NET24N

Quadro di comando programmabile IT
Istruzioni d'uso ed avvertenze

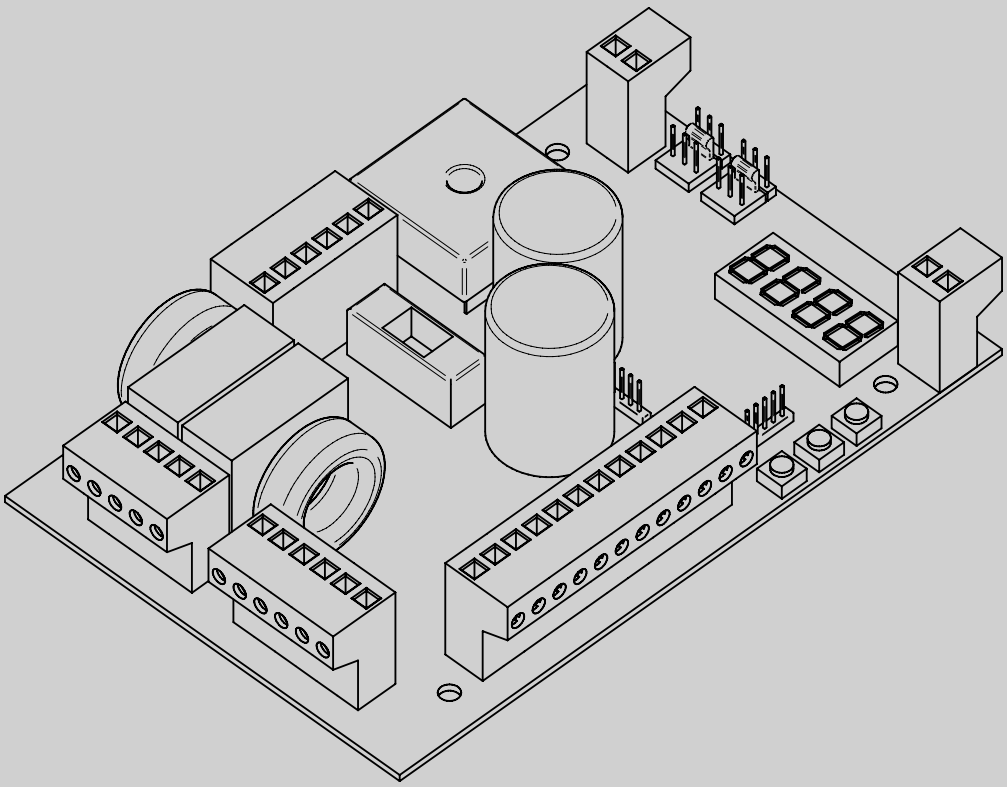
Programmable control board EN
Operating instructions and warnings

Armoire de commande programmable FR
Notice d'emploi et avertissements

Cuadro de maniobra programable ES
Instrucciones de uso y advertencias

Quadro de comando programável PT
Instruções para utilização e advertências

Uniwersalna centrala sterująca PL
Instrukcja montażu i użytkowania



I6782XX Rev. 00 13-03-12

DICHIARAZIONE DI CONFORMITA

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

Il sottoscritto, rappresentante il seguente costruttore

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

dichiara che il prodotto:

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

é conforme alla seguente Direttiva:

- **Direttiva 2006/95/CE (Direttiva Bassa Tensione)**, secondo le seguenti norme armonizzate:

EN 60335-1:2008 + A13:2008; EN 50366:2003+A1:2006.

- **Direttiva 2004/108/CE (Direttiva EMC)**, secondo le seguenti norme armonizzate:

EN 61000-6-2 :2005; EN 61000-6-3 :2007.

- **Direttiva 1999/5/CEE (Direttiva R&TTE)**, secondo le seguenti norme armonizzate:

EN 300 220-2 V2.1.2; EN 301 489-01 V1.8.1; EN 301 489-03 V1.4.1.

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

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

LIEVORE TIZIANO
Amministratore

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

NET24N

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

IT

Sommario

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

1 RIEPILOGO AVVERTENZE

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

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

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

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

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

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

⚠ **ATTENZIONE** L'utilizzo di parti di ricambio non indicate da **DEA** System e/o il riassemblaggio non corretto possono causare situazioni di pericolo per persone, animali e cose; possono inoltre causare malfunzionamenti al prodotto; utilizzare sempre le parti indicate da **DEA** System e seguire le istruzioni per l'assemblaggio.

⚠ **ATTENZIONE** L'errata valutazione delle forze d'impatto può essere causa di gravi danni a persone, animali o cose. **DEA** System ricorda che l'installatore deve verificare che tali forze d'impatto, misurate secondo quanto indicato dalla norma EN 12445, siano effettivamente inferiori ai limiti previsti dalla norma EN12453.

⚠ **ATTENZIONE** Eventuali dispositivi di sicurezza esterni utilizzati per il rispetto dei limiti delle forze d'impatto devono essere conformi alla norma EN12978.

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

2 DESCRIZIONE DEL PRODOTTO

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

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

3 DATI TECNICI

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

* Valori per STOP con asta ≥ 6 mt.

CONFIGURAZIONE DELLA CENTRALE

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

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

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

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

PRIMA ACCENSIONE DELLA CENTRALE

Configurazione dopo prima accensione

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

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

Successive riaccensioni

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

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

Modifica configurazione esistente

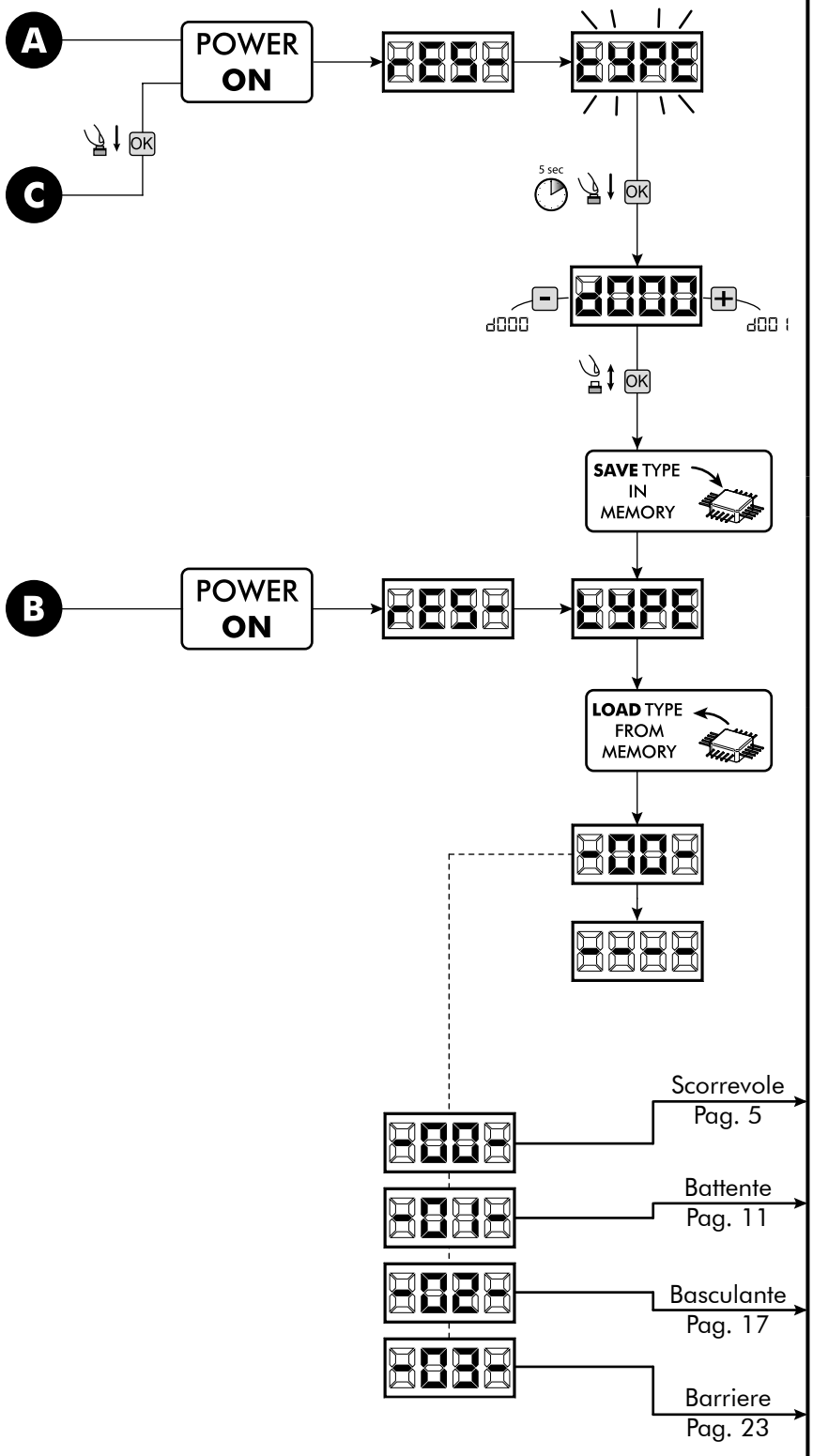
C Se nella centrale è già stata salvata una configurazione e si desidera cambiarla, procedere come indicato:

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

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

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

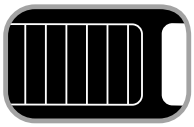
4. Seguiranno le scritte "tYPE", "-00-" seguite dal simbolo di cancello chiuso "----".



Alla Programmazione Standard

dea system

NOTES



4.1
CONFIGURAZIONE CANCELLI SCORREVOLI

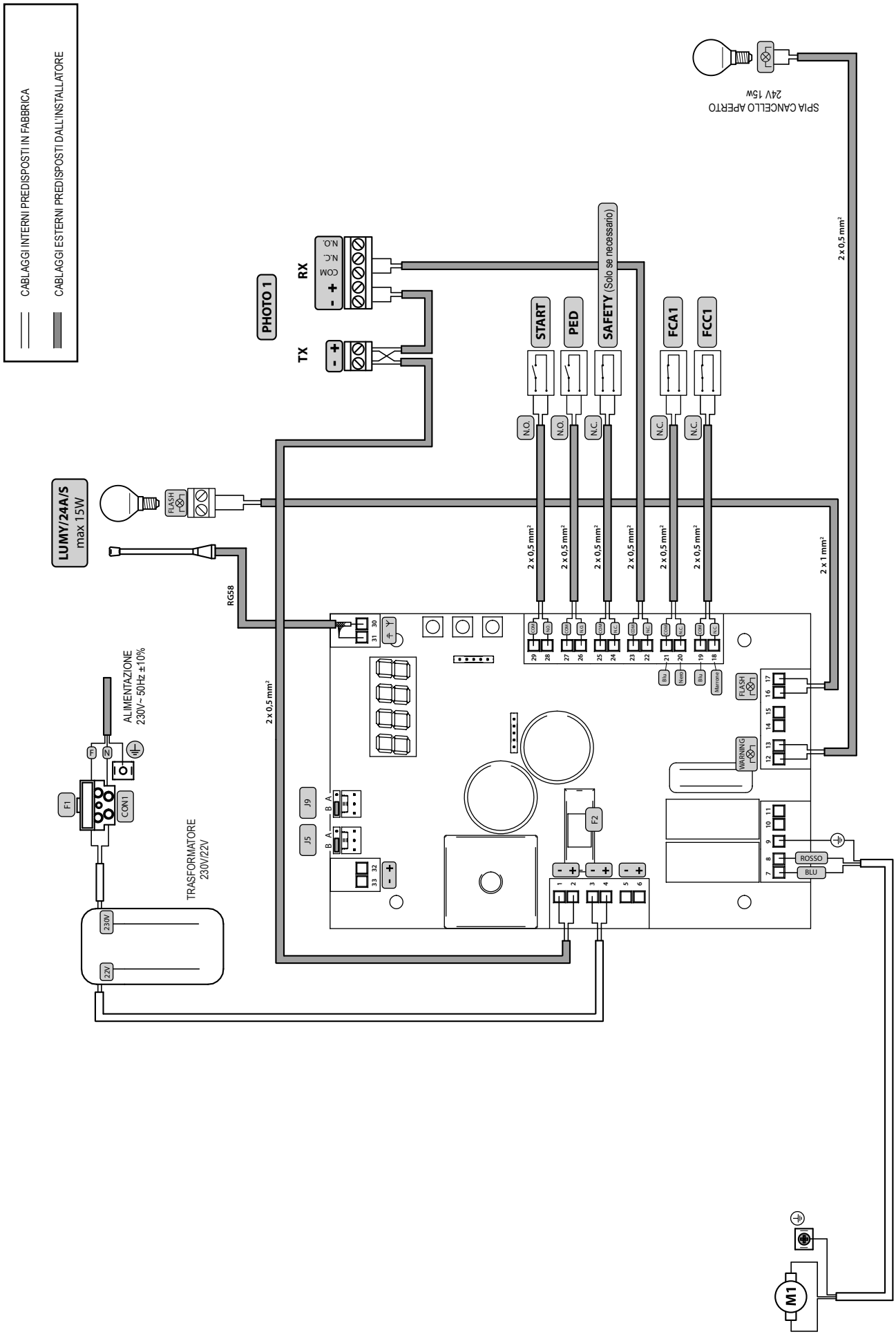
COLLEGAMENTI ELETTRICI

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

Tabella 1 "collegamento alle morsettiere"

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




CABLAGGI INTERNI PREDISPOSTI IN FABBRICA
CABLAGGI ESTERNI PREDISPOSTI DALL'INSTALLATORE
SPIA CANCELLO APERTO
24V 15W
2 x 0,5 mm²
PHOTO 1
RX
TX
COM
N.C.
N.O.
START
PED
SAFETY (Solo se necessario)
FCA1
FCC1
N.O.
N.C.
LUMY/24A/S
max 15W
FLASH
RG58
2 x 1 mm²
ALIMENTAZIONE
230V~ 50Hz ±10%
TRASFORMATORE
230V/22V
F1
F2
CON1
J9
J5
WARNING
ROSSO
BLU
M1

PROGRAMMAZIONE STANDARD

1 Alimentazione

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



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

2 Visualizzazione stato ingressi e contamanovre

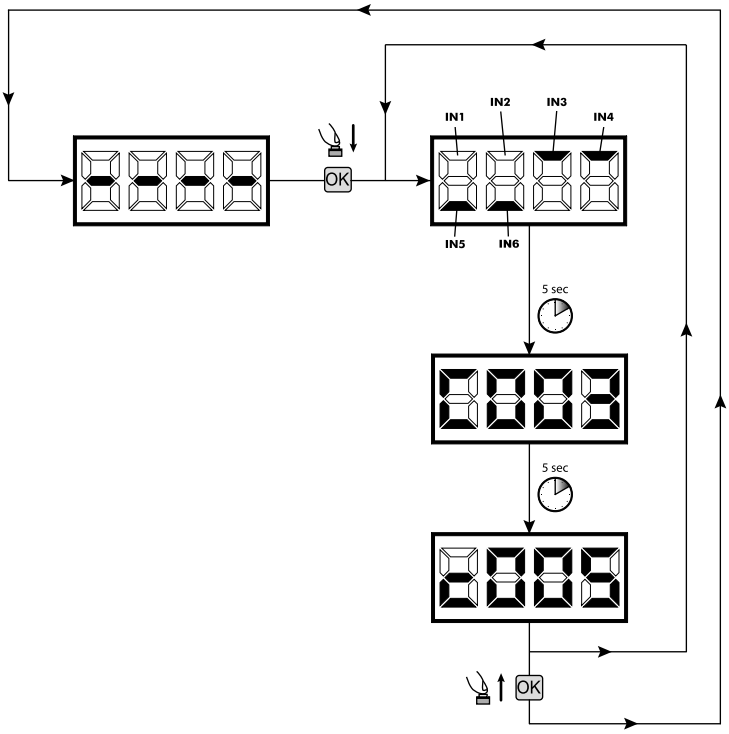
1. Premere il tasto OK e tenerlo premuto per 15sec;
2. Sul display vengono mostrati rispettivamente:
   Stato ingressi (verificare che sia corretto);

   OPEN CONTACT

   CLOSE CONTACT

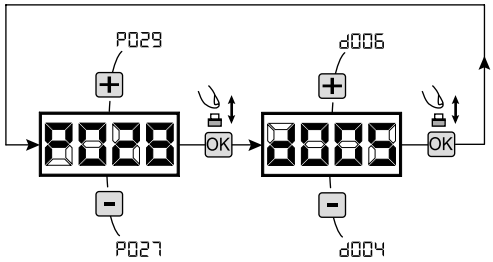
   Contamanovre totale (* vedi P064):
   ex: C003 = 3x1000* = 3000 manovre eseguite

   Contamanovre manutenzione (* vedi P065):
   ex: c005 = 5*x500 = 2500 manovre ancora da eseguire prima della richiesta dell'intervento di manutenzione (c--- = contamanovre manutenzione disabilitato)
3. Mantenere premuto il tasto OK per una visualizzazione ciclica delle 3 opzioni oppure rilasciare il tasto OK per uscire dal parametro.



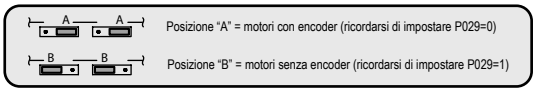
3 Selezione tipo di motori ! IMPORTANTE !

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

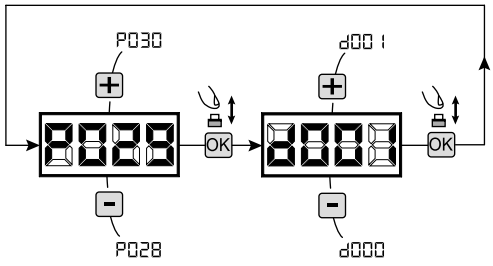


4 Selezione funzionamento con o senza encoder ! IMPORTANTE !

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



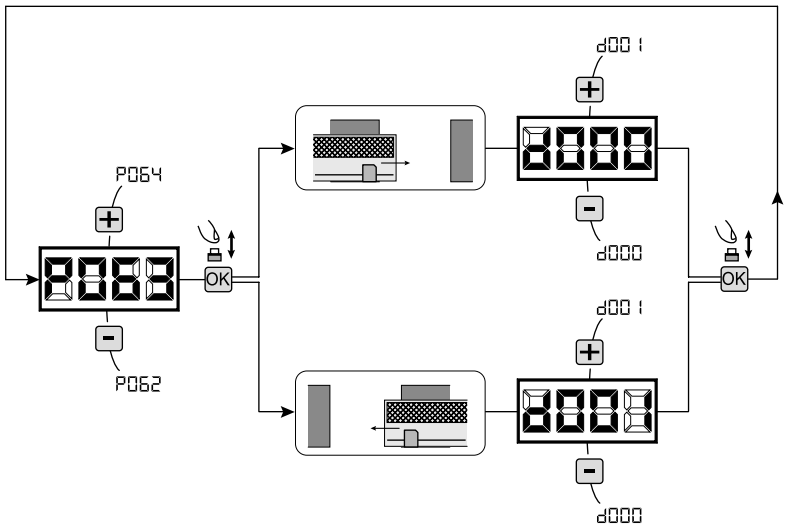
1. Scorrere i parametri con i tasti + e - fino a visualizzare sul display P029;
2. Accedere al parametro premendo il tasto OK;
3. Agendo sui tasti + e -, impostare:
   - d000=per i motori con encoder;
   - d001=per i motori senza encoder;
4. Confermare la scelta premendo il tasto OK (sul display ricompare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



5 Selezione senso di marcia

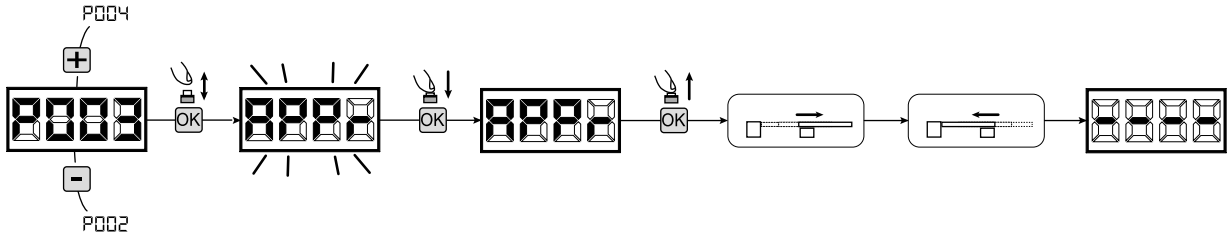
1. Scorrere i parametri con i tasti + e - fino a visualizzare sul display P063;
2. Accedere al parametro premendo il tasto OK;
3. Agendo sui tasti + e -, impostare:
   - d000=motore in posizione standard (a sinistra del varco);
   - d001=motore in posizione invertita (a destra del varco;
4. Confermare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

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



6 Apprendimento corsa motori

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

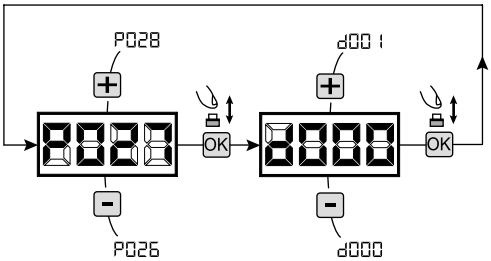


7 Apprendimento radiocomandi

7.1 Selezione codifica radiocomandi

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

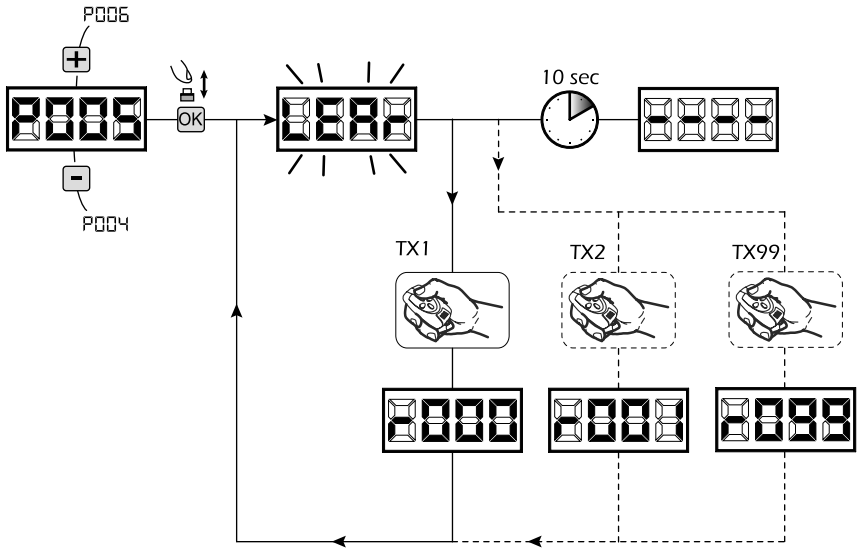
Attenzione: Nel caso in cui si renda necessario variare il tipo di codifica, e solo se in memoria sono già presentidei radiocomandi con codifica diversa, è necessario eseguire la cancellazione della memoria (P004) **DOPO** aver impostato la nuova codifica.



7.2 Apprendimento

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

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

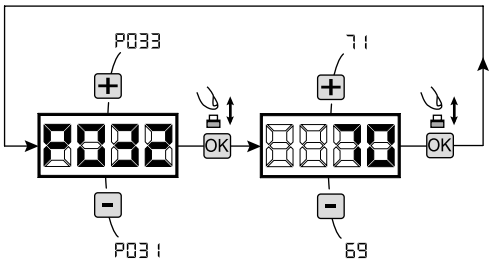


8 Modifica dei parametri di funzionamento

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

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

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



9 Programmazione conclusa

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

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

DEA® dea system

NOTES

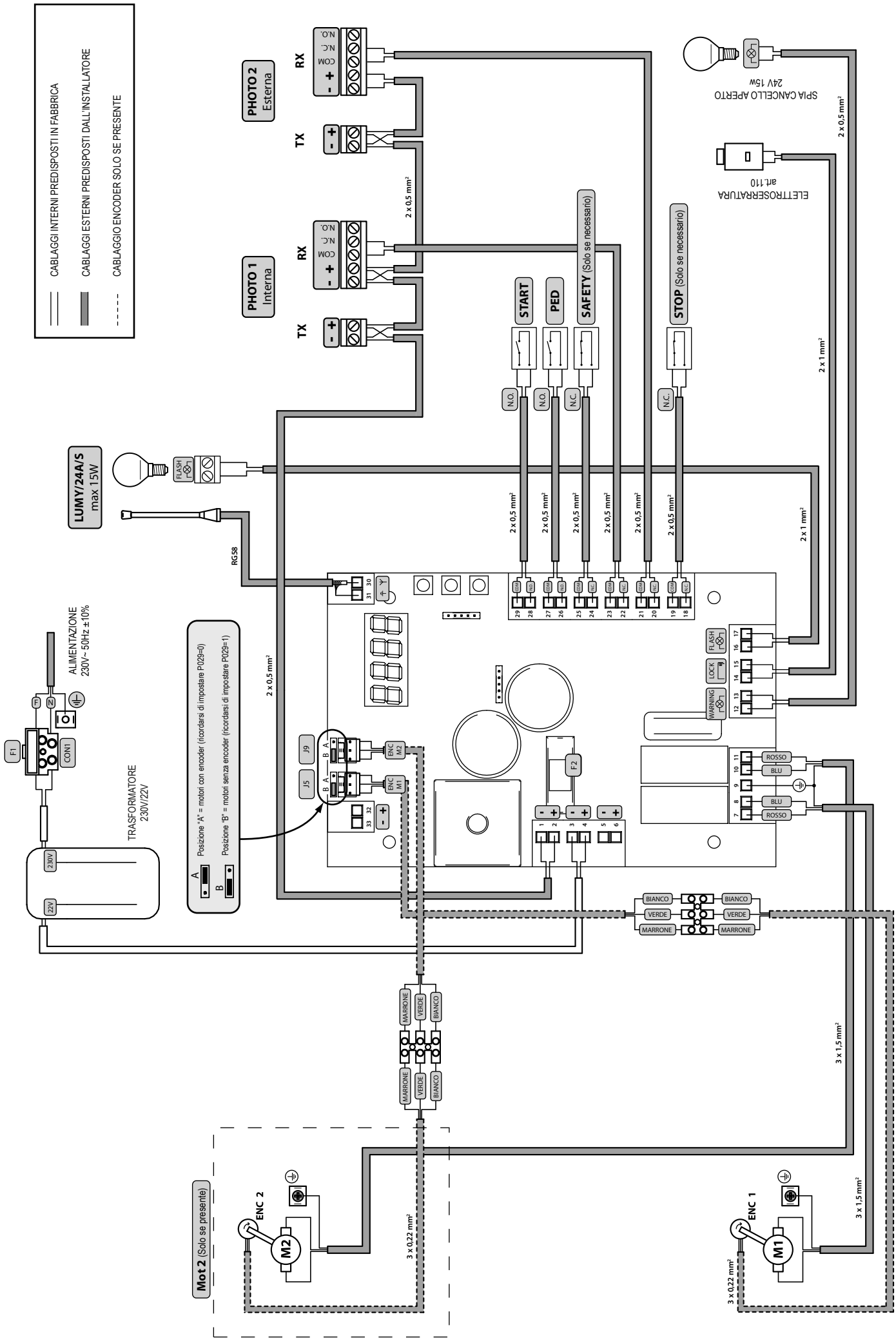
4.2 CONFIGURAZIONE CANCELLI A BATTENTE

COLLEGAMENTI ELETTRICI

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

Tabella 1 "collegamento alle morsettiere"

1-2	+24VAUX	Uscita +24 V ⎓ alimentazione ausiliari max 200mA		
3-4	22 V ~	Ingresso alimentazione 22 V ~ da trasformatore		
5-6	24VBatt	Ingresso alimentazione 24 V ⎓ da batteria o da accumulatore fotovoltaico Green Energy (fare attenzione alla polarità).		
7-8	M1	Uscita motore 1		
9	⏚	Connessione parti metalliche dei motori		
10-11	M2	Uscita motore 2 (se presente)		
12-13	WARNING	Uscita 24 V ⎓ max 15 W per spia cancello aperto fissa/intermittente (se P052=0/1) o luce di cortesia (se P052>1)		
14-15	ELETTR	Uscita elettroserratura max 1 art. 110 (se P062=0) o uscita 24V ⎓ max 5W configurabile (se P062≠0)		
16-17	FLASH	Uscita lampeggiante 24 V ⎓ max 15W art. Lumy/24A/S		
18-19	STOP	**18 - N.C.** **19 - Com**	Input 6 STOP. In caso di intervento blocca il moto di entrambi i motori durante qualsiasi manovra. **Se non utilizzato ponticellare.**	Nel caso in cui l'installazione richieda comandi diversi e/o aggiuntivi rispetto allo standard, è possibile configurare ciascun ingresso per il funzionamento desiderato. **Fare riferimento al capitolo "Programmazione Avanzata".**
20-21	PHOTO 2	**20 - N.C.** **21 - Com**	Input 5 PHOTO 2. Quando abilitato (Vedi P051 in tabella parametri), l'attivazione dell'ingresso PHOTO 2 provoca: l'inversione del moto (durante chiusura), l'arresto del moto (durante apertura), impedisce l'avvio (con cancello chiuso). **Se non utilizzato ponticellare.**	
22-23	PHOTO 1	**22 - N.C.** **23 - Com**	Input 4 PHOTO 1. Quando abilitato (Vedi P050 in tabella parametri), l'attivazione dell'ingresso PHOTO 1 provoca: l'inversione del moto (durante chiusura), l'arresto del moto (durante apertura), impedisce l'avvio (con cancello chiuso). **Se non utilizzato ponticellare.**	
24-25	SAFETY	**24 - N.C.** **25 - Com**	Input 3 SAFETY. Se attivato, causa l'inversione del moto. Vedi P055 e P056 su tabella parametri. **Se non utilizzato ponticellare.**	
26-27	PED	**26 - N.O.** **27 - Com**	Input 2 PED. In caso di intervento provoca l'apertura del solo motore 1.	
28-29	START	**28 - N.O.** **29 - Com**	Input 1 START. In caso di intervento provoca l'apertura o chiusura del motore. Può funzionare in modalità "inversione"(P49=0) o "passo - passo" (P49=1).	
30	Y	Ingresso segnale antenna radio		
31	⏚	Ingresso massa antenna radio		
32-33	DEA_NET	Ingresso rete DEA_NET (attualmente non utilizzato)		
CON 1		Ingresso alimentazione 230 V ~ ±10% (50/60 Hz)		
J5 B A J9 B A		Jumper selezione tipo encoder (J5=M1 - J9=M2): •Posizione "A" = motori con encoder (ricordarsi di impostare P029=0) •Posizione "B" = motori senza encoder (ricordarsi di impostare P029=1)		


CABLAGGI INTERNI PREDISPOSTI IN FABBRICA
CABLAGGI ESTERNI PREDISPOSTI DALL'INSTALLATORE
CABLAGGIO ENCODER SOLO SE PRESENTE
PHOTO 2 Esterna
PHOTO 1 Interna
RX
TX
COM
N.C.
N.O.
SPIA CANCELLO APERTO 24V 15W
ELETTROSERRATURA art.110
START
PED
SAFETY (Solo se necessario)
STOP (Solo se necessario)
LUMY/24A/S max 15W
FLASH
RG58
2 x 0,5 mm²
2 x 1 mm²
ALIMENTAZIONE 230V~ 50Hz ±10%
TRASFORMATORE 230V/22V
Posizione "A" = motori con encoder (ricordarsi di impostare P029=0)
Posizione "B" = motori senza encoder (ricordarsi di impostare P029=1)
ENC M1
ENC M2
LOCK
WARNING
ROSSO
BLU
BIANCO
VERDE
MARRONE
3 x 1,5 mm²
3 x 0,22 mm²
Mot 2 (Solo se presente)
ENC 2
ENC 1
M2
M1

PROGRAMMAZIONE STANDARD

1 Alimentazione

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



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

2 Visualizzazione stato ingressi e contamanovre

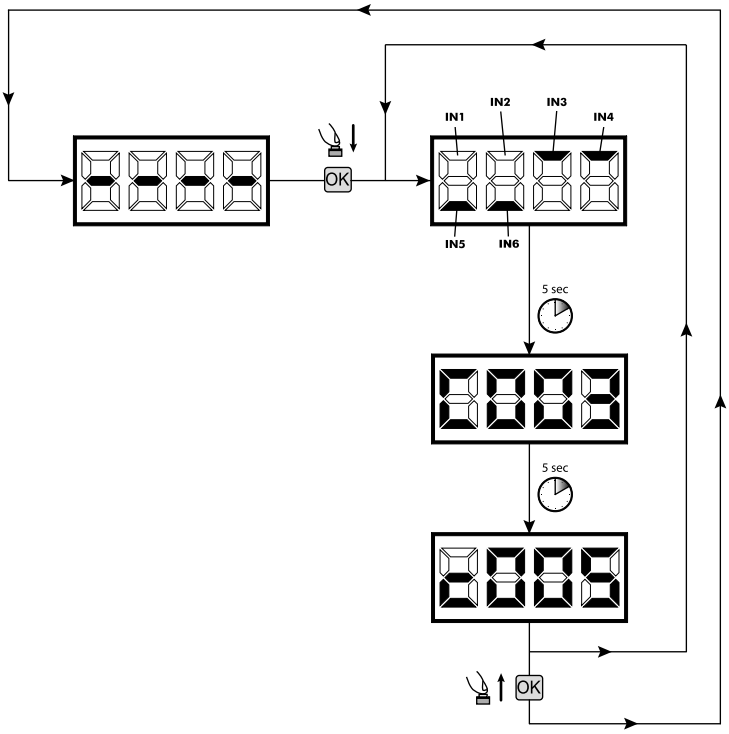
1. Premere il tasto OK e tenerlo premuto per 15sec;
2. Sul display vengono mostrati rispettivamente:
   Stato ingressi (verificare che sia corretto);

   OPEN CONTACT

   CLOSE CONTACT

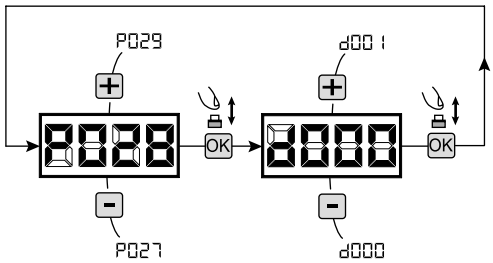
   Contamanovre totale (* vedi P064):
   ex: C003 = 3x1000* = 3000 manovre eseguite

   Contamanovre manutenzione (* vedi P065):
   ex: c005 = 5*x500 = 2500 manovre ancora da eseguire prima della richiesta dell'intervento di manutenzione (c--- = contamanovre manutenzione disabilitato)
3. Mantenere premuto il tasto OK per una visualizzazione ciclica delle 3 opzioni oppure rilasciare il tasto OK per uscire dal parametro.



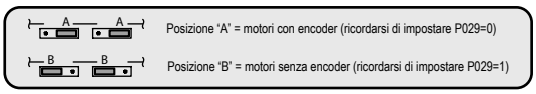
3 Selezione tipo di motori ! IMPORTANTE !

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

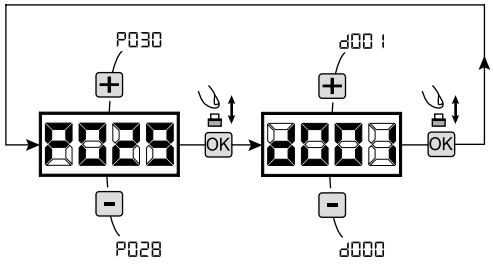


4 Selezione funzionamento con o senza encoder ! IMPORTANTE !

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

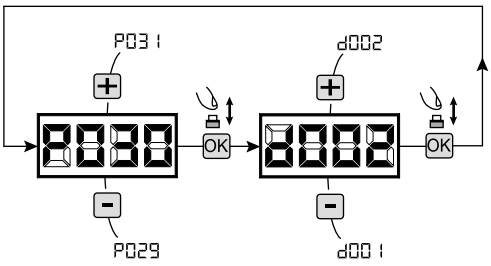


1. Scorrere i parametri con i tasti + e - fino a visualizzare sul display P029;
2. Accedere al parametro premendo il tasto OK;
3. Agendo sui tasti + e -, impostare:
   - d000=per i motori con encoder;
   - d001=per i motori senza encoder;
4. Confermare la scelta premendo il tasto OK (sul display ricompare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



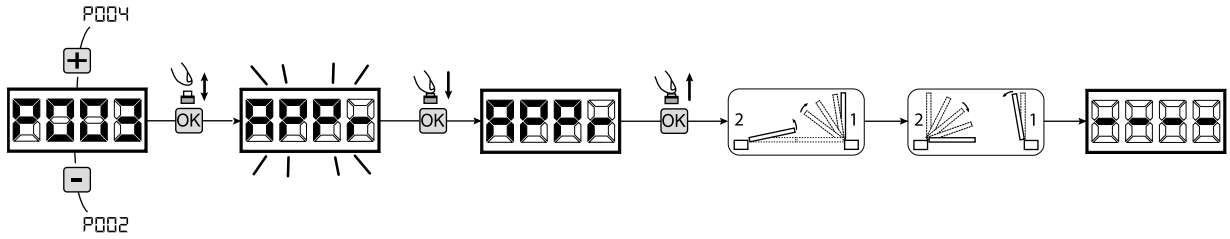
5 Selezione funzionamento 1 o 2 motori

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



6 Apprendimento corsa motori

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

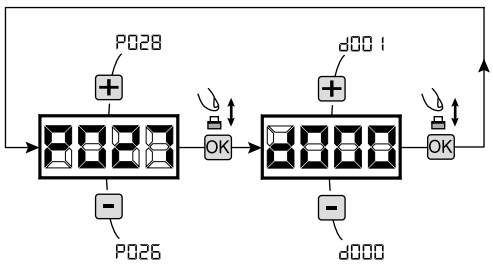


7 Apprendimento radiocomandi

7.1 Selezione codifica radiocomandi

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

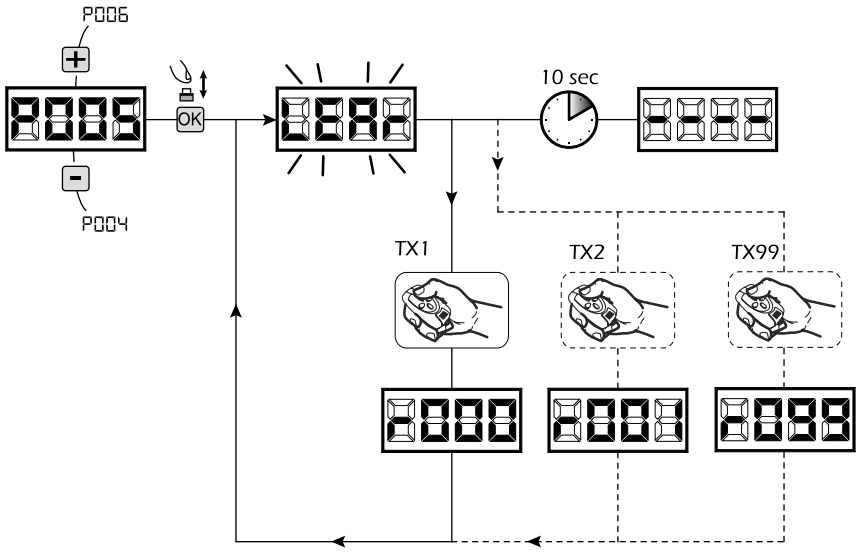
Attenzione: Nel caso in cui si renda necessario variare il tipo di codifica, e solo se in memoria sono già presentidei radiocomandi con codifica diversa, è necessario eseguire la cancellazione della memoria (P004) **DOPO** aver impostato la nuova codifica.



7.2 Apprendimento

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

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

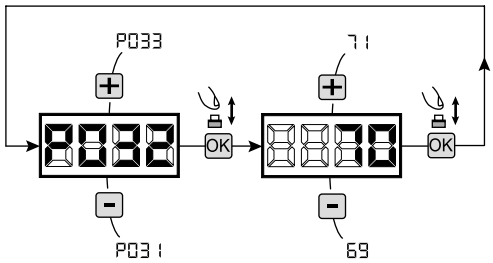


8 Modifica dei parametri di funzionamento

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

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

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



9 Programmazione conclusa

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

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

DEA® dea system

NOTES



4.3 CONFIGURAZIONE BASCULANTI

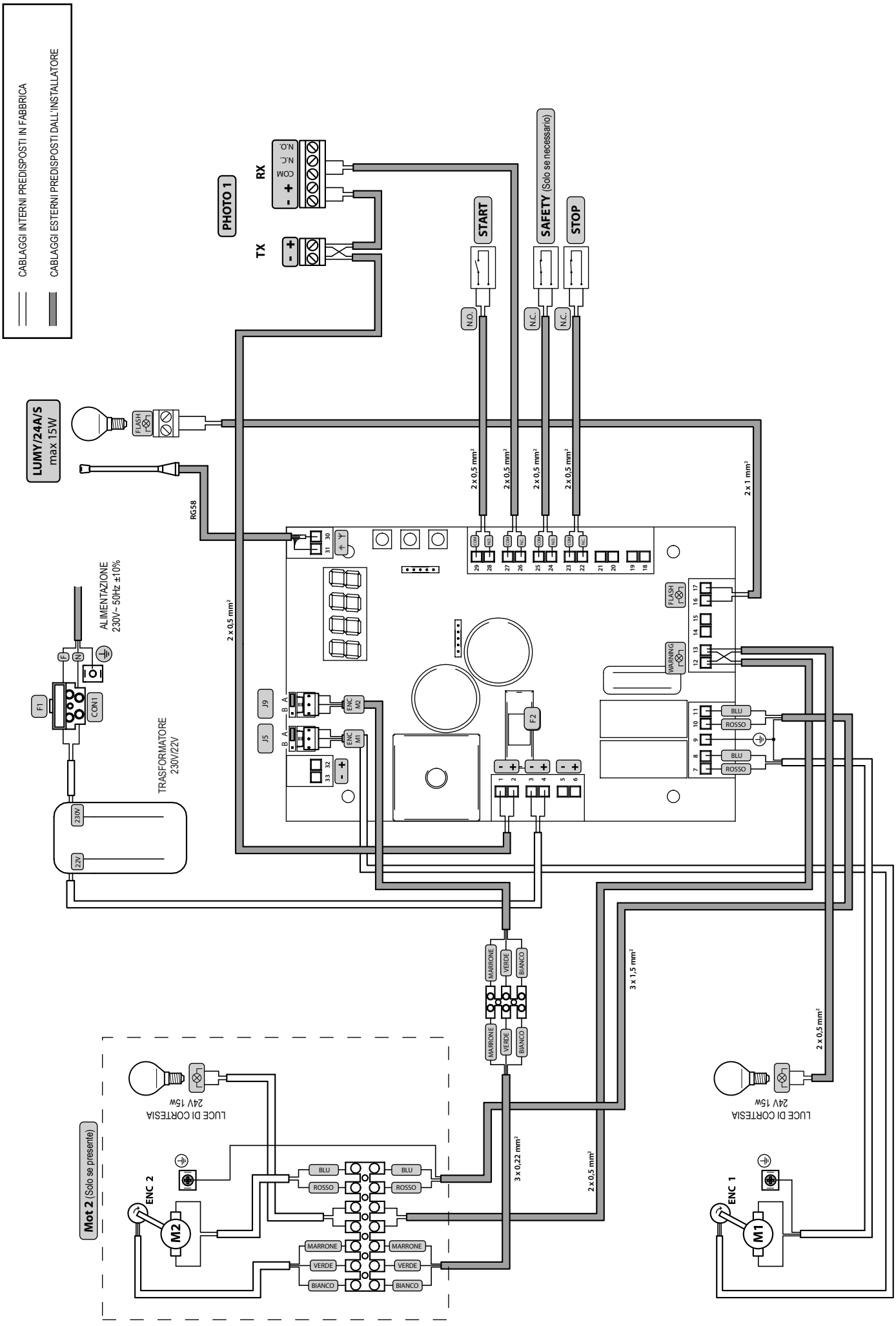
COLLEGAMENTI ELETTRICI

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

Tabella 1 "collegamento alle morsettiere"

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




CABLAGGI INTERNI PREDISPOSTI IN FABBRICA
CABLAGGI ESTERNI PREDISPOSTI DALL'INSTALLATORE
PHOTO 1
TX
RX
COM
N.C.
N.O.
START
SAFETY (Solo se necessario)
STOP
N.O.
N.C.
N.C.
LUMY/24A/S
max 15W
FLASH
RG58
2 x 0,5 mm²
2 x 1 mm²
ALIMENTAZIONE
230V~ 50Hz ±10%
F1
CON1
TRASFORMATORE
230V/22V
230V
22V
J9
J5
ENC M2
ENC M1
F2
WARNING
BLU
ROSSO
MARRONE
VERDE
BIANCO
3 x 1,5 mm²
3 x 0,22 mm²
Mot 2 (Solo se presente)
LUCE DI CORTESIA
24V 15W
ENC 2
M2
ENC 1
M1

PROGRAMMAZIONE STANDARD

1 Alimentazione

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



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

2 Visualizzazione stato ingressi e contamanovre

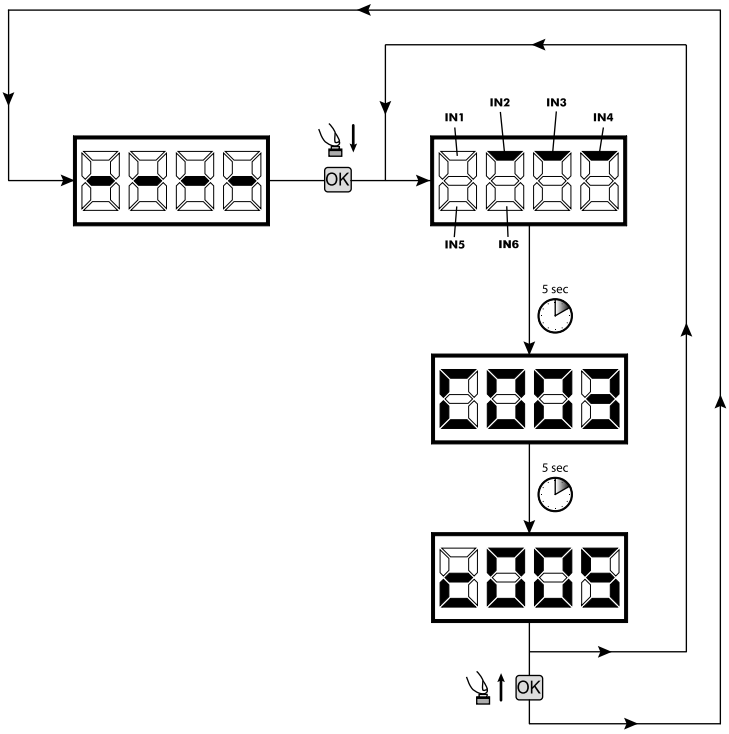
1. Premere il tasto OK e tenerlo premuto per 15sec;
2. Sul display vengono mostrati rispettivamente:
   Stato ingressi (verificare che sia corretto);

   OPEN CONTACT

   CLOSE CONTACT

   Contamanovre totale (* vedi P064):
   ex: C003 = 3x1000* = 3000 manovre eseguite

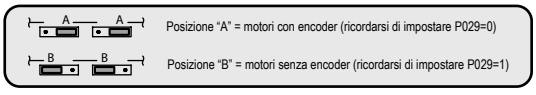
   Contamanovre manutenzione (* vedi P065):
   ex: c005 = 5*x500 = 2500 manovre ancora da eseguire prima della richiesta dell'intervento di manutenzione (c--- = contamanovre manutenzione disabilitato)
3. Mantenere premuto il tasto OK per una visualizzazione ciclica delle 3 opzioni oppure rilasciare il tasto OK per uscire dal parametro.



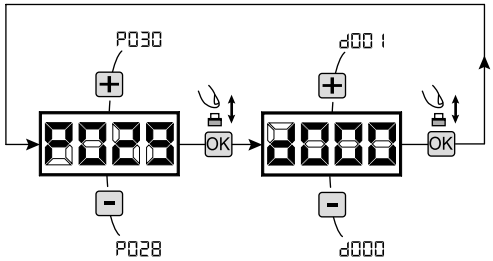
3 Selezione funzionamento con o senza encoder

! IMPORTANTE !

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

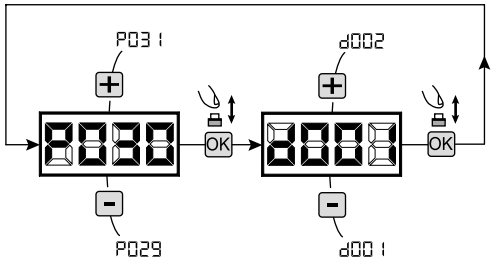


1. Scorrere i parametri con i tasti + e - fino a visualizzare sul display P029;
2. Accedere al parametro premendo il tasto OK;
3. Agendo sui tasti + e -, impostare:
   - d000=per i motori con encoder;
   - d001=per i motori senza encoder;
4. Confermare la scelta premendo il tasto OK (sul display ricompare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



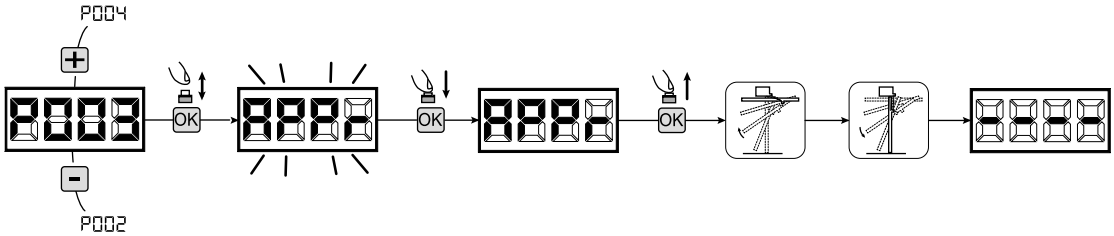
4 Selezione funzionamento 1 o 2 motori

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



5 Apprendimento corsa motori

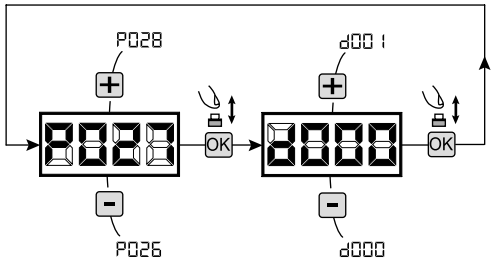
1. Scorrere i parametri con i tasti + e - fino a visualizzare sul display P003;
2. Accedere al parametro premendo il tasto OK;
3. Alla scritta "APPr" lampeggiante, tenere premuto il tasto OK;
4. Rilasciare il tasto OK non appena la scritta "APPr" smette di lampeggiare; Inizia la manovra di apprendimento;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



6 Apprendimento radiocomandi

6.1 Selezione codifica radiocomandi

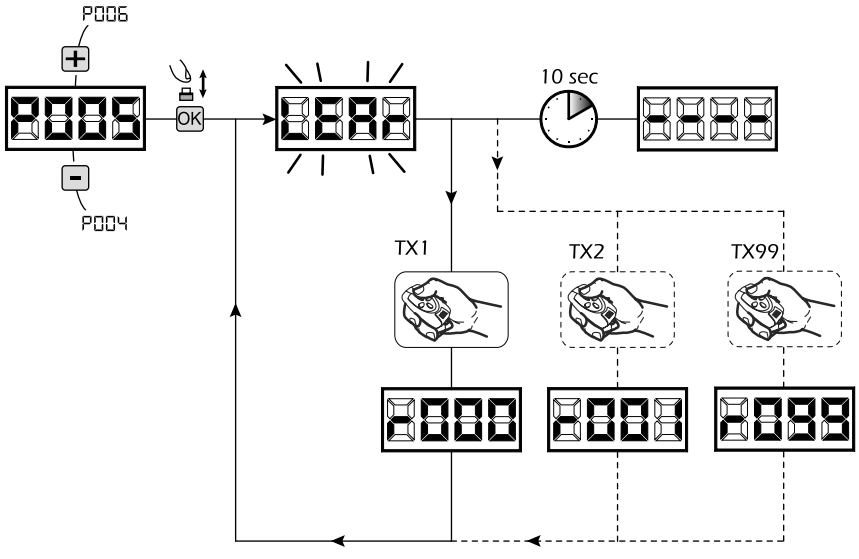
1. Scorrere i parametri con i tasti + e - fino a visualizzare sul display P027;
2. Accedere al parametro premendo il tasto OK;
3. Selezionare il tipo di radiocomando agendo sui tasti + e -:
   - d000=rolling-code fixe (**consigliato**);
   - d001=rolling-code complete;
   - d002=dip-switch;
4. Confermare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



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

6.2 Apprendimento

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

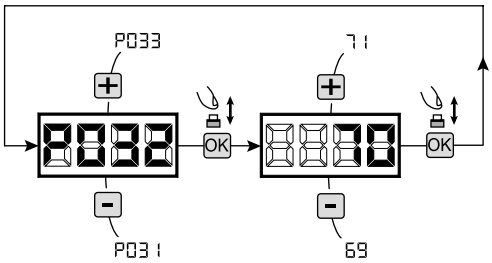


Attenzione: Nel caso di radiocomandi con codifica Rolling-Code, la ricevente può essere messa in apprendimento dando un impulso col tasto nascosto di un radiocomando già precedentemente appreso.

7 Modifica dei parametri di funzionamento

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

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



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

8 Programmazione conclusa

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

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

DEA dea system

NOTES

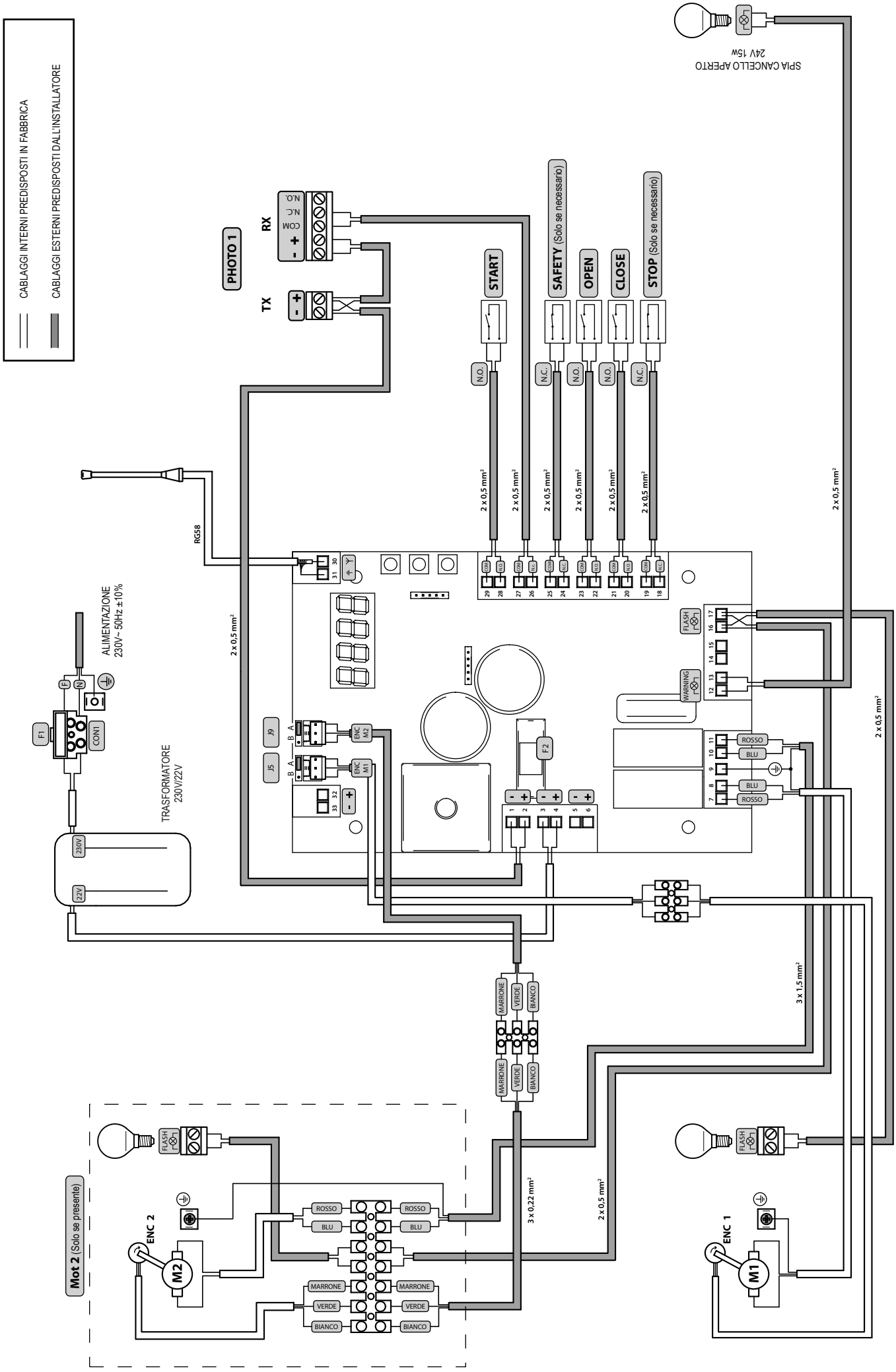
4.4 CONFIGURAZIONE BARRIERE

COLLEGAMENTI ELETTRICI

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

Tabella 1 "collegamento alle morsettiere"

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


CABLAGGI INTERNI PREDISPOSTI IN FABBRICA
CABLAGGI ESTERNI PREDISPOSTI DALL'INSTALLATORE
SPIA CANCELLO APERTO
24V 15W
PHOTO 1
RX
TX
COM
N.C.
N.O.
START
SAFETY (Solo se necessario)
OPEN
CLOSE
STOP (Solo se necessario)
RG58
2 x 0,5 mm²
ALIMENTAZIONE
230V~ 50Hz ±10%
TRASFORMATORE
230V/22V
F1
F2
CON1
J9
J5
ENC M2
ENC M1
FLASH
WARNING
ROSSO
BLU
MARRONE
VERDE
BIANCO
3 x 1,5 mm²
3 x 0,22 mm²
Mot 2 (Solo se presente)
ENC 2
ENC 1
M2
M1

PROGRAMMAZIONE STANDARD

1 Alimentazione

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



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

2 Visualizzazione stato ingressi e contamanovre

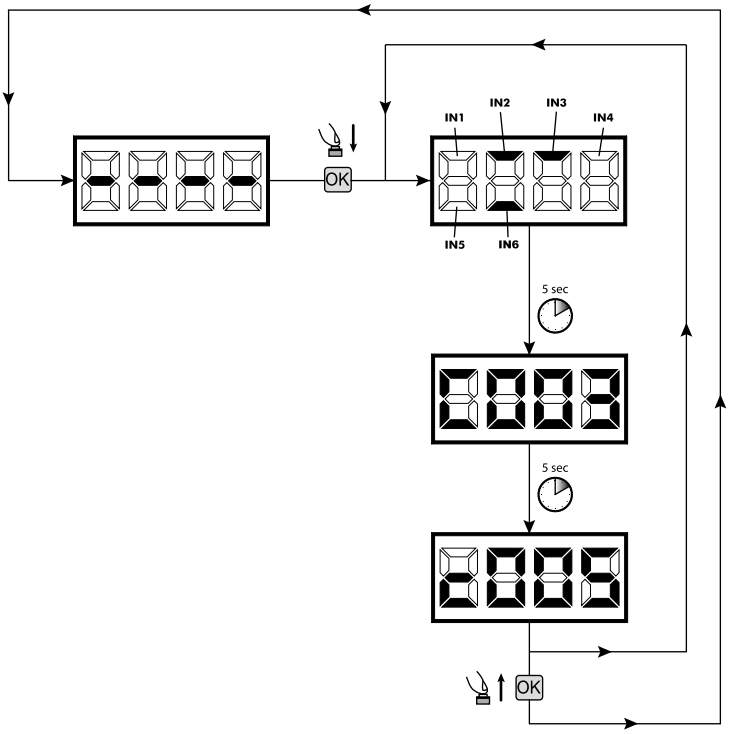
1. Premere il tasto OK e tenerlo premuto per 15sec;
2. Sul display vengono mostrati rispettivamente:
   Stato ingressi (verificare che sia corretto);

   OPEN CONTACT

   CLOSE CONTACT

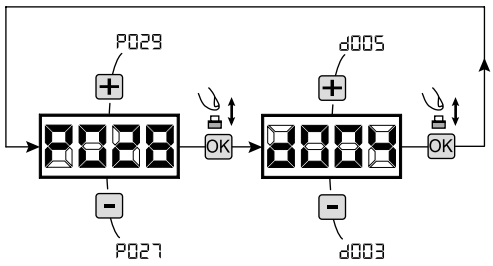
   Contamanovre totale (* vedi P064):
   ex: C003 = 3x1000* = 3000 manovre eseguite

   Contamanovre manutenzione (* vedi P065):
   ex: c005 = 5*x500 = 2500 manovre ancora da eseguire prima della richiesta dell'intervento di manutenzione (c--- = contamanovre manutenzione disabilitato)
3. Mantenere premuto il tasto OK per una visualizzazione ciclica delle 3 opzioni oppure rilasciare il tasto OK per uscire dal parametro.



