

Importante: Lea atentamente este manual antes de la instalación. Este manual es parte integral de su producto, guárdelo para referencia.

Advertencias: En primer lugar, compruebe que este producto es adecuado para la instalación. Lea atentamente la característica técnica antes de la instalación.

La instalación de esta unidad de control debe ser realizada correctamente por instaladores calificados, siguiendo las reglas y regulaciones del país de instalación.

Es obligatorio realizar un mantenimiento periódico cada 6 meses. El mantenimiento o la reparación deben ser realizados por personal técnico calificado. Desconecte la alimentación antes de realizar tareas de mantenimiento o reparación.

Este dispositivo está destinado a la automatización de puertas, no se recomienda para cualquier otra aplicación.

El incumplimiento de las normas puede causar graves daños a personas, animales o cosas. El fabricante descarga toda responsabilidad por el incumplimiento de las normas.

No deje esta unidad de control desatendida o donde los niños puedan alcanzarla.

Comprobación preliminar: Antes de instalar esta central, verifique que todos los dispositivos conectados respeten las normas técnicas y las características mencionadas en la siguiente tabla. Verifique que se haya instalado un interruptor que funcione y sea adecuado para la instalación. Verificar que los cables que componen la instalación, sean aptos para la misma.

Características técnicas

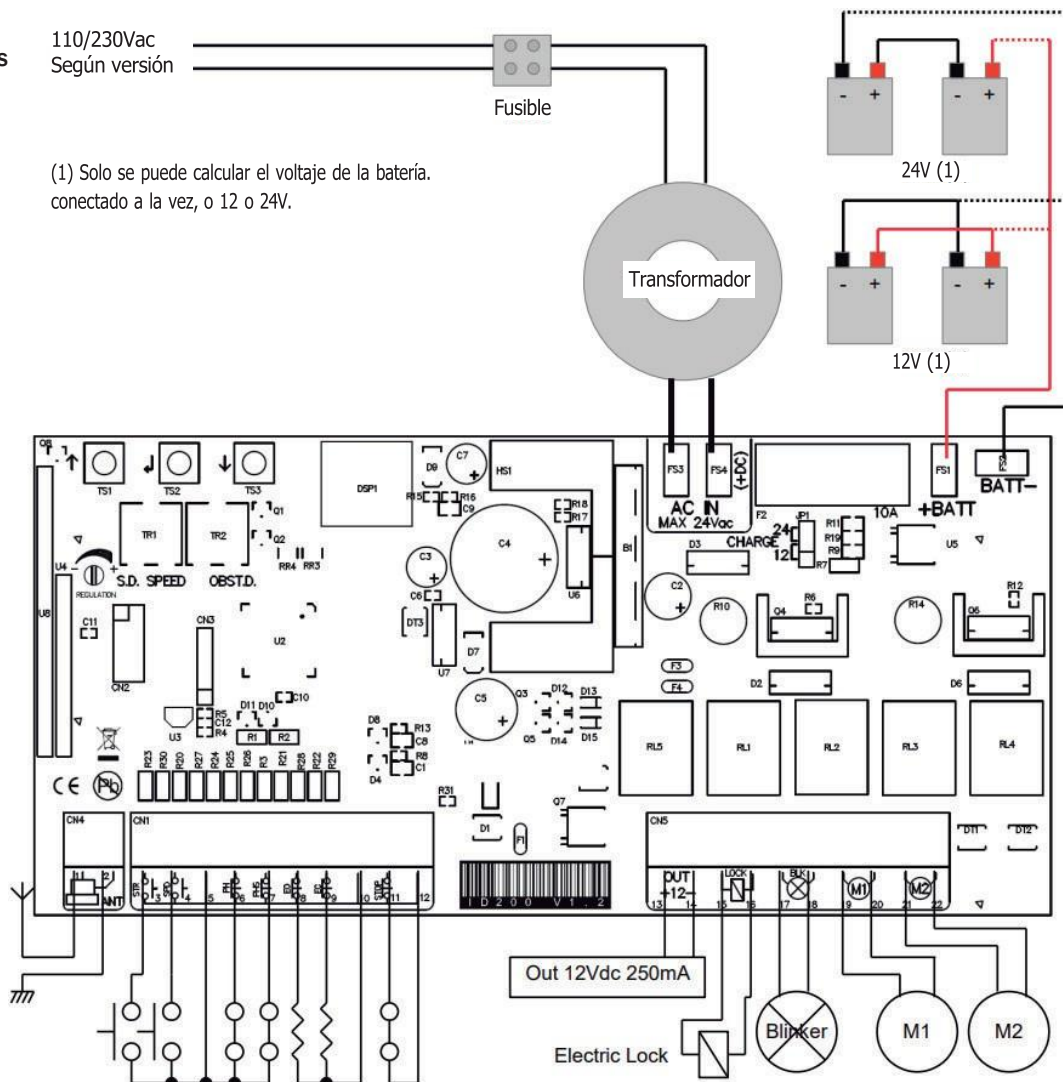
Alimentación	12-24Vac
máx. Salida de corriente	250mA
Cargador de batería integrado	12/24V 100mA
Corriente máxima del motor	8A (transformador 200VA)
Corriente máxima de luz intermitente	1A
Cerradura eléctrica Max	2A
Rango de temperatura de funcionamiento	-5 +60°C
Batería de respaldo	(2x) 12V 4.5Ah

