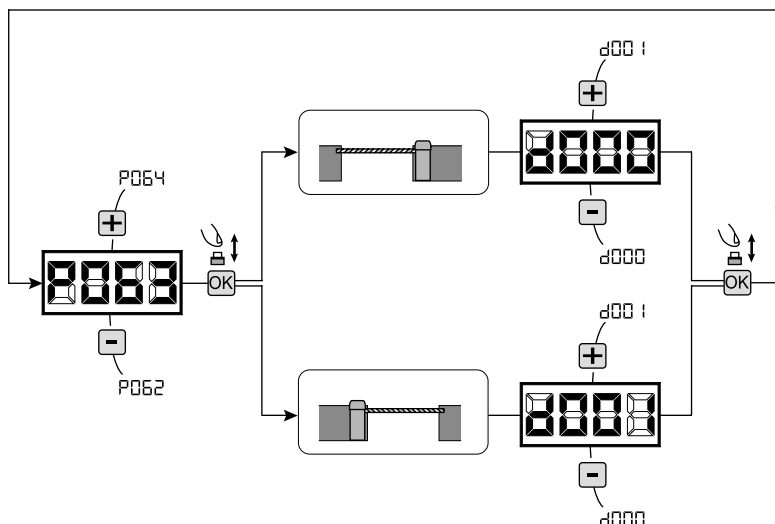
1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P030;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, impostare:
  - d001=per la funzione a motore singolo;
  - d002=per la funzione a 2 motori;
4. Confermare la scelta premendo il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



## 6 Selezione senso di marcia

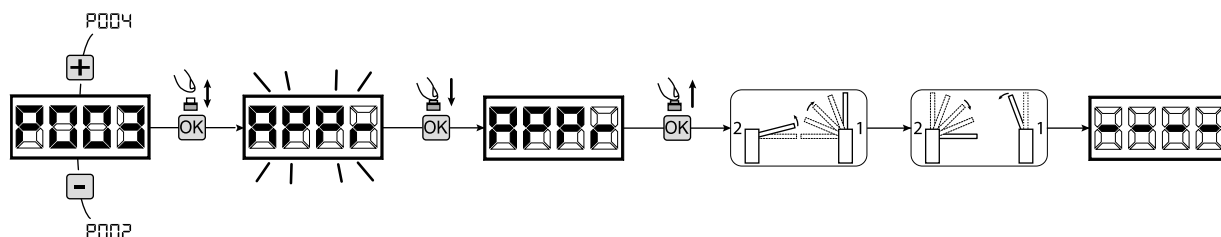
1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P063;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, impostare:
  - d000=motore in posizione standard (a destra del varco);
  - d001=motore in posizione invertita (a sinistra del varco);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

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



## 7 Apprendimento corsa motori

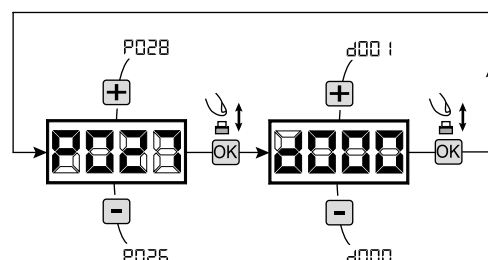
1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P003;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Alla scritta "RPPr" lampeggiante, tenere premuto il tasto **OK**;
4. Rilasciare il tasto **OK** non appena la scritta "RPPr" smette di lampeggiare; Inizia la manovra di apprendimento;
5. Attendere che l'asta (o le aste in caso di 2 barriere contrapposte) ricerchi e si arresti in battuta di apertura e successivamente in quella di chiusura.
6. A manovra conclusa sul display riappare "----".



## 8 Apprendimento radiocomandi

### 8.1 Selezione codifica radiocomandi

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P027;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Selezionare il tipo di radiocomando agendo sui tasti **+** e **-**:
  - d000=rolling-code fixe (**consigliato**);
  - d001=rolling-code complete;
  - d002=dip-switch;
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK** (sul display ricompare P027).

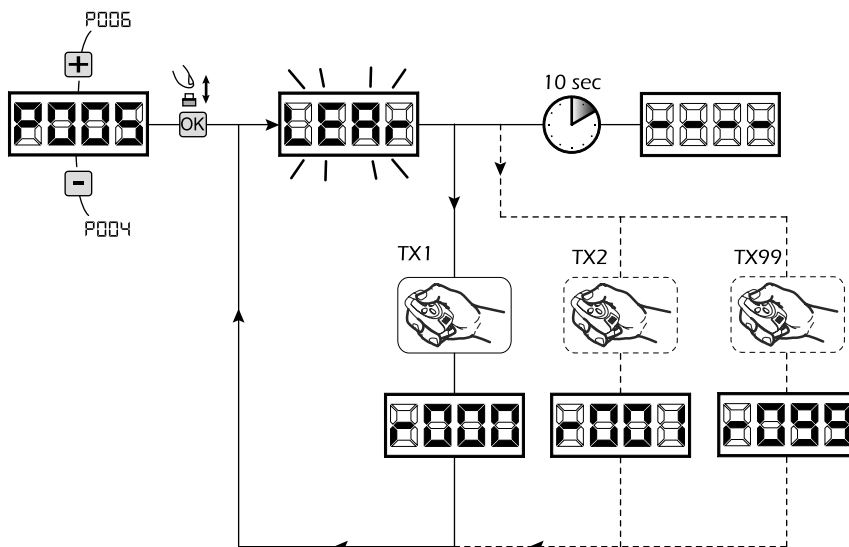


**Attenzione:** Nel caso in cui si renda necessario variare il tipo di codifica, e solo se in memoria sono già presenti dei radiocomandi con codifica diversa, è necessario eseguire la cancellazione della memoria (P004) **DOPO** aver impostato la nuova codifica.



## 8.2 Apprendimento

1. Scorrere i parametri con i tasti  $\oplus$  e  $\ominus$  fino a visualizzare sul display P005;
2. Accedere al parametro premendo il tasto  $\text{OK}$ ;
3. Alla scritta "LER" lampeggiante premere un tasto del radiocomando da memorizzare;
4. Sul display apparirà la sigla del radiocomando appena memorizzato e successivamente "LER" lampeggiante;
5. Ripetere l'operazione dal punto 3 per eventuali altri radiocomandi da memorizzare;
6. Concludere la memorizzazione, attendendo 10 sec fino alla visualizzazione sul display della scritta "----".



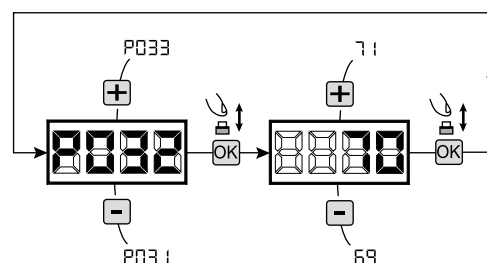
**Attenzione:** Nel caso di radiocomandi con codifica Rolling-Code, la ricevente può essere messa in apprendimento dando un impulso col tasto nascosto di un radiocomando già precedentemente appreso.

## 9 Modifica dei parametri di funzionamento

Per modificare qualsiasi parametro di funzionamento, seguire la procedura seguente.

**Attenzione:** Al fine di garantire un funzionamento ottimale, i parametri riportati in tabella devono essere impostati come indicato per il tipo di barriera in uso.

1. Scorrere con i tasti  $\oplus$  e  $\ominus$  fino a visualizzare sul display il parametro desiderato (es. P032);
2. Accedere al parametro premendo il tasto  $\text{OK}$ ;
3. Agendo sui tasti  $\oplus$  e  $\ominus$ , impostare il valore desiderato;
4. Confermare la scelta premendo il tasto  $\text{OK}$  (sul display ricompare il parametro precedentemente selezionato).



**Per la lista completa dei "Parametri di Funzionamento" consultare la tabella a pag. 32**

Valori consigliati per standard "TYPE 03 - Barriere"

	ASTA	Velocità corsa (P032 - P033)	Velocità rallentamento (P034)	Durata rallentamento (P035 - P036)	Soft start (P054)	Facilitazione sblocco (P057)	Margine battuta (P058 - P059)
STOP	STOP_L (7,5 m)	65%	30%	30%	1	2	15
	STOP_L (6 m)	80%	30%	30%	1	2	15
	STOP_L (5 m)	90%	30%	30%	1	2	15
	STOP_L (4 m)	90%	30%	30%	0	2	15
	STOP_V (4 m)	100%	30%	30%	0	1	7
PASS	PASS_L (4 m)	100%	30%	30%	1	2	20
	PASS_V (3 m)	100%	25%	35%	0	1	5
	PASS_V (4 m)	85%	25%	30%	0	1	5

## 10 Programmazione conclusa

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

Per eseguire eventuali operazioni di "Programmazione Avanzata" (cancellazione dei radiocomandi, configurazione ingressi, ecc..), prosegui a pagina 29.



## NOTES

[illegible]

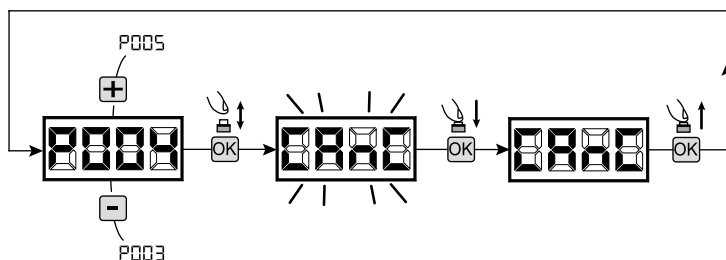
## 5 PROGRAMMAZIONE AVANZATA

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

### 1 Cancellazione radiocomandi memorizzati

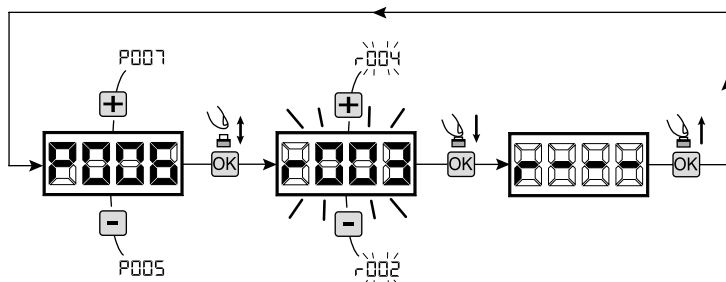
#### 1.1 Cancellazione di tutti i radiocomandi

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



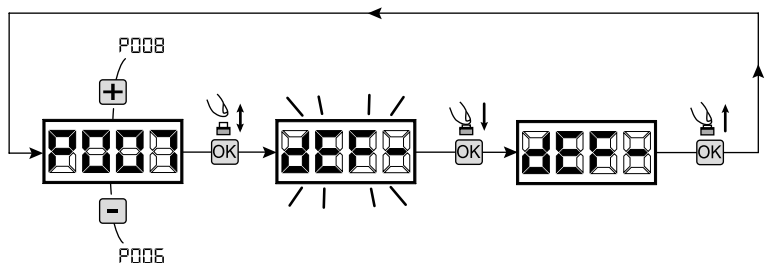
#### 1.2 Ricerca e cancellazione di un radiocomando

1. Scorrere i parametri con i tasti  $\oplus$  e  $\ominus$  fino a visualizzare sul display P006;
2. Accedere al parametro premendo il tasto  $\text{OK}$ ;
3. Agendo sui tasti  $\oplus$  e  $\ominus$ , scegliere il radiocomando che si desidera cancellare (es. r003);
4. Alla scritta "r003" lampeggiante, tenere premuto il tasto  $\text{OK}$ ;
5. Rilasciare il tasto  $\text{OK}$  non appena la scritta "r---" smette di lampeggiare;
6. Il radiocomando selezionato è stato cancellato (sul display ricompare P006).



### 2 Ripristino parametri di default

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



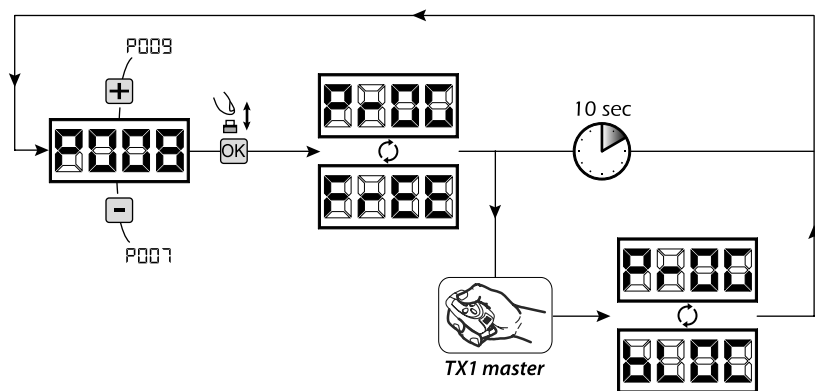
**Attenzione:** Dopo il ripristino dei parametri di default, sarà necessario eseguire nuovamente la programmazione della centrale e la regolazione di tutti i parametri di funzionamento, in particolare ricordarsi di impostare correttamente i parametri di configurazione motore (P028 - P029 - P030).

### 3 Blocco/Sblocco accesso alla programmazione

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

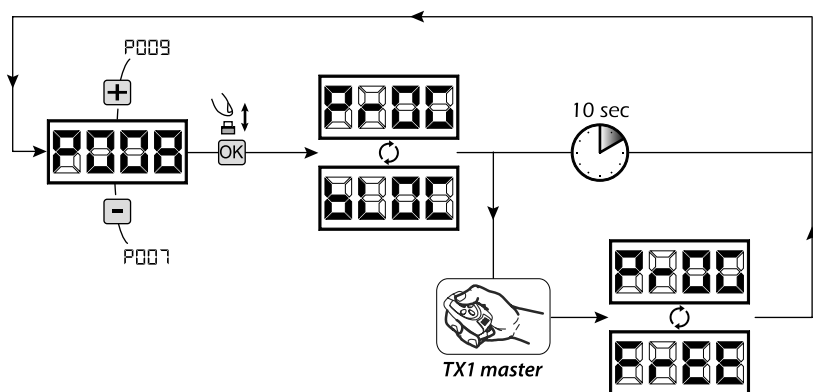
#### 3.1 Blocco accesso alla programmazione

1. Scorrere i parametri con i tasti  $\oplus$  e  $\ominus$  fino a visualizzare sul display P008;
2. Accedere al parametro premendo il tasto  $\text{OK}$ ;
3. Il display visualizza in modo alternato le scritte P-00 / F-EE ad indicare che la centrale è in attesa della trasmissione del codice di blocco;
4. Entro 10 sec premere il CH1 del "TX master", il display visualizza P-00 / bL00 prima di ritornare alla lista dei parametri;
5. L'accesso alla programmazione è bloccato.



### 3.2 Sblocco accesso alla programmazione

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P008;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Il display visualizza in modo alterno le scritte **P-000** / **bL000** ad indicare che la centrale è in attesa della trasmissione del codice di sblocco;
4. Entro 10 sec premere il CH1 del "TX master", il display visualizza **P-000** / **F-000** prima di ritornare alla lista dei parametri;
5. L'accesso alla programmazione è sbloccato.



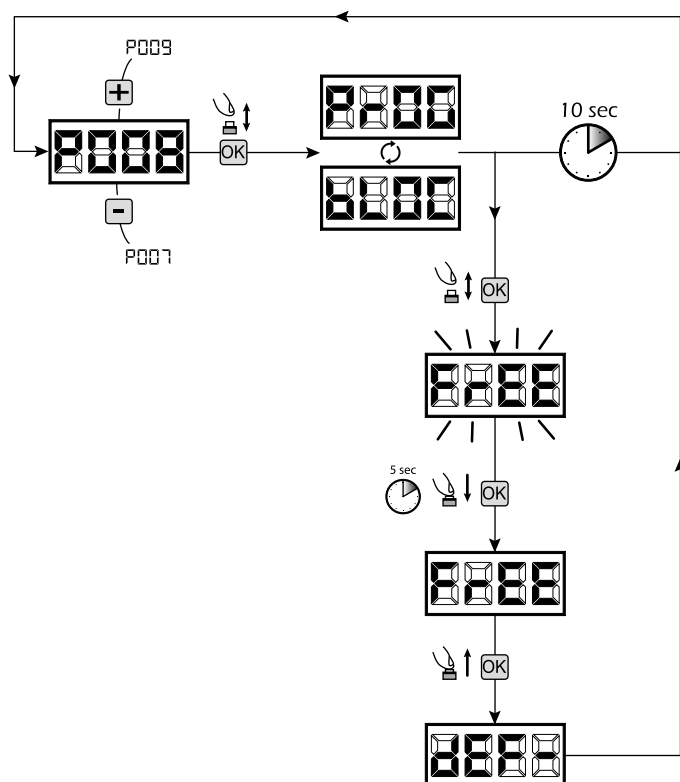
### 3.3 Sblocco accesso alla programmazione con reset globale

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

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

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

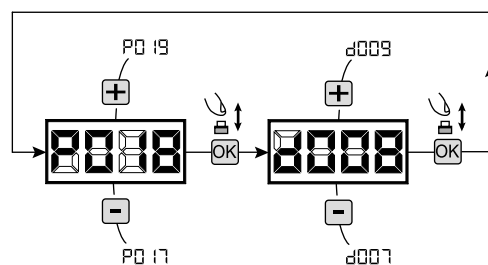
1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P008;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Il display visualizza in modo alterno le scritte **P-000** / **bL000**;
4. Premere il tasto **OK**, il display visualizza la scritta **F-000** lampeggiante;
5. Premere nuovamente il tasto **OK** e mantenerlo premuto per 5 sec (rilasciando prima la procedura viene interrotta): il display visualizza la scritta **F-000** fissa seguita da **dEF-**, prima di ritornare alla lista dei parametri;
6. L'accesso alla programmazione è sbloccato.



## 4 Configurazione ingressi

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

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare quello corrispondente all'ingresso desiderato:
  - P017=per INPUT 1;
  - P018=per INPUT 2;
  - P019=per INPUT 3;
  - P020=per INPUT 4;
  - P021=per INPUT 5;
  - P022=per INPUT 6;
2. Accedere al parametro (es. P018) premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, impostare il valore corrispondente al funzionamento desiderato (fare riferimento alla tabella "parametri di configurazione ingressi" a pag. 31);
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK** (sul display ricompare P018).
5. Eseguire il collegamento all'ingresso appena configurato.



## 5 Programmazione conclusa

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

	PAR.	PROCEDURA	VALORI SELEZIONABILI
PROCEDURE DI PROGRAMMAZIONE	P031	Posizionamento motore 1	
	P032	Posizionamento motore 2	
	P033	Apprendimento corsa motori	
	P034	Cancellazione radiocomandi	
	P035	Apprendimento radiocomandi	
	P036	Ricerca e cancellazione di un radiocomando	
	P037	Caricamento parametri standard: l'intera lista dei parametri viene aggiornata con le impostazioni di fabbrica.	
	P038	Blocco accesso programmazione	
	P039	Non utilizzato	
	P040	Non utilizzato	
	P041	Non utilizzato	
	P042	Non utilizzato	
	P043	Non utilizzato	
	P044	Non utilizzato	
	P045	Non utilizzato	

	PAR.	DESCRIZIONE PARAMETRO	VALORI SELEZIONABILI	VALORI DI DEFAULT (per i diversi standard di installazione)			
				def0 scorrevole	def 1 battente	def2 basculante	def3 barriera
PARAMETRI DI CONFIGURAZIONE INGRESSI	P016	Selezione tipo ingresso INPUT_3	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: IN3 type=contatto pulito</li><li>• 001: IN3 type=resist. costante 8K2</li></ul>	000 (Contatto pulito)	000 (Contatto pulito)	000 (Contatto pulito)	000 (Contatto pulito)
	P017	Selezione funzionamento INPUT_1	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: NONE (non utilizzato)</li><li>• 001: START (start)</li><li>• 002: PED. (pedonale)</li><li>• 003: OPEN (aprire separato)</li><li>• 004: CLOSE (chiudere separato)</li><li>• 005: OPEN_PM (aprire uomo pres.)</li><li>• 006: CLOSE_PM (chiudere uomo pres.)</li><li>• 007: ELOCK-IN (attivazione uscita elettroserratura, Vedi P062)</li></ul>	001 (START)	001 (START)	001 (START)	001 (START)
	P018	Selezione funzionamento INPUT_2	<ul style="list-style-type: none"><li>• 003: OPEN (aprire separato)</li><li>• 004: CLOSE (chiudere separato)</li><li>• 005: OPEN_PM (aprire uomo pres.)</li><li>• 006: CLOSE_PM (chiudere uomo pres.)</li><li>• 007: ELOCK-IN (attivazione uscita elettroserratura, Vedi P062)</li></ul>	002 (PEDESTRIAN)	002 (PEDESTRIAN)	008 (PHOTO 1)	008 (PHOTO 1)
	P019	Selezione funzionamento INPUT_3	<ul style="list-style-type: none"><li>• 005: OPEN_PM (aprire uomo pres.)</li><li>• 006: CLOSE_PM (chiudere uomo pres.)</li><li>• 007: ELOCK-IN (attivazione uscita elettroserratura, Vedi P062)</li></ul>	010 (SAFETY)	010 (SAFETY)	010 (SAFETY)	010 (SAFETY)
	P020	Selezione funzionamento INPUT_4	<ul style="list-style-type: none"><li>• 008: PHOTO 1 (fotocellula 1)</li><li>• 009: PHOTO 2 (fotocellula 2)</li><li>• 010: SAFETY (costa di sicurezza)</li><li>• 011: STOP (blocco)</li><li>• 012: FCA1 (finecorsa apert. Mot1)</li><li>• 013: FCA2 (finecorsa chius. Mot2)</li><li>• 014: FCC1 (finecorsa chius. Mot1)</li><li>• 015: FCC2 (finecorsa chius. Mot2)</li></ul>	008 (PHOTO 1)	008 (PHOTO 1)	011 (STOP)	003 (OPEN)
	P021	Selezione funzionamento INPUT_5	<ul style="list-style-type: none"><li>• 011: STOP (blocco)</li><li>• 012: FCA1 (finecorsa apert. Mot1)</li><li>• 013: FCA2 (finecorsa chius. Mot2)</li><li>• 014: FCC1 (finecorsa chius. Mot1)</li><li>• 015: FCC2 (finecorsa chius. Mot2)</li></ul>	012 (FCA1)	009 (PHOTO 2)	000 (NONE)	004 (CLOSE)
	P022	Selezione funzionamento INPUT_6	<ul style="list-style-type: none"><li>• 012: FCA1 (finecorsa apert. Mot1)</li><li>• 013: FCA2 (finecorsa chius. Mot2)</li><li>• 014: FCC1 (finecorsa chius. Mot1)</li><li>• 015: FCC2 (finecorsa chius. Mot2)</li></ul>	014 (FCC1)	011 (STOP)	000 (NONE)	011 (STOP)
	P023	Assegnazione CANALE 1 radiocomandi	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: NONE (non utilizzato)</li><li>• 001: START (start)</li><li>• 002: PEDESTRIAN (pedonale)</li><li>• 003: OPEN (aprire separato)</li><li>• 004: CLOSED (chiudere separato)</li><li>• 005: OPEN_PM (aprire uomo pres.)</li><li>• 006: CLOSED_PM (chiudere uomo pres.)</li><li>• 007: ELOCK-IN (attivazione uscita elettroserratura, Vedi P062)</li></ul>	001 (START)	001 (START)	001 (START)	001 (START)
	P024	Assegnazione CANALE 2 radiocomandi	<ul style="list-style-type: none"><li>• 002: PEDESTRIAN (pedonale)</li><li>• 003: OPEN (aprire separato)</li><li>• 004: CLOSED (chiudere separato)</li><li>• 005: OPEN_PM (aprire uomo pres.)</li><li>• 006: CLOSED_PM (chiudere uomo pres.)</li><li>• 007: ELOCK-IN (attivazione uscita elettroserratura, Vedi P062)</li></ul>	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
	P025	Assegnazione CANALE 3 radiocomandi	<ul style="list-style-type: none"><li>• 003: OPEN (aprire separato)</li><li>• 004: CLOSED (chiudere separato)</li><li>• 005: OPEN_PM (aprire uomo pres.)</li><li>• 006: CLOSED_PM (chiudere uomo pres.)</li><li>• 007: ELOCK-IN (attivazione uscita elettroserratura, Vedi P062)</li></ul>	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
	P026	Assegnazione CANALE 4 radiocomandi	<ul style="list-style-type: none"><li>• 005: OPEN_PM (aprire uomo pres.)</li><li>• 006: CLOSED_PM (chiudere uomo pres.)</li><li>• 007: ELOCK-IN (attivazione uscita elettroserratura, Vedi P062)</li></ul>	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
	P027	Selezione tipo di radiocomando	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: HCS fix-code</li><li>• 001: HCS rolling-code</li><li>• 002: Dip-switch</li></ul>	000	000	000	000

PARAMETRI CONFIGURAZIONE MOTORI		PARAMETRI DI FUNZIONAMENTO											
		Selezione tipo di motori	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: GEKO</li><li>• 001: LOOK / MAC</li><li>• 002: GHOST</li><li>• 003: LIVI 500/502 / 902 / PASS</li></ul>	<ul style="list-style-type: none"><li>• 004: STOP</li><li>• 005: LIVI 5/24</li><li>• 006: LIVI 8/24</li><li>• 007: GULLIVER</li></ul>		def0 scorrevole	def 1 battente	def2 basculante	def3 barriera				
P028													
P029		Selezione funzionamento con o senza encoder. ATTENZIONE: ricordarsi di impostare correttamente anche i jumpers J5 e J9 (vedi tabella 1). ATTENZIONE: J5, J9 e P029 devono essere impostati correttamente prima di eseguire la procedura di programmazione	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: motori con encoder</li><li>• 001: motori senza encoder</li></ul>										
P030		Selezione numero motori	<ul style="list-style-type: none"><li>• 001: un motore</li><li>• 002: due motori</li></ul>										
P031		Non utilizzato											
P032		Regolazione velocità motori durante la corsa in apertura	15%tot.....100%tot		100	100		100					
P033		Regolazione velocità motori durante la corsa in chiusura	15%tot.....100%tot		100	100		100					
P034		Regolazione velocità motori durante il rallentamento in apertura e chiusura	15%tot.....100%tot		040	050		050	030				
P035		Regolazione durata rallentamento in apertura	5%tot.....80%lo		025	020		020	030				
P036		Regolazione durata rallentamento in chiusura	5%tot.....80%tot		025	020		020	030				
P037		Regolazione forza motore 1 in apertura (se = 100% rilevamento ostacolo disabilitato)	15%tot.....100%tot		050	050		050	035				
P038		Regolazione forza motore 1 in chiusura (se = 100% rilevamento ostacolo disabilitato)	15%tot.....100%tot		050	050		050	035				
P039		Regolazione forza motore 2 in apertura (se = 100% rilevamento ostacolo disabilitato)	15%tot.....100%tot		050	050		050	035				
P040		Regolazione forza motore 2 in chiusura (se = 100% rilevamento ostacolo disabilitato)	15%tot.....100%tot		050	050		050	035				
P041		Regolazione tempo chiusura automatica (se = 0 chiusura automatica disabilitata)	0sec.....255sec		000	000		000	000				
P042		Regolazione tempo chiusura automatica pedonale (se = 0 chiusura autom. pedonale disabilitata)	0sec.....255sec		000	000		000	000				
P043		Regolazione durata della corsa pedonale	5%tot.....100%tot		030	035		035	100				
P044		Regolazione tempo di prelampeggio	0sec.....10sec		000	000		000	000				
P045		Regolazione tempo di sfasamento in apertura	0sec.....30sec		000	001		001	000				
P046		Regolazione tempo di sfasamento in chiusura	0sec.....30sec		000	003		003	000				
P047		Funzione condominiale: disabilita gli ingressi di comando in apertura e chiusura durante l'apertura e il tempo di chiusura automatica	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: "condominiale" non attivo</li><li>• 001: "condominiale" attivo</li></ul>		000	000		000	000				
P048		Funzione colpo d'ariete: prima di ogni apertura spinge i motori in chiusura per 1sec per facilitare lo sgancio dell'eventuale elettroerratura	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: "colpo d'ariete" non attivo</li><li>• 001: "colpo d'ariete" attivo</li></ul>		000	000		000	000				
P049		Selezione modalità "inversione" (durante la manovra un impulso di comando inverte il moto) o "passo - passo" (durante la manovra un impulso di comando arresta il moto. L'impulso successivo riavvia nel senso di marcia opposto).	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: "inversione"</li><li>• 001: "passo-passo"</li></ul>		001	000		000	000				
P050		Funzionamento ingresso FOTO: se=0 fotocellula abilitata in chiusura ed in partenza da cancello chiuso; se=1 fotocellula sempre abilitata; se=2 fotocellula abilitata solo in chiusura. Quando abilitato, l'attivazione dell'ingresso FOTO provoca: l'inversione del moto (durante chiusura), l'arresto del moto (durante apertura), impedisce l'avvio (con cancello chiuso). Se=3-4-5, il funzionamento è identico rispettivamente ai valori 0-1-2 ma con funzione "chiudi subito" abilitata: in ogni caso, durante l'apertura e/o il tempo di pausa, alla rimozione di un eventuale ostacolo il cancello richiude automaticamente dopo un ritardo fisso di 3 sec.	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: fotocellula abilitata in chiusura e con cancello chiuso</li><li>• 001: fotocellula sempre abilitata</li><li>• 002: fotocellula abilitata solo in chiusura</li><li>• 003: come 000 ma con "chiudi subito" abilitato</li><li>• 004: come 001 ma con "chiudi subito" abilitato</li><li>• 005: come 002 ma con "chiudi subito" abilitato</li></ul>		002	002		002	002				
P051					000	001		001	002				
P052		Selezione modalità di funzionamento dell'uscita warning: Se=0 "warning light" (uscita sempre On quando il cancello è aperto, OFF al termine di una manovra di chiusura). Se=1 "warning light 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). Se>1 "courtesy light" (uscita ON durante ogni movimento, OFF quando il motore si ferma, dopo il ritardo impostato).	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: "warning light fisso"</li><li>• 001: "warning light intermittente"</li><li>• &gt;001 : ritardo spegnimento "courtesy light" (1sec.....255sec)</li></ul>		001	001		001	001				

PARAMETRI DI FUNZIONAMENTO					dEF0 scorrevole	dEF1 battente	dEF2 basculante	dEF3 barriera
P053	Attivazione ricerca battute anche in apertura: i motori si arrestano solo all'arrivo in battuta, anche in apertura	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: arresto in apertura sul punto memorizzato.</li><li>• 001: arresto in apertura sulla battuta</li></ul>			000	000	000	001
P054	Funzione "soft start": i motori accelerano progressivamente fino al raggiungimento della velocità impostata, evitando partenze brusche.	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: "soft start" non attivo</li><li>• 001: "soft start" attivo</li></ul>			001	001	001	001
P055	Regolazione durata dell' inversione su ostacolo (Rilevato da sensore antischacciamento interno oppure da attivazione ingresso safety): se=0 esegue l'inversione completa, se>0 indica la durata (in sec) della corsa, dopo l'inversione conseguente al rilevamento di un'ostacolo durante l'apertura.	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: inversione completa su ostacolo</li><li>• &gt;000: durata dell'inversione su ostacolo (1sec.....10sec)</li></ul>			000	000	000	000
P056	Regolazione durata dell' inversione su ostacolo (Rilevato da sensore antischacciamento interno oppure da attivazione ingresso safety): se=0 esegue l'inversione completa, se>0 indica la durata (in sec) della corsa, dopo l'inversione conseguente al rilevamento di un'ostacolo durante la chiusura.	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: inversione completa su ostacolo</li><li>• &gt;000: durata dell'inversione su ostacolo (1sec.....10sec)</li></ul>			000	000	000	000
P057	Facilitazione sblocco manuale: Se=0, dopo il rilevamento della battuta di chiusura, il motore 1 esegue una brevissima inversione per allentare la pressione sulla stesso, ed agevolare quindi lo sblocco manuale. Il valore impostato indica la durata dell'inversione. Se=0 funzione disabilitata.	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: facilitazione sblocco disattivata</li><li>• &gt;000: facilitazione sblocco attivata con durata pari a: (0x25ms.....20x25ms)</li></ul>			000	003	003	002
P058	Regolazione margine battuta apertura: regola la durata dell'ultimo tratto di corsa durante il quale un eventuale ostacolo viene interpretato come battuta, bloccando il motore senza eseguire l'inversione. Il valore impostato, indica il numero di giri del rotore.	1.....255			012	025	025	020
P059	Regolazione margine battuta chiusura: regola la durata dell'ultimo tratto di corsa durante il quale un eventuale ostacolo viene interpretato come battuta, bloccando il motore senza eseguire l'inversione. Il valore impostato, indica il numero di giri del rotore.	1.....255			012	025	025	020
P060	Regolazione forza motori all'arrivo in battuta: - Se=0. Regolazione disabilitata (il valore di forza sulla battuta viene calcolato automaticamente) - Se diverso da 0, indica il valore (espresso in % del valore max) di forza esercitata sulla battuta.	0%tot.....100%tot			000	000	000	000
P061	Funzione "Energy saving": Se=1 dopo 10sec di inattività, la centrale spegne le uscite 24V ed il display che verranno riaccesi al primo comando ricevuto (utilizzo consigliato con alimentazione a batterie e/o pannello solare).	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: "Energy saving" non attivo</li><li>• 001: "Energy saving" attivo</li></ul>			000	000	000	000
P062	Funzionamento uscita elettroserratura: Se=0 elettroserratura art. 110, Se=1 uscita 24V comandata da ingresso ELOCK_IN in modalità impulsiva, Se=2 uscita 24V comandata da ingresso ELOCK_IN in modalità passo-passo, Se>2 uscita 24V comandata da ingresso ELOCK_IN in modalità temporizzata (il valore impostato indica il ritardo di spegnimento in secondi).	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: "Uscita elettroserratura art. 110</li><li>• 001: "Uscita impulsiva 24V d.c. max 5W</li><li>• 002: "Uscita passo-passo 24V d.c. max 5W</li><li>• &gt;002: "Uscita temporizzata 24V d.c. max 5W (3sec.....255sec)</li></ul>			000	000	000	000
P063	Inversione direzione marcia: Se=1 inverte automaticamente le uscite apre/chiede dei motori e gli eventuali ingressi finecorsa apertura/chiusura, evitando di dover modificare manualmente i cablaggi nel caso di installazione del motoriduttore in posizione invertita rispetto lo standard.	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: "Installazione standard</li><li>• 001: "Installazione invertita</li></ul>			000	000	000	000
P064	Moltiplicatore contamanovre: Moltiplica il numero di manovre dopo le quali il contamanovre totali viene aggiornato. Per visualizzare il valore, fare riferimento al paragrafo "Visualizzazione stato ingressi e contamanovre".	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: "x100</li><li>• 001: "x1000</li><li>• 002: "x10000</li><li>• 003: "x100000</li></ul>			001	001	001	001
P065	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 P065=050, numero manovre = 50x500=25000 <b>Attenzione:</b> Prima di impostare un nuovo valore del contamanovre manutenzione, è necessario resettare lo stesso impostando P065=0 e solo successivamente P065= "nuovo valore".	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: "Richiesta manutenzione disabilitata</li><li>• &gt;000: "Numero manovre (x 500) per richiesta manutenzione</li></ul>			000	000	000	000
P066	Selezione funzionamento uscita lampeggiante: Se=0 uscita lampeggiante intermittente; Se=1 uscita lampeggiante fissa (per lampeggianti provvisti di circuito intermittente interno)	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: "uscita lampeggiante intermittente</li><li>• 001: "uscita lampeggiante fissa</li></ul>			000	000	000	000
P067	Non utilizzato							
P068	Non utilizzato							
P069	Non utilizzato							
P070	Non utilizzato							

## 6 MESSAGGI VISUALIZZATI SUL DISPLAY

### MESSAGGI DI STATO

Mess.	Descrizione
----	Cancello chiuso
JL	Cancello aperto
OPEN	Apertura in corso
CLOS	Chiusura in corso
STEP	Centrale in attesa di comandi dopo un impulso di start, con funzionamento passo-passo
BLQC	Intervenuto ingresso stop
RESP	Reset posizione in corso: La centrale di comando è appena stata riaccesa dopo un'interruzione dell'alimentazione, oppure il cancello ha superato il numero max ammesso (50) di inversioni senza mai arrivare alla battuta di chiusura, o il numero max ammesso (3) di interventi consecutivi del dispositivo anti schiacciamento. E stata quindi avviata la ricerca in rallentamento dei punti di finecorsa di apertura prima, e di chiusura successivamente. In questa fase eventuali impulsi di start vengono ignorati.

### MESSAGGI DI ERRORE


Mess.	Descrizione	Possibili soluzioni
ErrP	Errore posizione: La procedura di reset posizione non è andata a buon fine. La centrale rimane in attesa di comandi.	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Verificare che non vi siano particolari attriti e/o ostacoli durante la corsa;</li> <li>- Dare un impulso di start per avviare la procedura di reset posizione;</li> <li>- Verificare che la manovra si completi correttamente, aiutando manualmente se necessario la corsa del/delle ante;</li> <li>- Aggiustare eventualmente i valori impostati di forza e velocità del/dei motori.</li> </ul>
Err3	Fotocellule e/o dispositivi di sicurezza attivati o guasti.	Verificare il corretto funzionamento di tutti i dispositivi di sicurezza e/o fotocellule installate.
Err4	Possibile guasto al circuito di potenza della centrale di comando.	Togliere e ridare alimentazione. Dare un impulso di start, se la segnalazione si ripete, sostituire la centrale di comando.
Err5	Time-out corsa motori: Il/i motori, hanno superato il tempo di lavoro massimo (5min) senza mai arrestarsi.	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Dare un impulso di start per avviare la manovra di reset posizione;</li> <li>- Verificare che la manovra si completi correttamente.</li> </ul>
Err6	Time-out rilevamento ostacolo: Con sensore anti-schiacciamento disabilitato, è stata comunque rilevata la presenza di un ostacolo che impedisce il movimento dell'anta da più di 10 sec.	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Verificare che non vi siano particolari attriti e/o ostacoli durante la corsa;</li> <li>- Dare un impulso di start per avviare la manovra di reset posizione;</li> <li>- Verificare che la manovra si completi correttamente.</li> </ul>
Err7	Movimento motori non rilevato.	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Verificare il corretto collegamento dei motori e dei relativi encoders.</li> <li>- Verificare il corretto posizionamento dei Jumpers J5 e J9 come indicato nello schema elettrico.</li> <li>- Se la segnalazione si ripete, sostituire la centrale di comando.</li> </ul>

## 7 COLLAUDO DELL'IMPIANTO

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

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

## 8 DISMISSIONE DEL PRODOTTO

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



# NET24N

Universal control panel for 24V operators  
Operating instructions and warnings










Index

1	Warnings Summary	35	5	Advanced programming	63
2	Product Description	36	6	Messages shown on the Display	68
3	Technical data	36	7	Installation Test	68
4	Configurations	37	8	Product Disposal	68
4.1	Sliding gates	39			
4.2	Swing gates	45			
4.3	Overhead doors	51			
4.4	Barriers	57			

EN

## 1 WARNINGS SUMMARY

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

-  **WARNING** Using this product under unusual conditions not foreseen by the manufacturer can create situations of danger, and for this reason all the conditions prescribed in these instructions must be respected.
-  **WARNING DEA** System reminds all users that the selection, positioning and installation of all materials and devices which make up the complete automation system, must comply with the European Directives 2006/42/CE (Machinery Directive), 2004/108/CE (electromagnetic compatibility), 2006/95/CE (low voltage electrical equipment). In order to ensure a suitable level of safety, besides complying with local regulations, it is advisable to comply also with the above mentioned Directives in all extra European countries.
-  **WARNING** Under no circumstances must the product be used in explosive atmospheres or surroundings that may prove corrosive and damage parts of the product.
-  **WARNING** To ensure an appropriate level of electrical safety always keep the 230V power supply cables apart (minimum 4mm in the open or 1 mm through insulation) from low voltage cables (motors power supply, controls, electric locks, aerial and auxiliary circuits power supply), and fasten the latter with appropriate clamps near the terminal boards.
-  **WARNING** All installation, maintenance, cleaning or repair operations on any part of the system must be performed exclusively by qualified personnel with the power supply disconnected working in strict compliance with the electrical standards and regulations in force in the nation of installation.
-  **WARNING** Using spare parts not indicated by **DEA** System and/or incorrect re-assembly can create risk to people, animals and property and also damage the product. For this reason, always use only the parts indicated by **DEA** System and scrupulously follow all assembly instructions.
-  **WARNING** Incorrect assessment of the impact forces can cause serious damage to people, animals or things. **DEA** System reminds the installer must verify that the impact forces, measured as indicated by the standard EN 12445, are actually below the limits set by the standard EN12453.
-  **WARNING** Any external security devices used for compliance with the limits of impact forces must be conform to standard EN12978.
-  **WARNING** In compliance with EU Directive 2002/96/EC on waste electrical and electronic equipment (WEEE), this electrical product should not be treated as municipal mixed waste. Please dispose of the product and bring it to the collection for an appropriate local municipal recycling.

## 2 PRODUCT DESCRIPTION

NET24N is a universal control panel for DEA System 1 or 2 24V operators automations with or without encoder.

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

## 3 TECHNICAL DATA

	TYPE 00			TYPE 01			TYPE 02	TYPE 03	
	LIVI 5/24	LIVI 8/24	GULLIVER	GEKO	LOOK MAC	LIVI 500 LIVI 502	LIVI 902/24 LIVI 905/24	PASS	STOP
									4÷5 mt
Power supply (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)								
Rated power transformer (VA)	80 VA (230/22V)		250 VA (230/22V)	120 VA (230/22V)	150 VA (230/22V)			150 VA (230/22V)	250 VA* (230/22V)
Fuse F2 (A) (transformer)	2A		3,15A	2A	3,15A		2A		3,15A 4A*
Batteries	2x 12V 1,3A		2x 12V 4A	2x 12V 1,3A			2x 12V 4A		
Fuse F1 (A) (batteries input)	15A								
Outputs 24V motors (maximum output current) (A)	1x 5A		1x 10A	2x 5A				2x 5A	2x 7A*
	Warning: The above values are calculated by taking the maximum power supplied by the respective processors. In absolute terms, the maximum current from each output must not exceed 10A.								
Auxiliaries power supply output	+24 V === max 200mA								
“Warning” output	+24 V === max 15 W								
Electric lock output	24V === max 5W or max 1 art. 110								
Flashing light output	24 V === max 15W								
Operating temperature range (°C)	-20÷50 °C								
Receiver frequency	433,92 MHz								
Transmitters type of coding	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch								
Max remote controllers managed	100								

\* Values for STOP with boom ≥ 6 mt.

## CONFIGURATION OF THE CONTROL PANEL

The universal control unit Net24N can be used for the management of the following types (TYPE) of closures motorized by DEA System: swing and sliding gates, overhead doors and barriers.

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

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

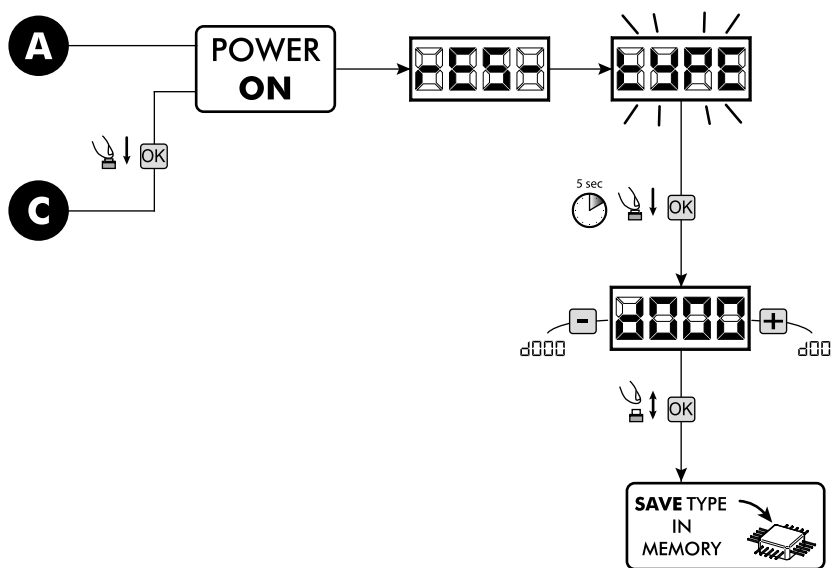
If necessary the TYPE of configured closing can be later adjusted following diagram C.

## FIRST CONTROL BOARD IGNITION

### Configuration after the first ignition

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

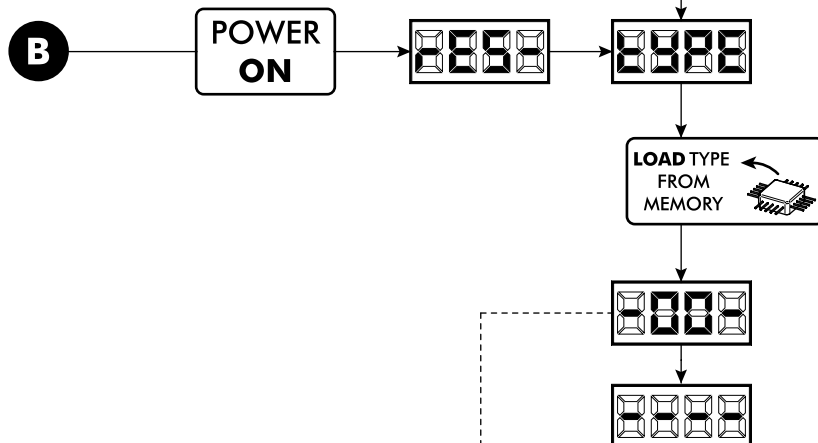
1. Apply power, the display shows in sequence the writing "rES-" and "TYPE" flashing;
2. Press the **OK** button and hold for 5 seconds until the display shows 0000 on the display;
3. Acting on the **+** and **-** keys, select the desired configuration depending on the type of installation (es. 0002)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



### Following ignitions

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

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



### Modify the existing configuration

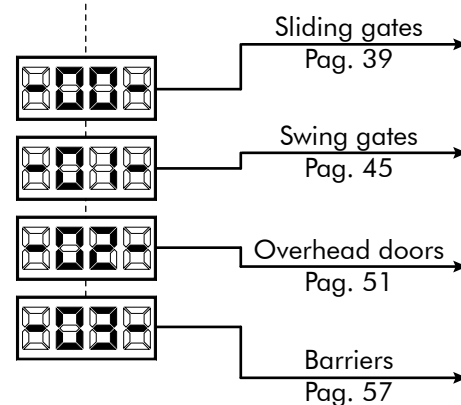
**C** If you have already saved a configuration and you want to change it, proceed as follows:

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

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

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

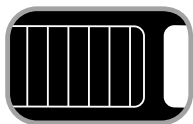
4. Follow signs, "TYPE", "-00-" followed by the symbol of closed gate "----".





NOTES

A series of horizontal lines for taking notes.



## 4.1 SLIDING GATES CONFIGURATION

### ELECTRICAL CONNECTIONS

Execute the wiring following the directions of table 1 and diagrams on page 40

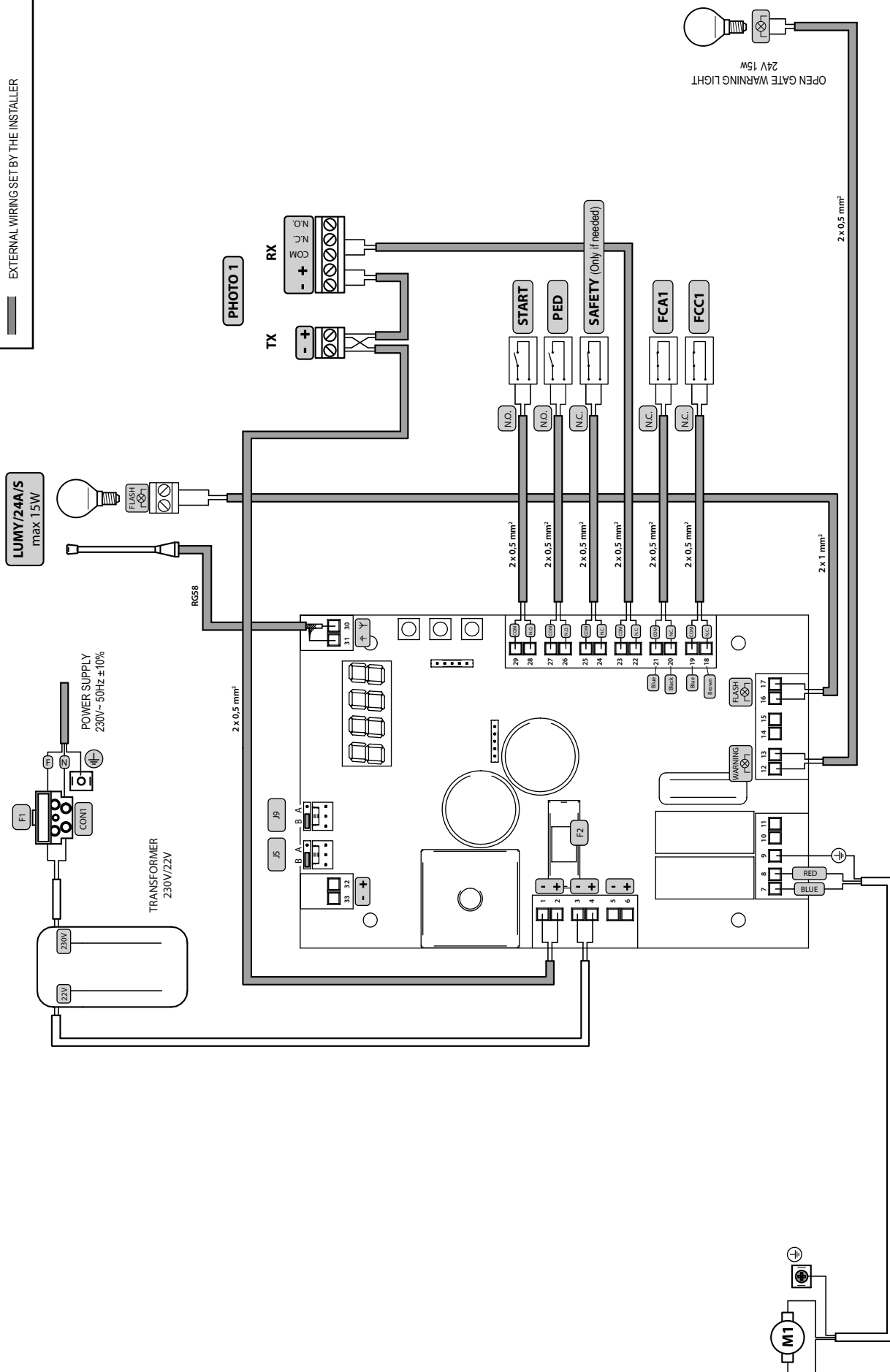
Table 1 "terminal board connections"

1-2		+24 V === power supply output for auxiliary devices 200mA		
3-4	22 V ~	22 V ~ transformer power supply input		
5-6	24VBatt	24 V === battery power supply or photovoltaic accumulator Green Energy input (follow carefully polarity indications).		
7-8		Operator 1 output		
9		Connection of motors metallic parts		
10-11		Operator 2 output (if present)		
12-13		24 V === max 15 W output for open gate fix/flashing warning light (if P052=0/1) or courtesy light (if P052>1)		
14-15		Electric-lock output max 1 art. 110 (if P062=0) or 24V === output max 5W configurable (if P062≠0)		
16-17		24 V === Flashing light output max 15W art. Lumy/24A/S		
18-19		18 - N.C.	If the installation requires different commands and / or additional to the standard, you can configure each input to the required rate. <b>Refer to Chapter "Advanced Programming".</b>	
		19 - Com		
20-21		20 - N.C.		
		21 - Com		
22-23		22 - N.C.		
		23 - Com		
24-25		24 - N.C.		
		25 - Com		
26-27		26 - N.O.		
		27 - Com		
28-29		28 - N.O.		
		29 - Com		
30		Aerial signal input		
31		Ground aerial input		
32-33	DEA_NET	DEA_NET net input (unused at the moment)		
CON 1		230 V ~ ±10% (50/60 Hz) power supply input		
J5	J9	Encoder selection Jumper:		
		•A position = operators with encoder (remind to set P029=0)		
		•B position = operators without encoder (remind to set P029=1)		

EN

SLIDING GATES





# STANDARD PROGRAMMING

## 1 Power Supply

Give power supply, the display shows the following symbols "rES-", "TYPE", "-00-" and then "----".



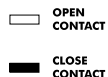
\* If the control panel has already been programmed and the power fails or is switched off - once power is returned and a START command is given, the position reset procedure is performed (see "rESP" in the table "WORKING STATUS MESSAGES" on page 68).

## 2 Visualisation of inputs and operations-counter status

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

2. The display will show respectively:

Inputs status (check it's correct);



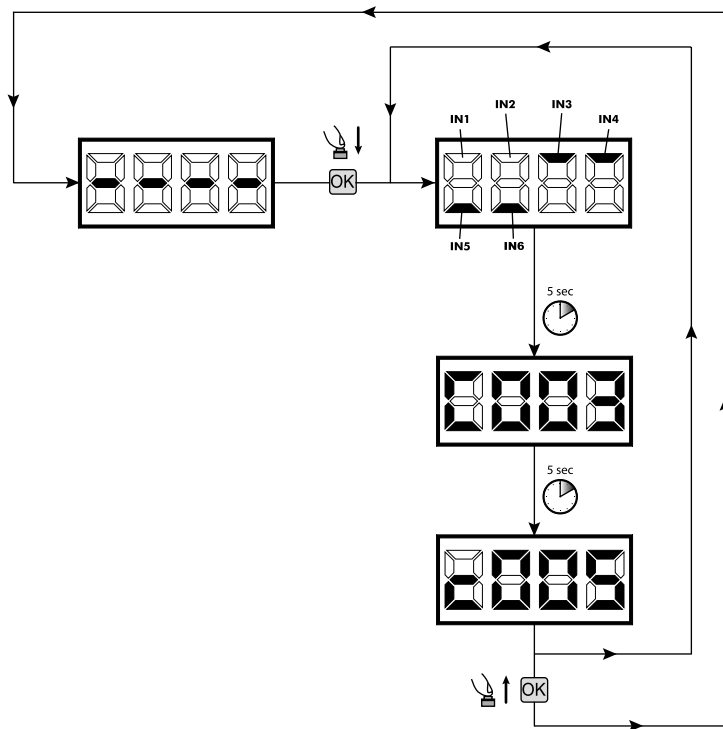
Total operations counter (\* see P064):

i.g.:  $\square\square\square\square = 3 \times 100^* = 3000$  operations performed

Maintenance operations-counter (\* see P065):

i.g.:  $\square\square\square\square = 5 \times 500 = 2500$  operations remaining before the maintenance intervention request ( $\square---$  = manoeuvres-counter disabled)

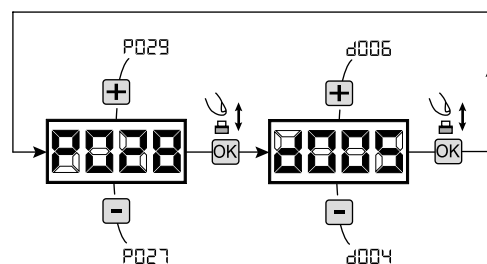
3. Hold down the **OK** key to display a cyclic 3 options, or release the **OK** button to exit the parameter.



## 3 Selection type of operators

# ! IMPORTANT !

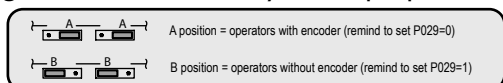
1. Scroll down the parameters with **+** and **-** keys until you visualise P028;
2. Access the parameter by pressing the **OK** key;
3. Acting on **+** and **-** keys, set:
  - d005=LIVI 5/24;
  - d006=LIVI 8/24;
  - d007=GULLIVER;
4. Confirm your choice by pressing the **OK** key (display returns again to P028).



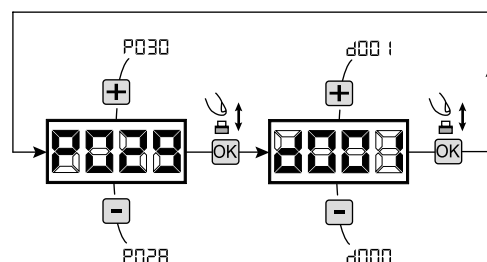
## 4 Selection operating with or without encoder

# ! IMPORTANT !

**Warning:** Remember to correctly set the jumpers J5 and J9.



1. Scroll down the parameters with **+** and **-** keys until you visualise P029;
2. Access the parameter by pressing the **OK** key;
3. Acting on **+** and **-** keys, set:
  - d000=for operators with encoder;
  - d001=for operators without encoder;
4. Confirm your choice by pressing the **OK** key (display returns again to P029).



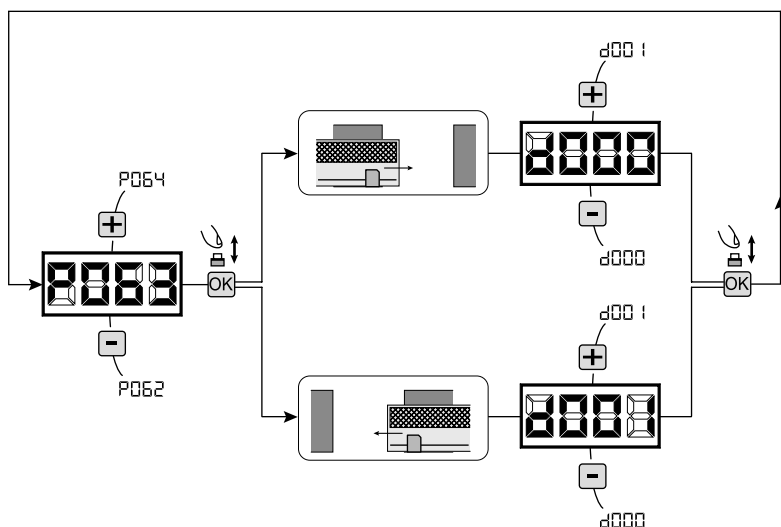
EN

SLIDING GATES



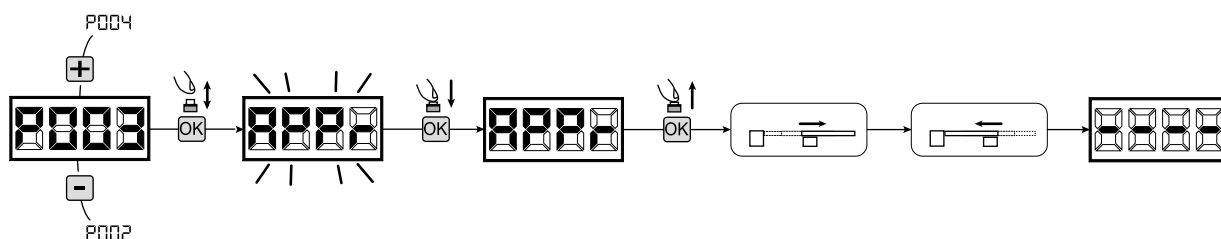
## 5 Selection of direction of motion

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



## 6 Motor stroke learning

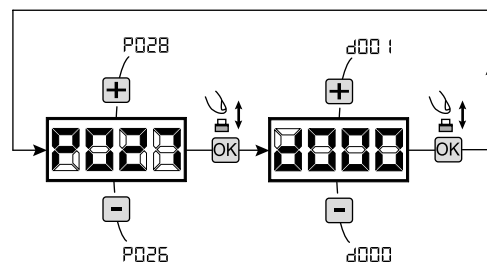
1. Scroll down the parameters with **+** and **-** keys until you visualise P003;
2. Access the parameter by pressing the **OK** key;
3. When "PPPr" flashes, continue pressing the **OK** key;
4. Release the **OK** key when "PPPr" stops flashing; the learning procedure starts;
5. Wait for the door searches and stops on the opening stop and then on the closing stop.  
If you want to anticipate the stopping strokes in opening, you can manually intervene by giving an impulse to "Start" button (or pressing the "OK" on the control panel) simulating the stroke.
6. Once the procedure is ended, the display will show "----".



## 7 Transmitters learning

### 7.1 Transmitters coding selection

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



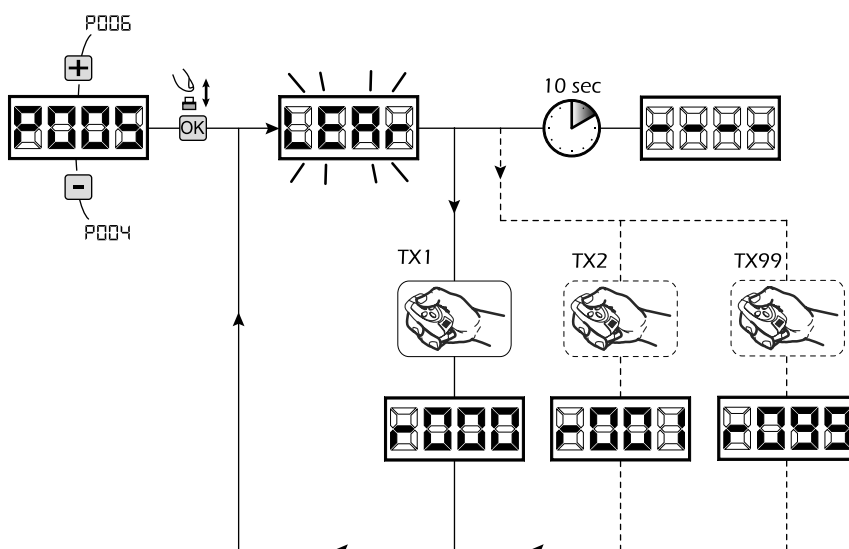
**Warning:** If you need to vary the type of encoding, and only if other remotes with different encoding are memorized, you need to erase memory (P004) **AFTER** you have set the new encoding.



## 7.2 Learning

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

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

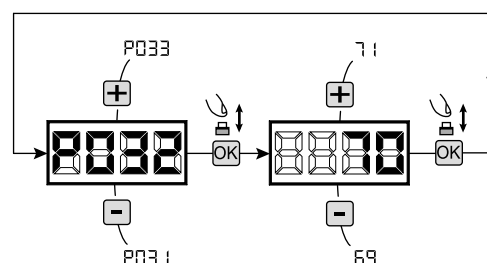


## 8 Adjustment of operating parameters

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

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

**For the complete list of the "Operating Parameters" See the table on page. 66.**



## 9 Programming complete

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

To perform any "Advanced Programming" operations (cancellation of the remotes, configuration inputs, etc. ..), see on page 63.





## NOTES

[illegible]



## 4.2 SWING GATES CONFIGURATION

### ELECTRICAL CONNECTIONS

Execute the wiring following the directions of table 1 and diagrams on page 46.

Table 1 "terminal board connections"

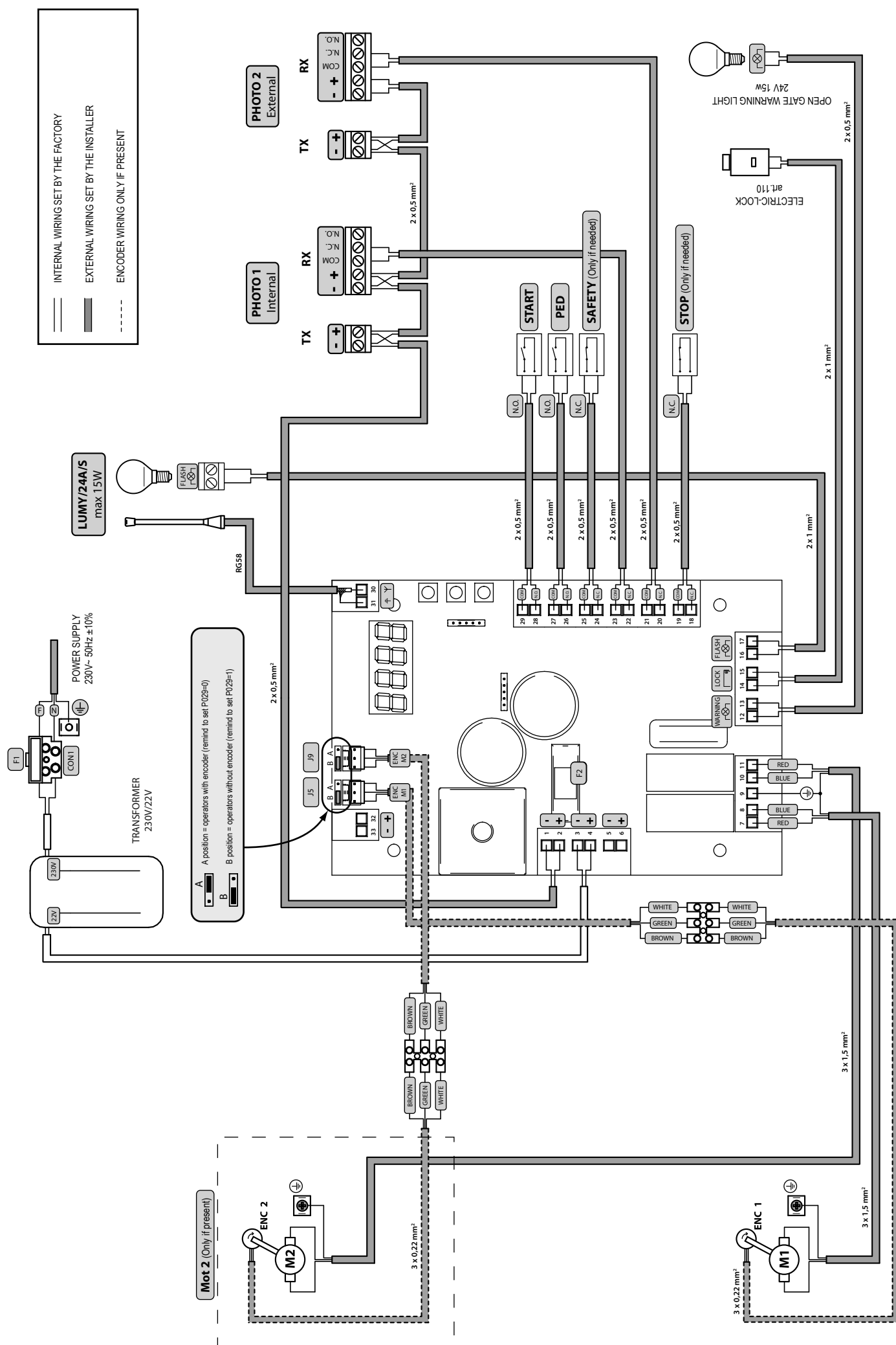
1-2		+24 V === power supply output for auxiliary devices 200mA
3-4	22 V ~	22 V ~ transformer power supply input
5-6	24VBatt	24 V === battery power supply or photovoltaic accumulator Green Energy input (follow carefully polarity indications).
7-8		Operator 1 output
9		Connection of motors metallic parts
10-11		Operator 2 output (if present)
12-13		24 V === max 15 W output for open gate fix/flashing warning light (if P052=0/1) or courtesy light (if P052>1)
14-15		Electric-lock output max 1 art. 110 (if P062=0) or 24V === output max 5W configurable (if P062≠0)
16-17		24 V === Flashing light output max 15W art. Lamy/24A/S
18-19		<b>18 - N.C.</b> Input 6 STOP. In case of intervention, it stops the movement of both motors during any operation. <b>If unused, short circuit.</b>
		<b>19 - Com</b>
20-21		<b>20 - N.C.</b> Input 5 PHOTO 2. When enabled (see parameter P051 in the table), activation of PHOTO 2 provokes: an inversion of direction (during closing), the arrest of the movement (during opening), prevent the start (gate closed). <b>If unused, short circuit.</b>
		<b>21 - Com</b>
22-23		<b>22 - N.C.</b> Input 4 PHOTO 1. When enabled (see parameter P050 in the table), activation of PHOTO 1 provokes: an inversion of direction (during closing), the arrest of the movement (during opening), prevent the start (gate closed). <b>If unused, short circuit.</b>
		<b>23 - Com</b>
24-25		<b>24 - N.C.</b> Input 3 SAFETY. If activated, it causes the inversion. See P055 and P056 on the parameters table. <b>If unused, short circuit.</b>
		<b>25 - Com</b>
26-27		<b>26 - N.O.</b> Input 2 PED. If activated, it opens motor nr. 1 only.
		<b>27 - Com</b>
28-29		<b>28 - N.O.</b> Input 1 START. In case of intervention it provokes: the operator opening or closing. It may operate as "inversion" mode (P49=0) or "step by step" mode (P49=1).
		<b>29 - Com</b>
30		Aerial signal input
31		Ground aerial input
32-33	DEA_NET	DEA_NET net input (unused at the moment)
CON 1		230 V ~ ±10% (50/60 Hz) power supply input
J5	J9	Encoder selection Jumper: • A position = operators with encoder (remind to set P029=0) • B position = operators without encoder (remind to set P029=1)

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

EN

SWING GATES





# STANDARD PROGRAMMING

## 1 Power Supply

Dare alimentazione, sul display compaiono in sequenza le scritte "rES-", "tYPE", "-01-" seguite dal simbolo di cancello chiuso "----"

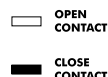


\* If the control panel has already been programmed and the power fails or is switched off - once power is returned and a START command is given, the position reset procedure is performed (see "rESP" in the table "WORKING STATUS MESSAGES" on page 68).

