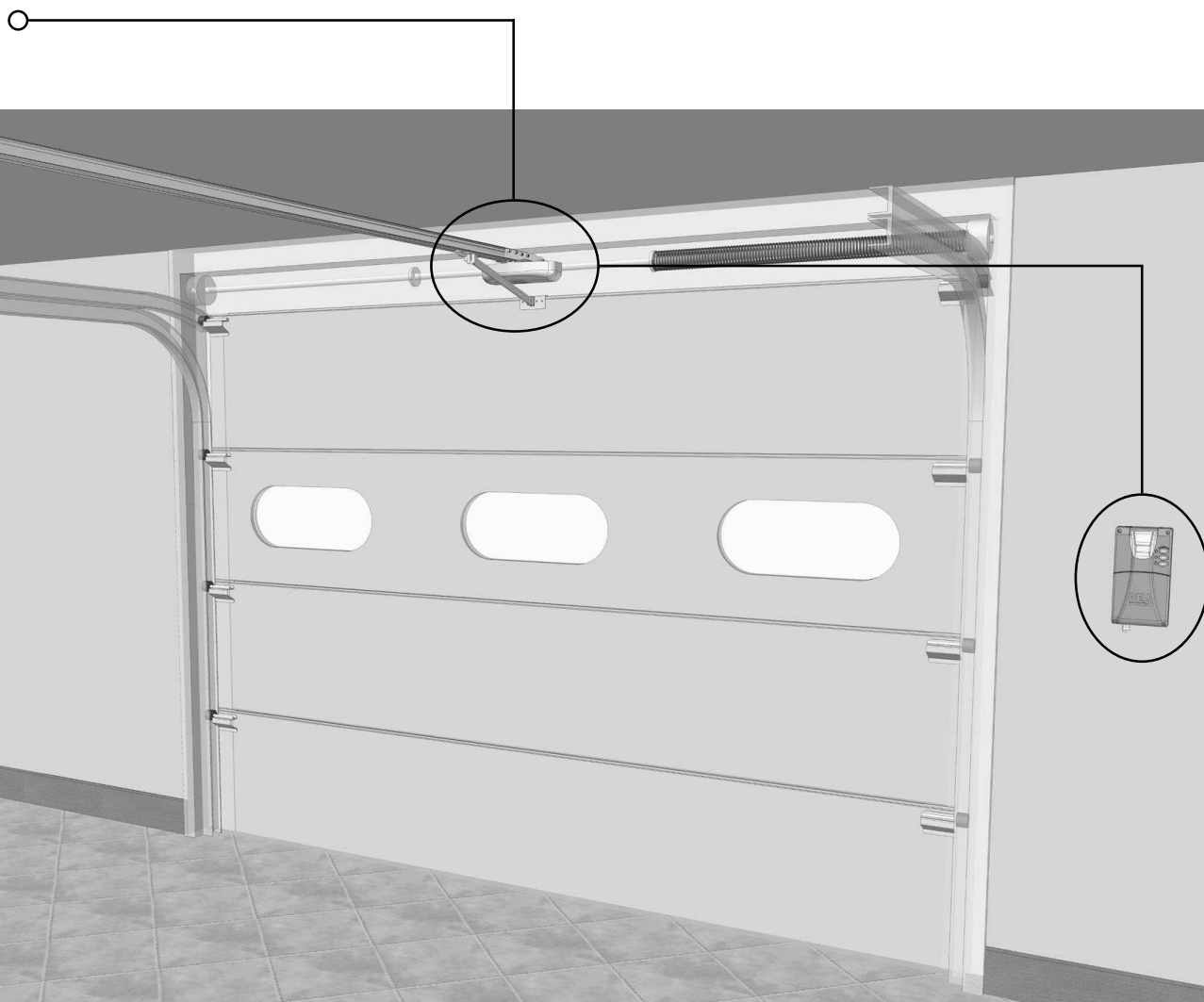


ADVANCE

DEA®

move as you like

- IT **Operatore elettromeccanico per porte sezionali**
Istruzioni d'uso ed avvertenze
- EN **Sectional door electromechanical operator**
Operating instructions and warnings
- FR **Moto-reducteur pour portes sectionnelles**
Notice d'emploi et avertissements
- DE **Elektromechanischer Antrieb für Sektionaltore**
Bedienungsanleitung und Hinweise
- ES **Operador electromecánico para puertas seccionales**
Instrucciones de uso y advertencias
- PT **Operador electromecânico para portas seccionais**
Instruções para utilização e advertências
- PL **Urządzenie elektromechaniczne do bram segmentowych**
Instrukcja montażu i użytkowania
- RU **Электро-механический привод для секционных ворот**
Инструкции и предупреждения



La Dichiarazione di Incorporazione può essere consultata sul sito

The Declaration of Incorporation may be consulted by entering

La Déclaration d'Incorporation peut être vérifié à l'adresse

Die Einbauerklärung kann abgerufen werden auf der Homepage

La Declaracion de Incorporación puede ser consultada en la dirección de internet

A Declaração de Incorporação pode ser consultada em

Deklarację Zgodności można skonsul tować wchodząc na st stronę

Декларация о регистрации можно ознакомиться, введя

<http://www.deasystem.com>

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



ADVANCE

**Operatore elettromeccanico
per porte sezionali**
Istruzioni d'uso ed avvertenze

Sommario

1	Riepilogo Avvertenze	1	8	Programmazione Avanzata	8
2	Descrizione Prodotto	2	9	Messaggi visualizzati sul Display	12
3	Dati Tecnici	2	10	Messa in Servizio	12
4	Installazione e Montaggio	3	11	Manutenzione	13
5	Collegamenti Elettrici	4	12	Dismissione Prodotto	13
6	Funzioni di Base	4			
7	Programmazione Standard	6			

Conformità del Prodotto

DEA System assicura la conformità del prodotto alle Direttive Europee 2006/42/CE "sicurezza macchine", 2004/108/CE "compatibilità elettromagnetica" e 2006/95/CE "apparecchi elettrici a bassa tensione": vedi **Dichiarazione di Incorporazione**.

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 LA CONFORMITÀ DEL DISPOSITIVO DI RILEVAMENTO DEGLI OSTACOLI INTERNO AI REQUISITI DELLA NORMA EN12453 È GARANTITO SOLO SE CON UTILIZZO IN ABBINAMENTO CON MOTORI PROVVISI DI ENCODER.

⚠ ATTENZIONE EVENTUALI DISPOSITIVI DI SICUREZZA ESTERNI UTILIZZATI PER IL RISPETTO DEI LIMITI DELLE FORZE D'IMPATTO DEVONO ESSERE CONFORMI ALLA NORMA EN12978.

⚠ ATTENZIONE IN OTTEMPERANZA ALLA DIRETTIVA UE 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

2.1 Modelli e contenuto imballo

Con la denominazione ADVANCE, viene identificata una famiglia di operatori elettromeccanici 24V per l'automazione di porte basculanti a molle e sezionali. Tutti i modelli motorizzati, prevedono l'utilizzo di centrali di comando (serie NET) provviste di sensore antischiacciamento, ricevitore radio 433 Mhz incorporato, regolazione della velocità e del rallentamento in apertura e chiusura.

I modelli ADVANCE sono destinati soprattutto ad utilizzo residenziale semintensivo a seconda del ciclo di lavoro che si prevede per l'automatismo.

Gli accessori di completamento sono riportati in tabella "ACCESSORI PRODOTTO" (pag. 150).

ADVANCE è costituito essenzialmente da un operatore meccanico che pone in rotazione un pignone il quale, tramite catena, trasmette il moto direttamente al traino della porta consentendo così il movimento.

Ispeziona il "Contenuto dell'imballo" (Fig. 1) confrontandolo con il tuo prodotto, ti potrà essere utile durante l'assemblaggio.

2.2 Trasporto

ADVANCE è sempre fornito imballato in scatole che forniscono una adeguata protezione al prodotto; fare comunque attenzione a tutte le indicazioni eventualmente fornite sulla scatola stessa per lo stoccaggio e la manipolazione.

3 DATI TECNICI

MOTORE

	ADVANCE
Tensione alimentazione motore (V)	24 V ===
Potenza assorbita (W)	120
Forza di spinta Max (N)	500
Ciclo di lavoro	20 cicli/ora
N° max manovre in 24 ore	60
Temperature limite di funzionamento (°C)	-20 ÷ 50 °C
Velocità (m/min)	5,3
Peso del prodotto con imballo (Kg)	13
Grado di protezione	IP20

CENTRALE

	NET724N
Tensione alimentazione (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)
Potenza nominale trasformatore (VA)	80 VA (230/22V)
Fusibile F1 (A)	T1A 250V (ritardato)
Uscita motore 24V	max 5 A
Uscita alimentazione ausiliari	24 V === max 200mA
Uscita 1 configurabile	24 V === max 5 W
Uscita 2 configurabile	24 V === max 5 W
Frequenza ricevitore radio	433,92 MHz
Tipo di codifica radiocomandi	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch
N° max radiocomandi gestiti	100

4 INSTALLAZIONE E MONTAGGIO

4.1 Per una soddisfacente posa in opera del prodotto è importante:

- Accertarsi che la struttura della porta sia solida ed adatta ad essere motorizzata;
- Accertarsi che la porta durante il suo movimento non presenti punti di attrito;
- Verificare che la porta sia ben bilanciata. Eventualmente intervenire sui meccanismi di bilanciamento;
- Verificare che l'ingombro del motoriduttore/binario (Fig. 2) sia compatibile con la zona prescelta per il montaggio;
- Predisporre nei pressi della scatola elettrica una presa alimentata in 230V adeguatamente protetta.

4.2 Definiti e soddisfatti i suddetti requisiti preliminari, procedere al montaggio:

INSTALLAZIONE MOTORE (Fig. 3 - Fig. 4)

Attenzione: il fissaggio di ADVANCE è previsto con il motore vicino la porta da movimentare. Questo comporta una maggior semplicità nelle operazioni di cablaggio e posizionamento delle canaline per il passaggio dei cavi. E' tuttavia possibile il montaggio "tradizionale" con motore lontano dalla porta senza particolari accorgimenti.

- Montare l'unità principale (1) al gruppo binario (2) inserendo l'alberino del motore all'interno del pignone e fissare il tutto con viti e dati forniti;

Attenzione: prestare attenzione nell'operazione di accoppiamento albero / pignone che la linguetta sia in sede. Aiutarsi eventualmente con del grasso.

- Montare le 4 staffe per il fissaggio al soffitto (3) (regolare le staffe in modo che il binario una volta fissato al soffitto sia perfettamente orizzontale); Tagliare la parte in eccesso.
- Fissare la staffa anteriore (4) alla forcella del binario e successivamente, al telaio della porta (se possibile) oppure al muro con viti o tasselli adeguati al materiale **rispettando le distanze indicate in Fig. 5;**
- Sollevare la parte posteriore del binario e fissarlo al soffitto utilizzando attrezzatura adeguata al tipo di materiale/superficie (Fig. 5);
- Fissare la leva di traino (5) al pattino di sblocco (6);
- Sbloccare il motore e portare il pattino vicino la porta;
- Fissare la leva di traino nel lato superiore della porta da movimentare utilizzando attrezzatura adeguata al tipo di materiale/superficie;

Attenzione: Una volta montata la staffa di collegamento alla porta, la leva di traino non dovrà superare i 30° rispetto al binario.

- Nel caso la catena si dovesse allentare, avvitare il dado posto sul tenditore e regolare la tensione senza esagerare (Fig. 7); Al termine della regolazione bloccare il controdado.

FISSAGGIO SCATOLA ELETTRICA (Fig. 6)

- Fissare la scatola elettrica alla parete ad **almeno 1,5 m di altezza** utilizzando attrezzatura adeguata al tipo di materiale/superficie;
- Predisporre una o più canaline per il passaggio cavi che raggiungano agevolmente l'unità centrale di ADVANCE;
- Collegare la centrale di comando al motore utilizzando un cavo multipolare (non fornito).

4.3 Regolazione dei fermi meccanici (Fig. 8)

Tutti i modelli di ADVANCE sono dotati di fermi meccanici che possono e **DEVONO** essere regolati prima dell'apprendimento della corsa motore. Per eseguire la regolazione, procedere come di seguito indicato.

Allentare senza esagerare le viti di fissaggio dei fermi meccanici; Sbloccare e sollevare manualmente la porta fino alla posizione di completa apertura, verificando che il fermo sia in battuta rispetto al pattino di sblocco ed in questa posizione, serrare con forza le viti di fissaggio; Ripetere l'operazione precedente anche per la posizione di chiusura e ribloccare la porta.

Attenzione: Verificare periodicamente che le viti di fissaggio siano ben serrate in modo da evitare malfunzionamenti.

4.4 Come sbloccare il motoriduttore

Tutti i modelli di ADVANCE sono dotati di un dispositivo di sblocco che si attiva tirando verso il basso la maniglia indicata in Fig. 9; a questo punto la porta, in assenza di altri impedimenti, è libera nei suoi movimenti. Per ripristinare la condizione di lavoro del motore, riportare la maniglia verso l'alto e **movimentare manualmente la porta fino a ribloccare il pattino di sblocco.**










5 COLLEGAMENTI ELETTRICI

Eseguire i collegamenti elettrici seguendo le indicazioni dello schema.

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

ATTENZIONE Collegarsi alla rete 230 V ~ ± 10% 50 Hz tramite un interruttore onnipolare o altro dispositivo che assicuri la onnipolare disinserzione della rete, con una distanza di apertura dei contatti = 3 mm.

Tabella 1 "collegamento alle morsettiere"




1-2-3		Uscita encoder motore 1	
4-5		Uscita motore 1 max 5A	
6-7		6 (+)	Uscita 1 configurabile 24V === max 5W (vedi P066 per i valori selezionabili)
		7 (-)	
8-10		8 - N.O.	Input 1 START. In caso di intervento provoca l'apertura o chiusura del motore. Può funzionare in modalità "inversione"(P049=0) o "passo - passo" (P049=1).
		10 - Com	
9-10		9 - N.C.	Input 2 PHOTO 1. Quando abilitato (Vedi P050 in tabella parametri), l'attivazione dell'ingresso PHOTO 1 provoca: l'inversione del moto (durante chiusura), l'arresto del moto (durante apertura), impedisce l'avvio (con cancello chiuso). Se non utilizzato ponticellare.
		10 - Com	
11-12		11 (-)	Uscita 24 V === alimentazione ausiliari max 200mA
		12 (+)	
13-14		13 (+)	Uscita 2 configurabile 24V === max 5W (vedi P062 per i valori selezionabili)
		14 (-)	
15		Ingresso segnale antenna radio	
16		Ingresso massa antenna radio	
CON 1		Connessione parti metalliche dei motori	
CON 2	22V~	Ingresso alimentazione 22 V ~ da trasformatore	
CON 3		Uscita luce di cortesia	
J4 (jumper)		Jumper selezione modalità di funzionamento: <ul style="list-style-type: none"> •  (chiuso) = Funzionamento normale; •  (aperto) = Modalità programmazione 	

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".

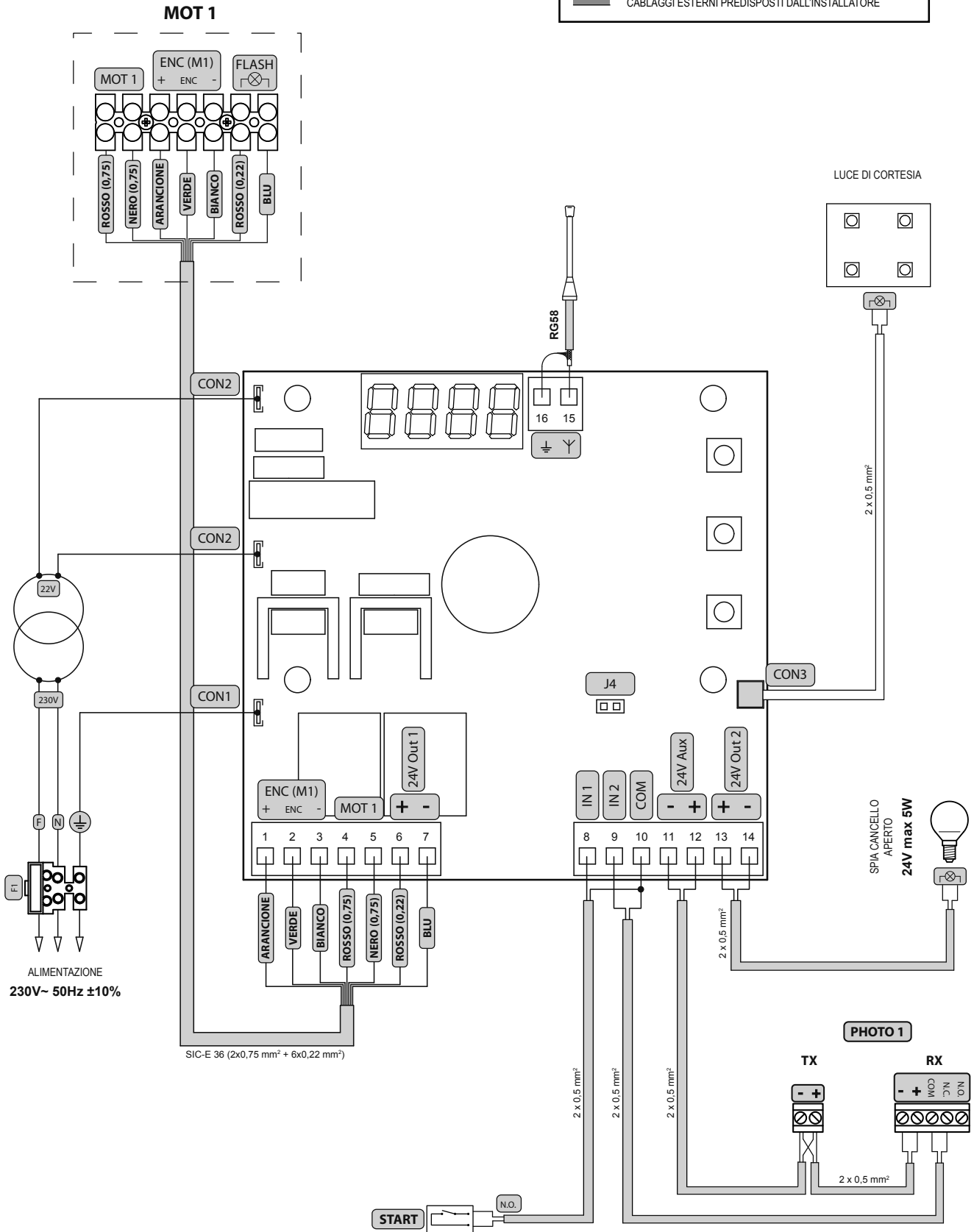
6 FUNZIONI DI BASE

Dopo aver installato il motore ed eseguito i collegamenti elettrici e regolazioni, sarà possibile comandare direttamente la porta con i tasti posti sulla scatola elettrica.

Display	Tasto	Descrizione
OPEN		Se premuto provoca l'apertura del portone
STOP		Se premuto blocca il movimento durante qualsiasi manovra.
CLOS		Se premuto provoca la chiusura del portone.

SCHEMA ELETTRICO

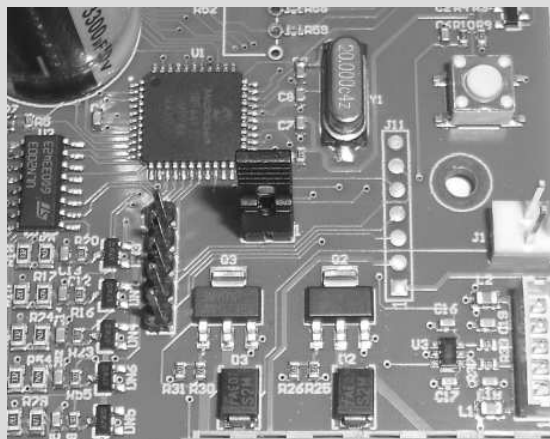
 CABLAGGI INTERNI PREDISPOSTI IN FABBRICA
 CABLAGGI ESTERNI PREDISPOSTI DALL'INSTALLATORE

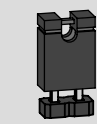
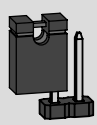


IT

7 PROGRAMMAZIONE STANDARD

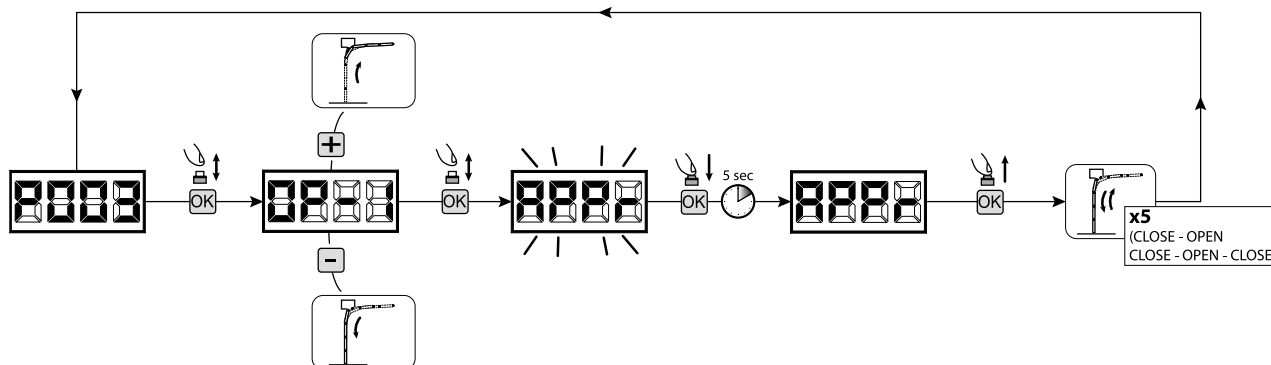
Per accedere alle funzioni di programmazione della centrale, **rimuovere il coperchio della scatola elettrica e togliere il Jumper J4** dalla scheda.



	Jumper J4 CLOSE	FUNZIONAMENTO NORMALE
	Jumper J4 OPEN	MODALITÀ PROGRAMMAZIONE

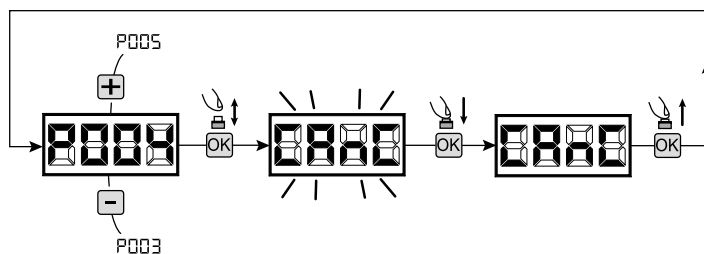
1 Apprendimento corsa motori

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 "P-!" lampeggiante, verificare il corretto movimento della porta agendo sui tasti **+** (**APRE**) e **-** (**CHIUDE**);
Se il movimento non dovesse corrispondere a quanto previsto, scollegare l'alimentazione, invertire i cavi motore e ripetere l'operazione.
4. Premere il tasto **OK**, il display visualizza la scritta "PPP" lampeggiante;
5. Premere nuovamente il tasto **OK** e rilasciarlo non appena la scritta "PPP" diventa fissa; Inizia una manovra automatica di ricerca della battuta di chiusura in rallentamento.
Seguiranno una manovra di apertura in rallentamento per memorizzare la corsa della porta, e una manovra di chiusura e apertura a velocità normale per mappare la forza necessaria durante la corsa.
6. L'ultima manovra riporta in chiusura la porta, e al termine della procedura sul display ricompare P003.



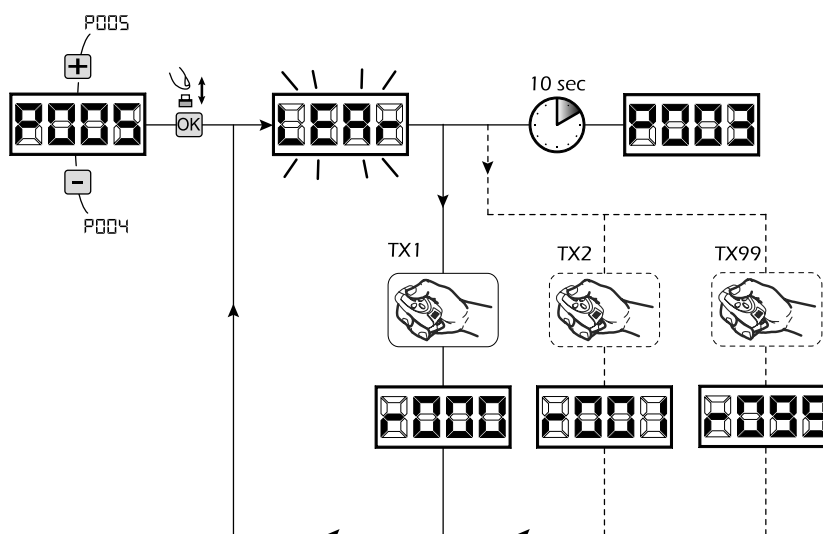
2 Cancellazione di tutti i radiocomandi

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 "Pn" lampeggiante, tenere premuto il tasto **OK**;
4. Rilasciare il tasto **OK** non appena la scritta "Pn" smette di lampeggiare;
5. Tutti i radiocomandi memorizzati sono stati cancellati (sul display ricompare P004).



3 Apprendimento radiocomandi

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P005;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Alla scritta "LERR", premere un tasto del radiocomando da memorizzare;
4. Sul display apparirà la sigla del radiocomando appena memorizzato e successivamente "LERR";
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 "P003".



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.

Attenzione: Nel caso di radiocomandi personalizzati, dopo l'accesso al P005 l'apprendimento del primo radiocomando personalizzato è possibile solo premendo il tasto nascosto. In seguito sarà possibile apprendere solo radiocomandi con la stessa chiave di criptazione del primo (effettuando la solita procedura), a meno che non si effettui un reset della memoria (P004).

4 Programmazione conclusa

ATTENZIONE Alla fine della procedura di programmazione, **reinserrire il Jumper J4, fino a visualizzare a display il simbolo " - - - "** e richiudere il coperchio della scatola elettrica. L'automatismo è ora in attesa di comandi per il funzionamento normale.

Per eseguire eventuali operazioni di "Programmazione Avanzata" (modifica parametri, blocco/sblocco della programmazione, configurazione ingressi, ecc.), proseguì a pagina 8.

8 PROGRAMMAZIONE AVANZATA

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

Per accedere alle funzioni di programmazione avanzata della centrale, **togliere il Jumper J4 dalla scheda**. Con i tasti **+** e **-**, portarsi sul P005 e mantenere premuto il tasto **+** per 5 secondi (a questo punto, tutti i parametri sono visibili e modificabili).

1 Visualizzazione stato ingressi e contamanovre

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P013;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Sul display viene mostrato lo "Stato Ingressi" (verificare che sia corretto):

OPEN CONTACT CLOSE CONTACT

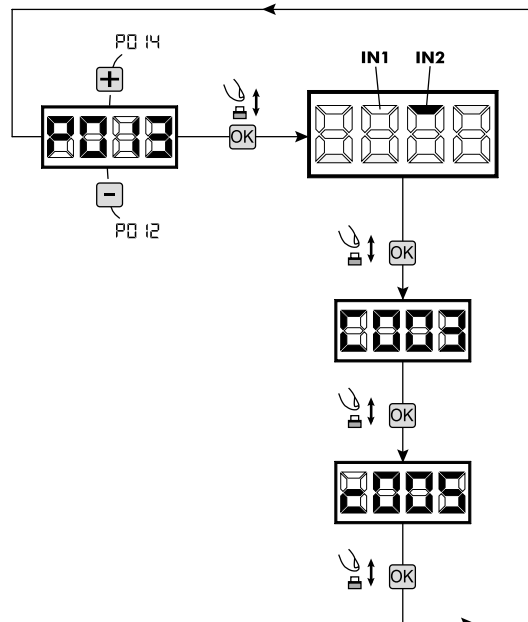
4. Premere nuovamente il tasto **OK**;
5. Sul display viene mostrato il "Contamanovre Totale" (* vedi P064):

Ex: $[003] = 3 \times 1000^* = 3000$ manovre eseguite

6. Premere nuovamente il tasto **OK**;
7. Sul display viene mostrato il "Contamanovre Manutenzione" (* vedi P065):

Ex: $c005 = 5 \times 500 = 2500$ manovre ancora da eseguire prima della richiesta dell'intervento di manutenzione (c --- = contamanovre manutenzione disabilitato)

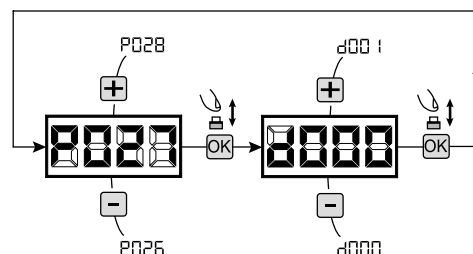
8. Premere nuovamente il tasto **OK** per uscire dal parametro (sul display ricompare P013).



2 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.

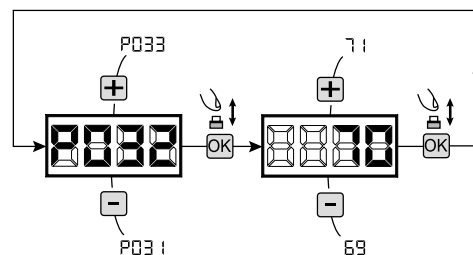


3 Modifica dei parametri di funzionamento

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

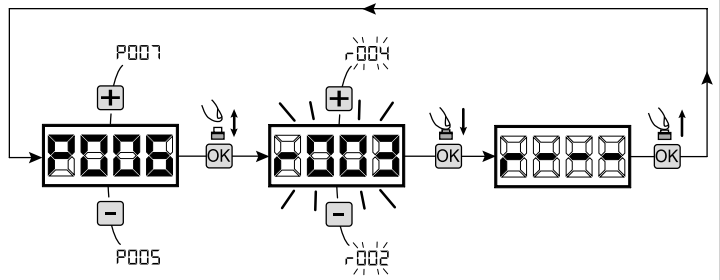
1. Scorrere con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display il parametro desiderato (es. P032);
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, impostare il valore desiderato;
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK** (sul display ricompare il parametro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

Per la lista completa dei "Parametri di Funzionamento" consultare la tabella a pag. 15.



4 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. **r 003**);
4. Alla scritta "**r 003**" 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).

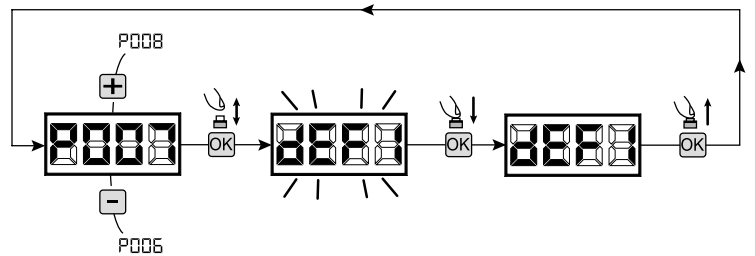


5 Ripristino parametri di default

ATTENZIONE Al termine della procedura, il display verrà bloccato su "**PPPr**" lampeggiante e sarà necessario rieseguire l'apprendimento della corsa motore prima di poter effettuare qualsiasi altra operazione.

5.1 Ripristino parametri di funzionamento

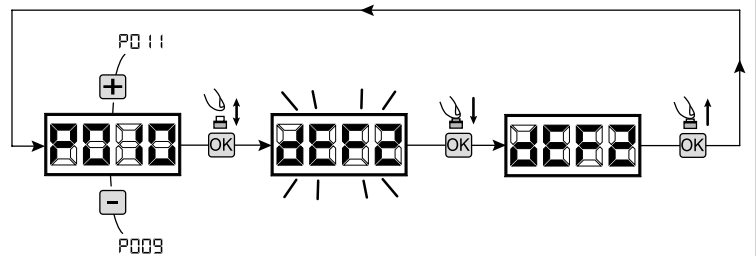
1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P007;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Alla scritta "**dEF 1**" lampeggiante, tenere premuto il tasto **OK**;
4. Rilasciare il tasto **OK** non appena la scritta "**dEF 1**" smette di lampeggiare;
Vengono ripristinati tutti i valori di default eccetto per i parametri dal P016 al P022 e dal P076 al P098;
5. A operazione conclusa sul display ricompare P007.



Attenzione: Dopo il ripristino dei parametri, sarà necessario eseguire nuovamente la programmazione della centrale e la regolazione di tutti i parametri di funzionamento.

5.2 Ripristino impostazioni "I/O" (Input/Output)

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P010;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Alla scritta "**dEF 2**" lampeggiante, tenere premuto il tasto **OK**;
4. Rilasciare il tasto **OK** non appena la scritta "**dEF 2**" smette di lampeggiare;
Vengono ripristinati tutti i valori di default per i soli parametri dal P016 al P022 e dal P076 al P098;
5. A operazione conclusa sul display ricompare P010.