CABLEADO

Funciones principales

110/230Vac
Según versión

(1) Solo se puede calcular el voltaje de la batería.
conectado a la vez, o 12 o 24V.



- | | | | |
|----|--|--------------|---|
| 1 | Antena | 15-16 | Salida de alimentación auxiliar 12Vdc, 250mA. |
| 2 | Escudo de antena | 17-18 | Salida para cerradura eléctrica (12/24Vdc, según salida del transformador). |
| 3 | Entrada de inicio (NA) o entrada de apertura (NA). (ver lógica operativa del menú OL). | 19-20 | Salida luz destellante (12/24Vdc, 1A, según salida del transformador). |
| 4 | Entrada de inicio peatonal (NA) o entrada de apertura (NA) (ver lógica operativa del menú "OL"). | 21-22 | Salida para motor esclavo M1 (12/24Vdc, según salida del transformador). |
| 5 | Común. | 23-24. | Salida para motor maestro M2 (12/24Vdc, según salida del transformador). |
| 6 | Entrada de fotocélula (NC) o (NA) (ver menú avanzado "PC"). | TR1 | Regulador de velocidad de desaceleración. |
| 7 | Entrada fotostop (NC) o (NA) (ver menú avanzado "SF"). | TR2 | Regulador de sensibilidad para la detección de obstáculos. |
| 8 | Borde de apertura o final de carrera abierto para motor esclavo (ver menú avanzado "EO"). | TS1-TS2-TS3: | Botones de subida/bajada. |
| 9 | Borde de cierre o final de carrera cerrado para motor esclavo M1 (ver menú avanzado "Ec"). | DSP | Botón de "Enter" para confirmaciones en el display. |
| 10 | Común. | FS1 – FS2 | Fusible rápido de 10A. |
| 11 | Entrada de parada (Stop) N.C. o N.O. (ver menú avanzado "5P"). | F2: | Display. |
| 12 | Común. | FS3-FS4: | Entrada del transformador 12-20Vac / 100-200VA. |
| 13 | Final de carrera de apertura para motor maestro. Si ambos finales de carrera permanecen desconectados se desactivan automáticamente. | JP1 | Selector de voltaje de batería de respaldo 12/24V |
| 14 | Final de carrera de cierre para motor maestro. Si ambos finales de carrera permanecen desconectados, se desactivan automáticamente. | | |

Estado de las entradas

Cuando la unidad de control está en espera, el usuario puede leer el estado de las entradas en la pantalla.

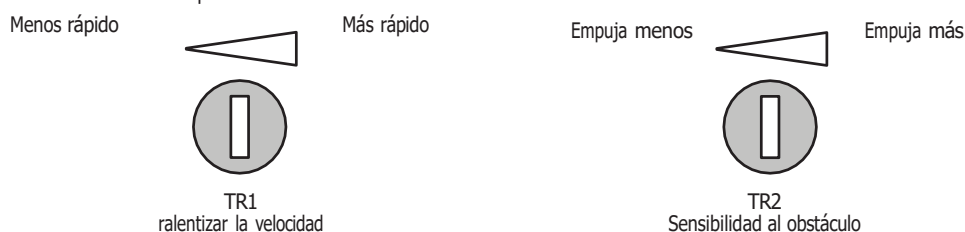
- | | | | |
|----|--|----|---|
| -- | : No hay entradas activas. | O: | Final de carrera de apertura del motor M1 (esclavo) activado. |
| SP | : Entrada de parada activa. | C: | Final de carrera de cierre del motor 1 (esclavo) activado. |
| PS | : Entrada Photostop activa. | o: | Final de carrera de apertura del motor 2 (maestro) activado. |
| EO | : Entrada analógica de apertura de borde activa. | c: | Final de carrera de cierre del motor 2 (maestro) activado. |
| Ec | : Entrada analógica de cierre de borde activa. | | |
| PC | : Entrada fotocélula activa. | | |
| SE | : Entrada de inicio activa. | | |
| PD | : Entrada peatonal activa. | | |
| OP | : Entrada abierta activa. | | |
| CL | : Entrada de cierre activa. | | |

