NET24N

Cuadro de maniobras universal para motores a 24V
Instrucciones de uso y advertencias

Tabla de contenidos

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

ES

1 RECAPITULACIÓN ADVERTENCIAS

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

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

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

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

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

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

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

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

⚠ **ATENCIÓN** 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 própias exigencias,garantizado de éste modo la adaptabilidad a todo tipo de motorizaciones.Bastará unicamente programar la configuración deseada para el automatismo utilizado para encontrar introducidos los parámetros de funcionamiento de manera óptima escluyendo las funciones inecesarias.

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									
Tipologia de codificación emisores	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch									
N° max emisores gestionados	100									

* Valor pera 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 confugurada, 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 memória aún en caso de sucesivos encendidos (ver esquema **B**)

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

ANTES DE ENCENDER LA CENTRAL

Configuración despues primer encendido

A Al primer encendido del cuadro proceder con se indica:

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

Sucesivos reencendidos

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

Dar alimentación, en nel display aparece la secuencia escrita "rES-", "tYPE", "-00-" seguda del simbolo de puerta cerrada "----".

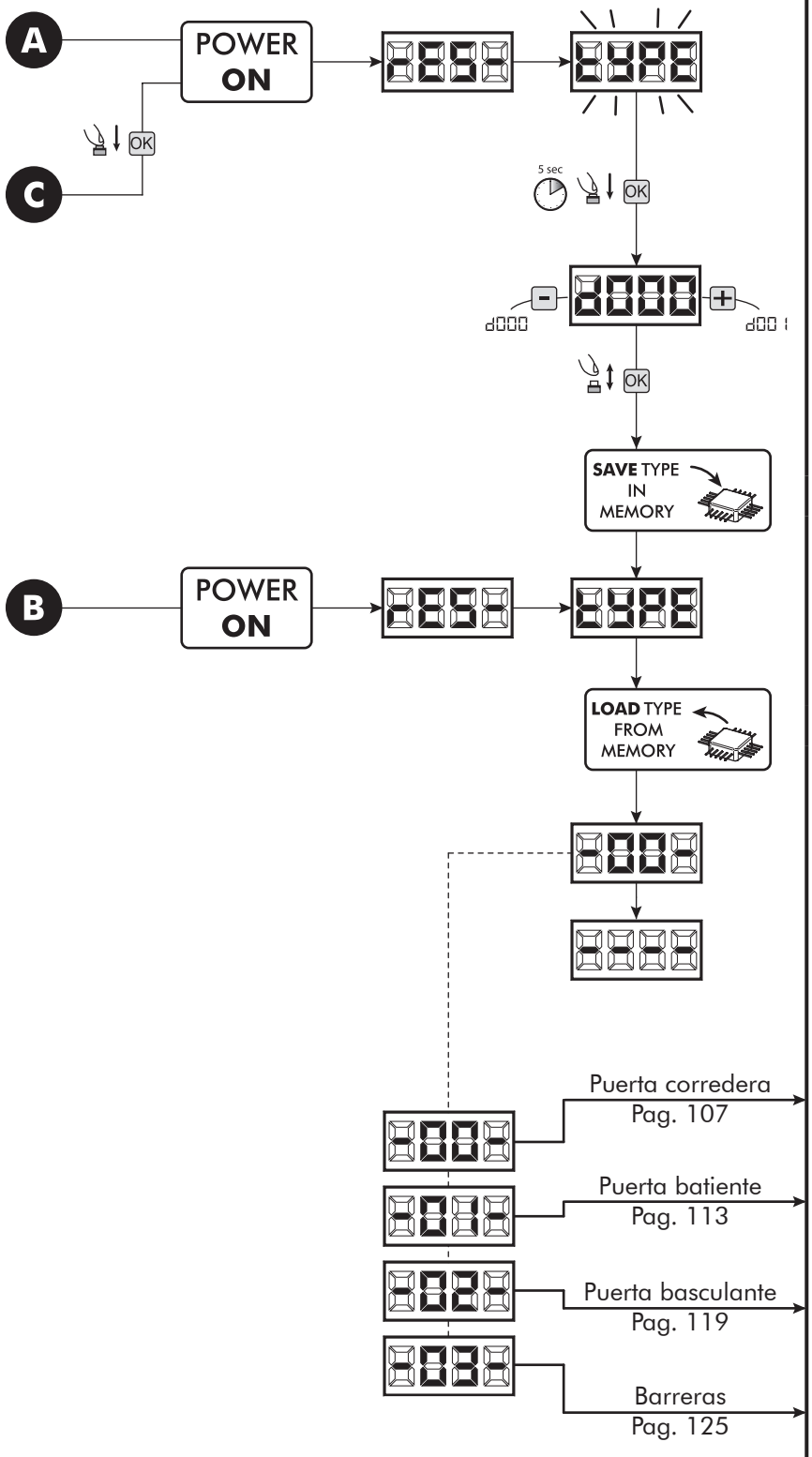
Modificación configuración existente

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

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

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

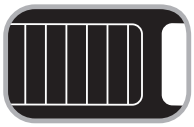
   ⚠ **Si todavia el procedimiento de configuración se lleva a buen fin, la nueva configuración sobreescribirá la precedente y será recargada en cada encendido futuro.**
4. Segurá el escrito "tYPE", "-00-" segudo del simbolo de puerta cerrada "----".



A la Programación standard

DEA dea system

NOTES



4.1
CONFIGURACION PUERTA CORREDERA

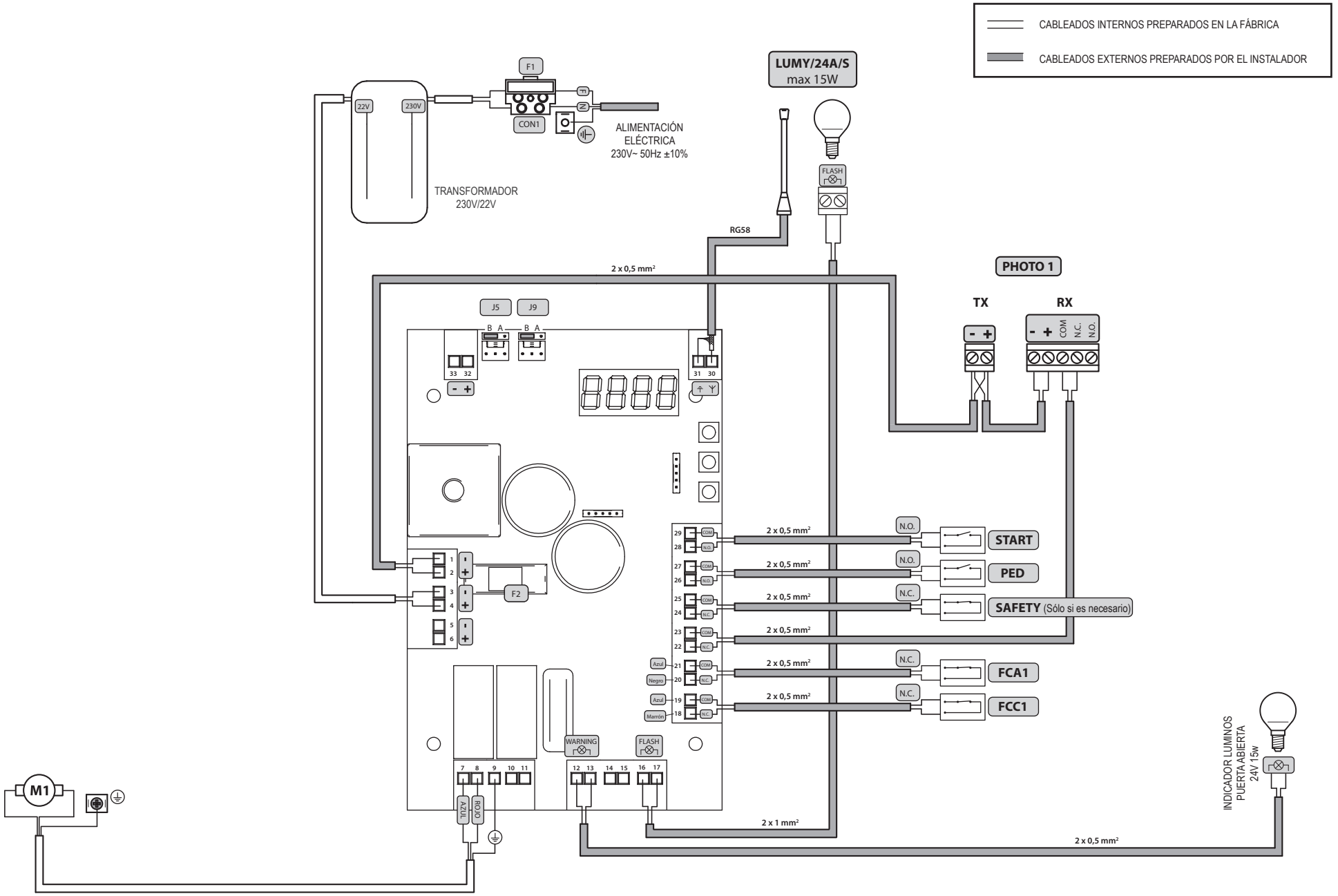
CONEXIONES ELÉCTRICAS

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	+24VAUX		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	M1		Salida motor 1	
9	⏚		Conexión carcasa metálica motor	
10-11	M2		Salida motor 2 (si presente)	
12-13	WARNING		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	ELETTR		Salida electrocerradura máximo 1 artículo 110 (si P062=0) ó salida 24V ⎓ max.5W configurables (Si P062≠0)	
16-17	FLASH		Salida luz intermitente 24 V ⎓ máximo 15 W artículo Lumy/24A/S	
18-19	FCC 1	**18 - N.C.** **19 - Com**	Input 6 FCC 1. En caso de intervención para la carrera de cierre del motor 1. **Si no se utiliza puentearla.**	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".**
20-21	FCA 1	**20 - N.C.** **21 - Com**	Input 5 FCA 1. En caso de intervención para la carrera de abertura del motor 1. **Si no se utiliza puentearla.**	
22-23	PHOTO 1	**22 - N.C.** **23 - Com**	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). **Si no se utiliza puentearla.**	
24-25	SAFETY	**24 - N.C.** **25 - Com**	Input 3 SAFETY. Si está activado causa la inversión del motor. Ver P055 e P056 en la tabla de parámetros. **Si no se utiliza puentearla.**	
26-27	PED	**26 - N.O.** **27 - Com**	Input 2 PED. En caso de intervención causa la apertura solamente del motor 1.	
28-29	START	**28 - N.O.** **29 - Com**	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	Y		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 B A	J9 B A		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)	




CABLEADOS INTERNOS PREPARADOS EN LA FÁBRICA
CABLEADOS EXTERNOS PREPARADOS POR EL INSTALADOR
LUMY/24A/S
max 15W
F1
22V
230V
CON1
ALIMENTACIÓN
ELÉCTRICA
230V~ 50Hz ±10%
TRANSFORMADOR
230V/22V
FLASH
RG58
2 x 0,5 mm²
PHOTO 1
TX
RX
COM
N.C.
N.O.
J5
J9
F2
N.O.
START
PED
N.C.
SAFETY (Sólo si es necesario)
FCA1
FCC1
Azul
Negro
Marrón
WARNING
FLASH
M1
AZUL
ROJO
2 x 1 mm²
INDICADOR LUMINOS
PUERTA ABIERTA
24V 15w

PROGRAMACIÓN ESTÁNDAR

1 Alimentación

Alimentar eléctricamente; en el display se visualizan en secuencia las inscripciones "rES-", "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

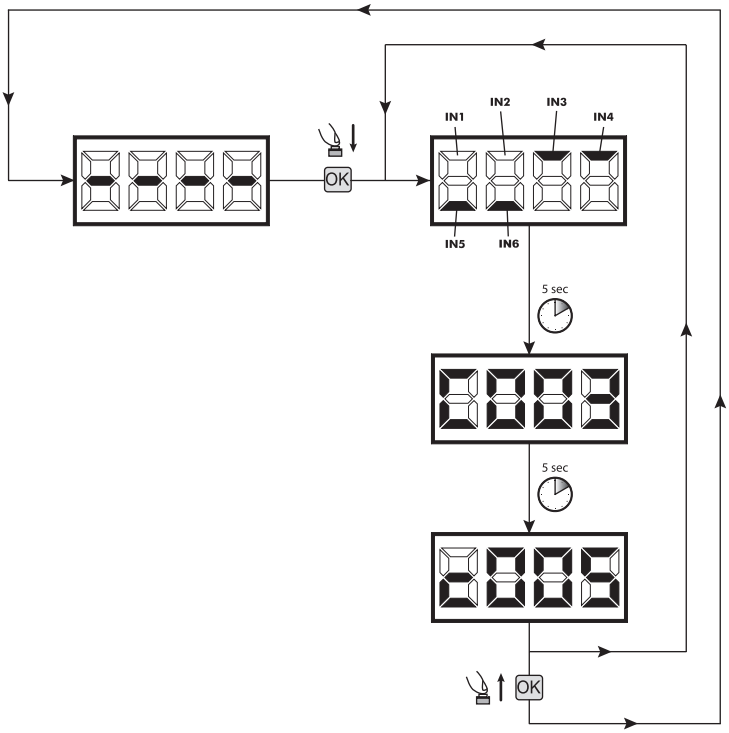
1. Pulsar el botón OK y mantenerlo pulsado durante 5 seg.;
2. En el display se muestra respectivamente:
   Estado ingresos (verificar que sea correcto);

   OPEN CONTACT

   CLOSE CONTACT

   Cuentamaniobras total (* ver P064):
   ej: C003 = 3x1000* = 3000 maniobras seguidas

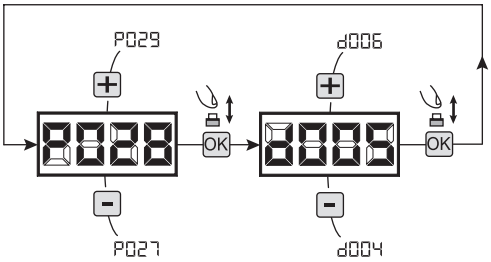
   Cuentamaniobras de mantenimiento (* ver P065):
   ej: c005 = 5*x500 = 2500 manionbras restantes antes del aviso de solicitud de mantenimiento (c--- = cuentamaniobras mantenimiento deshabilitado)
3. Mantener pulsado el botón OK para una visualización cíclica de las 3 opciones o soltar el botón para salir del parámetro.



3 Selección del tipo de motor

! IMPORTANTE !

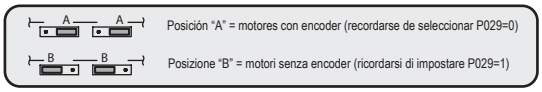
1. Correr los parámetros con el botón + y - hasta visualizar en el display P028;
2. Acceder al parámetro accionando el botón OK;
3. Actuando sobre los botones + y -, introducir:
   - d005=LIVI 5/24;
   - d006=LIVI 8/24;
   - d007=GULLIVER;
4. Confirmar la elección pulsando el botón OK (en el display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



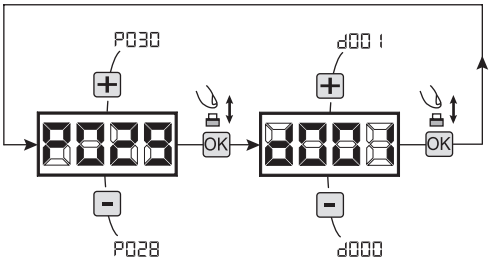
4 Seleccionar funcionamiento con o sin encoder

! IMPORTANTE !

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



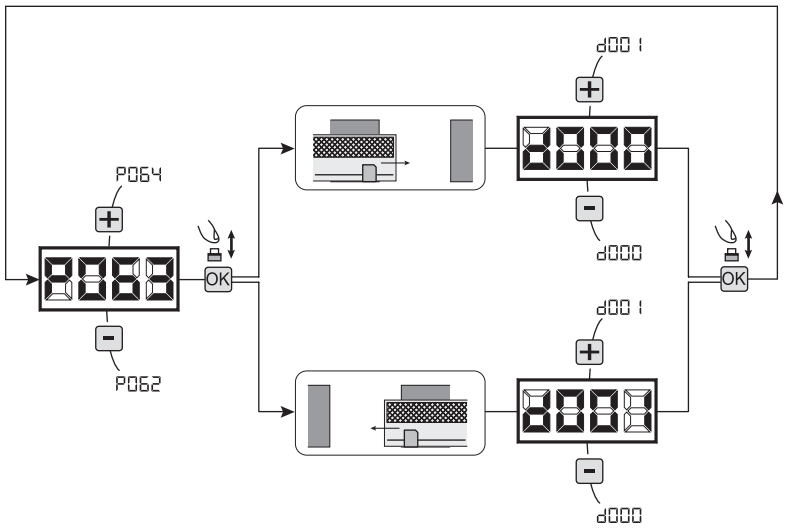
1. Correr los parámetros con el botón + y - finohasta visualizar en el display P029;
2. Acceder al parámetro pilsando enl botón OK;
3. Accionando los botones + y -, introducir:
   - d000=para motores con encoder;
   - d001=para motores sin encoder;
4. Confirmar la elección piulsando el botón OK (en el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



5 Selección del sentido de la marcha

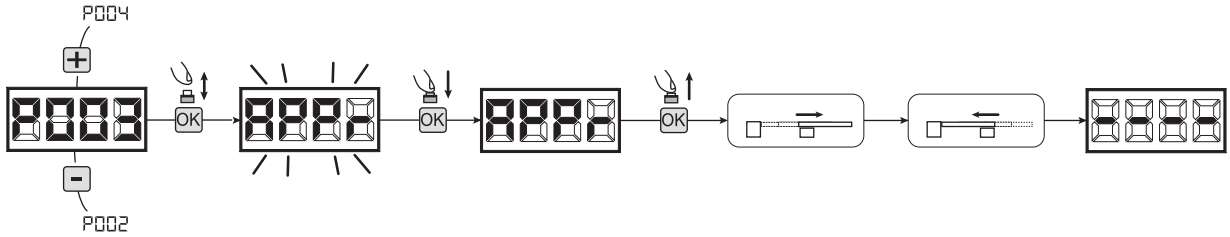
1. Correr los parámetros con los botones ⊞ y ⊟ hasta visualizar el el display P063;
2. Acceder al parámetro pulsando el botón OK;
3. Accionando ⊞ e ⊟, introducir:
   - d000=motor en posición standar (a la izquierda del puente);
   - d001=motor en posición invertida (a la derecha del puente);
4. Confirmar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

Atención: Este parámetro invierte automaticamente las salidas abre/cierra del motor y los posibles finales de carrera de abertura 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 "APPr" intermitente, tener apretado el botón OK;
4. Soltar el botón OK donde el escrito "APPr" deja de parapadear; Inicia la maniobra de aprendizaje;
5. Esperar que la hoja busque y se pare en la leva de final de carrera de abertura y despues en la de cierre.
   Si se dese 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 "----".

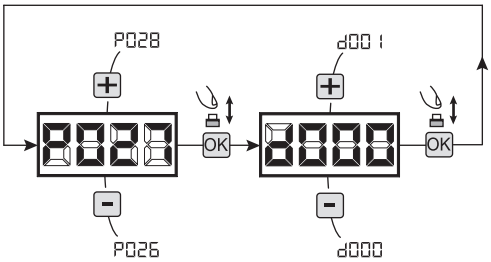


7 Aprendizaje de los controles remotos

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 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).

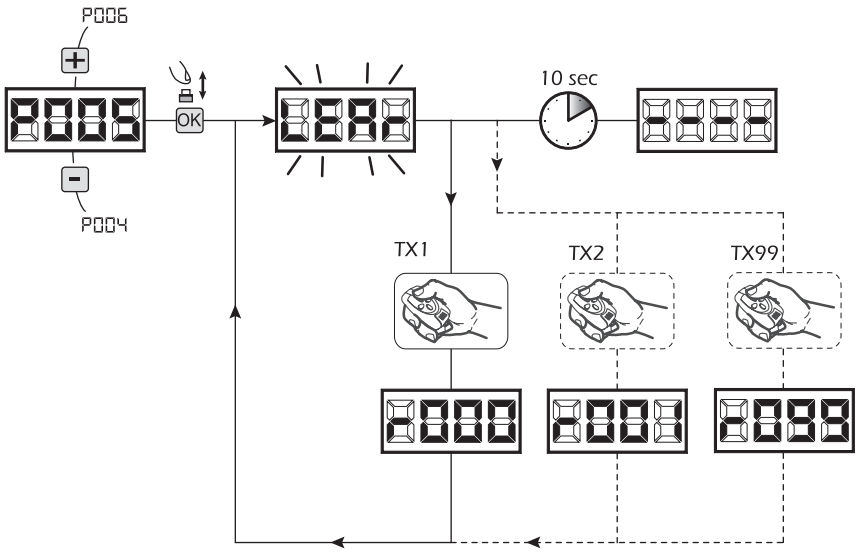
Atención: En el caso que sea necesario variar el tipo de codificación,y sólo si en la memoria están ya presentes emisores con codificación diferente,es necesario realizar la cancelación de la memoria (P004) **DESPUES** de haber realizado la nueva codificación.



7.2 Aprendizaje

1. Correr los parámetros con las teclas ⊞ y ⊟ hasta visualizar en el display el parámetro P005;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla OK;
3. Con la inscripción "LEAr" 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 "LEAr" 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.

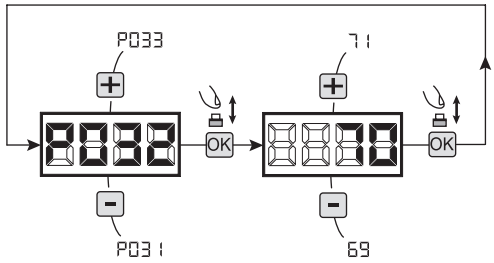


8 Modificación de los parámetros de funcionamiento

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

1. Desplazarse con las teclas ⊞ 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.



9 Programación terminada

ATENCIÓN Al final del procedimiento de programación,accionar el pulsador ⊞ y ⊟ hasta que aparezca el simbolo "----",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.

DEA dea system

NOTES

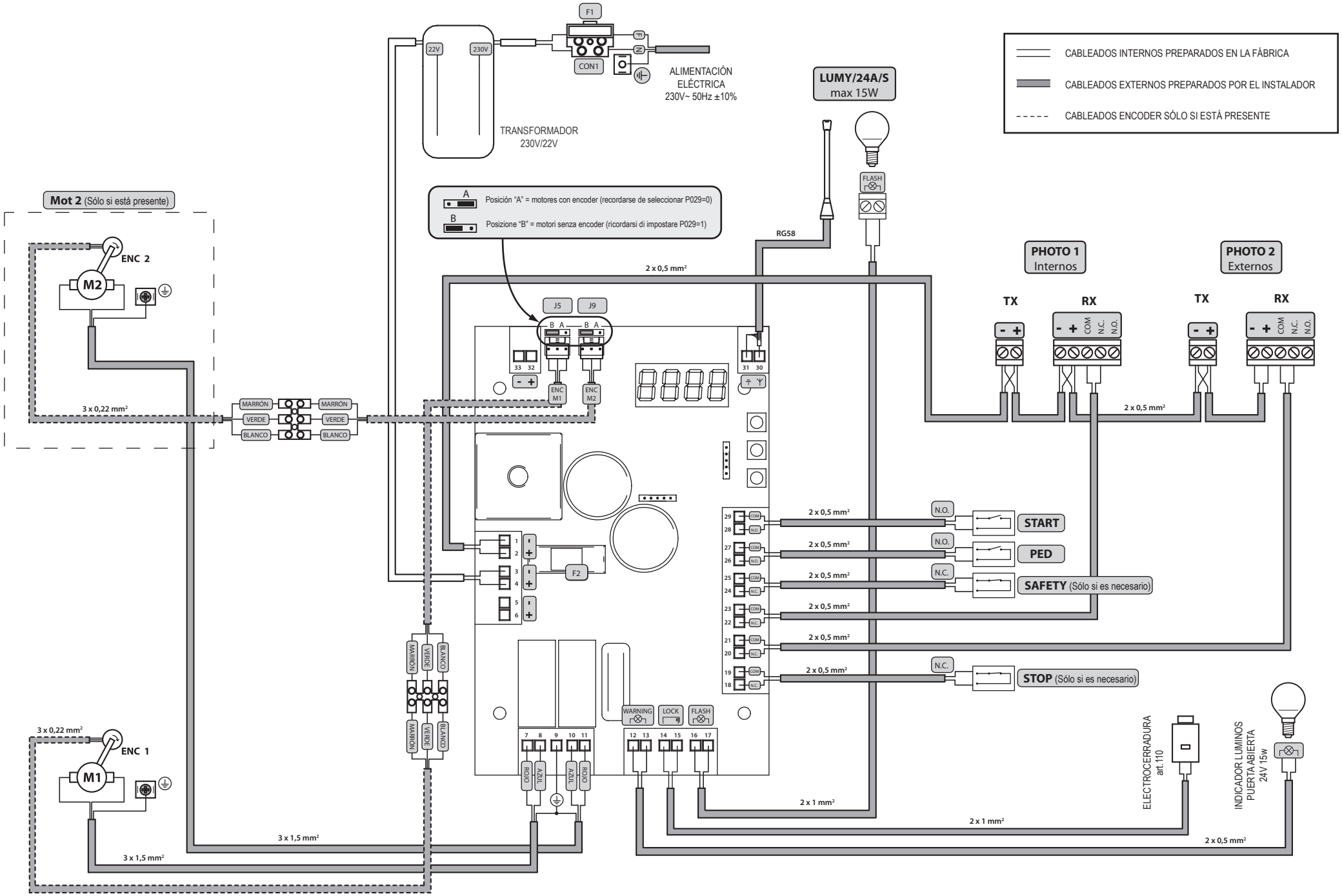
4.2 CONFIGURACION CANCEL BATIENTE

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	+24VAUX	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	M1	Salida motor 1		
9	⏚	Conexión carcasa metálica motor		
10-11	M2	Salida motor 2 (si presente)		
12-13	WARNING	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	ELETTR	Salida electrocerradura máximo 1 artículo 110 (si P062=0) ó salida 24V ⎓ max.5W configurables (Si P062≠0)		
16-17	FLASH	Salida luz intermitente 24 V ⎓ máximo 15 W artículo Lumy/24A/S		
18-19	STOP	**18 - N.C.** **19 - Com**	Input 6 STOP. En caso de intervención bloque el motor de entradas y el motor en cualquier maniobra. **Si no se utiliza puentearla.**	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".**
20-21	PHOTO 2	**20 - N.C.** **21 - Com**	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). **Si no se utiliza puentearla.**	
22-23	PHOTO 1	**22 - N.C.** **23 - Com**	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). **Si no se utiliza puentearla.**	
24-25	SAFETY	**24 - N.C.** **25 - Com**	Input 3 SAFETY. Si está activado causa la inversión del motor. Ver P055 e P056 en la tabla de parámetros. **Si no se utiliza puentearla.**	
26-27	PED	**26 - N.O.** **27 - Com**	Input 2 PED. En caso de intervención causa la apertura solamente del motor 1.	
28-29	START	**28 - N.O.** **29 - Com**	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	DEA_NET	Entrada red DEA_NET (actualmente no utilizada)		
CON 1		Entrada alimentación 230 V ~ ±10% (50/60 Hz)		
J5 B A J9 B A		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)		


CABLEADOS INTERNOS PREPARADOS EN LA FÁBRICA
CABLEADOS EXTERNOS PREPARADOS POR EL INSTALADOR
CABLEADOS ENCODER SÓLO SI ESTÁ PRESENTE
ALIMENTACIÓN ELÉCTRICA 230V~ 50Hz ±10%
TRANSFORMADOR 230V/22V
LUMY/24A/S max 15W
Mot 2 (Sólo si está presente)
Posición "A" = motores con encoder (recordarse de seleccionar P029=0)
Posizione "B" = motori senza encoder (ricordarsi di impostare P029=1)
RG58
2 x 0,5 mm²
PHOTO 1 Internos
PHOTO 2 Externos
TX
RX
COM
N.C.
N.O.
3 x 0,22 mm²
MARRÓN
VERDE
BLANCO
ENC 2
M2
ENC 1
M1
3 x 1,5 mm²
START
PED
SAFETY (Sólo si es necesario)
STOP (Sólo si es necesario)
WARNING
LOCK
FLASH
2 x 1 mm²
ELECTROCERRADURA art.110
INDICADOR LUMINOS PUERTA ABIERTA 24V 15w

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

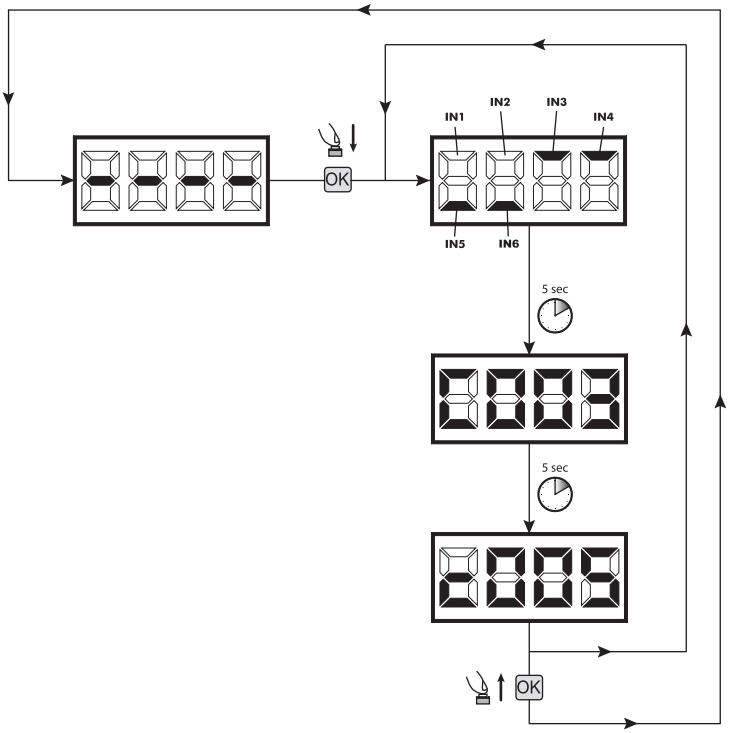
1. Pulsar el botón OK y mantenerlo pulsado durante 5 seg.;
2. En el display se muestra respectivamente:
   Estado ingresos (verificar que sea correcto);

   OPEN CONTACT

   CLOSE CONTACT

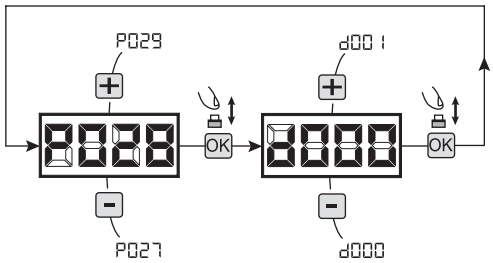
   Cuentamaniobras total (* ver P064):
   ej: C003 = 3x1000* = 3000 maniobras seguidas

   Cuentamaniobras de mantenimiento (* ver P065):
   ej: c005 = 5*x500 = 2500 manionbras restantes antes del aviso de solicitud de mantenimiento (c--- = 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.



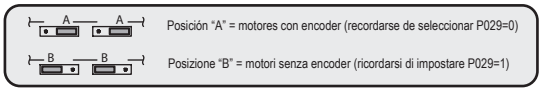
3 Selección del tipo de motor ! IMPORTANTE !

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).

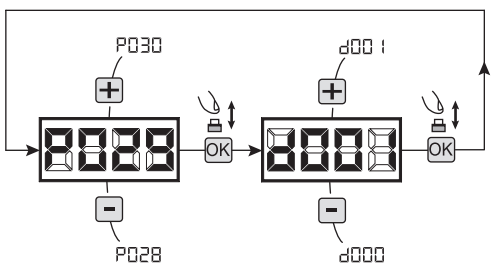


4 Seleccionar funcionamiento con o sin encoder ! IMPORTANTE !

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

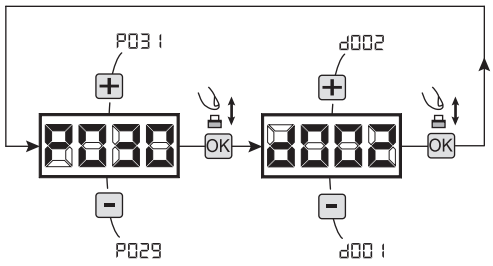


1. Correr los parámetros con el botón + y - finohasta visualizar en el display P029;
2. Acceder al parámetro pilsando enl botón OK;
3. Accionando los botones + y -, introducir:
   - d000=para motores con encoder;
   - d001=para motores sin encoder;
4. Confirmar la elección piulsando el botón OK (en el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



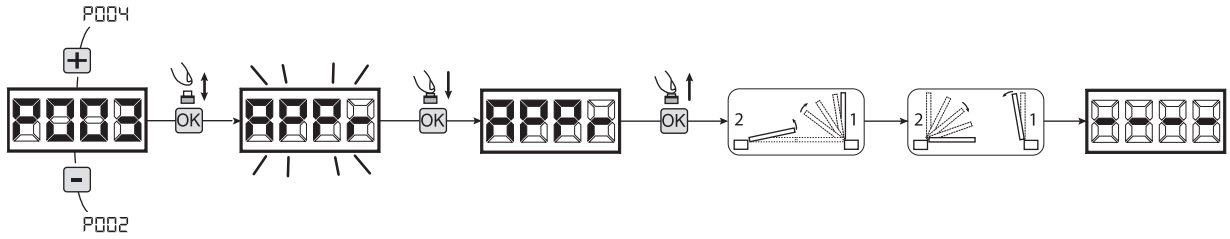
5 Selección de funcionamiento 1 o 2 motores

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 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 "APPr" intermitente, tener apretado el botón [OK];
4. Soltar el botón [OK] donde el escrito "APPr" deja de parapadear; 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 dese 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 "----".