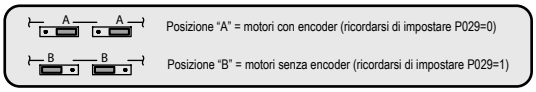
3 Selezione tipo di motori ! IMPORTANTE !

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

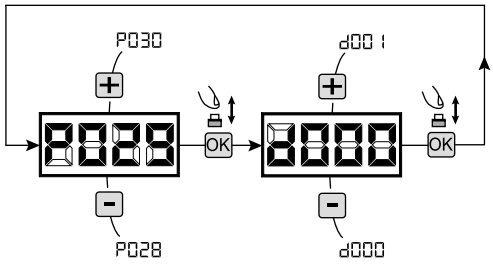


4 Selezione funzionamento con o senza encoder ! IMPORTANTE !

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

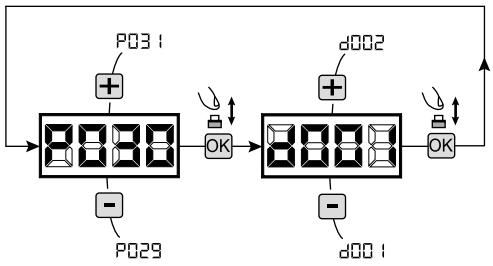


1. Scorrere i parametri con i tasti + e - fino a visualizzare sul display P029;
2. Accedere al parametro premendo il tasto OK;
3. Agendo sui tasti + e -, impostare:
   - d000=per i motori con encoder;
   - d001=per i motori senza encoder;
4. Confermare la scelta premendo il tasto OK (sul display ricompare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



5 Selezione funzionamento 1 o 2 motori

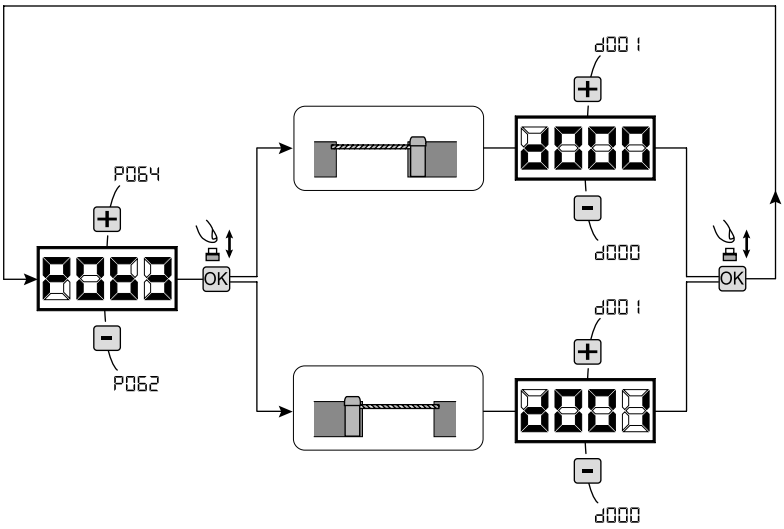
1. Scorrere i parametri con i tasti + e - fino a visualizzare sul display P030;
2. Accedere al parametro premendo il tasto OK;
3. Agendo sui tasti + e -, impostare:
   - d001=per la funzione a motore singolo;
   - d002=per la funzione a 2 motori;
4. Confermare la scelta premendo il tasto OK (sul display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



6 Selezione senso di marcia

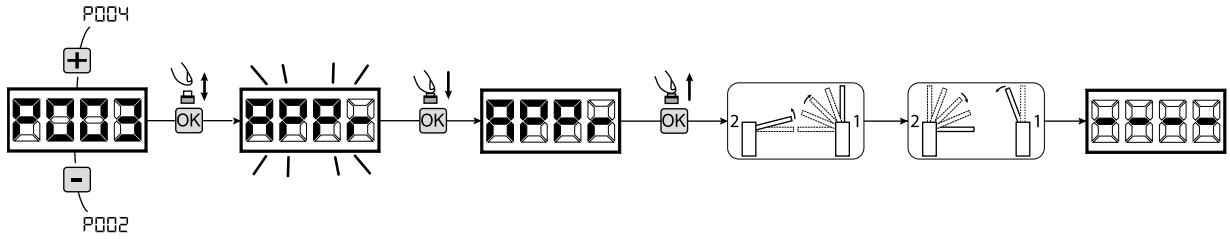
1. Scorrere i parametri con i tasti + e - fino a visualizzare sul display P063;
2. Accedere al parametro premendo il tasto OK;
3. Agendo sui tasti + e -, impostare:
   - d000=motore in posizione standard (a destra del varco);
   - d001=motore in posizione invertita (a sinistra del varco;
4. Confermare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

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



7 Apprendimento corsa motori

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

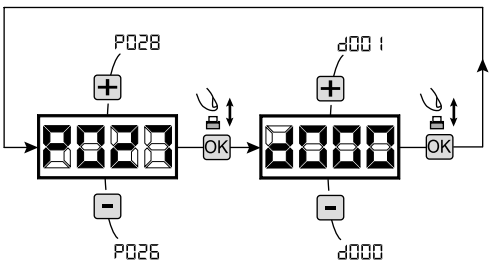


8 Apprendimento radiocomandi

8.1 Selezione codifica radiocomandi

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

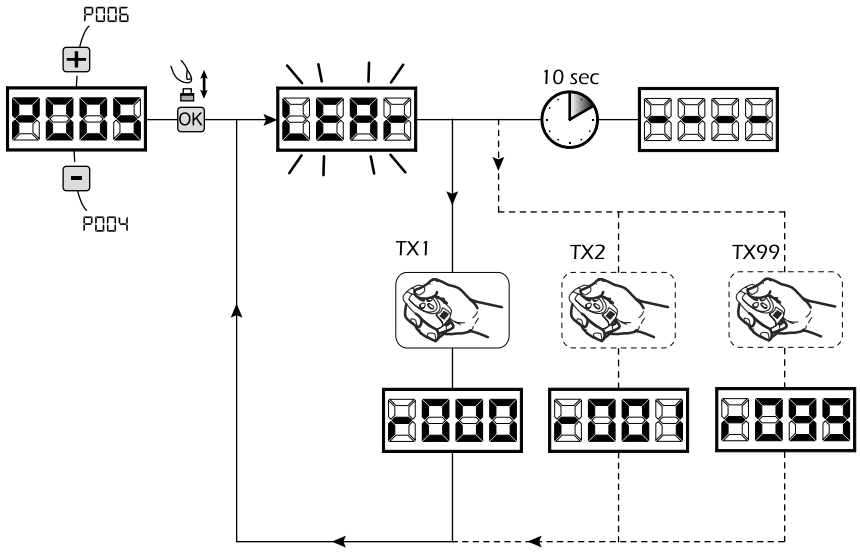
Attenzione: Nel caso in cui si renda necessario variare il tipo di codifica, e solo se in memoria sono già presenti dei radiocomandi con codifica diversa, è necessario eseguire la cancellazione della memoria (P004) **DOPO** aver impostato la nuova codifica.



8.2 Apprendimento

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

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

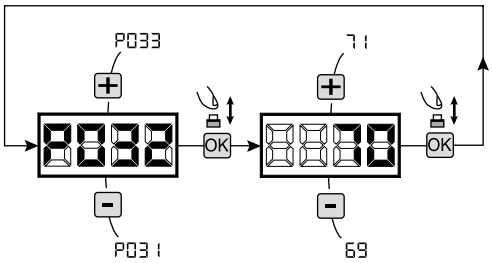


9 Modifica dei parametri di funzionamento

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

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

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



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

Valori consigliati per standard "TYPE 03 - Barriere"

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

10 Programmazione conclusa

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

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

DEA® dea system

NOTES

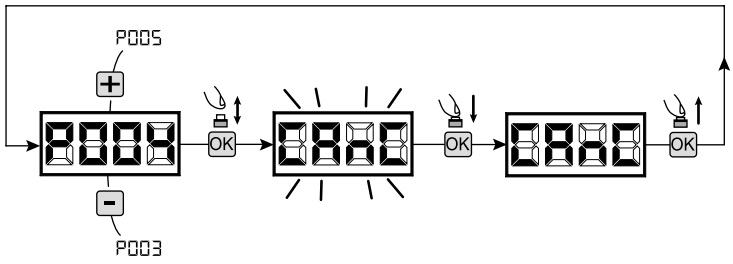
5 PROGRAMMAZIONE AVANZATA

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

1 Cancellazione radiocomandi memorizzati

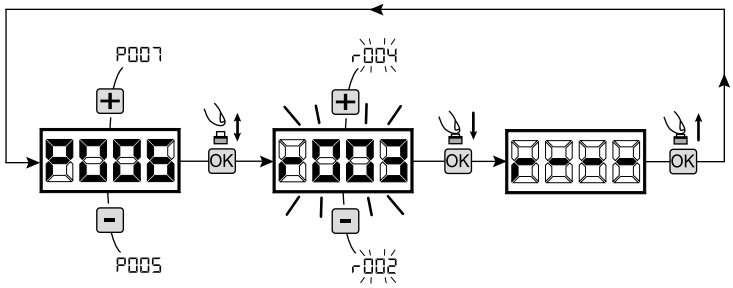
1.1 Cancellazione di tutti i radiocomandi

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



1.2 Ricerca e cancellazione di un radiocomando

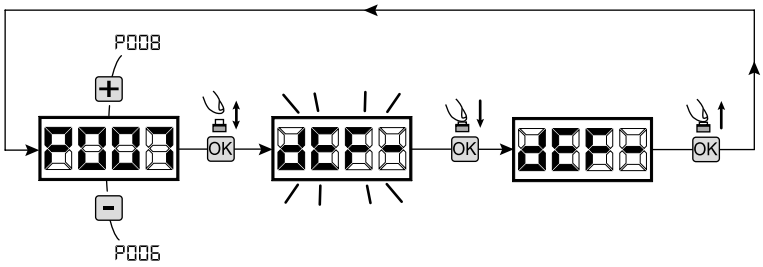
1. Scorrere i parametri con i tasti + e - fino a visualizzare sul display P006;
2. Accedere al parametro premendo il tasto OK;
3. Agendo sui tasti + e -, scegliere il radiocomando che si desidera cancellare (es. r003);
4. Alla scritta "r003" lampeggiante, tenere premuto il tasto OK;
5. Rilasciare il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



2 Ripristino parametri di default

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

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

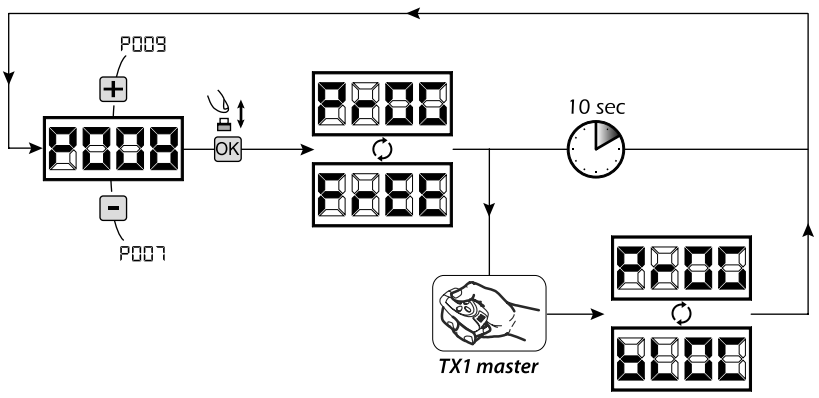


3 Blocco/Sblocco accesso alla programmazione

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

3.1 Blocco accesso alla programmazione

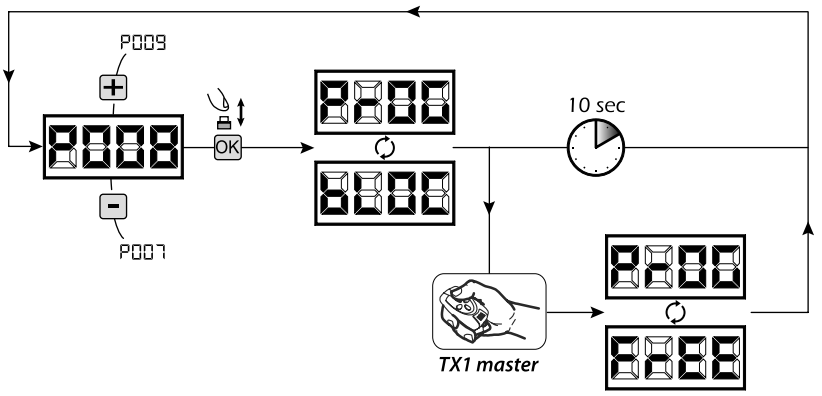
1. Scorrere i parametri con i tasti + e - fino a visualizzare sul display P008;
2. Accedere al parametro premendo il tasto OK;
3. Il display visualizza in modo alterno le scritte Pr0G/FrEE ad indicare che la centrale è in attesa della trasmissione del codice di blocco;
4. Entro 10 sec premere il CH1 del "TX master", il display visualizza Pr0G/bL0C prima di ritornare alla lista dei parametri;
5. L'accesso alla programmazione è bloccato.



IT

3.2 Sblocco accesso alla programmazione

1. Scorrere i parametri con i tasti + e - fino a visualizzare sul display P008;
2. Accedere al parametro premendo il tasto OK;
3. Il display visualizza in modo alterno le scritte Pr0G/bL0C ad indicare che la centrale è in attesa della trasmissione del codice di sblocco;
4. Entro 10 sec premere il CH1 del "TX master", il display visualizza Pr0G/FrEE prima di ritornare alla lista dei parametri;
5. L'accesso alla programmazione è sbloccato.

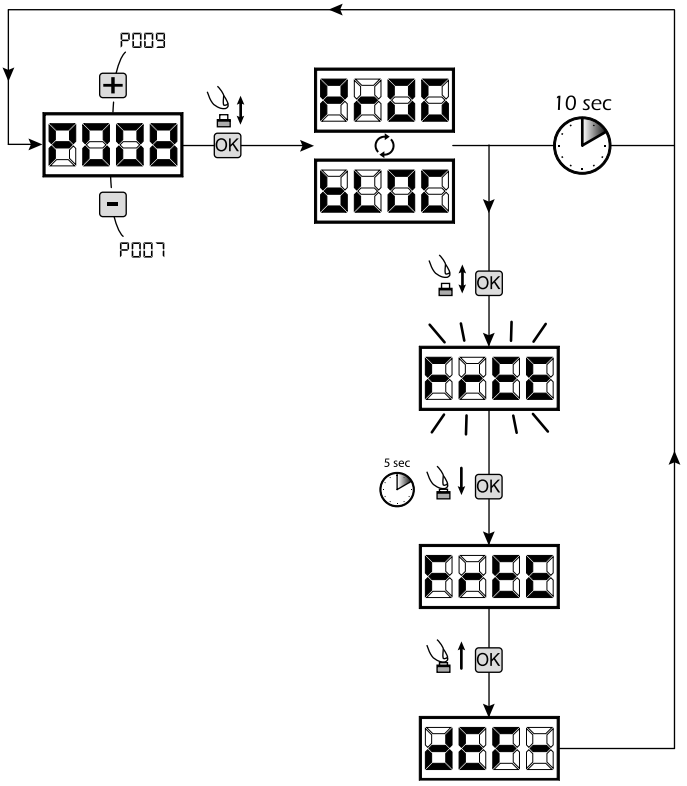


3.3 Sblocco accesso alla programmazione con reset globale

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

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

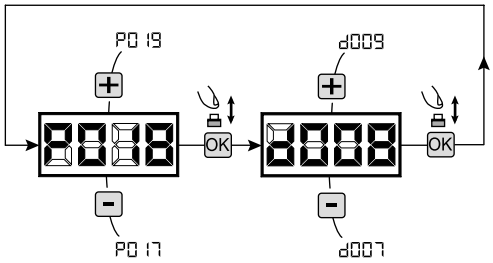
1. Scorrere i parametri con i tasti + e - fino a visualizzare sul display P008;
2. Accedere al parametro premendo il tasto OK;
3. Il display visualizza in modo alterno le scritte Pr0G/bL0C;
4. Premere il tasto OK, il display visualizza la scritta FrEE lampeggiante;
5. Premere nuovamente il tasto OK e mantenerlo premuto per 5 sec (rilasciando prima la procedura viene interrotta): il display visualizza la scritta FrEE fissa seguita da dEF-, prima di ritornare alla lista dei parametri;
6. L'accesso alla programmazione è sbloccato.



4 Configurazione ingressi

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

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



5 Programmazione conclusa

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

	PAR.	PROCEDURA	VALORI SELEZIONABILI
PROCEDURE DI PROGRAMMAZIONE	P001	Posizionamento motore 1	
	P002	Posizionamento motore 2	
	P003	Apprendimento corsa motori	
	P004	Cancellazione radiocomandi	
	P005	Apprendimento radiocomandi	
	P006	Ricerca e cancellazione di un radiocomando	
	P007	Caricamento parametri standard: l'intera lista dei parametri viene aggiornata con le impostazioni di fabbrica.	
	P008	Blocco accesso programmazione	
	P009	Non utilizzato	
	P010	Non utilizzato	
	P011	Non utilizzato	
	P012	Non utilizzato	
	P013	Non utilizzato	
	P014	Non utilizzato	
	P015	Non utilizzato	

	PAR.	DESCRIZIONE PARAMETRO	VALORI SELEZIONABILI		VALORI DI DEFAULT (per i diversi standard di installazione)			
					dEF0 **scorrevole**	dEF 1 **battente**	dEF2 **basculante**	dEF3 **barriera**
PARAMETRI DI CONFIGURAZIONE INGRESSI	P016	Selezione tipo ingresso INPUT_3	• 000: IN3 type=contatto pulito • 001: IN3 type=resist. costante 8K2		000 (Contatto pulito)	000 (Contatto pulito)	000 (Contatto pulito)	000 (Contatto pulito)
	P017	Selezione funzionamento INPUT_1	• 000: NONE (non utilizzato) • 001: START (start) • 002: PED. (pedonale) • 003: OPEN (apre separato) • 004: CLOSE (chiude separato) • 005: OPEN_PM (apre uomo pres.) • 006: CLOSE_PM (chiude uomo pres.) • 007: ELOCK-IN (attivazione uscita elettroserratura. Vedi P062) • 008: PHOTO 1 (fotocellula 1) • 009: PHOTO 2 (fotocellula 2) • 010: SAFETY (costa di sicurezza) • 011: STOP (blocco) • 012: FCA1 (finecorsa apert. Mot1) • 013: FCA2 (finecorsa apert. Mot2) • 014: FCC1 (finecorsa chius. Mot1) • 015: FCC2 (finecorsa chius. Mot2)	**IN1**	001 (START)	001 (START)	001 (START)	001 (START)
	P018	Selezione funzionamento INPUT_2		**IN2**	002 (PEDESTRIAN)	002 (PEDESTRIAN)	008 (PHOTO 1)	008 (PHOTO 1)
	P019	Selezione funzionamento INPUT_3		**IN3**	010 (SAFETY)	010 (SAFETY)	010 (SAFETY)	010 (SAFETY)
	P020	Selezione funzionamento INPUT_4		**IN4**	008 (PHOTO 1)	008 (PHOTO 1)	011 (STOP)	003 (OPEN)
	P021	Selezione funzionamento INPUT_5		**IN5**	012 (FCA1)	009 (PHOTO 2)	000 (NONE)	004 (CLOSE)
	P022	Selezione funzionamento INPUT_6		**IN6**	014 (FCC1)	011 (STOP)	000 (NONE)	011 (STOP)
	P023	Assegnazione CANALE 1 radiocomandi	• 000: NONE (non utilizzato) • 001: START (start) • 002: PEDESTRIAN (pedonale) • 003: OPEN (apre separato) • 004: CLOSED (chiude separato) • 005: OPEN_PM (apre uomo pres.) • 006: CLOSED_PM (chiude uomo pres.) • 007: ELOCK-IN (attivazione uscita elettroserratura. Vedi P062)	**CH1**	001 (START)	001 (START)	001 (START)	001 (START)
	P024	Assegnazione CANALE 2 radiocomandi		**CH2**	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
	P025	Assegnazione CANALE 3 radiocomandi		**CH3**	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
	P026	Assegnazione CANALE 4 radiocomandi		**CH4**	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
	P027	Selezione tipo di radiocomando	• 000: HCS fix-code • 001: HCS rolling-code • 002: Dip-switch		000	000	000	000

					dEF0 scorrevole	dEF1 battente	dEF2 basculante	dEF3 barriera
PARAMETRI CONFIGURAZIONE MOTORI	P028	Selezione tipo di motori	• 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	Selezione funzionamento con o senza encoder. ATTENZIONE: ricordarsi di impostare correttamente anche i jumpers J5 e J9 (vedi tabella 1) ATTENZIONE: J5, J9 e P029 devono essere impostati correttamente prima di eseguire la procedura di programmazione	• 000: motori con encoder • 001: motori senza encoder		001	001	000	000
	P030	Selezione numero motori	• 001: un motore • 002: due motori		001	002	001	001
PARAMETRI DI FUNZIONAMENTO	P031	Non utilizzato						
	P032	Regolazione velocità motori durante la corsa in apertura	15%tot.....100%tot		100	100	100	100
	P033	Regolazione velocità motori durante la corsa in chiusura	15%tot.....100%tot		100	100	100	100
	P034	Regolazione velocità motori durante il rallentamento in apertura e chiusura	15%tot.....100%tot		040	050	050	030
	P035	Regolazione durata rallentamento in apertura	5%tot.....80%to		025	020	020	030
	P036	Regolazione durata rallentamento in chiusura	5%tot.....80%tot		025	020	020	030
	P037	Regolazione forza motore 1 in apertura (se = 100% rilevamento ostacolo disabilitato)	15%tot.....100%tot		050	050	050	095
	P038	Regolazione forza motore 1 in chiusura (se = 100% rilevamento ostacolo disabilitato)	15%tot.....100%tot		050	050	050	095
	P039	Regolazione forza motore 2 in apertura (se = 100% rilevamento ostacolo disabilitato)	15%tot.....100%tot		050	050	050	095
	P040	Regolazione forza motore 2 in chiusura (se = 100% rilevamento ostacolo disabilitato)	15%tot.....100%tot		050	050	050	095
	P041	Regolazione tempo chiusura automatica (se = 0 chiusura automatica disabilitata)	0sec.....255sec		000	000	000	000
	P042	Regolazione tempo chiusura automatica pedonale (se = 0 chiusura autom. pedonale disabilitata)	0sec.....255sec		000	000	000	000
	P043	Regolazione durata della corsa pedonale	5%tot.....100%tot		030	035	035	100
	P044	Regolazione tempo di prelampeggio	0sec.....10sec		000	000	000	000
	P045	Regolazione tempo di sfasamento in apertura	0sec.....30sec		000	001	001	000
	P046	Regolazione tempo di sfasamento in chiusura	0sec.....30sec		000	003	003	000
	P047	Funzione condominiale: disabilita gli ingressi di comando in apertura e chiusura durante l'apertura e il tempo di chiusura automatica	• 000: "condominiale" non attivo • 001: "condominiale" attivo		000	000	000	000
	P048	Funzione colpo d'ariete: prima di ogni apertura spinge i motori in chiusura per 1sec per facilitare lo sgancio dell'eventuale elettroserratura	• 000: "colpo d'ariete" non attivo • 001: "colpo d'ariete" attivo		000	000	000	000
	P049	Selezione modalità "inversione" (durante la manovra un impulso di comando inverte il moto) o "passo- passo" (durante la manovra un impulso di comando arresta il moto. L'impulso successivo riavvia nel senso di marcia opposto).	• 000: "inversione" • 001: "passo-passo"		001	000	000	000
	P050	FOTO 1	Funzionamento ingresso FOTO: se=0 fotocellula abilitata in chiusura ed in partenza da cancello chiuso; se=1 fotocellula sempre abilitata; se=2 fotocellula abilitata solo in chiusura. Quando abilitato, l'attivazione dell'ingresso FOTO provoca: l'inversione del moto (durante chiusura), l'arresto del moto (durante apertura), impedisce l'avvio (con cancello chiuso). Se=3-4-5, il funzionamento è identico rispettivamente ai valori 0-1-2 ma con funzione "chiudi subito" abilitata: in ogni caso, durante l'apertura e/o il tempo di pausa, alla rimozione di un eventuale ostacolo il cancello richiude automaticamente dopo un ritardo fisso di 3 sec.	• 000: fotocellula abilitata in chiusura e con cancello chiuso • 001: fotocellula sempre abilitata • 002: fotocellula abilitata solo in chiusura • 003: come 000 ma con "chiudi subito" abilitato • 004: come 001 ma con "chiudi subito" abilitato • 005: come 002 ma con "chiudi subito" abilitato		002	002	002	002
	P051	FOTO 2			000	001	002	002
	P052	Selezione modalità di funzionamento dell'usita warning: Se=0 "warning light" (uscita sempre On quando il cancello è aperto, OFF al termine di una manovra di chiusura), Se=1 "warning light intermittente" (uscita intermittente lento durante apertura e veloce durante chiusura, sempre ON con cancello aperto, sempre OFF solo al termine di una manovra di chiusura), Se>1 "courtesy light" (uscita ON durante ogni movimento, OFF quando il motore si ferma, dopo il ritardo impostato).	• 000: "warning light fissa" • 001: "warning light intermittente" • >001 : ritardo spegnimento "courtesy light" (1sec.....255sec)		001	001	060	001

					dEF0 **scorrevole**	dEF1 **battente**	dEF2 **basculante**	dEF3 **barriera**
PARAMETRI DI FUNZIONAMENTO	P053	Attivazione ricerca battute anche in apertura: i motori si arrestano solo all'arrivo in battuta, anche in apertura	• 000: arresto in apertura sul punto memorizzato. • 001: arresto in apertura sulla battuta		000	000	000	001
	P054	Funzione "soft start": i motori accelerano progressivamente fino al raggiungimento della velocità impostata, evitando partenze brusche.	• 000: "soft start" non attivo • 001: "soft start" attivo		001	001	001	001
	P055	Regolazione durata dell' inversione su ostacolo (Rilevato da sensore antischiacciamento interno oppure da attivazione ingresso safety): se=0 esegue l'inversione completa, se>0 indica la durata (in sec) della corsa, dopo l'inversione conseguente al rilevamento di un 'ostacolo durante l'apertura.	• 000: inversione completa su ostacolo • >000: durata dell'inversione su ostacolo (1sec.....10sec)		000	000	000	000
	P056	Regolazione durata dell' inversione su ostacolo (Rilevato da sensore antischiacciamento interno oppure da attivazione ingresso safety): se=0 esegue l'inversione completa, se>0 indica la durata (in sec) della corsa, dopo l'inversione conseguente al rilevamento di un 'ostacolo durante la chiusura.	• 000: inversione completa su ostacolo • >000: durata dell'inversione su ostacolo (1sec.....10sec)		000	000	000	000
	P057	Facilitazione sblocco manuale: Se≠0, dopo il rilevamento della battuta di chiusura, il motore 1 esegue una brevissima inversione per allentare la pressione sulla stessa, ed agevolare quindi lo sblocco manuale. Il valore impostato indica la durata dell'inversione. Se=0 funzione disabilitata.	• 000: facilitazione sblocco disattivata • >000: facilitazione sblocco attivata con durata pari a: (0x25ms.....20x25ms)		000	003	003	002
	P058	regolazione margine battuta apertura: regola la durata dell'ultimo tratto di corsa durante il quale un eventuale ostacolo viene interpretato come battuta, bloccando il motore senza eseguire l'inversione. Il valore impostato, indica il numero di giri del rotore.	1.....255		012	025	025	020
	P059	regolazione margine battuta chiusura: regola la durata dell'ultimo tratto di corsa durante il quale un eventuale ostacolo viene interpretato come battuta, bloccando il motore senza eseguire l'inversione. Il valore impostato, indica il numero di giri del rotore.	1.....255		012	025	025	020
	P060	Regolazione forza motori all'arrivo in battuta: - Se=0, Regolazione disabilitata (il valore di forza sulla battuta viene calcolato automaticamente) - Se diverso da 0, indica il valore (espresso in % del valore max) di forza esercitata sulla battuta.	0%tot.....100%tot		000	000	000	000
	P061	Funzione "Energy saving": Se=1 dopo 10sec di inattività, la centrale spegne le uscite 24V ed il display che verranno riaccesi al primo comando ricevuto (utilizzo consigliato con alimentazione a batterie e/o pannello solare).	• 000: "Energy saving" non attivo • 001: "Energy saving" attivo		000	000	000	000
	P062	Funzionamento uscita elettroserratura: Se=0 elettroserratura art. 110, Se=1 uscita 24V comandata da ingresso ELOCK_IN in modalità impulsiva, Se=2 uscita 24V comandata da ingresso ELOCK_IN in modalità passo-passo, Se>2 uscita 24V comandata da ingresso ELOCK_IN in modalità temporizzata (il valore impostato indica il ritardo di spegnimento in secondi).	• 000: "Uscita elettroserratura art. 110 • 001: "Uscita impulsiva 24V d.c. max 5W • 002: "Uscita passo-passo 24V d.c. max 5W • >002: "Uscita temporizzata 24V d.c. max 5W (3sec.....255sec)		000	000	000	000
	P063	Inversione direzione marcia: Se=1 inverte automaticamente le uscite apre/chiude dei motori e gli eventuali ingressi finecorsa apertura/chiusura, evitando di dover modificare manualmente i cablaggi nel caso di installazione del motoriduttore in posizione invertita rispetto lo standard.	• 000: "Installazione standard • 001: "Installazione invertita		000	000	000	000
	P064	Moltiplicatore contamanovre: Moltiplica il numero di manovre dopo le quali il contamanovre totali viene aggiornato. Per visualizzare il valore, fare riferimento al paragrafo "Visualizzazione stato ingressi e contamanovre".	• 000: "x100 • 001: "x1000 • 002: "x10000 • 003: "x100000		001	001	001	001
	P065	Contamanovre manutenzione: Se=0 azzera il cantatore e disabilita la richiesta d'intervento, Se>0 indica il numero di manovre (x 500) da effettuare prima che la centrale esegua un pre-lampeggio di 4sec aggiuntivi ad indicare la necessità di intervento di manutenzione. Es.: Se P065=050, numero manovre = 50x500=25000 **Attenzione:** Prima di impostare un nuovo valore del contamanovre manutenzione, è necessario resettare lo stesso impostando P065=0 e solo successivamente P065= "nuovo valore".	• 000: "Richiesta manutenzione disabilitata • >000: "Numero manovre (x 500) per richiesta manutenzione		000	000	000	000
	P066	Selezione funzionamento uscita lampeggiante: Se=0 uscita lampeggiante intermittente; Se=1 uscita lampeggiante fissa (per lampeggianti provvisti di circuito intermittente interno)	• 000: "uscita lampeggiante intermittente • 001: "uscita lampeggiante fissa		000	000	000	000
	P067	Non utilizzato						
	P068	Non utilizzato						
	P069	Non utilizzato						
	P070	Non utilizzato						

6 MESSAGGI VISUALIZZATI SUL DISPLAY

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

MESSAGGI DI ERRORE		
Mess.	*Descrizione*	*Possibili soluzioni*
ErrP	Errore posizione: La procedura di reset posizione non è andata a buon fine. La centrale rimane in attesa di comandi.	- Verificare che non vi siano particolari attriti e/o ostacoli durante la corsa; - Dare un impulso di start per avviare la procedura di reset posizione; - Verificare che la manovra si completi correttamente, aiutando manualmente se necessario la corsa del/delle ante; - Aggiustare eventualmente i valori impostati di forza e velocità del/dei motori.
Err3	Fotocellule e/o dispositivi di sicurezza attivati o guasti.	Verificare il corretto funzionamento di tutti i dispositivi di sicurezza e/o fotocellule installate.
Err4	Possibile guasto al circuito di potenza della centrale di comando.	Togliere e ridare alimentazione. Dare un impulso di start, se la segnalazione si ripete, sostituire la centrale di comando.
Err5	Time-out corsa motori: Il/i motori, hanno superato il tempo di lavoro massino (5min) senza mai arrestarsi.	- Dare un impulso di start per avviare la manovra di reset posizione; - Verificare che la manovra si completi correttamente.
Err6	Time-out rilevamento ostacolo: Con sensore anti-schiacciamento disabilitato, è stata comunque rilevata la presenza di un ostacolo che impedisce il movimento dell'anta da più di 10 sec.	- Verificare che non vi siano particolari attriti e/o ostacoli durante la corsa; - Dare un impulso di start per avviare la manovra di reset posizione; - Verificare che la manovra si completi correttamente.
Err7	Movimento motori non rilevato.	- Verificare il corretto collegamento dei motori e dei relativi encoders. - Verificare il corretto posizionamento dei Jumpers J5 e J9 come indicato nello schema elettrico. - Se la segnalazione si ripete, sostituire la centrale di comando.

7 COLLAUDO DELL'IMPIANTO

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

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

8 DISMISSIONE DEL PRODOTTO

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

NET24N

Universal control panel for 24V operators
Operating instructions and warnings

Index

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

EN

1 WARNINGS SUMMARY

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

⚠ **WARNING** Using this product under unusual conditions not foreseen by the manufacturer can create situations of danger, and for this reason all the conditions prescribed in these instructions must be respected.

⚠ **WARNING DEA** System reminds all users that the selection, positioning and installation of all materials and devices which make up the complete automation system, must comply with the European Directives 2006/42/CE (Machinery Directive), 2004/108/CE (electromagnetic compatibility), 2006/95/CE (low voltage electrical equipment). In order to ensure a suitable level of safety, besides complying with local regulations, it is advisable to comply also with the above mentioned Directives in all extra European countries.

⚠ **WARNING** Under no circumstances must the product be used in explosive atmospheres or surroundings that may prove corrosive and damage parts of the product.

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

⚠ **WARNING** All installation, maintenance, cleaning or repair operations on any part of the system must be performed exclusively by qualified personnel with the power supply disconnected working in strict compliance with the electrical standards and regulations in force in the nation of installation.

⚠ **WARNING** Using spare parts not indicated by **DEA** System and/or incorrect re-assembly can create risk to people, animals and property and also damage the product. For this reason, always use only the parts indicated by **DEA** System and scrupulously follow all assembly instructions.

⚠ **WARNING** Incorrect assessment of the impact forces can cause serious damage to people, animals or things. **DEA** System reminds the installer must verify that the impact forces, measured as indicated by the standard EN 12445, are actually below the limits set by the standard EN12453.

⚠ **WARNING** Any external security devices used for compliance with the limits of impact forces must be conform to standard EN12978.

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

2 PRODUCT DESCRIPTION

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

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

3 TECHNICAL DATA

	TYPE 00			TYPE 01			TYPE 02	TYPE 03		
	LIVI 5/24	LIVI 8/24	GULLIVER	GEKO	LOOK MAC	LIVI 500 LIVI 502	LIVI 902/24 LIVI 905/24	PASS	STOP	
									4÷5 mt	≥ 6 mt
Power supply (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)									
Rated power transformer (VA)	80 VA (230/22V)		250 VA (230/22V)	120 VA (230/22V)	150 VA (230/22V)				150 VA (230/22V)	250 VA* (230/22V)
Fuse F2 (A) (transformer)	2A		3,15A	2A	3,15A		2A		3,15A	4A*
Batteries	2x 12V 1,3A		2x 12V 4A	2x 12V 1,3A				2x 12V 4A		
Fuse F1 (A) (batteries input)	15A									
Outputs 24V motors (maximum output current) (A)	1x 5A		1x 10A	2x 5A					2x 5A	2x 7A*
	Warning: The above values are calculated by taking the maximum power supplied by the respective processors. In absolute terms, the maximum current from each output must not exceed 10A.									
Auxiliaries power supply output	+24 V ⎓ max 200mA									
"Warning" output	+24 V ⎓ max 15 W									
Electric lock output	24V ⎓ max 5W or max 1 art. 110									
Flashing light output	24 V ⎓ max 15W									
Operating temperature range (°C)	-20÷50 °C									
Receiver frequency	433,92 MHz									
Transmitters type of coding	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch									
Max remote controllers managed	100									

* Values for STOP with boom ≥ 6 mt.

CONFIGURATION OF THE CONTROL PANEL

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

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

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

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

FIRST CONTROL BOARD IGNITION

Configuration after the first ignition

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

1. Apply power, the display shows in sequence the writing "rES-" and "TYPE" flashing;
2. Press the OK button and hold for 5 seconds until the display shows d000 on the display;
3. Acting on the + and - keys, select the desired configuration depending on the type of installation (es. d002) and confirm by pressing the OK button;
   At this point, the selection will be stored and reloaded each time in the future.
4. Follow signs, "TYPE", "-00-" followed by the symbol of closed gate "----".

Following ignitions

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

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

Modify the existing configuration

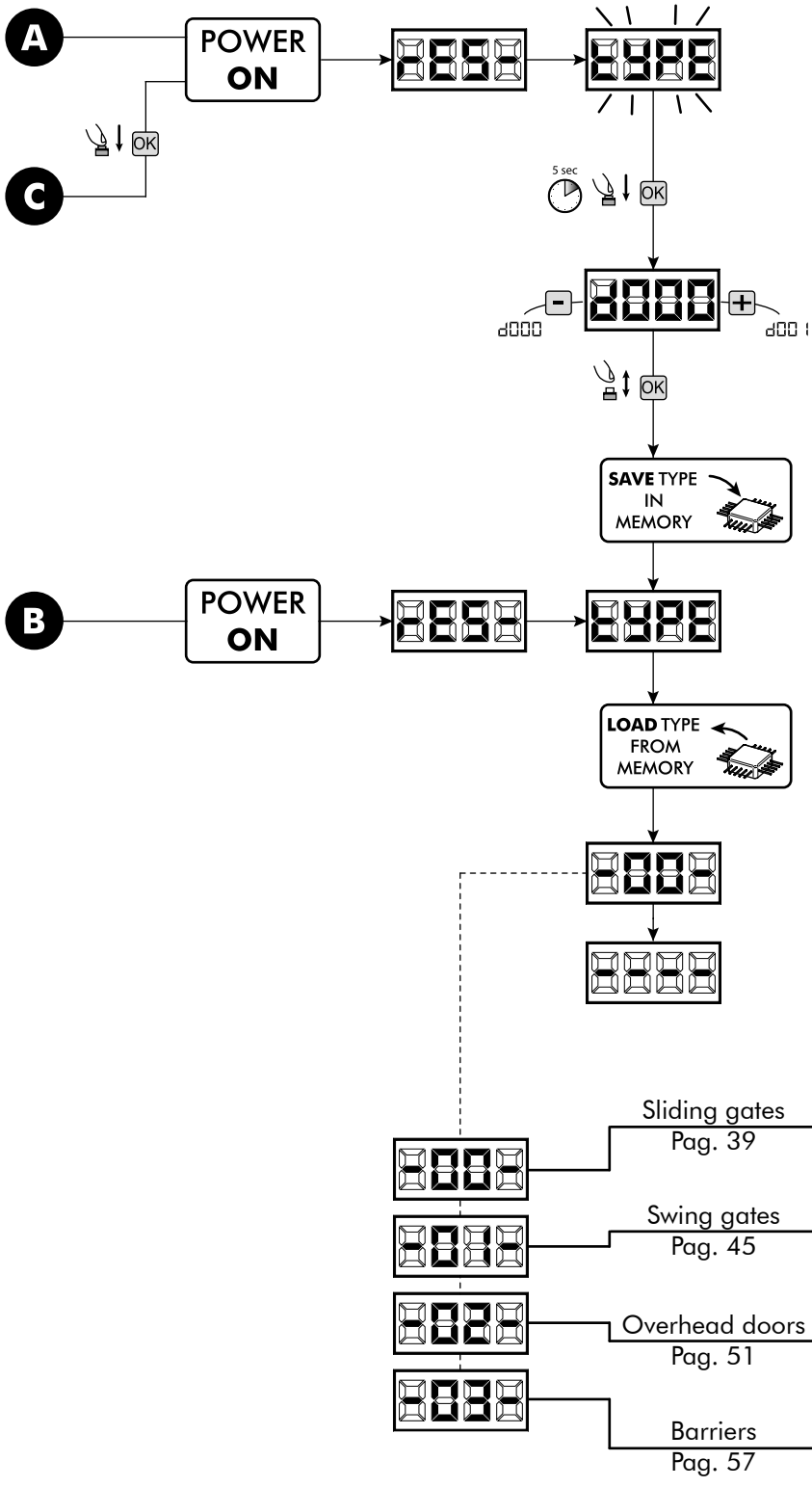
C If you have already saved a configuration and you want to change it, proceed as follows:

1. Hold down the OK button and give power, the display shows in sequence the writing "rES-" and "TYPE" flashing;
2. Press the OK button and hold for 5 seconds until the display shows d000 (the value changes to match the previous configuration used) on the display;
3. Acting on the + and -, select the new desired configuration depending on the type of installation (es. d002) and confirm by pressing the OK button;

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

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

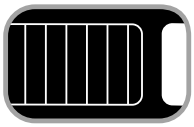
4. Follow signs, "TYPE", "-00-" followed by the symbol of closed gate "----".



To the Standard Programming

dea system

NOTES



4.1
SLIDING GATES CONFIGURATION

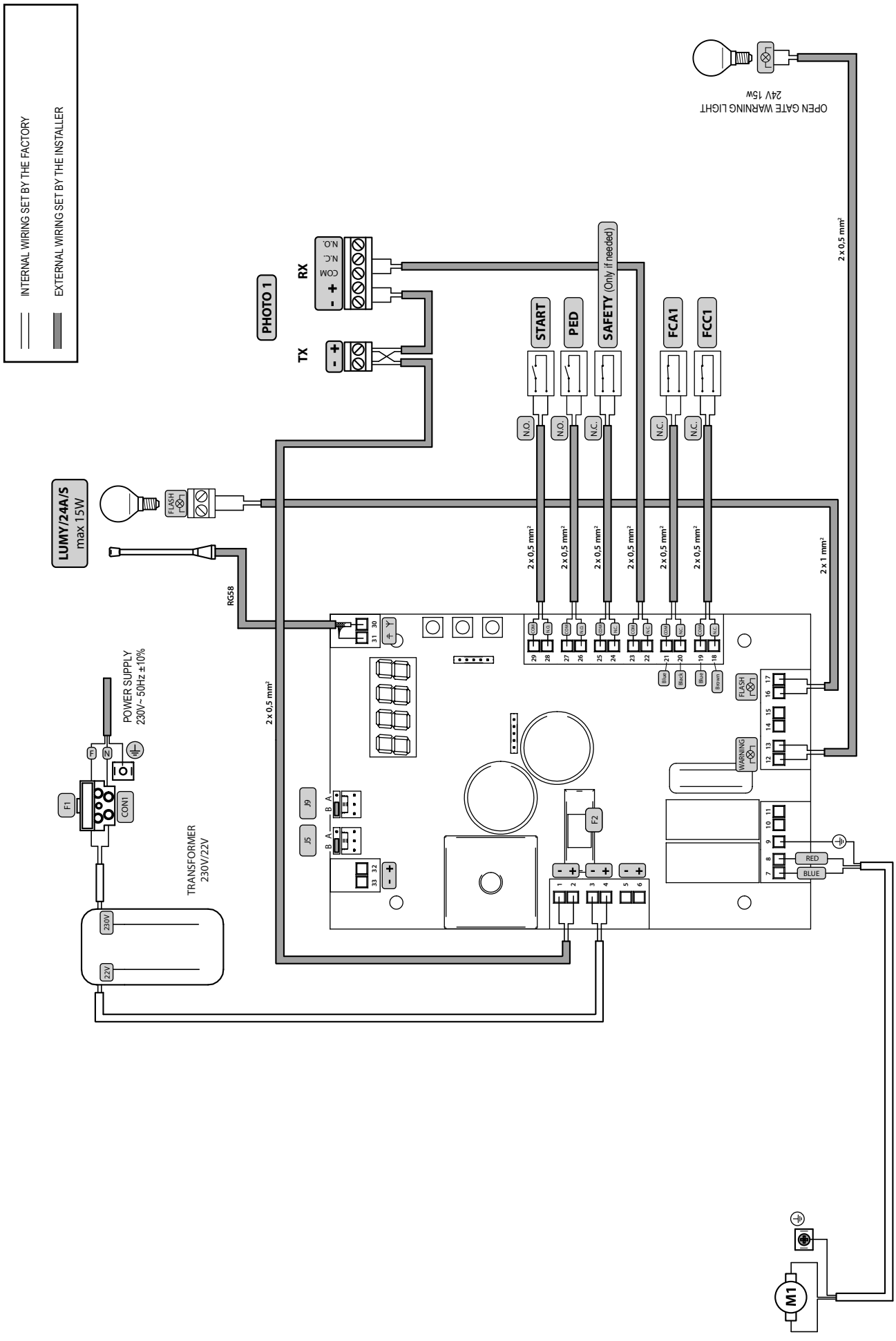
ELECTRICAL CONNECTIONS

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

Table 1 "terminal board connections"

1-2	+24VAUX	+24 V ⎓ power supply output for auxiliary devices 200mA		
3-4	22 V ~	22 V ~ transformer power supply input		
5-6	24VBatt	24 V ⎓ battery power supply or photovoltaic accumulator Green Energy input (follow carefully polarity indications).		
7-8	M1	Operator 1 output		
9	⏚	Connection of motors metallic parts		
10-11	M2	Operator 2 output (if present)		
12-13	WARNING	24 V ⎓ max 15 W output for open gate fix/flashing warning light (if P052=0/1) or courtesy light (if P052>1)		
14-15	ELETTR	Electric-lock output max 1 art. 110 (if P062=0) or 24V ⎓ output max 5W configurable (if P062≠0)		
16-17	FLASH	24 V ⎓ Flashing light output max 15W art. Lumy/24A/S		
18-19	FCC 1	**18 - N.C.** **19 - Com**	Input 6 FCC 1. If it intervenes it stops M1 closing. **If unused, short circuit**.	If the installation requires different commands and / or additional to the standard, you can configure each input to the required rate. **Refer to Chapter "Advanced Programming".**
20-21	FCA 1	**20 - N.C.** **21 - Com**	Input 5 FCA 1. If it intervenes it stops M1 opening. **If unused, short circuit**.	
22-23	PHOTO 1	**22 - N.C.** **23 - Com**	Input 4 PHOTO 1. When enabled (see parameter P050 in the table), activation of PHOTO 1 provokes: an inversion of direction (during closing), the arrest of the movement (during opening), prevent the start (gate closed). **If unused, short circuit**.	
24-25	SAFETY	**24 - N.C.** **25 - Com**	Input 3 SAFETY. If activated, it causes the inversion. See P055 and P056 on the parameters table. **If unused, short circuit**.	
26-27	PED	**26 - N.O.** **27 - Com**	Input 2 PED. If activated, it opens motor nr. 1 only.	
28-29	START	**28 - N.O.** **29 - Com**	Input 1 START. In case of intervention it provokes: the operator opening or closing. It may operate as "inversion" mode (P49=0) or "step by step" mode (P49=1).	
30	Y	Aerial signal input		
31	⏚	Ground aerial input		
32-33	DEA_NET	DEA_NET net input (unused at the moment)		
CON 1		230 V ~ ±10% (50/60 Hz) power supply input		
J5 B A / J9 B A		Encoder selection Jumper: •A position = operators with encoder (remind to set P029=0) •B position = operators without encoder (remind to set P029=1)		




INTERNAL WIRING SET BY THE FACTORY
EXTERNAL WIRING SET BY THE INSTALLER
OPEN GATE WARNING LIGHT
24V 15W
2 x 0,5 mm²
PHOTO 1
RX
TX
N.O.
N.C.
COM
START
PED
SAFETY (Only if needed)
FCA1
FCC1
LUMY/24A/S
max 15W
FLASH
RG58
2 x 0,5 mm²
2 x 1 mm²
POWER SUPPLY
230V~ 50Hz ±10%
F1
CON1
TRANSFORMER
230V/22V
230V
22V
J9
J5
F2
WARNING
RED
BLUE
M1

STANDARD PROGRAMMING

1 Power Supply

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



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

2 Visualisation of inputs and operations-counter status

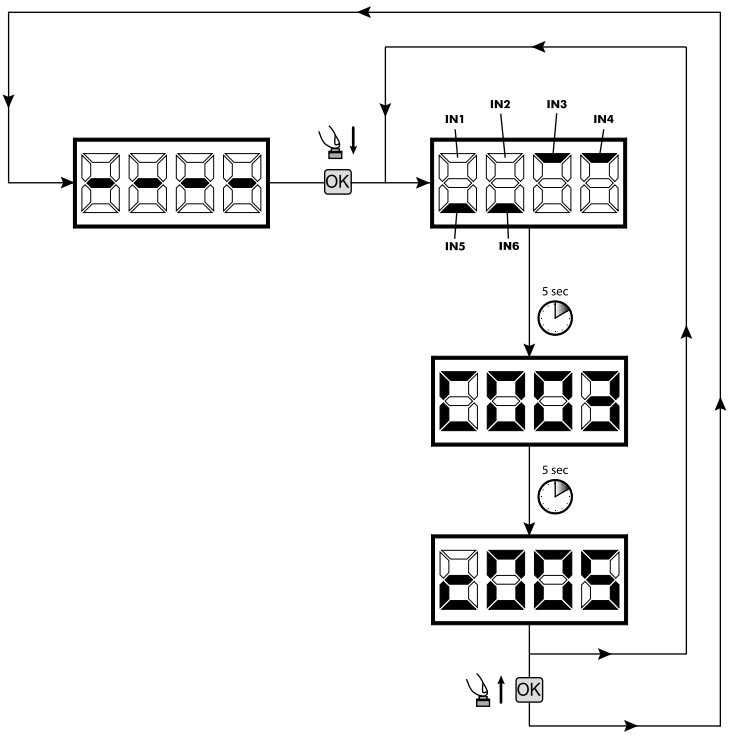
1. Press the OK key for 15 seconds;
2. The display will show respectively:
   Inputs status (check it's correct);

   OPEN CONTACT

   CLOSE CONTACT

   Total operations counter (* see P064):
   i.e.: C003 = 3x100* = 3000 operations performed

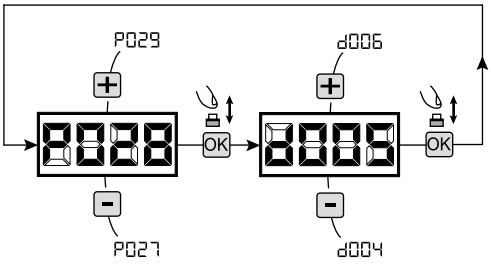
   Maintenance operations-counter (* see P065):
   i.e.: c005 = 5*x500 = 2500 operations remaining before the maintenance intervention request (c--- = manoeuvres-counter disabled)
3. Hold down the OK key to display a cyclic 3 options, or release the OK button to exit the parameter.



3 Selection type of operators

! IMPORTANT !

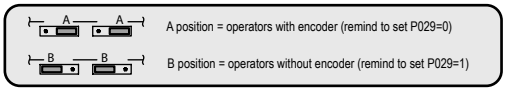
1. Scroll down the parameters with + and - keys until you visualise P028;
2. Access the parameter by pressing the OK key;
3. Acting on + and - keys, set:
   - d005=LIVI 5/24;
   - d006=LIVI 8/24;
   - d007=GULLIVER;
4. Confirm your choice by pressing the OK key (display returns again to P028).



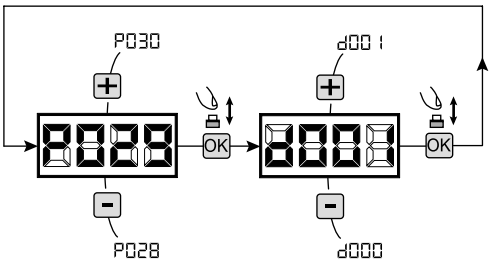
4 Selection operating with or without encoder

! IMPORTANT !

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

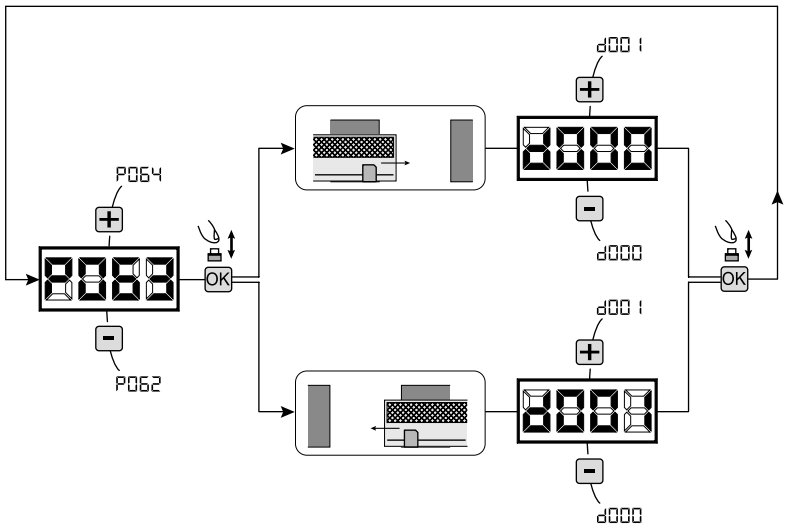


1. Scroll down the parameters with + and - keys until you visualise P029;
2. Access the parameter by pressing the OK key;
3. Acting on + and - keys, set:
   - d000=for operators with encoder;
   - d001=for operators without encoder;
4. Confirm your choice by pressing the OK key (display returns again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



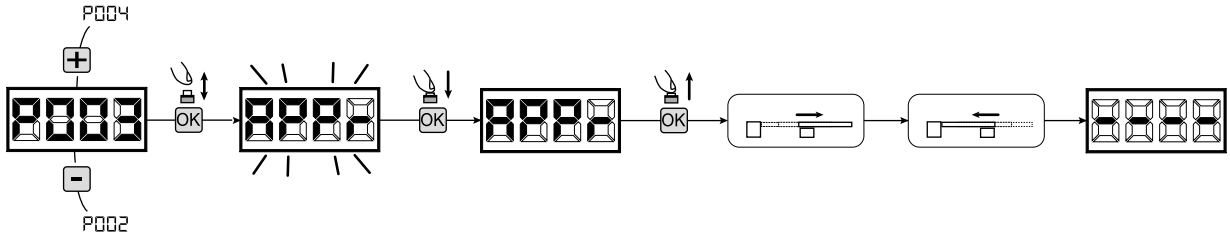
5 Selection of direction of motion

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



6 Motor stroke learning

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

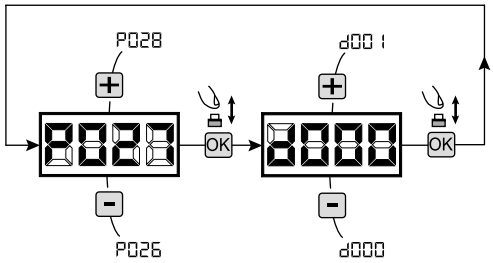


7 Transmitters learning

7.1 Transmitters coding selection

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

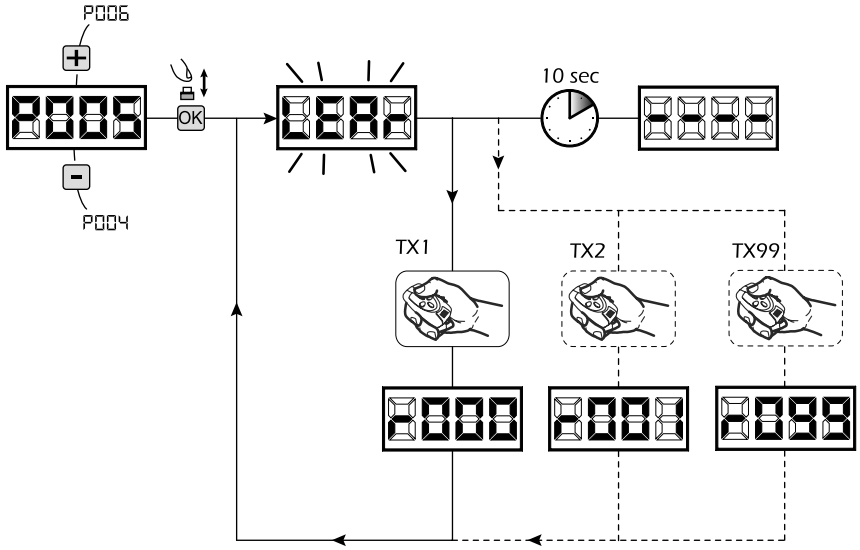
Warning: If you need to vary the type of encoding, and only if other remotes with different encoding are memorized, you need to erase memory (P004) **AFTER** you have set the new encoding.