Durante la pausa, la pantalla muestra la cuenta regresiva de segundos hasta el cierre.

Ajuste de Trimmers

Regulación de la Velocidad de Desaceleración: El trimmer de velocidad de desaceleración regula la velocidad de desaceleración del portón. No ajustar la velocidad demasiado baja (menos de 10 cm/segundo en el borde de la hoja) para evitar que el portón se detenga en condiciones de frío extremo.

Regulación de Sensibilidad de Obstáculos: Este trimmer permite ajustar finamente el nivel de detección de obstáculos que la central aprendió durante la programación de los tiempos de trabajo. Esta regulación fina debe realizarse después del aprendizaje de los tiempos de trabajo. Normalmente, el trimmer se coloca en posición central.



Instalación rápida

Para programar rápidamente los tiempos de trabajo, abra ambas alas y luego manténgalas presionadas hasta que lea AU en la pantalla. La unidad de control hará varias pruebas y aprenderá los tiempos de trabajo. Cuando finaliza el procedimiento, la luz intermitente se apaga.

Aprendizaje rápido de radio código (controles remotos): Presiona el botón DOWN, aparecerá "C1" en el display. presione el control remoto que desees programar como comando de Inicio o Apertura (según la configuración del menú "OL"). Presiona dos veces DOWN para seleccionar el arranque peatonal (apertura parcial).

Autoaprendizaje de controles remotos:

Es posible programar nuevos controles remotos sin usar el menú base. Procedimiento: presione 3 veces con el nuevo control remoto, dejando al menos 1 segundo de pausa entre cada pulso. Luego presione 3 veces con un control remoto que ya esté memorizado. Finalmente presione 1 vez con el nuevo control remoto. Al finalizar correctamente, la luz destellante parpadeará una vez. Esta función debe estar habilitada (Consultar en el menú avanzado - "Aprendizaje rápido de radio código"). El nuevo código ocupará el mismo canal que el utilizado para insertarlo.