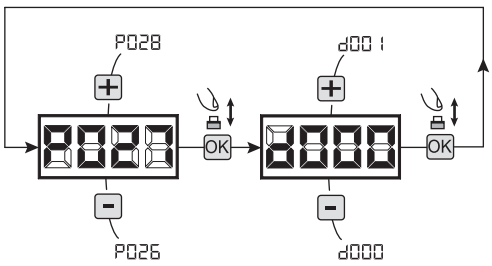


7 Aprendizaje de los controles remotos

7.1 Selección de la codificación de los controles remotos

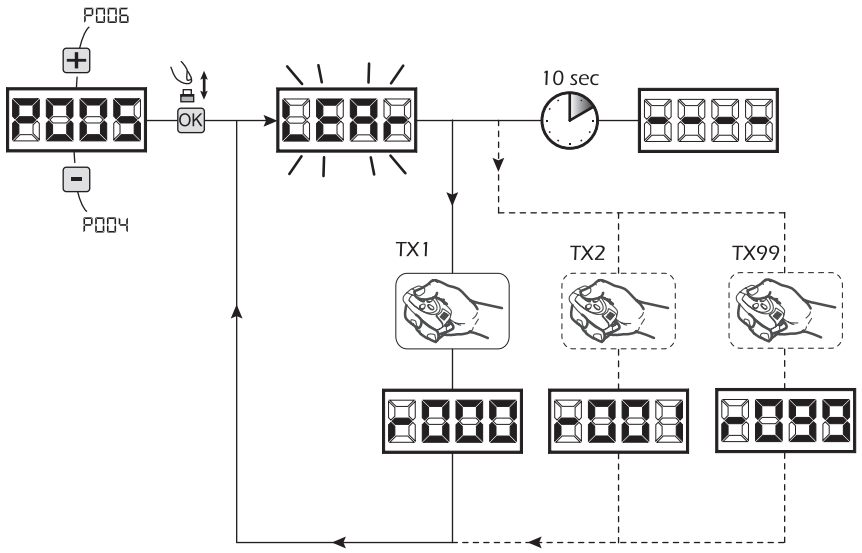
1. Correr los parámetros con las teclas [+] y [-] hasta visualizar en el display el parámetro P027;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla [OK];
3. Seleccionar el tipo de control remoto interviniendo en las teclas [+] y [-]:
   - d000=rolling-code fixe;
   - d001=rolling-code complete;
   - d002=dip-switch;
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 ⊞ y ⊟ hasta visualizar en el display el parámetro P005;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla OK;
3. Con la inscripción "LEAr" 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 "LEAr" 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 "----".

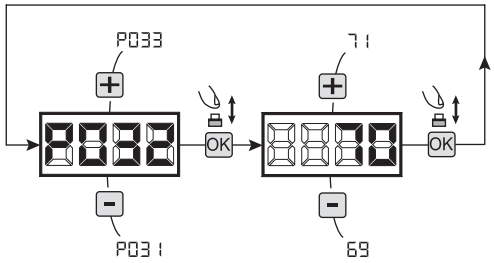


Atención: En el caso de emisores con codificación rolling-code,el receptor puede ponerse en programación mediante una pulsación el botón oculto de un emisor ya programado.

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 ⊞ 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.

9 Programación terminada

ATENCIÓN Al final del procedimiento de programación,accionar el pulsador ⊞ y ⊟ hasta que aparezca el simbolo "----",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.

DEA dea system

NOTES

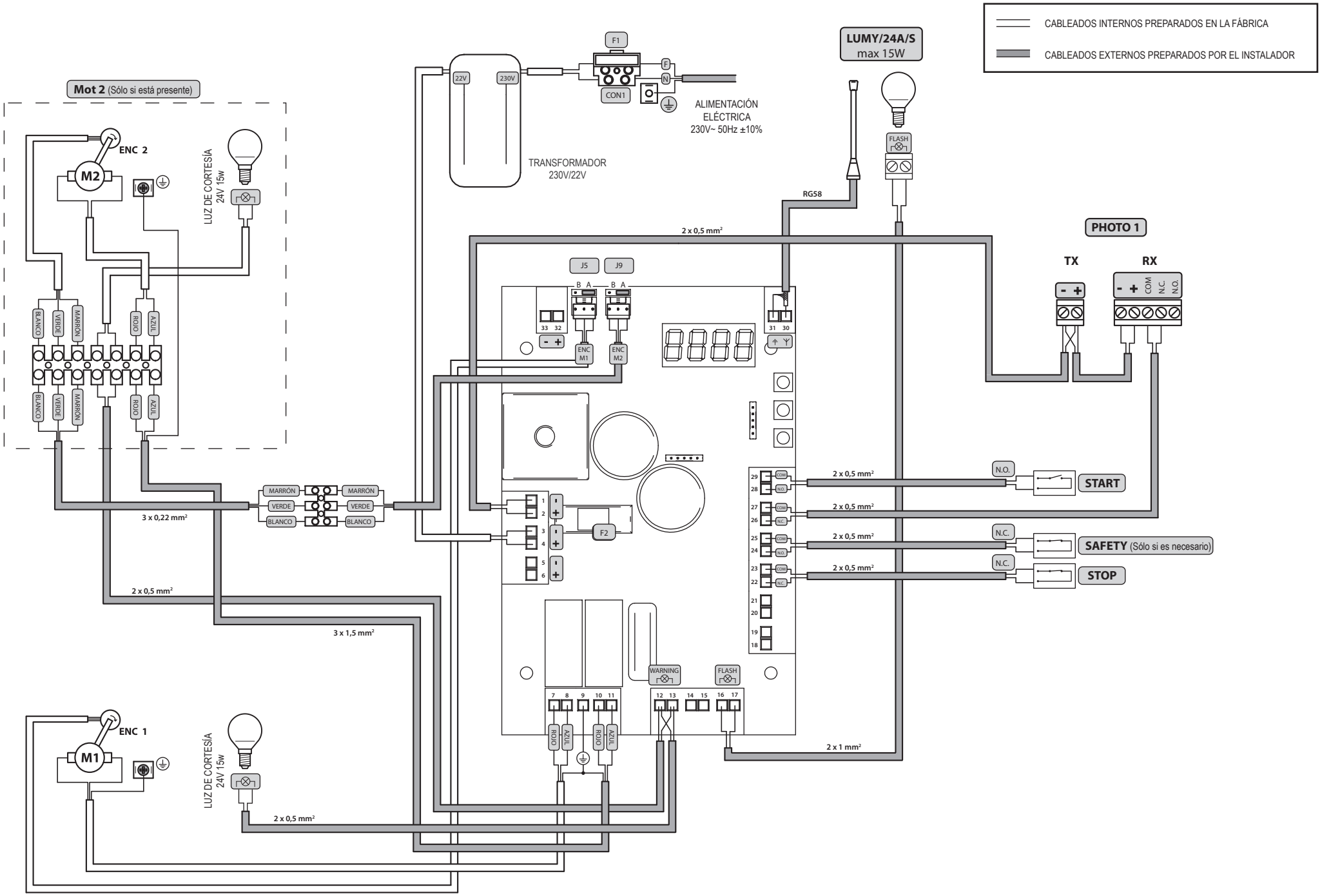
4.3 CONFIGURACION PUERTA BASCULANTE

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	+24VAUX	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	M1	Salida motor 1		
9	⏚	Conexión carcasa metálica motor		
10-11	M2	Salida motor 2 (si presente)		
12-13	WARNING	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	ELETTR	Salida electrocerradura máximo 1 artículo 110 (si P062=0) ó salida 24V ⎓ max.5W configurables (Si P062≠0)		
16-17	FLASH	Salida luz intermitente 24 V ⎓ máximo 15 W artículo Lumy/24A/S		
18-19		**18 - N.O.** / **19 - Com**	Input 6. No utilizada.	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".**
20-21		**20 - N.O.** / **21 - Com**	Input 5. No utilizada.	
22-23	STOP	**22 - N.C.** / **23 - Com**	Input 4 STOP. En caso de intervención bloque el motor de entradas y el motor en cualquier maniobra. **Si no se utiliza puentearlo.**	
24-25	SAFETY	**24 - N.C.** / **25 - Com**	Input 3 SAFETY. Si está activado causa la inversión del motor. Ver P055 e P056 en la tabla de parámetros. **Si no se utiliza puentearlo.**	
26-27	PHOTO 1	**26 - N.C.** / **27 - Com**	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). **Si no se utiliza puentearlo.**	
28-29	START	**28 - N.O.** / **29 - Com**	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	Y	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 B A / J9 B A		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)		


CABLEADOS INTERNOS PREPARADOS EN LA FÁBRICA
CABLEADOS EXTERNOS PREPARADOS POR EL INSTALADOR
LUMY/24A/S
max 15W
Mot 2 (Sólo si está presente)
ENC 2
M2
LUZ DE CORTESÍA
24V 15w
BLANCO
VERDE
MARRÓN
ROJO
AZUL
F1
CON1
22V
230V
F
N
ALIMENTACIÓN
ELÉCTRICA
230V~ 50Hz ±10%
TRANSFORMADOR
230V/22V
FLASH
RG58
2 x 0,5 mm²
PHOTO 1
TX
RX
COM
N.C.
N.O.
J5
J9
B A
33 32
31 30
ENC M1
ENC M2
MARRÓN
VERDE
BLANCO
3 x 0,22 mm²
F2
2 x 0,5 mm²
N.O.
START
N.C.
SAFETY (Sólo si es necesario)
STOP
2 x 1 mm²
3 x 1,5 mm²
WARNING
ENC 1
M1
LUZ DE CORTESÍA
24V 15w
2 x 0,5 mm²

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

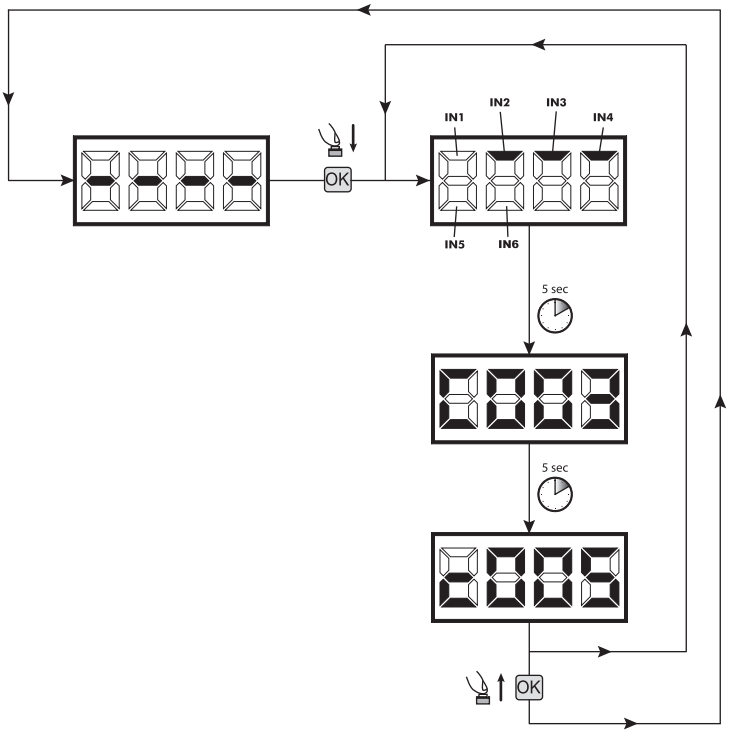
1. Pulsar el botón OK y mantenerlo pulsado durante 5 seg.;
2. En el display se muestra respectivamente:
   Estado ingresos (verificar que sea correcto);

   OPEN CONTACT

   CLOSE CONTACT

   Cuentamaniobras total (* ver P064):
   ej: C003 = 3x1000* = 3000 maniobras seguidas

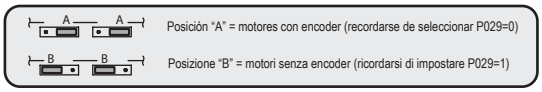
   Cuentamaniobras de mantenimiento (* ver P065):
   ej: c005 = 5*x500 = 2500 manionbras restantes antes del aviso de solicitud de mantenimiento (c--- = cuentamaniobras mantenimiento deshabilitado)
3. Mantener pulsado el botón OK para una visualización cíclica de las 3 opciones o soltar el botón para salir del parámetro.



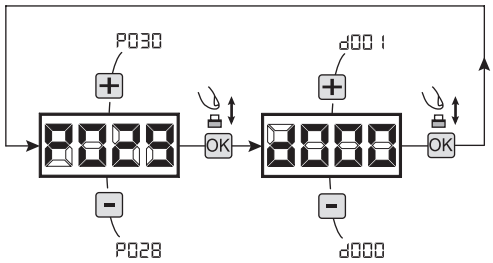
3 Seleccionar funcionamiento con o sin encoder

! IMPORTANTE !

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

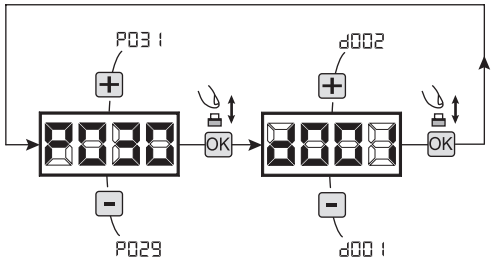


1. Correr los parámetros con el botón + y - finohasta visualizar en el display P029;
2. Acceder al parámetro pilsando enl botón OK;
3. Accionando los botones + y -, introducir:
   - d000=para motores con encoder;
   - d001=para motores sin encoder;
4. Confirmar la elección piulsando el botón OK (en el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



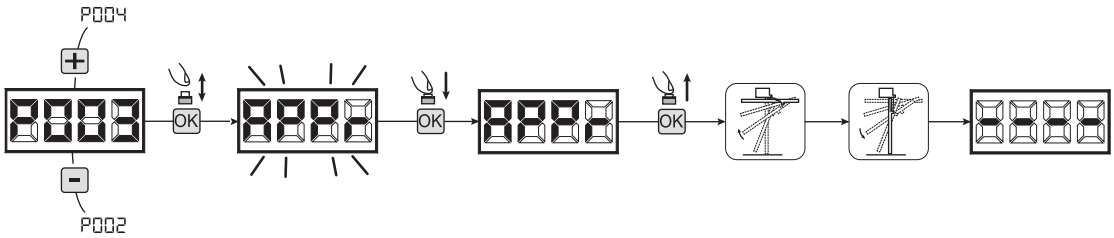
4 Selección de funcionamiento 1 o 2 motores

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

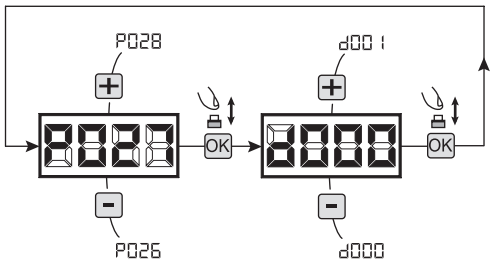
1. Correr los parámetros con los botones ⊕ y ⊖ hasta visualizar en el display P003;
2. Acceder al parámetro pulsando el botón OK;
3. Al escrito "APPr" intermitente, tener apretado el botón OK;
4. Soltar el botón OK donde el escrito "APPr" deja de parapadear; inicia la maniobra de aprendizaje;
5. Esperar que la puerta encuentre y se pare en el tope de apertura y sucesivamente en la de cierre.
   Si se dese 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 "----".



6 Aprendizaje de los controles remotos

6.1 Selección de la codificación de los controles remotos

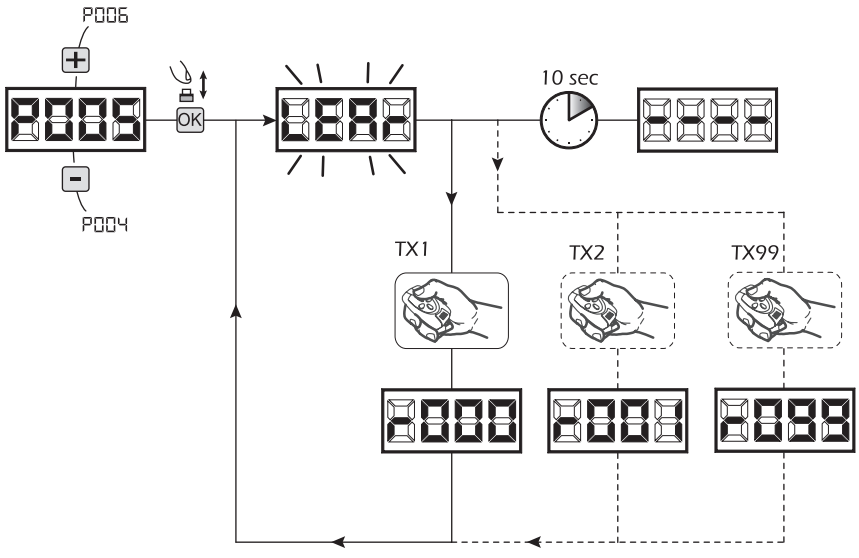
1. Correr los parámetros con las teclas ⊕ y ⊖ hasta visualizar en el display el parámetro P027;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla OK;
3. Seleccionar el tipo de control remoto interviniendo en las teclas ⊕ y ⊖:
   - d000=rolling-code fixe;
   - d001=rolling-code complete;
   - d002=dip-switch;
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 "LEAr" 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 "LEAr" 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 "----".

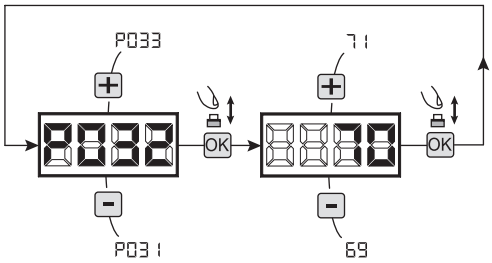


Atención: En el caso de emisores con codificación rolling-code,el receptor puede ponerse en programación mediante una pulsación el botón oculto de un emisor ya programado.

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 simbolo "----",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.

DEA dea system

NOTES

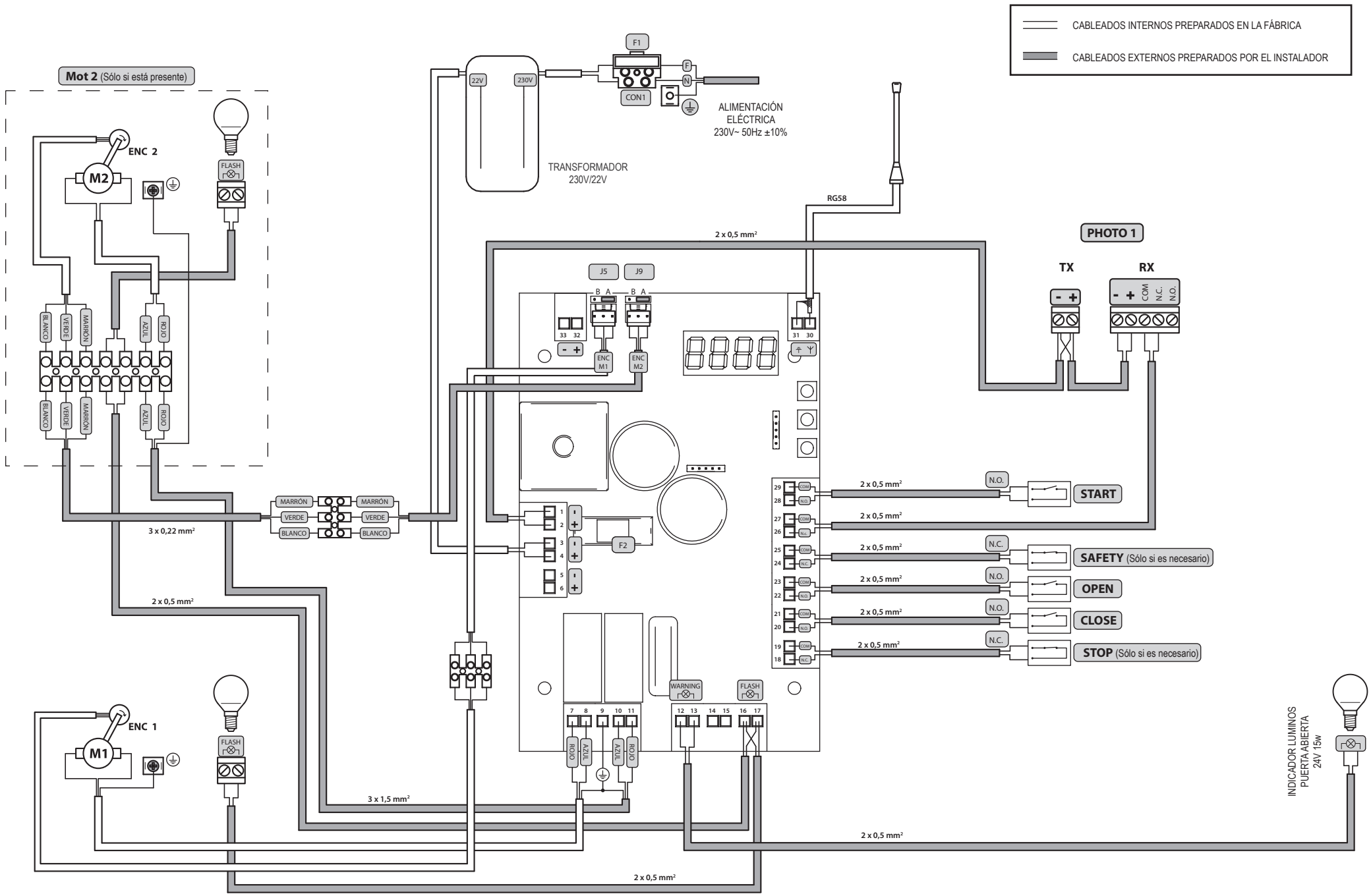
4.4 CONFIGURACION BARRERAS

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	+24VAUX	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	M1	Salida motor 1		
9	⏚	Conexión carcasa metálica motor		
10-11	M2	Salida motor 2 (si presente)		
12-13	WARNING	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	ELETTR	Salida electrocerradura máximo 1 artículo 110 (si P062=0) ó salida 24V ⎓ max.5W configurables (Si P062≠0)		
16-17	FLASH	Salida luz intermitente 24 V ⎓ máximo 15 W artículo Lumy/24A/S		
18-19	STOP	**18 - N.C.** **19 - Com**	Input 6 STOP. En caso de intervención bloque el motor de entradas y el motor en cualquier maniobra. **Si no se utiliza puentearlo.**	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".**
20-21	CLOSE	**20 - N.O.** **21 - Com**	Input 5 CLOSE. En caso de intervención provoca la maniobra de cierre.	
22-23	OPEN	**22 - N.O.** **23 - Com**	Input 4 OPEN. En caso de intervención provoca la maniobra de abertura.	
24-25	SAFETY	**24 - N.C.** **25 - Com**	Input 3 SAFETY. Si está activado causa la inversión del motor. Ver P055 e P056 en la tabla de parámetros. **Si no se utiliza puentearlo.**	
26-27	PHOTO 1	**26 - N.C.** **27 - Com**	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). **Si no se utiliza puentearlo.**	
28-29	START	**28 - N.O.** **29 - Com**	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	Y	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 B A J9 B A		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)		


CABLEADOS INTERNOS PREPARADOS EN LA FÁBRICA
CABLEADOS EXTERNOS PREPARADOS POR EL INSTALADOR
Mot 2 (Sólo si está presente)
ENC 2
M2
FLASH
BLANCO
VERDE
MARRÓN
AZUL
ROJO
ENC 1
M1
22V
230V
F1
F
N
CON1
ALIMENTACIÓN ELÉCTRICA 230V~ 50Hz ±10%
TRANSFORMADOR 230V/22V
RG58
2 x 0,5 mm²
PHOTO 1
TX
RX
COM
N.C.
N.O.
J5
J9
ENC M1
ENC M2
F2
WARNING
3 x 0,22 mm²
2 x 0,5 mm²
3 x 1,5 mm²
START
SAFETY (Sólo si es necesario)
OPEN
CLOSE
STOP (Sólo si es necesario)
INDICADOR LUMINOS PUERTA ABIERTA 24V 15w

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

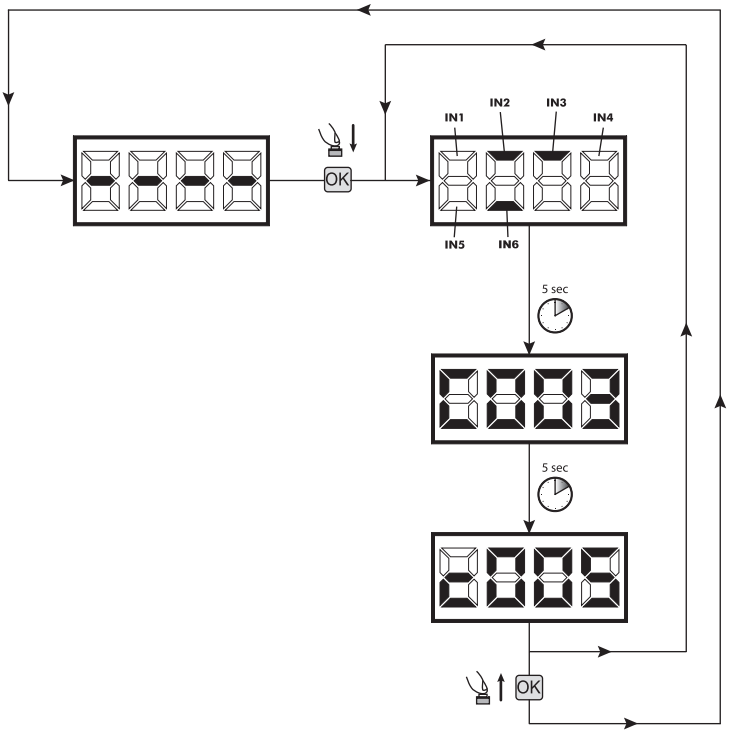
1. Pulsar el botón OK y mantenerlo pulsado durante 5 seg.;
2. En el display se muestra respectivamente:
   Estado ingresos (verificar que sea correcto);

   OPEN CONTACT

   CLOSE CONTACT

   Cuentamaniobras total (* ver P064):
   ej: C003 = 3x1000* = 3000 maniobras seguidas

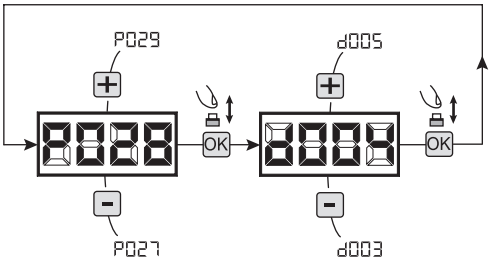
   Cuentamaniobras de mantenimiento (* ver P065):
   ej: c005 = 5*x500 = 2500 manionbras restantes antes del aviso de solicitud de mantenimiento (c--- = cuentamaniobras mantenimiento deshabilitado)
3. Mantener pulsado el botón OK para una visualización cíclica de las 3 opciones o soltar el botón para salir del parámetro.



3 Selección del tipo de motor

! IMPORTANTE !

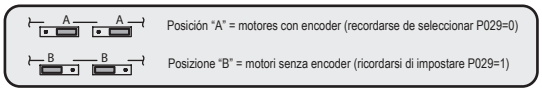
1. Correr los parámetros con el botón + y - hasta visualizar en el display P028;
2. Acceder al parámetro accionando el botón OK;
3. Actuando sobre los botones + y -, introducir:
   - d003=PASS;
   - d004=STOP;
4. Confirmar la elección pulsando el botón OK (en el display aparece P028).



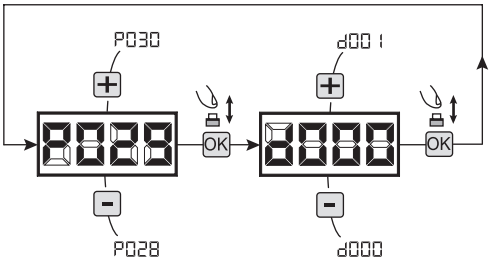
4 Seleccionar funcionamiento con o sin encoder

! IMPORTANTE !

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

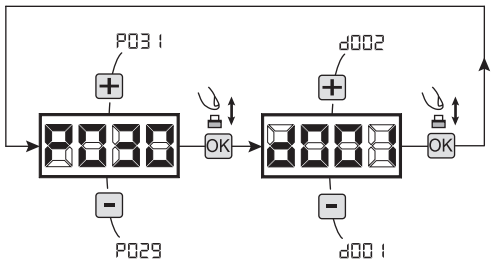


1. Correr los parámetros con el botón + y - finohasta visualizar en el display P029;
2. Acceder al parámetro pilsando enl botón OK;
3. Accionando los botones + y -, introducir:
   - d000=para motores con encoder;
   - d001=para motores sin encoder;
4. Confirmar la elección piulsando el botón OK (en el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



5 Selección de funcionamiento 1 o 2 motores

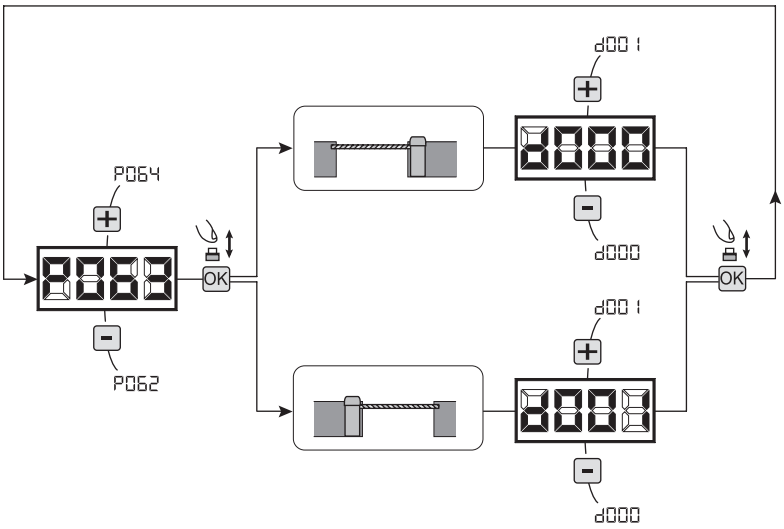
1. Correr los parámetros con las teclas + y - hasta visualizar en el display el parámetro P030;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla OK;
3. Interviniendo en las teclas + y -, configurar:
   - d001=para la función de motor simple;
   - d002=para la función de 2 motores;
4. Confirmar la elección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



6 Selección del sentido de la marcha

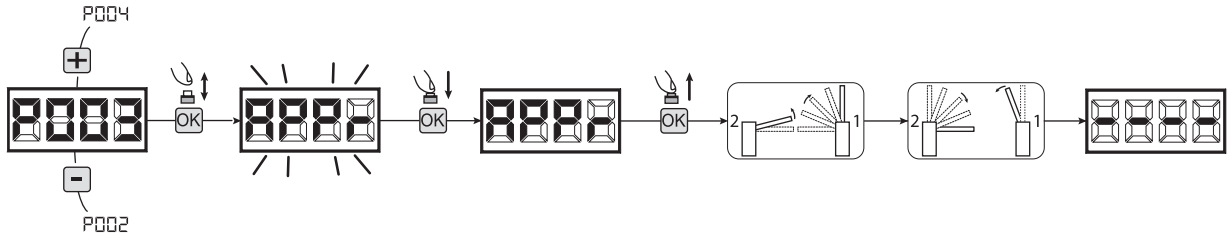
1. Correr los parámetros con los botones + y - hasta visualizar el display P063;
2. Acceder al parámetro pulsando el botón OK;
3. Accionando + y -, introducir:
   - d000=motor en posición standar (a la derecha del puente);
   - d001=motor en posición invertida (a la izquierda del puente);
4. Confirmar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

Atención: Este parámetro invierte automaticamente las salidas abre/cierra del motor y los posibles finales de carrera de abertura 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 "APPr" intermitente, tener apretado el botón OK;
4. Soltar el botón OK donde el escrito "APPr" deja de parapadear; 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 "----".

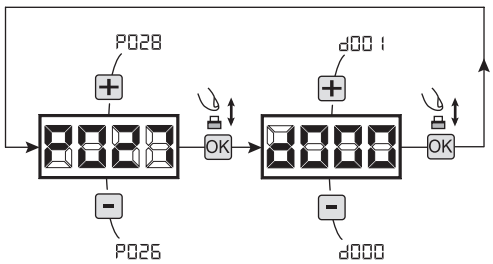


8 Aprendizaje de los controles remotos

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).

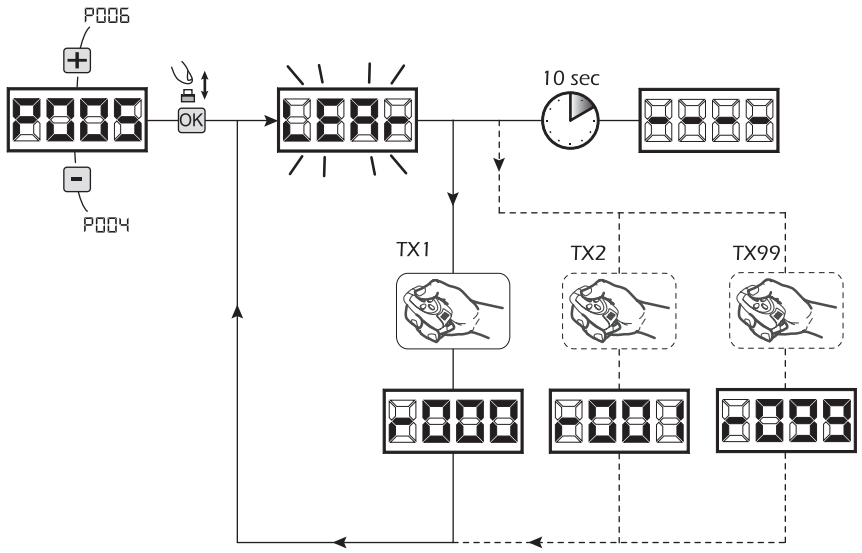
Atención: En el caso que sea necesario variar el tipo de codificación,y sólo si en la memoria están ya presentes emisores con codificación diferente,es necesario realizar la cancelación de la memoria (P004) **DESPUES** de haber realizado la nueva codificación.



8.2 Aprendizaje

1. Correr los parámetros con las teclas ⊞ y ⊟ hasta visualizar en el display el parámetro P005;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla OK;
3. Con la inscripción "LEAr" 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 "LEAr" 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.

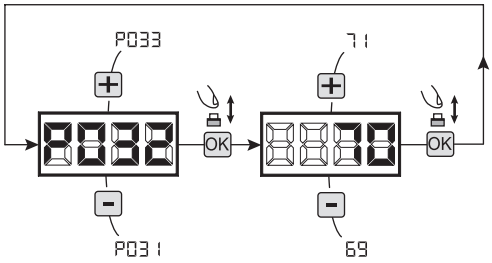


9 Modificación de los parámetros de funcionamiento

PPara 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 ⊞ y ⊟ hasta visualizar en el display el parámetro deseado (Ej. P032);
2. Acceder al parámetro pulsando el botón OK;
3. Accionando ⊞ y ⊟, introducir el valor deseado;
4. confirmar la selección pilsando el botón OK (en el display reaparece el parámetro ateriormente seleccionado).



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

Valiores 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 ⊞ y ⊟ hasta que aparezca el simbolo "----",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.