7.2 Learning

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

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

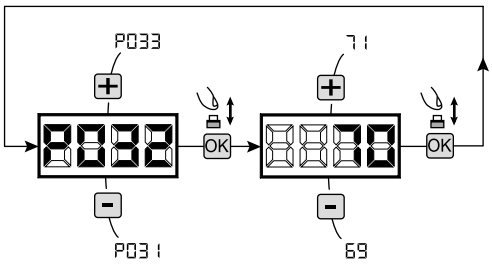


8 Adjustment of operating parameters

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

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

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



9 Programming complete

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

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

DEA dea system

NOTES

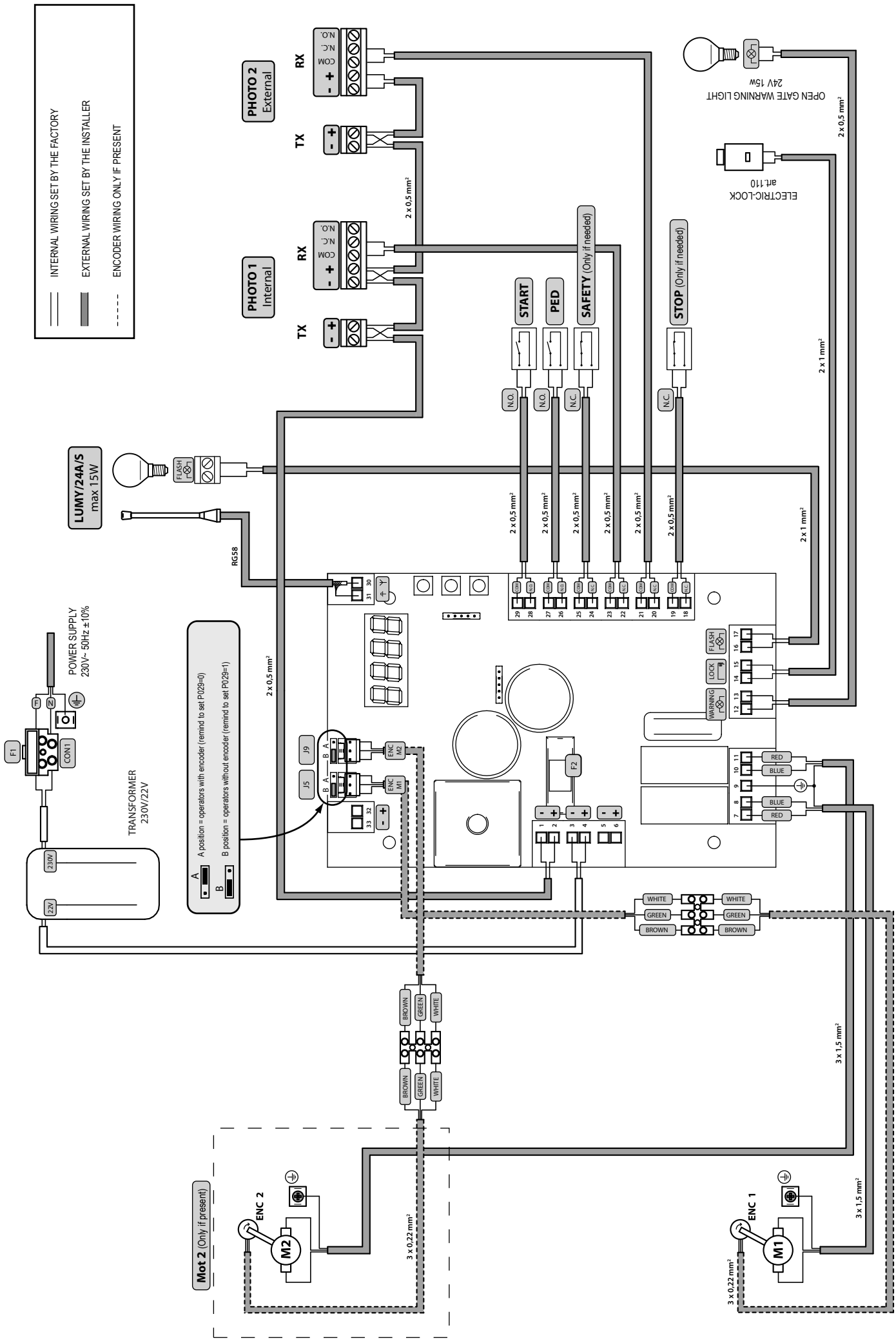
4.2 SWING GATES CONFIGURATION

ELECTRICAL CONNECTIONS

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

Table 1 "terminal board connections"

1-2	+24VAUX	+24 V ⎓ power supply output for auxiliary devices 200mA		
3-4	22 V ~	22 V ~ transformer power supply input		
5-6	24VBatt	24 V ⎓ battery power supply or photovoltaic accumulator Green Energy input (follow carefully polarity indications).		
7-8	M1	Operator 1 output		
9	⏚	Connection of motors metallic parts		
10-11	M2	Operator 2 output (if present)		
12-13	WARNING	24 V ⎓ max 15 W output for open gate fix/flashing warning light (if P052=0/1) or courtesy light (if P052>1)		
14-15	ELETTR	Electric-lock output max 1 art. 110 (if P062=0) or 24V ⎓ output max 5W configurable (if P062≠0)		
16-17	FLASH	24 V ⎓ Flashing light output max 15W art. Lumy/24A/S		
18-19	STOP	**18 - N.C.** / **19 - Com**	Input 6 STOP. In case of intervention, it stops the movement of both motors during any operation. **If unused, short circuit**.	If the installation requires different commands and / or additional to the standard, you can configure each input to the required rate. **Refer to Chapter "Advanced Programming".**
20-21	PHOTO 2	**20 - N.C.** / **21 - Com**	Input 5 PHOTO 2. When enabled (see parameter P051 in the table), activation of PHOTO 2 provokes: an inversion of direction (during closing), the arrest of the movement (during opening), prevent the start (gate closed). **If unused, short circuit**.	
22-23	PHOTO 1	**22 - N.C.** / **23 - Com**	Input 4 PHOTO 1. When enabled (see parameter P050 in the table), activation of PHOTO 1 provokes: an inversion of direction (during closing), the arrest of the movement (during opening), prevent the start (gate closed). **If unused, short circuit**.	
24-25	SAFETY	**24 - N.C.** / **25 - Com**	Input 3 SAFETY. If activated, it causes the inversion. See P055 and P056 on the parameters table. **If unused, short circuit**.	
26-27	PED	**26 - N.O.** / **27 - Com**	Input 2 PED. If activated, it opens motor nr. 1 only.	
28-29	START	**28 - N.O.** / **29 - Com**	Input 1 START. In case of intervention it provokes: the operator opening or closing. It may operate as "inversion" mode (P49=0) or "step by step" mode (P49=1).	
30	Y	Aerial signal input		
31	⏚	Ground aerial input		
32-33	DEA_NET	DEA_NET net input (unused at the moment)		
CON 1		230 V ~ ±10% (50/60 Hz) power supply input		
J5 B A / J9 B A		Encoder selection Jumper: •A position = operators with encoder (remind to set P029=0) •B position = operators without encoder (remind to set P029=1)		


INTERNAL WIRING SET BY THE FACTORY
EXTERNAL WIRING SET BY THE INSTALLER
ENCODER WIRING ONLY IF PRESENT
PHOTO 2 External
PHOTO 1 Internal
TX
RX
COM
N.C.
N.O.
OPEN GATE WARNING LIGHT 24V 15W
ELECTRIC-LOCK art.110
START
PED
SAFETY (Only if needed)
STOP (Only if needed)
LUMY/24A/S max 15W
FLASH
RG58
2 x 0,5 mm²
2 x 1 mm²
POWER SUPPLY 230V~ 50Hz ±10%
TRANSFORMER 230V/22V
A position = operators with encoder (remind to set P029=0)
B position = operators without encoder (remind to set P029=1)
WARNING
LOCK
ENC M2
ENC M1
RED
BLUE
WHITE
GREEN
BROWN
3 x 1,5 mm²
3 x 0,22 mm²
Mot 2 (Only if present)
ENC 2
ENC 1
M2
M1

STANDARD PROGRAMMING

1 Power Supply

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



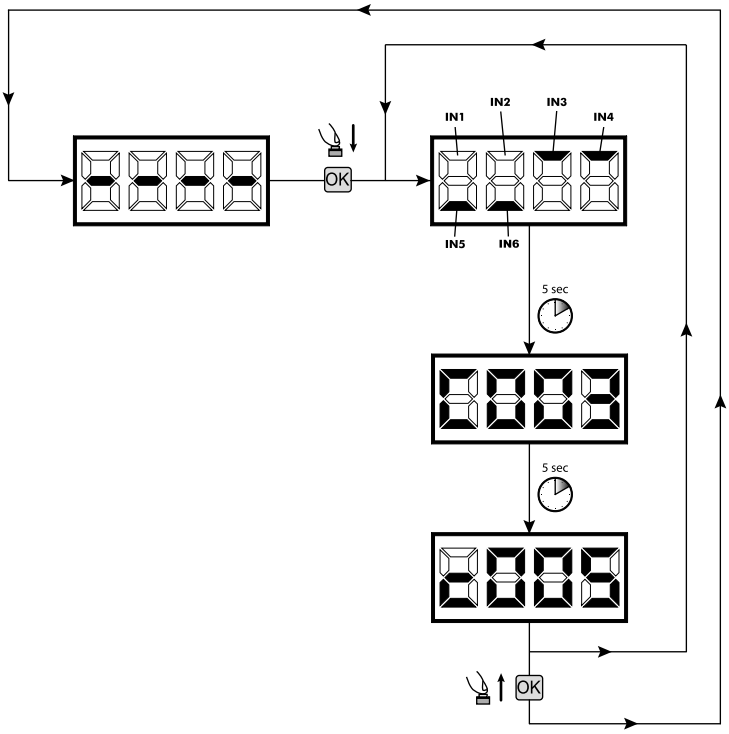
***** If the control panel has already been programmed and the power fails or is switched off - once power is returned and a START command is given, the position reset procedure is performed (see "rESP" in the table "WORKING STATUS MESSAGES" on page 68.

2 Visualisation of inputs and operations-counter status

1. Press the OK key for 15 seconds;
2. The display will show respectively:
   Inputs status (check it's correct);
   - OPEN CONTACT
   - CLOSE CONTACT

   Total operations counter (* see P064):
   i.e.: C003 = 3x100* = 3000 operations performed

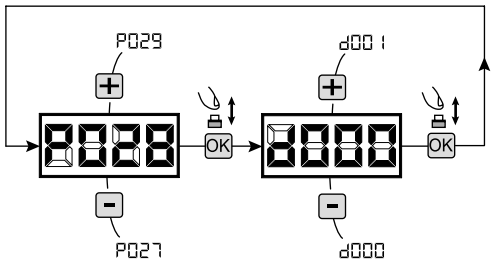
   Maintenance operations-counter (* see P065):
   i.e.: c005 = 5*x500 = 2500 operations remaining before the maintenance intervention request (c--- = manoeuvres-counter disabled)
3. Hold down the OK key to display a cyclic 3 options, or release the OK button to exit the parameter.



3 Selection type of operators

! IMPORTANT !

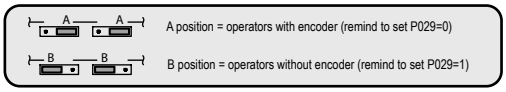
1. Scroll down the parameters with + and - keys until you visualise P028;
2. Access the parameter by pressing the OK key;
3. Acting on + and - keys, set:
   - d000=GEKO;
   - d001=LOOK - MAC;
   - d002=GHOST;
   - d003=LIVI 500/502;
4. Confirm your choice by pressing the OK key (display returns again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



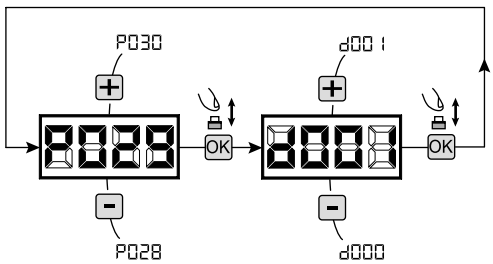
4 Selection operating with or without encoder

! IMPORTANT !

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

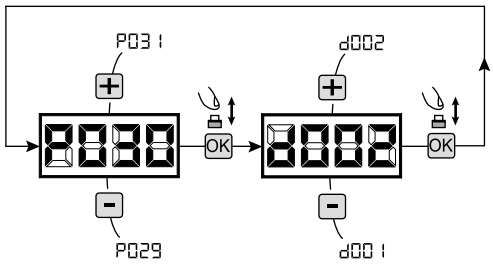


1. Scroll down the parameters with + and - keys until you visualise P029;
2. Access the parameter by pressing the OK key;
3. Acting on + and - keys, set:
   - d000=for operators with encoder;
   - d001=for operators without encoder;
4. Confirm your choice by pressing the OK key (display returns again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



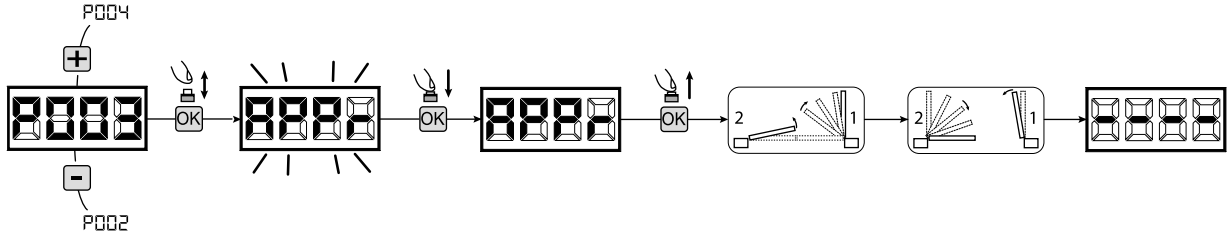
5 Selection 1 or 2 operators functioning

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



6 Motor stroke learning

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

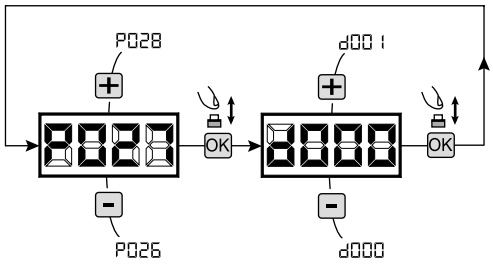


7 Transmitters learning

7.1 Transmitters coding selection

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

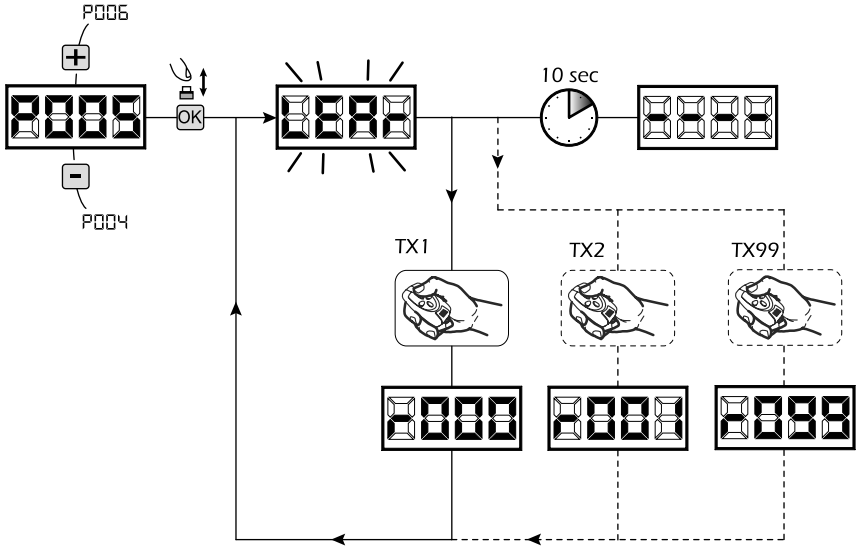
Warning: If you need to vary the type of encoding, and only if other remotes with different encoding are memorized, you need to erase memory (P004) **AFTER** you have set the new encoding.



7.2 Learning

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

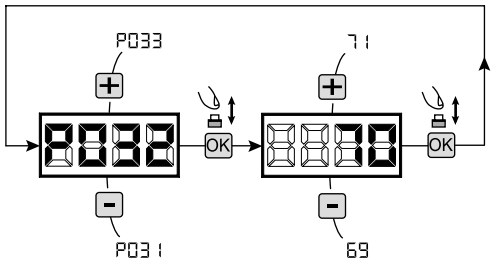
Warning: In the case of rolling code remotes, the receiver can be put into learning mode by pressing the hidden button on a remote control previously learned.



8 Adjustment of operating parameters

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

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



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

9 Programming complete

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

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

DEA® dea system

NOTES

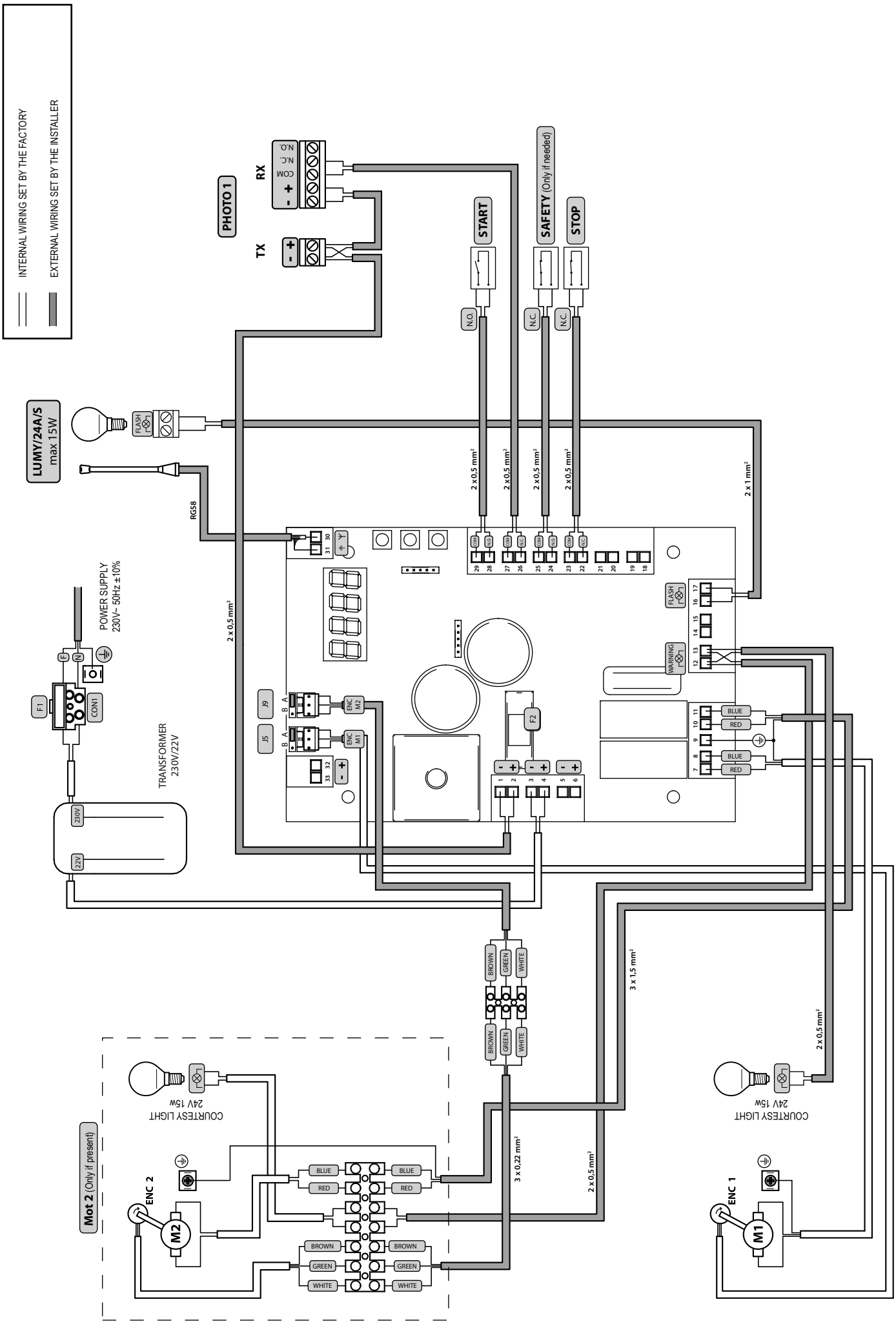
4.3 OVERHEAD DOORS CONFIGURATION

ELECTRICAL CONNECTIONS

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

Table 1 "terminal board connections"

1-2	+24VAUX	+24 V ⎓ power supply output for auxiliary devices 200mA		
3-4	22 V ~	22 V ~ transformer power supply input		
5-6	24VBatt	24 V ⎓ battery power supply or photovoltaic accumulator Green Energy input (follow carefully polarity indications).		
7-8	M1	Operator 1 output		
9	⏚	Connection of motors metallic parts		
10-11	M2	Operator 2 output (if present)		
12-13	WARNING	24 V ⎓ max 15 W output for open gate fix/flashing warning light (if P052=0/1) or courtesy light (if P052>1)		
14-15	ELETTR	Electric-lock output max 1 art. 110 (if P062=0) or 24V ⎓ output max 5W configurable (if P062≠0)		
16-17	FLASH	24 V ⎓ Flashing light output max 15W art. Lumy/24A/S		
18-19		**18 - N.O.** / **19 - Com**	Input 6. Unused.	If the installation requires different commands and / or additional to the standard, you can configure each input to the required rate. **Refer to Chapter "Advanced Programming".**
20-21		**20 - N.O.** / **21 - Com**	Input 5. Unused.	
22-23	STOP	**22 - N.C.** / **23 - Com**	Input 4 STOP. In case of intervention, it stops the movement of both motors during any operation. **If unused, short circuit**.	
24-25	SAFETY	**24 - N.C.** / **25 - Com**	Input 3 SAFETY. If activated, it causes the inversion. See P055 and P056 on the parameters table. **If unused, short circuit**.	
26-27	PHOTO 1	**26 - N.C.** / **27 - Com**	Input 2 PHOTO 1. When enabled (see parameter P050 in the table), activation of PHOTO 1 provokes: an inversion of direction (during closing), the arrest of the movement (during opening), prevent the start (gate closed). **If unused, short circuit**.	
28-29	START	**28 - N.O.** / **29 - Com**	Input 1 START. In case of intervention it provokes: the operator opening or closing. It may operate as "inversion" mode (P49=0) or "step by step" mode (P49=1).	
30	Y	Aerial signal input		
31	⏚	Ground aerial input		
32-33	DEA_NET	DEA_NET net input (unused at the moment)		
CON 1		230 V ~ ±10% (50/60 Hz) power supply input		
J5 B A / J9 B A		Encoder selection Jumper: •A position = operators with encoder (remind to set P029=0) •B position = operators without encoder (remind to set P029=1)		


INTERNAL WIRING SET BY THE FACTORY
EXTERNAL WIRING SET BY THE INSTALLER
PHOTO 1
RX
TX
COM
N.C.
N.O.
START
SAFETY (Only if needed)
STOP
N.O.
N.C.
N.C.
LUMY/24A/S
max 15W
FLASH
RG58
2 x 0,5 mm²
2 x 1 mm²
POWER SUPPLY
230V~ 50Hz ±10%
F1
CON1
TRANSFORMER
230V/22V
230V
22V
J9
J5
ENC M2
ENC M1
F2
WARNING
BLUE
RED
BROWN
GREEN
WHITE
3 x 1,5 mm²
3 x 0,22 mm²
COURTESY LIGHT
24V 15W
Mot 2 (Only if present)
ENC 2
M2
ENC 1
M1

STANDARD PROGRAMMING

1 Power Supply

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



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

2 Visualisation of inputs and operations-counter status

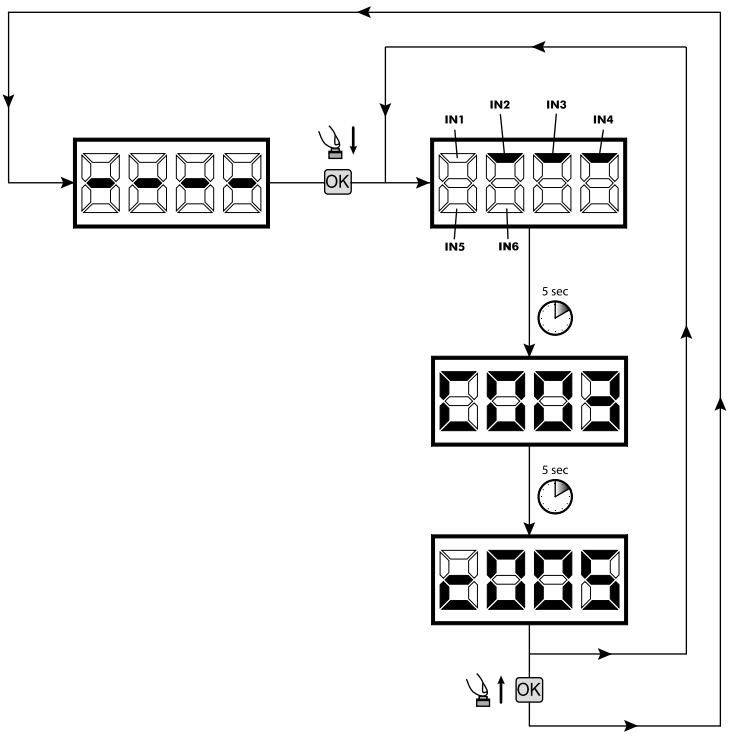
1. Press the OK key for 15 seconds;
2. The display will show respectively:
   Inputs status (check it's correct);

   OPEN CONTACT

   CLOSE CONTACT

   Total operations counter (* see P064):
   i.e.: C003 = 3x100* = 3000 operations performed

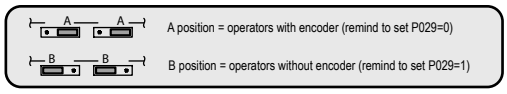
   Maintenance operations-counter (* see P065):
   i.e.: c005 = 5*x500 = 2500 operations remaining before the maintenance intervention request (c--- = manoeuvres-counter disabled)
3. Hold down the OK key to display a cyclic 3 options, or release the OK button to exit the parameter.



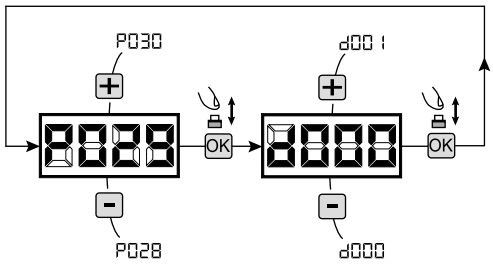
3 Selection operating with or without encoder

! IMPORTANT !

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

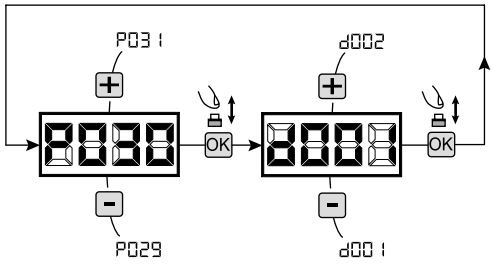


1. Scroll down the parameters with + and - keys until you visualise P029;
2. Access the parameter by pressing the OK key;
3. Acting on + and - keys, set:
   - d000=for operators with encoder;
   - d001=for operators without encoder;
4. Confirm your choice by pressing the OK key (display returns again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



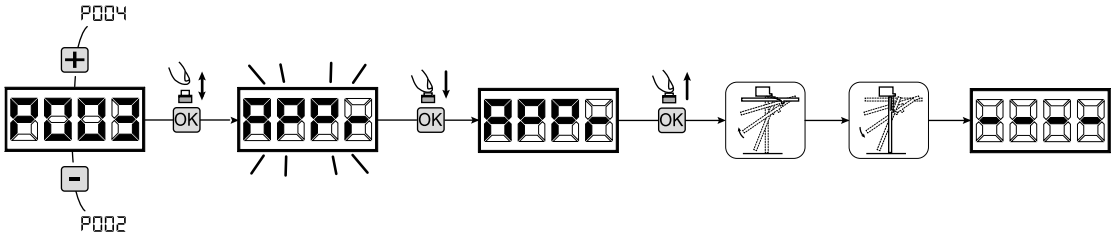
4 Selection 1 or 2 operators functioning

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



5 Motor stroke learning

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

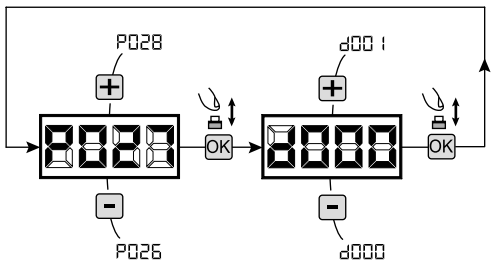


6 Transmitters learning

7.1 Transmitters coding selection

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

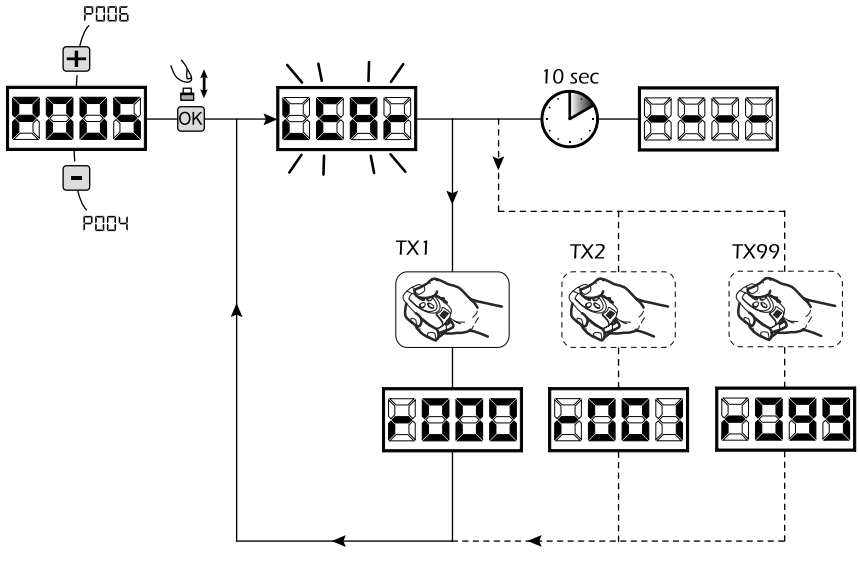
Warning: If you need to vary the type of encoding, and only if other remotes with different encoding are memorized, you need to erase memory (P004) **AFTER** you have set the new encoding.



7.2 Learning

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

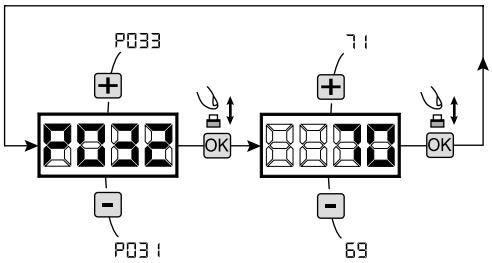
Warning: In the case of rolling code remotes, the receiver can be put into learning mode by pressing the hidden button on a remote control previously learned.



7 Adjustment of operating parameters

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

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



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

8 Programming complete

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

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

DEA dea system

NOTES

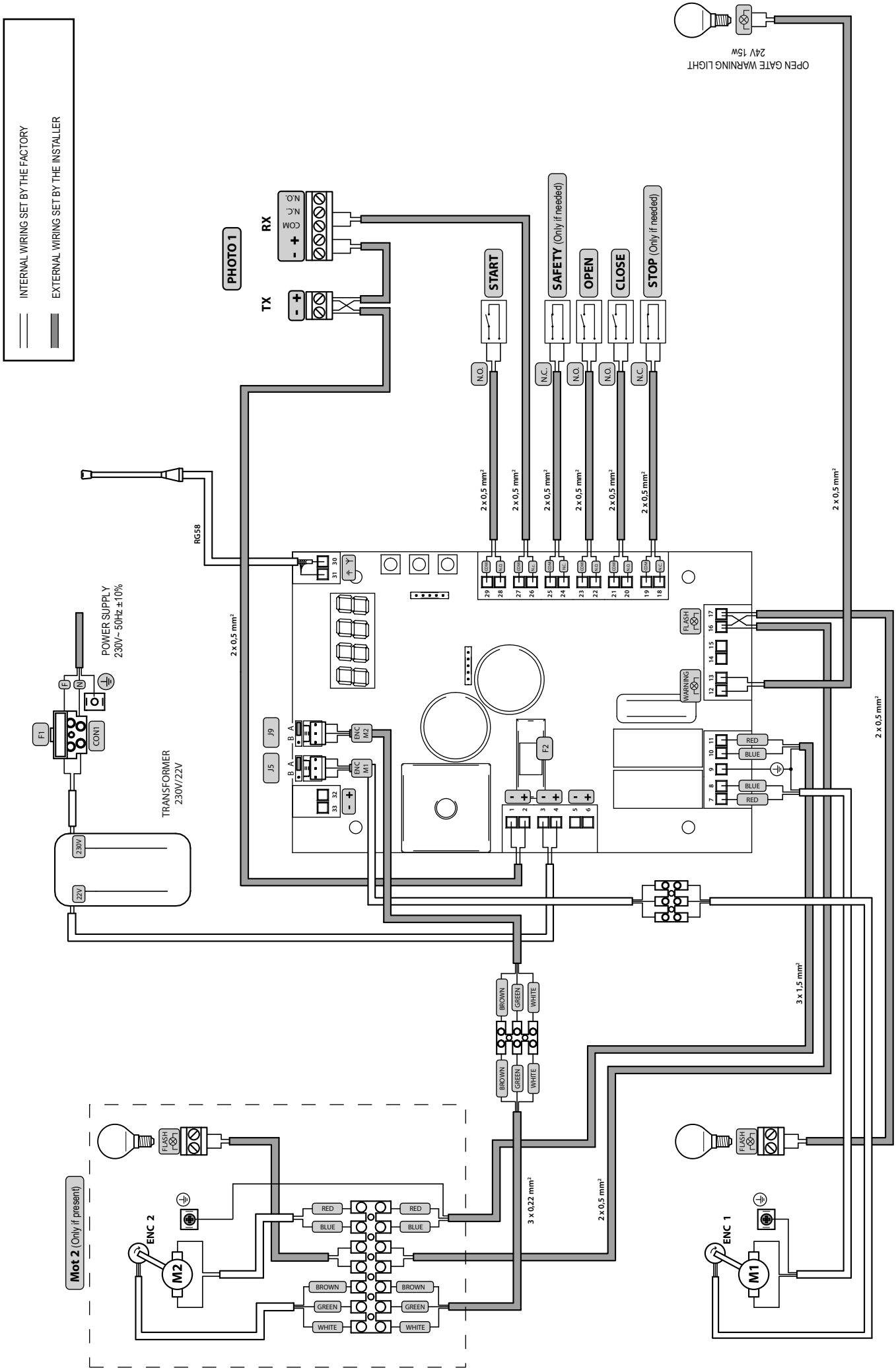
4.4 BARRIERS CONFIGURATION

ELECTRICAL CONNECTIONS

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

Table 1 "terminal board connections"

1-2	+24VAUX	+24 V ⎓ power supply output for auxiliary devices 200mA		
3-4	22 V ~	22 V ~ transformer power supply input		
5-6	24VBatt	24 V ⎓ battery power supply or photovoltaic accumulator Green Energy input (follow carefully polarity indications).		
7-8	M1	Operator 1 output		
9	⏚	Connection of motors metallic parts		
10-11	M2	Operator 2 output (if present)		
12-13	WARNING	24 V ⎓ max 15 W output for open gate fix/flashing warning light (if P052=0/1) or courtesy light (if P052>1)		
14-15	ELETTR	Electric-lock output max 1 art. 110 (if P062=0) or 24V ⎓ output max 5W configurable (if P062≠0)		
16-17	FLASH	24 V ⎓ Flashing light output max 15W art. Lumy/24A/S		
18-19	STOP	**18 - N.C.** / **19 - Com**	Input 6 STOP. In case of intervention, it stops the movement of both motors during any operation. **If unused, short circuit**.	If the installation requires different commands and / or additional to the standard, you can configure each input to the required rate. **Refer to Chapter "Advanced Programming".**
20-21	CLOSE	**20 - N.O.** / **21 - Com**	Input 5 CLOSE. If it intervenes, it causes the closing maneuver.	
22-23	OPEN	**22 - N.O.** / **23 - Com**	Input 4 OPEN. If it intervenes it causes the opening maneuver.	
24-25	SAFETY	**24 - N.C.** / **25 - Com**	Input 3 SAFETY. If activated, it causes the inversion. See P055 and P056 on the parameters table. **If unused, short circuit**.	
26-27	PHOTO 1	**26 - N.C.** / **27 - Com**	Input 2 PHOTO 1. When enabled (see parameter P050 in the table), activation of PHOTO 1 provokes: an inversion of direction (during closing), the arrest of the movement (during opening), prevent the start (gate closed). **If unused, short circuit**.	
28-29	START	**28 - N.O.** / **29 - Com**	Input 1 START. In case of intervention it provokes: the operator opening or closing. It may operate as "inversion" mode (P49=0) or "step by step" mode (P49=1).	
30	Y	Aerial signal input		
31	⏚	Ground aerial input		
32-33	DEA_NET	DEA_NET net input (unused at the moment)		
CON 1		230 V ~ ±10% (50/60 Hz) power supply input		
J5 B A / J9 B A		Encoder selection Jumper: •A position = operators with encoder (remind to set P029=0) •B position = operators without encoder (remind to set P029=1)		


INTERNAL WIRING SET BY THE FACTORY
EXTERNAL WIRING SET BY THE INSTALLER
OPEN GATE WARNING LIGHT
24V 15W
PHOTO 1
RX
TX
COM
N.C.
N.O.
START
SAFETY (Only if needed)
OPEN
CLOSE
STOP (Only if needed)
RG58
2 x 0,5 mm²
POWER SUPPLY
230V~ 50Hz ±10%
TRANSFORMER
230V/22V
F1
F2
CON1
J9
J5
ENC M2
ENC M1
FLASH
WARNING
RED
BLUE
BROWN
GREEN
WHITE
3 x 1,5 mm²
3 x 0,22 mm²
Mot 2 (Only if present)
ENC 2
ENC 1
M2
M1

STANDARD PROGRAMMING

1 Power Supply

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



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

2 Visualisation of inputs and operations-counter status

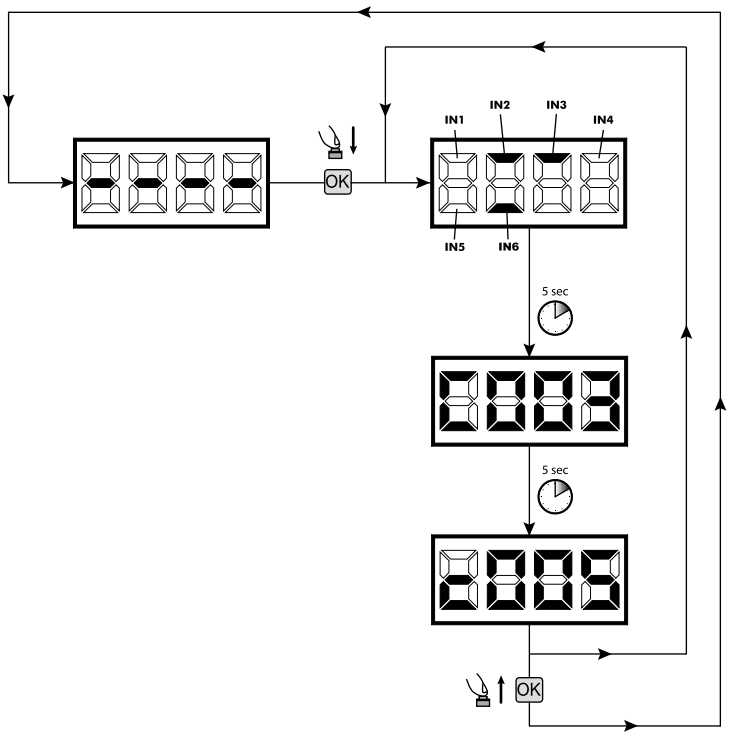
1. Press the OK key for 15 seconds;
2. The display will show respectively:
   Inputs status (check it's correct);

   OPEN CONTACT

   CLOSE CONTACT

   Total operations counter (* see P064):
   i.e.: C003 = 3x100* = 3000 operations performed

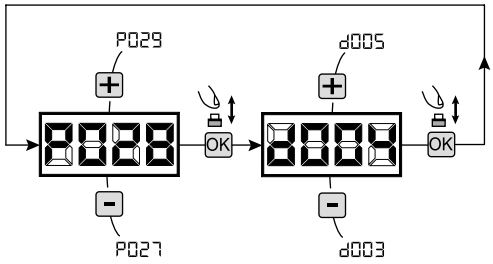
   Maintenance operations-counter (* see P065):
   i.e.: c005 = 5*x500 = 2500 operations remaining before the maintenance intervention request (c--- = manoeuvres-counter disabled)
3. Hold down the OK key to display a cyclic 3 options, or release the OK button to exit the parameter.



3 Selection type of operators

! IMPORTANT !

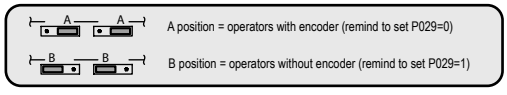
1. Scroll down the parameters with + and - keys until you visualise P028;
2. Access the parameter by pressing the OK key;
3. Acting on + and - keys, set:
   - d003=PASS;
   - d004=STOP;
4. Confirm your choice by pressing the OK key (display returns again to P028).



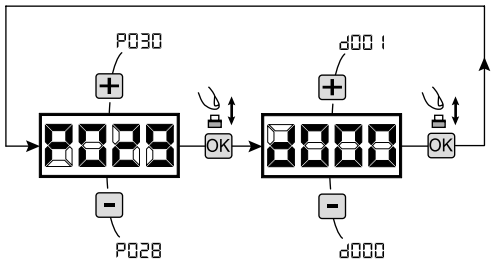
4 Selection operating with or without encoder

! IMPORTANT !

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

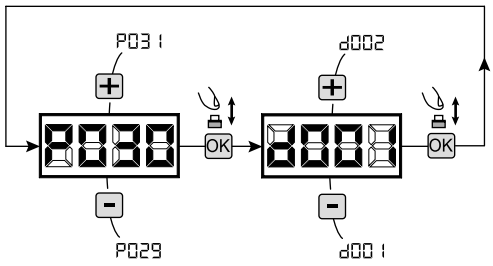


1. Scroll down the parameters with + and - keys until you visualise P029;
2. Access the parameter by pressing the OK key;
3. Acting on + and - keys, set:
   - d000=for operators with encoder;
   - d001=for operators without encoder;
4. Confirm your choice by pressing the OK key (display returns again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



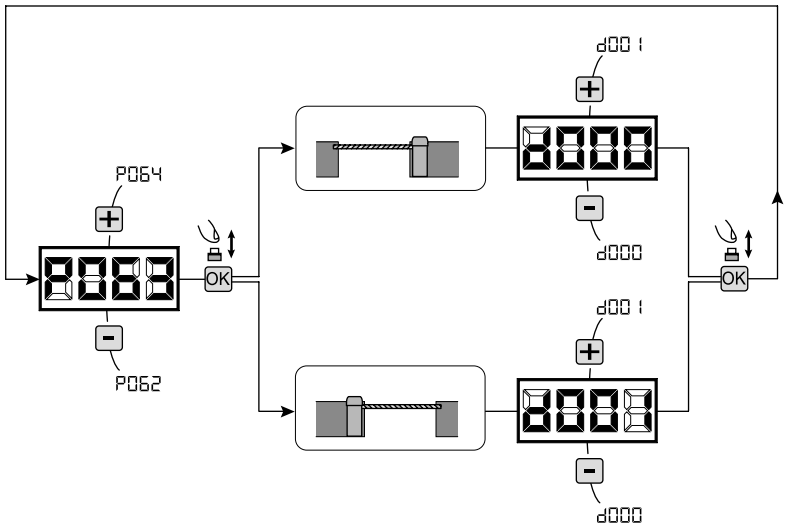
5 Selection 1 or 2 operators functioning

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



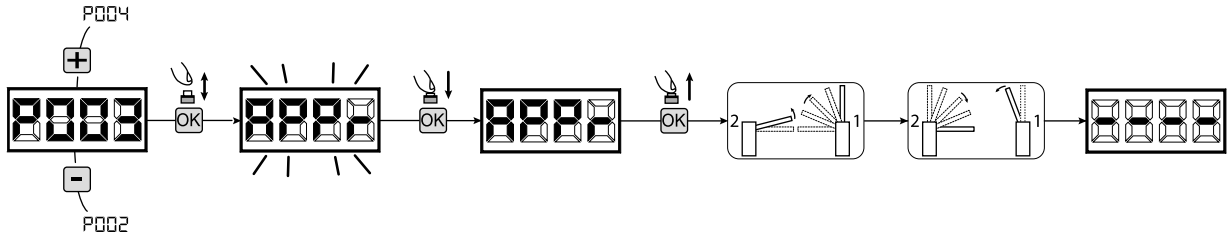
6 Selection of direction of motion

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



7 Motor stroke learning

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

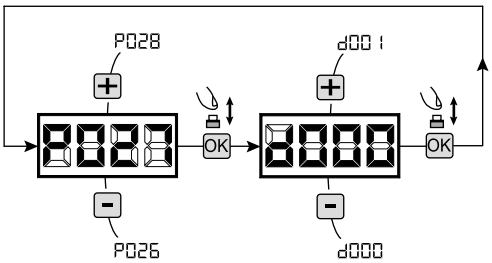


8 Transmitters learning

8.1 Transmitters coding selection

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

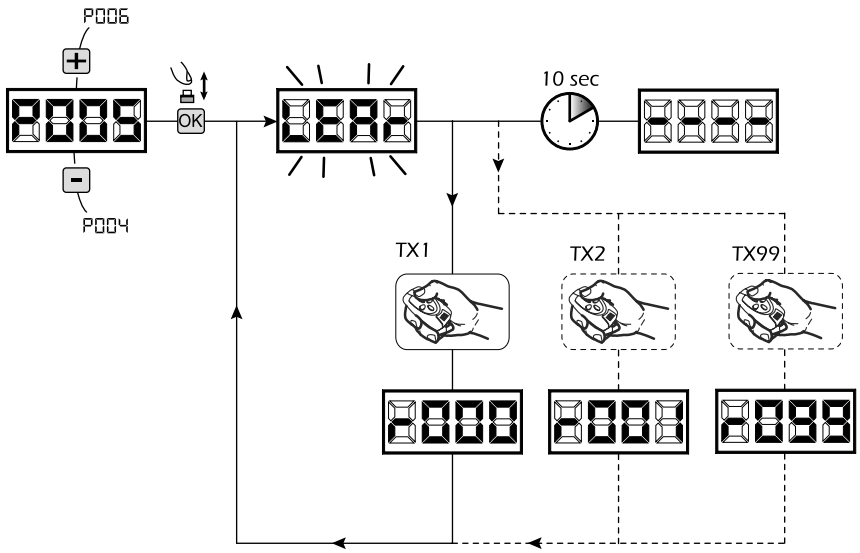
Warning: If you need to vary the type of encoding, and only if other remotes with different encoding are memorized, you need to erase memory (P004) **AFTER** you have set the new encoding.



8.2 Learning

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

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

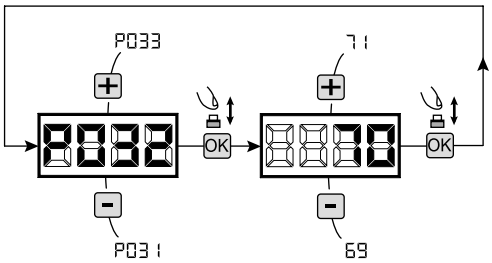


9 Adjustment of operating parameters

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

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

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



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

Recommended values for standard "TYPE 03 - Barriers"

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

10 Programming complete

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

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

DEA® dea system

NOTES

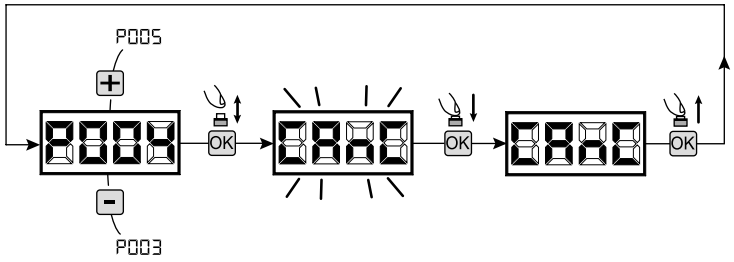
5 ADVANCED PROGRAMMING

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

1 Deletion of memorized transmitters

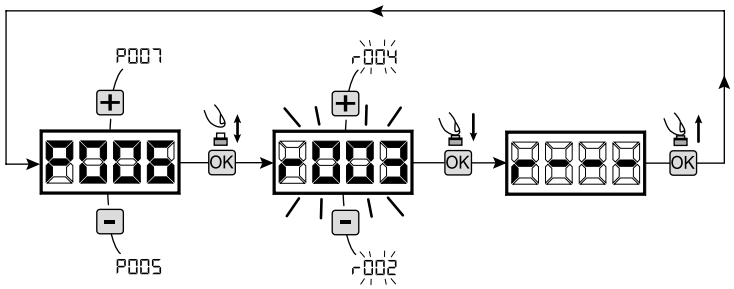
1.1 Deletion of all transmitters

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



1.2 How to search and delete a transmitter

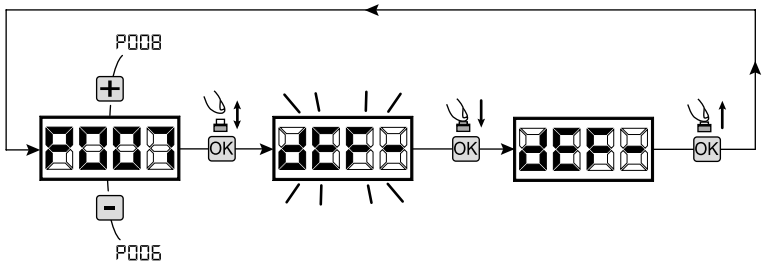
1. Scroll down the parameters until you visualize P006;
2. Confirm by pressing on the OK key;
3. By pressing on + and -, keys, select the transmitter you want to delete (eg. r003);
4. When "r003" flashes, confirm the deletion by pressing the OK key for a few seconds;
5. Release the OK key when appears "r - - -";
6. The selected transmitter is deleted (display shows again P006).



2 Resetting of default parameters

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

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

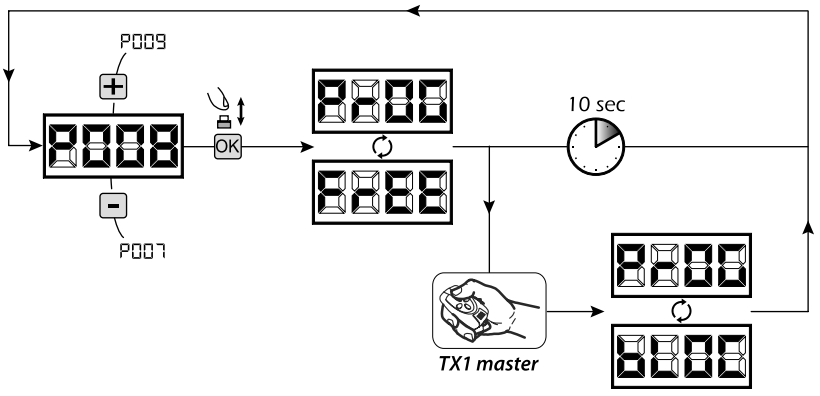


3 Locking-Unlocking access to programming

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

3.1 Locking access to programming

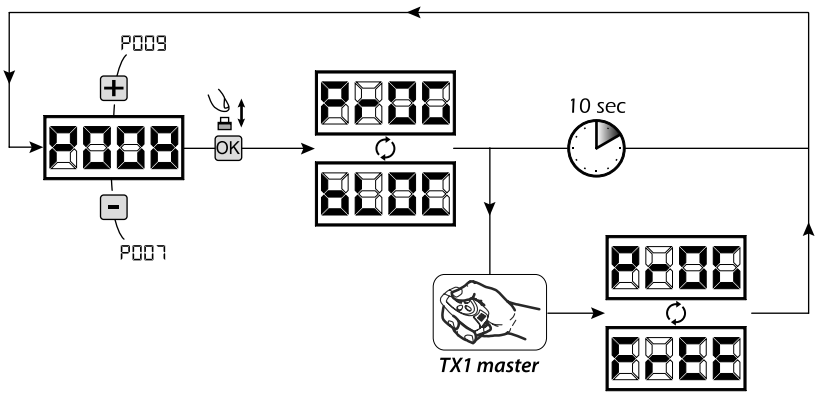
1. Scroll through the parameters with the buttons + and - until the display shows P008;
2. Access the parameter by pressing the button OK;
3. The display shows alternately the writing PrOG/FrEE to indicate that the control board is waiting for the transmission of the block code;
4. Within 10 seconds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



EN

3.2 Unlocking access to programming

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

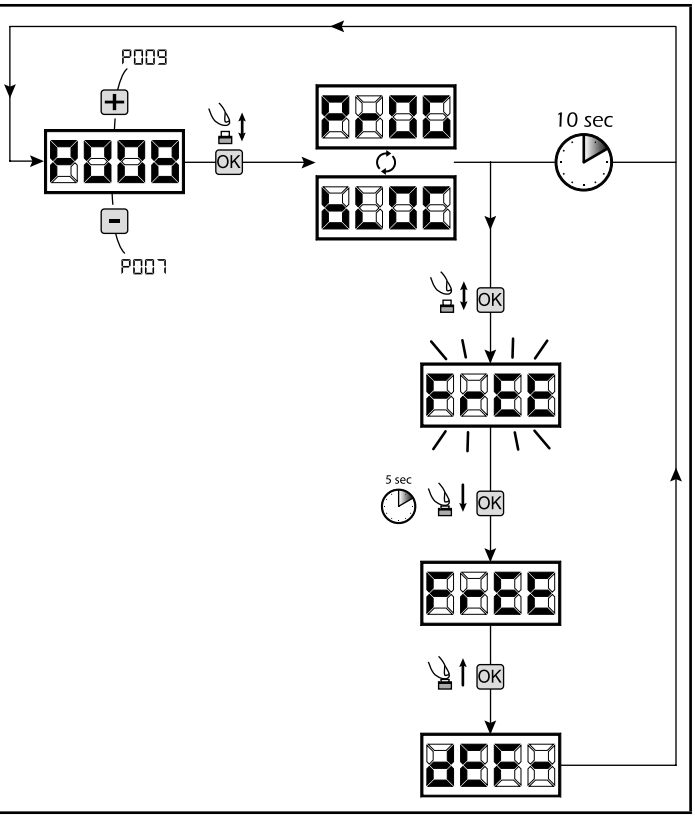


3.3 Unlocking access to programming and global reset

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

The procedure allows the unlocking of the control panel without having to know its unlocking code.
Following this release, you must program the control panel again and adjust all operating parameters, **in particular, remember to properly set the configuration of parameters (P028 - P029 - P030 – operator configuration)**. You will also need to repeat the measurement of impact forces to ensure the installation compliance to standards.

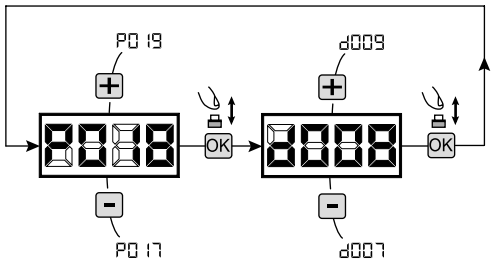
1. Scroll through the parameters with the buttons ⊞ and ⊟ until the display shows P008;
2. Access the parameter by pressing the button OK;
3. The display shows alternately the writing PrOG/bLOC;
4. Press the button OK, the display shows the flashing writing FrEE;
5. Press the button again and hold for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



4 Inputs configuration

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

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



5 Programming complete

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

	PAR.	PROCEDURE	SETTABLE VALUES
PROGRAMMING PROCEDURES	P001	Positioning of operator 1	
	P002	Positioning of operator 2	
	P003	Memorization of the motors' stroke	
	P004	Deletion of transmitters	
	P005	Transmitters memorizing	
	P006	Search and deletion of a transmitter	
	P007	Loading of standard parameters: the list is up dated with factory settings	
	P008	Lock access to programming	
	P009	Unused parameter	
	P010	Unused parameter	
	P011	Unused parameter	
	P012	Unused parameter	
	P013	Unused parameter	
	P014	Unused parameter	
	P015	Unused parameter	

	PAR.	PARAMETER DESCRIPTION	SETTABLE VALUES		DEFAULT VALUES (for different standards of installation)			
					dEF0 **sliding gate**	dEF1 **Swing gate**	dEF2 **overhead door**	dEF3 **barriers**
INPUTS CONFIGURATION PARAMETERS	P016	INPUT_3 selectioning input type	• 000: IN3 type=free contact • 001: IN3 type=constant resistance 8K2		000 (Contatto pulito)	000 (Contatto pulito)	000 (Contatto pulito)	000 (Contatto pulito)
	P017	INPUT_1 operating selection	• 000: NONE (unused parameter) • 001: START (start) • 002: PED. (pedestrian) • 003: OPEN (separated open) • 004: CLOSE (separated close) • 005: OPEN_PM (man present open) • 006: CLOSE_PM (man present close) • 007: ELOCK-IN (electric-lock activation. See P062) • 008: PHOTO 1 (photocell 1) • 009: PHOTO 2 (photocell 2) • 010: SAFETY (safety rib) • 011: STOP (lock) • 012: FCA1 (opening limit switches Mot1) • 013: FCA2 (opening limit switchtes Mot2) • 014: FCC1 (closing limit switches Mot1) • 015: FCC2 (closing limit switches Mot2)	IN1	001 (START)	001 (START)	001 (START)	001 (START)
	P018	INPUT_2 operating selection		IN2	002 (PEDESTRIAN)	002 (PEDESTRIAN)	008 (PHOTO 1)	008 (PHOTO 1)
	P019	INPUT_3 operating selection		IN3	010 (SAFETY)	010 (SAFETY)	010 (SAFETY)	010 (SAFETY)
	P020	INPUT_4 operating selection		IN4	008 (PHOTO 1)	008 (PHOTO 1)	011 (STOP)	003 (OPEN)
	P021	INPUT_5 operating selection		IN5	012 (FCA1)	009 (PHOTO 2)	000 (NONE)	004 (CLOSE)
	P022	INPUT_6 operating selection		IN6	014 (FCC1)	011 (STOP)	000 (NONE)	011 (STOP)
	P023	Allocation of CHANNEL 1 of remotes	• 000: NONE (unused parameter) • 001: START (start) • 002: PEDESTRIAN (pedestrian) • 003: OPEN (separated open) • 004: CLOSED (separated close) • 005: OPEN_PM (man present open) • 006: CLOSED_PM (man present close) • 007: ELOCK-IN (attivazione elettroserratura. Vedi P062)	CH1	001 (START)	001 (START)	001 (START)	001 (START)
	P024	Allocation of CHANNEL 2 of remotes		CH2	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
	P025	Allocation of CHANNEL 3 of remotes		CH3	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
	P026	Allocation of CHANNEL 4 of remotes		CH4	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
	P027	Selection of type of remotes	• 000: HCS fix-code • 001: HCS rolling-code • 002: Dip-switch		000	000	000	000

					dEF0 sliding gate	dEF1 Swing gate	dEF2 overhead door	dEF3 barriers
OPERATORS CONFIGURATION PARAMETERS	P028	Selection type of operators	• 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	Selected work with or without encoders. CAUTION: Remember to correctly set the jumpers J5 and J9 (see table 1) WARNING: J5, J9 and P029 must be set correctly before performing the procedure for programming	• 000: motors with encoder • 001: engines without encoder		001	001	000	000
	P030	Selectioning operators number	• 001: one operator • 002: two operators		001	002	001	001
OPERATING PARAMETERS	P031	Unused parameter						
	P032	Operators speed adjustment during the stroke while opening	15%tot.....100%tot		100	100	100	100
	P033	Operators speed adjustment during the stroke while closing	15%tot.....100%tot		100	100	100	100
	P034	Operators speed adjustment during slow-down while opening and closing	15%tot.....100%tot		040	050	050	030
	P035	Slow down duration adjustment while opening	5%tot.....80%to		025	020	020	030
	P036	Slow down duration adjustment while closing	5%tot.....80%tot		025	020	020	030
	P037	Operator 1 force adjustment while opening (if = 100% obstacle detection deactivated)	15%tot.....100%tot		050	050	050	095
	P038	Operator n.1 force adjustment while closing (if = 100% obstacle detection deactivated)	15%tot.....100%tot		050	050	050	095
	P039	Operator n.2 force adjustment while opening (if = 100% obstacle detection deactivated)	15%tot.....100%tot		050	050	050	095
	P040	Operator n.2 force adjustment while closing (if = 100% obstacle detection deactivated)	15%tot.....100%tot		050	050	050	095
	P041	Automatic closing times adjustment (if = 0 automatic closing deactivated)	0sec.....255sec		000	000	000	000
	P042	Pedestrian automatic closing time adjustment (se = 0 pedestrian automatic closing deactivated)	0sec.....255sec		000	000	000	000
	P043	Pedestrian stroke duration adjustment	5%tot.....100%tot		030	035	035	100
	P044	Pre-flashing time adjustment	0sec.....10sec		000	000	000	000
	P045	Adjustment of phase displacement time while opening	0sec.....30sec		000	001	001	000
	P046	Adjustment of phase displacement time while closing	0sec.....30sec		000	003	003	000
	P047	Collectivity function: if it is activated it deactivates both opening and closing inputs for the whole duration of automatic opening and closing	• 000: "collectivity function" deactivated • 001: "collectivity function" activated		000	000	000	000
	P048	Ram blow function: it pushes the motors closed for one second before each opening movement, so as to ease the electric-lock release	• 000: "ram blow" deactivated • 001: "ram blow function" activated		000	000	000	000
	P049	"Reversal" mode selection (during the manoeuvre a command impulse reverse the mouvement) or "step by step" (during the manoeuvre a command impulse stops the mouvement). A next impulse restart the operator to the opposite direction.	• 000: "reversal function" • 001: "step by step function"		001	000	000	000
	P050	PHOTO 1	PHOTO input functioning: if=0 photocells are enabled while closing and at start when gate is closed; if=1 photocells are always enabled; if=2 photocells are enabled while closing only. When enabled, its activation provokes: the inversion (while closing), the stop (while opening) and prevent the starting (when gate is closed). If=3-4-5, the operation is the same as the values 0-1-2 but with "close immediately" enabled: in any case, during the opening and/or the pause time, removal of a possible obstacle causes the gate automatically closes after a fixed delay of 3 sec.	• 000: photocells enabled while closing and at gate closed • 001: photocells always enabled • 002: photocells enabled only while closing • 003: as 000 but with "close immediately" enabled • 004: as 001 but with "close immediately" enabled • 005: As 002 but with "close immediately" enabled	002	002	002	002
	P051	PHOTO 2			000	001	002	002
	P052	Operation mode selection of the warning light output: If = 0 "warning light" (output always ON when the gate is open, OFF after a closing operation), If = 1 "flashing warning light" (slow intermittent output during opening and fast while closing, always ON at gate opened, always OFF at the end of a closing operation only), If> 1 "courtesy light" (output ON during each movement, OFF when the motor stops, after the setting delay)	• 000: "fix warning light" • 001: "flashing warning light" • >001 : "courtesy light" off delay (1sec.....255sec)		001	001	060	001

					dEF0 sliding gate	dEF1 Swing gate	dEF2 overhead door	dEF3 barriers
OPERATING PARAMETERS	P053	Searches for end of stroke while opening too: when activated, operators stop only at their arrival et the end of stroke, also while opening.	• 000: Stop when opening on a memorized point • 001: Stop when opening on the end of stroke		000	000	000	001
	P054	"soft start" function: motors accelerate gradually until they reach the set speed, avoiding sudden departures	• 000: "soft start" deactivated • 001: "soft start" activated		001	001	001	001
	P055	Adjust the inversion on obstacle period (detected by internal anti-crushing sensor or by the safety input when activated): If = 0 it makes a complete inversion, if> 0 indicates the duration (in seconds) of the run, after inversion resulting from detection of an obstacle during the opening.	• 000: inversione completa su ostacolo • >000: durata dell'inversione su ostacolo (1sec.....10sec)		000	000	000	000
	P056	Adjust the inversion on obstacle period (detected by internal anti-crushing sensor or by the safety input when activated): If = 0 it makes a complete inversion, if> 0 indicates the duration (in seconds) of the run, after inversion resulting from detection of an obstacle during the closing.	• 000: complete reversal on obstacle • >000: duration of reversal on obstacle (1sec.....10sec)		000	000	000	000
	P057	Facilitation manual release: If≠0, after detecting the locking stop, the engine reverses for a brief time to release the pressure on it, and thus facilitate the manual release. The set value shows the length of the inversion. If=0 function disabled	• 000: facilitating release disabled • >000: facilitation activated with release time equal to: (0x25ms.....20x25ms)		000	003	003	002
	P058	Margin adjustment of the opening stroke: adjusts the duration of the last stretch of the race during which any obstacle is interpreted as a stroke, stopping the operator without executing the inversion. The value set indicates the number of revolutions of the rotor.	1.....255		012	025	025	020
	P059	Margin adjustment of the closing stroke: adjust the duration of the last stretch of the race during which any obstacle is interpreted as a stroke, stopping the operator without executing the inversion. The value set indicates the number of revolutions of the rotor.	1.....255		012	025	025	020
	P060	Operators force adjustment at stroke arrival - If = 0, setting off (the force value on the stroke is calculated automatically) - If ≠ 0, indicates the value (expressed in% of the max value) of the force exerted on the stroke.	0%tot.....100%tot		000	000	000	000
	P061	"Energy saving" mode: If=1 after 10sec of inactivity, the control panel turns the 24V outputs and the display off that will be turned on at first command received (use recommended battery-powered and / or solar panel).	• 000: "Energy saving" not active • 001: "Energy saving" active		000	000	000	000
	P062	Electric-lock operating: if =0 electric-lock art. 110, if=1 24V output commanded by ELOCK_IN input in impulsive mode, iF=2 24V output commanded by ELOCK_IN input in step-by-step mode, If>2 24V output commanded by ELOCK_IN input in temporized mode (the set value indicates the delay of turning off expressed in sec.	• 000: "Electric-lock art. 110 output • 001: "24V d.c. max 5W Impulsive output • 002: "24V d.c. max 5W Step-by-Step Output • >002: "24V d.c. max 5W Temporized output (3sec.....255sec)		000	000	000	000
	P063	Run direction inversion: If=1 automatically reverses the outputs open/close of the operators and any opening/ closing limit switches inputs, avoiding having to manual change the wiring when installing the operator in an inverted position.	• 000: "Standard installation" • 001: "Inverted installation"		000	000	000	000
	P064	Multiplier operations-counter: Multiply the number of operations after which the total operations-counter will be updated. To view the values, refer to the section "Visualisation of inputs and operations-counter status".	• 000: "x100 • 001: "x1000 • 002: "x10000 • 003: "x100000		001	001	001	001
	P065	Maintenance Operations-counter: if = 0 reset the counter and disables the intervention request , if> 0 indicates the number of operations (x 500) to be made before the control panel executes a 4 second additional pre-flash to indicate the need of maintenance. i.g.: If P064 = 050, operations number = 50x500 = 25000 operations **Warning:** Before you set a new value of the counter-manoeuvres maintenance, the same must be reset by setting P065= 0 and only later P065 = "new value".	• 000: "Request Maintenance disabled • >000: "Number of operations (x 500) for required maintenance		000	000	000	000
	P066	Selection of operating flashing light output: If=0 intermittent flashing light output; If=1 Fixed flashing light output (for flashing lights with intermittent interior circuits).	• 000: "intermittent flashing light output • 001: "fixed flashing light output		000	000	000	000
	P067	Unused parameter						
	P068	Unused parameter						
	P069	Unused parameter						
	P070	Unused parameter						

6 MESSAGES SHOWN ON THE DISPLAY

WORKING STATUS MESSAGES	
Mess.	*Description*
----	Gate is closed
JL	Gate is opened
OPEn	Opening under way
CLOS	Closing under way
StEP	While in step-by-step mode, the control board awaits further instructions after a start command
bLOC	Stop command received
rESP	Reset current position: The control unit has just been turned on after a power failure, or the gate has exceeded the maximum number (50) of inversions allowed without ever getting to the closing stroke, or the maximum number (3) of consecutive operations allowed of the anti- crushing device. Once the control unit has been reset and open command given the gate will start moving at slow speed, until it reaches end of travel. At this stage any start pulses are ignored.