## 2 Visualisation of inputs and operations-counter status

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

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



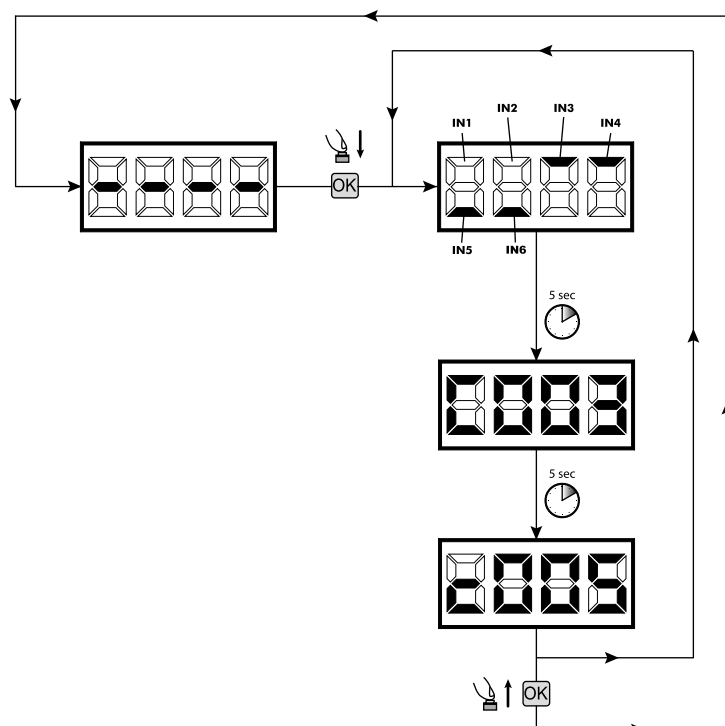
Total operations counter (\* see P064):

i.g.:  $3000 = 3 \times 1000 = 3000$  operations performed

Maintenance operations-counter (\* see P065):

i.g.:  $5000 = 5 \times 1000 = 2500$  operations remaining before the maintenance intervention request (C--- = manoeuvres-counter disabled)

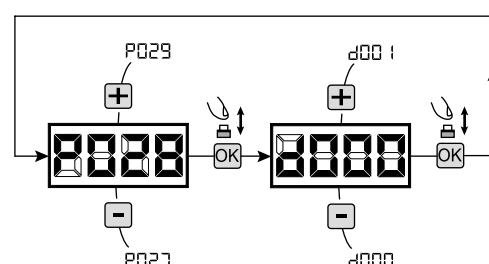
3. Hold down the **OK** key to display a cyclic 3 options, or release the **OK** button to exit the parameter.



## 3 Selection type of operators

# ! IMPORTANT !

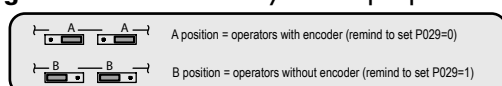
1. Scroll down the parameters with **+** and **-** keys until you visualise P028;
2. Access the parameter by pressing the **OK** key;
3. Acting on **+** and **-** keys, set:
  - d000=GEKO;
  - d001=LOOK - MAC;
  - d002=GHOST;
  - d003=LIVI 500/502;
4. Confirm your choice by pressing the **OK** key (display returns again to P028).



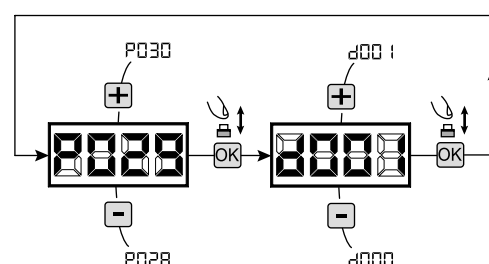
## 4 Selection operating with or without encoder

# ! IMPORTANT !

**Warning:** Remember to correctly set the jumpers J5 and J9.



1. Scroll down the parameters with **+** and **-** keys until you visualise P029;
2. Access the parameter by pressing the **OK** key;
3. Acting on **+** and **-** keys, set:
  - d000=for operators with encoder;
  - d001=for operators without encoder;
4. Confirm your choice by pressing the **OK** key (display returns again to P029).



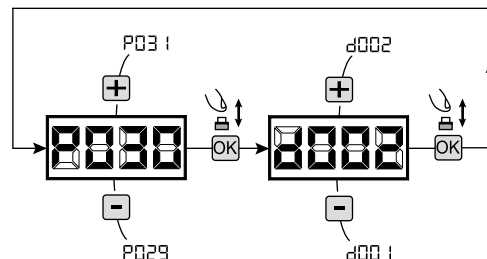
EN

SWING GATES



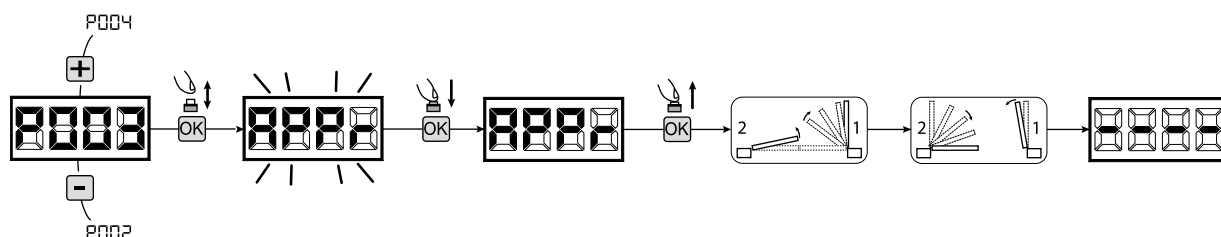
## 5 Selection 1 or 2 operators functioning

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



## 6 Motor stroke learning

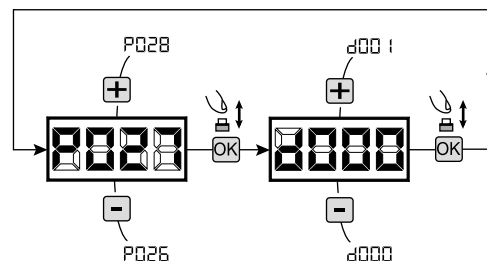
1. Scroll down the parameters with **+** and **-** keys until you visualise P003;
2. Access the parameter by pressing the **OK** key;
3. When "RPP\_r" flashes, continue pressing the **OK** key;
4. Release the **OK** key when "RPP\_r" stops flashing; the learning procedure starts;
5. Wait for the door (or doors in case of using 2 motors) searches and stops on the opening stop and then on the closing stop.  
**If you want to anticipate the stopping strokes in opening, you can manually intervene by giving an impulse to "Start" button (or pressing the "OK" on the control panel) simulating the stroke.**
6. Once the procedure is ended, the display will show "----".



## 7 Transmitters learning




## 7.1 Transmitters coding selection

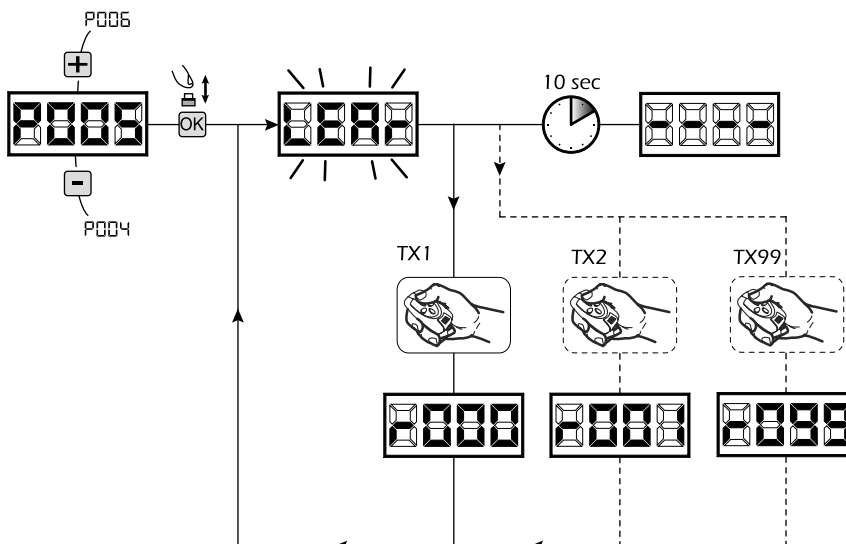
1. Scroll down the parameters with **+** and **-** keys until you visualise P027;
2. Confirm by pressing on the **OK** key;
3. Select the type of transmitter by scrolling **+** and **-** keys:
  - d000=fix rolling-code (**suggested**);
  - d001=complete rolling-code;
  - d002=dip-switch;
4. Confirm by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



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

## 7.2 Learning

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



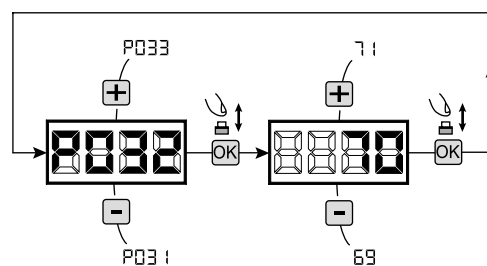
**Warning:** In the case of rolling code remotes, the receiver can be put into learning mode by pressing the hidden button on a remote control previously learned.

## 8 Adjustment of operating parameters

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

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

**For the complete list of the "Operating Parameters" See the table on page. 66.**



## 9 Programming complete

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

**To perform any "Advanced Programming" operations (cancellation of the remotes, configuration inputs, etc. ..), see on page 63.**





## NOTES

[illegible]





## 4.3 OVERHEAD DOORS CONFIGURATION

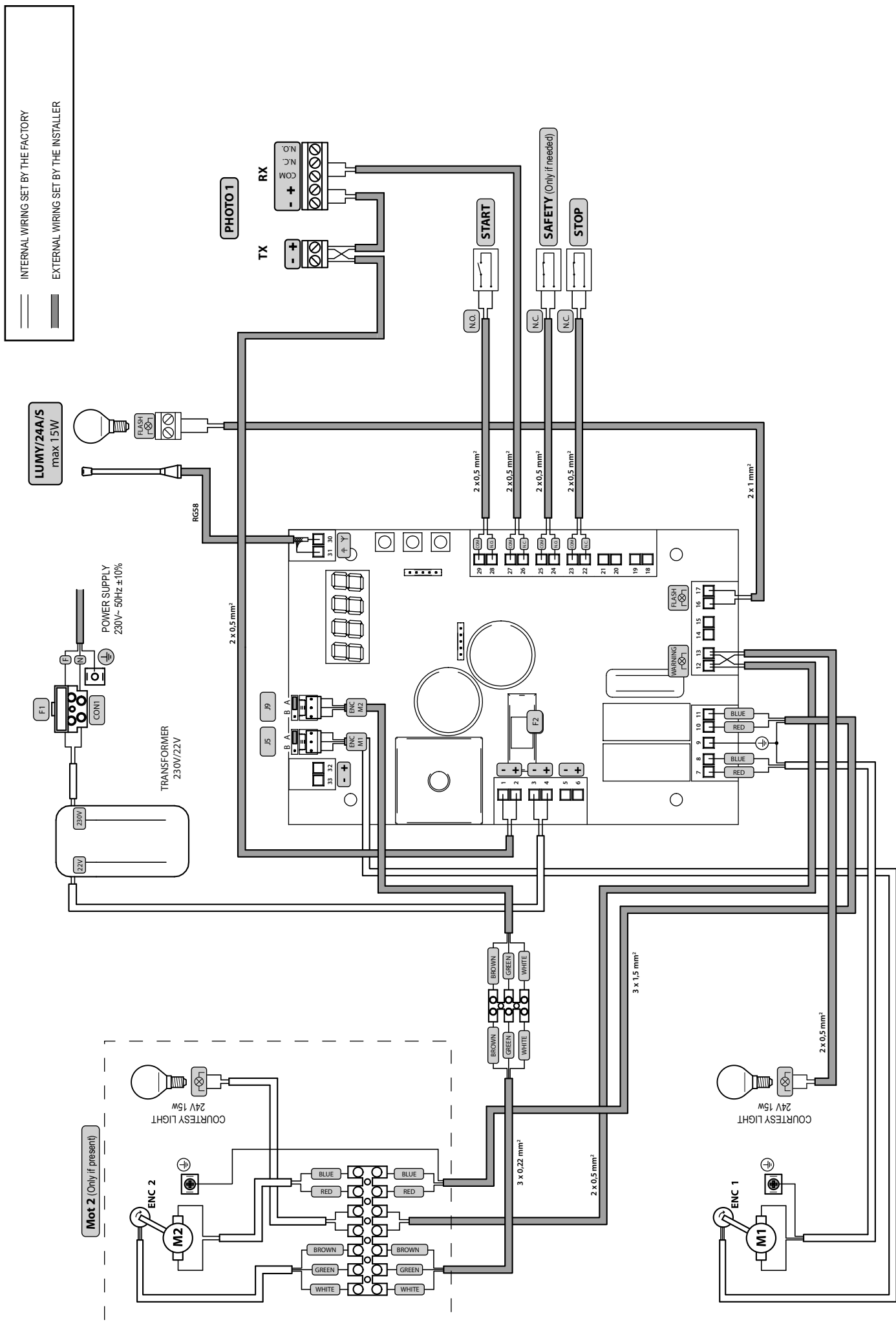
### ELECTRICAL CONNECTIONS

Execute the wiring following the directions of table 1 and diagrams on page 52.

Table 1 "terminal board connections"

1-2		+24 V === power supply output for auxiliary devices 200mA		
3-4		22 V ~ transformer power supply input		
5-6		24 V === battery power supply or photovoltaic accumulator Green Energy input (follow carefully polarity indications).		
7-8		Operator 1 output		
9		Connection of motors metallic parts		
10-11		Operator 2 output (if present)		
12-13		24 V === max 15 W output for open gate fix/flashing warning light (if P052=0/1) or courtesy light (if P052>1)		
14-15		Electric-lock output max 1 art. 110 (if P062=0) or 24V === output max 5W configurable (if P062≠0)		
16-17		24 V === Flashing light output max 15W art. Lumy/24A/S		
18-19	18 - N.O.	Input 6. Unused.	If the installation requires different commands and / or additional to the standard, you can configure each input to the required rate. <b>Refer to Chapter “Advanced Programming”.</b>	
	19 - Com			
20-21	20 - N.O.	Input 5. Unused.		
	21 - Com			
22-23	22 - N.C.	Input 4 STOP. In case of intervention, it stops the movement of both motors during any operation. <b>If unused, short circuit.</b>		
	23 - Com			
24-25	24 - N.C.	Input 3 SAFETY. If activated, it causes the inversion. See P055 and P056 on the parameters table. <b>If unused, short circuit.</b>		
	25 - Com			
26-27	26 - N.C.	Input 2 PHOTO 1. When enabled (see parameter P050 in the table), activation of PHOTO 1 provokes: an inversion of direction (during closing), the arrest of the movement (during opening), prevent the start (gate closed). <b>If unused, short circuit.</b>		
	27 - Com			
28-29	28 - N.O.	Input 1 START. In case of intervention it provokes: the operator opening or closing. It may operate as “inversion” mode (P49=0) or “step by step” mode (P49=1).		
	29 - Com			
30		Aerial signal input		
31		Ground aerial input		
32-33		DEA_NET net input (unused at the moment)		
CON 1		230 V ~ ±10% (50/60 Hz) power supply input		
J5	J9	Encoder selection Jumper:		
		•A position = operators with encoder (remind to set P029=0) •B position = operators without encoder (remind to set P029=1)		





# STANDARD PROGRAMMING

## 1 Power Supply

Give power supply, the display shows the following symbols "rES-", "TYPE", "-02-" and then "----".



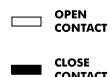
\* If the control panel has already been programmed and the power fails or is switched off - once power is returned and a START command is given, the position reset procedure is performed (see "rESP" in the table "WORKING STATUS MESSAGES" on page 68).

## 2 Visualisation of inputs and operations-counter status

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

2. The display will show respectively:

Inputs status (check it's correct);



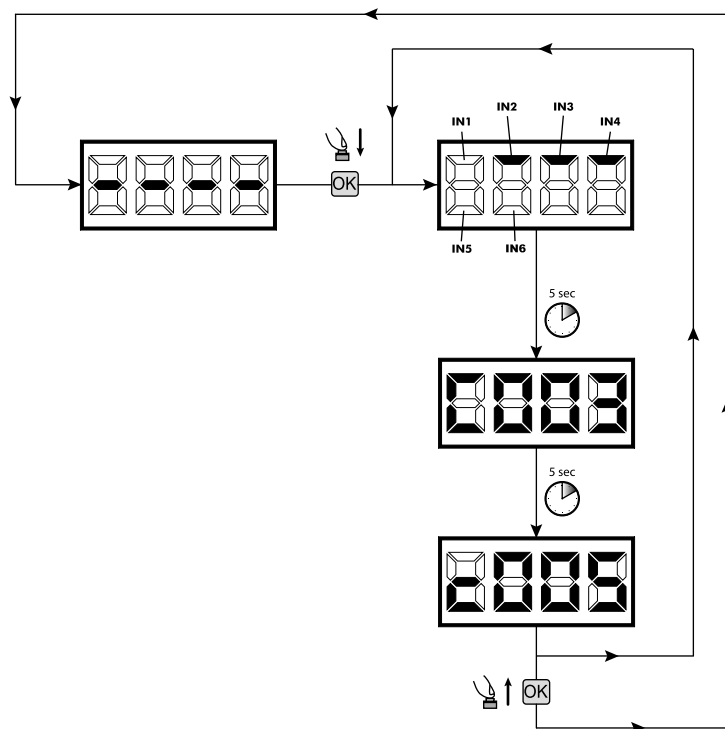
Total operations counter (\* see P064):

i.g.:  $\square\square\square\square = 3 \times 100^* = 3000$  operations performed

Maintenance operations-counter (\* see P065):

i.g.:  $\square\square\square\square = 5 \times 500 = 2500$  operations remaining before the maintenance intervention request ( $\square\square\square\square$  = manoeuvres-counter disabled)

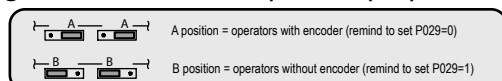
3. Hold down the **OK** key to display a cyclic 3 options, or release the **OK** button to exit the parameter.



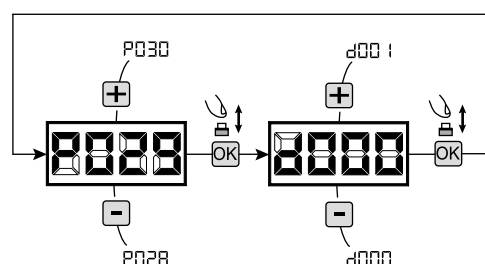
## 3 Selection operating with or without encoder

# ! IMPORTANT !

**Warning:** Remember to correctly set the jumpers J5 and J9.

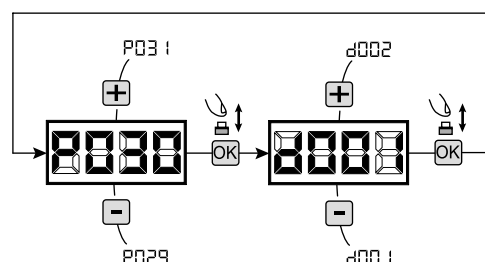


1. Scroll down the parameters with **+** and **-** keys until you visualise P029;
2. Access the parameter by pressing the **OK** key;
3. Acting on **+** and **-** keys, set:
  - d000=for operators with encoder;
  - d001=for operators without encoder;
4. Confirm your choice by pressing the **OK** key (display returns again to P029).



## 4 Selection 1 or 2 operators functioning

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



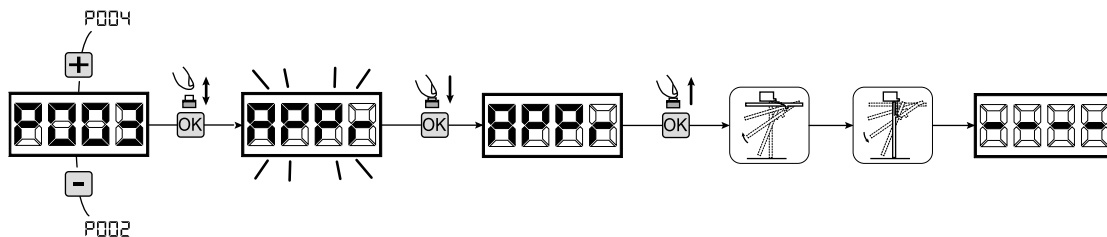
EN

OVERHEAD DOORS



## 5 Motor stroke learning

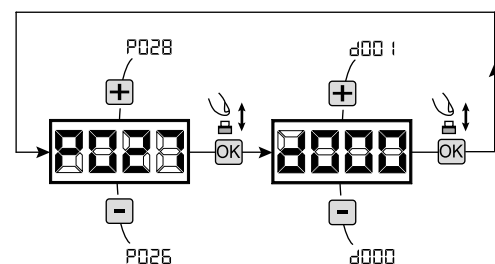
1. Scroll down the parameters with **+** and **-** keys until you visualise P003;
2. Access the parameter by pressing the **OK** key;
3. When "PPPr" flashes, continue pressing the **OK** key;
4. Release the **OK** key when "PPPr" stops flashing; the learning procedure starts;
5. Wait for the door searches and stops on the opening stop and then on the closing stop.  
If you want to anticipate the stopping strokes in opening, you can manually intervene by giving an impulse to "Start" button (or pressing the "OK" on the control panel) simulating the stroke.
6. Once the procedure is ended, the display will show "----".



## 6 Transmitters learning

### 7.1 Transmitters coding selection

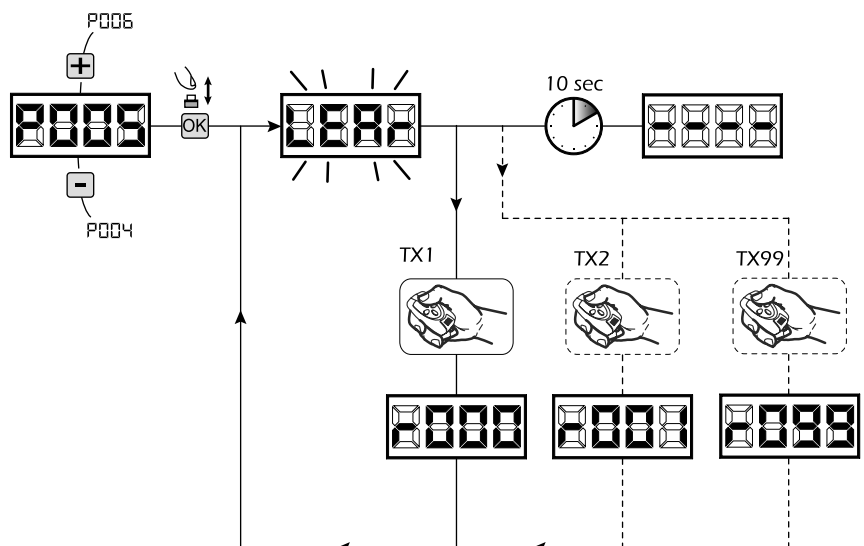
1. Scroll down the parameters with **+** and **-** keys until you visualise P027;
2. Confirm by pressing on the **OK** key;
3. Select the type of transmitter by scrolling **+** and **-** keys:
  - d000=fix rolling-code (**suggested**);
  - d001=complete rolling-code;
  - d002=dip-switch;
4. Confirm by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



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

### 7.2 Learning

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

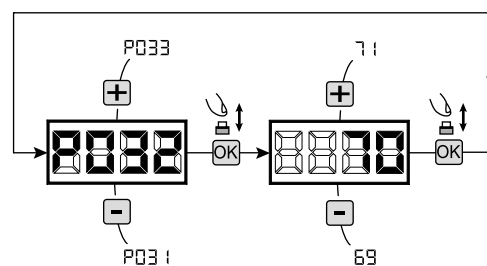


**Warning:** In the case of rolling code remotes, the receiver can be put into learning mode by pressing the hidden button on a remote control previously learned.

## 7 Adjustment of operating parameters

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

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



**For the complete list of the “Operating Parameters” See the table on page. 66.**

## 8 Programming complete

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

**To perform any “Advanced Programming” operations (cancellation of the remotes, configuration inputs, etc. ..), see on page 63.**



[illegible]



## 4.4 BARRIERS CONFIGURATION

### ELECTRICAL CONNECTIONS

Execute the wiring following the directions of table 1 and diagrams on page 58.

Table 1 "terminal board connections"

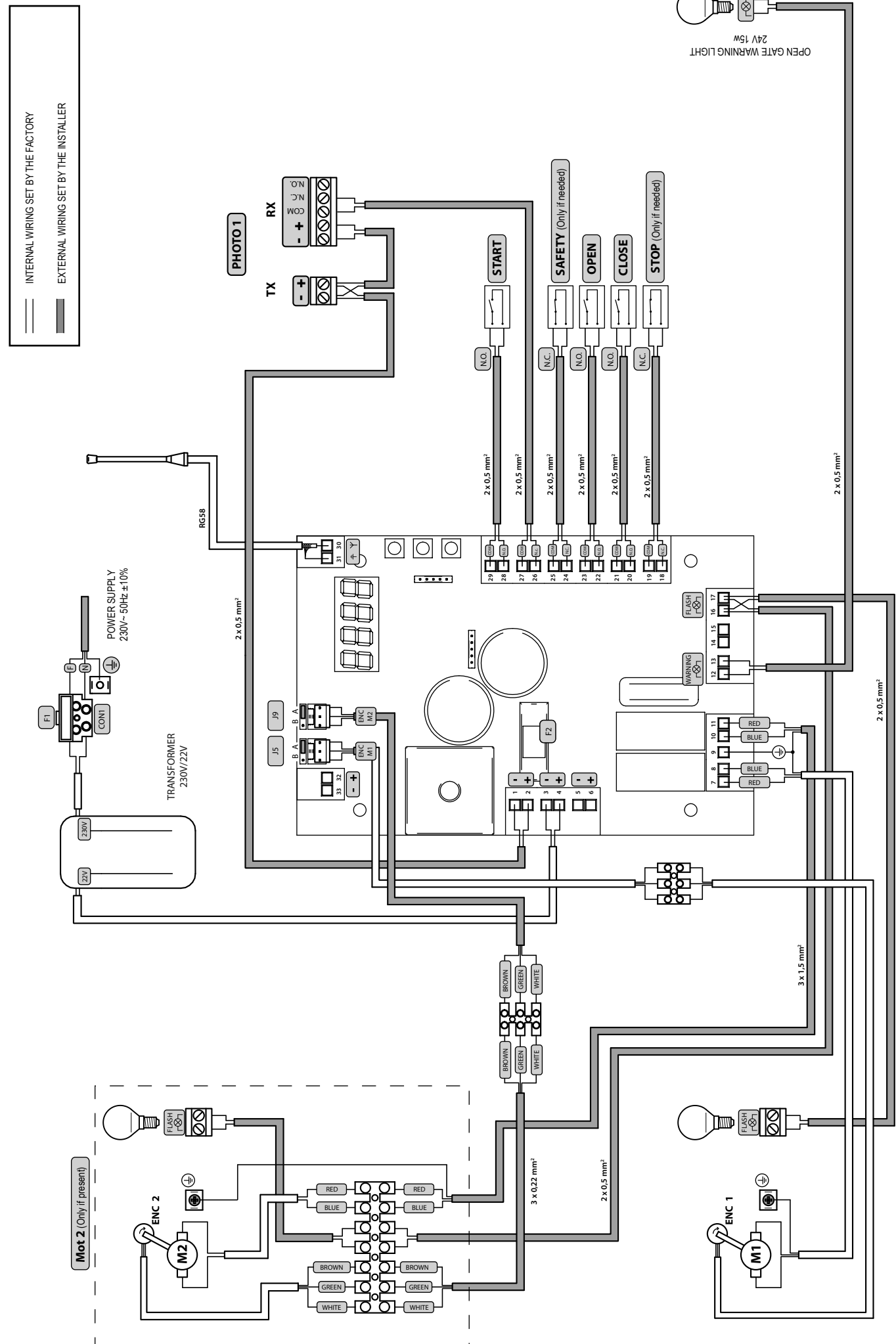
1-2		+24 V === power supply output for auxiliary devices 200mA
3-4		22 V ~ transformer power supply input
5-6		24 V === battery power supply or photovoltaic accumulator Green Energy input (follow carefully polarity indications).
7-8		Operator 1 output
9		Connection of motors metallic parts
10-11		Operator 2 output (if present)
12-13		24 V === max 15 W output for open gate fix/flashing warning light (if P052=0/1) or courtesy light (if P052>1)
14-15		Electric-lock output max 1 art. 110 (if P062=0) or 24V === output max 5W configurable (if P062≠0)
16-17		24 V === Flashing light output max 15W art. Lumy/24A/S
18-19		<b>18 - N.C.</b> Input 6 STOP. In case of intervention, it stops the movement of both motors during any operation. <b>If unused, short circuit.</b>
		<b>19 - Com</b>
20-21		<b>20 - N.O.</b> Input 5 CLOSE. If it intervenes, it causes the closing maneuver.
		<b>21 - Com</b>
22-23		<b>22 - N.O.</b> Input 4 OPEN. If it intervenes it causes the opening maneuver.
		<b>23 - Com</b>
24-25		<b>24 - N.C.</b> Input 3 SAFETY. If activated, it causes the inversion. See P055 and P056 on the parameters table. <b>If unused, short circuit.</b>
		<b>25 - Com</b>
26-27		<b>26 - N.C.</b> Input 2 PHOTO 1. When enabled (see parameter P050 in the table), activation of PHOTO 1 provokes: an inversion of direction (during closing), the arrest of the movement (during opening), prevent the start (gate closed). <b>If unused, short circuit.</b>
		<b>27 - Com</b>
28-29		<b>28 - N.O.</b> Input 1 START. In case of intervention it provokes: the operator opening or closing. It may operate as "inversion" mode (P49=0) or "step by step" mode (P49=1).
		<b>29 - Com</b>
30		Aerial signal input
31		Ground aerial input
32-33		DEA_NET net input (unused at the moment)
CON 1		230 V ~ ±10% (50/60 Hz) power supply input
J5	J9	Encoder selection Jumper: • A position = operators with encoder (remind to set P029=0) • B position = operators without encoder (remind to set P029=1)

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

**Refer to Chapter  
"Advanced Programming".**

EN







# STANDARD PROGRAMMING

## 1 Power Supply

Give power supply, the display shows the following symbols "rES-", "TYPE", "-03-" and then "----".



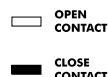
\* If the control panel has already been programmed and the power fails or is switched off - once power is returned and a START command is given, the position reset procedure is performed (see "rESP" in the table "WORKING STATUS MESSAGES" on page 68).

## 2 Visualisation of inputs and operations-counter status

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

2. The display will show respectively:

Inputs status (check it's correct);



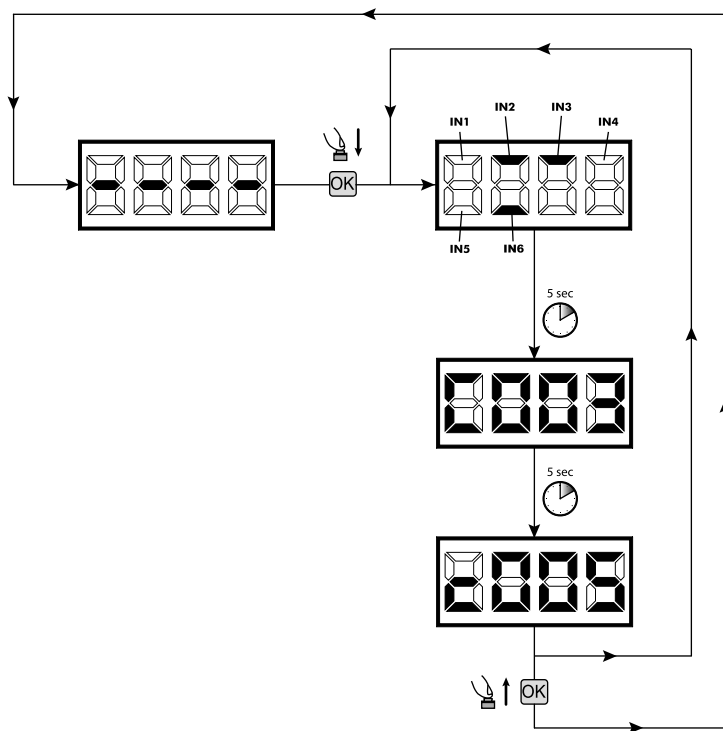
Total operations counter (\* see P064):

i.g.:  $\square\square\square\square = 3 \times 100^* = 3000$  operations performed

Maintenance operations-counter (\* see P065):

i.g.:  $\square\square\square\square = 5 \times 500 = 2500$  operations remaining before the maintenance intervention request ( $\square---$  = manoeuvres-counter disabled)

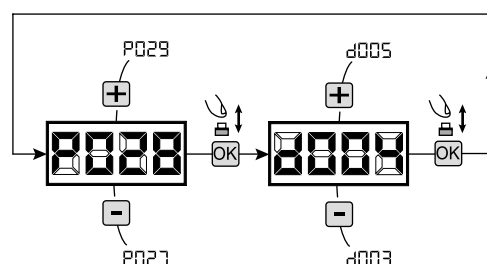
3. Hold down the **OK** key to display a cyclic 3 options, or release the **OK** button to exit the parameter.



## 3 Selection type of operators

# ! IMPORTANT !

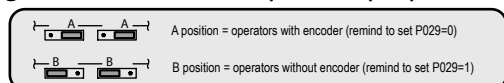
1. Scroll down the parameters with **+** and **-** keys until you visualise P028;
2. Access the parameter by pressing the **OK** key;
3. Acting on **+** and **-** keys, set:
  - d003=PASS;
  - d004=STOP;
4. Confirm your choice by pressing the **OK** key (display returns again to P028).



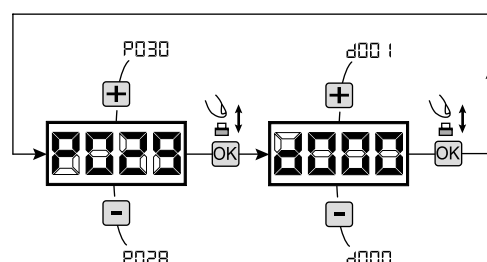
## 4 Selection operating with or without encoder

# ! IMPORTANT !

**Warning:** Remember to correctly set the jumpers J5 and J9.



1. Scroll down the parameters with **+** and **-** keys until you visualise P029;
2. Access the parameter by pressing the **OK** key;
3. Acting on **+** and **-** keys, set:
  - d000=for operators with encoder;
  - d001=for operators without encoder;
4. Confirm your choice by pressing the **OK** key (display returns again to P029).

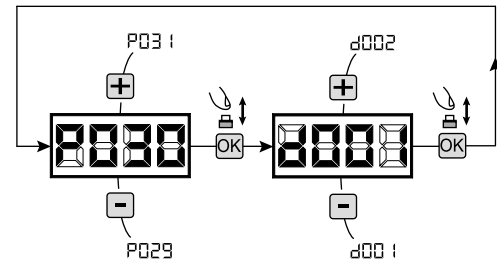


EN

BARRIERS

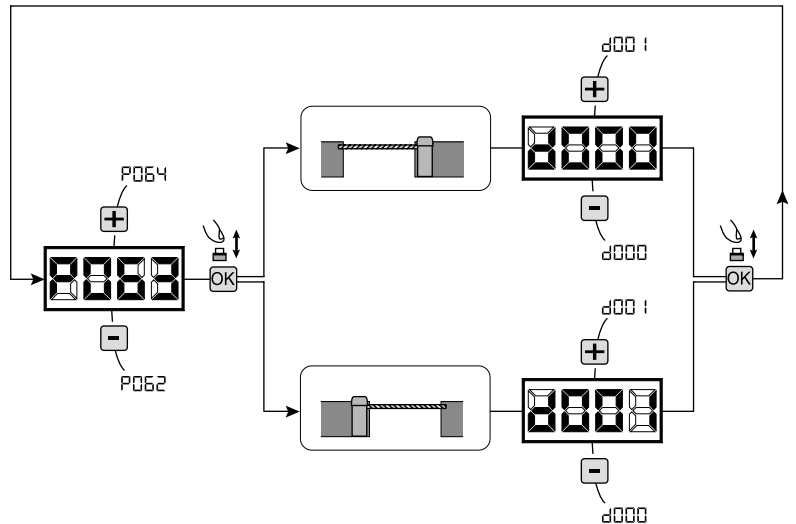
## 5 Selection 1 or 2 operators functioning

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



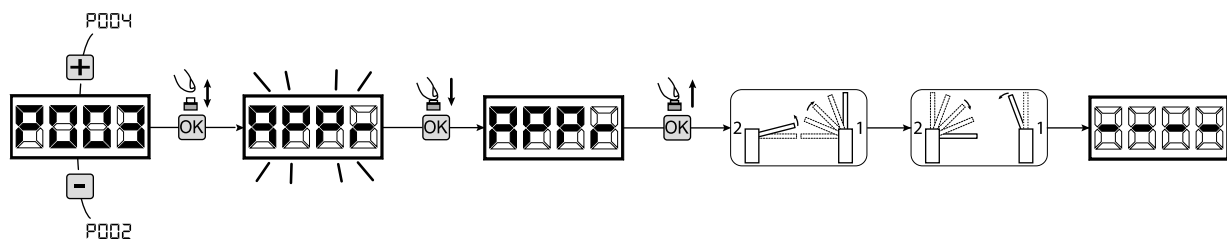
## 6 Selection of direction of motion

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



## 7 Motor stroke learning

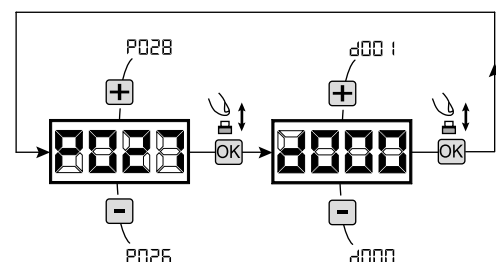
1. Scroll down the parameters with **+** and **-** keys until you visualise P003;
2. Access the parameter by pressing the **OK** key;
3. When "RPP" flashes, continue pressing the **OK** key;
4. Release the **OK** key when "RPP" stops flashing; the learning procedure starts;
5. Wait for the boom (or booms if two opposite barriers) searches and stops on the opening stop and then on the closing stop.  
If you want to anticipate the stopping strokes in opening, you can manually intervene by giving an impulse to "Start" button (or pressing the "OK" on the control panel) simulating the stroke.
6. Once the procedure is ended, the display will show "----".



## 8 Transmitters learning

### 8.1 Transmitters coding selection

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

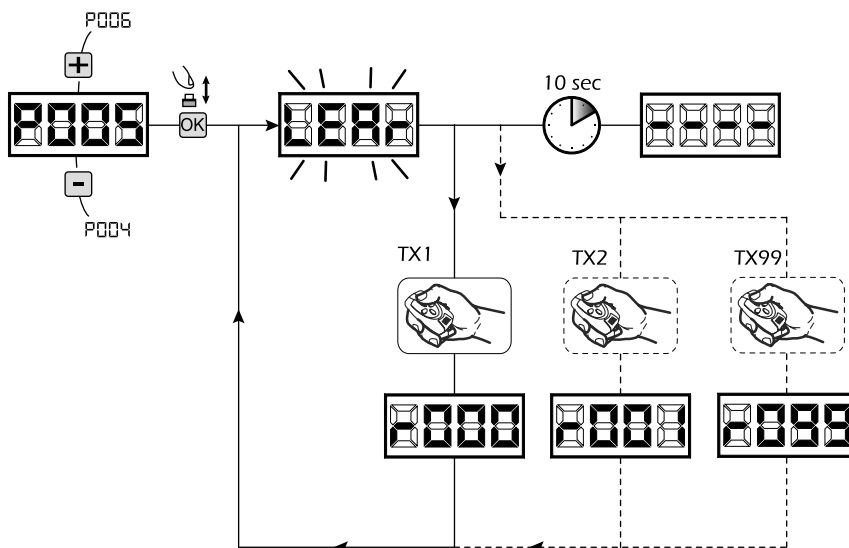


**Warning:** If you need to vary the type of encoding, and only if other remotes with different encoding are memorized, you need to erase memory (P004) **AFTER** you have set the new encoding.

## 8.2 Learning

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

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

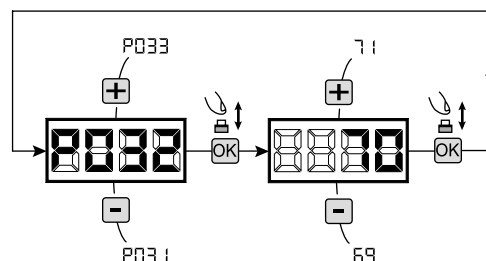


## 9 Adjustment of operating parameters

If you need to modify the operating parameters, follow the procedure below.

**Warning:** In order to ensure an optimum operation, the parameters given in the table must be set as indicated for the type of barrier used.

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



For the complete list of the "Operating Parameters" See the table on page. 66.

Recommended values for standard "TYPE 03 - Barriers"

	BOOM	Running speed (P032 - P033)	Slowdown speed (P034)	Slowdown duration (P035 - P036)	Soft-start (P054)	Facilitation release (P057)	Stop margin (P058 - P059)
STOP	STOP_L (7,5 m)	65%	30%	30%	1	2	15
	STOP_L (6 m)	80%	30%	30%	1	2	15
	STOP_L (5 m)	90%	30%	30%	1	2	15
	STOP_L (4 m)	90%	30%	30%	0	2	15
	STOP_V (4 m)	100%	30%	30%	0	1	7
PASS	PASS_L (4 m)	100%	30%	30%	1	2	20
	PASS_V (3 m)	100%	25%	35%	0	1	5
	PASS_V (4 m)	85%	25%	30%	0	1	5

## 10 Programming complete

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

To perform any "Advanced Programming" operations (cancellation of the remotes, configuration inputs, etc. ..), see on page 63.





## NOTES

[illegible]

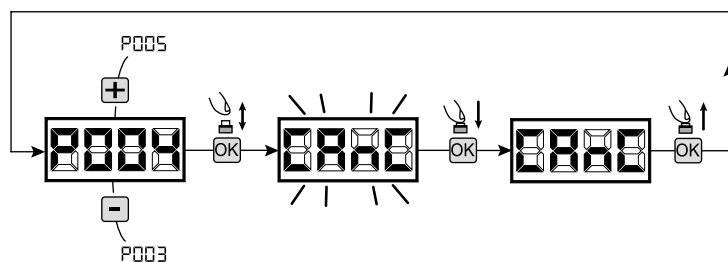
## 5 ADVANCED PROGRAMMING

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

### 1 Deletion of memorized transmitters

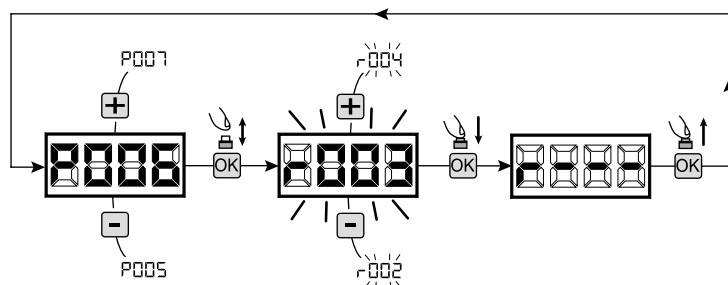
#### 1.1 Deletion of all transmitters

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



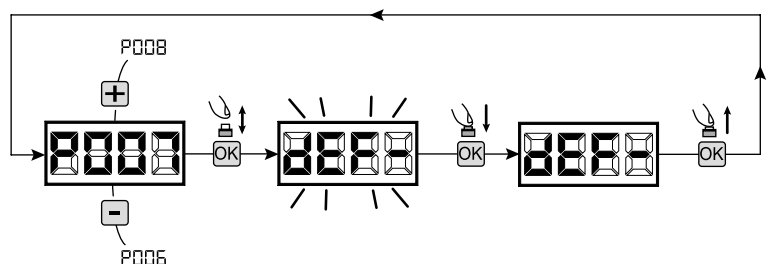
#### 1.2 How to search and delete a transmitter

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



### 2 Resetting of default parameters

1. Scroll down the parameters until you visualize P007;
2. Confirm by pressing on the **OK** key;
3. When "DEF-" flashes, press the **OK** key;
4. Release the **OK** key as soon as "DEF-" stops flashing; Default parameters for the configuration currently in use are restored;
6. At the end of the operation display returns to P007.



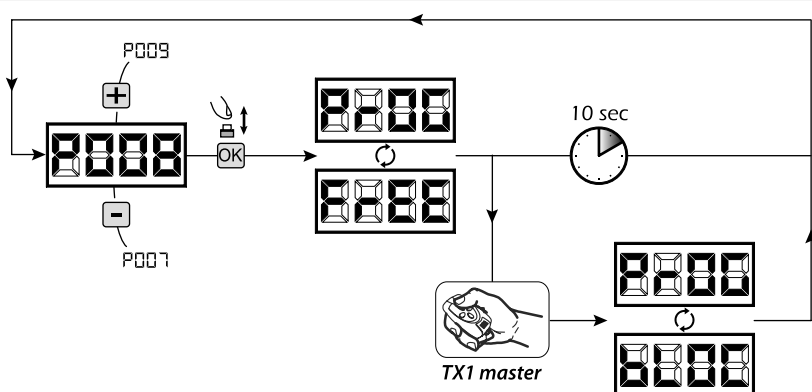
**Warning:** After you restore the default parameters, you must program the control panel again and adjust all operating parameters, in particular, remember to properly set the configuration of parameters (P028 - P029 - P030 - operator configuration).

### 3 Locking-Unlocking access to programming

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

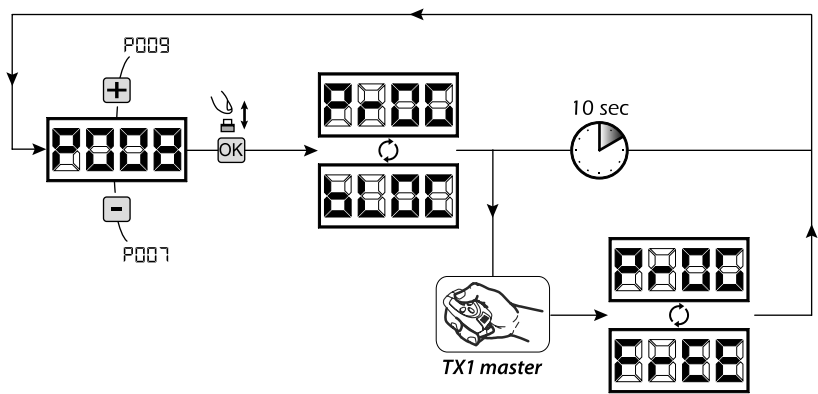
#### 3.1 Locking access to programming

1. Scroll through the parameters with the buttons **+** and **-** until the display shows P008;
2. Access the parameter by pressing the button **OK**;
3. The display shows alternately the writing P-00/F-EE to indicate that the control board is waiting for the transmission of the block code;
4. Within 10 seconds press CH1 on the "TX Master", the display shows P-00/B-L00 before returning to the list of parameters;
5. Access to programming is locked.



### 3.2 Unlocking access to programming

1. Scroll through the parameters with the buttons **+** and **-** until the display shows P008;
2. Access the parameter by pressing the button **OK**;
3. The display shows alternately the writing **P-LOCK** / **BL-LOCK** to indicate that the control board is waiting for the transmission of the unlocking code;
4. Within 10 sec. press the CH1 of the "TX Master", the display shows **P-LOCK** / **FREE** before returning to the list of parameters;
5. Access to programming is unlocked.



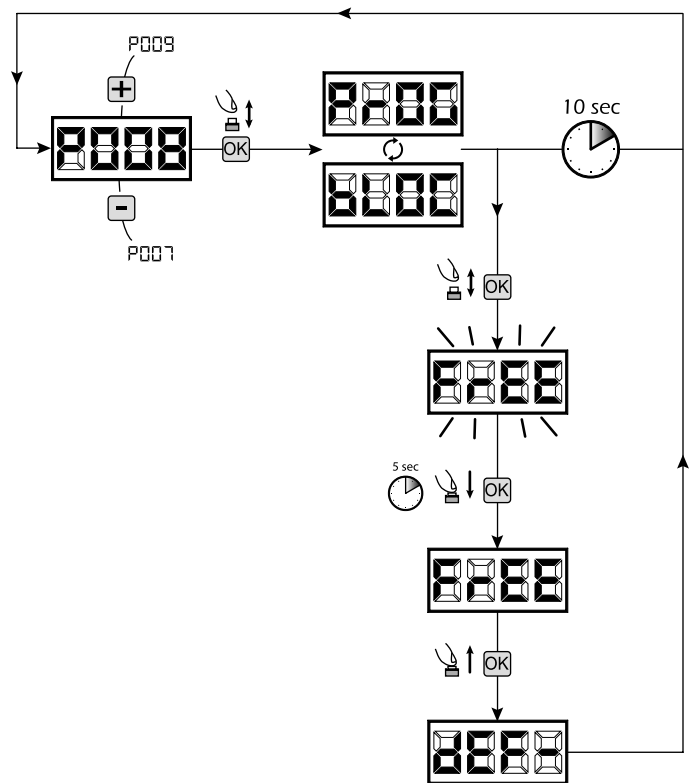
### 3.3 Unlocking access to programming and global reset

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

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

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

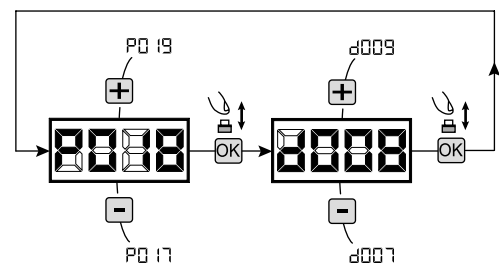
1. Scroll through the parameters with the buttons **+** and **-** until the display shows P008;
2. Access the parameter by pressing the button **OK**;
3. The display shows alternately the writing **P-LOCK** / **BL-LOCK**;
4. Press the button **OK**, the display shows the flashing writing **FREE**;
5. Press the button again and hold for 5 seconds (releasing it before, the procedure is terminated): The display shows the fixed writing **FREE** followed by **DEF-**, before returning to the list of parameters;
6. Access to programming is unlocked.



## 4 Inputs configuration

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

1. Scroll down the parameters with the **+** and **-** to see that corresponding to the desired one:
  - P017=for INPUT 1;
  - P018=for INPUT 2;
  - P019=for INPUT 3;
  - P020=for INPUT 4;
  - P021=for INPUT 5;
  - P022=for INPUT 6;
2. Confirm by pressing on the **OK** key to get access to the parameter (eg. P018);
3. Scroll down with the **+** and **-**, keys to set the value corresponding to the desired operation (refer to table "Input Configuration parameters" on page 65);
4. Confirm by pressing on the **OK** key (display shows again P018).
5. Execute the new connection to the input just reconfigured.



## 5 Programming complete

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

	PAR.	PROCEDURE	SETTABLE VALUES
PROGRAMMING PROCEDURES	P031	Positioning of operator 1	
	P032	Positioning of operator 2	
	P033	Memorization of the motors' stroke	
	P034	Deletion of transmitters	
	P035	Transmitters memorizing	
	P036	Search and deletion of a transmitter	
	P037	Loading of standard parameters: the list is up dated with factory settings	
	P038	Lock access to programming	
	P039	Unused parameter	
	P040	Unused parameter	
	P041	Unused parameter	
	P042	Unused parameter	
	P043	Unused parameter	
	P044	Unused parameter	
	P045	Unused parameter	

	PAR.	PARAMETER DESCRIPTION	SETTABLE VALUES	DEFAULT VALUES (for different standards of installation)			
				def0 sliding gate	def1 Swing gate	def2 overhead door	def3 barriers
INPUTS CONFIGURATION PARAMETERS	P016	INPUT_3 selectioning input type	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: IN3 type=free contact</li> <li>• 001: IN3 type=constant resistance 8K2</li> </ul>	000 (Contatto pulito)	000 (Contatto pulito)	000 (Contatto pulito)	000 (Contatto pulito)
	P017	INPUT_1 operating selection	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: NONE (unused parameter)</li> <li>• 001: START (start)</li> <li>• 002: PED. (pedestrian)</li> <li>• 003: OPEN (separated open)</li> <li>• 004: CLOSE (separated close)</li> <li>• 005: OPEN_PM (man present open)</li> <li>• 006: CLOSE_PM (man present close)</li> <li>• 007: ELOCK-IN (electric-lock activation. See P062)</li> <li>• 008: PHOTO 1 (photocell 1)</li> <li>• 009: PHOTO 2 (photocell 2)</li> <li>• 010: SAFETY (safety rib)</li> <li>• 011: STOP (lock)</li> <li>• 012: FCA1 (opening limit switches Mot1)</li> <li>• 013: FCA2 (opening limit switches Mot2)</li> <li>• 014: FCC1 (closing limit switches Mot1)</li> <li>• 015: FCC2 (closing limit switches Mot2)</li> </ul>	001 (START)	001 (START)	001 (START)	001 (START)
	P018	INPUT_2 operating selection		002 (PEDESTRIAN)	002 (PEDESTRIAN)	000 (PHOTO 1)	000 (PHOTO 1)
	P019	INPUT_3 operating selection		010 (SAFETY)	010 (SAFETY)	010 (SAFETY)	010 (SAFETY)
	P020	INPUT_4 operating selection		000 (PHOTO 1)	000 (PHOTO 1)	011 (STOP)	003 (OPEN)
	P021	INPUT_5 operating selection		012 (FCA1)	000 (PHOTO 2)	000 (NONE)	004 (CLOSE)
	P022	INPUT_6 operating selection		014 (FCC1)	011 (STOP)	000 (NONE)	011 (STOP)
	P023	Allocation of CHANNEL 1 of remotes	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: NONE (unused parameter)</li> <li>• 001: START (start)</li> <li>• 002: PEDESTRIAN (pedestrian)</li> <li>• 003: OPEN (separated open)</li> <li>• 004: CLOSED (separated close)</li> <li>• 005: OPEN_PM (man present open)</li> <li>• 006: CLOSED_PM (man present close)</li> <li>• 007: ELOCK-IN (attivazione elettroscerratura. Vedi P062)</li> </ul>	001 (START)	001 (START)	001 (START)	001 (START)
	P024	Allocation of CHANNEL 2 of remotes		000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
	P025	Allocation of CHANNEL 3 of remotes		000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
	P026	Allocation of CHANNEL 4 of remotes		000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
	P027	Selection of type of remotes	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 000: HCS fix-code</li> <li>• 001: HCS rolling-code</li> <li>• 002: Dip-switch</li> </ul>	000	000	000	000

		dEF0 sliding gate				dEF1 Swing gate				dEF2 overhead door				dEF3 barriers			
OPERATORS CONFIGURATION PARAMETERS	Selection type of operators	• 000: GEKO • 001: LOOK / MAC • 002: GHOST • 003: LVI 500/502 / 902 / PASS  • 000: motors with encoder • 001: engines without encoder  • 001: one operator • 002: two operators				• 004: STOP • 005: LVI 5/24 • 006: LVI 8/24 • 007: GULLIVER											
P028	Selected work with or without encoders. CAUTION: Remember to correctly set the jumpers J5 and J9 (see table 1) WARNING: J5, J9 and P029 must be set correctly before performing the procedure for programming																
P029	Selectioning operators number																
P030	Unused parameter																
P031	Operators speed adjustment during the stroke while opening	15%tot.....100%tot								100				100			
P032	Operators speed adjustment during the stroke while closing	15%tot.....100%tot								100				100			
P033	Operators speed adjustment during slow-down while opening and closing	15%tot.....100%tot								050				050			
P034	Slow down duration adjustment while opening	5%tot.....80%to								020				020			
P035	Slow down duration adjustment while closing	5%tot.....80%tot								020				020			
P036	Operator 1 force adjustment while opening (if = 100% obstacle detection deactivated)	15%tot.....100%tot								050				050			
P037	Operator n.1 force adjustment while closing (if = 100% obstacle detection deactivated)	15%tot.....100%tot								050				050			
P038	Operator n.2 force adjustment while opening (if = 100% obstacle detection deactivated)	15%tot.....100%tot								050				050			
P039	Operator n.2 force adjustment while closing (if = 100% obstacle detection deactivated)	15%tot.....100%tot								050				050			
P040	Automatic closing times adjustment (if = 0 automatic closing deactivated)	0sec.....255sec								000				000			
P041	Pedestrian automatic closing time adjustment (se = 0 pedestrian automatic closing deactivated)	0sec.....255sec								000				000			
P042	Pedestrian stroke duration adjustment	5%tot.....100%tot								030				035			
P043	Pre-flashing time adjustment	0sec.....10sec								000				000			
P044	Adjustment of phase displacement time while opening	0sec.....30sec								000				001			
P045	Adjustment of phase displacement time while closing	0sec.....30sec								000				003			
P046	Collectivity function: if it is activated it deactivates both opening and closing inputs for the whole duration of automatic opening and closing	• 000: "collectivity function" deactivated • 001: "collectivity function" activated								000				000			
P047	Ram blow function: it pushes the motors closed for one second before each opening movement, so as to ease the electric-lock release	• 000: "ram blow" deactivated • 001: "ram blow function" activated								000				000			
P048	"Reversal" mode selection (during the manoeuvre a command impulse reverse the movement) or "step by step" (during the manoeuvre a command impulse stops the movement). A next impulse restart the operator to the opposite direction.	• 000: "reversal function" • 001: "step by step function"								000				000			
P049	PHOTO input functioning: if=0 photocells are enabled while closing and at start when gate is closed; if=1 photocells are always enabled; if=2 photocells are enabled while closing only. When enabled, its activation provokes: the inversion (while closing), the stop (while opening) and prevent the starting (when gate is closed). If=3-4-5, the operation is the same as the values 0-1-2 but with "close immediately" enabled; in any case, during the opening and/or the pause time, removal of a possible obstacle causes the gate automatically closes after a fixed delay of 3 sec.	• 000: photocells enabled while closing and at gate closed • 001: photocells always enabled • 002: photocells enabled only while closing • 003: as 000 but with "close immediately" enabled • 004: as 001 but with "close immediately" enabled • 005: As 002 but with "close immediately" enabled								002				002			
P050	Operation mode selection of the warning light output: If = 0 "warning light" (output always ON when the gate is open, OFF after a closing operation), If = 1 "flashing warning light" (slow intermittent output during opening and fast while closing, always ON at gate opened, always OFF at the end of a closing operation only), If > 1 "courtesy light" (output ON during each movement, OFF when the motor stops, after the setting delay)	• 000: "fix warning light" • 001: "flashing warning light" • >001: "courtesy light" off delay (1 sec.....255sec)								000				000			
P051																	
P052																	



		def0 sliding gate	def1 Swing gate	def2 overhead door	def3 barriers
P053	Searches for end of stroke while opening too: when activated, operators stop only at their arrival at the end of stroke, also while opening.		000	000	001
P054	"soft start" function: motors accelerate gradually until they reach the set speed, avoiding sudden departures		001	001	001
P055	Adjust the inversion on obstacle period (detected by internal anti-crushing sensor or by the safety input when activated): if = 0 it makes a complete inversion, if > 0 indicates the duration (in seconds) of the run, after inversion resulting from detection of an obstacle during the opening.		000	000	000
P056	Adjust the inversion on obstacle period (detected by internal anti-crushing sensor or by the safety input when activated): If = 0 it makes a complete inversion, if > 0 indicates the duration (in seconds) of the run, after inversion resulting from detection of an obstacle during the closing.		000	000	000
P057	Facilitation manual release: If ≠ 0, after detecting the locking stop, the engine reverses for a brief time to release the pressure on it, and thus facilitate the manual release. The set value shows the length of the inversion. If = 0 function disabled		003	003	002
P058	Margin adjustment of the opening stroke: adjusts the duration of the last stretch of the race during which any obstacle is interpreted as a stroke, stopping the operator without executing the inversion. The value set indicates the number of revolutions of the rotor.	012	025	025	020
P059	Margin adjustment of the closing stroke: adjust the duration of the last stretch of the race during which any obstacle is interpreted as a stroke, stopping the operator without executing the inversion. The value set indicates the number of revolutions of the rotor.	012	025	025	020
P060	Operators force adjustment at stroke arrival - If = 0, setting off (the force value on the stroke is calculated automatically). If ≠ 0, indicates the value (expressed in % of the max value) of the force exerted on the stroke.	000	000	000	000
P061	"Energy saving" mode: If = 1 after 10sec of inactivity, the control panel turns the 24V outputs and the display off that will be turned on at first command received (use recommended battery-powered and / or solar panel).	000	000	000	000
P062	Electric-lock operating: if = 0 electric-lock art. 110, if = 1 24V output commanded by ELOCK IN input in impulsive mode, if = 2 24V output commanded by ELOCK IN input in step-by-step mode, if > 2 24V output commanded by ELOCK_IN input in temporized mode (the set value indicates the delay of turning off expressed in sec.	000	000	000	000
P063	Run direction inversion: If = 1 automatically reverses the outputs open/close of the operators and any opening/closing limit switches inputs, avoiding having to manual change the wiring when installing the operator in an inverted position.	000	000	000	000
P064	Multiplier operations-counter: Multiply the number of operations after which the total operations-counter will be updated. To view the values, refer to the section "Visualisation of inputs and operations-counter status".	001	001	001	001
P065	Maintenance Operations-counter: if = 0 reset the counter and disables the intervention request, if > 0 indicates the number of operations (x 500) to be made before the control panel executes a 4 second additional pre-flash to indicate the need of maintenance. i.g.: If P064 = 050, operations number = 50x500 = 25000 operations <b>Warning:</b> Before you set a new value of the counter-maintenance, the same must be reset by setting P065 = 0 and only later P065 = "new value".	000	000	000	000
P066	Selection of operating flashing light output: If = 0 intermittent flashing light output; If = 1 Fixed flashing light output (for flashing lights with intermittent interior circuits).	000	000	000	000
P067	Unused parameter				
P068	Unused parameter				
P069	Unused parameter				
P070	Unused parameter				

## OPERATING PARAMETERS

## 6 MESSAGES SHOWN ON THE DISPLAY


WORKING STATUS MESSAGES		
Mess.	Description	
----	Gate is closed	
JL	Gate is opened	
OPEN	Opening under way	
CLOS	Closing under way	
STEP	While in step-by-step mode, the control board awaits further instructions after a start command	
BLOC	Stop command received	
RESP	Reset current position: The control unit has just been turned on after a power failure, or the gate has exceeded the maximum number (50) of inversions allowed without ever getting to the closing stroke, or the maximum number (3) of consecutive operations allowed of the anti- crushing device. Once the control unit has been reset and open command given the gate will start moving at slow speed, until it reaches end of travel. At this stage any start pulses are ignored.	
ERROR MESSAGES		
Mess.	Description	Possible solutions
ErrP	Error position: The reset position procedure is not successful. The control panel is awaiting commands.	<ul style="list-style-type: none"><li>- Make sure there are no specific frictions and / or obstacles during the run;</li><li>- Give a start pulse to initiate a position reset procedure;</li><li>- Verify that the operation is completed successfully, manually helping the run, if necessary;</li><li>- Adjust power and speed settings if necessary.</li></ul>
Err3	External photocells and/or safety devices are activated or out of order.	<ul style="list-style-type: none"><li>- Make sure that all safety devices and/or photocells installed are working properly.</li></ul>
Err4	Possible failure to the control board power circuit.	<ul style="list-style-type: none"><li>- Disconnect and connect power supply. Give a start impulse, if this error appears again, replace the control board.</li></ul>
Err5	Time-out operators run: The engine/s exceeded the maximum operating time (5min) without ever stop- ping.	<ul style="list-style-type: none"><li>- Give a start pulse to start the position reset procedure;</li><li>- Ensure that this operation is successful.</li></ul>
Err6	Time-out obstacle detection: With anti-crushing sensor disabled, was still detected the presence of an obsta- cle that prevents movement of the leaf for a period of 10 seconds more.	<ul style="list-style-type: none"><li>- Make sure there are no specific frictions and / or obstacles during the run;</li><li>- Give a start pulse to initiate a position reset procedure;</li><li>- Verify that the operation is completed successfully.</li></ul>
Err7	Operators mouvement not detected.	<ul style="list-style-type: none"><li>- Make sure that operators and encoders connections are well done.</li><li>- Check that jumpers J5 and J9 are well positioned as shown on the electric wiring.</li><li>- If this error appears again, replace the control panel.</li></ul>

## 7 INSTALLATION TEST

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

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

## 8 PRODUCT DISPOSAL

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

# NET24N

**Armoire de commande universel  
pour moteurs 24V**  
Notice d'emploi et avertissements

## INDEX

<b>1</b>	Récapitulatif des avertissements	69	<b>5</b>	Programmation Avancée	97
<b>2</b>	Description du Produit	70	<b>6</b>	Messages affichés sur le Display	102
<b>3</b>	Données Techniques	70	<b>7</b>	Essai d'Installation	102
<b>4</b>	Configuration	71	<b>8</b>	Élimination du Produit	102
<b>4.1</b>	Portails coulissants	73			
<b>4.2</b>	Portails battants	79			
<b>4.3</b>	Portes basculantes	85			
<b>4.4</b>	Barrières	91			

FR

## 1 RÉCAPITULATIF DES AVERTISSEMENTS

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

**⚠ ATTENTION** L'utilisation du produit dans des conditions anormales non prévues par le constructeur peut se révéler potentiellement dangereuse. Par conséquent, respectez les conditions prévues dans les présentes instructions.

**⚠ ATTENTION DEA** System vous rappelle que le choix, la position et l'installation de tous les dispositifs et les matériaux qui constituent l'ensemble complet de la fermeture, doivent être exécutés conformément aux Directives Européennes 2006/42/CE (Directive Machines) et ses modifications ultérieures, 2004/108/CE (compatibilité électromagnétique), 2006/95/CE et ses modifications ultérieures (appareils électriques à basse tension). Dans 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** Vous ne devez absolument pas utiliser ce produit dans un milieu explosible, ni dans des milieux qui peuvent être agressifs et qui peuvent détériorer ces pièces.

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

**⚠ ATTENTION** Toute opération d'installation, de maintenance, de nettoyage ou de réparation de toute l'installation doit être exécutée exclusivement par du personnel qualifié. Opérez toujours quand l'alimentation est coupée, et conformez-vous rigoureusement à toutes les normes en matière d'installations électriques en vigueur dans le pays où cette automatisation doit être installée.

**⚠ ATTENTION** L'utilisation de pièces de rechange non indiquées par **DEA** System et/ou un réassemblage incorrect peuvent être potentiellement dangereux pour les personnes, les animaux et les 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** L'estimation erronée des forces d'impact peut être très dangereuse pour les personnes, animaux ou choses. **DEA** System vous rappelle que l'installateur doit vérifier que ces forces d'impact, mesurées selon les indications de la norme EN 12245, sont effectivement inférieures aux limites prévues par la norme EN12453.

**⚠ ATTENTION** Tout dispositif de sécurité externe éventuellement utilisé afin de respecter les limites des forces d'impact doit être conformes à la norme EN12978.

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

## 2 DESCRIPTION DU PRODUIT

NET24N est un armoire de commande universel pour automatisations **DEA** System à 1 ou 2 moteurs 24V avec ou sans encodeur.

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

## 3 DONNÉES TECHNIQUES

	TYPE 00			TYPE 01			TYPE 02	TYPE 03		
	LIVI 5/24	LIVI 8/24	GULLIVER	GEKO	LOOK MAC	LIVI 500 LIVI 502	LIVI 902/24 LIVI 905/24	PASS	STOP	
									4 ÷ 5 mt	≥ 6 mt
Tension alimentation (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)									
Puissance nominale du transformateur (VA)	80 VA (230/22V)	250 VA (230/22V)	120 VA (230/22V)	150 VA (230/22V)				150 VA (230/22V)	250 VA* (230/22V)	
Fusible F2 (A) (transformateur)	2A	3,15A	2A	3,15A			2A	3,15A	4A*	
Batteries	2x 12V 1,3A	2x 12V 4A	2x 12V 1,3A				2x 12V 4A			
Fusible F1 (A) (entrée batteries)	15A									
Sorties moteurs 24V (courant de sortie maximum) (A)	1x 5A	1x 10A	2x 5A					2x 5A	2x 7A*	
	Avertissement: Les valeurs ci-dessus sont calculés en prenant la puissance maximale fournie par les processeurs respectifs. En termes absolus, le courant maximal de chaque sortie ne doit pas dépasser 10A.									
Sortie alimentation auxiliaires	+24 V === max 200mA									
Sortie "Warning"	+24 V === max 15 W									
Sortie electro-serrure	24V === max 5W ou max 1 art. 110									
Sortie Clignotant	24 V === max 15W									
Témpérature limite de fonctionnement (°C)	-20÷50 °C									
Fréquence récepteur radio	433,92 MHz									
Type de codage télécommandes	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch									
N° maximale de télécom- mandes gérées	100									

\* Valeur pour STOP avec lisse ≥ 6 mt.

## CONFIGURATION DE L'ARMOIRE DE COMMANDE

L'armoire de commande universelle Net24N peut être utilisée pour gérer les types (TYPE) de fermetures suivants motorisées par DEA System: portails battants et coulissants, portes de garage et barrières.