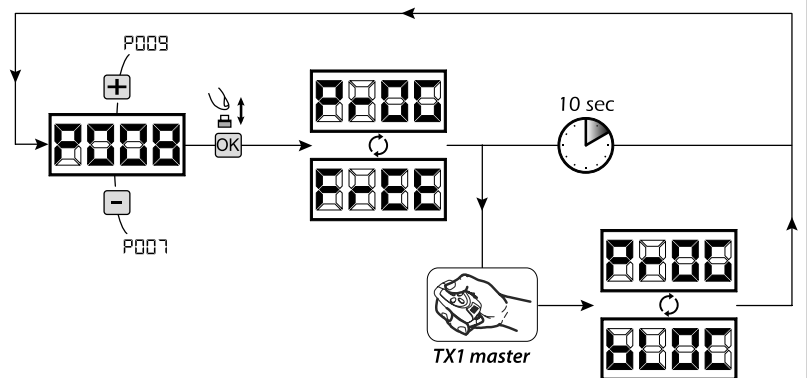


6 Blocco/Sblocco accesso alla programmazione

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.

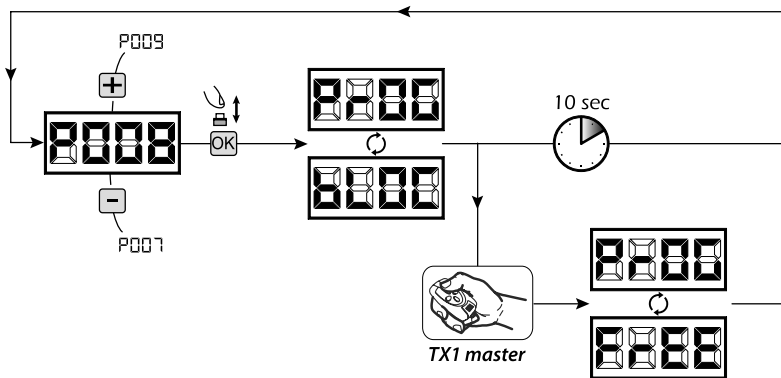
6.1 Blocco accesso alla programmazione

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 **P-00**/**F-EE** ad indicare che la centrale è in attesa della trasmissione del codice di blocco;
4. Entro 10 sec premere il CH1 del "TX master", il display visualizza **P-00**/**bL-00** prima di ritornare alla lista dei parametri;
5. L'accesso alla programmazione è bloccato.



6.2 Sblocco accesso alla programmazione

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P008;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Il display visualizza in modo alterno le scritte **P-00**/**bl-00** ad indicare che la centrale è in attesa della trasmissione del codice di sblocco;
4. Entro 10 sec premere il CH1 del "TX master", il display visualizza **P-00**/**Fr-EE** prima di ritornare alla lista dei parametri;
5. L'accesso alla programmazione è sbloccato.



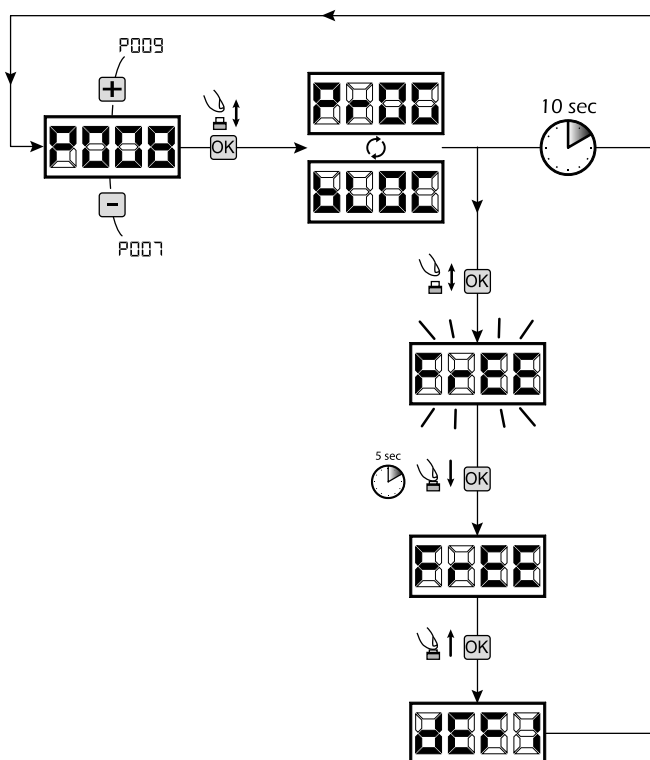
6.3 Sblocco accesso alla programmazione con reset globale

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

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

Successivamente a questo tipo di sblocco, sarà necessario eseguire nuovamente la programmazione della centrale e la regolazione di tutti i parametri di funzionamento. Sarà inoltre necessario ripetere la misurazione delle forze d'impatto per garantire la conformità dell'impianto.

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P008;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Il display visualizza in modo alterno le scritte **P-00**/**bl-00**;
4. Premere il tasto **OK**, il display visualizza la scritta **Fr-EE** lampeggiante;
5. Premere nuovamente il tasto **OK** e mantenerlo premuto per 5 sec (rilasciando prima la procedura viene interrotta): il display visualizza la scritta **Fr-EE** fissa seguita da **dEF** ↓, prima di ritornare alla lista dei parametri;
6. L'accesso alla programmazione è sbloccato.

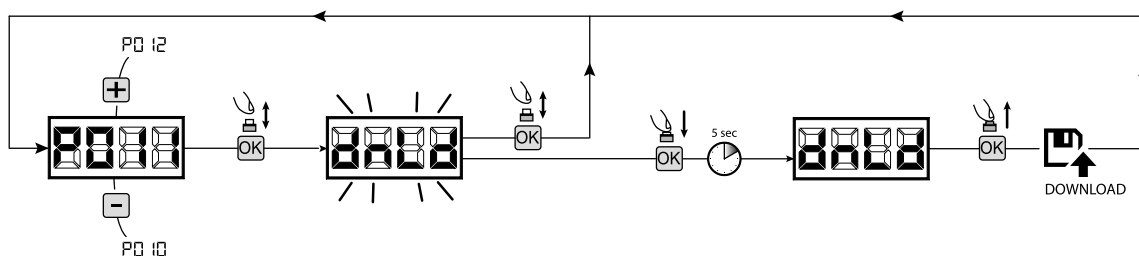


ATTENZIONE Al termine della procedura, il display verrà bloccato su "RPPr" lampeggiante e sarà necessario rieseguire l'apprendimento della corsa motore prima di poter effettuare qualsiasi altra operazione.

7 Scaricamento / caricamento memoria dati

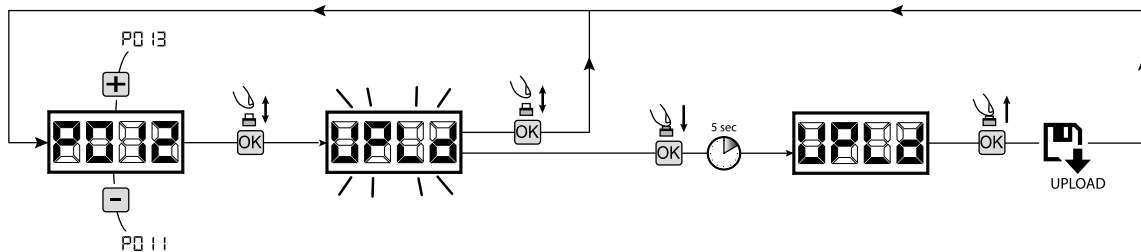
7.1 Scaricamento dati su unità di memoria esterna (DOWNLOAD)

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P011;
 2. Premere il tasto **OK**, il display visualizza la scritta "dnl d" lampeggiante;
 3. Premere nuovamente il tasto **OK** e mantenerlo premuto per 5 sec (rilasciando prima la procedura viene interrotta);
 4. Rilasciare il tasto **OK** non appena la scritta "dnl d" smette di lampeggiare; Tutte le impostazioni della centrale (TYPE, parametri, radiocomandi, corsa motori, ecc..) vengono salvate sull'unità di memorizzazione esterna;
- Attenzione:** Se sull'unità di memoria esterna sono presenti dei dati, durante il download della memoria verranno sovrascritti.
5. A operazione conclusa sul display ricompare P011.



7.2 Caricamento dati da unità di memoria esterna (UPLOAD)

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P012;
 2. Premere il tasto **OK**, il display visualizza la scritta "UPLD" lampeggiante;
 3. Premere nuovamente il tasto **OK** e mantenerlo premuto per 5 sec (rilasciando prima la procedura viene interrotta);
 4. Rilasciare il tasto **OK** non appena la scritta "UPLD" smette di lampeggiare;
- Tutte le impostazioni (TYPE, parametri, radiocomandi, corsa motori, ecc..) contenute nell'unità di memoria esterna vengono caricate sulla centrale di comando collegata;
5. A operazione conclusa sul display ricompare P012.



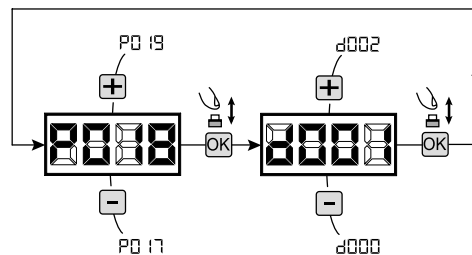
ATTENZIONE Se non sono collegate unità di memorizzazione esterne (MEMONET) oppure se il cavo di connessione viene disconnesso durante l'operazione di trasferimento dati, sul display compare **ERR** dopodichè la centrale di comando viene totalmente resettata e sul display compare la scritta "TYPE" lampeggiante.

Fare riferimento all'istruzione di MEMONET per ripristinare il funzionamento della centrale di comando.

8 Configurazione ingressi

Nel caso in cui l'installazione richieda comandi diversi e/o aggiuntivi rispetto allo standard descritto dallo schema elettrico, 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:
 - P018=per INPUT 1;
 - P019=per INPUT 2;
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. 14);
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK** (sul display ricompare P018).
5. Eseguire il collegamento all'ingresso appena configurato.



9 Programmazione conclusa

ATTENZIONE Alla fine della procedura di programmazione, **reinserrire il Jumper J4, fino a visualizzare a display il simbolo " - - - "** e richiudere il coperchio della scatola elettrica. L'automatismo è ora in attesa di comandi per il funzionamento normale.



9 MESSAGGI VISUALIZZATI SUL DISPLAY

MESSAGGI DI STATO		
Mess.	Descrizione	
----	Cancello chiuso	
JL	Cancello aperto	
OPEN	Apertura in corso	
CLOS	Chiusura in corso	
SEEP	Centrale in attesa di comandi dopo un impulso di start, con funzionamento passo-passo	
SEOP	Intervenuto ingresso stop o rilevato un ostacolo con durata inversione limitata (P055 > 0 oppure P056 > 0)	
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 (80) di inversioni senza mai arrivare alla battuta di chiusura, o il numero max ammesso (3) di interventi consecutivi del dispositivo antischiacciamento. E stata quindi avviata la ricerca in rallentamento dei punti di finecorsa di apertura prima, e di chiusura successivamente.	
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 massimo (4min) 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. - Se la segnalazione si ripete, sostituire la centrale di comando.
Err9	Comunicazione con scheda di memoria esterna assente/interrotta.	- Controllare che il cavetto di connessione della scheda di memoria esterna sia collegato correttamente. - se si sta eseguendo un'operazione di trasferimento dati (DOWNLOAD/UPLOAD), accertarsi che non venga interrotta (es. scollegando la scheda prima del termine dell'operazione). Attenzione: l'interruzione di un UPLOAD, comporta anche un RESET totale della centrale di comando.

10 MESSA IN SERVIZIO

La fase di messa in servizio è molto importante per garantire la massima sicurezza dell'impianto ed il rispetto delle normative e regolamenti, in particolare tutti i requisiti della norma EN12445 che stabilisce i metodi di prova per la verifica degli automatismi per cancelli.

DEA System ricorda che qualsiasi operazione d'installazione, pulizia o riparazione dell'intero impianto devono essere eseguite esclusivamente da personale qualificato che deve farsi carico di tutte le prove richieste in funzione del rischio presente;

10.1 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 2 "RIEPILOGO AVVERTENZE";
- Effettuare delle prove di apertura e di chiusura della porta verificando che il movimento corrisponda a quanto previsto. Si consiglia a questo proposito di effettuare diverse prove al fine di valutare la scorrevolezza della porta ed 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.

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

10.2 Sblocco e manovra manuale

In caso di anomalie dell'impianto o semplice mancanza di corrente, sbloccare il motoriduttore (Fig. 9) ed eseguire la manovra manuale dell'anta.

La conoscenza del funzionamento dello sblocco è molto importante, in quanto in momenti di emergenza la mancanza di tempestività nell'agire su tale dispositivo può causare situazioni di pericolo.

ATTENZIONE L'efficacia e la sicurezza della manovra manuale dell'automatismo viene garantita da **DEA System** solamente se l'impianto è stato montato correttamente e con accessori originali.

11 MANUTENZIONE

Una buona manutenzione preventiva ed una regolare ispezione al prodotto ne assicurano una lunga durata. Nella tabella a fianco, sono elencate le operazioni di ispezione/manutenzione da programmare ed effettuare periodicamente.

In caso di guasto si può far riferimento alla tabella "GUIDA RICERCA GUASTI". Se i consigli riportati non portano alla soluzione contattare **DEA System**.

TIPO DI INTERVENTO	PERIODICITA'
Lubrificazione catena e perni rotanti	6 mesi
Controllo serraggio viti	6 mesi
Controllo tensione catena	6 mesi


GUIDA RICERCA GUASTI	
Descrizione	Possibili soluzioni
Attivando il comando di apertura o chiusura la porta non si muove ed il motore elettrico dell'operatore non entra in funzione.	L'operatore non è correttamente alimentato; controllare i collegamenti, i fusibili e le condizioni del cavo di alimentazione ed eventualmente provvedere alla loro sostituzione/riparazione. Se la porta non si chiude controllare anche il corretto funzionamento delle fotocellule.
Attivando il comando di apertura il motore entra in funzione ma il cancello non si muove.	Controllare che lo sblocco del motore sia chiuso (vedi Fig. 9); Controllare che il motore non spinga al contrario, ciò potrebbe essere causato da un cablaggio invertito
Durante il movimento l'operatore funziona a scatti, è rumoroso, si ferma a metà o non parte	La porta non ha un movimento libero; sbloccare il motore e sistemare i punti di rotazione La potenza del motoriduttore potrebbe essere insufficiente rispetto alle caratteristiche della porta; verificare la scelta del modello

12 DISMISSIONE DEL PRODOTTO

ADVANCE è costituito da materiali di diverse tipologie, alcuni di questi possono essere riciclati (cavi elettrici, plastica, alluminio ecc..), altri dovranno essere smaltiti (schede e componenti elettronici).

Procedere come segue:

1. Staccare l'automatismo dalla rete elettrica;
2. Scollegare e procedere allo smontaggio di tutti gli accessori collegati. Seguire il procedimento inverso a quello descritto del paragrafo "Installazione";
3. Rimuovere i componenti elettronici;
4. Smistare e procedere allo smaltimento dei vari materiali seguendo scrupolosamente le norme vigenti nel Paese di vendita.

 **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.

IT

PROCEDURA		VALORI SELEZIONABILI
PC01	Posizionamento motore 1	
PC02	Posizionamento motore 2	
PC03	Apprendimento corsa motori	
PC04	Cancellazione radiocomandi	
PC05	Apprendimento radiocomandi	
PC06	Ricerca e cancellazione di un radiocomando	
PC07	Ripristino dei parametri di funzionamento	
PC08	Blocco accesso programmazione	
PC09	Apprendimento dispositivi DE@NET collegati (attualmente non utilizzato)	
PC10	Ripristino delle impostazioni "-I/O" (input/output)	
PC11	Scaricamento dati su unità di memoria esterna	
PC12	Caricamento dati da unità di memoria esterna	
PC13	Visualizzazione stato ingressi e contamanovre	
PC14	Non utilizzato	
PC15	Non utilizzato	

PROCEDURE DI PROGRAMMAZIONE

PAR.	DESCRIZIONE PARAMETRO	VALORI SELEZIONABILI	VALORI DI DEFAULT
			(per i diversi standard di installazione)
			24V
PC16	Selezione tipo ingresso INPUT_3	<ul style="list-style-type: none"> • 000: IN3 type=contatto pulito • 001: IN3 type=resist. costante 8K2 	000
PC17	Non utilizzato	<ul style="list-style-type: none"> • 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 (uscita 2 configurabile. Vedi P062) • 008: PHOTO 1 (fotocellula 1) • 009: PHOTO 2 (fotocellula 2) • 010: SAFETY 1 (costa di sicurezza 1) • 011: STOP (blocco) • 012: FCA1 (fincorsa apert. Mot1) • 013: Non Disponibile • 014: FCC1 (fincorsa chius. Mot1) • 015: Non Disponibile • 016: SAFETY 2 (costa di sicurezza 2) • 017: Non Disponibile • 018: Non Disponibile • 019: AUX_IN (uscita 1 configurabile. Vedi P066) 	/
PC18	Selezione funzionamento INPUT_1		IN1
PC19	Selezione funzionamento INPUT_2		IN2
PC20	Non utilizzato		/
PC21	Non utilizzato		/
PC22	Non utilizzato		/

PARAMETRI DI CONFIGURAZIONE INGRESSI

PARAMETRI DI CONFIGURAZIONE INGRESSI		PARAMETRI DI CONFIGURAZIONE MOTORI		PARAMETRI DI FUNZIONAMENTO	
P023	Assegnazione CANALE 1 radiocomandi	<p>Attenzione: le funzioni OPEN_PM e CLOSE_PM non sono disponibili con impostata la codifica HCR Rolling Code (P027=1)</p>		CH1	001
P024	Assegnazione CANALE 2 radiocomandi			CH2	000
P025	Assegnazione CANALE 3 radiocomandi			CH3	000
P026	Assegnazione CANALE 4 radiocomandi			CH4	000
P027	Selezione tipo di radiocomando				000
P028	Selezione tipo di motori				000
P029	Non utilizzato				/
P030	Non utilizzato				/
P031	Regolazione velocità motori durante il rallentamento in apertura	<p>Attenzione: modificando i valori di questi parametri, all'uscita della modalità di programmazione, verrà richiesto un nuovo apprendimento della corsa motore.</p>	15%tot.....100%tot		050
P032	Regolazione velocità motori durante la corsa in apertura		15%tot.....100%tot		100
P033	Regolazione velocità motori durante la corsa in chiusura		15%tot.....100%tot		100
P034	Regolazione velocità motori durante il rallentamento in chiusura		15%tot.....100%tot		050
P035	Regolazione durata rallentamento in apertura				020
P036	Regolazione durata rallentamento in chiusura				020
P037	Regolazione forza motore 1 in apertura (se = 100% rilevamento ostacolo disabilitato)				050
P038	Regolazione forza motore 1 in chiusura (se = 100% rilevamento ostacolo disabilitato)				050
P039	Non utilizzato				/
P040	Non utilizzato				/
P041	Regolazione tempo chiusura automatica (se = 0 chiusura automatica disabilitata)			Osec.....255sec	000
P042	Regolazione tempo chiusura automatica pedonale (se = 0 chiusura autom. pedonale disabilitata)			Osec.....255sec	000
P043	Regolazione durata della corsa pedonale			5%tot.....50%tot	030
P044	Regolazione tempo di prelampeggio			Osec.....10sec	000
P045	Non utilizzato				/
P046	Non utilizzato				/

		24V
P047	Funzione condominiale: disabilita gli ingressi di comando in apertura e chiusura durante l'apertura e il tempo di chiusura automatica	<ul style="list-style-type: none"> 000: disattivo 001: attivo solo in apertura 002: attivo in apertura e chiusura automatica
P048	Non utilizzato	/
P049	Selezione modalità "inversione" (durante la manovra un impulso di comando inverte il moto) o "passo-passo" (durante la manovra un impulso di comando arresta il moto. L'impulso successivo riavvia nel senso di marcia opposto).	<ul style="list-style-type: none"> 000: "inversione" 001: "passo-passo"
P050	FOTO 1 Funzionamento ingresso FOTO: se=0 fotocellula abilitata in chiusura, in partenza da cancello fermo; 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).	<ul style="list-style-type: none"> 000: fotocellula abilitata in chiusura e con cancello fermo 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
P051	FOTO 2 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 2 sec.	<ul style="list-style-type: none"> 000: come 000 ma con "chiudi subito" abilitato 001: come 001 ma con "chiudi subito" abilitato 002: come 002 ma con "chiudi subito" abilitato
P052	Selezione modalità di funzionamento dell'uscita warning: Se>1 "luce di cortesia" (uscita ON durante ogni movimento, OFF quando il motore si ferma, dopo il ritardo impostato).	<ul style="list-style-type: none"> >001: ritardo spegnimento "luce di cortesia" (2sec.....255sec)
P053	Non utilizzato	/
P054	Funzione "soft start": i motori accelerano progressivamente fino al raggiungimento della velocità impostata, evitando partenze brusche.	<ul style="list-style-type: none"> 000: "soft start" non attivo 001: "soft start" attivo
P055	Regolazione durata dell'inversione su ostacolo (Rilevato da sensore antischacciamento interno oppure da attivazione ingresso safety): se=0 esegue l'inversione completa, se>0 indica la durata (in sec) della corsa, dopo l'inversione conseguente al rilevamento di un ostacolo durante l'apertura.	<ul style="list-style-type: none"> 000: inversione completa su ostacolo >000: durata dell'inversione su ostacolo (1sec.....10sec)
P056	Regolazione durata dell'inversione su ostacolo (Rilevato da sensore antischacciamento interno oppure da attivazione ingresso safety): se=0 esegue l'inversione completa, se>0 indica la durata (in sec) della corsa, dopo l'inversione conseguente al rilevamento di un ostacolo durante la chiusura.	<ul style="list-style-type: none"> 000: inversione completa su ostacolo >000: durata dell'inversione su ostacolo (1sec.....10sec)
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.	<ul style="list-style-type: none"> 000: facilitazione sblocco disattivata >000: facilitazione sblocco attivata con durata pari a: (1x25ms.....5x25ms)
P058	Regolazione durata forza secondaria in chiusura: regola la durata dell'ultimo tratto di corsa in chiusura nella quale la forza è gestita separatamente con il P060. Il valore impostato indica il numero di giri del rotore.	<ul style="list-style-type: none"> 20.....255
P059	Regolazione margine battuta chiusura: regola la durata dell'ultimo tratto di corsa durante il quale un eventuale ostacolo viene interpretato come battuta, provocando l'arresto del motore; il valore impostato indica il numero di giri del rotore.	<ul style="list-style-type: none"> 15.....255
P060	Regolazione forza secondaria in chiusura: regola la forza motore nell'ultimo tratto di corsa in chiusura definito dal P058.	<ul style="list-style-type: none"> 2.....100
P061	Funzione "Energy saving": Se=1, dopo 10sec di inattività, la centrale spegne le uscite 24V ed il display che verranno riaccesi al primo comando ricevuto (utilizzo consigliato con alimentazione a batterie e/o pannello solare).	<ul style="list-style-type: none"> 000: "Energy saving" non attivo 001: "Energy saving" attivo
P062	Selezione funzionamento OUTPUT_2: Se=0 uscita "boost" per alimentazione elettroserratura art. 110; Se=1 uscita lampeggiante fissa (per lampeggianti provvisti di circuito intermittente interno); Se=2 uscita lampeggiante intermittente; Se=3 Spia cancello aperto fissa" (uscita sempre ON quando il cancello è aperto, OFF al termine di una manovra di chiusura); Se=4 Spia cancello aperto intermittente" (uscita intermittente lento durante apertura e veloce durante chiusura, sempre ON con cancello aperto, sempre OFF solo al termine di una manovra di chiusura); Se=5 Luce di cortesia" (uscita ON durante ogni movimento, OFF quando il motore si ferma, dopo il ritardo impostato); Se=6 uscita 24V per elettroserratura in modalità fissa; Se=7 uscita 24V per elettroserratura in modalità invertita; Se=8 uscita per alimentazione accessori; Se=9 uscita 24V comandata da ingresso ELOCK_IN in modalità impulsiva; Se=10 uscita 24V comandata da ingresso ELOCK_IN in modalità bistabile; Se=10 uscita 24V comandata da ingresso ELOCK_IN in modalità temporizzata (il valore impostato indica il ritardo di spegnimento in secondi). Attenzione: Se P062=8, il funzionamento dell'uscita viene determinato dal funzionamento previsto nei parametri P061 (Energy Saving) e P071 (Autotest sicurezza).	<ul style="list-style-type: none"> 000: "Uscita "boost" per alimentazione elettroserratura art. 110 001: "Uscita lampeggiante fissa 002: "Uscita lampeggiante intermittente 003: "Spia cancello aperto fissa 004: "Spia cancello aperto intermittente 005: "Luce di cortesia (ritardo spegnimento impostabile da P052) 006: "Uscita elettroserratura fissa 24V == max 5W 007: "Uscita elettroserratura invertita 24V == max 5W 008: "Uscita alimentazione accessori 24V == max 5W 009: "Uscita impulsiva 24V == max 5W 010: "Uscita bistabile 24V == max 5W >010: "Uscita temporizzata 24V == max 5W (11sec.....255sec)

PARAMETRI DI FUNZIONAMENTO

		24V	
P053	Non utilizzato		/
P054	Moltiplicatore contamano: Moltiplica il numero di manovre dopo le quali il contamano totale viene aggiornato. Per visualizzare il valore, fare riferimento al paragrafo "Visualizzazione stato ingressi e contamano".	<ul style="list-style-type: none"> 000: "x100 001: "x1000 002: "x10000 003: "x100000 	001
P055	Contamano 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 contamano manutenzione, è necessario resettare lo stesso impostando P065=0 e solo successivamente P065= "nuovo valore".	<ul style="list-style-type: none"> 000: "Richiesta manutenzione disabilitata >000: "Numero manovre (x 500) per richiesta manutenzione (1.....255) 	000
P056	Selezione funzionamento OUTPUT_1: Se=1 uscita lampeggiante fissa (per lampeggianti provvisti di circuito intermittente interno); Se=2 uscita lampeggiante intermittente; Se=3 spia cancello aperto fissa" (uscita sempre On quando il cancello è aperto, OFF al termine di una manovra di chiusura); Se=4 spia cancello aperto intermittente" (uscita intermittente lento durante apertura e veloce durante chiusura, sempre ON con cancello aperto, sempre OFF solo al termine di una manovra di chiusura); Se=5 Luce di cortesia" (uscita ON durante ogni movimento, OFF quando il motore si ferma, dopo il ritardo impostato); Se=6 uscita 24V per elettroerratura in modalità fissa; Se=7 uscita 24V per elettroerratura in modalità invertita; Se=8 uscita per alimentazione accessori; Se=9 uscita 24V comandata da ingresso AUX_IN in modalità impulsiva; Se=10 uscita 24V comandata da ingresso AUX_IN in modalità bistabile; Se>10 uscita 24V comandata da ingresso AUX_IN in modalità temporizzata (il valore impostato indica il ritardo di spegnimento in secondi). Attenzione: Se P066=8, il funzionamento dell'uscita viene determinato dal funzionamento previsto nei parametri P061 (Energy Saving) e P071 (Autotest sicurezze).	<ul style="list-style-type: none"> 001: "Uscita lampeggiante fissa 002: "Uscita lampeggiante intermittente 003: "Spia cancello aperto fissa 004: "Spia cancello aperto intermittente 005: "Luce di cortesia (ritardo spegnimento impostabile da P052) 006: "Uscita elettroerratura fissa 24V == max 5W 007: "Uscita elettroerratura invertita 24V == max 5W 008: "Uscita alimentazione accessori 24V == max 5W 009: "Uscita impulsiva 24V == max 5W 010: "Uscita bistabile 24V == max 5W >010: "Uscita temporizzata 24V == max 5W (11sec.....255sec) 	002
P057	SAFETY 1	<ul style="list-style-type: none"> 000: "costa sensibile sempre abilitata 001: "costa sensibile abilitata solo in chiusura 002: "costa sensibile abilitata solo in chiusura e prima di ogni movimento 003: "costa sensibile abilitata solo in apertura 004: "costa sensibile abilitata solo in apertura e prima di ogni movimento 	001
P058	SAFETY 2	<ul style="list-style-type: none"> 000: "costa sensibile sempre abilitata 001: "costa sensibile abilitata solo in chiusura 002: "costa sensibile abilitata solo in chiusura e prima di ogni movimento 003: "costa sensibile abilitata solo in apertura 004: "costa sensibile abilitata solo in apertura e prima di ogni movimento 	001
P059	Non utilizzato		/
P060	Regolazione durata spunto Attenzione: Se soft start attivato, lo spunto viene disattivato indipendentemente dal valore di P070.	<ul style="list-style-type: none"> 000: "spunto disattivato (esegue uno spunto di durata minima, quasi impercettibile) 00X: "regola durata spunto fino a 1.5 sec. (X*6 ms) (1.....255) 	008
P061	Autotest sicurezze: se=0 uscita 24V == con autotest disabilitato; se=1 uscita 24V == per sicurezze con autotest (spigne l'uscita e verifica l'apertura del contatto prima di ogni manovra). Attenzione: Per funzionare in modalità autotest, tutti i dispositivi devono essere collegati all'uscita 24V configurabile (6-7 per OUTPUT_1) (13-14 per OUTPUT_2) con P062 e/o P066 = 8, ed essere cablati ed allineati prima dell'apprendimento della corsa (P003).	<ul style="list-style-type: none"> 000: "alimentazione rete (autotest sicurezze disabilitato) 001: "autotest sicurezze abilitato 	000
P062	Non utilizzato		/
P063	Non utilizzato		/
P064	Non utilizzato		/
P065	Non utilizzato		/

PARAMETRI DI FUNZIONAMENTO

ADVANCE

**Sectional door
electromechanical operator**
Operating instructions and warnings

Index

1	Warnings Summary	19	8	Advanced Programming	26
2	Product Description	20	9	Messages shown on the Display	30
3	Technical data	20	10	Start-up	30
4	Installation and Assembly	21	11	Maintenance	31
5	Electrical Connections	22	12	Product Disposal	31
6	Basic Functions	22			
7	Standard Programming	24			

EN

Product Conformity

DEA System guarantees the conformity of the product to European Directives 2006/42/CE regarding "machinery safety", 2004/108/CE "electromagnetic compatibility" and 2006/95/CE "low voltage electrical equipment". See **Declaration of Incorporation**.

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 THE COMPLIANCE OF THE INTERNAL SENSING OBSTACLES DEVICE TO REQUIREMENTS OF EN12453 IS GUARANTEED ONLY IF USED IN CONJUNCTION WITH MOTORS FITTED WITH ENCODERS.

⚠ WARNING ANY EXTERNAL SECURITY DEVICES USED FOR COMPLIANCE WITH THE LIMITS OF IMPACT FORCES MUST BE CONFORM TO STANDARD EN12978.

⚠ WARNING IN COMPLIANCE WITH EU DIRECTIVE 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

2.1 Models and contents of the package

The name ADVANCE, identifies a family of 24V electro-mechanical operators for the automation of hinged, up-and-over and sectional doors. All motorised models use control units (NET series) that are equipped with anti-crushing sensor, incorporated 433 MHz radio receiver, speed adjustment and deceleration on opening and closing.

ADVANCE models are specifically designed for semi-intensive residential use depending on the duty cycle envisaged for the automation.

The accompanying accessories are shown in the "PRODUCT ACCESSORIES" table (page 150).

ADVANCE is mainly composed of a mechanical operator that rotates a pinion which transmits motion directly to the drive of the door via chain, thus allowing movement.

Inspect the "Content of the packaging" (Fig. 1) comparing it with your product; this may be useful during assembly.

2.2 Transport

ADVANCE is always delivered packed in boxes that provide adequate protection to the product, however, pay attention to all information that may be provided on the same box for storage and handling.

3 TECHNICAL DATA

OPERATOR

	ADVANCE
Motor power supply voltage (V)	24 V ===
Absorbed power (W)	120
Max Thrust (N)	500
Work cycle	20 cycles/hour
Maximum n° of operations in 24	60
Operating temperature range (°C)	-20÷50 °C
Opening speed (m/min)	5,3
Weight of product with package (Kg)	13
Protection degree	IP20

CONTROL BOARD

	NET724N
Power supply (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)
Rated power transformer (VA)	80 VA (230/22V)
Fuse F1 (A)	T1A 250V (retarded)
24V operator output	max 5 A
Auxiliaries power supply output	24 V === max 200mA
Configurable Output 1	24 V === max 5 W
Configurable Output 2	24 V === max 5 W
Receiver frequency	433,92 MHz
Transmitters type of coding	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch
Max remote controllers managed	100

4 INSTALLATION AND ASSEMBLY

4.1 For a satisfactory installation of the product is important to:

- To make sure that the structure of the door is solid and suitable to be motorised;
- To make sure the door has no points of friction during movement;
- To check that the door is well balanced. Operate on the balancing mechanisms if necessary;
- To check the clearance of the gear motor/track (Fig. 2) is compatible with the area pre-selected for assembly;
- To prepare a suitably protected 230V powered socket near to the electric box.

4.2 Defined and satisfied these prerequisites, proceed to the assembly:

MOTOR INSTALLATION (Fig. 3 - Fig. 4)

Warning: ADVANCE must be fixed with the motor near to the door to be moved. This means wiring operations and positioning of the cable trays, for cable passage, are easier. "Traditional" assembly, with motor at a distance from the door, is however possible without particular measures.

- Mount the main unit (1) to the track unit (2) by inserting the motor shaft inside the pinion (Fig. 4) and fix everything with the screws and nuts provided;

Warning: pay attention that the bracket key is in its seat when coupling the shaft/pinion. Use grease, if necessary.