ERROR MESSAGES		
Mess.	*Description*	*Possible solutions*
ErrP	Error position: The reset position procedure is not successful. The control panel is awaiting commands.	- Make sure there are no specific frictions and / or obstacles during the run; - Give a start pulse to initiate a position reset procedure; - Verify that the operation is completed successfully, manually helping the run, if necessary; - Adjust power and speed settings if necessary.
Err3	External photocells and/or safety devices are activated or out of order.	- Make sure that all safety devices and/or photocells installed are working properly.
Err4	Possible failure to the control board power circuit.	- Disconnect and connect power supply. Give a start impulse, if this error appears again, replace the control board.
Err5	Time-out operators run: The engine/s exceeded the maximum operating time (5min) without ever stopping.	- Give a start pulse to start the position reset procedure; - Ensure that this operation is successful.
Err6	Time-out obstacle detection: With anti-crushing sensor disabled, was still detected the presence of an obstacle that prevents movement of the leaf for a period of 10 seconds more.	- Make sure there are no specific frictions and / or obstacles during the run; - Give a start pulse to initiate a position reset procedure; - Verify that the operation is completed successfully.
Err7	Operators mouvement not detected.	- Make sure that operators and encoders connections are well done. - Check that jumpers J5 and J9 are well positioned as shown on the electric wiring. - If this error appears again, replace the control panel.

7 INSTALLATION TEST

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

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

8 PRODUCT DISPOSAL

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

NET24N

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

INDEX

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

FR

1 RÉCAPITULATIF DES AVERTISSEMENTS

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

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

⚠ **ATTENTION DEA** System vous rappelle que le choix, la position et l'installation de tous les dispositifs et les matériaux qui constituent l'ensemble complet de la fermeture, doivent être exécutés conformément aux Directives Européennes 2006/42/CE (Directive Machines) et ses modifications ultérieures, 2004/108/CE (compatibilité électromagnétique), 2006/95/CE et ses modifications ultérieures (appareils électriques à basse tension). Dans tous pays extracommunautaires, non seulement vous devez suivre les normes spécifiques en vigueur mais, pour atteindre un niveau de sûreté suffisant, on vous conseille d'observer aussi les prescriptions des Directives susmentionnées.

⚠ **ATTENTION** Vous ne devez absolument pas utiliser ce produit dans un milieu explosible, ni dans des milieux qui peuvent être agressifs et qui peuvent détériorer ces pièces.

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

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

⚠ **ATTENTION** L'utilisation de pièces de rechange non indiquées par **DEA** System et/ou un réassemblage incorrect peuvent être potentiellement dangereux pour les personnes, les animaux et les choses. De plus, cela peut provoquer des dysfonctionnements du produit. Par conséquent, utilisez toujours les pièces indiquées par **DEA** System et suivez les instructions données pour l'assemblage.

⚠ **ATTENTION** L'estimation erronée des forces d'impact peut être très dangereuse pour les personnes, animaux ou choses. **DEA** System vous rappelle que l'installateur doit vérifier que ces forces d'impact, mesurées selon les indications de la norme EN 12245, sont effectivement inférieures aux limites prévues par la norme EN12453.

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

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

2 DESCRIPTION DU PRODUIT

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

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

3 DONNÉES TECHNIQUES

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

* Valeur pour STOP avec lisse ≥ 6 mt.

CONFIGURATION DE L'ARMOIRE DE COMMANDE

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

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

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

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

PREMIERE MISE EN SERVICE DE L'ARMOIRE DE COMMANDE

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

A Pour le premier allumage, procédez comme il suit:

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

Allumages ulterieurs

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

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

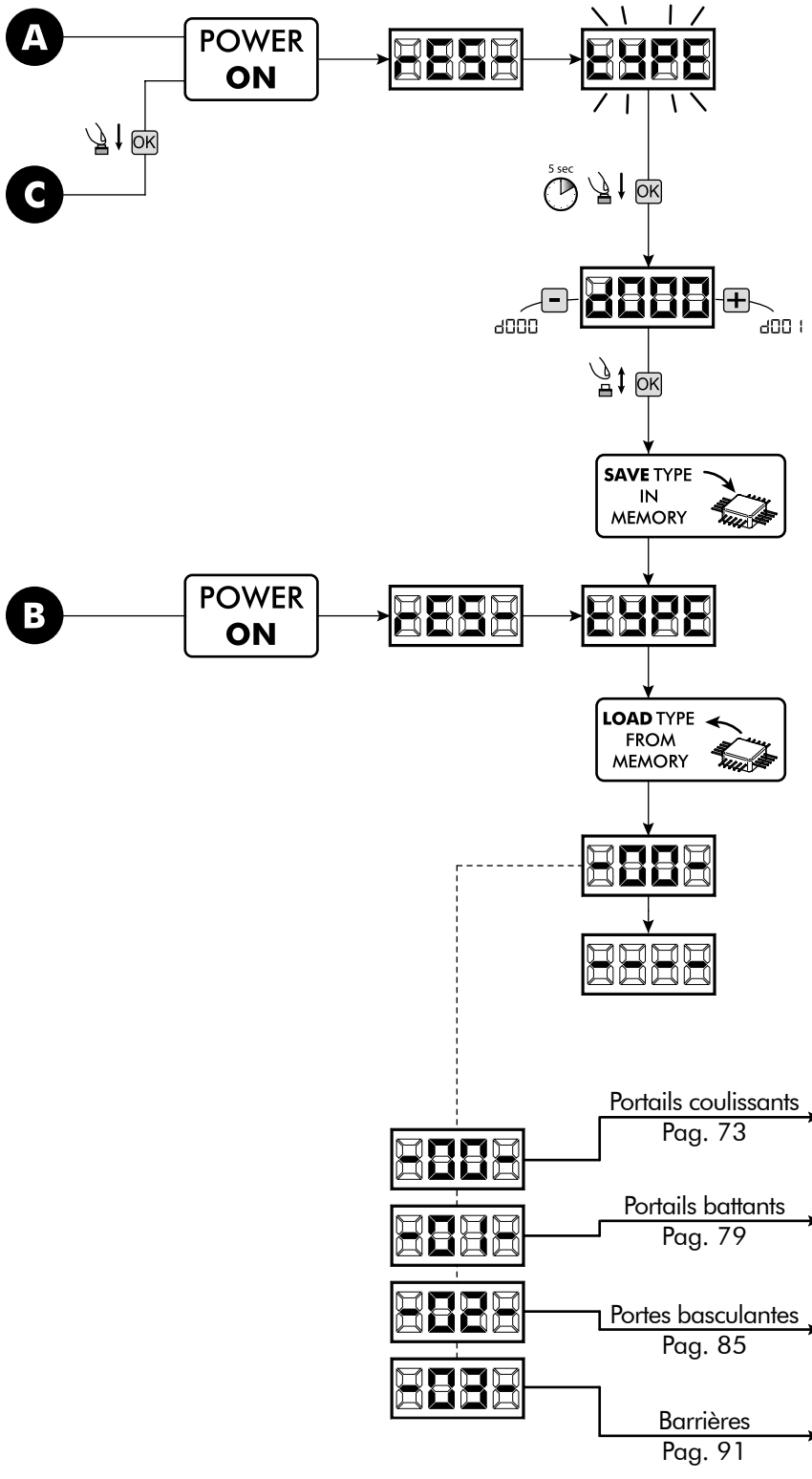
Modifier la configuration existante

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

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

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

   ⚠ **Cependant, si la procédure est confirmée, la nouvelle configuration aura la priorité et sera rechargée à chaque fois dans le futur.**
4. L'écran affichera "tYPE" et "-00-" suivis par le symbole de porte fermée "----".



Àllez a la programmation standard

DEA dea system

NOTES

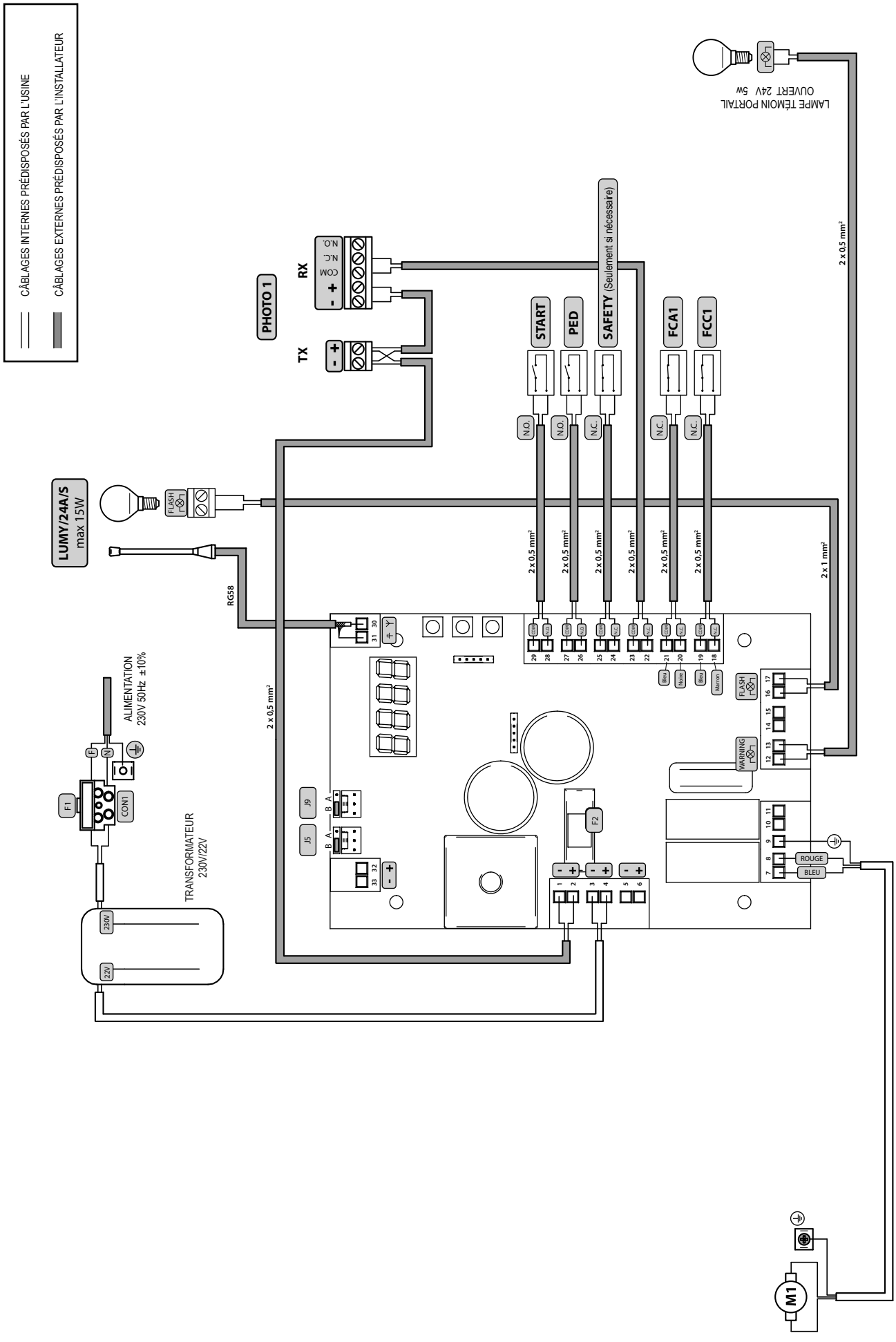
4.1 CONFIGURATION DES PORTAILS COULISSANTS

BRANCHEMENTS ÉLÉCTRIQUES

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

Table 1 "branchement aux borniers"

1-2	+24VAUX	Sortie +24 V ⎓ alimentation auxiliaire max 200mA		
3-4	22 V ~	Entrée alimentation 22V ~ du transformateur		
5-6	24VBatt	Entrée alimentation 24V ⎓ de la batterie ou photovoltaïque accumulateur Green Energy (faire attention aux polarités).		
7-8	M1	Sortie moteur 1		
9	⏚	Connexion des parties métalliques du moteurs		
10-11	M2	Sortie moteur 2 (si présents)		
12-13	WARNING	Sortie 24 V ⎓ max 15 W pour lampe témoin portail ouvert fixe/intermittent (si P052=0/1) ou lampe de courtoisie (si P052>1)		
14-15	ELETTR	Sortie eléctro-serrure max 1 art. 110 (si P062=0) ou sortie 24V ⎓ max 5W configurable (si P062≠0)		
16-17	FLASH	Sortie lampe clignotante 24 V ⎓ max 15W art. Lumy/24A/S		
18-19	FCC 1	**18 - N.C.** **19 - Com**	Input 6. FCC 1. En cas d'intervention elle arrête la course de fermeture du moteur 1. **Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la.**	Lorsque l'installation nécessite de différentes télécommandes et / ou en complément au standard, vous pouvez configurer chaque entrée pour l'opération souhaitée. **Référez-vous au chapitre "Programmation avancée".**
20-21	FCA 1	**20 - N.C.** **21 - Com**	Input 5. FCA 1. En cas d'intervention elle arrête la course d'ouverture du moteur 1. **Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la.**	
22-23	PHOTO 1	**22 - N.C.** **23 - Com**	Input 4 PHOTO 1. Une fois habilitée (Voir P050 en le tableau des paramètres), l'activation de l'entrée PHOTO 2 provoque: l'inversion (pendant la fermeture), l'arrêt (pendant l'ouverture), le blocage (quand le portail est fermé). **Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la.**	
24-25	SAFETY	**24 - N.C.** **25 - Com**	Input 3 SAFETY. Si activée, elle cause l'inversion du mouvement. Voir P055 et P056 sur le tableau des paramètres. **Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la.**	
26-27	PED	**26 - N.O.** **27 - Com**	Input 2 PED. Si activée elle provoque l'ouverture seulement du moteur 1.	
28-29	START	**28 - N.O.** **29 - Com**	Input 1 START. En cas d' intervention elle provoque l'ouverture ou la fermeture du moteur. Elle peut fonctionner en modalité "inversion" (P49=0) ou pas-à-pas (P49=1).	
30	Y	Entrée signal antenne radio		
31	⏚	Entrée masse antenne radio		
32-33	DEA_NET	Entrée reseau DEA_NET (actuellement non utilisé)		
CON 1		Entrée alimentation 230V~ ±10% (50/60 Hz)		
J5 B A J9 B A		Jumper pour sélectionner le type d' encodeur (J5=M1 - J9=M2): •Position "A" = moteurs avec encodeur (rappelez vous de apprendre P029=0) •Position "B" = moteurs sans encodeur (rappelez vous de apprendre P029=1)		


CÂBLAGES INTERNES PRÉDISPOSÉS PAR L'USINE
CÂBLAGES EXTERNES PRÉDISPOSÉS PAR L'INSTALLATEUR
LAMPE TÉMOIN PORTAIL
OUVERT 24V 5W
2 x 0,5 mm²
PHOTO 1
RX
TX
COM
N.C.
N.O.
START
PED
SAFETY (Seulement si nécessaire)
FCA1
FCC1
N.O.
N.C.
LUMY/24A/S
max 15W
FLASH
RG58
2 x 0,5 mm²
2 x 1 mm²
ALIMENTATION
230V 50Hz ±10%
L
N
F1
CON1
TRANSFORMATEUR
230V/22V
230V
22V
J9
J5
B A
F2
WARNING
ROUGE
BLEU
M1

PROGRAMMATION STANDARD

1 Alimentation

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



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

2 Visualisation état des entrées et compteur-manœuvres

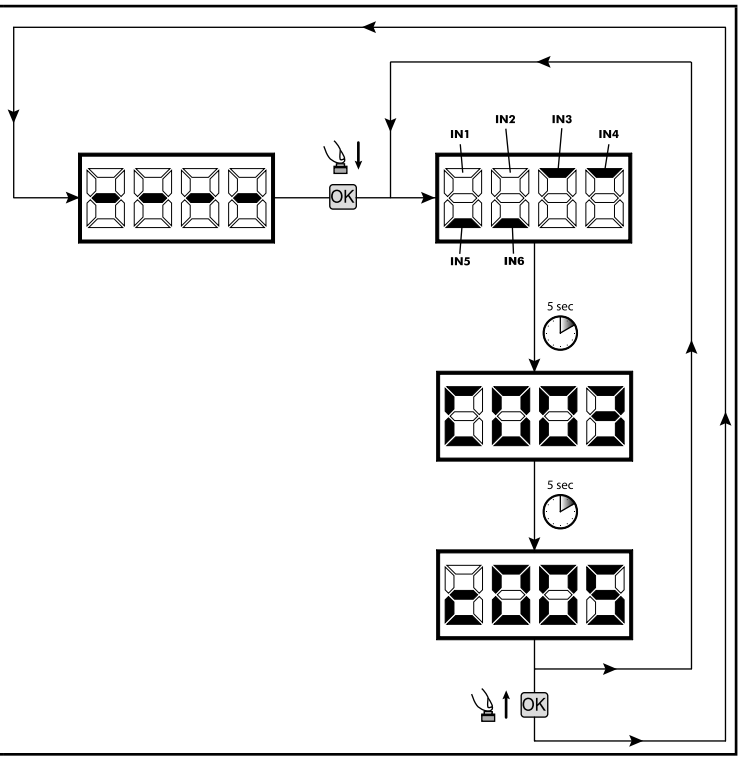
1. Appuyez sur la touche OK pendant 15 secondes;
2. L'écran affichera respectivement:
   L'état entrées (vérifiez qu'il soit correct);

   OPEN CONTACT

   CLOSE CONTACT

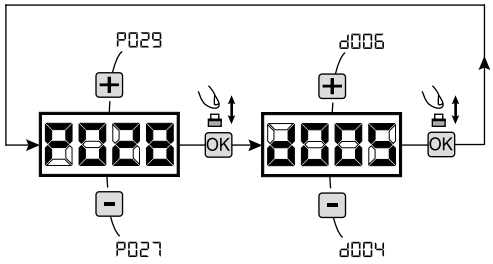
   Compteur manœuvres totales (* voir P064):
   ex: C003 = 3x1000* = 3000 manœuvres exécutées

   Compteur manœuvre maintenance (* voir P065):
   ex: c005 = 5*x500 = 2500 manœuvres à exécuter avant la demande d'intervention de maintenance (c--- = compteur manœuvres maintenance inhibé)
3. Appuyez et maintenez la touche OK pour obtenir une visualisation cyclique des 3 opérations ou relâchez la touche OK pour sortir du paramètre.



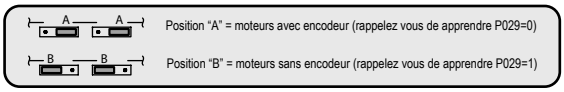
3 Sélection du type des moteurs ! IMPORTANT !

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

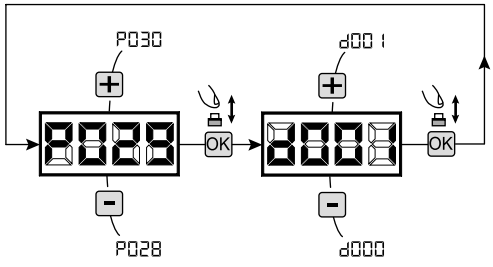


4 Sélection du fonctionnement avec ou sans encodeur ! IMPORTANT !

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



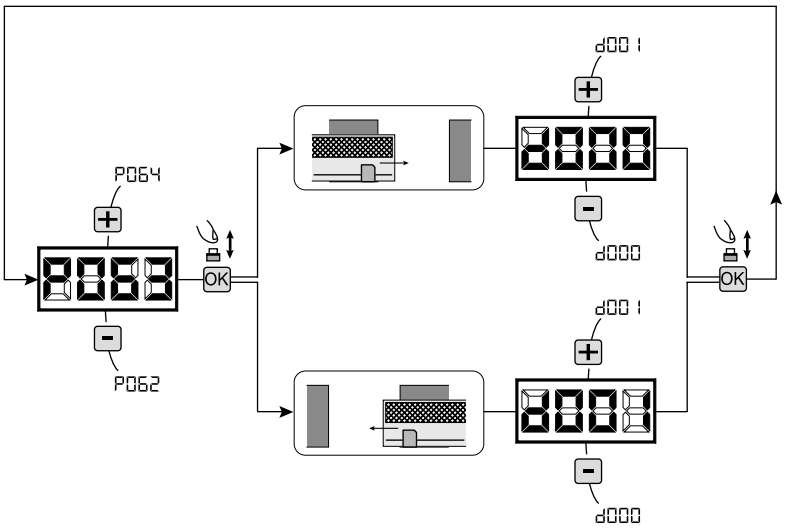
1. Parcourez les paramètres avec les touches + et - jusqu'à visualiser le paramètre P029;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche OK;
3. En utilisant les touches + et -, configurez:
   - d000=pour les moteurs avec encodeur;
   - d001=pour les moteurs sans encodeur;
4. Confirmez votre choix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



5 Sélection du sens de marche

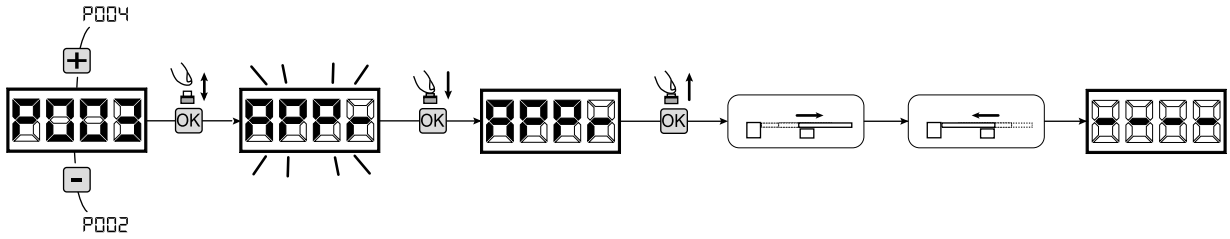
1. Parcourez les paramètres avec les touches + et - jusqu'à visualiser le paramètre P063;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche OK ;
3. En utilisant les touches + et -, configurez:
   - d000=moteur en position standard (à la gauche de l'entrée);
   - d001=moteur en position inverse (à la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

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



6 Apprentissage de la course des moteurs

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

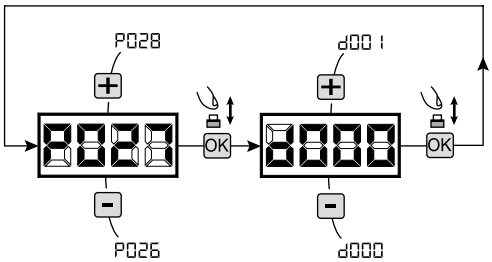


7 Apprentissage des émetteurs

7.1 Sélection du codage des émetteurs

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

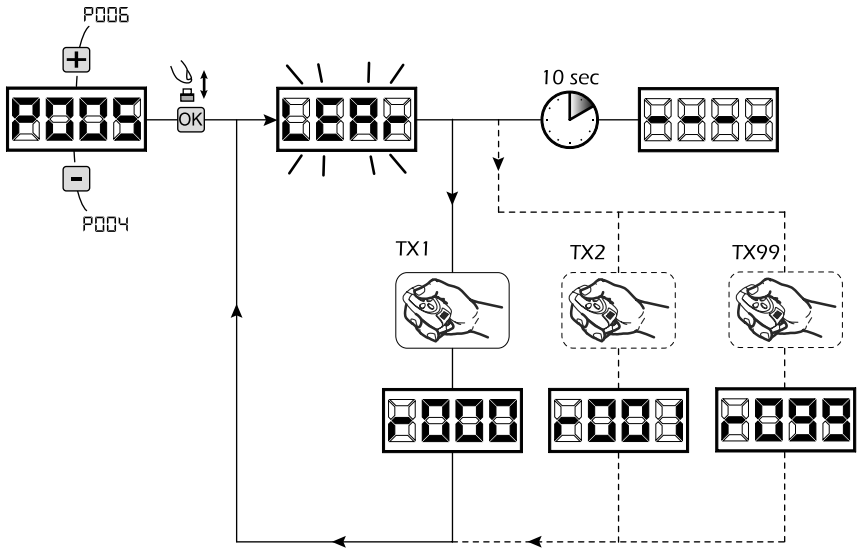
Attention: Si nécessaire varier le type de codage, et seulement si des émetteurs avec un codage différent sont déjà présentes dans la mémoire, vous devez effacer la mémoire (P004) **APRES** avoir défini le nouveau codage.



7.2 Apprentissage

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

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

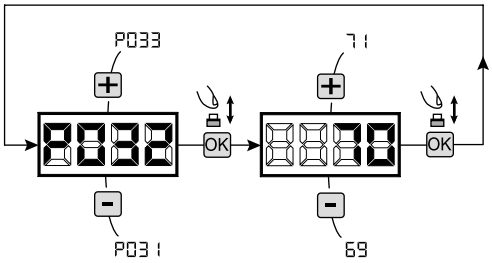


8 Modification des paramètres de fonctionnement

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

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

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



9 Programmation terminée

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

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

DEA dea system

NOTES

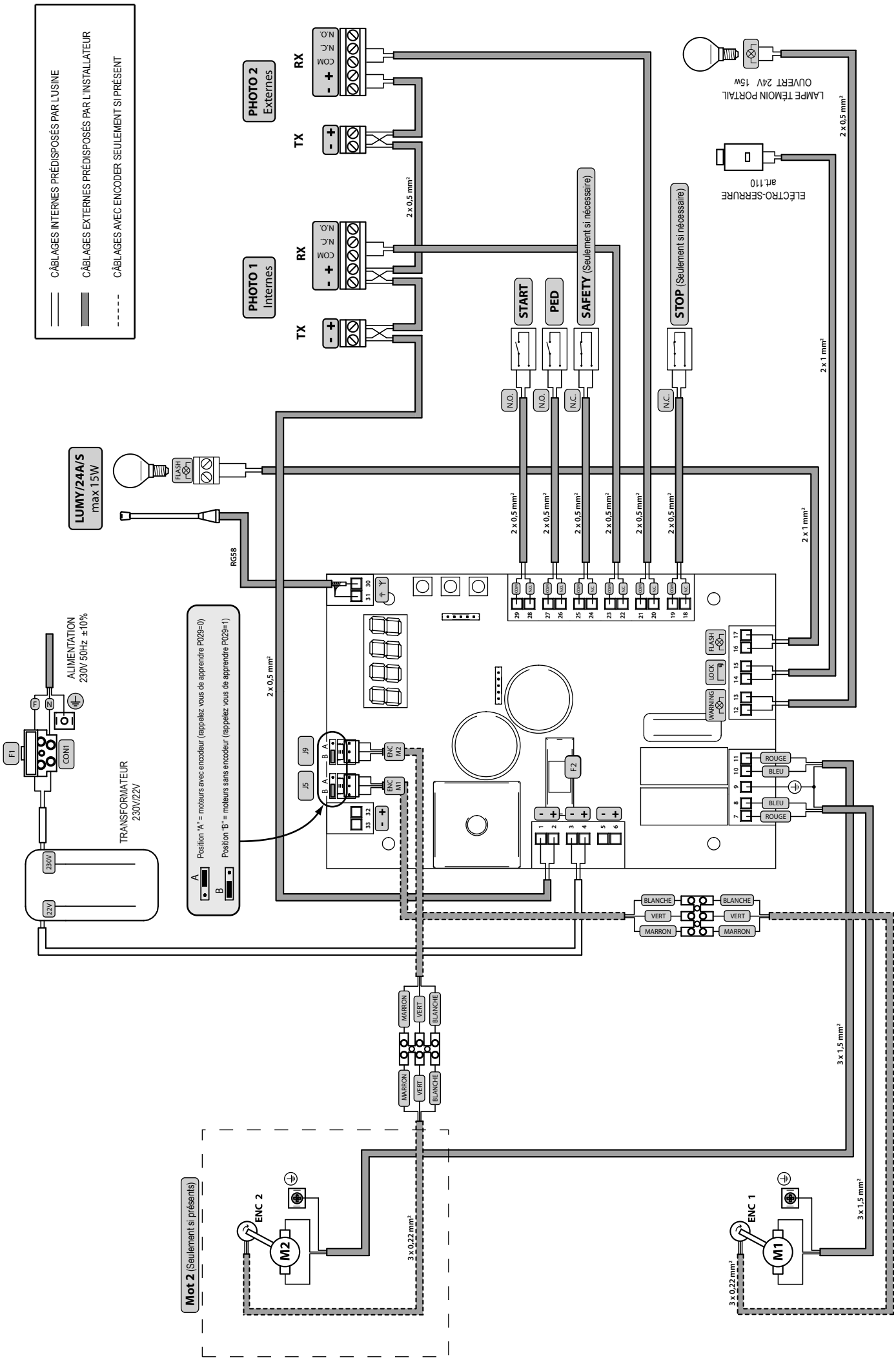
4.2 CONFIGURATION DES PORTAILS BATTANTS

BRANCHEMENTS ÉLÉCTRIQUES

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

Table 1 "branchement aux borniers"

1-2	+24VAUX	Sortie +24 V ⎓ alimentation auxiliaire max 200mA		
3-4	22 V ~	Entrée alimentation 22V ~ du transformateur		
5-6	24VBatt	Entrée alimentation 24V ⎓ de la batterie ou photovoltaïque accumulateur Green Energy (faire attention aux polarités).		
7-8	M1	Sortie moteur 1		
9	⏚	Connexion des parties métalliques du moteurs		
10-11	M2	Sortie moteur 2 (si présents)		
12-13	WARNING	Sortie 24 V ⎓ max 15 W pour lampe témoin portail ouvert fixe/intermittent (si P052=0/1) ou lampe de courtoisie (si P052>1)		
14-15	ELETTR	Sortie eléctro-serrure max 1 art. 110 (si P062=0) ou sortie 24V ⎓ max 5W configurable (si P062≠0)		
16-17	FLASH	Sortie lampe clignotante 24 V ⎓ max 15W art. Lumy/24A/S		
18-19	STOP	**18 - N.C.** / **19 - Com**	Input 6 STOP. Si activée elle bloque le mouvement des deux moteurs dans n'importe quelle situation. **Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la.**	Lorsque l'installation nécessite de différentes télécommandes et / ou en complément au standard, vous pouvez configurer chaque entrée pour l'opération souhaitée. **Référez-vous au chapitre "Programmation avancée".**
20-21	PHOTO 2	**20 - N.C.** / **21 - Com**	Input 5 PHOTO 2. Une fois habilitée (Voir P051 en le tableau des paramètres), l'activation de l'entrée PHOTO 2 provoque: l'inversion (pendant la fermeture), l'arrêt (pendant l'ouverture), le blocage (quand le portail est fermé). **Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la.**	
22-23	PHOTO 1	**22 - N.C.** / **23 - Com**	Input 4 PHOTO 1. Une fois habilitée (Voir P050 en le tableau des paramètres), l'activation de l'entrée PHOTO 1 provoque: l'inversion (pendant la fermeture), l'arrêt (pendant l'ouverture), le blocage (quand le portail est fermé). **Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la.**	
24-25	SAFETY	**24 - N.C.** / **25 - Com**	Input 3 SAFETY. Si activée, elle cause l'inversion du mouvement. Voir P055 et P056 sur le tableau des paramètres. **Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la.**	
26-27	PED	**26 - N.O.** / **27 - Com**	Input 2 PED. Si activée elle provoque l'ouverture seulement du moteur 1.	
28-29	START	**28 - N.O.** / **29 - Com**	Input 1 START. En cas d' intervention elle provoque l'ouverture ou la fermeture du moteur. Elle peut fonctionner en modalité "inversion" (P49=0) ou pas-à-pas (P49=1).	
30	⅄	Entrée signal antenne radio		
31	⏚	Entrée masse antenne radio		
32-33	DEA_NET	Entrée reseau DEA_NET (actuellement non utilisé)		
CON 1		Entrée alimentation 230V~ ±10% (50/60 Hz)		
J5 B A / J9 B A		Jumper pour sélectionner le type d' encodeur (J5=M1 - J9=M2): •Position "A" = moteurs avec encodeur (rappelez vous de apprendre P029=0) •Position "B" = moteurs sans encodeur (rappelez vous de apprendre P029=1)		


CÂBLAGES INTERNES PRÉDISPOSÉS PAR L'USINE
CÂBLAGES EXTERNES PRÉDISPOSÉS PAR L'INSTALLATEUR
CÂBLAGES AVEC ENCODER SEULEMENT SI PRÉSENT
PHOTO 2 Externes
PHOTO 1 Internes
TX
RX
COM
N.C.
N.O.
2 x 0,5 mm²
LAMPE TÉMOIN PORTAIL
OUVERT 24V 15w
2 x 0,5 mm²
ELECTRO-SERRURE
art.110
START
PED
SAFETY (Seulement si nécessaire)
STOP (Seulement si nécessaire)
N.O.
N.C.
2 x 1 mm²
LUMY/24A/S
max 15W
FLASH
RG58
2 x 0,5 mm²
ALIMENTATION
230V 50Hz ±10%
F1
CON1
TRANSFORMATEUR
230V/22V
230V
22V
Position "A" = moteurs avec encodeur (rappelez vous de apprendre P029=0)
Position "B" = moteurs sans encodeur (rappelez vous de apprendre P029=1)
J9
J5
ENC M2
ENC M1
F2
WARNING
LOCK
ROUGE
BLEU
BLANCHE
VERT
MARRON
3 x 1,5 mm²
Mot 2 (Seulement si présents)
ENC 2
M2
3 x 0,22 mm²
ENC 1
M1

PROGRAMMATION STANDARD

1 Alimentation

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



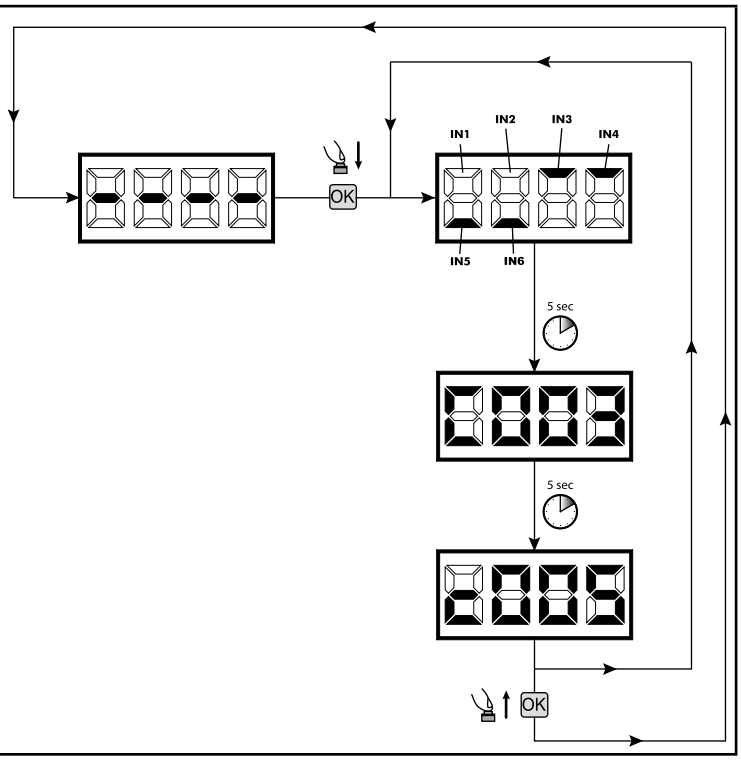
***** Dans le cas où la platine a déjà été programmée et le ré-allumage a été provoqué par une panne de courant, à la première impulsion de START, la procédure de réinitialisation sera effectuée (voir "rESP" dans le tableau de messages d'état à Page 102).

2 Visualisation état des entrées et compteur-manœuvres

1. Appuyez sur la touche OK pendant 15 secondes;
2. L'écran affichera respectivement:
   L'état entrées (vérifiez qu'il soit correct);
   - OPEN CONTACT
   - CLOSE CONTACT

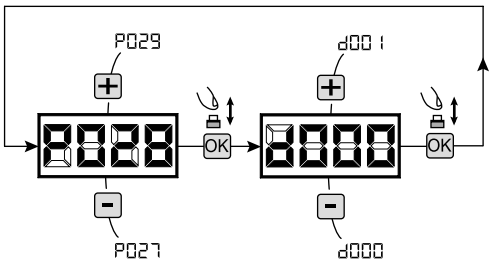
   Compteur manœuvres totales (* voir P064):
   ex: C003 = 3x1000* = 3000 manœuvres exécutées

   Compteur manœuvre maintenance (* voir P065):
   ex: c005 = 5*x500 = 2500 manœuvres à exécuter avant la demande d'intervention de maintenance (c--- = compteur manœuvres maintenance inhibé)
3. Appuyez et maintenez la touche OK pour obtenir une visualisation cyclique des 3 opérations ou relâchez la touche OK pour sortir du paramètre.



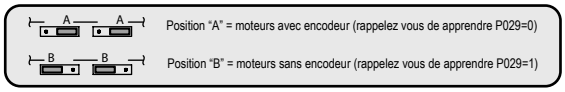
3 Sélection du type des moteurs ! IMPORTANT !

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

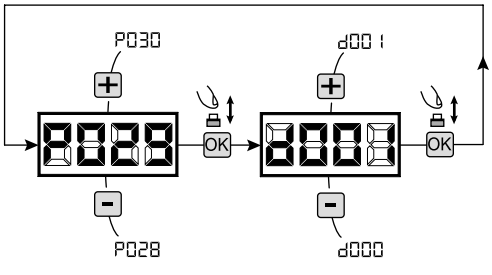


4 Sélection du fonctionnement avec ou sans encodeur ! IMPORTANT !

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

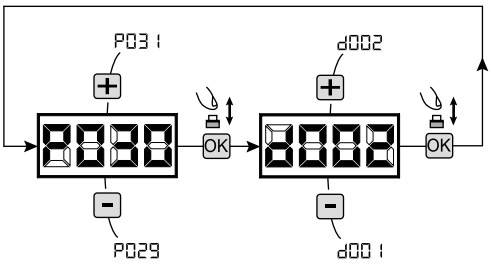


1. Parcourez les paramètres avec les touches + et - jusqu'à visualiser le paramètre P029;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche OK;
3. En utilisant les touches + et -, configurez:
   - d000=pour les moteurs avec encodeur;
   - d001=pour les moteurs sans encodeur;
4. Confirmez votre choix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



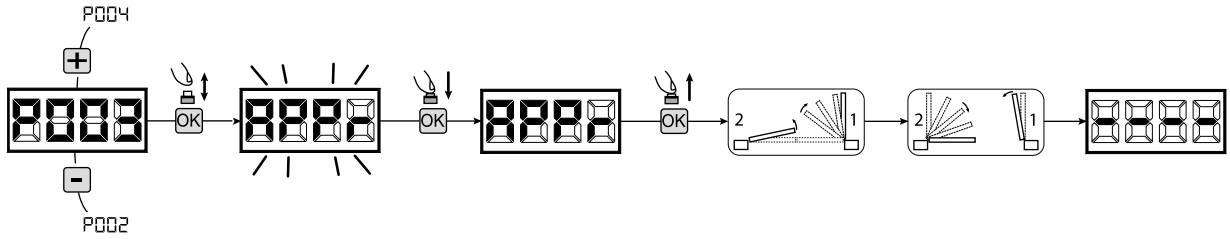
5 Selectionnez le fonctionnement à 1 ou 2 moteurs

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



6 Apprentissage de la course des moteurs

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

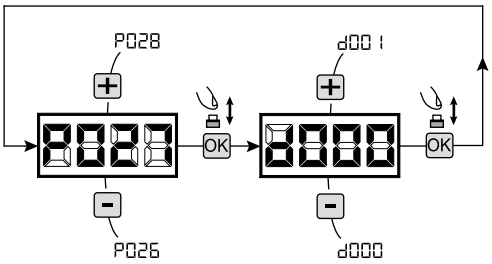


7 Apprentissage des émetteurs

7.1 Sélection du codage des émetteurs

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

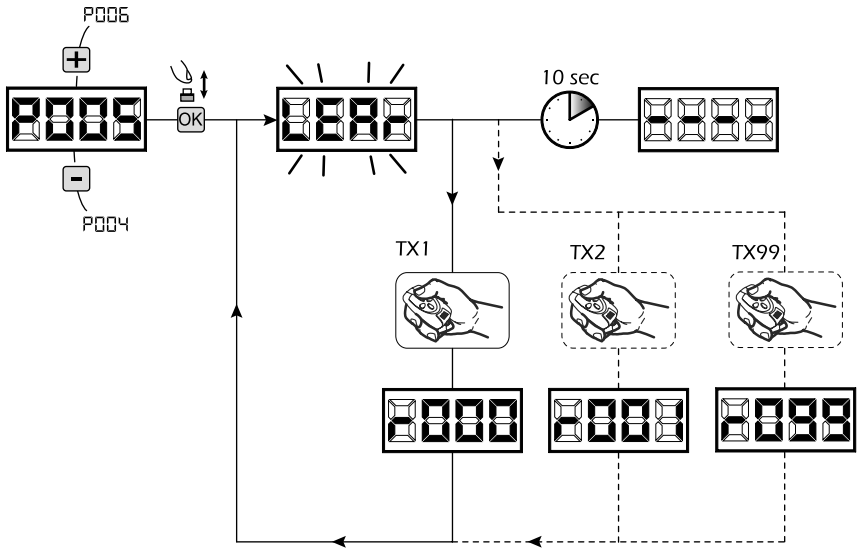
Attention: Si nécessaire varier le type de codage, et seulement si des émetteurs avec un codage différent sont déjà présentes dans la mémoire, vous devez effacer la mémoire (P004) **APRES** avoir défini le nouveau codage.



7.2 Apprentissage

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

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

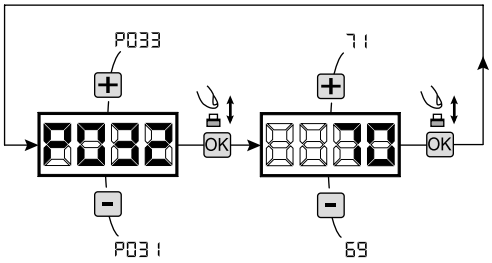


8 Modification des paramètres de fonctionnement

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

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

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



9 Programmation terminée

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

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

dea system

NOTES

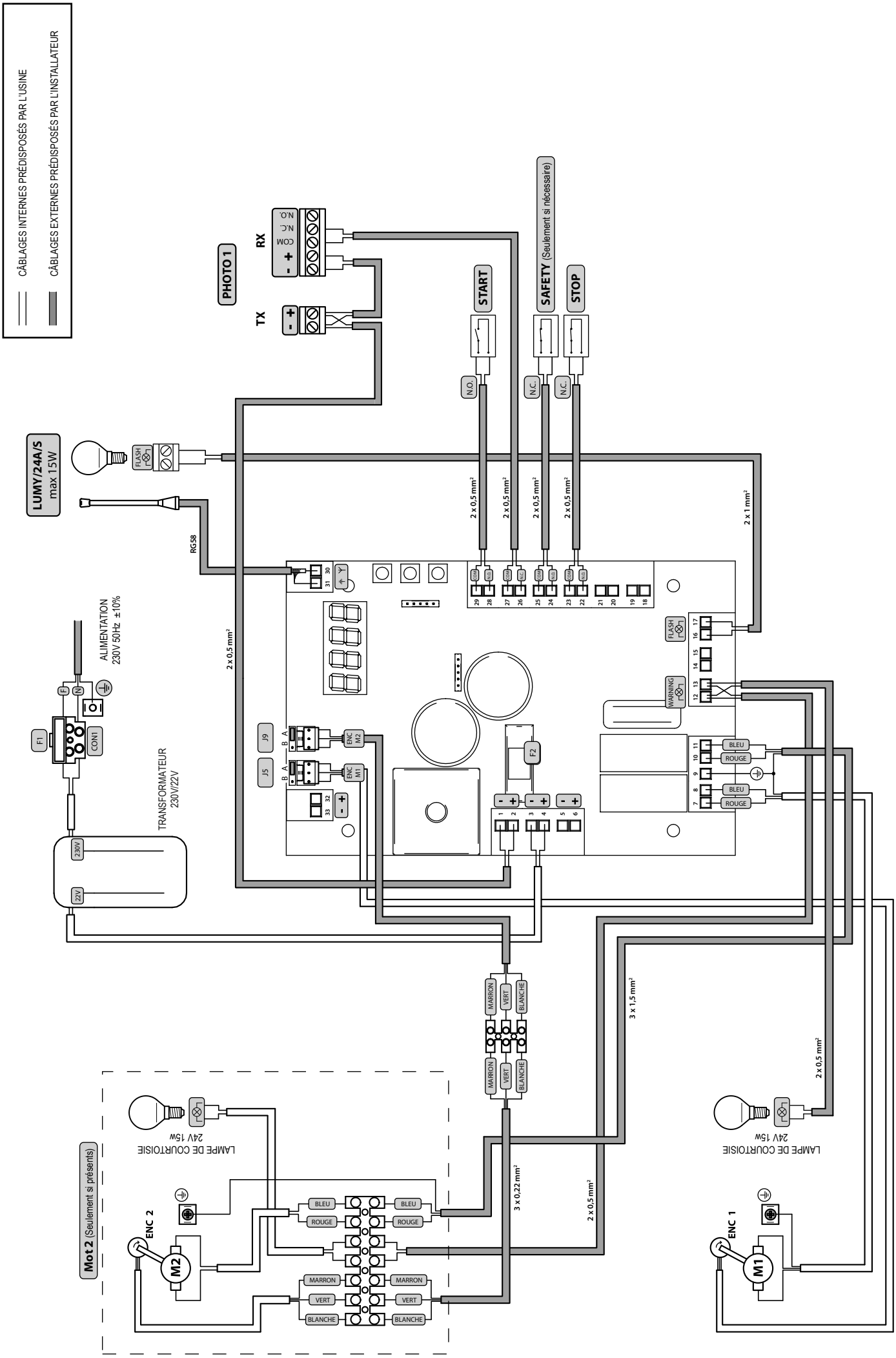
4.3 CONFIGURATION DES PORTES BASCULANTES

BRANCHEMENTS ÉLÉCTRIQUES

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

Table 1 "branchement aux borniers"

1-2	+24VAUX	Sortie +24 V ⎓ alimentation auxiliaire max 200mA		
3-4	22 V ~	Entrée alimentation 22V ~ du transformateur		
5-6	24VBatt	Entrée alimentation 24V ⎓ de la batterie ou photovoltaïque accumulateur Green Energy (faire attention aux polarités).		
7-8	M1	Sortie moteur 1		
9	⏚	Connexion des parties métalliques du moteurs		
10-11	M2	Sortie moteur 2 (si présents)		
12-13	WARNING	Sortie 24 V ⎓ max 15 W pour lampe témoin portail ouvert fixe/intermittent (si P052=0/1) ou lampe de courtoisie (si P052>1)		
14-15	ELETTR	Sortie eléctro-serrure max 1 art. 110 (si P062=0) ou sortie 24V ⎓ max 5W configurable (si P062≠0)		
16-17	FLASH	Sortie lampe clignotante 24 V ⎓ max 15W art. Lumy/24A/S		
18-19		**18 - N.O.** / **19 - Com**	Input 6. Non utilisée.	Lorsque l'installation nécessite de différentes télécommandes et / ou en complément au standard, vous pouvez configurer chaque entrée pour l'opération souhaitée. **Référez-vous au chapitre "Programmation avancée".**
20-21		**20 - N.O.** / **21 - Com**	Input 5. Non utilisée.	
22-23	STOP	**22 - N.C.** / **23 - Com**	Input 4 STOP. Si activée elle bloque le mouvement des deux moteurs dans n'importe quelle situation. **Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la.**	
24-25	SAFETY	**24 - N.C.** / **25 - Com**	Input 3 SAFETY. Si activée, elle cause l'inversion du mouvement. Voir P055 et P056 sur le tableau des paramètres. **Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la.**	
26-27	PHOTO 1	**26 - N.C.** / **27 - Com**	Input 2 PHOTO 1. Une fois habilitée (Voir P050 en le tableau des paramètres), l'activation de l'entrée PHOTO 1 provoque: l'inversion (pendant la fermeture), l'arrêt (pendant l'ouverture), le blocage (quand le portail est fermé). **Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la.**	
28-29	START	**28 - N.O.** / **29 - Com**	Input 1 START. En cas d' intervention elle provoque l'ouverture ou la fermeture du moteur. Elle peut fonctionner en modalité "inversion" (P49=0) ou pas-à-pas (P49=1).	
30	Y	Entrée signal antenne radio		
31	⏚	Entrée masse antenne radio		
32-33	DEA_NET	Entrée reseau DEA_NET (actuellement non utilisé)		
CON 1		Entrée alimentation 230V~ ±10% (50/60 Hz)		
J5 B A / J9 B A		Jumper pour sélectionner le type d' encodeur (J5=M1 - J9=M2): •Position "A" = moteurs avec encodeur (rappelez vous de apprendre P029=0) •Position "B" = moteurs sans encodeur (rappelez vous de apprendre P029=1)		


CÂBLAGES INTERNES PRÉDISPOSÉS PAR L'USINE
CÂBLAGES EXTERNES PRÉDISPOSÉS PAR L'INSTALLATEUR
PHOTO 1
RX
TX
START
SAFETY (Seulement si nécessaire)
STOP
LUMY/24A/S
max 15W
FLASH
RG58
2 x 0,5 mm²
2 x 1 mm²
ALIMENTATION
230V 50Hz ±10%
F1
CON1
TRANSFORMATEUR
230V/22V
J9
J5
F2
WARNING
BLEU
ROUGE
MARRON
VERT
BLANCHE
3 x 1,5 mm²
3 x 0,22 mm²
LAMPE DE COURTOISIE
24V 15W
Mot 2 (Seulement si présents)
ENC 2
M2
ENC 1
M1

PROGRAMMATION STANDARD

1 Alimentation

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



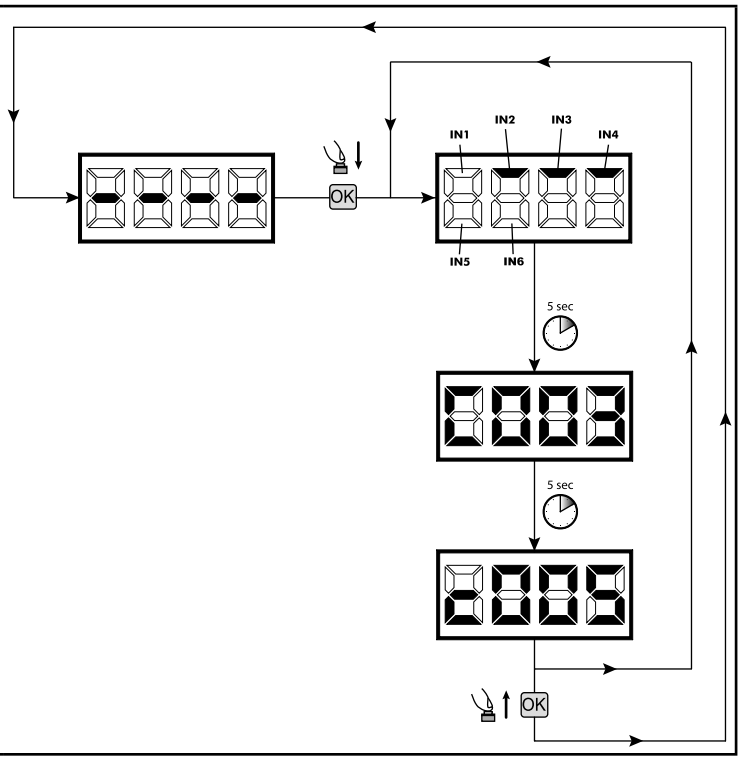
* Dans le cas où la platine a déjà été programmée et le ré-allumage a été provoqué par une panne de courant, à la première impulsion de START, la procédure de réinitialisation sera effectuée (voir "rESP" dans le tableau de messages d'état à Page 102).

2 Visualisation état des entrées et compteur-manœuvres

1. Appuyez sur la touche OK pendant 15 secondes;
2. L'écran affichera respectivement:
   L'état entrées (vérifiez qu'il soit correct);
   - OPEN CONTACT
   - CLOSE CONTACT

   Compteur manœuvres totales (* voir P064):
   ex: C003 = 3x1000* = 3000 manœuvres exécutées

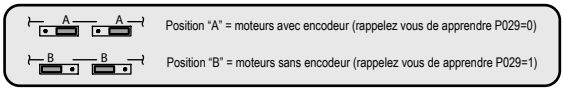
   Compteur manœuvre maintenance (* voir P065):
   ex: c005 = 5*x500 = 2500 manœuvres à exécuter avant la demande d'intervention de maintenance (c--- = compteur manœuvres maintenance inhibé)
3. Appuyez et maintenez la touche OK pour obtenir une visualisation cyclique des 3 opérations ou relâchez la touche OK pour sortir du paramètre.



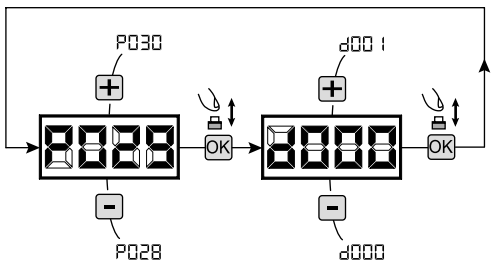
3 Sélection du fonctionnement avec ou sans encodeur

! IMPORTANT !