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

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

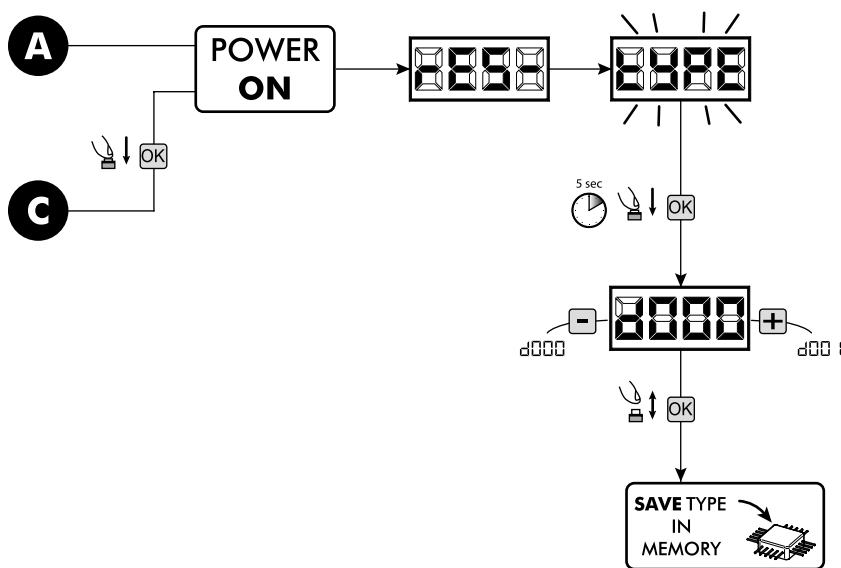
Le type (TYPE) de fermeture configuré peut être modifié, si nécessaire, en suivant le schéma C.

## PREMIERE MISE EN SERVICE DE L'ARMOIRE DE COMMANDE

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

**A** Pour le premier allumage, procédez comme il suit:

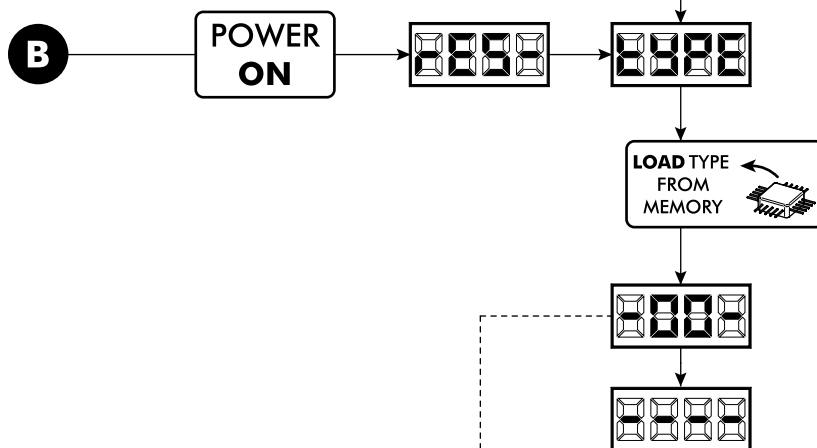
1. Alimentez la platine, l'écran affiche en séquence les écritures "rES-" et "TYPE", clignotant;
2. Appuyez sur le bouton **OK** et maintenez-le pendant 5 secondes jusqu'à ce que l'écran affiche d000;
3. en agissant sur les touches **+** et **-**, sélectionnez la configuration désirée en fonction du type d'installation (par exemple, d002) et confirmez en appuyant sur le bouton **OK**;  
À ce stade, la sélection sera stockée et rechargée à chaque fois dans le futur.
4. "TYPE", "-00-" seront affichés sur l'écran suivis par le symbole de porte fermée "----".



### Allumages ultérieurs

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

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



### Modifier la configuration existante

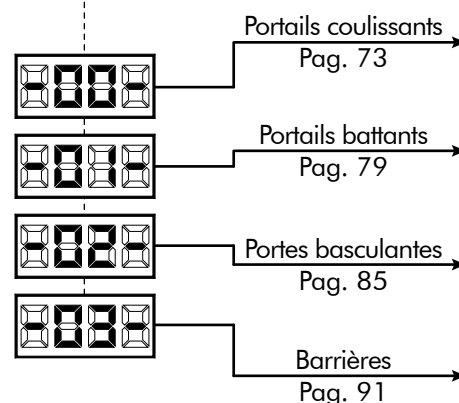
**C** Si vous avez déjà mémorisé une configuration et vous voulez la modifier, procédez comme il suit:

1. Maintenez enfoncé le bouton **OK** et alimentez la platine, l'écran affiche en séquence "rES-" et "TYPE" clignotant;
2. Appuyez sur le bouton **OK** et maintenez-le pendant 5 secondes jusqu'à ce que l'écran affiche d000 (la valeur change en correspondance à la configuration utilisée précédemment);
3. En agissant sur les touches **+** et **-**, sélectionnez la nouvelle configuration souhaitée en fonction du type d'installation (par exemple d002) et confirmez en appuyant sur le bouton **OK**;

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

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

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

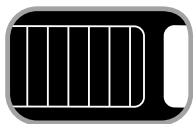


**Allez à la programmation standard**



NOTES

Handwriting practice lines consisting of 20 horizontal lines.



## 4.1

## CONFIGURATION DES PORTAILS COULISSANTS

## BRANCHEMENTS ÉLECTRIQUES

Exécutez les branchements électriques en suivant les indications de la table 1 et des schemas à page 74.

Table 1 "branchement aux borniers"

1-2		Sortie +24 V === alimentation auxiliaire max 200mA
3-4	22 V ~	Entrée alimentation 22V ~ du transformateur
5-6	24VBatt	Entrée alimentation 24V === de la batterie ou photovoltaïque accumulateur Green Energy (faire attention aux polarités).
7-8		Sortie moteur 1
9		Connexion des parties métalliques du moteurs
10-11		Sortie moteur 2 (si présents)
12-13		Sortie 24 V === max 15 W pour lampe témoin portail ouvert fixe/intermittent (si P052=0/1) ou lampe de courtoisie (si P052>1)
14-15		Sortie électro-serrure max 1 art. 110 (si P062=0) ou sortie 24V === max 5W configurable (si P062≠0)
16-17		Sortie lampe clignotante 24 V === max 15W art. Lumy/24A/S
18-19		<div> <div>18 - N.C.</div> <div>19 - Com</div> </div> Input 6. FCC 1. En cas d'intervention elle arrête la course de fermeture du moteur 1. <b>Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la.</b>
20-21		<div> <div>20 - N.C.</div> <div>21 - Com</div> </div> Input 5. FCA 1. En cas d'intervention elle arrête la course d'ouverture du moteur 1. <b>Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la.</b>
22-23		<div> <div>22 - N.C.</div> <div>23 - Com</div> </div> Input 4 PHOTO 1. Une fois habilitée (Voir P050 en le tableau des paramètres), l'activation de l'entrée PHOTO 2 provoque: l'inversion (pendant la fermeture), l'arrêt (pendant l'ouverture), le blocage (quand le portail est fermé). <b>Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la.</b>
24-25		<div> <div>24 - N.C.</div> <div>25 - Com</div> </div> Input 3 SAFETY. Si activée, elle cause l'inversion du mouvement. Voir P055 et P056 sur le tableau des paramètres. <b>Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la.</b>
26-27		<div> <div>26 - N.O.</div> <div>27 - Com</div> </div> Input 2 PED. Si activée elle provoque l'ouverture seulement du moteur 1.
28-29		<div> <div>28 - N.O.</div> <div>29 - Com</div> </div> Input 1 START. En cas d' intervention elle provoque l'ouverture ou la fermeture du moteur. Elle peut fonctionner en modalité "inversion" (P49=0) ou pas-à-pas (P49=1).
30		Entrée signal antenne radio
31		Entrée masse antenne radio
32-33	DEA_NET	Entrée reseau DEA_NET (actuellement non utilisé)
CON 1		Entrée alimentation 230V~ ±10% (50/60 Hz)
J5	J9	Jumper pour sélectionner le type d' encodeur (J5=M1 - J9=M2):
		<ul style="list-style-type: none"> <li>• Position "A" = moteurs avec encodeur (rappelez vous de apprendre P029=0)</li> <li>• Position "B" = moteurs sans encodeur (rappelez vous de apprendre P029=1)</li> </ul>

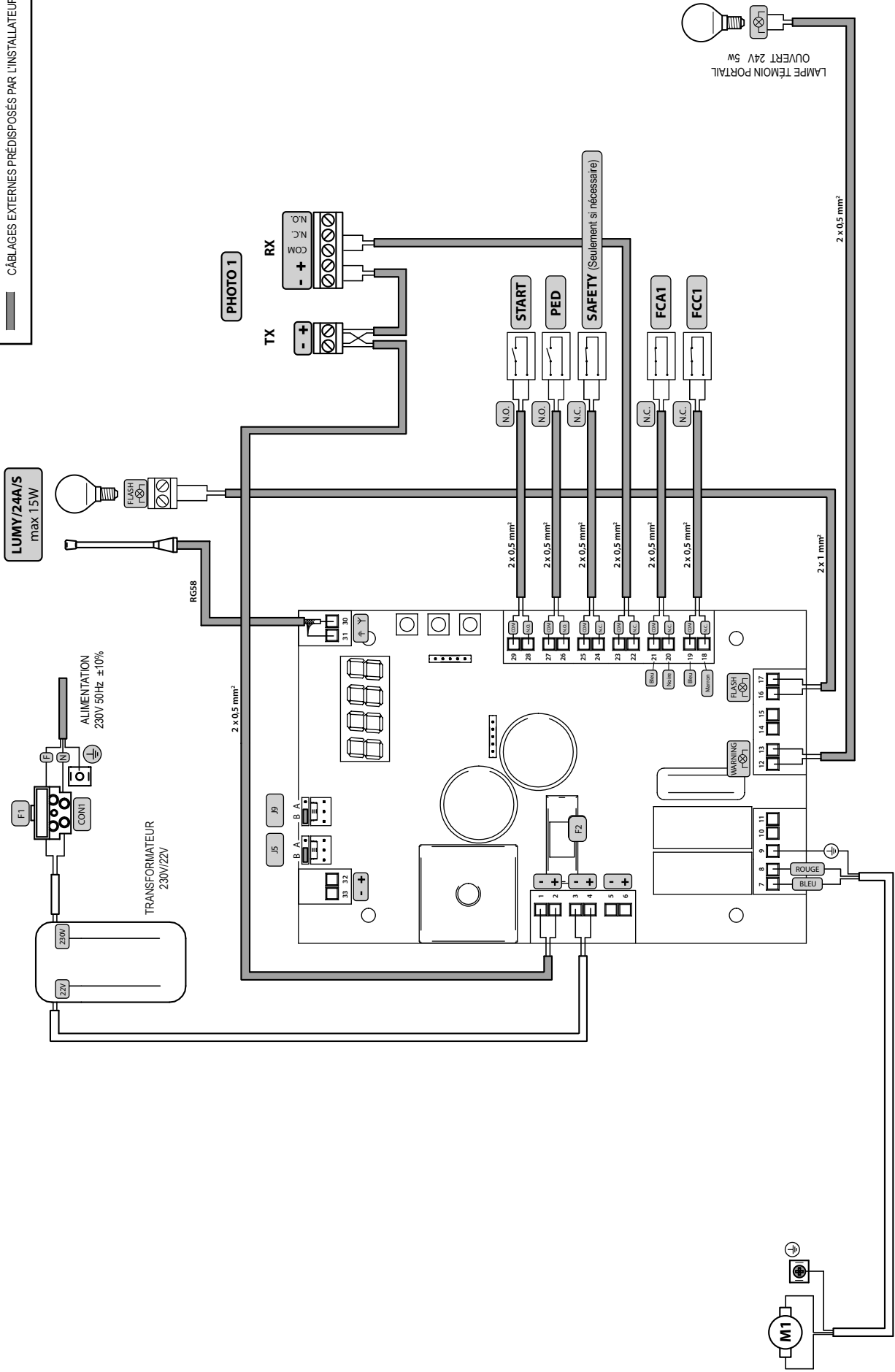
Lorsque l'installation nécessite de différentes télécommandes et / ou en complément au standard, vous pouvez configurer chaque entrée pour l'opération souhaitée.  
**Référez-vous au chapitre "Programmation avancée".**

FR

PORTAILS COULISSANTS



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





## PROGRAMMATION STANDARD

## 1 Alimentation

Alimentez la carte, le display affiche en séquence les écrits "rES-", "TYPE", "-00-" suivis du symbole de portail fermé "----".

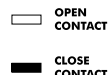


\* Dans le cas où la platine a déjà été programmée et le ré-allumage a été provoqué par une panne de courant, à la première impulsion de START, la procédure de réinitialisation sera effectuée (voir "rESP" dans le tableau de messages d'état à Page 102).

## 2 Visualisation état des entrées et compteur-manœuvres

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

2. L'écran affichera respectivement:  
L'état entrées (vérifiez qu'il soit correct);



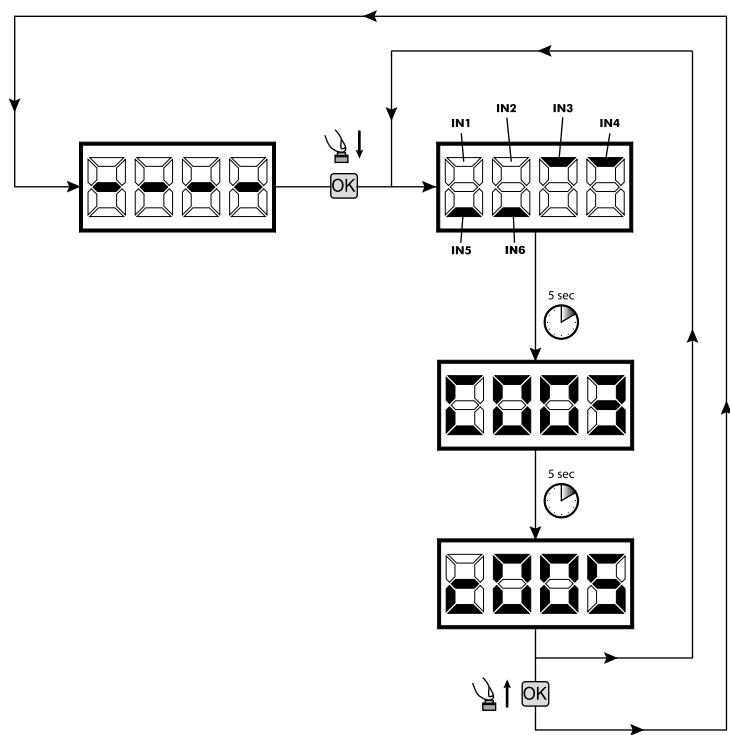
Compteur manœuvres totales (\* voir P064):

ex:  $[003] = 3 \times 1000^* = 3000$  manœuvres exécutées

Compteur manœuvre maintenance (\* voir P065):

ex:  $c_{005} = 5 \times 500 = 2500$  manœuvres à exécuter avant la demande d'intervention de maintenance ( $c_{---}$  = compteur manœuvres maintenance inhibé)

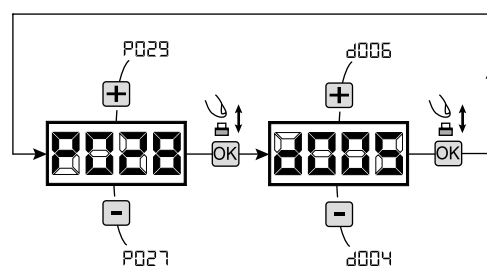
3. Appuyez et maintenez la touche **OK** pour obtenir une visualisation cyclique des 3 opérations ou relâchez la touche **OK** pour sortir du paramètre.



### 3 Sélection du type des moteurs

## ! IMPORTANT !

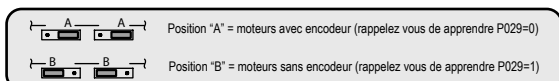
1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser le paramètre P028;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche **OK**;
3. En utilisant les touches **+** et **-**, configurez:
  - d005=LIVI 5/24;
  - d006=LIVI 8/24;
  - d007=GULLIVER;
4. Confirmez votre choix en appuyant sur la touche **OK** (l'écran affichera de nouveau P028).



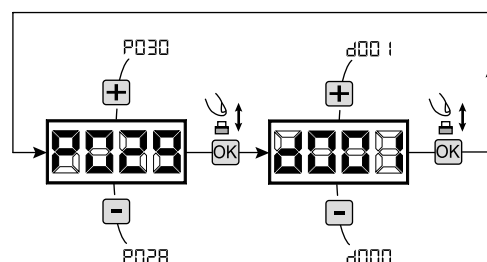
#### 4 Sélection du fonctionnement avec ou sans encodeur

## ! IMPORTANT !

**Attention:** rappelez-vous de régler correctement même les jumpers J5 et J9.



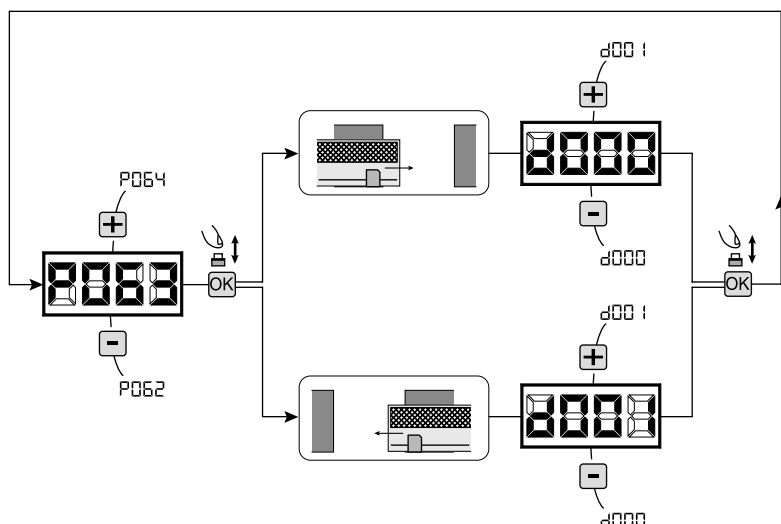
1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser le paramètre P029;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche **OK**;
3. En utilisant les touches **+** et **-**, configurez:
  - d000=pour les moteurs avec encodeur;
  - d001=pour les moteurs sans encodeur;
4. Confirmez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



## 5 Sélection du sens de marche

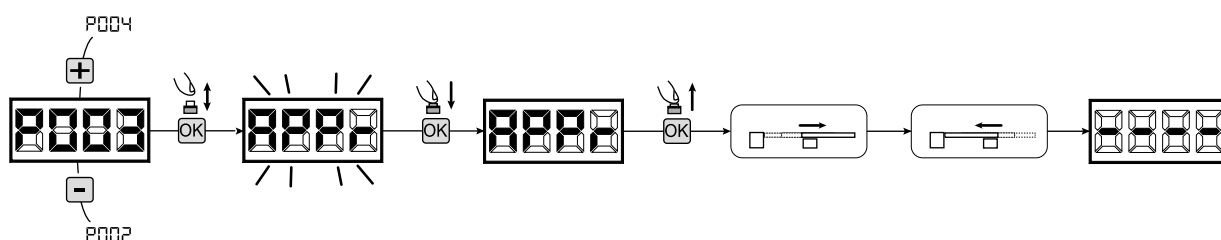
1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser le paramètre P063;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche **OK** ;
3. En utilisant les touches **+** et **-**, configurez:
  - d000=moteur en position standard (à la gauche de l'entrée);
  - d001=moteur en position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

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



## 6 Apprentissage de la course des moteurs

1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser la procédure P003;
2. Confirmez en appuyant sur le bouton **OK**;
3. L'écran affiche "RPP\_r" clignotant, appuyez sur le bouton **OK**;
4. Relâchez le bouton **OK** lorsque "RPP\_r" s'arrête de clignoter, l'opération d'apprentissage commence;
5. Attendez que le vantail recherche et s'arrête sur la batée d'ouverture et puis sur celle de fermeture.  
**Si vous voulez anticiper les butées d'arrêt en ouverture, vous pouvez intervenir manuellement en appuyant la touche START (ou en appuyant sur la touche "OK" sur la carte) simulant la butée.**
6. Une fois la manoeuvre conclue, le display affiche "----".

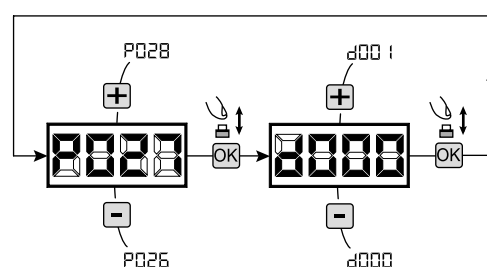


## 7 Apprentissage des émetteurs

## 7.1 Sélection du codage des émetteurs

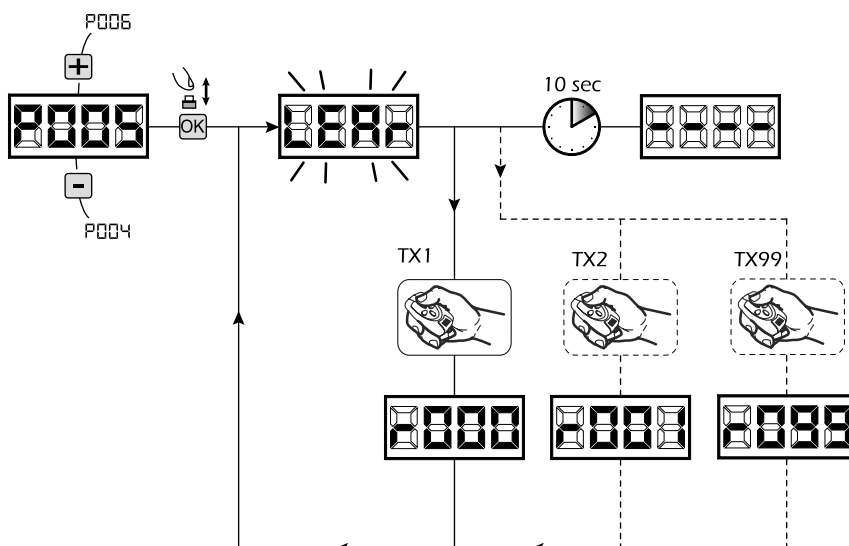
1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser sur le display P027;
2. Confirmez en appuyant sur la touche **OK**;
3. Sélectionnez le type de codage du récepteur correspondant à votre émetteur en appuyant sur les touches **+** et **-**:
  - d000=rolling-code fixe (**suggéré**);
  - d001=rolling-code complet;
  - d002=dip-switch;
4. Confirmez votre choix en appuyant sur la touche **OK** (le display affiche de nouveau P027).

**Attention:** Si nécessaire varier le type de codage, et seulement si des émetteurs avec un codage différent sont déjà présentes dans la mémoire, vous devez effacer la mémoire (P004) **APRES** avoir défini le nouveau codage.



## 7.2 Apprentissage

1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser sur le display P005;
2. Confirmez en appuyant sur la touche **OK**;
3. Lorsque les symboles "LER" du display clignotent, appuyez sur la touche de l'émetteur que vous voulez mémoriser;
4. Le display indiquera le numéro de l'émetteur mémorisé et les symboles "LER" clignoteront;
5. Répétez l'opération à partir du point 3 si vous avez d'autres émetteurs à mémoriser;
6. Attendez 10 secondes jusqu'à ce que le display affiche "----": l'apprentissage est effectué.

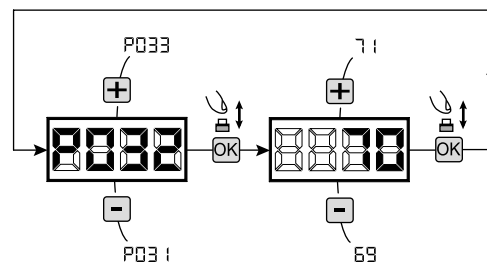


**Attention:** Si vous possédez des télécommandes Rolling code déjà programmée, il est possible de programmer un nouvel émetteur en donnant une impulsion sur le bouton caché, le récepteur se met en mode apprentissage.

## 8 Modification des paramètres de fonctionnement

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

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



**Consultez la table à la page 100 pour vérifier la liste complète des "Paramètres de fonctionnement".**

## 9 Programmation terminée

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

Pour exécuter des opérations de "Programmation Avancée" (effacement des émetteurs, configuration entrée, etc...) allez à la page 97.





## NOTES

[illegible]



## 4.2

## CONFIGURATION DES PORTAILS BATTANTS

## BRANCHEMENTS ÉLECTRIQUES

Exécutez les branchements électriques en suivant les indications de la table 1 et des schemas à page 80

Table 1 "branchement aux borniers"

1-2		Sortie +24 V === alimentation auxiliaire max 200mA
3-4		Entrée alimentation 22V ~ du transformateur
5-6		Entrée alimentation 24V === de la batterie ou photovoltaïque accumulateur Green Energy (faire attention aux polarités).
7-8		Sortie moteur 1
9		Connexion des parties métalliques du moteurs
10-11		Sortie moteur 2 (si présents)
12-13		Sortie 24 V === max 15 W pour lampe témoin portail ouvert fixe/intermittent (si P052=0/1) ou lampe de courtoisie (si P052>1)
14-15		Sortie électro-serrure max 1 art. 110 (si P062=0) ou sortie 24V === max 5W configurable (si P062≠0)
16-17		Sortie lampe clignotante 24 V === max 15W art. Lumy/24A/S
18-19		<div> <div>18 - N.C.</div> <div>19 - Com</div> </div> Input 6 STOP. Si activée elle bloque le mouvement des deux moteurs dans n'importe quelle situation. <b>Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la.</b>
20-21		<div> <div>20 - N.C.</div> <div>21 - Com</div> </div> Input 5 PHOTO 2. Une fois habilitée (Voir P051 en le tableau des paramètres), l'activation de l'entrée PHOTO 2 provoque: l'inversion (pendant la fermeture), l'arrêt (pendant l'ouverture), le blocage (quand le portail est fermé). <b>Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la.</b>
22-23		<div> <div>22 - N.C.</div> <div>23 - Com</div> </div> Input 4 PHOTO 1. Une fois habilitée (Voir P050 en le tableau des paramètres), l'activation de l'entrée PHOTO 1 provoque: l'inversion (pendant la fermeture), l'arrêt (pendant l'ouverture), le blocage (quand le portail est fermé). <b>Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la.</b>
24-25		<div> <div>24 - N.C.</div> <div>25 - Com</div> </div> Input 3 SAFETY. Si activée, elle cause l'inversion du mouvement. Voir P055 et P056 sur le tableau des paramètres. <b>Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la.</b>
26-27		<div> <div>26 - N.O.</div> <div>27 - Com</div> </div> Input 2 PED. Si activée elle provoque l'ouverture seulement du moteur 1.
28-29		<div> <div>28 - N.O.</div> <div>29 - Com</div> </div> Input 1 START. En cas d' intervention elle provoque l'ouverture ou la fermeture du moteur. Elle peut fonctionner en modalité "inversion" (P49=0) ou pas-à-pas (P49=1).
30		Entrée signal antenne radio
31		Entrée masse antenne radio
32-33		Entrée reseau DEA_NET (actuellement non utilisé)
CON 1		Entrée alimentation 230V~ ±10% (50/60 Hz)
J5	J9	Jumper pour sélectionner le type d' encodeur (J5=M1 - J9=M2): <ul style="list-style-type: none"> <li>• Position "A" = moteurs avec encodeur (rappelez vous de apprendre P029=0)</li> <li>• Position "B" = moteurs sans encodeur (rappelez vous de apprendre P029=1)</li> </ul>

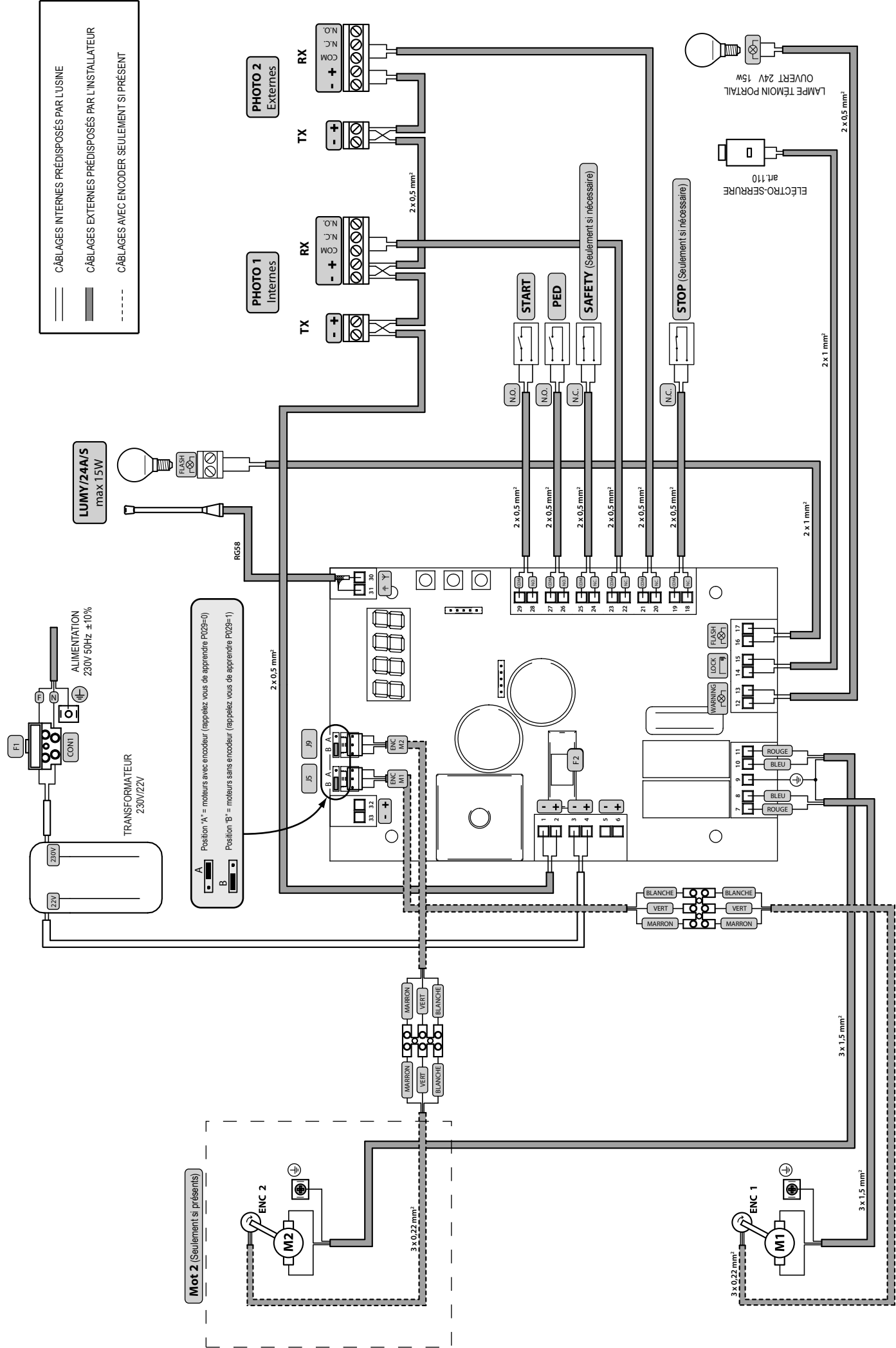
Lorsque l'installation nécessite de différentes télécommandes et / ou en complément au stand, vous pouvez configurer chaque entrée pour l'opération souhaitée.

**Référez-vous au chapitre "Programmation avancée".**

FR

PORTAILS BATTANTS





# PROGRAMMATION STANDARD

## 1 Alimentation

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



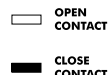
\* Dans le cas où la platine a déjà été programmée et le ré-allumage a été provoqué par une panne de courant, à la première impulsion de START, la procédure de réinitialisation sera effectuée (voir "rESP" dans le tableau de messages d'état à Page 102).

## 2 Visualisation état des entrées et compteur-manœuvres

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

2. L'écran affichera respectivement:

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



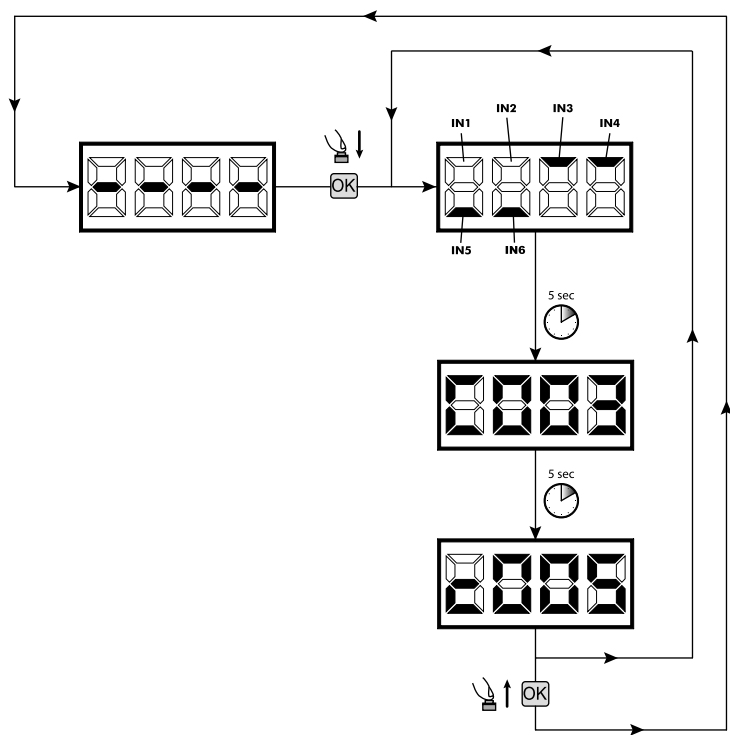
Compteur manœuvres totales (\* voir P064):

ex:  $\square\square\square\square = 3 \times 1000^* = 3000$  manœuvres exécutées

Compteur manœuvre maintenance (\* voir P065):

ex:  $\square\square\square\square = 5 \times 500 = 2500$  manœuvres à exécuter avant la demande d'intervention de maintenance ( $\square---$  = compteur manœuvres maintenance inhibé)

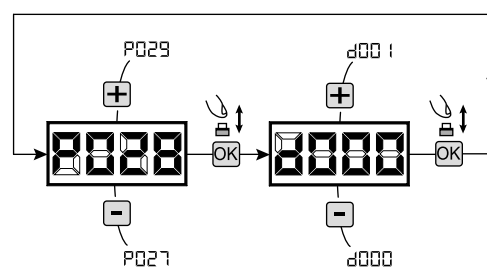
3. Appuyez et maintenez la touche **OK** pour obtenir une visualisation cyclique des 3 opérations ou relâchez la touche **OK** pour sortir du paramètre.



## 3 Sélection du type des moteurs

# ! IMPORTANT !

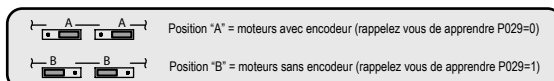
1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser le paramètre P028;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche **OK**;
3. En utilisant les touches **+** et **-**, configurez:
  - d000=GEKO;
  - d001=LOOK - MAC;
  - d002=GHOST;
  - d003=LIVI 500/502;
4. Confirmez votre choix en appuyant sur la touche **OK** (l'écran affichera de nouveau P028).



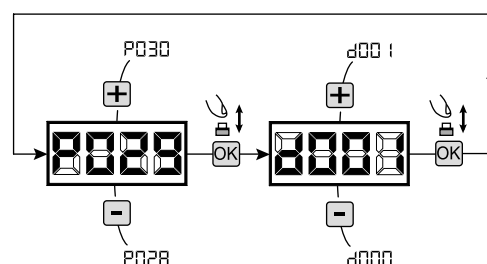
## 4 Sélection du fonctionnement avec ou sans encodeur

# ! IMPORTANT !

**Attention:** rappelez-vous de régler correctement même les jumpers J5 et J9.

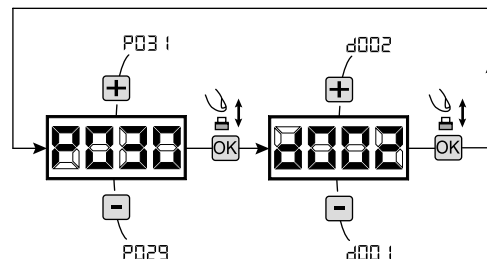


1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser le paramètre P029;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche **OK**;
3. En utilisant les touches **+** et **-**, configurez:
  - d000=pour les moteurs avec encodeur;
  - d001=pour les moteurs sans encodeur;
4. Confirmez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



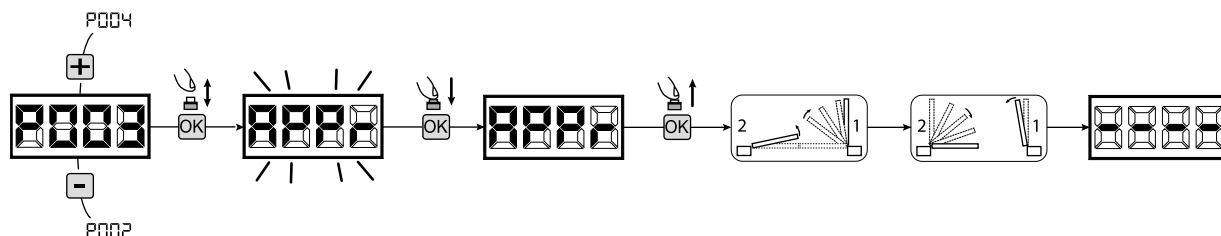
## 5 Sélectionnez le fonctionnement à 1 ou 2 moteurs

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



## 6 Apprentissage de la course des moteurs

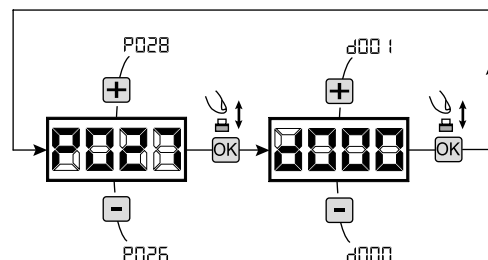
1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser la procédure P003;
2. Confirmez en appuyant sur le bouton **OK**;
3. L'écran affiche "RPP\_r" clignotant, appuyez sur le bouton **OK**;
4. Relâchez le bouton **OK** lorsque "RPP\_r" s'arrête de clignoter, l'opération d'apprentissage commence;
5. Attendez que le vantail (ou les vantaux en cas d'utilisation de 2 moteurs) recherche et s'arrête sur la butée d'ouverture et puis sur celle de fermeture.  
**Si vous voulez anticiper les butées d'arrêt en ouverture, vous pouvez intervenir manuellement en appuyant la touche START (ou en appuyant sur la touche "OK" sur la carte) simulant la butée.**
6. Une fois la manoeuvre conclue, le display affiche "----".



## 7 Apprentissage des émetteurs

### 7.1 Sélection du codage des émetteurs

1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser sur le display P027;
2. Confirmez en appuyant sur la touche **OK**;
3. Sélectionnez le type de codage du récepteur correspondant à votre émetteur en appuyant sur les touches **+** et **-**:
  - d000=rolling-code fixe (**suggéré**);
  - d001=rolling-code complet;
  - d002=dip-switch;
4. Confirmez votre choix en appuyant sur la touche **OK** (le display affiche de nouveau P027).



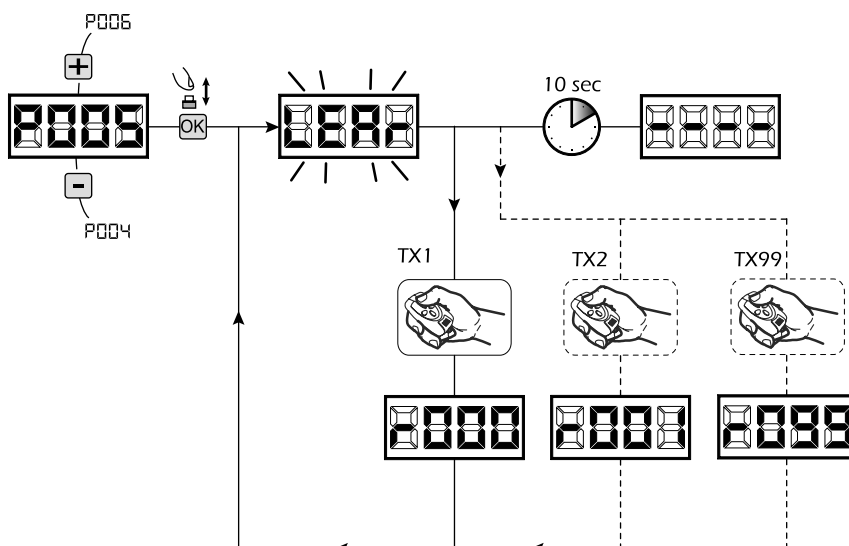
**Attention:** Si nécessaire varier le type de codage, et seulement si des émetteurs avec un codage différent sont déjà présentes dans la mémoire, vous devez effacer la mémoire (P004) **APRES** avoir défini le nouveau codage.



## 7.2 Apprentissage

1. Parcourez les paramètres avec les touches  $\oplus$  et  $\ominus$  jusqu'à visualiser sur le display P005;
2. Confirmez en appuyant sur la touche  $\text{OK}$ ;
3. Lorsque les symboles "LER" du display clignotent, appuyez sur la touche de l'émetteur que vous voulez mémoriser;
4. Le display indiquera le numéro de l'émetteur mémorisé et les symboles "LER" clignoteront;
5. Répétez l'opération à partir du point 3 si vous avez d'autres émetteurs à mémoriser;
6. Attendez 10 secondes jusqu'à ce que le display affiche "----": l'apprentissage est effectué.

**Attention:** Si vous possédez des télécommandes Rolling code déjà programmée, il est possible de programmer un nouvel émetteur en donnant une impulsion sur le bouton caché, le récepteur se met en mode apprentissage.

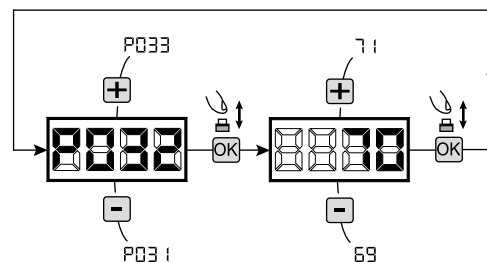


## 8 Modification des paramètres de fonctionnement

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

1. Parcourez avec les touches  $\oplus$  et  $\ominus$  jusqu'à visualiser sur le display le paramètre désiré (par ex. P032);
2. Confirmez en appuyant sur la touche  $\text{OK}$ ;
3. Réglez la valeur désirée avec les touches  $\oplus$  et  $\ominus$ ;
4. Confirmez votre choix en appuyant sur la touche  $\text{OK}$  (le display indique le paramètre sélectionné précédemment)

**Consultez la table à la page 100 pour vérifier la liste complète des "Paramètres de fonctionnement".**



## 9 Programmation terminée

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

**Pour exécuter des opérations de "Programmation Avancée" (effacement des émetteurs, configuration entrée, etc...) allez à la page 97.**





## NOTES

[illegible]



## 4.3

## CONFIGURATION DES PORTES BASCULANTES

## BRANCHEMENTS ÉLECTRIQUES

Exécutez les branchements électriques en suivant les indications de la Table 1 et des schemas à page 86.

Table 1 "branchement aux borniers"

1-2		Sortie +24 V === alimentation auxiliaire max 200mA		
3-4	22 V ~	Entrée alimentation 22V ~ du transformateur		
5-6	24VBatt	Entrée alimentation 24V === de la batterie ou photovoltaïque accumulateur Green Energy (faire attention aux polarités).		
7-8		Sortie moteur 1		
9		Connexion des parties métalliques du moteurs		
10-11		Sortie moteur 2 (si présents)		
12-13		Sortie 24 V === max 15 W pour lampe témoin portail ouvert fixe/intermittent (si P052=0/1) ou lampe de courtoisie (si P052>1)		
14-15		Sortie électro-serrure max 1 art. 110 (si P062=0) ou sortie 24V === max 5W configurable (si P062≠0)		
16-17		Sortie lampe clignotante 24 V === max 15W art. Lumy/24A/S		
18-19	18 - N.O.	Input 6. Non utilisée.	Lorsque l'installation nécessite de différentes télécommandes et / ou en complément au standard, vous pouvez configurer chaque entrée pour l'opération souhaitée. <b>Référez-vous au chapitre "Programmation avancée".</b>	
	19 - Com			
20-21	20 - N.O.	Input 5. Non utilisée.		
	21 - Com			
22-23	22 - N.C.	Input 4 STOP. Si activée elle bloque le mouvement des deux moteurs dans n'importe quelle situation. <b>Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la.</b>		
	23 - Com			
24-25	24 - N.C.	Input 3 SAFETY. Si activée, elle cause l'inversion du mouvement. Voir P055 et P056 sur le tableau des paramètres. <b>Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la.</b>		
	25 - Com			
26-27	26 - N.C.	Input 2 PHOTO 1. Une fois habilitée (Voir P050 en le tableau des paramètres), l'activation de l'entrée PHOTO 1 provoque: l'inversion (pendant la fermeture), l'arrêt (pendant l'ouverture), le blocage (quand le portail est fermé). <b>Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la.</b>		
	27 - Com			
28-29	28 - N.O.	Input 1 START. En cas d' intervention elle provoque l'ouverture ou la fermeture du moteur. Elle peut fonctionner en modalité "inversion" (P49=0) ou pas-à-pas (P49=1).		
	29 - Com			
30		Entrée signal antenne radio		
31		Entrée masse antenne radio		
32-33	DEA_NET	Entrée reseau DEA_NET (actuellement non utilisé)		
CON 1		Entrée alimentation 230V~ ±10% (50/60 Hz)		
J5	J9	Jumper pour sélectionner le type d' encodeur (J5=M1 - J9=M2):		
		<ul style="list-style-type: none"><li>• Position "A" = moteurs avec encodeur (rappelez vous de apprendre P029=0)</li><li>• Position "B" = moteurs sans encodeur (rappelez vous de apprendre P029=1)</li></ul>		

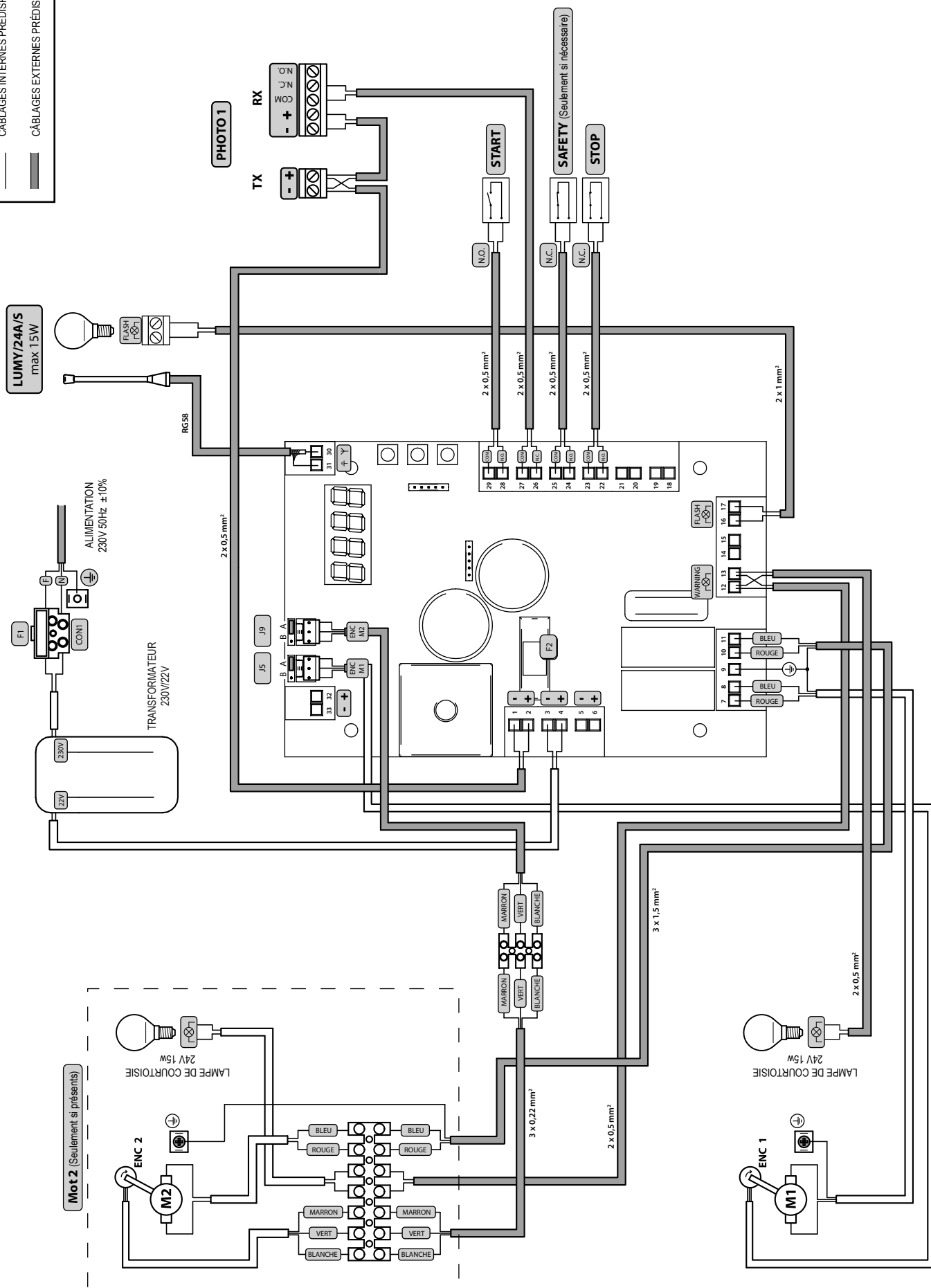
FR

PORTES BASCULANTES



— CÂBLAGES INTERNES PRÉDISPOSÉS PAR L'USINE

— CÂBLAGES EXTERNES PRÉDISPOSÉS PAR L'INSTALLATEUR



# PROGRAMMATION STANDARD

## 1 Alimentation

Alimentez la carte, le display affiche en séquence les écrits "r-ES-", "TYPE", "-02-" suivis du symbole de portail fermé "----".



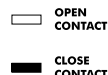
\* Dans le cas où la platine a déjà été programmée et le ré-allumage a été provoqué par une panne de courant, à la première impulsion de START, la procédure de réinitialisation sera effectuée (voir "rESP" dans le tableau de messages d'état à Page 102).

## 2 Visualisation état des entrées et compteur-manœuvres

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

2. L'écran affichera respectivement:

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



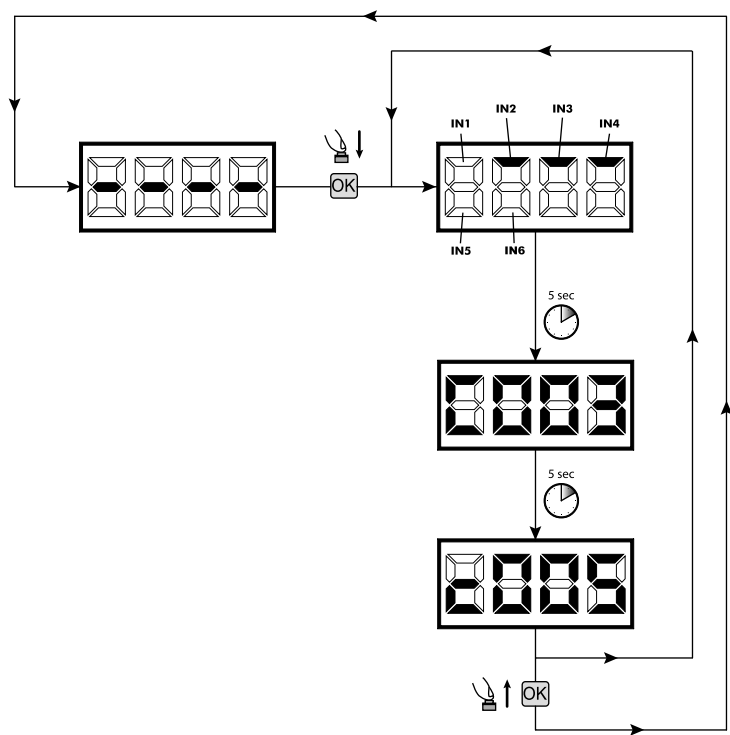
Compteur manœuvres totales (\* voir P064):

ex:  $\square\square\square\square = 3 \times 1000^* = 3000$  manœuvres exécutées

Compteur manœuvre maintenance (\* voir P065):

ex:  $\square\square\square\square = 5 \times 500 = 2500$  manœuvres à exécuter avant la demande d'intervention de maintenance ( $\square---$  = compteur manœuvres maintenance inhibé)

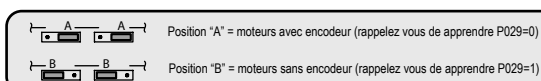
3. Appuyez et maintenez la touche **OK** pour obtenir une visualisation cyclique des 3 opérations ou relâchez la touche **OK** pour sortir du paramètre.



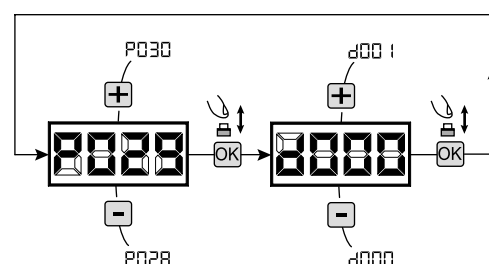
## 3 Sélection du fonctionnement avec ou sans encodeur

**! IMPORTANT !**

**Attention:** rappelez-vous de régler correctement même les jumpers J5 et J9.

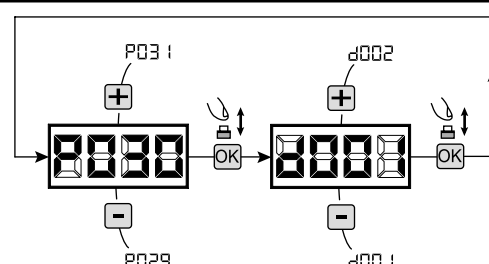


1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser le paramètre P029;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche **OK**;
3. En utilisant les touches **+** et **-**, configurez:
  - d000=pour les moteurs avec encodeur;
  - d001=pour les moteurs sans encodeur;
4. Confirmez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



## 4 Sélectionnez le fonctionnement à 1 ou 2 moteurs

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



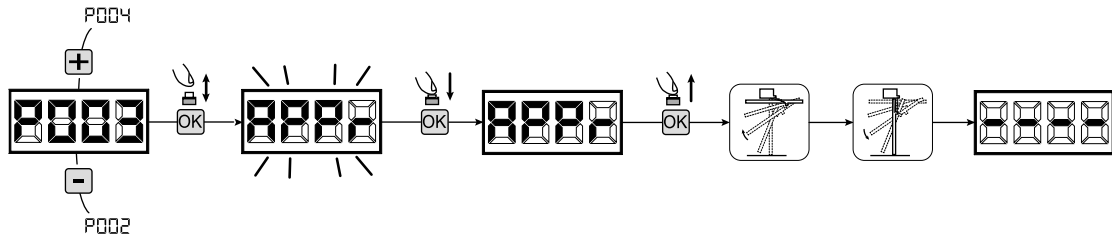
FR

PORTES BASCULANTES



## 5 Apprentissage de la course des moteurs

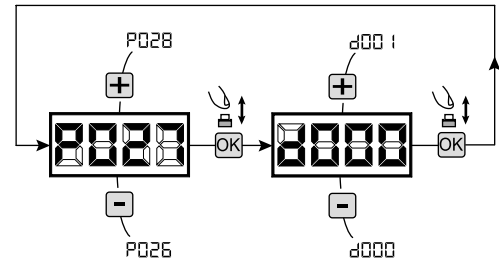
1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser la procédure P003;
2. Confirmez en appuyant sur le bouton **OK**;
3. L'écran affiche "PPPr" clignotant, appuyez sur le bouton **OK**;
4. Relâchez le bouton **OK** lorsque "PPPr" s'arrête de clignoter, l'opération d'apprentissage commence;
5. Attendez que le vantail recherche et s'arrête sur la batée d'ouverture et puis sur celle de fermeture.  
Si vous voulez anticiper les butées d'arrêt en ouverture, vous pouvez intervenir manuellement en appuyant la touche START (ou en appuyant sur la touche "OK" sur la carte) simulant la butée.
6. Une fois la manoeuvre conclue, le display affiche "----".



## 6 Apprentissage des émetteurs

### 6.1 Sélection du codage des émetteurs

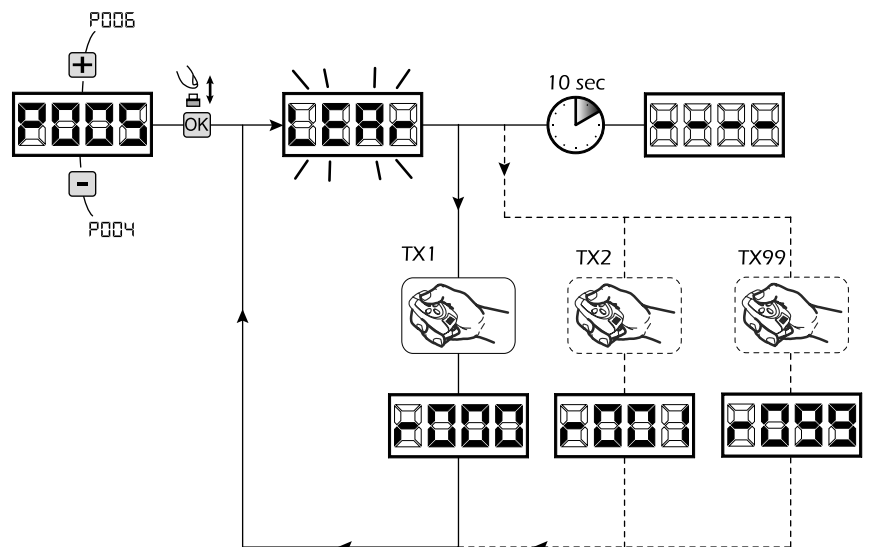
1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser sur le display P027;
2. Confirmez en appuyant sur la touche **OK**;
3. Sélectionnez le type de codage du récepteur correspondant à votre émetteur en appuyant sur les touches **+** et **-**:  
- d000=rolling-code fixe (suggéré);  
- d001=rolling-code complet;  
- d002=dip-switch;
4. Confirmez votre choix en appuyant sur la touche **OK** (le display affiche de nouveau P027).



**Attention:** Si nécessaire varier le type de codage, et seulement si des émetteurs avec un codage différent sont déjà présentes dans la mémoire, vous devez effacer la mémoire (P004) **APRES** avoir défini le nouveau codage.

### 6.2 Apprentissage

1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser sur le display P005;
2. Confirmez en appuyant sur la touche **OK**;
3. Lorsque les symboles "LEPr" du display clignotent, appuyez sur la touche de l'émetteur que vous voulez mémoriser;
4. Le display indiquera le numéro de l'émetteur mémorisé et les symboles "LEPr" clignoteront;
5. Répétez l'opération à partir du point 3 si vous avez d'autres émetteurs à mémoriser;
6. Attendez 10 secondes jusqu'à ce que le display affiche "----": l'apprentissage est effectué.

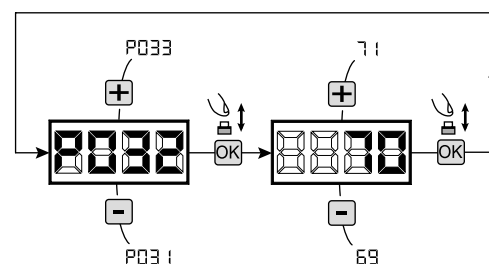


**Attention:** Si vous possédez des télécommandes Rolling code déjà programmée, il est possible de programmer un nouvel émetteur en donnant une impulsion sur le bouton caché, le récepteur se met en mode apprentissage.

## 7 Modification des paramètres de fonctionnement

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

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



**Consultez la table à la page 100 pour vérifier la liste complète des "Paramètres de fonctionnement".**

## 8 Programmation terminée

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

**Pour exécuter des opérations de "Programmation Avancée" (effacement des émetteurs, configuration entrée, etc...) allez à la page 97.**





## NOTES

[illegible]





## 4.4 CONFIGURATION DES BARRIÈRES

### BRANCHEMENTS ÉLECTRIQUES

Exécutez les branchements électriques en suivant les indications de la Table 1 et des schemas à page 92.

Table 1 "branchement aux borniers"

1-2		Sortie +24 V === alimentation auxiliaire max 200mA
3-4		Entrée alimentation 22V ~ du transformateur
5-6		Entrée alimentation 24V === de la batterie ou photovoltaïque accumulateur Green Energy (faire attention aux polarités).
7-8		Sortie moteur 1
9		Connexion des parties métalliques du moteurs
10-11		Sortie moteur 2 (si présents)
12-13		Sortie 24 V === max 15 W pour lampe témoin portail ouvert fixe/intermittent (si P052=0/1) ou lampe de courtoisie (si P052>1)
14-15		Sortie électro-serrure max 1 art. 110 (si P062=0) ou sortie 24V === max 5W configurable (si P062≠0)
16-17		Sortie lampe clignotante 24 V === max 15W art. Lumy/24A/S
18-19		<div>18 - N.C.</div> <div>19 - Com</div> Input 6 STOP. Si activée elle bloque le mouvement des deux moteurs dans n'importe quelle situation. <b>Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la.</b>
20-21		<div>20 - N.O.</div> <div>21 - Com</div> Input 5 CLOSE. En cas d'intervention provoque la manœuvre de fermeture.
22-23		<div>22 - N.O.</div> <div>23 - Com</div> Input 4 OPEN. En cas d'intervention provoque la manœuvre d'ouverture.
24-25		<div>24 - N.C.</div> <div>25 - Com</div> Input 3 SAFETY. Si activée, elle cause l'inversion du mouvement. Voir P055 et P056 sur le tableau des paramètres. <b>Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la.</b>
26-27		<div>26 - N.C.</div> <div>27 - Com</div> Input 2 PHOTO 1. Une fois habilitée (Voir P050 en le tableau des paramètres), l'activation de l'entrée PHOTO 1 provoque: l'inversion (pendant la fermeture), l'arrêt (pendant l'ouverture), le blocage (quand le portail est fermé). <b>Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la.</b>
28-29		<div>28 - N.O.</div> <div>29 - Com</div> Input 1 START. En cas d'intervention elle provoque l'ouverture ou la fermeture du moteur. Elle peut fonctionner en modalité "inversion" (P49=0) ou pas-à-pas (P49=1).
30		Entrée signal antenne radio
31		Entrée masse antenne radio
32-33		Entrée reseau DEA_NET (actuellement non utilisé)
CON 1		Entrée alimentation 230V~ ±10% (50/60 Hz)
J5	J9	Jumper pour sélectionner le type d'encodeur (J5=M1 - J9=M2):
		<ul style="list-style-type: none"> <li>• Position "A" = moteurs avec encodeur (rappelez vous de apprendre P029=0)</li> <li>• Position "B" = moteurs sans encodeur (rappelez vous de apprendre P029=1)</li> </ul>

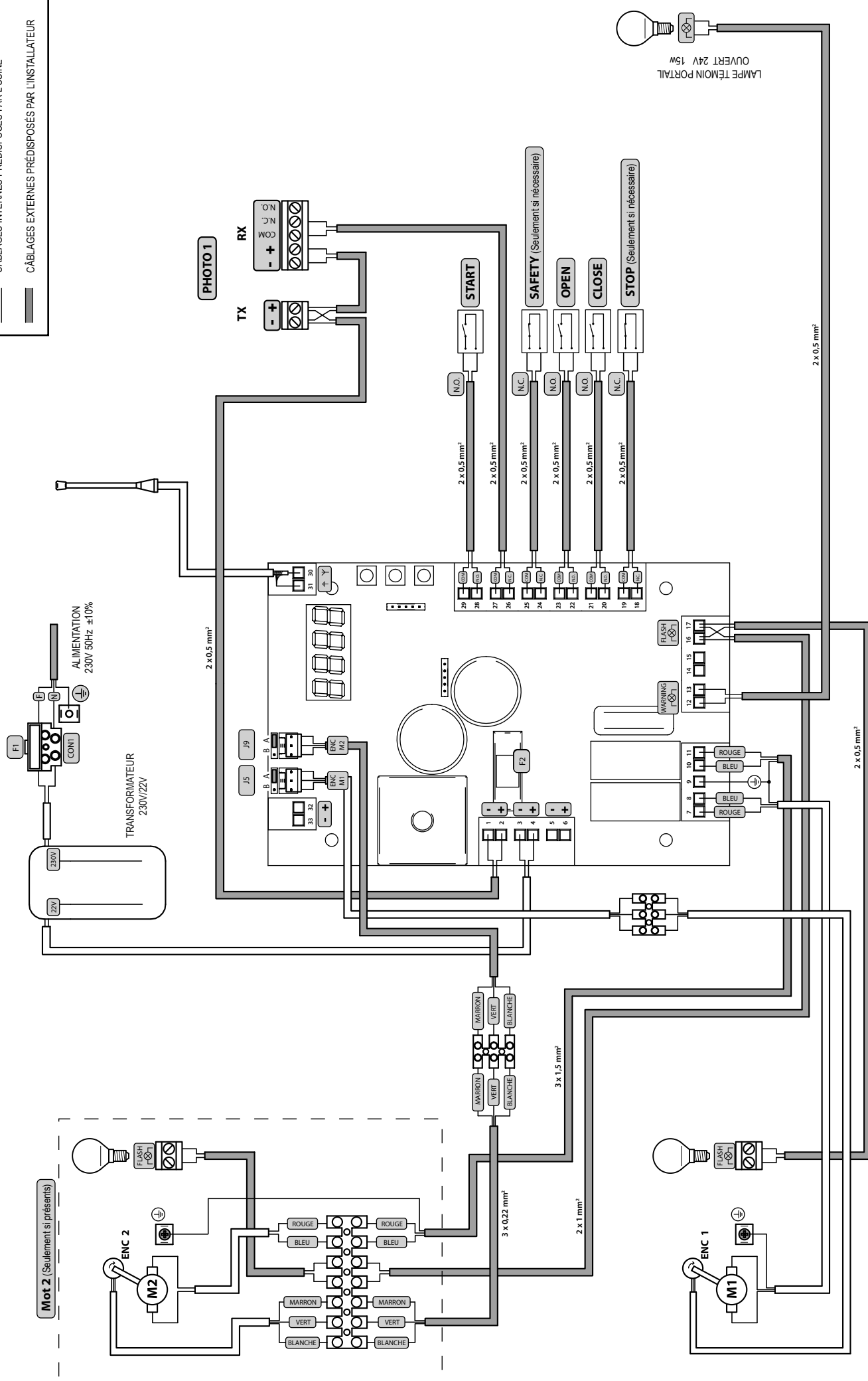
Lorsque l'installation nécessite de différentes télécommandes et / ou en complément au standard, vous pouvez configurer chaque entrée pour l'opération souhaitée.  
**Référez-vous au chapitre "Programmation avancée".**

FR



— CÂBLAGES INTERNES PRÉDISPOSÉS PAR L'USINE

— CÂBLAGES EXTERNES PRÉDISPOSÉS PAR L'INSTALLATEUR



# PROGRAMMATION STANDARD

## 1 Alimentation

Alimentez la carte, le display affiche en séquence les écrits "rES-", "TYPE", "-03-" suivis du symbole de portail fermé "----".



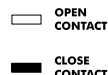
\* Dans le cas où la platine a déjà été programmée et le ré-allumage a été provoqué par une panne de courant, à la première impulsion de START, la procédure de réinitialisation sera effectuée (voir "rESP" dans le tableau de messages d'état à Page 102).

## 2 Visualisation état des entrées et compteur-manœuvres

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

2. L'écran affichera respectivement:

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



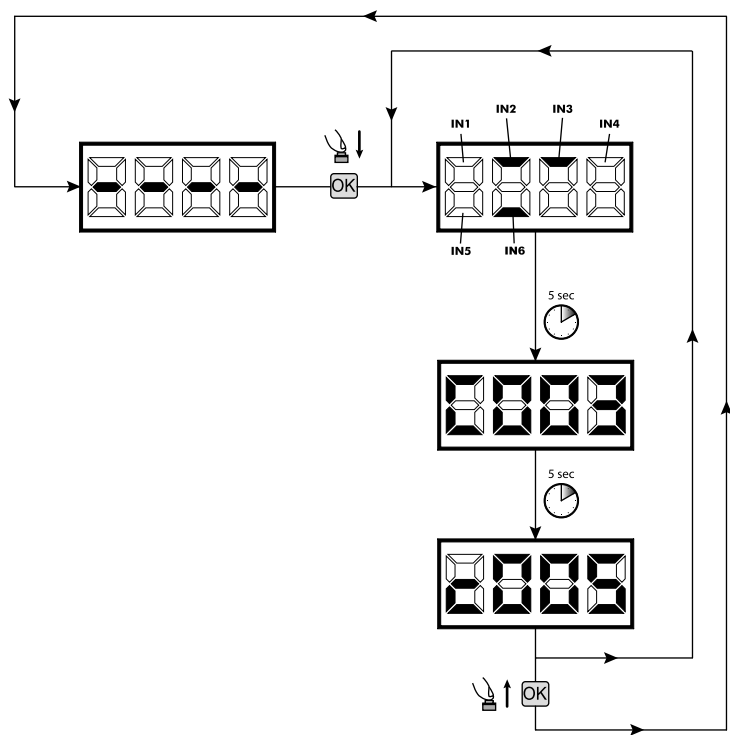
Compteur manœuvres totales (\* voir P064):

ex:  $\square\square\square = 3 \times 1000^* = 3000$  manœuvres exécutées

Compteur manœuvre maintenance (\* voir P065):

ex:  $\square\square\square = 5 \times 500 = 2500$  manœuvres à exécuter avant la demande d'intervention de maintenance ( $\square---$  = compteur manœuvres maintenance inhibé)

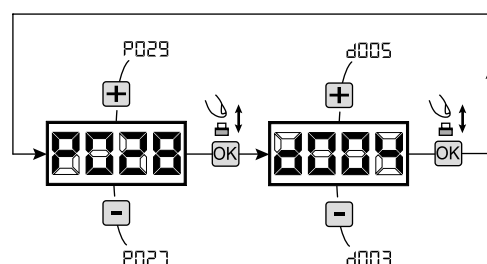
3. Appuyez et maintenez la touche **OK** pour obtenir une visualisation cyclique des 3 opérations ou relâchez la touche **OK** pour sortir du paramètre.