DEA dea system

NOTES

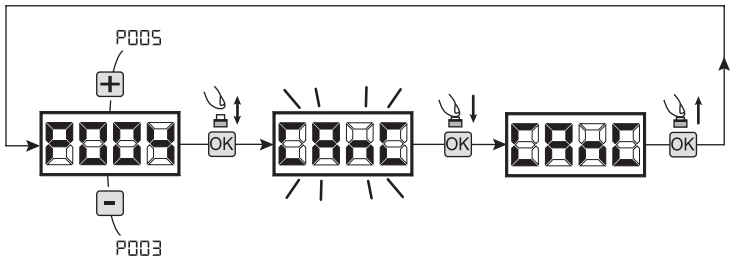
5 PROGRAMACIÓN AVANZADA

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

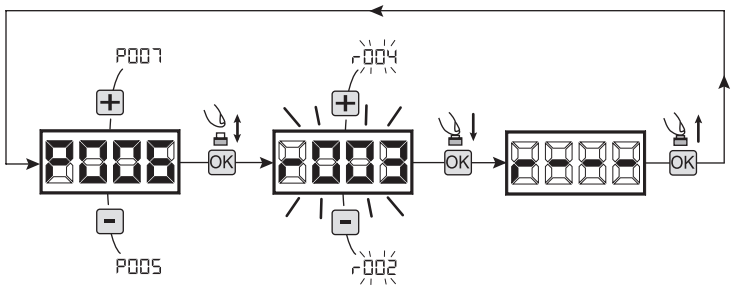
1.1 Cancelación de todos los controles remotos

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 "CAnC" que destella, mantener apretada la tecla OK;
4. Soltar la tecla OK, inmediatamente cuando la inscripción "CAnC" 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

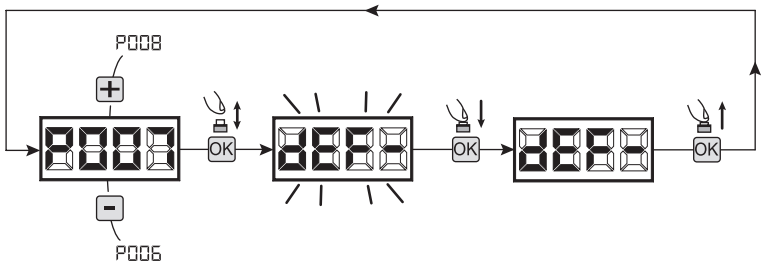
1. Correr los parámetros con las teclas + y −, hasta visualizar en el display el parámetro P006;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla OK;
3. Accionando las teclas + y −, elegir el control remoto que desea borrarse (por ejemplo r003);
4. Con la inscripción "r003" que destella, mantener apretada 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: Despues 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).

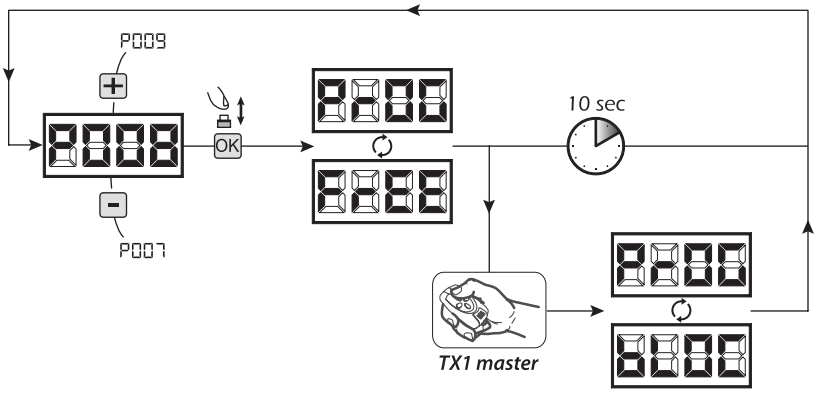


3 Bloqueo/desbloqueo acceso a la programación

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

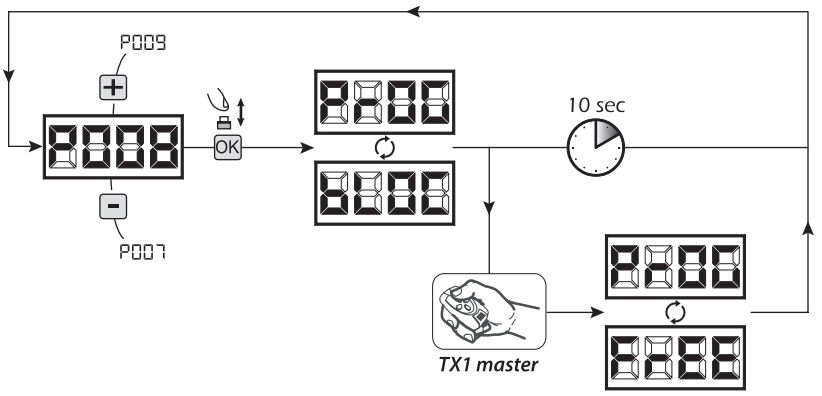
1. Posicionar con el botón + y − el P008 en el display;
2. Acceder al parámetro apretando el botón OK;
3. En el display se visualiza de modo alterno el escrito Pr0G/FrEE que indica que la central está esperando la transmisión del código de bloqueo;
4. Antes de 10 sec apretar el CH del "TX master", el display lo visualiza Pr0G/bL0C antes de volver a la lista de los parámetros;
5. El acceso a la programación, está bloqueado.



ES

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 PrOG/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 PrOG/FrEE antes de volver a la lista de los parámetros;
5. El acceso ala programación está desbloqueado.

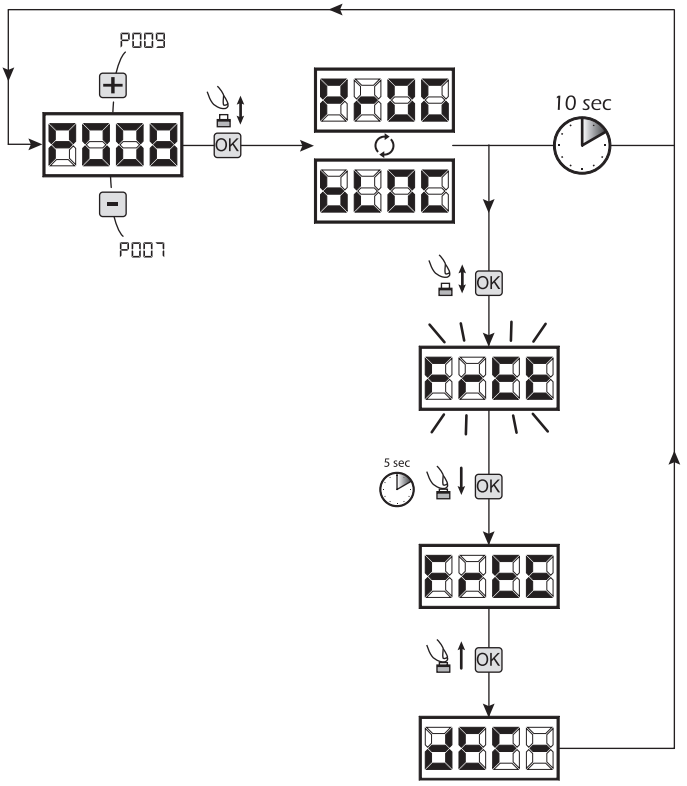


3.3 Desbloqueo acceso a la programación con reset global

ATENCION! 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.

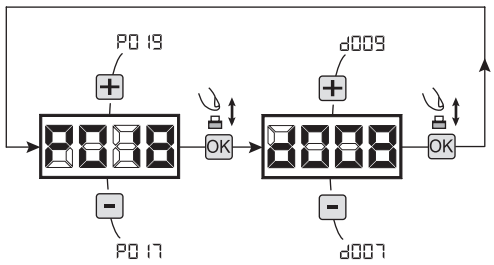
1. Posicionar con el botón + y - el P008 en el display;
2. Acceder al parámetro apretando el botón OK;
3. En el display se visualiza en modo alterno la escritura PrOG/bLOC;
4. Apretar el botón OK, el display visualiza el escrito FrEE en intermitencia;
5. Apretar nuevamente el botón OK y mantenerlo apretado 5 seg (si suelta el precedimiento queda interumpido),el display visualiza el escrito FrEE fijo segudo 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 simbolo "----",la motorización está ahora nuevamente lista para la maniobra.

	PAR.	PROCEDIMIENTO	VALORES SELECCIONABLES
PROCEDURE DI PROGRAMMAZIONE	P001	Posicionamiento del motor 1	
	P002	Posicionamiento del motor 2	
	P003	Aprendizaje de la carrera de los motores	
	P004	Cancelación de los controles remotos	
	P005	Aprendizaje de los controles remotos	
	P006	Búsqueda y cancelación de un control remoto	
	P007	Carga de los parámetros estándar: toda la lista de los parámetros se actualiza con las configuraciones de fábrica	
	P008	Bloqueo acceso a programación	
	P009	No utilizado	
	P010	No utilizado	
	P011	No utilizado	
	P012	No utilizado	
	P013	No utilizado	
	P014	No utilizado	
	P015	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**
PARÁMETROS DE CONFIGURACIÓN DE LAS ENTRADAS	P016	Selección del tipo de entrada INPUT_3	• 000: IN3 type=contacto libre de tensión • 001: IN3 type=resist. costante 8K2		000 (Contacto libre de tensión)	000 (Contacto libre de tensión)	000 (Contacto libre de tensión)	000 (Contacto libre de tensión)
	P017	Selección del funcionamiento INPUT_1	• 000: NONE (no utilizado) • 001: START (arranque) • 002: PED. (peatonal) • 003: OPEN (apertura separada) • 004: CLOSE (cierre separado) • 005: OPEN_PM (apertura con hombre presente) • 006: CLOSE_PM (cierre con hombre presente) • 007: ELOCK-IN (Activación electrocerradura.Ver P062) • 008: PHOTO 1 (fotocélula 1) • 009: PHOTO 2 (fotocélula 2) • 010: SAFETY (borde de seguridad) • 011: STOP (bloqueo) • 012: FCA1 (final de carrera apertura Mot1) • 013: FCA2 (final de carrera apertura Mot2) • 014: FCC1 (final de carrera cierre Mot1) • 015: FCC2 (final de carrera cierre Mot2)	**IN1**	001 (START)	001 (START)	001 (START)	001 (START)
	P018	Selección del funcionamiento INPUT_2		**IN2**	002 (PEDESTRIAN)	002 (PEDESTRIAN)	008 (PHOTO 1)	008 (PHOTO 1)
	P019	Selección del funcionamiento INPUT_3		**IN3**	010 (SAFETY)	010 (SAFETY)	010 (SAFETY)	010 (SAFETY)
	P020	Selección del funcionamiento INPUT_4		**IN4**	008 (PHOTO 1)	008 (PHOTO 1)	011 (STOP)	003 (OPEN)
	P021	Selección del funcionamiento INPUT_5		**IN5**	012 (FCA1)	009 (PHOTO 2)	000 (NONE)	004 (CLOSE)
	P022	Selección del funcionamiento INPUT_6		**IN6**	014 (FCC1)	011 (STOP)	000 (NONE)	011 (STOP)
	P023	Asignación CANAL 1 controles remotos	• 000: NONE (no utilizado) • 001: START (arranque) • 002: PEDESTRIAN (peatonal) • 003: OPEN (apertura separada) • 004: CLOSED (cierre separado) • 005: OPEN_PM (apertura con hombre presente) • 006: CLOSED_PM (cierre con hombre presente) • 007: ELOCK-IN (Activación electrocerradura.Ver P062)	**CH1**	001 (START)	001 (START)	001 (START)	001 (START)
	P024	Asignación CANAL 2 controles remotos		**CH2**	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
	P025	Asignación CANAL 3 controles remotos		**CH3**	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
	P026	Asignación CANAL 4 controles remotos		**CH4**	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
	P027	Selección del tipo de control remoto	• 000: HCS fix-code • 001: HCS rolling-code • 002: Dip-switch		000	000	000	000

						dEF0 cancela corredera	dEF1 puerta batiente	dEF2 puerta basculante	dEF3 barrera
PARÁMETROS CONFIGURACIÓN MOTORES	P028	Selección del tipo de motor	• 000: GEKO • 001: LOOK / MAC • 002: GHOST • 003: LIVI 500/502 / 902 / PASS	• 004: STOP • 005: LIVI 5/24 • 006: LIVI 8/24 • 007: GULLIVER		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	• 000: motores con encoder • 001: motores sin encoder			001	001	000	000
	P030	Selección número motores	• 001: un motor • 002: dos motores			001	002	001	001
PARÁMETROS DE FUNCIONAMIENTO	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 inhabilitada)	15%tot.....100%tot			050	050	050	095
	P038	Regulación de la fuerza del motor 1 en cierre (si = 100% detección del obstáculo inhabilitada)	15%tot.....100%tot			050	050	050	095
	P039	Regulación de la fuerza del motor 2 en apertura (si = 100% detección del obstáculo inhabilitada)	15%tot.....100%tot			050	050	050	095
	P040	Regulación de la fuerza del motor 2 en cierre (si = 100% detección del obstáculo inhabilitada)	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 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” non activa • 001: función “comunitaria” activa			000	000	000	000
	P048	Función golpe de ariete: antes de cada apertura empuja los motores en cierre durante 1 seg para facilitar el desenganche de la posible electrocerradura	• 000: función “golpe de ariete” no activa • 001: función “golpe de ariete” 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 rearrancar la puerta en el sentido de marcha opuesto)	• 000: “inversión” • 001: “paso-paso”			001	000	000	000
	P050	FOTO 1	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 “cierra rápido” habilitada: en éste caso durante la abertura y el tiempo de pausa, a la detección de un eventual obstáculo la puerta recierra automaticamente despues 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 “cierra rápido” habilitado • 004: como 001 pero con “cierra rápido” habilitado • 005: como 002 pero con “cierra 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 aestá 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	060	001

					dEF0 cancela corredera	dEF1 puerta batiente	dEF2 puerta basculante	dEF3 barrera
PARÁMETROS DE FUNCIONAMIENTO	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: parada en apertura en el punto memorizado • 001: parada en apertura en el tope		000	000	000	001
	P054	Función "soft start": los motores aceleran progresivamente hasta alcanzar la velocidad configurada, evitando arranques bruscos	• 000: "soft start" no activo • 001: "soft start" activo		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: inversión completa en presencia de obstáculo • >000: duración de la inversión en presencia de obstáculo (1seg……..10seg)		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: inversión completa en presencia de obstáculo • >000: duración de la inversión en presencia de obstáculo (1seg……..10seg)		000	000	000	000
	P057	Facilitar el desbloqueo manual: Si≠0, despues 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 duracción de la inversión. Si=0 Función de deshabilitada	• 000: Facilitación del desbloqueo deshabilitada • >000: Facilitación del desbloqueo habilitada por un tiempo aproximado de: (0x25ms……..20x25ms)		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.	1……..255		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.	1……..255		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 automaticamente) Si diferente de 0 indica el valor (expresado en % del valor max.) de fuerza ejercida el la batida.	0%tot……..100%tot		000	000	000	000
	P061	Función "Energy saving": Si=1 despues de 10sg de inactividad,la central apaga la salida de 24v. Y el display, que se reactivarán al primer impulso recibido (Utilización aconsejable cuando se utiliza alimentación a baterias o panel solar)	• 000: "Energy saving" no activo • 001: "Energy saving" activo		000	000	000	000
	P062	Funcionamiento salida de electrocerradura. Si=0 electrocerradura 110 Si=1 Esalida 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: "salida electrocerradura 110" • 001: "salida impulsiva 24 dc max.5W • 002: "salida paso-paso 24 d.c max.5W • >002: "salida temporizada 24 v.d.c max.5W (3seg……..255seg)		000	000	000	000
	P063	Inversión dirección marcha: Si=1 invierte automaticamente 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: "Installazion standard • 001: "Installazion invertida		000	000	000	000
	P064	Multiplicador cuentamaniobras: Multiplica el número despues del cula despues del cual el cuentamaniobras total viene aplazado. Para visualizar el valor hacer referencia al párrafo "Visualización estado entradas y cuentamaniobras".	• 000: "x100 • 001: "x1000 • 002: "x10000 • 003: "x100000		001	001	001	001
	P065	Cuentamaniobras mantenimiento: Si=0 acera el contador y dehabilita el aviso de mantenimiento.Si> 0 indica el nº de maniobras (x500) a efectuar antes de que la central haga una intermitencia de 4 sg indicando la necesidad de mantenimiento. Ej.: Si P065=050, numero de maniobras = 50x500=25000 **Atención:** Antes de introducir un nuevo valor del cuentamaniobras de mantenimiento es necesário resetear el mismo introduciendo P065=0 y sólo seguidamente P065= "nuevo valor".	• 000: "Aviso de mantenimiento deshabilitado • >000: "Numero de maniobras (x 500) para aviso de mantenimiento		000	000	000	000
	P066	Selección funcionamiento salida destellante: Si=0 salida destellante intermitente; Si=1 salida destellantefija (para destellantes provistos de circuito intermitente interno)	• 000: "Salida destellante intermitente • 001: "Salida destellante fija		000	000	000	000
	P067	No utilizado						
	P068	No utilizado						
	P069	No utilizado						
	P070	No utilizado						

6 MENSAJES VISUALIZADOS EN EL DISPLAY

MENSAJES DE ESTADO	
Mens.	*Descripción*
----	Puerta cerrada
JL	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
bLOC	Intervención de la entrada stop
rESP	Reset posición en cursola central apenas se reenciende despues de una interrupción de alimentació, 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 busqueda en desaceleración del punto de final de carrera primero de abertura y despues 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 abuen fin. La central permanece a la espera de orden.	- Verificar que no hayan obstáculos durante la carrera. - Dar un impulso de start para activar el procedimiento de reset posición. - Verificar que la maniobra se completa correctamente, ayudando manualmente si es necesario en el recorrido de la hoja. - Ajustar los valores introducidos de fuerza y velocidad del motor.
Err3	Fotocélulas y/o dispositivos de seguridad activados o averiados.	- Controlar el funcionamiento correcto de todos los dispositivos de seguridad y/o las fotocélulas instaladas.
Err4	Posible avería en el circuito de potencia de la central de maniobra.	- Cortar y volver a conectar la alimentación eléctrica. Enviar un impulso de arranque; si la señalización se repite, sustituir la central de maniobra.
Err5	Time-out carrera de motor: el/los motores han superado el tiempo de trabajo máximo (5min) sin pararse nunca.	- dar un impulso de start para activar la maniobra de reset posición. - verificar que la maniobra se completa correctamente.
Err6	Time-out detección de obstaculo: Con el sensor anti-aplastamiento deshabilitado, ha estado detectada la presencia de un obstáculo que impide el movimiento de la hoja durante más de 10 sg.	- Verificar que no hayan obstáculos durante la carrera. - dar un impulso de start apar activar la maniobra de reset posición. - Verificar que la maniobra se complete correctamente.
Err7	Movimiento de los motores no detectado.	- Controlar la conexión correcta de los motores y de los encoder correspondientes. - Comprobar el posicionamiento correcto de los Puentes J5 y J9, como se indica en el esquema eléctrico. - Si la señalización se repite, sustituir la central de maniobra.

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

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

PT

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	≥ 6 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 flare-ups (veja o diagrama **B**).

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

PRIMEIRA LIGAÇÃO DA CENTRAL DE COMANDO

Configuração inicial

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

1. Alimente a central, o display mostra em sequência a escrita "rES-" e "tYPE" a piscar;
2. Pressione a tecla OK e espere 5 segundos até o display mostrar d000;
3. Actue nas teclas + e -, para seleccionar a configuração desejada dependendo do tipo de instalação (ex. d002) 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 sequencia a escrita "rES-", "tYPE", "-00-" seguido do símbolo de porta fechada "----".

Modificar a configuração existente

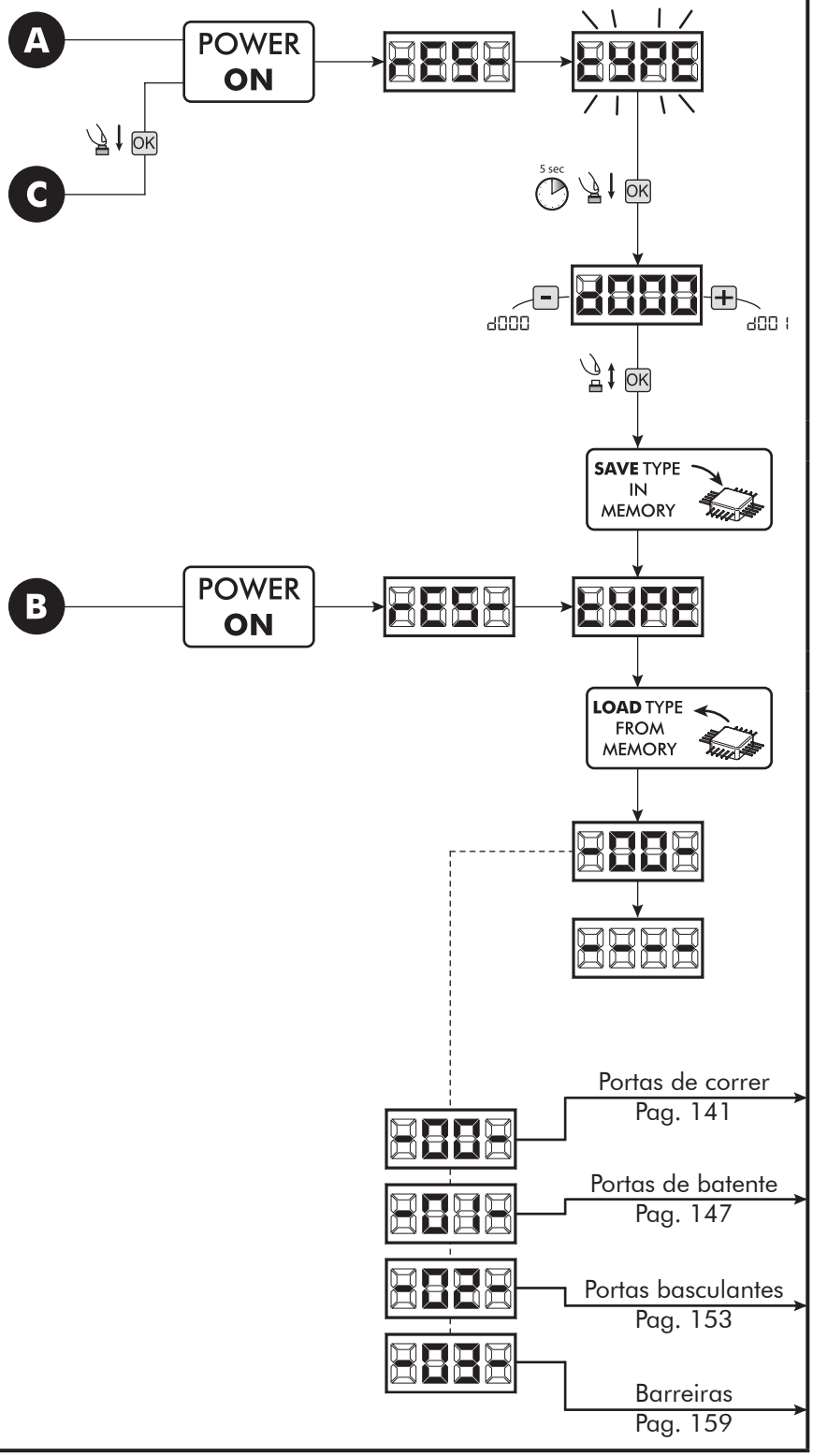
C Se já tiver salvo uma configuração e quiser mudá-la, proceda da seguinte forma:

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 d000 (o valor muda para corresponder à configuração anterior usada) no display;
3. Actuando em + e -, seleccione a nova configuração desejada, dependendo do tipo de instalação (ex. d002) 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.**

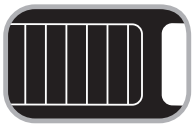
4. Siga as indicações "tYPE", "-00-" seguido do símbolo da porta fechada "----".



Para a programação padrão

DEA dea system

NOTES



4.1 CONFIGURAÇÃO DE PORTÕES DE CORRER

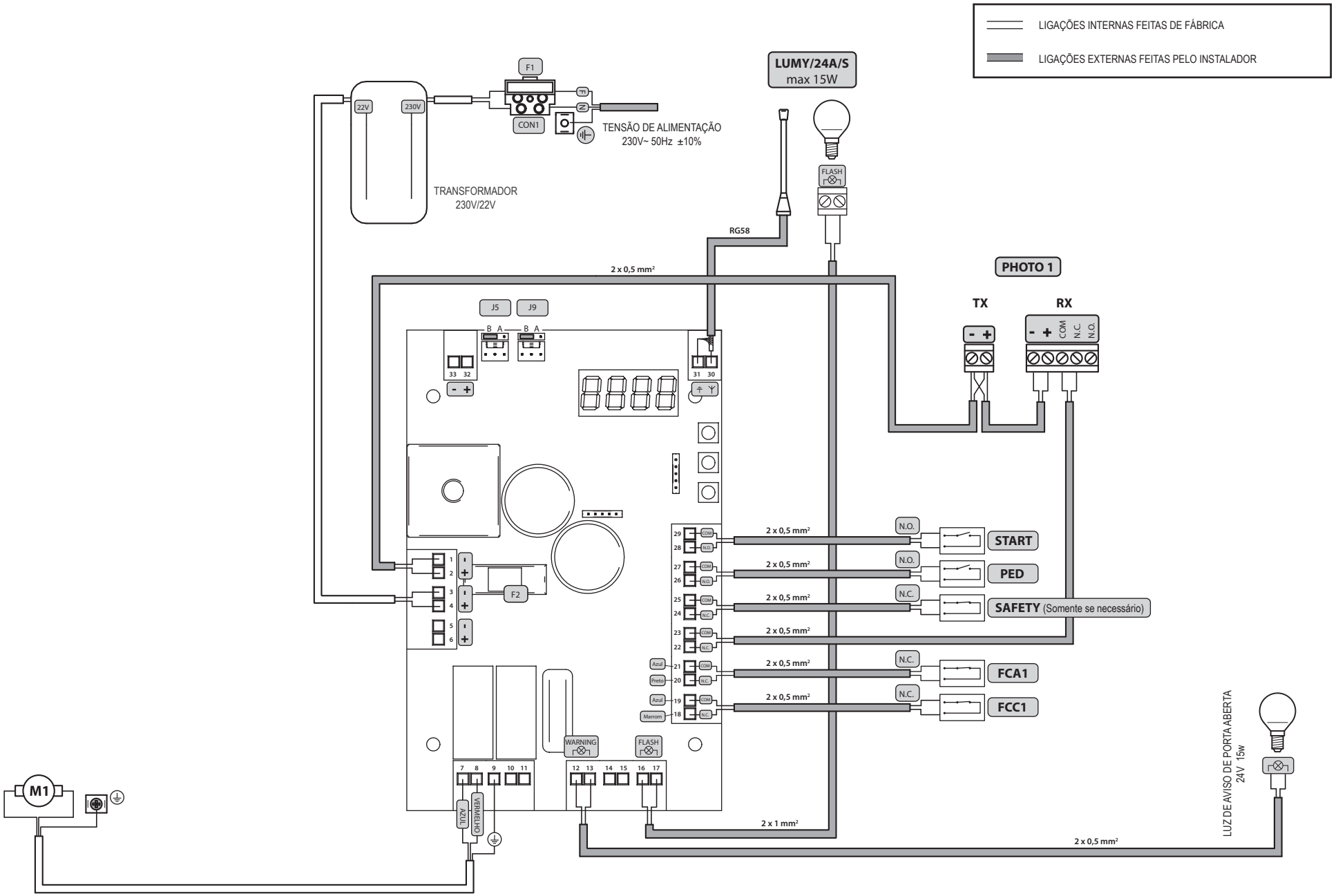
LIGAÇÕES ELÉCTRICAS

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

Tabela 1 "Ligações aos terminais da central"

1-2	+24VAUX	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	M1	Saída para o motor 1		
9	⏚	Ligação do caixa metálica do motores		
10-11	M2	Saída para o motor 2 (se estiverem presentes)		
12-13	WARNING	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	ELETTR	Saída para fechadura eléctrica max 1 art. 110 (se P062=0) ou saída de 24V ⎓ Max. 5W configurável (se P062≠0)		
16-17	FLASH	Saída para pirilampo 24 V max 15W art. Lumy/24A/S		
18-19	FCC 1	**18 - N.C.** / **19 - Com**	Input 6 FCC 1. Se activada pára o motor M1 no fecho. **Se não utilizado curto-circuite.**	Se a instalação requer comandos diferentes e / ou adicionais ao padrão, pode-se configurar cada entrada para a função exigida. **Consulte o capitulo "Programação Avançada".**
20-21	FCA 1	**20 - N.C.** / **21 - Com**	Input 5 FCA 1. Se activada pára o motor M1 na abertura. **Se não utilizado curto-circuite.**	
22-23	PHOTO 1	**22 - N.C.** / **23 - Com**	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). **Se não utilizado curto-circuite**	
24-25	SAFETY	**24 - N.C.** / **25 - Com**	Input 3 SAFETY. Se activado, activa a inversão. Ver P055 e P056 na tabela de parâmetros. **Se não utilizado curto-circuite**	
26-27	PED	**26 - N.O.** / **27 - Com**	Input 2 PED. Se activada, abre apenas o motor 1.	
28-29	START	**28 - N.O.** / **29 - Com**	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 B A / J9 B A		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)		




LIGAÇÕES INTERNAS FEITAS DE FÁBRICA
LIGAÇÕES EXTERNAS FEITAS PELO INSTALADOR
LUMY/24A/S
max 15W
F1
22V
230V
CON1
TENSÃO DE ALIMENTAÇÃO
230V~ 50Hz ±10%
TRANSFORMADOR
230V/22V
FLASH
RG58
2 x 0,5 mm²
PHOTO 1
TX
RX
COM
N.C.
N.O.
J5
J9
F2
START
PED
SAFETY (Somente se necessário)
FCA1
FCC1
WARNING
FLASH
M1
AZUL
VERMELHO
2 x 1 mm²
LUZ DE AVISO DE PORTA ABERTA
24V 15w

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

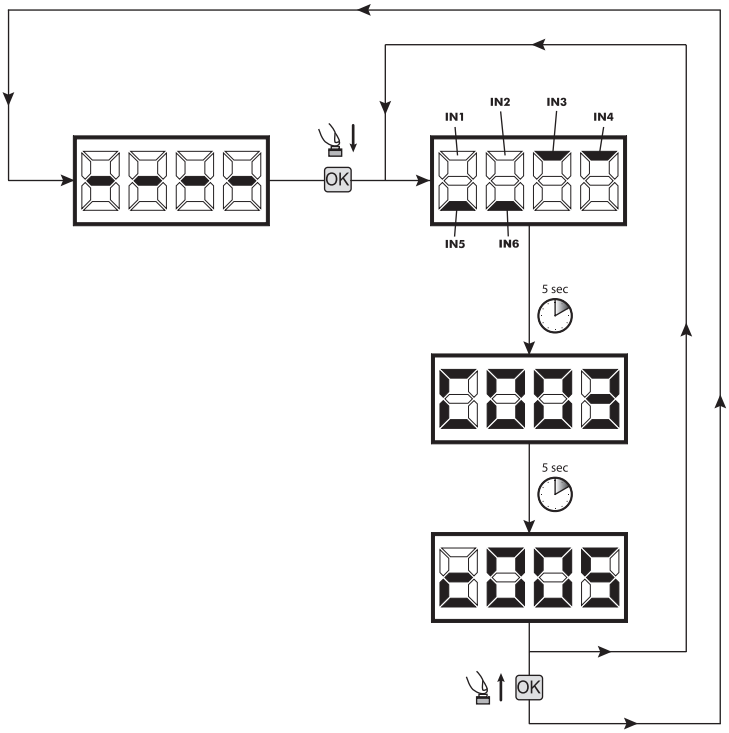
1. Pressione a tecla OK durante 15 segundos;
2. O display irá mostrar respectivamente:
   Estado das entradas (verificar se está correcto);

   OPEN CONTACT

   CLOSE CONTACT

   O Total do contador de operações (* vedi P064):
   ex: C003 = 3x1000* = 3000 operações realizadas

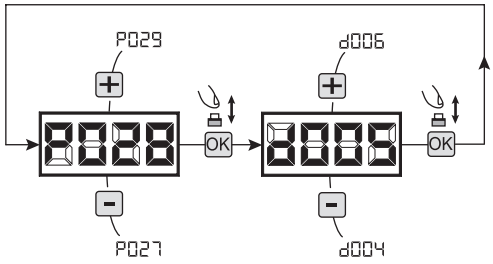
   Contador de operações para manutenção (* vedi P065):
   ex: c005 = 5*x500 = 2500 operações em falta antes do pedido de intervenções de manutenção (c--- = contador de manobras desactivado)
3. Mantenha premida a tecla OK para exibir uma 3 opções cíclicas, ou solte o botão OK para sair do parâmetro.



3 Selecção do tipo de motores

! IMPORTANTE !

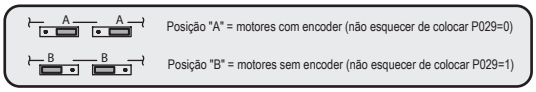
1. Percorrer os parâmetros com as teclas + e - até visualizar P028;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla OK;
3. Agindo nas teclas + e -, defina:
   - d005=LIVI 5/24;
   - d006=LIVI 8/24;
   - d007=GULLIVER;
4. Confirme a sua escolha pressionando a tecla OK (o display volta para o P028 de novo).



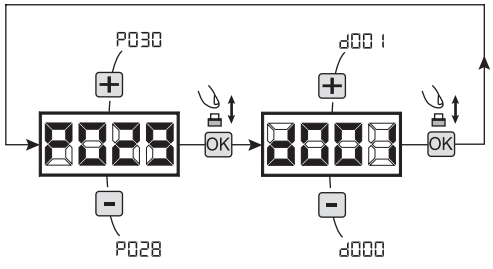
4 Selecção de motores com ou sem encoder

! IMPORTANTE !

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



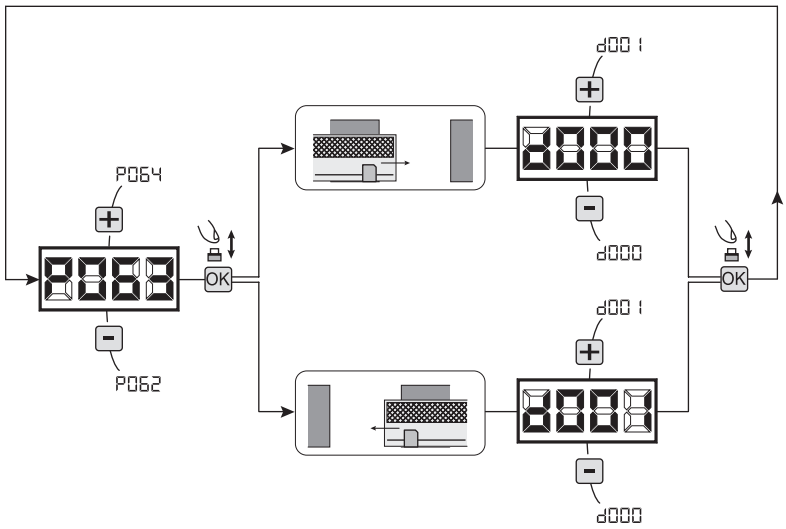
1. Percorra os parâmetros através do + e - até visualizar o P029;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla OK;
3. Com as teclas + e -, defina:
   - d000=para motores com encoder;
   - d001=para motores sem encoder;
4. Confirme a escolha pressionando a tecla OK (o display volta para P029).