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

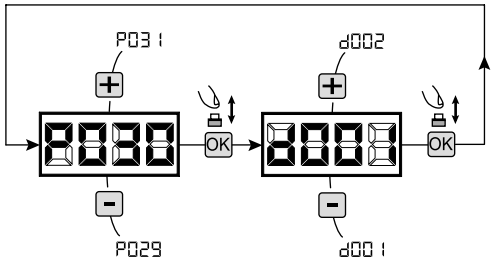


1. Parcourez les paramètres avec les touches + et - jusqu'à visualiser le paramètre P029;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche OK;
3. En utilisant les touches + et -, configurez:
   - d000=pour les moteurs avec encodeur;
   - d001=pour les moteurs sans encodeur;
4. Confirmez votre choix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



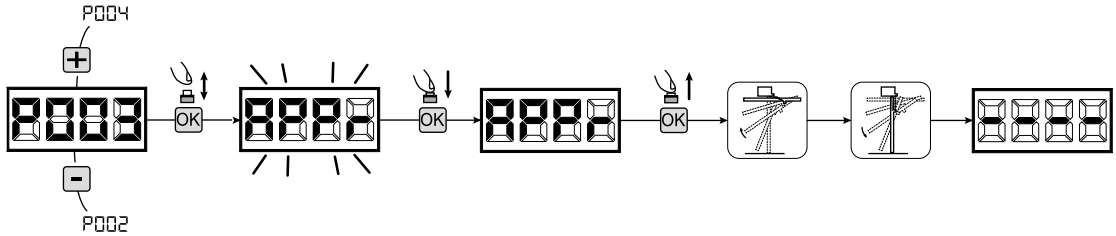
4 Selectionnez le fonctionnement à 1 ou 2 moteurs

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



5 Apprentissage de la course des moteurs

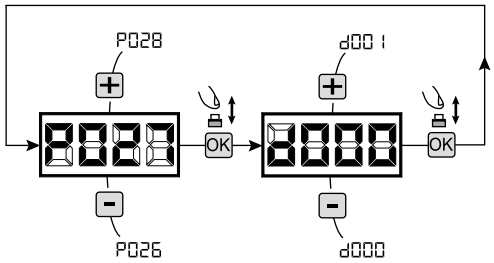
1. Parcourez les paramètres avec les touches + et - jusqu'à visualiser la procédure P003;
2. Confirmez en appuyant sur le bouton OK;
3. L'écran affiche "APPr" clignotant, appuyez sur le bouton OK;
4. Relâchez le bouton OK lorsque "APPr" sarrête de clignoter, l'opération d'apprentissage commence;
5. Attendez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



6 Apprentissage des émetteurs

6.1 Sélection du codage des émetteurs

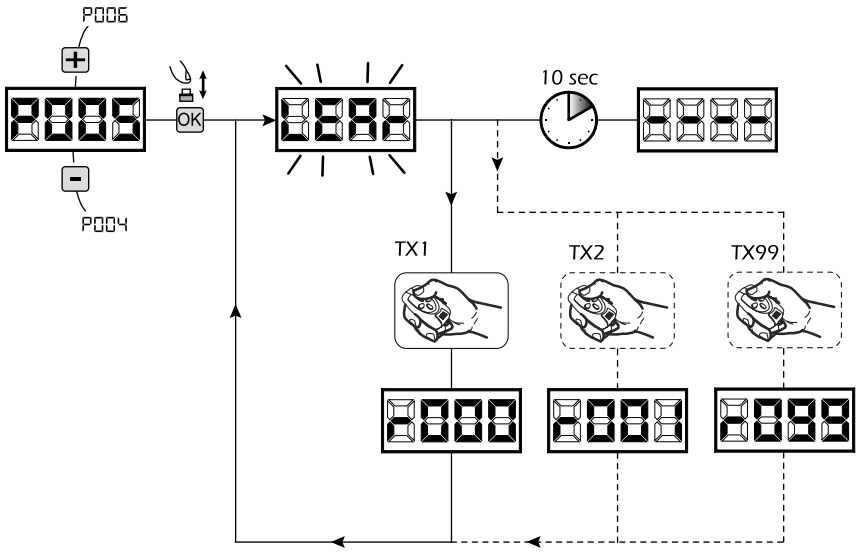
1. Parcourez les paramètres avec les touches + et - jusqu'à visualiser sur le display P027;
2. Confirmez en appuyant sur la touche OK;
3. Sélectionnez le type de codage du récepteur correspondant à votre émetteur en appuyant sur les touches + et -:
   - d000=rolling-code fixe (**suggéré**);
   - d001=rolling-code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



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

6.2 Apprentissage

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

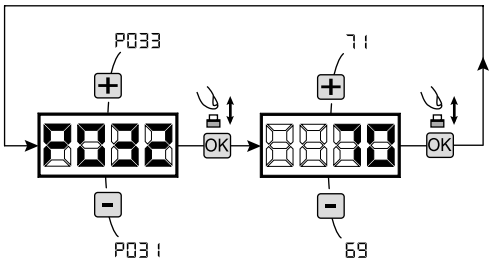


Attention: Si vous possédez des télécommandes Rolling code déjà programmée, il est possible de programmer un nouvel émetteur en donnant une impulsion sur le bouton caché, le récepteur se met en mode apprentissage.

7 Modification des paramètres de fonctionnement

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

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



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

8 Programmation terminée

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

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

dea system

NOTES

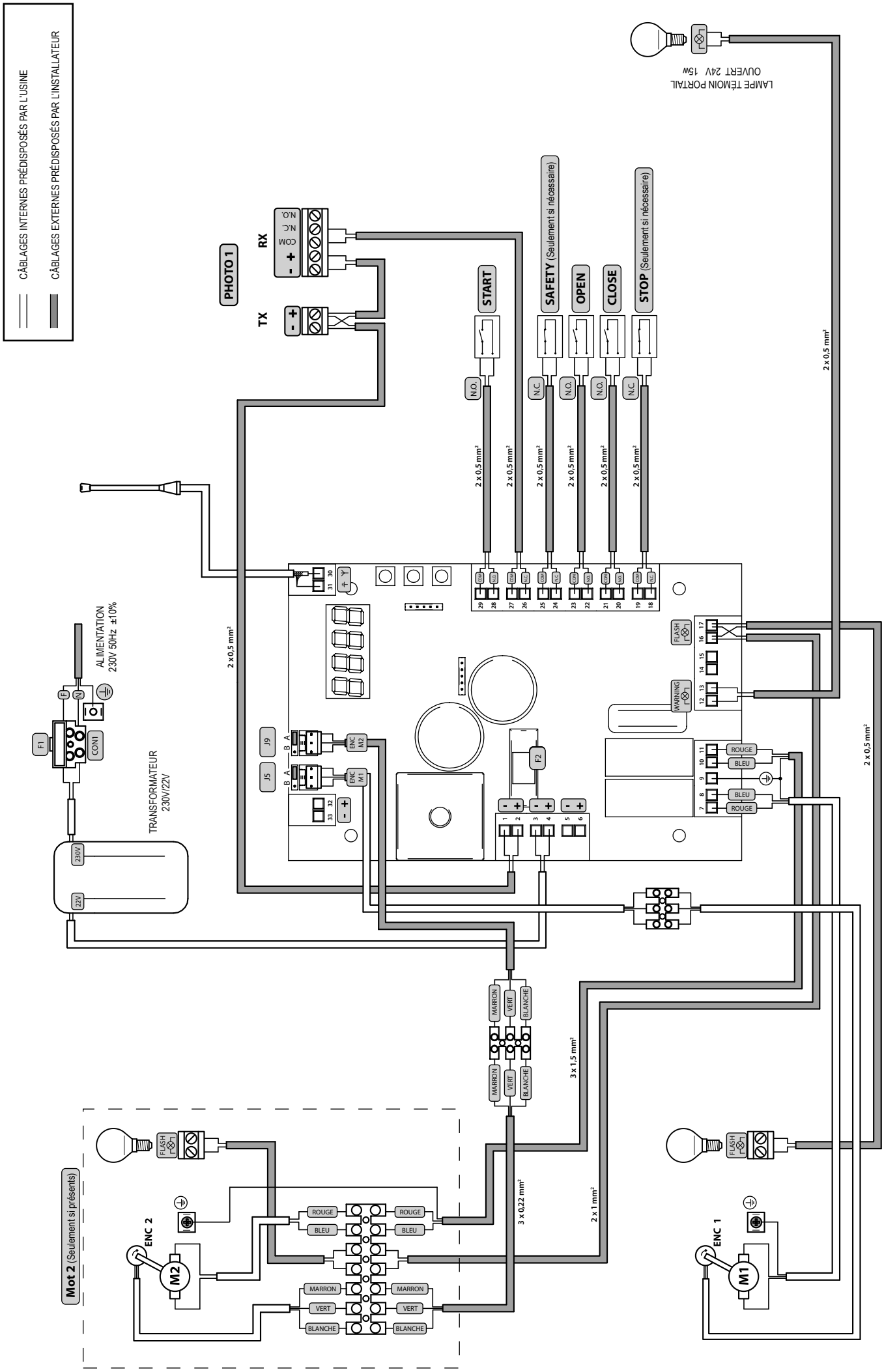
4.4 CONFIGURATION DES BARRIÈRES

BRANCHEMENTS ÉLÉCTRIQUES

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

Table 1 "branchement aux borniers"

1-2	+24VAUX	Sortie +24 V ⎓ alimentation auxiliaire max 200mA		
3-4	22 V ~	Entrée alimentation 22V ~ du transformateur		
5-6	24VBatt	Entrée alimentation 24V ⎓ de la batterie ou photovoltaïque accumulateur Green Energy (faire attention aux polarités).		
7-8	M1	Sortie moteur 1		
9	⏚	Connexion des parties métalliques du moteurs		
10-11	M2	Sortie moteur 2 (si présents)		
12-13	WARNING	Sortie 24 V ⎓ max 15 W pour lampe témoin portail ouvert fixe/intermittent (si P052=0/1) ou lampe de courtoisie (si P052>1)		
14-15	ELETTR	Sortie eléctro-serrure max 1 art. 110 (si P062=0) ou sortie 24V ⎓ max 5W configurable (si P062≠0)		
16-17	FLASH	Sortie lampe clignotante 24 V ⎓ max 15W art. Lumy/24A/S		
18-19	STOP	**18 - N.C.** / **19 - Com**	Input 6 STOP. Si activée elle bloque le mouvement des deux moteurs dans n'importe quelle situation. **Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la.**	Lorsque l'installation nécessite de différentes télécommandes et / ou en complément au standard, vous pouvez configurer chaque entrée pour l'opération souhaitée. **Référez-vous au chapitre "Programmation avancée".**
20-21	CLOSE	**20 - N.O.** / **21 - Com**	Input 5 CLOSE. En cas d'intervention provoque la manœuvre de fermeture.	
22-23	OPEN	**22 - N.O.** / **23 - Com**	Input 4 OPEN. En cas d'intervention provoque la manœuvre d'ouverture.	
24-25	SAFETY	**24 - N.C.** / **25 - Com**	Input 3 SAFETY. Si activée, elle cause l'inversion du mouvement. Voir P055 et P056 sur le tableau des paramètres. **Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la.**	
26-27	PHOTO 1	**26 - N.C.** / **27 - Com**	Input 2 PHOTO 1. Une fois habilitée (Voir P050 en le tableau des paramètres), l'activation de l'entrée PHOTO 1 provoque: l'inversion (pendant la fermeture), l'arrêt (pendant l'ouverture), le blocage (quand le portail est fermé). **Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la.**	
28-29	START	**28 - N.O.** / **29 - Com**	Input 1 START. En cas d' intervention elle provoque l'ouverture ou la fermeture du moteur. Elle peut fonctionner en modalité "inversion" (P49=0) ou pas-à-pas (P49=1).	
30	Y	Entrée signal antenne radio		
31	⏚	Entrée masse antenne radio		
32-33	DEA_NET	Entrée reseau DEA_NET (actuellement non utilisé)		
CON 1		Entrée alimentation 230V~ ±10% (50/60 Hz)		
J5 B A / J9 B A		Jumper pour sélectionner le type d' encodeur (J5=M1 - J9=M2): •Position "A" = moteurs avec encodeur (rappelez vous de apprendre P029=0) •Position "B" = moteurs sans encodeur (rappelez vous de apprendre P029=1)		


CÂBLAGES INTERNES PRÉDISPOSÉS PAR L'USINE
CÂBLAGES EXTERNES PRÉDISPOSÉS PAR L'INSTALLATEUR
LAMPE TÉMOIN PORTAIL
OUVERT 24V 15W
2 x 0,5 mm²
PHOTO 1
RX
TX
COM
N.C.
N.O.
START
SAFETY (Seulement si nécessaire)
OPEN
CLOSE
STOP (Seulement si nécessaire)
N.O.
N.C.
2 x 0,5 mm²
ALIMENTATION
230V 50Hz ±10%
F1
CONT
TRANSFORMATEUR
230V/22V
230V
22V
J9
J5
ENC M2
ENC M1
F2
FLASH
WARNING
ROUGE
BLEU
MARRON
VERT
BLANCHE
3 x 1,5 mm²
3 x 0,22 mm²
2 x 1 mm²
Mot 2 (Seulement si présents)
ENC 2
M2
ENC 1
M1

PROGRAMMATION STANDARD

1 Alimentation

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



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

2 Visualisation état des entrées et compteur-manœuvres

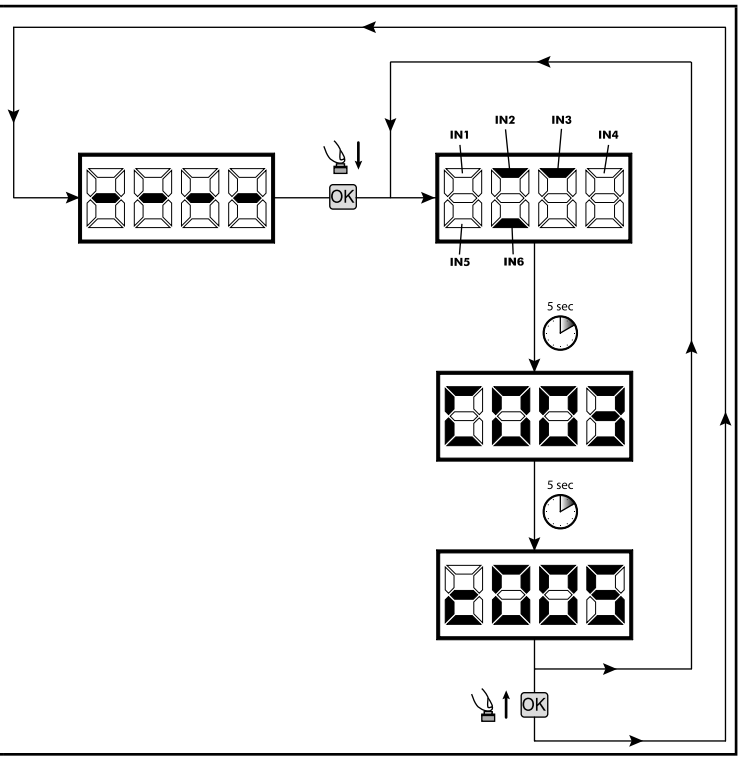
1. Appuyez sur la touche OK pendant 15 secondes;
2. L'écran affichera respectivement:
   L'état entrées (vérifiez qu'il soit correct);

   OPEN CONTACT

   CLOSE CONTACT

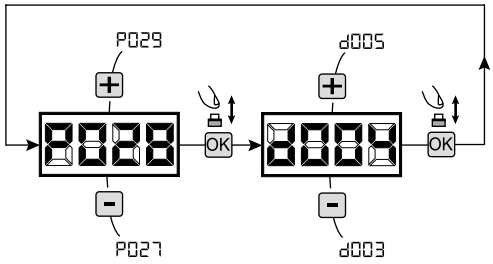
   Compteur manœuvres totales (* voir P064):
   ex: C003 = 3x1000* = 3000 manœuvres exécutées

   Compteur manœuvre maintenance (* voir P065):
   ex: c005 = 5*x500 = 2500 manœuvres à exécuter avant la demande d'intervention de maintenance (c--- = compteur manœuvres maintenance inhibé)
3. Appuyez et maintenez la touche OK pour obtenir une visualisation cyclique des 3 opérations ou relâchez la touche OK pour sortir du paramètre.



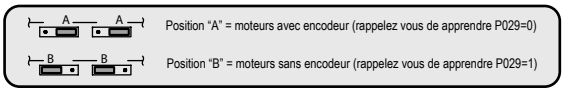
3 Sélection du type des moteurs ! IMPORTANT !

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

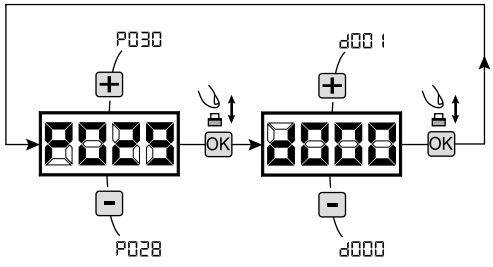


4 Sélection du fonctionnement avec ou sans encodeur ! IMPORTANT !

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

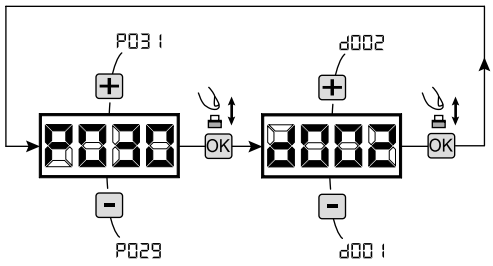


1. Parcourez les paramètres avec les touches + et - jusqu'à visualiser le paramètre P029;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche OK;
3. En utilisant les touches + et -, configurez:
   - d000=pour les moteurs avec encodeur;
   - d001=pour les moteurs sans encodeur;
4. Confirmez votre choix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



5 Selectionnez le fonctionnement à 1 ou 2 moteurs

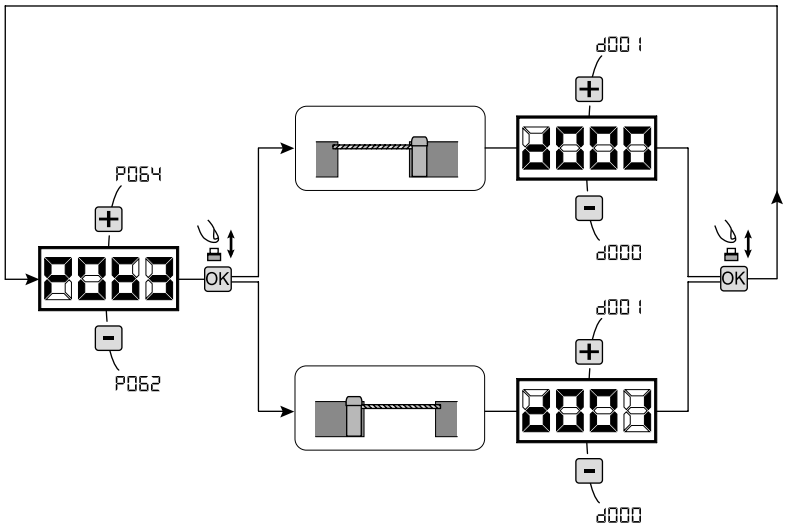
1. Parcourez les paramètres avec les touches + et - jusqu'à visualiser la procédure P030;
2. Confirmez en appuyant sur la touche OK;
3. En appuyant sur les touches + et -, réglez:
   - d001=pour la fonction à 1 moteur;
   - d002=pour la fonction à 2 moteurs;
4. Confirmez votre choix en appuyant la touche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



6 Sélection du sens de marche

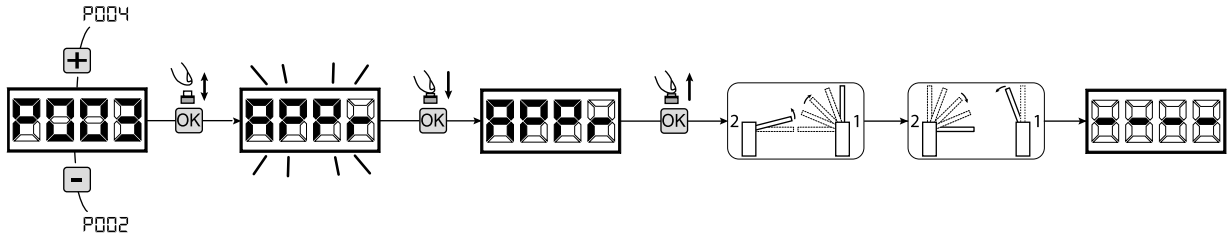
1. Parcourez les paramètres avec les touches + et - jusqu'à visualiser le paramètre P063;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche OK;
3. En utilisant les touches + et -, configurez:
   - d000=moteur en position standard (à la droite de l'entrée);
   - d001=moteur en position inverse (à la gauche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

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



7 Apprentissage de la course des moteurs

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

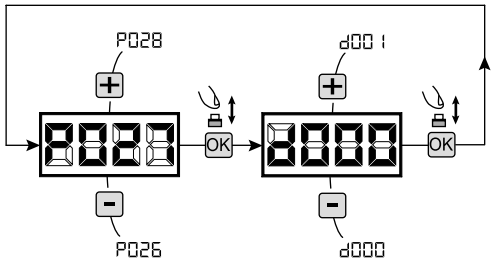


8 Apprentissage des émetteurs

8.1 Sélection du codage des émetteurs

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

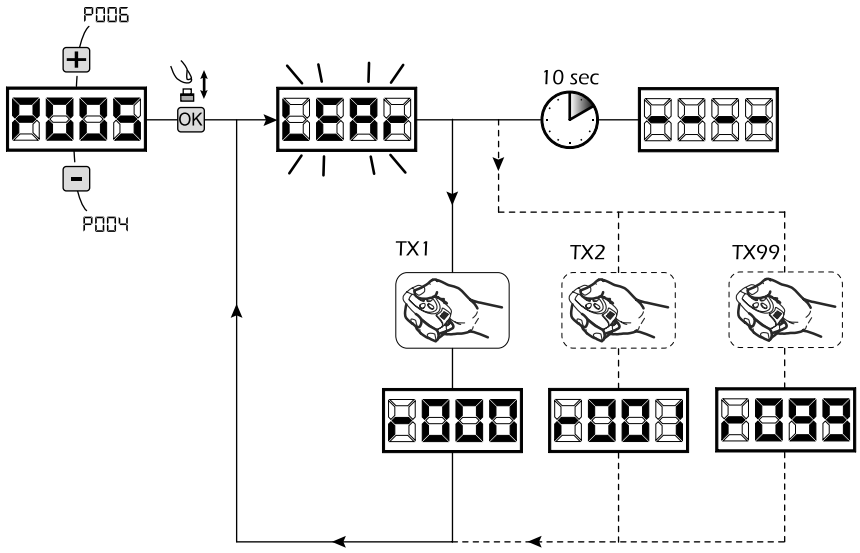
Attention: Si nécessaire varier le type de codage, et seulement si des émetteurs avec un codage différent sont déjà présentes dans la mémoire, vous devez effacer la mémoire (P004) **APRES** avoir défini le nouveau codage.



8.2 Apprentissage

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

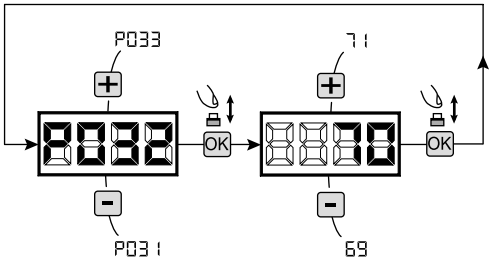
Attention: Si vous possédez des télécommandes Rolling code déjà programmée, il est possible de programmer un nouvel émetteur en donnant une impulsion sur le bouton caché, le récepteur se met en mode apprentissage.



9 Modification des paramètres de fonctionnement

Au cas où il serait nécessaire de modifier les paramètres de fonctionnement (par exemple force, vitesse etc.…):
Attention: Afin de garantir un fonctionnement optimal, les paramètres de la table doivent être configurés comme indiqué pour le type de barrière utilisée.

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



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

Valeurs suggérés pour standard "TYPE 03 - Barrières"

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

10 Programmation terminée

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

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

DEA dea system

NOTES

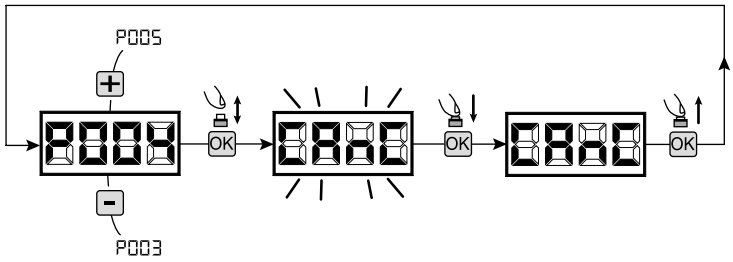
5 PROGRAMMATION AVANCÉE

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

1 Effacement des émetteurs mémorisés

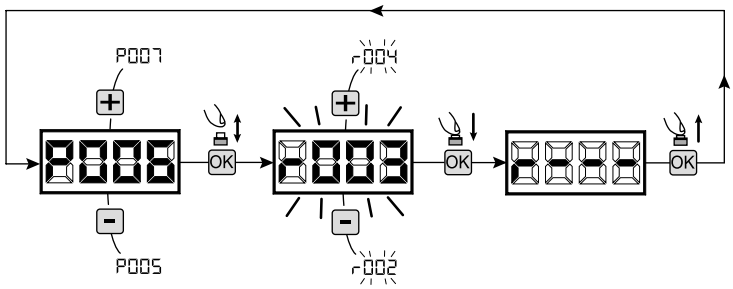
1.1 Effacement de tous les émetteurs

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



1.2 Recherche et effacement d'un émetteur

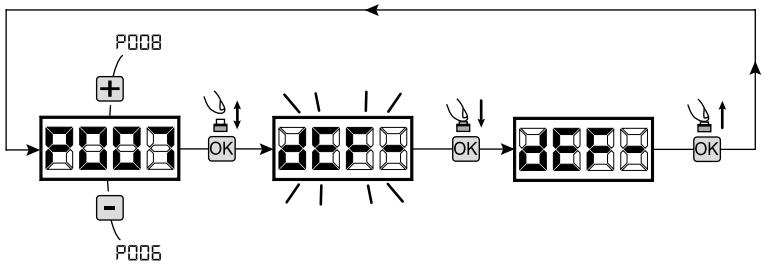
1. Parcourez les paramètres jusqu'à visualiser P006;
2. Appuyez sur la touche OK;
3. Choisissez l'émetteur que vous désirez effacer par l'intermédiaire des touches + et - (es. r003);
4. Lorsque que les symboles "r003" clignotent, restez appuyé sur la touche OK;
5. Relâchez la touche OK dès que les symboles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



2 Restauration des paramètres de défaut

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

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

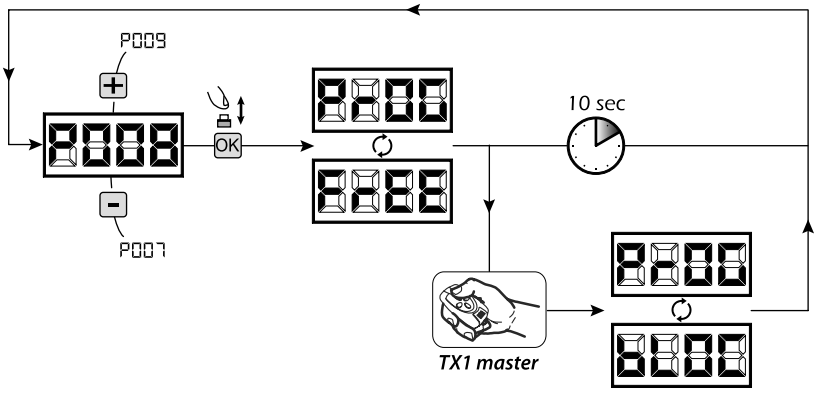


3 Blocage/Déblocage accès à la programmation

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

3.1 Bloc accès à la programmation

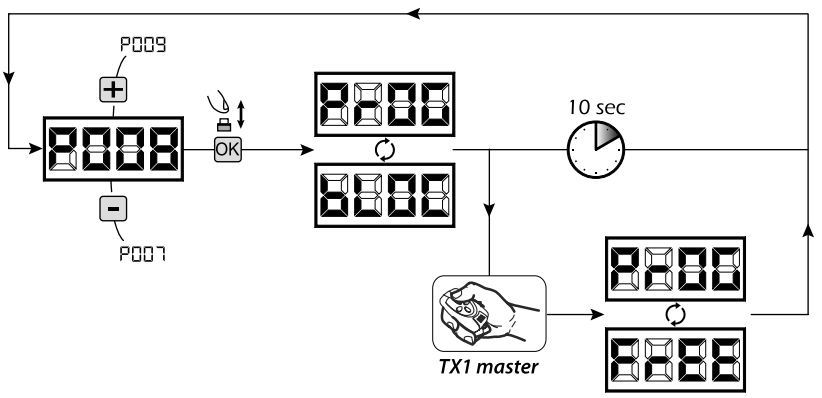
1. Faites défiler les paramètres avec les touches + et - jusqu'à ce que l'écran affiche P008;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche OK;
3. L'affichage affiche alternativement PrOG/FrEE pour indiquer que la platine est dans l'attente de la transmission du code de blocage;
4. Appuyer sur la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



FR

3.2 Déblocage accès à la programmation

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

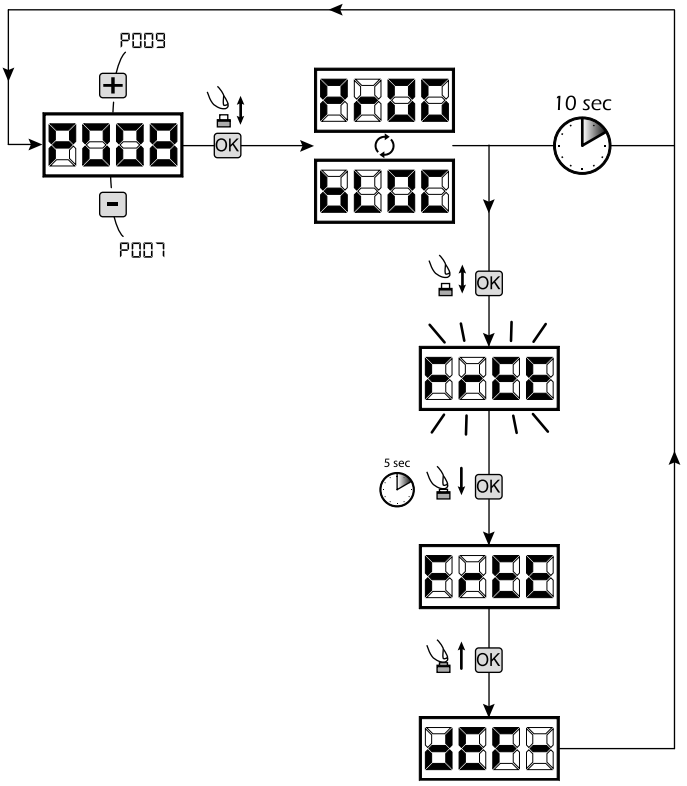


3.3 Déblocage accès à la programmation avec une réinitialisation globale

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

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

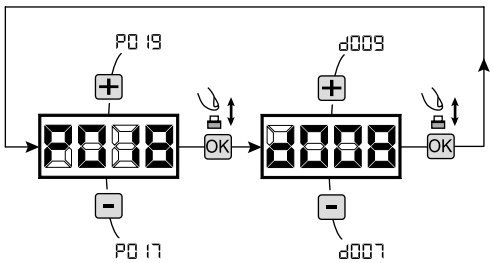
1. Faites défiler les paramètres avec les touches ⊞ et ⊟ jusqu'à ce que l'affichage affiche P008;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche OK;
3. L'écran affiche alternativement PrOG/bLOC;
4. Appuyez sur la touche OK, l'écran affiche FrEE clignotant;
5. Appuyez de nouveau sur la touche OK et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



4 Configuration des entrées

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

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



5 Programmation terminée

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

	PAR.	PROCÉDURE	VALEURS SÉLÉCTIONNABLES
PROCÉDURES DE PROGRAMMATION	P001	Positionnement moteur 1	
	P002	Positionnement moteur 2	
	P003	Apprentissage course moteurs	
	P004	Effacement émetteurs	
	P005	Apprentissage émetteurs	
	P006	Recherche et effacement d'un émetteur	
	P007	Restauration paramètres par défaut: la liste des paramètres est mise à jour avec les réglages d'usine	
	P008	Blocage accès à la programmation	
	P009	Non utilisé	
	P010	Non utilisé	
	P011	Non utilisé	
	P012	Non utilisé	
	P013	Non utilisé	
	P014	Non utilisé	
	P015	Non utilisé	

	PAR.	DESCRIPTION PARAMÈTRE	VALEURS SÉLÉCTIONNABLES		VALEURS DE DEFAULT (pour des différents typologie d'installation)			
					dEF0 **Portails Coulissants**	dEF1 **Portails Battants**	dEF2 **Portes Basculantes**	dEF3 **Barrières**
PARAMÈTRES DE CONFIGURATION ENTRÉES	P016	Sélection type entrée INPUT_3	• 000: IN3 type=contact disponible • 001: IN3 type=resistance constante 8K2		000 (contact disponible)	000 (contact disponible)	000 (contact disponible)	000 (contact disponible)
	P017	Selection fonctionnement INPUT_1	• 000: NONE (non utilisé) • 001: START (start) • 002: PED. (piétons) • 003: OPEN (ouvre séparé) • 004: CLOSE (ferme séparé) • 005: OPEN_PM (ouvre homme présent) • 006: CLOSE_PM (ferme homme présent) • 007: ELOCK-IN (fonction électro-serrure. Voir P062) • 008: PHOTO 1 (photocellule 1) • 009: PHOTO 2 (photocellule 2) • 010: SAFETY (barre palpeuse) • 011: STOP (bloc) • 012: FCA1 (fins de course ouverture Mot1) • 013: FCA2 (fins de course ouverture Mot2) • 014: FCC1 (fins de course ouverture Mot1) • 015: FCC2 (fins de course ouverture Mot2)	**IN1**	001 (START)	001 (START)	001 (START)	001 (START)
	P018	Selection fonctionnement INPUT_2		**IN2**	002 (PEDESTRIAN)	002 (PEDESTRIAN)	008 (PHOTO 1)	008 (PHOTO 1)
	P019	Selection fonctionnement INPUT_3		**IN3**	010 (SAFETY)	010 (SAFETY)	010 (SAFETY)	010 (SAFETY)
	P020	Selection fonctionnement INPUT_4		**IN4**	008 (PHOTO 1)	008 (PHOTO 1)	011 (STOP)	003 (OPEN)
	P021	Selection fonctionnement INPUT_5		**IN5**	012 (FCA1)	009 (PHOTO 2)	000 (NONE)	004 (CLOSE)
	P022	Selection fonctionnement INPUT_6		**IN6**	014 (FCC1)	011 (STOP)	000 (NONE)	011 (STOP)
	P023	Attribution CANAL 1 émetteurs	• 000: NONE (non utilisé) • 001: START (start) • 002: PEDESTRIAN (piétons) • 003: OPEN (ouvre séparé) • 004: CLOSED (ferme séparé) • 005: OPEN_PM (ouvre homme présent) • 006: CLOSED_PM (ferme homme présent) • 007: ELOCK-IN (fonction électro-serrure. Voir P062)	**CH1**	001 (START)	001 (START)	001 (START)	001 (START)
	P024	Attribution CANAL 2 émetteurs		**CH2**	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
	P025	Attribution CANAL 3 émetteurs		**CH3**	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
	P026	Attribution CANAL 4 émetteurs		**CH4**	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)	000 (NONE)
	P027	Sélection type de codage du récepteur (correspondant à votre émetteur)	• 000: HCS code fixe • 001: HCS rolling-code • 002: Dip-switch		000	000	000	000

					dEF0 Portails Coulissants	dEF1 Portails Battants	dEF2 Portes Basculantes	dEF3 Barrières
PARAMÈTRES CONFIGURATION MOTEURS	P028	Sélection du type de moteurs	• 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	Sélection du fonctionnement avec ou sans encodeur. ATTENTION: rappelez-vous de régler correctement même les jumpers J5 et J9 (voir tableau 1) ATTENTION: J5, J9 et P.029 doivent être reglés correctement avant d'exécuter la procédure de programmation	• 000: moteurs avec encodeur • 001: moteurs sans encodeur		001	001	000	000
	P030	Sélection nombre de moteur	• 001: un moteur • 002: deux moteurs		001	002	001	001
PARAMÈTRES DE FONCTIONNEMENT	P031	Non utilisé						
	P032	Régulation vitesse moteurs pendant la course en ouverture	15%tot.....100%tot		100	100	100	100
	P033	Régulation vitesse moteurs pendant la course en fermeture	15%tot.....100%tot		100	100	100	100
	P034	Régulation vitesse moteurs pendant le ralentissement en ouverture et en fermeture	15%tot.....100%tot		040	050	050	030
	P035	Régulation durée ralentissement en ouverture	5%tot.....80%to		025	020	020	030
	P036	Régulation durée ralentissement en fermeture	5%tot.....80%tot		025	020	020	030
	P037	Régulation force moteur 1 en ouverture (si = 100% détection obstacle désactivé)	15%tot.....100%tot		050	050	050	095
	P038	Régulation force moteur 1 en fermeture (si = 100% détection obstacle désactivé)	15%tot.....100%tot		050	050	050	095
	P039	Régulation force moteur 2 en ouverture (si = 100% détection obstacle désactivé)	15%tot.....100%tot		050	050	050	095
	P040	Régulation force moteur 2 en fermeture (si = 100% détection obstacle désactivé)	15%tot.....100%tot		050	050	050	095
	P041	Régulation temps fermeture automatique (si = 0 fermeture automatique désactivée)	0sec.....255sec		000	000	000	000
	P042	Régulation temps fermeture automatique piétons (si = 0 fermeture automatique piétons désactivée)	0sec.....255sec		000	000	000	000
	P043	Régulation durée course piétons	5%tot.....100%tot		030	035	035	100
	P044	Régulation temps de preclignotement	0sec.....10sec		000	000	000	000
	P045	Régulation temps de décallage en ouverture	0sec.....30sec		000	001	001	000
	P046	Régulation temps de décallage en fermeture	0sec.....30sec		000	003	003	000
	P047	Fonction "immeuble en copropriété": si cette fonction est activée, les entrées de commande en ouverture sont désactivées pour la durée complète de l'ouverture et du temps pause	• 000: "immeuble en copropriété" désactivée • 001: "immeuble en copropriété" activée		000	000	000	000
	P048	Fonction coup de bélier : si cette fonction est activée, avant chaque manœuvre d'ouverture les moteurs démarrent en fermeture pendant 1 seconde afin de faciliter le déverrouillage d'une éventuelle électro-serrure	• 000: "coup de bélier" désactivée • 001: "coup de bélier" activée		000	000	000	000
	P049	Sélection modalité "inversion" (pendant la manoeuvre une impulsion inverse le mouvement) ou "pas-à-pas" (pendant la manoeuvre une impulsion arrête le mouvement. L'impulsion suivante fait demarrer le moteur dans le sens inverse).	• 000: "inversion" • 001: "pas-à-pas"		001	000	000	000
	P050	PHOTO 1	Fonctionnement entrée PHOTO: si=0 les photocellules sont habilitées en fermeture et au départ quand le portail est fermé; si=1 les photocellules sont toujours habilitées; si=2 les photocellules sont habilitées seulement en fermeture. Une fois habilitée, l'activation de l'entrée PHOTO provoque: l'inversion (pendant la fermeture), l'arrêt (pendant l'ouverture), le blocage (quand le portail est fermé). Si=3-4-5, le fonctionnement est identique aux valeurs de 0-1-2, mais avec «ferme immédiatement» habilité: dans tous les cas, lors de l'ouverture et/ou le temps de pause, le retrait d'une éventuelle obstacle fait referme la porte automatiquement après un délai fixe de 3 sec.	• 000: photocellules habilitées en fermeture et portail fermé • 001: photocellules toujours habilitées • 002: photocellules habilitées seulement en fermeture • 003: comme 000, mais avec "ferme immédiatement" habilité • 004: comme 001, mais avec "ferme immédiatement" habilité • 005: Comme 002, mais avec "ferme immédiatement" habilité	002	002	002	002
	P051	PHOTO 2			000	001	002	002
	P052	Fonctionnement du contact disponible: - Si=0 "voyant portail ouvert fixe" (contact toujours fermé quand le portail est en mouvement ou lorsqu'il est ouvert, il s'ouvre à nouveau uniquement à la fin d'une manœuvre de fermeture). - Si=1 "voyant portail ouvert intermittent" (contact intermittent lent pendant l'ouverture et rapide pendant la fermeture, il est fermé quand le portail est ouvert, il s'ouvre à nouveau uniquement à la fin d'une manœuvre de fermeture). - Si>1 "lumière de courtoisie" (sortie ON pendant chaque mouvement, OFF quand le moteur s'arrête, après le retard établit).	• 000: "lampe témoin fixe" • 001: "lampe témoin intermittent" • >001 : retard à l'extinction "lampe témoin" (1sec.....255sec)		001	001	060	001

					dEF0 Portails Coulissants	dEF1 Portails Battants	dEF2 Portes Basculantes	dEF3 Barrières
PARAMÈTRES DE FONCTIONNEMENT	P053	Activation recherche des butées même en ouverture: les moteurs s'arrêtent seulement lorsqu'ils trouvent leurs butées, même en ouverture	• 000: arrêt en ouverture sur le point mémorisé • 001: arrêt en ouverture sur la butée		000	000	000	001
	P054	Fonction "démarrage progressif": les moteurs accélérent progressivement jusqu'à atteindre la vitesse sélectionnée, en évitant des démarrages brusques.	• 000: "démarrage progressif " désactivée • 001: "démarrage progressif" activée		001	001	001	001
	P055	Régulation durée de l' inversion sur obstacle (détecté par le capteur anti-écrasement interne ou par l'activation de l'entrée SAFETY/SECURITE): si=0 le moteur exécute l'inversion complète, si>0 indique la durée (formulé en sec) de la course, après l'inversion suite à la présence d'un obstacle pendant l'ouverture.	• 000: inversion complète sur obstacle • >000: durée de l'inversion sur obstacle (1sec.....10sec)		000	000	000	000
	P056	Régulation durée de l' inversion sur obstacle (détecté par le capteur anti-écrasement interne ou par l'activation de l'entrée SAFETY/SECURITE): si=0 le moteur exécute l'inversion complète, si>0 indique la durée (formulé en sec) de la course, après l'inversion suite à la présence d'un obstacle pendant en fermeture.	• 000: inversion complète sur obstacle • >000: durée de l'inversion sur obstacle (1sec.....10sec)		000	000	000	000
	P057	Facilitation de déblocage manuel: Si≠0, après la détection de la butée de verrouillage, le moteur 1 effectue une brève inversion pour soulager la pression sur la butée, et donc pour faciliter le déblocage manuel. La valeur de réglage indique la durée de l'inversion. Si=0 fonction désactivée	• 000: Facilitation de déblocage désactivée • >000: Facilitation de déblocage activée avec durée pareil à: (0x25ms.....20x25ms)		000	003	003	002
	P058	Réglage de la butée d'ouverture: il permet de régler la fin de la courseau cours de laquelle l'obstacle est interprété comme butée, en bloquant le moteur sans exécuter d'inversion. La valeur est le nombre de tours du rotor.	1.....255		012	025	025	020
	P059	Réglage de la butée de fermeture: il permet de régler la fin de la course au cours de laquelle l'obstacle est interprété comme butée, en bloquant le moteur sans exécuter d'inversion. La valeur est le nombre de tours du rotor.	1.....255		012	025	025	020
	P060	Réglage force moteurs à l'arrive sur la butée. Si=0, Réglage déshabilité (la valeur de force sur la butée est calculée automatiquement); Si≠0, il indique la valeur (en % de la valeur maximale) de force exercée sur la butée.	0%tot.....100%tot		000	000	000	000
	P061	Fonction "Energy saving (économie d'énergie)": S1=1 après 10sec d' inactivité, la platine éteint les sorties 24V et l'écran, ils seront rallumés à la première commande reçue (utilisation conseillée avec alimentation à batteries et/ou panneau solaire).	• 000: "Energy saving" non active • 001: "Energy saving" active		000	000	000	000
	P062	Fonctionnement sortie électro-serrure: Si=0 électro-serrure art. 110, Si=1 sortie 24V commandée par l'entrée ELOCK_IN en modalité impulsive, Si=2 sortie 24V commandée par l'entrée ELOCK_IN en modalité pas-à-pas, Se>2 sortie 24V commandée par l'entrée ELOCK_IN en modalité temporisée (la valeur programmée indique le retard d'allumage en secondes).	• 000: "Uscita elettroserratura art. 110 • 001: "Sortie impulsive 24V d.c. max 5W • 002: "Sortie pas-à-pas 24V d.c. max 5W • >002: "Sortie temporisée 24V d.c. max 5W (3sec.....255sec)		000	000	000	000
	P063	Inversion diréction de marche : si=1 inverse automatiquement les sorties ouvre/ferme des moteurs et les entrées fins de course ouverture/fermeture, en évitant de modifier les cabalages en cas d'installation du moto-réducteur en position inversée par rapport au standard.	• 000: "Installation standard • 001: "Installation inversée		000	000	000	000
	P064	Multiplicateur compteur manœuvres: il multiplie le nombre des manœuvres suite à la mise à jour du compteur opérations totales. Pour visualiser les valeurs des deux compteur manœuvres, se reporter à la section "Visualisation de l'état des entrées et compteur-manœuvres.	• 000: "x100 • 001: "x1000 • 002: "x10000 • 003: "x100000		001	001	001	001
	P065	Compteur manœuvres maintenance: Si=0 réinitialise le compteur et désactive la demande d'intervention, si>0 indique le nombre de manœuvres (x 500) à effectuer avant que l'armoire de commande exécute un pré-clignotement de 4 secondes additionnelles pour indiquer la nécessité d'entretien supplémentaire. Par exemple.: Si P065=050, nombre de manœuvres = 50x500=25000. **Attention:** Avant de définir une nouvelle valeur du compte-manœuvres de maintenance, le même doit être réinitialisé en configurant P065 = 0 et, seulement plus tard, P065 = "nouvelle valeur".	• 000: "Demande de maintenance: déshabilitée • >000: "Nombre de manœuvres (x 500) pour demande de maintenance		000	000	000	000
	P066	Sélection du fonctionnement sortie clignotant: Si=0 sortie clignotant intermittente; Si=1 sortie clignotant fixe (pour clignotants avec circuit intermittent intérieur).	• 000: "sortie clignotant intermittente • 001: "sortie clignotant fixe		000	000	000	000
	P067	Non utilisé						
	P068	Non utilisé						
	P069	Non utilisé						
	P070	Non utilisé						

6 MESSAGES AFFICHÉS SUR LE DISPLAY

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

MESSAGES D'ERREUR		
Mess.	*Description*	*Solutions possibles*
ErrP	Erreur de position: La procédure de réinitialisation de la position n'est pas réussie. L'armoire de commande est en attente de commandes.	- Assurez-vous qu'il n'ya pas de frictions spécifiques et / ou des obstacles pendant la course; - Donnez une impulsion de START pour initialiser la manœuvre de configuration de la position ; - Vérifiez que l'opération se termine correctement, en aidant manuellement, si nécessaire, la course de la/des porte/s; - Si nécessaire ajustez les valeurs de force et vitesse du/des moteur/s.
Err3	Photocellules et/ou dispositifs de sécurité extérieurs activés ou en panne.	Vérifiez le bon fonctionnement de tous les dispositifs de sécurité et/ou des photocellules installées.
Err4	Possible panne dû au circuit de puissance de l'armoire de commande.	Débranchez et branchez le courant. Donnez un ordre d'ouverture, si la signalisation se répète, remplacez l'armoire de commande.
Err5	Time-out course moteurs: Le /les moteur/s a/ont dépassé le temps de travail massimale (5min) sans s'arrêter jamais.	- Donnez une impulsion de START pour initialiser la manœuvre de configuration de la position ; - Vérifiez que l'opération se termine correctement.
Err6	Time-out détection d'obstacles: Avec le dispositif anti-écrasement désactivé, la présence d'un obstacle qui empêche le mouvement de plus de 10 secondes a été quand même détectée.	- Assurez-vous qu'il n'ya pas de frictions spécifiques et / ou des obstacles pendant la course; - Donnez une impulsion de START pour initialiser la manœuvre de configuration de la position ; - Vérifiez que l'opération est terminée avec succès.
Err7	Mouvement des moteurs non relevé.	Vérifiez le bon branchement des moteurs et leurs encodeurs; Vérifiez le bon positionnement des Jumpers J5 et J9 comme indiqué dans le schéma électricque. Si la signalisation se répète, remplacez l'armoire de commande.

7 ESSAI D'INSTALLATION

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

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

8 ÉLIMINATION DU PRODUIT

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

NET24N

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

Tabla de contenidos

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 "----".

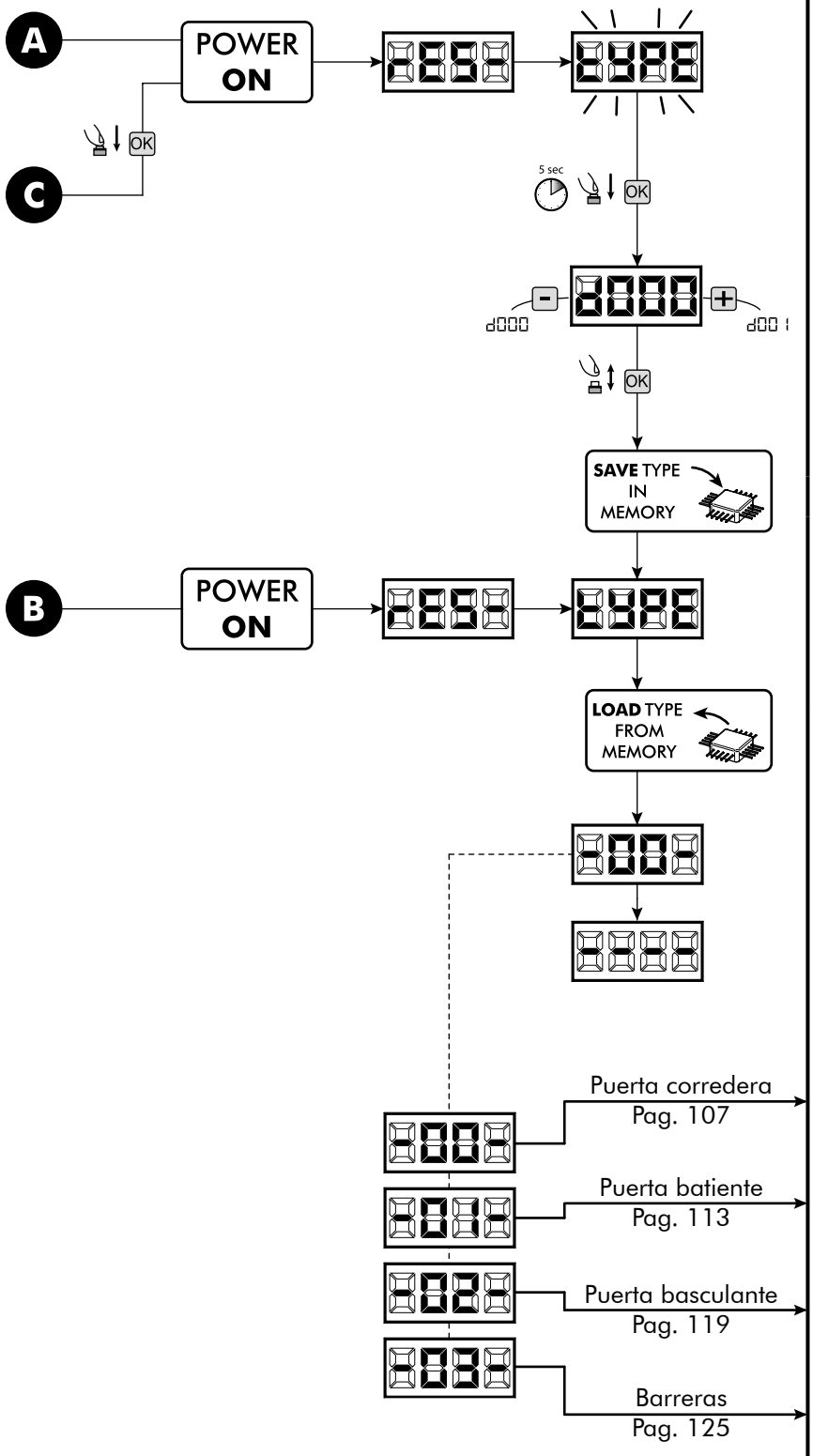
Modificación configuración existente

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.**

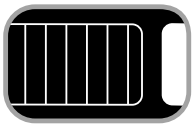
   ⚠ **Si todavia el procedimiento de configuración se lleva a buen fin, la nueva configuración sobreescribirá la precedente y será recargada en cada encendido futuro.**
4. Segurá el escrito "tYPE", "-00-" segudo del simbolo de puerta cerrada "----".



A la Programación standard

DEA dea system

NOTES



4.1
CONFIGURACION PUERTA CORREDERA

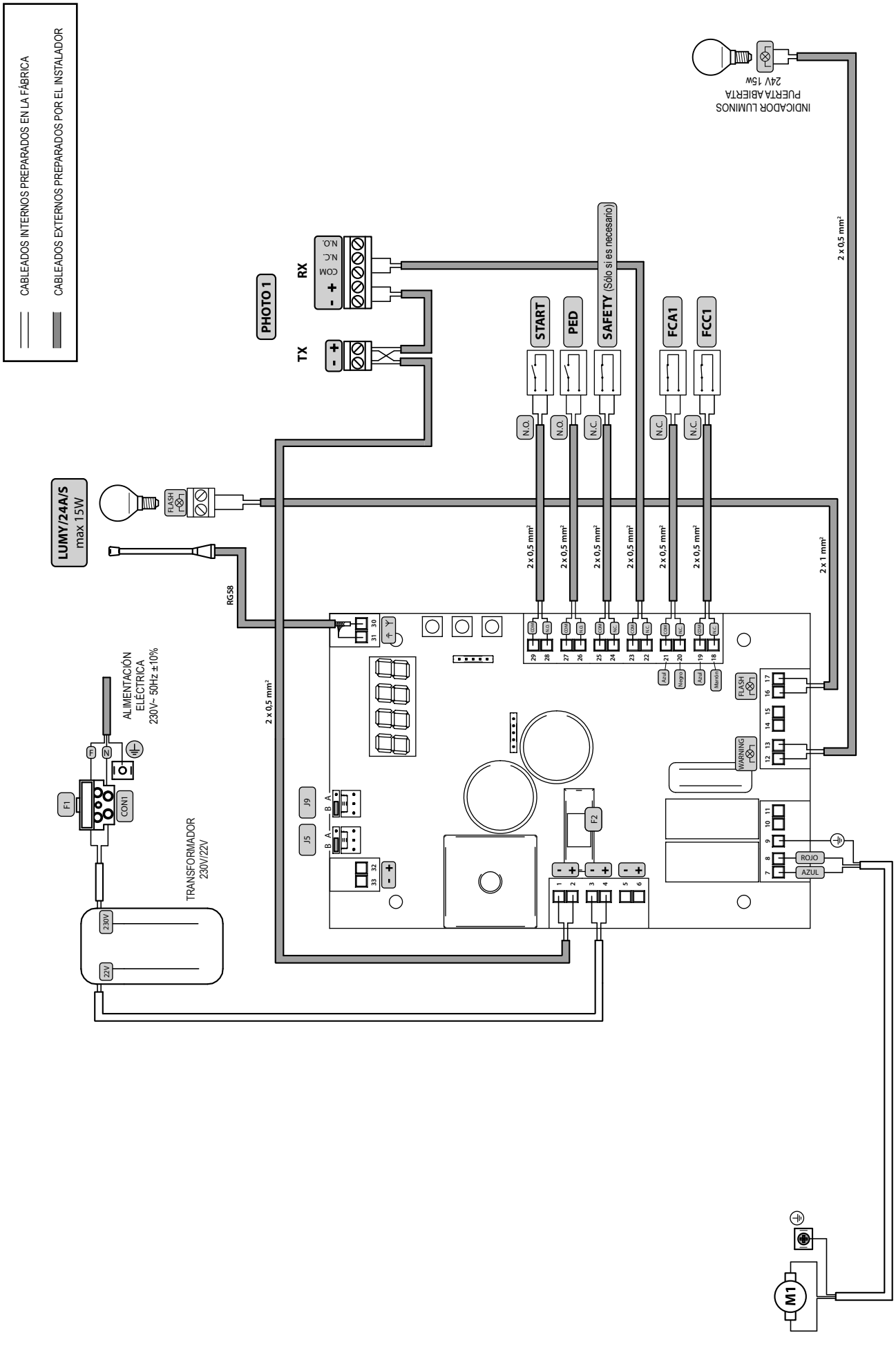
CONEXIONES ELÉCTRICAS

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

PROGRAMACIÓN ESTÁNDAR

1 Alimentación

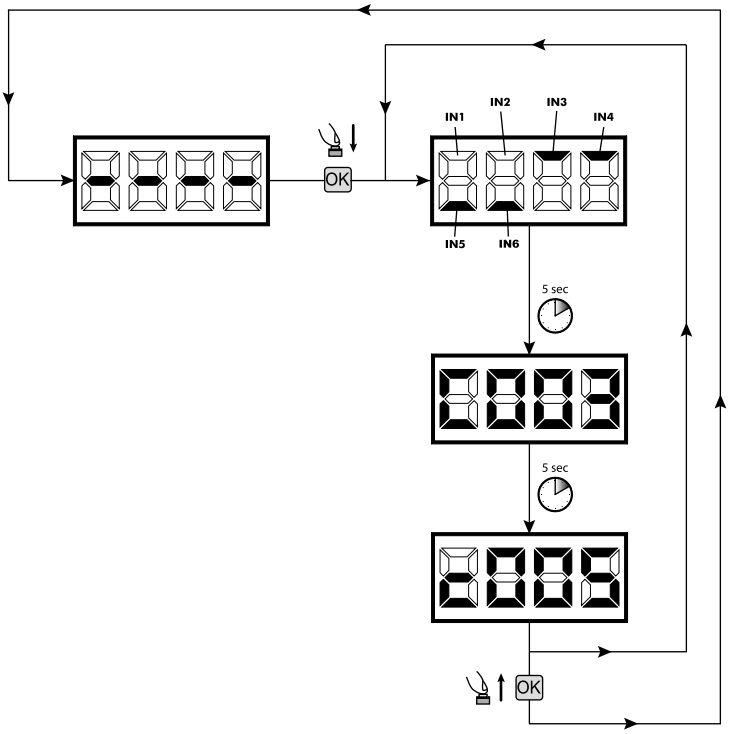
Alimentar eléctricamente; en el display se visualizan en secuencia las inscripciones "rES-", "tYPE", "-00-" seguidas por el símbolo de puerta cerrada "----"



***** 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).

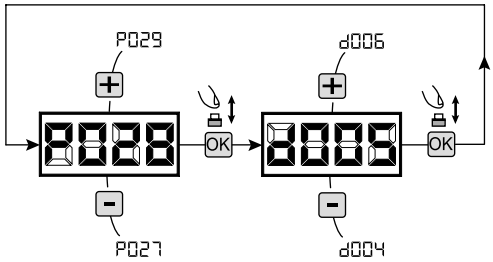
2 Visualización estado entradas y cuentamaniobras

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.



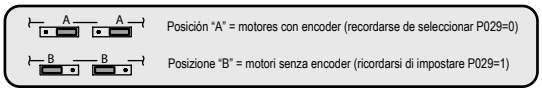
3 Selección del tipo de motor ! IMPORTANTE !

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).