## 3 Sélection du type des moteurs

# ! IMPORTANT !

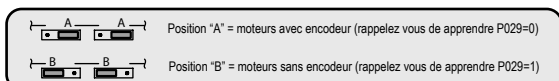
1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser le paramètre P028;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche **OK**;
3. En utilisant les touches **+** et **-**, configurez:
  - d003=PASS;
  - d004=STOP;
4. Confirmez votre choix en appuyant sur la touche **OK** (l'écran affichera de nouveau P028).



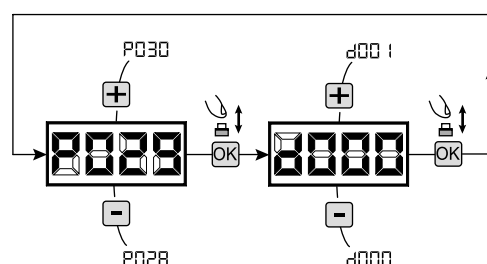
## 4 Sélection du fonctionnement avec ou sans encodeur

# ! IMPORTANT !

**Attention:** rappelez-vous de régler correctement même les jumpers J5 et J9.

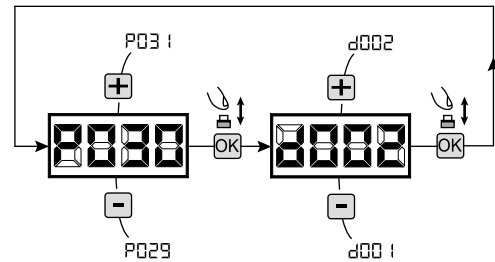


1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser le paramètre P029;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche **OK**;
3. En utilisant les touches **+** et **-**, configurez:
  - d000=pour les moteurs avec encodeur;
  - d001=pour les moteurs sans encodeur;
4. Confirmez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



## 5 Sélectionnez le fonctionnement à 1 ou 2 moteurs

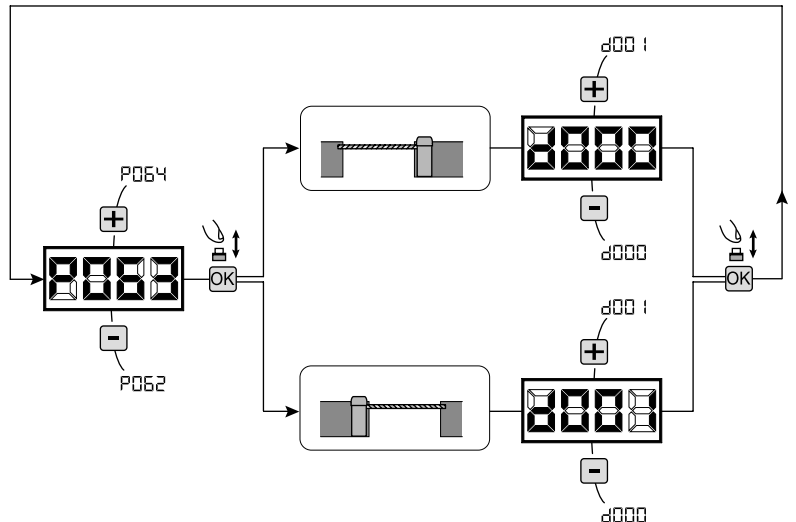
1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser la procédure P030;
2. Confirmez en appuyant sur la touche **OK**;
3. En appuyant sur les touches **+** et **-**, réglez:
  - d001=pour la fonction à 1 moteur;
  - d002=pour la fonction à 2 moteurs;
4. Confirmez votre choix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



## 6 Sélection du sens de marche

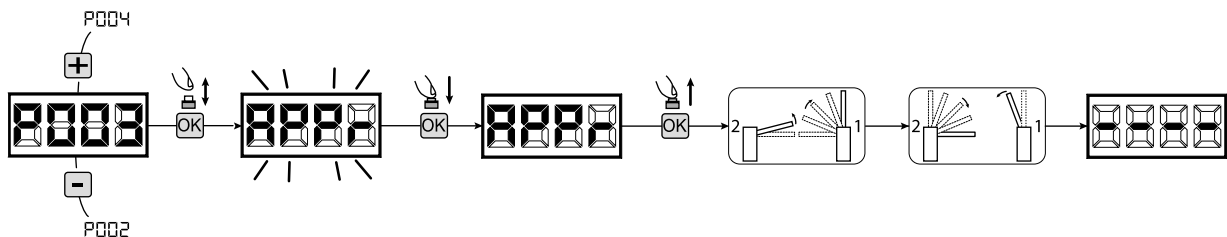
1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser le paramètre P063;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche **OK**;
3. En utilisant les touches **+** et **-**, configurez:
  - d000=moteur en position standard (à la droite de l'entrée);
  - d001=moteur en position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

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



## 7 Apprentissage de la course des moteurs

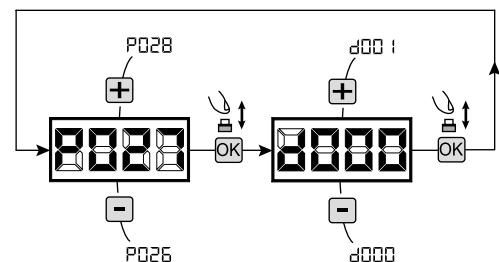
1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser la procédure P003;
2. Confirmez en appuyant sur le bouton **OK**;
3. L'écran affiche "PPPr" clignotant, appuyez sur le bouton **OK**;
4. Relâchez le bouton **OK** lorsque "PPPr" s'arrête de clignoter, l'opération d'apprentissage commence;
5. Attendez que la lisse (ou les lisses en cas de deux barrières opposées) recherche et s'arrête sur la butée d'ouverture et après sur celle de fermeture.
6. Une fois la manoeuvre conclue, le display affiche "----".



## 8 Apprentissage des émetteurs

### 8.1 Sélection du codage des émetteurs

1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser sur le display P027;
2. Confirmez en appuyant sur la touche **OK**;
3. Sélectionnez le type de codage du récepteur correspondant à votre émetteur en appuyant sur les touches **+** et **-**:
  - d000=rolling-code fixe (suggéré);
  - d001=rolling-code complet;
  - d002=dip-switch;
4. Confirmez votre choix en appuyant sur la touche **OK** (le display affiche de nouveau P027).

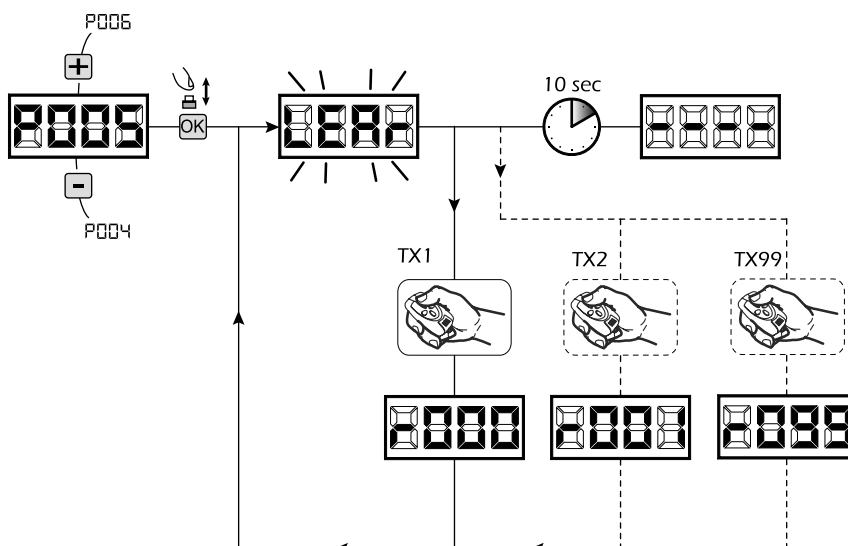


**Attention:** Si nécessaire varier le type de codage, et seulement si des émetteurs avec un codage différent sont déjà présentes dans la mémoire, vous devez effacer la mémoire (P004) **APRES** avoir défini le nouveau codage.

## 8.2 Apprentissage

1. Parcourez les paramètres avec les touches  $\oplus$  et  $\ominus$  jusqu'à visualiser sur le display P005;
2. Confirmez en appuyant sur la touche  $\text{OK}$ ;
3. Lorsque les symboles "LER" du display clignotent, appuyez sur la touche de l'émetteur que vous voulez mémoriser;
4. Le display indiquera le numéro de l'émetteur mémorisé et les symboles "LER" clignoteront;
5. Répétez l'opération à partir du point 3 si vous avez d'autres émetteurs à mémoriser;
6. Attendez 10 secondes jusqu'à ce que le display affiche "----": l'apprentissage est effectué.

**Attention:** Si vous possédez des télécommandes Rolling code déjà programmée, il est possible de programmer un nouvel émetteur en donnant une impulsion sur le bouton caché, le récepteur se met en mode apprentissage.

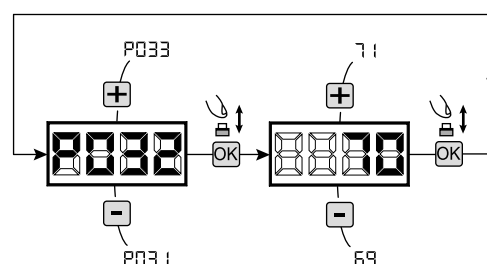


## 9 Modification des paramètres de fonctionnement

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

**Attention:** Afin de garantir un fonctionnement optimal, les paramètres de la table doivent être configurés comme indiqué pour le type de barrière utilisée.

1. Parcourez avec les touches  $\oplus$  et  $\ominus$  jusqu'à visualiser sur le display le paramètre désiré (par ex. P032);
2. Confirmez en appuyant sur la touche  $\text{OK}$ ;
3. Réglez la valeur désirée avec les touches  $\oplus$  et  $\ominus$ ;
4. Confirmez votre choix en appuyant sur la touche  $\text{OK}$  (le display indique le paramètre sélectionné précédemment).



Consultez la table à la page 100 pour vérifier la liste complète des "Paramètres de fonctionnement".

Valeurs suggérées pour standard "TYPE 03 - Barrières"

	BOOM	Vitesse course (P032 - P033)	Vitesse ralentissement (P034)	Durée ralentissement (P035 - P036)	Démarrage progressif (P054)	Facilitation déverrouillage (P057)	Marge butée (P058 - P059)
STOP	STOP_L (7,5 m)	65%	30%	30%	1	2	15
	STOP_L (6 m)	80%	30%	30%	1	2	15
	STOP_L (5 m)	90%	30%	30%	1	2	15
	STOP_L (4 m)	90%	30%	30%	0	2	15
	STOP_V (4 m)	100%	30%	30%	0	1	7
PASS	PASS_L (4 m)	100%	30%	30%	1	2	20
	PASS_V (3 m)	100%	25%	35%	0	1	5
	PASS_V (4 m)	85%	25%	30%	0	1	5

## 10 Programmation terminée

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

Pour exécuter des opérations de "Programmation Avancée" (effacement des émetteurs, configuration entrée, etc...) allez à la page 97.



[illegible]

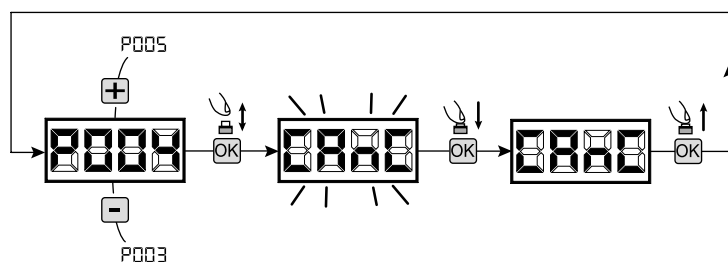
## 5 PROGRAMMATION AVANCÉE

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

### 1 Effacement des émetteurs mémorisés

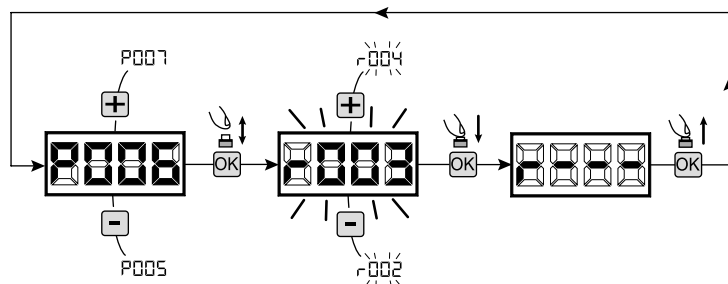
#### 1.1 Effacement de tous les émetteurs

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



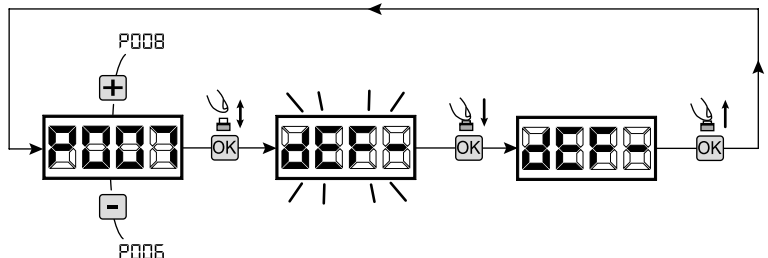
#### 1.2 Recherche et effacement d'un émetteur

1. Parcourez les paramètres jusqu'à visualiser P006;
2. Appuyez sur la touche **OK**;
3. Choisissez l'émetteur que vous désirez effacer par l'intermédiaire des touches **+** et **-** (es. r003);
4. Lorsque que les symboles "r003" clignotent, restez appuyé sur la touche **OK**;
5. Relâchez la touche **OK** dès que les symboles "r003" deviennent fixent;
6. L'émetteur sélectionné a été effacé (l'affichage indiquera de nouveau P006).



### 2 Restauration des paramètres de défaut

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



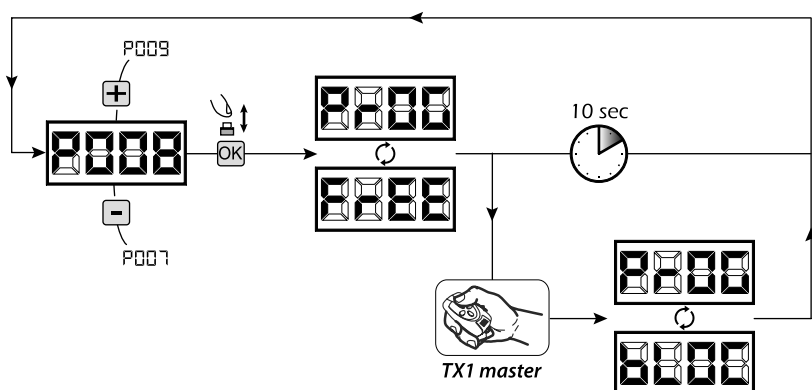
**Attention:** Après avoir restauré les paramètres par défaut, vous devez exécuter la programmation de la platine à nouveau et vous devez ajuster tous les paramètres de fonctionnement, en particulier, n'oubliez pas de programmer correctement les paramètres de configuration du moteur (P028 - P029 - P030).

### 3 Blocage/Déblocage accès à la programmation

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

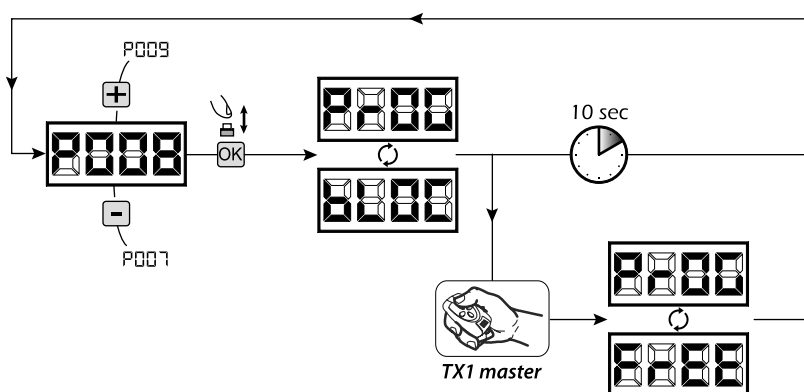
#### 3.1 Bloc accès à la programmation

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



### 3.2 Déblocage accès à la programmation

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



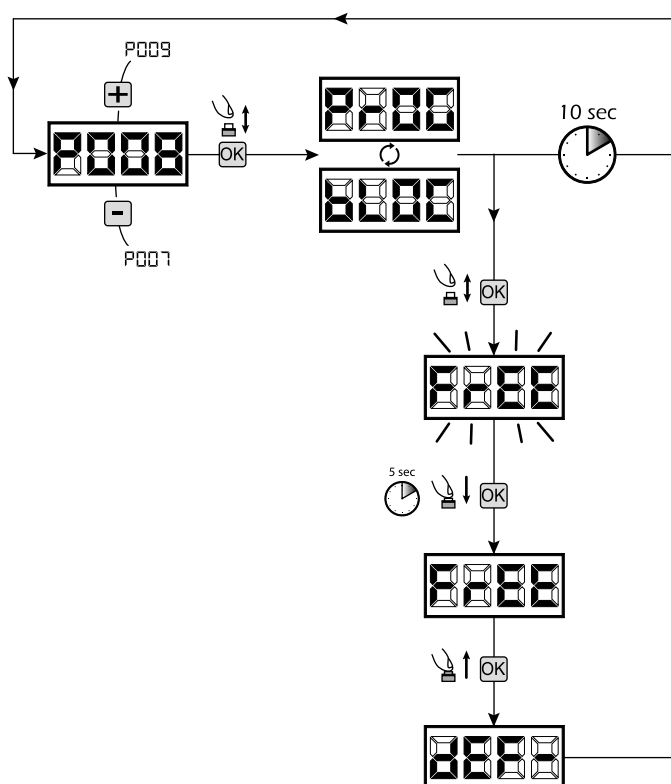
### 3.3 Déblocage accès à la programmation avec une réinitialisation globale

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

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

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

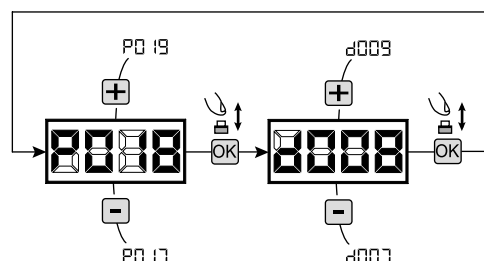
1. Faites défiler les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à ce que l'affichage affiche P008;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche **OK**;
3. L'écran affiche alternativement **P008/BLOC**;
4. Appuyez sur la touche **OK**, l'écran affiche **FREE** clignotant;
5. Appuyez de nouveau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



## 4 Configuration des entrées

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

1. Parcourez les paramètres jusqu'à visualiser ce qui correspond à l'entrée désirée:
  - P017=pour INPUT 1;
  - P018=pour INPUT 2;
  - P019=pour INPUT 3;
  - P020=pour INPUT 4;
  - P021=pour INPUT 5;
  - P022=pour INPUT 6;
2. Confirmez en appuyant sur la touche **OK** (par ex. P018);
3. Réglez la valeur correspondante au fonctionnement désiré avec les touches **+** et **-** (référez-vous au tableau "paramètres de configuration entrées" page 99);
4. Confirmez votre choix en appuyant sur la touche **OK** (l'affichage indiquera de nouveau P018).
5. Exécutez le nouveau branchement à l'entrée que vous venez de reconfigurer.



## 5 Programmation terminée

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



	PAR.	PROCÉDURE	VALEURS SÉLECTIONNABLES
PROCÉDURES DE PROGRAMMATION	P031	Positionnement moteur 1	
	P032	Positionnement moteur 2	
	P033	Apprentissage course moteurs	
	P034	Effacement émetteurs	
	P035	Apprentissage émetteurs	
	P036	Recherche et effacement d'un émetteur	
	P037	Restauration paramètres par défaut: la liste des paramètres est mise à jour avec les réglages d'usine	
	P038	Blocage accès à la programmation	
	P039	Non utilisé	
	P040	Non utilisé	
	P041	Non utilisé	
	P042	Non utilisé	
	P043	Non utilisé	
	P044	Non utilisé	
	P045	Non utilisé	

PAR.	DESCRIPTION PARAMÈTRE	VALEURS SÉLECTIONNABLES	VALEURS DE DEFAULT (pour des différents typologie d'installation)			
			DEF0 Portails Coulissants	DEF 1 Portails Battants	DEF2 Portes Basculantes	DEF3 Barrières
P016	Sélection type entrée INPUT_3	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: IN3 type=contact disponible</li><li>• 001: IN3 type=résistance constante 8K2</li></ul>	000 (contact disponible)	000 (contact disponible)	000 (contact disponible)	000 (contact disponible)
P017	Sélection fonctionnement INPUT_1	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: NONE (non utilisé)</li><li>• 001: START (start)</li><li>• 002: PED. (piétons)</li><li>• 003: OPEN (ouvre séparé)</li><li>• 004: CLOSE (ferme séparé)</li><li>• 005: OPEN PM (ouvre homme présent)</li><li>• 006: CLOSE PM (ferme homme présent)</li><li>• 007: ELOCK-IN (fonction électro-serrure. Voir P062)</li><li>• 008: PHOTO 1 (photocellule 1)</li><li>• 009: PHOTO 2 (photocellule 2)</li><li>• 010: SAFETY (barre palpeuse)</li></ul>	001 (START)	001 (START)	001 (START)	001 (START)
P018	Sélection fonctionnement INPUT_2		002 (PEDESTRIAN)	002 (PEDESTRIAN)	008 (PHOTO 1)	008 (PHOTO 1)
P019	Sélection fonctionnement INPUT_3		010 (SAFETY)	010 (SAFETY)	010 (SAFETY)	010 (SAFETY)
P020	Sélection fonctionnement INPUT_4		008 (PHOTO 1)	008 (PHOTO 1)	011 (STOP)	003 (OPEN)
P021	Sélection fonctionnement INPUT_5		012 (FCA1)	009 (PHOTO 2)	000 (NONE)	014 (CLOSE)
P022	Sélection fonctionnement INPUT_6		014 (FCC1)	011 (STOP)	000 (NONE)	011 (STOP)
P023	Attribution CANAL 1 émetteurs	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: NONE (non utilisé)</li><li>• 001: START (start)</li></ul>	001 (START)	001 (START)	001 (START)	001 (START)
P024	Attribution CANAL 2 émetteurs	<ul style="list-style-type: none"><li>• 002: PEDESTRIAN (piétons)</li><li>• 003: OPEN (ouvre séparé)</li></ul>	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
P025	Attribution CANAL 3 émetteurs	<ul style="list-style-type: none"><li>• 004: CLOSED (ferme séparé)</li><li>• 005: OPEN PM (ouvre homme présent)</li></ul>	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
P026	Attribution CANAL 4 émetteurs	<ul style="list-style-type: none"><li>• 006: CLOSED PM (ferme homme présent)</li><li>• 007: ELOCK-IN (fonction électro-serrure. Voir P062)</li></ul>	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
P027	Sélection type de codage du récepteur (correspondant à votre émetteur)	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: HCS code fixe</li><li>• 001: HCS rolling-code</li><li>• 002: Dip-switch</li></ul>	000	000	000	000

	def0 Portails Coulissants	def 1 Portails Baïtants	def2 Portes Basculantes	def3 Barrières
	005	000	003	004
	001	001	000	000
	001	002	001	001
	100	100	100	100
	100	100	100	100
	040	050	050	030
	025	020	020	030
	025	020	020	030
	050	050	050	035
	050	050	050	035
	050	050	050	035
	000	000	000	000
	000	000	000	000
	030	035	035	100
	000	000	000	000
	000	001	001	000
	000	003	003	000
	000	000	000	000
	000	000	000	000
	002	002	002	002
	000	001	002	002
	001	001	050	001

PARAMÈTRES CONFIGURATION MOTEURS	Sélection du type de moteurs	• 000: GEKO • 001: LOOK / MAC • 002: GHOST • 003: LVI 500/502 / 902 / PASS	• 004: STOP • 005: LVI 5/24 • 006: LVI 8/24 • 007: GULLIVER
		• 000: moteurs avec encodeur • 001: moteurs sans encodeur	
P028	Sélection du type de moteurs		
P029	Sélection du fonctionnement avec ou sans encodeur. ATTENTION: rappelez-vous de régler correctement même les jumpers J5 et J9 (voir tableau 1)_____		
P030	Sélection nombre de moteur		
P031	Non utilisé		
P032	Régulation vitesse moteurs pendant la course en ouverture	15%tot.....100%tot	
P033	Régulation vitesse moteurs pendant la course en fermeture	15%tot.....100%tot	
P034	Régulation vitesse moteurs pendant le ralentissement en ouverture et en fermeture	15%tot.....100%tot	
P035	Régulation durée ralentissement en ouverture	5%tot.....80%to	
P036	Régulation durée ralentissement en fermeture	5%tot.....80%tot	
P037	Régulation force moteur 1 en ouverture (si = 100% détection obstacle désactivé)	15%tot.....100%tot	
P038	Régulation force moteur 1 en fermeture (si = 100% détection obstacle désactivé)	15%tot.....100%tot	
P039	Régulation force moteur 2 en ouverture (si = 100% détection obstacle désactivé)	15%tot.....100%tot	
P040	Régulation force moteur 2 en fermeture (si = 100% détection obstacle désactivé)	15%tot.....100%tot	
P041	Régulation temps fermeture automatique (si = 0 fermeture automatique désactivée)	0sec.....255sec	
P042	Régulation temps fermeture automatique piétons (si = 0 fermeture automatique piétons désactivée)	0sec.....255sec	
P043	Régulation durée course piétons	5%tot.....100%tot	
P044	Régulation temps de préclignement	0sec.....10sec	
P045	Régulation temps de décalage en ouverture	0sec.....30sec	
P046	Régulation temps de décalage en fermeture	0sec.....30sec	
P047	Fonction "immeuble en copropriété": si cette fonction est activée, les entrées de commande en ouverture sont désactivées pour la durée complète de l'ouverture et du temps pause	• 000: "immeuble en copropriété" désactivée • 001: "immeuble en copropriété" activée	
P048	Fonction coup de bélier : si cette fonction est activée, avant chaque manœuvre d'ouverture les moteurs démarrent en fermeture pendant 1 seconde afin de faciliter le déverrouillage d'une éventuelle électro-serrure	• 000: "coup de bélier" désactivée • 001: "coup de bélier" activée	
P049	Sélection modalité "inversion" (pendant la manœuvre une impulsion inverse le mouvement) ou "pas-à-pas" (pendant la manœuvre une impulsion arrête le mouvement. L'impulsion suivante fait démarrer le moteur dans le sens inverse).	• 000: "inversion" • 001: "pas-à-pas"	
P050	PHOTO 1	Fonctionnement entrée PHOTO: si=0 les photocellules sont habilitées en fermeture et au départ quand le portail est fermé; si=1 les photocellules sont toujours habilitées; si=2 les photocellules sont habilitées seulement en fermeture. Une fois habilitée, l'activation de l'entrée PHOTO provoque: l'inversion (pendant la fermeture), l'arrêt (pendant l'ouverture), le blocage (quand le portail est fermé). Si=3-4-5: le fonctionnement est identique aux valeurs de 0-1-2, mais avec «ferme immédiatement» habilité: dans tous les cas, lors de l'ouverture et/ou le temps de pause, le retrait d'une éventuelle obstacle fait referme la porte automatiquement après un délai fixe de 3 sec.	• 000: photocellules habilitées en fermeture et portail fermé • 001: photocellules toujours habilitées • 002: photocellules habilitées seulement en fermeture • 003: comme 000, mais avec "ferme immédiatement" habilité • 004: comme 001, mais avec "ferme immédiatement" habilité • 005: Comme 002, mais avec "ferme immédiatement" habilité
P051	PHOTO 2		
P052	Fonctionnement du contact disponible: - Si=0 "voyant portail ouvert fixe" (contact toujours fermé quand le portail est en mouvement ou lorsqu'il est ouvert, il s'ouvre à nouveau uniquement à la fin d'une manœuvre de fermeture). - Si=1 "voyant portail ouvert intermittent" (contact intermittent lent pendant l'ouverture et rapide pendant la fermeture, il est fermé quand le portail est ouvert, il s'ouvre à nouveau uniquement à la fin d'une manœuvre de fermeture). - Si>1 "lumière de courtoisie" (sortie ON pendant chaque mouvement, OFF quand le moteur s'arrête, après le retard établi).	• 000: "lampe témoin fixe" • 001: "lampe témoin intermittent" • >001 : retard à l'extinction "lampe témoin" (1sec.....255sec)	

		DEF0 Portails Coulissants	DEF 1 Portails Battants	DEF2 Portes Basculantes	DEF3 Barrières
P053	Activation recherche des butées même en ouverture: les moteurs s'arrêtent seulement lorsqu'ils trouvent leurs butées, même en ouverture	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: arrêt en ouverture sur le point mémorisé</li><li>• 001: arrêt en ouverture sur la butée</li></ul>	000	000	001
P054	Fonction "démarrage progressif": les moteurs accélèrent progressivement jusqu'à atteindre la vitesse sélectionnée, en évitant des démarrages brusques.	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: "démarrage progressif" désactivée</li><li>• 001: "démarrage progressif" activée</li></ul>	001	001	001
P055	Régulation durée de l' inversion sur obstacle (détecté par le capteur anti-écrasement interne ou par l'activation de l'entrée SAFETY/SECURITE): si=0 le moteur exécute l'inversion complète, si>0 indique la durée (formulé en sec) de la course, après l'inversion suite à la présence d'un obstacle pendant l'ouverture.	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: inversion complète sur obstacle</li><li>• &gt;000: durée de l'inversion sur obstacle (1sec.....10sec)</li></ul>	000	000	000
P056	Régulation durée de l' inversion sur obstacle (détecté par le capteur anti-écrasement interne ou par l'activation de l'entrée SAFETY/SECURITE): si=0 le moteur exécute l'inversion complète, si>0 indique la durée (formulé en sec) de la course, après l'inversion suite à la présence d'un obstacle pendant en fermeture.	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: inversion complète sur obstacle</li><li>• &gt;000: durée de l'inversion sur obstacle (1sec.....10sec)</li></ul>	000	000	000
P057	Facilitation de déblocage manuel: Si≠0, après la détection de la butée de verrouillage, le moteur 1 effectue une brève inversion pour soulager la pression sur la butée, et donc pour faciliter le déblocage manuel. La valeur de réglage indique la durée de l'inversion. Si=0 fonction désactivée	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: Facilitation de déblocage désactivée</li><li>pareil à: (0x25ms.....20x25ms)</li></ul>	000	003	002
P058	Réglage de la butée d'ouverture: il permet de régler la fin de la course au cours de laquelle l'obstacle est interprété comme butée, en bloquant le moteur sans exécuter d'inversion. La valeur est le nombre de tours du rotor.	1.....255	025	025	020
P059	Réglage de la butée de fermeture: il permet de régler la fin de la course au cours de laquelle l'obstacle est interprété comme butée, en bloquant le moteur sans exécuter d'inversion. La valeur est le nombre de tours du rotor.	1.....255	025	025	020
P060	Réglage force moteurs à l'arrive sur la butée. Si=0, Réglage déshabillage (la valeur de force sur la butée est calculée automatiquement); Si≠0, il indique la valeur (en % de la valeur maximale) de force exercée sur la butée.	0%tot.....100%tot	000	000	000
P061	Fonction "Energy saving (économie d'énergie)": S1=1 après 10sec d' inactivité, la platine éteint les sorties 24V et l'écran, ils seront rallumés à la première commande reçue (utilisation conseillée avec alimentation à batteries et/ou panneau solaire).	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: "Energy saving" non active</li><li>• 001: "Energy saving" active</li></ul>	000	000	000
P062	Fonctionnement sortie électro-serrure: Si=0 électro-serrure art. 110, Si=1 sortie 24V commandée par l'entrée ELOCK_IN en modalité impulsive, Si=2 sortie 24V commandée par l'entrée ELOCK_IN en modalité pas-à-pas, Si>2 sortie 24V commandée par l'entrée ELOCK_IN en modalité temporisée (la valeur programmée indique le retard d'allumage en secondes).	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: "Uscita elettroserratura art. 110</li><li>• 001: "Sortie impulsive 24V d.c. max 5W</li><li>• 002: "Sortie pas-à-pas 24V d.c. max 5W</li><li>• &gt;002: "Sortie temporisée 24V d.c. max 5W (3sec.....255sec)</li></ul>	000	000	000
P063	Inversion direction de marche : si= 1 inverse automatiquement les sorties ouvre/ferme des moteurs et les entrées fins de course ouverture/fermeture, en évitant de modifier les cabalages en cas d'installation du moto-réducteur en position inversée par rapport au standard.	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: "Installation standard</li><li>• 001: "Installation inversée</li></ul>	000	000	000
P064	Multiplicateur compteur manœuvres: il multiplie le nombre des manœuvres suite à la mise à jour du compteur opérations totales. Pour visualiser les valeurs des deux compteur manœuvres, se reporter à la section "Visualisation de l'état des entrées et compteur-manœuvres.	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: "x100</li><li>• 001: "x1000</li><li>• 002: "x10000</li><li>• 003: "x100000</li></ul>	001	001	001
P065	Compteur manœuvres maintenance: Si=0 réinitialise le compteur et désactive la demande d'intervention, si>0 indique le nombre de manœuvres (x 500) à effectuer avant que l'armoire de commande exécute un pré-clignotement de 4 secondes additionnelles pour indiquer la nécessité d'entretien supplémentaire. Par exemple.: Si P065=050, nombre de manœuvres = 50x500=25000. <b>Attention:</b> Avant de définir une nouvelle valeur du compteur-manœuvres de maintenance, le même doit être réinitialisé en configurant P065 = 0 et, seulement plus tard, P065 = "nouvelle valeur".	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: "Demande de maintenance: déshabillée</li><li>• &gt;000: "Nombre de manœuvres (x 500) pour demande de maintenance</li></ul>	000	000	000
P066	Sélection du fonctionnement sortie clignotant: Si=0 sortie clignotant intermittente; Si=1 sortie clignotant fixe (pour clignotants avec circuit intermittent intérieur).	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: "sortie clignotant intermittente</li><li>• 001: "sortie clignotant fixe</li></ul>	000	000	000
P067	Non utilisé				
P068	Non utilisé				
P069	Non utilisé				
P070	Non utilisé				

PARAMÈTRES DE FONCTIONNEMENT

## 6 MESSAGES AFFICHÉS SUR LE DISPLAY

### MESSAGES D'ÉTAT

Mess.	Description
----	Portail fermé
JL	Portail ouvert
OPE	Ouverture en course
CLOS	Fermeture en course
STEP	L'armoire attend une commande après une impulsion de start, en mode de fonctionnement pas-à-pas
BLQC	L'armoire a reçu une impulsion de stop
RESP	Réinitialisation de la position actuelle: l'armoire de commande vient d'être réinitialisé après une panne de courant ou la porte a dépassé le nombre maximal d'inversions autorisées (50), sans arriver jamais à la butée de fermeture, ou le nombre maximum d'opérations consécutives (3) du dispositif anti-écrasement. La recherche des points de fins de course d'ouverture et après de fermeture en vitesse ralentie a été lancée. A ce point, les impulsions éventuelles de START sont ignorées.

### MESSAGES D'ERREUR


Mess.	Description	Solutions possibles
ErrP	Erreur de position: La procédure de réinitialisation de la position n'est pas réussie. L'armoire de commande est en attente de commandes.	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Assurez-vous qu'il n'y a pas de frictions spécifiques et / ou des obstacles pendant la course;</li> <li>- Donnez une impulsion de START pour initialiser la manœuvre de configuration de la position ;</li> <li>- Vérifiez que l'opération se termine correctement, en aidant manuellement, si nécessaire, la course de la/des porte/s;</li> <li>- Si nécessaire ajustez les valeurs de force et vitesse du/des moteur/s.</li> </ul>
Err3	Photocellules et/ou dispositifs de sécurité extérieurs activés ou en panne.	Vérifiez le bon fonctionnement de tous les dispositifs de sécurité et/ou des photocellules installées.
Err4	Possible panne dû au circuit de puissance de l'armoire de commande.	Débranchez et branchez le courant. Donnez un ordre d'ouverture, si la signalisation se répète, remplacez l'armoire de commande.
Err5	Time-out course moteurs: Le /les moteur/s a/ont dépassé le temps de travail maximale (5min) sans s'arrêter jamais.	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Donnez une impulsion de START pour initialiser la manœuvre de configuration de la position ;</li> <li>- Vérifiez que l'opération se termine correctement.</li> </ul>
Err6	Time-out détection d'obstacles: Avec le dispositif anti-écrasement désactivé, la présence d'un obstacle qui empêche le mouvement de plus de 10 secondes a été quand même détectée.	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Assurez-vous qu'il n'y a pas de frictions spécifiques et / ou des obstacles pendant la course;</li> <li>- Donnez une impulsion de START pour initialiser la manœuvre de configuration de la position ;</li> <li>- Vérifiez que l'opération est terminée avec succès.</li> </ul>
Err7	Mouvement des moteurs non relevé.	Vérifiez le bon branchement des moteurs et leurs encodeurs; Vérifiez le bon positionnement des Jumpers J5 et J9 comme indiqué dans le schéma électrique. Si la signalisation se répète, remplacez l'armoire de commande.

## 7 ESSAI D'INSTALLATION

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

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

## 8 ÉLIMINATION DU PRODUIT

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

# NET24N

## Cuadro de maniobras universal para motores a 24V

Instrucciones de uso y advertencias

### Tabla de contenidos

<b>1</b>	Recapitulación Advertencias	103	<b>5</b>	Programación avanzada	131
<b>2</b>	Descripción del producto	104	<b>6</b>	Mensaje visualizados en el Display	136
<b>3</b>	Datos técnicos	104	<b>7</b>	Ensayo de la instalación	136
<b>4</b>	Configuración	105	<b>8</b>	Desmantelamiento del producto	136
<b>4.1</b>	Corredera	107			
<b>4.2</b>	Batientes	113			
<b>4.3</b>	Basculantes	119			
<b>4.4</b>	Barreras	125			

## 1 RECAPITULACIÓN ADVERTENCIAS

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

**⚠ ATENCIÓN** El uso del producto en condiciones anómalas no previstas por el constructor puede generar situaciones de peligro; respetar las condiciones previstas por las presentes instrucciones.

**⚠ ATENCIÓN** **DEA** System recuerda que la elección, la disposición y la instalación de todos los dispositivos y los materiales que constituyen el conjunto completo del cierre deben realizarse cumpliendo las Directivas Europeas 2006/42/CE (Directiva máquinas), 2004/108/CE (compatibilidad electromagnética), 2006/95/CE (equipos eléctricos de baja tensión eléctrica). Para todos los Países extra Unión Europea, además de las normas nacionales vigentes, para un nivel de seguridad suficiente se aconseja también el cumplimiento de las prescripciones contenidas en las antedichas Directivas.

**⚠ ATENCIÓN** De ninguna forma utilizar el producto en presencia de atmósferas explosivas o en ambientes que pueden resultar agresivos y dañar partes del producto.

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

**⚠ ATENCIÓN** Cualquier operación de instalación, mantenimiento, limpieza o reparación de toda la instalación tiene que ser realizada exclusivamente por personal capacitado; siempre trabajar con la alimentación eléctrica seccionada y observar escrupulosamente todas las normas vigentes en el país en que se realiza la instalación en materia de instalaciones eléctricas.

**⚠ ATENCIÓN** El uso de repuestos no indicados por **DEA** System y/o el remontaje no correcto pueden causar situaciones de peligro para personas, animales y cosas; además pueden causar malfuncionamientos en el producto; siempre utilizar las partes indicadas por **DEA** System y seguir las instrucciones para el montaje.

**⚠ ATENCIÓN** La evaluación equivocada de las fuerzas de impacto puede ser causa de graves daños en personas, animales o cosas. **DEA** System recuerda que el instalador tiene que comprobar que estas fuerzas de impacto, medidas según lo que indica la norma EN 12445, sean efectivamente inferiores a los límites previstos por la norma EN12453.

**⚠ ATENCIÓN** Los posibles dispositivos de seguridad externos utilizados para el cumplimiento de los límites de las fuerzas de impacto deben ser conformes con la norma EN12978.

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

## 2 DESCRIPCIÓN DEL PRODUCTO

NET24 es un cuadro de maniobras universal para automatizaciones **DEA** System para 1 o 2 motores con o sin encoder.

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

## 3 DATOS TÉCNICOS

	TYPE 00			TYPE 01			TYPE 02	TYPE 03	
	LIVI 5/24	LIVI 8/24	GULLIVER	GEKO	LOOK MAC	LIVI 500 LIVI 502	LIVI 902/24 LIVI 905/24	PASS	STOP
									4 ÷ 5 mt ≥ 6 mt
Tensión de alimentación (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)								
Potencia nominal del transformador (VA)	80 VA (230/22V)	250 VA (230/22V)	120 VA (230/22V)	150 VA (230/22V)				150 VA (230/22V)	250 VA* (230/22V)
Fusible F2 (A) trasformador)	2A	3,15A	2A	3,15A			2A	3,15A	4A*
Bateria	2x 12V 1,3A	2x 12V 4A	2x 12V 1,3A					2x 12V 4A	
Fusible F1 (A) (entrada bateria)	15A								
Salida motores 24V (Corriente máxima absorbible) (A)	1x 5A	1x 10A	2x 5A					2x 5A	2x 7A*
	Atención: Los valores indicados estan calculados considerando la potewncia máxima dada por el mismo transformador.En absoluto la corriente máxima de cada salida no debe superar los 10A.								
Salida alimentación auxiliares	+24 V === max 200mA								
salida “Warning”	+24 V === max 15 W								
Salida electrocerradura	24V === max 5W ou max 1 art. 110								
Salida intermitencia	24 V === max 15W								
Temperaturas límite de funcionamiento (°C)	-20÷50 °C								
Frecuencia receptor rádio	433,92 MHz								
Tipología de codificación emisores	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch								
Nº max emisores gestionados	100								

\* Valor para STOP con asta ≥ 6 mt.

## CONFIGURACION DE LA CENTRAL

La central de mando universal NET24N puede ser utilizada para la gestión de los siguientes tipos (TYPE) de cierre motorizado **Dea** System: cancela batiente, correderas, puerta basculante, barreras.

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

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

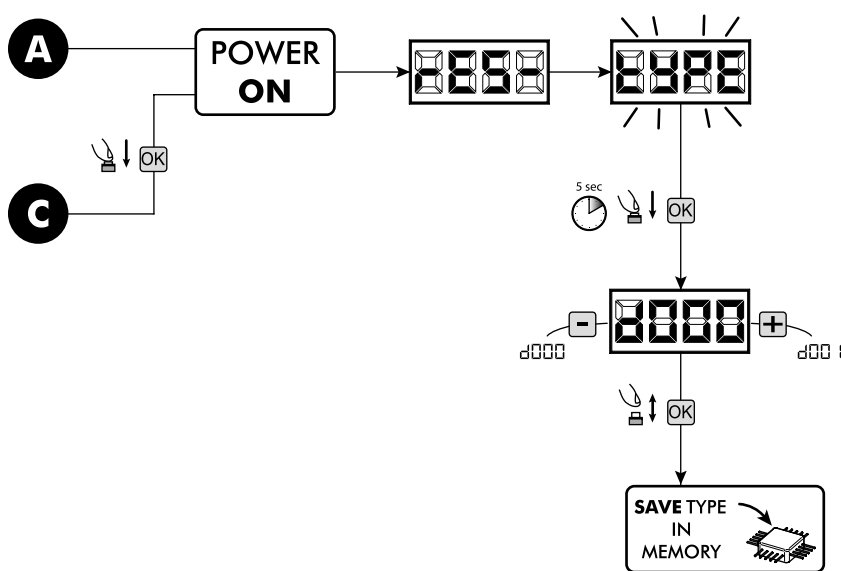
El tipo TYPE de cierre configurado, puede ser sucesivamente modificado **C**.

## ANTES DE ENCENDER LA CENTRAL

### Configuración después primer encendido

**A** Al primer encendido del cuadro proceder con se indica:

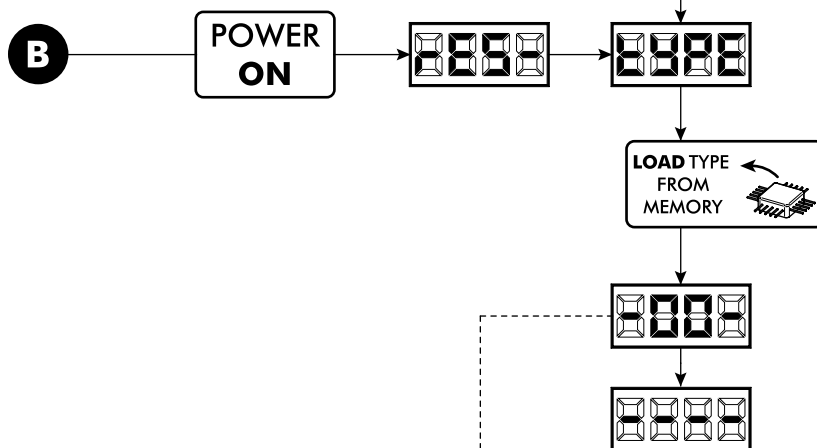
1. Dar alimentación en el display aparece la secuencia escrita "rES-" y "TYPE" intermitente;
2. Apretar el botón **OK** y mantenerlo apretado por 5 seg. hasta que aparezca el escrito **0000** en el display;
3. Actuando sobre los botones **+** y **-**, seleccionar la configuración deseada en base al tipo de instalación (ej. **0002**) y confirmar apretando la tecla **OK**;
4. Aparece es escrito "TYPE", "-00-" seguido del símbolo de puerta cerrada "----".



### Sucesivos reencendidos

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

Dar alimentación, en el display aparece la secuencia escrita "rES-", "TYPE", "-00-" seguida del símbolo de puerta cerrada "----".



### Modificación configuración existente

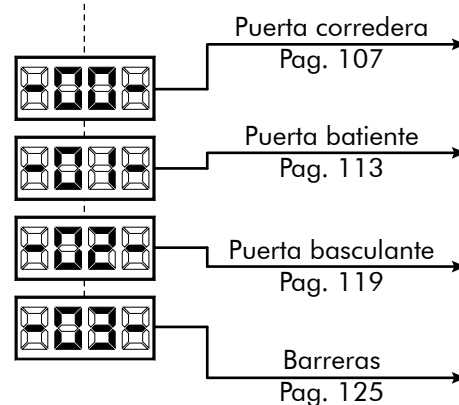
**C** Si en la central ha sido salvada una configuración, y se desea cambiar, proceder como se indica:

1. Tener apretado el botón **OK** y dar alimentación, en el display aparece la secuencia escrita "rES-" y "TYPE" intermitente;
2. Presionar el botón **OK** y mantenerlo apretado por 5 seg. hasta que aparezca el escrito **0000** (el valor cambia en correspondencia a la presente configuración utilizada) en el display;
3. Actuando sobre los botones **+** y **-**, escoger la nueva configuración en base al tipo de instalación (Ej. **0002**) y confirmar apretando el botón **OK**;

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

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

4. Seguir el escrito "TYPE", "-00-" seguido del símbolo de puerta cerrada "----".



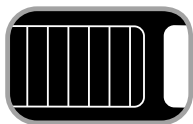
**A la Programación standard**

ES



[illegible]





## 4.1 CONFIGURACION PUERTA CORREDERA

### CONEXIONES ELÉCTRICAS

Realizar las conexiones eléctricas siguiendo las indicaciones de la "Tabla 1" y los esquemas de página 108.

Tabla 1 "conexión a las borneras"

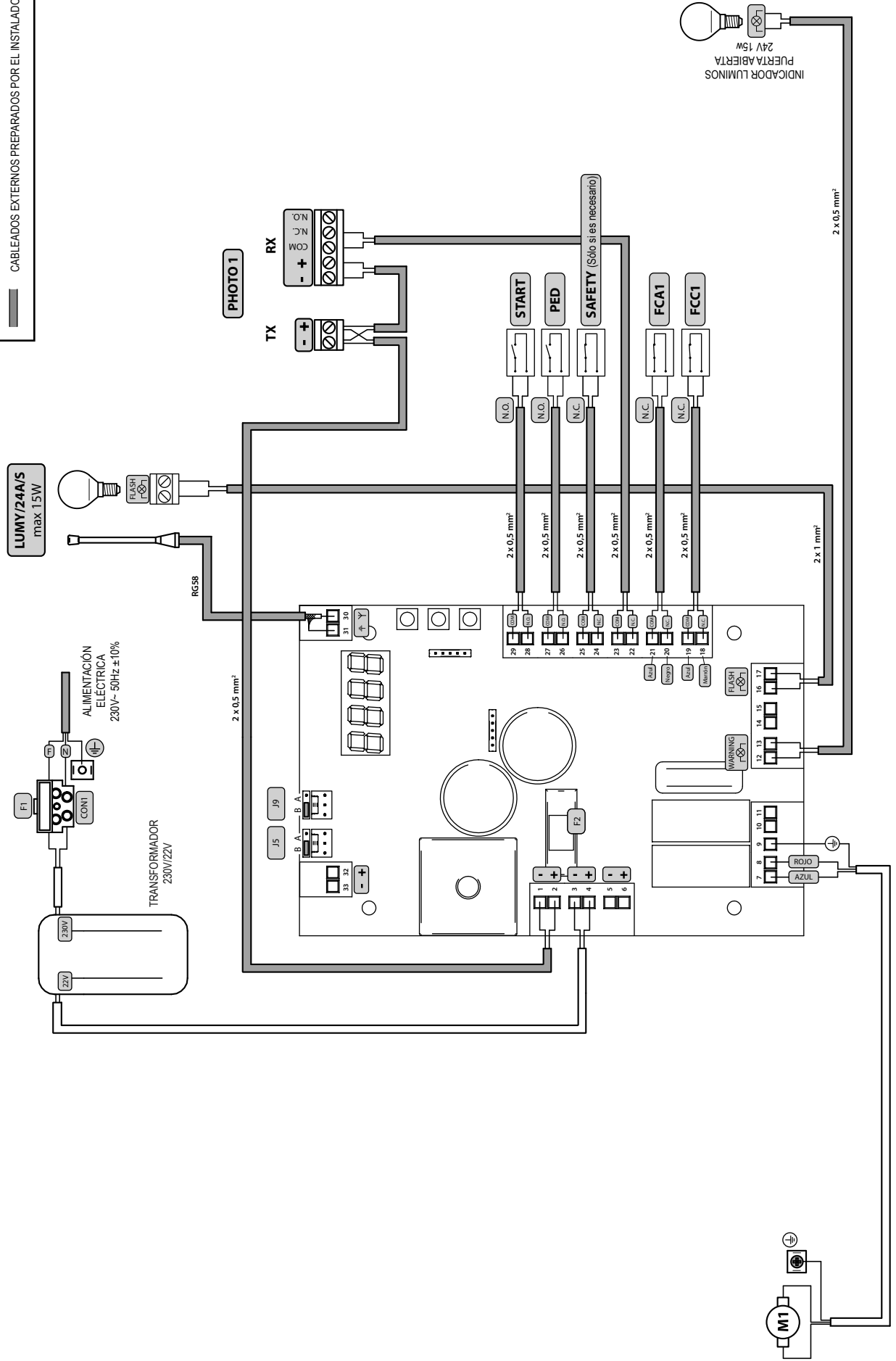
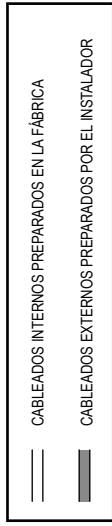
1-2		Salida +24 V === alimentación auxiliares máximo 200mA
3-4		Entrada de la alimentación eléctrica 22 V ~ desde transformador
5-6		Entrada de la alimentación 24 V === desde batería o acumulador fotovoltaico Green Energy (prestar atención a la polaridad).
7-8		Salida motor 1
9		Conexión carcasa metálica motor
10-11		Salida motor 2 (si presente)
12-13		Salida 24 V === máximo 15 W para indicador luminoso puerta abierta fixe/intermitente (si P052=0/1) o luz de cortesía (si P052>1)
14-15		Salida electrocerradura máximo 1 artículo 110 (si P062=0) ó salida 24V === max.5W configurables (Si P062≠0)
16-17		Salida luz intermitente 24 V === máximo 15 W artículo Lumy/24A/S
18-19		<b>18 - N.C.</b> Input 6 FCC 1. En caso de intervención para la carrera de cierre del motor 1.
		<b>19 - Com</b> <b>Si no se utiliza puentearla.</b>
20-21		<b>20 - N.C.</b> Input 5 FCA 1. En caso de intervención para la carrera de abertura del motor 1.
		<b>21 - Com</b> <b>Si no se utiliza puentearla.</b>
22-23		<b>22 - N.C.</b> Input 4 PHOTO 1. Si está habilitado (Ver P050 en la tabla de parámetros), la activación de la entrada PHOTO 1 provoca: la inversión del motor (durante el cierre), el paro del motor (durante la abertura), impide la activación (con puerta acerrada).
		<b>23 - Com</b> <b>Si no se utiliza puentearla.</b>
24-25		<b>24 - N.C.</b> Input 3 SAFETY. Si está activado causa la inversión del motor. Ver P055 e P056 en la tabla de parámetros. <b>Si no se utiliza puentearla.</b>
		<b>25 - Com</b>
26-27		<b>26 - N.O.</b> Input 2 PED. En caso de intervención causa la apertura solamente del motor 1.
		<b>27 - Com</b>
28-29		<b>28 - N.O.</b> Input 1 START. En caso de intervención causa la apertura o el cierre del motor. Puede funcionar en modalidad "inversión" (P049=0) o "paso-paso" (P049=1).
		<b>29 - Com</b>
30		Entrada de la señal de la antena radio
31		Entrada masa antena radio
32-33		Entrada red DEA_NET (actualmente no utilizada)
CON 1		Entrada alimentación 230 V ~ ±10% (50/60 Hz)
J5	J9	Jumper selección tipo encoder (J5=M1 - J9=M2):
		• Posición "A" = motores con encoder (recordarse de seleccionar P029=0)
		• Posición "B" = motores sin encoder (recordarse de seleccionar P029=1)

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

ES

CANCELAS CORREDERAS

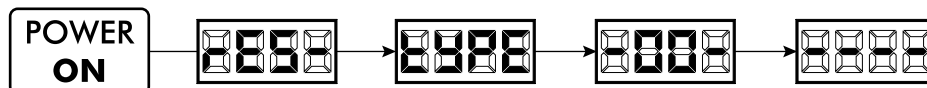




# PROGRAMACIÓN ESTÁNDAR

## 1 Alimentación

Alimentar eléctricamente; en el display se visualizan en secuencia las inscripciones "r-ES-", "TYPE", "-00-" seguidas por el símbolo de puerta cerrada "----"

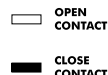


\* En el caso que la central esté ya programada y el reencendido sea debido a una interrupción de la alimentación, al primer impulso de START, vendrá seguido de un procedimiento de reset de posición (ver "rESP" en la tabla de Mensajes de Estado de la pag. 136).

## 2 Visualización estado entradas y cuentamaniobras

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

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



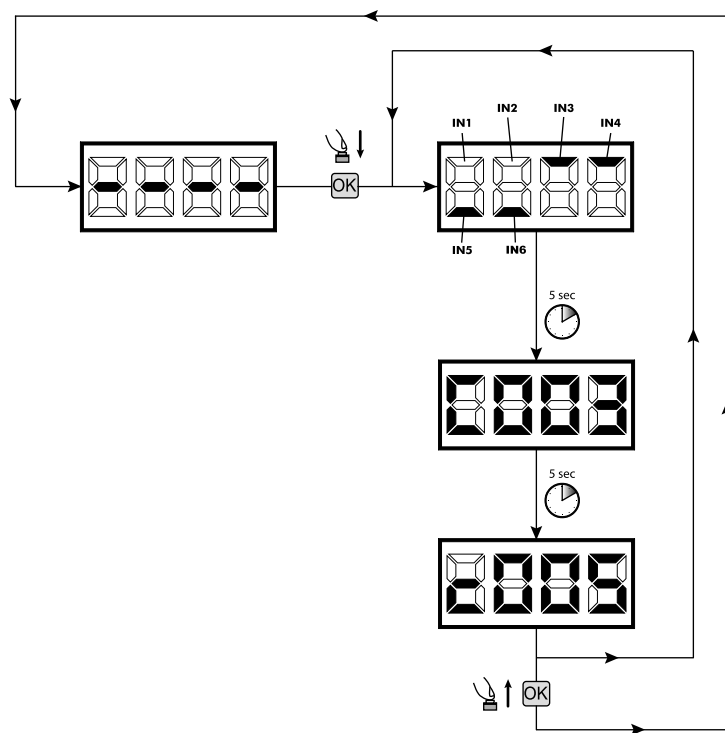
Cuentamaniobras total (\* ver P064):

ej:  $0003 = 3 \times 1000^* = 3000$  maniobras seguidas

Cuentamaniobras de mantenimiento (\* ver P065):

ej:  $0005 = 5 \times 500 = 2500$  manionbras restantes antes del aviso de solicitud de mantenimiento (0--- = cuentamaniobras mantenimiento deshabilitado)

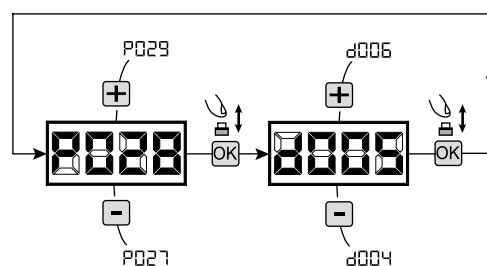
3. Mantener pulsado el botón **OK** para una visualización cíclica de las 3 opciones o soltar el botón para salir del parámetro.



## 3 Selección del tipo de motor

# ! IMPORTANTE !

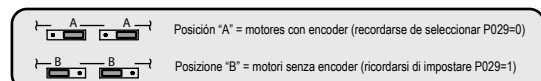
1. Correr los parámetros con el botón **+** y **-** hasta visualizar en el display P028;
2. Acceder al parámetro accionando el botón **OK**;
3. Actuando sobre los botones **+** y **-**, introducir:
  - d005=LIVI 5/24;
  - d006=LIVI 8/24;
  - d007=GULLIVER;
4. Confirmar la elección pulsando el botón **OK** (en el display aparece P028).



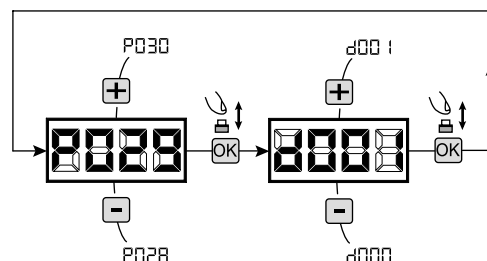
## 4 Seleccionar funcionamiento con o sin encoder

# ! IMPORTANTE !

**Atención:** Recordar de colocar correctamente tambien los J5 y J9.



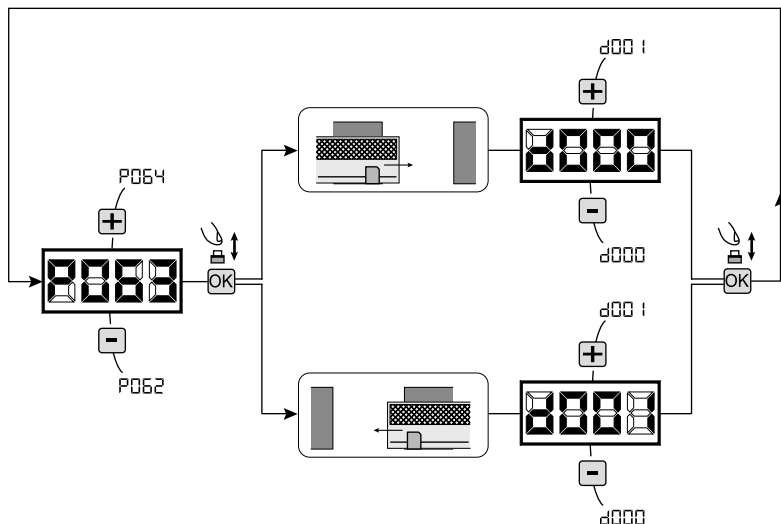
1. Correr los parámetros con el botón **+** y **-** finohasta visuali-  
zar en el display P029;
2. Acceder al parámetro pilsando enl botón **OK**;
3. Accionando los botones **+** y **-**, introducir:
  - d000=para motores con encoder;
  - d001=para motores sin encoder;
4. Confirmar la elección piulsando el botón **OK** (en el display ra-  
parece P029).



## 5 Selección del sentido de la marcha

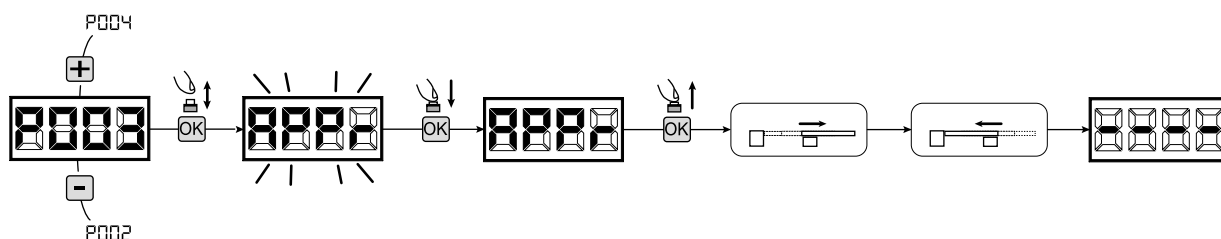
1. Correr los parámetros con los botones **+** y **-** hasta visualizar el el display P063;
2. Acceder al parámetro pulsando el botón **OK**;
3. Accionando **+** e **-**, introducir:
  - d000=motor en posición standar (a la izquierda del puente);
  - d001=motor en posición invertida (a la derecha del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

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



## 6 Aprendizaje carrera de los motores

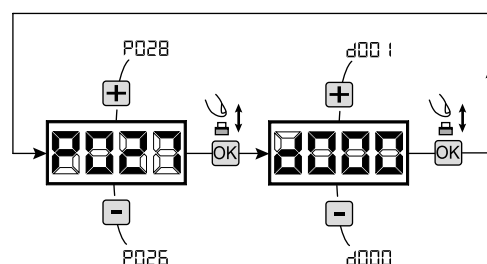
1. Correr los parámetros con los botones **+** y **-** hasta visualizar en el display P003;
2. Acceder al parámetro pulsando el botón **OK**;
3. Al escrito "PPPr" intermitente, tener apretado el botón **OK**;
4. Soltar el botón **OK** donde el escrito "PPPr" deja de parpadear; Inicia la maniobra de aprendizaje;
5. Esperar que la hoja busque y se pare en la leva de final de carrera de apertura y despues en la de cierre.  
Si se dese adelantar el tope de paro en apertura de la hoja, es posible intervenir manualmente dando un impulso de "Start" (ó apretando el botón OK en la placa) simulando el tope.
6. Con la maniobra acabade en el display aparece "----".



## 7 Aprendizaje de los controles remotos

### 7.1 Selección de la codificación de los controles remotos

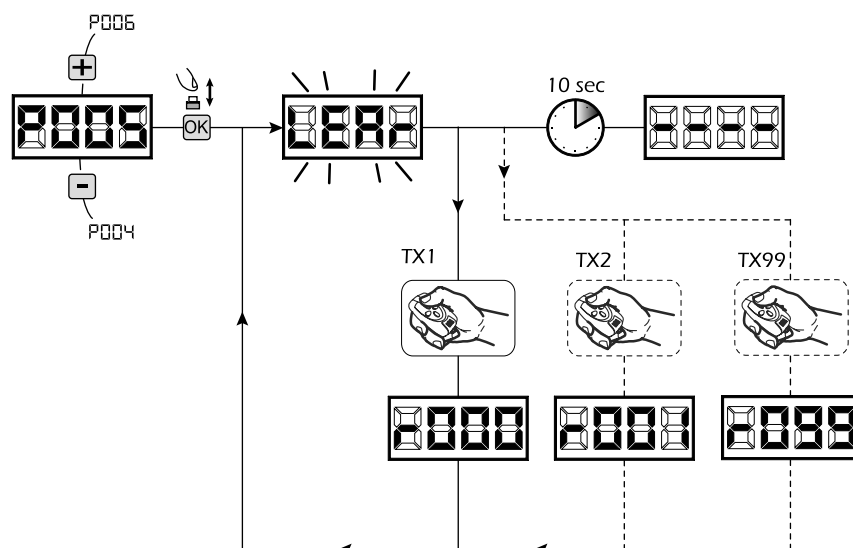
1. Correr los parámetros con las teclas **+** y **-** hasta visualizar en el display el parámetro P027;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla **OK**;
3. Seleccionar el tipo de control remoto interviniendo en las teclas **+** y **-**:
  - d000=rolling-code fixe;
  - d001=rolling-code complete;
 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



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

## 7.2 Aprendizaje

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

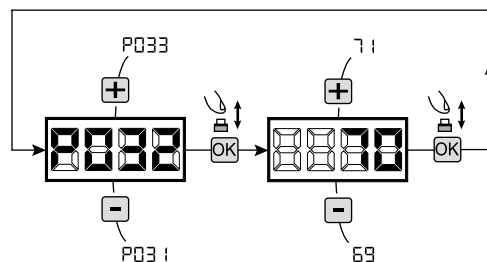


**Atención:** En el caso de emisores con codificación rolling-code, el receptor puede ponerse en programación mediante una pulsación el botón oculto de un emisor ya programado.

## 8 Modificación de los parámetros de funcionamiento

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

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



**Para la lista completa de "Parámetros de funcionamiento" consultar la tabla de la pag. 134.**

## 9 Programación terminada

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

**Para proseguir con eventuales operaciones de "Programación avanzada" (cancelación de emisores, configuración entradas, etc.), continúa en la página 131.**



idea  
system

[illegible]



## 4.2

## CONFIGURACION CANCEL BATIENTE

## CONEXIONES ELÉCTRICAS

Realizar las conexiones eléctricas siguiendo las indicaciones de la "Tabla 1" y los esquemas de página 114.