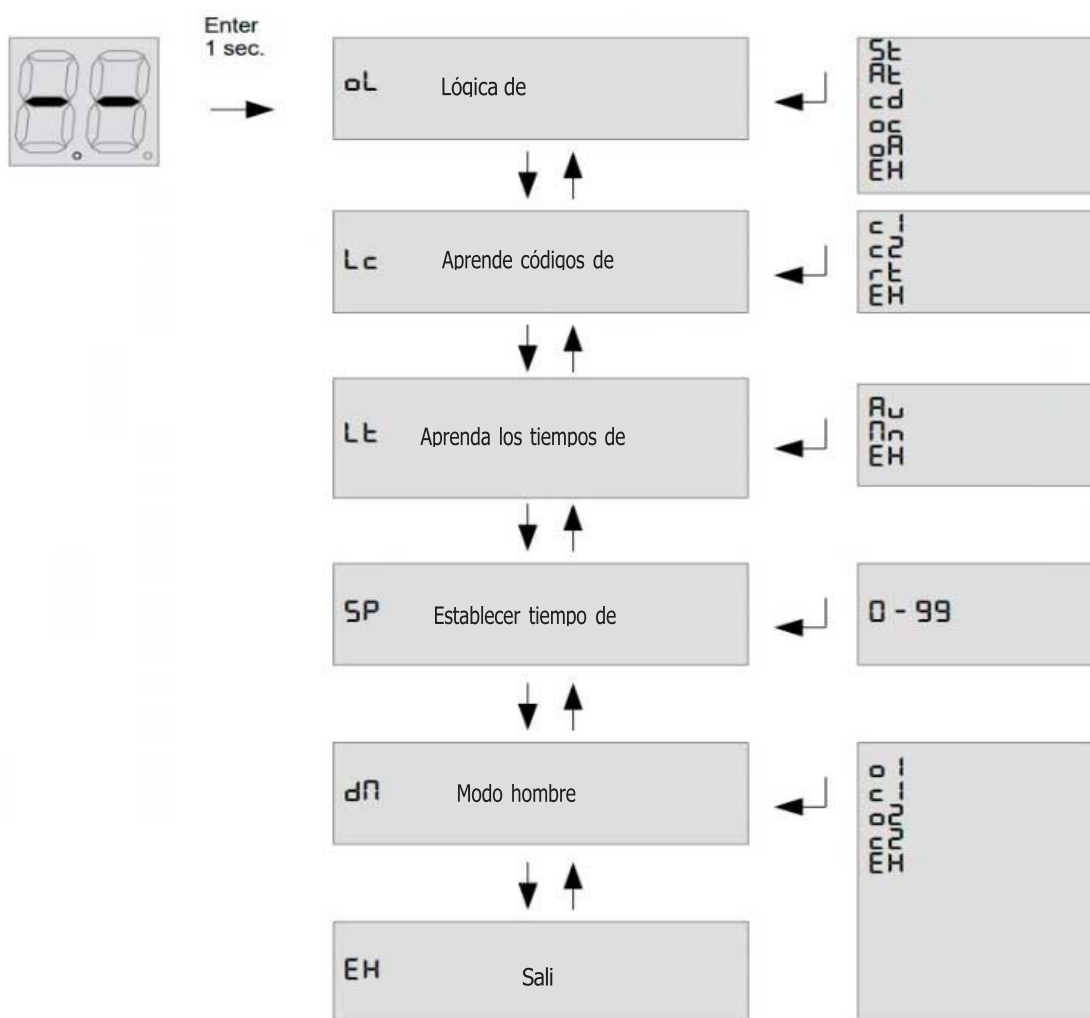
Borrado rápido de todos los códigos de control remoto:

Mantén presionado el botón DOWN hasta que en el display aparezca "OK" (aproximadamente 5 segundos), luego suelta el botón. Todos los códigos de control remoto quedarán borrados.

CONFIGURACIÓN DEL TABLERO

Menú principal

Pulsa brevemente el botón Enter. En el display aparecerá "OL". Con los botones UP (subir) y DOWN (bajar) podrás navegar entre todas las opciones de este menú. Para salir del menú: Selecciona "EX" en el display, o Pulsa UP y DOWN al mismo tiempo. Si no se realiza ninguna acción durante 20 segundos, la central saldrá automáticamente del menú.



DM

DESCRIPCIÓN DEL MENÚ principal:

▣L Lógica de funcionamiento:

Selecione ▣Ly presione enter, con arriba/abajo, seleccione la lógica deseada entre el siguiente final, presione una vez enter. Ver ficha lógicas de funcionamiento para obtener más información.

SE: modo steb by steb: las entradas 3 y 4 funcionan como Start y Peatonal start.

RE: modo steb by steb con cierre automático: las entradas 3 y 4 funcionan como Start y Peatonal start.

▣d: Modo Condominio: las entradas 3 y 4 funcionan como Arranque y Arranque peatonal.

▣c: Modo Abrir/Cerrar: las entradas 3 y 4 funcionan como Abrir y cerrar.

▣R: Modo Abrir/Cerrar con cierre automático: las entradas 3 y 4 funcionan como Abrir y cerrar.

Para salir de este menú, seleccione EH o presione hacia arriba/abajo al mismo tiempo.

Lc Código de aprendizaje/eliminación de transmisores:

Selecione la función de código de aprendizaje Lc y presione enter, luego seleccione una de las siguientes funciones con arriba/abajo.

▣1: aprende un transmisor en el canal 1: Comando de inicio

▣2: aprende un transmisor en el canal 2: Comando de peatones

RE: Elimina todos los transmisores en la memoria.

Una vez seleccionado el canal transmite el código, en la pantalla se muestra "▣R" por un tiempo si se realiza la operación.

Para reemplazar el canal de un código, simplemente seleccione el canal deseado y transmita una vez el mismo código.

Para eliminar un solo código, seleccione Lc y transmita el código que desea eliminar, en la pantalla se muestra "▣R" por un momento si se hace la operación.

Para borrar todos los códigos, seleccione RE y presione enter, luego confirme con EH.

Para salir de este menú, seleccione EH o presione hacia arriba/abajo al mismo tiempo.