- Mount the 4 fixing brackets to the ceiling (3) (adjust the brackets so that the track is perfectly horizontal, once fixed to the ceiling); cut off the excess.
- Fix the front bracket (4) to the fork on the track and successively to the door frame (if possible) or to the wall, using screws or plugs that are suitable for the material **respecting the distances indicated in Fig. 5;**
- Lift the rear part of the track and fix it to the ceiling using equipment suitable for the type of material/surface (Fig. 5);
- Fix the drive lever (5) to the release runner (6);
- Release the motor and take the runner near to the door;
- Fix the drive lever in the upper part of the door to be moved using equipment suitable for the type of material/surface;

Warning: once the connection bracket has been mounted on the door, the drive lever must not exceed 30° with respect to the track.

- If the chain should become slack, tighten the nut on the tensioner and adjust the tension without exaggerating (Fig. 7); block the counter-nut when adjustment has been completed.

FIXING THE ELECTRIC BOX (Fig. 6)

- Fix the electric box to the wall at a height of at least 1.5 m using equipment suitable for the type of material/surface;
- Prepare one or more cable trays for the passage of cables that easily reach the ADVANCE control unit;
- Connect the control unit to the motor using a multi-core cable (not supplied).

4.3 Adjustment of mechanical retainers (Fig. 8)

All ADVANCE models have mechanical retainers, which can and **MUST** be adjusted before learning of the motor stroke. Proceed as indicated below to adjust.

Loosen the mechanical retainer fixing screws, without exaggerating. Release and lift the door manually to the fully open position, checking that the retainer is fully home with respect to the release runner and, in this position, tightly torque the fixing screws. Repeat the previous operation also for the closure position and re-block the door.

Warning: periodically check that the fixing screws are tight, so as to prevent malfunctioning.

4.4 How to unlock the gear motor

All ADVANCE models have a release device that is activated by pulling the handle indicated in Fig. 9 downwards; at this point, the door is free to move if there are no other obstructions present. To restore the motor work condition, move the handle upwards and **move the door manually until the release runner is blocked again.**

5 ELECTRICAL CONNECTIONS

Execute the wiring following the directions of “Table 1” and diagram.

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 Connect to the power supply 230 V \pm 10% 50 Hz through a multi pole switch or a different device that can ensure multi pole disconnection from the power supply, with a contact opening of 3 mm.

Table 1 “terminal board connections”

1-2-3		Motor 1 encoder output	
4-5		Motor 1 output	
6-7	6 (+)	Configurable 24V \equiv output 1 max 5W (see P066 for values that can be selected)	
	7 (-)		
8-10		8 - N.O.	Input 1 START. In case of intervention it provokes: the operator opening or closing. It may operate as “inversion” mode (P049=0) or “step by step” mode (P049=1).
		10 - Com	
9-10		9 - N.C.	Input 2 PHOTO 1. When enabled (see parameter P050 in the table), activation of PHOTO 1 provokes: an inversion of direction (during closing), the arrest of the movement (during opening), prevent the start (gate closed). If unused, short circuit.
		10 - Com	
11-12		11 (-)	24 V \equiv power supply output for auxiliary devices max 200mA
		12 (+)	
13-14		13 (+)	Configurable 24V \equiv output 2 max 5W (see P062 for values that can be selected)
		14 (-)	
15		Aerial signal input	
16		Ground aerial input	
CON 1		Connection of motors metallic parts	
CON 2	22 V ~	22 V ~ transformer power supply input	
CON 3		Courtesy light output	
J4 (jumper)		Operating mode selection jumper: <ul style="list-style-type: none"> (closed) = Normal functioning; (open) = Programming mode; 	

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”.



6 BASIC FUNCTIONS

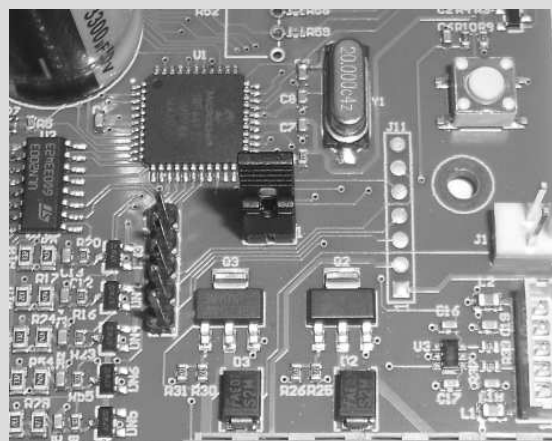
After having installed the motor and made the electric connections and adjustments, it will be possible to command the door directly using the keys on the electric box.

Display	Key	Description
OPEN		Causes the door to open if pressed.
STOP		Blocks movement during any manoeuvre if pressed.
CLOSE		Causes the door to close if pressed.

7 STANDARD PROGRAMMING

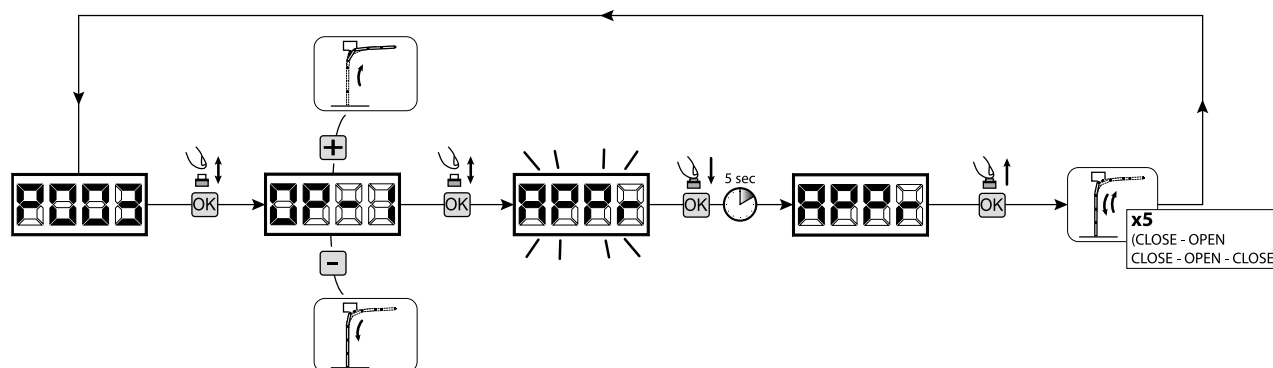
To access the control unit programming functions, **remove the lid from the electric box and remove Jumper J4** from the board.

	Jumper J4 CLOSE	NORMAL FUNCTIONING
	Jumper J4 OPEN	PROGRAMMING MODE



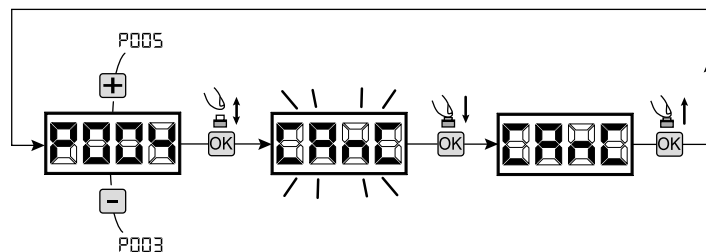
1 Motors stroke learning

1. Scroll the parameters with the **+** and **-** keys until the screen reads P003;
2. Access the parameter by pressing the **OK** button;
3. With flashing "P- ", check correct movement of the door by operating on the **+** (**OPEN**) and **-** (**CLOSE**) keys;
If the movement does not correspond to that envisioned, disconnect the power supply, invert the motor cables and repeat the operation.
4. Press the **OK** button, the screen shows the flashing "PPP-";
5. Press the **OK** key again and release it as soon as "PPP-" is fixed. Start an automatic search manoeuvre for the closing limit stop with slow movement.
A slow opening movement will follow to memorise the door travel along with an opening and closing manoeuvre at normal speed to map the force necessary during travel.
6. The last movement closes the door and P003 re-appears on the display at the end of the procedure.



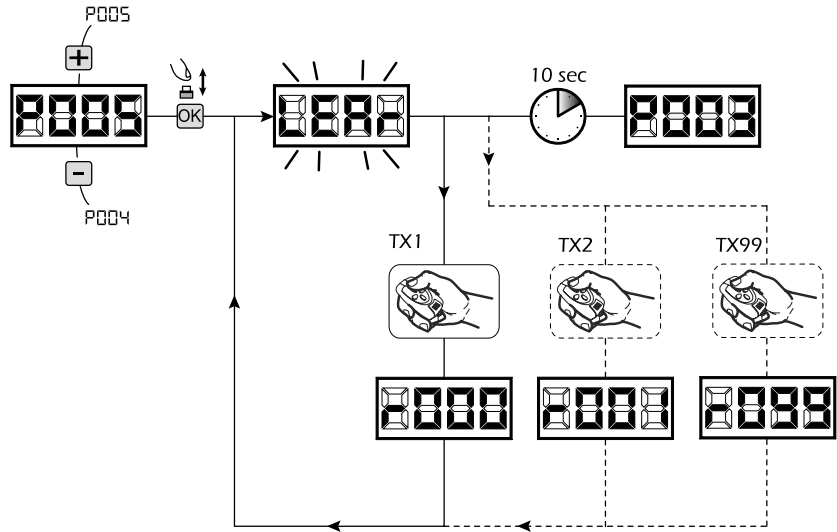
2 Deletion of all transmitters

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



3 Transmitters 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 "L E R" appears, press on any key of the transmitter you want to memorize;
4. The display visualizes the number of the transmitter just memorized and then "L E R";
5. Memorize all necessary transmitters repeating this procedure from step 3;
6. Wait 10 seconds before quitting the memorization mode, display shows now "P003".



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.

Warning: When using personalized transmitters, after entering P005 the learning of the first personalized transmitter is possible only by pressing its hidden button. Afterwards, only transmitters personalized with the same encryption key can be memorized (through the usual procedure), unless a memory reset is carried out (P004).

4 Programming complete

WARNING At the end of the programming procedure, **re-introduce Jumper J4, until " - - - " is shown on the display** and close the lid of the electric box. The automatism is now in stand-by for normal operating commands.

To perform any "Advanced Programming" operations (parameters modification, programming block/release, configuration of inputs etc.), go to page 26.

8 ADVANCED PROGRAMMING

Below find the description of some programming procedures relative to the management of the radio-commands memory and advanced configuration of the command inputs.

To access the control unit advanced programming functions, **remove the Jumper J4 from the board**. Use the **+** and **-** keys to go to P005 and hold the **+** key down for 5 seconds (at this point, all of the parameters are visible and can be modified).

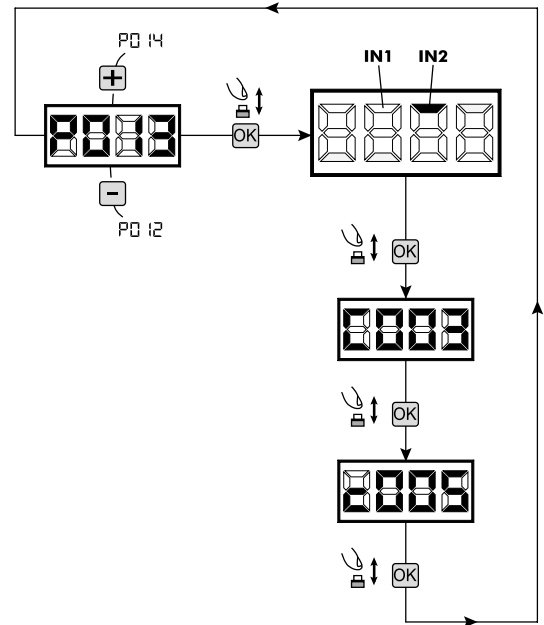
1 Visualisation of inputs and operations-counter status

1. Scroll the parameters with the **+** and **-** keys until the screen reads P013;
2. Access the parameter by pressing the **OK** button;
3. The "Input Status" is shown on the screen (check that this is correct):

	OPEN CONTACT		CLOSE CONTACT
--	--------------	--	---------------
4. Press the **OK** button again;
5. The "Total Operation Counter" is shown on the screen (* see P064):

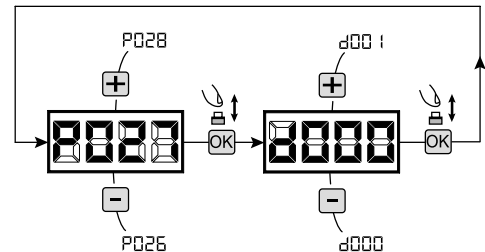
Ex: $[\square\square\square] = 3 \times 1000^* = 3000$ operations executed
6. Press the **OK** button again;
7. The "Maintenance Operation Counter" is shown on the screen (* see P065):

Ex: $\square\square\square 5 = 5 \times 500 = 2500$ operations still to be carried out before the maintenance intervention request ($\square - - -$ = maintenance operation counter disabled)
8. Press the **OK** button again to exit the parameters (P013 is shown on the screen again).



2 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).

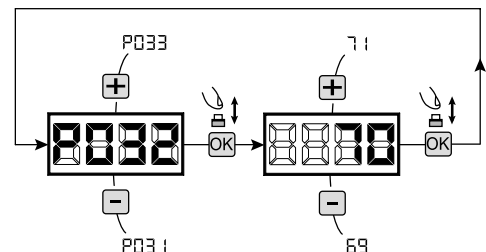


Warning: If you need to vary the type of encoding, and only if other remotes with different encoding are memorized, you need to erase memory (P004) **AFTER** you have set the new encoding.

3 Adjustment of operating parameters

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

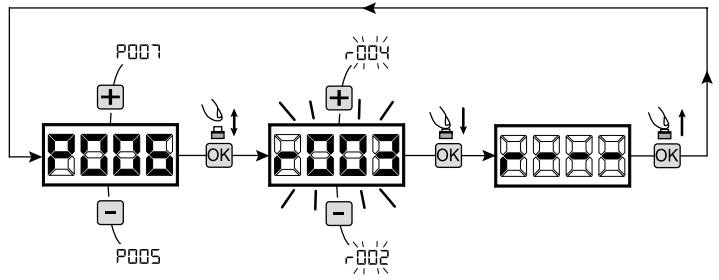
1. Scroll down the parameters until you visualize the desire parameter (i.g. P032);
2. Confirm by pressing on the **OK** key;
3. By pressing on **+** and **-**, set up the desired value;
4. Confirm by pressing on the **OK** key (display shows the parameters previously selected).



For the complete list of the "Operating Parameters" See the table on page. 33.

4 How to search and delete a transmitter

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

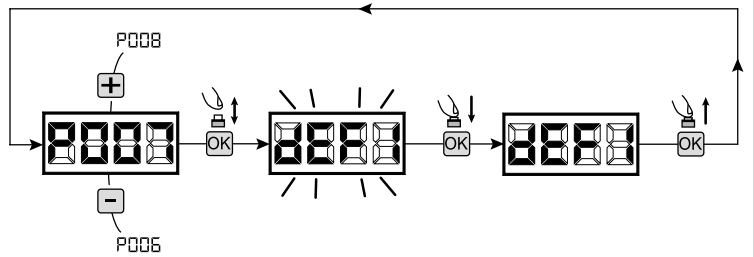


5 Restoring default parameters

WARNING At the end of the procedure, the display will be blocked on flashing "RPPr" and motor stroke learning must be carried out again before any other operation can be carried out.

5.1 Restoring operating parameters

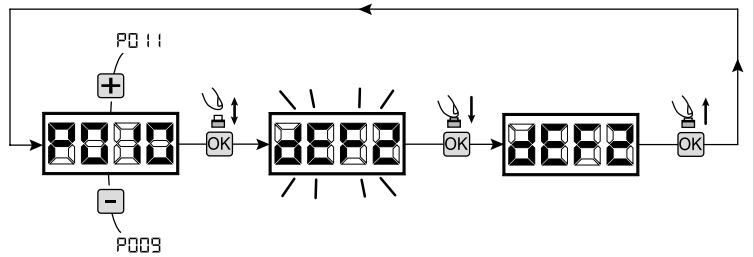
1. Scroll through the parameters with the buttons **+** and **-** until the display shows P007;
2. Confirm by pressing on the **OK** key;
3. When "dEF l" is flashing, press the **OK** key for a few seconds;
4. Release the **OK** key as soon as "dEF l" stops flashing; All the default values are restored except for the parameters from P016 to P022 and P076 to P098;
5. 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.

5.2 Restoring "I/O" setting (Input/Output)

1. Scroll through the parameters with the buttons **+** and **-** until the display shows P010;
2. Confirm by pressing on the **OK** key;
3. When "dEF 2" is flashing, press the **OK** key for a few seconds;
4. Release the **OK** key as soon as "dEF 2" stops flashing; All the default values only for the parameters from P016 to P022 and from P076 to P098 are restored;
5. At the end of the operation display returns to P010.

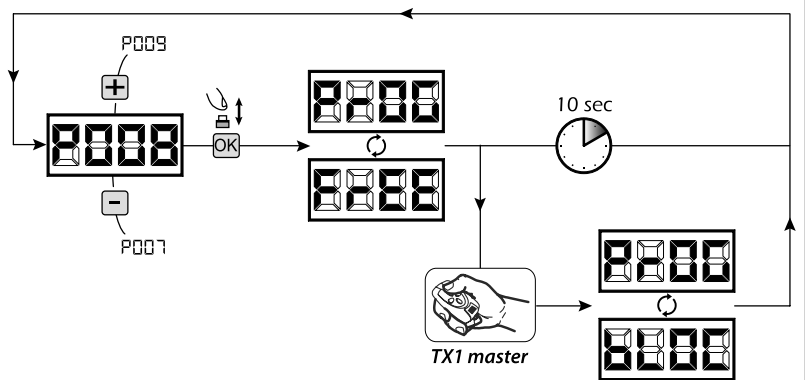


6 Locking-Unlocking access to programming

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.

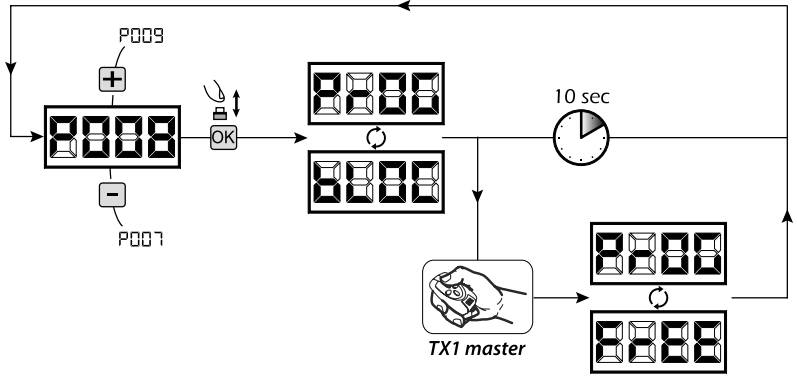
6.1 Locking access to programming

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



6.2 Unlocking access to programming

1. Scroll through the parameters with the buttons **+** and **-** until the display shows P008;
2. Access the parameter by pressing the button **OK**;
3. The display shows alternately the writing **P_r00/bL00** to indicate that the control board is waiting for the transmission of the unlocking code;
4. Within 10 sec. press the CH1 of the "TX Master", the display shows **P_r00/F_rEE** before returning to the list of parameters;
5. Access to programming is unlocked.



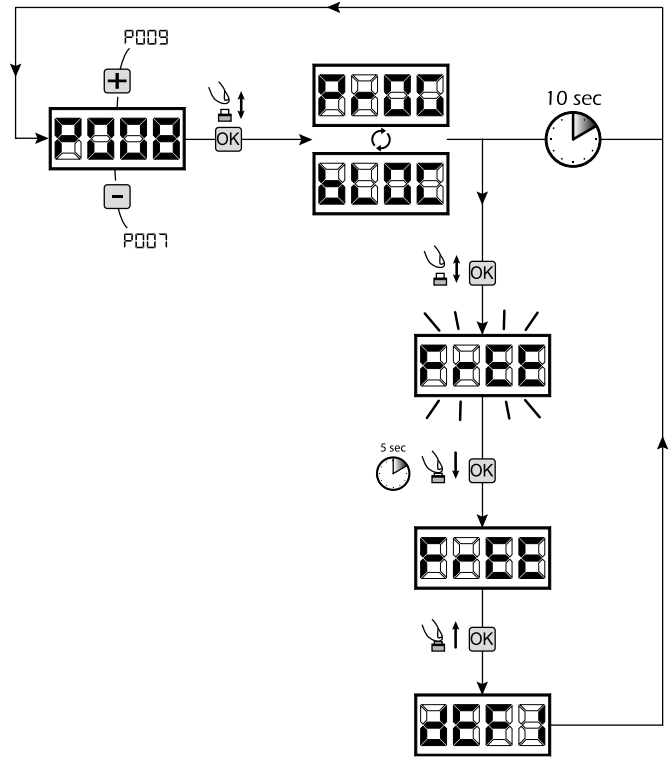
6.3 Unlocking access to programming and global reset

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. You will also need to repeat the measurement of impact forces to ensure the installation compliance to standards.

1. Scroll through the parameters with the buttons **+** and **-** until the display shows P008;
2. Access the parameter by pressing the button **OK**;
3. The display shows alternately the writing **P_r00/bL00**;
4. Press the button **OK**, the display shows the flashing writing **F_rEE** ;
5. Press the button again and hold for 5 seconds (releasing it before, the procedure is terminated): The display shows the fixed writing **F_rEE** followed by **dEF** ↓, before returning to the list of parameters;
6. Access to programming is unlocked.



WARNING At the end of the procedure, the display will be blocked on flashing "RPP_r" and motor stroke learning must be carried out again before any other operation can be carried out.

7 Downloading/uploading data memory

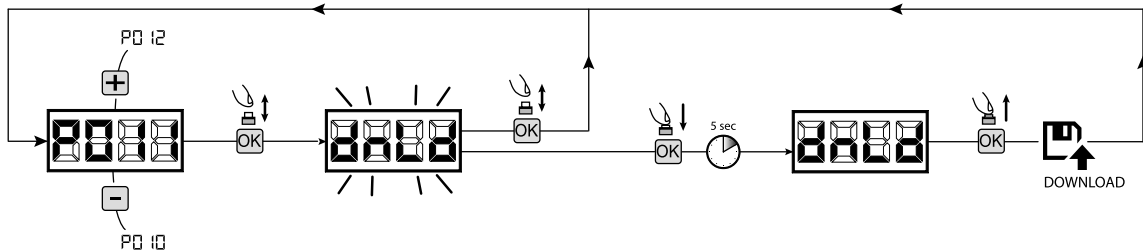
7.1 Downloading data to an external memory unit (DOWNLOAD)

1. Scroll down the parameters with **+** and **-** keys until you visualize P011;
2. Press the **OK** key, the display visualizes the word "d_nL_d" flashing;
3. Press the **OK** again and continue pressing it for 5 sec (if you release it before this period, the procedure is stopped);
4. Release the **OK** key as soon as the word "d_nL_d" stops flashing;

All the control panel configurations (TYPE, parameters, remotes, operators stroke, etc..) are saved in the external memory unit;

Warning: If there is any data in the external memory, during the memory download they will be overwritten.

5. At the end of the operation display returns to P011.



9 MESSAGES SHOWN ON THE DISPLAY

WORKING STATUS MESSAGES		
Mess.	Description	
----	Gate is closed	
⌋	Gate is opened	
OPEN	Opening under way	
CLOS	Closing under way	
SEEP	While in step-by-step mode, the control board awaits further instructions after a start command	
STOP	Stop input intervened or an obstacle is detected with limited inversion duration (P055 > 0 or P056 > 0)	
RESP	Reset current position: The control unit has just been turned on after a power failure, or the gate has exceeded the maximum number (80) 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.	
ERROR MESSAGES		
Mess.	Description	Possible solutions
ErrP	Error position: The reset position procedure is not successful. The control panel is awaiting commands.	<ul style="list-style-type: none"> - 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.	<ul style="list-style-type: none"> - Make sure that all safety devices and/or photocells installed are working properly.
Err4	Possible failure to the control board power circuit.	<ul style="list-style-type: none"> - 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 (4min) without ever stopping.	<ul style="list-style-type: none"> - 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.	<ul style="list-style-type: none"> - 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 movement not detected.	<ul style="list-style-type: none"> - Make sure that operators and encoders connections are well done. - If this error appears again, replace the control panel.
Err9	Communication with external memory card (also NET_EXP) missing / broken.	<ul style="list-style-type: none"> - Check that the connecting cable of the external memory card is connected properly. - If you are performing a data transfer operation (DOWNLOAD / UPLOAD), make sure that it is not interrupted (eg by unplugging the card before the end of the operation). <p>Please note: the interruption of an UPLOAD, also involves a total RESET of the control unit.</p>

10 START-UP

The start-up phase is very important to ensure maximum security and compliance to regulations, including all the requirements of EN 12445 standard which establishes the test methods for testing the automation for gates.

DEA System reminds that all installation, maintenance, cleaning or repair operations on any part of the system must be performed exclusively by qualified personnel who must be responsible of all texts requie by the eventual risk;

10.1 Collaudo dell'impianto

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";
- Carry out the door opening and closing tests, checking that movement corresponds with that envisioned. Regarding this, it is recommended to perform several door smoothness tests in order to assess any mounting or adjustment defects;
- 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.

WARNING Using spare parts not indicated by **DEA** System and/or incorrect re-assembly can create a 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.

10.2 Unlocking and Manual operation

In the event of malfunctions or simple power failure, release the motor (Pic. 9) and perform the operation manually.

The knowledge of the unlocking operation is very important, because in times of emergency the lack of timeliness in acting on such a device can be dangerous.

WARNING The efficacy and safety of manual operation of the automation is guaranteed by **DEA** System only if the installation has been installed correctly and with original accessories.

11 MAINTENANCE

Good preventive maintenance and regular inspection ensure long working life. In the table below you will find a list of inspections/maintenance operations to be programmed and executed periodically.

Consult the TROUBLE-SHOOTING table whenever anomalies are observed in order to find the solution to the problem and contact **DEA** System directly whenever the solution required is not provided.

INTERVENTION TYPE	PERIODICITY
Lubrication of chain and rotating pins	6 months
Check screw tightness	6 months
Check chain tension	6 months


TROUBLE-SHOOTING	
Description	Possible solutions
By activating the open or close command, the door does not move and the operator electric motor does not start to operate.	The operator is not powered correctly; check the connections, the fuses and the conditions of the power supply cables and replace/repair them, if necessary. If the door does not close, also check that the photocells operate correctly.
By activating the open command, the motor starts to operate by the gate does not move.	Check that the motor release is closed (see Fig. 9).
	Check that the motor does not push in the opposite direction; this could be caused by inverted wiring.
During the movement the operator functions in a jerky manner, it is noisy and stops half-way or does not start.	The door does not have free movement; release the motor and organise the points of rotation.
	The power of the gear motor could be insufficient with respect to the features of the door; check the choice of model.

12 PRODUCT DISPOSAL

ADVANCE consists of materials of various types, some of which can be recycled (electrical cables, plastic, aluminum, etc. ...) while others must be disposed of (electronic boards and components).

Proceed as follows:

1. Disconnect the power supply;
2. Disconnect and disassemble all the accessories connected. Follow the instructions in reverse to that described in the section "Installation";
3. Remove the electronic components;
4. Sorting and disposing of the materials exactly as per the regulations in the country of sale.

 **WARNING** In line with EU Directive 2002/96/EC for waste electrical and electronic equipment (WEEE), this electrical product must not be disposed of as unsorted municipal waste. Please dispose of this product by returning it to your local municipal collection point for recycling.

PROCEDURE		SETTABLE VALUES
PAR.		
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	Restoring the operating parameters	
P008	Lock access to programming	
P009	How to learn connected DE@NET devices (unused at the moment)	
P010	Restoring the "I/O" configurations (input/output)	
P011	Downloading data on the external memory unit	
P012	Uploading data from an external memory unit	
P013	Visualisation of inputs and operations-counter status	
P014	Unused parameter	
P015	Unused parameter	

PROGRAMMING PROCEDURES

PAR.	PARAMETER DESCRIPTION	SETTABLE VALUES	DEFAULT VALUES
			24V
P016	INPUT_3 selection input type	<ul style="list-style-type: none"> 000: IN3 type=free contact 001: IN3 type=constant resistance 8K2 	000
P017	Unused parameter	<ul style="list-style-type: none"> 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 (configurable Output 2. See P062) 008: PHOTO 1 (photocell 1) 009: PHOTO 2 (photocell 2) 010: SAFETY 1 (safety rib 1) 011: STOP (lock) 012: FCA1 (opening limit switches Mot1) 013: Not Available 014: FCC1 (closing limit switches Mot1) 015: Not Available 016: SAFETY 2 (safety rib 2) 017: Not Available 018: Not Available 019: AUX_IN (configurable Output 1. See P066) 	/
P018	INPUT_1 operating selection		IN1
P019	INPUT_2 operating selection		IN2
P020	Unused parameter		/
P021	Unused parameter		/
P022	Unused parameter		/

INPUTS CONFIGURATION PARAMETERS

		24V	
INPUTS CONFIGURATION PARAMETERS	P023	Allocation of CHANNEL 1 of remotes	CH1
	P024	Allocation of CHANNEL 2 of remotes	CH2
	P025	Allocation of CHANNEL 3 of remotes	CH3
	P026	Allocation of CHANNEL 4 of remotes	CH4
	P027	Selection of type of remotes	
OPERATORS CONFIGURATION PARAMETERS	P028	Selection type of operators	
	P029	Unused parameter	/
	P030	Unused parameter	/
	P031	Operators speed adjustment during slow-down while opening	15%tot.....100%tot
	P032	Operators speed adjustment during the stroke while opening	15%tot.....100%tot
	P033	Operators speed adjustment during the stroke while closing	15%tot.....100%tot
	P034	Operators speed adjustment during slow-down while closing	15%tot.....100%tot
	P035	Slow down duration adjustment while opening	0%tot.....80%tot
	P036	Slow down duration adjustment while closing	0%tot.....80%tot
	P037	Operator 1 force adjustment while opening (if = 100% obstacle detection deactivated)	1%tot.....100%tot
	P038	Operator n.1 force adjustment while closing (if = 100% obstacle detection deactivated)	1%tot.....100%tot
	P039	Unused parameter	/
	P040	Unused parameter	/
	P041	Automatic closing times adjustment (if = 0 automatic closing deactivated)	0sec.....255sec
	P042	Pedestrian automatic closing time adjustment (se = 0 pedestrian automatic closing deactivated)	0sec.....255sec
	P043	Pedestrian stroke duration adjustment	5%tot.....50%tot
	P044	Pre-flashing time adjustment	0sec.....10sec
	P045	Unused parameter	/
	P046	Unused parameter	/
OPERATING PARAMETERS			

		24V
P047	Collectivity function: if it is activated it deactivates both opening and closing inputs for the whole duration of automatic opening and closing	<ul style="list-style-type: none"> 000: disabled 001: activated only upon opening 002: activated on automatic opening and closing
P048	Unused parameter	/
P049	"Reversal" mode selection (during the manoeuvre a command impulse reverse the movement) or "step by step" (during the manoeuvre a command impulse stops the movement). A next impulse restart the operator to the opposite direction.	<ul style="list-style-type: none"> 000: "reversal function" 001: "step by step function"
P050	PHOTO 1 PHOTO input functioning: If=0: photocell enabled while closing and starting when the gate is stopped; 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 2 sec.	<ul style="list-style-type: none"> 000: photocell enabled while closing and when gate is stopped 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
P052	Operation mode selection of the warning light output: If > 1, "courtesy light" (output ON during each movement, OFF when the motor stops, after the setting delay)	<ul style="list-style-type: none"> >001: "courtesy light" off delay (2sec.....255sec)
P053	Unused parameter	/
P054	"soft start" function: motors accelerate gradually until they reach the set speed, avoiding sudden departures	<ul style="list-style-type: none"> 000: "soft start" deactivated 001: "soft start" activated
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.	<ul style="list-style-type: none"> 000: complete reversal on obstacle >000: duration of reversal on obstacle (1sec.....10sec)
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.	<ul style="list-style-type: none"> 000: complete reversal on obstacle >000: duration of reversal on obstacle (1sec.....10sec)
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	<ul style="list-style-type: none"> 000: facilitating release disabled >000: facilitation activated with release time equal to: (1x25ms.....5x25ms)
P058	Secondary closing force adjustment: it adjusts the duration of the last part of the stroke during which the value of the force is managed separately by P060. The set value indicates the number of rotor's revolutions.	(20.....255)
P059	Adjustment of the closing stroke margin: it adjusts the duration of the last part of the stroke during which an obstacle is seen as a mechanical stop, blocking the motor without performing the reversal. The set value indicates the number of rotor's revolutions.	(15.....255)
P060	Adjustment of secondary closing force: adjusts the motor's force during the last part of the closing stroke defined by P058.	(2.....100)
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).	<ul style="list-style-type: none"> 000: "Energy saving" not active 001: "Energy saving" active
P062	OUTPUT_2 functioning selection: If=0 "boost" output for electric lock power supply art. 110; If=1 fixed flashing output (for flashing lights with internal intermittent circuit); If=2 intermittent flashing output; If=3 Fixed open gate LED" (output always On when the gate is open, OFF at the end of a closure manoeuvre); If=4 Intermittent open gate LED" (slow intermittent output during opening and fast during closing, always ON with gate open, always OFF only at the end of a closing manoeuvre); If=5 Courtesy light" (output ON during every movement, OFF when the motor stops, after the delay set); If=6 24V output for electric lock in fixed mode; If=7 24V output for electric lock in inverted mode; If=8 output for accessories power supply; If=9 24V commanded by ELOCK_IN input in impulse mode; If=10 24V output commanded by ELOCK_IN input in bistable mode; If=11 24V output commanded by ELOCK_IN input in timed mode (the value set indicates the switch-off delay in seconds). Warning: if P062=8, output functioning is determined by the functioning envisioned in parameters P061 (Energy Saving) and P071 (Safety devices autotest).	<ul style="list-style-type: none"> 000: "boost" output for electric lock power supply art. 110 001: "fixed flashing output 002: "intermittent flashing output 003: "Fixed open gate LED 004: "Intermittent open gate LED 005: "Courtesy light (switching off delay set from P052) 006: "24V == fixed electric lock output max 5W 007: "24V == inverted electric lock output max 5W 008: "24V == accessories power supply output max 5W 009: "24V == impulse mode output max 5W 010: "24V == bistable mode output max 5W >010: "24V == temporized output max 5W (11sec.....255sec)

OPERATING PARAMETERS

		24V
P053	Unused parameter	/
P054	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
P055	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 P065 = 050, operations number = 50x500 = 25000 operations Warning: Before you set a new value of the counter-maintenance, the same must be reset by setting P065= 0 and only later P065 = "new value".	000
P056	OUTPUT_1 functioning selection: If=1 fixed flashing output (for flashing lights with internal intermittent circuit); If=2 intermittent flashing output; If=3 Fixed open gate LED" (output always On when the gate is open, OFF at the end of a closure manoeuvre); If=4 intermittent open gate LED" (slow intermittent output during opening and fast during closing, always ON with gate open, always OFF only at the end of a closing manoeuvre); If=5 Courtesy light" (output ON during every movement, OFF when the motor stops, after the delay set); If=6 24V output for electric lock in fixed mode; If=7 24V output for electric lock in inverted mode; If=8 output for accessories power supply; If=9 24V output commanded by AUX_IN input in impulse mode; If=10 24V output commanded by AUX_IN input in bistable mode; If>10 24V output commanded by AUX_IN input in timed mode (the value set indicates the switch-off delay in seconds). Warning: if P066=8, output functioning is determined by the functioning envisioned in parameters P061 (Energy Saving) and P071 (Safety devices autotest).	002
P057	SAFETY 1 Operation of the SFT input: if = 0 safety edge always enabled, if = 1 safety edge enabled only while closing, if = 2 safety edge enabled only while closing and before any movement, if = 3 safety edge enabled only when opening, if = 4 safety edge enabled only while opening, and before any movement, as for the obstacle detection with internal anti-crushing sensor, also the activation of the inputs SFT1 and SFT2 causes the complete or partial reversal as set by P055 (duration of inversion on obstacles while opening, and P056 (duration of reversal on obstacle while closing)	000
P058	SAFETY 2	000
P059	Unused parameter	/
P060	Adjustment of acceleration durability Warning: if soft start is activated, the acceleration is deactivated independently from P070 value.	008
P061	Safeties self-test: if = 0 24V output with autotest disabled; if = 1 24V output for safeties with self-test (it turn the output off and check the contact opening before each manoeuvre). Warning: in order to work in self-test mode, all devices must be connected to the configurable 24V output (6-7 for OUTPUT_1) (13-14 for OUTPUT_2) with P062 and/or P066 = 8, and be wired and aligned before the motor stroke learning (P003).	000
P062	Unused parameter	/
P063	Unused parameter	/
P064	Unused parameter	/
P065	Unused parameter	/

OPERATING PARAMETERS

ADVANCE

Opérateur électromécanique pour
portes sectionnelles
Notice d'emploi et avertissements

Sommario

1	Récapitulatif des avertissements	37	8	Programmation Avancée	44
2	Description du Produit	38	9	Messages affichés sur le Display	48
3	Données Techniques	38	10	Mise en Service	48
4	Installation et Montage	39	11	Maintenance	49
5	Branchements électriques	40	12	Élimination du produit	49
6	Fonctions de base	40			
7	Programmation Standard	42			

Conformité du Produit

DEA System assure la conformité de ce produit aux Directives Européennes 2006/42/CE "sécurité machines", 2004/108/CE et ses modifications ultérieures "compatibilité électromagnétique", 2006/95CE et ses modifications ultérieures "appareils électriques à basse tension": voir **Déclaration d'Incorporation**.