Tabla 1 "conexión a las borneras"

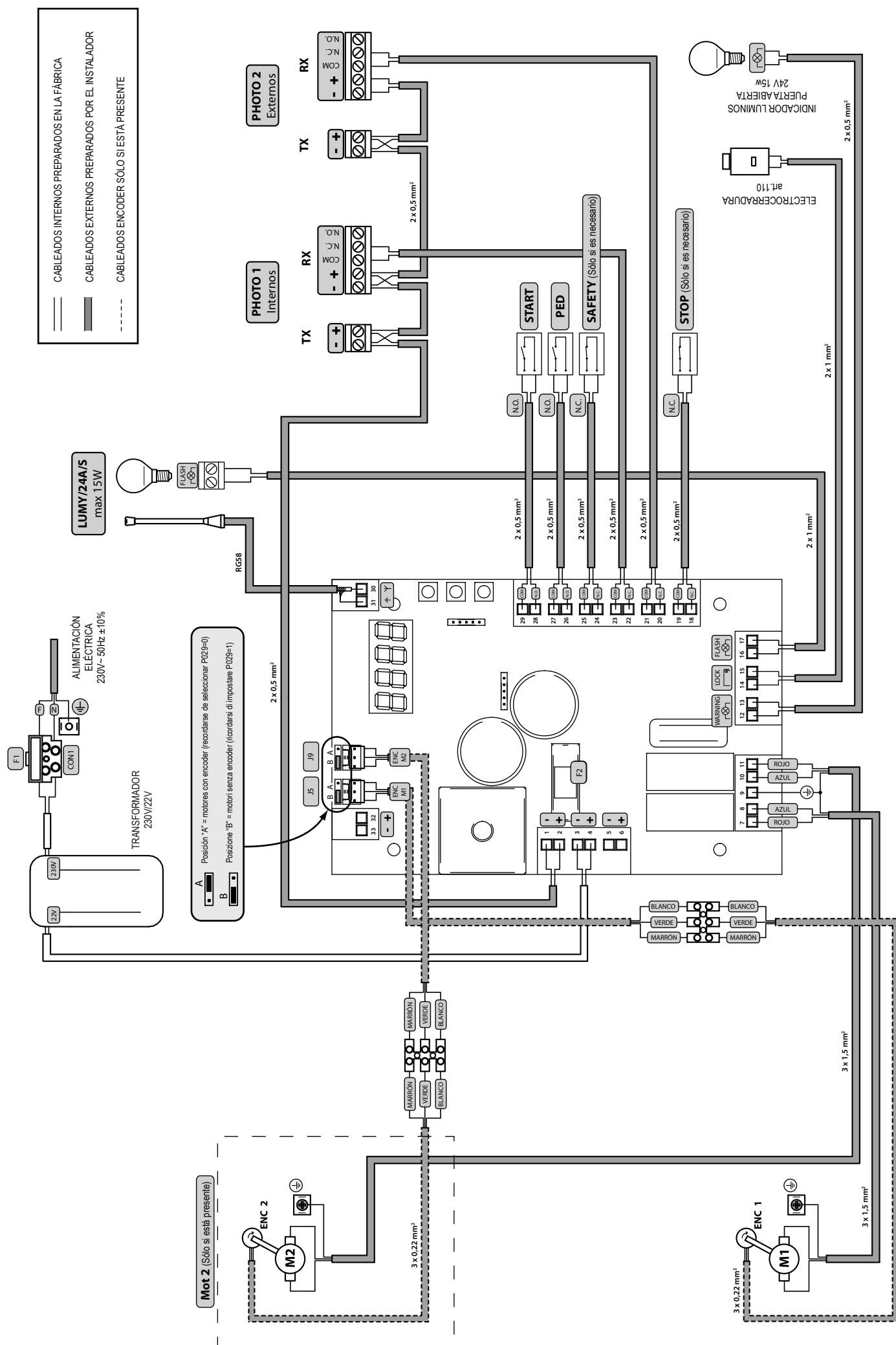
1-2		Salida +24 V === alimentación auxiliares máximo 200mA
3-4		Entrada de la alimentación eléctrica 22 V ~ desde transformador
5-6		Entrada de la alimentación 24 V === desde batería o acumulador fotovoltaico Green Energy (prestar atención a la polaridad).
7-8		Salida motor 1
9		Conexión carcasa metálica motor
10-11		Salida motor 2 (si presente)
12-13		Salida 24 V === máximo 15 W para indicador luminoso puerta abierta fixe/intermitente (si P052=0/1) o luz de cortesía (si P052>1)
14-15		Salida electrocerradura máximo 1 artículo 110 (si P062=0) ó salida 24V === max.5W configurables (Si P062≠0)
16-17		Salida luz intermitente 24 V === máximo 15 W artículo Lumy/24A/S
18-19		<div> <div>18 - N.C.</div> <div>19 - Com</div> </div> Input 6 STOP. En caso de intervención bloque el motor de entradas y el motor en cualquier maniobra. <b>Si no se utiliza puentearla.</b>
20-21		<div> <div>20 - N.C.</div> <div>21 - Com</div> </div> Input 5 PHOTO 2. Si está habilitado (Ver P051 en la tabla de parámetros), la activación de la entrada PHOTO 2 provoca: la inversión del motor (durante el cierre), el paro del motor (durante la abertura), impide la activación (con puerta acerrada). <b>Si no se utiliza puentearla.</b>
22-23		<div> <div>22 - N.C.</div> <div>23 - Com</div> </div> Input 4 PHOTO 1. Si está habilitado (Ver P050 en la tabla de parámetros), la activación de la entrada PHOTO 1 provoca: la inversión del motor (durante el cierre), el paro del motor (durante la abertura), impide la activación (con puerta acerrada). <b>Si no se utiliza puentearla.</b>
24-25		<div> <div>24 - N.C.</div> <div>25 - Com</div> </div> Input 3 SAFETY. Si está activado causa la inversión del motor. Ver P055 e P056 en la tabla de parámetros. <b>Si no se utiliza puentearla.</b>
26-27		<div> <div>26 - N.O.</div> <div>27 - Com</div> </div> Input 2 PED. En caso de intervención causa la apertura solamente del motor 1.
28-29		<div> <div>28 - N.O.</div> <div>29 - Com</div> </div> Input 1 START. En caso de intervención causa la apertura o el cierre del motor. Puede funcionar en modalidad "inversión" (P049=0) o "paso-paso" (P049=1).
30		Entrada de la señal de la antena radio
31		Entrada masa antena radio
32-33		Entrada red DEA_NET (actualmente no utilizada)
CON 1		Entrada alimentación 230 V ~ ±10% (50/60 Hz)
J5	J9	Jumper selección tipo encoder (J5=M1 - J9=M2): <ul style="list-style-type: none"> <li>• Posición "A" = motores con encoder (recordarse de seleccionar P029=0)</li> <li>• Posición "B" = motores sin encoder (recordarse de seleccionar P029=1)</li> </ul>

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

ES

PUERTAS BATIENTES



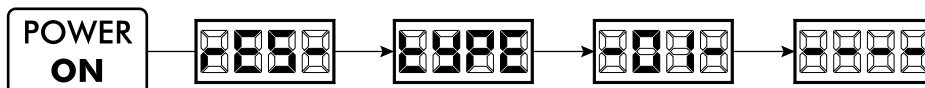




# PROGRAMACIÓN ESTÁNDAR

## 1 Alimentación

Alimentar eléctricamente; en el display se visualizan en secuencia las inscripciones "rES-", "TYPE", "-01-" seguidas por el símbolo de puerta cerrada "----"

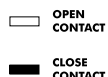


\* En el caso que la central esté ya programada y el reencendido sea debido a una interrupción de la alimentación, al primer impulso de START, vendrá seguido de un procedimiento de reset de posición (ver "rESP" en la tabla de mensajes de estado de la pag. 136).

## 2 Visualización estado entradas y cuentamaniobras

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

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



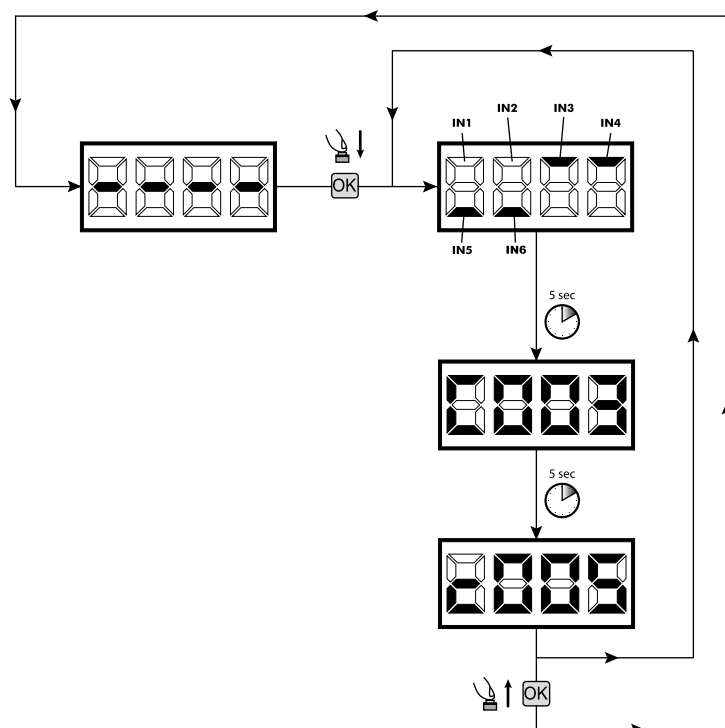
Cuentamaniobras total (\* ver P064):

ej:  $\square\square\square = 3 \times 1000^* = 3000$  maniobras seguidas

Cuentamaniobras de mantenimiento (\* ver P065):

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

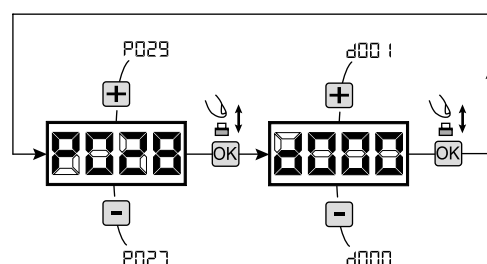
3. Mantener pulsado el botón **OK** para una visualización cíclica de las 3 opciones o soltar el botón para salir del parámetro.



## 3 Selección del tipo de motor

# ! IMPORTANTE !

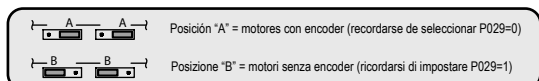
1. Correr los parámetros con el botón **+** y **-** hasta visualizar en el display P028;
2. Acceder al parámetro accionando el botón **OK**;
3. Actuando sobre los botones **+** y **-**, introducir:
  - d000=GEKO;
  - d001=LOOK - MAC;
  - d002=GHOST;
  - d003=LIVI 500/502;
4. Confirmar la elección pulsando el botón **OK** (en el display aparece P028).



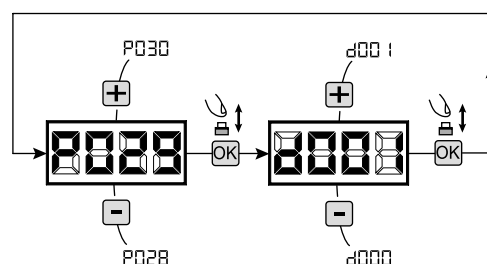
## 4 Seleccionar funcionamiento con o sin encoder

# ! IMPORTANTE !







**Atención:** Recordar de colocar correctamente tambien los J5 y J9.

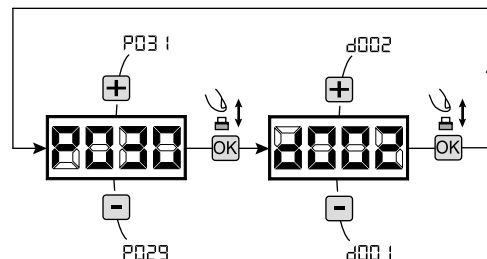


1. Correr los parámetros con el botón **+** y **-** finohasta visuali-  
zar en el display P029;
2. Acceder al parámetro pilsando enl botón **OK**;
3. Accionando los botones **+** y **-**, introducir:
  - d000=para motores con encoder;
  - d001=para motores sin encoder;
4. Confirmar la elección piulsando el botón **OK** (en el display ra-  
parece P029).



## 5 Selección de funcionamiento 1 o 2 motores

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

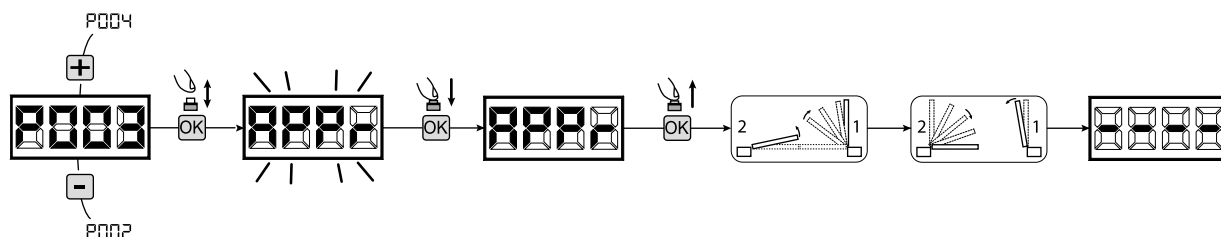


## 6 Aprendizaje de la carrera de los motores

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







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

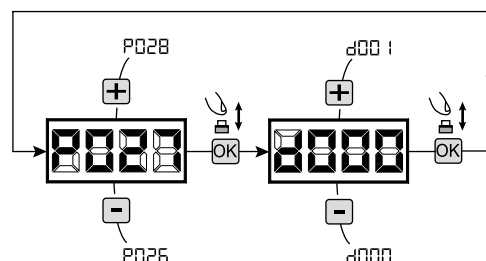
6. Con la maniobra acabade en el display aparece "----".



## 7 Aprendizaje de los controles remotos

### 7.1 Selección de la codificación de los controles remotos

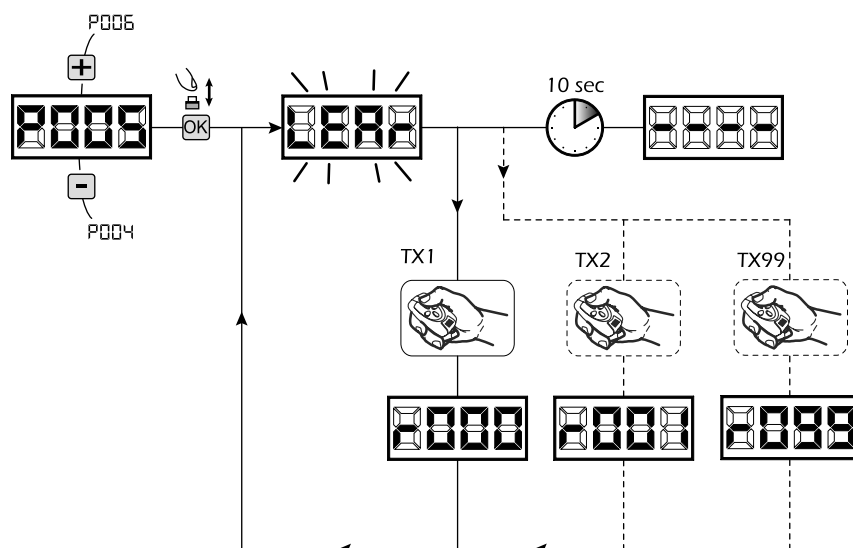
1. Correr los parámetros con las teclas  y  hasta visualizar en el display el parámetro P027;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla .
3. Seleccionar el tipo de control remoto interviniendo en las teclas  y :
  - d000=rolling-code fixe;
  - d001=rolling-code complete;
  - d002=dip-switch;
4. Confirmar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



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

## 7.2 Aprendizaje

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

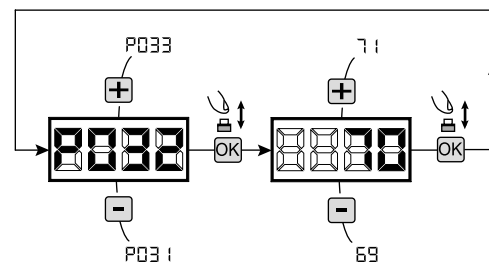


**Atención:** En el caso de emisores con codificación rolling-code, el receptor puede ponerse en programación mediante una pulsación el botón oculto de un emisor ya programado.

## 8 Modificación de los parámetros de funcionamiento

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

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



**Para la lista completa de "Parámetros de funcionamiento" consultar la tabla de la pag. 134.**

## 9 Programación terminada

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

**Para proseguir con eventuales operaciones de "Programación avanzada" (cancelación de emisores, configuración entradas, etc.), continúa en la página 131.**





## NOTES

[illegible]



## 4.3

## CONFIGURACION PUERTA BASCULANTE

## CONEXIONES ELÉCTRICAS

Realizar las conexiones eléctricas siguiendo las indicaciones de la "Tabla 1" y los esquemas de página 120.

Tabla 1 "conexión a las borneras"

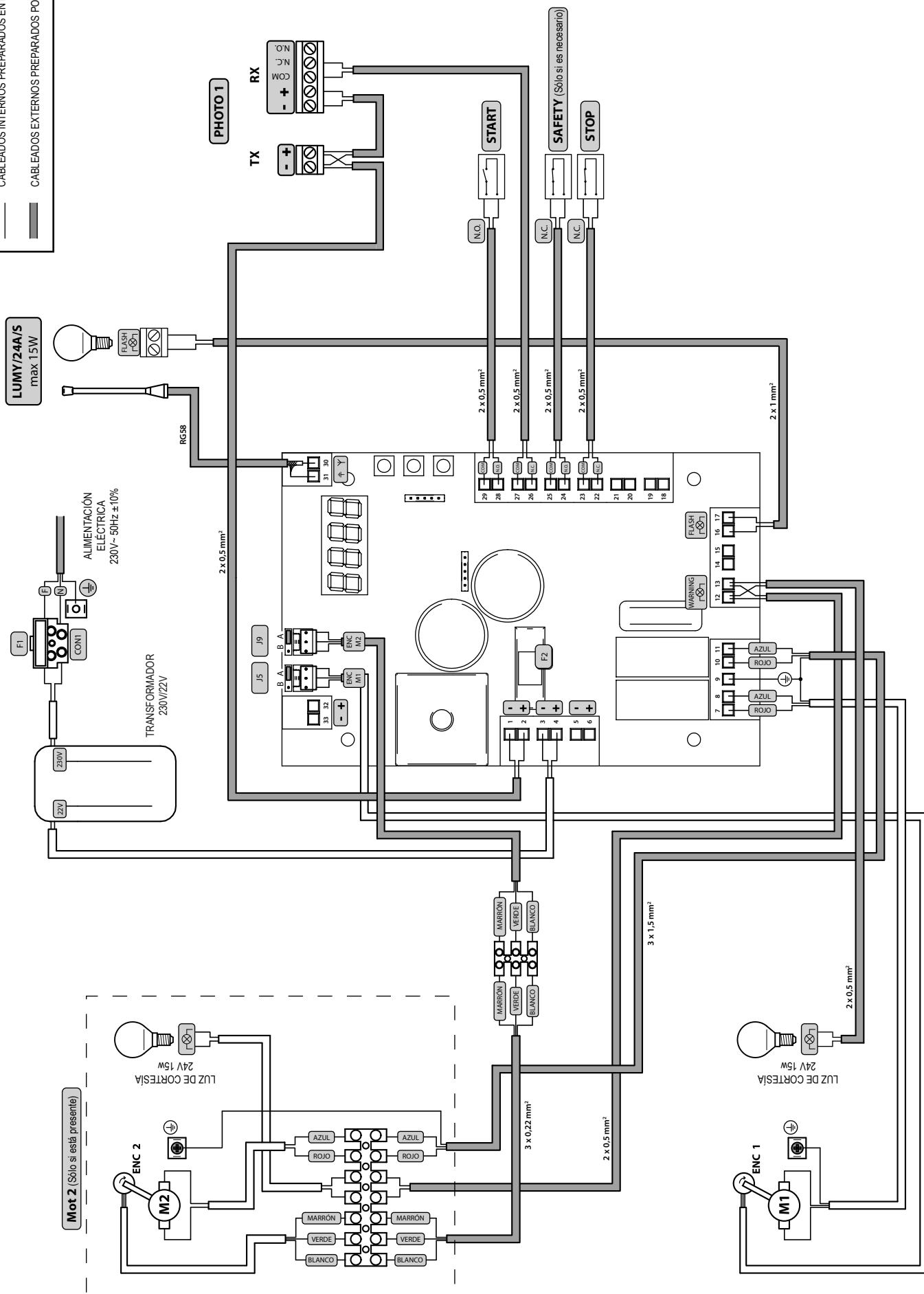
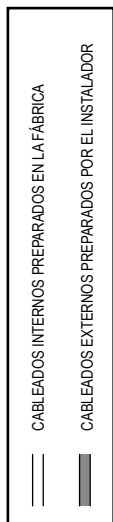
1-2		Salida +24 V === alimentación auxiliares máximo 200mA
3-4	22 V ~	Entrada de la alimentación eléctrica 22 V ~ desde transformador
5-6	24VBatt	Entrada de la alimentación 24 V === desde batería o acumulador fotovoltaico Green Energy (prestar atención a la polaridad).
7-8		Salida motor 1
9		Conexión carcasa metálica motor
10-11		Salida motor 2 (si presente)
12-13		Salida 24 V === máximo 15 W para indicador luminoso puerta abierta fixe/intermitente (si P052=0/1) o luz de cortesía (si P052>1)
14-15		Salida electrocerradura máximo 1 artículo 110 (si P062=0) ó salida 24V === max.5W configurables (Si P062≠0)
16-17		Salida luz intermitente 24 V === máximo 15 W artículo Lumy/24A/S
18-19	18 - N.O.	Input 6. No utilizada.
	19 - Com	
20-21	20 - N.O.	Input 5. No utilizada.
	21 - Com	
22-23	22 - N.C.	Input 4 STOP. En caso de intervención bloque el motor de entradas y el motor en cualquier maniobra. <b>Si no se utiliza puentearlo.</b>
	23 - Com	
24-25	24 - N.C.	Input 3 SAFETY. Si está activado causa la inversión del motor. Ver P055 e P056 en la tabla de parámetros. <b>Si no se utiliza puentearlo.</b>
	25 - Com	
26-27	26 - N.C.	Input 2 PHOTO 1. Si está habilitado (Ver P050 en la tabla de parámetros), la activación de la entrada PHOTO 1 provoca: la inversión del motor (durante el cierre), el paro del motor (durante la abertura), impide la activación (con puerta acerrada). <b>Si no se utiliza puentearlo.</b>
	27 - Com	
28-29	28 - N.O.	Input 1 START. En caso de intervención causa la apertura o el cierre del motor. Puede funcionar en modalidad "inversión" (P049=0) o "paso-paso" (P049=1).
	29 - Com	
30		Entrada de la señal de la antena radio
31		Entrada masa antena radio
32-33	DEA_NET	Entrada red DEA_NET (actualmente no utilizada)
CON 1		Entrada alimentación 230 V ~ ±10% (50/60 Hz)
J5	J9	Jumper selección tipo encoder (J5=M1 - J9=M2):
		• Posición "A" = motores con encoder (recordarse de seleccionar P029=0)
		• Posición "B" = motores sin encoder (recordarse de seleccionar P029=1)

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

ES

PUERTAS BASCULANTES





# PROGRAMACIÓN ESTÁNDAR

## 1 Alimentación

Alimentar eléctricamente; en el display se visualizan en secuencia las inscripciones "rES-", "TYPE", "-02-" seguidas por el símbolo de puerta cerrada "----"

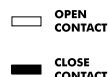


\* En el caso que la central esté ya programada y el reencendido sea debido a una interrupción de la alimentación, al primer impulso de START, vendrá seguido de un procedimiento de reset de posición (ver "rESP" en la tabla de mensajes de estado de la pag. 136).

## 2 Visualización estado entradas y cuentamaniobras

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

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



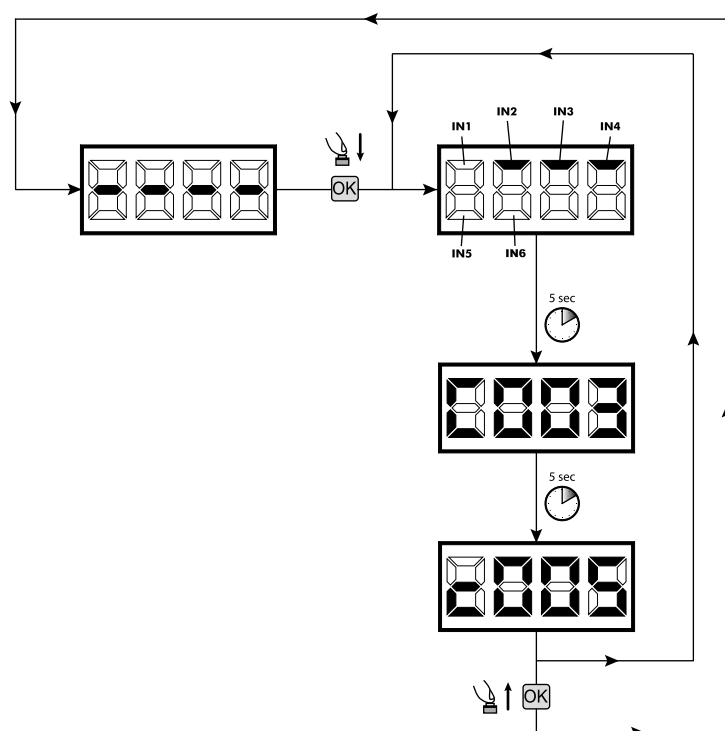
Cuentamaniobras total (\* ver P064):

ej:  $\square\square\square\square = 3 \times 1000 = 3000$  maniobras seguidas

Cuentamaniobras de mantenimiento (\* ver P065):

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

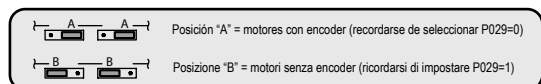
3. Mantener pulsado el botón **OK** para una visualización cíclica de las 3 opciones o soltar el botón para salir del parámetro.



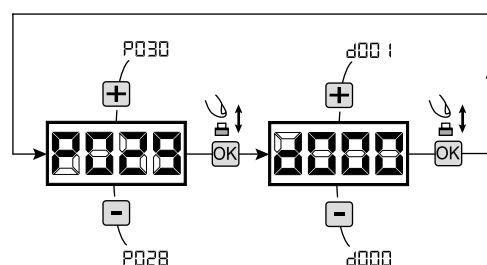
## 3 Seleccionar funcionamiento con o sin encoder

# ! IMPORTANTE !

**Atención:** Recordar de colocar correctamente tambien los J5 y J9.

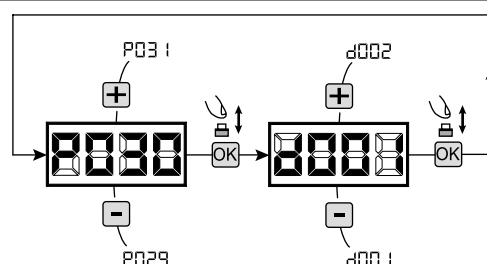


1. Correr los parámetros con el botón **+** y **-** finohasta visualizar en el display P029;
2. Acceder al parámetro pilsando enl botón **OK**;
3. Accionando los botones **+** y **-**, introducir:
  - d000=para motores con encoder;
  - d001=para motores sin encoder;
4. Confirmar la elección piulsando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



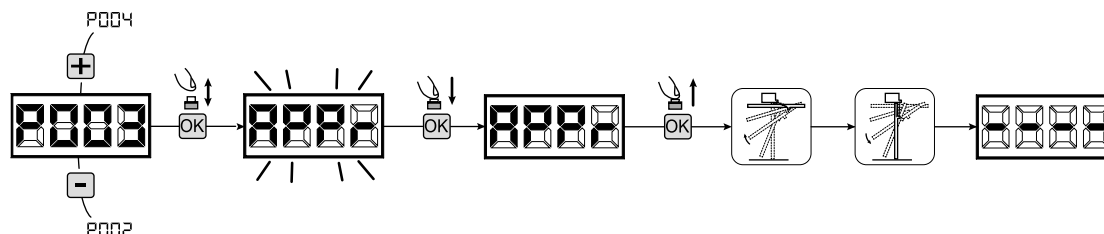
## 4 Selección de funcionamiento 1 o 2 motores

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



## 5 Aprendizaje de la carrera de los motores

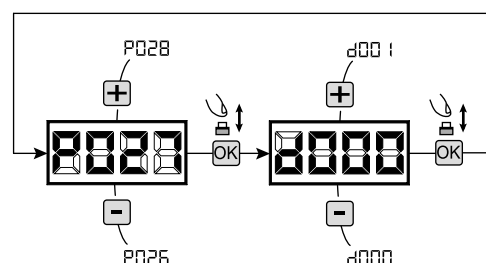
1. Correr los parámetros con los botones **+** y **-** hasta visualizar en el display P003;
2. Acceder al parámetro pulsando el botón **OK**;
3. Al escrito "RPPr" intermitente, tener apretado el botón **OK**;
4. Soltar el botón **OK** donde el escrito "RPPr" deja de parpadear; inicia la maniobra de aprendizaje;
5. Esperar que la puerta encuentre y se pare en el tope de apertura y sucesivamente en la de cierre.  
Si se desea adelantar el tope de paro en abertura de la hoja, es posible intervenir manualmente dando un impulso de "Start" (ó apretando el botón OK en la placa) simulando el tope.
6. Con la maniobra acabada en el display aparece "----".



## 6 Aprendizaje de los controles remotos

### 6.1 Selección de la codificación de los controles remotos

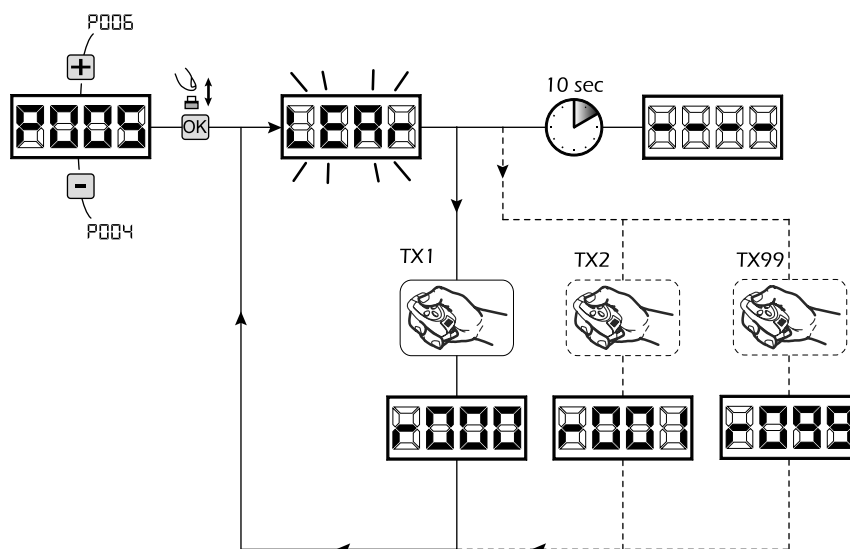
1. Correr los parámetros con las teclas **+** y **-** hasta visualizar en el display el parámetro P027;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla **OK**;
3. Seleccionar el tipo de control remoto interviniendo en las teclas **+** y **-**:
  - d000=rolling-code fixe;
  - d001=rolling-code complete;
 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



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

### 6.2 Aprendizaje

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



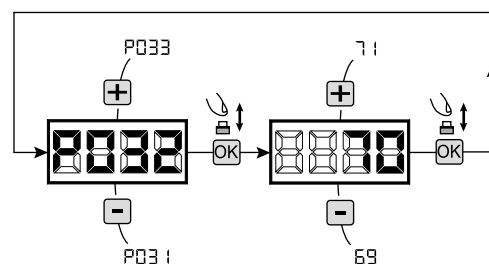
**Atención:** En el caso de emisores con codificación rolling-code, el receptor puede ponerse en programación mediante una pulsación el botón oculto de un emisor ya programado.



## 7 Modificación de los parámetros de funcionamiento

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

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



Para la lista completa de “Parámetros de funcionamiento” consultar la tabla de la pag. 134.

## 8 Programación terminada

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

Para proseguir con eventuales operaciones de “Programación avanzada” (cancelación de emisores, configuración entradas, etc.), continúa en la página 131.





## NOTES

[illegible]



## 4.4 CONFIGURACION BARRERAS

### CONEXIONES ELÉCTRICAS

Realizar las conexiones eléctricas siguiendo las indicaciones de la "Tabla 1" y los esquemas de página 126.

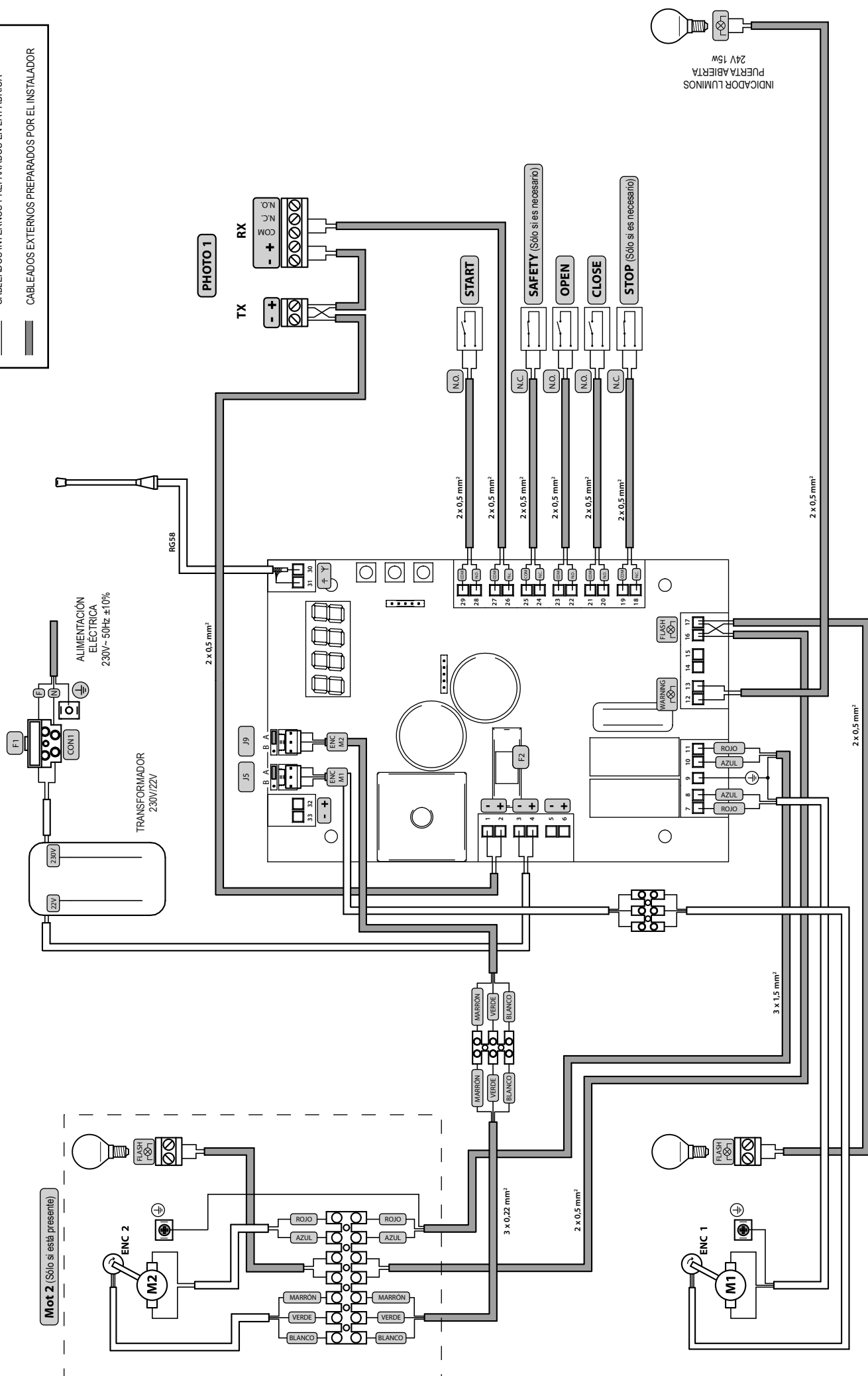
Tabla 1 "conexión a las borneras"

1-2		Salida +24 V === alimentación auxiliares máximo 200mA
3-4		Entrada de la alimentación eléctrica 22 V ~ desde transformador
5-6		Entrada de la alimentación 24 V === desde batería o acumulador fotovoltaico Green Energy (prestar atención a la polaridad).
7-8		Salida motor 1
9		Conexión carcasa metálica motor
10-11		Salida motor 2 (si presente)
12-13		Salida 24 V === máximo 15 W para indicador luminoso puerta abierta fixe/intermitente (si P052=0/1) o luz de cortesía (si P052>1)
14-15		Salida electrocerradura máximo 1 artículo 110 (si P062=0) ó salida 24V === max.5W configurables (Si P062≠0)
16-17		Salida luz intermitente 24 V === máximo 15 W artículo Lumy/24A/S
18-19		<div> <div>18 - N.C.</div> <div>19 - Com</div> </div> Input 6 STOP. En caso de intervención bloque el motor de entradas y el motor en cualquier maniobra. <b>Si no se utiliza puentearlo.</b>
20-21		<div> <div>20 - N.O.</div> <div>21 - Com</div> </div> Input 5 CLOSE. En caso de intervención provoca la maniobra de cierre.
22-23		<div> <div>22 - N.O.</div> <div>23 - Com</div> </div> Input 4 OPEN. En caso de intervención provoca la maniobra de abertura.
24-25		<div> <div>24 - N.C.</div> <div>25 - Com</div> </div> Input 3 SAFETY. Si está activado causa la inversión del motor. Ver P055 e P056 en la tabla de parámetros. <b>Si no se utiliza puentearlo.</b>
26-27		<div> <div>26 - N.C.</div> <div>27 - Com</div> </div> Input 2 PHOTO 1. Si está habilitado (Ver P050 en la tabla de parámetros), la activación de la entrada PHOTO 1 provoca: la inversión del motor (durante el cierre), el paro del motor (durante la abertura), impide la activación (con puerta acerrada). <b>Si no se utiliza puentearlo.</b>
28-29		<div> <div>28 - N.O.</div> <div>29 - Com</div> </div> Input 1 START. En caso de intervención causa la apertura o el cierre del motor. Puede funcionar en modalidad "inversión" (P049=0) o "paso-paso" (P049=1).
30		Entrada de la señal de la antena radio
31		Entrada masa antena radio
32-33		Entrada red DEA_NET (actualmente no utilizada)
CON 1		Entrada alimentación 230 V ~ ±10% (50/60 Hz)
J5	J9	Jumper selección tipo encoder (J5=M1 - J9=M2):
		<ul style="list-style-type: none"> <li>• Posición "A" = motores con encoder (recordarse de seleccionar P029=0)</li> <li>• Posición "B" = motores sin encoder (recordarse de seleccionar P029=1)</li> </ul>

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

ES





# PROGRAMACIÓN ESTÁNDAR

## 1 Alimentación

Alimentar eléctricamente; en el display se visualizan en secuencia las inscripciones "rES-", "tYPE", "-03-" seguidas por el símbolo de puerta cerrada "----"

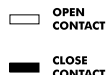


\* En el caso que la central esté ya programada y el reencendido sea debido a una interrupción de la alimentación, al primer impulso de START, vendrá seguido de un procedimiento de reset de posición (ver "rESP" en la tabla de mensajes de estado de la pag. 136).

## 2 Visualización estado entradas y cuentamaniobras

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

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



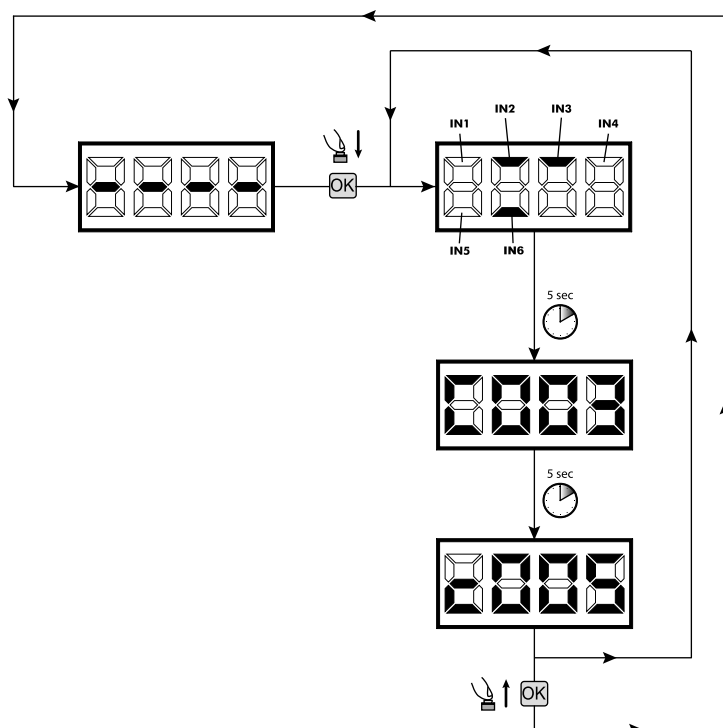
Cuentamaniobras total (\* ver P064):

ej:  $0003 = 3 \times 1000^* = 3000$  maniobras seguidas

Cuentamaniobras de mantenimiento (\* ver P065):

ej:  $0005 = 5 \times 500 = 2500$  manionbras restantes antes del aviso de solicitud de mantenimiento (0--- = cuentamaniobras mantenimiento deshabilitado)

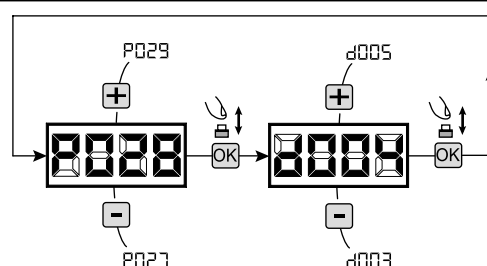
3. Mantener pulsado el botón **OK** para una visualización cíclica de las 3 opciones o soltar el botón para salir del parámetro.



## 3 Selección del tipo de motor

# ! IMPORTANTE !

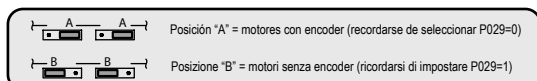
1. Correr los parámetros con el botón **+** y **-** hasta visualizar en el display P028;
2. Acceder al parámetro accionando el botón **OK**;
3. Actuando sobre los botones **+** y **-**, introducir:
  - d003=PASS;
  - d004=STOP;
4. Confirmar la elección pulsando el botón **OK** (en el display aparece P028).



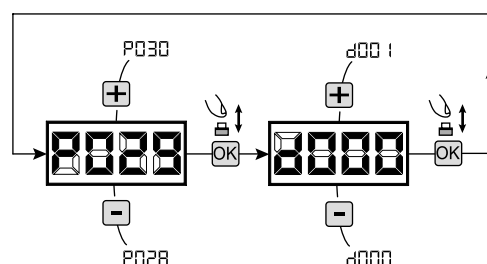
## 4 Seleccionar funcionamiento con o sin encoder

# ! IMPORTANTE !

**Atención:** Recordar de colocar correctamente tambien los J5 y J9.

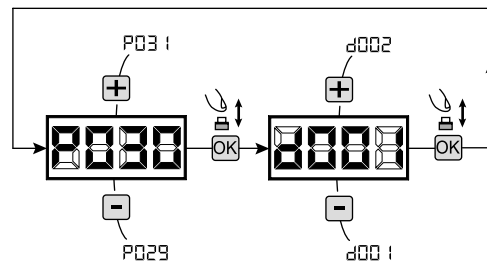


1. Correr los parámetros con el botón **+** y **-** finohasta visuali-  
zar en el display P029;
2. Acceder al parámetro pilsando enl botón **OK**;
3. Accionando los botones **+** y **-**, introducir:
  - d000=para motores con encoder;
  - d001=para motores sin encoder;
4. Confirmar la elección piulsando el botón **OK** (en el display ra-  
parece P029).



## 5 Selección de funcionamiento 1 o 2 motores

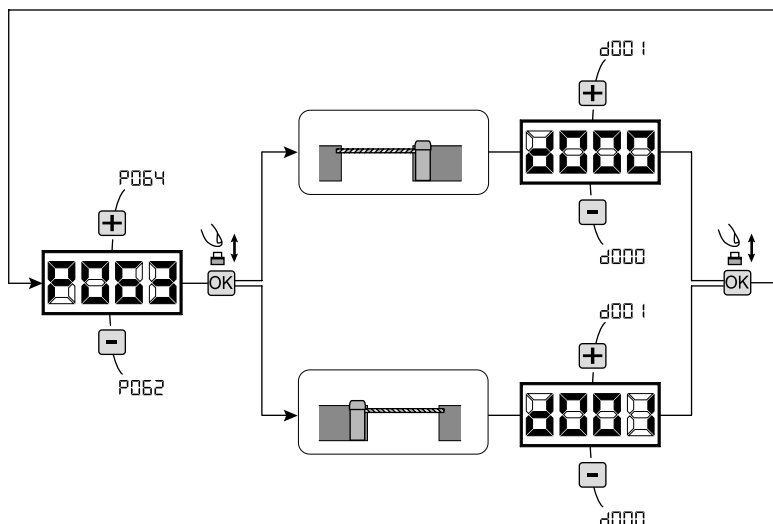
1. Correr los parámetros con las teclas **+** y **-** hasta visualizar en el display el parámetro P030;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla **OK**;
3. Interviniendo en las teclas **+** y **-**, configurar:
  - d001=para la función de motor simple;
  - d002=para la función de 2 motores;
4. Confirmar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



## 6 Selección del sentido de la marcha

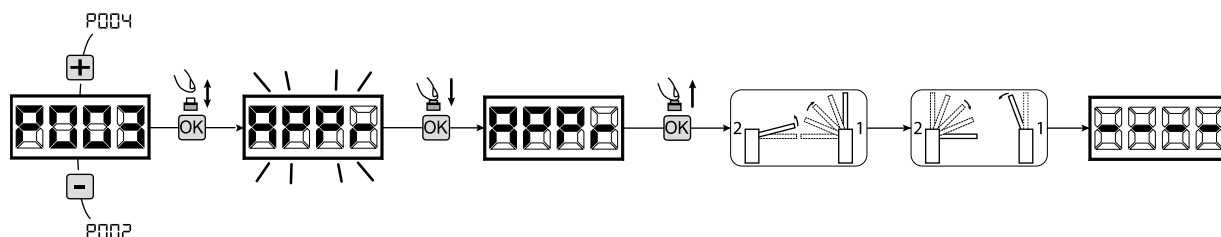
1. Correr los parámetros con los botones **+** y **-** hasta visualizar el display P063;
2. Acceder al parámetro pulsando el botón **OK**;
3. Accionando **+** y **-**, introducir:
  - d000=motor en posición standar (a la derecha del puente);
  - d001=motor en posición invertida (a la izquierda del puente);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

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



## 7 Aprendizaje de la carrera de los motores

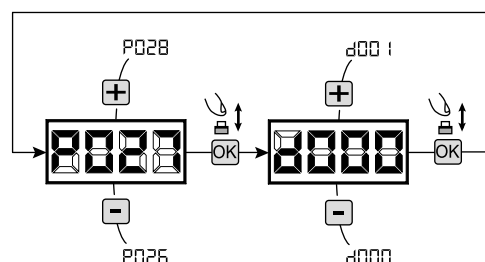
1. Correr los parámetros con los botones **+** y **-** hasta visualizar en el display P003;
2. Acceder al parámetro pulsando el botón **OK**;
3. Al escrito "PPPr" intermitente, tener apretado el botón **OK**;
4. Soltar el botón **OK** donde el escrito "PPPr" deja de parpadear; inicia la maniobra de aprendizaje;
5. Esperar que el asta (o las astas en el caso de barreras contrapuestas) buesque y se pare en el tope de apertura y sucesivamente en la de cierre.
6. Con la maniobra acabade en el display aparece "----".



## 8 Aprendizaje de los controles remotos

### 8.1 Selección de la codificación de los controles remotos

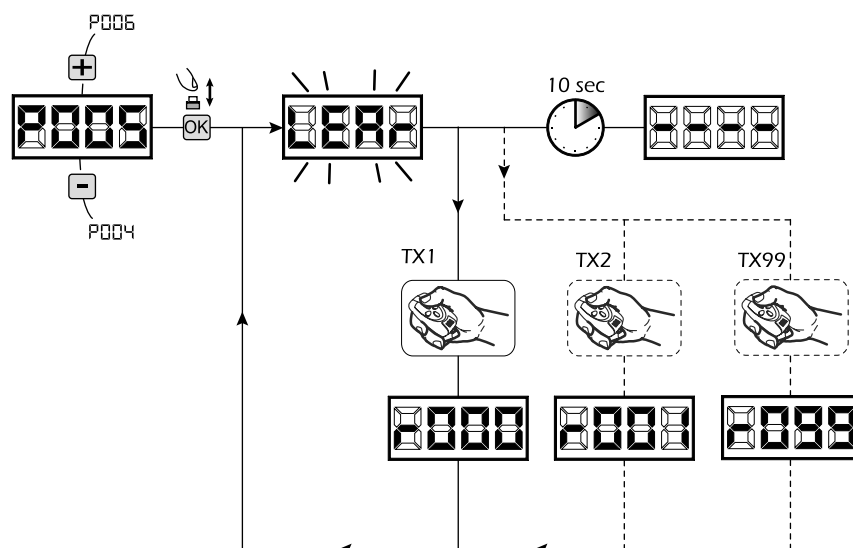
1. Correr los parámetros con las teclas **+** y **-** hasta visualizar en el display el parámetro P027;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla **OK**;
3. Seleccionar el tipo de control remoto interviniendo en las teclas **+** y **-**:
  - d000=rolling-code fixe;
  - d001=rolling-code complete;
 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



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

## 8.2 Aprendizaje

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



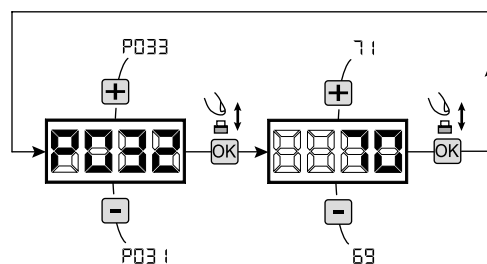
**Atención:** En el caso de emisores con codificación rolling-code, el receptor puede ponerse en programación mediante una pulsación el botón oculto de un emisor ya programado.

## 9 Modificación de los parámetros de funcionamiento

Para modificar cualquier parámetro de funcionamiento seguir el procedimiento siguiente.

**Atención:** Con el fin de garantizar un funcionamiento óptimo, los parámetros reportados en la tabla deben ser introducidos como se indica para el tipo de motor en uso.

1. Correr con los botones  $\oplus$  y  $\ominus$  hasta visualizar en el display el parámetro deseado (Ej. P032);
2. Acceder al parámetro pulsando el botón  $\text{OK}$ ;
3. Accionando  $\oplus$  y  $\ominus$ , introducir el valor deseado;
4. confirmar la selección pulsando el botón  $\text{OK}$  (en el display reaparece el parámetro anteriormente seleccionado).



Para la lista completa de "Parámetros de funcionamiento" consultar la tabla de la pag. 134

Valores aconsejados como standard "TYPE 03 - Barrera"

	ASTA	Velocidad recorrido (P032 - P033)	Velocidad frenada (P034)	Duración frenada (P035 - P036)	Soft start (P054)	Facilitación bloqueo (P057)	Margen tope (P058 - P059)
STOP	STOP_L (7,5 m)	65%	30%	30%	1	2	15
	STOP_L (6 m)	80%	30%	30%	1	2	15
	STOP_L (5 m)	90%	30%	30%	1	2	15
	STOP_L (4 m)	90%	30%	30%	0	2	15
	STOP_V (4 m)	100%	30%	30%	0	1	7
PASS	PASS_L (4 m)	100%	30%	30%	1	2	20
	PASS_V (3 m)	100%	25%	35%	0	1	5
	PASS_V (4 m)	85%	25%	30%	0	1	5

## 10 Programación terminada

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

Para proseguir con eventuales operaciones de "Programación avanzada" (cancelación de emisores, configuración entradas, etc.), continúa en la página 131.

idea  
system

[illegible]



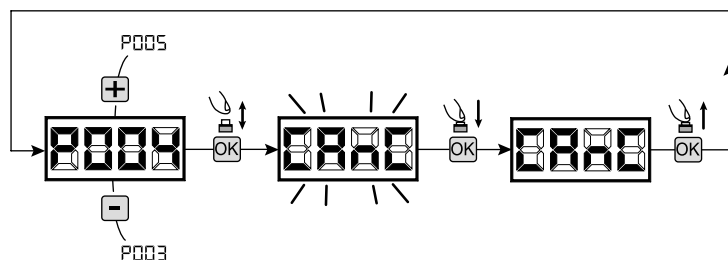
## 5 PROGRAMACIÓN AVANZADA

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

### 1 Cancelación de los controles remotos memorizados

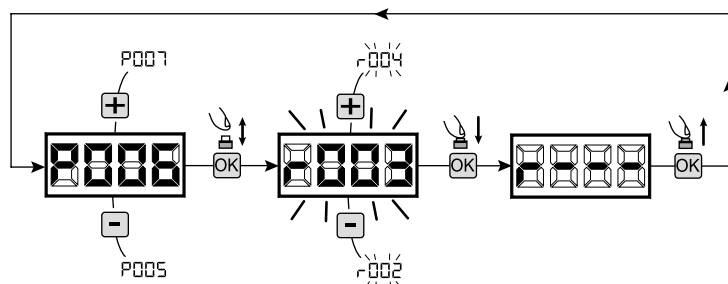
#### 1.1 Cancelación de todos los controles remotos

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



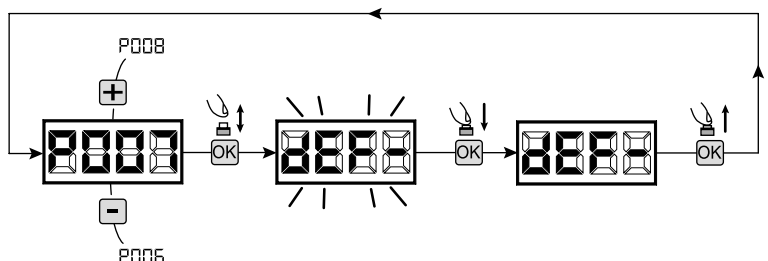
#### 1.2 Búsqueda y cancelación de un control remoto

1. Correr los parámetros con las teclas **+** y **-**, hasta visualizar en el display el parámetro P006;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla **OK**;
3. Accionando las teclas **+** y **-**, elegir el control remoto que desea borrarse (por ejemplo r003);
4. Con la inscripción "r003" que destella, mantener apretada la tecla **OK**;
5. Soltar la tecla **OK**, inmediatamente cuando aparezca la inscripción "r---";
6. Se ha borrado el control remoto seleccionado (en el display vuelve a visualizarse P006).



### 2 Volver a los parámetros por defecto

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



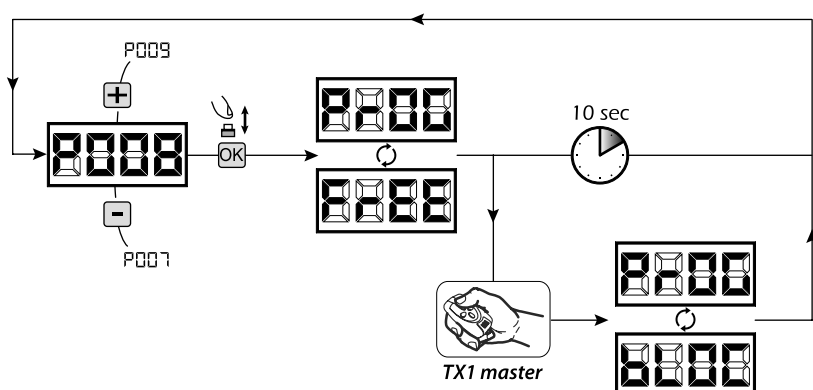
**Atención:** Después de reestablecer los parámetros por defecto, será necesario realizar nuevamente la programación de la central y regulación de todos los parámetros de funcionamiento, en particular acordarse de introducir correctamente los parámetros de regulación motor (P028 - P029 - P030).

### 3 Bloqueo/desbloqueo acceso a la programación

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

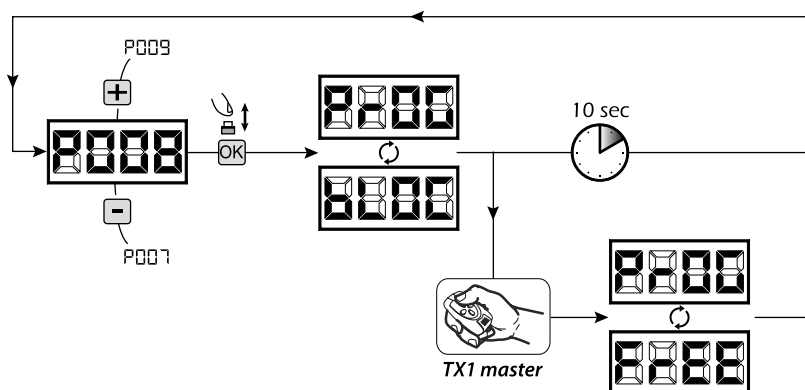
#### 3.1 Bloqueo acceso a la programación

1. Posicionar con el botón **+** y **-** el P008 en el display;
2. Acceder al parámetro apretando el botón **OK**;
3. En el display se visualiza de modo alterno el escrito P-00/F-EE que indica que la central está esperando la transmisión del código de bloqueo;
4. Antes de 10 sec apretar el CH del "TX master", el display lo visualiza P-00/BL00 antes de volver a la lista de los parámetros;
5. El acceso a la programación, está bloqueado.



### 3.2 Desbloqueo acceso a la programación

1. Posicionar con el botón **+** y **-** el P008 en el display;
2. Acceder al parámetro apretando el botón **OK**;
3. En el display se visualiza de modo alterno el escrito **P-008/BLOC** que indica que la central está esperando la transmisión del código de bloqueo;
4. Antes de 10 sec apretar el CH del "TX master", el display lo visualiza **P-008/FREE** antes de volver a la lista de los parámetros;
5. El acceso a la programación está desbloqueado.



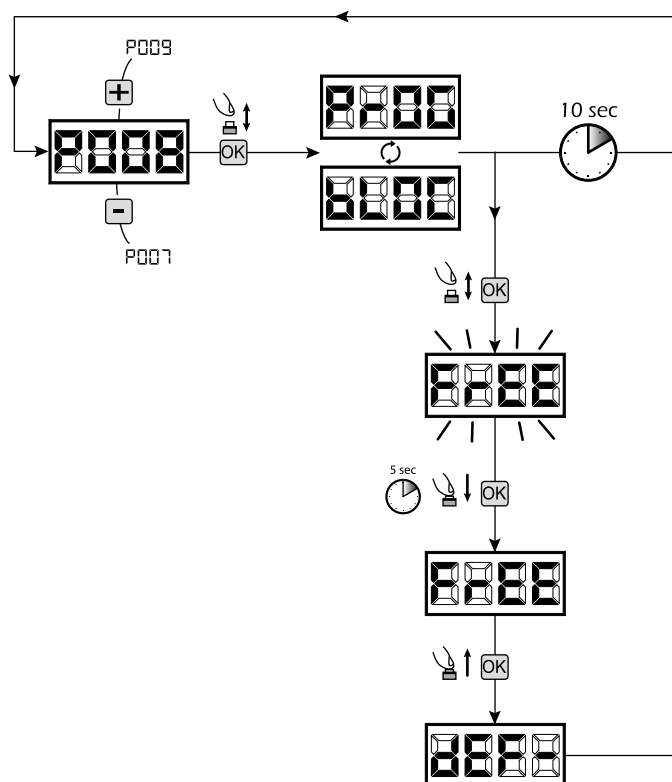
### 3.3 Desbloqueo acceso a la programación con reset global

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

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

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

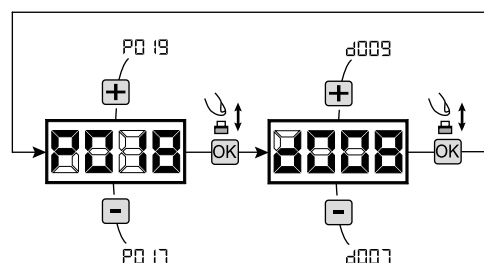
1. Posicionar con el botón **+** y **-** el P008 en el display;
2. Acceder al parámetro apretando el botón **OK**;
3. En el display se visualiza en modo alterno la escritura **P-008/BLOC**;
4. Apretar el botón **OK**, el display visualiza el escrito **F-EE** en intermitencia;
5. Apretar nuevamente el botón **OK** y mantenerlo apretado 5 seg (si suelta el procedimiento queda interrumpido), el display visualiza el escrito **F-EE** fijo seguido de **dEF-**, antes de volver a la lista de parámetros;
6. El acceso a la programación está desbloqueado.



## 4 Configuración de las entradas

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

1. Correr los parámetros con las teclas **+** y **-** hasta visualizar el parámetro que corresponde a la entrada deseada:
  - P017=para INPUT 1;
  - P018=para INPUT 2;
  - P019=para INPUT 3;
  - P020=para INPUT 4;
  - P021=para INPUT 5;
  - P022=para INPUT 6;
2. Acceder al parámetro (por ejemplo P018) apretando la tecla **OK**;
3. Interviniendo en las teclas **+** y **-** configurar el valor correspondiente al funcionamiento deseado (referirse a la tabla "parámetros de configuración de las entradas" en la página 133);
4. Confirmar la elección apretando la tecla **OK** (en el display vuelve a aparecer P018).
5. Ejecutar la nueva conexión en la entrada que acaba de configurarse.



## 5 Programación terminada

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

PROCEDURE DI PROGRAMMAZIONE			PROCEDIMIENTO	VALORES SELECCIONABLES
	PA31		Posicionamiento del motor 1	
	PA32		Posicionamiento del motor 2	
	PA33		Aprendizaje de la carrera de los motores	
	PA34		Cancelación de los controles remotos	
	PA35		Aprendizaje de los controles remotos	
	PA36		Búsqueda y cancelación de un control remoto	
	PA37		Carga de los parámetros estándar: toda la lista de los parámetros se actualiza con las configuraciones de fábrica	
	PA38		Bloqueo acceso a programación	
	PA39		No utilizado	
	PA40		No utilizado	
	PA41		No utilizado	
	PA42		No utilizado	
	PA43		No utilizado	
	PA44		No utilizado	
	PA45		No utilizado	


PAR.		DESCRIPCIÓN DEL PARÁMETRO	VALORES SELECCIONABLES	VALORES PREDETERMINADOS (para los varios estándares de instalación)				
				def0 cancela corredera	def1 puerta batiente	def2 puerta basculante	def3 barrera	
	PA16	Selección del tipo de entrada INPUT_3	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: IN3 type=contacto libre de tensión</li><li>• 001: IN3 type=resist. constante 8K2</li></ul>					
	PA17	Selección del funcionamiento INPUT_1	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: NONE (no utilizado)</li><li>• 001: START (arranque)</li><li>• 002: PED. (peatonal)</li><li>• 003: OPEN (apertura separada)</li><li>• 004: CLOSE (cierre separado)</li><li>• 005: OPEN PM (apertura con hombre presente)</li><li>• 006: CLOSE PM (cierre con hombre presente)</li><li>• 007: ELOCK-IN (Activación electrocerradura.Ver P062)</li><li>• 008: PHOTO 1 (fotocélula 1)</li><li>• 009: PHOTO 2 (fotocélula 2)</li><li>• 010: SAFETY (borde de seguridad)</li><li>• 011: STOP (bloqueo)</li><li>• 012: FCA1 (final de carrera apertura Mot1)</li><li>• 013: FCA2 (final de carrera apertura Mot2)</li><li>• 014: FCC1 (final de carrera cierre Mot1)</li><li>• 015: FCC2 (final de carrera cierre Mot2)</li></ul>	IN1	001 (START)	001 (START)	001 (START)	
	PA18	Selección del funcionamiento INPUT_2		IN2	002 (PEDESTRIAN)	008 (PHOTO 1)	008 (PHOTO 1)	
	PA19	Selección del funcionamiento INPUT_3		IN3	010 (SAFETY)	010 (SAFETY)	010 (SAFETY)	
	PA20	Selección del funcionamiento INPUT_4		IN4	008 (PHOTO 1)	011 (STOP)	003 (OPEN)	
	PA21	Selección del funcionamiento INPUT_5		IN5	012 (FCA1)	009 (PHOTO 2)	004 (CLOSE)	
	PA22	Selección del funcionamiento INPUT_6		IN6	014 (FCC1)	011 (STOP)	011 (STOP)	
	PA23	Asignación CANAL 1 controles remotos	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: NONE (no utilizado)</li><li>• 001: START (arranque)</li><li>• 002: PEDESTRIAN (peatonal)</li><li>• 003: OPEN (apertura separada)</li><li>• 004: CLOSED (cierre separado)</li><li>• 005: OPEN PM (apertura con hombre presente)</li><li>• 006: CLOSED PM (cierre con hombre presente)</li><li>• 007: ELOCK-IN (Activación electrocerradura.Ver P062)</li></ul>	CH1	001 (START)	001 (START)	001 (START)	
	PA24	Asignación CANAL 2 controles remotos		CH2	003 (NONE)	003 (NONE)	003 (NONE)	
	PA25	Asignación CANAL 3 controles remotos		CH3	003 (NONE)	003 (NONE)	003 (NONE)	
	PA26	Asignación CANAL 4 controles remotos		CH4	003 (NONE)	003 (NONE)	003 (NONE)	
	PA27	Selección del tipo de control remoto	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: HCS fix-code</li><li>• 001: HCS rolling-code</li><li>• 002: Dip-switch</li></ul>		003	003	003	
PARÁMETROS DE CONFIGURACIÓN DE LAS ENTRADAS								

PARÁMETROS CONFIGURACIÓN MOTORES		Selección del tipo de motor	<div>• 000: GEKO • 001: LOOK / MAC • 002: GHOST • 003: LIVI 500/502 / 902 / PASS  • 000: motores con encoder • 001: motores sin encoder</div>	<div>• 004: STOP • 005: LIVI 5/24 • 006: LIVI 8/24 • 007: GULLIVER</div>	def0 cancela corredera	def1 puerta batiente	def2 puerta basculante	def3 barrera
P028					005	000	003	004
P029		Obra seleccionada con o sin encoder. PRECAUCIÓN: Recuerde que debe ajustar correctamente los jumpers J5 y J9 (véase el cuadro 1) ADVERTENCIA: J5, J9 y P029 se deben establecer correctamente antes de realizar el procedimiento de programación			001	001	000	000
P030		Selección número motores			001	002	001	001
P031		No utilizado						
P032		Regulación de la velocidad de los motores durante la carrera de apertura	15%tot.....100%tot		100	100	100	100
P033		Regulación de la velocidad de los motores durante la carrera de cierre	15%tot.....100%tot		100	100	100	100
P034		Regulación de la velocidad de los motores durante la desaceleración en apertura y en cierre	15%tot.....100%tot		040	050	050	030
P035		Regulación de la duración de la desaceleración en apertura	5%tot.....80%to		025	020	020	030
P036		Regulación de la duración de la desaceleración en cierre	5%tot.....80%tot		025	020	020	030
P037		Regulación de la fuerza del motor 1 en apertura (si = 100% detección del obstáculo inhabilitado)	15%tot.....100%tot		050	050	050	095
P038		Regulación de la fuerza del motor 1 en cierre (si = 100% detección del obstáculo inhabilitado)	15%tot.....100%tot		050	050	050	095
P039		Regulación de la fuerza del motor 2 en apertura (si = 100% detección del obstáculo inhabilitado)	15%tot.....100%tot		050	050	050	095
P040		Regulación de la fuerza del motor 2 en cierre (si = 100% detección del obstáculo inhabilitado)	15%tot.....100%tot		050	050	050	095
P041		Regulación del tiempo de cierre automático (si = 0 cierre automático inhabilitado)	0sec.....255sec		000	000	000	000
P042		Regulación del tiempo de cierre automático peatonal (si = 0 cierre automático peatonal inhabilitado)	0sec.....255sec		000	000	000	000
P043		Regulación de la duración de la carrera peatonal	5%tot.....100%tot		030	035	035	100
P044		Regulación del tiempo de desfase de predestello	0sec.....10sec		000	000	000	000
P045		Regulación del tiempo de desfase en apertura	0sec.....30sec		000	001	001	000
P046		Regulación del tiempo de desfase en cierre	0sec.....30sec		000	003	003	000
P047		Función comunitaria: inhabilita las entradas de mando en apertura y cierre durante la apertura y el tiempo de cierre automático	• 000: función "comunitaria" no activa • 001: función "comunitaria" activa		000	000	000	000
P048		Función golpe de aniele: antes de cada apertura empuja los motores en cierre durante 1 seg para facilitar el desencanche de la posible electrocerradura	• 000: función "golpe de aniele" no activa • 001: función "golpe de aniele" activa		000	000	000	000
P049		Selección modalidad "inversión" (durante la maniobra un impulso de mando invierte el movimiento) o "paso-paso" (durante la maniobra un impulso de control para el movimiento. El impulso sucesivo hace reanunciar la puerta en el sentido de marcha opuesto)	• 000: "inversión" • 001: "paso-paso"		001	000	000	000
P050		Funcionamiento entrada FOTO: si = 0 fotocélula habilitada en cierre y en arranque de puerta cerrada; si = 1 fotocélula siempre habilitada; si = 2 fotocélula habilitada solamente en cierre. Cuando se encuentra habilitada, la activación de la entrada FOTO causa: la inversión del movimiento (durante el cierre), la parada del movimiento (durante la apertura) e impide el arranque (en la condición de puerta cerrada). Si=3-4-5, el funcionamiento es idéntico al valor 0-1-2 pero con función "cierre rápido" habilitada: en éste caso durante la abertura y el tiempo de pausa, a la detección de un eventual obstáculo la puerta recierra automáticamente después de un retraso de 3 seg.	• 000: fotocélula habilitada en cierre y con la puerta cerrada • 001: fotocélula siempre habilitada • 002: fotocélula habilitada solamente en cierre • 003: como 000 pero con "cierre rápido" habilitado • 004: como 001 pero con "cierre rápido" habilitado • 005: como 002 pero con "cierre rápido" habilitado		002	002	002	002
P051		FOTO 2			000	001	002	002
P052		Selección de la modalidad de funcionamiento de la salida warning: Si=0 "warning light" (salida siempre On cuando la puerta está abierta, OFF al terminar la maniobra de cierre) Si=1 "flashing warning light" (salida intermitente lenta durante la abertura, siempre ON con la puerta abierta, siempre OFF sólo al terminar una maniobra de cierre) Se>1 "courtesy light" (salina ON durante cada movimiento, OFF cuando el motor se para,despues del retraso programado)	• 000: "warning light fixe" • 001: "warning light intermitente" • >001 : retraso del apagado de la "courtesy light" (1seg.....255seg)		001	001	050	001

		def0 cancela corredera	def1 puerta batiente	def2 puerta basculante	def3 barrera
P053	Activación de la búsqueda de los topes también en apertura: los motores se paran solamente cuando se alcance el tope también en apertura	000	000	000	001
P054	Función "soft start": los motores aceleran progresivamente hasta alcanzar la velocidad configurada, evitando arranques bruscos	001	001	001	001
P055	Regulación de la duración de la inversión en presencia de obstáculo: si = 0 ejecuta la inversión completa, si > 0 indica la duración (en segundos) de la carrera después de la inversión consiguiente a la detección de un obstáculo durante la apertura	000	000	000	000
P056	Regulación de la duración de la inversión en presencia de obstáculo: si = 0 ejecuta la inversión completa, si > 0 indica la duración (en segundos) de la carrera después de la inversión consiguiente a la detección de un obstáculo durante el cierre	000	000	000	000
P057	Facilitar el desbloqueo manual: Si=0, después del paro en el final de recorrido de cierre, el motor 1 realiza una breve inversión para liberar la presión interior y facilitar el desbloqueo manual. El valor que se coloca indica la duración de la inversión. Si=0 Función de deshabilitada	000	003	003	002
P058	Regulación margen batida apertura: regula la duración del último tramo de carrera durante el cual un eventual obstáculo es interpretado como cierre, parando el motor sin realizar la inversión. El valor programado indica el número de giros del motor.	012	025	025	020
P059	Regulación margen batida apertura: regula la duración del último tramo de carrera durante el cual un eventual obstáculo es interpretado como cierre, parando el motor sin realizar la inversión. El valor programado indica el número de giros del motor.	012	025	025	020
P060	Regulación fuerza del motor al llegar al cierre. Si =0 regulación deshabilitada (el valor de fuerza en el cierre se calcula automáticamente) Si diferente de 0 indica el valor (expresado en % del valor max.) de fuerza ejercida el la batida.	000	000	000	000
P061	Función "Energy saving": Si=1 después de 10sg de inactividad la central apaga la salida de 24v. Y el display, que se reactivará al primer impulso recibido (Utilización aconsejable cuando se utiliza alimentación a baterías o panel solar)	000	000	000	000
P062	Funcionamiento salida de electrocarradura. Si=0 electrocarradura 110 Si=1 Salida 24v comandada por entrada ELOCK IN en modalidad impulsiva, Si=2 salida 24v comandada por entrada ELOCK IN en modalidad paso a paso. Si>2 salida 24v comandada por entrada ELOCK IN en modalidad temporizada (el valor programado indica el retardo en apagarse en sg.)	000	000	000	000
P063	Inversión dirección marcha: Si=1 invierte automáticamente la salida abre/cierra del motor y de los posibles finales de carrera apertura/cierre, evitando el tener que modificar manualmente el cableado en el caso de instalación del motor en posición invertida respecto al standard	000	000	000	000
P064	Multiplicador cuentamaniobras: Multiplica el número después del cual el cuentamaniobras total viene aplazado. Para visualizar el valor hacer referencia al párrafo "Visualización estado entradas y cuentamaniobras".	001	001	001	001
P065	Cuantamaniobras mantenimiento: Si=0 acerca el contador y debilita el aviso de mantenimiento. Si> 0 indica el nº de maniobras (x500) a efectuar antes de que la central haga una intermitencia de 4 sg indicando la necesidad de mantenimiento. Ej.: Si P065=050 número de maniobras = 50x500=25000 <b>Atención:</b> Antes de introducir un nuevo valor del cuentamaniobras de mantenimiento es necesario resetear el mismo introduciendo P065=0 y sólo seguidamente P065= "nuevo valor".	000	000	000	000
P066	Selección funcionamiento salida destellante: Si=0 salida destellante intermitente; Si=1 salida destellante fija (para destellantes provistos de circuito intermitente interno)	000	000	000	000
P067	No utilizado				
P068	No utilizado				
P069	No utilizado				
P070	No utilizado				

## PARÁMETROS DE FUNCIONAMIENTO

## 6 MENSAJES VISUALIZADOS EN EL DISPLAY


MENSAJES DE ESTADO		
Mens.	Descripción	
----	Puerta cerrada	
	Puerta abierta	
OPEN	Apertura en ejecución	
CLOS	Cierre en ejecución	
STEP	Central a la espera de mandos después de un impulso de arranque, con funcionamiento paso-paso	
BLDC	Intervención de la entrada stop	
RESP	Reset posición en cursola central apenas se reenciende después de una interrupción de alimentación, ó la puerta ha superado el nº máximo admitido (50) de inversiones sin haber llegado al tope de cierre, ó el nº máximo admitido (3) de intervenciones consecutivas del dispositivo anti-aplastamiento. Y esta cuando ha encontrado la búsqueda en desaceleración del punto de final de carrera primero de abertura y después de cierre. En ésta fase eventuales impulsos de mando son ignorados.	
MENSAJES DE ERROR		
Mens.	Descripción	Soluciones posibles
ErrP	Error posición: El procedimiento de reset posición, no llega a buen fin. La central permanece a la espera de orden.	<ul style="list-style-type: none"><li>- Verificar que no hayan obstáculos durante la carrera.</li><li>- Dar un impulso de start para activar el procedimiento de reset posición.</li><li>- Verificar que la maniobra se completa correctamente, ayudando manualmente si es necesario en el recorrido de la hoja.</li><li>- Ajustar los valores introducidos de fuerza y velocidad del motor.</li></ul>
Err3	Fotocélulas y/o dispositivos de seguridad activados o averiados.	<ul style="list-style-type: none"><li>- Controlar el funcionamiento correcto de todos los dispositivos de seguridad y/o las fotocélulas instaladas.</li></ul>
Err4	Posible avería en el circuito de potencia de la central de maniobra.	<ul style="list-style-type: none"><li>- Cortar y volver a conectar la alimentación eléctrica. Enviar un impulso de arranque; si la señalización se repite, sustituir la central de maniobra.</li></ul>
Err5	Time-out carrera de motor: el/los motores han superado el tiempo de trabajo máximo (5min) sin pararse nunca.	<ul style="list-style-type: none"><li>- dar un impulso de start para activar la maniobra de reset posición.</li><li>- verificar que la maniobra se completa correctamente.</li></ul>
Err6	Time-out detección de obstáculo: Con el sensor anti-aplastamiento deshabilitado, ha estado detectada la presencia de un obstáculo que impide el movimiento de la hoja durante más de 10 sg.	<ul style="list-style-type: none"><li>- Verificar que no hayan obstáculos durante la carrera.</li><li>- dar un impulso de start para activar la maniobra de reset posición.</li><li>- Verificar que la maniobra se complete correctamente.</li></ul>
Err7	Movimiento de los motores no detectado.	<ul style="list-style-type: none"><li>- Controlar la conexión correcta de los motores y de los encoder correspondientes.</li><li>- Comprobar el posicionamiento correcto de los Puentes J5 y J9, como se indica en el esquema eléctrico.</li><li>- Si la señalización se repite, sustituir la central de maniobra.</li></ul>

## 7 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.

## 8 DESMANTELAMIENTO DEL PRODUCTO

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

# NET24N

**Central de comando universal para motores de 24V**  
Instruções de funcionamento e advertências

## Índice

<b>1</b>	<b>Resumo das advertências</b>	<b>137</b>	<b>5</b>	<b>Programação avançada</b>	<b>165</b>
<b>2</b>	<b>Descrição do produto</b>	<b>138</b>	<b>6</b>	<b>Mensagens no Display</b>	<b>170</b>
<b>3</b>	<b>Dados Técnicos</b>	<b>138</b>	<b>7</b>	<b>Teste da Instalação</b>	<b>170</b>
<b>4</b>	<b>Configurações</b>	<b>139</b>	<b>8</b>	<b>Eliminação do produto</b>	<b>170</b>
<b>4.1</b>	<b>Portões de correr</b>	<b>141</b>			
<b>4.2</b>	<b>Portões de batente</b>	<b>147</b>			
<b>4.3</b>	<b>Portas basculantes</b>	<b>153</b>			
<b>4.4</b>	<b>Barreiras</b>	<b>159</b>			

## 1 RESUMO DAS ADVERTÊNCIAS

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

**⚠ ATENÇÃO** A utilização deste produto em condições anómalas não previstas pelo fabricante pode criar situações de perigo, e por esta razão todas as condições prescritas nestas instruções devem ser respeitadas.