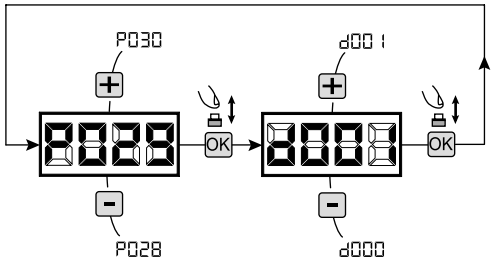


4 Seleccionar funcionamiento con o sin encoder ! IMPORTANTE !

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



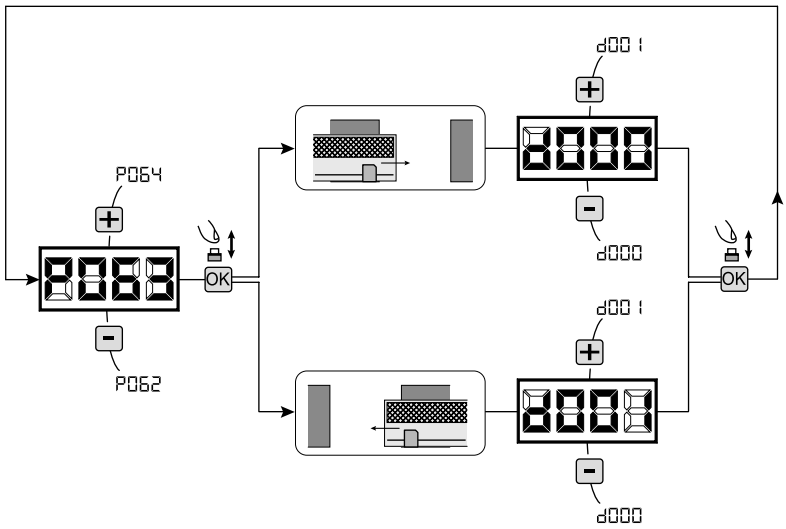
1. Correr los parámetros con el botón + y - finohasta visualizar en el display P029;
2. Acceder al parámetro pilsando enl botón OK;
3. Accionando los botones + y -, introducir:
   - d000=para motores con encoder;
   - d001=para motores sin encoder;
4. Confirmar la elección piulsando el botón OK (en el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



5 Selección del sentido de la marcha

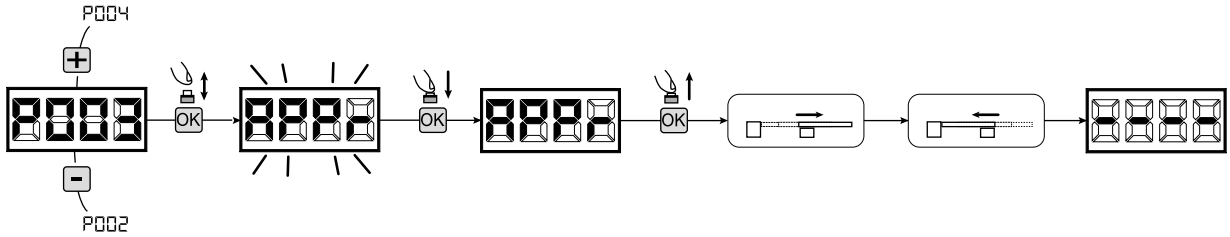
1. Correr los parámetros con los botones ⊞ y ⊟ hasta visualizar el el display P063;
2. Acceder al parámetro pulsando el botón OK;
3. Accionando ⊞ e ⊟, introducir:
   - d000=motor en posición standar (a la izquierda del puente);
   - d001=motor en posición invertida (a la derecha del puente);
4. Confirmar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

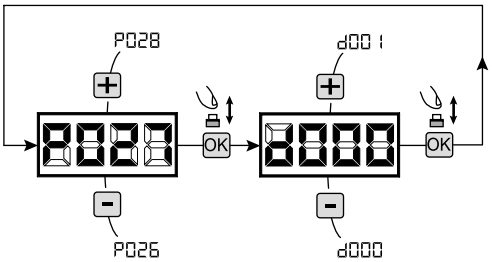


7 Aprendizaje de los controles remotos

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).

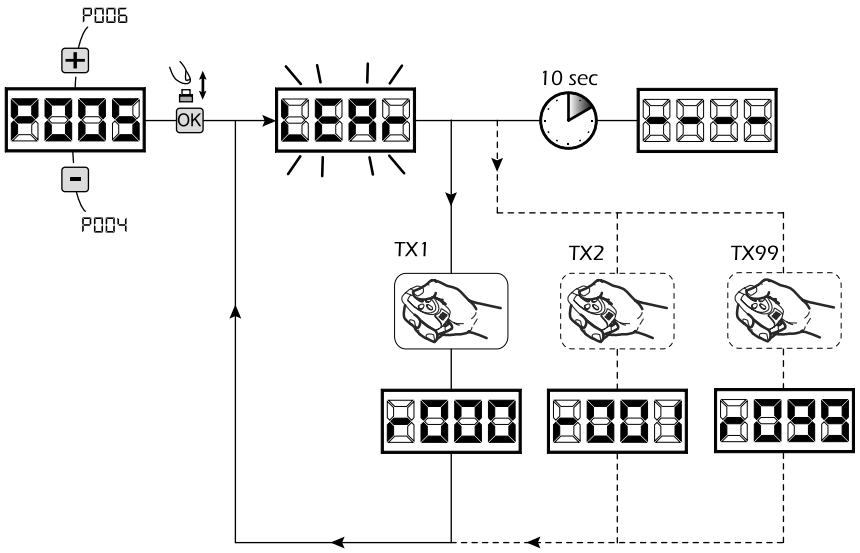
Atención: En el caso que sea necesario variar el tipo de codificación,y sólo si en la memoria están ya presentes emisores con codificación diferente,es necesario realizar la cancelación de la memoria (P004) **DESPUES** de haber realizado la nueva codificación.



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.

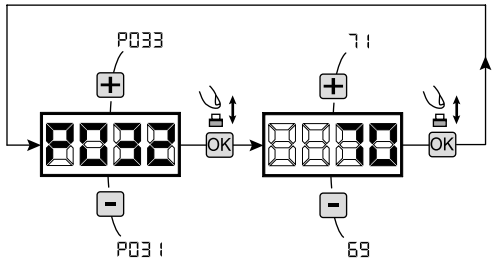


8 Modificación de los parámetros de funcionamiento

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

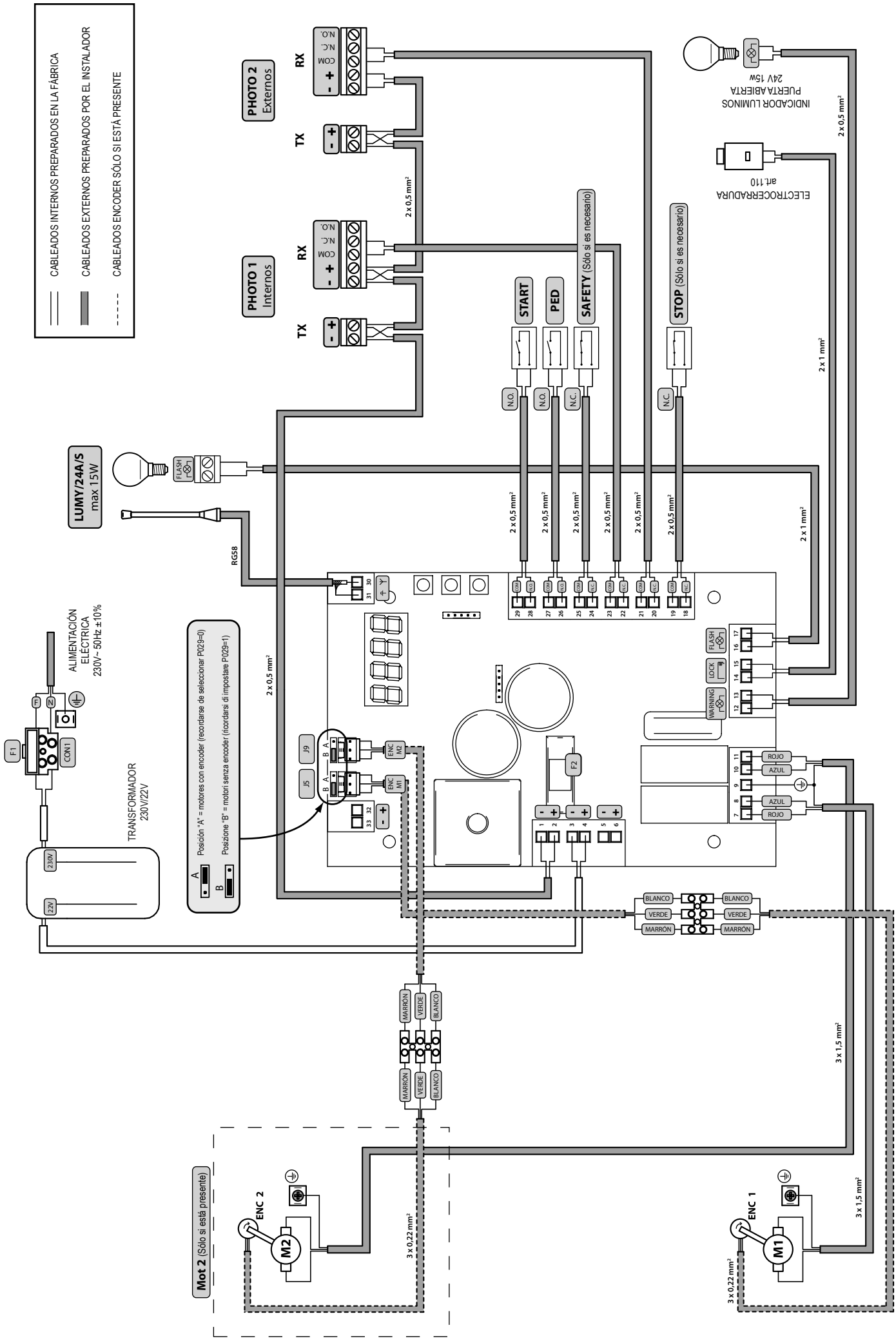
4.2 CONFIGURACION CANCEL BATIENTE

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

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

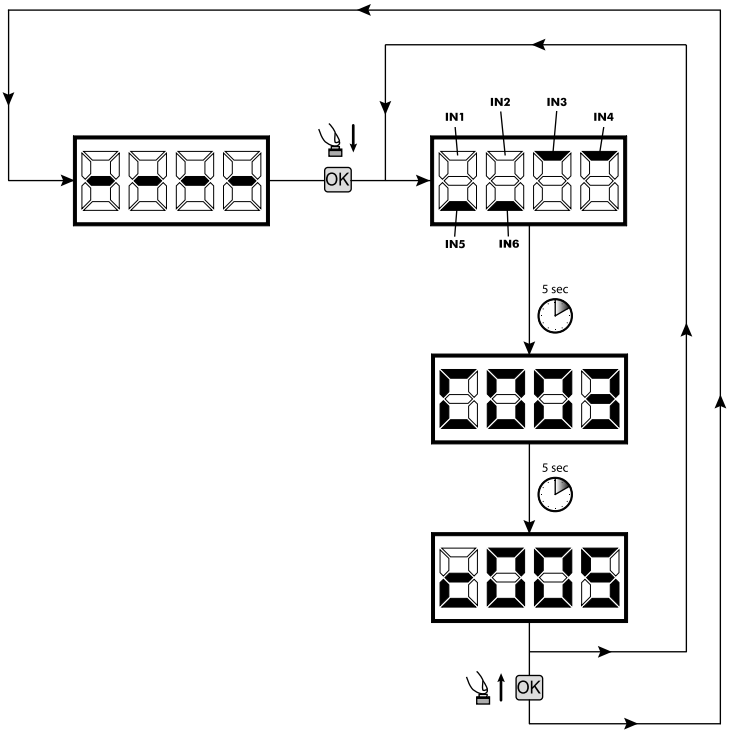
1. Pulsar el botón OK y mantenerlo pulsado durante 5 seg.;
2. En el display se muestra respectivamente:
   Estado ingresos (verificar que sea correcto);

   OPEN CONTACT

   CLOSE CONTACT

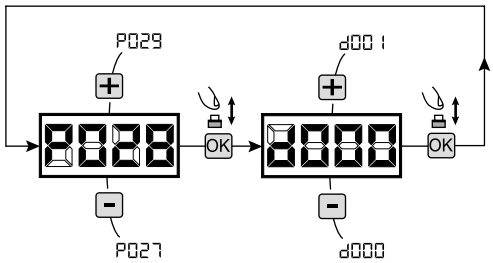
   Cuentamaniobras total (* ver P064):
   ej: C003 = 3x1000* = 3000 maniobras seguidas

   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.



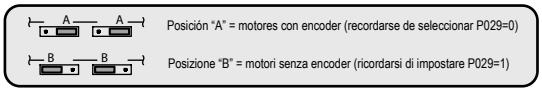
3 Selección del tipo de motor ! IMPORTANTE !

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).

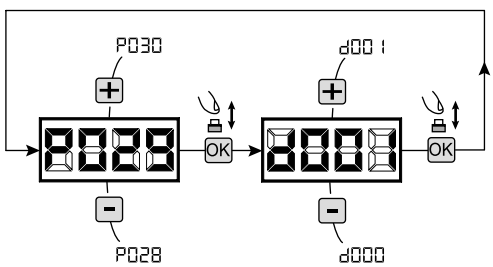


4 Seleccionar funcionamiento con o sin encoder ! IMPORTANTE !

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

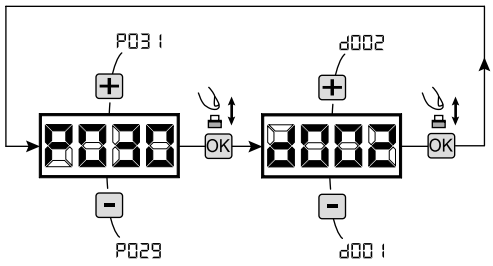


1. Correr los parámetros con el botón + y - finohasta visualizar en el display P029;
2. Acceder al parámetro pilsando enl botón OK;
3. Accionando los botones + y -, introducir:
   - d000=para motores con encoder;
   - d001=para motores sin encoder;
4. Confirmar la elección piulsando el botón OK (en el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



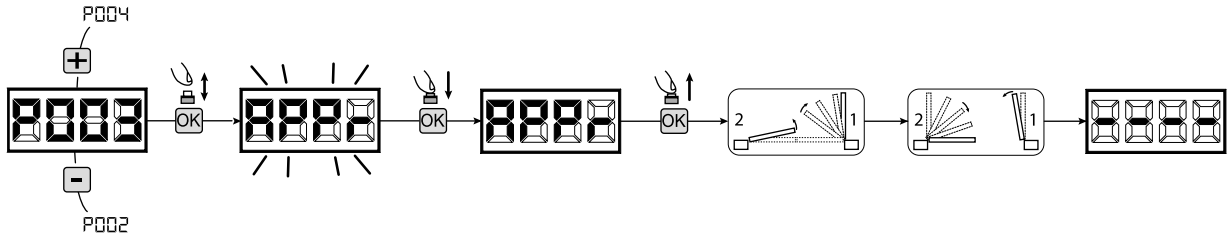
5 Selección de funcionamiento 1 o 2 motores

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 desee 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 "----".

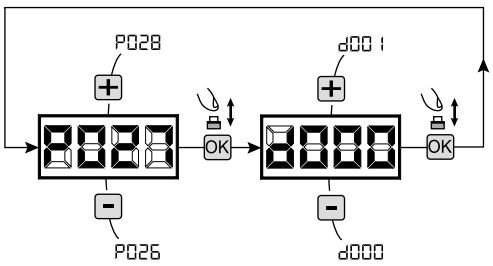


7 Aprendizaje de los controles remotos

7.1 Selección de la codificación de los controles remotos

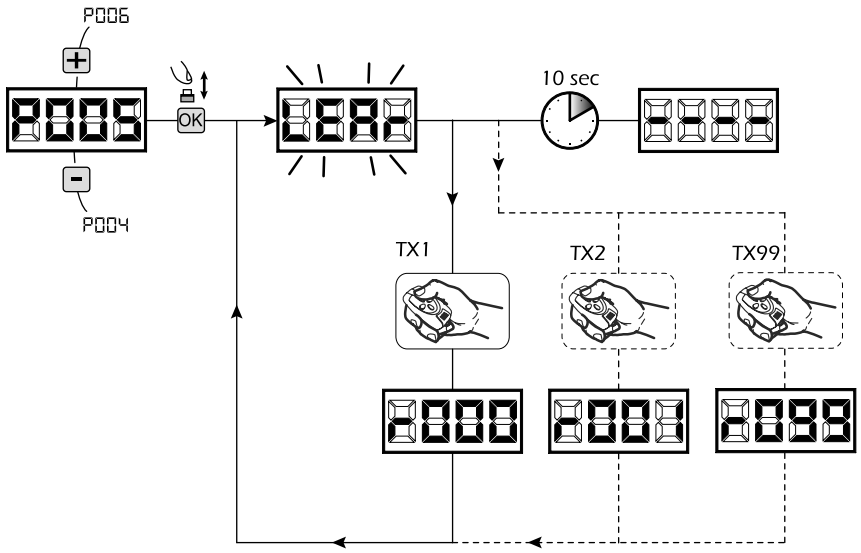
1. Correr los parámetros con las teclas + y - hasta visualizar en el display el parámetro P027;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla OK;
3. Seleccionar el tipo de control remoto interviniendo en las teclas + y -:
   - d000=rolling-code fixe;
   - d001=rolling-code complete;
   - d002=dip-switch;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

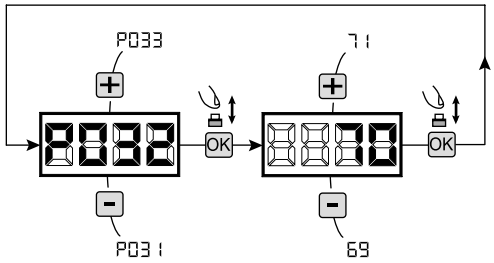


Atención: En el caso de emisores con codificación rolling-code,el receptor puede ponerse en programación mediante una pulsación el botón oculto de un emisor ya programado.

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

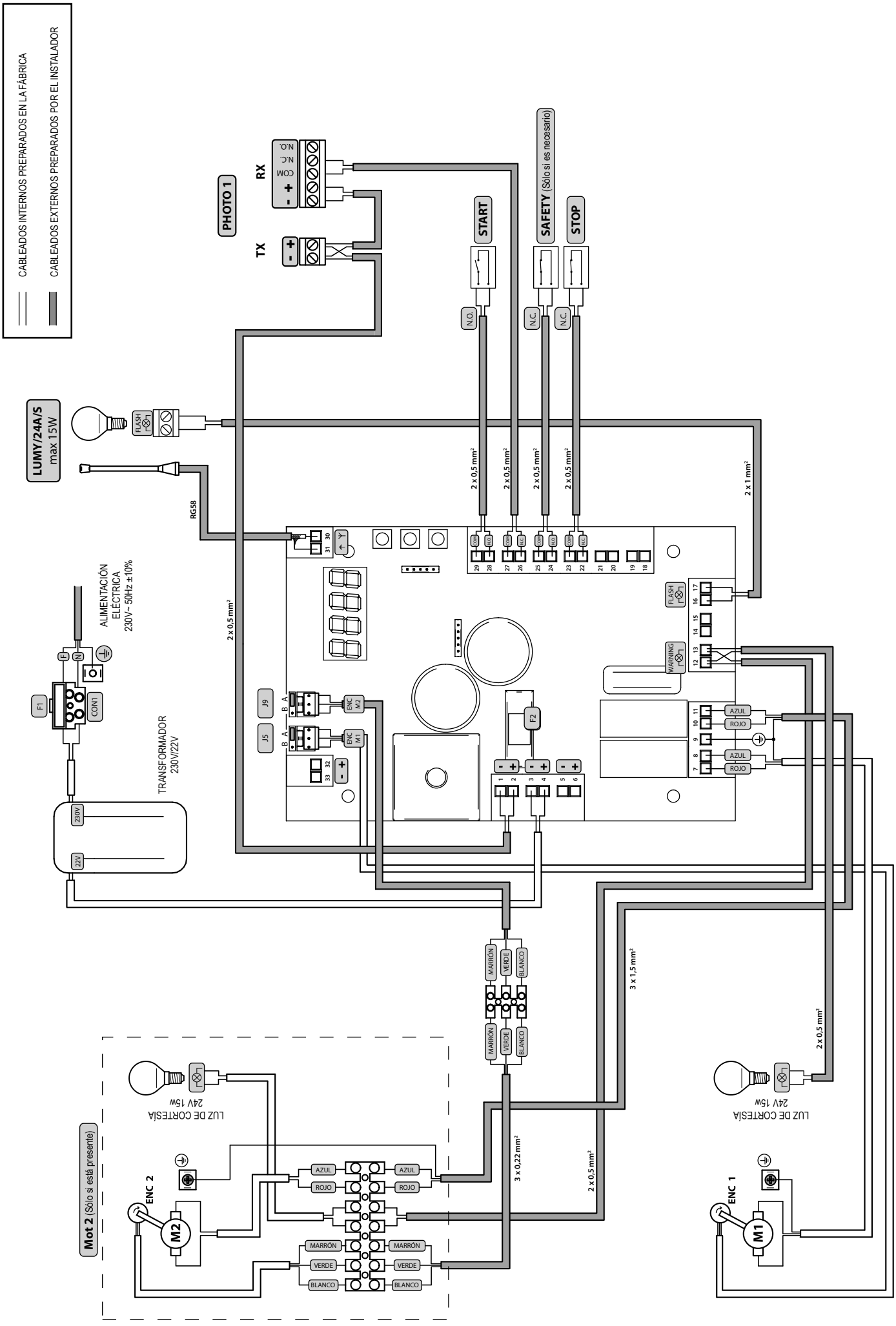
CONEXIONES ELÉCTRICAS

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
PHOTO 1
RX
TX
COM
N.C.
N.O.
START
SAFETY (Sólo si es necesario)
STOP
N.O.
N.C.
N.C.
LUMY/24A/S
max 15W
FLASH
RG58
2 x 0,5 mm²
2 x 1 mm²
ALIMENTACIÓN
ELÉCTRICA
230V~ 50Hz ±10%
TRANSFORMADOR
230V/22V
F1
CON1
J9
J5
F2
WARNING
AZUL
ROJO
MARRÓN
VERDE
BLANCO
3 x 1,5 mm²
3 x 0,22 mm²
LUZ DE CORTESÍA
24V 15W
Mot 2 (Sólo si está presente)
ENC 2
ENC 1
M2
M1

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

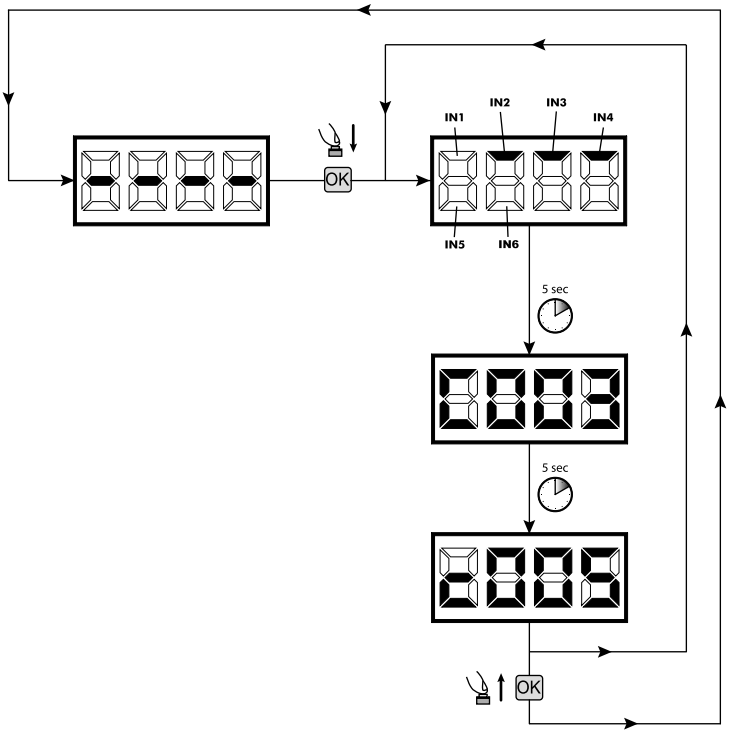
1. Pulsar el botón OK y mantenerlo pulsado durante 5 seg.;
2. En el display se muestra respectivamente:
   Estado ingresos (verificar que sea correcto);

   OPEN CONTACT

   CLOSE CONTACT

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

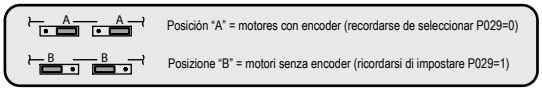
   Cuentamaniobras de mantenimiento (* ver P065):
   ej: c005 = 5*x500 = 2500 manionbras restantes antes del aviso de solicitud de mantenimiento (c--- = cuentamaniobras mantenimiento deshabilitado)
3. Mantener pulsado el botón OK para una visualización cíclica de las 3 opciones o soltar el botón para salir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



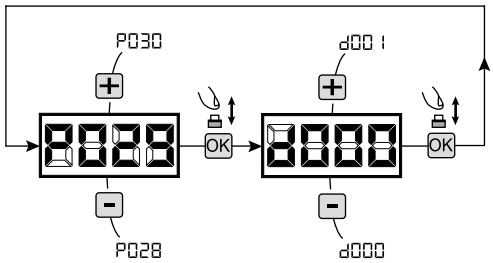
3 Seleccionar funcionamiento con o sin encoder

! IMPORTANTE !

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

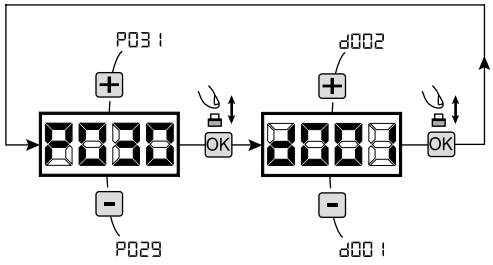


1. Correr los parámetros con el botón + y - finohasta visualizar en el display P029;
2. Acceder al parámetro pilsando enl botón OK;
3. Accionando los botones + y -, introducir:
   - d000=para motores con encoder;
   - d001=para motores sin encoder;
4. Confirmar la elección piulsando el botón OK (en el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



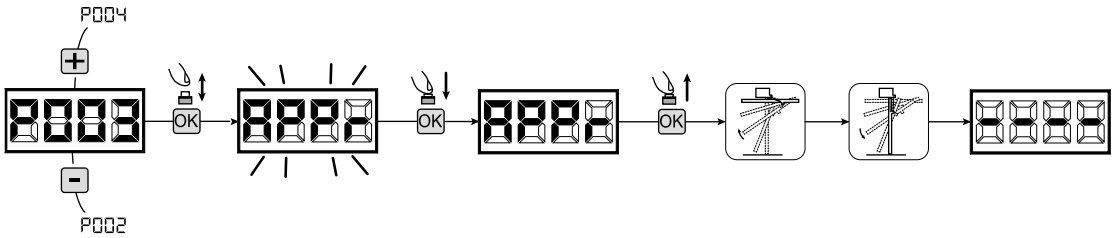
4 Selección de funcionamiento 1 o 2 motores

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

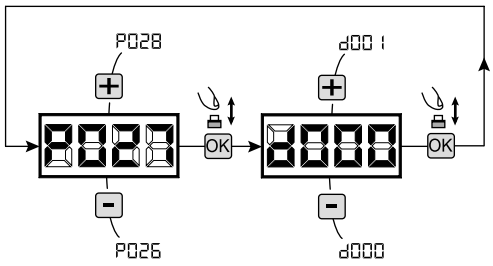
1. Correr los parámetros con los botones ⊕ y ⊖ hasta visualizar en el display P003;
2. Acceder al parámetro pulsando el botón OK;
3. Al escrito "APPr" intermitente, tener apretado el botón OK;
4. Soltar el botón OK donde el escrito "APPr" deja de parapadear; inicia la maniobra de aprendizaje;
5. Esperar 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

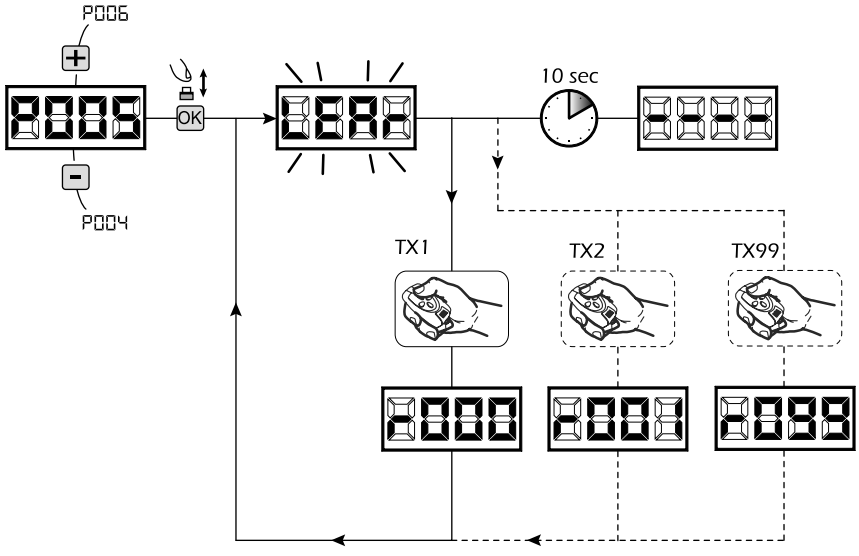
1. Correr los parámetros con las teclas ⊕ y ⊖ hasta visualizar en el display el parámetro P027;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla OK;
3. Seleccionar el tipo de control remoto interviniendo en las teclas ⊕ y ⊖:
   - d000=rolling-code fixe;
   - d001=rolling-code complete;
   - d002=dip-switch;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

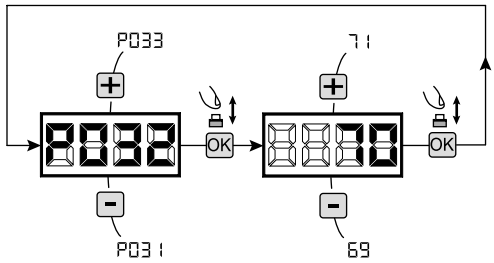


Atención: En el caso de emisores con codificación rolling-code,el receptor puede ponerse en programación mediante una pulsación el botón oculto de un emisor ya programado.

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

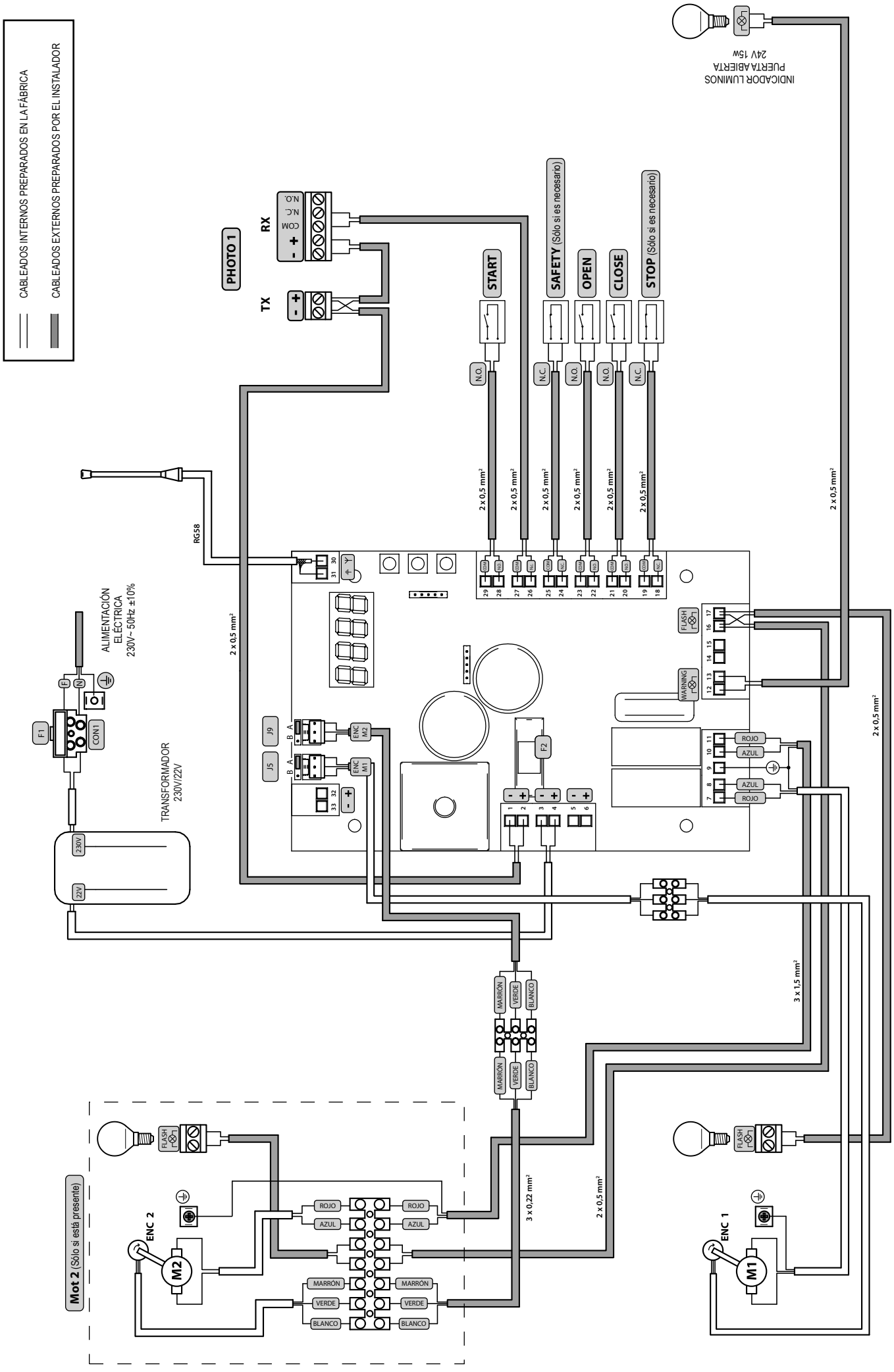
4.4 CONFIGURACION BARRERAS

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

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

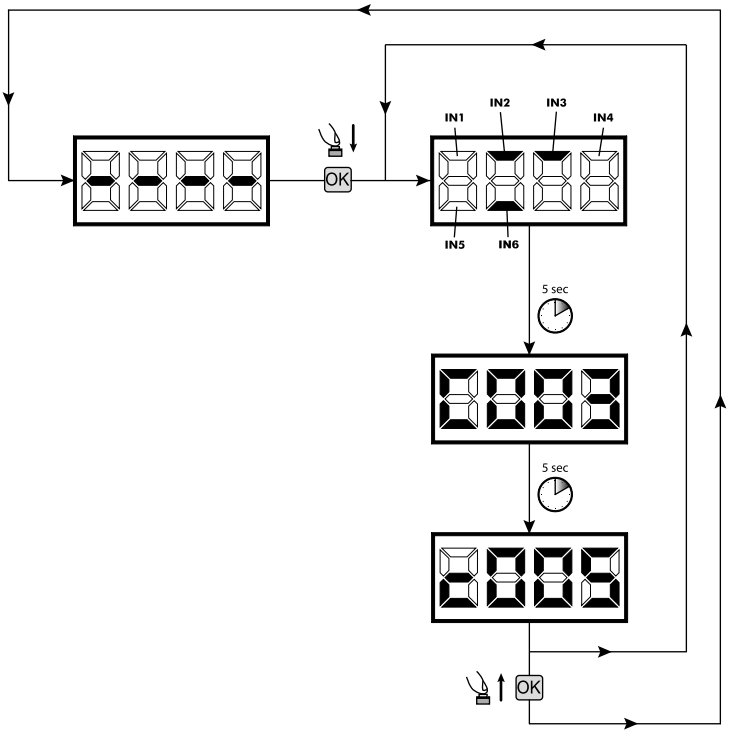
1. Pulsar el botón OK y mantenerlo pulsado durante 5 seg.;
2. En el display se muestra respectivamente:
   Estado ingresos (verificar que sea correcto);

   OPEN CONTACT

   CLOSE CONTACT

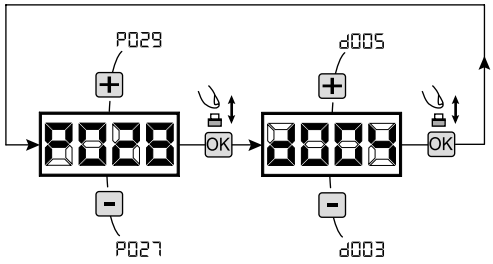
   Cuentamaniobras total (* ver P064):
   ej: C003 = 3x1000* = 3000 maniobras seguidas

   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.



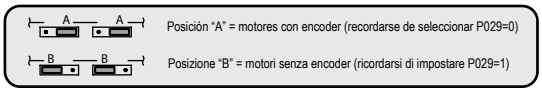
3 Selección del tipo de motor ! IMPORTANTE !

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).

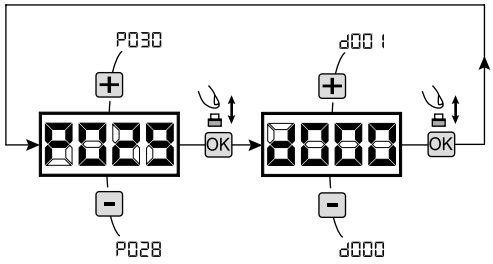


4 Seleccionar funcionamiento con o sin encoder ! IMPORTANTE !

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

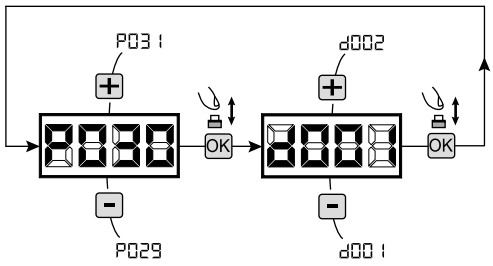


1. Correr los parámetros con el botón + y - finohasta visualizar en el display P029;
2. Acceder al parámetro pilsando enl botón OK;
3. Accionando los botones + y -, introducir:
   - d000=para motores con encoder;
   - d001=para motores sin encoder;
4. Confirmar la elección piulsando el botón OK (en el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



5 Selección de funcionamiento 1 o 2 motores

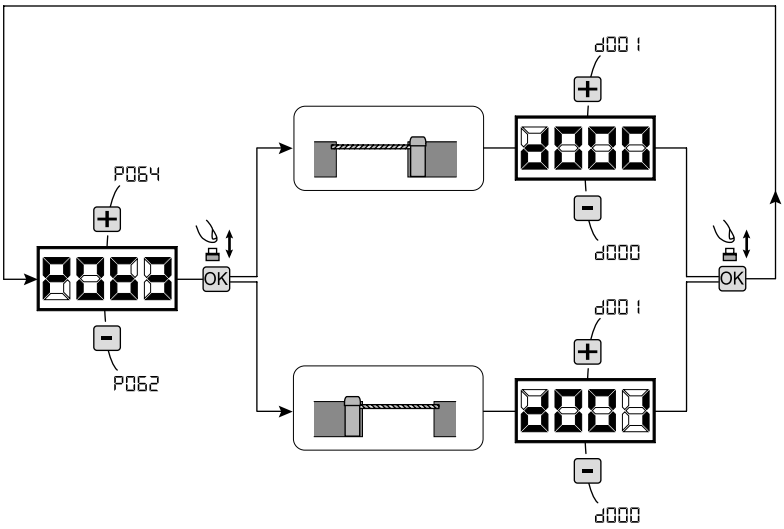
1. Correr los parámetros con las teclas + y - hasta visualizar en el display el parámetro P030;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla OK;
3. Interviniendo en las teclas + y -, configurar:
   - d001=para la función de motor simple;
   - d002=para la función de 2 motores;
4. Confirmar la elección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



6 Selección del sentido de la marcha

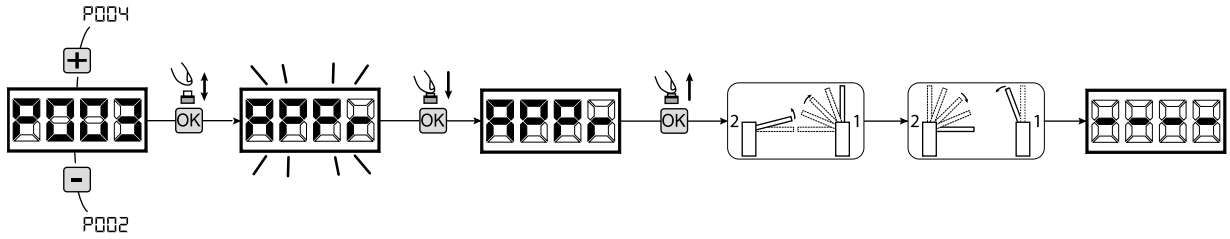
1. Correr los parámetros con los botones + y - hasta visualizar el display P063;
2. Acceder al parámetro pulsando el botón OK;
3. Accionando + y -, introducir:
   - d000=motor en posición standar (a la derecha del puente);
   - d001=motor en posición invertida (a la izquierda del puente);
4. Confirmar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

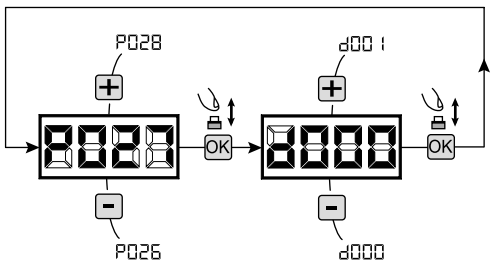


8 Aprendizaje de los controles remotos

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).

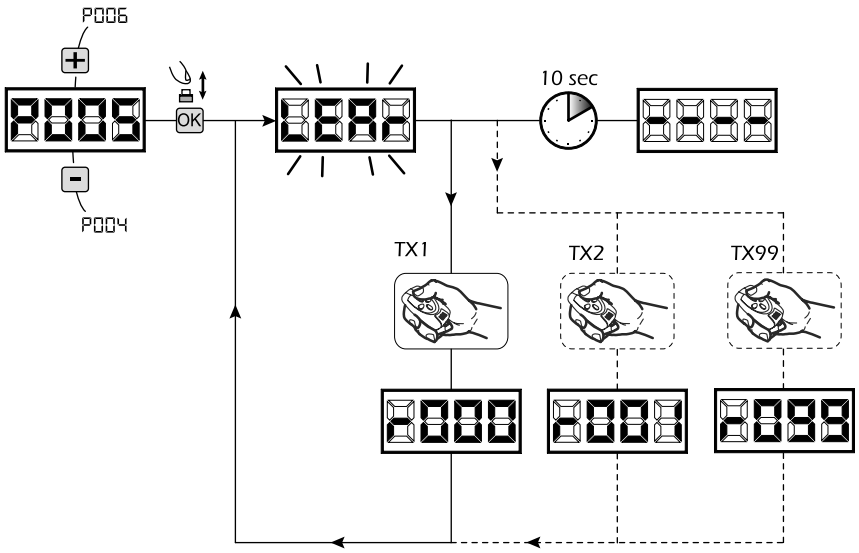
Atención: En el caso que sea necesario variar el tipo de codificación,y sólo si en la memoria están ya presentes emisores con codificación diferente,es necesario realizar la cancelación de la memoria (P004) **DESPUES** de haber realizado la nueva codificación.



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.

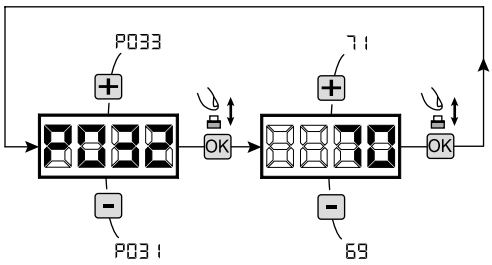


9 Modificación de los parámetros de funcionamiento

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

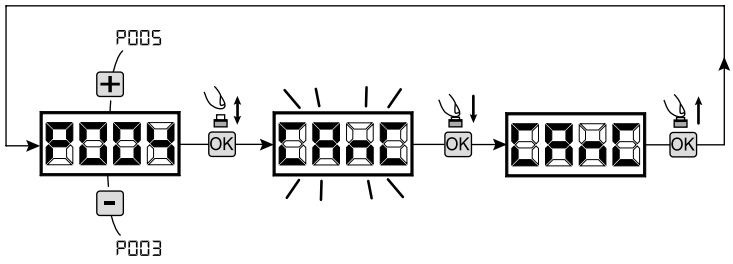
5 PROGRAMACIÓN AVANZADA

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

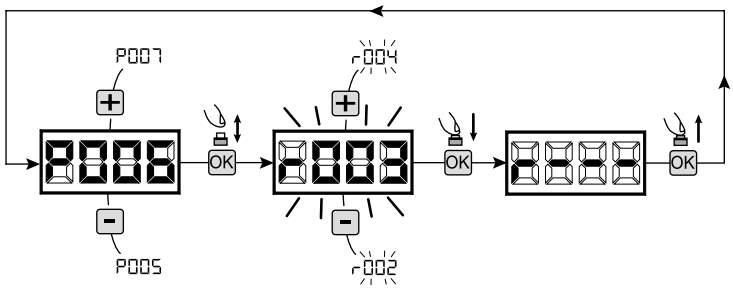
1.1 Cancelación de todos los controles remotos

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

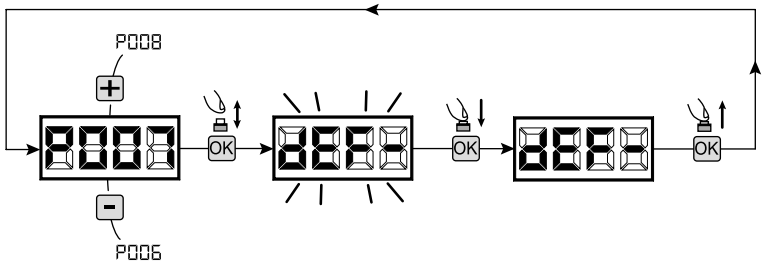
1. Correr los parámetros con las teclas + y -, hasta visualizar en el display el parámetro P006;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla OK;
3. Accionando las teclas + y -, elegir el control remoto que desea borrarse (por ejemplo r003);
4. Con la inscripción "r003" que destella, mantener apretada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

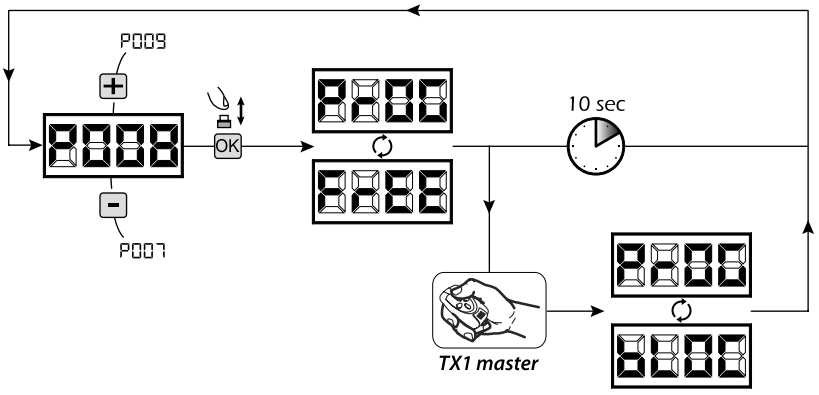


3 Bloqueo/desbloqueo acceso a la programación

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

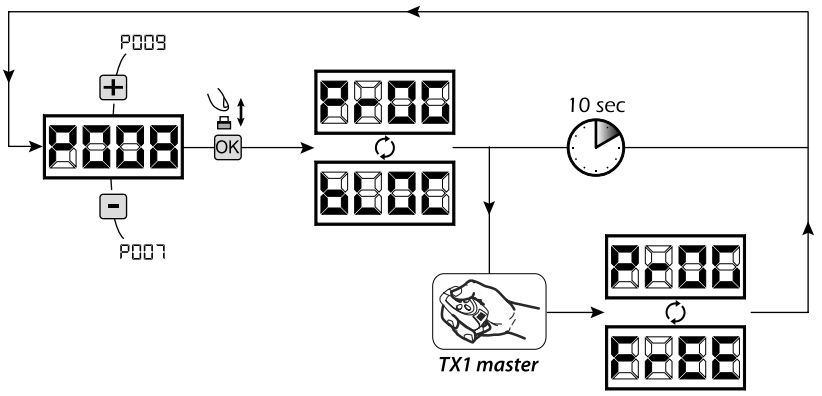
1. Posicionar con el botón + y - el P008 en el display;
2. Acceder al parámetro apretando el botón OK;
3. En el display se visualiza de modo alterno el escrito Pr06/FrEE que indica que la central está esperando la transmisión del código de bloqueo;
4. Antes de 10 sec apretar el CH del "TX master", el display lo visualiza Pr06/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.

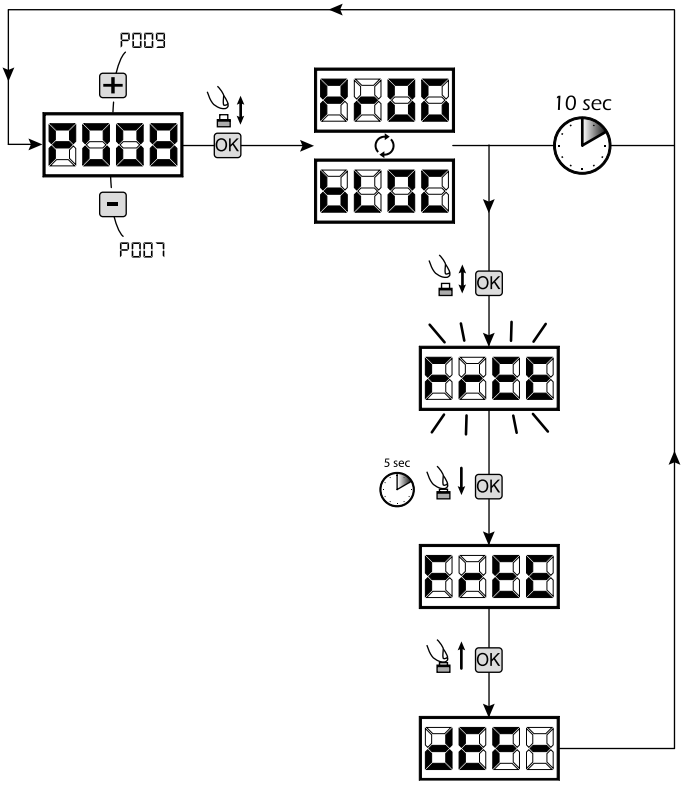


3.3 Desbloqueo acceso a la programación con reset global

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.

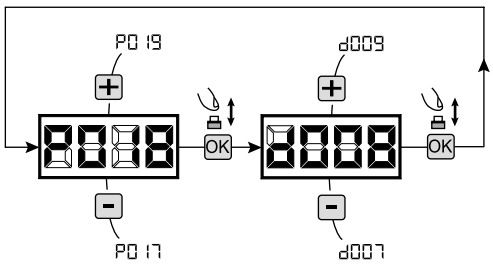
1. Posicionar con el botón ⊞ y ⊟ el P008 en el display;
2. Acceder al parámetro apretando el botón OK;
3. En el display se visualiza en modo alterno la escritura PrOG/bLOC;
4. Apretar el botón OK, el display visualiza el escrito FrEE en intermitencia;
5. Apretar nuevamente el botón OK y mantenerlo apretado 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

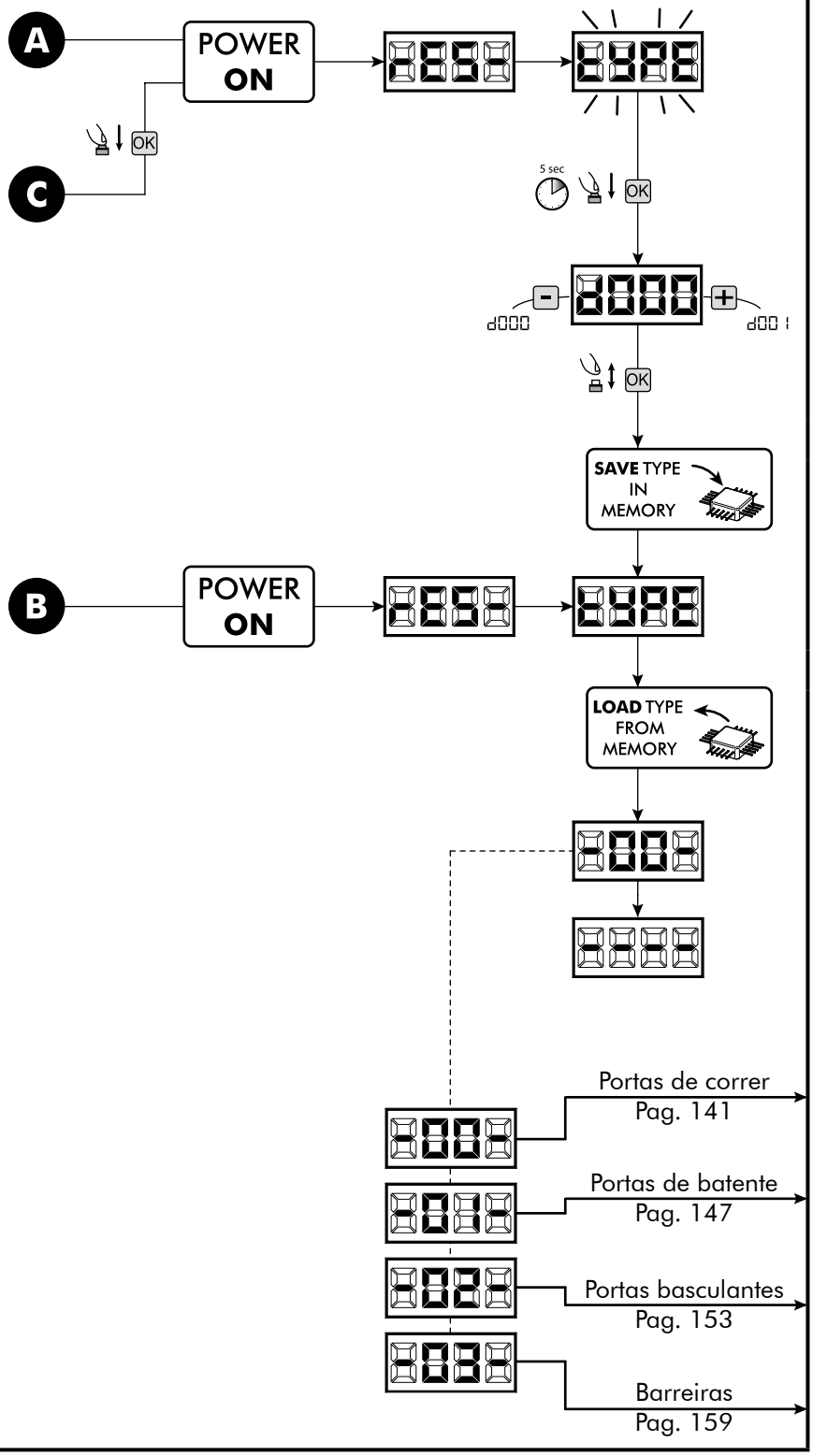
C Se já tiver salvo uma configuração e quiser mudá-la, proceda da seguinte forma:

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

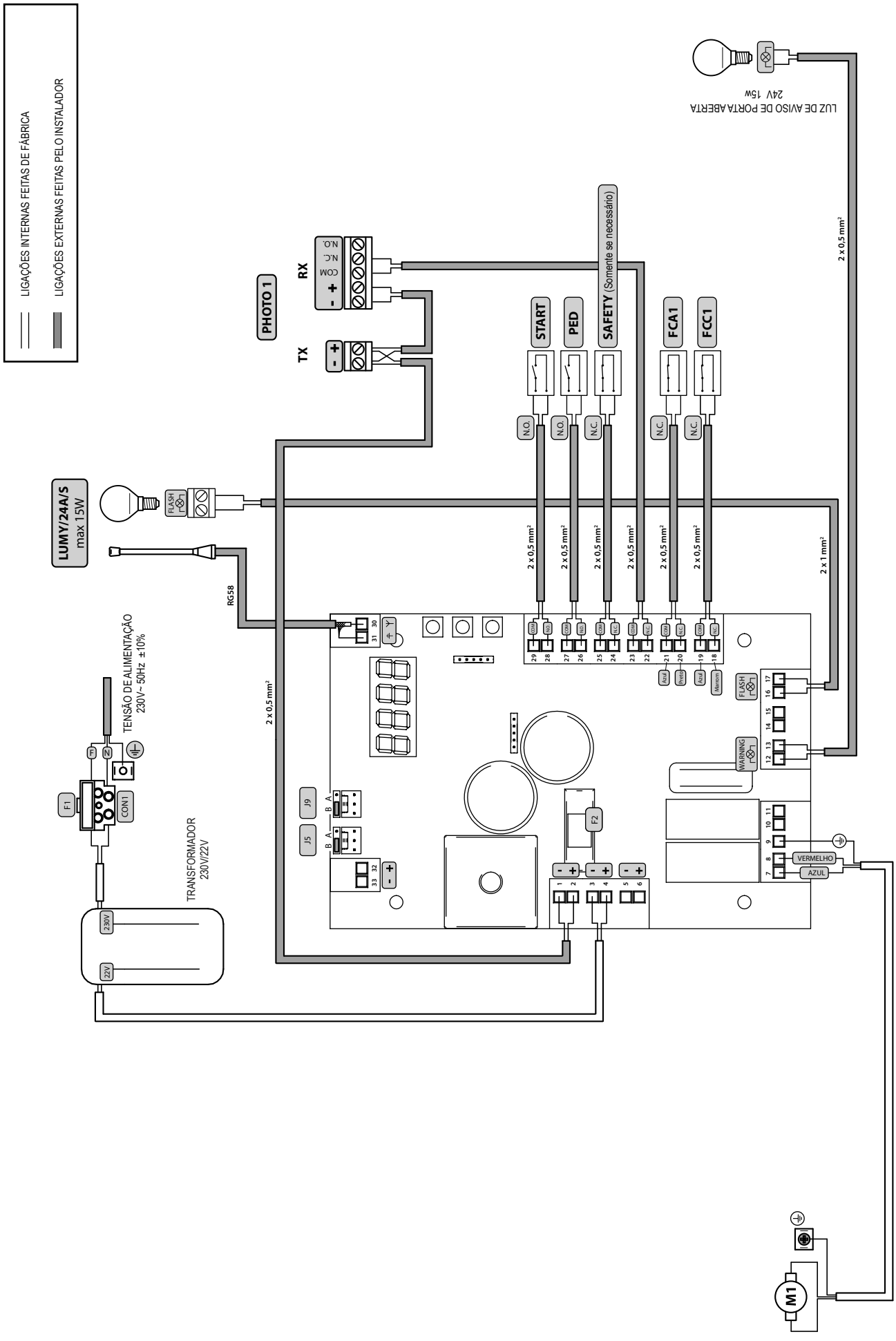
4.1 CONFIGURAÇÃO DE PORTÕES DE CORRER

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

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

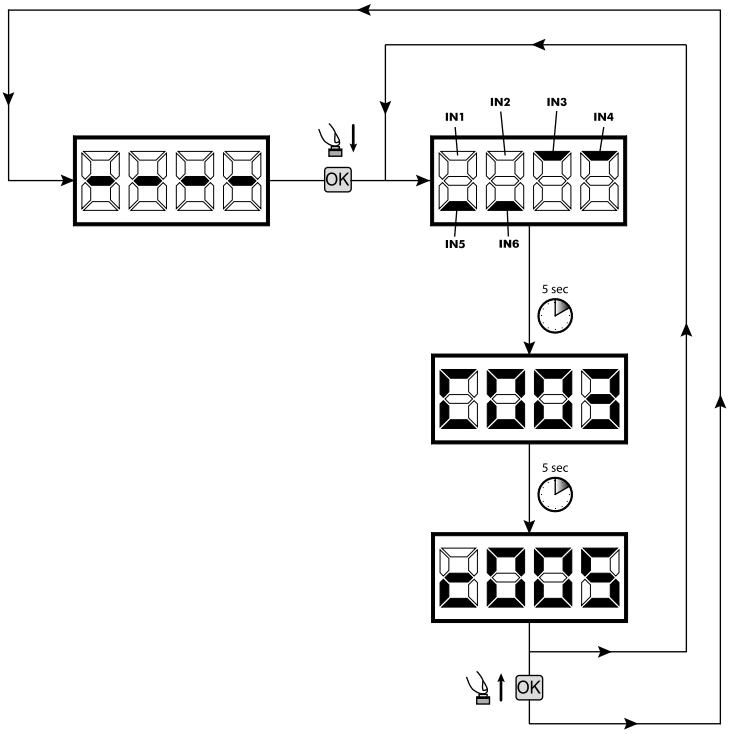
1. Pressione a tecla OK durante 15 segundos;
2. O display irá mostrar respectivamente:
   Estado das entradas (verificar se está correcto);

   OPEN CONTACT

   CLOSE CONTACT

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

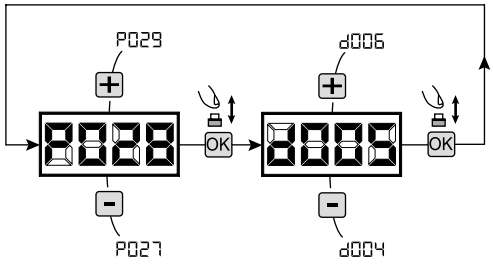
   Contador de operações para manutenção (* vedi P065):
   ex: c005 = 5*x500 = 2500 operações em falta antes do pedido de intervenções de manutenção (c--- = contador de manobras desactivado)
3. Mantenha premida a tecla OK para exibir uma 3 opções cíclicas, ou solte o botão OK para sair do parâmetro.