1 RÉCAPITULATIF DES AVERTISSEMENTS

Vous devez les lire attentivement. L'observation 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 TOUTS 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 TOUTS 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 RIGOREUSEMENT 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 CHOSSES. 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 CHOSSES. 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 LA CONFORMITÉ AUX EXIGENCES DE LA NORME EN12453 DU DISPOSITIF DE DÉTECTION D'OBSTACLES INTERNE EST GARANTIE SEULEMENT SI UTILISÉ EN CONJONCTION AVEC DES MOTEURS ÉQUIPÉS D'ENCODEURS.

⚠ ATTENTION TOUT DISPOSITIF DE SÉCURITÉ EXTERNE ÉVENTUELLEMENT UTILISÉ AFIN DE RESPECTER LES LIMITES DES FORCES D'IMPACT DOIT ÊTRE CONFORMES À LA NORME 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

2.1 Modèles et contenu de l'emballage

La dénomination ADVANCE identifie une famille d'actionneurs électromécaniques 24V pour l'automatisation de portes basculantes en saillie et sectionnelles. Tous les modèles motorisés prévoient l'utilisation de centrales de commande (série NET) équipées de capteur anti-écrasement, récepteur radio 433 Mhz, réglage de la vitesse et ralentissement en ouverture et en fermeture.

Les modèles ADVANCE sont principalement destinés à un usage résidentiel semi-intensif et intensif en fonction du cycle de fonctionnement prévu du système d'automatisation.

Les accessoires sont répertoriés dans le tableau « ACCESSOIRES PRODUIT » (page 150).

Le modèle ADVANCE est constitué essentiellement d'un actionneur mécanique permettant de faire tourner un pignon qui, par l'intermédiaire d'une chaîne, transmet le mouvement directement au mécanisme de mouvement de la porte.

Inspecter le « Contenu de l'emballage » (Fig. 1) en le comparant avec les éléments effectivement présents. Ceci pourra être utile au moment du montage.

2.2 Transport

ADVANCE est toujours livré emballé dans des boîtes qui fournissent une protection adéquate du produit, cependant, faites attention à toutes les informations fournies sur la boîte pour le stockage et la manipulation.

3 DONNÉES TECHNIQUES

MOTEUR

	ADVANCE
Tension d'alimentation moteur (V)	24 V ===
Puissance absorbée (W)	120
Poussée maximale (N)	500
Cycle de travail	20 cycles/heure
N° max de manœuvres en 24h	60
Témp. limite de fonctionnement (°C)	-20÷50 °C
Vitesse (m/min)	5,3
Poids du produit avec emballage (Kg)	13
Degré de protection	IP20

ARMOIRE DE COMMANDE

	NET724N
Tension alimentation (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)
Puissance nominale du transformateur (VA)	80 VA (230/22V)
Fusible F1 (A)	T1A 250V (retardé)
Sortie moteur 24V	max 5 A
Sortie alimentation auxiliaires	24 V === max 200mA
Sortie 1 configurable	24 V === max 5 W
Sortie 2 configurable	24 V === max 5 W
Fréquence récepteur radio	433,92 MHz
Type de codage télécommandes	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch
N° maximale de télécommandes gérées	100

4 INSTALLATION ET MONTAGE

4.1 Pour une mise en œuvre satisfaisante du produit il est important:

- Vérifier que la structure de la porte est solide et adaptée à la motorisation
- Vérifier que la porte, durant son mouvement, ne présente pas de points de friction
- Vérifier que la porte est correctement équilibrée. Le cas échéant, intervenir sur les mécanismes d'équilibrage.
- Vérifier que les dimensions du motoréducteur/rail (Fig. 2) sont compatibles avec la zone d'installation choisie.
- À proximité du boîtier électrique, installer une prise 230V alimentée et convenablement protégée.

4.2 Une fois que vous avez défini et respecté les instructions préliminaires, procédez au montage:

INSTALLATION DU MOTEUR (Fig. 3 - Fig. 4)

Attention: le modèle ADVANCE doit être fixé avec le moteur situé à proximité de la porte automatisée. Ceci permet de faciliter les opérations de branchement et de positionnement des tuyaux de passages des câbles. Il est cependant possible de procéder à une installation traditionnelle, avec le moteur non situé à proximité de la porte sans prendre de précautions particulières.

- Monter l'unité principale (1) à le groupe rails (2) en insérant l'arbre du moteur à l'intérieur du pignon (Fig. 4) et fixer le tout en utilisant les vis et écrous fournis en dotation;

Attention: durant l'opération d'accouplement arbre/pignon, s'assurer que la languette soit correctement positionnée. Il est possible, le cas échéant, d'utiliser de la graisse de lubrification.

- Monter les 4 supports de fixation au plafond (3) (régler les supports de manière à ce que les rails, une fois fixés au plafond, soient parfaitement horizontaux). Couper l'excédent.
- Fixer le support avant (4) à la fourche du rail puis au cadre de la porte (si possible) ou au mur avec des vis ou des chevilles adaptées au matériau en **respectant les distances indiquées sur la Figure 5**.
- Soulever la partie arrière du rail et le fixer au plafond en utilisant les outils adaptés au type de matériau/surface (Fig. 5).
- Fixer le levier d'entraînement (5) au patin de déblocage (6).
- Débloquer le moteur et déplacer le patin pour le mettre près de la porte.
- Fixer le levier d'entraînement du côté supérieur de la porte en utilisant les outils adaptés au type de matériau/surface;

Attention: Une fois le support de raccordement à la porte installé, le levier d'entraînement ne doit pas dépasser 30° par rapport au rail.

- Si la chaîne devait se desserrer, serrer l'écrou situé sur le tendeur et régler la tension sans exagération (Fig. 7). Une fois le réglage terminé, serrer le contre-écrou.

FIXATION DU BOÎTIER ÉLECTRIQUE (Fig. 6)

- Fixer le boîtier électrique au mur à **au moins 1,5 m de hauteur** en utilisant les outils adaptés au type de matériau/surface.
- Installer un ou plusieurs tuyaux destinés au passage des câbles pour le raccordement à l'unité centrale d'ADVANCE. Ce raccordement ne doit pas présenter d'obstacles.
- Brancher l'unité de commande au moteur en utilisant un câble multipolaire (non fourni).

4.3 Réglage des butées mécaniques (Fig. 8)

Tous les modèles ADVANCE disposent de butées mécaniques qui peuvent et DOIVENT être réglées avant de procéder à l'apprentissage de la course du moteur. Pour effectuer ce réglage, procéder comme suit.

Desserrer sans exagérer les vis de fixation des butées mécaniques. Débloquer et soulever manuellement la porte jusqu'à la position complètement ouverte, en vérifiant que la butée se trouve en face du patin de déblocage. Une fois dans la bonne position, serrer les vis de fixation. Répéter l'étape précédente pour la position de fermeture puis bloquer à nouveau la porte.

Attention: Vérifier périodiquement que les vis de fixation sont bien serrées afin d'éviter tout dysfonctionnement.

4.4 Comment débloquent le motoréducteur

Les modèles ADVANCE sont équipés d'un dispositif de déblocage pouvant être activé en tirant vers le bas la manette illustrée à la Fig. 9. À ce stade, et en absence d'autres obstacles, la porte peut être déplacée librement. Pour restaurer l'état de fonctionnement du moteur, repositionner la manette vers le haut et **déplacer manuellement la porte pour bloquer à nouveau le patin de déblocage**.










5 BRANCHEMENTS ÉLECTRIQUES

Exécutez les branchements électriques en suivant les indications de la Table 1 et des schema.

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 Branchez-vous au courant 230 V ~ ± 10% 50 Hz par un interrupteur omnipolaire ou un autre dispositif qui vous assure un débranchement omnipolaire du courant. La distance d'ouverture des contacts = 3 mm;

Table 1 "branchement aux borniers"

1-2-3		Sortie codeur moteur 1		
4-5		Sortie moteur 1		
6-7		6 (+)	Sortie 1 configurable 24V === max 5W (voir P066 pour les valeurs admissibles)	
		7 (-)		
8-10		8 - N.O.	Input 1 START. En cas d' intervention elle provoque l'ouverture ou la fermeture du moteur. Elle peut fonctionner en modalité "inversion" (P049=0) ou pas-à-pas (P049=1).	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".
		10 - Com		
9-10		9 - N.C.	Input 2 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.	
		10 - Com		
11-12		11 (-)	Sortie +24 V === alimentation auxiliaire max 200mA	
		12 (+)		
13-14		13 (+)	Sortie 2 configurable 24V === max 5W (voir P062 pour les valeurs admissibles)	
		14 (-)		
15		Entrée signal antenne radio		
16		Entrée masse antenne radio		
CON 1		Connexion des parties métalliques du moteurs		
CON 2	22V~	Entrée alimentation 22V ~ du transformateur		
CON 3		Sortie éclairage de courtoisie		
J4 (jumper)		Jumper de sélection de la modalité de fonctionnement: <ul style="list-style-type: none">  (fermé) = Fonctionnement normal;  (ouvert) = Modalité de programmation 		

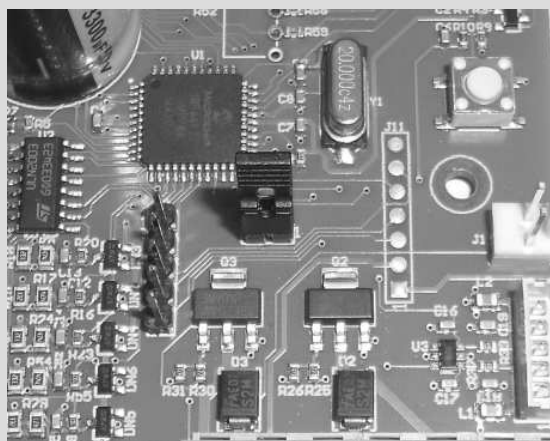
6 FONCTIONS DE BASE



Après avoir installé le moteur et effectuer les branchements électriques et les réglages, il est alors possible de commander directement la porte en utilisant les boutons du boîtier électrique.

Écran	Touche	Description
OPEN		Appuyer sur ce bouton pour ouvrir la porte.
STOP		Appuyer sur ce bouton pour bloquer le mouvement durant toute manœuvre.
CLOS		Appuyer sur ce bouton pour fermer la porte.

7 PROGRAMMATION STANDARD

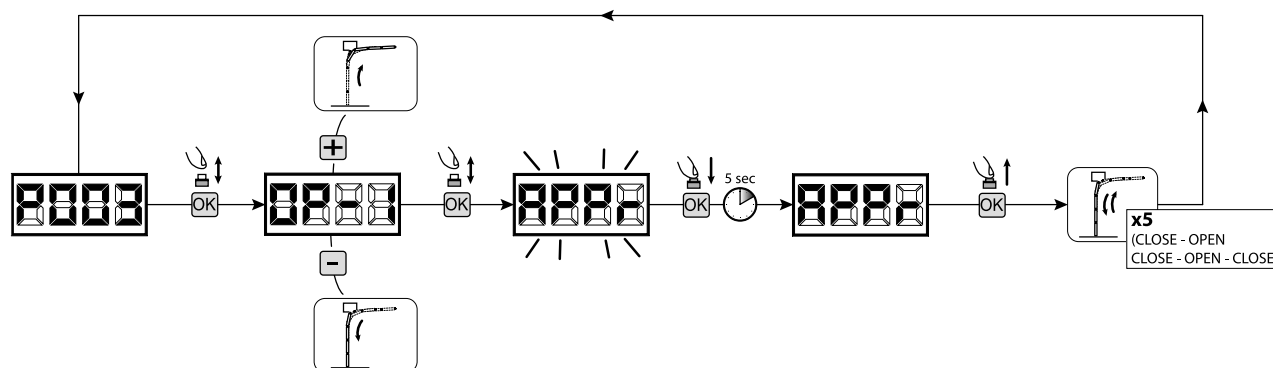
Pour accéder aux fonctions de programmation de la centrale, **retirer le couvercle du boîtier électrique et retirer le Jumper J4 de la carte.**



	Jumper J4 CLOSE	FONCTIONNEMENT NORMAL
	Jumper J4 OPEN	MODALITE DE PROGRAMMATION

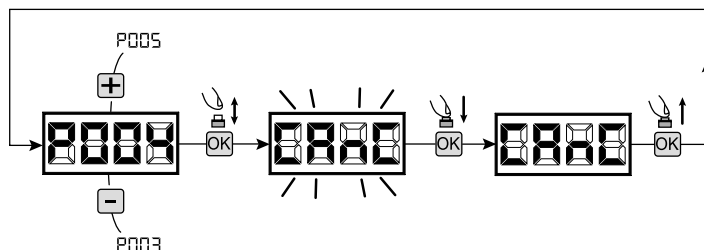
1 Apprentissage de la course du moteur

1. Faire défiler les paramètres en utilisant les touches **+** et **-** jusqu'au paramètre P003;
2. Accéder au paramètre en appuyant sur la touche **OK**;
3. L'indication "P - !" clignote. Vérifier le bon mouvement de la porte à l'aide des touches **+** (**OUVERTURE**) et **-** (**FERMETURE**);
Si le mouvement ne correspond pas à celui attendu, débrancher l'alimentation, inverser les câbles du moteur et répéter l'opération.
4. Appuyer sur la touche **OK**. L'indication "RPP," clignotante s'affiche à l'écran;
5. Appuyer à nouveau sur la touche **OK** et la relâcher dès que l'indication "RPP," cesse de clignoter. Lancer une manœuvre automatique de recherche de la butée de fermeture avec ralentissement.
Puis, une manœuvre d'ouverture avec ralentissement sera effectuée pour mémoriser la course de la porte, suivie d'une manœuvre de fermeture et d'ouverture à vitesse normale pour définir la force nécessaire durant la course.
6. La dernière manœuvre permet de refermer la porte, avec affichage de l'indication P003 en fin de procédure.



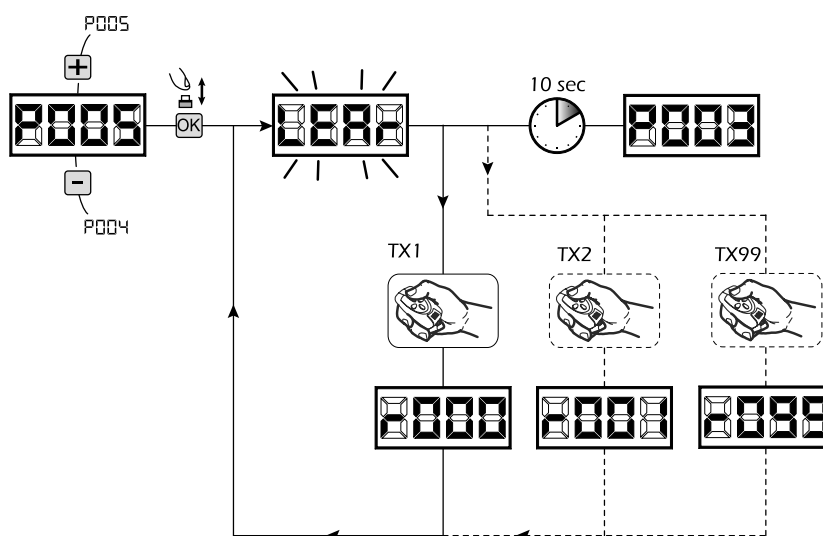
2 Effacement de tous les émetteurs

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



3 Apprentissage des émetteurs

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 "L E R" apparaît, appuyez sur la touche de l'émetteur que vous voulez mémoriser;
4. Le display indiquera le numéro de l'émetteur mémorisé et les symboles "L E R";
5. Répétez l'opération à partir du point 3 si vous avez d'autres émetteurs à mémoriser;
6. Attendez 10 secondes jusqu'à ce que le display affiche "P003": 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.

Attention: Dans le cas d'émetteurs personnalisés, après l'accès à P005 l'apprentissage du premier émetteur personnalisé est possible seulement en appuyant sur sa touche cachée. Ensuite, seuls les émetteurs personnalisés avec la même clé de cryptage peuvent être mémorisés (par la procédure habituelle), au moins qu'un effacement de la mémoire ne soit effectué (P004).

4 Programmation terminée

ATTENTION En fin de procédure de programmation, **réinsérer le Jumper J4 jusqu'à ce que le symbole " - - - " s'affiche à l'écran**, puis refermer le couvercle du boîtier électrique. L'automatisme est désormais prêt à recevoir les commandes de fonctionnement normal.

Pour effectuer toute opération éventuelle de « programmation avancée » (modification des paramètres, verrouillage/déverrouillage de la programmation, configuration des entrées, etc.), aller à la page 44.

8 PROGRAMMATION AVANCÉE

Quelques procédures de programmation relatives à la gestion de la mémoire des commandes radio et de configuration avancée des entrées de commande sont fournies ci-après.

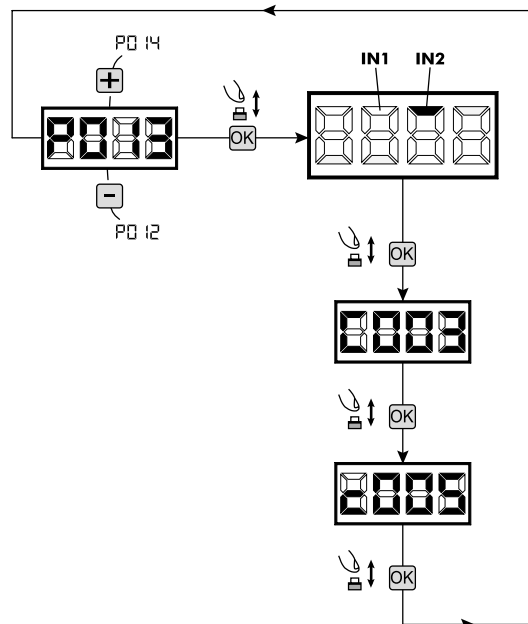
Pour accéder aux fonctions de programmation avancée de l'unité de commandes, **déconnecter le Jumper J4 de la carte électronique.** En utilisant les touches **[+]** et **[-]**, faire défiler les paramètres jusqu'au paramètre P005 et appuyer sur la touche **[+]** pendant 5 secondes (à ce stade, tous les paramètres sont visibles et modifiables).

1 Visualisation état des entrées et compteur-manceuvres

1. Faire défiler les paramètres en utilisant les touches **[+]** et **[-]** jusqu'à ce que P013 s'affiche à l'écran;
2. Accéder au paramètre en appuyant sur la touche **[OK]**;
3. L'indication « État entrées » s'affiche à l'écran (vérifier l'exactitude des données):

OPEN CONTACT
 CLOSE CONTACT

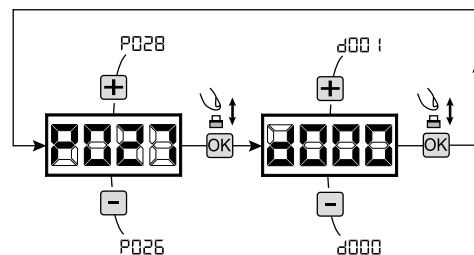
4. Appuyer à nouveau sur la touche **[OK]**;
5. L'indication « Comptage manœuvres totales » s'affiche à l'écran (* voir P064):
Ex: $[\square\square\square] = 3 \times 1000^* = 3000$ manœuvres effectuées
6. Appuyer à nouveau sur la touche **[OK]**;
7. L'indication « Comptage manœuvres entretien » s'affiche à l'écran (* voir P065):
Ex: $[\square\square\square] = 5 \times 500 = 2500$ manœuvres restant à exécuter avant la demande d'entretien ($[\square - - -]$ = comptage manœuvres entretien désactivé)
8. Appuyer à nouveau sur la touche **[OK]** pour quitter le paramètre (P013 réapparaît sur l'écran).



2 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).

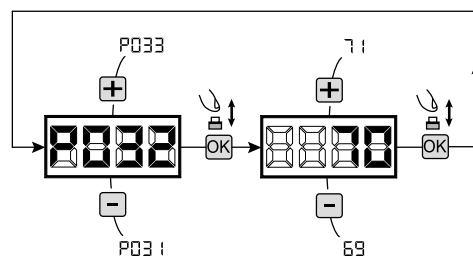
Attention: Si nécessaire varier le type de codage, et seulement si des émetteurs avec un codage différent sont déjà présentes dans la mémoire, vous devez effacer la mémoire (P004) **APRES** avoir défini le nouveau codage.



3 Modification des paramètres de fonctionnement

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

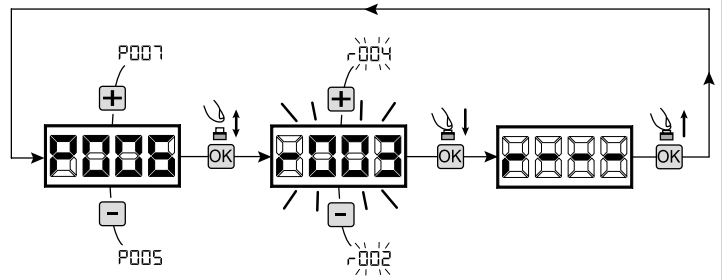
1. Parcourez avec les touches **[+]** et **[-]** jusqu'à visualiser sur le display le paramètre désiré (par ex. P032);
2. Confirmez en appuyant sur la touche **[OK]**;
3. Réglez la valeur désirée avec les touches **[+]** et **[-]**;
4. Confirmez votre choix en appuyant sur la touche **[OK]** (le display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



Consultez la table à la page 51 pour vérifier la liste complète des "Paramètres de fonctionnement".

4 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. r 003);
4. Lorsque que les symboles "r 003" clignotent, restez appuyé sur la touche **OK**;
5. Relâchez la touche **OK** dès que les symboles "r ---" deviennent fixent;
6. L'émetteur sélectionné a été effacé (l'affichage indiquera de nouveau P006).

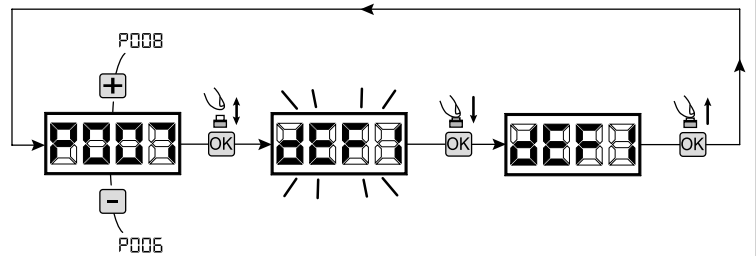


5 Restauration des paramètres par défaut

ATTENTION À la fin de la procédure, l'écran sera verrouillé avec l'indication "RPPr" clignotante, et il sera nécessaire de procéder à l'apprentissage de la course du moteur avant de pouvoir effectuer toute autre opération.

5.1 Restauration des paramètres de fonctionnement

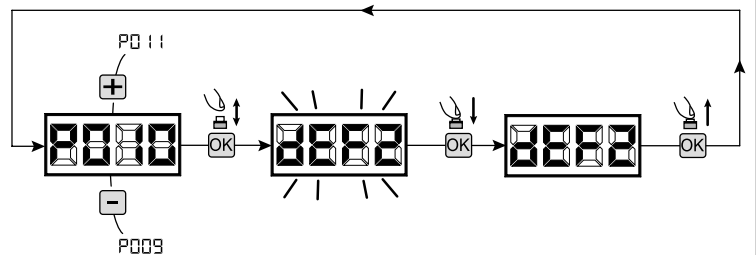
1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser le paramètre P007;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche **OK**;
3. Lorsque les initiales "dEF !" clignotent, maintenez la touche **OK**;
4. Relâcher la touche **OK** lorsque "dEF !" arrête de clignoter;
Les paramètres de défaut sont rechargés pour la configuration en cours d'utilisation exceptés les paramètres du P016 au P022 et du P076 au P098;
5. 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 centrale à nouveau et vous devez ajuster tous les paramètres de fonctionnement.

5.2 Restauration réglages "I/O" (Entrées/Sorties)

1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser le paramètre P010;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche **OK**;
3. Lorsque les initiales "dEF 2" clignotent, maintenez la touche **OK**;
4. Relâcher la touche **OK** lorsque "dEF 2" arrête de clignoter;
Les valeurs de défaut sont rechargés pour la configuration en cours d'utilisation rien que pour les paramètres du P016 au P022 et du P076 au P098;
5. Une fois la manœuvre conclue, P010 apparaîtra sur l'écran.

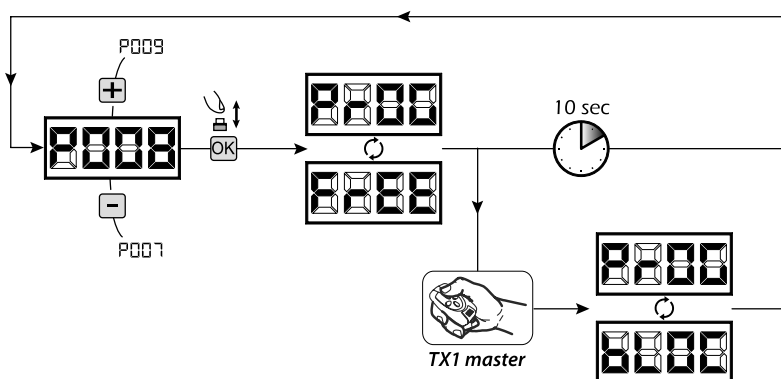


6 Blocage/Déblocage accès à la programmation

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

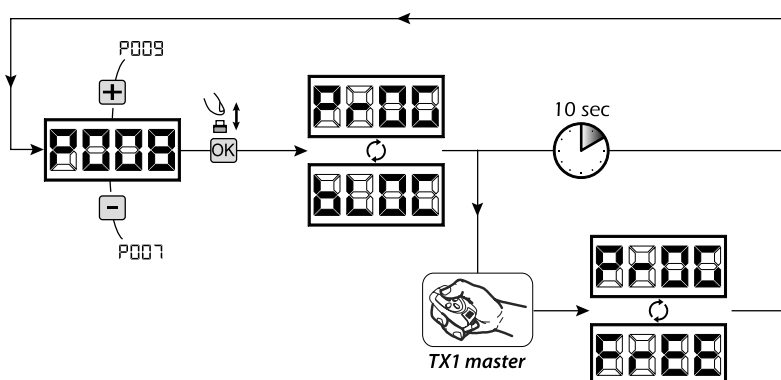
6.1 Bloc accès à la programmation

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 **P-000** / **F-EE** 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 **P-000** / **BL00** avant de retourner à la liste des paramètres;
5. L'accès à la programmation est bloqué.



6.2 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 **P-000** / **BL00** 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 **P-000** / **F-EE** avant de retourner à la liste des paramètres;
5. L'accès à la programmation est débloqué.



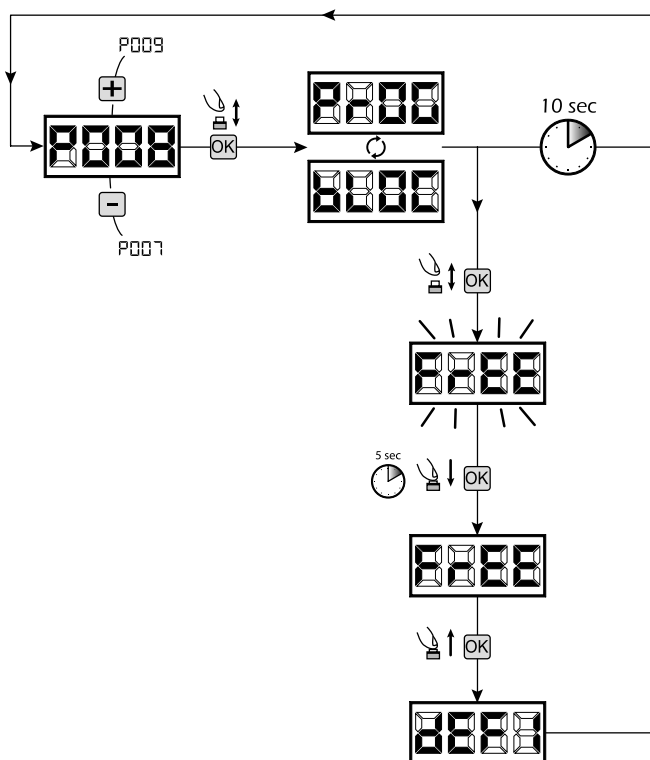
6.3 Déblocage accès à la programmation avec une réinitialisation globale

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. 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 **P-000** / **BL00**;
4. Appuyez sur la touche **OK**, l'écran affiche **F-EE** 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 **F-EE** fixe suivie par **dEF** ↓, avant de retourner à la liste des paramètres;
6. L'accès à la programmation est débloqué.



ATTENTION À la fin de la procédure, l'écran sera verrouillé avec l'indication "PPPr" clignotante, et il sera nécessaire de procéder à l'apprentissage de la course du moteur avant de pouvoir effectuer toute autre opération.