**⚠ ATENÇÃO** A **DEA System** recorda a todos os utilizadores que a escolha e instalação de todos os materiais e dispositivos que compõem o sistema de automação completo, devem cumprir com as Directivas Europeias 2006/42/CE (Directiva Máquinas), 2004/108/CE (compatibilidade electromagnética), 2006/95/CE (equipamentos eléctricos de baixa tensão). A fim de assegurar um adequado nível de segurança, além das normas locais, é aconselhável cumprir também com as directivas acima mencionados em todos os países extra europeus.

**⚠ ATENÇÃO** O produto não pode ser instalado em nenhuma circunstância em atmosferas explosivas ou ambientes que possam ser agressivos e danificar partes deste.

**⚠ ATENÇÃO** Para garantir um nível adequado de segurança eléctrica manter sempre os cabos de alimentação de 230V (intervalo mínimo de 4 mm em aberto ou 1mm através de isolamento) afastados dos cabos de muito baixa tensão (fonte de alimentação de motores, controlos, fechaduras eléctricas, fornecimento de energia aérea e circuitos auxiliares) e aperte os últimos com braçadeiras apropriadas perto das placas terminais.

**⚠ ATENÇÃO** Todas as operações de instalação, manutenção, limpeza ou reparação em qualquer parte do sistema deve ser realizada exclusivamente por pessoal qualificado, com o fornecimento de energia desligado trabalhando em estrita conformidade com as normas e regulamentos eléctricos em vigor no País de instalação.

**⚠ ATENÇÃO** A utilização de peças de reposição não indicadas pela **DEA System** e / ou a remontagem incorrecta pode criar risco a pessoas, animais e bens e também danificar o produto. Por esta razão, utilize sempre apenas as componentes indicadas pela **DEA System** e obedeça às instruções de montagem.

**⚠ ATENÇÃO** A avaliação incorrecta das forças de impacto pode causar sérios danos a pessoas, animais ou bens. A **DEA System** recorda ao instalador que deve verificar se as forças de impacto, medidas conforme o indicado pela norma EN 12445, são realmente abaixo dos limites estabelecidos pela norma EN12453.

**⚠ ATENÇÃO** Todos os dispositivos de segurança externos utilizados para o cumprimento dos limites de forças de impacto devem estar em conformidade com a norma EN12978.

**⚠ ATENÇÃO** Em conformidade com a Directiva 2002/96/CE relativa aos resíduos de equipamentos eléctricos e electrónicos (REEE), este produto eléctrico não deve ser tratado como resíduo urbano misto. Por favor, descarte o produto levando-o para um local apropriado para a reciclagem municipal.

## 2 DESCRIÇÃO DO PRODUTO

NET24N é uma central de comando universal para automações **DEA** System de 1 ou 2 motores de 24V com ou sem encoder.

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

## 3 DADOS TÉCNICOS

	TYPE 00			TYPE 01			TYPE 02	TYPE 03	
	LIVI 5/24	LIVI 8/24	GULLIVER	GEKO	LOOK MAC	LIVI 500 LIVI 502	LIVI 902/24 LIVI 905/24	PASS	STOP
									4÷5 mt
Tensão de alimentação (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)								
Potência nominal do transformador (VA)	80 VA (230/22V)	250 VA (230/22V)	120 VA (230/22V)	150 VA (230/22V)				150 VA (230/22V)	250 VA* (230/22V)
Fusível F2 (A) (transformador)	2A	3,15A	2A	3,15A			2A	3,15A	4A*
Baterias	2x 12V 1,3A	2x 12V 4A	2x 12V 1,3A				2x 12V 4A		
Fusível F1 (A) (Entrada de baterias)	15A								
Saídas de 24V para os motores (corrente máxima de saída) (A)	1x 5A	1x 10A	2x 5A					2x 5A	2x 7A*
	Atenção: Os valores indicados são calculados tomando como base a potência máxima fornecida pelos respectivos processadores. Em termos absolutos, a corrente máxima de cada saída não deve exceder 10A.								
Saída para alimentação de circuitos auxiliares	+24 V === max 200mA								
Saída de “Warning”	+24 V === max 15 W								
Saída para fechadura eléctrica	24V === max 5W ou max 1 art. 110								
Saída para pirilampo	24 V === max 15W								
Gama de temperaturas de funcionamento (°C)	-20÷50 °C								
Frequência do receptor	433,92 MHz								
Tipo de código do emissor	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch								
Numero máximo de emissores controlados	100								

\* Valores para a STOP com haste ≥ 6 m.



## CONFIGURAÇÃO DA CENTRAL DE COMANDO

A central de comando Net24N pode ser utilizada para o controlo dos seguintes tipos (TYPE) de fecho motorizados pela DEA System: Portas de batente e de correr, portas basculantes e barreiras.

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

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

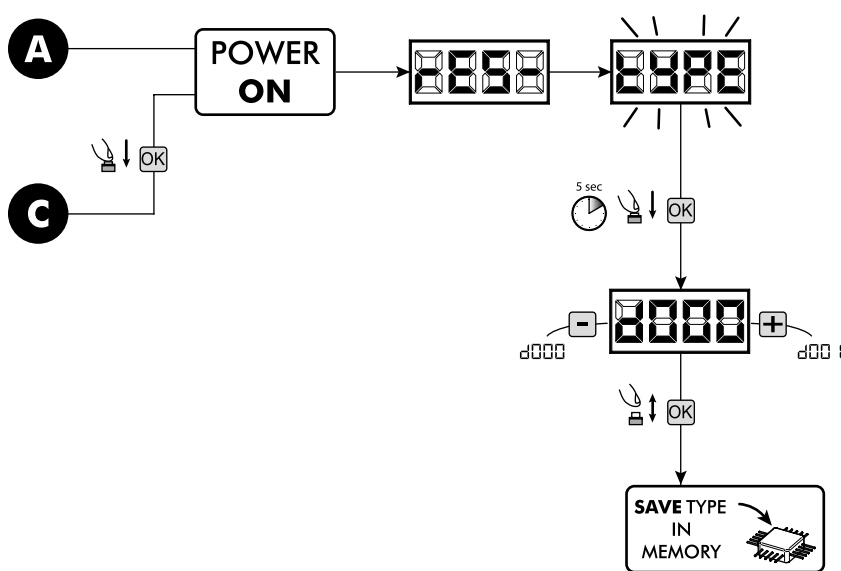
Se necessário, o tipo (TYPE) de fecho pode ser configurado posteriormente de acordo com o diagrama C.

## PRIMEIRA LIGAÇÃO DA CENTRAL DE COMANDO

### Configuração inicial

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

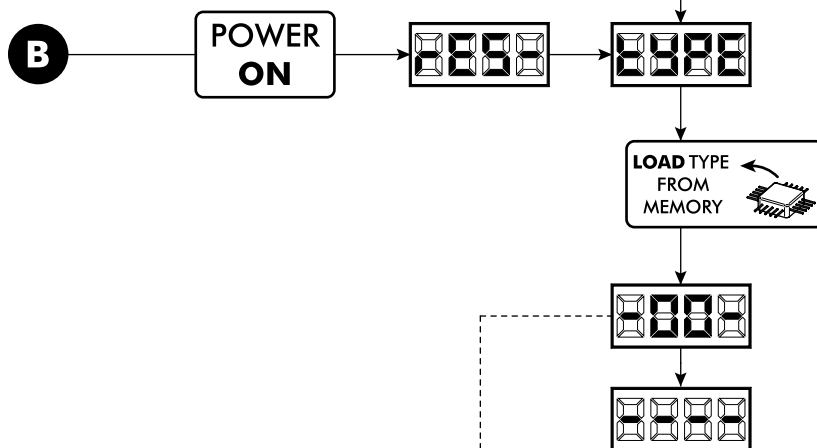
1. Alimente a central, o display mostra em sequência a escrita "rES-" e "TYPE" a piscar;
2. Pressione a tecla **OK** e espere 5 segundos até o display mostrar **----**;
3. Actue nas teclas **+** e **-**, para seleccionar a configuração desejada dependendo do tipo de instalação (ex. **0002**) e confirme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



### Ignições seguintes

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

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



### Modificar a configuração existente

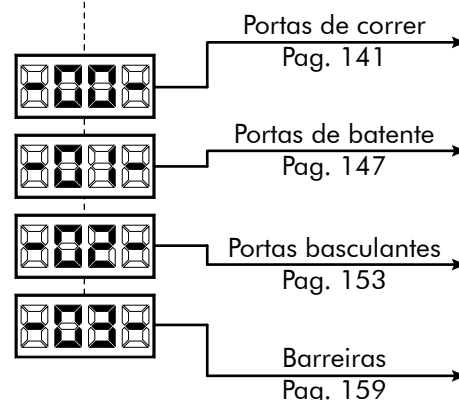
**C** Se já tiver salvo uma configuração e quiser mudá-la, proceda da seguinte forma:

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

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

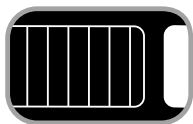
⚠ No entanto, se o procedimento de reconfiguração for levado até ao fim, a nova configuração irá tomar o lugar da anterior e irá ser recarregada no futuro.

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



idea  
system

[illegible]



## 4.1

## CONFIGURAÇÃO DE PORTÕES DE CORRER

## LIGAÇÕES ELÉCTRICAS

Execute a cablagem seguindo as instruções da “Tabela 1” e os diagramas na página 142.

Tabela 1 “Ligações aos terminais da central”

1-2		Saída de +24 V === para dispositivos auxiliares 200mA
3-4		Entrada para o transformador de 22 V ~
5-6		Entrada para ligação de baterias de 24 V === ou acumulador fotovoltaico Green Energy (Respeitar a polaridade).
7-8		Saída para o motor 1
9		Ligação do caixa metálica do motores
10-11		Saída para o motor 2 (se estiverem presentes)
12-13		Saída de 24 V === max 15 W para ligação de luz de aviso de porta aberta fixe/intermitente (se P052=0/1) ou de luz de cortesia (se P052>1)
14-15		Saída para fechadura eléctrica max 1 art. 110 (se P062=0) ou saída de 24V === Max. 5W configurável (se P062≠0)
16-17		Saída para pirilampo 24 V max 15W art. Lumy/24A/S
18-19		<b>18 - N.C.</b> Input 6 FCC 1. Se activada pára o motor M1 no fecho. <b>19 - Com</b> <b>Se não utilizado curto-circuite.</b>
20-21		<b>20 - N.C.</b> Input 5 FCA 1. Se activada pára o motor M1 na abertura. <b>21 - Com</b> <b>Se não utilizado curto-circuite.</b>
22-23		<b>22 - N.C.</b> Input 4 PHOTO 1. Quando activado (veja parâmetro P050 na tabela), a activação da PHOTO 1 provoca: uma inversão da direcção (durante o fecho), a paragem do movimento (na abertura), impedir o início do movimento (porta fechada). <b>23 - Com</b> <b>Se não utilizado curto-circuite</b>
24-25		<b>24 - N.C.</b> Input 3 SAFETY. Se activado, activa a inversão. Ver P055 e P056 na tabela de parâmetros. <b>25 - Com</b> <b>Se não utilizado curto-circuite</b>
26-27		<b>26 - N.O.</b> <b>27 - Com</b> Input 2 PED. Se activada, abre apenas o motor 1.
28-29		<b>28 - N.O.</b> <b>29 - Com</b> Input 1 START. Se activada provoca: a abertura ou fecho do motor. Pode funcionar no modo de “inversão” (P049=0) ou “passo-a-passo” (P049=1).
30		Entrada para antena
31		Entrada para a massa da antena
32-33		Entrada DEA_NET (não utilizada no momento)
CON 1		Entrada de 230 V ~ ±10% (50/60 Hz)
J5	J9	Ponte para selecção do encoder (J5=M1 - J9=M2): • Posição A = motores com encoder (não esquecer de colocar P029=0) • Posição B = motores sem encoder (não esquecer de colocar P029=1)

Se a instalação requer comandos diferentes e / ou adicionais ao padrão, pode-se configurar cada entrada para a função exigida.  
**Consulte o capítulo “Programação Avançada”.**

PT

PORTÕES DE CORRER





# PROGRAMAÇÃO PADRÃO

## 1 Alimentação

Alimente a central, o display mostra os seguintes símbolos "rES-", "tYPE", "-00-" e depois "----".



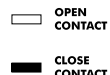
\* Se a central de comando já foi programada e houver uma falha de corrente ou esta for desligada – quando voltar a ser alimentada e for dado um comando de START, o processo de redefinição da posição é realizado (ver "rESP" na tabela "Estado das MENSAGENS DE TRABALHO" na página 170).

## 2 Visualização das entradas e estado do contador de operações

1. Pressione a tecla **OK** durante 15 segundos;

2. O display irá mostrar respectivamente:

Estado das entradas (verificar se está correcto);



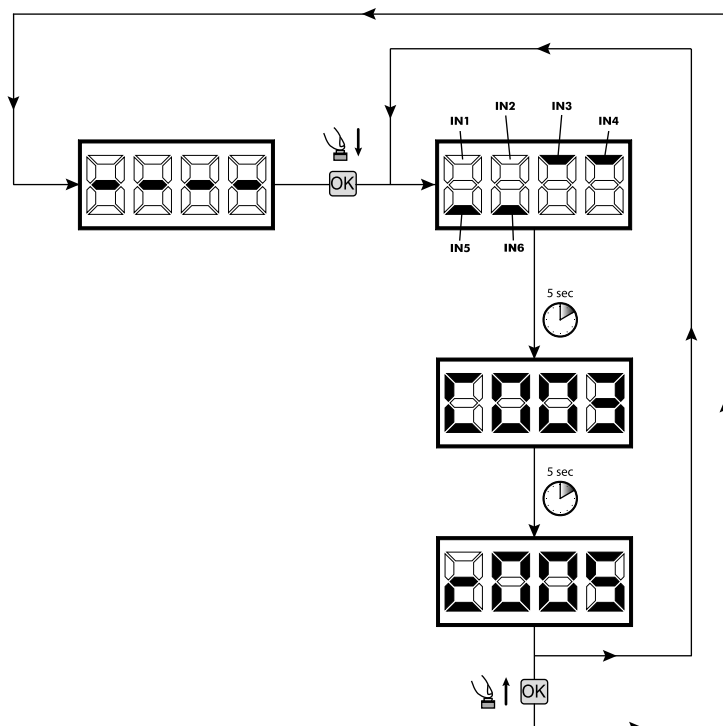
O Total do contador de operações (\* vedi P064):

ex:  $\square\square\square = 3 \times 1000^* = 3000$  operações realizadas

Contador de operações para manutenção (\* vedi P065):

ex:  $\square\square\square = 5 \times 500 = 2500$  operações em falta antes do pedido de intervenções de manutenção ( $\square---$  = contador de manobras desactivado)

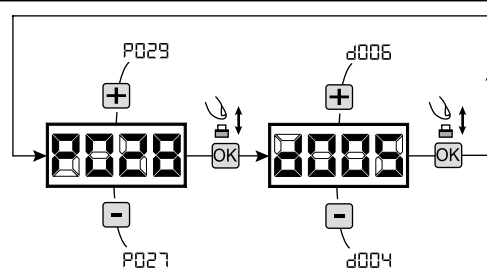
3. Mantenha premida a tecla **OK** para exibir uma 3 opções cíclicas, ou solte o botão **OK** para sair do parâmetro.



## 3 Selecção do tipo de motores

# ! IMPORTANTE !

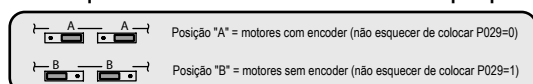
1. Percorrer os parâmetros com as teclas **+** e **-** até visualizar P028;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla **OK**;
3. Agindo nas teclas **+** e **-**, defina:
  - d005=LIVI 5/24;
  - d006=LIVI 8/24;
  - d007=GULLIVER;
4. Confirme a sua escolha pressionando a tecla **OK** (o display volta para o P028 de novo).



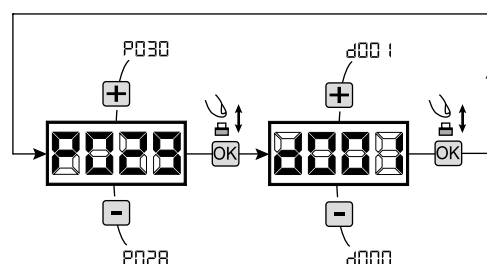
## 4 Selecção de motores com ou sem encoder

# ! IMPORTANTE !

**Aviso:** Não esquecer de colocar correctamente os jumpers J5 e J9.



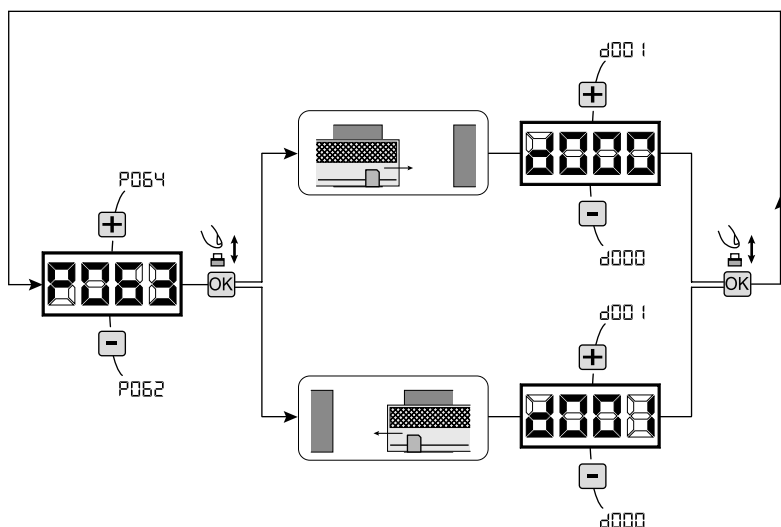
1. Percorra os parâmetros através do **+** e **-** até visualizar o P029;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla **OK**;
3. Com as teclas **+** e **-**, defina:
  - d000=para motores com encoder;
  - d001=para motores sem encoder;
4. Confirme a escolha pressionando a tecla **OK** (o display volta para P029).



## 5 Selecção da direcção do movimento

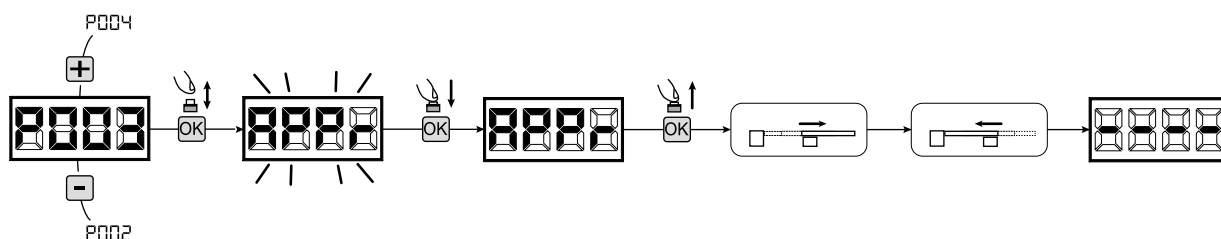
1. Percorra os parâmetros com as teclas **+** e **-** até visualizar P063;
2. Acesse ao parâmetro pressionando a tecla **OK**;
3. Através das teclas **+** e **-**, defina:
  - d000=motor na posição padrão (do lado esquerdo);
  - d001=motor na posição invertida (do lado direito);
4. Confirme a escolha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

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



## 6 Aprendizagem do curso do motor

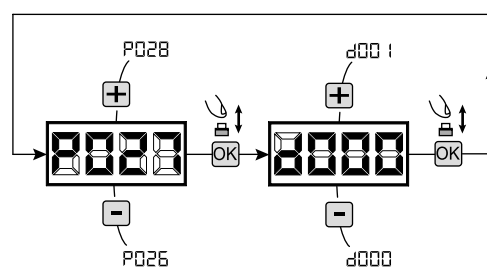
1. Percorra os parâmetros com os símbolos **+** e **-** até aparecer no display P003;
2. Confirme pressionando a tecla **OK**;
3. Quando o símbolo "PPPr" piscar, pressione a tecla **OK** durante alguns segundos;
4. Liberte a tecla **OK** quando o símbolo "PPPr" deixar de piscar, inicia o procedimento de aprendizagem;
5. Espere que a porta procure e pare no batente de abertura e depois no batente de fecho.  
Se desejar antecipar a paragem na abertura, pode intervir manualmente dando um impulso no botão de "Start" (ou pressionando a tecla "OK" na central de comando) simulando o batente.
6. No fim do procedimento estar concluído, o display irá mostrar "----".



## 7 Aprendizagem dos emissores

### 7.1 Selecção do código dos emissores

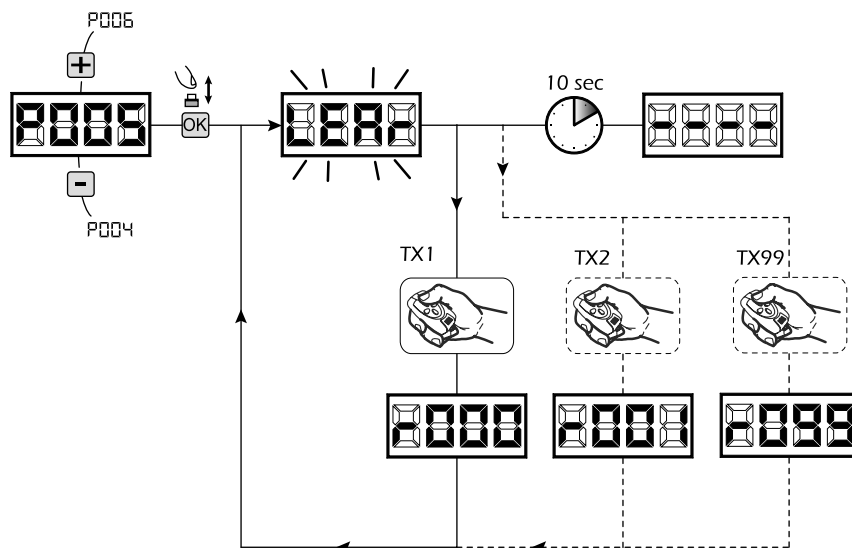
1. Percorra os parâmetros com os símbolos **+** e **-** até aparecer no display P027;
2. Confirme pressionando a tecla **OK**;
3. Selecciona o tipo de emissor que vai utilizar através das teclas **+** e **-**:
  - d000=rolling-code fixe (aconselhado);
  - d001=rolling-code complete;
  - d002=dip-switch;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



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

## 7.2 Aprendizagem

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

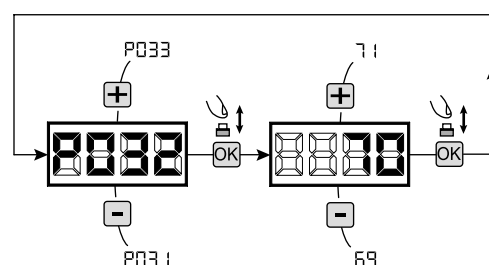


**Aviso:** No caso de se usarem emissores com codificação rolling-code, o receptor pode por-se em modo de programação pressionando o botão oculto de um emissor já programado.

## 8 Ajuste dos parâmetros de funcionamento

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

1. Percorra os parâmetros até aparecer (por ex. P032);
2. Confirme pressionando a tecla  $\text{OK}$ ;
3. Pressionando as teclas  $\oplus$  e  $\ominus$ , ajuste o valor desejado;
4. Confirme pressionando a tecla  $\text{OK}$  (o display mostra o de novo o parâmetro seleccionado).



**Para a lista completa dos "Parâmetros de funcionamento" consulte a tabela na página 168.**

## 9 Programação completa

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

**Para realizar qualquer operação de "Programação Avançada" (cancelamento de emissores, configuração de entradas, etc.), ver a página 165.**



idea  
system

[illegible]





## 4.2

## CONFIGURAÇÃO DE PORTÕES DE BATENTE

## LIGAÇÕES ELÉCTRICAS

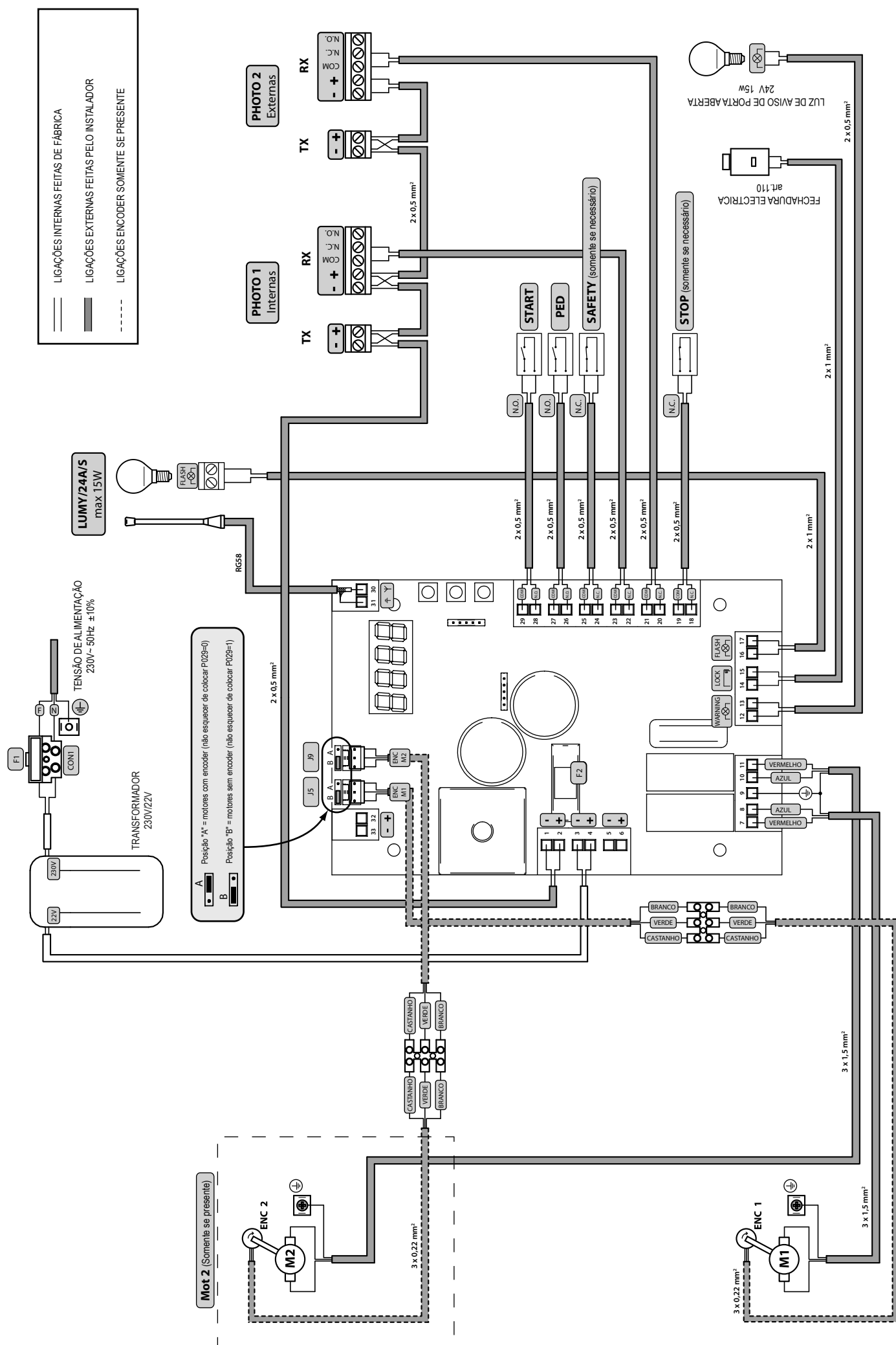
Execute a cablagem seguindo as instruções da “Tabela 1” e os diagramas na página 148.

Tabela 1 “Ligações aos terminais da central”

1-2		Saída de +24 V === para dispositivos auxiliares 200mA
3-4		Entrada para o transformador de 22 V ~
5-6		Entrada para ligação de baterias de 24 V === ou acumulador fotovoltaico Green Energy (Respeitar a polaridade).
7-8		Saída para o motor 1
9		Ligação do caixa metálica do motores
10-11		Saída para o motor 2 (se estiverem presentes)
12-13		Saída de 24 V === max 15 W para ligação de luz de aviso de porta aberta fixe/intermitente (se P052=0/1) ou de luz de cortesia (se P052>1)
14-15		Saída para fechadura eléctrica max 1 art. 110 (se P062=0) ou saída de 24V === Max. 5W configurável (se P062≠0)
16-17		Saída para pirilampo 24 V max 15W art. Lumy/24A/S
18-19		<div> <div>18 - N.C.</div> <div>19 - Com</div> </div> Input 6 STOP. Em caso de intervenção, pára o movimento de ambos os motores durante qualquer operação. <b>Se não utilizado curto-circuite.</b>
20-21		<div> <div>20 - N.C.</div> <div>21 - Com</div> </div> Input 5 PHOTO 2. Quando activado (veja parâmetro P051 na tabela), a activação da PHOTO 2 provoca: uma inversão da direcção (durante o fecho), a paragem do movimento (na abertura), impedir o início do movimento (porta fechada). <b>Se não utilizado curto-circuite.</b>
22-23		<div> <div>22 - N.C.</div> <div>23 - Com</div> </div> Input 4 PHOTO 1. Quando activado (veja parâmetro P050 na tabela), a activação da PHOTO 1 provoca: uma inversão da direcção (durante o fecho), a paragem do movimento (na abertura), impedir o início do movimento (porta fechada). <b>Se não utilizado curto-circuite.</b>
24-25		<div> <div>24 - N.C.</div> <div>25 - Com</div> </div> Input 3 SAFETY. Se activado, activa a inversão. Ver P055 e P056 na tabela de parâmetros. <b>Se não utilizado curto-circuite.</b>
26-27		<div> <div>26 - N.O.</div> <div>27 - Com</div> </div> Input 2 PED. Se activada, abre apenas o motor 1.
28-29		<div> <div>28 - N.O.</div> <div>29 - Com</div> </div> Input 1 START. Se activada provoca: a abertura ou fecho do motor. Pode funcionar no modo de “inversão” (P049=0) ou “passo-a-passo” (P049=1).
30		Entrada para antena
31		Entrada para a massa da antena
32-33		Entrada DEA_NET (não utilizada no momento)
CON 1		Entrada de 230 V ~ ±10% (50/60 Hz)
J5	J9	Ponte para selecção do encoder (J5=M1 - J9=M2): <ul style="list-style-type: none"> <li>• Posição A = motores com encoder (não esquecer de colocar P029=0)</li> <li>• Posição B = motores sem encoder (não esquecer de colocar P029=1)</li> </ul>

Se a instalação requer comandos diferentes e / ou adicionais ao padrão, pode-se configurar cada entrada para a função exigida.  
**Consulte o capítulo “Programação Avançada”.**





# PROGRAMAÇÃO PADRÃO

## 1 Alimentação

Alimente a central, o display mostra os seguintes símbolos "rES-", "tYPE", "-01-" e depois "----".



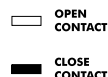
\* Se a central de comando já foi programada e houver uma falha de corrente ou esta for desligada – quando voltar a ser alimentada e for dado um comando de START, o processo de redefinição da posição é realizado (ver "rESP" na tabela "Estado das MENSAGENS DE TRABALHO" na página 170).

## 2 Visualização das entradas e estado do contador de operações

1. Pressione a tecla **OK** durante 15 segundos;

2. O display irá mostrar respectivamente:

Estado das entradas (verificar se está correcto);



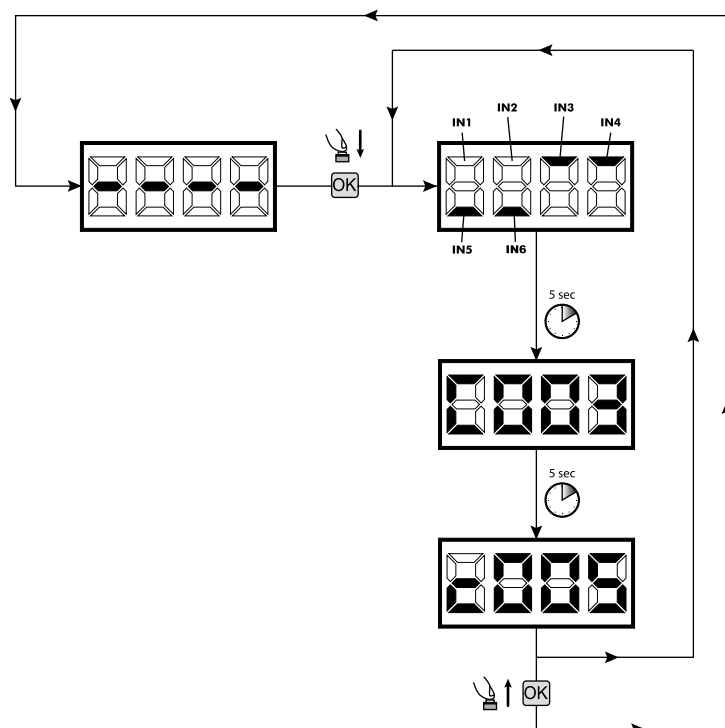
O Total do contador de operações (\* vedi P064):

ex:  $3000 = 3 \times 1000^* = 3000$  operações realizadas

Contador de operações para manutenção (\* vedi P065):

ex:  $5000 = 5 \times 1000 = 5000$  operações em falta antes do pedido de intervenções de manutenção (--- = contador de manobras desactivado)

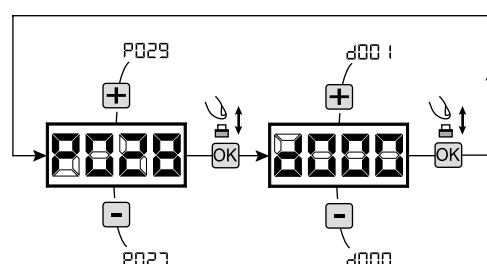
3. Mantenha premida a tecla **OK** para exibir uma 3 opções cíclicas, ou solte o botão **OK** para sair do parâmetro.



## 3 Selecção do tipo de motores

# ! IMPORTANTE !

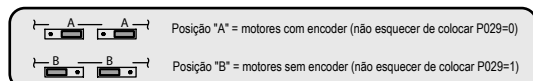
1. Percorrer os parâmetros com as teclas **+** e **-** até visualizar P028;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla **OK**;
3. Agindo nas teclas **+** e **-**, defina:
  - d000=GEKO;
  - d001=LOOK - MAC;
  - d002=GHOST;
  - d003=LIVI 500/502;
4. Confirme a sua escolha pressionando a tecla **OK** (o display volta para o P028 de novo).



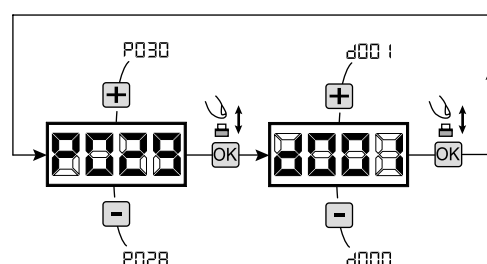
## 4 Selecção de motores com ou sem encoder

# ! IMPORTANTE !

**Aviso:** Não esquecer de colocar correctamente os jumpers J5 e J9.

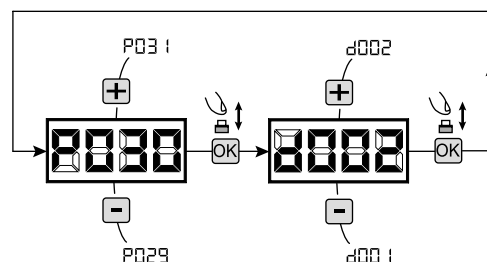


1. Percorra os parâmetros através do **+** e **-** até visualizar o P029;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla **OK**;
3. Com as teclas **+** e **-**, defina:
  - d000=para motores com encoder;
  - d001=para motores sem encoder;
4. Confirme a escolha pressionando a tecla **OK** (o display volta para P029).



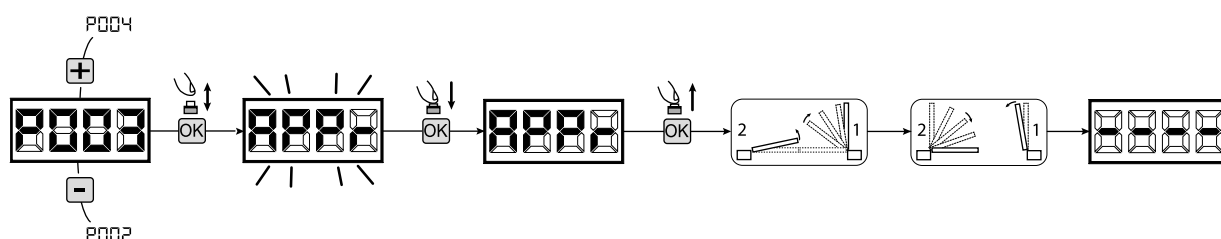
## 5 Selecção de funcionamento a 1 ou 2 motores

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



## 6 Aprendizagem do curso do motor

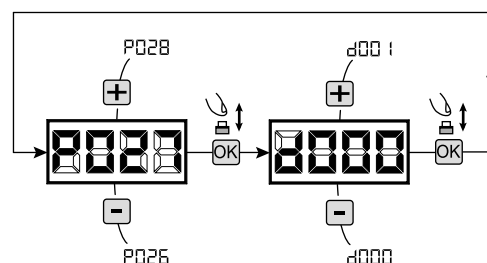
1. Percorra os parâmetros com as teclas **+** e **-** até visualizar P003;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla **OK**;
3. Quando "PPP" piscar, continue pressionando a tecla **OK**;
4. Liberte a tecla **OK** quando "PPP" deixar de piscar; o procedimento de aprendizagem inicia;
5. Espere que a porta (ou portas no caso de usar 2 motores) procure e pare no batente de abertura e depois no batente de fecho. Se desejar antecipar a paragem na abertura, pode intervir manualmente dando um impulso no botão de "Start" (ou pressionando a tecla "OK" na central de comando) simulando o batente.
6. No fim do procedimento estar concluído, o display irá mostrar "----".



## 7 Aprendizagem dos emissores

### 7.1 Selecção do código dos emissores

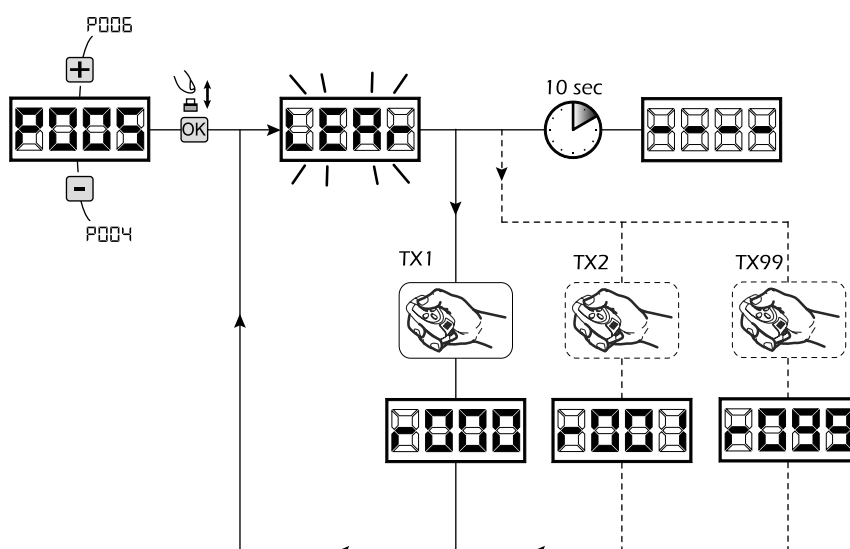
1. Percorra os parâmetros com os símbolos **+** e **-** até aparecer no display P027;
2. Confirme pressionando a tecla **OK**;
3. Selecciona o tipo de emissor que vai utilizar através das teclas **+** e **-**:
  - d000=rolling-code fixe (aconselhado);
  - d001=rolling-code complete;
  - d002=dip-switch;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



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

### 7.2 Aprendizagem

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



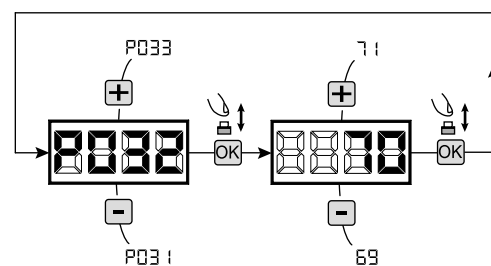
**Aviso:** No caso de se usarem emissores com codificação rolling-code, o receptor pode por-se em modo de programação pressionando o botão oculto de um emissor já programado.

## 8 Ajuste dos parâmetros de funcionamento

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

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

**Para a lista completa dos “Parâmetros de funcionamento” consulte a tabela na página 168.**



## 9 Programação completa

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

**Para realizar qualquer operação de “Programação Avançada” (cancelamento de emissores, configuração de entradas, etc.), ver a página 165.**



[illegible]



## 4.3 CONFIGURAÇÃO DE PORTÕES BASCULANTES

### LIGAÇÕES ELÉCTRICAS

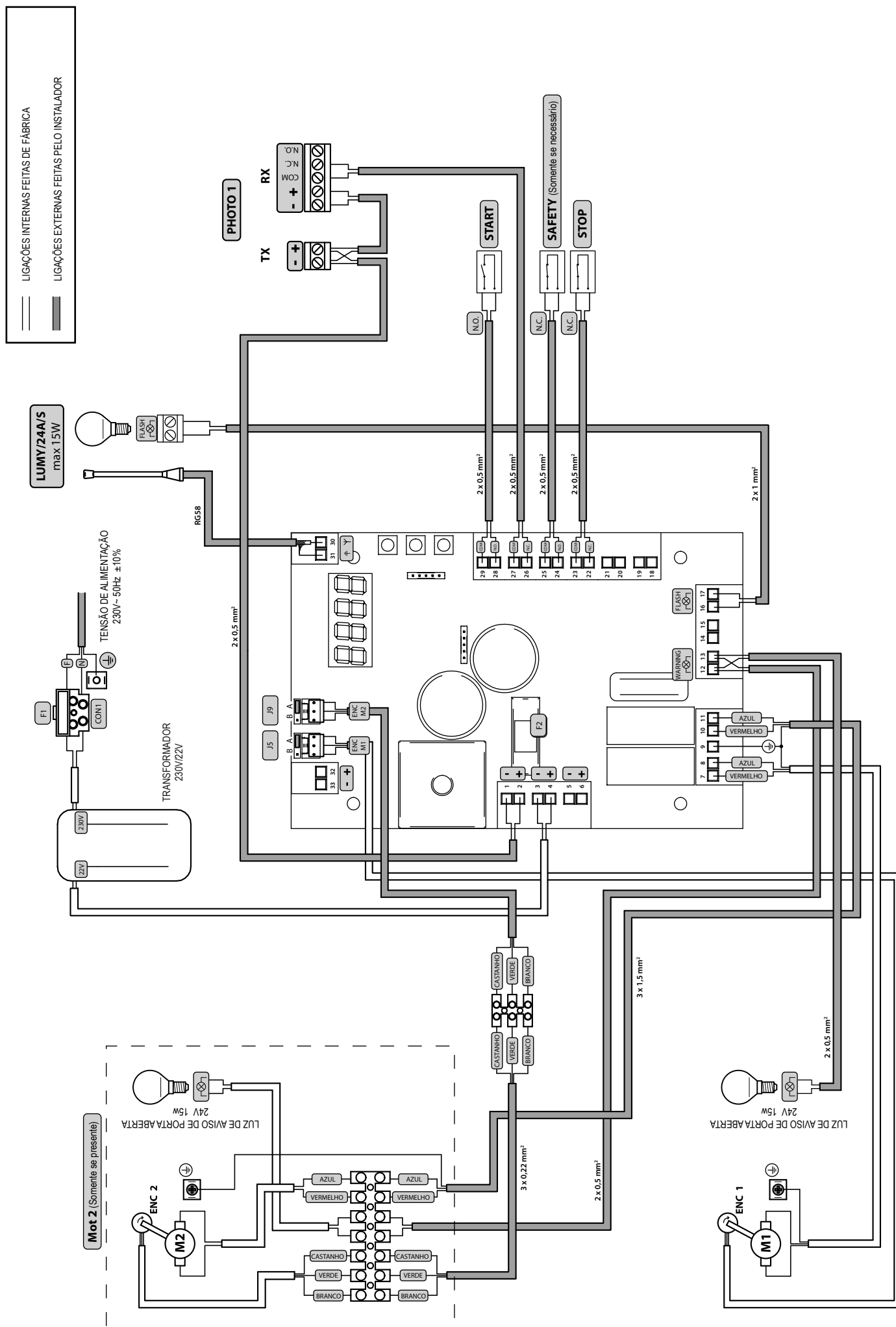
Execute a cablagem seguindo as instruções da “Tabela 1” e os diagramas na página 154.

Tabela 1 “Ligações aos terminais da central”

1-2		Saída de +24 V === para dispositivos auxiliares 200mA
3-4	22 V ~	Entrada para o transformador de 22 V ~
5-6	24VBatt	Entrada para ligação de baterias de 24 V === ou acumulador fotovoltaico Green Energy (Respeitar a polaridade).
7-8		Saída para o motor 1
9		Ligação do caixa metálica do motores
10-11		Saída para o motor 2 (se presente)
12-13		Saída de 24 V === max 15 W para ligação de luz de aviso de porta aberta fixe/intermitente (se P052=0/1) ou de luz de cortesia (se P052>1)
14-15		Saída para fechadura eléctrica max 1 art. 110 (se P062=0) ou saída de 24V === Max. 5W configurável (se P062≠0)
16-17		Saída para pirilampo 24 V max 15W art. Lumy/24A/S
18-19	18 - N.O.	Input 6. Não utilizado.
	19 - Com	
20-21	20 - N.O.	Input 5. Não utilizado.
	21 - Com	
22-23	22 - N.C.	Input 4 STOP. Quando activada, pára o movimento de ambos os motores durante qualquer operação. <b>Se não utilizado curto-circuite.</b>
	23 - Com	
24-25	24 - N.C.	Input 3 SAFETY. Se activado, activa a inversão. Ver P055 e P056 na tabela de parâmetros. <b>Se não utilizado curto-circuite.</b>
	25 - Com	
26-27	26 - N.C.	Input 2 PHOTO 1. Quando activado (veja parâmetro P050 na tabela), a activação da PHOTO 1 provoca: uma inversão da direcção (durante o fecho), a paragem do movimento (na abertura), impedir o início do movimento (porta fechada). <b>Se não utilizado curto-circuite.</b>
	27 - Com	
28-29	28 - N.O.	Input 1 START. Se activada provoca: a abertura ou fecho do motor. Pode funcionar no modo de “inversão” (P049=0) ou “passo-a-passo” (P049=1).
	29 - Com	
30		Entrada para antena
31		Entrada para a massa da antena
32-33	DEA_NET	Entrada DEA_NET (não utilizada no momento)
CON 1		Entrada de 230 V ~ ±10% (50/60 Hz)
J5	J9	JPonte para selecção do encoder (J5=M1 - J9=M2):
		• Posição A = motores com encoder (não esquecer de colocar P029=0)
		• Posição B = motores sem encoder (não esquecer de colocar P029=1)

Se a instalação requer comandos diferentes e / ou adicionais ao padrão, pode-se configurar cada entrada para a função exigida. **Consulte o capítulo “Programação Avançada”.**







# PROGRAMAÇÃO PADRÃO

## 1 Alimentação

Alimente a central, o display mostra os seguintes símbolos "rES-", "tYPE", "-02-" e depois "----".



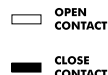
\* Se a central de comando já foi programada e houver uma falha de corrente ou esta for desligada – quando voltar a ser alimentada e for dado um comando de START, o processo de redefinição da posição é realizado (ver "rESP" na tabela "Estado das MENSAGENS DE TRABALHO" na página 170).

## 2 Visualização das entradas e estado do contador de operações

1. Pressione a tecla **OK** durante 15 segundos;

2. O display irá mostrar respectivamente:

Estado das entradas (verificar se está correcto);



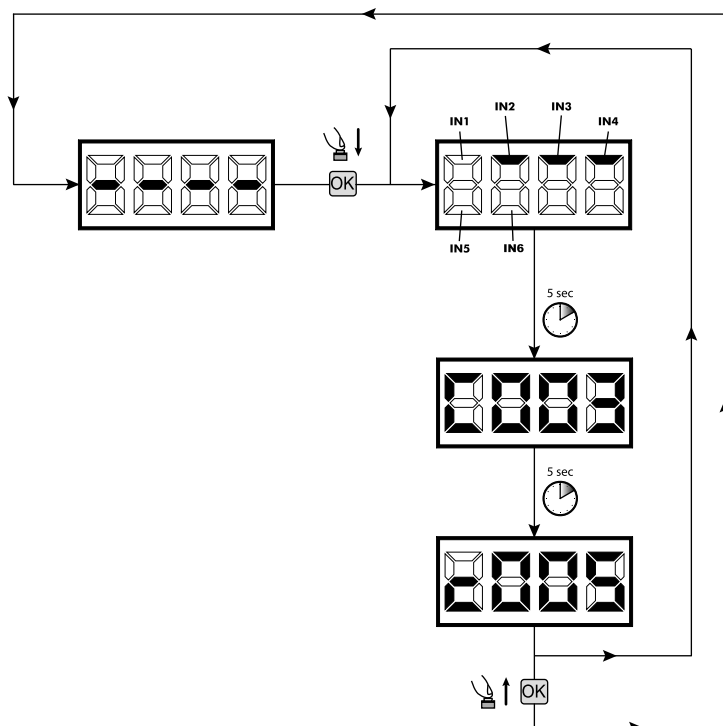
O Total do contador de operações (\* vedi P064):

ex:  $[\square\square\square] = 3 \times 1000^* = 3000$  operações realizadas

Contador de operações para manutenção (\* vedi P065):

ex:  $[\square\square\square] = 5^* \times 500 = 2500$  operações em falta antes do pedido de intervenções de manutenção ( $[\square\square\square] =$  contador de manobras desactivado)

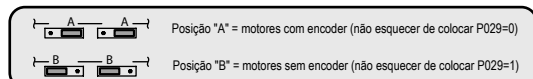
3. Mantenha premida a tecla **OK** para exibir uma 3 opções cíclicas, ou solte o botão **OK** para sair do parâmetro.



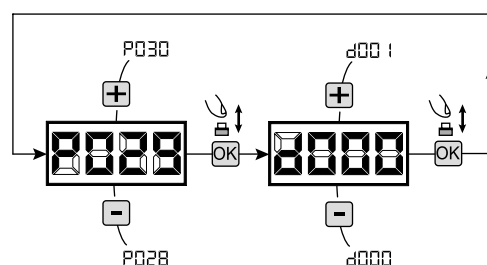
## 3 Selecção de motores com ou sem encoder

# ! IMPORTANTE !

**Aviso:** Não esquecer de colocar correctamente os jumpers J5 e J9.

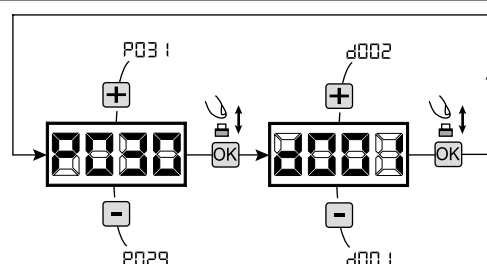


1. Percorra os parâmetros através do **+** e **-** até visualizar o P029;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla **OK**;
3. Com as teclas **+** e **-**, defina:
  - d000=para motores com encoder;
  - d001=para motores sem encoder;
4. Confirme a escolha pressionando a tecla **OK** (o display volta para P029).



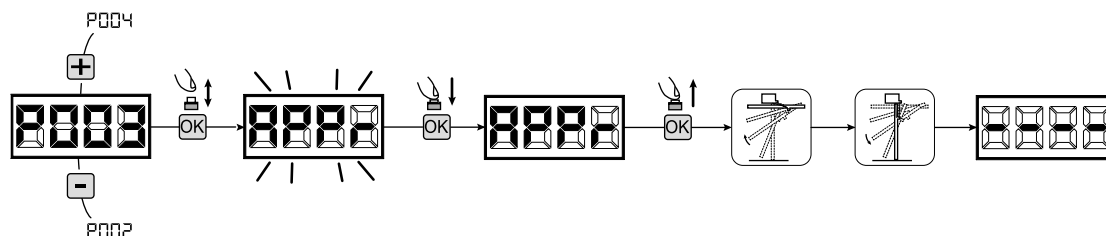
## 4 Selecção de funcionamento a 1 ou 2 motores

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



## 5 Aprendizagem do curso do motor

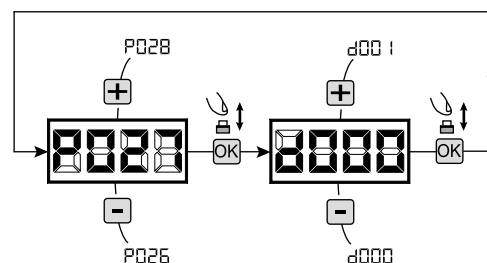
1. Percorra os parâmetros com as teclas **+** e **-** até visualizar P003;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla **OK**;
3. Quando "RPPr" piscar, continue pressionando a tecla **OK**;
4. Liberte a tecla **OK** quando "RPPr" deixar de piscar; o procedimento de aprendizagem inicia;
5. Espere que a porta procure e pare no batente de abertura e depois no batente de fecho.  
Se desejar antecipar a paragem na abertura, pode intervir manualmente dando um impulso no botão de "Start" (ou pressionando a tecla "OK" na central de comando) simulando o batente.
6. No fim do procedimento estar concluído, o display irá mostrar "----".



## 6 Aprendizagem dos emissores

### 6.1 Selecção do código dos emissores

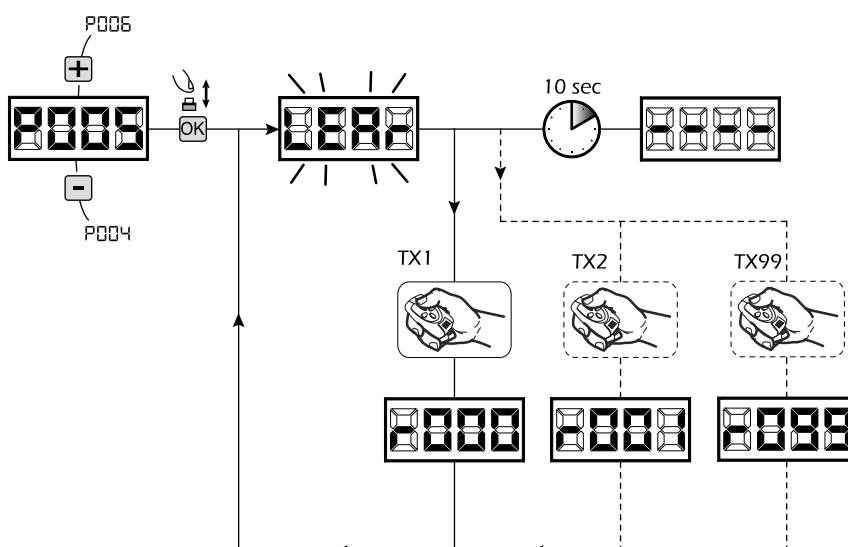
1. Percorra os parâmetros com os símbolos **+** e **-** até aparecer no display P027;
2. Confirme pressionando a tecla **OK**;
3. Selecione o tipo de emissor que vai utilizar através das teclas **+** e **-**:  
 - d000=rolling-code fixe (aconselhado);  
 - d001=rolling-code complete;  
 - d002=dip-switch;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



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

### 6.2 Aprendizagem

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

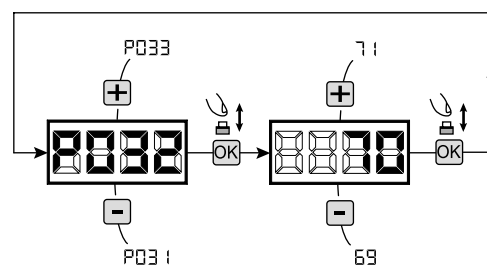


**Aviso:** No caso de se usarem emissores com codificação rolling-code, o receptor pode por-se em modo de programação pressionando o botão oculto de um emissor já programado.

## 7 Ajuste dos parâmetros de funcionamento

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

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



**Para a lista completa dos “Parâmetros de funcionamento” consulte a tabela na página 168.**

## 8 Programação completa

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

**Para realizar qualquer operação de “Programação Avançada” (cancelamento de emissores, configuração de entradas, etc.), ver a página 165.**





## NOTES

[illegible]



## 4.4 CONFIGURAÇÃO DE BARREIRAS

### LIGAÇÕES ELÉCTRICAS

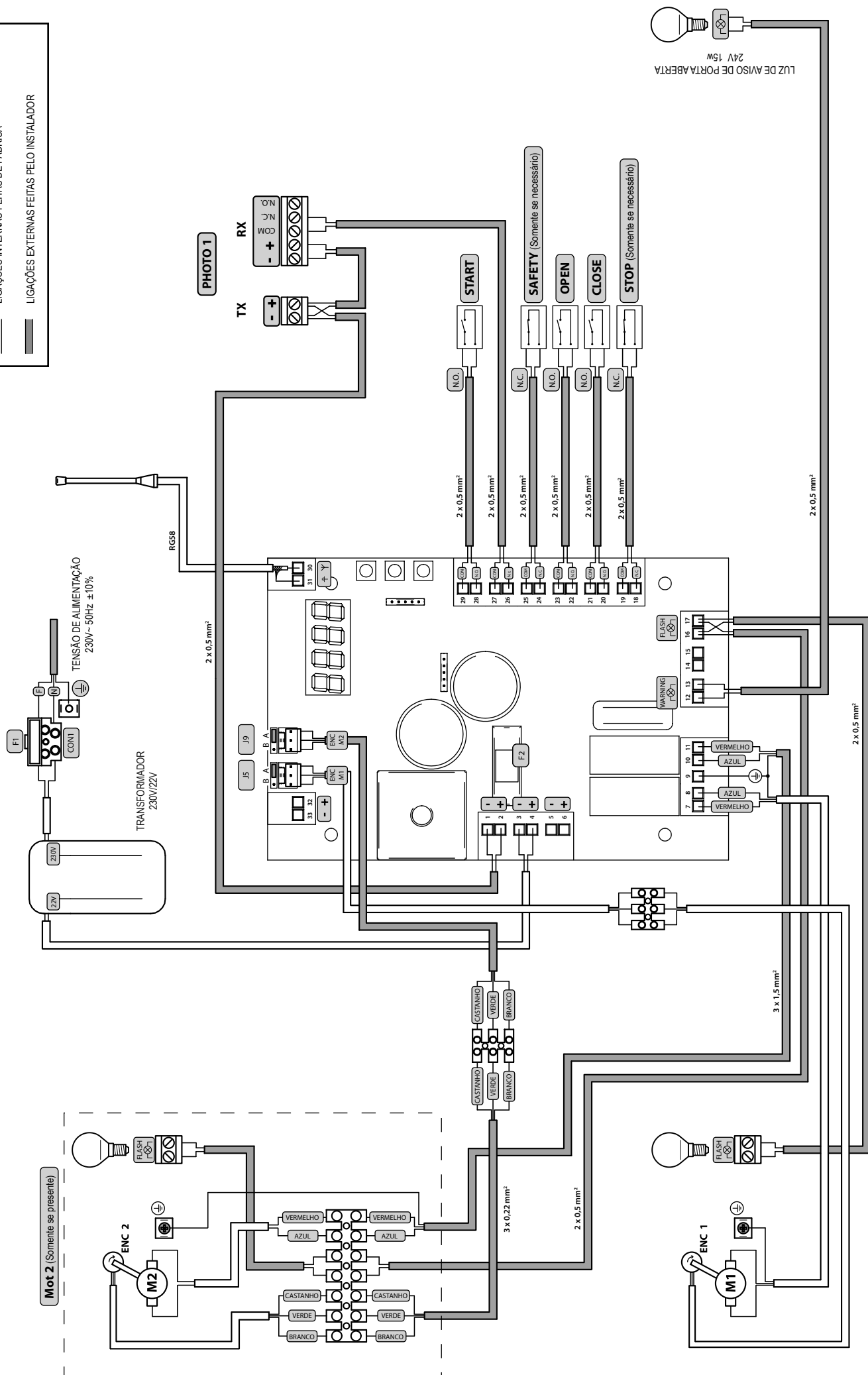
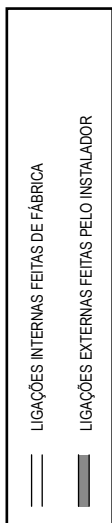
Execute a cablagem seguindo as instruções da “Tabela 1” e os diagramas na página 160.

Tabela 1 “Ligações aos terminais da central”

1-2		Saída de +24 V === para dispositivos auxiliares 200mA
3-4	22 V ~	Entrada para o transformador de 22 V ~
5-6	24VBatt	Entrada para ligação de baterias de 24 V === ou acumulador fotovoltaico Green Energy (Respeitar a polaridade).
7-8		Saída para o motor 1
9		Ligação do caixa metálica do motores
10-11		Saída para o motor 2 (se presente)
12-13		Saída de 24 V === max 15 W para ligação de luz de aviso de porta aberta fixe/intermitente (se P052=0/1) ou de luz de cortesia (se P052>1)
14-15		Saída para fechadura eléctrica max 1 art. 110 (se P062=0) ou saída de 24V === Max. 5W configurável (se P062≠0)
16-17		Saída para pirilampo 24 V max 15W art. Lumy/24A/S
18-19		<div>18 - N.C.</div> <div>19 - Com</div> Input 6 STOP. Em caso de intervenção, pára o movimento de ambos os motores durante qualquer operação. <b>Se não utilizado curto-circuite.</b>
20-21		<div>20 - N.O.</div> <div>21 - Com</div> Input 5 CLOSE. Se activada, provoca uma manobra de fecho.
22-23		<div>22 - N.O.</div> <div>23 - Com</div> Input 4 OPEN. Se activada, provoca uma manobra de abertura.
24-25		<div>24 - N.C.</div> <div>25 - Com</div> Input 3 SAFETY. Se activado, activa a inversão. Ver P055 e P056 na tabela de parâmetros. <b>Se não utilizado curto-circuite.</b>
26-27		<div>26 - N.C.</div> <div>27 - Com</div> Input 2 PHOTO 1. Quando activado (veja parâmetro P050 na tabela), a activação da PHOTO 1 provoca: uma inversão da direcção (durante o fecho), a paragem do movimento (na abertura), impedir o início do movimento (porta fechada). <b>Se não utilizado curto-circuite</b>
28-29		<div>28 - N.O.</div> <div>29 - Com</div> Input 1 START. Se activada provoca: a abertura ou fecho do motor. Pode funcionar no modo de “inversão” (P049=0) ou “passo-a-passo” (P049=1).
30		Entrada para antena
31		Entrada para a massa da antena
32-33	DEA_NET	Entrada DEA_NET (não utilizada no momento)
CON 1		Entrada de 230 V ~ ±10% (50/60 Hz)
J5	J9	JPonte para selecção do encoder (J5=M1 - J9=M2):
		• Posição A = motores com encoder (não esquecer de colocar P029=0) • Posição B = motores sem encoder (não esquecer de colocar P029=1)

Se a instalação requer comandos diferentes e / ou adicionais ao padrão, pode-se configurar cada entrada para a função exigida. Consulte o capítulo “Programação Avançada”.