3 Selecção do tipo de motores

! IMPORTANTE !

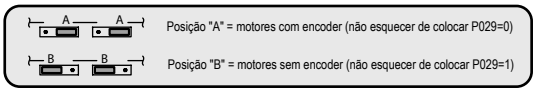
1. Percorrer os parâmetros com as teclas + e - até visualizar P028;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla OK;
3. Agindo nas teclas + e -, defina:
   - d005=LIVI 5/24;
   - d006=LIVI 8/24;
   - d007=GULLIVER;
4. Confirme a sua escolha pressionando a tecla OK (o display volta para o P028 de novo).



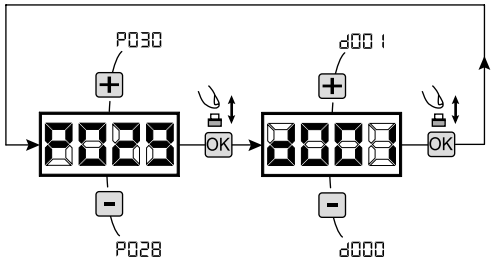
4 Selecção de motores com ou sem encoder

! IMPORTANTE !

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



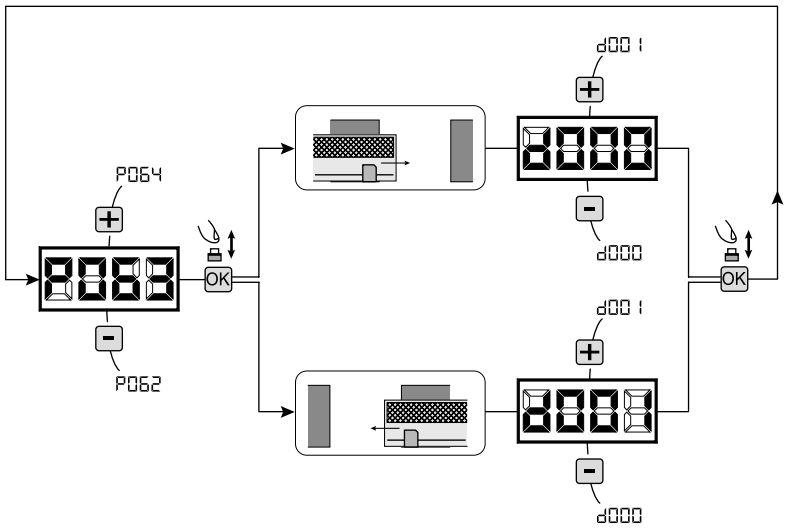
1. Percorra os parâmetros através do + e - até visualizar o P029;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla OK;
3. Com as teclas + e -, defina:
   - d000=para motores com encoder;
   - d001=para motores sem encoder;
4. Confirme a escolha pressionando a tecla OK (o display volta para P029).



5 Selecção da direcção do movimento

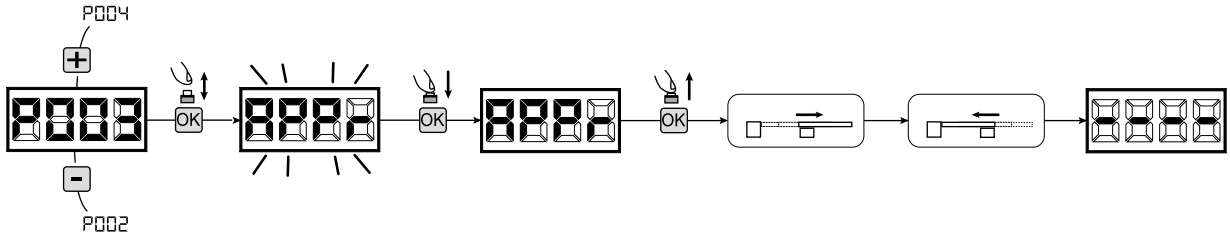
1. Percorra os parâmetros com as teclas + e - até visualizar P063;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla OK;
3. Através das teclas + e -, defina:
   - d000=motor na posição padrão (do lado esquerdo);
   - d001=motor na posição invertida (do lado direito);
4. Confirme a escolha pressionando a tecla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

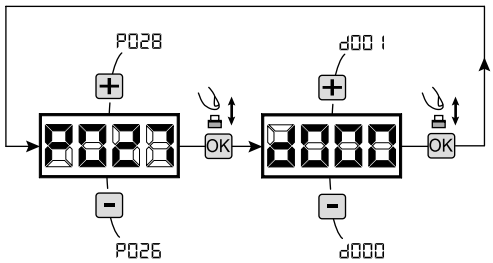


7 Aprendizagem dos emissores

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).

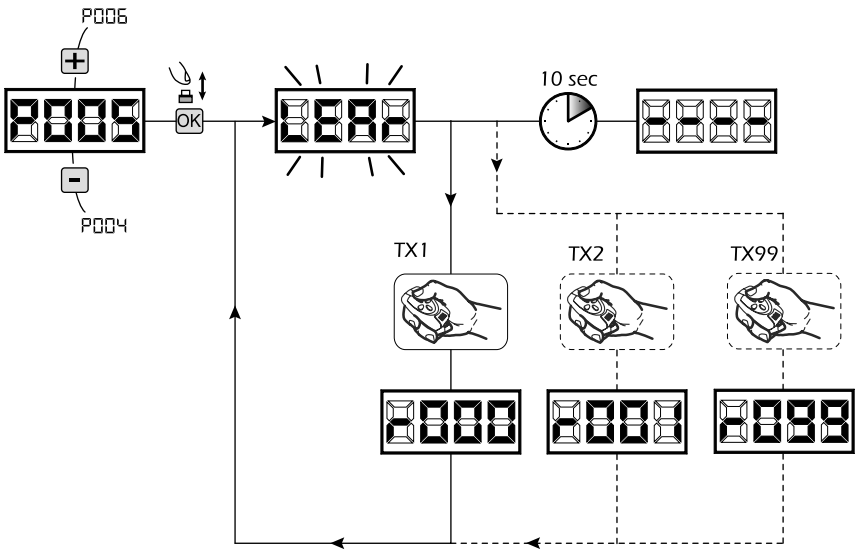
Aviso: Se precisar alterar o tipo de codificação rádio, e se estiverem outros comandos memorizados com codificação diferente, é necessário apagar a memória (P004) **DEPOIS** de ter definido a nova codificação.



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 por-se em modo de programação pressionando o botão oculto de um emissor já programado.

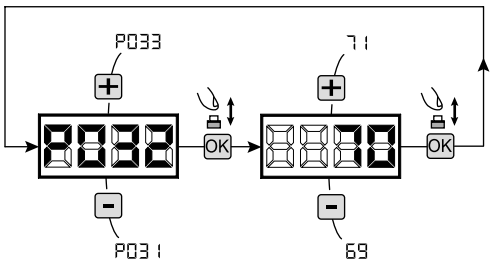


8 Ajuste dos parâmetros de funcionamento

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

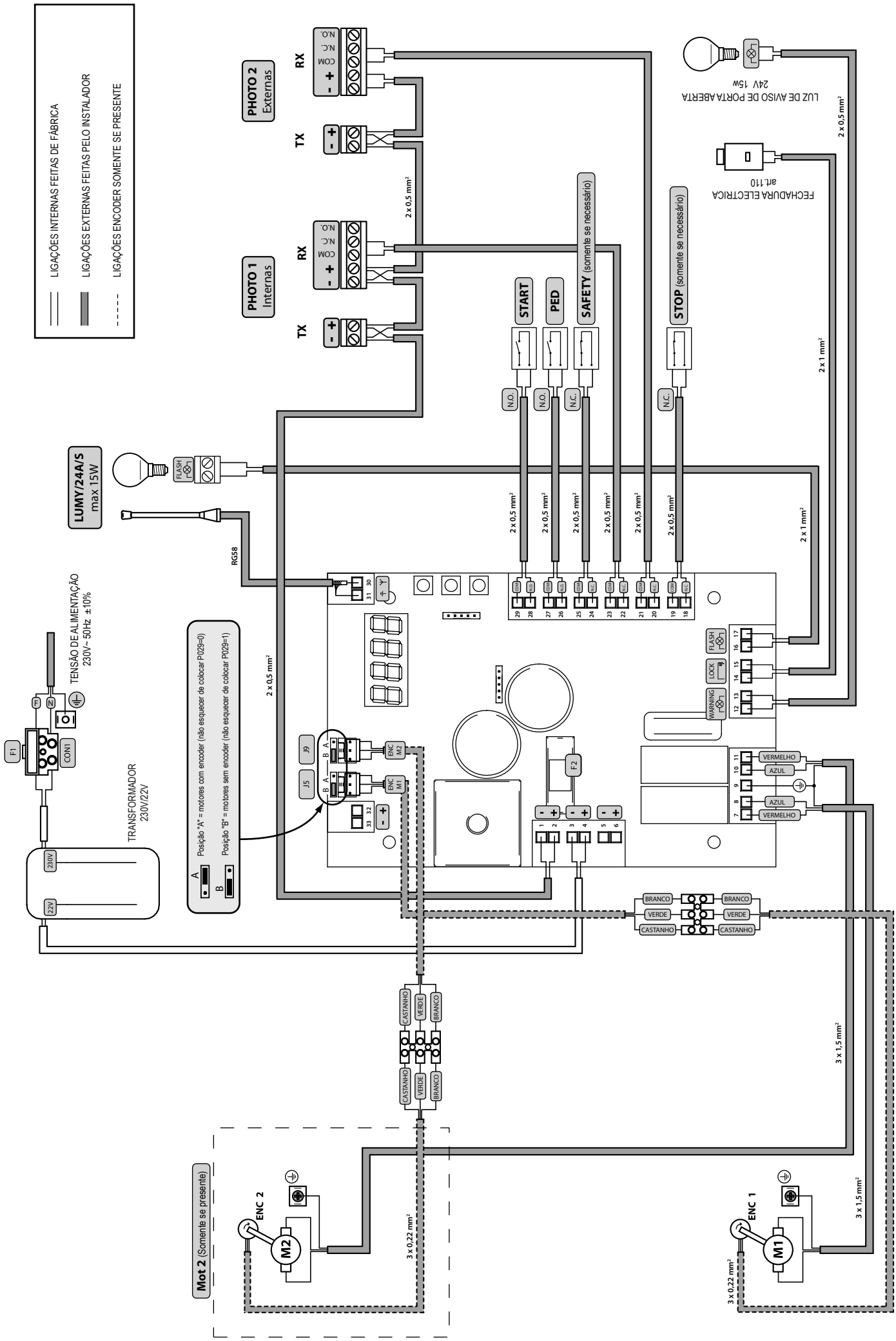
4.2 CONFIGURAÇÃO DE PORTÕES DE BATENTE

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	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		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
PHOTO 2 Externas
PHOTO 1 Internas
TX
RX
COM
N.C.
N.O.
LUZ DE AVISO DE PORTA ABERTA 24V 15W
FECHADURA ELECTRICA art.110
START
PED
SAFETY (somente se necessário)
STOP (somente se necessário)
LUMY/24A/S max 15W
FLASH
RG58
TENSÃO DE ALIMENTAÇÃO 230V~ 50Hz ±10%
TRANSFORMADOR 230V/22V
Posição "A" = motores com encoder (não esquecer de colocar P029=0)
Posição "B" = motores sem encoder (não esquecer de colocar P029=1)
LOCK
WARNING
VERMELHO
AZUL
BRANCO
VERDE
CASTANHO
Mot 2 (Somente se presente)
ENC 2
ENC 1
M2
M1
2 x 0,5 mm²
2 x 1 mm²
3 x 1,5 mm²
3 x 0,22 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

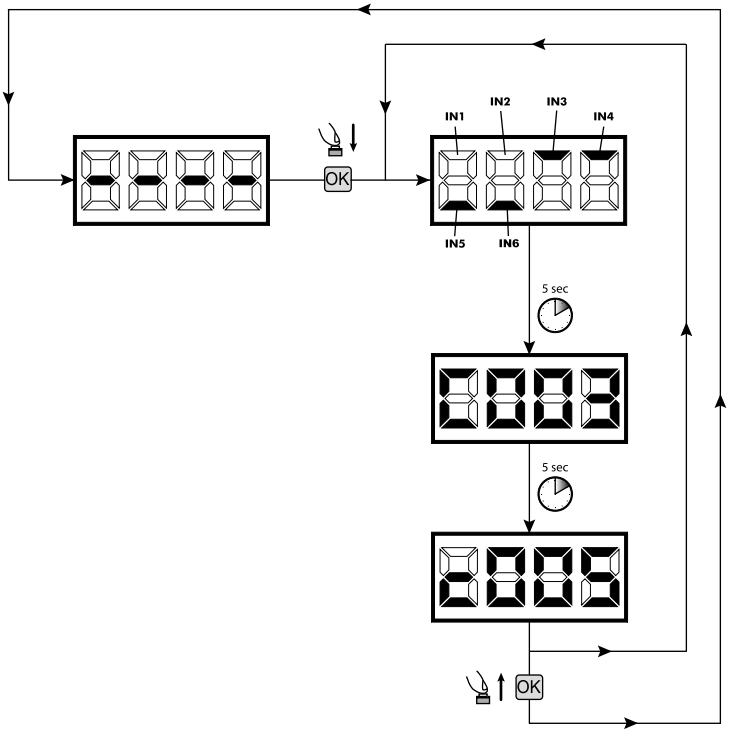
1. Pressione a tecla OK durante 15 segundos;
2. O display irá mostrar respectivamente:
   Estado das entradas (verificar se está correcto);

   OPEN CONTACT

   CLOSE CONTACT

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

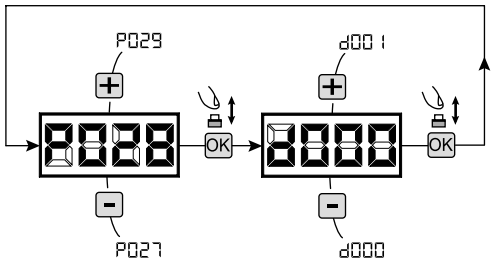
   Contador de operações para manutenção (* vedi P065):
   ex: c005 = 5*x500 = 2500 operações em falta antes do pedido de intervenções de manutenção (c--- = contador de manobras desactivado)
3. Mantenha premida a tecla OK para exibir uma 3 opções cíclicas, ou solte o botão OK para sair do parâmetro.



3 Selecção do tipo de motores

! IMPORTANTE !

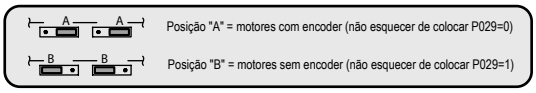
1. Percorrer os parâmetros com as teclas + e - até visualizar P028;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla OK;
3. Agindo nas teclas + e -, defina:
   - d000=GEKO;
   - d001=LOOK - MAC;
   - d002=GHOST;
   - d003=LIVI 500/502;
4. Confirme a sua escolha pressionando a tecla OK (o display volta para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



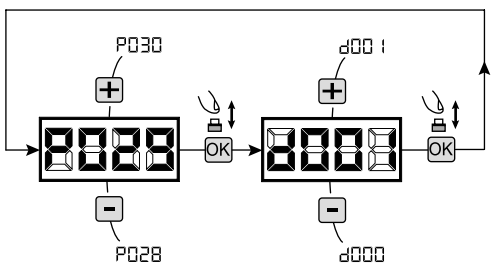
4 Selecção de motores com ou sem encoder

! IMPORTANTE !

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

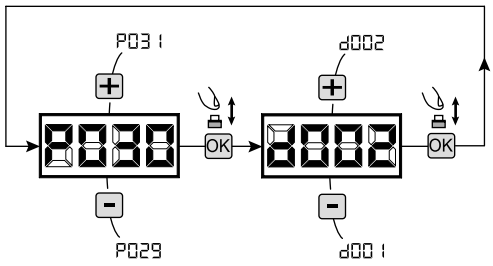


1. Percorra os parâmetros através do + e - até visualizar o P029;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla OK;
3. Com as teclas + e -, defina:
   - d000=para motores com encoder;
   - d001=para motores sem encoder;
4. Confirme a escolha pressionando a tecla OK (o display volta para P029).



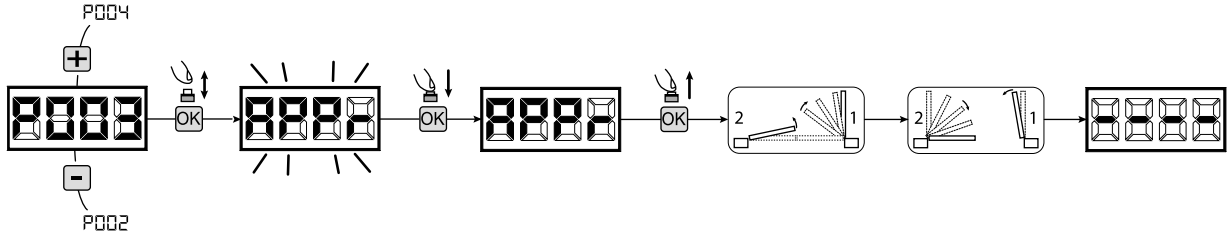
5 Selecção de funcionamento a 1 ou 2 motores

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 "----".

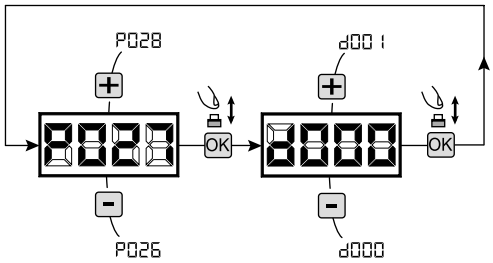


7 Aprendizagem dos emissores

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).

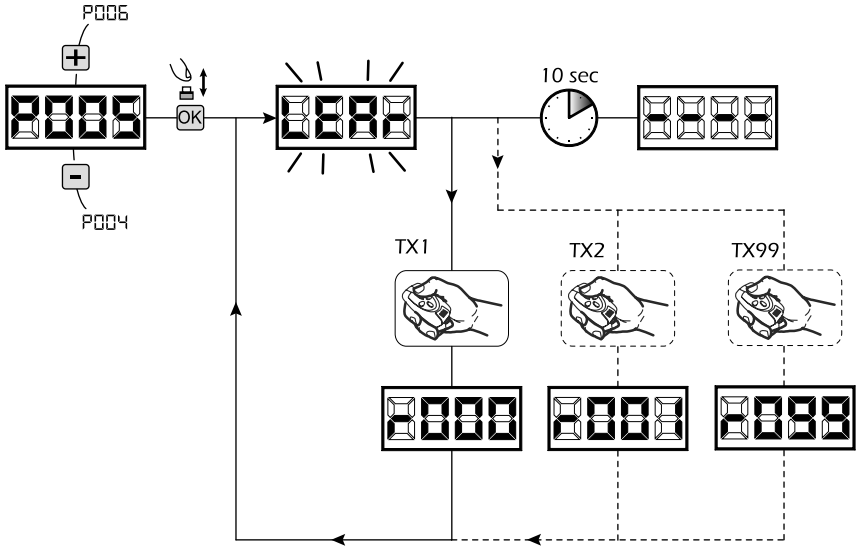
Aviso: Se precisar alterar o tipo de codificação rádio, e se estiverem outros comandos memorizados com codificação diferente, é necessário apagar a memória (P004) **DEPOIS** de ter definido a nova codificação.



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

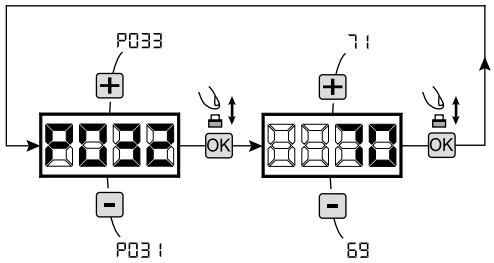
Aviso: No caso de se usarem emissores com codificação rolling-code, o receptor pode por-se em modo de programação pressionando o botão oculto de um emissor já programado.



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

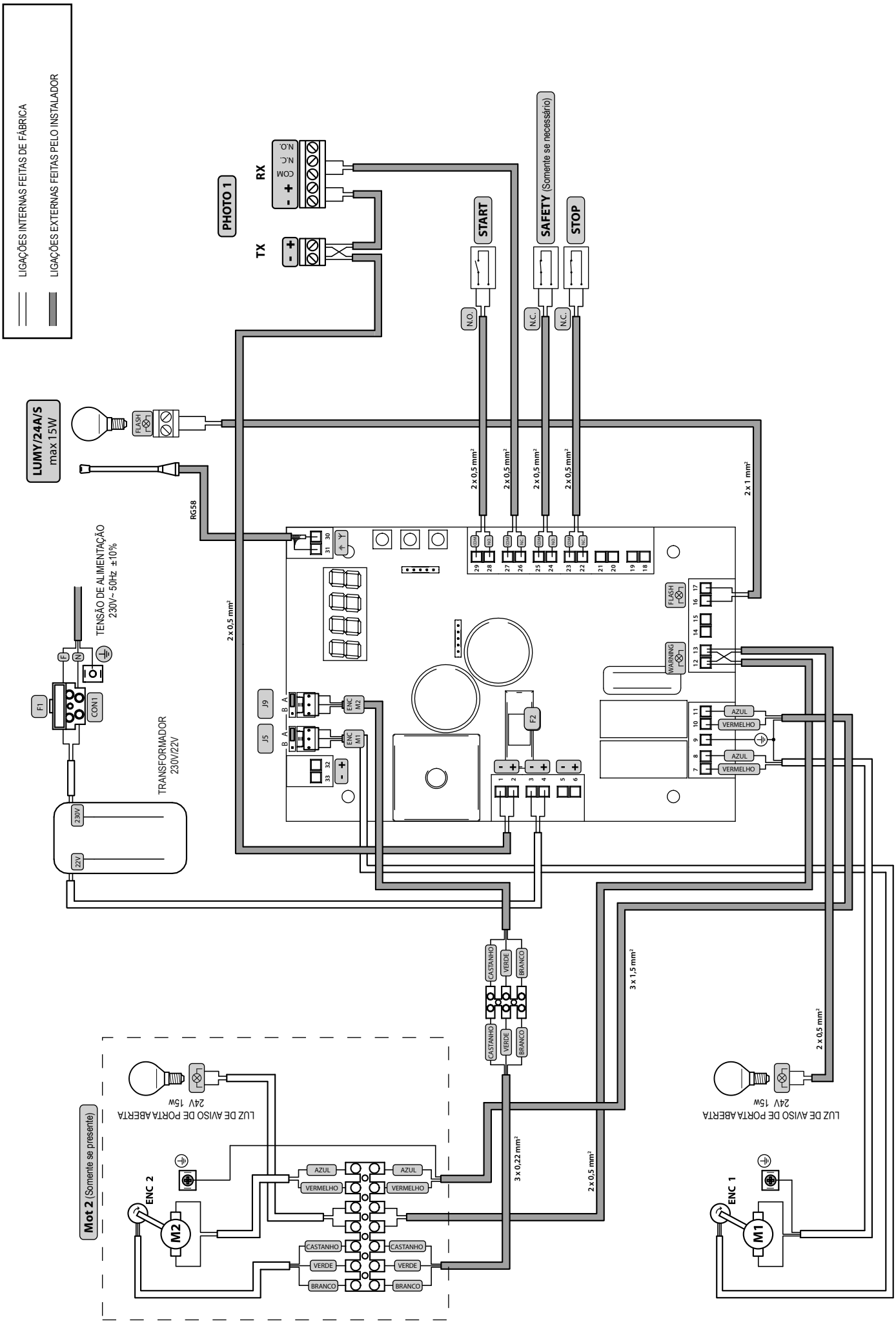
4.3 CONFIGURAÇÃO DE PORTÕES BASCULANTES

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

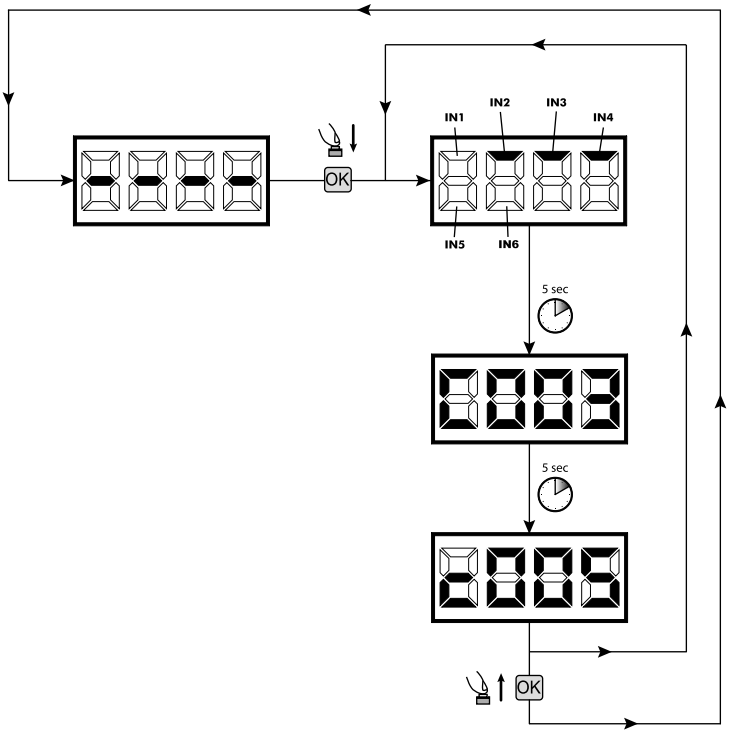
1. Pressione a tecla OK durante 15 segundos;
2. O display irá mostrar respectivamente:
   Estado das entradas (verificar se está correcto);

   OPEN CONTACT

   CLOSE CONTACT

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

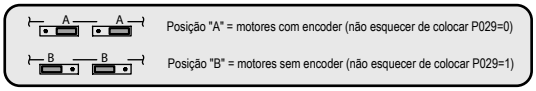
   Contador de operações para manutenção (* vedi P065):
   ex: c005 = 5*x500 = 2500 operações em falta antes do pedido de intervenções de manutenção (c--- = contador de manobras desactivado)
3. Mantenha premida a tecla OK para exibir uma 3 opções cíclicas, ou solte o botão OK para sair do parâmetro.



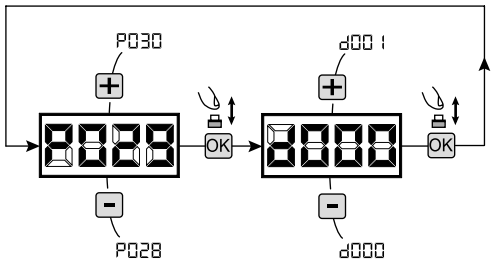
3 Selecção de motores com ou sem encoder

! IMPORTANTE !

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

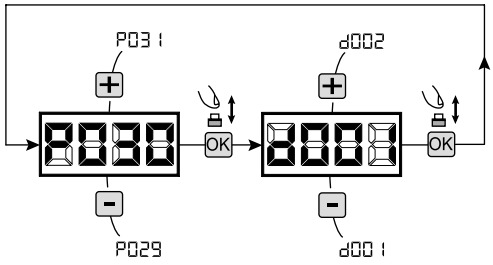


1. Percorra os parâmetros através do + e - até visualizar o P029;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla OK;
3. Com as teclas + e -, defina:
   - d000=para motores com encoder;
   - d001=para motores sem encoder;
4. Confirme a escolha pressionando a tecla OK (o display volta para P029).



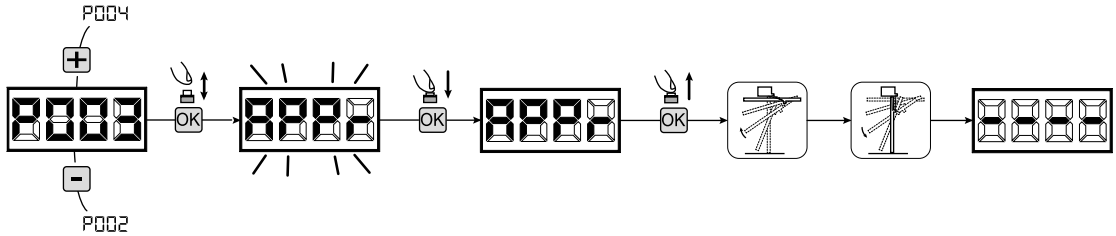
4 Selecção de funcionamento a 1 ou 2 motores

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 "----".

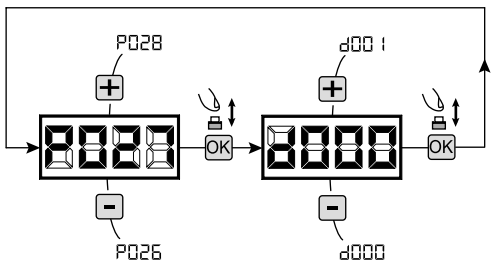


6 Aprendizagem dos emissores

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).

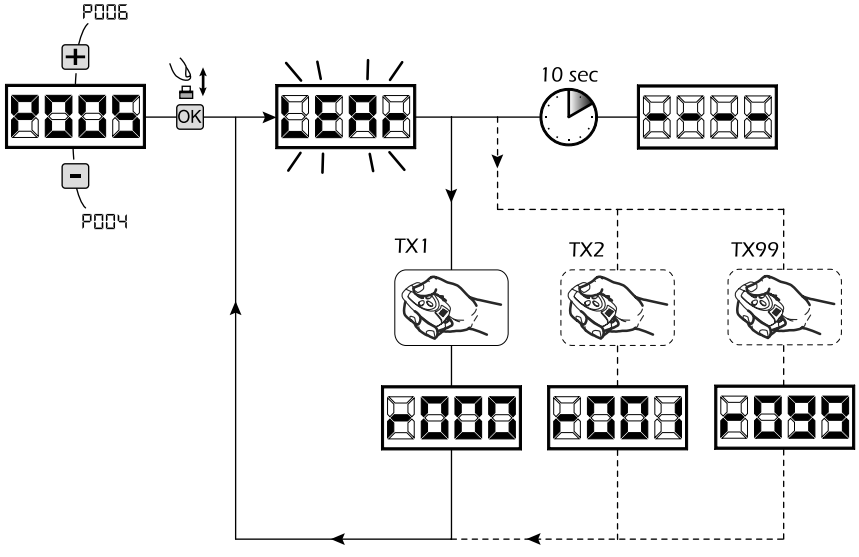
Aviso: Se precisar alterar o tipo de codificação rádio, e se estiverem outros comandos memorizados com codificação diferente, é necessário apagar a memória (P004) **DEPOIS** de ter definido a nova codificação.



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 "----".

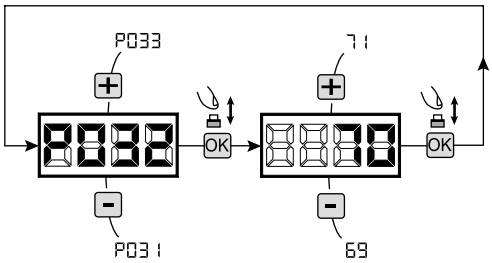
Aviso: No caso de se usarem emissores com codificação rolling-code, o receptor pode pôr-se em modo de programação pressionando o botão oculto de um emissor já programado.



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

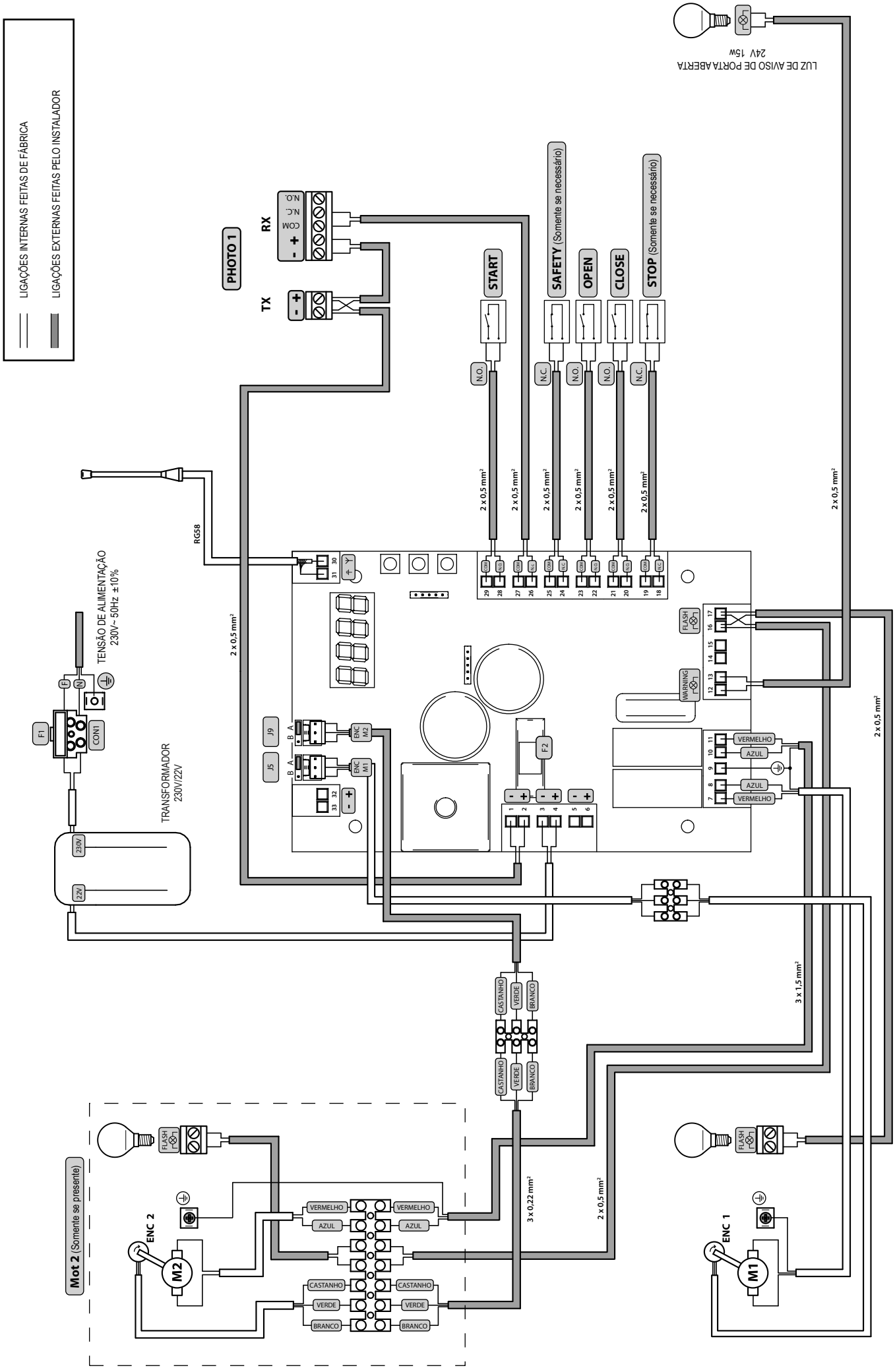
4.4 CONFIGURAÇÃO DE BARREIRAS

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

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

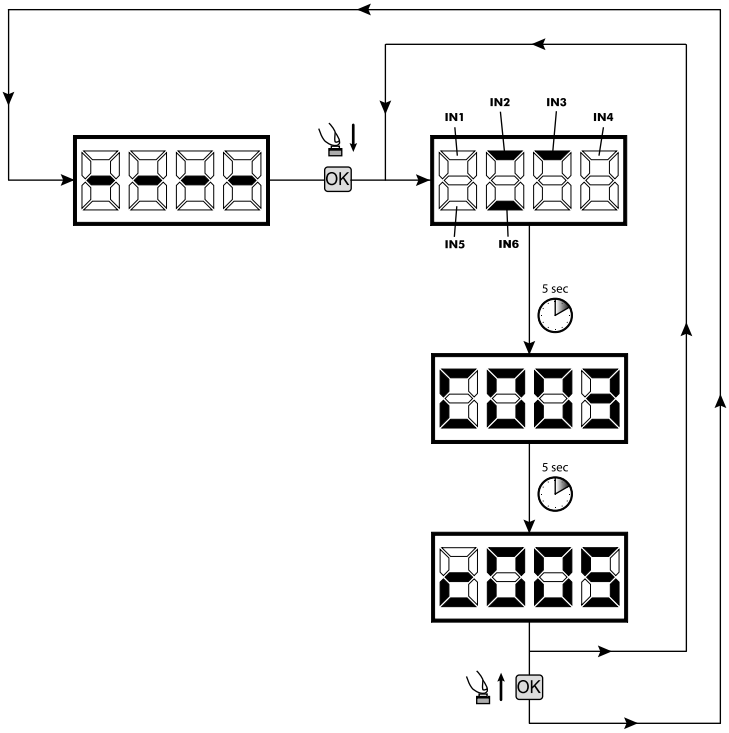
1. Pressione a tecla OK durante 15 segundos;
2. O display irá mostrar respectivamente:
   Estado das entradas (verificar se está correcto);

   OPEN CONTACT

   CLOSE CONTACT

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

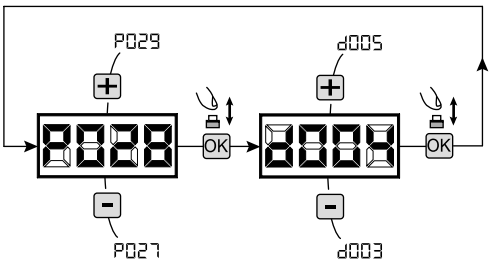
   Contador de operações para manutenção (* vedi P065):
   ex: c005 = 5*x500 = 2500 operações em falta antes do pedido de intervenções de manutenção (c--- = contador de manobras desactivado)
3. Mantenha premida a tecla OK para exibir uma 3 opções cíclicas, ou solte o botão OK para sair do parâmetro.



3 Selecção do tipo de motores

! IMPORTANTE !

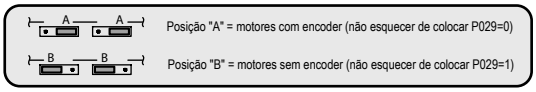
1. Percorrer os parâmetros com as teclas + e - até visualizar P028;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla OK;
3. Agindo nas teclas + e -, defina:
   - d003=PASS;
   - d004=STOP;
4. Confirme a sua escolha pressionando a tecla OK (o display volta para o P028 de novo).



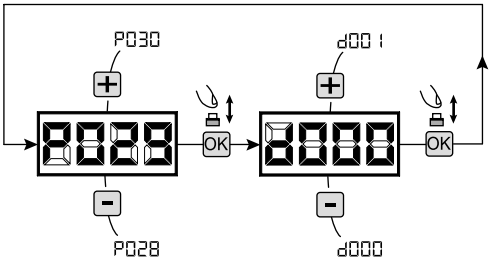
4 Selecção de motores com ou sem encoder

! IMPORTANTE !

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

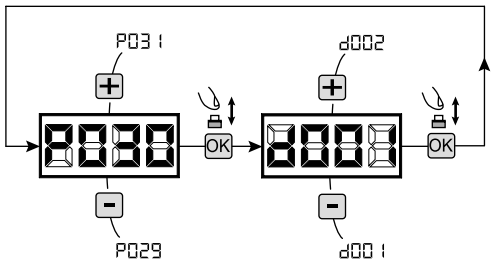


1. Percorra os parâmetros através do + e - até visualizar o P029;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla OK;
3. Com as teclas + e -, defina:
   - d000=para motores com encoder;
   - d001=para motores sem encoder;
4. Confirme a escolha pressionando a tecla OK (o display volta para P029).



5 Selecção de funcionamento a 1 ou 2 motores

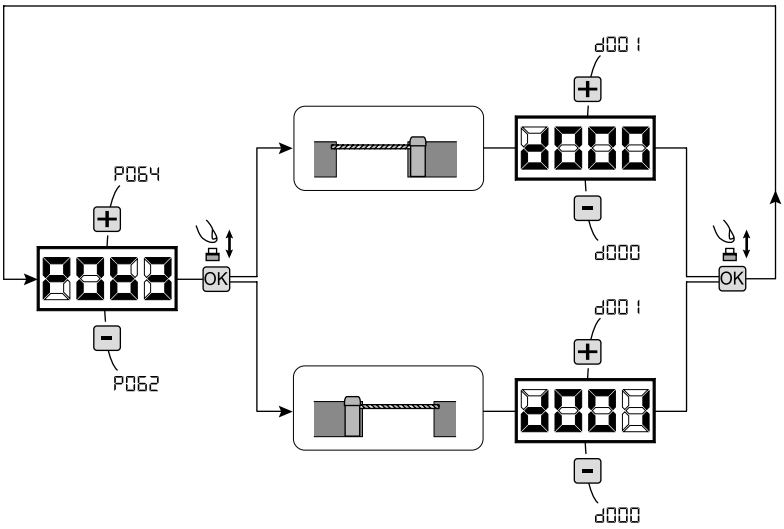
1. Percorra os parâmetros com as teclas + e - até visualizar P030;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla OK;
3. Através das teclas + e -, defina:
   - d001=para funcionamento a 1 motor;
   - d002=para funcionamento a 2 motores;
4. Confirme a escolha pressionando a tecla OK (o display volta para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



6 Selecção da direcção do movimento

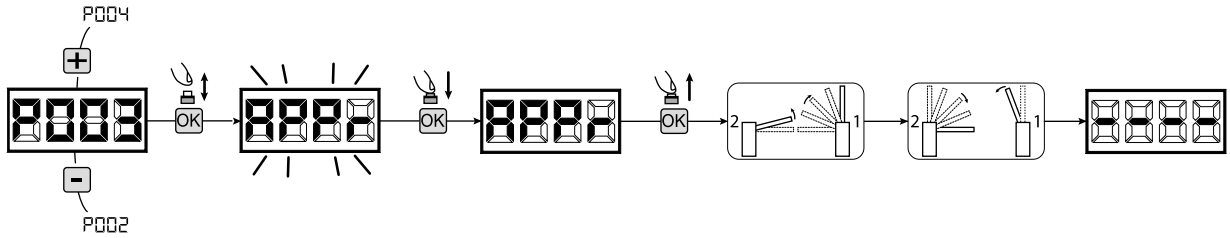
1. Percorra os parâmetros com as teclas + e - até visualizar P063;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla OK;
3. Através das teclas + e -, defina:
   - d000=motor na posição padrão (do lado direito);
   - d001=motor na posição invertida (do lado esquerdo);
4. Confirme a escolha pressionando a tecla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

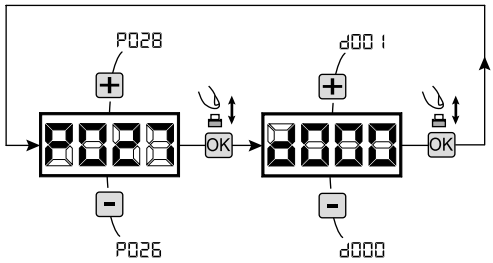


8 Aprendizagem dos emissores

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).

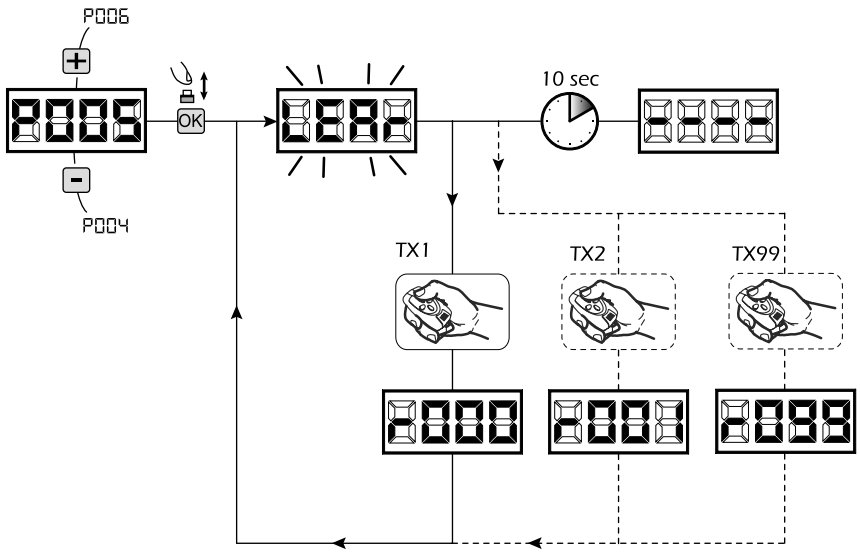
Aviso: Se precisar alterar o tipo de codificação rádio, e se estiverem outros comandos memorizados com codificação diferente, é necessário apagar a memória (P004) **DEPOIS** de ter definido a nova codificação.



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 por-se em modo de programação pressionando o botão oculto de um emissor já programado.

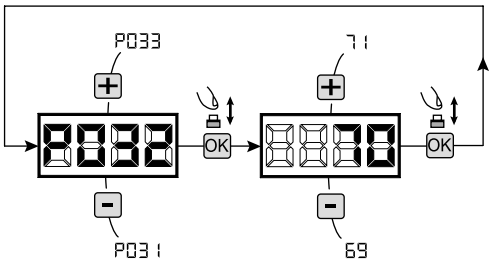


9 Ajuste dos parâmetros de funcionamento

Se necessitar de modificar os parâmetros de funcionamento, 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

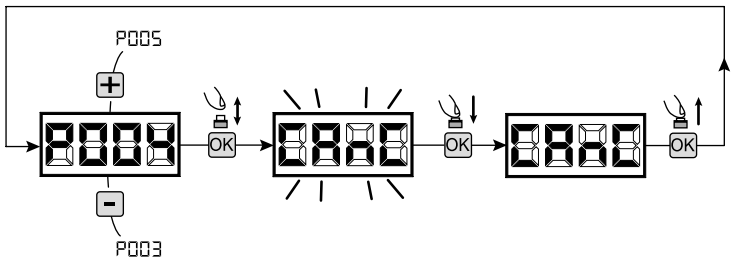
5 PROGRAMAÇÃO AVANÇADA

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

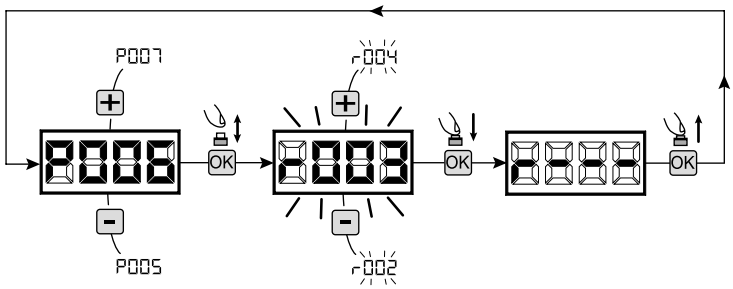
1.1 Apagar todos os comandos

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

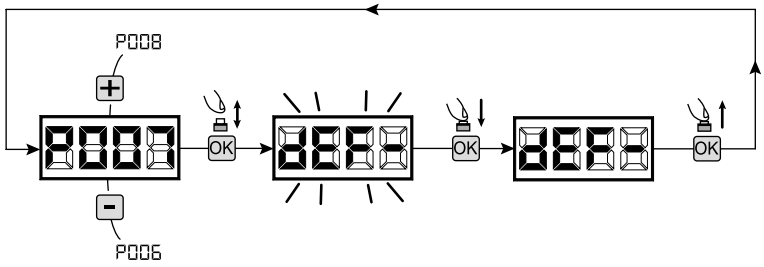
1. Percorra os parâmetros com os símbolos + e - até aparecer no display P006;
2. Confirme pressionando a tecla OK;
3. Pressionar as teclas + e -, seleccionar o emissor que deseja apagar da memória (ex. r003);
4. Quando o símbolo "r003" piscar, confirme pressionando a tecla OK durante alguns segundos;
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).

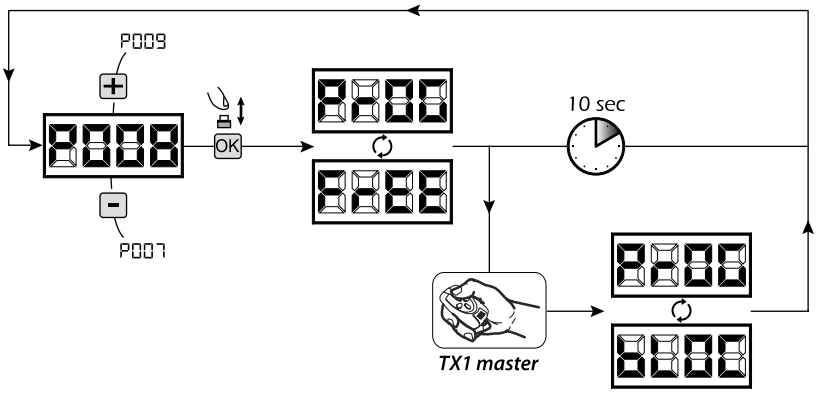


3 Bloqueio/desbloqueio do acesso à programação

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

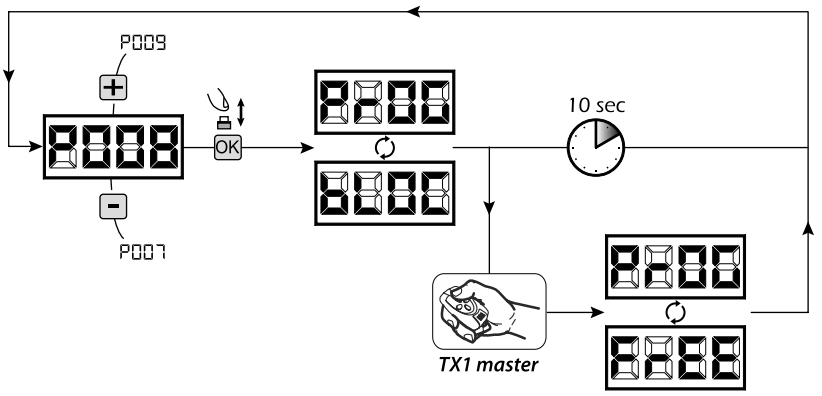
1. Percorrer os parâmetros através dos botões + e - até o display mostrar P008;
2. Aceda ao parâmetro pressionando o botão OK;
3. O display mostra alternadamente a escrita PrOG/FrEE para indicar que a central de comando está à espera da transmissão do código de bloqueio;
4. No espaço de 10 segundos, 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.

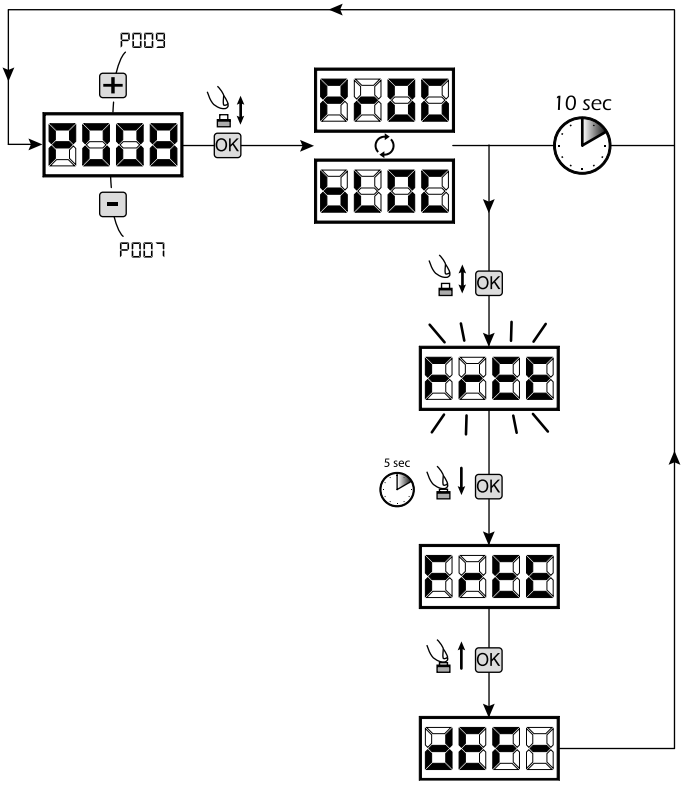


3.3 Acesso ao desbloqueio para programação e RESET total

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

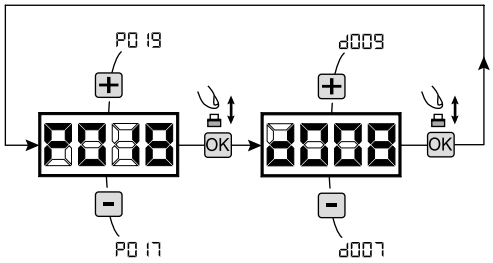
1. Percorrer os parâmetros através dos botões ⊞ e ⊟ até o display mostrar P008;
2. Aceda ao parâmetro pressionando o botão OK;
3. O display mostra alternadamente a escrita PrOG/bLOC;
4. Pressione o botão OK, o display fica a piscar FrEE;
5. Pressione o botão OK novamente e mantenha-o pressionado durante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

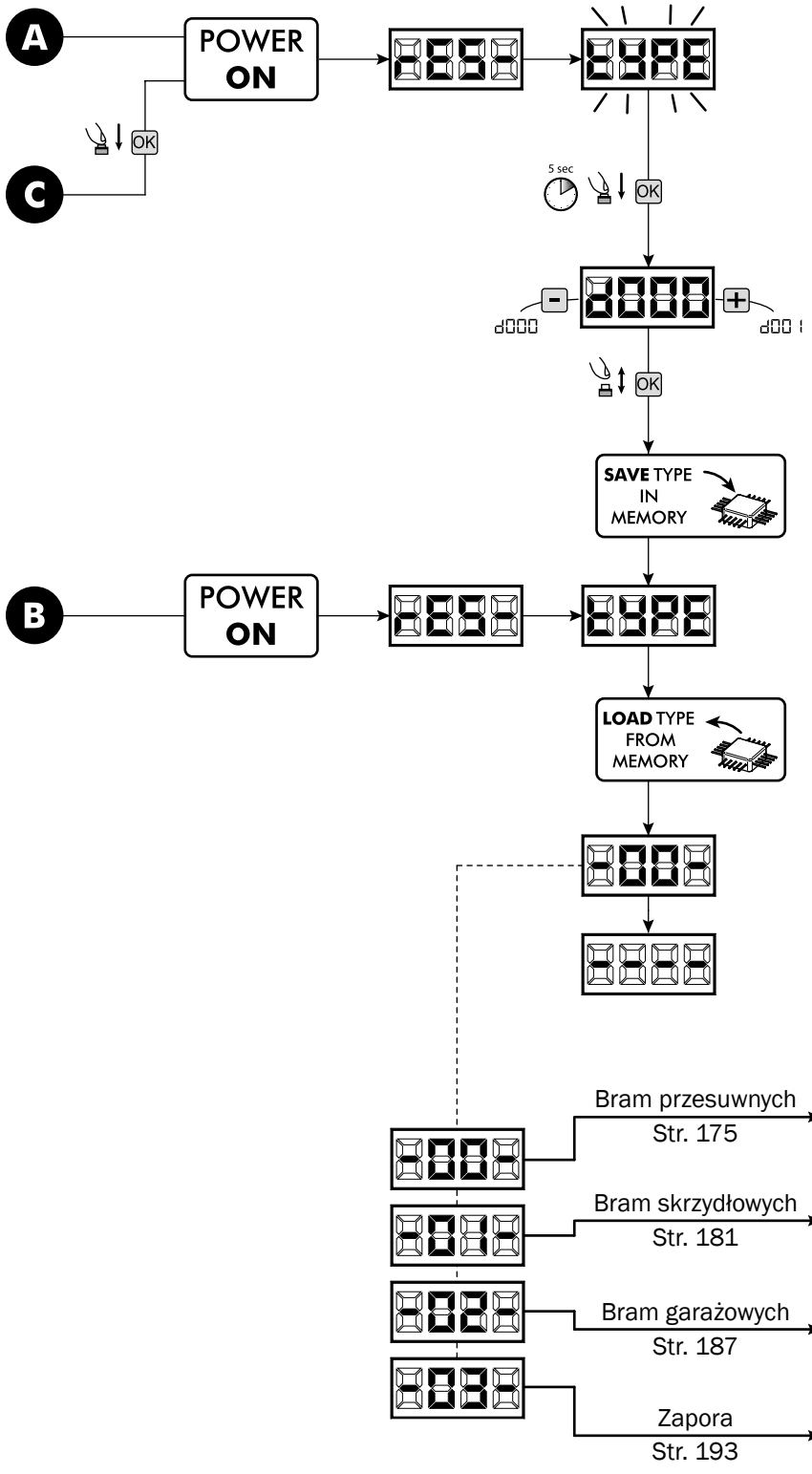
Zmiana istniejącej konfiguracji

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 konfiguracją, w zależności od typu instalacji (np. d002) następnie zatwierdzić przyciskiem OK;

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

   ⚠ **Jeśli procedura ponownej konfiguracji zostanie pomyślnie zakończona, nowa konfiguracja nakłada się na poprzednią i będzie odtwarzana przy każdym ponownym uruchomieniu.**
4. Pojawią się napisy "tYPE", "-00-" a następnie symbol zamkniętej bramy "----".