5 Selecção da direcção do movimento

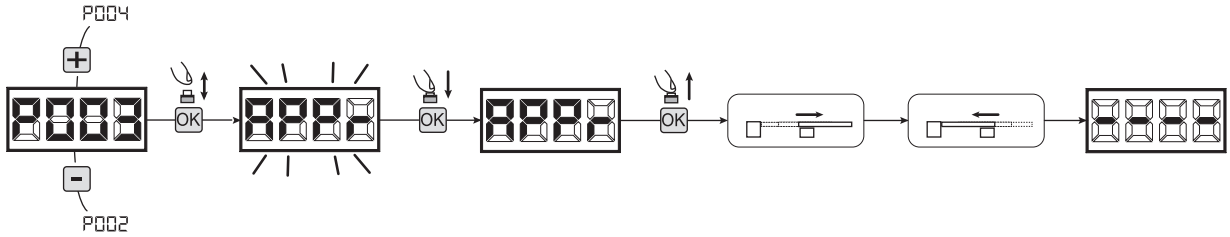
1. Percorra os parâmetros com as teclas + e - até visualizar P063;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla OK;
3. Através das teclas + e -, defina:
   - d000=motor na posição padrão (do lado esquerdo);
   - d001=motor na posição invertida (do lado direito);
4. Confirme a escolha pressionando a tecla 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 "APPr" lpiscar, pressione a tecla OK durante alguns segundos;
4. Liberte a tecla OK quando o símbolo "APPr" 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 "----".

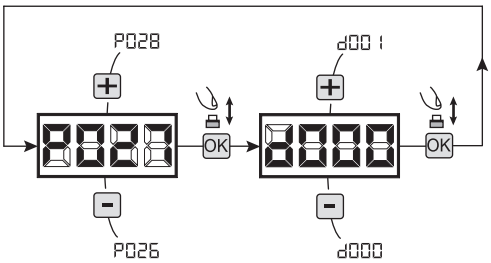


7 Aprendizagem dos emissores

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. 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).

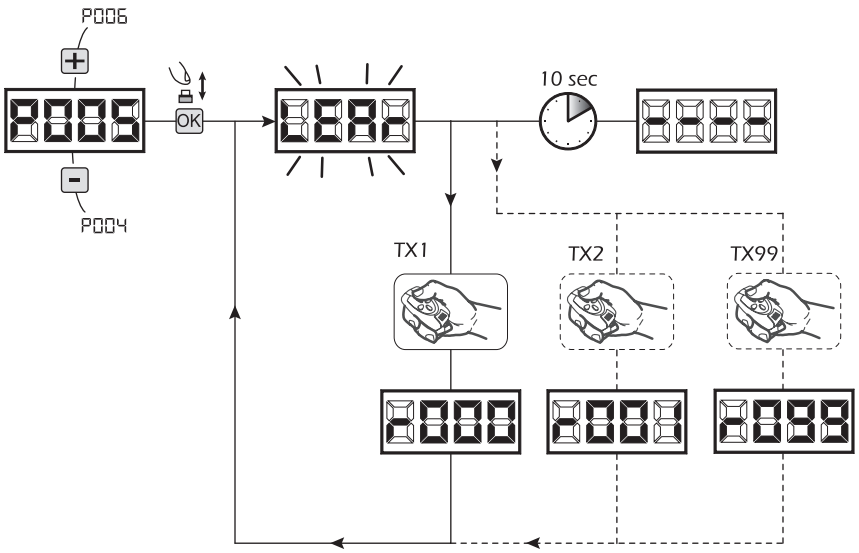
Aviso: Se precisar alterar o tipo de codificação rádio, e se estiverem outros comandos memorizados com codificação diferente, é necessário apagar a memória (P004) **DEPOIS** de ter definido a nova codificação.



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 "LEAr" piscar, pressione qualquer tecla do emissor que queira memorizar;
4. O display mostra o número do emissor memorizado e depois pisca novamente o símbolo "LEAr";
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 pôr-se em modo de programação pressionando o botão oculto de um emissor já programado.

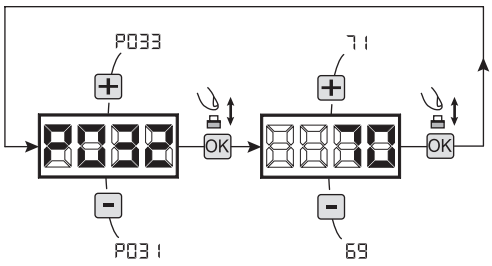


8 Ajuste dos parâmetros de funcionamento

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.

DEA dea system

NOTES

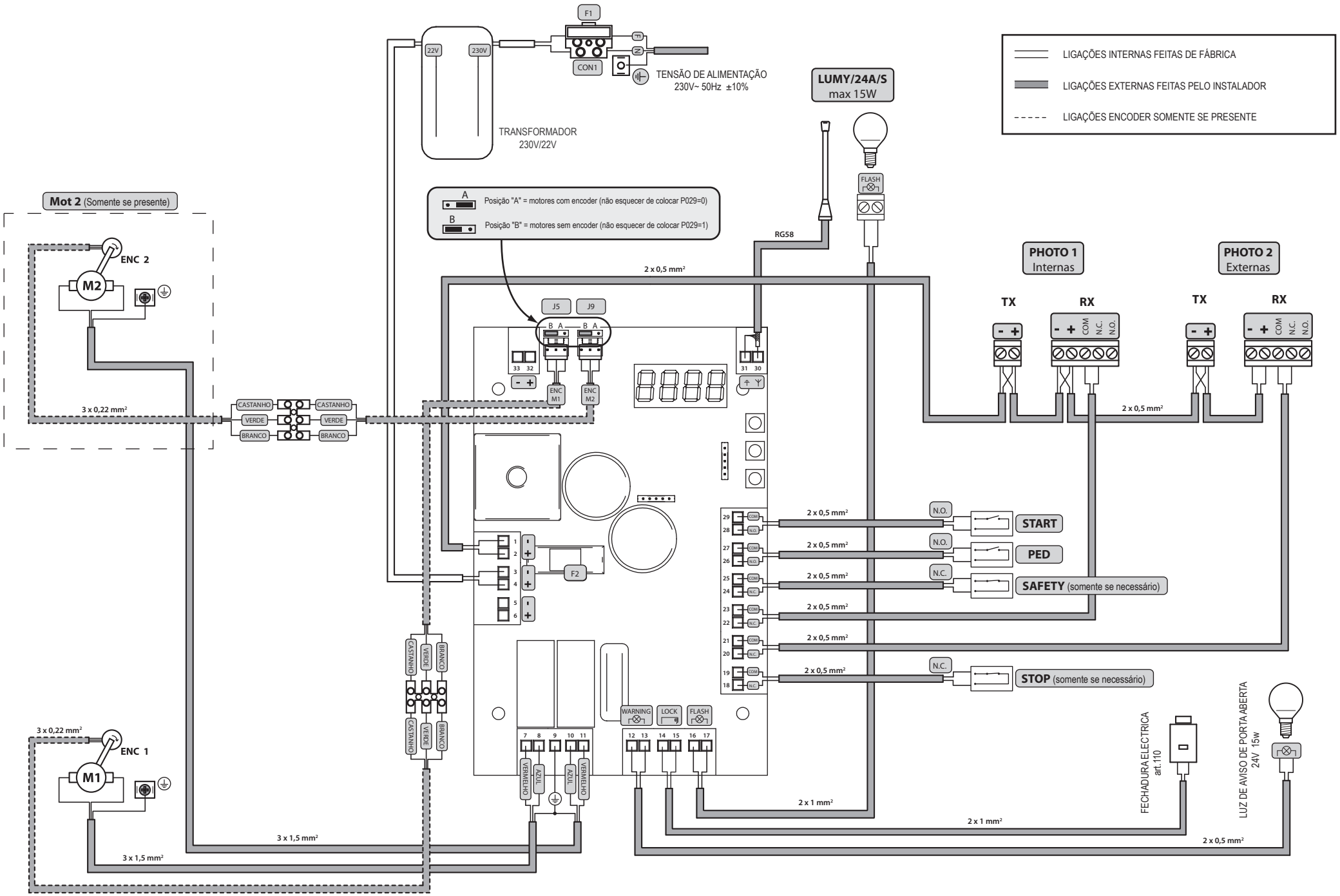
4.2 CONFIGURAÇÃO DE PORTÕES DE BATENTE

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	+24VAUX	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	M1	Saída para o motor 1		
9	⏚	Ligação do caixa metálica do motores		
10-11	M2	Saída para o motor 2 (se estiverem presentes)		
12-13	WARNING	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	ELETTR	Saída para fechadura eléctrica max 1 art. 110 (se P062=0) ou saída de 24V ⎓ Max. 5W configurável (se P062≠0)		
16-17	FLASH	Saída para pirilampo 24 V max 15W art. Lumy/24A/S		
18-19	STOP	**18 - N.C.** / **19 - Com**	Input 6 STOP. Em caso de intervenção, pára o movimento de ambos os motores durante qualquer operação. **Se não utilizado curto-circuite.**	Se a instalação requer comandos diferentes e / ou adicionais ao padrão, pode-se configurar cada entrada para a função exigida. **Consulte o capitulo "Programação Avançada".**
20-21	PHOTO 2	**20 - N.C.** / **21 - Com**	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). **Se não utilizado curto-circuite.**	
22-23	PHOTO 1	**22 - N.C.** / **23 - Com**	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). **Se não utilizado curto-circuite.**	
24-25	SAFETY	**24 - N.C.** / **25 - Com**	Input 3 SAFETY. Se activado, activa a inversão. Ver P055 e P056 na tabela de parâmetros. **Se não utilizado curto-circuite.**	
26-27	PED	**26 - N.O.** / **27 - Com**	Input 2 PED. Se activada, abre apenas o motor 1.	
28-29	START	**28 - N.O.** / **29 - Com**	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	ᛉ	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 B A	J9 B A	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)		


LIGAÇÕES INTERNAS FEITAS DE FÁBRICA
LIGAÇÕES EXTERNAS FEITAS PELO INSTALADOR
LIGAÇÕES ENCODER SOMENTE SE PRESENTE
F1
22V
230V
CON1
TENSÃO DE ALIMENTAÇÃO
230V~ 50Hz ±10%
TRANSFORMADOR
230V/22V
LUMY/24A/S
max 15W
FLASH
RG58
A
Posição "A" = motores com encoder (não esquecer de colocar P029=0)
B
Posição "B" = motores sem encoder (não esquecer de colocar P029=1)
Mot 2 (Somente se presente)
ENC 2
M2
3 x 0,22 mm²
CASTANHO
VERDE
BRANCO
J5
J9
33 32
31 30
ENC M1
ENC M2
2 x 0,5 mm²
PHOTO 1
Internas
PHOTO 2
Externas
TX
RX
COM
N.C.
N.O.
F2
29 28
27 26
25 24
23 22
21 20
19 18
N.O.
START
PED
N.C.
SAFETY (somente se necessário)
STOP (somente se necessário)
WARNING
LOCK
FLASH
7 8 9 10 11
12 13 14 15 16 17
VERMELHO
AZUL
2 x 1 mm²
FECHADURA ELECTRICA
art. 110
LUZ DE AVISO DE PORTA ABERTA
24V 15w
ENC 1
M1
3 x 1,5 mm²

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

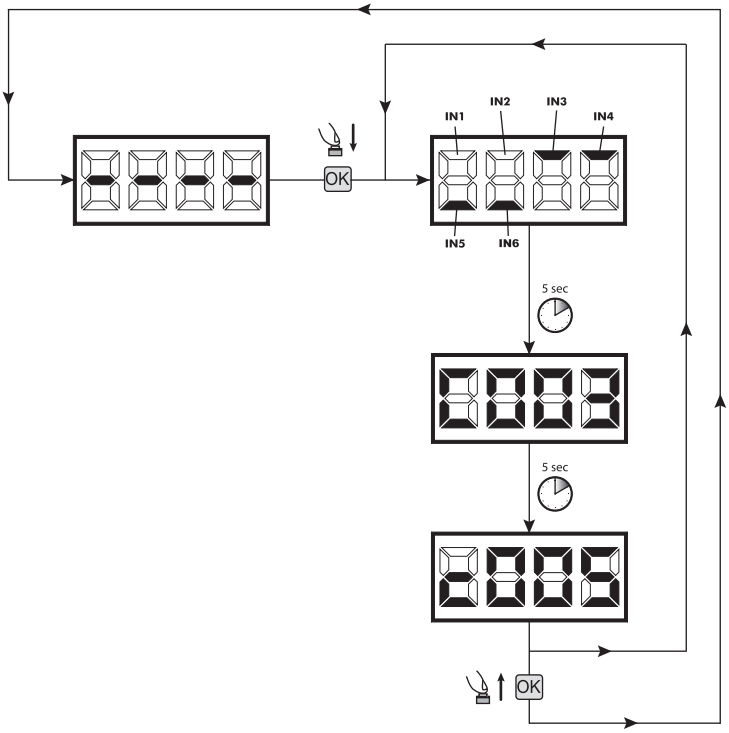
1. Pressione a tecla OK durante 15 segundos;
2. O display irá mostrar respectivamente:
   Estado das entradas (verificar se está correcto);

   OPEN CONTACT

   CLOSE CONTACT

   O Total do contador de operações (* vedi P064):
   ex: C003 = 3x1000* = 3000 operações realizadas

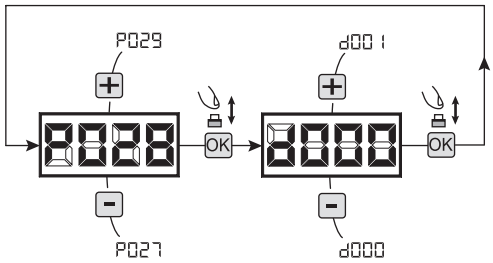
   Contador de operações para manutenção (* vedi P065):
   ex: c005 = 5*x500 = 2500 operações em falta antes do pedido de intervenções de manutenção (c--- = contador de manobras desactivado)
3. Mantenha premida a tecla OK para exibir uma 3 opções cíclicas, ou solte o botão OK para sair do parâmetro.



3 Selecção do tipo de motores

! IMPORTANTE !

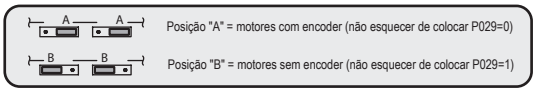
1. Percorrer os parâmetros com as teclas + e - até visualizar P028;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla OK;
3. Agindo nas teclas + e -, defina:
   - d000=GEKO;
   - d001=LOOK - MAC;
   - d002=GHOST;
   - d003=LIVI 500/502;
4. Confirme a sua escolha pressionando a tecla OK (o display volta para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



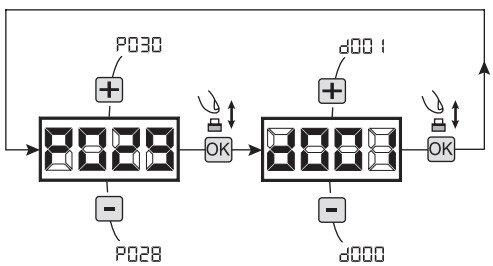
4 Selecção de motores com ou sem encoder

! IMPORTANTE !

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

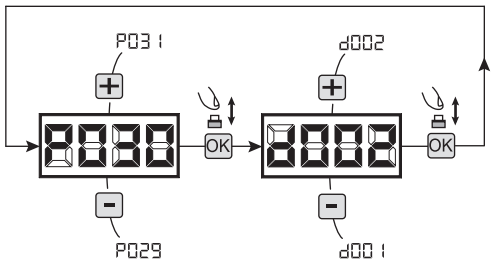


1. Percorra os parâmetros através do + e - até visualizar o P029;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla OK;
3. Com as teclas + e -, defina:
   - d000=para motores com encoder;
   - d001=para motores sem encoder;
4. Confirme a escolha pressionando a tecla OK (o display volta para P029).



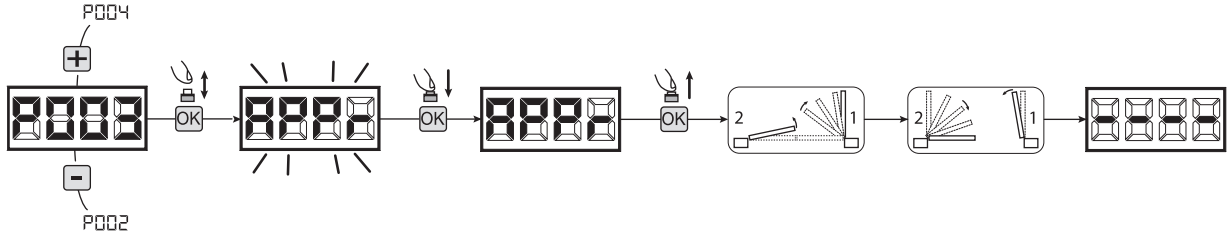
5 Selecção de funcionamento a 1 ou 2 motores

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 "APPr" piscar, continue pressionando a tecla OK;
4. Liberte a tecla OK quando "APPr" 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 "----".

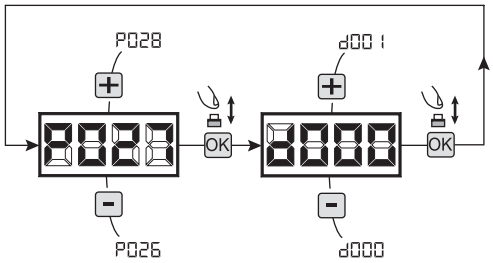


7 Aprendizagem dos emissores

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. 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).

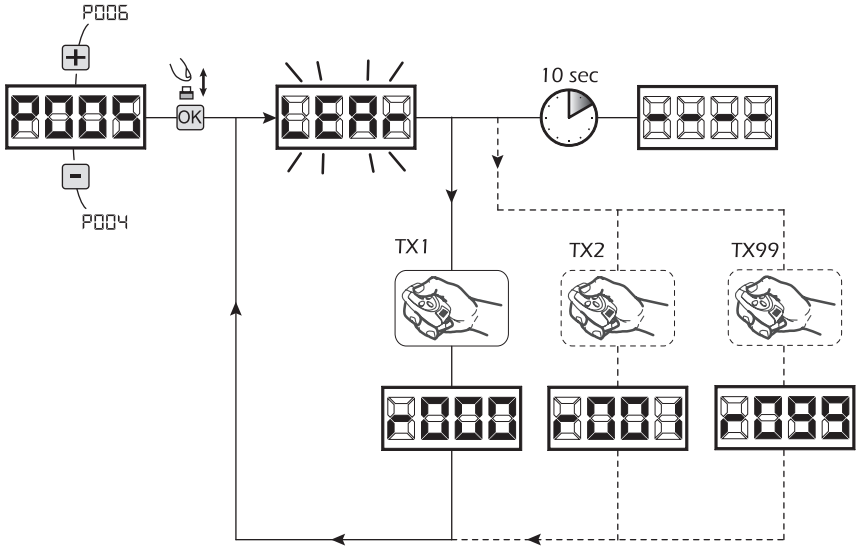
Aviso: Se precisar alterar o tipo de codificação rádio, e se estiverem outros comandos memorizados com codificação diferente, é necessário apagar a memória (P004) **DEPOIS** de ter definido a nova codificação.



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 "LEAr" piscar, pressione qualquer tecla do emissor que queira memorizar;
4. O display mostra o número do emissor memorizado e depois pisca novamente o símbolo "LEAr";
5. Memorizar todos os emissores necessários repetindo o procedimento 3;
6. Esperar 10 segundos até aparecer de novo no display "----".

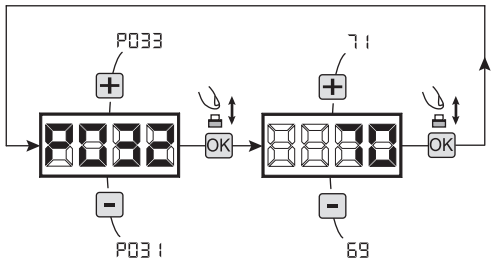
Aviso: No caso de se usarem emissores com codificação rolling-code, o receptor pode por-se em modo de programação pressionando o botão oculto de um emissor já programado.



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.

DEA dea system

NOTES

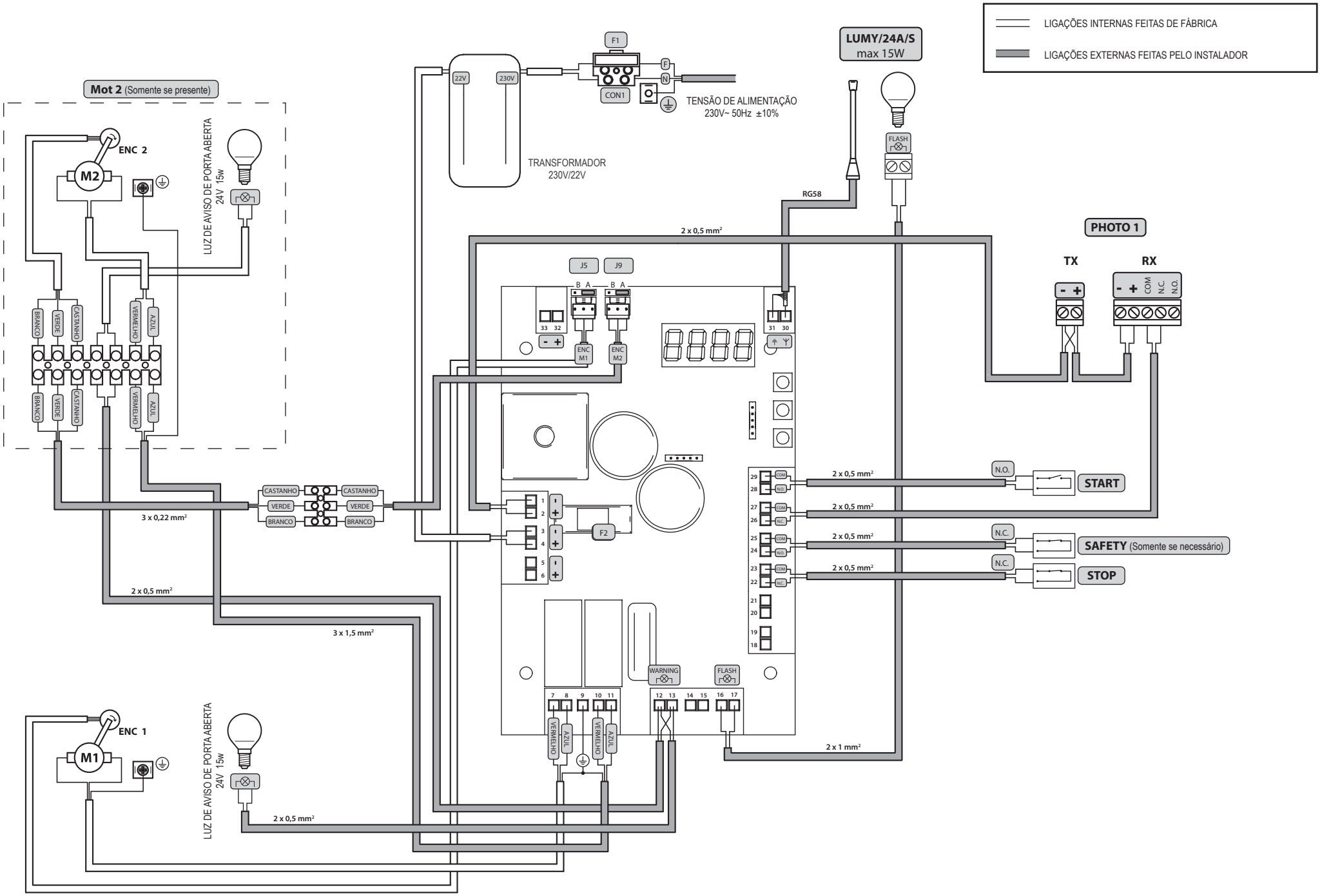
4.3 CONFIGURAÇÃO DE PORTÕES BASCULANTES

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	+24VAUX	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	M1	Saída para o motor 1		
9	⏚	Ligação do caixa metálica do motores		
10-11	M2	Saída para o motor 2 (se presente)		
12-13	WARNING	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	ELETTR	Saída para fechadura eléctrica max 1 art. 110 (se P062=0) ou saída de 24V ⎓ Max. 5W configurável (se P062≠0)		
16-17	FLASH	Saída para pirilampo 24 V max 15W art. Lumy/24A/S		
18-19		**18 - N.O.** **19 - Com**	Input 6. Não utilizado.	Se a instalação requer comandos diferentes e / ou adicionais ao padrão, pode-se configurar cada entrada para a função exigida. **Consulte o capitulo "Programação Avançada".**
20-21		**20 - N.O.** **21 - Com**	Input 5. Não utilizado.	
22-23	STOP	**22 - N.C.** **23 - Com**	Input 4 STOP. Quando activada, pára o movimento de ambos os motores durante qualquer operação. **Se não utilizado curto-circuite.**	
24-25	SAFETY	**24 - N.C.** **25 - Com**	Input 3 SAFETY. Se activado, activa a inversão. Ver P055 e P056 na tabela de parâmetros. **Se não utilizado curto-circuite.**	
26-27	PHOTO 1	**26 - N.C.** **27 - Com**	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). **Se não utilizado curto-circuite.**	
28-29	START	**28 - N.O.** **29 - Com**	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 B A J9 B A		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)		


LIGAÇÕES INTERNAS FEITAS DE FÁBRICA
LIGAÇÕES EXTERNAS FEITAS PELO INSTALADOR
LUMY/24A/S
max 15W
F1
CON1
TENSÃO DE ALIMENTAÇÃO
230V~ 50Hz ±10%
22V
230V
TRANSFORMADOR
230V/22V
Mot 2 (Somente se presente)
ENC 2
M2
LUZ DE AVISO DE PORTA ABERTA
24V 15w
BRANCO
VERDE
CASTANHO
VERMELHO
AZUL
RG58
2 x 0,5 mm²
FLASH
PHOTO 1
TX
RX
COM
N.C.
N.O.
J5
J9
ENC M1
ENC M2
3 x 0,22 mm²
2 x 0,5 mm²
3 x 1,5 mm²
F2
START
SAFETY (Somente se necessário)
STOP
WARNING
2 x 1 mm²
ENC 1
M1

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

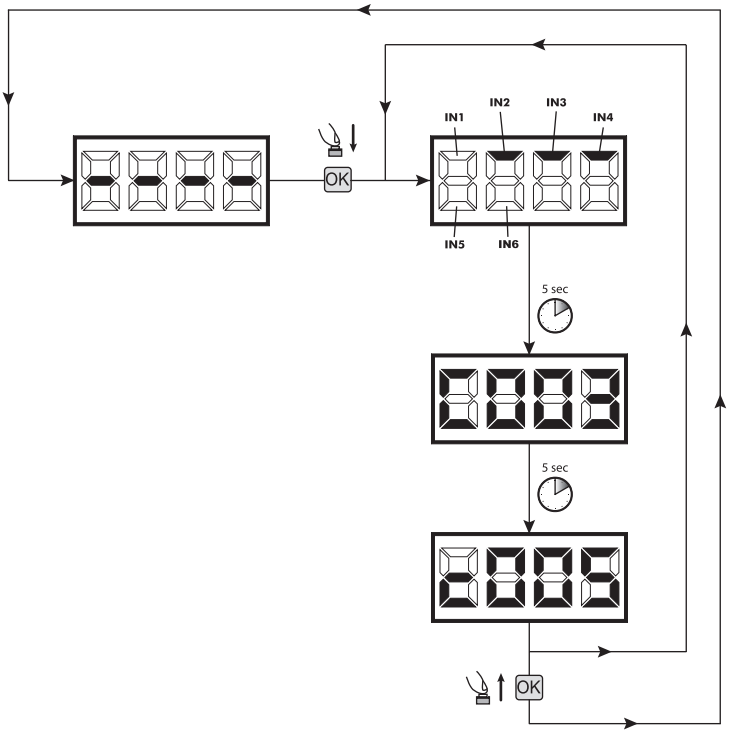
1. Pressione a tecla OK durante 15 segundos;
2. O display irá mostrar respectivamente:
   Estado das entradas (verificar se está correcto);

   OPEN CONTACT

   CLOSE CONTACT

   O Total do contador de operações (* vedi P064):
   ex: C003 = 3x1000* = 3000 operações realizadas

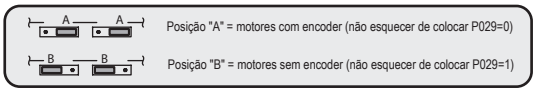
   Contador de operações para manutenção (* vedi P065):
   ex: c005 = 5*x500 = 2500 operações em falta antes do pedido de intervenções de manutenção (c--- = contador de manobras desactivado)
3. Mantenha premida a tecla OK para exibir uma 3 opções cíclicas, ou solte o botão OK para sair do parâmetro.



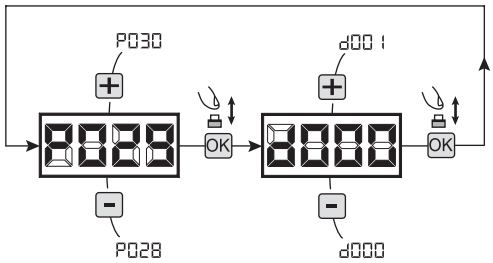
3 Selecção de motores com ou sem encoder

! IMPORTANTE !

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

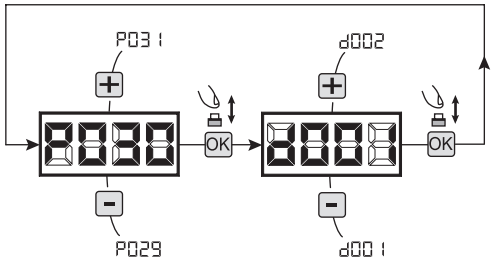


1. Percorra os parâmetros através do + e - até visualizar o P029;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla OK;
3. Com as teclas + e -, defina:
   - d000=para motores com encoder;
   - d001=para motores sem encoder;
4. Confirme a escolha pressionando a tecla OK (o display volta para P029).



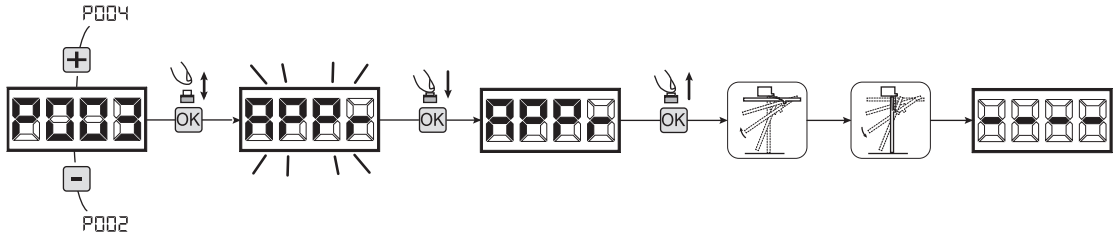
4 Selecção de funcionamento a 1 ou 2 motores

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 "APPr" piscar, continue pressionando a tecla OK;
4. Liberte a tecla OK quando "APPr" 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 "----".

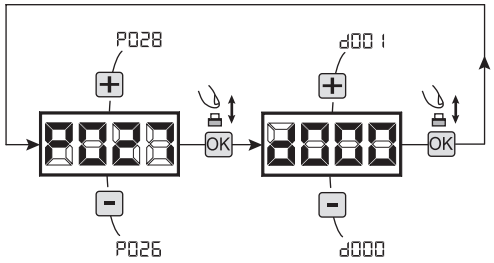


6 Aprendizagem dos emissores

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. 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).

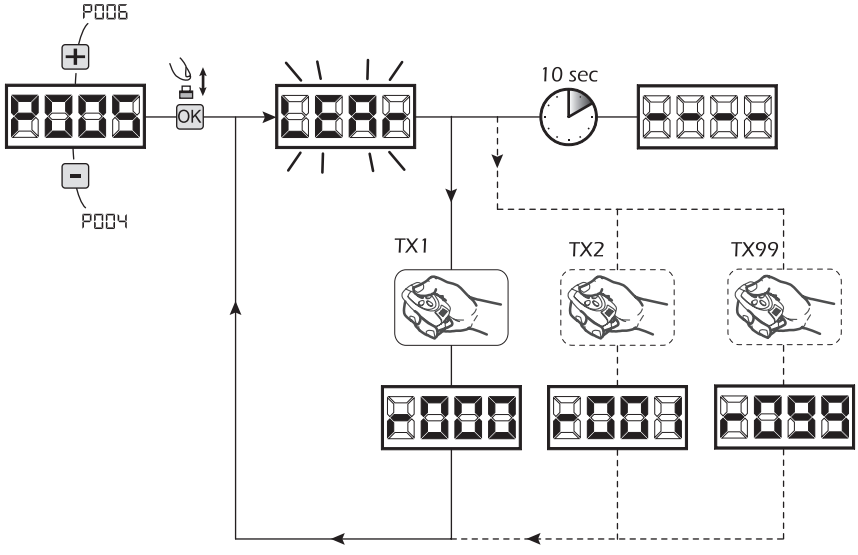
Aviso: Se precisar alterar o tipo de codificação rádio, e se estiverem outros comandos memorizados com codificação diferente, é necessário apagar a memória (P004) **DEPOIS** de ter definido a nova codificação.



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 "LEAr" piscar, pressione qualquer tecla do emissor que queira memorizar;
4. O display mostra o número do emissor memorizado e depois pisca novamente o símbolo "LEAr";
5. Memorizar todos os emissores necessários repetindo o procedimento 3;
6. Esperar 10 segundos até aparecer de novo no display "----".

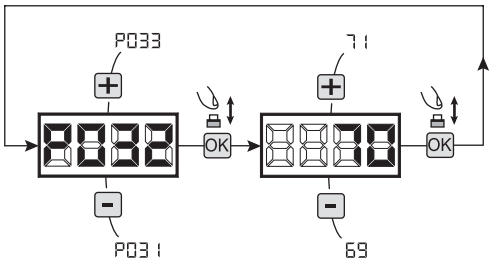
Aviso: No caso de se usarem emissores com codificação rolling-code, o receptor pode pôr-se em modo de programação pressionando o botão oculto de um emissor já programado.