## PROGRAMAÇÃO PADRÃO


## 1 Alimentação

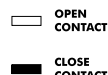
Alimente a central, o display mostra os seguintes símbolos "rES-", "tYPE", "-03-" e depois "----".



\* Se a central de comando já foi programada e houver uma falha de corrente ou esta for desligada – quando voltar a ser alimentada e for dado um comando de START, o processo de redefinição da posição é realizado (ver “rESP” na tabela “Estado das MENSAGENS DE TRABALHO” na página 170).

## 2 Visualização das entradas e estado do contador de operações

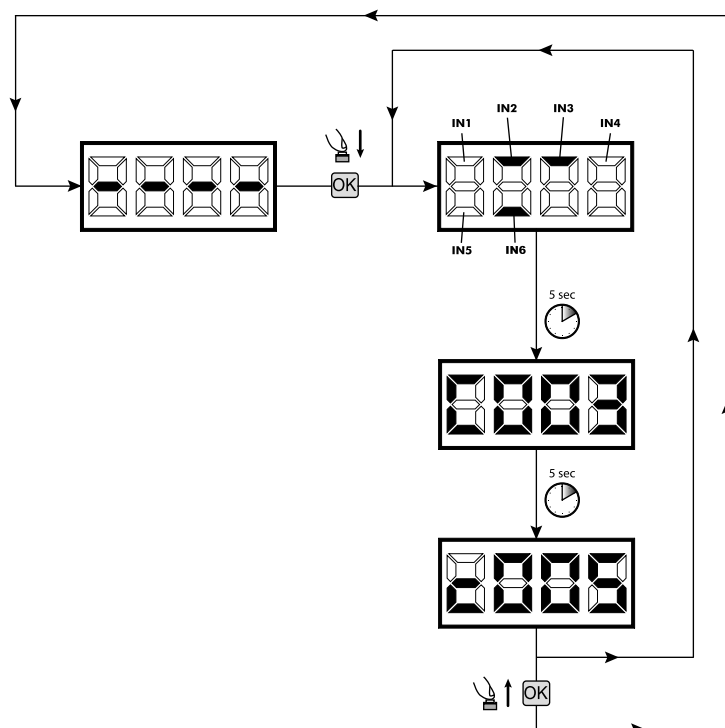
1. Presione a tecla  durante 15 segundos;
2. O display irá mostrar respectivamente:  
Estado das entradas (verificar se está correcto);



O Total do contador de operações (\* vedi P064):  
ex:  $0003 = 3 \times 1000^* = 3000$  operações realizadas







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

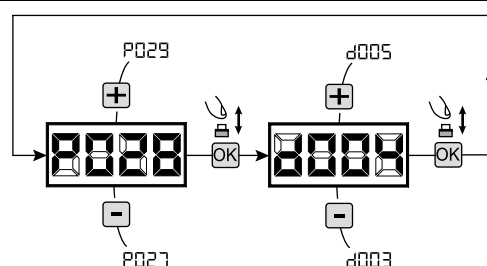
3. Mantenha premida a tecla **OK** para exibir uma 3 opções cíclicas, ou solte o botão **OK** para sair do parâmetro.



### 3 Selecção do tipo de motores

## ! IMPORTANTE !

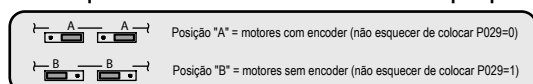
1. Percorrer os parâmetros com as teclas  e  até visualizar P028;
2. Acesse ao parâmetro pressionando a tecla .
3. Agindo nas teclas  e , defina:
  - d003=PASS;
  - d004=STOP;
4. Confirme a sua escolha pressionando a tecla  (o display volta para o P028 de novo).









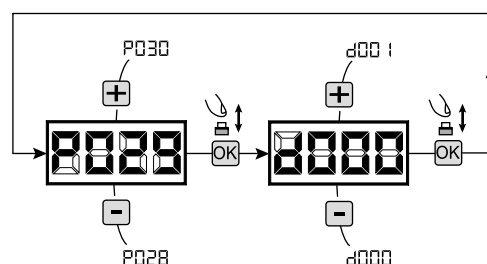
#### 4 Selecc o de motores com ou sem encoder

## ! IMPORTANTE !

**Aviso:** Não esquecer de colocar correctamente os jumpers J5 e J9.

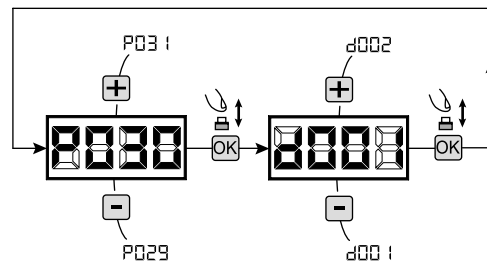


1. Percorra os parâmetros através do  e  até visualizar o P029;
2. Acesse ao parâmetro pressionando a tecla .
3. Com as teclas  e , defina:
  - d000=para motores com encoder;
  - d001=para motores sem encoder;
4. Confirme a escolha pressionando a tecla  (o display volta para P029).



## 5 Selecção de funcionamento a 1 ou 2 motores

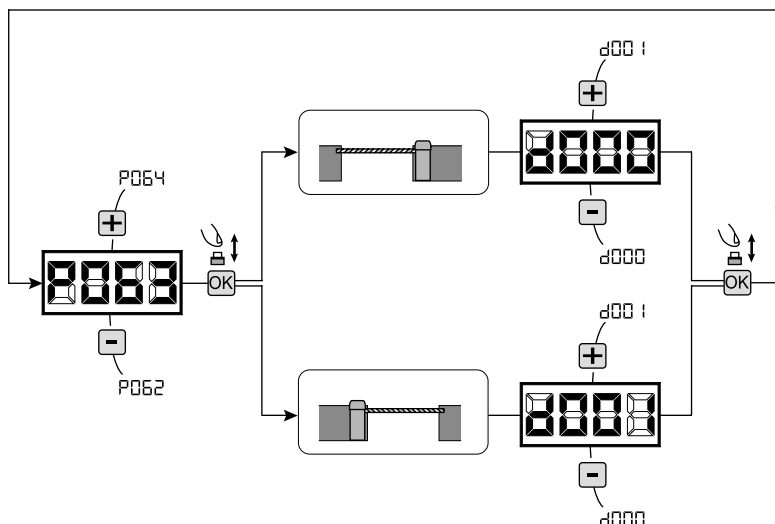
1. Percorra os parâmetros com as teclas **+** e **-** até visualizar P030;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla **OK**;
3. Através das teclas **+** e **-**, defina:
  - d001=para funcionamento a 1 motor;
  - d002=para funcionamento a 2 motores;
4. Confirme a escolha pressionando a tecla **OK**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



## 6 Selecção da direcção do movimento

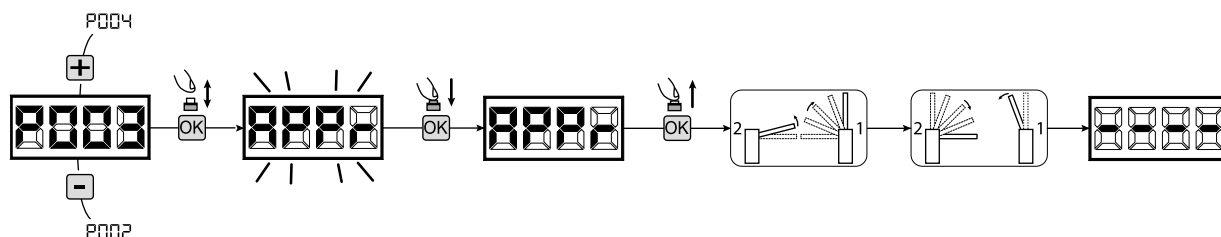
1. Percorra os parâmetros com as teclas **+** e **-** até visualizar P063;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla **OK**;
3. Através das teclas **+** e **-**, defina:
  - d000=motor na posição padrão (do lado direito);
  - d001=motor na posição invertida (do lado esquerdo);
4. Confirme a escolha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

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



## 7 Aprendizagem do curso do motor

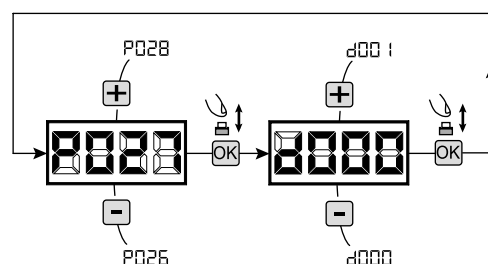
1. Percorra os parâmetros com as teclas **+** e **-** até visualizar P003;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla **OK**;
3. Quando "PPP" piscar, continue pressionando a tecla **OK**;
4. Liberte a tecla **OK** quando "PPP" deixar de piscar; o procedimento de aprendizagem inicia;
5. Espere que a haste (ou hastes se usar 2 barreiras opostas) procure e pare no batente de abertura e depois no batente de fecho.
6. No fim do procedimento estar concluído, o display irá mostrar "----".



## 8 Aprendizagem dos emissores

### 8.1 Selecção do código dos emissores

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



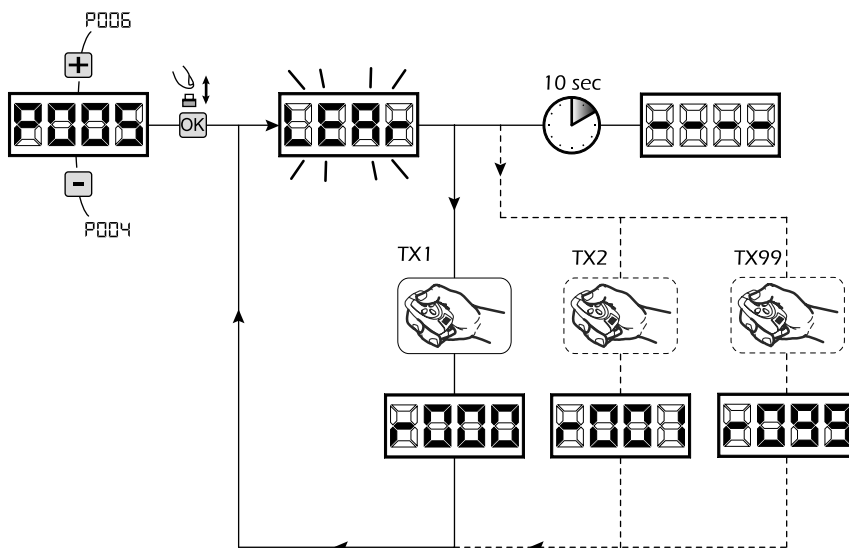
**Aviso:** Se precisar alterar o tipo de codificação rádio, e se estiverem outros comandos memorizados com codificação diferente, é necessário apagar a memória (P004) **DEPOIS** de ter definido a nova codificação.



## 8.2 Aprendizagem

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

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

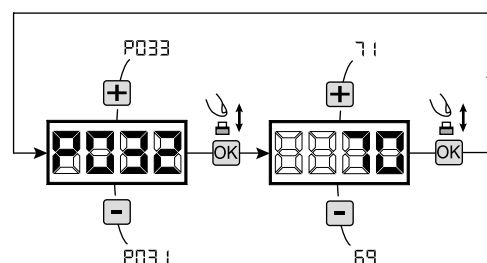


## 9 Ajuste dos parâmetros de funcionamento

Se necessitar de modificar os parâmetros de funcionamento, seguir os seguintes procedimentos.

**Aviso:** De forma a assegurar um óptimo funcionamento, os parâmetros indicados no quadro devem ser definidos como indicado para o tipo de barreira utilizada.

1. Percorra os parâmetros até aparecer (por ex. P032);
2. Confirme pressionando a tecla  $\text{OK}$ ;
3. Pressionando as teclas  $\oplus$  e  $\ominus$ , ajuste o valor desejado;
4. Confirme pressionando a tecla  $\text{OK}$  (o display mostra o de novo o parâmetro seleccionado).



Para a lista completa dos "Parâmetros de funcionamento" consulte a tabela na página 168.

Valores recomendados para o padrão "TYPE 03 - Barreiras"

	HASTE	Velocidade de funcionamento (P032 - P033)	Velocidade do abrandamento (P034)	Duração do abrandamento (P035 - P036)	Arranque suave (P054)	Desbloqueio facilitado (P057)	Margem de paragem (P058 - P059)
STOP	STOP_L (7,5 m)	65%	30%	30%	1	2	15
	STOP_L (6 m)	80%	30%	30%	1	2	15
	STOP_L (5 m)	90%	30%	30%	1	2	15
	STOP_L (4 m)	90%	30%	30%	0	2	15
	STOP_V (4 m)	100%	30%	30%	0	1	7
PASS	PASS_L (4 m)	100%	30%	30%	1	2	20
	PASS_V (3 m)	100%	25%	35%	0	1	5
	PASS_V (4 m)	85%	25%	30%	0	1	5

## 10 Programação completa

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

Para realizar qualquer operação de "Programação Avançada" (cancelamento de emissores, configuração de entradas, etc.), ver a página 165.



idea  
system

[illegible]

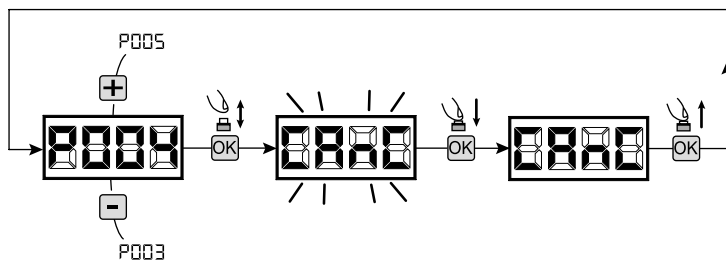
## 5 PROGRAMAÇÃO AVANÇADA

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

### 1 Apagar os emissores memorizados

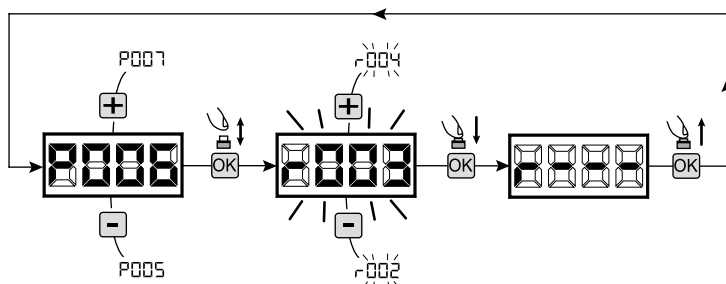
#### 1.1 Apagar todos os comandos

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



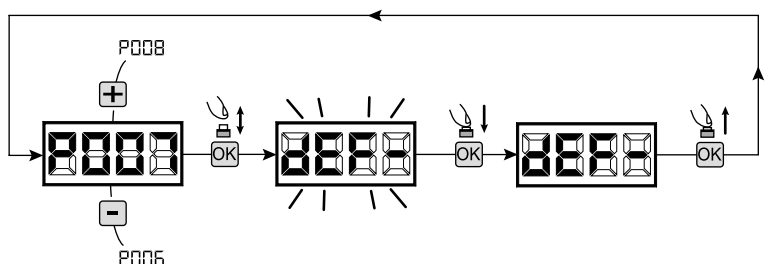
#### 1.2 Como procurar e apagar um emissor

1. Percorra os parâmetros com os símbolos  $\oplus$  e  $\ominus$  até aparecer no display P006;
2. Confirme pressionando a tecla  $\text{OK}$ ;
3. Pressionar as teclas  $\oplus$  e  $\ominus$ , seleccionar o emissor que deseja apagar da memória (ex. r003);
4. Quando o símbolo "r003" piscar, confirme pressionando a tecla  $\text{OK}$  durante alguns segundos;
5. Liberte a tecla  $\text{OK}$  quando aparecer "r---";
6. O comando seleccionado foi apagado (o display mostra de novo P006).



### 2 Colocar os parâmetros de fábrica

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



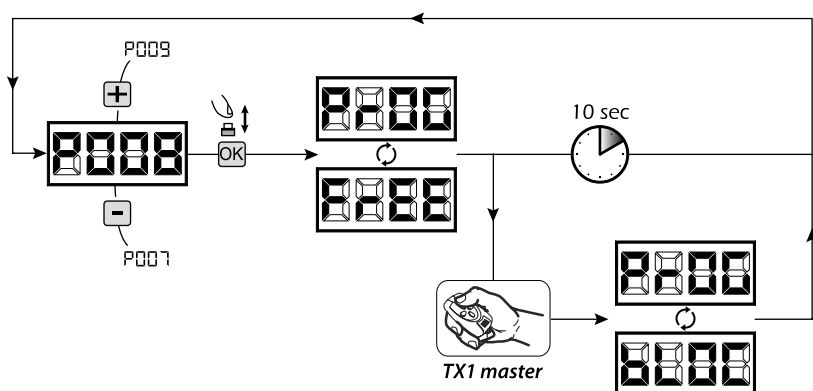
**Atenção:** Depois de restaurar os parâmetros padrão, deve programar a central de comando novamente e ajustar todos os parâmetros de funcionamento, em particular, lembre-se de definir correctamente a configuração de parâmetros (P028 - P029 - P030 - Configuração do operador).

### 3 Bloqueio/desbloqueio do acesso à programação

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

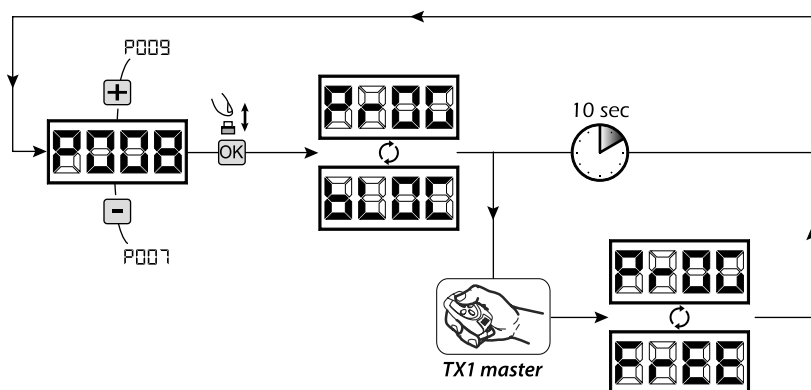
#### 3.1 Acesso ao bloqueio da programação

1. Percorrer os parâmetros através dos botões  $\oplus$  e  $\ominus$  até o display mostrar P008;
2. Aceda ao parâmetro pressionando o botão  $\text{OK}$ ;
3. O display mostra alternadamente a escrita P-00/F-EE para indicar que a central de comando está à espera da transmissão do código de bloqueio;
4. No espaço de 10 segundos, pressione CH1 no "Emissor Master TX", o display mostra P-00/bL00 antes de voltar para a lista de parâmetros;
5. O acesso à programação fica bloqueado.



### 3.2 Desbloqueio de acesso à programação

1. Percorrer os parâmetros através dos botões **+** e **-** até o display mostrar P008;
2. Acesse ao parâmetro pressionando o botão **OK**;
3. O display mostra alternadamente a escrita **P-000/BLOC** para indicar que a central de comando está à espera da transmissão do código de desbloqueio;
4. No espaço de 10 segundos, pressione CH1 no "Emissor Master TX", o display mostra **P-000/F-EE** antes de voltar para a lista de parâmetros;
5. O acesso à programação fica desbloqueado.



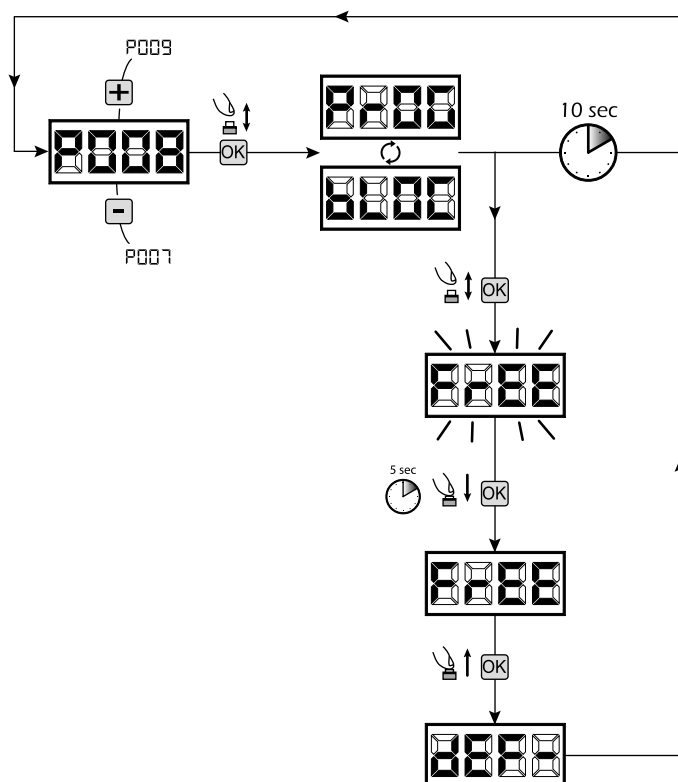
### 3.3 Acesso ao desbloqueio para programação e RESET total

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

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

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

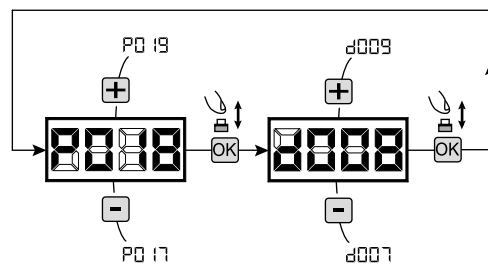
1. Percorrer os parâmetros através dos botões **+** e **-** até o display mostrar P008;
2. Acesse ao parâmetro pressionando o botão **OK**;
3. O display mostra alternadamente a escrita **P-000/BLOC**;
4. Pressione o botão **OK**, o display fica a piscar **F-EE**;
5. Pressione o botão **OK** novamente e mantenha-o pressionado durante 5 segundos (libertando-o antes, o procedimento termina): O display mostra a escrita fixa **F-EE** seguida de **dEF-**, antes de regressar à lista de parâmetros;
6. O acesso à programação fica desbloqueado.



## 4 Configuração das entradas

Sempre que a instalação requerer comandos diferentes e/ou comandos adicionais aos normais descritos na pág. 65, pode-se configurar cada entrada para a função desejada (por exemplo, START, FOTOS, STOP, etc ...).

1. Percorrer os parâmetros através das teclas **+** e **-** para ver o que corresponde a cada entrada desejada:
  - P017=para a INPUT 1;
  - P018=para a INPUT 2;
  - P019=para a INPUT 3;
  - P020=para a INPUT 4;
  - P021=para a INPUT 5;
  - P022=para a INPUT 6;
2. Confirme pressionando a tecla **OK** para ter acesso ao parâmetro (ex. P018);
3. Pressione as teclas **+** e **-** para colocar o valor correspondente à operação desejada (ver a tabela "Configuração dos parâmetros das Entradas" na página 167);
4. Confirme pressionando a tecla **OK** (o display mostra de novo o P018).
5. Execute a nova ligação na entrada acabada de reconfigurar.



## 5 Programação completa

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

PROCEDIMENTOS DE PROGRAMAÇÃO		PROCEDIMENTO	VALORES CONFIGURÁVEIS
PAR.1		Posicionamento do motor 1	
PAR.2		Posicionamento do motor 2	
PAR.3		Memorização do curso dos motores	
PAR.4		Apagar a memória dos comandos	
PAR.5		Memorização dos comandos	
PAR.6		Pesquisa e apagamento de um comando	
PAR.7		Carregamento dos parâmetros de fábrica	
PAR.8		Bloquear o acesso à programação	
PAR.9		Parâmetro não utilizado	
PAR.10		Parâmetro não utilizado	
PAR.11		Parâmetro não utilizado	
PAR.12		Parâmetro não utilizado	
PAR.13		Parâmetro não utilizado	
PAR.14		Parâmetro não utilizado	
PAR.15		Parâmetro não utilizado	

PAR.	DESCRIÇÃO DOS PARÂMETROS	VALORES CONFIGURÁVEIS	VALORES DE FÁBRICA (Para diferentes tipos de instalação)			
			def1 portas de correr	def1 portas de batente	def2 portas basculantes	def3 barreiras
PAR.6	INPUT_3 Seleção do tipo de entrada	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: IN3 type= contacto livre</li><li>• 001: IN3 type= resistência constante de 8K2</li></ul>	000 (contacto livre)	000 (contacto livre)	000 (contacto livre)	000 (contacto livre)
PAR.7	INPUT_1 Seleção do modo de funcionamento	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: NONE (Parâmetro não utilizado)</li><li>• 001: START (abre)</li><li>• 002: PED. (pedonal)</li><li>• 003: OPEN (abertura separada)</li><li>• 004: CLOSE (fecho separado)</li><li>• 005: OPEN PM (abertura modo homem presente)</li><li>• 006: CLOSE PM (fecho modo homem presente)</li><li>• 007: ELOCK-IN (ativação da fechadura eléctrica. Ver fig.P062)</li><li>• 008: PHOTO 1 (fotocélula 1)</li><li>• 009: PHOTO 2 (fotocélula 2)</li><li>• 010: SAFETY (Costas de segurança)</li><li>• 011: STOP (Bloqueio)</li><li>• 012: FCA1 (Fim-de-curso de abertura do Mot1)</li><li>• 013: FCA2 (Fim-de-curso de abertura do Mot2)</li><li>• 014: FCC1 (Fim-de-curso de fecho do Mot1)</li><li>• 015: FCC2 (Fim-de-curso de fecho do Mot2)</li></ul>	001 (START)	001 (START)	001 (START)	001 (START)
PAR.8	INPUT_2 Seleção do modo de funcionamento		002 (PEDESTRIAN)	002 (PEDESTRIAN)	008 (PHOTO 1)	008 (PHOTO 1)
PAR.9	INPUT_3 Seleção do modo de funcionamento		010 (SAFETY)	010 (SAFETY)	010 (SAFETY)	010 (SAFETY)
PAR.10	INPUT_4 Seleção do modo de funcionamento		008 (PHOTO 1)	008 (PHOTO 1)	011 (STOP)	003 (OPEN)
PAR.11	INPUT_5 Seleção do modo de funcionamento		012 (FCA1)	009 (PHOTO 2)	000 (NONE)	014 (CLOSE)
PAR.12	INPUT_6 Seleção do modo de funcionamento		014 (FCC1)	011 (STOP)	000 (NONE)	011 (STOP)
PAR.23	Atribuição do CANAL 1 dos emissores		001 (START)	001 (START)	001 (START)	001 (START)
PAR.24	Atribuição do CANAL 2 dos emissores		000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
PAR.25	Atribuição do CANAL 3 dos emissores		000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
PAR.26	Atribuição do CANAL 4 dos emissores		000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
PAR.71	Seleção do tipo de emissores	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: HCS fix-code</li><li>• 001: HCS rolling-code</li><li>• 002: Dip-switch</li></ul>	000	000	000	000

CONFIGURAÇÃO DOS PARÂMETROS DE FUNCIONAMENTO		def0 portas de correr		def 1 portas de batente	def2 portas basculantes	def3 barreiras
PQ28	Seleção do tipo de motores	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: GEKO</li><li>• 001: LOOK / MAC</li><li>• 002: GHOST</li><li>• 003: LVI 500/502 / 902 / PASS</li><li>• 004: STOP</li><li>• 005: LVI 5/24</li><li>• 006: LVI 8/24</li><li>• 007: GULLIVER</li></ul>		005	000	004
PQ29	Seleção de funcionamento com ou sem encoder. ATENÇÃO: colocar correctamente os J5 e J9 (ver tabela 1) ATENÇÃO: J5, J9 e PQ29 devem estar correctamente regulados antes de se efectuar o procedimento de aprendizagem da programação	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: motor com encoder</li><li>• 001: motor sem encoder</li></ul>		001	000	000
PQ30	Seleção do número de motores	<ul style="list-style-type: none"><li>• 001: um motor</li><li>• 002: dois motores</li></ul>		001	001	001
PQ31	Parâmetro não utilizado					
PQ32	Regulação da velocidade dos motores durante o curso na abertura	15%tot.....100%tot		100	100	100
PQ33	Regulação da velocidade dos motores durante o curso no fecho	15%tot.....100%tot		100	100	100
PQ34	Regulação da velocidade dos motores durante o abrandamento na abertura e no fecho	15%tot.....100%tot		040	050	030
PQ35	Duração do abrandamento na abertura	5%tot.....80%to		025	020	030
PQ36	Duração do abrandamento no fecho	5%tot.....80%tot		025	020	030
PQ37	Força do motor 1 na abertura (se = 100% detecção de obstáculos desactivada)	15%tot.....100%tot		050	050	095
PQ38	Força do motor 1 no fecho (se = 100% detecção de obstáculos desactivada)	15%tot.....100%tot		050	050	095
PQ39	Força do motor 2 na abertura (se = 100% detecção de obstáculos desactivada)	15%tot.....100%tot		050	050	095
PQ40	Força do motor 2 no fecho (se = 100% detecção de obstáculos desactivada)	15%tot.....100%tot		050	050	095
PQ41	Ajuste do tempo de fecho automático (se = 0 fecho automático desactivado)	0sec.....255sec		000	000	000
PQ42	Regulação do tempo do fecho automático do pedonal (se = 0 fecho automático desactivado)	0sec.....255sec		000	000	000
PQ43	Regulação curso do pedonal	5%tot.....100%tot		030	035	100
PQ44	Tempo de pré-lampejo do pirilampo	0sec.....10sec		000	000	000
PQ45	Regulação do desfazamento na abertura	0sec.....30sec		000	001	000
PQ46	Regulação do desfazamento no fecho	0sec.....30sec		000	003	000
PQ47	Função condomínio: se activado, desactiva as entradas de abertura e de fecho durante a abertura automática e o fecho.	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: "função condomínio" desactivada</li><li>• 001: "função condomínio" activada</li></ul>		000	000	000
PQ48	Função golpe de carneiro: faz uma manobra de fecho durante um segundo antes de cada movimento de abertura, para facilitar o desengate de fechaduras eléctricas	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: "golpe de carneiro" desactivado</li><li>• 001: "golpe de carneiro" activado</li></ul>		000	000	000
PQ49	Seleção do modo de "inversão" (durante uma manobra um impulso de comando inverte o movimento) ou "passo-a-passo" (durante uma manobra um impulso de comando pára o movimento). Um impulso seguinte faz o motor funcionar no sentido oposto.	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: "inversão"</li><li>• 001: "passo-a-passo"</li></ul>		000	000	000
PQ50	PHOTO 1	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: fotocélulas activas durante o fecho e com a porta fechada</li><li>• 001: fotocélulas sempre activas</li><li>• 002: fotocélulas activas apenas no fecho</li><li>• 003: como 000, mas com "fecho imediato" habilitado</li><li>• 004: como 001, mas com "fecho imediato" habilitado</li><li>• 005: como 002, mas com "fecho imediato" habilitado</li></ul>		002	002	002
PQ51	PHOTO 2			000	001	002
PQ52	Seleção do modo de funcionamento da saída de luz de aviso: Se = 0 "luz de aviso" (a saída é activada quando a porta está aberta, desactiva-se depois de uma manobra de fecho), Se = 1 "Luz intermitente" (Saída intermitente lenta durante a abertura e intermitente rápida durante o fecho, sempre acesa com a porta aberta e sempre apagada com a porta totalmente fechada), If> 1 "luz de cortesia" (saída ligada durante o movimento, desligada quando o motor pára, depois do atraso definido)	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: "luz de aviso"</li><li>• 001: "luz de aviso intermitente"</li><li>• &gt;001 : "luz de cortesia" atraso na desactivação (1sec.....255sec)</li></ul>		001	050	001

PARÂMETROS DE FUNCIONAMENTO					def0 portas de correr	def 1 portas de batente	def2 portas basculantes	def3 barreiras
P053	procura pelo batente também na abertura: quando activado, o motor pára apenas quando bater no batente de abertura	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: O motor pára no ponto memorizado</li><li>• 001: O motor pára no batente de abertura</li></ul>			000	000	000	001
P054	Função "Soft start" (arranque suave): os motores aceleram gradualmente até atingirem a velocidade definida, evitando arranques bruscos	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: "soft start" desactivada</li><li>• 001: "soft start" activada</li></ul>			001	001	001	001
P055	Regulação do tempo de inversão quando detecta obstáculos: se = 0 o motor executa uma inversão do movimento completa, se> 0 indica a duração (em segundos) do tempo de inversão causado pela detecção de um obstáculo durante a abertura	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: inversão completa na detecção de um obstáculo</li><li>• &gt;000: duração da inversão na detecção de um obstáculo (1seg.....10seg.)</li></ul>			000	000	000	000
P056	Regulação do tempo de inversão quando detecta obstáculos: se = 0 o motor executa uma inversão do movimento completa, se> 0 indica a duração (em segundos) do tempo de inversão causado pela detecção de um obstáculo durante o fecho	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: inversão completa na detecção de um obstáculo</li><li>• &gt;000: duração da inversão na detecção de um obstáculo (1seg.....10seg.)</li></ul>			000	000	000	000
P057	Desbloqueio manual facilitado: Se≠0, depois de detectar o ponto de bloqueio, o motor inverte por um breve tempo para liberar a pressão sobre ele e, assim, facilitar o desbloqueio manual. O valor do parâmetro mostra o comprimento da inversão. Se=0 função desactivada	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: Desbloqueio manual facilitado desactivado</li><li>• &gt;000: Desbloqueio manual facilitado activado com tempo de: (0x25ms.....20x25ms)</li></ul>			000	003	003	002
P058	Ajuste de margem do curso de abertura: ajusta a duração da última parte do movimento durante o qual qualquer obstáculo é interpretado como um batente, parando o operador sem inverter o movimento. O valor definido, indica o número de rotações do rotor.	1.....255			012	025	025	020
P059	Ajuste de margem do curso de fecho: ajusta a duração da última parte do movimento durante o qual qualquer obstáculo é interpretado como um batente, parando o operador sem inverter o movimento. O valor definido, indica o número de rotações do rotor.	1.....255			012	025	025	020
P060	Ajuste da força na chegada ao batente – Se = 0, está desactivado (o valor da força é calculado automaticamente) – Se ≠ 0, indica o valor (expresso em% do valor máximo) da força exercida sobre o batente.	0%tot.....100%tot			000	000	000	000
P061	Modo de "Poupança de energia": Se=1 depois de 10 segundos de inactividade, a central de comando desliga a saída de 24V e o display. Estes ligam-se novamente ao receber de novo um comando (recomendado quando se usam baterias e / ou painel solar).	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: "Poupança de energia" desactivada</li><li>• 001: "Poupança de energia" activada</li></ul>			000	000	000	000
P062	Funcionamento da fechadura eléctrica: se =0 fechadura eléctrica art. 110, se=1 saída de 24V comandada pela entrada ELOCK IN em modo impulsivo, se=2 saída de 24V comandada pela entrada ELOCK IN em modo de passo-a-passo, se> 2 saída de 24V comandada pela entrada ELOCK IN em modo temporizado (o valor colocado indica o atraso na desactivação da saída expresso em segundos.	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: "saída para fechadura art. 110 output</li><li>• 001: "saída impulsiva de 24V d.c. máx. 5W</li><li>• 002: "saída passo-a-passo de 24V d.c. máx. 5W</li><li>• &gt;002: "saída temporizada de 24V d.c. máx 5W (3sec.....255sec)</li></ul>			000	000	000	000
P063	Inversão da direcção do movimento: Se = 1 automaticamente inverte as saídas de abertura / fecho dos motores e as entradas de fins-de-curso de abertura/fecho, evitando ter que inverter a polaridade dos motores, quando o motor está montado em posição invertida.	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: "instalação padrão"</li><li>• 001: "instalação invertida"</li></ul>			000	000	000	000
P064	Multiplicador de contador de operações: Multiplicar o número de operações após o qual o total das operações de contador de operações será actualizado. Para ver os valores, consulte a secção "Visualização de entradas e estado de contador de operações".	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: "x1 00</li><li>• 001: "x1 000</li><li>• 002: "x1 0000</li><li>• 003: "x1 00000</li></ul>			001	001	001	001
P065	Contador de operações de Manutenção: se = 0 coloca o contador a zero e desactiva o pedido de intervenção, se> 0 indica o número de operações (x 500) para ser feita antes da central de comando executar 4 segundos adicionais de pré-limpejo para indicar a necessidade de manutenção. Ex.: Se P064 = 50, o número de operações = 50x500=25000 operações	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: "Manutenção requerida desactivada</li><li>• &gt;000: "Número de operações (x 500) para a manutenção requerida</li></ul>			000	000	000	000
P066	Seleção do modo de funcionamento da saída de luz intermitente: Se=1 saída de fixa (para pirâmidos com circuito intermitente interno).	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: "saída de luz intermitente</li><li>• 001: "saída de luz fixa</li></ul>			000	000	000	000
P067	Parâmetro não utilizado							
P068	Parâmetro não utilizado							
P069	Parâmetro não utilizado							
P070	Parâmetro não utilizado							

## 6 MENSAGENS MOSTRADAS NO DISPLAY

### MENSAGENS DO ESTADO DE FUNCIONAMENTO

Mess.	Descrição
----	Porta fechada
JL	Porta aberta
OPEN	Porta a abrir
CLOS	Porta a fechar
STEP	Quando está no modo passo-a-passo, a central de comando espera instruções depois de lhe ter sido dado um impulso de start
BLDC	Comando de Stop recebido
RESP	<p>Redefinir a posição actual: A central de comando acaba de ser ligada após uma falha de energia, ou o portão excedeu o número máximo (50) de inversões previstos sem nunca conseguir atingir o batente de fecho ou o número máximo (3) de operações consecutivas permitido do dispositivo anti-esmagamento.</p> <p>Uma vez que a central de comando foi reiniciada, quando for dado um impulso de start o portão inicia o movimento em baixa velocidade, até atingir o batente de fecho.</p> <p>Nesta fase todos os impulsos de start serão ignorados.</p>

### MENSAGENS DE ERRO


Mess.	Descrição	Possíveis soluções
ErrP	Erro de posição: O procedimento de posição inicial não foi bem sucedido. A central de comando está aguardando comandos.	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Certifique-se que não existam atritos específicos e / ou obstáculos durante o curso;</li> <li>- Dê um impulso de start para iniciar um processo de redefinição de posição;</li> <li>- Verifique se a operação foi concluída com êxito, ajudando manualmente o percurso, se necessário;</li> <li>- Ajuste a força e as configurações de velocidade, se necessário.</li> </ul>
Err3	Fotocélulas externas e / ou dispositivos de segurança são activados ou mal ligados.	Certifique-se que todos os dispositivos de segurança e / ou fotocélulas instaladas estão a funcionar correctamente.
Err4	Possível falha na central de comando.	Desligar e ligar novamente a alimentação. Dar um impulso de abertura, se esse erro aparecer novamente, substituir a central de comando.
Err5	Tempo de funcionamento dos motores esgotado: O motor excedeu o tempo máximo de operação (5min), sem nunca parar.	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Dê um impulso de start para iniciar o processo de redefinição da posição;</li> <li>- Certifique-se que esta operação é bem sucedida.</li> </ul>
Err6	Tempo esgotado na detecção de obstáculos: Com os sensores anti-esmagamento desactivados, foi ainda detectada a presença de um obstáculo que impede o movimento da folha por um período de mais 10 segundos.	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Certifique-se que não existam atritos específicos e / ou obstáculos durante o curso;</li> <li>- Dê um impulso de start para iniciar um processo de redefinição de posição;</li> <li>- Verifique se a operação foi concluída com êxito.</li> </ul>
Err7	Movimento dos motores não detectado.	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Assegurar-se de que os motores e os encoders estão ligados correctamente.</li> <li>- Verifique se os jumpers J5 e J9 estão bem posicionados, como mostrado no esquema eléctrico</li> <li>- Se esse erro aparecer novamente, substituir a central de comando.</li> </ul>

## 7 TESTE DA INSTALAÇÃO

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

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

## 8 ELIMINAÇÃO DO PRODUTO

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



# NET24N

## Uniwersalna centrala sterująca dla silników 24V

Instrukcja montażu i użytkowania

### Spis Treści

<b>1</b>	Ostrzeżenia dotyczące potencjalnych niebezpieczeństw	171	<b>5</b>	Programowanie zaawansowane	199
<b>2</b>	Opis produktu	172	<b>6</b>	Informacje pojawiające się na wyświetlaczu	204
<b>3</b>	Dane Techniczne	172	<b>7</b>	Testowanie instalacji	204
<b>4</b>	Konfiguracja	173	<b>8</b>	Utylizacja produktu	204
<b>4.1</b>	Bram przesuwnych	175			
<b>4.2</b>	Bram skrzydłowych	181			
<b>4.3</b>	Bramy segmentowe	187			
<b>4.4</b>	Zapory	193			

## 1 OSTRZEŻENIA DOTYCZĄCE POTENCJALNYCH NIEBEZPIECZENSTW

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

**⚠ UWAGA** Używanie produktu w niewłaściwych warunkach i do innych celów, nie przewidzianych przez producenta, może powodować sytuacje niebezpieczne; w związku z tym zaleca się przestrzeganie warunków przedstawionych w niniejszej instrukcji.

**⚠ UWAGA DEA** System przypomina, że wybór, wykorzystanie i montaż wszystkich urządzeń i akcesoriów, stanowiących pełny system automatyzacji powinien odbywać się w zgodności z Dyrektywami Europejskimi: 2006/42/CE (Dyrektywa o Maszynach), 2004/108/CE (dotycząca kompatybilności elektromagnetycznej), 2006/95/CE (dotycząca urządzeń elektrycznych zasilanych niskim napięciem). We wszystkich krajach nie będących członkami Unii Europejskiej, obok obowiązujących norm krajowych, zaleca się także respektowanie przepisów zawartych w wymienionych dyrektywach; ich przestrzeganie gwarantuje zadowalający poziom bezpieczeństwa.

**⚠ UWAGA** W żadnym wypadku nie należy używać produktu w środowisku zagrożonym wybuchem. W żadnym wypadku nie należy również używać produktu w warunkach mogących powodować uszkodzenie poszczególnych elementów produktu.

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

**⚠ UWAGA** Którąkolwiek z działań związanych z montażem, konserwacją, czyszczeniem lub naprawą całego systemu zamykania winny być wykonywane wyłącznie przez osoby wykwalifikowane; wszelkie wskazane czynności należy wykonywać przy odłączonym zasilaniu elektrycznym oraz należy przestrzegać skrupulatnie wszystkich norm dotyczących urządzeń elektrycznych, obowiązujących w kraju, w którym dokonuje się automatyzacji bramy.

**⚠ UWAGA** Wykorzystywanie części zamiennych innych niż te wskazane przez **DEA** System i/lub montaż niepoprawny, mogą powodować sytuacje niebezpieczne dla ludzi, zwierząt i przedmiotów materialnych, a także wpływać na wadliwe funkcjonowanie urządzenia; zaleca się stosowanie części zamiennych oryginalnych, wskazanych przez **DEA** System i przestrzeganie instrukcji montażu.

**⚠ UWAGA** Błędna ocena siły uderzeniowej może powodować poważne szkody dla ludzi, zwierząt i przedmiotów materialnych. **DEA** System przypomina, że instalator powinien zweryfikować czy taka siła, której pomiaru dokonuje się tak jak nakazuje norma EN 12245, w rzeczywistości nie przekracza limitów przewidzianych przez normę EN 12453.

**⚠ UWAGA** Ewentualne zewnętrzne urządzenia bezpieczeństwa, zainstalowane w celu respektowania limitów siły uderzeniowej, muszą być zgodne z normą EN 12978.

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

## 2 OPIS PRODUKTU

NET24N jest uniwersalną centralą sterującą do automatyki **DEA** System z jednym lub dwoma silnikami 24V, posiadającą lub nie encoder. Główną cechą charakterystyczną tej centrali jest łatwość konfiguracji jej wejść i wyjść - zależnie od zapotrzebowania, gwarantując w ten sposób niezawodność każdego typu automatyki. Wystarczy skonfigurować parametry w zależności od użytego napędu, aby otrzymać optymalne parametry działania, wykluczając wszystkie niepotrzebne funkcje.

## 3 DANE TECHNICZNE

	TYPE 00			TYPE 01			TYPE 02	TYPE 03	
	LIVI 5/24	LIVI 8/24	GULLIVER	GEKO	LOOK MAC	LIVI 500 LIVI 502	LIVI 902/24 LIVI 905/24	PASS	STOP
									4÷5 mt
Napięcie zasilające (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)								
Moc znamionowa transformatora (VA)	80 VA (230/22V)	250 VA (230/22V)	120 VA (230/22V)	150 VA (230/22V)				150 VA (230/22V)	250 VA* (230/22V)
Bezpiecznik F2 (transformator)	2A	3,15A	2A	3,15A			2A	3,15A	4A*
Baterie	2x 12V 1,3A	2x 12V 4A	2x 12V 1,3A				2x 12V 4A		
Bezpiecznik F1 (A) (wejście baterii)	15A								
Wyjścia silników 24V (Maksymalny prąd wyjściowy) (A)	1x 5A	1x 10A	2x 5A					2x 5A	2x 7A*
	Uwaga: Wskazane wartości są obliczone przy maksymalnej mocy dostarczonej przez poszczególne transformatory. Bezwzględnie, maksymalny prąd z każdego wyjścia, nie może on przewyższać 10A.								
Napięcie wyjściowe	+24 V === max 200mA								
Wyjście “Warning”	+24 V === max 15 W								
Wyjście elektrozamka	24V === max 5W lub max 1 art. 110								
Wyjście lampy ostrzegawczej	24 V === max 15W								
Zakres temperatur pracy (°C)	-20÷50 °C								
Częstotliwość odbiornika radiowego	433,92 MHz								
Typ kodowania nadajników	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch								
Pojemność pamięci odbiornika	100								

\* Wartości dla zapory STOP z ramieniem ≥ 6 mb.

## KONFIGURACJA CENTRALI

Uniwersalną centralę sterującą Net24N można zastosować do następujących rodzajów zautomatyzowanych systemów zamykania **DEA** System dla: bram skrzydłowych, przesuwanych, bram garażowych segmentowych oraz zapór.

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

Wszystkie ustawienia początkowe pozostają w pamięci, również przy następnych uruchomieniach (patrz schemat **B**).

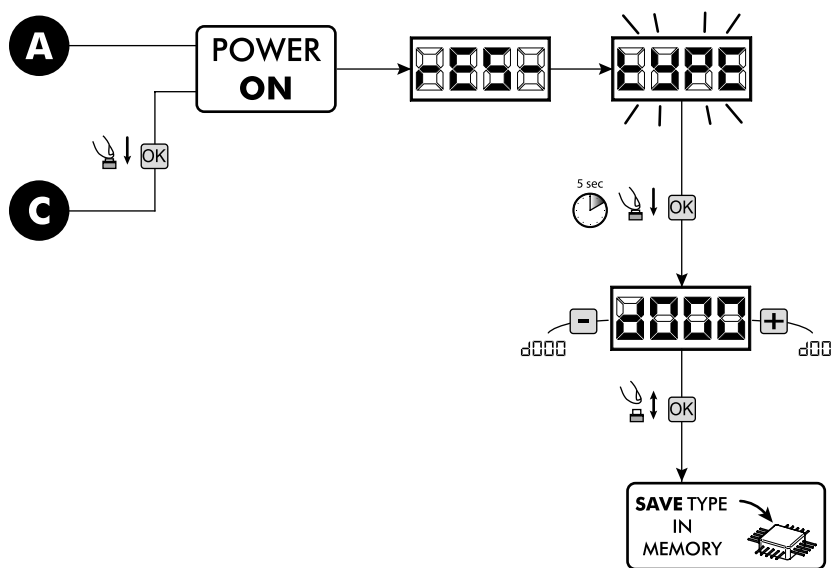
Skonfigurowany rodzaj zamykania (**TYPE**), jeśli zaistnieje taka potrzeba, może zostać zmieniony – patrz schemat **C**.

## PIERWSZE URUCHOMIENIE CENTRALI

### Konfiguracja po pierwszym włączeniu

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

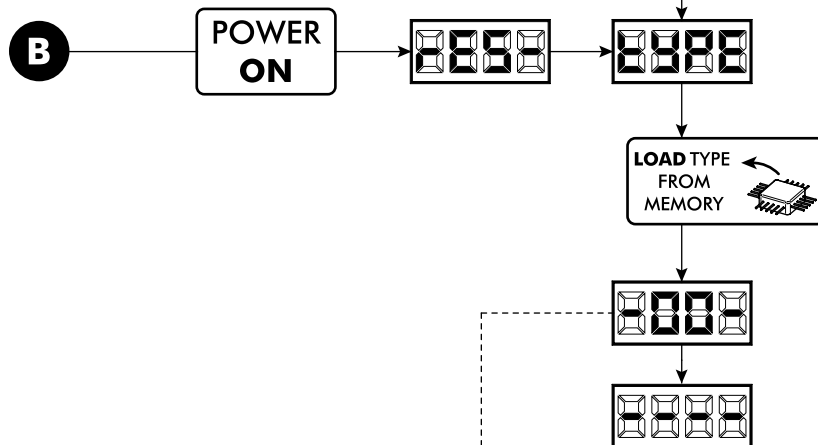
1. Podłączyć zasilanie, na wyświetlaczu pojawia się jeden po drugim migające napisy "rES-" i "TYPE";
2. Nacisnąć przycisk **OK** i przytrzymać go przez 5 sek. do pojawienia się na wyświetlaczu napisu **d000**;
3. Przy pomocy przycisków **+** i **-**, wybrać rządąną konfigurację, w zależności od typu instalacji (np. **d002**) następnie zatwierdzić przyciskiem **OK**; W tym momencie wybór zostaje zapisany w pamięci i wybrana konfiguracja zostanie każdorazowo odtworzona przy następnych uruchomieniach.
4. Pojawią się napisy "TYPE", "-00-" a następnie symbol zamkniętej bramy "----".



### Następne uruchomienia

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

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



### Zmiana istniejącej konfiguracji

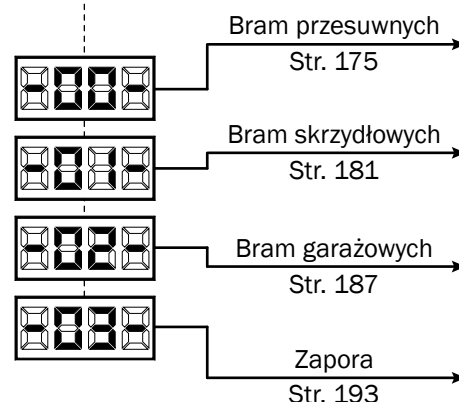
**C** Jeśli w centrali już została zapisana konfiguracja i chce się ją zmienić, należy postępować w następujący sposób:

1. Nacisnąć i przytrzymać przycisk **OK** i zasilić centralę, na wyświetlaczu pojawia się jeden po drugim migające napisy "rES-" i "TYPE";
2. Nacisnąć przycisk **OK**, i przytrzymać go przez 5 sek. do pojawienia się na wyświetlaczu napisu **d000** (wartość zmieni się zgodnie z wcześniej użytą konfiguracją);
3. Przy pomocy przycisków **+** i **-**, wybrać żądaną konfigurację, w zależności od typu instalacji (np. **d002**) następnie zatwierdzić przyciskiem **OK**;

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

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

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



**Do standardowego programowania**

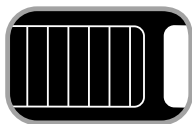
PL





## NOTES

[illegible]




















## 4.1

## KONFIGURACJA BRAMY PRZESUWANEJ

## PODŁĄCZENIA ELEKTRYCZNE

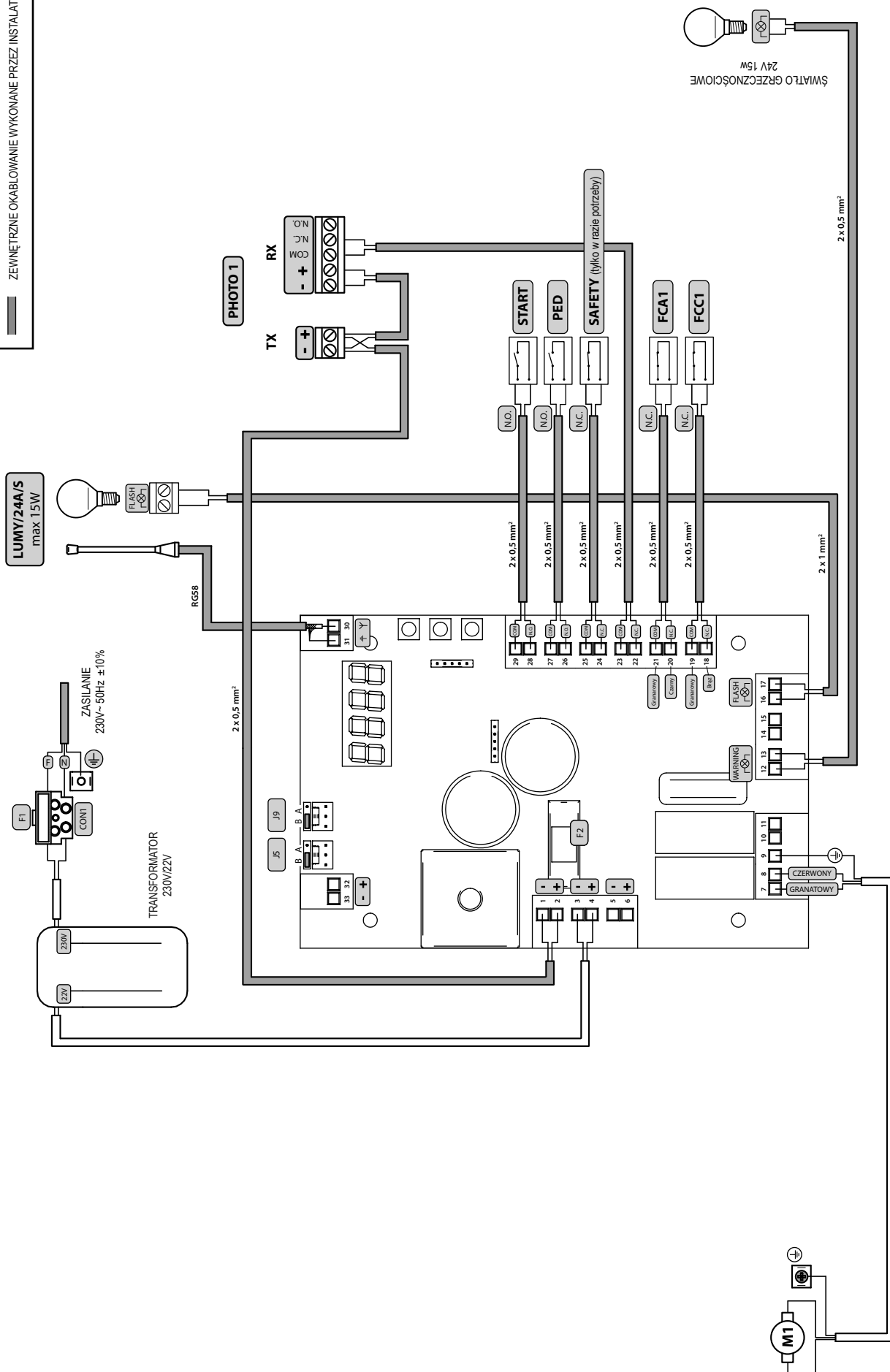
wykonaj okablowanie stosując się do informacji zawartej w tabeli nr.1 i schematów ze str. 176

Tabela nr. 1 "podłączenie zacisków"

1-2		+24 V === zasilanie akcesoriów max 200mA	
3-4	22 V ~	Wejście zasilania 22 V ~	
5-6	24VBatt	Wejście zasilania 24 V === z baterii lub fotowoltaicznej akumulator Green Energy (uwaga na polaryzację).	
7-8		Wyjście siłownika nr. 1	
9		Połączenie metalowych obudów silników	
10-11		Wyjście siłownika nr. 2 (jeśli obecny)	
12-13		Wyjście 24 V === max 15 W dla światła ostrzegawczego otwarcia bramy bazowy/przerywany (jeśli P052=0/1) lub światła grzecznościowego (jeśli P052>1)	
14-15		Wyjście elektrozaczepek max 1 art. 110 (jeśli P062=0) lub wyjście 24V === max 5W z możliwością konfiguracji (jeśli P062≠0)	
16-17		Wyjście lampy ostrzegawczej 24 V === max 15W art. Lumy/24A/S	
18-19		18 - N.C.	<div>W przypadku gdy instalacja wymaga innych ko- mend i/lub dodatkowych niż te które są w stan- dardzie, istnieje możliwość konfiguracji każdego wejścia do pożądanego działania. <b>Patrz rozdział</b> <b>“Programowanie zaawansowane”.</b></div>
		19 - Com	
20-21		20 - N.C.	
		21 - Com	
22-23		22 - N.C.	
		23 - Com	
24-25		24 - N.C.	
		25 - Com	
26-27		26 - N.O.	
		27 - Com	
28-29		28 - N.O.	
		29 - Com	
30		Wejście przewodu sygnałowego anteny radiowej	
31		Wejście przewodu ekranowanego anteny radiowej	
32-33	DEA_NET	Wejście sieci DEA_NET (nie używane)	
CON 1			
Zasilanie 230 V ~ ±10% (50/60 Hz)			
J5	J9	Wybór rodzaju siłownika z lub bez encodera (J5=M1 - J9=M2):	
		• Poz “A” = siłownika z encoderem (P029=0 patrz “tabela parametry”) • Poz “B” = siłownika bez encodera (P029=1 patrz “tabela parametry”)	



— WEWNĘTRZNE OKABLOWANIE FABRYCZNE  
 — ZEWNĘTRZNE OKABLOWANIE WYKONANE PRZECZ INSTALATORA

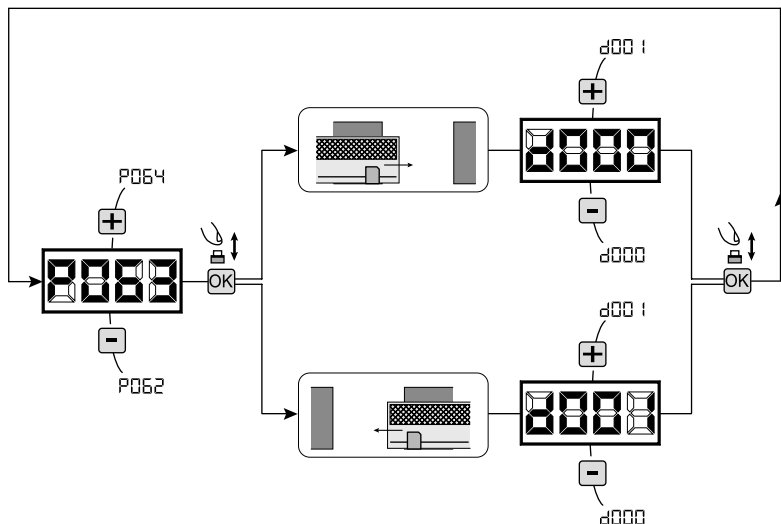




## 5 Wybór kierunku ruchu

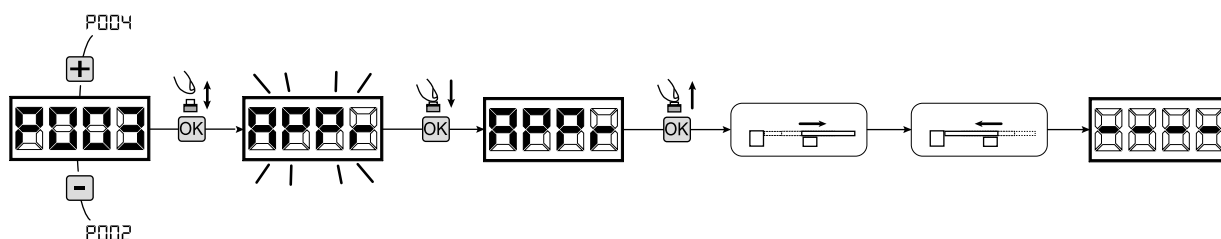
1. Naciśnij przycisk  $\oplus$  i  $\ominus$  aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P063;
2. Naciskając przycisk  $\text{OK}$  wejść w parametr;
3. Naciskając przyciski  $\oplus$  i  $\ominus$ , ustawić:
  - d000=silnik w pozycji standardowej (na lewo od przejścia);
  - d001=silnik w pozycji odwróconej (na prawo od przejścia);
4. Zatwierdź wybór naciskając przycisk  $\text{OK}$  (na wyświetlaczu pojawi się P063).

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



## 6 Uczenie ruchu silników

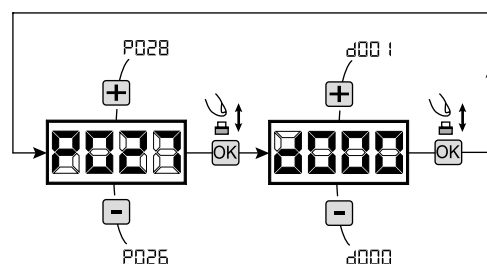
1. Naciśnij przycisk  $\oplus$  i  $\ominus$  aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P003;
2. Naciskając przycisk  $\text{OK}$  wejść w parametr;
3. Po pojawieniu się migającego symbolu "PPPr" przytrzymać przycisk  $\text{OK}$ ;
4. Zwolnić przycisk  $\text{OK}$  jak tylko napis "PPPr" przestanie migać; Proces uczenia się rozpoczął;
5. Odczekać na moment gdy skrzydło znajdzie i zatrzyma się na wyłączniku krańcowym otwarcia a następnie zamykania.  
**Jeśli chce się wyprzedzić położenia krańcowe dla skrzydła na otwieraniu istnieje możliwość interwencji ręcznej, podając impuls "Start" (lub nacisnąć przycisk START na płycie) i symulując położenie krańcowe.**
6. Po zakończonym ruchu na wyświetlaczu pojawi się ponownie "----".



## 7 Programowanie nadajników

### 7.1 Wybór kodów nadajników

1. Naciskaj przycisk  $\oplus$  /  $\ominus$  do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P027;
2. Zatwierdź przyciskiem  $\text{OK}$ ;
3. Wybierz typ nadajnika poprzez naciskanie  $\oplus$  /  $\ominus$ :
  - d000=kod zmienny bazowy (**rada**);
  - d001=kod zmienny pełny;
  - d002=kod stały (mikroprzełączniki);
4. Zatwierdź wybór naciskając przycisk  $\text{OK}$  (na wyświetlaczu pojawi się ponownie P027).



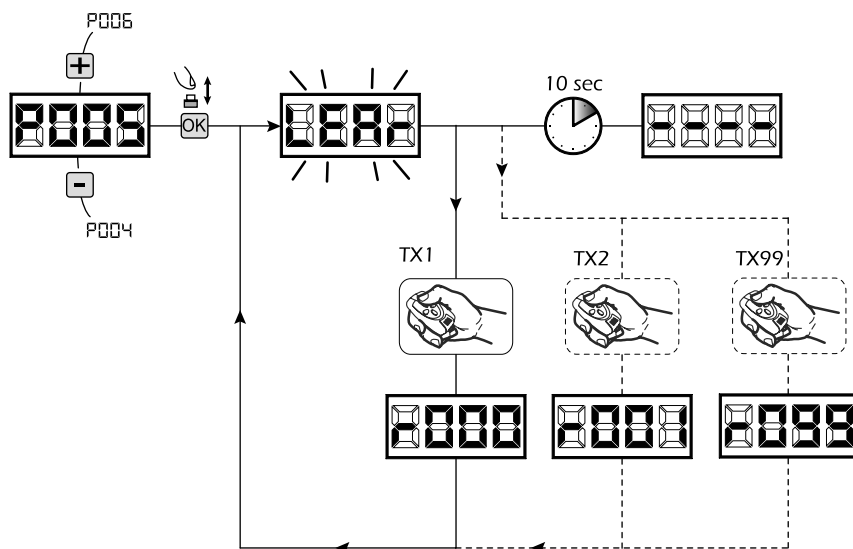
**Uwaga:** W przypadku, gdy trzeba zmienić sposób kodowania oraz tylko i wyłącznie w przypadku, gdy w pamięci już są zakodowane nadajniki z różnymi kodami należy wykasować pamięć (P004) **PO** nastawieniu nowego typu kodowania.



## 7.2 Uczenie

1. Naciskaj przycisk  $\oplus$  /  $\ominus$  do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P005;
2. Zatwierdź przyciskiem  $\text{OK}$ ;
3. Po pojawieniu się migającego symbolu "LER" naciśnij dowolny przycisk nadajnika do zaprogramowania;
4. Na wyświetlaczu pojawi się skrót wkodowanego nadajnika a następnie pojawi się migający symbol "LER";
5. Powtórzyć procedurę od pkt. 3 dla ewentualnych innych nadajników które są do zaprogramowania;
6. Zakończ programowanie, poczekaj 10 sek. do pojawienia się na wyświetlaczu symbolu "----".

**Uwaga:** W przypadku nadajników kodu zmiennego, urządzenie odbierające może zostać postawione w stan uczenia się, przekazując impuls na przycisku ukrytym w nadajniku wcześniej zakodowanym.

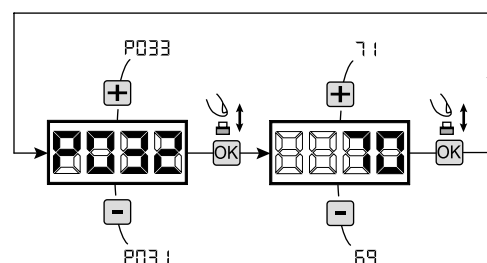


## 8 Zmiana pozostałych parametrów

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

1. Naciskaj przycisk  $\oplus$  /  $\ominus$  do momentu pojawienia się na wyświetlaczu żadanego parametru (np. P032);
2. Zatwierdź przyciskiem  $\text{OK}$ ;
3. Przez naciskanie  $\oplus$  /  $\ominus$ , ustaw parametr na żadaną wartość;
4. Potwierdź przyciskając  $\text{OK}$  (na wyświetlaczu pojawi się poprzednio wybrany parametr).

**Wszystkie parametry znajdują się w tabeli "Parametry działania" na str. 202.**



## 9 Programowanie zakończone

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

W celu wykonania "Programowania Zawansowanego" (kasowanie nadajników, konfiguracja wejść, itd.), patrz str. 199.





NOTES

Handwriting practice lines consisting of 20 horizontal lines.