LE aprende el tiempo de trabajo:

Atención: antes de iniciar el procedimiento de inclinación, la puerta debe estar abierta para realizar el procedimiento automático, de lo contrario debe estar cerrada para hacer el procedimiento manual. Utilice la función de "hombre muerto" para colocar la puerta en la posición correcta.

¿Es posible programar el tiempo de trabajo automáticamente? Consulte "Instalación rápida".

Selecione LE en el menú base y presione enter, luego seleccione el modo de aprendizaje con arriba/abajo.

RA: Procedimiento de aprendizaje automático (ajustar el portón completamente abierto antes de iniciar este procedimiento).

Atención: en este procedimiento todas las entradas de seguridad están deshabilitadas.

Las hojas se cierran solas, mientras tanto todos los tiempos de trabajo y valores para el sensor de detección de obstáculos son aprendidos. Si solo se conecta el motor 2, la central se configura para "funcionamiento hoja única". Si los bordes analógicos son conectados, se habilitan automáticamente.

RM: Procedimiento de aprendizaje manual (poner el portón completamente cerrado antes de iniciar este procedimiento).

Atención: en este procedimiento todas las entradas de seguridad están deshabilitadas.

Ambas hojas comienzan a abrirse, en esta fase es posible programar la velocidad de desaceleración con el trimmer. Una vez ambas alas están abiertas, presione enter en breve.

Si se instalan finales de carrera en serie al motor, y está habilitada la relativa función "LSL en el avanzado menú, no es necesario dar comandos.

RM está escrito en la pantalla.

En la fase que sigue, ingrese el control del botón en la siguiente secuencia: arranque motor 1, arranque motor 2, desaceleración del motor 1, reducir la velocidad del motor 2, detener el motor 1, detener el motor 2.

Si solo está conectado el motor 2 (modo de una sola hoja), programe tiempos solo para este motor.

Si se instalan finales de carrera en serie al motor, y está habilitada la relativa función "LSL en el avanzado menú, los motores se detienen automáticamente al final del recorrido.

Para salir de este menú, seleccione EH o presione hacia arriba/abajo al mismo tiempo.

SP Establecer tiempo de pausa:

Use arriba/abajo para configurar el tiempo de pausa entre 0 y 99 segundos. Pulse Intro para confirmar. Para salir sin modificaciones empujar juntos hacia arriba y hacia abajo.

Atención: la configuración de un tiempo de pausa no permite el cierre automático, consulte el capítulo "Lógica de funcionamiento OI" para habilitar esta función.

dh Modo hombre muerto:

Seleccionando este menú es posible controlar cada motor en modo hombre presente. Empuje hacia arriba y hacia abajo para seleccionar uno de siguiente elemento:

▣1 Abrir motor 1

▣1 Cerrar motor 1

▣2 Abrir motor 2

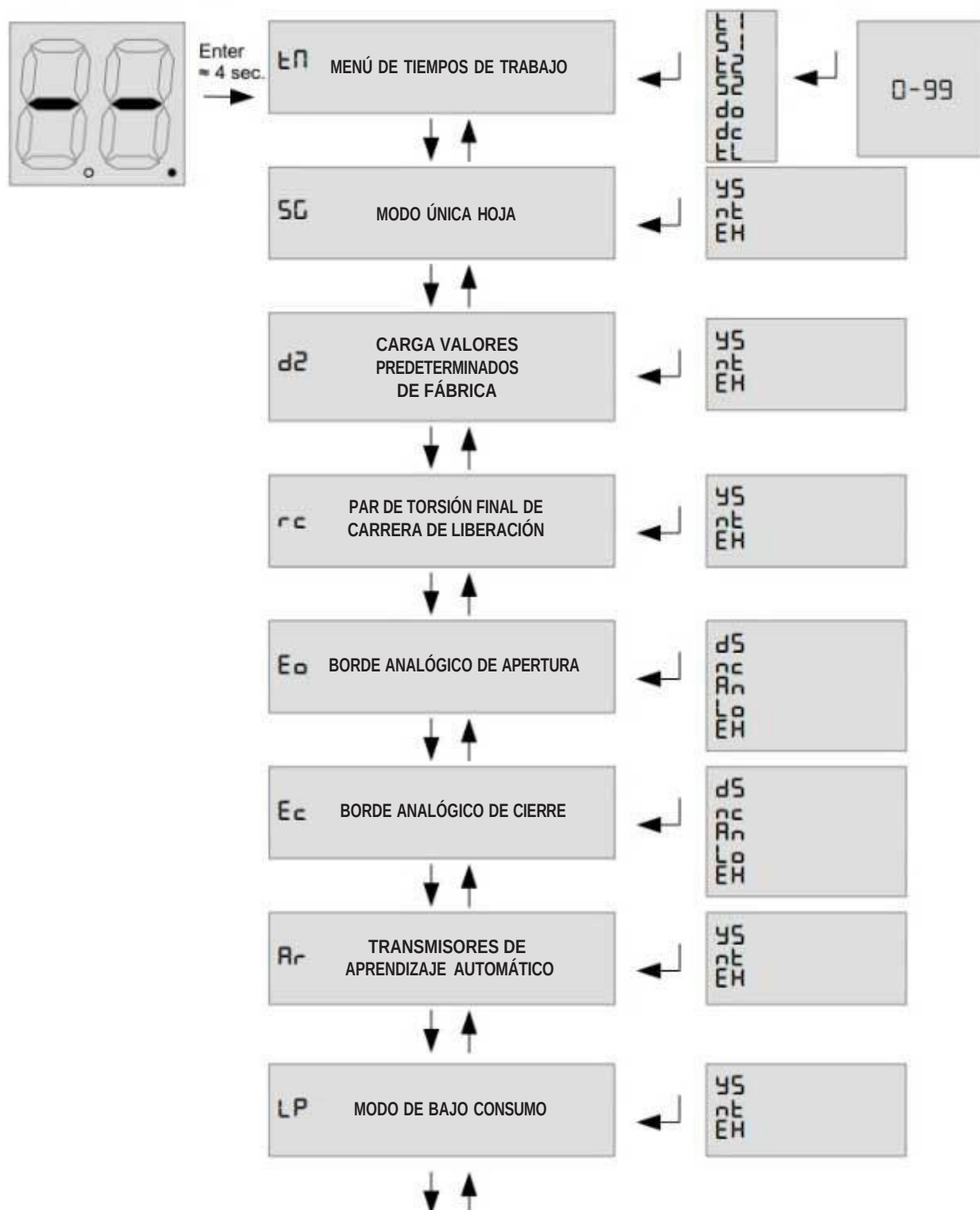
▣2 Cerrar motor 2

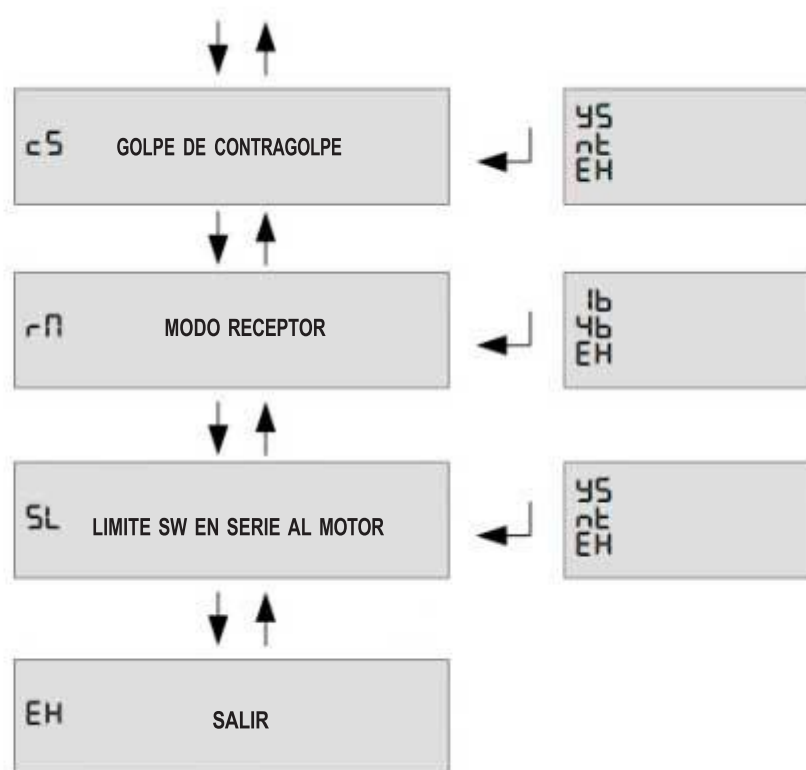
EH: Salida

Mantenga pulsado enter para arrancar el motor seleccionado en modo hombre muerto.