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.

DEA dea system

NOTES

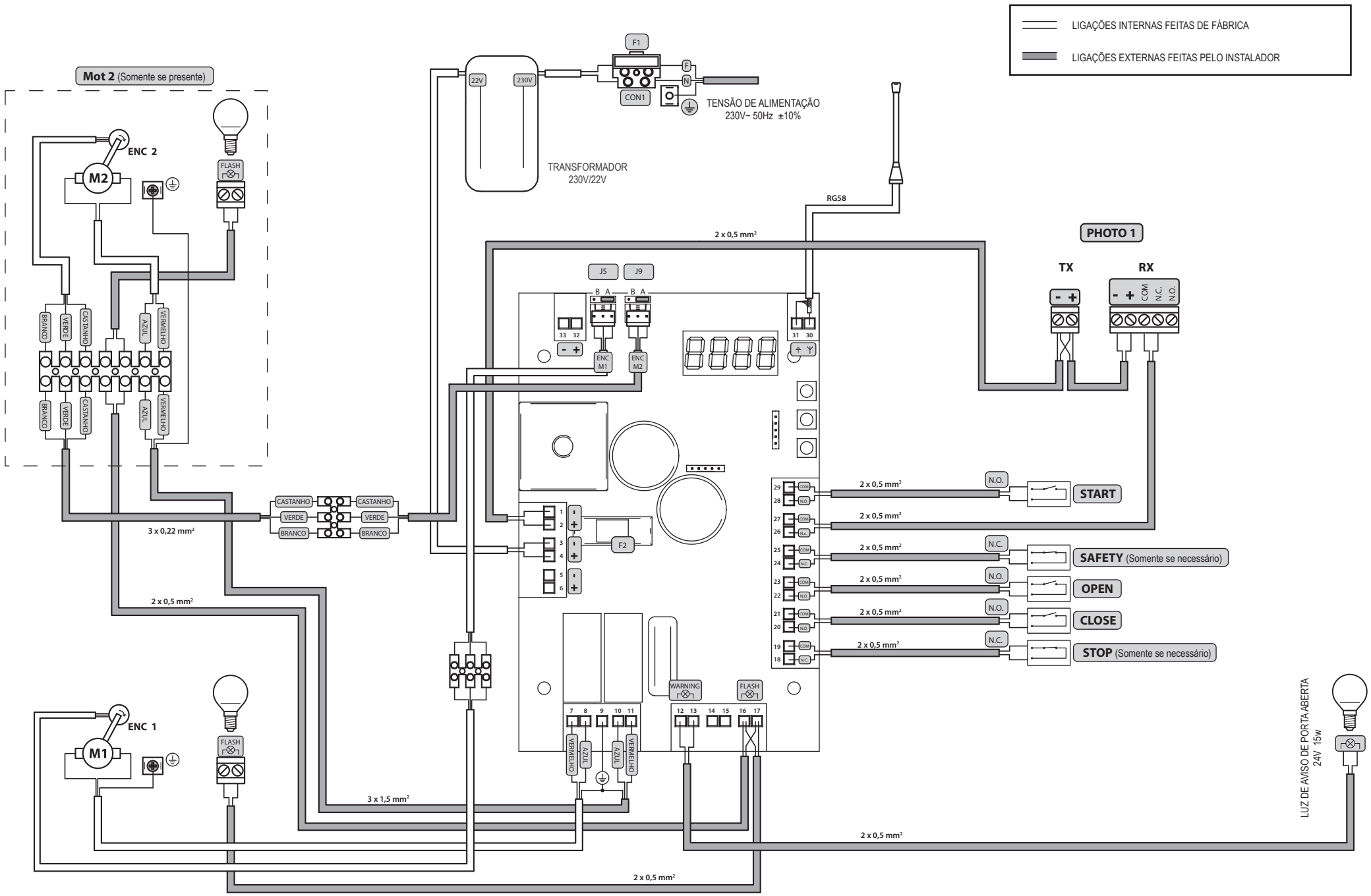
4.4 CONFIGURAÇÃO DE BARREIRAS

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	+24VAUX	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	M1	Saída para o motor 1		
9	⏚	Ligação do caixa metálica do motores		
10-11	M2	Saída para o motor 2 (se presente)		
12-13	WARNING	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	ELETTR	Saída para fechadura eléctrica max 1 art. 110 (se P062=0) ou saída de 24V ⎓ Max. 5W configurável (se P062≠0)		
16-17	FLASH	Saída para pirilampo 24 V max 15W art. Lumy/24A/S		
18-19	STOP	**18 - N.C.** **19 - Com**	Input 6 STOP. Em caso de intervenção, pára o movimento de ambos os motores durante qualquer operação. **Se não utilizado curto-circuite.**	Se a instalação requer comandos diferentes e / ou adicionais ao padrão, pode-se configurar cada entrada para a função exigida. **Consulte o capitulo "Programação Avançada".**
20-21	CLOSE	**20 - N.O.** **21 - Com**	Input 5 CLOSE. Se activada, provoca uma manobra de fecho.	
22-23	OPEN	**22 - N.O.** **23 - Com**	Input 4 OPEN. Se activada, provoca uma manobra de abertura.	
24-25	SAFETY	**24 - N.C.** **25 - Com**	Input 3 SAFETY. Se activado, activa a inversão. Ver P055 e P056 na tabela de parâmetros. **Se não utilizado curto-circuite.**	
26-27	PHOTO 1	**26 - N.C.** **27 - Com**	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). **Se não utilizado curto-circuite**	
28-29	START	**28 - N.O.** **29 - Com**	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	Y	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 B A J9 B A		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)		


LIGAÇÕES INTERNAS FEITAS DE FÁBRICA
LIGAÇÕES EXTERNAS FEITAS PELO INSTALADOR
Mot 2 (Somente se presente)
ENC 2
M2
FLASH
BRANCO
VERDE
CASTANHO
AZUL
VERMELHO
F1
CON1
22V
230V
TENSÃO DE ALIMENTAÇÃO
230V~ 50Hz ±10%
TRANSFORMADOR
230V/22V
RG58
2 x 0,5 mm²
PHOTO 1
TX
RX
COM
N.C.
N.O.
J5
J9
ENC M1
ENC M2
F2
3 x 0,22 mm²
2 x 0,5 mm²
START
SAFETY (Somente se necessário)
OPEN
CLOSE
STOP (Somente se necessário)
ENC 1
M1
3 x 1,5 mm²
WARNING
LUZ DE AVISO DE PORTA ABERTA
24V 15w

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

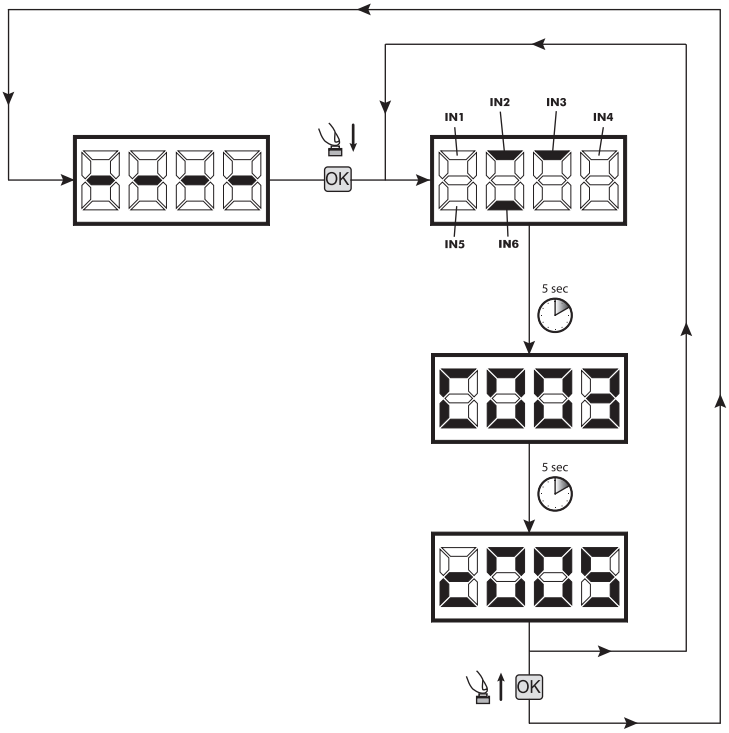
1. Pressione a tecla OK durante 15 segundos;
2. O display irá mostrar respectivamente:
   Estado das entradas (verificar se está correcto);

   OPEN CONTACT

   CLOSE CONTACT

   O Total do contador de operações (* vedi P064):
   ex: C003 = 3x1000* = 3000 operações realizadas

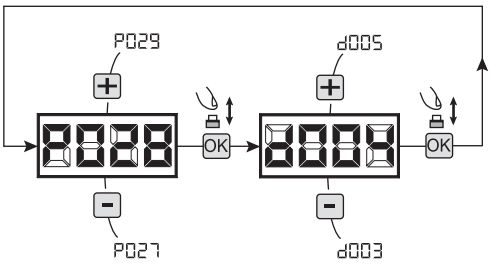
   Contador de operações para manutenção (* vedi P065):
   ex: c005 = 5*x500 = 2500 operações em falta antes do pedido de intervenções de manutenção (c--- = contador de manobras desactivado)
3. Mantenha premida a tecla OK para exibir uma 3 opções cíclicas, ou solte o botão OK para sair do parâmetro.



3 Selecção do tipo de motores

! IMPORTANTE !

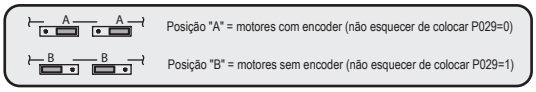
1. Percorrer os parâmetros com as teclas + e - até visualizar P028;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla OK;
3. Agindo nas teclas + e -, defina:
   - d003=PASS;
   - d004=STOP;
4. Confirme a sua escolha pressionando a tecla OK (o display volta para o P028 de novo).



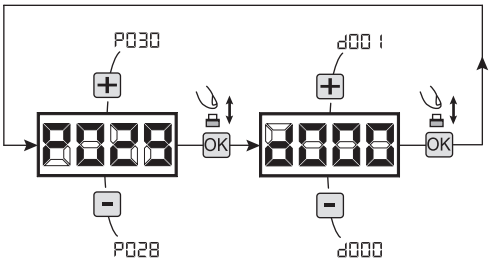
4 Selecção de motores com ou sem encoder

! IMPORTANTE !

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

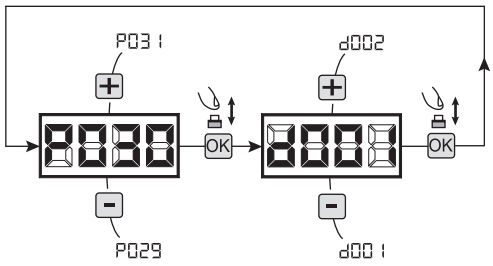


1. Percorra os parâmetros através do + e - até visualizar o P029;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla OK;
3. Com as teclas + e -, defina:
   - d000=para motores com encoder;
   - d001=para motores sem encoder;
4. Confirme a escolha pressionando a tecla OK (o display volta para P029).



5 Selecção de funcionamento a 1 ou 2 motores

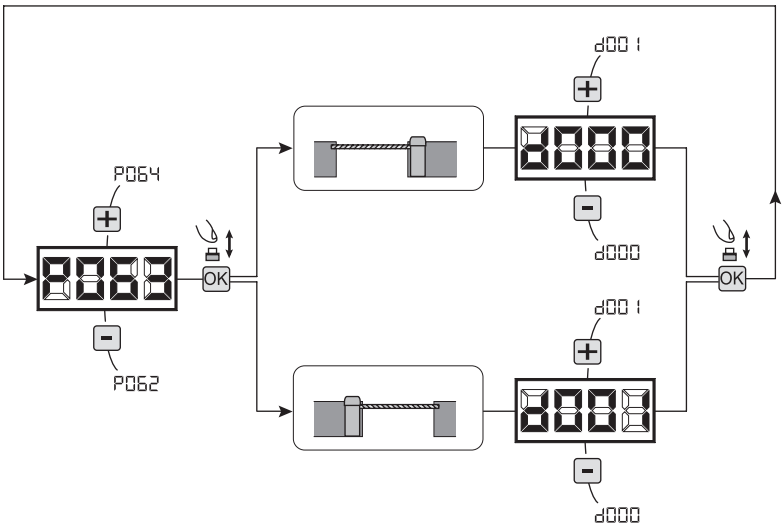
1. Percorra os parâmetros com as teclas + e - até visualizar P030;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla OK;
3. Através das teclas + e -, defina:
   - d001=para funcionamento a 1 motor;
   - d002=para funcionamento a 2 motores;
4. Confirme a escolha pressionando a tecla OK (o display volta para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



6 Selecção da direcção do movimento

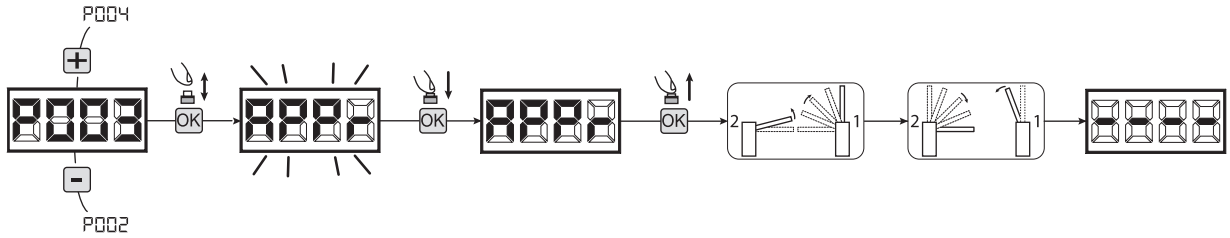
1. Percorra os parâmetros com as teclas + e - até visualizar P063;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla OK;
3. Através das teclas + e -, defina:
   - d000=motor na posição padrão (do lado direito);
   - d001=motor na posição invertida (do lado esquerdo);
4. Confirme a escolha pressionando a tecla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

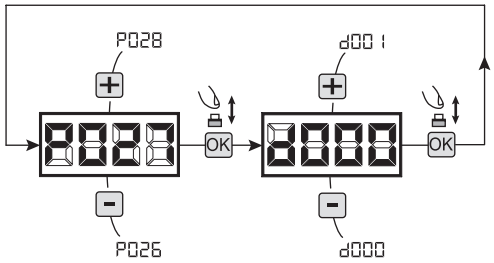


8 Aprendizagem dos emissores

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).

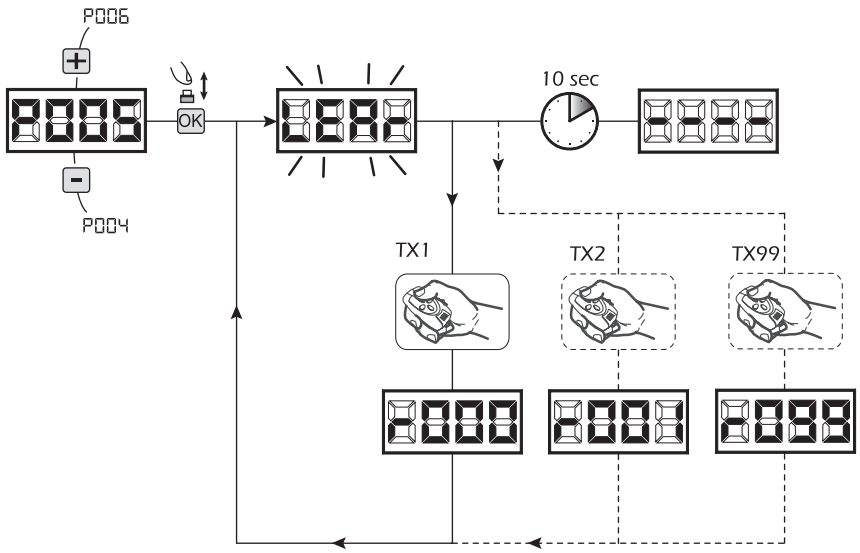
Aviso: Se precisar alterar o tipo de codificação rádio, e se estiverem outros comandos memorizados com codificação diferente, é necessário apagar a memória (P004) **DEPOIS** de ter definido a nova codificação.



8.2 Aprendizagem

1. Percorra os parâmetros com os símbolos ⊞ e ⊟ até aparecer no display P005;
2. Confirme pressionando a tecla OK;
3. Quando o símbolo "LEAr" piscar, pressione qualquer tecla do emissor que queira memorizar;
4. O display mostra o número do emissor memorizado e depois pisca novamente o símbolo "LEAr";
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 pôr-se em modo de programação pressionando o botão oculto de um emissor já programado.

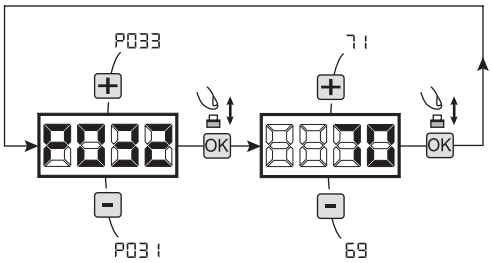


9 Ajuste dos parâmetros de funcionamento

Se necessitar de modificar os parâmetros de funcionamento, segui 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 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.

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 ⊞ 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.

DEA dea system

NOTES

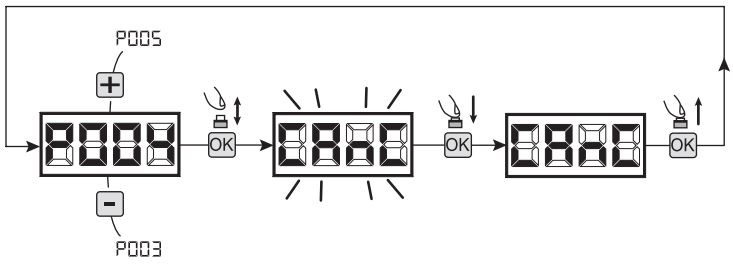
5 PROGRAMAÇÃO AVANÇADA

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

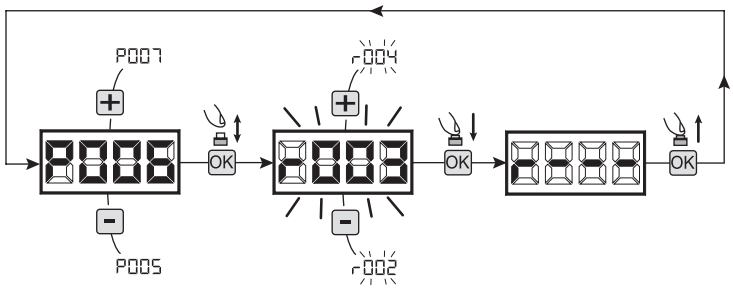
1.1 Apagar todos os comandos

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



1.2 Como procurar e apagar um emissor

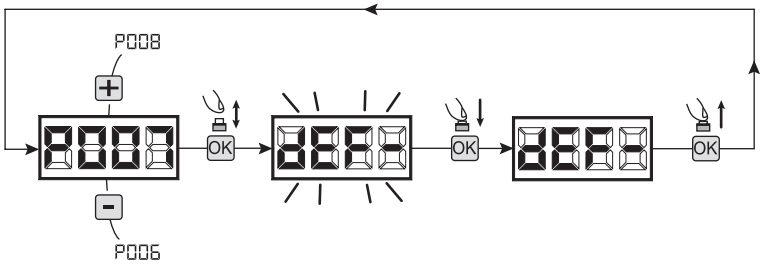
1. Percorra os parâmetros com os símbolos ⊞ e ⊟ até aparecer no display P006;
2. Confirme pressionando a tecla OK;
3. Pressionar as teclas ⊞ e ⊟, seleccionar o emissor que deseja apagar da memória (ex. r003);
4. Quando o símbolo "r003" piscar, confirme pressionando a tecla OK durante alguns segundos;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



2 Colocar os parâmetros de fábrica

1. Percorra os parâmetros com os símbolos ⊞ e ⊟ até aparecer no display P007;
2. Confirme pressionando a tecla OK;
3. Quando piscar "dEF-" no display, pressione a tecla OK;
4. Liberte a tecla OK assim que "dEF-" parar de piscar; Os parâmetros predefinidos para a configuração em uso foram restabelecidos;
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).

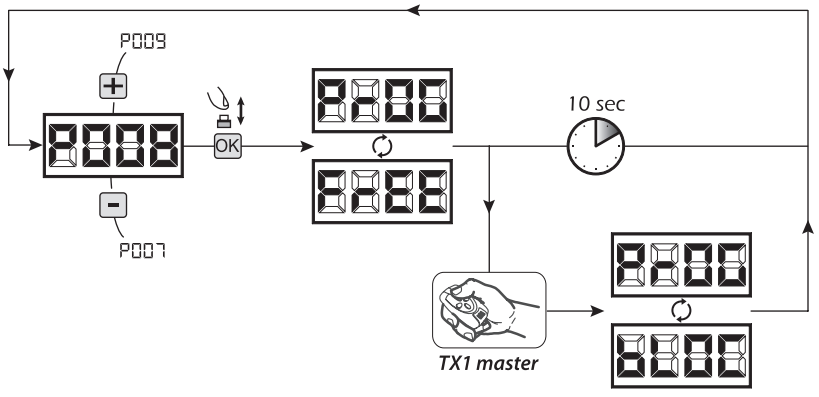


3 Bloqueio/desbloqueio do acesso à programação

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

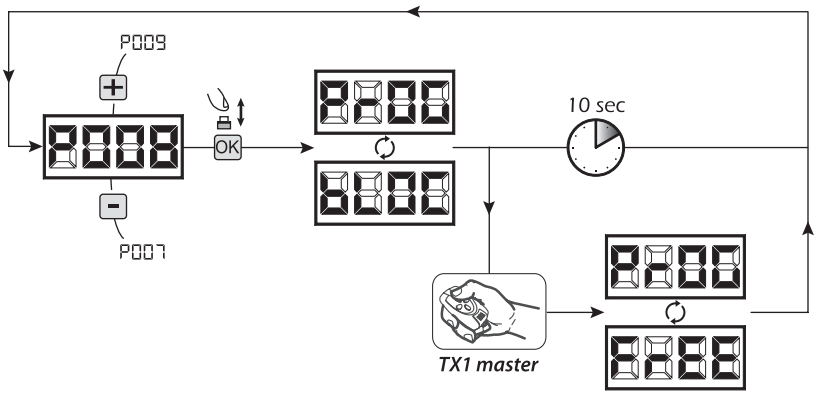
1. Percorrer os parâmetros através dos botões ⊞ e ⊟ até o display mostrar P008;
2. Aceda ao parâmetro pressionando o botão OK;
3. O display mostra alternadamente a escrita PrOG/FrEE para indicar que a central de comando está à espera da transmissão do código de bloqueio;
4. No espaço de 10 segundos, pressione CH1 no "Emissor Master TX", o display mostra PrOG/bLOC antes de voltar para a lista de parâmetros;
5. O acesso à programação fica bloqueado.



PT

3.2 Desbloqueio de acesso à programação

1. Percorrer os parâmetros através dos botões ⊞ e ⊟ até o display mostrar P008;
2. Aceda ao parâmetro pressionando o botão OK;
3. O display mostra alternadamente a escrita PrOG/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 PrOG/FrEE antes de voltar para a lista de parâmetros;
5. O acesso à programação fica desbloqueado.

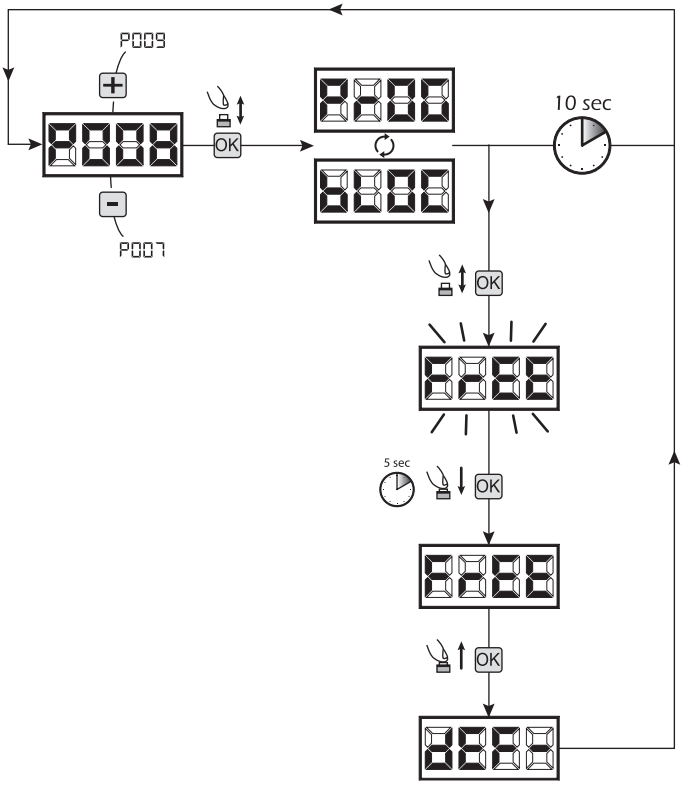


3.3 Acesso ao desbloqueio para programação e RESET total

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)**. È necessário também repetir a medição das forças de impacto para garantir a conformidade com os padrões de instalação.

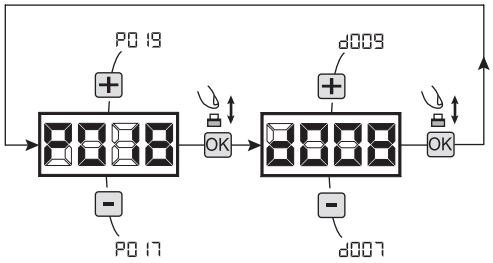
1. Percorrer os parâmetros através dos botões ⊞ e ⊟ até o display mostrar P008;
2. Aceda ao parâmetro pressionando o botão OK;
3. O display mostra alternadamente a escrita PrOG/bLOC;
4. Pressione o botão OK, o display fica a piscar FrEE;
5. Pressione o botão OK novamente e mantenha-o pressionado durante 5 segundos (libertando-o antes, o procedimento termina): O display mostra a escrita fixa FrEE 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.

	PAR.	PROCEDIMENTO	VALORES CONFIGURÁVEIS
PROCEDIMENTOS DE PROGRAMAÇÃO	P001	Posicionamento do motor 1	
	P002	Posicionamento do motor 2	
	P003	Memorização do curso dos motores	
	P004	Apagar a memória dos comandos	
	P005	Memorização dos comandos	
	P006	Pesquisa e apagamento de um comando	
	P007	Carregamento dos parâmetros de fábrica	
	P008	Bloquear o acesso à programação	
	P009	Parâmetro não utilizado	
	P010	Parâmetro não utilizado	
	P011	Parâmetro não utilizado	
	P012	Parâmetro não utilizado	
	P013	Parâmetro não utilizado	
	P014	Parâmetro não utilizado	
	P015	Parâmetro não utilizado	

	PAR.	DESCRIÇÃO DOS PARÂMETROS	VALORES CONFIGURÁVEIS		VALORES DE FÁBRICA (Para diferentes tipos de instalação)			
					dEF0 portas de correr	dEF1 portas de batente	dEF2 portas basculantes	dEF3 barreiras
CONFIGURAÇÃO DOS PARÂMETROS DAS ENTRADAS	P016	INPUT_3 Selecção do tipo de entrada	• 000: IN3 type=contacto livre • 001: IN3 type=resistência constante de 8K2		000 (contacto livre)	000 (contacto livre)	000 (contacto livre)	000 (contacto livre)
	P017	INPUT_1 Selecção do modo de funcionamento	• 000: NONE (Parâmetro não utilizado) • 001: START (abre) • 002: PED. (pedonal) • 003: OPEN (abertura separada) • 004: CLOSE (fecho separado) • 005: OPEN_PM (abertura modo homem presente) • 006: CLOSE_PM (fecho modo homem presente) • 007: ELOCK-IN (activação da fechadura eléctrica. Ver fig.P062) • 008: PHOTO 1 (fotocélula 1) • 009: PHOTO 2 (fotocélula 2) • 010: SAFETY (Costas de segurança) • 011: STOP (Bloqueio) • 012: FCA1 (Fim-de-curso de abertura do Mot1) • 013: FCA2 (Fim-de-curso de abertura do Mot2) • 014: FCC1 (Fim-de-curso de fecho do Mot1) • 015: FCC2 (Fim-de-curso de fecho do Mot2)	IN1	001 (START)	001 (START)	001 (START)	001 (START)
	P018	INPUT_2 Selecção do modo de funcionamento		IN2	002 (PEDESTRIAN)	002 (PEDESTRIAN)	008 (PHOTO 1)	008 (PHOTO 1)
	P019	INPUT_3 Selecção do modo de funcionamento		IN3	010 (SAFETY)	010 (SAFETY)	010 (SAFETY)	010 (SAFETY)
	P020	INPUT_4 Selecção do modo de funcionamento		IN4	008 (PHOTO 1)	008 (PHOTO 1)	011 (STOP)	003 (OPEN)
	P021	INPUT_5 Selecção do modo de funcionamento		IN5	012 (FCA1)	009 (PHOTO 2)	000 (NONE)	004 (CLOSE)
	P022	INPUT_6 Selecção do modo de funcionamento		IN6	014 (FCC1)	011 (STOP)	000 (NONE)	011 (STOP)
	P023	Atribuição do CANAL 1 dos emissores	• 000: NONE (parâmetro não utilizado) • 001: START (Abre) • 002: PEDESTRIAN (pedonal) • 003: OPEN (Abertura separada) • 004: CLOSED (fecho separado) • 005: OPEN_PM (abertura modo homem presente) • 006: CLOSED_PM (fecho modo homem presente) • 007: ELOCK-IN (activação da fechadura eléctrica. Ver fig.P062)	CH1	001 (START)	001 (START)	001 (START)	001 (START)
	P024	Atribuição do CANAL 2 dos emissores		CH2	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
	P025	Atribuição do CANAL 3 dos emissores		CH3	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
	P026	Atribuição do CANAL 4 dos emissores		CH4	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
	P027	Selecção do tipo de emissores	• 000: HCS fix-code • 001: HCS rolling-code • 002: Dip-switch		000	000	000	000

					dEF0 portas de correr	dEF1 portas de batente	dEF2 portas basculantes	dEF3 barreiras
CONFIGURAÇÃO DOS PARÂMETROS DE FUNCIONAMENTO	P028	Selecção do tipo de motores	• 000: GEKO • 001: LOOK / MAC • 002: GHOST • 003: LIVI 500/502 / 902 / PASS • 004: STOP • 005: LIVI 5/24 • 006: LIVI 8/24 • 007: GULLIVER		005	000	003	004
	P029	Selecção de funcionamento com ou sem encoder. ATENÇÃO: colocar correctamente os J5 e J9 (ver tabela1) ATENÇÃO: J5, J9 e P029 devem estar correctamente regulados antes de se efectuar o procedimento de aprendizagem da programação	• 000: motor com encoder • 001: motor sem encoder		001	001	000	000
	P030	Selecção do número de motores	• 001: um motor • 002: dois motores		001	002	001	001
PARÂMETROS DE FUNCIONAMENTO	P031	Parâmetro não utilizado						
	P032	Regulação da velocidade dos motores durante o curso na abertura	15%tot.....100%tot		100	100	100	100
	P033	Regulação da velocidade dos motores durante o curso no fecho	15%tot.....100%tot		100	100	100	100
	P034	Regulação da velocidade dos motores durante o abrandamento na abertura e no fecho	15%tot.....100%tot		040	050	050	030
	P035	Duração do abrandamento na abertura	5%tot.....80%to		025	020	020	030
	P036	Duração do abrandamento no fecho	5%tot.....80%tot		025	020	020	030
	P037	Força do motor 1 na abertura (se = 100% detecção de obstáculos desactivada)	15%tot.....100%tot		050	050	050	095
	P038	Força do motor 1 no fecho (se = 100% detecção de obstáculos desactivada)	15%tot.....100%tot		050	050	050	095
	P039	Força do motor 2 na abertura (se = 100% detecção de obstáculos desactivada)	15%tot.....100%tot		050	050	050	095
	P040	Força do motor 2 no fecho (se = 100% detecção de obstáculos desactivada)	15%tot.....100%tot		050	050	050	095
	P041	Ajuste do tempo de fecho automático (se = 0 fecho automático desactivado)	0sec.....255sec		000	000	000	000
	P042	Regulação do tempo do fecho automático do pedonal (se = 0 fecho automático desactivado)	0sec.....255sec		000	000	000	000
	P043	Regulação curso do pedonal	5%tot.....100%tot		030	035	035	100
	P044	Tempo de pré-lampejo do pirilampo	0sec.....10sec		000	000	000	000
	P045	Regulação do desfasamento na abertura	0sec.....30sec		000	001	001	000
	P046	Regulação do desfasamento no fecho	0sec.....30sec		000	003	003	000
	P047	Função condomínio: se activado, desactiva as entradas de abertura e de fecho durante a abertura automática e o fecho.	• 000: "função condomínio" desactivada • 001: "função condomínio" activada		000	000	000	000
	P048	Função golpe de carneiro: faz uma manobra de fecho durante um segundo antes de cada movimento de abertura, para facilitar o desengate de fechaduras eléctricas	• 000: "golpe de carneiro" desactivado • 001: "golpe de carneiro" activado		000	000	000	000
	P049	Selecção 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.	• 000: "inversão" • 001: "passo-a-passo"		001	000	000	000
	P050	PHOTO 1	Funcionamento da entrada PHOTO: se=0 as fotocélulas estão activadas no fecho e no inicio quando a porta está fechada; se=1 as fotocélulas estão sempre activadas; if=2 as fotocélulas são activadas apenas no fecho. Quando activadas, a sua intervenção provoca: a inversão (no fecho), a paragem (na abertura) e previne o inicio do movimento (quando a porta está fechada) Se=3-4-5, o funcionamento é o mesmo do que com os valores de 0-1-2 mas com a opção "fecho imediato" activada: em qualquer caso, durante a abertura e/ou o tempo de pausa, a remoção de um possível obstáculo faz com que o portão feche automaticamente após um atraso fixo de 3 seg.	• 000: fotocélulas activas durante o fecho e com a porta fechada • 001: fotocélulas sempre activas • 002: fotocélulas activas apenas no fecho • 003: como 000, mas com "fecho imediato" habilitado • 004: como 001, mas com "fecho imediato" habilitado • 005: como 002, mas com "fecho imediato" habilitado	002	002	002	002
	P051	PHOTO 2			000	001	002	002
	P052	Selecção 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)	• 000: "luz de aviso" • 001: "luz de aviso intermitente" • >001 : "luz de cortesia" atraso na desactivação (1sec.....255sec)		001	001	060	001

					dEF0 portas de correr	dEF1 portas de batente	dEF2 portas basculantes	dEF3 barreiras
PARÂMETROS DE FUNCIONAMENTO	P053	procura pelo batente também na abertura: quando activado, o motor pára apenas quando bater no batente de abertura	• 000: O motor pára no ponto memorizado • 001: O motor pára no batente de abertura		000	000	000	001
	P054	Função "Soft start" (arranque suave): os motores aceleram gradualmente até atingirem a velocidade definida, evitando arranques bruscos	• 000: "soft start" desactivada • 001: "soft start" activada		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	• 000: inversão completa na detecção de um obstáculo • >000: duração da inversão na detecção de um obstáculo (1seg.....10seg.)		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	• 000: inversão completa na detecção de um obstáculo • >000: duração da inversão na detecção de um obstáculo (1seg.....10seg.)		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	• 000: Desbloqueio manual facilitado desactivado • >000: Desbloqueio manual facilitado activado com tempo de: (0x25ms.....20x25ms)		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 24Ve o display. Estes ligam-se novamente ao receber de novo um comando (recomendado quando se usam baterias e / ou painel solar).	• 000: "Poupança de energia" desactivada • 001: "Poupança de energia" activada		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.	• 000: "saída para fechadura art. 110 output • 001: "saída impulsiva de 24V d.c. máx. 5W • 002: "saída passo-a-passo de 24V d.c. máx. 5W •>002: "saída temporizada de 24V d.c. max 5W (3sec.....255sec)		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.	• 000: "Instalação padrão" • 001: "Instalação invertida"		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".	• 000: "x100 • 001: "x1000 • 002: "x10000 • 003: "x100000		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-lampejo para indicar a necessidade de manutenção. Ex.: Se P064 = 50, o numero de operações = 50x500=25000 operações **Atenção:** Antes de definir um novo valor do contador de operações de manutenção, o mesmo deve ser reposto através da colocação do P065 = 0 e só mais tarde colocar o P065 = "novo valor"	• 000: "Manutenção requerida desactivada • >000: "Numero de operações (x 500) para a manutenção requerida		000	000	000	000
	P066	Selecção do modo de funcionamento da saida de luz intermitente: Se=0 saída intermitente; Se=1 saída de fixa (para pirilampos com circuito intermitente interno).	• 000: "saída de luz intermitente • 001: "saída de luz fixa		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
bLOC	Comando de Stop recebido
rESP	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. 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. Nesta fase todos os impulsos de start serão ignorados.