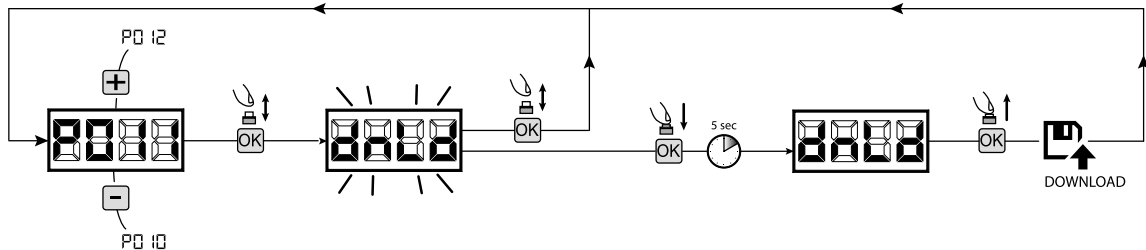
7 Déchargement / chargement mémoire données

7.1 Transfert de données sur unité de mémoire externe (DOWNLOAD)

1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser le paramètre P011;
 2. Appuyer sur la touche **OK**, les initiales "dnl d" clignotent;
 3. Appuyer à nouveau sur la touche **OK** et maintenir enfoncé pendant 5 sec (si on relâche avant la procédure est interrompue);
 4. Relâcher la touche **OK** dès que "dnl d" arrête de clignoter;
- Tous les réglages de la centrale (TYPE, paramètres, émetteurs, course moteurs, etc...) sont sauvegardés sur l'unité de mémoire externe;

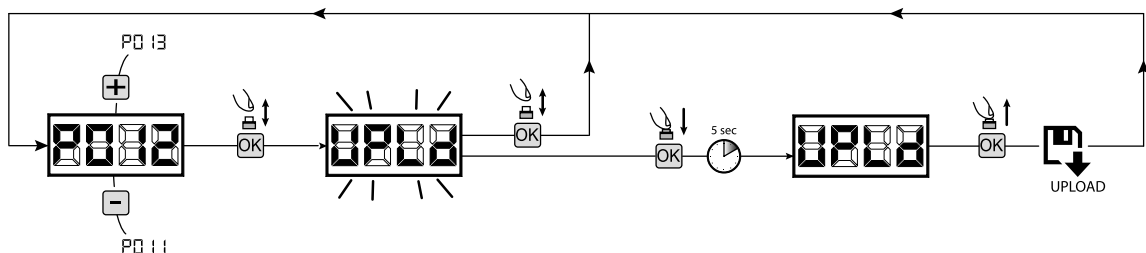
Attention: si des données sont présentes sur l'unité de mémoire externe, elles seront remplacées lors du déchargement download.

5. Une fois terminé, P011 apparaîtra à nouveau sur l'écran.



7.2 Chargement de données depuis une unité de mémoire externe (UPLOAD)

1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser le paramètre P012;
 2. Appuyer sur la touche **OK**, les initiales "uPl d" clignotent;
 3. Appuyer à nouveau sur la touche **OK** et maintenir enfoncé pendant 5 sec (si on relâche avant la procédure est interrompue);
 4. Relâcher la touche **OK** dès que "uPl d" arrête de clignoter;
- Tous les réglages (TYPE, paramètres, émetteurs, course moteurs, etc...) contenus sur l'unité de mémoire externe sont chargés sur la centrale de commande branchée;
5. Une fois terminé, P012 apparaîtra à nouveau sur l'écran.

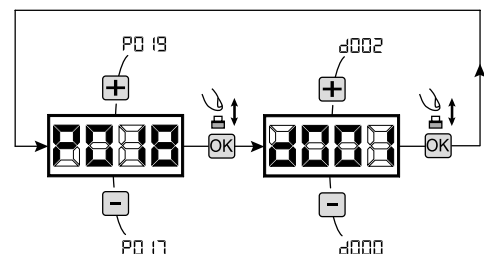


ATTENTION Si aucune unité MEMONET n'est branchée ou si le câble de connexion est débranché pendant le transfert des données, le message **ERR** s'affiche, après quoi la centrale de commande est complètement réinitialisée et "TYPE" clignote sur l'écran. Consulter les instructions de MEMONET pour restaurer le fonctionnement de l'unité de commande.

8 Configuration des entrées

Au cas où l'installation demanderait 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:
 - P018=pour INPUT 1;
 - P019=pour INPUT 2;
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 50);
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.



9 Programmation terminée

ATTENTION En fin de procédure de programmation, réinsérer le Jumper J4 jusqu'à ce que le symbole "- - -" s'affiche à l'écran, puis refermer le couvercle du boîtier électrique. L'automatisme est désormais prêt à recevoir les commandes de fonctionnement normal.

9 MESSAGES AFFICHÉS SUR LE DISPLAY

MESSAGES D'ÉTAT		
Mess.	Description	
----	Portail fermé	
⌋	Portail ouvert	
OPEN	Ouverture en course	
CLOS	Fermeture en course	
SEEP	L'armoire attend une commande après une impulsion de start, en mode de fonctionnement pas-à-pas	
STOP	L'entrée stop est intervenue ou un obstacle a été détecté avec durée d'inversion limitée (P055 > 0 ou P056 > 0)	
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 (80), 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.	
MESSAGES D'ERREUR		
Mess.	Description	Solutions possibles
ErrP	Erreur de position: La procédure de réinitialisation de la position n'est pas réussie. L'armoire de commande est en attente de commandes.	<ul style="list-style-type: none"> - 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 maximale (4min) sans s'arrêter jamais.	<ul style="list-style-type: none"> - 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.	<ul style="list-style-type: none"> - 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; Si la signalisation se répète, remplacez l'armoire de commande.
Err9	Communication avec carte de mémoire externe (NET_EXP aussi) absente/interrompue.	<ul style="list-style-type: none"> - Vérifier que le câble de branchement de la carte de mémoire externe soit correctement branché. - Lorsque un transfert de données (DOWNLOAD/UPLOAD) est en cours, vérifier qu'il ne soit pas interrompu (par exemple en débranchant la carte avant la fin du transfert). <p>Attention: l'interruption d'un UPLOAD causera un RESET totale de la centrale de commande.</p>

10 MISE EN SERVICE

La phase de mise en service est très importante afin d'assurer la sécurité maximale de l'installation, la conformité aux normes et règlements, en particulier la norme EN12445 qui établit les méthodes d'essais pour la vérification des systèmes d'automatisations de portails.

DEA System vous rappelle que toute opération d'installation, de maintenance, de nettoyage ou de réparation de toute l'installation doit être exécutée exclusivement par du personnel qualifié qui doit être responsable de tous les tests requis par le risque présent;

10.1 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";
- Effectuer des essais d'ouverture et de fermeture de la porte en vérifiant que le mouvement corresponde à celui attendu. À ce sujet, nous recommandons d'effectuer différents essais afin d'évaluer la fluidité du mouvement de la porte et détecter tout éventuel défaut de montage ou de réglage;
- 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.

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

10.2 Déverrouillage et manoeuvre manuelle

En cas de dysfonctionnements ou de manque de courant, déverrouillez le moteur (Fig. 9) et effectuez la manoeuvre manuelle du portails. La connaissance du fonctionnement du déverrouillage est très important, car en cas d'urgence le manque de rapidité d'action sur un tel dispositif peut être dangereux.

ATTENTION L'efficacité et la surêté de la manoeuvre manuelle de l'automatisation est garantie par **DEA System** seulement si l'installation a été montée correctement avec les accessoires fournis.

11 MAINTENANCE

Une bonne maintenance préventive et une inspection régulière du produit assure une durée de vie plus importante. Dans le tableau à côté vous pouvez vérifier les opérations d'inspection / entretien à programmer et qui doivent être effectuées périodiquement.

En cas de panne, vous pouvez consulter le tableau de "GUIDE DE RECHERCHE DES PANNES", pour chercher une solution au problème. Si les conseils indiqués n'apportent aucune solution, contactez **DEA System**.

TYP D'INTERVENTION	PÉRIODICITÉ
Lubrification de la chaîne et des pivots rotatifs	6 mois
Contrôle du serrage des vis	6 mois
Contrôle de la tension de la chaîne	6 mois

GUIDE DE RECHERCHE DES PANNES	
Description	Solutions possibles
Lors de l'activation de la commande d'ouverture ou de fermeture, la porte ne bouge pas et le moteur électrique du mécanisme ne démarre pas.	Le mécanisme n'est pas correctement alimenté. Vérifier les branchements, les fusibles et les conditions du câble d'alimentation et, éventuellement, procéder à leur remplacement/réparation. Si la porte ne se ferme pas, vérifier également que les cellules photo électriques fonctionnent correctement.
Lors de l'activation de la commande d'ouverture, le moteur démarre mais la porte ne bouge pas.	Vérifier que le système de déblocage du moteur est fermé (voir Fig. 9). Vérifier que le moteur ne pousse pas dans le sens contraire. Le cas échéant, ceci pourrait provenir d'un inversement de câbles.
Durant le mouvement, le mécanisme fonctionne par à-coups, est bruyant, s'arrête à mi-course ou ne part pas.	La porte ne se déplace pas librement. Débloquer le moteur et arranger les points de rotation. La puissance du motoréducteur pourrait être insuffisante par rapport aux caractéristiques de la porte. Vérifier que le modèle choisi est adapté à l'utilisation souhaitée.


FR

12 ÉLIMINATION DU PRODUIT

ADVANCE est composé par des matériaux de différents types, dont certains peuvent être recyclés (câbles électriques, plastiques, aluminium, etc..) tandis que d'autres doivent être éliminés (cartes et composants électroniques).

Procédez comme il suit:

1. Débranchez le courant;
2. Déconnectez et démontez tous les accessoires connectés. Suivez les instructions dans le sens inverse à celui décrit dans la section "Installation";
3. Retirez les composants électroniques;
4. Triez et éliminez les différentes matières en suivant scrupuleusement les règles en vigueur dans le Pays de vente.

 **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.

PAR.	PROCÉDURE	VALEURS SÉLECTIONNABLES
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 des paramètres de fonctionnement	
P008	Blocage accès à la programmation	
P009	Apprentissage des dispositifs DE@NET connectés (actuellement non utilisé)	
P010	Restauration réglages "/O/" (Entrées/Sorties)	
P011	Transfert de données sur unité de mémoire externe (DOWNLOAD)	
P012	Chargement de données depuis une unité de mémoire externe (UPLOAD)	
P013	Visualisation état des entrées et compteur-manceuvres	
P014	Non utilisé	
P015	Non utilisé	

PAR.	DESCRIPTION PARAMÈTRE	VALEURS SÉLECTIONNABLES	VALEURS DE DEFAULT	
				24V
P016	Sélection type entrée INPUT_3	<ul style="list-style-type: none"> • 000: IN3 type=contact; disponible • 001: IN3 type=résistance constante 8K2 		000
P017	Non utilisé	<ul style="list-style-type: none"> • 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 (sortie 2 configurable. Voir P062) • 008: PHOTO 1 (photocellule 1) • 009: PHOTO 2 (photocellule 2) • 010: SAFETY 1 (barre palpeuse 1) • 011: STOP (bloc) • 012: FCA1 (fins de course ouverture Mot1) • 013: Pas Disponible • 014: FCC1 (fins de course fermeture Mot1) • 015: Pas Disponible • 016: SAFETY 2 (barre palpeuse 2) • 017: Pas Disponible • 018: Pas Disponible • 019: AUX_IN (sortie 1 configurable. Voir P066) 	/	/
P018	Sélection fonctionnement INPUT_1		IN1	001
P019	Sélection fonctionnement INPUT_2		IN2	008
P020	Non utilisé		/	/
P021	Non utilisé		/	/
P022	Non utilisé		/	/

		24V			
PARAMÈTRES DE CONFIGURATION ENTRÉES	P023	Attribution CANAL 1 émetteurs	<ul style="list-style-type: none"> • 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 (sortie 2 configurable. Voir P062) • 008: AUX_IN (sortie 1 configurable. Voir P066) 	CH1	001
	P024	Attribution CANAL 2 émetteurs		CH2	000
	P025	Attribution CANAL 3 émetteurs		CH3	000
	P026	Attribution CANAL 4 émetteurs		CH4	000
PARAMÈTRES DE CONFIGURATION MOTEURS	P027	Sélection type de codage du récepteur (correspondant à votre émetteur)	<ul style="list-style-type: none"> • 000: HCS fix-code • 001: HCS rolling-code • 002: Dip-switch 		000
	P028	Sélection du type de moteurs	• 000: ADVANCE		000
	P029	Non utilisé			/
	P030	Non utilisé			/
	P031	Régulation vitesse moteurs pendant le ralentissement en ouverture	<p>Attention: en modifiant les valeurs de ces paramètres, en quittant le mode de programmation, un nouvel apprentissage de la course du moteur sera demandé.</p>	15%tot.....100%tot	050
	P032	Régulation vitesse moteurs pendant la course en ouverture		15%tot.....100%tot	100
	P033	Régulation vitesse moteurs pendant la course en fermeture		15%tot.....100%tot	100
	P034	Régulation vitesse moteurs pendant le ralentissement en fermeture		15%tot.....100%tot	050
	P035	Régulation durée ralentissement en ouverture		0%tot.....80%tot	020
	P036	Régulation durée ralentissement en fermeture	0%tot.....80%tot	020	
P037	Régulation force moteur 1 en ouverture (si = 100% détection obstacle désactivé)		1%tot.....100%tot	050	
P038	Régulation force moteur 1 en fermeture (si = 100% détection obstacle désactivé)		1%tot.....100%tot	050	
P039	Non utilisé			/	
P040	Non utilisé			/	
PARAMÈTRES DE FONCTIONNEMENT	P041	Régulation temps fermeture automatique (si = 0 fermeture automatique désactivée)	Osec.....255sec		000
	P042	Régulation temps fermeture automatique piétons (si = 0 fermeture automatique piétons désactivée)	Osec.....255sec		000
	P043	Régulation durée course piétons	5%tot.....50%tot		030
	P044	Régulation temps de preclignotement	Osec.....10sec		000
	P045	Non utilisé			/
	P046	Non utilisé			/

		24V
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	<ul style="list-style-type: none"> 000 : désactivé 001 : actif uniquement en ouverture 002 : actif en ouverture et en fermeture automatique
P048	Non utilisé	/
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 démarrer le moteur dans le sens inverse).	<ul style="list-style-type: none"> 000: "inversion" 001: "pas-à-pas"
P050	FOTO 1 Fonctionnement entrée PHOTO: si=0 photocellule active en fermeture et avant chaque démarrage; 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).	<ul style="list-style-type: none"> 000: photocellule active en fermeture et avant chaque démarrage 001: photocellules toujours habilitées 002: photocellules habilitées seulement en fermeture 003: comme 000, mais avec "ferme immédiatement" habilité 004: comme 001, mais avec "ferme immédiatement" habilité 005: Comme 002, mais avec "ferme immédiatement" habilité
P051	FOTO 2 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 2 sec.	002
P052	Fonctionnement du contact disponible: Si>1, "lumière de courtoisie" (sortie ON pendant chaque mouvement, OFF quand le moteur s'arrête, après le retard établit).	030
P053	Non utilisé	/
P054	Fonction "démarrage progressif": les moteurs accélèrent progressivement jusqu'à atteindre la vitesse sélectionnée, en évitant des démarrages brusques.	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.	001
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
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
P058	Réglage durée force secondaire en fermeture : règle la durée de la dernière partie de la course pendant laquelle la valeur de la force est gérée séparément par le P060. La valeur programmée indique le nombre de tours du rotor.	050
P059	Réglage de la marge butée en fermeture : règle la durée de la dernière partie de la course pendant laquelle un obstacle est interprété comme une butée en bloquant le moteur sans effectuer l'inversion. La valeur programmée indique le nombre de tours du rotor.	030
P060	Réglage force secondaire en fermeture : règle la force moteur en fermeture dans la dernière partie de la course définie par le paramètre P058.	050
P061	Fonction "Energy saving (économie d'énergie)": Si1=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
P062	Sélection fonctionnement OUTPUT_2 : Si=0 Sortie " boost " pour alimentation de la serrure électrique, art. 110, Si=1 Sortie voyant allumé (pour les voyants avec circuit interne clignotant), Si=2 Sortie voyant clignotant, Si=3 Voyant porte ouverte allumé* (sortie toujours ON lorsque la porte est ouverte, OFF en fin de fermeture), Si=4 Voyant porte ouverte clignotant* (sortie avec clignotement lent durant l'ouverture et rapide durant la fermeture, toujours ON avec porte ouverte, toujours OFF uniquement après une manoeuvre de fermeture), Si=5 Éclairage de courtoisie* (sortie ON durant chaque mouvement, Off lorsque le moteur s'arrête, après le délai configuré), Si=6 Sortie 24V pour serrure électrique en mode fixe, Si=7 Sortie 24V pour serrure électrique en mode inversée, Si=8 Sortie pour alimentation accessoires, Si=9 Sortie 24V commandé par l'entrée ELOCK_IN en mode pulsé, Si=10 Sortie 24V commandée par l'entrée ELOCK_IN en mode bistable, Si>10 Sortie 24V commandée par l'entrée ELOCK_IN en mode temporisé (la valeur de consigne indique le délai d'extinction en secondes). Attention! Si P062 = 8, le fonctionnement de la sortie est déterminé par le comportement configuré aux paramètres P061 (Économie d'énergie) et P071 (Autotest dispositifs de sécurité).	004

PARAMÈTRES DE FONCTIONNEMENT

		24V
P053	Non utilisé	
P054	Multiplicateur compteur manœuvres: il multiplie le nombre des manœuvres suite à la mise à jour du compteur opérations totales. Pour indiquer la nécessité d'entretien supplémentaire, se reporter à la section "Visualisation de l'état des entrées et compteur-manœuvres.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: "x100 • 001: "x1000 • 002: "x10000 • 003: "x100000
P055	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".	<ul style="list-style-type: none"> • 000: "Demande de maintenance: déshabilitété • >000: "Nombre de manœuvres (x 500) pour demande de maintenance (1.....255)
P056	Sélection fonctionnement OUTPUT_1 : Si=1 Sortie voyant allumé (pour les voyants avec circuit interne clignotant), Si=2 Sortie voyant clignotant, Si=3 Voyant porte ouverte allumé* (sortie toujours ON lorsque la porte est ouverte, OFF en fin de fermeture), Si=4 Voyant porte ouverte clignotant* (sortie avec clignotement lent durant l'ouverture et rapide durant la fermeture, toujours ON avec porte ouverte, toujours OFF uniquement après une manœuvre de fermeture), Si=5 Éclairage de courtoisie*, (sortie ON durant chaque mouvement. Off lorsque le moteur s'arrête, après le délai configuré), Si=6 Sortie 24V pour serrure électrique en mode fixe, Si=7 Sortie 24V pour serrure électrique en mode inversée, Si=8 Sortie pour alimentation accessoires, Si=9 Sortie 24V commandé par l'entrée AUX_IN en mode pulsé, Si=10 Sortie 24V commandée par l'entrée AUX_IN en mode bistable, Si>10 Sortie 24V commandée par l'entrée AUX_IN en mode temporisé (la valeur de consigne indique le délai d'extinction en secondes). Attention: Si P066 = 8, le fonctionnement de la sortie est déterminé par le comportement configuré aux paramètres P061 (Économie d'énergie) et P071 (Autotest dispositifs de sécurité).	<ul style="list-style-type: none"> • 001: "Sortie voyant allumé • 002: "Sortie voyant clignotant • 003: "Voyant porte ouverte allumé • 004: "Voyant porte ouverte clignotant • 005: "Éclairage de courtoisie (ritardo spegnimento impostabile da P052) • 006: "Sortie serrure électrique fixe 24V == max 5W • 007: "Sortie serrure électrique inversée 24V == max 5W • 008: "Sortie alimentation accessoires 24V == max 5W • 009: "Sortie pulsé 24V == max 5W • 010: "Sortie bistable 24V == max 5W • >010: "Sortie temporisé 24V == max 5W (1.1sec.....255sec)
P057	SAFETY 1	<ul style="list-style-type: none"> • 000: "barre palpeuse toujours activée • 001: "barre palpeuse active seulement en fermeture • 002: "barre palpeuse active seulement en fermeture et avant chaque démarrage • 003: "barre palpeuse active seulement en ouverture • 004: "barre palpeuse active seulement en ouverture et avant chaque démarrage
P058	SAFETY 2	
P059	Non utilisé	/
P060	Réglage de la durée de la puissance maximale au démarrage Attention: Si "démarrage progressif lent" activé, le réglage de la durée de la puissance au démarrage est désactivée indépendamment de la valeur dans le paramètre P070.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: "durée de la puissance au démarrage désactivée (durée de la puissance au démarrage au niveau minimum) • 00X: "durée de la puissance au démarrage jusqu'à 1.5 sec (X*6ms) (1.....255)
P061	Autotest sécurités: si=0 sortie 24V sans autotest; si=1 sortie 24V pour sécurités avec autotest (désactive la sortie et vérifie l'ouverture du contact avant chaque manœuvre). Attention: pour le fonctionnement autotest, tous les dispositifs de sécurité doivent être branchés à la sortie configurable 24V (6-7 pour OUTPUT_1) (13-14 pour OUTPUT_2) avec P062 et/ou P066 = 8, et alignées avant la manœuvre d'apprentissage de la course (P003).	<ul style="list-style-type: none"> • 000: "alimentation réseau (autotest sécurités désactivé) • 001: "autotest sécurités activé
P062	Non utilisé	/
P063	Non utilisé	/
P064	Non utilisé	/
P065	Non utilisé	/

PARAMÈTRES DE FONCTIONNEMENT

ADVANCE

**Elektromechanischer Antrieb
für Sektionaltore**
Bedienungsanleitung und Hinweise

Inhaltsverzeichnis

1	Zusammenfassung der Hinweise	55	8	Erweiterte Programmierung	62
2	Produktbeschreibung	56	9	Displaymeldungen	66
3	Technische Daten	56	10	Inbetriebnahme	66
4	Installation und Montage	57	11	Wartung	67
5	Elektrische Anschlüsse	58	12	Entsorgung des Produkts	67
6	Basisfunktionen	58			
7	Standardprogrammierung	60			

Produktkonformität

DEA System garantiert die Konformität des Produkts mit den EU-Richtlinien 2006/42/EG „Maschinensicherheit“, 2004/108/EG „Elektromagnetische Verträglichkeit“ und 2006/95/EG „Niederspannungsgeräte“: siehe Einbauerklärung.

1 ZUSAMMENFASSUNG DER HINWEISE

Aufmerksam lesen: Die Missachtung der folgenden Hinweise kann Gefahrensituationen verursachen.

⚠ ACHTUNG DER EINSATZ DES PRODUKTS UNTER NICHT VOM HERSTELLER VORGEGEHENEN BEDINGUNGEN KANN ZU GEFAHRENSITUATIONEN FÜHREN; DIE VON DER VORLIEGENDEN ANLEITUNG VORGEGEHENEN BEDINGUNGEN BEACHTEN.

⚠ ACHTUNG **DEA** SYSTEM WEIST DARAUF HIN, DASS ALLE VORRICHTUNGEN UND MATERIALIEN DES KOMPLETTEN SCHLISSSYSTEMS IM EINKLANG MIT DEN EU-RICHTLINIEN 2006/42/EG (MASCHINENRICHTLINIE), 2004/108/EG (ELEKTROMAGNETISCHE VERTRÄGLICHKEIT), 2006/95/EG (NIEDERSPANNUNGSGERÄTE) GEWÄHLT, BEREITGESTELLT UND INSTALLIERT WERDEN MÜSSEN. FÜR ALLE NICHT-EU-LÄNDER WIRD EMPFOHLEN, FÜR EIN AUSREICHENDES SICHERHEITSNIVEAU NICHT NUR DIE GELTENDEN NATIONALEN RICHTLINIEN, SONDERN AUCH DIE VON DEN OBEN GENANNTE RICHTLINIEN VORGEGEHENEN BESTIMMUNGEN ZU BEACHTEN.

⚠ ACHTUNG AUF KEINEN FALL DAS PRODUKT IN EXPLOSIONSGEFÄHRDETEN BEREICHEN ODER UMGEBUNGEN MIT POTENTIELL AGGRESSIVEN UND FÜR DAS PRODUKT SCHÄDLICHEN SUBSTANZEN VERWENDEN.

⚠ ACHTUNG UM EINE ANGEMESSENE ELEKTRISCHE SICHERHEIT ZU GEWÄHRLEISTEN, MUSS EINE STRENG GETRENNTE LEITUNGSFÜHRUNG EINGEHALTEN WERDEN (MINDESTENS 4 MM OHNE ODER 1 MM, MIT ISOLIERTEN LEITERN) ZWISCHEN DEM 230V ~ VERSORGENSKABEL UND DEN SICHERHEITS-KLEINSPANNUNGSKABELN (MOTORENVERSORGUNG, STEUERUNGEN, ELEKTROSCHLOSS, ANTENNE, VERSORGUNG HILFSVORRICHTUNGEN) UND MIT EINER ANGEMESSENEN ZUGSENTLASTUNG VERSEHEN.

⚠ ACHTUNG INSTALLATIONS-, WARTUNGS-, REINIGUNGS- ODER REPARATURARBEITEN DER GESAMTEN ANLAGE DÜRFEN NUR VON FACHPERSONAL VORGENOMMEN WERDEN. IMMER IM STROMLOSEN ZUSTAND VORGEHEN UND STRENG DIE GELTENDEN ÖRTLICHEN RICHTLINIEN FÜR ELEKTRISCHE ANLAGEN EINHALTEN.

⚠ ACHTUNG DURCH VERWENDUNG VON ERSATZTEILEN, DIE NICHT VON **DEA** SYSTEM ANGEGBEN SIND BZW. FALSCHEN WIEDERZUSAMMENBAU KÖNNEN PERSONEN, TIERE GEFÄHRDET ODER GEGENSTÄNDE BESCHÄDIGT WERDEN; ZUDEM KÖNNEN DADURCH PRODUKTDEFEKTE VERURSACHT WERDEN. IMMER DIE VON **DEA** SYSTEM ANGEGBENEN TEILE VERWENDEN UND DIE MONTAGEANLEITUNGEN BEFOLGEN.

⚠ ACHTUNG BEI UNTERSCHÄTZUNG DER STOSSKRÄFTE KÖNNEN SCHÄDEN AN PERSONEN, TIEREN UND GEGENSTÄNDEN VERURSACHT WERDEN. **DEA** SYSTEM WEIST DARAUF HIN, DASS DER INSTALLATIONSFACHMANN PRÜFEN MUSS, DASS DIE KRAFTABSCHALTUNG, DIE GEMÄSS NORM EN 12445 GEMESSEN WERDEN, TATSÄCHLICH UNTER DEN VON NORM EN12453 VORGEGEHENEN GRENZWERTEN LIEGEN.

⚠ ACHTUNG DIE KONFORMITÄT DES EINGEBAUTEN HINDERNISERKENNUNGSSYSTEMS MIT DEN ANFORDERUNGEN DER NORM EN12453 IST NUR GEWÄHRLEISTET, WENN MOTOREN MIT ENCODER VERWENDET WERDEN.

⚠ ACHTUNG EVENTUELLE EXTERNE SICHERHEITSVORRICHTUNGEN, DIE FÜR DIE EINHALTUNG DER GRENZWERTE DER STOSSKRÄFTE VORGEGEHEN SIND, MÜSSEN DER NORM EN12978 ENTSPRECHEN.

⚠ ACHTUNG IM EINKLANG MIT DER EU-RICHTLINIE 2002/96/EG ÜBER ELEKTRO- UND ELEKTRONIK-GERÄTE (RAEE), DARF DIESES ELEKTROGERÄT NICHT MIT DEM NORMALEN HAUSMÜLL ENTSORGT WERDEN. BITTE BRINGEN SIE DAS PRODUKT FÜR DIE ENTSPRECHENDE ENTSORGUNG ZU EINER LOKALEN GEMEINDE-SAMMELSTELLE.

2 PRODUKTBESCHREIBUNG

2.1 Modelle und Verpackungsinhalt

ADVANCE ist die Bezeichnung für eine Reihe von elektromechanischen 24V - Antrieben für die Automatisierung von Federschwing- und Sektionaltore. Für alle motorbetriebenen Modelle ist der Einsatz von Steuereinheiten (Baureihe NET) vorgesehen, die Hindernisserkennung, eingebauten 433 Mhz-Funkempfänger sowie Einstellung der Öffnungs-, Schließ- und Verlangsamungsgeschwindigkeit bieten.

Die Modelle ADVANCE sind vor allem für den Einsatz im Wohnhausbereich mit (voraussichtlich) mäßig intensivem und sehr intensivem Betrieb des Automatiksystems bestimmt.

Geeignetes Zubehör ist in der Tabelle "PRODUKTZUBEHÖR" aufgeführt. (S. 150).

ADVANCE besteht vorwiegend aus einem mechanischen Antrieb, der ein Ritzel dreht, das die Bewegung über eine Kette direkt an den Türantrieb überträgt und so die Bewegung ermöglicht.

Kontrollieren Sie den „Verpackungsinhalt“ (Abb. 1) und vergleichen Sie diesen mit Ihrem Produkt, da dies beim Zusammenbau hilfreich sein kann.

2.2 Transport

ADVANCE wird immer in Kartons verpackt geliefert, durch die das Produkt entsprechend geschützt ist; beachten Sie trotzdem etwaige Lager- und Handhabungshinweise auf dem Karton.

3 TECHNISCHE DATEN

BETREIBER

	ADVANCE
Versorgungsspannung Motor (V)	24 V ===
Leistungsaufnahme (W)	120
Schubkraft (N)	500
Arbeitszyklen	20 Bedienungen/Stunde
Max. Anzahl der Bedienungen pro 24 Stunden	60
Betriebsgrenztemperaturen (°C)	-20÷50 °C
Öffnungsdauer 90° (m/min)	5,3
Produktgewicht mit Verpackung (kg)	13
Schutzart	IP20

STEUERPLATINE

	NET724N
Netzspannung (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)
Nennleistung Transformator (VA)	80 VA (230/22V)
Sicherung F1 (A)	T1A 250V (verzögern)
Motorenausgang 24V	max 5 W
Ausgang Zubehör	24 V === max 200mA
Ausgang 1 konfigurierbar	24 V === max 5 W
Ausgang 2 konfigurierbar	24 V === max 5 W
Frequenz Funkempfänger	433,92 MHz
Kodierart Funksteuerungen	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch
Max. Anz. verwalteter Handsender	100

4 INSTALLATION UND MONTAGE

4.1 Für einen optimalen Einbau des Produkts ist Folgendes zu beachten:

- Sicherstellen, dass die Tür solide und für die Motorisierung gedacht ist.
- Sicherstellen, dass die Tür bei ihrer Bewegung keine Reibungsstellen aufweist.
- Prüfen, dass die Tür gut ausbalanciert ist. Wenn nötig die Balancierung nachstellen.
- Prüfen, ob der Platzbedarf des Antriebes/Deckenschiene (Abb. 2) mit dem gewählten Einbaubereich kompatibel ist.
- In der Nähe des Steuerungsgehäuse eine abgesicherte 230 V - Steckdose anbringen lassen.

4.2 Sobald die genannten Anforderungen festgesetzt und erfüllt sind, die Montage vornehmen:

MOTORINSTALLATION

Achtung: Die Montage der Deckenschiene von ADVANCE ist so gedacht, dass der Elektromotor torseitig montiert wird. So sind die Verkabelung und Verlegung der Kabelkanäle vereinfacht. Dennoch ist auch eine „traditionelle“ Montage mit Elektromotor gegen die Raummitte, ohne besondere Maßnahmen möglich.

- (Abb. 4) Die Deckenschiene (1) mit der Antriebseinheit (2) verbinden indem die Motorwelle in das Antriebsritzel eingesetzt wird und mit den mitgelieferten Schrauben und Muttern befestigen;

Achtung: Bei einsetzen der Motorwelle darauf achten, dass die kleine Passfeder richtig in ihrem Sitz liegt. Tip: eventuell mit ein wenig Fett die Passfeder in seine Position halten.

- (Abb. 3) Die 4 Befestigungsbügel für die Deckenmontage (3) anbringen (die Bügel so einstellen, dass die Laufschiene nach der Befestigung an der Decke absolut horizontal liegt). Den überschüssigen Teil abtrennen.
- (Abb. 3) Den Befestigungswinkel (4) an die Deckenschiene (1) montieren. Jetzt die Schiene wie in (Abb. 5) mit untergrundgerechten Schrauben oder Dübel an die Wand (Sturz) befestigen und dabei die angegebenen Distanzen in Abb. 5, beachten;
- Den hinteren Teil der Laufschiene an die Decke anheben, die Befestigungspunkte anzeichnen und sie danach auch wieder mit angemessenen Schrauben oder Dübel an die Decke befestigen.
- Den Schleppebel (5) im (Abb.4) am Fahrschlitten (6) befestigen.
- Den Fahrschlitten entriegeln und ihn bis zum Tor hinschieben.
- Den Schleppebel an der Toroberkante des Tores mit angemessenen Schrauben befestigen;
- Den Antriebshebel an der Oberseite der zu bewegenden Tür mit dem Material/der Oberfläche entsprechendem Werkzeug fixieren;

Achtung: Beachten Sie (Abb. 5) das der Winkel zwischen Laufschiene und Schleppebel, nicht grösser als 30° beträgt.

- Sollte sich die Kette lockern, die Mutter am Spanner anziehen und die Spannung nicht zu streng regulieren (Abb. 7). Nach der Regulierung die Gegenmutter blockieren.

MONTAGE DES STEUERGEHÄUSE (Abb. 6)

- Das Steuergehäuse an der Wand in einer Höhe von mindestens 1,5 m mit der Grundfläche angemessene Schrauben, befestigen.
- Eine Rohr- oder Kabelkanalverbindung zwischen Steuerung und Elektromotor des Antriebes ADVANCE vorsehen, damit die Verkabelung erstellt werden kann.
- Die Steuerung mit einem mehradrigen Kabel an den Motor anschließen (nicht mitgeliefert).