PROGRAMACIÓN DE LA PLACA Menú avanzado

Pulse el botón Enter hasta que en la pantalla se muestre **EN**. Con arriba/abajo es posible seleccionar todos los elementos de este menú.
Para salir de este menú, seleccione **EH** o presione hacia arriba y hacia abajo al mismo tiempo.
Después de 20 segundos sin acciones, la unidad de control sale sola de este menú.





⌘ Menú tiempos de trabajo:

En este menú es posible modificar los tiempos de trabajo de la central:

- ⌘ Tiempo de trabajo motor 1
- 51 Hora de arranque ralentización motor 1
- ⌘ Tiempo de trabajo motor 2
- 52 Hora de arranque ralentización motor 2
- ⌘ Apertura retardada motores
- ⌘ Retraso en el cierre de los motores
- ⌘ Tiempo de activación de la cerradura eléctrica
- EH Sale del menú avanzado

Una vez seleccionado el tiempo de trabajo a modificar, use arriba/abajo para modificarlo de 0 a 99 segundos. Pulse Intro para confirmar. Para salir sin modificaciones, seleccione EH o presione al mismo tiempo hacia arriba y hacia abajo.

5⌘ Modo única hoja:

En este menú es posible verificar o configurar si la puerta funciona en modo hoja simple (motor 2). Use arriba/abajo para elegir sí (Y!45 no (⌘⌘)) o salir EH⌘. Presionar enter para confirmar.

⌘ Cargar valores predeterminados:

Eligiendo este menú y confirmando con sí (45), la central vuelve a los valores de fábrica.

⌘ Par de liberación en el extremo de trabajo:

Habilitando esta función, los motores invierten la dirección por un tiempo para liberar el par al final del trabajo. Usar arriba/abajo para elija sí (45), no (⌘⌘) o salir EH⌘. Pulse Intro para confirmar.

⌘ Modo de borde analógico de apertura:

En este menú es posible configurar el borde de apertura como deshabilitado (D⌘5, normalmente cerrado (N⌘⌘, analógico 8K2 (AR⌘ o límite interruptor abierto 1 ⌘⌘)).

⌘ Modo de flanco analógico de cierre:

En este menú es posible configurar el borde de cierre como deshabilitado (⌘⌘5, normalmente cerrado (N⌘⌘, analógico 8K2 (AR⌘ o límite interruptor abierto 2 ⌘⌘)).

AR Habilitar transmisores automáticos inclinados:

Habilitando esta función es posible insertar nuevos transmisores sin acceder al menú base. Consulte "Aprendizaje automático de transmisores".

LP Habilitar modo de bajo consumo:

En este menú puede habilitar el modo de bajo consumo. Atención: cuando esta función está habilitada, la pantalla no mostrara el estado de entrada (Display apagado en stand-by).

cS Habilitar carrera de contragolpe:

En este menú se puede habilitar la carrera de inicio para desbloquear la cerradura eléctrica y la carrera final para bloquearla.

rñ Modo receptor:

En este menú es posible configurar el modo operativo del receptor:

1b el botón de cada transmisor se aprende por separado.

4b: los 4 botones del transmisor se aprenden juntos y se configuran automáticamente para funciones de apertura, cierre, peatonal y deténgase.

SL Modo de interruptores de límite:

Habilitando esta función (45) es posible gestionar los fines de carrera en serie a los motores. Una vez que la unidad de control no puede detecta corriente a través del motor, lo detecta como final de rango.

CONFIGURACIÓN POR DEFECTO

Aquí sigue la lista de configuraciones predeterminadas, el mismo conjunto después de un comando d2 del menú avanzado.

PARAMETROS	DEFECTOS
aL Lógica de funcionamiento	5b
SP Tiempo de pausa	10
SG Modo de puerta única	nE
rC Par de liberación en el extremo de cierre	nE
Rr Transmisores de aprendizaje automático	nE
cS Golpe de contragolpe	nE
Ea Borde de apertura	d5
Ec Borde de cierre	d5
SL Límite sw en serie al motor	nE
rñ Modo receptor	1b
LP Baja potencia	nE
t1 t2 Tiempo de trabajo del motor	30
S1 S2 Tiempo de desaceleración del motor	20
da Retraso en la apertura de las hojas	02
dc Retardo de cierre de las hojas	05
tL Tiempo de activación de la cerradura eléctrica	02