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.	- Certifique-se que não existam atritos específicos e / ou obstáculos durante o curso; - Dê um impulso de start para iniciar um processo de redefinição de posição; - Verifique se a operação foi concluída com êxito, ajudando manualmente o percurso, se necessário; - Ajuste a força e as configurações de velocidade, se necessário.
Err3	Fotocélulas externas e / ou dispositivos de segurança são activados ou mal ligados.	Certifique-se que todos os dispositivos de segurança e / ou fotocélulas instaladas estão a funcionar correctamente.
Err4	Possível falha na central de comando.	Desligar e ligar novamente a alimentação. Dar um impulso de abertura, se esse erro aparecer novamente, substituir a central de comando.
Err5	Tempo de funcionamento dos motores esgotado: O motor excedeu o tempo máximo de operação (5min), sem nunca parar.	- Dê um impulso de start para iniciar o processo de redefinição da posição; - Certifique-se que esta operação é bem sucedida.
Err6	Tempo esgotado na detecção de obstáculos: Com os sensores anti-esmagamento desactivados, foi ainda detectada a presença de um obstáculo que impede o movimento da folha por um período de mais 10 segundos.	- Certifique-se que não existam atritos específicos e / ou obstáculos durante o curso; - Dê um impulso de start para iniciar um processo de redefinição de posição; - Verifique se a operação foi concluída com êxito.
Err7	Movimento dos motores não detectado.	- Assegurar-se de que os motores e os encoders estão ligados correctamente. - Verifique se os jumpers J5 e J9 estão bem posicionados, como mostrado no esquema eléctrico - Se esse erro aparecer novamente, substituir a central de comando.

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 corretamente;
- 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 Tresci

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

1 OSTRZEZENIA DOTYCZACE POTENCJALNYCH NIEBEZPIECZENSTW

PL

Producent zaleca uwazne zapoznanie sie z niniejszym rozdzialem; nie respektowanie ponizszych ostrzezen moze spowodowac powstanie niebezpiecznych sytuacji.

⚠ **UWAGA** Uzywanie produktu w niewlasciwych warunkach i do innych celów, nie przewidzianych przez producenta, moze prowokowac sytuacje niebezpieczne; w zwiazku z tym zaleca sie przestrzeganie warunków przedstawionych w niniejszej instrukcji.

⚠ **UWAGA DEA** System przypomina, ze wybór, wykorzystanie i montaz wszystkich urzadzen i akcesoriów, stanowiacych pelny system automatyzacji powinien odbywac sie w zgodnosci z Dyrektywami Europejskimi: 2006/42/CE (Dyrektywa o Maszynach), 2004/108/CE (dotyczaca kompatybilnosci elektromagnetycznej), 2006/95/CE (dotyczaca urzadzen elektrycznych zasilanych niskim napieciem). We wszystkich krajach nie bedacych czlonkami Unii Europejskiej, obok obowiazujacych norm krajowych, zaleca sie takze respektowanie przepisów zawartych w wymienionych dyrektywach; ich przestrzeganie gwarantuje zadowalajacy poziom bezpieczenstwa.

⚠ **UWAGA** W zadnym wypadku nie nalezy uzywac produktu w srodowisku zagrozonym wybuchem. W zadnym wypadku nie nalezy równiez uzywac produktu w warunkach mogacych powodowac 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, elektrozamek, antena, zasilanie dodatkowe), przymocowując je ewentualnie za pomocą posiadanych obręczy lub skrzynki zaciskowej.

⚠ **UWAGA** Którekolwiek z dzialan zwiazanych z montazem, konserwacja, czyszczeniem lub naprawa calego systemu zamykania winny byc wykonywane wylacznie przez osoby wykwalifikowane; wszelkie wskazane czynnosci nalezy wykonywac przy odlaczonym zasilaniu elektrycznym oraz nalezy przestrzegac skrupulatnie wszystkich norm dotyczacych urzadzen elektrycznych, obowiazujacych w kraju, w którym dokonuje sie automatyzacji bramy.

⚠ **UWAGA** Wykorzystywanie czesci zamiennych innych niz te wskazane przez **DEA** System i/lub montaz niepoprawny, moga prowokowac sytuacje niebezpieczne dla ludzi, zwierzat i przedmiotów materialnych, a takze wplywac na wadliwe funkcjonowanie urzadzenia; zaleca sie stosowanie czesci zamiennych oryginalnych, wskazanych przez **DEA** System i przestrzeganie instrukcji montazu.

⚠ **UWAGA** Bledna ocena sily uderzeniowej moze powodowac powazne szkody dla ludzi, zwierzat i przedmiotów materialnych. **DEA** System przypomina, ze instalator powinien zweryfikowac czy taka sila, której pomiaru dokonuje sie tak jak nakazuje norma EN 12245, w rzeczywistosci nie przekracza limitów przewidzianych przez norme EN 12453.

⚠ **UWAGA** Ewentualne zewnetrzne urzadzenia bezpieczenstwa, zainstalowane w celu respektowania limitów sily uderzeniowej, musza byc zgodne z norma EN 12978.

UWAGA Zgodnie z Dyrektywami UE 2002/96/CE dotyczacymi utylizacji odpadów urzadzen elektrycznych i elektronicznych (RAEE), ten produkt elektryczny nie moze byc traktowany jako odpad miejski mieszany. Prosi sie o utylizacje produktu, zanoszac 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 charakterystyczna 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	≥ 6 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, przesuwnych, 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 konfiguracją wejść, wyjść oraz parametrów działania (patrz schemat **A**). Po takiej konfiguracji, centrala będzie działała w sposób "przeznaczony" do danego typu bramy. Po wykonaniu początkowej konfiguracji należy wykonać standardową procedurę programowania instalacji.

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

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

PIERWSZE URUCHOMIENIE CENTRALI

Konfiguracja po pierwszym włączeniu

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

1. Podłączyć zasilanie, na wyświetlaczu pojawią się jeden po drugim migające napisy "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 rządaną 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 nastepnie symbol zamkniętej bramy "----".

Następne uruchomienia

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

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

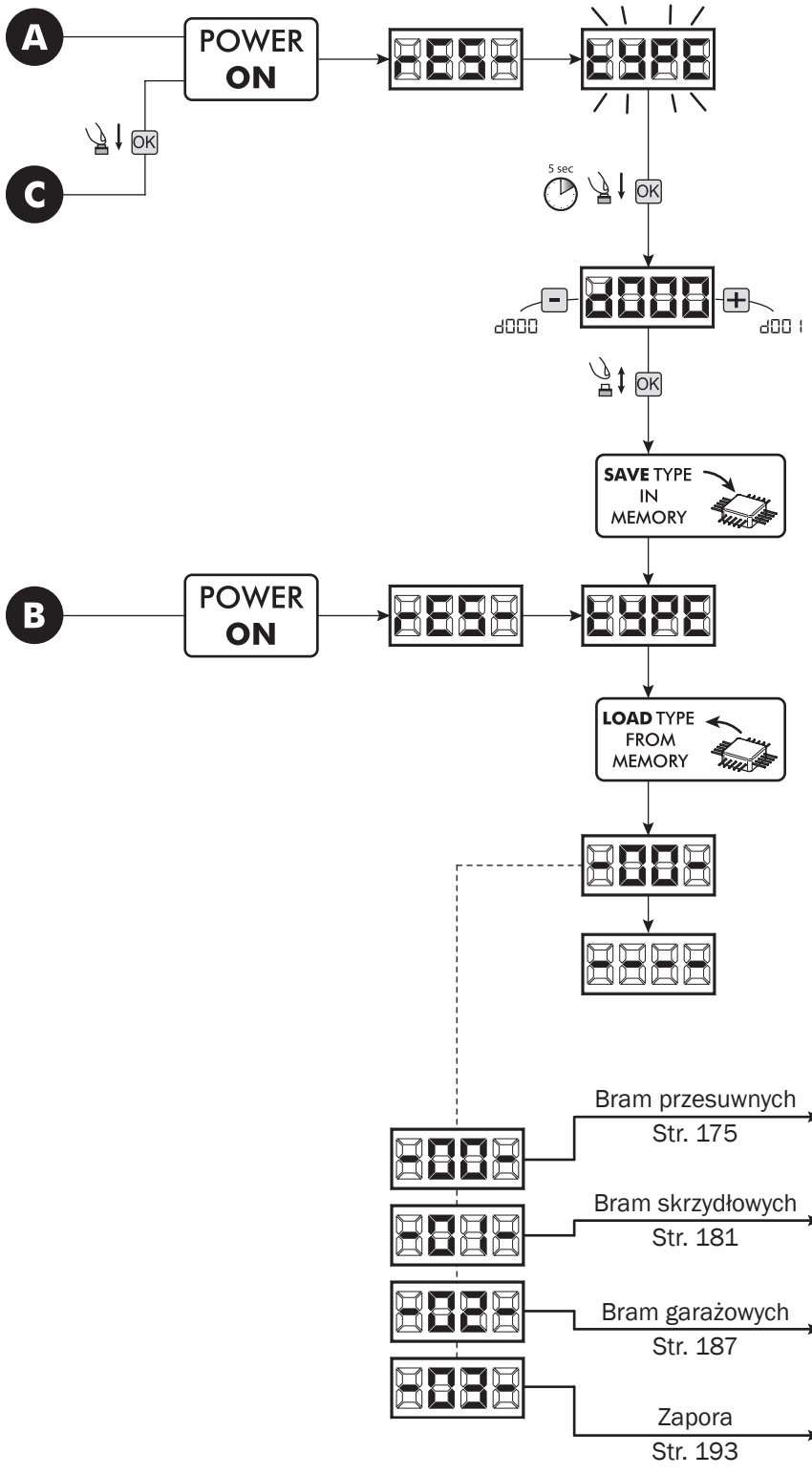
Zmiana istniejącej konfiguracji

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 pojawią 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

DEA dea system

NOTES

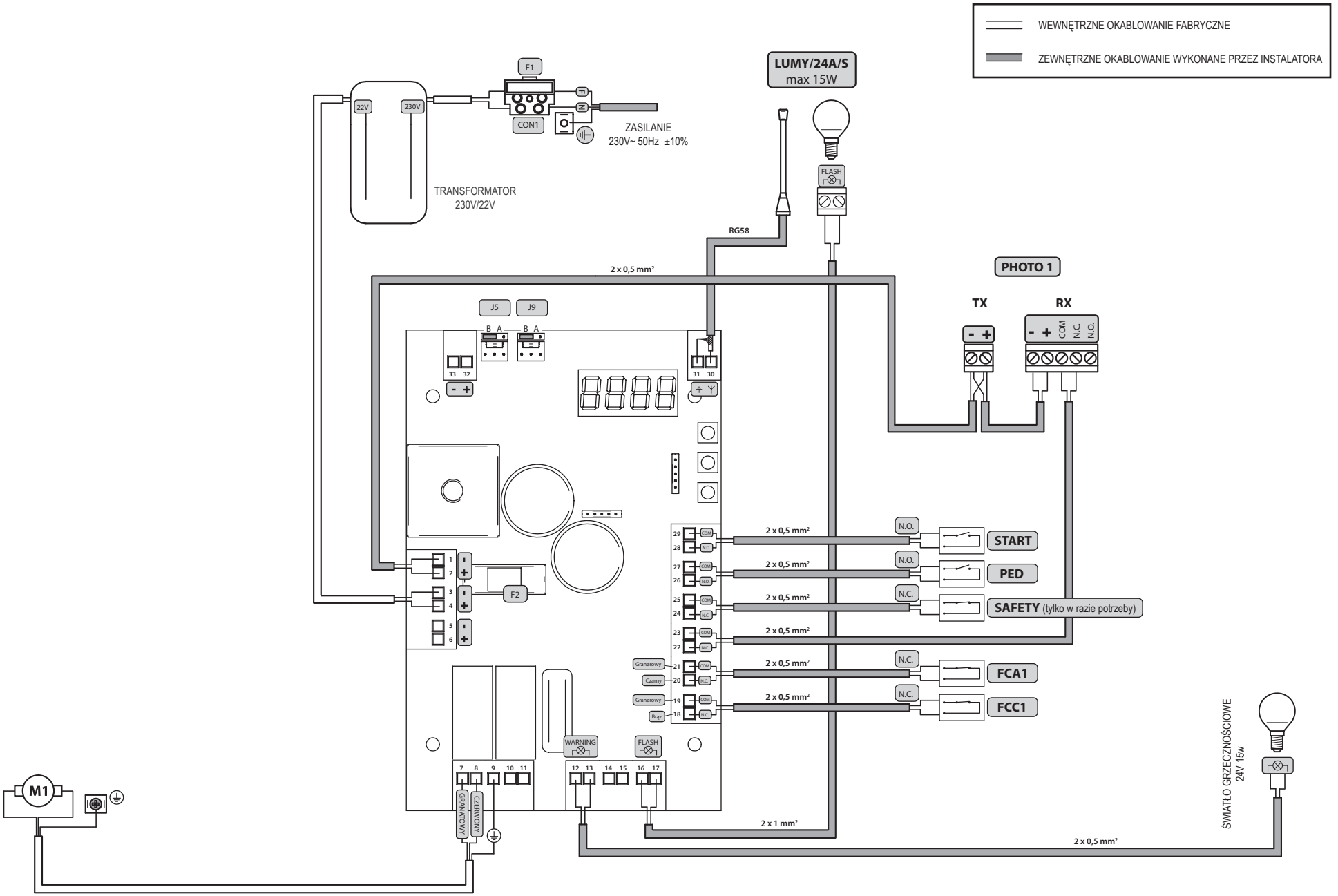
4.1
KONFIGURACJA BRAMY PRZESUWANEJ

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	+24VAUX	+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	M1	Wyjście siłownika nr. 1		
9	⏚	Połączenie metalowych obudów silników		
10-11	M2	Wyjście siłownika nr. 2 (jeśli obecny)		
12-13	WARNING	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	ELETTR	Wyjście elektrozaczepu max 1 art. 110 (jeśli P062=0) lub wyjscie 24V ⎓ max 5W z możliwością konfiguracji (jeśli P062≠0)		
16-17	FLASH	Wyjście lampy ostrzegawczej 24 V ⎓ max 15W art. Lumy/24A/S		
18-19	FCC 1	**18 - N.C.** **19 - Com**	Input 6 FCC 1. W przypadku aktywacji blokuje ruch 1 silnika na zamykaniu. **Jeśli nie jest wykorzystywane należy je zmostkować.**	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".**
20-21	FCA 1	**20 - N.C.** **21 - Com**	Input 5 FCA 1. W przypadku aktywacji blokuje ruch 1 silnika na otwieraniu. **Jeśli nie jest wykorzystywane należy je zmostkować.**	
22-23	PHOTO 1	**22 - N.C.** **23 - Com**	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). **Jeśli nie jest wykorzystywane należy je zmostkować.**	
24-25	SAFETY	**24 - N.C.** **25 - Com**	Input 3 SAFETY. W przypadku aktywacji powoduje zmianę kierunku ruchu silnika. Patrz P055 i P056 w tabeli parametry. **Jeśli nie jest wykorzystywane należy je zmostkować.**	
26-27	PED	**26 - N.O.** **27 - Com**	Input 2 PED. Jeśli jest aktywowane otwiera się tylko silnik nr. 1.	
28-29	START	**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	ᛉ	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 B A J9 B A		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 PRZEZ INSTALATORA
LUMY/24A/S
max 15W
F1
22V
230V
CON1
ZASILANIE
230V~ 50Hz ±10%
TRANSFORMATOR
230V/22V
FLASH
RG58
2 x 0,5 mm²
PHOTO 1
TX
RX
- +
COM
N.C.
N.O.
J5
J9
B A
33 32
31 30
F2
N.O.
START
PED
N.C.
SAFETY (tylko w razie potrzeby)
FCA1
FCC1
Granarowy
Czarny
Brąz
WARNING
FLASH
7 8 9 10 11
12 13 14 15 16 17
CZERWONY
CZARNY
2 x 1 mm²
M1
ŚWIATŁO GRZECZNOŚCIOWE
24V 15w

PROGRAMOWANIE STANDARDOWE

1 Zasilanie

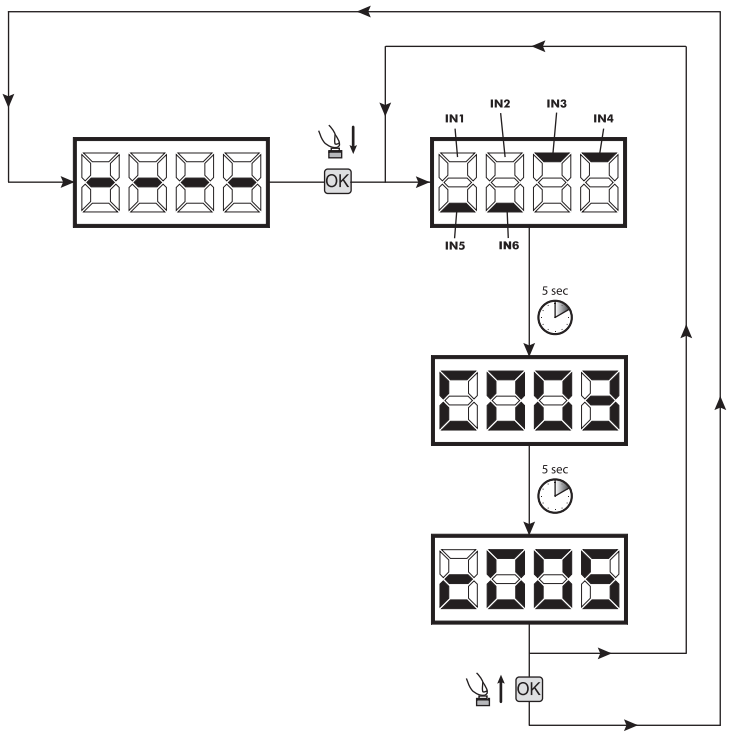
Podłączyć zasilanie, na wyświetlaczu pojawią się kolejno napisy "rES-", "tYPE", "-00-" a następnie "----"



* 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).

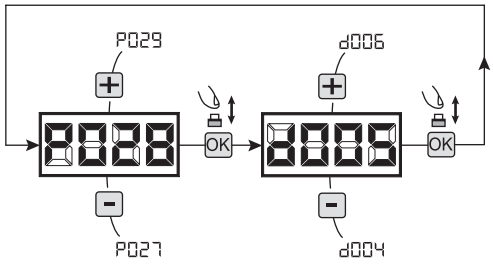
2 Komunikaty pracy napędu i licznik wykonanych zwrotów

1. Nacisnąć przycisk OK i przytrzymać go wciśnięty przez 15sek;
2. Na wyświetlaczu pojawią się kolejno:
   Stan wejść (sprawdzić czy jest poprawny);
   OPEN CONTACT
   CLOSE CONTACT
   Licznik wykonanych zwrotów (* patrz P064):
   np: C003 = 3x1000* = 3000 wykonanych zwrotów
   Licznik przeglądu (* patrz P065):
   np: c005 = 5*x500 = 2500 ilość brakujących zwrotów przed wymaganym przeglądem konserwacyjnym (c--- = licznik przeglądu wyłączony)
3. Przytrzymać naciśnięty przycisk OK w celu cyklicznego wyświetlania się 3 opcji, lub zwolnić przycisk OK aby wyjść z parametru.



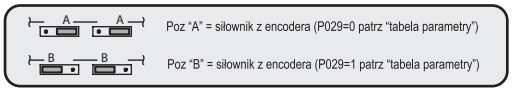
3 Wybór typu silników ! UWAGA !

1. Naciśnij przycisk + i - aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P028;
2. Naciskając przycisk OK wejść w parametr;
3. Naciskając przyciski + i -, ustawić:
   - d005=LIVI 5/24;
   - d006=LIVI 8/24;
   - d007=GULLIVER;
4. Zatwierdź wybór naciskając przycisk OK (na wyświetlaczu pojawi się P028).

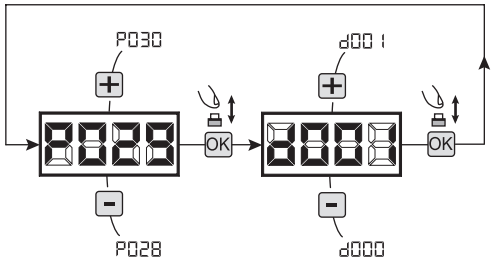


4 Wybór działania z lub bez encodera ! UWAGA !

Uwaga: Należy również pamiętać o prawidłowym nastawieniu zworek J5 i J9.



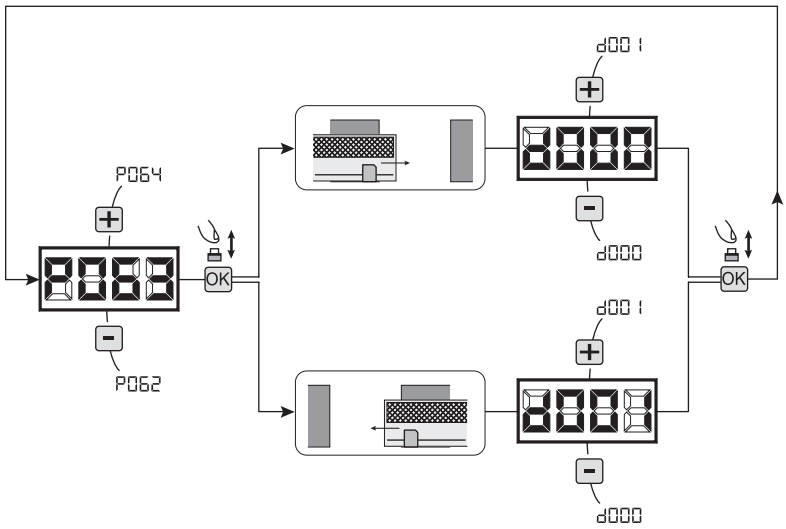
1. Naciśnij przycisk + i - aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P029;
2. Naciskając przycisk OK wejść w parametr;
3. Naciskając przyciski + i -, ustawić:
   - d000=dla silników z encoderem;
   - d001=dla silników bez encodera;
4. Zatwierdź wybór naciskając przycisk OK (na wyświetlaczu pojawi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



5 Wybór kierunku ruchu

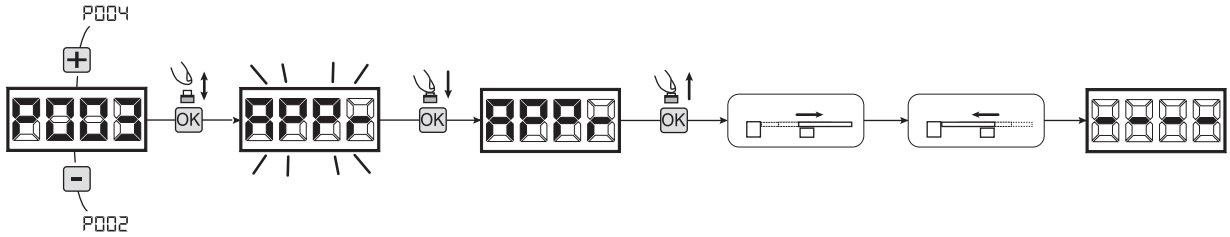
1. Naciśnij przycisk ⊞ i ⊟ aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P063;
2. Naciskając przycisk OK wejść w parametr;
3. Naciskając przyciski ⊞ i ⊟, ustawić:
   - d000=silnik w pozycji standardowej (na lewo od przejścia);
   - d001=silnik w pozycji odwróconej (na prawo od przejścia);
4. Zatwierdź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

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



6 Uczenie ruchu silników

1. Naciśnij przycisk ⊞ i ⊟ aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P003;
2. Naciskając przycisk OK wejść w parametr;
3. Po pojawieniu się migającego symbolu "APPr" przytrzymać przycisk OK;
4. Zwolnić przycisk OK jak tylko napis "APPr" przestanie migać; Proces uczenia sie rozpoczęty;
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 "- - - -".

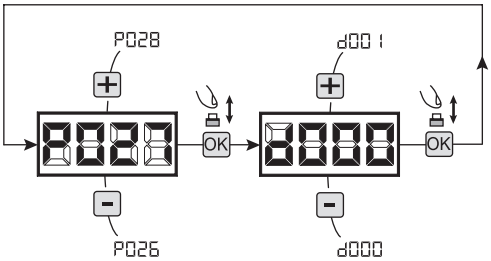


7 Programowanie nadajników

7.1 Wybór kodów nadajników

1. Naciskaj przycisk ⊞ / ⊟ do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P027;
2. Zatwierdź przyciskiem OK;
3. Wybierz typ nadajnika poprzez naciskanie ⊞ / ⊟:
   - d000=rkod zmienny bazowy (**rada**);
   - d001=kod zmienny pełny;
   - d002=kod stały (mikroprzełączniki);
4. Zatwierdź wybór naciskając przycisk OK (na wyświetlaczu pojawi się ponownie P027).

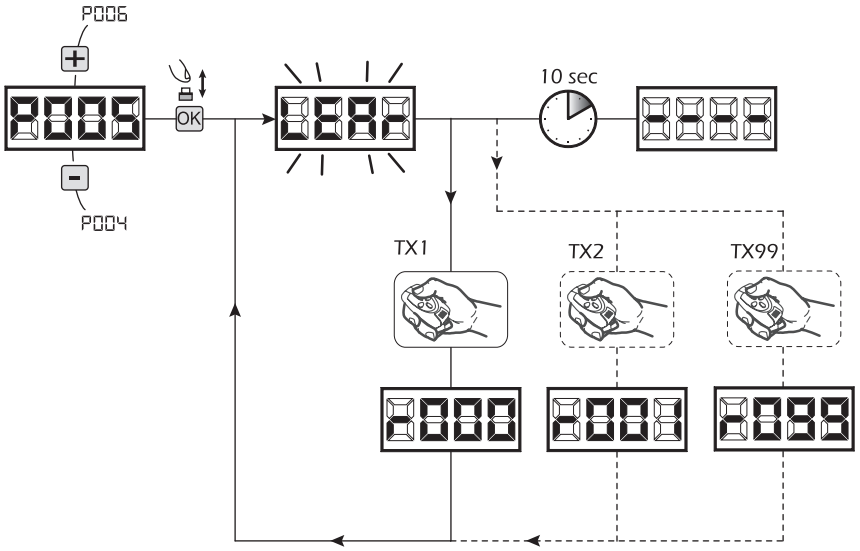
Uwaga: W przypadku, gdy trzeba zmienić sposób kodowania oraz tylko i wyłącznie w przypadku, gdy w pamięci już są zakodowane nadajniki z różnymi kodami należy wykasować pamięć (P004) **P0** nastawieniu nowego typu kodowania.



7.2 Uczenie

1. Naciskaj przycisk ⊞ / ⊟ do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P005;
2. Zatwierdź przyciskiem OK;
3. Po pojawieniu się migającego symbolu "LEAr" naciśnij dowolny przycisk nadajnika do zaprogramowania;
4. Na wyświetlaczu pojawi się skrót wkodowanego nadajnika a następnie pojawi się migający symbol "LEAr";
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.

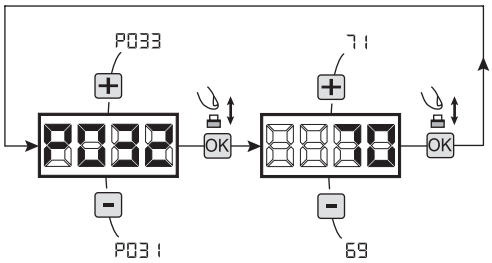


8 Zmiana pozostałych parametrów

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

1. Naciskaj przycisk ⊞ / ⊟ do momentu pojawienia się na wyświetlaczu żądanego parametru (np. P032);
2. Zatwierdź przyciskiem OK;
3. Przez naciskanie ⊞ / ⊟, ustaw parametr na żądaną 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 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.

DEA dea system

NOTES

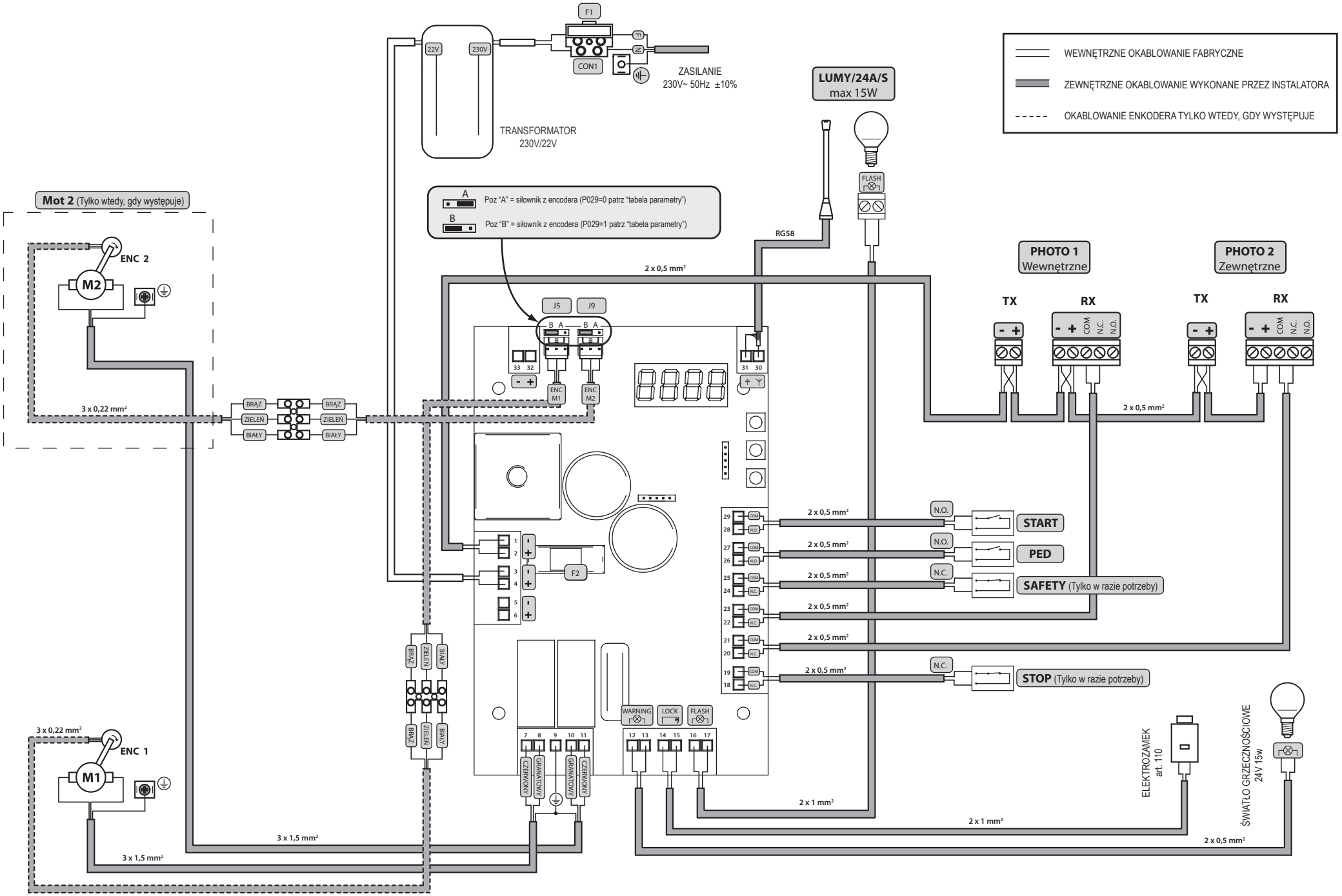
4.2
KONFIGURACJA BRAM SKRZYDŁOWYCH

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	+24VAUX	+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	M1	Wyjście siłownika nr. 1		
9	⏚	Połączenie metalowych obudów silników		
10-11	M2	Wyjście siłownika nr. 2 (jeśli obecny)		
12-13	WARNING	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	ELETTR	Wyjście elektrozaczepu max 1 art. 110 (jeśli P062=0) lub wyjscie 24V ⎓ max 5W z możliwością konfiguracji (jeśli P062≠0)		
16-17	FLASH	Wyjście lampy ostrzegawczej 24 V ⎓ max 15W art. Lumy/24A/S		
18-19	STOP	**18 - N.C.** **19 - Com**	Input 6 STOP. W przypadku aktywacji blokuje ruch bramy w każdym momencie. **Jeśli nie jest wykorzystywane należy je zmostkować.**	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".**
20-21	PHOTO 2	**20 - N.C.** **21 - Com**	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). **Jeśli nie wykorzystywane należy je zmostkować.**	
22-23	PHOTO 1	**22 - N.C.** **23 - Com**	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). **Jeśli nie wykorzystywane należy je zmostkować.**	
24-25	SAFETY	**24 - N.C.** **25 - Com**	Input 3 SAFETY. W przypadku aktywacji powoduje zmianę kierunku ruchu silnika. Patrz P055 i P056 w tabeli parametry. **Jeśli nie wykorzystywane należy je zmostkować.**	
26-27	PED	**26 - N.O.** **27 - Com**	Input 2 PED. Jeśli jest aktywowane otwiera się tylko silnik nr. 1.	
28-29	START	**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 B A J9 B A		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 PRZEZ INSTALATORA
OKABLOWANIE ENKODERA TYLKO WTEDY, GDY WYSTĘPUJE
F1
22V
230V
CON1
ZASILANIE
230V~ 50Hz ±10%
TRANSFORMATOR
230V/22V
LUMY/24A/S
max 15W
FLASH
RG58
A
Poz "A" = siłownik z encodera (P029=0 patrz "tabela parametry")
B
Poz "B" = siłownik z encodera (P029=1 patrz "tabela parametry")
Mot 2 (Tylko wtedy, gdy występuje)
ENC 2
M2
3 x 0,22 mm²
BRĄZ
ZIELEŃ
BIAŁY
2 x 0,5 mm²
J5
J9
B A
B A
33 32
31 30
ENC M1
ENC M2
PHOTO 1
Wewnętrzne
PHOTO 2
Zewnętrzne
TX
RX
- +
COM
N.C.
N.O.
F2
1 2 3 4 5 6
29 28 27 26 25 24 23 22 21 20 19 18
N.O.
START
PED
N.C.
SAFETY (Tylko w razie potrzeby)
STOP (Tylko w razie potrzeby)
WARNING
LOCK
FLASH
7 8 9 10 11
12 13 14 15 16 17
CZERWONY
GRANATOWY
ENC 1
M1
3 x 1,5 mm²
2 x 1 mm²
ELEKTROZAMEK
art. 110
ŚWIATŁO GRZECZNOŚCIOWE
24V 15w

STANDARDOWE PROGRAMOWANIE

1 Zasilanie

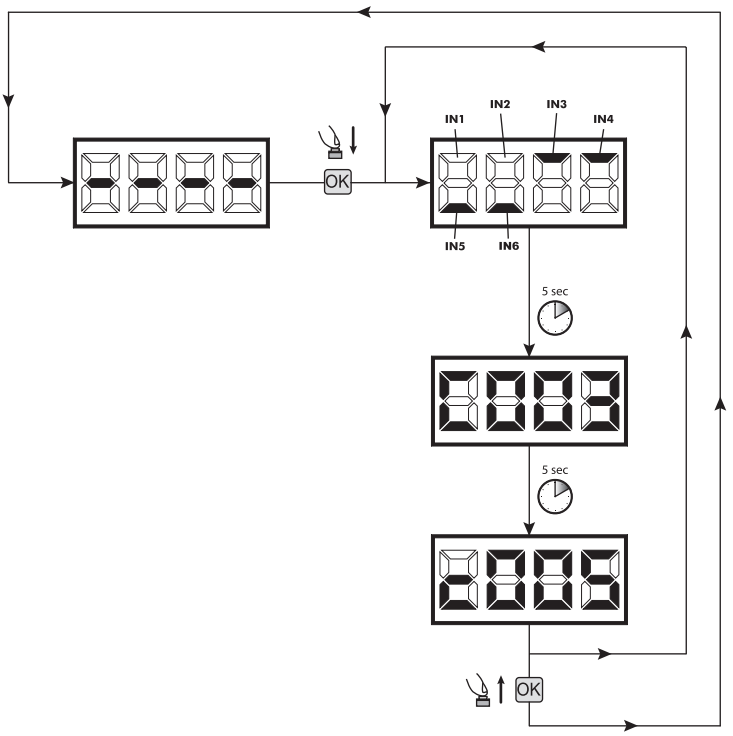
Podłączyć zasilanie, na wyświetlaczu pojawią się kolejno napisy “rES-”, “tYPE”, “-01-” a następnie “----”



* 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).