4.3 Einstellen der mechanischen Anschläge (Abb. 8)

Alle ADVANCE-Modelle sind mit mechanischen Anschlägen versehen, die vor dem Lernenlaufes des Antriebes eingestellt werden **MÜSSEN**. Um die Einstellung vorzunehmen, wie folgt vorgehen.

Die Befestigungsschrauben der Anschläge lockern so das sie nicht herunterfallen; das Tor entriegeln und manuell in die komplette Öffnungsposition bringen; schiebe Sie jetzt den Anschlag ganz gegen den Fahrschlitten und ziehen Sie die Befestigungsschrauben gut an. Den gleichen Vorgang jetzt für die Schließposition wiederholen und danach das Tor wieder verriegeln.

Achtung: Regelmäßig prüfen, dass die Befestigungsschrauben gut angezogen sind, um Betriebsstörungen zu vermeiden.

4.4 Entriegelung des Sektionaltorantriebes

Alle ADVANCE-Modelle sind mit einer Entriegelungsvorrichtung versehen, die aktiviert wird, indem der in (Abb. 9) gezeigte Griff nach unten gezogen wird; jetzt kann sich das Tor, sofern keine anderen Hindernisse vorliegen, frei bewegen. Um die Betriebsbedingungen des Antriebes wiederherzustellen, den Griff nach oben drücken und **manuell das Tor bewegen, bis der Fahrschlitten wieder in den Mittnehmer einrastet.**

5 ELEKTRISCHE ANSCHLÜSSE

Der Elektroanschluss wie in „Tabelle 1“ und den nachfolgenden Anschlussplan vornehmen.

ACHTUNG Um eine angemessene elektrische Sicherheit zu gewährleisten, muss eine streng getrennte Leitungsführung eingehalten werden (mindestens 4 mm ohne oder 1 mm, mit isolierten Leitern) zwischen dem 230V ~ Versorgungskabel und den Sicherheits-Kleinspannungskabeln (Motorenversorgung (24V), Steuerungen, Elektroschloss, Antenne, Versorgung Hilfsvorrichtungen) und mit einer angemessenen Zugentlastung versehen.

ACHTUNG Den Anschluss an das 230 V ~ ± 10% 50 Hz Netz mit einem allpoligen Schalter oder einer anderen Vorrichtung vornehmen, durch die eine allpolige Netzunterbrechung bei einem Öffnungsabstand der Kontakte von 3 mm gewährleistet wird.

Tabelle 1 “Anschluss an die Klemmleisten”

1-2-3		Ausgang Encoder Motor 1	
4-5		Ausgang Motor 1	
6-7		Ausgang 1, 24V === max 5W konfigurierbar (siehe P066 für die Funktionsauswahl)	
		6 (+)	
8-10		8 - N.O.	Input 1 START. Bei Auslösung wird eine Öffnung oder Schließung des Motors bewirkt. Kann im „Umkehrmodus“ (P049=0) oder „Schrittmodus“ (P049=1) funktionieren.
		10 - Com	
9-10		9 - N.C.	Input 2 PHOTO 1. Falls aktiviert (siehe P050 in der Parametertabelle), löst die Unterbrechung des PHOTO 1 - Eingangs Folgendes aus: die Bewegungsumkehr (während des Schließens), den Halt der Bewegung (während des Öffnens), Startverhinderung (bei geschlossenem Tor). Wenn nicht verwendet, diesen überbrücken.
		10 - Com	
11-12		Ausgang Stromversorgung Zubehör 24 V === max 200mA	
		11 (-)	
13-14		Ausgang 2, 24V === max 5W konfigurierbar (siehe P062 für die Funktionsauswahl)	
		13 (+)	
15		Eingang Antennensignal	
16		Eingang Antennenabschirmung	
CON 1		Anschluss Erdung	
CON 2	22V~	Stromversorgung 22 V ~ von Transformator	
CON 3		Ausgang für Hilfslicht	
J4 (Jumper)		Jumper Auswahl Betriebsmodus: <ul style="list-style-type: none"> (geschlossen) = Normalbetrieb; (offen) = Programmiermodus 	

Sollten aufgrund der Installation, andere bzw. zusätzliche Ansteuerungen notwendig sein, kann jeder Eingang für den gewünschten Betrieb konfiguriert werden.
Es wird auf das Kapitel „Erweiterte Programmierung“ verwiesen.


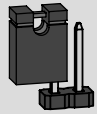
6 BASISFUNKTIONEN

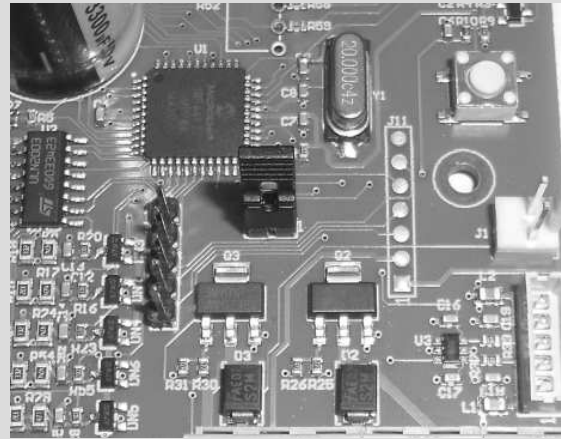
Nach der Motorinstallation, den Stromanschlüssen und Einstellungen kann die Tür direkt mit den Tasten am Schaltgehäuse gesteuert werden.

Display	Taste	Beschreibung
OPEN		Wenn gedrückt, wird das Tor geöffnet.
STOP		Wenn gedrückt, wird die Bewegung gestoppt.
CLOS		Wenn gedrückt, wird das Tor geschlossen.

7 STANDARDPROGRAMMIERUNG

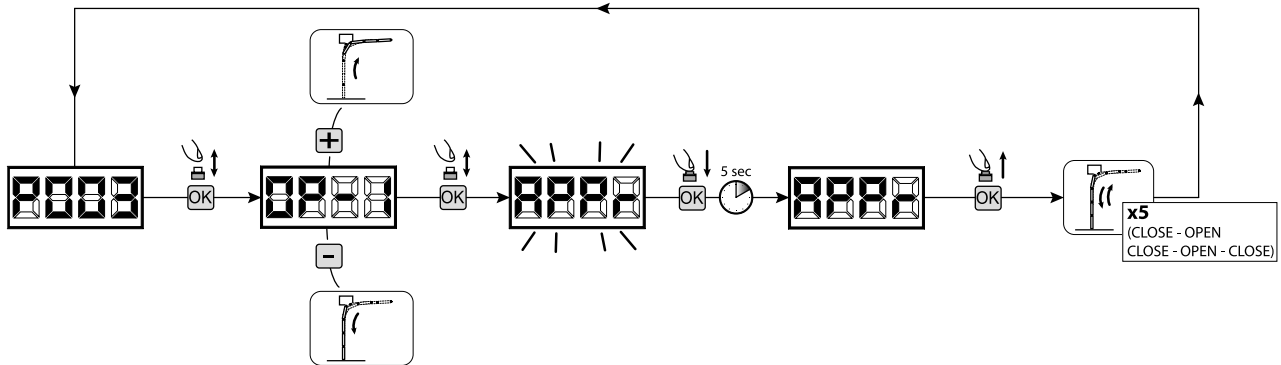
Um die Programmierung der Steuerung vorzunehmen, **den Deckel des Steuergehäuses abnehmen und den Jumper J4 öffnen.**

	Jumper J4 CLOSE	NORMALBETRIEB
	Jumper J4 OPEN	PROGRAMMIERMODUS



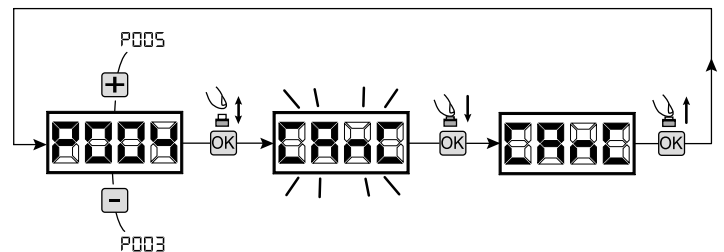
1 Wegstreckenerfassung

1. Die Parameter mit den Tasten **+** und **-** durchlaufen, bis auf dem Display P003 angezeigt wird;
2. Den Parameter durch Betätigen der **OK**-Taste aufrufen;
3. Bei blinkender Meldung "**OP - I**" prüfen, ob sich die Tür bei Druck der Tasten **+** (**ÖFFNEN**) und **-** (**SCHLIESSEN**);
Sollte das nicht der Fall sein, die Stromversorgung unterbrechen, nur den Motoranschluss vertauschen und den Vorgang wiederholen.
4. Nach Drücken der **OK**-Taste zeigt das Display die blinkende Meldung "**RRP r**" an;
5. Erneut die **OK**-Taste drücken und loslassen, sobald die Schrift "**RRP r**" fest leuchtet. Jetzt beginnt mit langsamer Geschwindigkeit eine automatische Anschlagsuche zuerst in ZU danach in AUF, um die Strecke einzulernen, es folgt mit Normalgeschwindigkeit eine komplette Schließung und Öffnung, um den notwendigen Kraftverlauf zu bestimmen.
6. Mit einem letzten Vorgang wird die Tür wieder geschlossen und danach erscheint auf dem Display erneut P003.



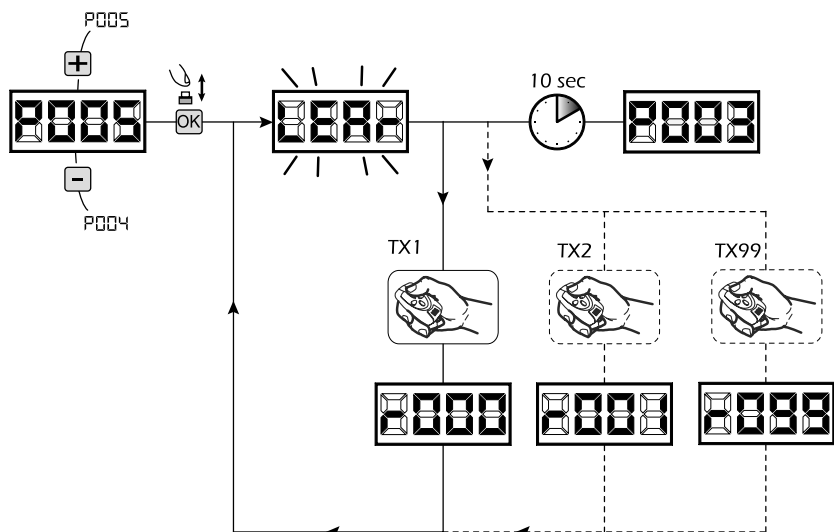
2 Löschen des gesamten Funkempfängers

1. Die Parameter mit den Tasten **+** und **-** durchlaufen, bis auf dem Display P004 angezeigt wird;
2. Den Parameter durch Betätigen der **OK**-Taste aufrufen;
3. Bei blinkender Meldung "**FR**" die **OK**-Taste gedrückt halten;
4. Die **OK**-Taste loslassen, sobald die Meldung "**FR**" zu blinken aufhört;
5. Alle gespeicherten Handsender wurden gelöscht (auf dem Display erscheint wieder P004).



3 Handsender einlernen

1. Die Parameter mit den Tasten \oplus und \ominus durchlaufen, bis auf dem Display P005 angezeigt wird;
2. Den Parameter durch Betätigen der OK -Taste aufrufen;
3. Bei der Anzeige "L E R" eine Taste des einzulernenden Handsender, drücken;
4. Auf dem Display erscheint der Speicherplatz des soeben eingelernten Handsenders und gleich danach wieder "L E R";
5. Den Vorgang ab Punkt 3 wiederholen, falls weitere Handsender gespeichert werden sollen;
6. Um den Speichervorgang zu beenden, 10 Sek. warten, bis auf dem Display die Meldung "P003" erscheint.



Achtung: Bei Handsendern (TR) mit Rolling-Code Kodierung kann der Empfänger in Lernmodus gesetzt werden, indem die versteckte Taste eines bereits vorher eingelernten Handsenders, betätigt wird.

Achtung: Bei personalisierten Handsendern kann nach dem Aufruf von P005 das Einlernen des ersten Handsender nur über die versteckte Taste vorgenommen werden. Danach können nur Handsender mit der gleichen Kodierungsart eingelernt werden (mit dem üblichen Verfahren), es sei denn, es wurde ein Reset des Empfängers durchgeführt (P004).

4 Programmierung beenden

ACHTUNG Am Ende der Programmierung **den Jumper J4 wieder einsetzen, bis auf dem Display das Symbol „- - -“** erscheint und den Deckel des Steuerungsgehäuses wieder schließen. Jetzt ist der Sektionaltorantrieb wieder für den Normalbetrieb bereit.

Um eventuelle Maßnahmen der „Erweiterten Programmierung“ (Bearbeiten der Parameter, Sperre/Freigabe der Programmierung, Konfigurierung der Eingänge usw.) vorzunehmen, auf Seite 62 fortfahren.

8 ERWEITERTE PROGRAMMIERUNG

Nachfolgend werden einige Programmiervorgänge wie; Speicherverwaltung des Funkempfängers, Funktionsänderung der Eingänge, Programmiersperre usw., beschrieben.

Um die erweiterten Programmierfunktionen der Steuerung aufzurufen, **den Jumper J4 aus der Karte entfernen**. Mit den Tasten **+** und **-** auf P005 gehen und die Taste **+** 5 Sekunden lang gedrückt halten (jetzt sind alle Parameter zu sehen und können geändert werden).

1 Zustandanzeige Eingänge und Zykluszähler

1. Die Parameter mit den Tasten **+** und **-** durchlaufen, bis auf dem Display P013 angezeigt wird;
2. Den Parameter durch Betätigen der **OK**-Taste aufrufen;
3. Auf dem Display wird der „Status Eingänge“ angezeigt (auf Richtigkeit prüfen):

OPEN CONTACT
 CLOSE CONTACT

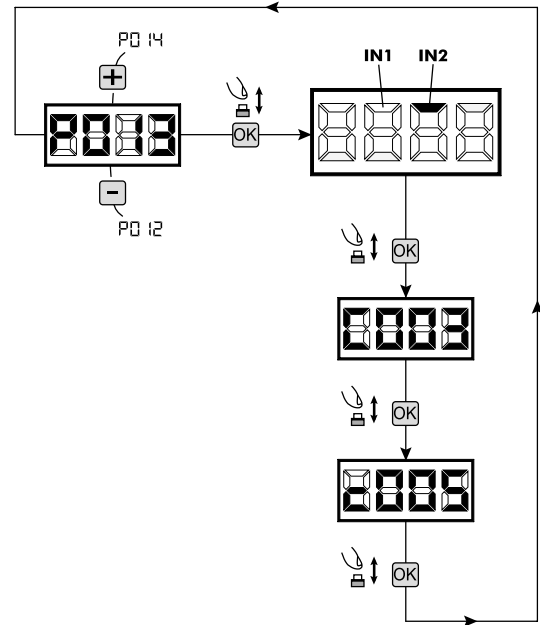
4. Erneut die **OK**-Taste drücken;
5. Auf dem Display wird „Zykluszähler Gesamt“ angezeigt (* siehe P064):

Bsp: $3 \times 1000 = 3000$ ausgeführte Zyklen

6. Erneut die **OK**-Taste drücken;
7. Auf dem Display wird „Zykluszähler Wartung“ angezeigt (* vedi P065):

Bsp: $5 \times 500 = 2500$ noch auszuführende Zyklen, bevor ein Wartung angefordert wird (c --- = Zykluszähler Wartung deaktiviert)

8. Erneut die **OK**-Taste drücken, um den Parameter zu verlassen (auf dem Display erscheint wieder P013).

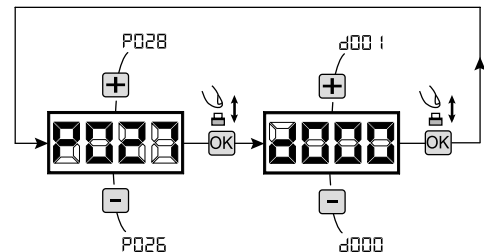


2 Auswahl der Kodierungsart der Funksteuerungen

1. Die Parameter mit den Tasten **+** und **-** durchlaufen, bis auf dem Display P027 angezeigt wird;
2. Den Parameter durch Betätigen der **OK**-Taste aufrufen;
3. Die Art der Kodierung mit den Tasten **+** und **-** auswählen:

- d000=rolling-code fixe (**empfohlen**);
- d001=rolling-code complete;
- d002=dip-switch;

4. Die Wahl mit der **OK**-Taste bestätigen (auf dem Display erscheint wieder P027).

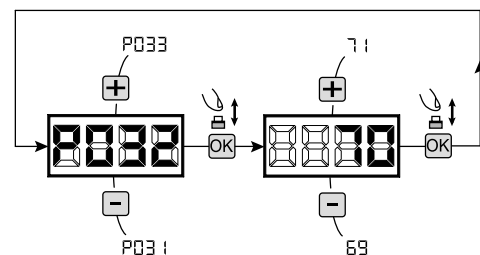


Achtung: Falls es nötig werden sollte, die Kodierart zu ändern und nur, wenn im Speicher bereits Funksteuerungen mit unterschiedlicher Kodierung vorhanden sind, muss der gesamte Empfänger gelöscht werden (P004), **NACHDEM** die neue Kodierung eingestellt wurde.

3 Betriebsparameter Bearbeiten

Falls die Betriebsparameter bearbeitet werden müssen (z.B. Drehmoment, Geschwindigkeit usw.):

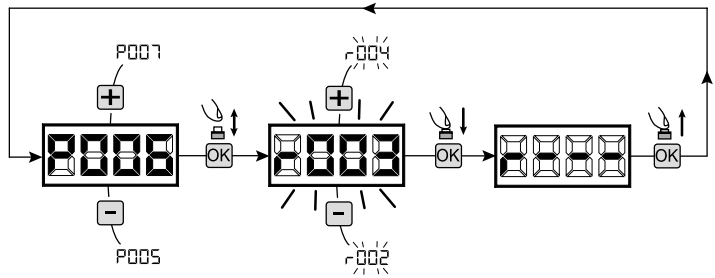
1. Mit den Tasten **+** und **-** durchlaufen, bis auf dem Display der gewünschte Parameter (z.B. P032) angezeigt wird;
2. Den Parameter durch Betätigen der **OK**-Taste aufrufen;
3. Mit den Tasten **+** und **-** den gewünschten Wert eingeben;
4. Die Wahl mit der **OK**-Taste bestätigen (auf dem Display erscheint der vorher ausgewählte Parameter).



Für die vollständige „Liste der Betriebsparameter“ siehe Tabelle auf S. 69.

4 Suchen und Löschen eines Handsenders

1. Die Parameter mit den Tasten **+** und **-** durchlaufen, bis auf dem Display P006 angezeigt wird;
2. Den Parameter durch Betätigen der **OK**-Taste aufrufen;
3. Mit den Tasten **+** und **-** die Funksteuerung wählen, die gelöscht werden soll (z.B. r 003);
4. Bei blinkender Meldung "r 003" die **OK**-Taste gedrückt halten;
5. Die **OK**-Taste loslassen, sobald die Meldung "r ---" erscheint;
6. Die ausgewählte Funksteuerung wurde gelöscht (auf dem Display erscheint wieder P006).

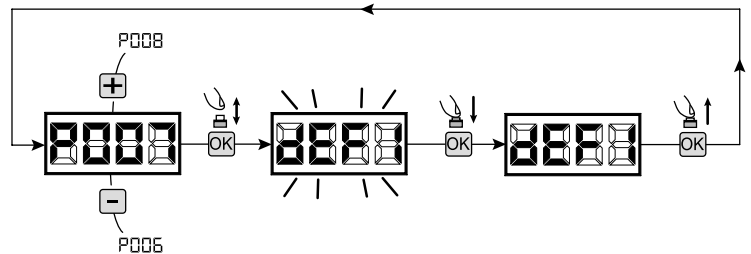


5 Werksdaten Laden

ACHTUNG Nach dem Werksdaten Laden, bleibt das Display mit der blinkenden Meldung "rPPr" stehen und wartet auf einen neuen Lernlauf der Antriebe, ansonsten ist ein weiterfahren nicht möglich.

5.1 Werksdaten Laden

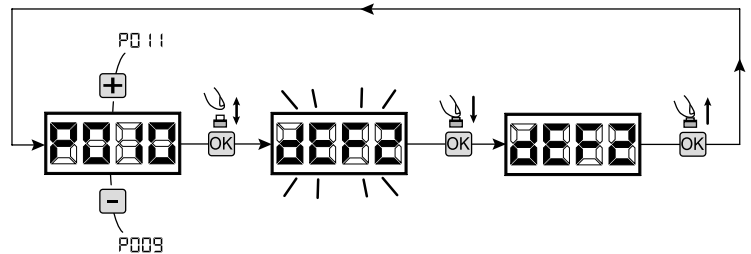
1. Die Parameter mit den Tasten **+** und **-** durchlaufen, bis auf dem Display P007 angezeigt wird;
2. Den Parameter durch Betätigen der **OK**-Taste aufrufen;
3. Bei blinkender Meldung "dEF 1" die **OK**-Taste gedrückt halten;
4. Die **OK**-Taste loslassen, sobald die Meldung "dEF 1" zu blinken aufhört;
Es werden alle Werksdaten **außer** für die Parameter von P016 bis P022 und von P076 bis P098 geladen;
5. Bei abgeschlossenem Vorgang erscheint auf dem Display wieder P007.



Achtung: Nach der Wiederherstellung der Werksdaten, muss die Steuerung neu programmiert werden.

5.2 Rückstellungen der Ein- und Ausgänge „I/O“ (Input/Output)

1. Die Parameter mit den Tasten **+** und **-** durchlaufen, bis auf dem Display P010 angezeigt wird;
2. Den Parameter durch Betätigen der **OK**-Taste aufrufen;
3. Bei blinkender Meldung "dEF 2" die **OK**-Taste gedrückt halten;
4. Die **OK**-Taste loslassen, sobald die Meldung "dEF 2" zu blinken aufhört;
Es werden alle Standardwerte nur für die Parameter von P016 bis P022 und von P076 bis P098;
5. Bei abgeschlossener Rückstellung erscheint auf dem Display wieder P010.

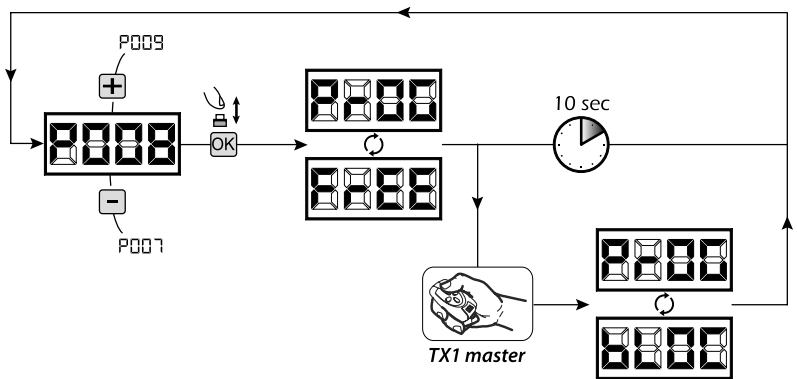


6 Programmiersperre

Bei Verwendung eines Handsenders mit „Dip-switch“-Kodierung z.B: TD2 (unabhängig von der Art der gegebenenfalls bereits gespeicherten Handsender), kann der Zugang zur Programmierung der Steuereinheit gesperrt und freigegeben werden, um unbefugtes Eingreifen zu verhindern. Die Kodierung des „Dip-switch“ Handsenders wird von der Steuerung geprüft und gespeichert als Sperr- bzw. Freigabecode.

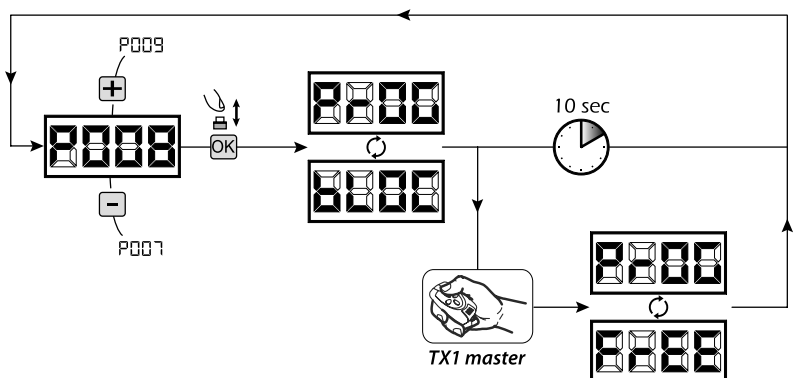
6.1 Sperren des Programmierzuganges

1. Die Parameter mit den Tasten **+** und **-** durchlaufen, bis auf dem Display P008 angezeigt wird;
2. Den Parameter durch Betätigen der **OK**-Taste aufrufen;
3. Das Display zeigt abwechselnd die Mitteilungen **PrEE** / **FrEE** an, um anzuzeigen, dass die Steuerung auf die Übertragung des Sperrcodes wartet;
4. Innerhalb von 10 Sekunden den CH1 des „TX-Masters“ drücken, worauf das Display **PrEE** / **BL00** anzeigt, bevor zur Liste mit den Parametern zurückgesprungen wird;
5. Der Zugang zur Programmierung ist gesperrt.



6.2 Freigabe des Programmierzugangs

1. Die Parameter mit den Tasten **+** und **-** durchlaufen, bis auf dem Display P008 angezeigt wird;
2. Den Parameter durch Betätigen der **OK**-Taste aufrufen;
3. Das Display zeigt abwechselnd die Mitteilungen **PrEE** / **BL00** an, um anzuzeigen, dass die Steuerung auf die Übertragung des Freigabecodes wartet;
4. Innerhalb von 10 Sekunden den CH1 des „TX-Masters“ drücken, worauf das Display **PrEE** / **FrEE** anzeigt, bevor zur Liste mit den Parametern zurückgesprungen wird;
5. Der Zugang zur Programmierung ist freigegeben.

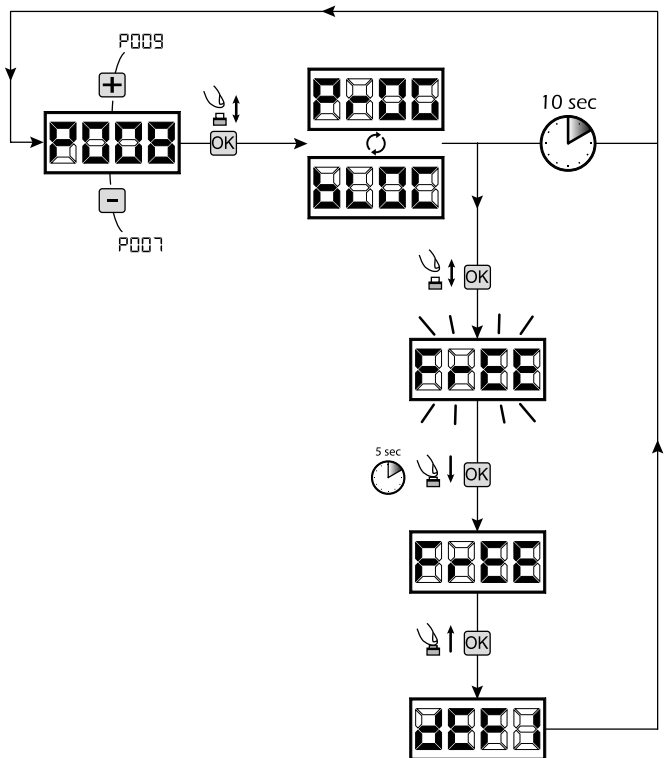


6.3 Rückstellung der Programmiersperre mit Total Reset

ACHTUNG! Dieser Vorgang führt zum Verlust aller gespeicherten Eingaben. (Funkempfänger ist nicht betroffen).

Der Vorgang ermöglicht die Freigabe der Steuerung, auch wenn der entsprechende Freigabecode nicht bekannt ist. Nach dieser Art der Wiederherstellung muss die Steuerung und alle Betriebsparameter neu programmiert werden. Ferner muss eine neue Kraftmessung wiederholt werden, um die Konformität der Anlage sicherzustellen.

1. Die Parameter mit den Tasten **+** und **-** durchlaufen, bis auf dem Display P008 angezeigt wird;
2. Den Parameter durch Betätigen der **OK**-Taste aufrufen;
3. Das Display zeigt abwechselnd die Mitteilungen **PrEE** / **BL00** an;
4. Nach Drücken der **OK**-Taste zeigt das Display die blinkende Meldung **FrEE** an;
5. Erneut die **OK**-Taste drücken und für 5 Sekunden gedrückt halten (ein vorzeitiges loslassen unterbricht den Vorgang): Das Display zeigt die Meldung **FrEE** an, gefolgt von **dEF** ↓, bevor zur Liste mit den Parametern zurückgesprungen wird;
6. Der Zugang zur Programmierung ist freigegeben.



ACHTUNG Nach dem Werksdaten Laden, bleibt das Display mit der blinkenden Meldung „RPPr“ stehen und wartet auf einen neuen Lernlauf der Antriebe, ansonsten ist ein weiterfahren nicht möglich.

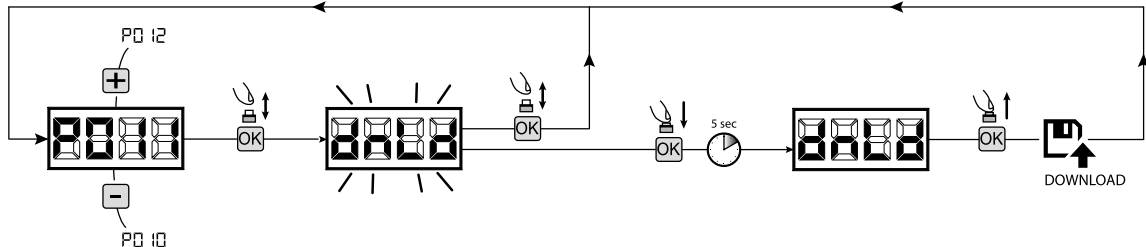
7 Herunterladen / Hochladen der Speicherdaten

7.1 Herunterladen der Steuerungsdaten auf einen externen Datenträger (DOWNLOAD)

1. Die Parameter mit den Tasten **+** und **-** durchlaufen, bis auf dem Display P011 angezeigt wird;
2. Nach Drücken der **OK**-Taste zeigt das Display die blinkende Meldung "d_n_l_d" an;
3. Erneut die **OK**-Taste drücken und für 5 Sekunden gedrückt halten (ein vorzeitiges loslassen unterbricht den Vorgang);
4. Die **OK**-Taste loslassen, sobald die Meldung "d_n_l_d" zu blinken aufhört;
Alle Einstellungen der Steuerung (TYPE, Parameter, Handsender, Laufwege der Antrieb usw.) werden auf den externen Datenträger gespeichert;

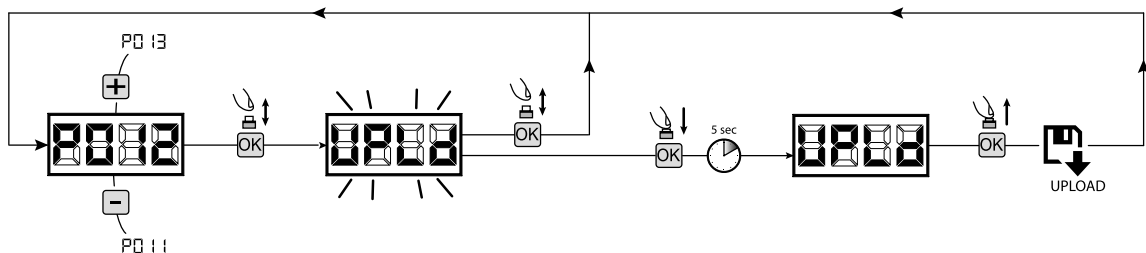
Achtung: Wenn auf dem externen Datenträger Daten vorhanden sind, werden sie beim Download des Speichers überschrieben.

5. Bei abgeschlossenem Vorgang erscheint auf dem Display wieder P011.



7.2 Hochladen der Daten von einem externen Datenträger (UPLOAD)

1. Die Parameter mit den Tasten **+** und **-** durchlaufen, bis auf dem Display P012 angezeigt wird;
2. Nach Drücken der **OK**-Taste zeigt das Display die blinkende Meldung "u_p_l_d" an;
3. Erneut die **OK**-Taste drücken und für 5 Sekunden gedrückt halten ((ein vorzeitiges loslassen unterbricht den Vorgang);
4. Die **OK**-Taste loslassen, sobald die Meldung "u_p_l_d" zu blinken aufhört;
Alle Einstellungen der Steuereinheit (TYPE, Parameter, Funksteuerungen, Laufwege der Motoren usw.), die sich auf dem externen Datenträger befinden, werden auf die angeschlossene Steuerung übertragen;
5. Bei abgeschlossenem Vorgang erscheint auf dem Display wieder P012.



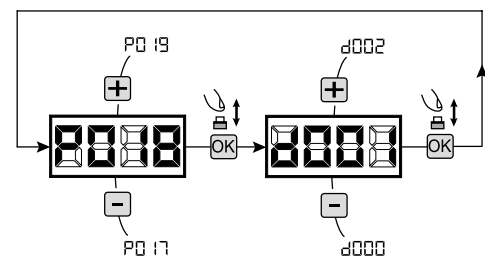
ACHTUNG Wenn keine externen Datenträger verbunden sind, oder wenn das Verbindungskabel während der Datenübertragung abgetrennt wird, erscheint auf dem Display **E_r_r**, danach wird die Steuerung vollständig zurückgesetzt und auf dem Display erscheint die blinkende Meldung „TYPE“.