## 4.2

## KONFIGURACJA BRAM SKRZYDŁOWYCH

## PODŁĄCZENIA ELEKTRYCZNE

wykonaj okablowanie stosując się do informacji zawartej w tabeli nr.1 i schematów ze str. 182

Tabela nr. 1 “podłączenie zacisków”

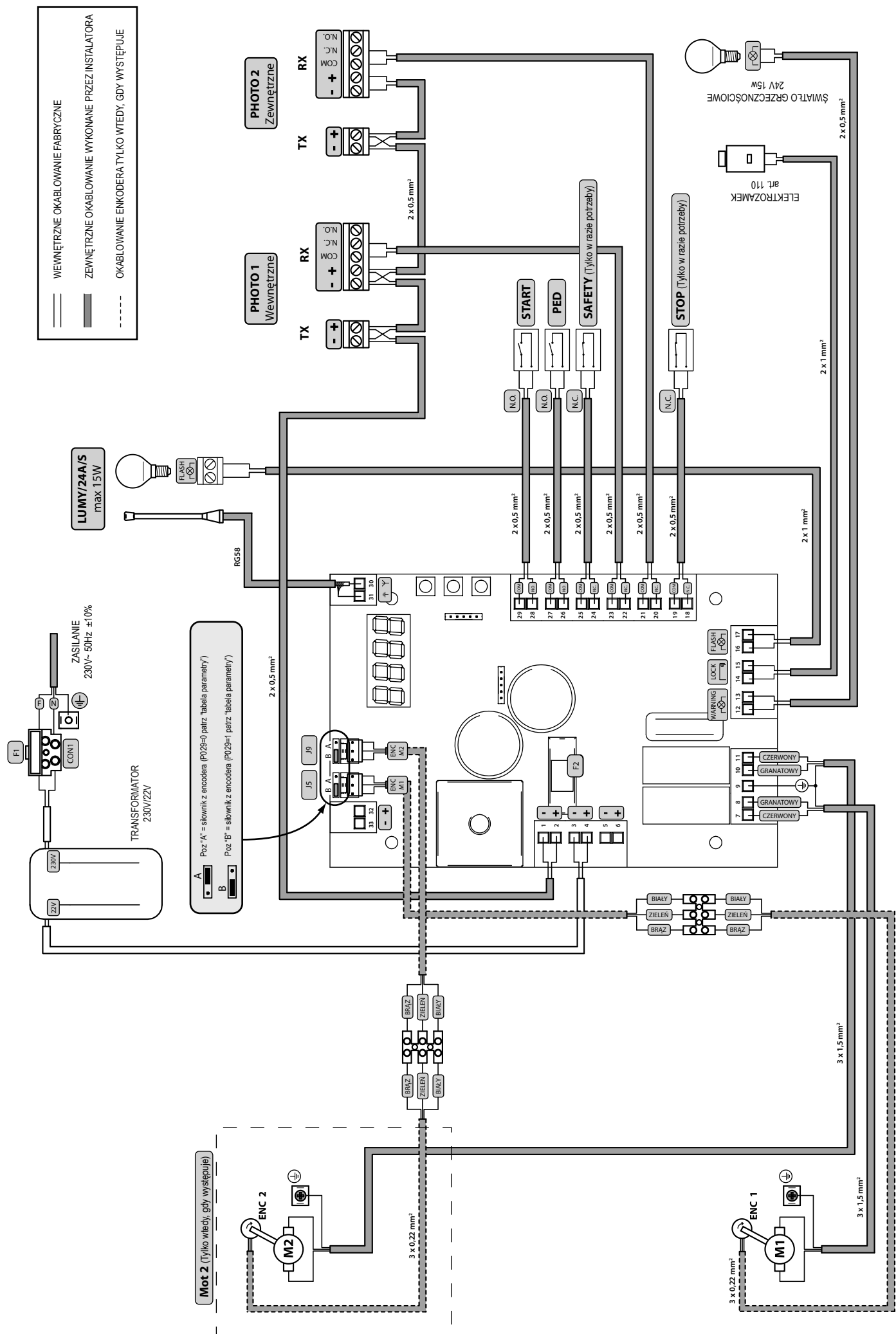
1-2		+24 V === zasilanie akcesoriów max 200mA
3-4	22 V ~	Wejście zasilania 22 V ~
5-6	24VBatt	Wejście zasilania 24 V === z baterii lub fotowoltaicznej akumulator Green Energy (uwaga na polaryzację).
7-8		Wyjście siłownika nr. 1
9		Połączenie metalowych obudów silników
10-11		Wyjście siłownika nr. 2 (jeśli obecny)
12-13		Wyjście 24 V === max 15 W dla światła ostrzegawczego otwarcia bramy bazowy/przerywany (jeśli P052=0/1) lub światła grzechotki (jeśli P052>1)
14-15		Wyjście elektrozaczepu max 1 art. 110 (jeśli P062=0) lub wyjście 24V === max 5W z możliwością konfiguracji (jeśli P062≠0)
16-17		Wyjście lampy ostrzegawczej 24 V === max 15W art. Lumy/24A/S
18-19		<div> <div>18 - N.C.</div> <div>19 - Com</div> </div> Input 6 STOP. W przypadku aktywacji blokuje ruch bramy w każdym momencie. <b>Jeśli nie jest wykorzystywane należy je zmostkować.</b>
20-21		<div> <div>20 - N.C.</div> <div>21 - Com</div> </div> Input 5 PHOTO 2. W przypadku uruchomienia (patrz P051 w tabeli parametrów), aktywacja wejścia PHOTO 2 powoduje: zmianę kierunku ruchu silnika (podczas zamykania), zatrzymanie się silnika (w trakcie otwierania), uniemożliwia uruchomienie (przy bramie zamkniętej). <b>Jeśli nie wykorzystywane należy je zmostkować.</b>
22-23		<div> <div>22 - N.C.</div> <div>23 - Com</div> </div> Input 4 PHOTO 1. W przypadku uruchomienia (patrz P050 w tabeli parametrów), aktywacja wejścia PHOTO 1 powoduje: zmianę kierunku ruchu silnika (podczas zamykania), zatrzymanie się silnika (w trakcie otwierania), uniemożliwia uruchomienie (przy bramie zamkniętej). <b>Jeśli nie wykorzystywane należy je zmostkować.</b>
24-25		<div> <div>24 - N.C.</div> <div>25 - Com</div> </div> Input 3 SAFETY. W przypadku aktywacji powoduje zmianę kierunku ruchu silnika. Patrz P055 i P056 w tabeli parametry. <b>Jeśli nie wykorzystywane należy je zmostkować.</b>
26-27		<div> <div>26 - N.O.</div> <div>27 - Com</div> </div> Input 2 PED. Jeśli jest aktywowane otwiera się tylko silnik nr. 1.
28-29		<div> <div>28 - N.O.</div> <div>29 - Com</div> </div> Input 1 START. W przypadku aktywacji powoduje otwarcie lub zamknięcie. Może działać zarówno w trybie “szybki nawrót” P049=0) jak i w trybie “krok po kroku” (P049=1).
30		Wejście przewodu sygnałowego anteny radiowej
31		Wejście przewodu ekranowanego anteny radiowej
32-33	DEA_NET	Wejście sieci DEA_NET (nie używane)
CON 1		Zasilanie 230 V ~ ±10% (50/60 Hz)
J5	J9	Wybór rodzaju siłownika z lub bez encodera (J5=M1 - J9=M2):
		• Poz “A” = siłownika z encoderm (P029=0 patrz “tabela parametry”)
		• Poz “B” = siłownika bez encodera (P029=1 patrz “tabela parametry”)

W przypadku gdy instalacja wymaga innych komend i/lub dodatkowych niż te które są w standardzie, istnieje możliwość konfiguracji każdego wejścia do pożądanego działania.  
**Patrz rozdział “Programowanie zaawansowane”.**

PL

BRAM SKRZYDŁOWYCH

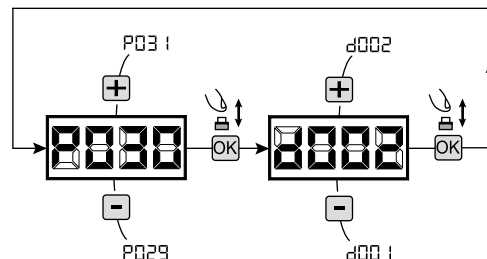






## 5 Wybór działania 1 lub 2 siłowników

1. Naciskaj przycisk  $\oplus$  /  $\ominus$  do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P030;
2. Zatwierdź przyciskiem  $\text{OK}$ ;
3. Naciskając przycisk  $\oplus$  /  $\ominus$ , ustaw:
  - d001=dla 1 siłownika;
  - d002=dla 2 siłowników;
4. Zatwierdź przyciskiem  $\text{OK}$  (na wyświetlaczu pojawi się ponownie P030).

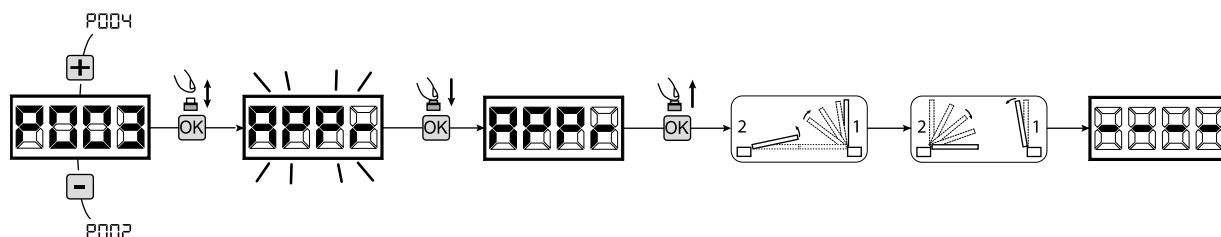


## 6 Programowanie drogi poruszania się siłowników

1. Naciskaj przycisk  $\oplus$  /  $\ominus$  do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P003;
2. Zatwierdź przyciskiem  $\text{OK}$ ;
3. Po pojawieniu się migającego symbolu "PP—" przyciśnij  $\text{OK}$  na kilka sekund;
4. Zwolnij przycisk kiedy symbol przestanie migać, procedura uczenia rozpoczęta;
5. Odczekać na moment gdy skrzydło (lub 2 skrzydła przypadku 2 silników) najedzie i zatrzyma się na położeniu krańcowym otwarcia a następnie zamykania.

**Jeśli chce się wyprzedzić położenia krańcowe dla skrzydła na otwieraniu istnieje możliwość interwencji ręcznej, podając impuls "Start" (lub nacisnąć przycisk START na płycie) i symulując położenie krańcowe.**

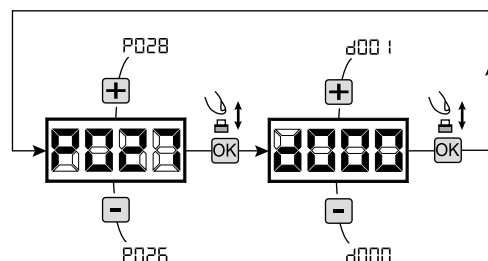
6. Na wyświetlaczu pojawia się ponownie "—", procedura uczenia zakończona.



## 7 Programowanie nadajników

### 7.1 Wybór kodów nadajników

1. Naciskaj przycisk  $\oplus$  /  $\ominus$  do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P027;
2. Zatwierdź przyciskiem  $\text{OK}$ ;
3. Wybierz typ nadajnika poprzez naciskanie  $\oplus$  /  $\ominus$ :
  - d000=kod zmienny bazowy (**rada**);
  - d001=kod zmienny pełny;
  - d002=kod stały (mikroprzełączniki);
4. Zatwierdź wybór naciskając przycisk  $\text{OK}$  (na wyświetlaczu pojawi się ponownie P027).

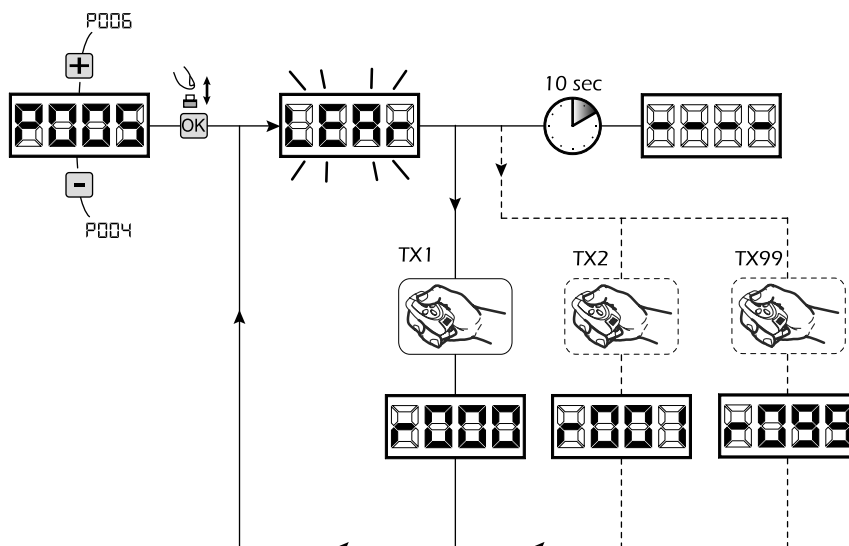


**Uwaga:** W przypadku, gdy trzeba zmienić sposób kodowania oraz tylko i wyłącznie w przypadku, gdy w pamięci już są zakodowane nadajniki z różnymi kodami należy wykasować pamięć (P004) **PO** nastawieniu nowego typu kodowania.

## 7.2 Uczenie

1. Naciskaj przycisk **+** / **-** do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P005;
2. Zatwierdź przyciskiem **OK**;
3. Po pojawieniu się migającego symbolu "LER" naciśnij dowolny przycisk nadajnika do zaprogramowania;
4. Na wyświetlaczu pojawi się skrót wkodowanego nadajnika a następnie pojawi się migający symbol "LER";
5. Powtórzyć procedurę od pkt. 3 dla ewentualnych innych nadajników które są do zaprogramowania;
6. Zakończ programowanie, poczekaj 10 sek. do pojawienia się na wyświetlaczu symbolu "----".

**Uwaga:** W przypadku nadajników kodu zmiennego, urządzenie odbierające może zostać postawione w stan uczenia się, przekazując impuls na przycisku ukrytym w nadajniku wcześniej zakodowanym.

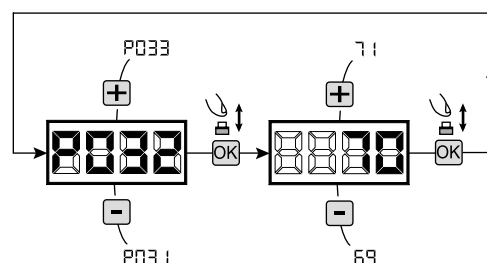


## 8 Zmiana pozostałych parametrów

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

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

**Wszystkie parametry znajdują się w tabeli "Parametry działania" na str. 202.**



## 9 Programowanie zakończone

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

W celu wykonania "Programowania Zawansowanego" (kasowanie nadajników, konfiguracja wejść, itd.), patrz str. 199.



[illegible]





## 4.3

## KONFIGURACJA BRAM GARAZOWYCH

## PODŁĄCZENIA ELEKTRYCZNE

wykonaj okablowanie stosując się do informacji zawartej w tabeli nr.1 i schematów ze str. 188

Tabela nr. 1 “podłączenie zacisków”

1-2		+24 V === zasilanie akcesoriów max 200mA
3-4	22 V ~	Wejście zasilania 22 V ~
5-6	24VBatt	Wejście zasilania 24 V === z baterii lub fotowoltaicznej akumulator Green Energy (uwaga na polaryzację).
7-8		Wyjście siłownika nr. 1
9		Połączenie metalowych obudów silników
10-11		Wyjście siłownika nr. 2 (jeśli obecny)
12-13		Wyjście 24 V === max 15 W dla światła ostrzegawczego otwarcia bramy bazowy/przerywany (jeśli P052=0/1) lub światła grzechotki (jeśli P052>1)
14-15		Wyjście elektrozaczepu max 1 art. 110 (jeśli P062=0) lub wyjście 24V === max 5W z możliwością konfiguracji (jeśli P062≠0)
16-17		Wyjście lampy ostrzegawczej 24 V === max 15W art. Lumy/24A/S
18-19	18 - N.O. 19 - Com	Input 6. Nie używane.
20-21	20 - N.O. 21 - Com	Input 5. Nie używane.
22-23	22 - N.C. 23 - Com	Input 4 STOP. W przypadku aktywacji blokuje ruch bramy w każdym momencie. <b>Jeśli nie jest wykorzystywane należy je zmostkować.</b>
24-25	24 - N.C. 25 - Com	Input 3 SAFETY. W przypadku aktywacji powoduje zmianę kierunku ruchu silnika. Patrz P055 i P056 w tabeli parametry. <b>Jeśli nie jest wykorzystywane należy je zmostkować.</b>
26-27	26 - N.C. 27 - Com	Input 2 PHOTO 1. W przypadku uruchomienia (patrz P050 w tabeli parametrów), aktywacja wejścia PHOTO 1 powoduje: zmianę kierunku ruchu silnika (podczas zamykania), zatrzymanie się silnika (w trakcie otwierania), uniemożliwia uruchomienie (przy bramie zamkniętej). <b>Jeśli nie jest wykorzystywane należy je zmostkować.</b>
28-29	28 - N.O. 29 - Com	Input 1 START. W przypadku aktywacji powoduje otwarcie lub zamknięcie. Może działać zarówno w trybie “szybki nawrót” P049=0) jak i w trybie “krok po kroku” (P049=1).
30		Wejście przewodu sygnałowego anteny radiowej
31		Wejście przewodu ekranowanego anteny radiowej
32-33	DEA_NET	Wejście sieci DEA_NET (nie używane)
CON 1		Zasilanie 230 V ~ ±10% (50/60 Hz)
J5	J9	Wybór rodzaju siłownika z lub bez encodera (J5=M1 - J9=M2): • Poz “A” = siłownika z encoderem (P029=0 patrz “tabela parametry”) • Poz “B” = siłownika bez encodera (P029=1 patrz “tabela parametry”)

W przypadku gdy instalacja wymaga innych korekt lub dodatkowych niż te które są w standardzie, istnieje możliwość konfiguracji każdego wejścia do pożądanego działania.  
**Patrz rozdział “Programowanie zaawansowane”.**



— WĘWNETRZNE OKABLOWANIE FABRYCZNE  
 — ZEWNETRZNE OKABLOWANIE WYKONANE PRZEZ INSTALATORA

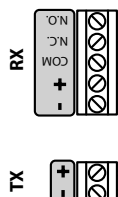
**LUMY/24A/S**  
max 15W



ZASILANIE  
230V~50Hz ±10%

TRANSFORMATOR  
230V/22V

**PHOTO 1**



**START**

**SAFETY** (Tylko w razie potrzeby)

**STOP**

**Mot 2** (Tylko wtedy, gdy występuje)

ŚWIATŁO GRZECZNOŚCIOWE  
24V 15W



ŚWIATŁO GRZECZNOŚCIOWE  
24V 15W



## STANDARDOWE PROGRAMOWANIE


## 1 Zasilanie

Podłączyć zasilanie, na wyświetlaczu pojawią się kolejno napisy "rES-", "tYPE", "-02-" a następnie "- - - -"

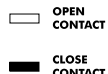


\* W przypadku gdy centrala sterująca już została zaprogramowana i ponowne włączenie jest spowodowane brakiem zasilania, przy pierwszym impulsie START, zostanie wykonana procedura resetu ustawień (patrz "rESP" w tabeli Informacje o stanie na str. 204).

## 2 Komunikaty pracy napędu i licznik wykonanych zwrotów

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

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





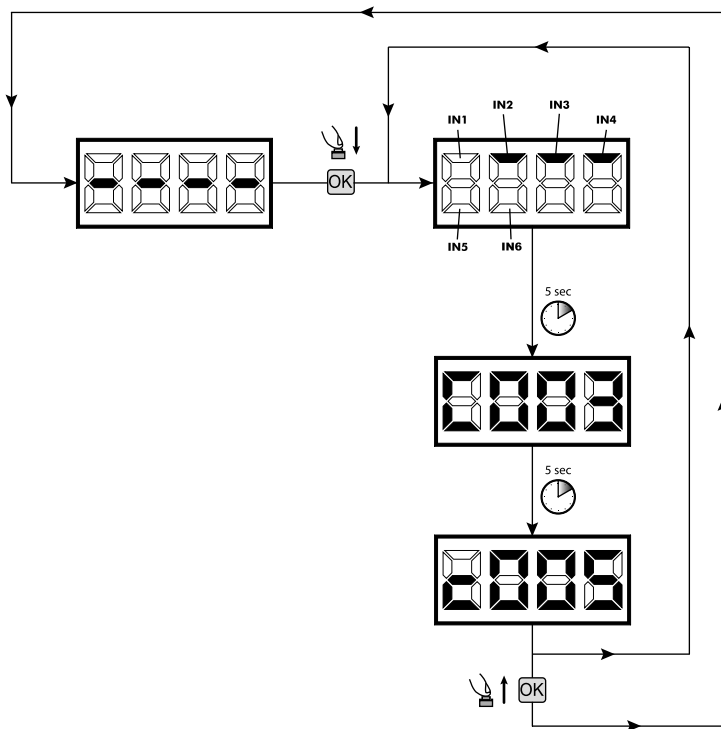
Licznik wykonanych zwrotów (\* patrz P064):

np:  $[003] = 3 \times 1000^* = 3000$  wykonanych zwrotów

Licznik przeglądu (\* patrz P065):

np:  $c_{005} = 5 \times 500 = 2500$  ilość brakujących zwrotów przed wymaganym przeglądem konserwacyjnym ( $c_{---}$  = licznik przeglądu wyłączony)

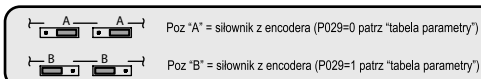
3. Przytrzymać naciśnięty przycisk  w celu cyklicznego wyświetlania się 3 opcji, lub zwolnić przycisk  aby wyjść z parametru.









### 3 Wybór działania z lub bez encodera

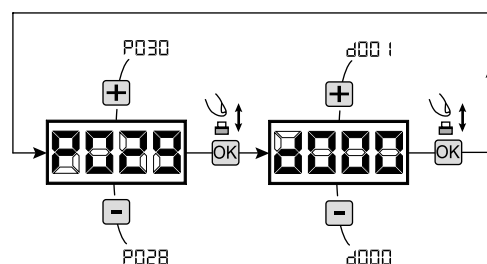
**! UWAGA !**

**Uwaga:** Należy również pamiętać o prawidłowym nastawieniu zwo-  
rek J5 i J9.









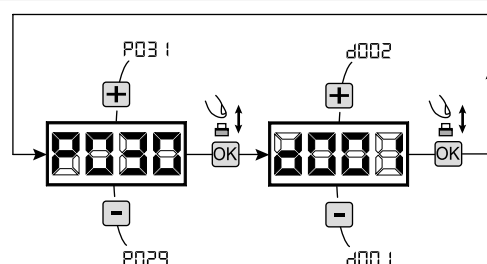
 Poz "B" = silownik z encodera (P029=1 patrz "tabela parametry")

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



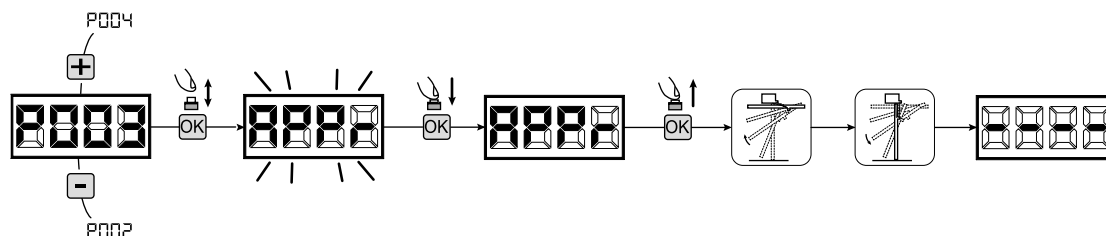
#### 4 Wybór działania 1 lub 2 siłowników

1. Naciskaj przycisk  /  do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P030;
2. Zatwierdź przyciskiem ;
3. Naciskając przycisk  / , ustaw:
  - d001=dla 1 siłownika;
  - d002=dla 2 siłowników;
4. Zatwierdź przyciskiem  (na wyświetlaczu pojawi się ponownie P030).



## 5 Programowanie drogi poruszania się siłowników

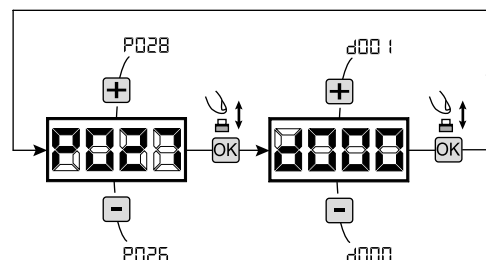
1. Naciskaj przycisk **+** / **-** do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P003;
2. Zatwierdź przyciskiem **OK**;
3. Po pojawieniu się migającego symbolu "RPP" przyciśnij **OK** na kilka sekund;
4. Zwolnij przycisk kiedy symbol przestanie migać, procedura uczenia rozpoczęta;
5. Odczekać na moment gdy skrzydło najedzie i zatrzyma się na położeniu krańcowym otwarcia a następnie zamykania.  
**Jeśli chce się wyprzedzić położenia krańcowe dla skrzydła na otwieraniu istnieje możliwość interwencji ręcznej, podając impuls "Start" (lub nacisnąć przycisk START na płycie) i symulując położenie krańcowe.**
6. Na wyświetlaczu pojawia się ponownie "----", procedura uczenia zakończona.



## 6 Programowanie nadajników

### 6.1 Wybór kodów nadajników

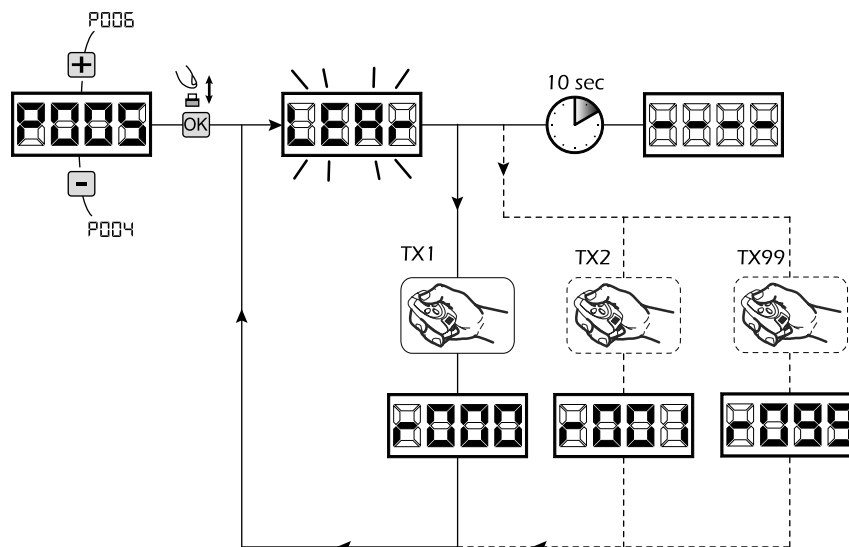
1. Naciskaj przycisk **+** / **-** do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P027;
2. Zatwierdź przyciskiem **OK**;
3. Wybierz typ nadajnika poprzez naciskanie **+** / **-**:
  - d000=kod zmienny bazowy (**rada**);
  - d001=kod zmienny pełny;
  - d002=kod stały (mikroprzetworniki);
4. Zatwierdź wybór naciskając przycisk **OK** (na wyświetlaczu pojawi się ponownie P027).



**Uwaga:** W przypadku, gdy trzeba zmienić sposób kodowania oraz tylko i wyłącznie w przypadku, gdy w pamięci już są zakodowane nadajniki z różnymi kodami należy wykasować pamięć (P004) **PO** nastawieniu nowego typu kodowania.

### 6.2 Uczenie

1. Naciskaj przycisk **+** / **-** do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P005;
2. Zatwierdź przyciskiem **OK**;
3. Po pojawieniu się migającego symbolu "LER" naciśnij dowolny przycisk nadajnika do zaprogramowania;
4. Na wyświetlaczu pojawi się skrót wkodowanego nadajnika a następnie pojawi się migający symbol "LER";
5. Powtórz procedurę od pkt. 3 dla ewentualnych innych nadajników które są do zaprogramowania;
6. Zakończ programowanie, poczekaj 10 sek. do pojawienia się na wyświetlaczu symbolu "----".

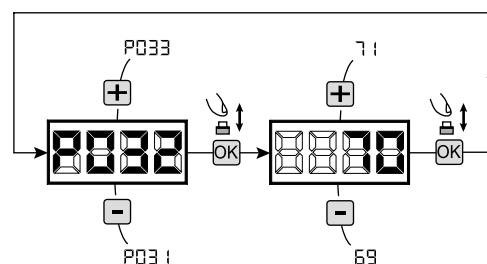


**Uwaga:** W przypadku nadajników kodu zmiennego, urządzenie odbierające może zostać postawione w stan uczenia się, przekazując impuls na przycisku ukrytym w nadajniku wcześniej zakodowanym.

## 7 Zmiana pozostałych parametrów

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

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



**Wszystkie parametry znajdują się w tabeli “Parametry działania” na str. 202.**

## 8 Programowanie zakończone

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

W celu wykonania “Programowania Zawansowanego” (kasowanie nadajników, konfiguracja wejść, itd..), patrz str. 199.



[illegible]



## 4.4 KONFIGURACJA ZAPORA

### PODŁĄCZENIA ELEKTRYCZNE

wykonaj okablowanie stosując się do informacji zawartej w tabeli nr.1 i schematów ze str. 194

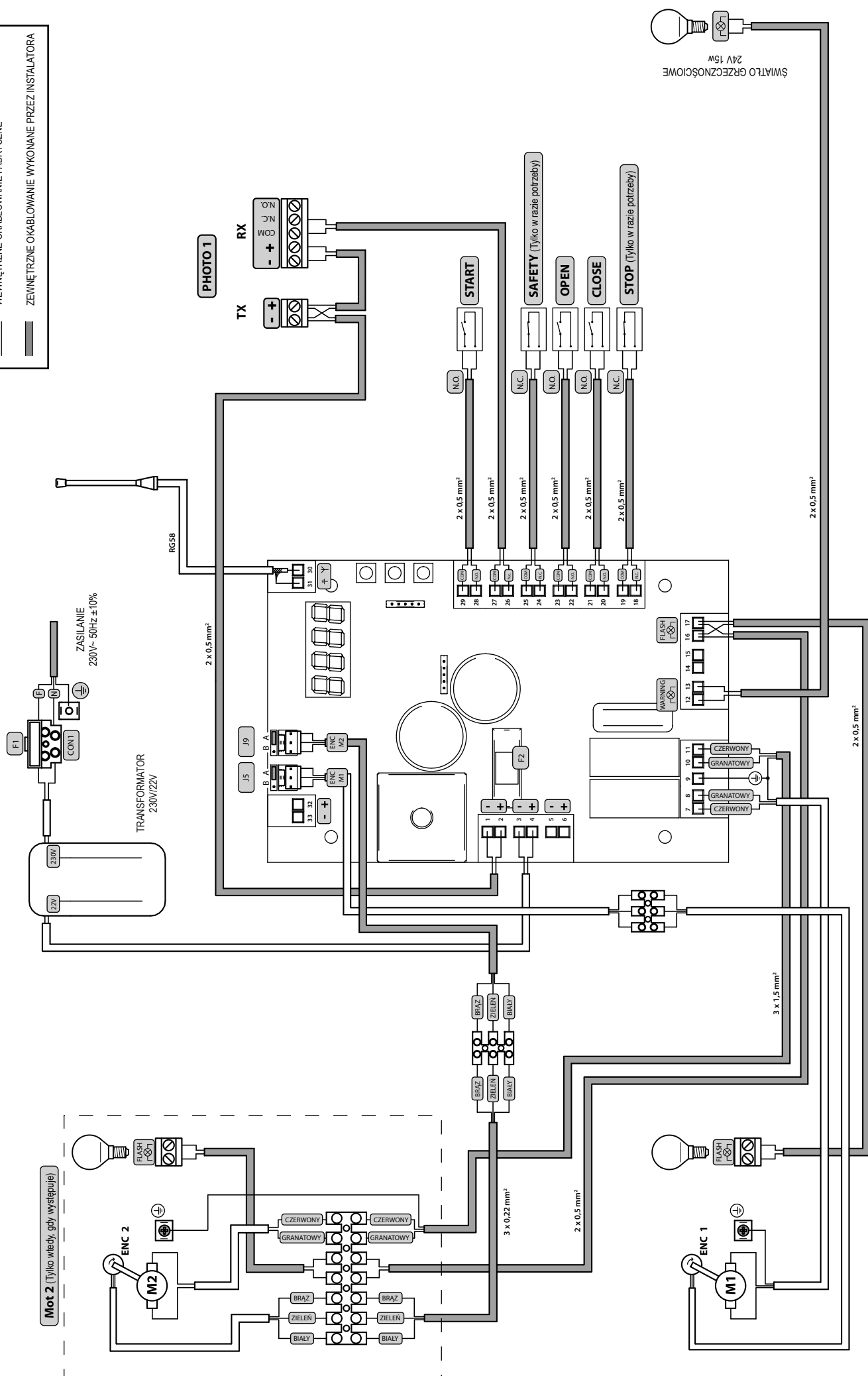
Tabela nr. 1 “podłączenie zacisków”

1-2		+24 V === zasilanie akcesoriów max 200mA
3-4	22 V ~	Wejście zasilania 22 V ~
5-6	24VBatt	Wejście zasilania 24 V === z baterii lub fotowoltaicznej akumulator Green Energy (uwaga na polaryzację).
7-8		Wyjście siłownika nr. 1
9		Połączenie metalowych obudów silników
10-11		Wyjście siłownika nr. 2 (jeśli obecny)
12-13		Wyjście 24 V === max 15 W dla światła ostrzegawczego otwarcia bramy bazowy/przerywany (jeśli P052=0/1) lub światła grzeźnościowego (jeśli P052>1)
14-15		Wyjście elektrozaczepu max 1 art. 110 (jeśli P062=0) lub wyjście 24V === max 5W z możliwością konfiguracji (jeśli P062≠0)
16-17		Wyjście lampy ostrzegawczej 24 V === max 15W art. Lumy/24A/S
18-19		<div> <div>18 - N.C.</div> <div>19 - Com</div> </div> Input 6 STOP. W przypadku aktywacji blokuje ruch bramy w każdym momencie. <b>Jeśli nie jest wykorzystywane należy je zmostkować.</b>
20-21		<div> <div>20 - N.O.</div> <div>21 - Com</div> </div> Input 5 CLOSE. In W przypadku aktywacji powoduje zamknięcie.
22-23		<div> <div>22 - N.O.</div> <div>23 - Com</div> </div> Input 4 OPEN. W przypadku aktywacji powoduje otwarcie.
24-25		<div> <div>24 - N.C.</div> <div>25 - Com</div> </div> Input 3 SAFETY. W przypadku aktywacji powoduje zmianę kierunku ruchu silnika. Patrz P055 i P056 w tabeli parametry. <b>Jeśli nie jest wykorzystywane należy je zmostkować.</b>
26-27		<div> <div>26 - N.C.</div> <div>27 - Com</div> </div> Input 2 PHOTO 1. W przypadku uruchomienia (patrz P050 w tabeli parametrów), aktywacja wejścia PHOTO 1 powoduje: zmianę kierunku ruchu silnika (podczas zamykania), zatrzymanie się silnika (w trakcie otwierania), uniemożliwia uruchomienie (przy bramie zamkniętej). <b>Jeśli nie jest wykorzystywane należy je zmostkować.</b>
28-29		<div> <div>28 - N.O.</div> <div>29 - Com</div> </div> Input 1 START. W przypadku aktywacji powoduje otwarcie lub zamknięcie. Może działać zarówno w trybie “szybki nawrót” P049=0) jak i w trybie “krok po kroku” (P049=1).
30		Wejście przewodu sygnałowego anteny radiowej
31		Wejście przewodu ekranowanego anteny radiowej
32-33	DEA_NET	Wejście sieci DEA_NET (nie używane)
CON 1		Zasilanie 230 V ~ ±10% (50/60 Hz)
J5	J9	Wybór rodzaju siłownika z lub bez encodera (J5=M1 - J9=M2):
		<ul style="list-style-type: none"> <li>Poz “A” = siłownika z encoderem (P029=0 patrz “tabela parametry”)</li> <li>Poz “B” = siłownika bez encodera (P029=1 patrz “tabela parametry”)</li> </ul>

W przypadku gdy instalacja wymaga innych korekt lub dodatkowych niż te które są w standardzie, istnieje możliwość konfiguracji każdego wejścia do pożądanego działania.  
**Patrz rozdział “Programowanie zaawansowane”.**









— WYKONANIE KABLI WYKONANE PRZEZ INSTALATORA  
 — WYKONANIE KABLI WYKONANE PRZEZ INSTALATORA

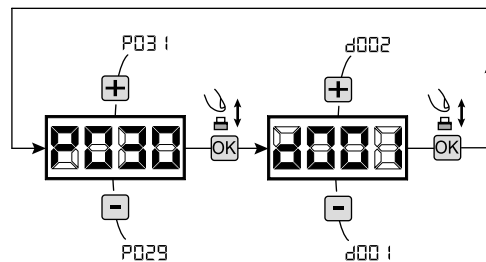










## STANDARDOWE PROGRAMOWANIE

## 5 Wybór działania 1 lub 2 siłowników

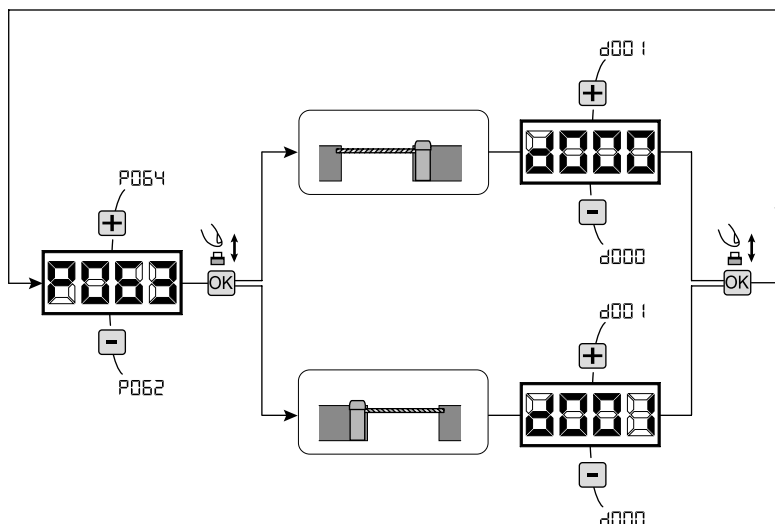
1. Naciskaj przycisk  /  do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P030;
2. Zatwierdź przyciskiem .
3. Naciskając przycisk  / , ustaw:
  - d001=dla 1 siłownika;
  - d002=dla 2 siłowników;
4. Zatwierdź przyciskiem  (na wyświetlaczu pojawi się ponownie P030).








## 6 Wybór kierunku ruchu

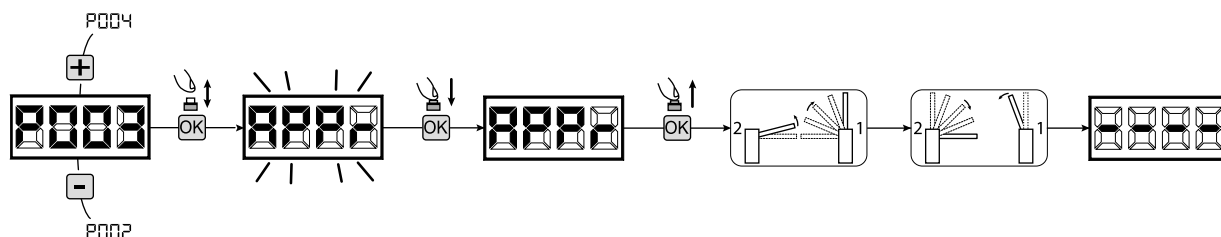
1. Naciśnij przycisk  i  aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P063;
2. Naciskając przycisk  wejść w parametr;
3. Naciskając przyciski  i , ustawić:
  - d000=silnik w pozycji standardowej (na prawo od przejścia);
  - d001=silnik w pozycji odwróconej (na lewo od przejścia);
4. Zatwierdź wybór naciskając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

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









## 7 Programowanie drogi poruszania się siłowników

1. Naciskaj przycisk  /  do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P003;
2. Zatwierdź przyciskiem ;
3. Po pojawieniu się migającego symbolu “” przyciśnij  na kilka sekund;
4. Zwolnij przycisk kiedy symbol przestanie migać, procedura uczenia rozpoczęta;
5. Odczekać na moment gdy ramię (lub 2 ramiona przypadku 2 zapór stojących na przeciwko siebie) najedzie i zatrzyma się na położeniu końcowym otwarcia a następnie zamykania.
6. Na wyświetlaczu pojawia się ponownie “- - - -”, procedura uczenia zakończona.

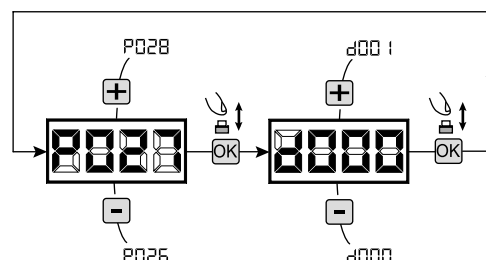


## 8 Programowanie nadajników

## 8.1 Wybór kodów nadajników

1. Naciskaj przycisk  /  do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P027;
2. Zatwierdź przyciskiem .
3. Wybierz typ nadajnika poprzez naciskanie  / :
  - d000=rkod zmienny bazowy (**rada**);
  - d001=kod zmienny pełny;
  - d002=kod stały (mikroprzełączniki);
4. Zatwierdź wybór naciskając przycisk  (na wyświetlaczu pojawi się ponownie P027).

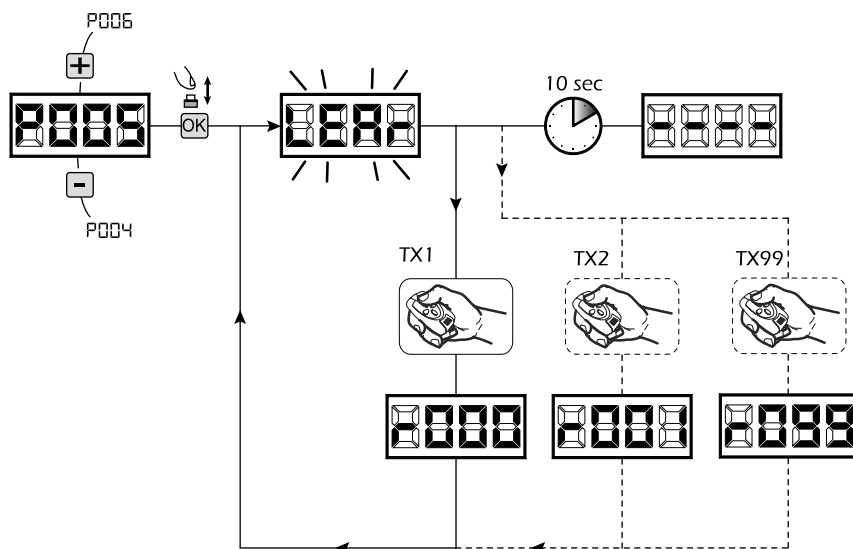
**Uwaga:** W przypadku, gdy trzeba zmienić sposób kodowania oraz tylko i wyłącznie w przypadku, gdy w pamięci już są zakodowane nadajniki z różnymi kodami należy wykasować pamięć (P004) **P0** nastawieniu nowego typu kodowania.



## 8.2 Uczenie

1. Naciskaj przycisk  $\oplus$  /  $\ominus$  do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P005;
2. Zatwierdź przyciskiem  $\text{OK}$ ;
3. Po pojawieniu się migającego symbolu "LER" naciśnij dowolny przycisk nadajnika do zaprogramowania;
4. Na wyświetlaczu pojawi się skrót wkodowanego nadajnika a następnie pojawi się migający symbol "LER";
5. Powtórz procedurę od pkt. 3 dla ewentualnych innych nadajników które są do zaprogramowania;
6. Zakończ programowanie, poczekaj 10 sek. do pojawienia się na wyświetlaczu symbolu "----".

**Uwaga:** W przypadku nadajników kodu zmiennego, urządzenie odbierające może zostać postawione w stan uczenia się, przekazując impuls na przycisku ukrytym w nadajniku wcześniej zakodowanym.

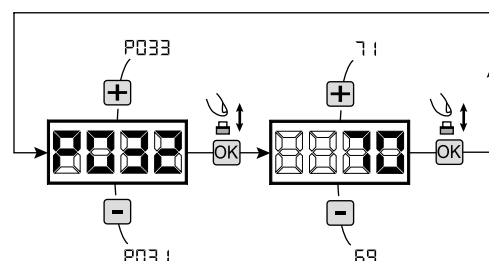


## 9 Zmiana pozostałych parametrów

W celu zmiany któregośkolwiek z parametrów działania należy wykonać następujące czynności.

**Uwaga:** W celu zagwarantowania prawidłowego działania, parametry z tabeli powinny zostać dobrane i ustawione w zależności od typu wykorzystywanej zapory.

1. Naciskaj przycisk  $\oplus$  /  $\ominus$  do momentu pojawienia się na wyświetlaczu żadanego parametru (np. P032);
2. Zatwierdź przyciskiem  $\text{OK}$ ;
3. Przez naciskanie  $\oplus$  /  $\ominus$ , ustaw parametr na żadaną wartość;
4. Potwierdź przyciskając  $\text{OK}$  (na wyświetlaczu pojawi się poprzednio wybrany parametr).



Wszystkie parametry znajdują się w tabeli "Parametry działania" na str. 202.

Wartości zalecane jako standardowe "TYPE 03 - Zapory"

	ZAPORA	Prędkość ruchu (P032 - P033)	Prędkość spowolnienia (P034)	Czas spowolnienia (P035 - P036)	Soft start (P054)	Ułatwienie odblokowania (P057)	Położenie krańcowe (P058 - P059)
STOP	STOP_L (7,5 m)	65%	30%	30%	1	2	15
	STOP_L (6 m)	80%	30%	30%	1	2	15
	STOP_L (5 m)	90%	30%	30%	1	2	15
	STOP_L (4 m)	90%	30%	30%	0	2	15
	STOP_V (4 m)	100%	30%	30%	0	1	7
PASS	PASS_L (4 m)	100%	30%	30%	1	2	20
	PASS_V (3 m)	100%	25%	35%	0	1	5
	PASS_V (4 m)	85%	25%	30%	0	1	5

## 10 Programowanie zakończone

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

W celu wykonania "Programowania Zawansowanego" (kasowanie nadajników, konfiguracja wejść, itd.), patrz str. 199.





## NOTES

[illegible]

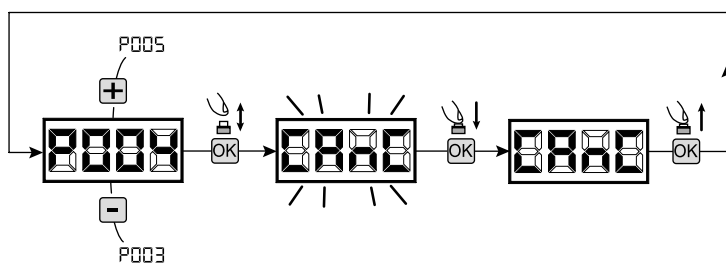
## 5 PROGRAMOWANIE ZAAWANSOWANE

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

### 1 Usuwanie zaprogramowanych nadajników

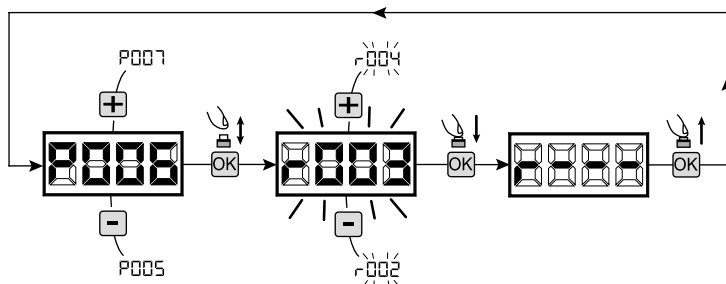
#### 1.1 Kasowanie wszystkich nadajników

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



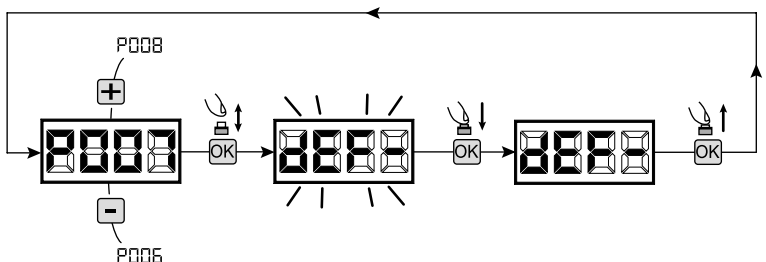
#### 1.2 Jak wyszukać i wykasować nadajnik

1. Naciskaj przycisk **+** / **-** do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P006;
2. Zatwierdź przyciskiem **OK**;
3. Przez naciskanie na **+** / **-**, wybierz numer nadajnika który chcesz wykasować (np. r003);
4. Po pojawieniu się migającego symbolu "r003", potwierdź kasowanie przez naciśnięcie **OK** na kilka sekund;
5. Zwolnij przycisk **OK** kiedy na wyświetlaczu pojawi się symbol "r---";
6. Wybrany nadajnik został wykasowany, (wyświetlacz pokazuje ponownie P006).



### 2 Odtworzenie ustawień domyślnych "default"

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



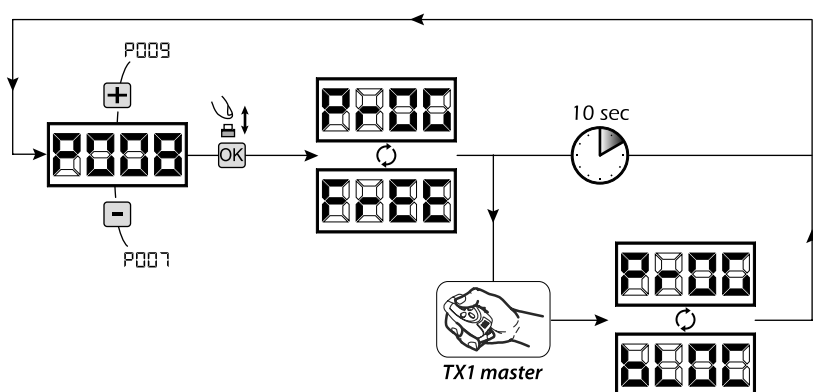
**Uwaga:** Po odtworzeniu ustawień parametrów początkowych, należy ponownie zaprogramować centralę oraz wyregulować wszystkie parametry działania. Należy zwrócić szczególną uwagę aby poprawnie skonfigurować parametry działania silnika (P028 - P029 - P030).

### 3 Blokowanie/Odblokowanie dostępu do programowania

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

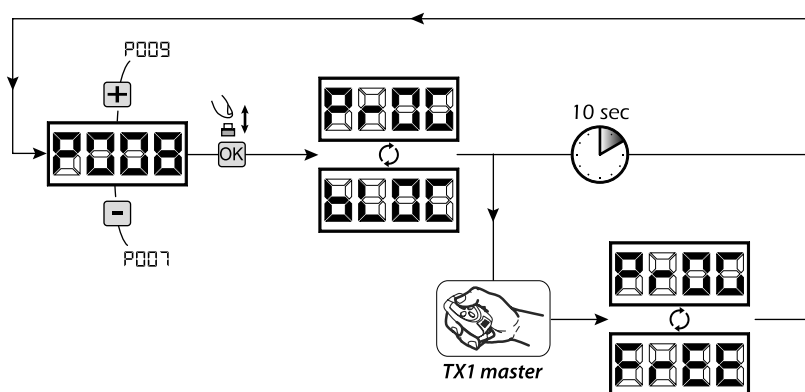
#### 3.1 Blokowanie dostępu do programowania

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



### 3.2 Odblokowanie dostępu do programowania

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



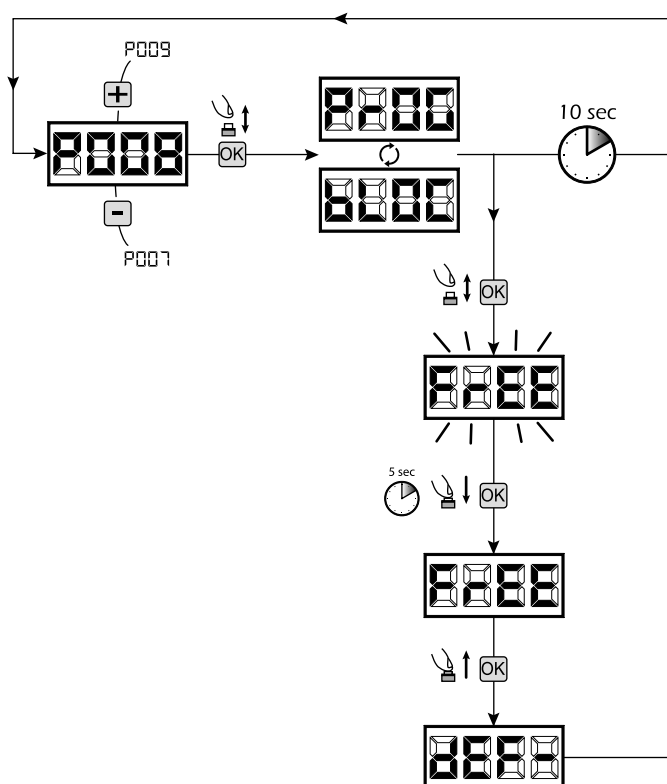
### 3.3 Odblokowanie dostępu do programowania całkowitym resetem

**UWAGA! Procedura ta powoduje utratę wszystkich zaprogramowanych ustawień.**

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

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

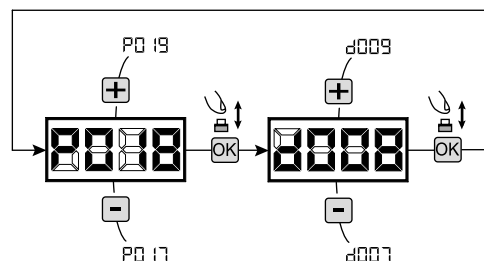
1. Nacisnąć przycisk  $\oplus$  /  $\ominus$  parametrów do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P008;
2. Wejść do parametru naciskając przycisk  $\text{OK}$ ;
3. Wyświetlacz pokazuje napisy w sposób przemienny P-00 / BL-00;
4. Nacisnąć przycisk  $\text{OK}$ , wyświetlacz pokazuje F-EE migający napis;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



## 4 Konfiguracja wejść

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

1. Naciskaj przycisk  $\oplus$  /  $\ominus$  do momentu pojawienia się parametru odpowiadającego odpowiedniemu wejściu:
  - P017=dla INPUT 1;
  - P018=dla INPUT 2;
  - P019=dla INPUT 3;
  - P020=dla INPUT 4;
  - P021=dla INPUT 5;
  - P022=dla INPUT 6;
2. Przyciśnij  $\text{OK}$  aby wejść w parametr (np. P018);
3. Przez naciskanie na  $\oplus$  /  $\ominus$ , ustaw wartość odpowiadającą żądanej funkcji (patrz tabela "parametry konfiguracji wejść" na str. 201);
4. Zatwierdzić wybór naciskając  $\text{OK}$  (na wyświetlaczu pojawi się ponownie P018).
5. Wykonać nowe podłączenie do nowo zakodowanego wejścia.



## 5 Programowanie zakończone

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

	PAR.	PARAMETRY OPIS	PARAMETRY USTAWIEŃ
PARAMETRY PROGRAMOWANIA	P001	Ustawienie pozycji słownika 1	
	P002	Ustawienie pozycji słownika 2	
	P003	Zapamiętywanie drogi poruszania się słowników	
	P004	Kasowanie nadajników	
	P005	Zapamiętywanie nadajników	
	P006	Wyszukiwanie i kasowanie nadajnika	
	P007	Ustawienie parametrów fabrycznych	
	P008	Blokowanie dostępu do programowania	
	P009	Nie używany	
	P010	Nie używany	
	P011	Nie używany	
	P012	Nie używany	
	P013	Nie używany	
	P014	Nie używany	
	P015	Nie używany	

		PARAMETRY OPIS	PARAMETRY USTAWIEŃ	USTAWIENIA FABRYCZNYCZNE (dla różnych standardów instalacji)			
PAR.				def0 bramy przesuwanej	def1 brama skrzydłowa	def2 bram garażowych	def3 zapora elektromechaniczna
		P016	INPUT_3 typu wejścia				
		P017	Wybór działania INPUT_1				
		P018	Wybór działania INPUT_2				
		P019	Wybór działania INPUT_3				
		P020	Wybór działania INPUT_4				
		P021	Wybór działania INPUT_5				
		P022	Wybór działania INPUT_6				
		P023	Umiejscowienie na KANAŁE 1 odbiorników				
		P024	Umiejscowienie na KANAŁE 2 odbiorników				
		P025	Umiejscowienie na KANAŁE 3 odbiorników				
		P026	Umiejscowienie na KANAŁE 4 odbiorników				
		P027	Wybór typu przyjmowanego kodu				
PARAMETRY KONFIGURACJI WEJŚĆ							
				</			

PARAMETRY KONFIGURACYJNE SIŁOWNIKÓW SIŁOWNIKI				def0 bramy przesuwanej	def1 brama skrzydłowa	def2 bram garażowych	def3 zapora elektromechaniczna
P028	Wybór typu silników	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: GEKO</li><li>• 001: LOOK / MAC</li><li>• 002: GH0ST</li><li>• 003: LVI 500/502 / 902 / PASS</li></ul>	<ul style="list-style-type: none"><li>• 004: STOP</li><li>• 005: LVI 5/24</li><li>• 006: LVI 8/24</li><li>• 007: GULLIVER</li></ul>	005	000	003	004
P029	Wybór działania siłownika z lub bez encodera. UWAGA: należy również pamiętać o prawidłowym ustawieniu zworek J5 i J9 (patrz „tabela 1.”) UWAGA: zworki J5, J9 oraz parametr P029 muszą zostać prawidłowo ustawione przed przystąpieniem do procedury programowania						
P030	Wybór liczby siłowników						
P031	Nie używany						
P032	Regulacja szybkości siłowników przy otwieraniu	15%tot.....100%tot					
P033	Regulacja szybkości siłowników przy zamykaniu	15%tot.....100%tot					
P034	Regulacja szybkości spowolnienia siłowników przy otwieraniu i zamykaniu	15%tot.....100%tot					
P035	Spowolnienie przy otwieraniu w %	5%tot.....80%to					
P036	Spowolnienie przy zamykaniu w %	5%tot.....80%tot					
P037	Regulacja siły siłownika 1. przy otwieraniu (jeśli = 100% czujnik antyzniadźdzeniowy wyłączony)	15%tot.....100%tot					
P038	Regulacja siły siłownika 1. przy zamykaniu (jeśli = 100% czujnik antyzniadźdzeniowy wyłączony)	15%tot.....100%tot					
P039	Regulacja siły siłownika 2. przy otwieraniu (jeśli = 100% czujnik antyzniadźdzeniowy wyłączony)	15%tot.....100%tot					
P040	Regulacja siły siłownika 2. przy zamykaniu (jeśli = 100% czujnik antyzniadźdzeniowy wyłączony)	15%tot.....100%tot					
P041	Regulacja automatycznego czasu zamyknięcia (jeśli =0 automatyczne zamykanie wyłączone)	0sec.....255sec					
P042	Regulacja automatycznego czasu zamykania w funkcji furtki (jeśli = 0 automatyczne zamykanie wyłączone)	0sec.....255sec					
P043	Regulacja otwarcia w funkcji furtki	5%tot.....100%tot					
P044	Regulacja czasu wstępnego migania lampy	0sec.....10sec					
P045	Regulacja czasu opóźnienia między skrzydłami bramy przy otwieraniu	0sec.....30sec					
P046	Regulacja czasu opóźnienia między skrzydłami bramy przy zamykaniu	0sec.....30sec					
P047	Funkcja wspólna: jeśli jest aktywna blokuje wejścia otwarcia i zamyknięcia przez cały czas otwierania i zamykania bramy w trybie automatycznym	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: "wspólny" wyłączona</li><li>• 001: "wspólny" włączona</li></ul>					
P048	Funkcja dopchnięcia bramy: jeśli jest aktywna to przed rozpoczęciem fazy otwierania dopycha bramę w kierunku zamykania w celu ułatwienia odblokowania elektro-zaczełu	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: "dopchnięcie bramy" wyłączona</li><li>• 001: "dopchnięcie bramy" włączona</li></ul>					
P049	Funkcja „szybki nawrót” (otwórz – zamknij - otwórz itd.) lub krok po kroku (otwórz – stop -zamknij – stop itd.).	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: "szybki nawrót"</li><li>• 001: "krok po kroku"</li></ul>					
P050	PHOTO 1	Działanie fotokomórki: jeśli = 0 fotokomórki są aktywne przy zamykaniu i przy starcie kiedy brama jest zamknięta; jeśli=1 fotokomórki są zawsze aktywne; jeśli=2 fotokomórki są aktywne tylko przy zamykaniu. Jeśli jest aktywna, odwraca kierunek ruchu przy zamykaniu, powoduje zatrzymanie przy otwieraniu, blokuje ruch otwierania kiedy brama jest zamknięta.					
P051	PHOTO 2	Jeśli=3-4-5, działanie jest takie samo jak wartości odpowiednio 0-1-2 ale przy funkcji "zamknij natychmiast" włączonej; w każdym przypadku, podczas otwarcia i/lub czasie przerwy, przy usuwaniu ewentualnych przeszkód, brama zamknie się automatycznie po stałym opóźnieniu wynoszącym 3 sek					
P052	Wybór trybu funkcjonowania światła ostrzegawczego "warning": "warning light" jeżeli wartość = 000 służy do lampki kontrolnej stanu otwarcia bramy, ON (włączone) kiedy brama otwarta; OFF (wyłączone) po zakończonym cyklu zamknięcia; lub światła grzeźnościowego "courtesy light": Jeżeli wartość ≠ 000 służy do podłączenia dodatkowego oświetlenia; ON (włączone) przy każdym ruchu bramy; OFF (wyłączone), kiedy silnik się zatrzymuje, wyłącza się z ustawionym opóźnieniem w sek. 1.....255sec.	<ul style="list-style-type: none"><li>• 000: "Światło ostrzegawcze"</li><li>• &gt;000 : opóźnione wyłączenie "światła grzeźnościowe" (1sek.....255sek)</li></ul>					



		def0 bramy przesuwanej	def1 brama skrzydłowa	def2 bramy garazowych	def3 zapora elektromechaniczna
P053	Aktywacja poszukiwania położenia krańcowych również przy otwieraniu: silowniki zatrzymują się tylko w momencie dotarcia do położenia krańcowego , również przy otwarciu.	000	000	000	001
P054	Funkcja łagodny start: silowniki przyspieszają stopniowo do momentu uzyskania ustawionej prędkości.	001	001	001	001
P055	czas trwania zwrotu przy pojawieniu się przeszkody (napotkanej przez wewnętrzny czujnik antyzmiążdżeniowy lub jeśli zostało uruchomione wejście bezpieczeństwa "SAFETY"); jeśli=0 brama całkowicie odwraca kierunek ruchu, jeśli>0 wskazuje czas trwania ruchu bramy (w sek.), po wykonanym zwrocie kierunku ruchu spowodowanym napotkaniem na przeszkodę przy otwieraniu.	000	000	000	000
P056	czas trwania zwrotu przy pojawieniu się przeszkody (napotkanej przez wewnętrzny czujnik antyzmiążdżeniowy lub jeśli zostało uruchomione wejście bezpieczeństwa "SAFETY"); jeśli=0 brama całkowicie odwraca kierunek ruchu, jeśli>0 wskazuje czas trwania ruchu bramy (w sek.), po wykonanym zwrocie kierunku ruchu spowodowanym napotkaniem na przeszkodę przy zamykaniu	000	000	000	000
P057	Funkcja "cofnięcia bramy": jeśli=0, po wykryciu położenia końcowego na zamykaniu, 1 silownik wykonuje krótki nawrót w celu zmniejszenia nacisku na bramę; w związku z czym ułtawia odblokowanie ręczne. Ustawiona wartość wskazuje czas zmiany kierunku ruchu. Jeśli=0 funkcja nieaktywna	000	003	003	002
P058	Regulacja położenia krańcowych otwarcia: reguluje czas ostatniego odcinka ruchu podczas którego. ewentualna przeszkoda jest odczytywana jako położenie krańcowe, zostaje zablokowany silnik bez odwrócenia kierunku ruchu. Ustawiona wartość wskazuje na ilość obrotów wirnika	012	025	025	020
P059	Regulacja położenia krańcowych zamykania: reguluje czas ostatniego odcinka ruchu podczas którego. ewentualna przeszkoda jest odczytywana jako położenie krańcowe, zostaje zablokowany silnik bez odwrócenia kierunku ruchu. Ustawiona wartość wskazuje na ilość obrotów wirnika	012	025	025	020
P060	Regulacja siły silnika w momencie dotarcia do położenia krańcowego. - Jeśli=0, Regulacja nie ustawiona (wartość siły uderzeniowej w momencie dotarcia do położenia krańcowego jest obliczana automatycznie) - Jeśli różne od 0, wskazuje wartość (wartość wyrażona jest % w stosunku do wartości maksymalnej) siły eksploatacji w położeniu krańcowym	000	000	000	000
P061	Funkcja "Energy saving": Jeśli=1 po 10sek nieaktywności, centrala wyłącza wyjścia 24V i wyświetlacz, które to zostaną ponownie włączone przy pierwszym otrzymanym poleceniu (zaleca się zastosować zasilanie baterijne i/ lub panel słoneczny).	000	000	000	000
P062	Działanie wyjścia elektrozaamka: Jeśli=0 elektrozaamek art. 110, Jeśli=1 wyjście 24V zarządzane z wejścia ELOCK_IN impulsowo. Jeśli=2 wyjście 24V zarządzane z wejścia ELOCK_IN krok po kroku. Jeśli>2 wyjście 24V zarządzane z wejścia ELOCK_IN na czas (ustawiona wartość wskazuje opóźnienie wyłączenia w sekundach).	000	000	000	000
P063	Odwrócenie kierunku ruchu: Jeśli=1, odwraca automatycznie wyjścia otwieranie/zamykanie silników oraz ewentualne wejścia na wyłączniki krańcowe otwierania/zamykania, dzięki czemu unika się ręcznej zmiany okablowania w przypadku instalacji motoreduktora w pozycji odwróconej w stosunku do montażu standardowego.	000	000	000	000
P064	Mnożnik licznika wykonanych zwrotów: Mnoży ilość zwrotów po wykonaniu których licznik zwrotów całkowity jest uaktualniany. Aby wyświetlić wartość, patrz paragraf: "Komunikaty pracy napędu i licznik wykonanych zwrotów".	001	001	001	001
P065	Licznik przeglądu: Jeśli=0 zeruje licznik wraz z poleceniem wykonania przeglądu konserwacyjnego. Jeśli>0 wskazuje ilość manewrów (x 500) jakie należy wykonać przed następnym miganiem centrali po 4 dodatkowych sek., po których pojawi się komunikat o wymaganym przeglądzie konserwacyjnym. Np.: Jeśli P065=050 ilość zwrotów = 50x500=25000 <b>Uwaga:</b> Przed ustawieniem nowej wartości licznika przeglądu, najpierw należy go zresetować ustawiając P065=0 a następnie P065= "nowa wartość".	000	000	000	000
P066	Wybór działania wyjścia lampy ostrzegawczej: Jeśli=0 wyjście lampy ostrzegawczej świecenie przerywane (przerwywaczem).	000	000	000	000
P067	Nie używany				
P068	Nie używany				
P069	Nie używany				
P070	Nie używany				

PARAMETR Y DZIAŁANIA

## 6 INFORMACJE POJAWIAJĄCE SIĘ NA WYŚWIETLACZU


INFORMACJE DOTYCZĄCE PRACY NAPĘDU		
Mess.	Opis	
----	Brama zamknięta	
JL	Brama otwarta	
OPEN	Otwieranie	
CLOS	Zamykanie	
STEP	W trybie krok po kroku, centrala sterująca oczekuje na polecenia po wciśnięciu start	
BLCK	Polecenie stop zostało przyjęte	
RESP	Reset pozycji w ruchu: Centrala sterująca została ponownie włączona po przerwie zasilania, lub brama przekroczyła dopuszczalną ilość (50) zwrotów, nie docierając nigdy do położenia krańcowego na zamykaniu, lub dopuszczalną, maksymalną ilość (3) interwencji którą urządzenie antyzmiażdzeniowe wykonało jedna po drugiej. Zostało w ten sposób uruchomione poszukiwanie w spowolnieniu punktów położenia krańcowych, na otwieraniu a następnie na zamykaniu. Na tym etapie ewentualne impulsy do startu zostaną zignorowane.	
INFORMACJE DOTYCZĄCE BŁĘDÓW		
Mess.	Opis	Możliwe rozwiązania
ErrP	Błąd ustawień: procedura resetu ustawień nie została zakończona poprawnie. Centrala sterująca pozostaje w oczekiwaniu na polecenia.	- Sprawdzić czy nie ma przeszkód i/lub dodatkowego tarcia w trakcie ruchu siłowników; - Podać impuls start w celu uruchomienia procedury resetu ustawień; - Sprawdzić czy manewr się zakończył pomyślnie, jeśli zachodzi taka potrzeba należy ręcznie przesunąć skrzydło/skrzydła bramy; - Sprawdzić ustawienia siły i prędkości siłownika/ siłowników i ewentualnie je poprawnie nastawić.
Err3	Fotokomórki i/lub inne urządzenia bezpieczeństwa uaktywnione lub uszkodzone.	Sprawdzić poprawność działania wszystkich urządzeń bezpieczeństwa i fotokomórek.
Err4	Możliwe uszkodzenie obwodu zasilania centrali.	Odłączyć i połączyć ponownie zasilanie. Podać impuls START, jeśli błąd się powtórzy wymienić centralę sterującą.
Err5	Przekroczenie czasu ruchu siłowników: siłownik / siłowniki przekroczyły maksymalny czas pracy (5min) bez zatrzymania się.	- Podać impuls start w celu uruchomienia procedury resetu ustawień; - Sprawdzić czy manewr się zakończył pomyślnie.
Err6	Przekroczenie czasu wyszukania przeszkody: Przy nieaktywnym czujniku antyzmiażdzeniowym, została namierzona przeszkoda uniemożliwiająca ruch skrzydła bramy przez dłużej niż 10 sek.	- Sprawdzić czy nie ma przeszkód i/lub dodatkowego tarcia w trakcie ruchu siłowników; - Podać impuls start w celu uruchomienia procedury resetu ustawień; - Sprawdzić czy manewr się zakończył pomyślnie.
Err7	NONE ruchu silnika.	- Upewnić się czy siłowniki i encodery są poprawnie połączone. - Sprawdzić czy zworki J5 i J9 są w pozycji pokazanej na schemacie. - Jeśli błąd się będzie powtarzał, wymienić centralę sterującą.

## 7 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.

## 8 UTYLIZACJA PRODUKTU

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



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

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

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

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

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

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