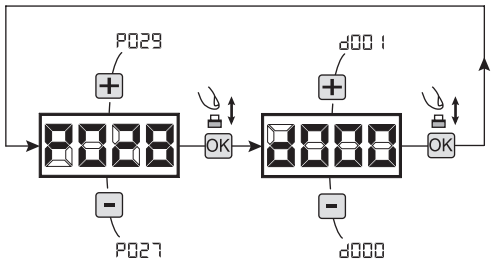
2 Komunikaty pracy napędu i licznik wykonanych zwrotów

1. Nacisnąć przycisk OK i przytrzymać go wciśnięty przez 15sek;
2. Na wyświetlaczu pojawią się kolejno:
   Stan wejść (sprawdzić czy jest poprawny);
   OPEN CONTACT
   CLOSE CONTACT
   Licznik wykonanych zwrotów (* patrz P064):
   np: C003 = 3x1000* = 3000 wykonanych zwrotów
   Licznik przeglądu (* patrz P065):
   np: c005 = 5*x500 = 2500 ilość brakujących zwrotów przed wymaganym przeglądem konserwacyjnym (c--- = licznik przeglądu wyłączony)
3. Przytrzymać naciśnięty przycisk OK w celu cyklicznego wyświetlania się 3 opcji, lub zwolnić przycisk OK aby wyjść z parametru.



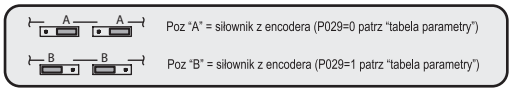
3 Wybór typu silników ! UWAGA !

1. Naciśnij przycisk + i - aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P028;
2. Naciskając przycisk OK wejść w parametr;
3. Naciskając przyciski + i -, ustawić:
   - d000=GEKO;
   - d001=LOOK - MAC;
   - d002=GHOST;
   - d003=LIVI 500/502;
4. Zatwierdź wybór naciskając przycisk OK (na wyświetlaczu pojawi się P028).

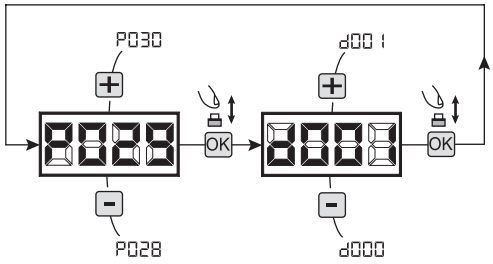


4 Wybór działania z lub bez encodera ! UWAGA !

Uwaga: Należy również pamiętać o prawidłowym nastawieniu zworek J5 i J9.

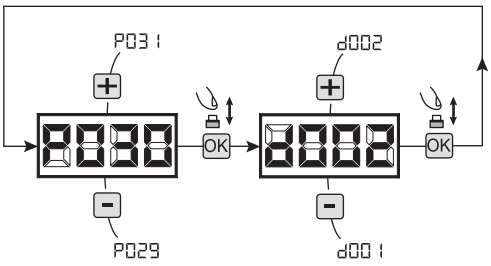


1. Naciśnij przycisk + i - aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P029;
2. Naciskając przycisk OK wejść w parametr;
3. Naciskając przyciski + i -, ustawić:
   - d000=dla silników z encoderem;
   - d001=dla silników bez encodera;
4. Zatwierdź wybór naciskając przycisk OK (na wyświetlaczu pojawi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



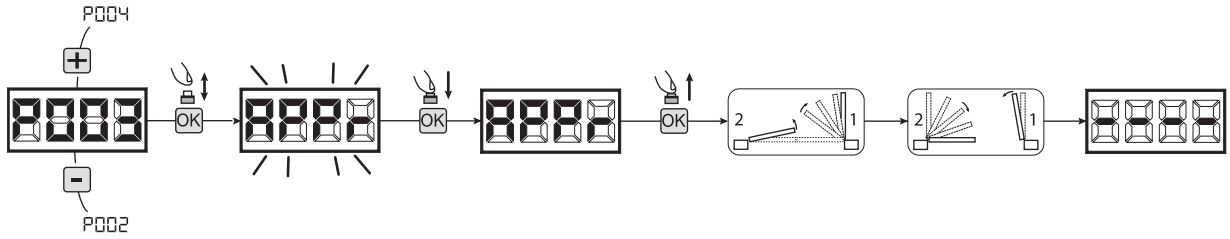
5 Wybór działania 1 lub 2 siłowników

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



6 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 "APPr" przyciśnij 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.

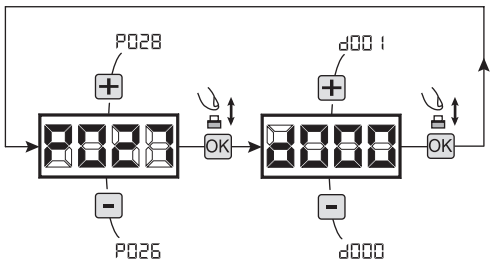


7 Programowanie nadajników

7.1 Wybór kodów nadajników

1. Naciskaj przycisk + / - do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P027;
2. Zatwierdź przyciskiem OK;
3. Wybierz typ nadajnika poprzez naciskanie + / -:
   - d000=rkod zmienny bazowy (**rada**);
   - d001=kod zmienny pełny;
   - d002=kod stały (mikroprzełączniki);
4. Zatwierdź wybór naciskając przycisk OK (na wyświetlaczu pojawi się ponownie P027).

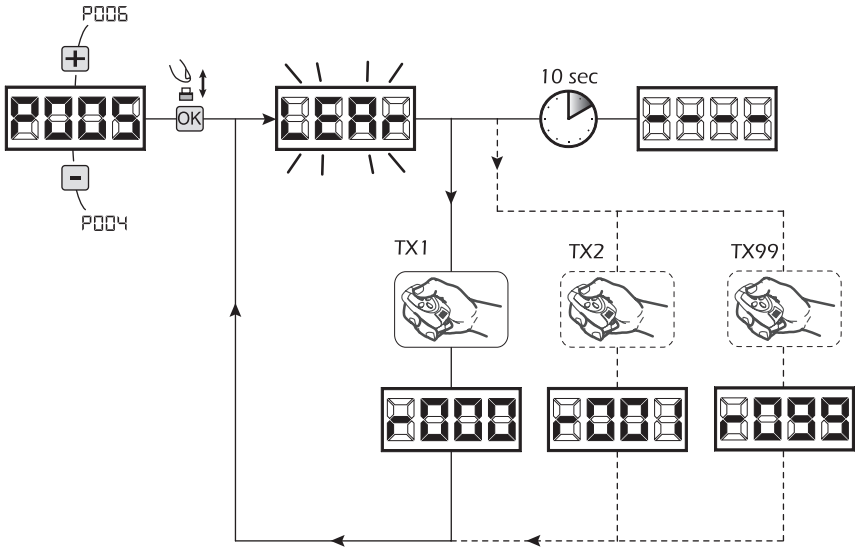
Uwaga: W przypadku, gdy trzeba zmienić sposób kodowania oraz tylko i wyłącznie w przypadku, gdy w pamięci już są zakodowane nadajniki z różnymi kodami należy wykasować pamięć (P004) **PO** nastawieniu nowego typu kodowania.



7.2 Uczenie

1. Naciskaj przycisk + / - do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P005;
2. Zatwierdź przyciskiem OK;
3. Po pojawieniu się migającego symbolu "LEAr" naciśnij dowolny przycisk nadajnika do zaprogramowania;
4. Na wyświetlaczu pojawi się skrót wkodowanego nadajnika a następnie pojawi się migający symbol "LEAr";
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.

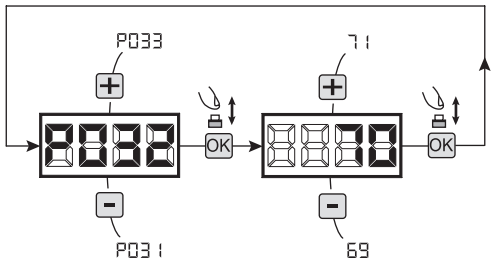


8 Zmiana pozostałych parametrów

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

1. Naciskaj przycisk + / - do momentu pojawienia się na wyświetlaczu żądanego parametru (np. P032);
2. Zatwierdź przyciskiem OK;
3. Przez naciskanie + / -, ustaw parametr na żądaną 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 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.

DEA dea system

NOTES

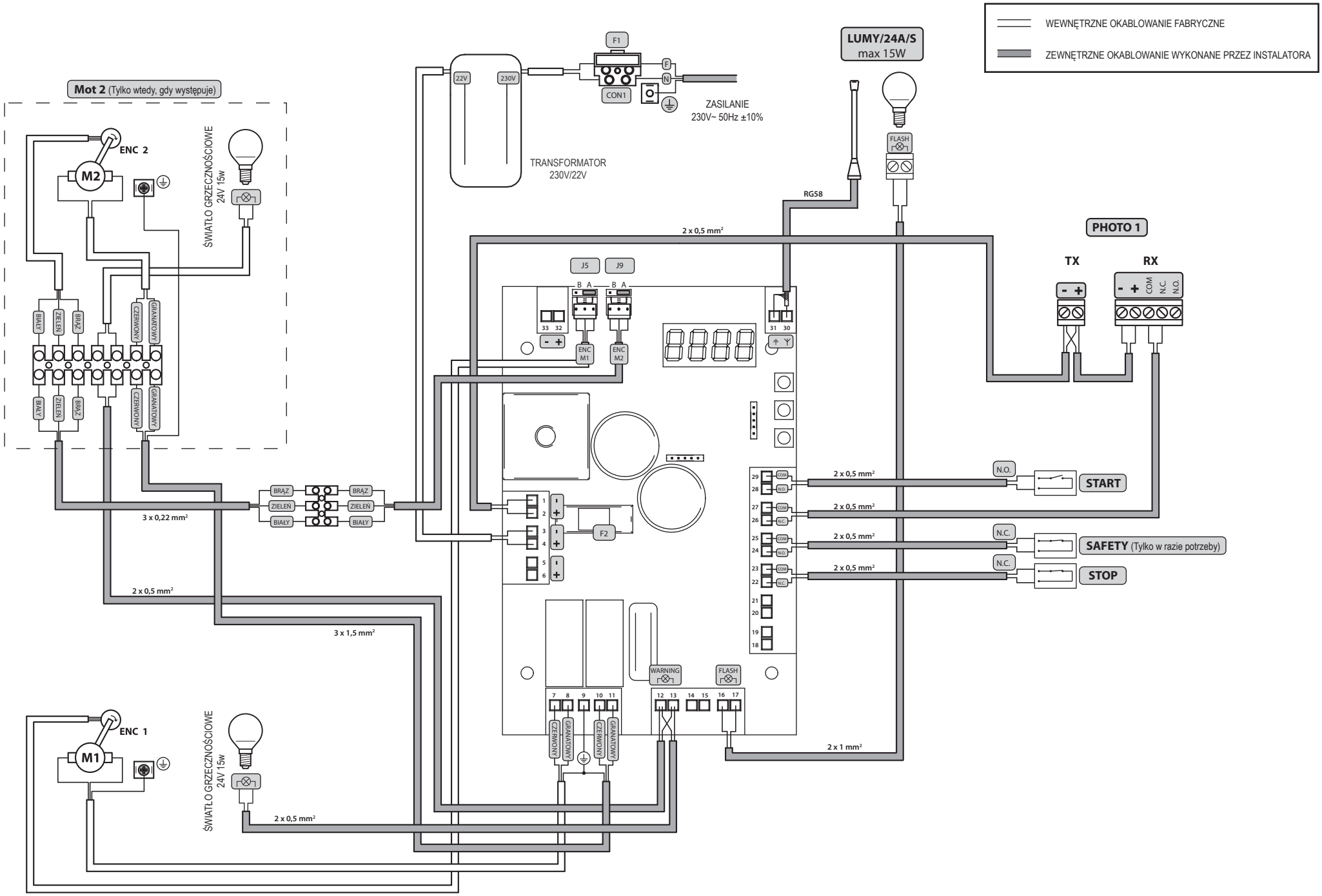
4.3 KONFIGURACJA BRAM GARAZOWYCH

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	+24VAUX	+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	M1	Wyjście siłownika nr. 1		
9	⏚	Połączenie metalowych obudów silników		
10-11	M2	Wyjście siłownika nr. 2 (jeśli obecny)		
12-13	WARNING	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	ELETTR	Wyjście elektrozaczepu max 1 art. 110 (jeśli P062=0) lub wyjscie 24V ⎓ max 5W z możliwością konfiguracji (jeśli P062≠0)		
16-17	FLASH	Wyjście lampy ostrzegawczej 24 V ⎓ max 15W art. Lumy/24A/S		
18-19		**18 - N.O.** / **19 - Com**	Input 6. Nie używane.	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".**
20-21		**20 - N.O.** / **21 - Com**	Input 5. Nie używane.	
22-23	STOP	**22 - N.C.** / **23 - Com**	Input 4 STOP. W przypadku aktywacji blokuje ruch bramy w każdym momencie. **Jeśli nie jest wykorzystywane należy je zmostkować.**	
24-25	SAFETY	**24 - N.C.** / **25 - Com**	Input 3 SAFETY. W przypadku aktywacji powoduje zmianę kierunku ruchu silnika. Patrz P055 i P056 w tabeli parametry. **Jeśli nie jest wykorzystywane należy je zmostkować.**	
26-27	PHOTO 1	**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). **Jeśli nie jest wykorzystywane należy je zmostkować.**	
28-29	START	**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 B A / J9 B A		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 PRZEZ INSTALATORA
LUMY/24A/S
max 15W
F1
CON1
ZASILANIE
230V~ 50Hz ±10%
TRANSFORMATOR
230V/22V
Mot 2 (Tylko wtedy, gdy występuje)
ENC 2
M2
ŚWIATŁO GRZECZNOŚCIOWE
24V 15w
BIAŁY
ZIELEŃ
BRĄZ
CZERWONY
GRANATOWY
FLASH
RG58
2 x 0,5 mm²
PHOTO 1
TX
RX
COM
N.C.
N.O.
J5
J9
ENC M1
ENC M2
START
SAFETY (Tylko w razie potrzeby)
STOP
F2
WARNING
3 x 0,22 mm²
3 x 1,5 mm²
2 x 1 mm²
ENC 1
M1

STANDARDOWE PROGRAMOWANIE

1 Zasilanie

Podłączyć zasilanie, na wyświetlaczu pojawią się kolejno napisy "rES-", "tYPE", "-02-" a następnie "----"



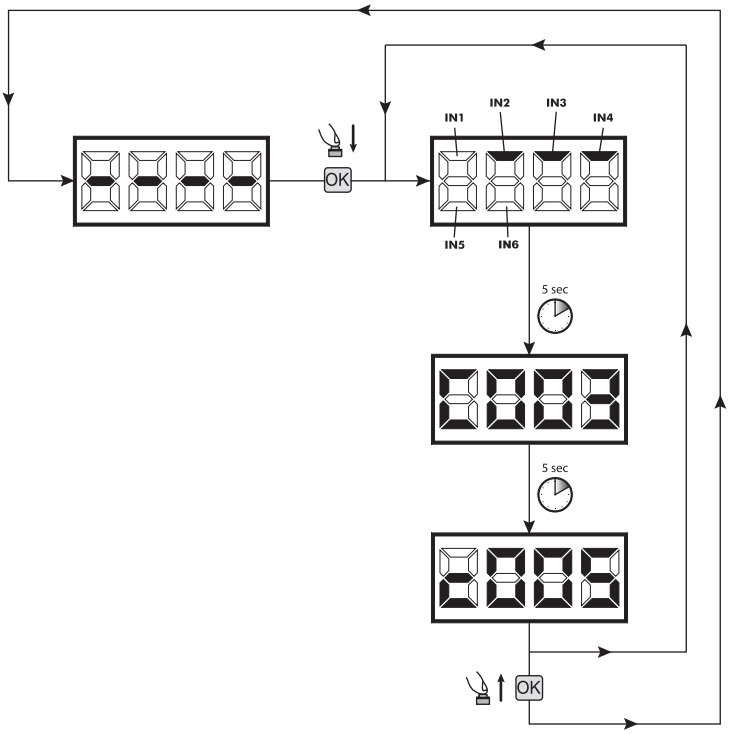
* W przypadku gdy centrala sterująca już została zaprogramowana i ponowne włączenie jest spowodowane brakiem zasilania, przy pierwszym impulsie START, zostanie wykonana procedura resetu ustawień (patrz "rESP" w tabeli Informacje o stanie na str. 204).

2 Komunikaty pracy napędu i licznik wykonanych zwrotów

1. Nacisnąć przycisk OK i przytrzymać go wciśnięty przez 15sek;
2. Na wyświetlaczu pojawią się kolejno:
   Stan wejść (sprawdzić czy jest poprawny);
   OPEN CONTACT
   CLOSE CONTACT

   Licznik wykonanych zwrotów (* patrz P064):
   np: C003 = 3x1000* = 3000 wykonanych zwrotów

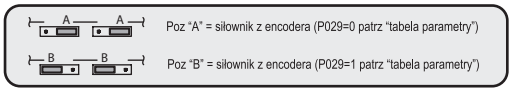
   Licznik przeglądu (* patrz P065):
   np: c005 = 5*x500 = 2500 ilość brakujących zwrotów przed wymaganym przeglądem konserwacyjnym (c--- = licznik przeglądu wyłączony)
3. Przytrzymać naciśnięty przycisk OK w celu cyklicznego wyświetlania się 3 opcji, lub zwolnić przycisk OK aby wyjść z parametru.



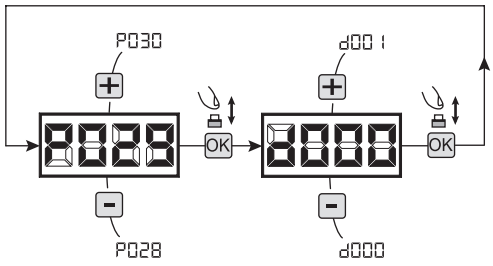
3 Wybór działania z lub bez encodera

! UWAGA !

Uwaga: Należy również pamiętać o prawidłowym nastawieniu zworek J5 i J9.

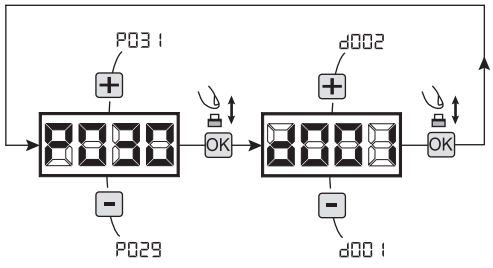


1. Naciśnij przycisk + i - aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P029;
2. Naciskając przycisk OK wejść w parametr;
3. Naciskając przyciski + i -, ustawić:
   - d000=dla silników z encoderem;
   - d001=dla silników bez encodera;
4. Zatwierdź wybór naciskając przycisk OK (na wyświetlaczu pojawi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



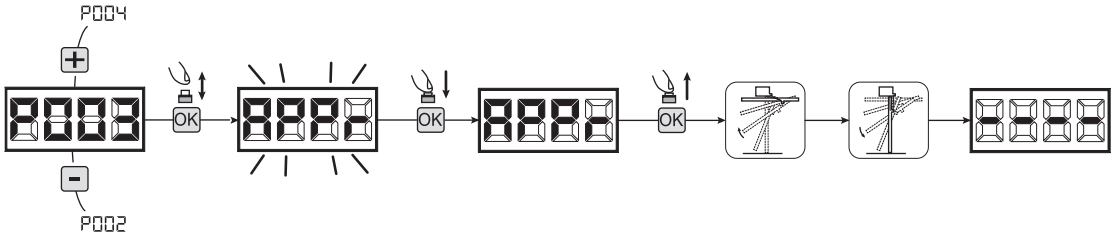
4 Wybór działania 1 lub 2 siłowników

1. Naciskaj przycisk + / - do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P030;
2. Zatwierdź przyciskiem OK;
3. Naciskając przycisk + / -, ustaw:
   - d001=dla 1 siłownika;
   - d002=dla 2 siłowników;
4. Zatwierdź przyciskiem OK (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 "APPr" 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.

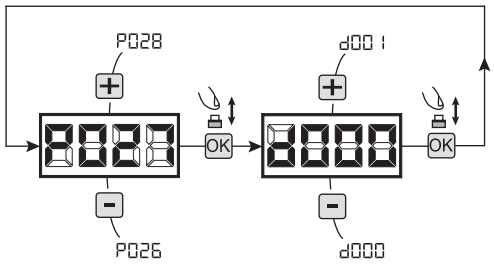


6 Programowanie nadajników

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=rkod zmienny bazowy (**rada**);
   - d001=kod zmienny pełny;
   - d002=kod stały (mikroprzełączniki);
4. Zatwierdź wybór naciskając przycisk OK (na wyświetlaczu pojawi się ponownie P027).

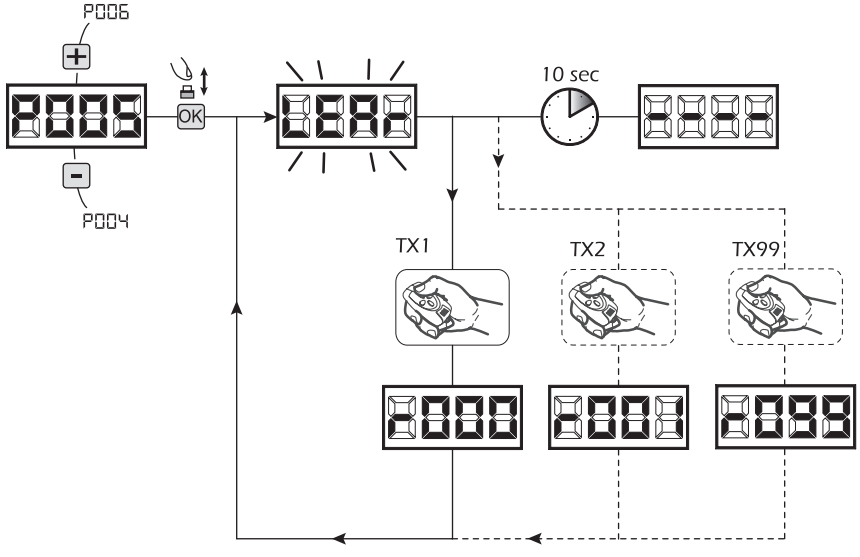
Uwaga: W przypadku, gdy trzeba zmienić sposób kodowania oraz tylko i wyłącznie w przypadku, gdy w pamięci już są zakodowane nadajniki z różnymi kodami należy wykasować pamięć (P004) **P0** nastawieniu nowego typu kodowania.



6.2 Uczenie

1. Naciskaj przycisk ⊞ / ⊟ do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P005;
2. Zatwierdź przyciskiem OK;
3. Po pojawieniu się migającego symbolu "LEAr" naciśnij dowolny przycisk nadajnika do zaprogramowania;
4. Na wyświetlaczu pojawi się skrót wkodowanego nadajnika a następnie pojawi się migający symbol "LEAr";
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 "----".

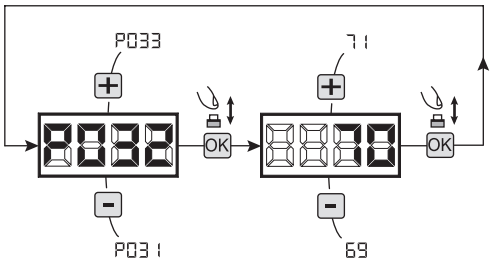
Uwaga: W przypadku nadajników kodu zmiennego, urządzenie odbierające może zostać postawione w stan uczenia się, przekazując impuls na przycisku ukrytym w nadajniku wcześniej zakodowanym.



7 Zmiana pozostałych parametrów

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

1. Naciskaj przycisk + / - do momentu pojawienia się na wyświetlaczu żądanego parametru (np. P032);
2. Zatwierdź przyciskiem OK;
3. Przez naciskanie + / -, ustaw parametr na żądaną 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.

DEA dea system

NOTES

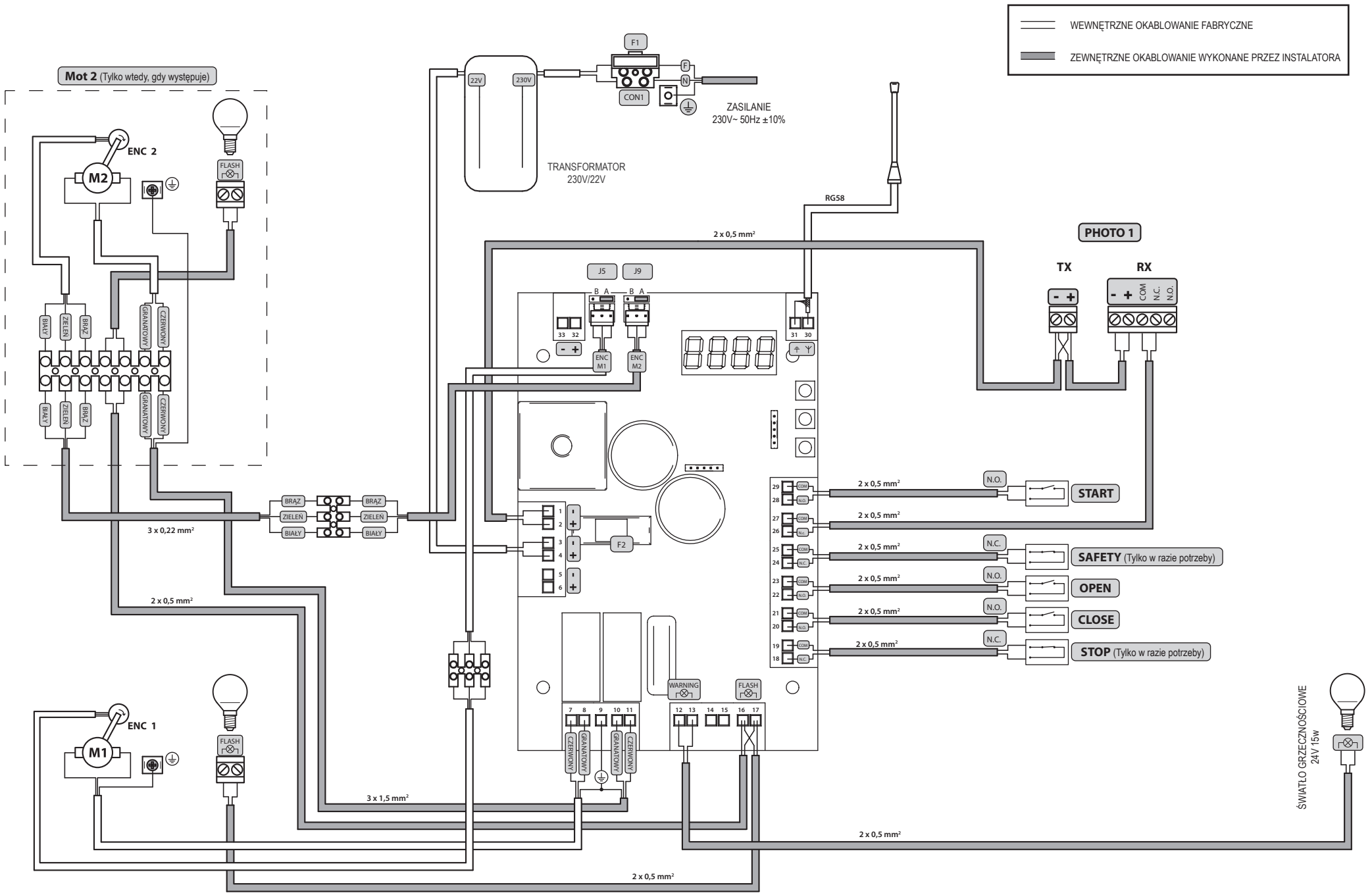
4.4 KONFIGURACJA ZAPORA

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	+24VAUX	+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	M1	Wyjście siłownika nr. 1		
9	⏚	Połączenie metalowych obudów silników		
10-11	M2	Wyjście siłownika nr. 2 (jeśli obecny)		
12-13	WARNING	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	ELETTR	Wyjście elektrozaczepu max 1 art. 110 (jeśli P062=0) lub wyjscie 24V ⎓ max 5W z możliwością konfiguracji (jeśli P062≠0)		
16-17	FLASH	Wyjście lampy ostrzegawczej 24 V ⎓ max 15W art. Lumy/24A/S		
18-19	STOP	**18 - N.C.** **19 - Com**	Input 6 STOP. W przypadku aktywacji blokuje ruch bramy w każdym momencie. **Jeśli nie jest wykorzystywane należy je zmostkować.**	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".**
20-21	CLOSE	**20 - N.O.** **21 - Com**	Input 5 CLOSE. In W przypadku aktywacji powoduje zamknięcie.	
22-23	OPEN	**22 - N.O.** **23 - Com**	Input 4 OPEN. W przypadku aktywacji powoduje otwarcie.	
24-25	SAFETY	**24 - N.C.** **25 - Com**	Input 3 SAFETY. W przypadku aktywacji powoduje zmianę kierunku ruchu silnika. Patrz P055 i P056 w tabeli parametry. **Jeśli nie jest wykorzystywane należy je zmostkować.**	
26-27	PHOTO 1	**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). **Jeśli nie jest wykorzystywane należy je zmostkować.**	
28-29	START	**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	Y	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 B A J9 B A		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 PRZEZ INSTALATORA
Mot 2 (Tylko wtedy, gdy występuje)
ENC 2
M2
FLASH
BIAŁY
ZIELEŃ
BRĄZ
GRANATOWY
CZERWONY
ENC 1
M1
22V
230V
F1
CON1
F
N
ZASILANIE
230V~ 50Hz ±10%
TRANSFORMATOR
230V/22V
RG58
2 x 0,5 mm²
PHOTO 1
TX
RX
COM
N.C.
N.O.
J5
J9
ENC M1
ENC M2
F2
WARNING
FLASH
3 x 0,22 mm²
2 x 0,5 mm²
3 x 1,5 mm²
START
SAFETY (Tylko w razie potrzeby)
OPEN
CLOSE
STOP (Tylko w razie potrzeby)
ŚWIATŁO GRZECZNOŚCIOWE
24V 15w

STANDARDOWE PROGRAMOWANIE

1 Zasilanie

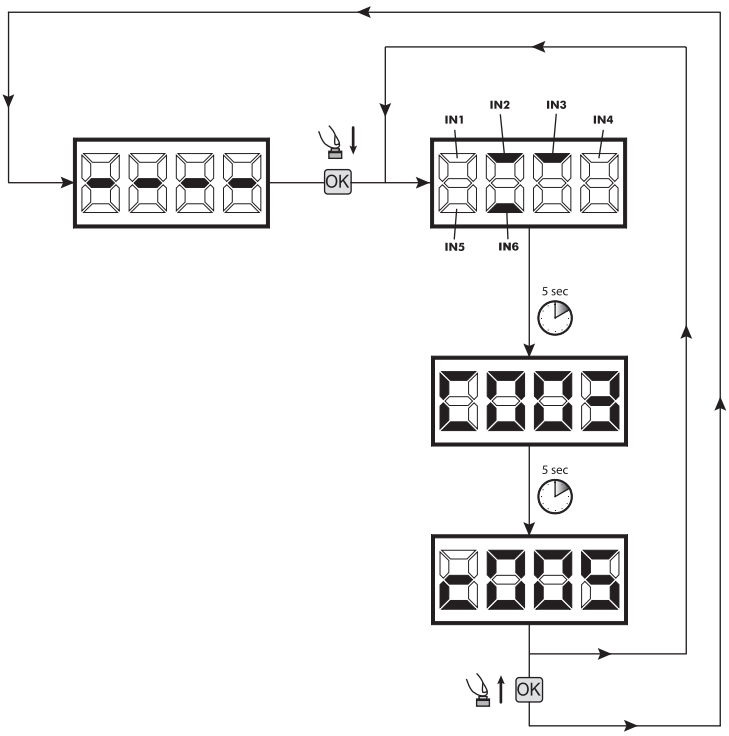
Podłączyć zasilanie, na wyświetlaczu pojawią się kolejno napisy “rES-”, “tYPE”, “-03-” a następnie “----”



* 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).