Siehe die Anweisung von MEMONET, um den Betrieb der Steuereinheit wiederherzustellen.

8 Konfiguration der Eingänge

Sollten aufgrund der Installation andere bzw. zusätzliche Ansteuerungen notwendig sein, kann jeder Eingang für den gewünschten Betrieb geändert werden. (z.B. START, FOTO, STOP, usw.).

1. Die Parameter mit den Tasten **+** und **-** durchlaufen, bis der gewünschte Eingang angezeigt wird:
 - P018=für INPUT 1;
 - P019=für INPUT 2;
2. Den Parameter (z.B. P018) durch Betätigen der **OK**-Taste aufrufen;
3. Mit den Tasten **+** und **-** den Wert für den gewünschten Betrieb einstellen (siehe Tabelle „Konfigurationsparameter Eingänge“, Seite 68);
4. Die Wahl mit der **OK**-Taste bestätigen (auf dem Display erscheint wieder P018).
5. Der Anschluss zum soeben konfigurierten Eingang kann jetzt hergestellt werden.



9 Programmierung beenden

ACHTUNG Am Ende des Programmierungsvorgangs **den Jumper J4 wieder einsetzen, bis auf dem Display das Symbol „- - -“** erscheint und den Deckel des Schaltgehäuses wieder schließen. Jetzt wartet das Automatiksystem auf die Steuerungen für den Normalbetrieb.

9 AUF DEM DISPLAY ANGEZEIGTE MELDUNGEN

ZUSTANDSMELDUNGEN		
Mess.	Beschreibung	
----	Tor geschlossen	
IL	Tor offen	
OPEN	Tor öffnet	
CLOS	Tor schliesst	
STEP	Die Steuerung wartet nach einem Startimpuls im Schrittmodus auf einen Befehl	
STOP	Eingang stop wurde ausgelöst oder eine Reversierung durch Hinderniserkennung mit Kurzumkehrdauer wurde ausgeführt. (P055 > 0 oder P056 > 0)	
RESP	Wiederholung der Positionssuche am laufen: Die Steuerung wurde soeben nach einer Stromunterbrechung wieder eingeschaltet, oder das Tor hat die maximal zulässige Anzahl (80) Reversierungen erreicht, ohne jemals auf die Schließposition zu gelangen, oder die maximal zulässige Anzahl (3) von nacheinander folgenden Kraftabschaltungen wurde überschritten. Auf Grund dessen wird im Langsamlauf eine neue Suche der Endlagen gestartet, zuerst in AUF danach in ZU.	
FEHLERMELDUNGEN		
Mess.	Beschreibung	Mögliche Lösungen
ErrP	Positionsfehler: Die Suche der Endlagen nach Reset ist fehlgeschlagen. Die Steuerung wartet auf neue Befehle.	<ul style="list-style-type: none"> - Überprüfen, dass keine besonderen Reibungen bzw. Hindernisse während der Bewegung vorhanden sind; - Einen Startimpuls geben, um die Positionssuche neu zu Starten; - Überprüfen, dass der Zyklusablauf richtig abgeschlossen wird, nötigenfalls den Lauf des/der Flügel manuell nachhelfen; - Eventuell die eingestellten Werte für Kraft und Geschwindigkeit des/der Antrieb/e anpassen.
Err3	Lichtschranken bzw. Sicherheitsvorrichtungen haben Angesprochen oder sind beschädigt.	Die korrekte Betriebsweise aller Sicherheitseinrichtungen bzw. installierten Lichtschranken, überprüfen.
Err4	Möglicher Defekt am Hauptstromkreis der Steuerung.	Die Stromzufuhr unterbrechen und wieder einschalten. Einen Startimpuls geben. Falls die Anzeige sich wiederholt, die Steuerung austauschen;
Err5	Time-out der Laufzeit: Der/die Motor/en haben die maximale Arbeitszeit (4 min) überschritten, ohne jemals anzuhalten.	<ul style="list-style-type: none"> - Einen Startimpuls geben, um die Positionssuche neu zu Starten; - Überprüfen, dass der Zyklusablauf vollständig abgeschlossen wird.
Err6	Time-out Hinderniserkennung: Bei ausgeschaltetem Quetschschutz-Sensor wurde dennoch ein Hindernis erfasst, das die Bewegung des Flügels um über 10 Sek. blockiert.	<ul style="list-style-type: none"> - Überprüfen, dass keine besonderen Reibungen bzw. Hindernisse während der Bewegung vorhanden sind; - Einen Startimpuls geben, um die Positionssuche neu zu Starten; - Überprüfen, dass der Zyklusablauf vollständig abgeschlossen wird.
Err7	Antreib läuft nicht.	<ul style="list-style-type: none"> - Auf einen korrekten Anschluss der Antriebe und deren Encoder überprüfen. - Falls die Anzeige sich wiederholt, die Steuereinheit austauschen;
Err9	Datenverbindung mit externem Datenträger (auch NET_EXP) nicht vorhanden bzw. unterbrochen.	<ul style="list-style-type: none"> - Überprüfen, dass das Verbindungskabel des externen Datenträger richtig angeschlossen ist. - Wenn gerade eine Datenübertragung stattfindet (DOWNLOAD/UPLOAD), sicherstellen, dass sie nicht unterbrochen wird (z.B. abtrennen, bevor der Vorgang abgeschlossen ist). <p>Achtung: Die Unterbrechung eines UPLOADs führt auch zu einem vollständigen RESET der Steuereinheit.</p>

10 INBETRIEBNAHME

Die Phase der Inbetriebnahme ist sehr wichtig, um die absolute Sicherheit der Anlage und die Einhaltung der Vorschriften und Bestimmungen zu gewährleisten, insbesondere der Anforderungen der Norm EN12445, mit der die Testmethoden für die Prüfung der Tor-Automatisierungssysteme festgesetzt werden.

DEA System weist darauf hin, dass alle Installations-, Reinigungs- oder Reparatureingriffe an der Gesamtanlage nur von Fachpersonal vorgenommen werden dürfen, das alle Prüfungen durchführen muss, die zur Erhebung einer vorliegenden Gefahr vorgesehen sind;

10.1 Abnahme der Anlage

Die Abnahme ist ein sehr wichtiger Vorgang, um zu überprüfen, ob die Anlage richtig installiert ist. **DEA** System möchte hier die richtige Abnahme der Automatik in vier einfachen Schritten zusammenfassen:

- Prüfen, dass streng die Anweisungen von Kapitel 2 „ZUSAMMENFASSUNG DER HINWEISE“ beachtet werden;
- Durch mehrmaliges Öffnen und Schließen auf einen einwandfreien Lauf des Torantriebes achten und prüfen dass die Bewegung wie vorgesehen abläuft. Dazu wird empfohlen, verschiedene Proben vorzunehmen, um die Sicherheit der Tür zu prüfen und etwaige Montage- oder Einstellfehler feststellen zu können.
- Prüfen, dass alle an die Anlage angeschlossenen Sicherheitsvorrichtungen richtig funktionieren.
- Die Stoßkraft messen, wie von Norm EN12445 vorgesehen, bis die Einstellung gefunden wird, mit der garantiert werden kann, dass die von Norm EN12453 vorgesehenen Grenzwerte eingehalten werden.

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

10.2 Entriegelung und manuelle Bedienung

Im Fall von Anlagendefekten oder simplem Stromausfall den Getriebemotor entriegeln (Abb. 9) und den Flügel manuell bewegen. Es ist sehr wichtig, zu wissen, wie die Entriegelung vorzunehmen ist, da in Notfällen eine zu langsame Betätigung der Vorrichtung zu Gefahrensituationen führen kann.

ACHTUNG Die Effizienz und Sicherheit der manuellen Bedienung des Automatiksystems wird von **DEA** System nur gewährleistet, sofern die Anlage richtig und mit Originalersatzteilen montiert wurde.

11 WARTUNG

Eine einwandfreie vorbeugende Wartung und eine regelmäßige Kontrolle des Produkts garantieren dessen lange Lebensdauer. In der Tabelle an der Seite sind die Kontroll- /Wartungseingriffe aufgelistet, die regelmäßig einzuplanen und vorzunehmen sind.

Im Schadensfall kann Bezug auf die Tabelle „LEITFADEN FÜR DIE SCHADENSUCHE“ genommen werden. Sollten die angegebenen Ratschläge nicht zur Lösung führen, kontaktieren Sie bitte **DEA** System.

EINGRIFFART	HÄUFIGKEIT
Schmieren der Kette und der Drehstifte	6 Monate
Kontrolle der Schraubenbefestigung	6 Monate
Kontrolle der Kettenspannung	6 Monate

LEITFADEN FÜR DIE SCHADENSUCHE	
Beschreibung	Mögliche Lösungen
Ein Startbefehl für die Öffnung oder Schließung wird gegeben, aber die Tür bewegt sich nicht und der Elektromotor des Antriebs schaltet sich nicht ein.	Der Antrieb wird nicht richtig stromversorgt; die Anschlüsse, Sicherungen und den Zustand des Zuleitungskabels kontrollieren und diese gegebenenfalls auswechseln oder reparieren. Wenn sich das Tor nicht schließt, auf den einwandfreien Betrieb der Lichtschranken prüfen.
Ein Startbefehl für die Öffnung wird gegeben, der Motor schaltet sich ein, aber das Tor bewegt sich nicht.	Kontrollieren, dass die Notentriegelung des Antriebes richtig verriegelt ist. (Abb. 9). Kontrollieren, dass der Motor nicht in die Gegenrichtung schiebt, was durch vertauschten des Motoranschlusses verursacht worden sein könnte.
Während der Bewegung arbeitet der Antrieb ruckartig, ist geräuschvoll, bleibt auf halbem Weg stehen oder geht nicht los.	Das Tor bewegt sich unruhig; den Antrieb entriegeln von Hand betätigen und allfällige Reibungen an Drehpunkten entfernen. Die Motorleistung könnte zu gering für die zu betreibende Torgröße sein; prüfen Sie auf die richtige Antriebswahl.


DE

12 DEMONTAGE DES PRODUKTS

ADVANCE ist aus verschiedenen Materialien konstruiert, von denen einige wiederverwertet werden können (Stromkabel, Kunststoff, Aluminium usw.) und andere entsorgt werden müssen (Elektronikkarten und -bauteile).

Wie folgt vorgehen:

1. Das Automatiksystem vom Stromnetz trennen;
2. Alle damit verbundenen Zubehörteile trennen und abmontieren. In umgekehrter Reihenfolge wie im Abschnitt „Installation“ vorgehen;
3. Die Elektronikbauteile entfernen;
4. Die verschiedenen Materialien sortieren und streng im Einklang mit den im Verkaufsland geltenden Bestimmungen entsorgen.

 **ACHTUNG** Im Einklang mit der EU-Richtlinie 2002/96/EG über Elektro- und Elektronik-Altgeräte (RAEE) darf dieses Elektrogerät nicht mit dem normalen Hausmüll entsorgt werden. Bitte bringen Sie das Produkt für die entsprechende Entsorgung zu einer lokalen Gemeinde-Sammelstelle.

VERFAHREN		FUNKTIONSAUSWAHL
PAR.		
P001	Positionierung Motor 1	
P002	Positionierung Motor 2	
P003	Lernlauf Antriebe	
P004	Funkempfänger löschen	
P005	Handsender einlernen	
P006	Suchen und Löschen eines Handsender	
P007	Werkdaten Laden	
P008	Programmiersperre	
P009	Erfassung Periferiegeräte DE@NET (nicht benutzt)	
P010	Rückstellung Eingänge „I/O“ (Input/Output)	
P011	Herunterladen der Daten auf externen Datenträger	
P012	Hochladen der Daten von externen Datenträger	
P013	Zustandanzeige Eingänge und Zykluszähler	
P014	Nicht benutzt	
P015	Nicht benutzt	

PROGRAMMIERVERFAHREN

PARAMETERBESCHREIBUNG		FUNKTIONSAUSWAHL	WERKSEINSTELLUNGEN
PAR.			24V
P016	Wahl der Eingangsart INPUT_3	<ul style="list-style-type: none"> • 000: IN3 type=potentialfreier Kontakt • 001: IN3 type=Wiederstand, 8K2 Auswertung 	000
P017	Nicht benutzt	<ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (nicht benutzt) • 001: START (Start) • 002: PED. (Teillöpfung) • 003: OPEN (definiert AUF) • 004: CLOSE (definiert ZU) • 005: OPEN_PM (AUF in Totmann) • 006: CLOSE_PM (ZU in Totmann) • 007: ELOCK_IN (ausgang 2 konfigurierbar. Siehe P062) • 008: PHOTO 1 (Lichtschränke 1) • 009: PHOTO 2 (Lichtschränke 2) • 010: SAFETY 1 (Sicherheitskontaktleiste 1) • 011: STOP (Betriebsunterbrechung) • 012: FCA1 (Endschalter AUF Mot1) • 013: nicht verfügbar • 014: FCC1 (Endschalter ZU Mot1) • 015: nicht verfügbar • 016: SAFETY 2 (Sicherheitskontaktleiste 2) • 017: nicht verfügbar • 018: nicht verfügbar • 019: AUX_IN (ausgang 1 konfigurierbar. Siehe P066) 	/
P018	Auswahl Betriebsart INPUT_1		IN1
P019	Auswahl Betriebsart INPUT_2		IN2
P020	Nicht benutzt		/
P021	Nicht benutzt		/
P022	Nicht benutzt		/

KONFIGURATIONSPARAMETER DER EINGÄNGE

24V		CH1	CH2	CH3	CH4
PD23	Zuweisung KANALE 1 Funksteuerungen	<ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (nicht benutzt) • 001: START (Start) • 002: PED. (feilöffnung) • 003: OPEN (definiert AUF) • 004: CLOSED (definiert ZU) • 005: OPEN_PM (AUF in Totmann) • 006: CLOSED_PM (ZU in Totman) • 007: ELOCK_IN (ausgang 2 konfigurierbar. Siehe P062) • 008: AUX_IN (ausgang 1 konfigurierbar. Siehe P066) 			000
PD24	Zuweisung KANALE 2 Funksteuerungen				000
PD25	Zuweisung KANALE 3 Funksteuerungen				000
PD26	Zuweisung KANALE 4 Funksteuerungen				000
PD27	Auswahl Kodierungsart Funk	<ul style="list-style-type: none"> • 000: HCS fix-code • 001: HCS rolling-code • 002: Dip-switch 			000
PD28	Auswahl Antriebstyp	• 000: ADVANCE			000
PD29	Nicht benutzt				/
PD30	Nicht benutzt				/
PD31	Geschwindigkeit Verlangsamung in AUF	15%tot.....100%tot			050
PD32	Geschwindigkeit AUF	15%tot.....100%tot			100
PD33	Geschwindigkeit ZU	15%tot.....100%tot			100
PD34	Geschwindigkeit Verlangsamung in ZU	15%tot.....100%tot			050
PD35	Verlangsamungszeit in AUF	0%tot.....80%tot			020
PD36	Verlangsamungszeit in ZU	0%tot.....80%tot			020
PD37	Drehmoment Motor 1 in AUF (wenn = 100% Hinderniserfassung deaktiviert)	1%tot.....100%tot			050
PD38	Drehmoment Motor 1 in ZU (wenn = 100% Hinderniserfassung deaktiviert)	1%tot.....100%tot			050
PD39	Nicht benutzt				/
PD40	Nicht benutzt				/
PD41	Zulaufautomatik (wenn = 0, Zulaufautomatik deaktiviert)	Osec.....255sec			000
PD42	Zulaufautomatik der Teilöffnung (wenn = 0, Zulaufautomatik der Teilöffnung deaktiviert)	Osec.....255sec			000
PD43	Laufzeit der Teilöffnung	5%tot.....50%tot			030
PD44	Vorwarnzeit	Osec.....10sec			000
PD45	Nicht benutzt				/
PD46	Nicht benutzt				/

KONFIGURATIONSPARAMETER DER EINGÄNGE

KONFIGURATIONSPARAMETER DER ANTRIEBE

BETRIEBSPARAMETER

		24V
P047	Mehrfamilienhaus: deaktiviert Startbefehle während der Öffnen und in der Pausenzeit, ein Startbefehl in ZU reversiert.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: deaktiviert • 001: aktiv nur bei Öffnung • 002: aktiv bei Öffnung und während der Schliessautomatik
P048	Nicht benutzt	/
P049	Schrittlogik (ein Startbefehl während des Laufens, hält die Bewegung an) oder „Umkehrlogik“ (ein Startbefehl während des Laufens, reversiert die Bewegung).	<ul style="list-style-type: none"> • 000: „Umkehrlogik“ • 001: „Schrittlogik“
P050	FOTO 1 Lichtschränkenfunktion: 0 = aktiv in Schliessung und bei geschlossenem Tor; 1 = immer aktiviert; 2 = nur in Schliessung. Wenn die Lichtschränke unterbrochen wird, bewirgt sie folgendes: während der Schliessung eine Reversierung auch wenn sie unterbrochen bleibt, während der Öffnung einen Stop solange unterbrochen bei freigabe wird die Öffnung fortgesetzt, bei stehendem Tor verhindert einen Start. 3-4-5 = ist die Logik identisch zu den Einstellungen 1-2-3 mit dem unterschied das die Schnellverschluss aktiviert wird, d.h während der Öffnung oder in der Pausenzeit schliesst das Tor wenn die Lichtschränke wieder frei gegeben wird.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: In Schliessung und bei geschlossenem Tor aktiv • 001: immer aktiv • 002: Nur in Schliessung aktiv • 003: wie 000 aber mit „Schnellschliessung“ aktiv • 004: wie 001 aber mit „Schnellschliessung“ aktiv • 005: wie 002 aber mit „Schnellschliessung“ aktiv
P051	FOTO 2	002
P052	Ausgangs „Warning“: > 1 = „Durchgangsbeleuchtung“ (Ausgang EIN sobald der Antrieb losläuft, OFF wenn der Antrieb hält und die Verzögerungszeit abgelaufen ist).	<ul style="list-style-type: none"> • >001: „Durchgangsbeleuchtung ausschaltverzögert“ (2sek.....255sek)
P053	Nicht benutzt	/
P054	SOFTSTART: Die Antriebe beschleunigen mit einer linearen Rampe bis zur eingestellte Geschwindigkeit, zur Vermeldung von abrupten Starts.	001
P055	Reversierungsdauer nach Hinderniserkennung in AUF (aktiviert sich durch die eigene Kraftabschaltung oder durch den Eingang „Safety“); 0 = wird eine Komplettreversierung durchgeführt; >0 = wird die Dauer (in Sekunden) der Reversierung nach Hindernis angezeigt.	001
P056	Reversierungsdauer nach Hinderniserkennung in ZU (aktiviert sich durch die eigene Kraftabschaltung oder durch den Eingang „Safety“); 0 = wird eine Komplettreversierung durchgeführt; >0 = wird die Dauer (in Sekunden) der Reversierung nach Hindernis angezeigt.	000
P057	Erleichterung der Notriegelregeln: 0 = deaktiviert; >0 = nach Erfassung des Anschlags macht der Motor 1 eine kurze Umkehrbewegung, als Entriegelungserleichterung. Der eingestellte Wert gibt die Dauer der Umkehrbewegung an.	000
P058	Einstellung Dauer der sekundären Kraft in Schließung; stellt die Dauer des letzten Abschnittes in Schließung ein, wobei die Krafteinstellung separat mit P060 eingestellt werden muss. Der eingegebene Wert gibt die Anzahl Motorenumdrehungen, an.	000
P059	Einstellung Spielraum gegen Anschlag ZU; regelt den letzten Laufabschnitt gegen den Anschlag, so das ein eventuelles Hindernis in diesem Bereich als Anschlag gesehen wird und der Antrieb stoppt, der eingestellte Wert gibt die Anzahl der Motorenumdrehungen an.	000
P060	Einstellung der sekundären Kraft in Schließung; stellt das Drehmoment im letzten Abschnitt der Schließung ein, vorbestimmt von P058.	000
P061	Energy-saving: 0 = deaktiviert; 1 = schaltet die Steuerung nach 10 Sek. Inaktivität die Ausgänge 24V und das Display ab. Diese werden beim ersten Startbefehl wieder eingeschaltet (Empfohlen bei Batterieversorgung bzw. Solarbetrieb).	000
P062	Auswahl Betriebsmodus OUTPUT_2: (24VDC Max.5W) 0 = „Boost“-Ausgang für E-Schloss (Art. 110)Max.15k; 1 = Blinkausgang mit Dauerspannung (für Blinkleuchten, die selber blinken); 2 = Blinkausgang intermittierend; 3 = Kontrollleuchte „Tor offen“ fest, (Ausgang EIN, sobald Endlage ZU verlassen wird, AUS wenn Endlage ZU wieder erreicht wird); 4 = Kontrollleuchte „Tor offen“ blinkend (Ausgang langsam blinkend beim Öffnen und schnell beim Schließen, immer ON wenn das Tor offen ist, immer OFF wenn das Tor ZU ist); 5 = Durchgangsbeleuchtung (Ausgang EIN sobald der Antrieb losläuft, OFF wenn der Antrieb hält und die Verzögerungszeit abgelaufen ist); 6 = Ausgang für E-Schloss mit 3Sek Impuls vor jedem Start; 7 = Ausgang für E-Magnet mit 3Sek.unterbruch vor jedem Start; 8 = Ausgang für E-Schloss mit 3Sek.unterbruch vor jedem Start; 9 = Ausgang in Impulsbetrieb angesteuert über Eingang ELOCK_IN; 10 = Ausgang als Schrittschaltung angesteuert über Eingang ELOCK_IN; >10 = Ausgang mit Ausschaltverzögerung angesteuert über Eingang ELOCK_IN (der eingegebene Wert gibt die Verzögerung in Sekunden an). Achtung: Wenn P062=8, wird die Funktionsweise des Ausganges auch von den Parameter P061 (Energy Saving) und P071 (Autotest Sicherheitsvorrichtungen) beeinflusst.	004

BETRIEBSPARAMETER

		24V	
P053	Nicht benutzt		/
P054	Multiplikator Zykluszähler: Multipliziert die Anzahl der angezeigten Zyklen. Um den Wert anzuzeigen, siehe Abschnitt „Zustandanzeige Eingänge und Zykluszähler“	<ul style="list-style-type: none"> • 000: "x100 • 001: "x1000 • 002: "x10000 • 003: "x100000 	000
P055	Zykluszähler für Wartungsanfrage: 0 = wird der Zähler auf Null gesetzt und die Wartungsanfrage wird deaktiviert. >0 = wird die Anzahl der Zyklen (x 500) angegeben die zu erreichen sind, bevor die Steuerung ein Vorblinken vor jedem Start von zusätzlichen 4 s ausführt, um die programmierte Wartung anzuzeigen. Z.B: Wenn P065=050, Anzahl Zyklen = 50x500=25000 Achtung: Bevor im Wartungszählwerk ein neuer Wert eingegeben wird, muss dieses mit P065=0 zurückgesetzt werden. Erst dann P065=„neuer Wert“ eingeben.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: Wartungsanfrage deaktiviert • >000: Anzahl Zyklen (x 500) für Wartungsanfrage (1.....255) 	000
P056	Auswahl Betriebsmodus OUTPUT_1: (24VDC Max.5W) 1= Blinkausgang mit Dauerspannung (für Blinkleuchten, die selber blinken); 2 = Blinkausgang intermittierend; 3= Kontrollleuchte „Tor offen“ fest, (Ausgang EIN, sobald Endlage ZU verlassen wird, AUS wenn Endlage ZU wieder erreicht wird); 4= Kontrollleuchte „Tor offen“ blinkend (Ausgang langsam blinkend beim Öffnen und schnell beim Schließen, immer ON wenn das Tor offen ist, immer OFF wenn das Tor ZU ist); 5= Durchgangsbeleuchtung (Ausgang EIN sobald der Antrieb losläuft, OFF wenn der Antrieb hält und die Verzögerungszeit abgelaufen ist); 6= Ausgang für E-Schloss mit 3Sek.Impuls vor jedem Start; 7= Ausgang für E-Magnet mit 3Sek. Unterbruch vor jedem Start; 8= Ausgang wird zur Spannungsversorgung Zubehör; 9= Ausgang in Impulsbetrieb angesteuert über Eingang AUX_IN; 10= Ausgang als Schrittschaltung angesteuert über Eingang AUX_IN; >10= Ausgang mit Ausschaltverzögerung angesteuert über Eingang AUX_IN (der eingegebene Wert gibt die Verzögerung in Sekunden an). Achtung: Wenn P066=8, wird die Funktionsweise des Ausganges auch von den Parameter P061 (Energy Saving) und P071 (Autotest Sicherheitsvorrichtungen) beeinflusst.	<ul style="list-style-type: none"> • 001: Blinkausgang Dauerspannung • 002: Blinkausgang intermittierend • 003: Kontrollleuchte „Tor offen“ fest • 004: Kontrollleuchte „Tor offen“ blinkend • 005: Durchgangsbeleuchtung (Ausschaltverzögerung kann von P052 eingestellt werden) • 006: Ausgang für E-Schloss, impuls bei Start • 007: Ausgang für E-Magnet, Unterbruch bei Start • 008: Stromversorgung Zubehör • 009: Impulsbetrieb angesteuert von AUX_IN • 010: Schrittschaltung angesteuert von AUX_IN • >010: Ausschaltverzögerung angesteuert von AUX_IN (11sec.....255sec) 	002
P057	SAFETY 1	<ul style="list-style-type: none"> • 000: berührungssensible Schaltleiste immer aktiviert • 001: berührungssensible Schaltleiste nur beim Schließen aktiviert • 002: berührungssensible Schaltleiste nur beim Öffnen und vor jeder Bewegung aktiviert • 003: berührungssensible Schaltleiste nur beim Öffnen aktiviert • 004: berührungssensible Schaltleiste nur bei jeder Bewegung aktiviert 	001
P058	SAFETY 2		001
P059	Nicht benutzt		/
P070	Einstellung der Anlaufzeit Achtung: Wenn Softstart aktiviert ist, wird der Anlauf unabhängig von P070 deaktiviert.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: Anlauf deaktiviert (führt einen kurzzeitigen, kaum wahrnehmbaren Anlauf durch) • 00X: Anlaufdauer bis 1,5 s (X*6 ms) (1.....255) 	008
P071	Überwachung der Sicherheitseinrichtung: 0= 24V Ausgang ohne Überwachung; 1= 24V Ausgang mit Überwachungsfunktion (schaltet den Ausgang aus und überprüft das Öffnen des Relaiskontaktes vor Start). Achtung: Für den Anschluss mit Überwachung müssen alle betroffenen Vorrichtungen an die programmierbaren 24V Ausgänge angeschlossen werden (G-7 für OUTPUT_1) (13-14 für OUTPUT_2) mit (P062 und P066 = 8) und müssen verdrahtet und ausgerichtet sein bevor ein Lernlauf (P003) durchgeführt wird.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: Netzversorgung (Autotest Sicherheitsvorrichtungen deaktiviert) • 001: Autotest Sicherheitsvorrichtungen aktiviert 	000
P072	Nicht benutzt		/
P073	Nicht benutzt		/
P074	Nicht benutzt		/
P075	Nicht benutzt		/

BETRIEBSPARAMETER

ADVANCE

**Motorreductor electromecánico
para puertas seccionales**
Instrucciones de uso y advertencias

Tabla de contenidos

1	Recapitulación Advertencias	73	8	Programación Avanzada	80
2	Descripción del producto	74	9	Mensajes visualizados en el Display	84
3	Datos técnicos	74	10	Puesta en Servicio	84
4	Instalación y Montaje	75	11	Mantenimiento	85
5	Conexiones Eléctricas	76	12	Desmantelamiento del Producto	85
6	Funciones de Base	76			
7	Programación Estándar	78			

Conformidad del Producto

DEA System asegura la conformidad del producto con las Directivas Europeas 2006/42/CE “seguridad máquinas”, 2004/108/CE “compatibilidad electromagnética” y 2006/95/CE “equipos eléctricos de baja tensión”: véase la **Declaración de Incorporación**.

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 LA CONFORMIDAD DEL DISPOSITIVO DE DETECCIÓN DE OBSTÁCULOS INTERNO, AL CUMPLIMIENTO DE LA NORMA EN12453 ESTÁ SÓLO GARANTIZADO EN COMBINACIÓN CON MOTORES PROVISTOS DE ENCOGER.

⚠ ATENCIÓN LOS POSIBLES DISPOSITIVOS DE SEGURIDAD EXTERNOS UTILIZADOS PARA EL CUMPLIMIENTO DE LOS LÍMITES DE LAS FUERZAS DE IMPACTO DEBEN SER CONFORMES CON LA NORMA EN12978.

⚠ ATENCIÓN EN CUMPLIMIENTO A LA DIRECTIVA UE 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

2.1 Modelos y contenido del embalaje

Con la denominación ADVANCE, se identifica una familia de operadores electromecánicos 24V para la automatización de puertas basculantes debordantes y seccionales. Todos los modelos motorizados prevén el uso de centrales de mando (serie NET) provistas de sensor antiplastamiento, receptor radio 433 Mhz incorporado, regulación de la velocidad y de la desaceleración en apertura y cierre.

Los modelos ADVANCE están destinados sobre todo al uso residencial semi-intensivo según el ciclo de trabajo que se prevé para el automatismo.

Los accesorios de terminación están indicados en la tabla "ACCESORIOS PRODUCTO" (pág. 150).

ADVANCE está constituido esencialmente por un operador mecánico que pone en rotación un piñón el cual, por medio de una cadena, transmite el movimiento directamente al arrastre de la puerta permitiendo de esta forma el movimiento.

Inspecciona el "Contenido del embalaje" (Fig. 1) comparándolo con tu producto, te podrá ser útil durante el montaje.

2.2 Transporte

ADVANCE siempre se entrega embalado en cajas que brindan una protección adecuada al producto; de cualquier forma prestar atención a todas las indicaciones que pueden encontrarse en la misma caja para el almacenamiento y la manipulación.

3 DATOS TÉCNICOS

MOTORREDUCTOR

	ADVANCE
Tensión de alim. eléctrica del motor (V)	24 V ===
Potencia Absorbida (W)	120
Empuje máx (N)	500
Ciclo de trabajo	20 ciclos/hora
N° máximo de maniobras en 24 horas	60
Temp. límite de funcionamiento (°C)	-20÷50 °C
Velocidad (m/min)	5,3
Peso del producto con embalaje (Kg)	13
Grado de protección	IP20

CENTRAL

	NET724N
Tensión de alimentación (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)
Potencia nominal del transformador (VA)	80 VA (230/22V)
Fusible F1 (A)	T1A 250V (retrasado)
Salida motor 24V	max 5 A
Salida alimentación auxiliares	24 V === max 200mA
Salida 1 configurable	24 V === max 5 W
Salida 2 configurable	24 V === max 5 W
Frecuencia receptor radio	433,92 MHz
Tipología de codificación emisores	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch
N° max emisores gestionados	100

4 INSTALACIÓN Y MONTAJE

4.1 Para una instalación adecuada del producto es importante:

- Asegurarse de que la estructura de la puerta sea sólida y apropiada para ser motorizada;
- Asegurarse de que la puerta durante su movimiento no presente puntos de tracción;
- Comprobar que la puerta esté bien equilibrada. De lo contrario intervenir en los mecanismos de equilibrado;
- Comprobar que el espacio del motorreductor/carril (Fig. 2) sea compatible con la zona elegida para el montaje.
- Predisponer cerca de la caja eléctrica una toma alimentada en 230V protegida adecuadamente.

4.2 Después de definir y cumplir los antedichos requisitos preliminares, proceder al montaje:

INSTALACIÓN DEL MOTOR (Fig. 3 - Fig. 4)

Atención: la fijación de ADVANCE está prevista con el motor cerca de la puerta que mover. Esto comporta una mayor simplicidad en las operaciones de cableado y posicionamiento de las canaletas para el paso de los cables. Sin embargo es posible el montaje "tradicional" con motor lejos de la puerta sin tomar medidas particulares.

- Montar la unidad principal (1) en el grupo carril (2) introduciendo el eje del motor en el interior del piñón (Fig. 4) y fijar todo con tornillos y tuercas incluidos en el suministro;

Atención: prestar atención a la operación de acoplamiento eje / piñón que la lengüeta esté en su alojamiento. Si fuera necesario, use grasa.

- Montar las 4 abrazaderas para la fijación al techo (3) (regular las abrazaderas de manera que el carril una vez que esté fijado al techo esté perfectamente horizontal); Cortar la parte en exceso.
- Fijar la abrazadera anterior (4) a la horquilla del carril y sucesivamente, al bastidor de la puerta (si fuera posible) o al muro con tornillos o tacos adecuados al material **respetando las distancias indicadas en la Fig. 5;**
- Elevar la parte posterior del carril y fijarlo al techo utilizando herramientas adecuadas al tipo de material /superficie (Fig. 5);
- Fijar la palanca de arrastre (5) al patín de desbloqueo (6);
- Desbloquear el motor y llevar el patín cerca de la puerta;
- Fijar la palanca de arrastre en el lado superior de la puertas que desplazar utilizando herramientas adecuadas al tipo de material/superficie;

Atención: Una vez montada la abrazadera de conexión a la puerta, la palanca de arrastre no deberá superar los 30° con respecto al carril.

- Si la cadena se afloja, atornillar la tuerca colocada en el tensor y regular la tensión sin exagerar (Fig. 7); Al final de la regulación bloquear la contra tuerca.