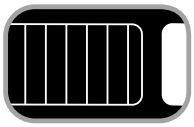


Do standardowego programowania

PL

DEA dea system

NOTES



4.1
KONFIGURACJA BRAMY PRZESUWANEJ

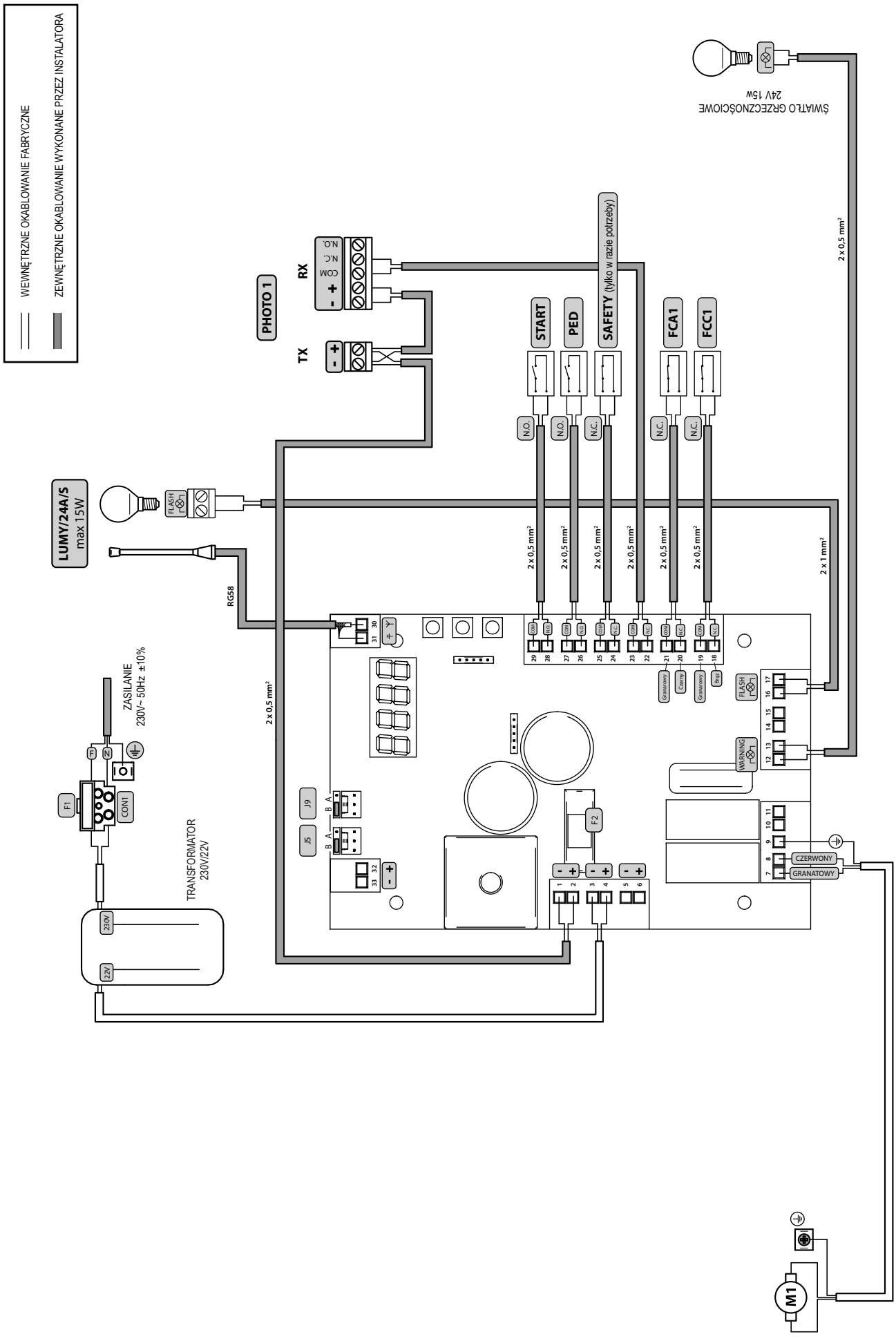
PODŁĄCZENIA ELEKTRYCZNE

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	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
ŚWIATŁO GRZECZNOŚCIOWE 24V 15W
2 x 0,5 mm²
PHOTO 1
RX
TX
COM N.C. N.O.
START
PED
SAFETY (tylko w razie potrzeby)
FCA1
FCC1
N.O.
N.C.
LUMY/24A/S max 15W
FLASH
RG58
2 x 0,5 mm²
2 x 1 mm²
ZASILANIE 230V~ 50Hz ±10%
F1
CON1
TRANSFORMATOR 230V/22V
230V
22V
J9
J5
F2
WARNING
CZERWONY
GRANATOWY
M1

PROGRAMOWANIE STANDARDOWE

1 Zasilanie

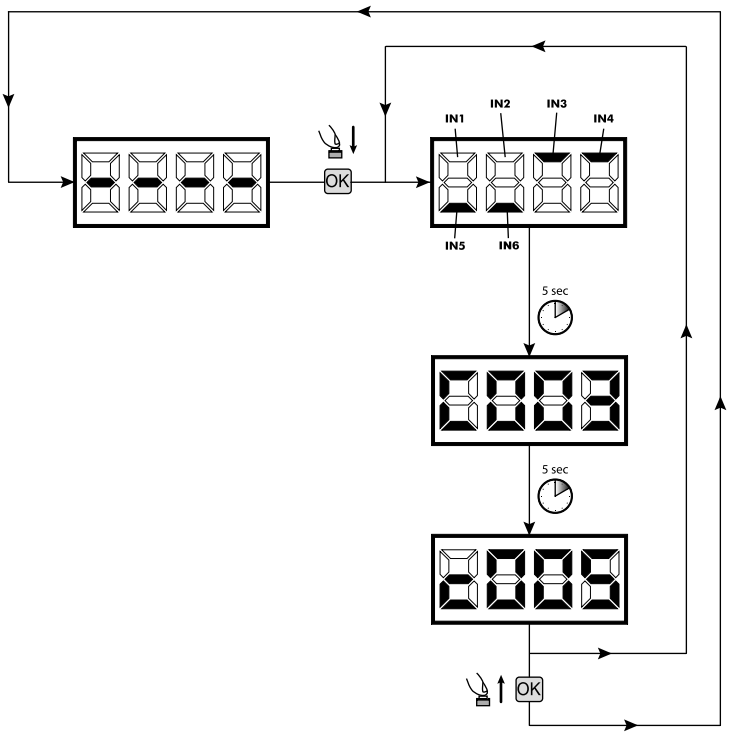
Podłączyć zasilanie, na wyświetlaczu pojawią się kolejno napisy “rES-”, “tYPE”, “-00-” a następnie “----”



* 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).

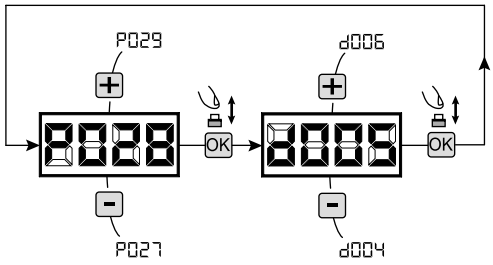
2 Komunikaty pracy napędu i licznik wykonanych zwrotów

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.



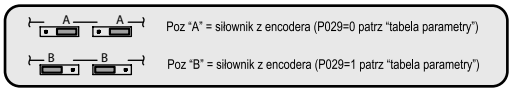
3 Wybór typu silników ! UWAGA !

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).

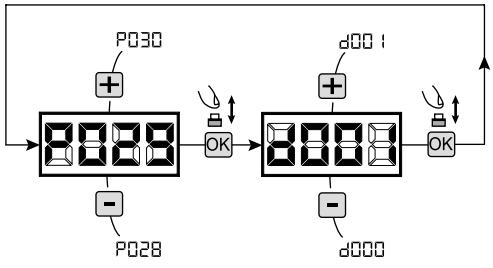


4 Wybór działania z lub bez encodera ! UWAGA !

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



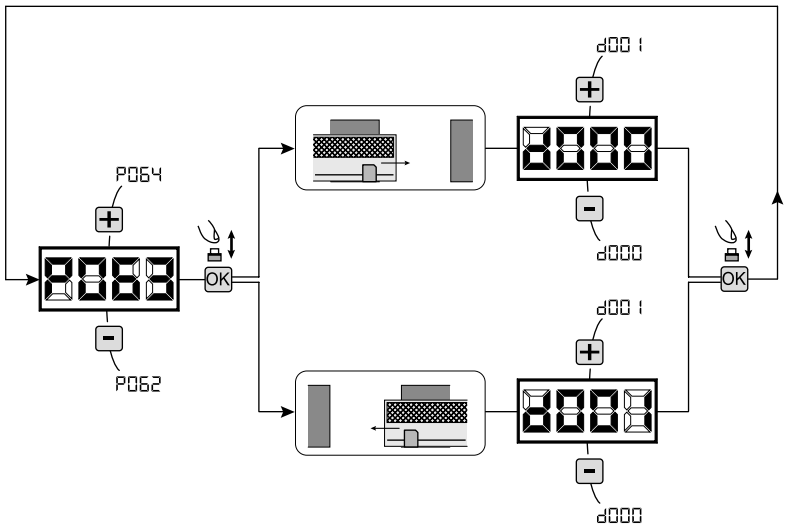
1. Naciśnij przycisk + i - aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P029;
2. Naciskając przycisk OK wejść w parametr;
3. Naciskając przyciski + i -, ustawić:
   - d000=dla silników z encoderem;
   - d001=dla silników bez encodera;
4. Zatwierdź wybór naciskając przycisk OK (na wyświetlaczu pojawi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



5 Wybór kierunku ruchu

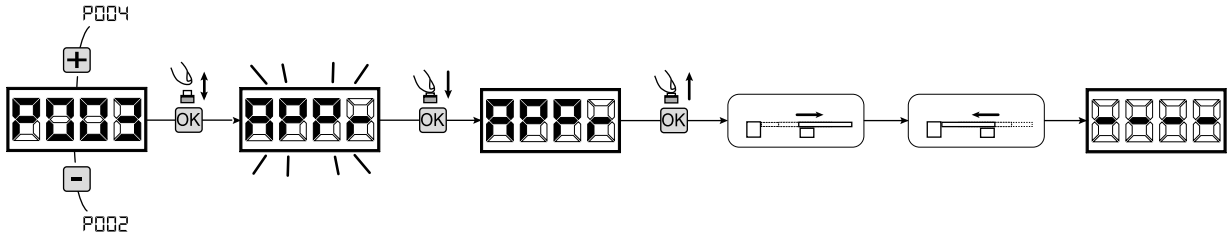
1. Naciśnij przycisk ⊞ i ⊟ aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P063;
2. Naciskając przycisk OK wejść w parametr;
3. Naciskając przyciski ⊞ i ⊟, ustawić:
   - d000=silnik w pozycji standardowej (na lewo od przejścia);
   - d001=silnik w pozycji odwróconej (na prawo od przejścia);
4. Zatwierdź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

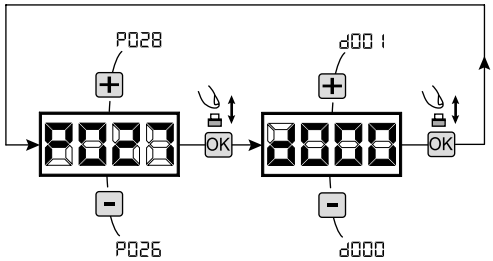


7 Programowanie nadajników

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).

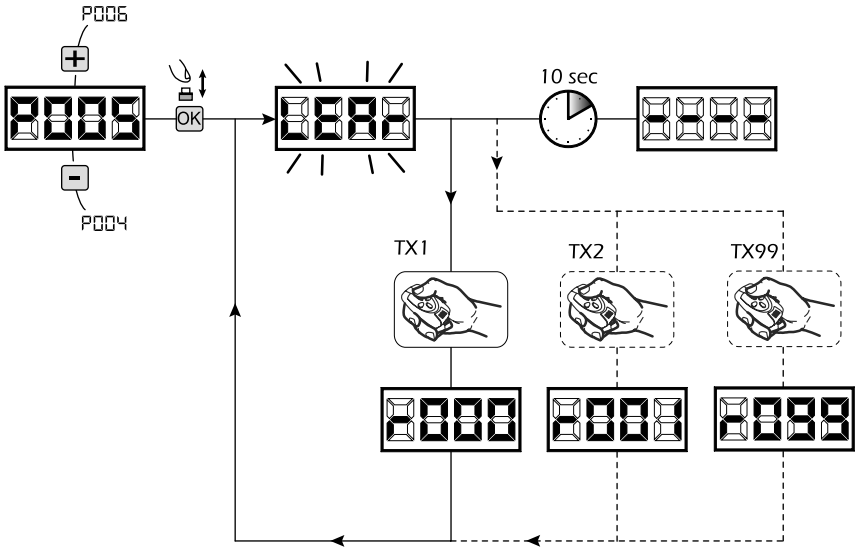
Uwaga: W przypadku, gdy trzeba zmienić sposób kodowania oraz tylko i wyłącznie w przypadku, gdy w pamięci już są zakodowane nadajniki z różnymi kodami należy wykasować pamięć (P004) **P0** nastawieniu nowego typu kodowania.



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.

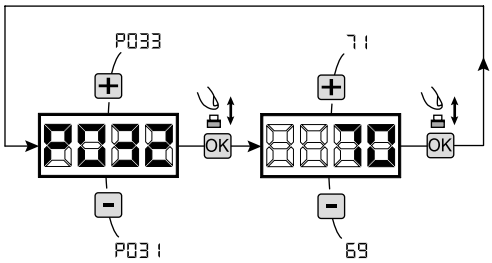


8 Zmiana pozostałych parametrów

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

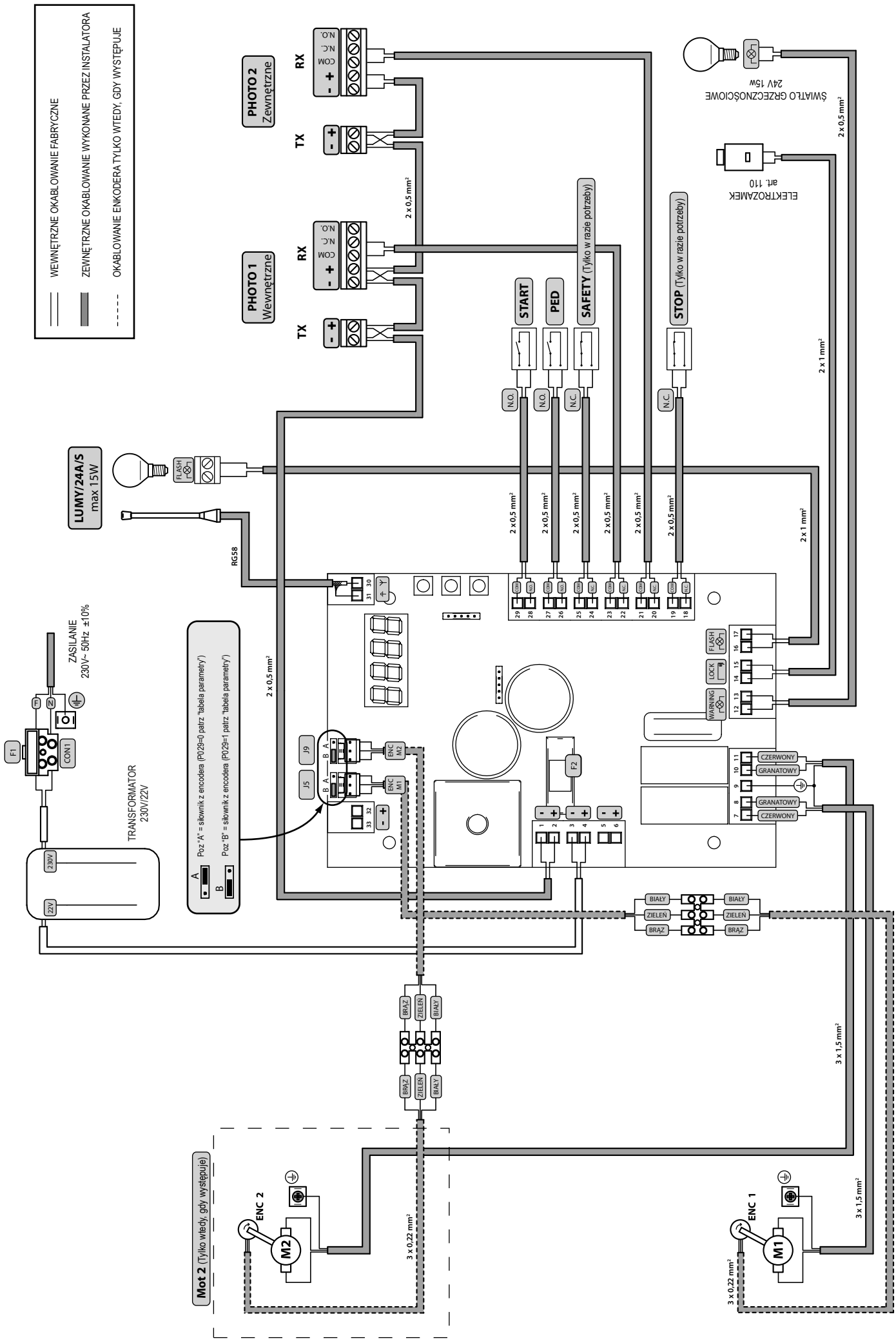
4.2
KONFIGURACJA BRAM SKRZYDŁOWYCH

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
PHOTO 2 Zewnętrzne
PHOTO 1 Wewnętrzne
TX
RX
COM
N.C.
N.O.
2 x 0,5 mm²
ŚWIATŁO GRZECZNOŚCIOWE 24V 15W
ELEKTROZAMEK art. 110
2 x 1 mm²
START
PED
SAFETY (Tylko w razie potrzeby)
STOP (Tylko w razie potrzeby)
LUMY/24A/S max 15W
FLASH
RG58
ZASILANIE 230V~ 50Hz ±10%
F1
CON1
TRANSFORMATOR 230V/22V
230V
22V
Poz "A" = siłownik z encodera (P029=0 patrz "tabela parametry")
Poz "B" = siłownik z encodera (P029=1 patrz "tabela parametry")
J9
J5
ENC M2
ENC M1
F2
LOCK
WARNING
CZERWONY
GRANATOWY
BIAŁY
ZIELEŃ
BRĄZ
3 x 1,5 mm²
3 x 0,22 mm²
Mot 2 (Tylko wtedy, gdy występuje)
ENC 2
ENC 1
M2
M1

STANDARDOWE PROGRAMOWANIE

1 Zasilanie

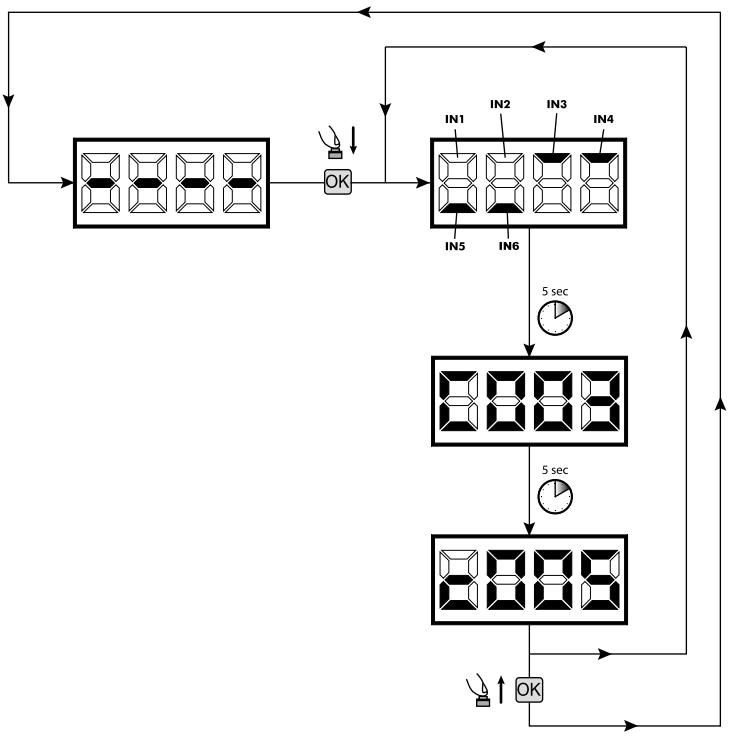
Podłączyć zasilanie, na wyświetlaczu pojawią się kolejno napisy “rES-”, “tYPE”, “-01-” a następnie “----”



* 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).

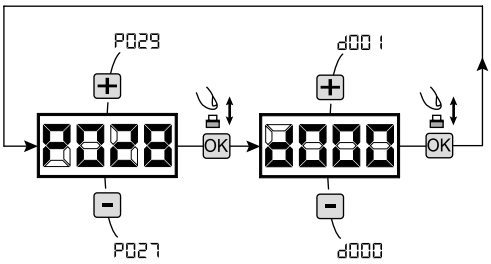
2 Komunikaty pracy napędu i licznik wykonanych zwrotów

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.



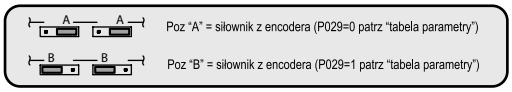
3 Wybór typu silników ! UWAGA !

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).

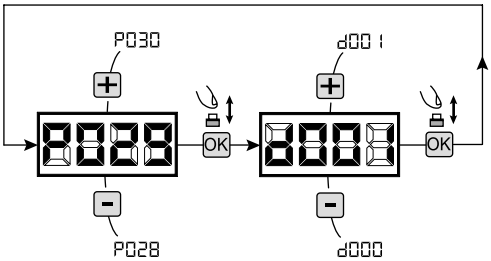


4 Wybór działania z lub bez encodera ! UWAGA !

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

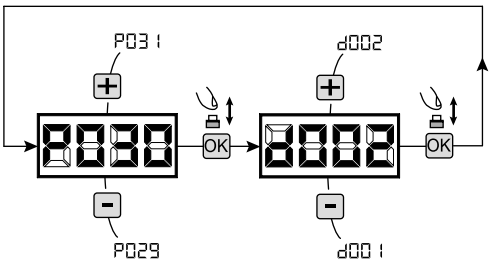


1. Naciśnij przycisk + i - aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P029;
2. Naciskając przycisk OK wejść w parametr;
3. Naciskając przyciski + i -, ustawić:
   - d000=dla silników z encoderem;
   - d001=dla silników bez encodera;
4. Zatwierdź wybór naciskając przycisk OK (na wyświetlaczu pojawi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



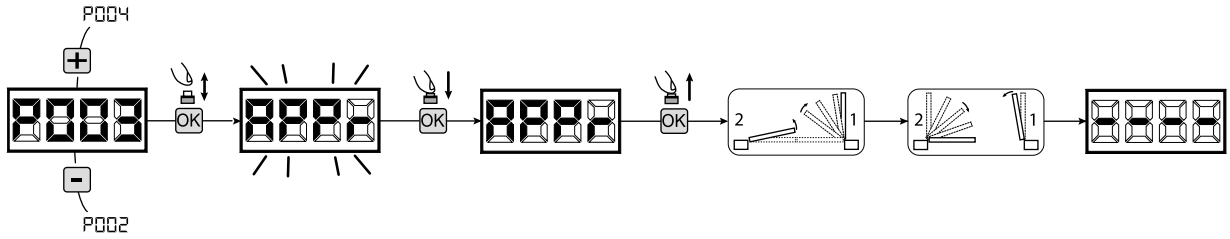
5 Wybór działania 1 lub 2 siłowników

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.

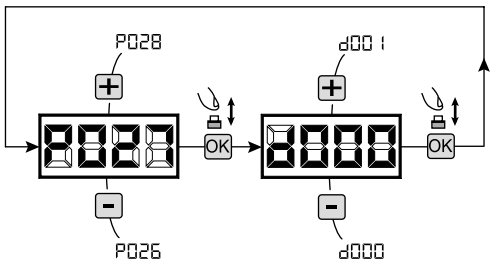


7 Programowanie nadajników

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).

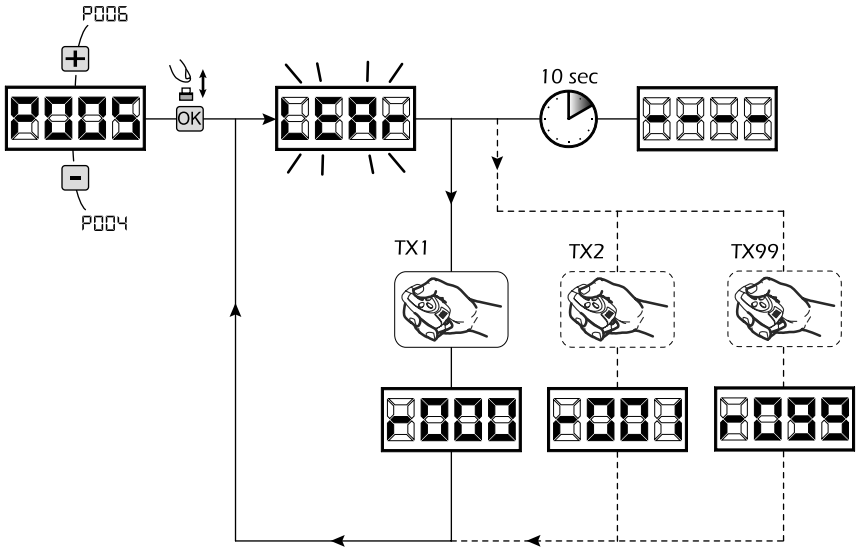
Uwaga: W przypadku, gdy trzeba zmienić sposób kodowania oraz tylko i wyłącznie w przypadku, gdy w pamięci już są zakodowane nadajniki z różnymi kodami należy wykasować pamięć (P004) **PO** nastawieniu nowego typu kodowania.



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.

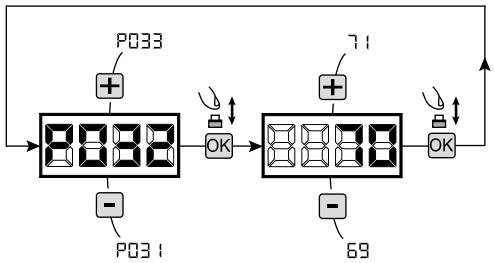


8 Zmiana pozostałych parametrów

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

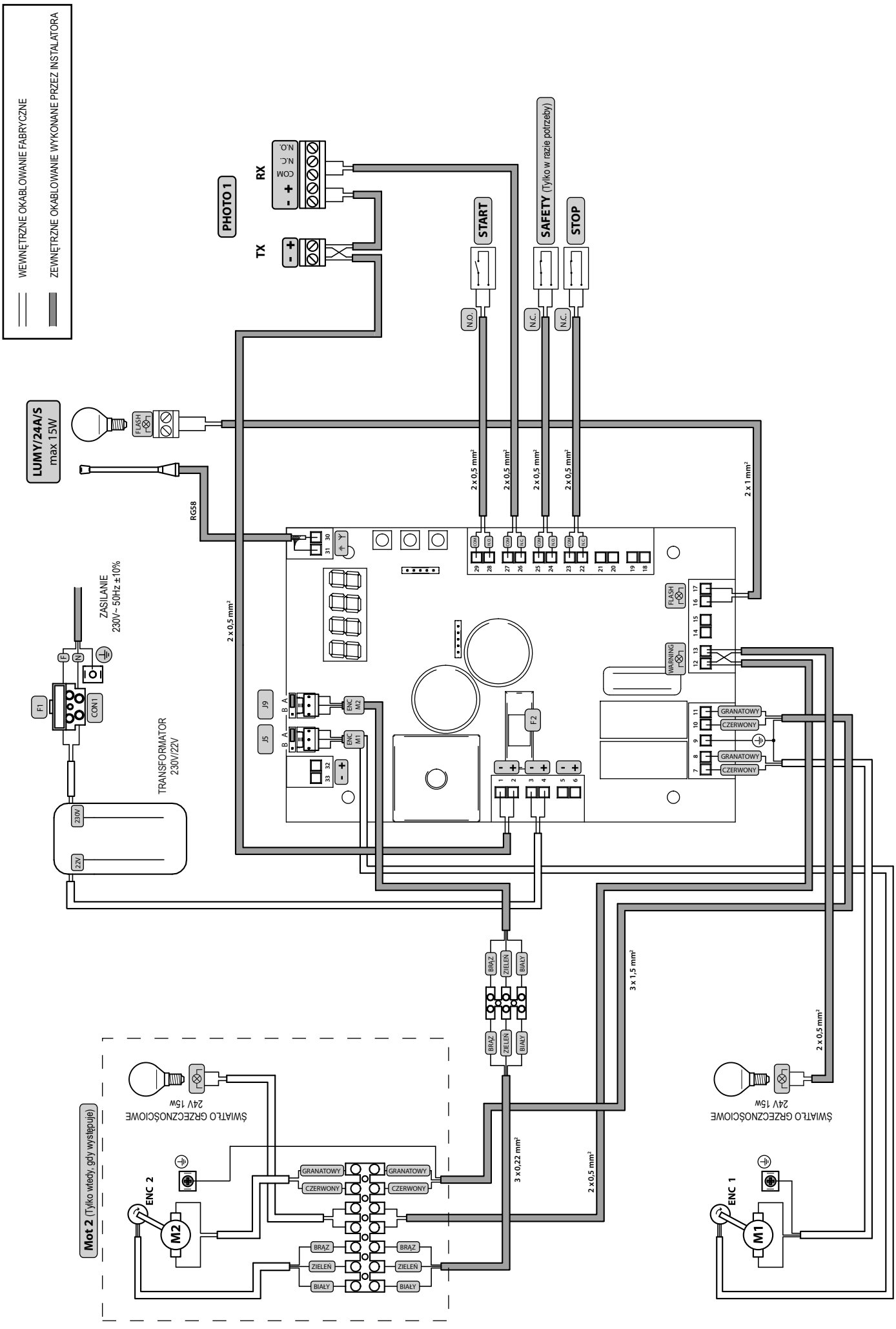
4.3
KONFIGURACJA BRAM GARAZOWYCH

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	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
PHOTO 1
RX
TX
COM
N.C.
N.O.
START
SAFETY (Tylko w razie potrzeby)
STOP
N.O.
N.C.
N.C.
LUMY/24A/S
max 15W
FLASH
RG58
2 x 0,5 mm²
2 x 0,5 mm²
2 x 0,5 mm²
2 x 0,5 mm²
2 x 1 mm²
ZASILANIE
230V~ 50Hz ±10%
F1
CON1
TRANSFORMATOR
230V/22V
230V
22V
J9
J5
ENC M2
ENC M1
F2
FLASH
WARNING
GRANATOWY
CZERWONY
GRANATOWY
CZERWONY
BRĄZ
ZIELEŃ
BIAŁY
BRĄZ
ZIELEŃ
BIAŁY
3 x 1,5 mm²
2 x 0,5 mm²
3 x 0,22 mm²
2 x 0,5 mm²
Mot 2 (Tylko wtedy, gdy występuje)
ŚWIATŁO GRZECZNOŚCIOWE
24V 15W
ENC 2
M2
GRANATOWY
CZERWONY
GRANATOWY
CZERWONY
BRĄZ
ZIELEŃ
BIAŁY
BRĄZ
ZIELEŃ
BIAŁY
ŚWIATŁO GRZECZNOŚCIOWE
24V 15W
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

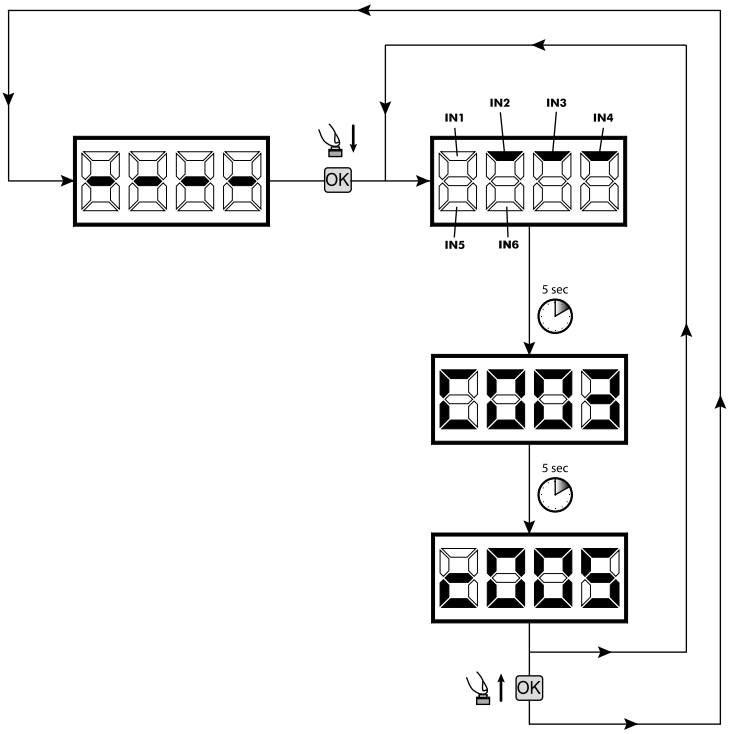
1. Nacisnąć przycisk OK i przytrzymać go wciśnięty przez 15sek;
2. Na wyświetlaczu pojawią się kolejno:
   Stan wejść (sprawdzić czy jest poprawny);

   OPEN CONTACT

   CLOSE CONTACT

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

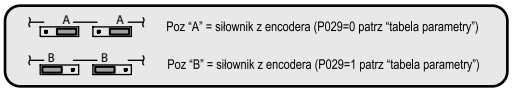
   Licznik przeglądu (* patrz P065):
   np: c005 = 5*x500 = 2500 ilość brakujących zwrotów przed wymaganym przeglądem konserwacyjnym (c--- = licznik przeglądu wyłączony)
3. Przytrzymać naciśnięty przycisk OK w celu cyklicznego wyświetlania się 3 opcji, lub zwolnić przycisk OK aby wyjść z parametru.



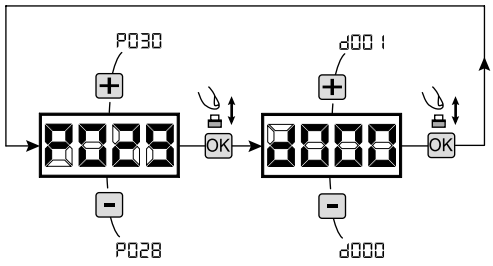
3 Wybór działania z lub bez encodera

! UWAGA !

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

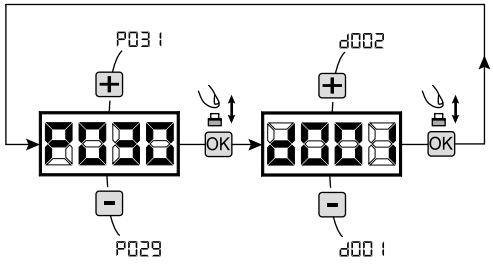


1. Naciśnij przycisk + i - aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P029;
2. Naciskając przycisk OK wejść w parametr;
3. Naciskając przyciski + i -, ustawić:
   - d000=dla silników z encoderem;
   - d001=dla silników bez encodera;
4. Zatwierdź wybór naciskając przycisk OK (na wyświetlaczu pojawi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



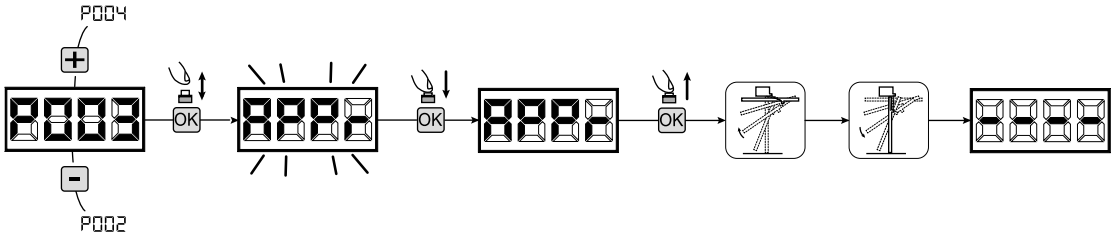
4 Wybór działania 1 lub 2 siłowników

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

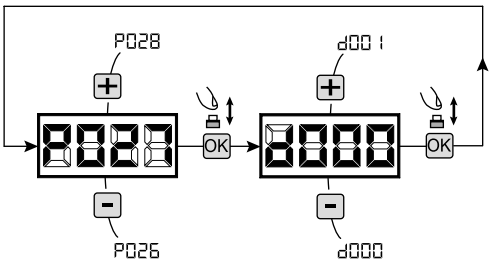
1. Naciskaj przycisk ⊞ / ⊟ do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P003;
2. Zatwierdź przyciskiem OK;
3. Po pojawieniu się migającego symbolu "APPr" przyciśnij OK na kilka sekund;
4. Zwolnij przycisk kiedy symbol przestanie migać, procedura uczenia rozpoczęta;
5. Odczekać na moment gdy skrzydło najedzie 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

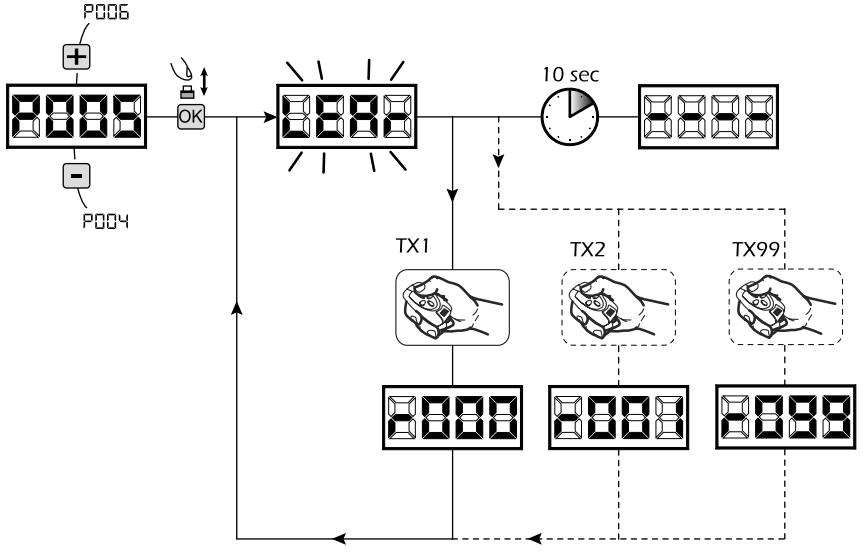
1. Naciskaj przycisk ⊞ / ⊟ do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P027;
2. Zatwierdź przyciskiem OK;
3. Wybierz typ nadajnika poprzez naciskanie ⊞ / ⊟:
   - d000=rkod zmienny bazowy (**rada**);
   - d001=kod zmienny pełny;
   - d002=kod stały (mikroprzełączniki);
4. Zatwierdź wybór naciskając przycisk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

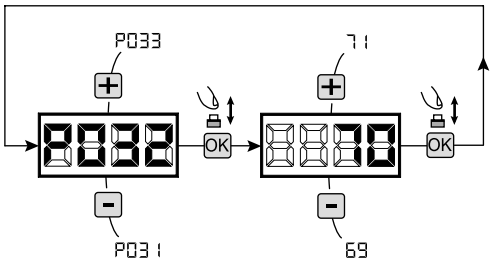


Uwaga: W przypadku nadajników kodu zmiennego, urządzenie odbierające może zostać postawione w stan uczenia się, przekazując impuls na przycisku ukrytym w nadajniku wcześniej zakodowanym.

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

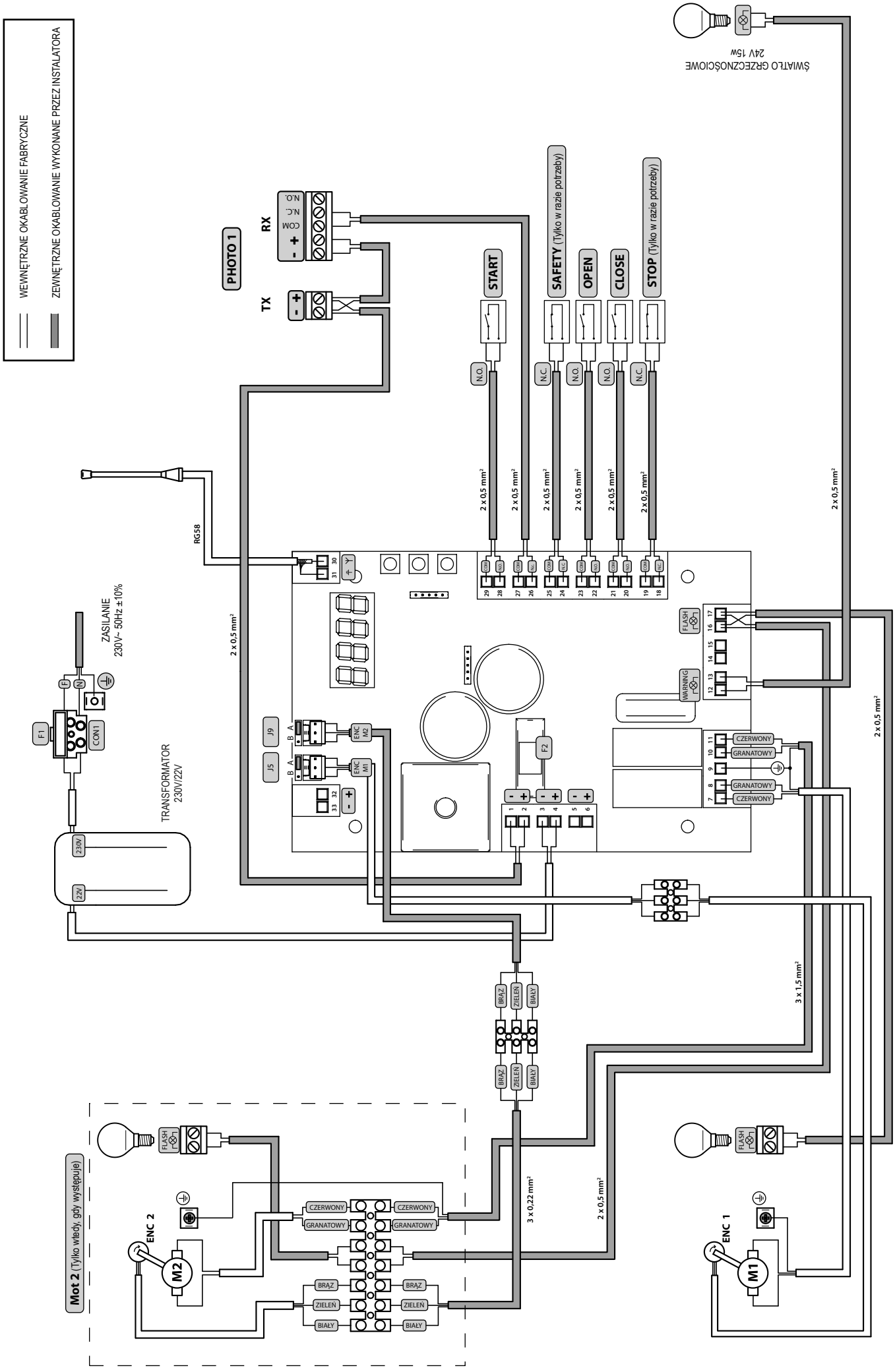
4.4 KONFIGURACJA ZAPORA

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
ŚWIATŁO GRZECZNOŚCIOWE 24V 15W
PHOTO 1
RX
TX
COM
N.C.
N.O.
START
SAFETY (Tylko w razie potrzeby)
OPEN
CLOSE
STOP (Tylko w razie potrzeby)
2 x 0,5 mm²
RG58
ZASILANIE 230V~ 50Hz ±10%
TRANSFORMATOR 230V/22V
F1
CON1
230V
22V
J9
J5
ENC M2
ENC M1
F2
FLASH
WARNING
CZERWONY
GRANATOWY
3 x 1,5 mm²
BRĄZ
ZIELEŃ
BIAŁY
3 x 0,22 mm²
Mot 2 (Tylko wtedy, gdy występuje)
ENC 2
ENC 1
M2
M1

STANDARDOWE PROGRAMOWANIE

1 Zasilanie

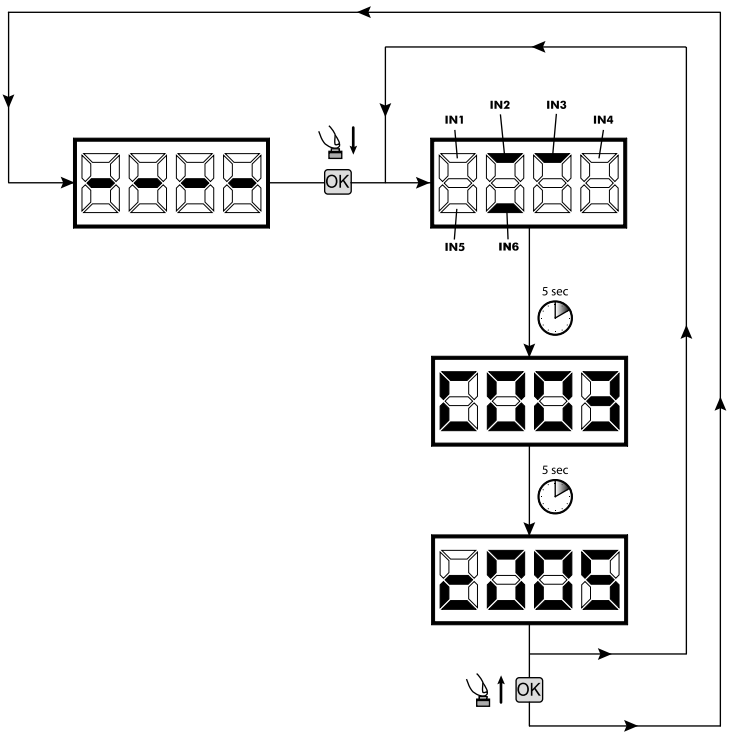
Podłączyć zasilanie, na wyświetlaczu pojawią się kolejno napisy "rES-", "tYPE", "-03-" a następnie "----"



* 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).

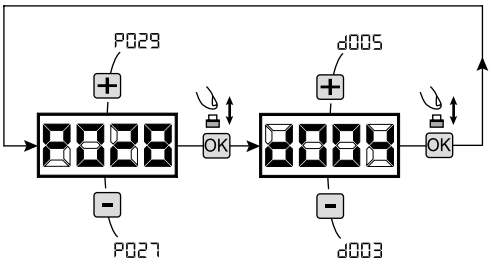
2 Komunikaty pracy napędu i licznik wykonanych zwrotów

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.



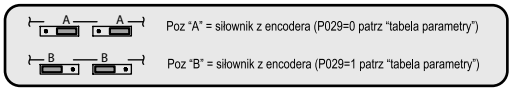
3 Wybór typu silników ! UWAGA !

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).

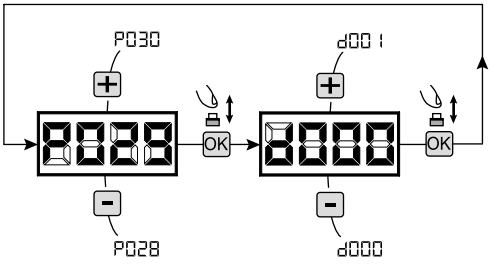


4 Wybór działania z lub bez encodera ! UWAGA !

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

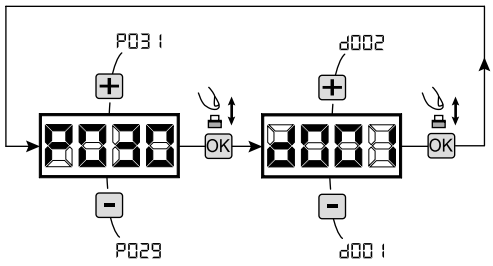


1. Naciśnij przycisk + i - aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P029;
2. Naciskając przycisk OK wejść w parametr;
3. Naciskając przyciski + i -, ustawić:
   - d000=dla silników z encoderem;
   - d001=dla silników bez encodera;
4. Zatwierdź wybór naciskając przycisk OK (na wyświetlaczu pojawi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



5 Wybór działania 1 lub 2 siłowników

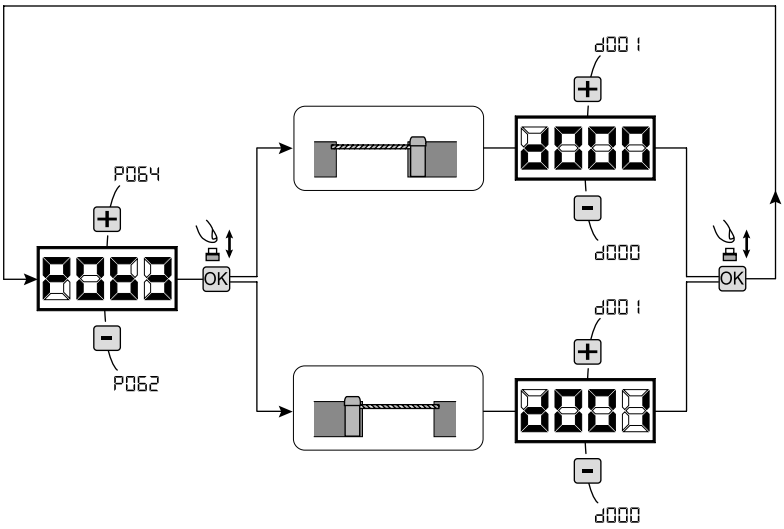
1. Naciskaj przycisk + / - do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P030;
2. Zatwierdź przyciskiem OK;
3. Naciskając przycisk + / -, ustaw:
   - d001=dla 1 siłownika;
   - d002=dla 2 siłowników;
4. Zatwierdź przyciskiem OK (na wyświetlaczu pojawi się ponownie P030).



6 Wybór kierunku ruchu

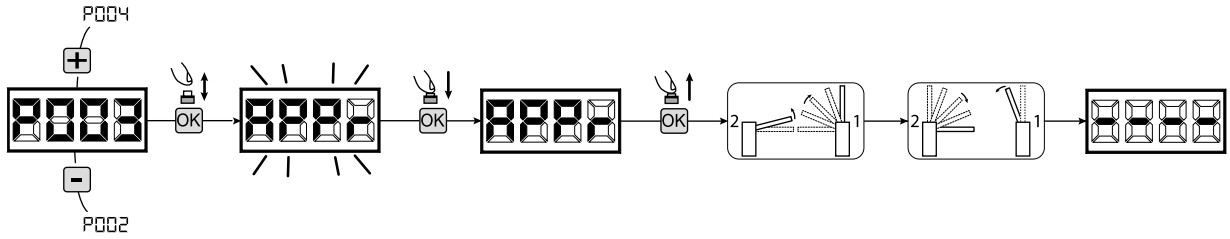
1. Naciśnij przycisk + i - aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P063;
2. Naciskając przycisk OK wejść w parametr;
3. Naciskając przyciski + i -, ustawić:
   - d000=silnik w pozycji standardowej (na prawo od przejścia);
   - d001=silnik w pozycji odwróconej (na lewo od przejścia);
4. Zatwierdź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

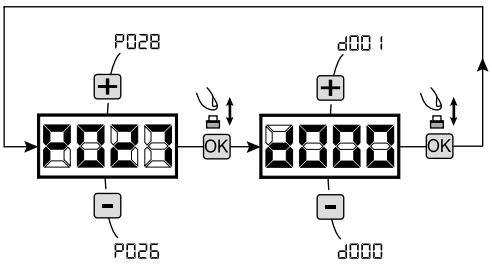


8 Programowanie nadajników

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).

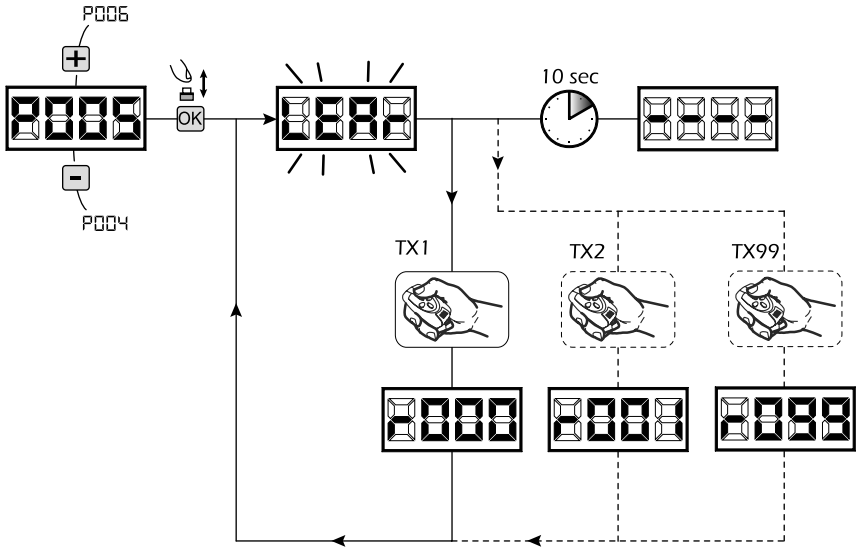
Uwaga: W przypadku, gdy trzeba zmienić sposób kodowania oraz tylko i wyłącznie w przypadku, gdy w pamięci już są zakodowane nadajniki z różnymi kodami należy wykasować pamięć (P004) **P0** nastawieniu nowego typu kodowania.



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 "----".

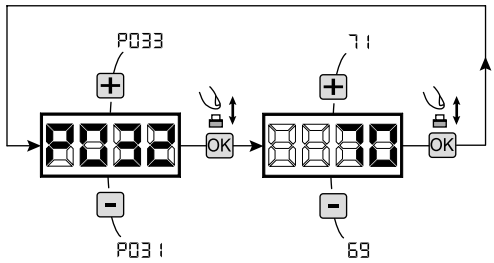
Uwaga: W przypadku nadajników kodu zmiennego, urządzenie odbierające może zostać postawione w stan uczenia się, przekazując impuls na przycisku ukrytym w nadajniku wcześniej zakodowanym.



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

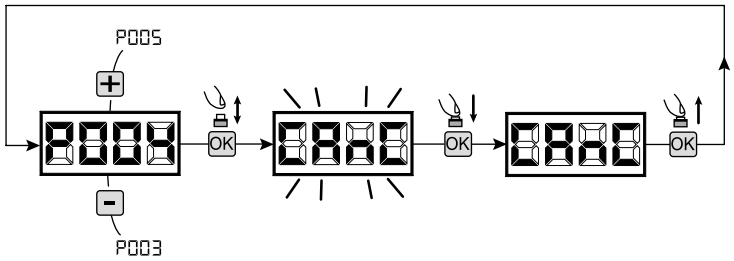
5 PROGRAMOWANIE ZAAWANSOWANE

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

1 Usuwanie zaprogramowanych nadajników

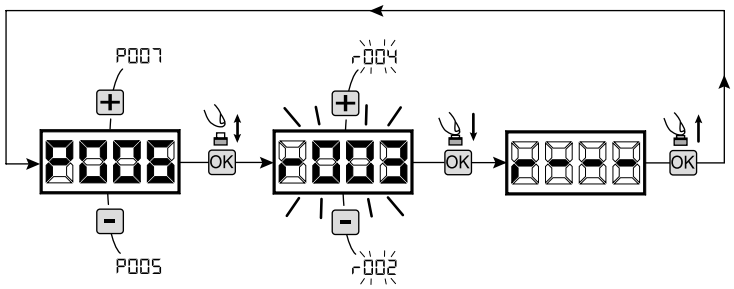
1.1 Kasowanie wszystkich nadajników

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

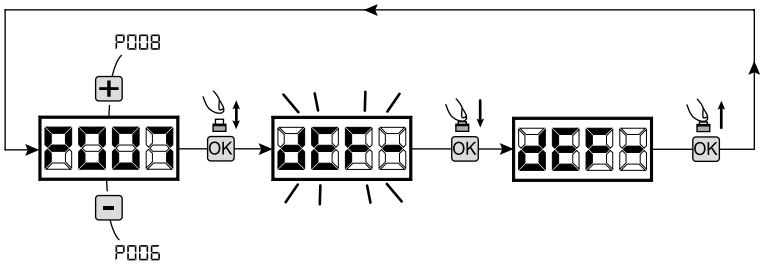
1. Naciskaj przycisk + / - do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P006;
2. Zatwierdź przyciskiem OK;
3. Przez naciskanie na + / -, wybierz numer nadajnika który chcesz wykasować (np. r003);
4. Po pojawieniu się migającego symbolu "r003", potwierdź kasowanie przez naciśnięcie OK na kilka sekund;
5.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

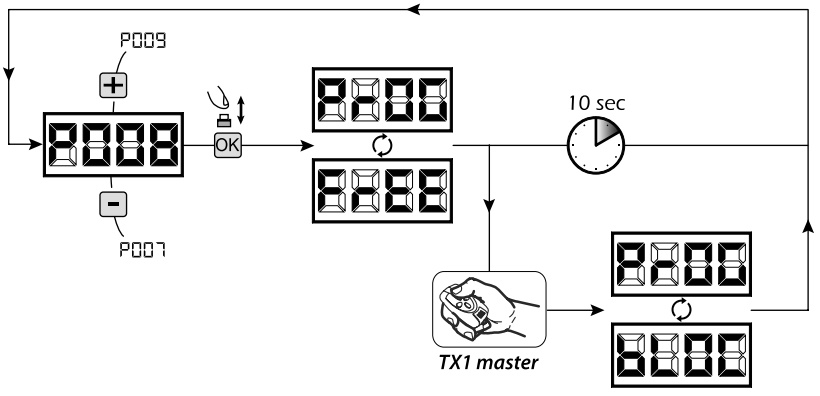


3 Blokowanie/Odblokowanie dostępu do programowania

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

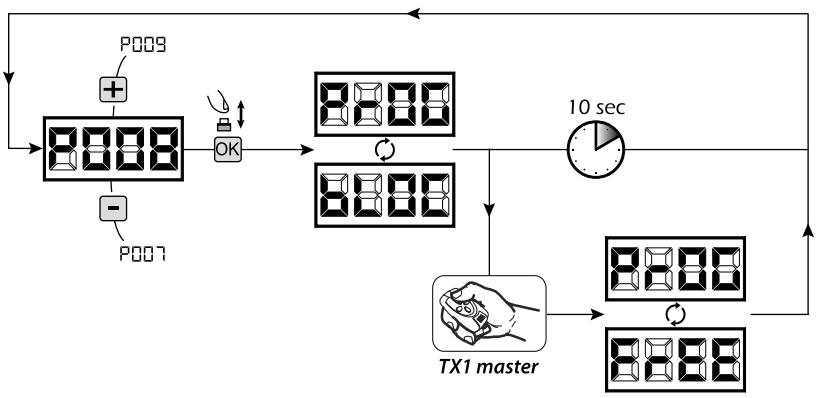
1. Nacisnąć przycisk + / - parametrów do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P008;
2. Wejść do parametru naciskając przycisk OK;
3. Wyświetlacz pokazuje Pr0G/FrEE napisy w sposób przemienny, co wskazuje na to, że centrala oczekuje na transmisję kodu blokowania;
4. W przeciągu 10 sek. nacisnąć kanał 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.

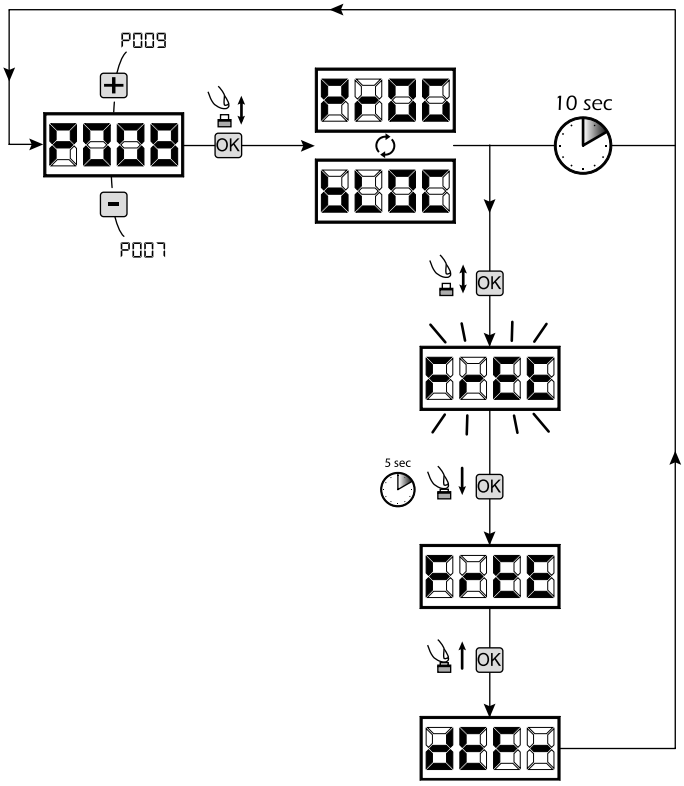


3.3 Odblokowanie dostępu do programowania całkowitym resetem

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.

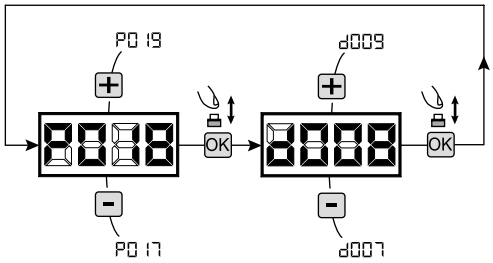
1. Nacisnąć przycisk + / - parametrów do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P008;
2. Wejść do parametru naciskając przycisk OK;
3. Wyświetlacz pokazuje napisy w sposób przemienny Pr0G/bL0C;
4. Nacisnąć przycisk OK, wyświetlacz pokazuje FrEE migający napis;
5. Ponownie nacisnąć przycisk OK i przytrzymać 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