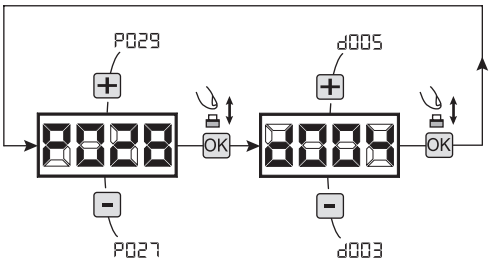
2 Komunikaty pracy napędu i licznik wykonanych zwrotów

1. Nacisnąć przycisk OK i przytrzymać go wciśnięty przez 15sek;
2. Na wyświetlaczu pojawią się kolejno:
   Stan wejść (sprawdzić czy jest poprawny);
   OPEN CONTACT
   CLOSE CONTACT
   Licznik wykonanych zwrotów (* patrz P064):
   np: C003 = 3x1000* = 3000 wykonanych zwrotów
   Licznik przeglądu (* patrz P065):
   np: c005 = 5*x500 = 2500 ilość brakujących zwrotów przed wymaganym przeglądem konserwacyjnym (c--- = licznik przeglądu wyłączony)
3. Przytrzymać naciśnięty przycisk OK w celu cyklicznego wyświetlania się 3 opcji, lub zwolnić przycisk OK aby wyjść z parametru.



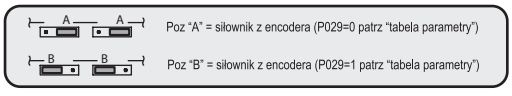
3 Wybór typu silników ! UWAGA !

1. Naciśnij przycisk + / - aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P028;
2. Naciskając przycisk OK wejść w parametr;
3. Naciskając przyciski + i -, ustawić:
   - d003=PASS;
   - d004=STOP;
4. Zatwierdź wybór naciskając przycisk OK (na wyświetlaczu pojawi się P028).

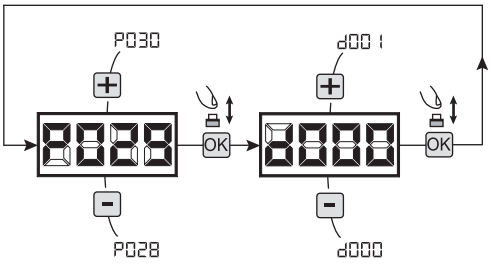


4 Wybór działania z lub bez encodera ! UWAGA !

Uwaga: Należy również pamiętać o prawidłowym nastawieniu zworek J5 i J9.

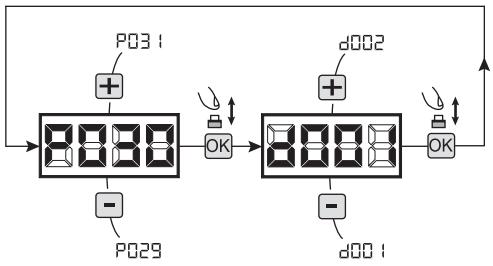


1. Naciśnij przycisk + i - aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P029;
2. Naciskając przycisk OK wejść w parametr;
3. Naciskając przyciski + i -, ustawić:
   - d000=dla silników z encoderem;
   - d001=dla silników bez encodera;
4. Zatwierdź wybór naciskając przycisk OK (na wyświetlaczu pojawi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



5 Wybór działania 1 lub 2 siłowników

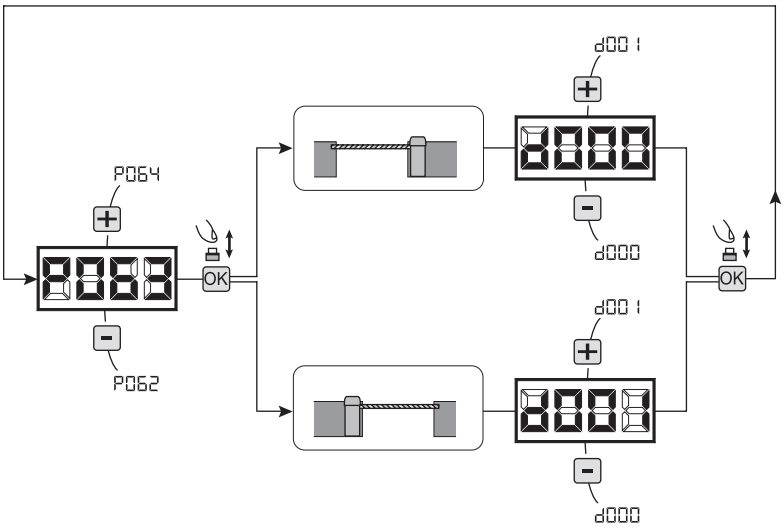
1. Naciskaj przycisk + / - do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P030;
2. Zatwierdź przyciskiem OK;
3. Naciskając przycisk + / -, ustaw:
   - d001=dla 1 siłownika;
   - d002=dla 2 siłowników;
4. Zatwierdź przyciskiem OK (na wyświetlaczu pojawi się ponownie P030).



6 Wybór kierunku ruchu

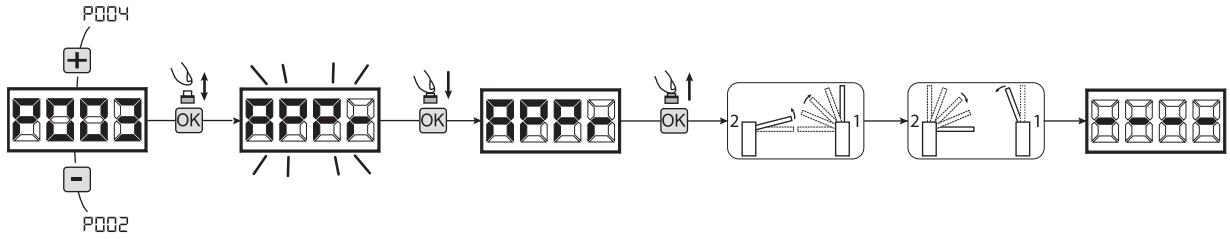
1. Naciśnij przycisk + i - aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P063;
2. Naciskając przycisk OK wejść w parametr;
3. Naciskając przyciski + i -, ustawić:
   - d000=silnik w pozycji standardowej (na prawo od przejścia);
   - d001=silnik w pozycji odwróconej (na lewo od przejścia);
4. Zatwierdź wybór naciskając przycisk OK (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 OK;
3. Po pojawieniu się migającego symbolu "APPr" przyciśnij OK 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 krańcowym otwarcia a następnie zamykania.
6. Na wyświetlaczu pojawia się ponownie "----", procedura uczenia zakończona.

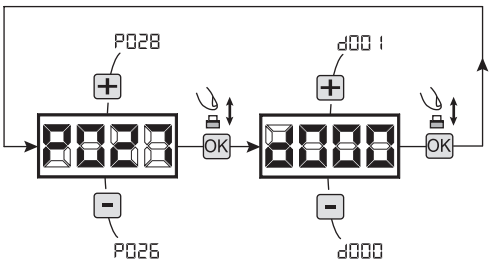


8 Programowanie nadajników

8.1 Wybór kodów nadajników

1. Naciskaj przycisk + / - do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P027;
2. Zatwierdź przyciskiem OK;
3. Wybierz typ nadajnika poprzez naciskanie + / -:
   - d000=rkod zmienny bazowy (**rada**);
   - d001=kod zmienny pełny;
   - d002=kod stały (mikroprzełączniki);
4. Zatwierdź wybór naciskając przycisk OK (na wyświetlaczu pojawi się ponownie P027).

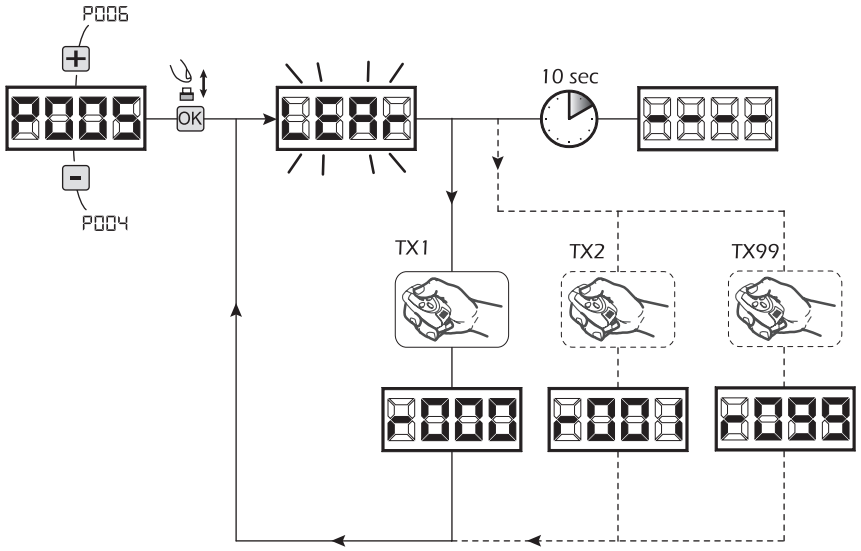
Uwaga: W przypadku, gdy trzeba zmienić sposób kodowania oraz tylko i wyłącznie w przypadku, gdy w pamięci już są zakodowane nadajniki z różnymi kodami należy wykasować pamięć (P004) **P0** nastawieniu nowego typu kodowania.



8.2 Uczenie

1. Naciskaj przycisk ⊞ / ⊟ do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P005;
2. Zatwierdź przyciskiem OK;
3. Po pojawieniu się migającego symbolu "LEAr" naciśnij dowolny przycisk nadajnika do zaprogramowania;
4. Na wyświetlaczu pojawi się skrót wkodowanego nadajnika a następnie pojawi się migający symbol "LEAr";
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 "----".

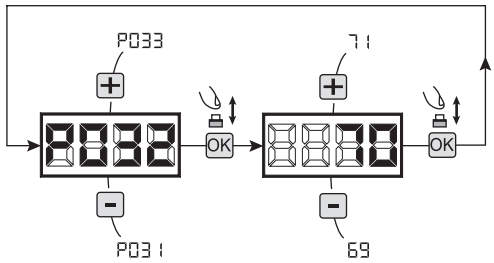
Uwaga: W przypadku nadajników kodu zmiennego, urządzenie odbierające może zostać postawione w stan uczenia się, przekazując impuls na przycisku ukrytym w nadajniku wcześniej zakodowanym.



9 Zmiana pozostałych parametrów

W celu zmiany któregokolwiek 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 ⊞ / ⊟ do momentu pojawienia się na wyświetlaczu żądanego parametru (np. P032);
2. Zatwierdź przyciskiem OK;
3. Przez naciskanie ⊞ / ⊟, ustaw parametr na żądaną wartość;
4. Potwierdź przyciskając 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 ⊞ 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.

DEA dea system

NOTES

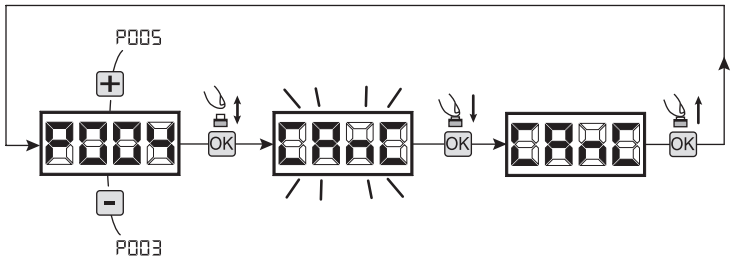
5 PROGRAMOWANIE ZAAWANSOWANE

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

1 Usuwanie zaprogramowanych nadajników

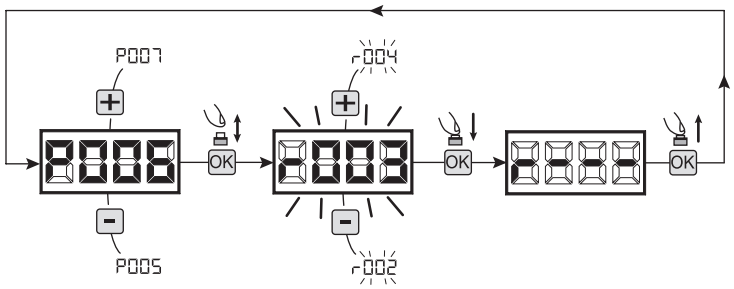
1.1 Kasowanie wszystkich nadajników

1. Naciskaj przycisk + / - do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P004;
2. Zatwierdź przyciskiem OK;
3. Po pojawieniu się migającego symbolu "CAnC" 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

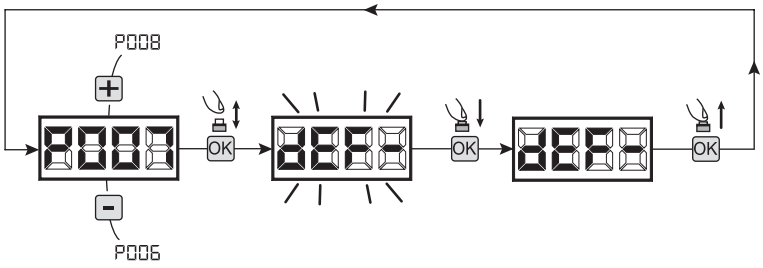
1. Naciskaj przycisk + / - do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P006;
2. Zatwierdź przyciskiem OK;
3. Przez naciskanie na + / -, wybierz numer nadajnika który chcesz wykasować (np. r003);
4. Po pojawieniu się migającego symbolu "r003", potwierdź kasowanie przez naciśnięcie OK na kilka sekund;
5. 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-" zwolnic 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).

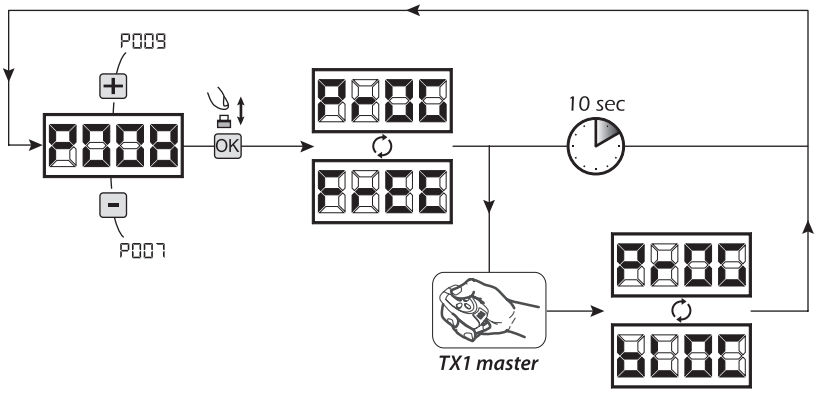


3 Blokowanie/Odblokowanie dostępu do programowania

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

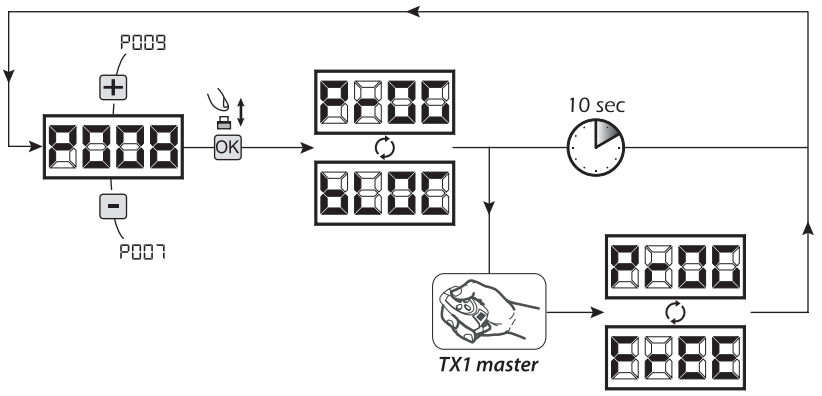
1. Nacisnąć przycisk + / - parametrów do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P008;
2. Wejść do parametru naciskając przycisk OK;
3. Wyświetlacz pokazuje Pr0G/FrEE napisy w sposób przemienny, co wskazuje na to, że centrala oczekuje na transmisję kodu blokowania;
4. W przeciągu 10 sek. nacisnąć kanał CH1 nadajnika "TX urządzenia sterującego master", na wyświetlaczu pojawi się Pr0G/bLOC przed powrotem do listy parametrów;
5. Dostęp do programowania jest zablokowany.



PL

3.2 Odblokowanie dostępu do programowania

1. Nacisnąć przycisk + / - parametrów do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P008;
2. Wejść do parametru naciskając przycisk OK;
3. Wyświetlacz pokazuje Pr0G/bL0C napisy w sposób przemienny, co wskazuje na to ze centrala oczekuje na transmisję kodu odblokowania;
4. W przeciągu 10 sek. nacisnąć kanał CH1 nadajnika "TX urządzenia sterującego master", na wyświetlaczu pojawi się Pr0G/FrEE przed powrotem do listy parametrów;
5. Dostęp do programowania jest zablokowany.

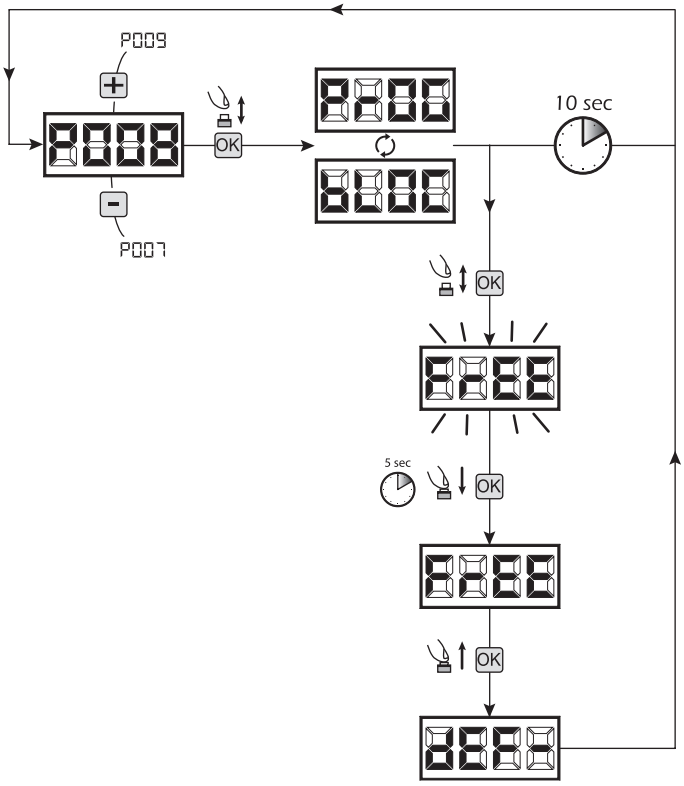


3.3 Odblokowanie dostępu do programowania całkowitym resetem

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.

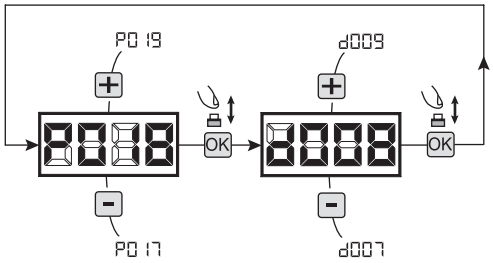
1. Nacisnąć przycisk + / - parametrów do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P008;
2. Wejść do parametru naciskając przycisk OK;
3. Wyświetlacz pokazuje napisy w sposób przemienny Pr0G/bL0C;
4. Nacisnąć przycisk OK, wyświetlacz pokazuje FrEE migający napis;
5. Ponownie nacisnąć przycisk OK i przytrzymać go przez 5 sek (przy wcześniejszym zwolnieniu, procedura zostanie przerwana): na wyświetlaczu pojawi się FrEE nieruchomy napis a następnie dEF-, przed powrotem do listy parametrów;
6. Dostęp do programowania jest odblokowany.



4 Konfiguracja wejść

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

1. Naciskaj przycisk + / - do momentu pojawienia się parametru odpowiadającemu odpowiedniemu wejściu:
   - P017=dla INPUT 1;
   - P018=dla INPUT 2;
   - P019=dla INPUT 3;
   - P020=dla INPUT 4;
   - P021=dla INPUT 5;
   - P022=dla INPUT 6;
2. Przyciśnij OK aby wejść w parametr (np. P018);
3. Przez naciskanie na + / -, ustaw wartość odpowiadającą żądanej funkcji (**patrz tabela "parametry konfiguracji wejść" na str. 201**);
4. Zatwierdzić wybór naciskając OK (na wyświetlaczu pojawi się ponownie P018).
5. Wykonać nowe podłączenie do nowo zakodowanego wejścia.



5 Programowanie zakończone

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

	PAR.	PARAMETRY OPIS	PARAMETRY USTAWIEŃ
PARAMETRY PROGRAMOWANIA	P001	Ustawienie pozycji siłownika 1	
	P002	Ustawienie pozycji siłownika 2	
	P003	Zapamiętywanie drogi poruszania się siłowników	
	P004	Kasowanie nadajników	
	P005	Zapamiętywanie nadajników	
	P006	Wyszukiwanie i kasowanie nadajnika	
	P007	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	

	PAR.	PARAMETRY OPIS	PARAMETRY USTAWIEŃ		USTAWIENIA FABRYCZNYCZNE (dla różnych standardów instalacji)			
					dEF0 bramy przesuwanej	dEF1 brama skrzydłowa	dEF2 bram garazowych	dEF3 zapora elektromechaniczna
PARAMETRY KONFIGURACJI WEJŚĆ	P016	INPUT_3 typu wejścia	• 000: IN3 typ =czysty styk • 001: IN3 wejście listwy rezystancyjnej 8K2		000 (czysty styk)	000 (czysty styk)	000 (czysty styk)	000 (czysty styk)
	P017	Wybór działania INPUT_1	• 000: NONE (nie używany) • 001: START (start) • 002: PED. (funkcja furtki) • 003: OPEN (otwieranie) • 004: CLOSE (zamykanie) • 005: OPEN_PM (otwieranie z obecnością człowieka.) • 006: CLOSE_PM (zamykanie z obecnością człowieka.) • 007: ELOCK-IN (aktywacja elektrozamka. Patrz parametr P062) • 008: PHOTO 1 (fotokomórka 1) • 009: PHOTO 2 (fotokomórka 2) • 010: SAFETY (listwa bezpieczeństwa) • 011: STOP (blocco) • 012: FCA1 (wyłącznik krańcowy otwarcia siłownika 1) • 013: FCA2 (wyłącznik krańcowy otwarcia siłownika 2) • 014: FCC1 (wyłącznik krańcowy zamknięcia siłownika 1) • 015: FCC2 (wyłącznik krańcowy zamknięcia siłownika 2)	IN1	001 (START)	001 (START)	001 (START)	001 (START)
	P018	Wybór działania INPUT_2		IN2	002 (PEDESTRIAN)	002 (PEDESTRIAN)	008 (PHOTO 1)	008 (PHOTO 1)
	P019	Wybór działania INPUT_3		IN3	010 (SAFETY)	010 (SAFETY)	010 (SAFETY)	010 (SAFETY)
	P020	Wybór działania INPUT_4		IN4	008 (PHOTO 1)	008 (PHOTO 1)	011 (STOP)	003 (OPEN)
	P021	Wybór działania INPUT_5		IN5	012 (FCA1)	009 (PHOTO 2)	000 (NONE)	004 (CLOSE)
	P022	Wybór działania INPUT_6		IN6	014 (FCC1)	011 (STOP)	000 (NONE)	011 (STOP)
	P023	Umiejscowienie na KANALE 1 odbiorników	• 000: NONE (nie używany) • 001: START (start) • 002: PEDESTRIAN (funkcja furtki) • 003: OPEN (otwarcie) • 004: CLOSED (zamkniecie) • 005: OPEN_PM (otwieranie z obecnością człowieka) • 006: CLOSED_PM (zamykanie z obecnością człowieka) • 007: ELOCK-IN (aktywacja elektrozamka. Patrz parametr P062)	CH1	001 (START)	001 (START)	001 (START)	001 (START)
	P024	Umiejscowienie na KANALE 2 odbiorników		CH2	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
	P025	Umiejscowienie na KANALE 3 odbiorników		CH3	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
	P026	Umiejscowienie na KANALE 4 odbiorników		CH4	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
	P027	Wybór typu przyjmowanego kodu	• 000: HCS kod zmienny bazowy • 001: HCS kod zmienny pełny • 002: kod stały na mikroprzełaczniki		000	000	000	000

						dEF0 bramy przesuwanej	dEF 1 brama skrzydłowa	dEF2 bram garazowych	dEF3 zapora elektromechaniczna
PARAMETRY KONFIGURACYJNE SIŁOWNIKÓW SIŁOWNIKI	P028	Wybór typu silników	• 000: GEKO • 001: LOOK / MAC • 002: GHOST • 003: LIVI 500/502 / 902 / PASS	• 004: STOP • 005: LIVI 5/24 • 006: LIVI 8/24 • 007: GULLIVER		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	• 000: siłowniki z encoderem • 001: siłowniki bez encodera			001	001	000	000
	P030	Wybór liczby siłowników	• 001: jeden siłownik • 002: dwa siłowniki			001	002	001	001
PARAMETRY DZIAŁANIA	P031	Nie używany							
	P032	Regulacja szybkości siłowników przy otwieraniu	15%tot.....100%tot			100	100	100	100
	P033	Regulacja szybkości siłowników przy zamykaniu	15%tot.....100%tot			100	100	100	100
	P034	Regulacja szybkości spowolnienia siłowników przy otwieraniu i zamykaniu	15%tot.....100%tot			040	050	050	030
	P035	Spowolnienie przy otwieraniu w %	5%tot.....80%to			025	020	020	030
	P036	Spowolnienie przy zamykaniu w %	5%tot.....80%tot			025	020	020	030
	P037	Regulacja siły siłownika 1 przy otwieraniu (jeśli = 100% czujnik antyzmiażdżeniowy wyłączony)	15%tot.....100%tot			050	050	050	095
	P038	Regulacja siły siłownika 1 przy zamykaniu (jeśli = 100% czujnik antyzmiażdżeniowy wyłączony)	15%tot.....100%tot			050	050	050	095
	P039	Regulacja siły siłownika 2 przy otwieraniu (jeśli = 100% czujnik antyzmiażdżeniowy wyłączony)	15%tot.....100%tot			050	050	050	095
	P040	Regulacja siły siłownika 2 przy zamykaniu (jeśli = 100% czujnik antyzmiażdżeniowy wyłączony)	15%tot.....100%tot			050	050	050	095
	P041	Regulacja automatycznego czasu zamknięcia (jeśli =0 automatyczne zamykanie wyłączone)	0sec.....255sec			000	000	000	000
	P042	Regulacja automatycznego czasu zamykania w funkcji furtki (jeśli = 0 automatyczne zamykanie wyłączone)	0sec.....255sec			000	000	000	000
	P043	Regulacja otwarcia w funkcji furtki	5%tot.....100%tot			030	035	035	100
	P044	Regulacja czasu wstępnego migania lampy	0sec.....10sec			000	000	000	000
	P045	Regulacja czasu opóźnienia między skrzydłami bramy przy otwieraniu	0sec.....30sec			000	001	001	000
	P046	Regulacja czasu opóźnienia między skrzydłami bramy przy zamykaniu	0sec.....30sec			000	003	003	000
	P047	Funkcja wspólna: jeśli jest aktywna blokuje wejścia otwarcia i zamknięcia przez cały czas otwierania i zamykania bramy w trybie automatycznym	• 000: “wspólny” wyłączona • 001: “wspólny” włączona			000	000	000	000
	P048	Funkcja dopchnięcia bramy: jeśli jest aktywna to przed rozpoczęciem fazy otwierania dopycha bramę w kierunku zamykania w celu ułatwienia odblokowania elektro-zaczepu	• 000: “dopchnięcie bramy” wyłączona • 001: “dopchnięcie bramy” włączona			000	000	000	000
	P049	Funkcja „szybki nawrót” (otwórz – zamknij - otwórz itd.) lub krok po kroku (otwórz – stop -zamknij – stop itd.).	• 000: “szybki nawrót” • 001: “krok po kroku”			001	000	000	000
	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. 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	• 000: fotokomórki aktywne przy zamykaniu i zamkniętej bramie • 001: fotokomórki zawsze aktywne • 002: fotokomórki aktywne tylko przy zamykaniu • 003: jako 000 ale przy “zamknij natychmiast” włączonej • 004: jako 001 ale przy “zamknij natychmiast” włączonej • 005: jako 002 ale przy “zamknij natychmiast” włączonej		002	002	002	002
	P051	PHOTO 2				000	001	002	002
	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 grzecznościowego “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.	• 000: “Światło ostrzegawcze” • >000 : opóźnione wyłączenie “światło grzecznościowe” (1sek.....255sek)			001	001	060	001

					dEF0 bramy przesuwanej	dEF1 brama skrzydłowa	dEF2 bram garazowych	dEF3 zapora elektromechaniczna
PARAMETRY DZIAŁANIA	P053	Aktywacja poszukiwania położeń krańcowych również przy otwieraniu: siłowniki zatrzymają się tylko w momencie dotarcia do położenia krańcowego , również przy otwarciu.	• 000: zatrzymanie przy otwarciu w zaprogramowanym punkcie • 001: zatrzymanie na otwarciu na położeniu krańcowym		000	000	000	001
	P054	Funkcja łagodny start: siłowniki przyśpieszają stopniowo do momentu uzyskania ustawionej prędkości.	• 000: funkcja łagodny start nieaktywna • 001: funkcja łagodny start aktywna		001	001	001	001
	P055	czas trwania zwrotu przy pojawieniu się przeszkody (napotkanej przez wewnętrzny czujnik antyzmiażdżeniowy 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: całkowite odwrócenie kierunku ruchu • >000: brama odwraca kierunek ruchu tylko na ustawiony czas (1sek.....10sek)		000	000	000	000
	P056	czas trwania zwrotu przy pojawieniu się przeszkody (napotkanej przez wewnętrzny czujnik antyzmiażdżeniowy 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: całkowite odwrócenie kierunku ruchu • >000: brama odwraca kierunek ruchu tylko na ustawiony czas (1sek.....10sek)		000	000	000	000
	P057	Funkcja “cofnięcia bramy”: jeśli≠0, po wykryciu położenia końcowego na zamykaniu, 1 siłownik wykonuje krótki nawrót w celu zmniejszenia nacisku na bramę, w związku z czym ułatwia odblokowanie ręczne. Ustawiona wartość wskazuje czas zmiany kierunku ruchu. Jeśli=0 funkcja nieaktywna	• 000: funkcja “cofnięcia bramy” nieaktywna • >000: funkcja “cofnięcia bramy” aktywna z czasem trwania równym: (0x25ms.....20x25ms)		000	003	003	002
	P058	Regulacja położeń 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	1.....255		012	025	025	020
	P059	Regulacja położeń krańcowych zamknięcia: 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	1.....255		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	0%tot.....100%tot		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 zasianie bateryjne i/lub panel słoneczny).	• 000: “Energy saving” nieaktywna • 001: “Energy saving” aktywna		000	000	000	000
	P062	Działanie wyjścia elektrozamka: Jeśli=0 elektrozamek 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: “Wyjście elektrozamka art. 110 • 001: “Wyjście impulsowe 24V d.c. max 5W • 002: “Wyjście krok po kroku” 24V d.c. max 5W • >002: “Wyjście na ustawiony czas” 24V d.c. max 5W (3sek.....255sek)		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: “Montaż standardowy” • 001: “Montaż odwrócony”		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”.	• 000: “x100 • 001: “x1000 • 002: “x10000 • 003: “x100000		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 wstępnym miganiem centrali po 4 dodatkowych sek., po których pojawi się komunikat o wymaganym przeglądzie konserwacyjnym. Np.: Jeśli P065=050 ilość zwrotów = 50x500=25000 **Uwaga:** Przed ustawieniem nowej wartości licznika przeglądu, najpierw należy go zresetować ustawiając P065=0 a następnie P065= “nowa wartość”.	• 000: “Komunikat o wymaganym przeglądzie konserwacyjnym - funkcja nieaktywna • >000: “Ilość zwrotów (x 500) brakujących do przeglądu konserwacyjnego		000	000	000	000
	P066	Wybór działania wyjścia lampy ostrzegawczej: Jeśli=0 wyjście lampy ostrzegawczej miganie przerywane; Jeśli=1 wyjście lampy ostrzegawczej świecenie stałe (dla lamp ostrzegawczych posiadających obwód wewnętrzny z przerywaczem).	• 000: “wyjście lampy ostrzegawczej świecenie przerywane • 001: “wyjście lampy ostrzegawczej świecenie stałe		000	000	000	000
	P067	Nie używany						
	P068	Nie używany						
	P069	Nie używany						
	P070	Nie używany						

6 INFORMACJE POJAWIAJACE 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
bLOC	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 ant-yzmiazdzeniowe wykonało jedna po drugiej. Zostało w ten sposób uruchomione poszukiwanie w spowolnieniu punktów położeń 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 uakt-ywnione 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 dłużeni niż 10 sek.	- Sprawdzić czy nie ma przeszkód i/lub dodatkowego tarcia w trakcie ruchu siłowników; - Podać impuls start w celu uruchomienia procedury resetu ustawień; - Sprawdzić czy manewr się zakończył pomyślnie.
Err7	NONE ruchu silnika.	- Upewnić się czy siłowniki i encodery są poprawnie połączone. - Sprawdź 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'environment.

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.

DEA SYSTEM S.p.A. - Via Della Tecnica, 6 - ITALY - 36013 PIOVENE ROCCHETTE (VI)
tel. +39 0445 550789 - fax +39 0445 550265 - Internet http:\\www.deasystem.com - e-mail: deasystem@deasystem.com