FIJACIÓN DE LA CAJA ELÉCTRICA (Fig. 6)

- Fijar la caja eléctrica a la pared a al menos 1,5 m de altura utilizando herramientas adecuadas al tipo de material/superficie;
- Colocar una o dos canaletas para el paso de cables que lleguen fácilmente a la unidad central de ADVANCE;
- Conectar la central de mando al motor utilizando un cable multipolar (no suministrado).

4.3 Regulación de los topes mecánicos (Fig. 8)

Todos los modelos de ADVANCE están dotados de topes mecánicos que pueden y **DEBEN** ser regulados antes del aprendizaje de la carrera del motor. Para efectuar la regulación, proceder como se indica a continuación.

Aflojar sin exagerar los tornillos de fijación de los topes mecánicos; Desbloquear y elevar manualmente la puerta hasta la posición de completa apertura, verificando que el tope esté bloqueado con respecto al patín de desbloqueo y en esta posición, apretar con fuerza los tornillos de fijación; Repetir la operación anterior también para la posición de cierre y volver a bloquear la puerta.

Atención: Verificar periódicamente que los tornillos de fijación estén bien apretados para evitar mal funcionamientos.

4.4 Como desbloquear el motorreductor

Todos los modelos de ADVANCE están dotados de un dispositivo de desbloqueo que se activa tirando hacia abajo de la manija indicada en la Fig. 9; a este punto la puerta, en ausencia de otros impedimentos, es libre en sus movimientos. Para restablecer la condición de trabajo del motor, llevar la manija hacia arriba y **desplazar manualmente la puerta hasta volver a bloquear el patín de desbloqueo.**










5 CONEXIONES ELÉCTRICAS

Realizar las conexiones eléctricas siguiendo las indicaciones de la “Tabla 1” y los esquema.

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 Conectarse con la línea 230 V ~ ± 10% 50 Hz a través de un interruptor omnipolar u otro dispositivo que asegure la omnipolar desconexión de la línea, con una distancia de abertura de los contactos = 3 mm;

Tabla 1 “conexión a las borneras”




1-2-3		Salida codificador motor 1	
4-5		Salida motor 1	
6-7	6 (+)	Salida 1 configurable 24V === máx 5W (ver P066 para valores seleccionables)	
	7 (-)		
8-10		8 - N.O.	Input 1 START. En caso de intervención causa la apertura o el cierre del motor. Puede funcionar en modalidad “inversión” (P049=0) o “paso-paso” (P049=1).
		10 - Com	
9-10		9 - N.C.	Input 2 PHOTO 1. Si está habilitado (Ver P050 en la tabla de parámetros), la activación de la entrada PHOTO 1 provoca: la inversión del motor (durante el cierre), el paro del motor (durante la apertura), impide la activación (con puerta acerrada). Si no se utiliza puentearla.
		10 - Com	
11-12		11 (-)	Salida 24 V ~ alimentación auxiliares max 200mA
		12 (+)	
13-14		13 (+)	Salida 2 configurable 24V === máx 5W (ver P062 para valores seleccionables)
		14 (-)	
15		Entrada de la señal de la antena radio	
16		Entrada masa antena radio	
CON 1		Conexión carcasa metálica motor	
CON 2	22V~	Entrada de la alimentación eléctrica 22 V ~ desde transformador	
CON 3		Salida luz de cortesía	
J4 (jumper)		Jumper selección modalidad de funcionamiento: <ul style="list-style-type: none">  (cerrado) = Funcionamiento normal;  (abierto) = Modalidad programación 	

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”.



6 FUNCIONES DE BASE

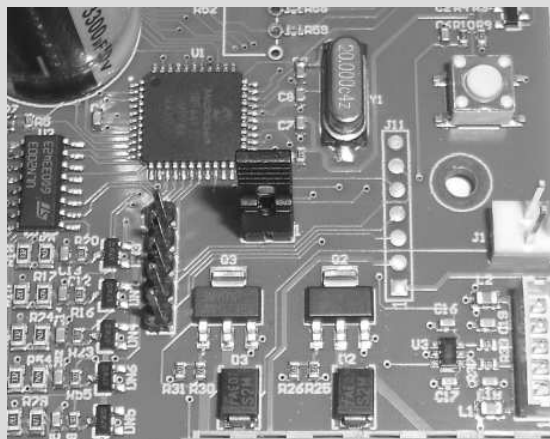
Después de haber instalado el motor y haber efectuado las conexiones eléctricas y regulaciones, se podrá controlar directamente la puerta con las teclas colocadas en la caja eléctrica.

Pantalla	Tecla	Descripción
OPEN		Si estuviera presionada provoca la apertura de la puerta.
STOP		Si estuviera presionada bloquea el movimiento durante cualquier maniobra.
CLOS		Si estuviera presionada provoca el cierre de la puerta.

7 PROGRAMACIÓN ESTÁNDAR

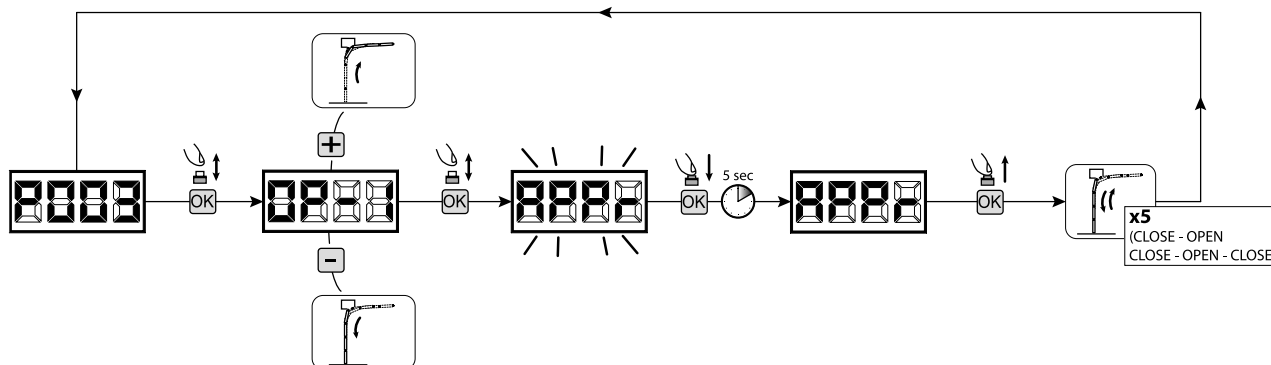
Para acceder a las funciones de programación de la central, **extraer la tapa de la caja eléctrica y quitar el Jumper J4 de la tarjeta.**

	Jumper J4 CLOSE	FUNCIONAMIENTO NORMAL
	Jumper J4 OPEN	MODALIDAD PROGRAMACION



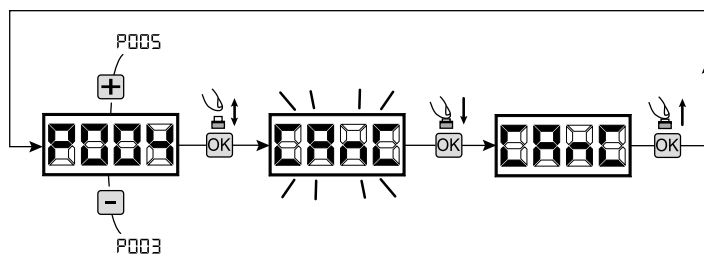
1 Aprendizaje de la carrera de los motores

1. Deslizar los parámetros con las teclas **+** y **-** hasta visualizar en la pantalla P003;
2. Acceder al parámetro pulsando la tecla **OK**;
3. Cuando "P- !" esté intermitente, verificar el correcto movimiento de la puerta usando las teclas **+** (**ABRE**) y **-** (**CIERRA**);
Si el movimiento no correspondiera con lo previsto, desconectar la alimentación, invertir los cables del motor y repetir la operación.
4. Presionar la tecla **OK**, la pantalla visualiza la anotación "PPP" intermitente;
5. Presionar de nuevo la tecla **OK** y soltarla cuando la anotación "PPP" se vuelva fija; Empieza una maniobra automática de búsqueda del tope de cierre en disminución.
Seguirá una maniobra de apertura en disminución para memorizar la carrera de la puerta, y una maniobra de cierre y apertura con velocidad normal para localizar la fuerza necesaria durante la carrera.
6. La última maniobra lleva al cierre de la puerta, y al final del procedimiento en la pantalla aparece P003.



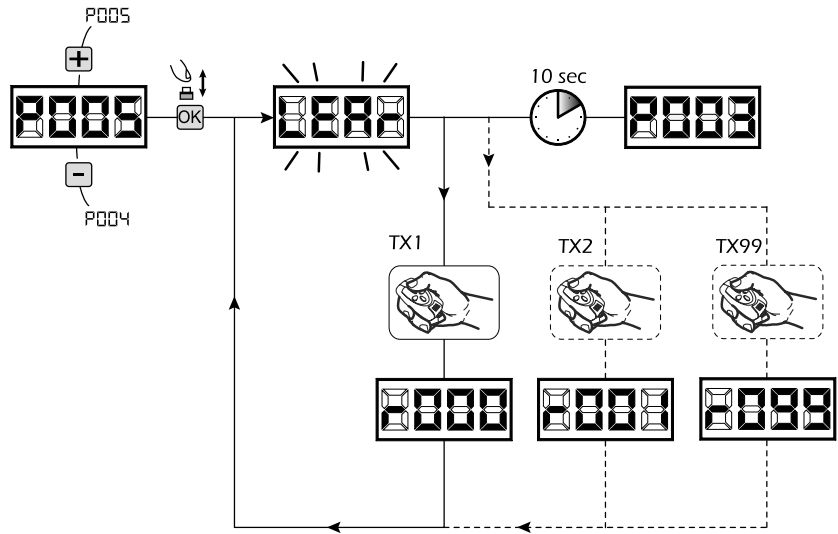
2 Cancelación de todos los controles remotos

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 "P- !" que destella, mantener apretada la tecla **OK**;
4. Soltar la tecla **OK**, inmediatamente cuando la inscripción "P- !" deje de destellar;
5. Se han borrado todos los controles remotos memorizados (en el display vuelve a visualizarse P004).



3 Aprendizaje de los controles remotos

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 "L E R r" 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 "L E R r";
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 "P003".



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.

Atención: Al utilizar transmisores personalizados, después de entrar en P005 el aprendizaje del primer emisor personalizado es posible sólo pulsando su tecla escondida. Después, sólo transmisores personalizados con la misma clave de encriptación pueden ser memorizados (mediante el procedimiento habitual), a menos que no se lleve a cabo una cancelación de la memoria (P004).

4 Programación terminada

ATENCIÓN Al final del procedimiento de programación, **volver a introducir el Jumper J4, hasta visualizar en la pantalla el símbolo " - - - - "** y cerrar la tapa de la caja eléctrica. El automatismo ahora está en espera de mandos para el funcionamiento normal.

Para efectuar posibles operaciones de "Programación Avanzada" (cambio de parámetros, bloqueo/desbloqueo de la programación, configuración entradas, etc.), sigue en la página 80.

8 PROGRAMACIÓN AVANZADA

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

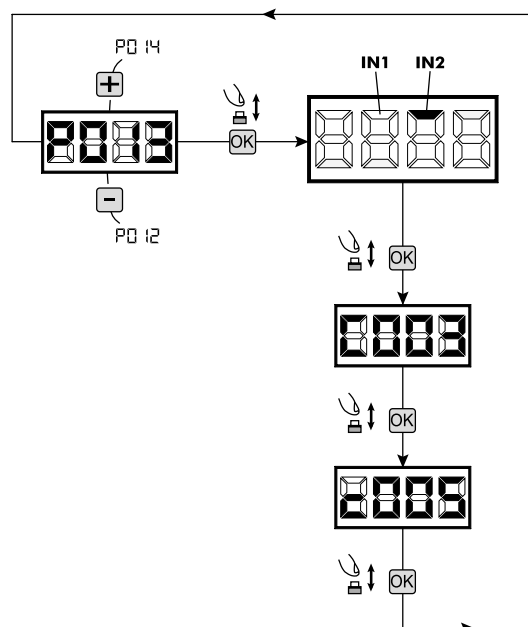
Para acceder a las funciones de programación avanzada de la central, **quitar el Jumper J4 de la tarjeta**. Con las teclas **+** y **-**, llegar al P005 y mantener presionada la tecla **+** durante 5 segundos (a este punto, todos los parámetros son visibles y modificables).

1 Visualización estado entradas y cuentamaniobras

1. Deslizar los parámetros con las teclas **+** y **-** hasta visualizar en la pantalla P013;
2. Acceder al parámetro pulsando la tecla **OK**;
3. En la pantalla se muestra el "Estado de Entradas" (verificar que sea correcto):

OPEN CONTACT
 CLOSE CONTACT

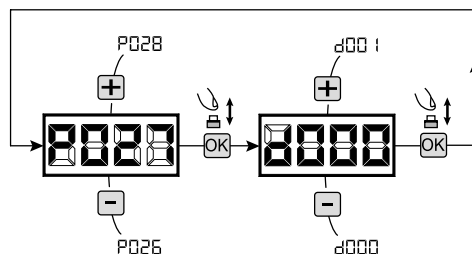
4. Presionar de nuevo la tecla **OK**;
5. En la pantalla se muestra el "Cuentamaniobras Total" (* ver P064):
Ex: 0003 = 3x1000* = 3000 maniobras efectuadas
6. Presionar de nuevo la tecla **OK**;
7. En la pantalla se muestra el "Cuentamaniobras Mantenimiento" (* ver P065):
Ex: 0005 = 5*x500 = 2500 maniobras aún que efectuar antes de la solicitud de la intervención de mantenimiento (0--- = cuentamaniobras mantenimiento desactivado)
8. Presionar de nuevo la tecla **OK** para salir del parámetro (en la pantalla aparece P013).



2 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.

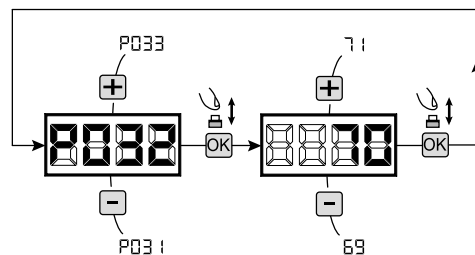


3 Modificación de los parámetros de funcionamiento

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

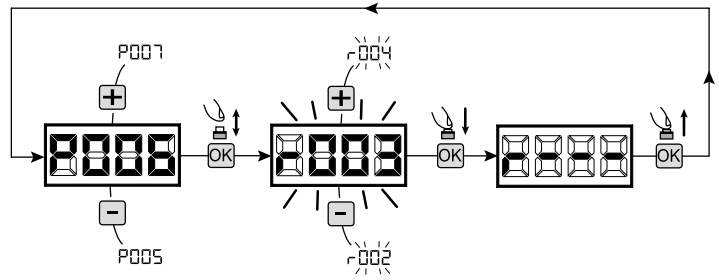
1. Desplazarse con las teclas **+** y **-** hasta visualizar en el display el parámetro (es. P032);
2. Acceder al parámetro apretando la tecla **OK**;
3. Accionando las teclas **+** y **-**, configurar el valor deseado;
4. Confirmar la elección apretando la tecla **OK** (en el display vuelve a aparecer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

Para la lista completa de "Parámetros de funcionamiento" consultar la tabla de la pag. 87.



4 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 r 003);
4. Con la inscripción "r 003" 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).

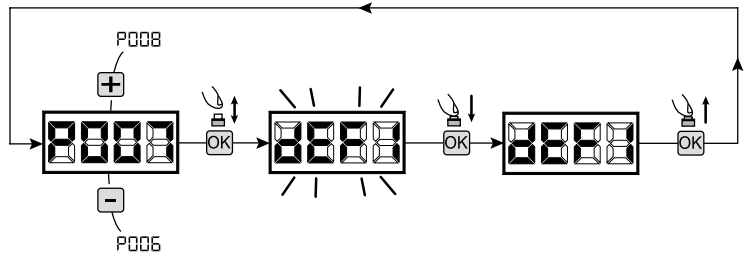


5 Restablecimiento parámetros por defecto

ATENCIÓN Al final del procedimiento, la pantalla será bloqueada en "PPPr" intermitente y será necesario volver a efectuar el aprendizaje de la carrera motor antes de poder efectuar cualquier otra operación.

5.1 Restablecimiento parámetros de funcionamiento

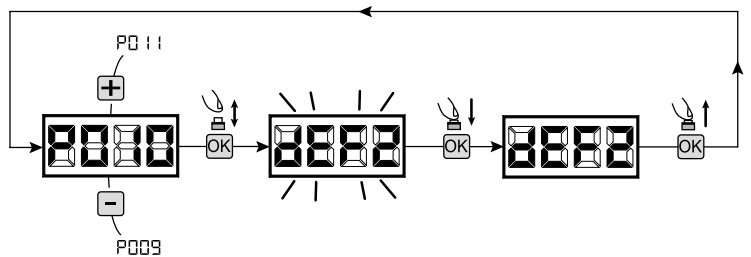
1. Correr los parámetros con el botón **+** y **-** hasta visualizar en el display P007;
2. Acceder al parámetro pulsando el botón **OK**;
3. Con la escritura "dEF l" destellando, mantener pulsado el botón **OK**;
4. Soltar el botón **OK** apenas el escrito "dEF l" cese la intermitencia;
Se restablecen todos los valores por defecto excepto los parámetros de P016 a P022 y de P076 a P098;
5. Con la operación concluida en el display reaparece P007.



Atención: Después del restablecimiento de los parámetros, será necesario realizar nuevamente la programación de la central y la regulación de todos los parámetros de funcionamiento.

5.2 Restablecimiento de las programaciones "I/O" (Input/Output)

1. Correr los parámetros con el botón **+** y **-** hasta visualizar en el display P010;
2. Acceder al parámetro pulsando el botón **OK**;
3. Con la escritura "dEF 2" destellando, mantener pulsado el botón **OK**;
4. Soltar el botón **OK** apenas el escrito "dEF 2" cese la intermitencia;
Se restablecen todos los valores por defecto sólo para los parámetros de P016 a P022 y de P076 a P098;
5. Con la operación concluida en el display reaparece P010.

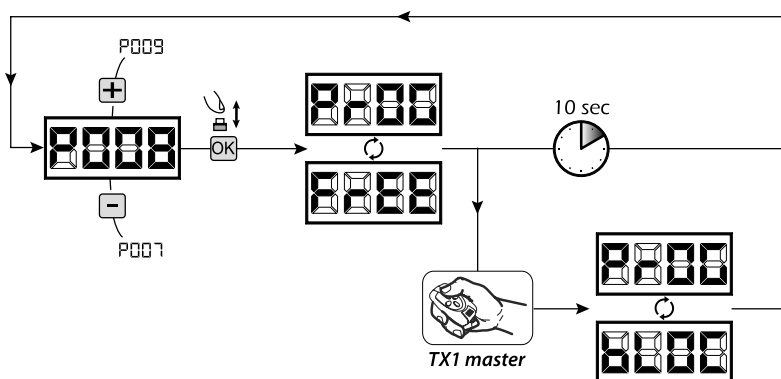


6 Bloqueo/desbloqueo acceso a la programación

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.

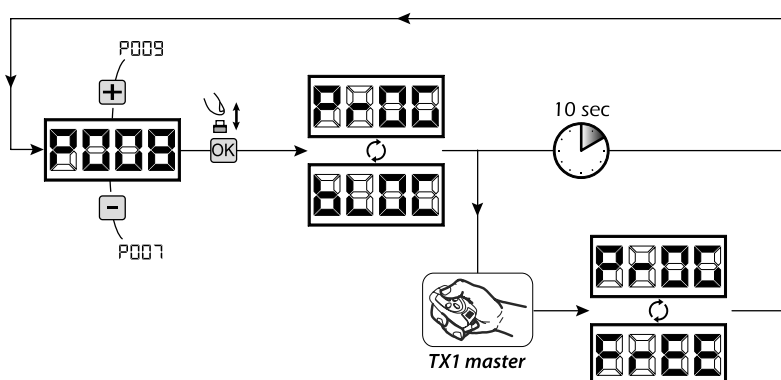
6.1 Bloqueo acceso a la programación

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



6.2 Desbloqueo acceso a la programación

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



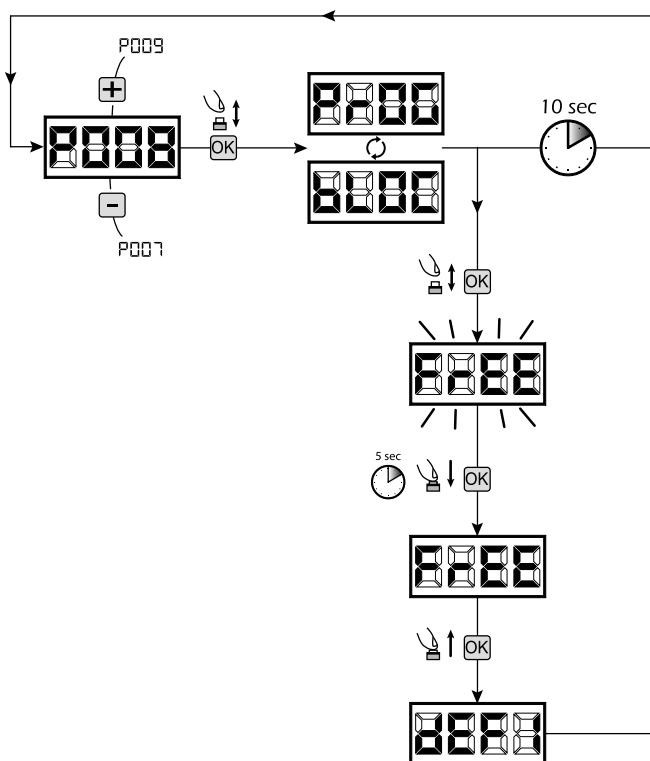
6.3 Desbloqueo acceso a la programación con reset global

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

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

Posteriormente a éste tipo de desbloqueo, será necesario realizar nuevamente la programación de la central y regulación de todos los parámetros de funcionamiento. Será necesario repetir las mediciones de la fuerza de la instalación para garantizar la conformidad de la misma.

1. Posicionar con el botón **+** y **-** el P008 en el display;
2. Acceder al parámetro apretando el botón **OK**;
3. En el display se visualiza en modo alterno la escritura **P-00 / bL 00**;
4. Apretar el botón **OK**, el display visualiza el escrito **F-EE** en intermitencia;
5. Apretar nuevamente el botón **OK** y mantenerlo apretado 5 seg (si suelta el procedimiento queda interrumpido), el display visualiza el escrito **F-EE** fijo seguido de **dEF ↓**, antes de volver a la lista de parámetros;
6. El acceso a la programación está desbloqueado.



ATENCIÓN Al final del procedimiento, la pantalla será bloqueada en "PPPP" intermitente y será necesario volver a efectuar el aprendizaje de la carrera motor antes de poder efectuar cualquier otra operación.

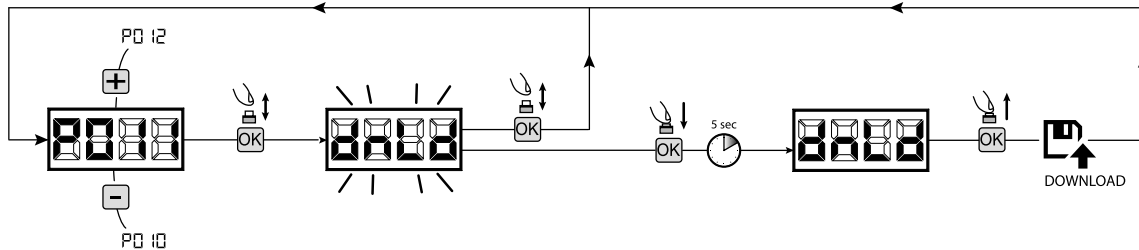
7 Descarga / Carga memoria de datos

7.1 Descarga de los datos en unidad de memoria externa (DOWNLOAD)

1. Hacer pasar los parámetros con las teclas **+** y **-** hasta que aparezca en el visor la sigla P011;
 2. Presionar la tecla **OK**, el visor muestra la sigla "dnl" intermitente;
 3. Presionar nuevamente la tecla **OK** y mantenerla presionada por 5 seg (si se suelta antes, el procedimiento se interrumpe);
 4. Soltar la tecla **OK** apenas la sigla "dnl" deja de parpadear;
- Todas las programaciones de la central (TYPE, parámetros, radiomandos, carrera motores, etc.) son guardadas en la unidad de memorización externa;

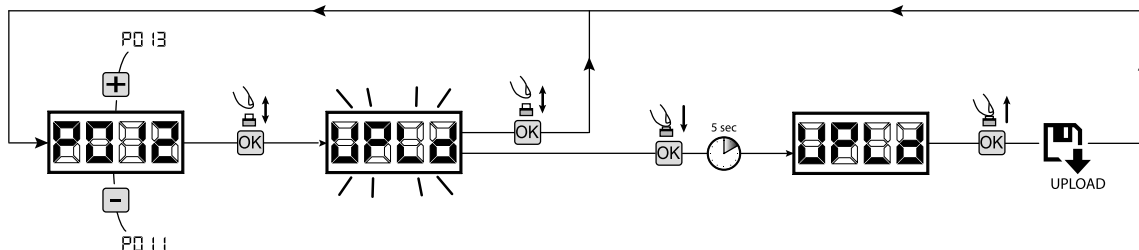
Atención: si en la unidad de memoria externa hay datos, durante la descarga de la memoria serán sobrescritos.

5. Finalizada la operación en el visor aparece P011.



7.2 Carga de los datos desde unidad de memoria externa (UPLOAD)

1. Hacer pasar los parámetros con las teclas **+** y **-** hasta visualizar en el visor P012;
 2. Presionar la tecla **OK**, el visor muestra la sigla "upl" intermitente;
 3. Presionar nuevamente la tecla **OK** y mantenerla presionada por 5 seg (si se suelta antes, el procedimiento se interrumpe);
 4. Soltar la tecla **OK** apenas la sigla "upl" deja de parpadear;
- Todas las programaciones (TYPE, parámetros, radiomandos, carrera motores, etc.) contenidas en la unidad de memoria externa son cargadas en la central de mando conectada;
5. Finalizada la operación en el visor aparece P012.



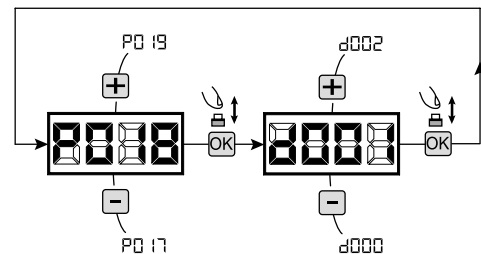
ATENCIÓN si no están conectadas las unidades de memorización externas o bien si el cable de conexión está desconectado durante la operación de transferencia de datos, en el visor aparece **err**, luego la central de mando se reajusta totalmente y en el visor aparece la sigla "TYPE" intermitente.

Hacer referencia a la instrucción de MEMONET para restablecer el funcionamiento de la central de mando.

8 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:
 - P018=para INPUT 1;
 - P019=para INPUT 2;
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 86);
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.



9 Programación terminada

ATENCIÓN Al final del procedimiento de programación, **volver a introducir el Jumper J4, hasta visualizar en la pantalla el símbolo "--"** y cerrar la tapa de la caja eléctrica. El automatismo ahora está en espera de mandos para el funcionamiento normal.

9 MENSAJES VISUALIZADOS EN EL DISPLAY

MENSAJES DE ESTADO		
Mens.	Descripción	
----	Puerta cerrada	
⌋	Puerta abierta	
OPEN	Apertura en ejecución	
CLOS	Cierre en ejecución	
SEEP	Central a la espera de mandos después de un impulso de arranque, con funcionamiento paso-paso	
SEOP	Intervenida la entrada stop o detectado un obstáculo con duración de inversión limitada (P055 > 0 o P056 > 0)	
RESP	Reset posición en cursola central apenas se reenciende después de una interrupción de alimentación, ó la puerta ha superado el nº máximo admitido (80) de inversiones sin haber llegado al tope de cierre, ó el nº máximo admitido (3) de intervenciones consecutivas del dispositivo anti-aplastamiento. Y esta cuando ha encontrado la búsqueda en desaceleración del punto de final de carrera primero de abertura y después de cierre.	
MENSAJES DE ERROR		
Mens.	Descripción	Soluciones posibles
ErrP	Error posición: El procedimiento de reset posición, no llega a buen fin. La central permanece a la espera de orden.	- 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 (4min) 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 obstáculo: Con el sensor anti-aplastamiento deshabilitado, ha estado detectada la presencia de un obstáculo que impide el movimiento de la hoja durante más de 10 sg.	- Verificar que no hayan obstáculos durante la carrera. - dar un impulso de start para 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. - Si la señalización se repite, sustituir la central de maniobra.
Err9	Comunicación con tarjeta de memoria externa (también NET_EXP) ausente/interrumpida.	- Controlar que el cable de conexión de la tarjeta de memoria externa esté conectada correctamente. - Si se está realizando una operación de transferencia de datos (DOWNLOAD/UPLOAD), asegurarse que no se interrumpa (ej. desconectando la tarjeta antes de que termine la operación). Atención: la interrupción de un UPLOAD, implica un RESET de la central de mando.

10 PUESTA EN SERVICIO

La fase de puesta en servicio es muy importante para garantizar la máxima seguridad de la instalación y el cumplimiento de las normativas y de las reglamentaciones, en concreto todos los requisitos de la norma EN12445 que establece los métodos de prueba para el control de los automatismos para puertas.

DEA System recuerda que cualquier operación de instalación, limpieza o reparación de todo el sistema tienen que ser ejecutadas exclusivamente por personal capacitado, que debe ejecutar todas las pruebas requeridas en función del riesgo presente;

10.1 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";
- Efectuar pruebas de abertura y de cierre de la puerta comprobando que el movimiento corresponda a lo previsto. Para ello se aconseja realizar diferentes pruebas con el objetivo de evaluar el deslizamiento de la puerta y posibles defectos de montaje y 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.

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 escrupulosamente las instrucciones para el montaje.

10.2 Desbloqueo y maniobra manual

En caso de anomalías de la instalación o de simple falta de corriente, desbloquear el motorreductor (Fig. 9) y ejecutar la maniobra manual de la hoja.

El conocimiento del funcionamiento del desbloqueo es muy importante porque, en los momentos de emergencia, la falta de velocidad en intervenir en este dispositivo puede causar situaciones de peligro.

ATENCIÓN La efectividad y la seguridad de la maniobra manual del automatismo es garantizada por **DEA System** solamente si la instalación se ha montado correctamente y con accesorios originales.

11 MANTENIMIENTO

Un buen mantenimiento preventivo y una inspección regular del producto aseguran su larga duración. En la tabla del margen, son indicadas las operaciones de revisión/mantenimiento para programar y efectuar periódicamente.

En caso de avería es posible referirse a la tabla "GUÍA PARA LA BÚSQUEDA DE AVERÍAS" para encontrar una solución al problema; si los consejos indicados no permiten solucionar el problema, ponerse en contacto con **DEA System**.

TIPO DE ACTUACIÓN	PERIODICIDAD
Lubricación cadena y pernos giratorios	6 meses
Control apriete de tornillos	6 meses
Control tensión de la cadena	6 meses


GUÍA PARA LA BÚSQUEDA DE AVERÍAS	
Descripción	Soluciones posibles
Activando el mando de apertura o cierre la puerta no se mueve y el motor eléctrico del operador no entra en funcionamiento.	El operador no está alimentado correctamente,; controlar las conexiones, los fusibles y las condiciones del cable de alimentación y, si fuera necesario proveer a su sustitución / reparación. Si la puerta no se cierra controlar también el correcto funcionamiento de las fotocélulas.
Activando el mando de apertura el motor entra en funcionamiento pero la candela no se mueve.	Controla que el desbloqueo del motor esté cerrado (ver Fig. 9); Controlar que el motor no empuje al contrario, esto podría ser causado por un cableado invertido.
Durante le movimiento el operador funciona a impulsos hace ruido, se para a la mitad o no parte.	La puerta no tiene un movimiento libre; desbloquear el motor y disponer los puntos de rotación. La potencia del motorreductor podría ser insuficiente con respecto a las características de la puerta; verificar la selección del modelo.

12 DESMANTELAMIENTO DEL PRODUCTO

ADVANCE está constituido por materiales de varios tipos; algunos de éstos pueden reciclarse (cables eléctricos, plástico, aluminio, etc.), otros deberán eliminarse (tarjetas y componentes electrónicos).

Proceder cómo se indica a continuación:

1. Desconectar el automatismo de la red eléctrica;
2. Desconectar y proceder al desmontaje de todos los accesorios conectados. Seguir el procedimiento inverso con respecto al que se describe en el párrafo "instalación";
3. Remover los componentes electrónicos;
4. Clasificar y proceder a la eliminación de los varios materiales siguiendo escrupulosamente las normas vigentes en el País de venta.

 **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.

PAR.	PROCEDIMIENTO	VALORES SELECCIONABLES
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	Restablecimiento de los parámetros de funcionamiento	
P008	Bloqueo acceso a programación	
P009	Reconocimiento dispositivos DE@NET conectados (actualmente no utilizada)	
P010	Restablecimiento de las programaciones "I/O" (Input/Output)	
P011	Descarga de los datos en unidad de memoria externa	
P012	Carga de los datos desde unidad de memoria externa	
P013	Visualización estado entradas y cuantamaniobras	
P014	No utilizado	
P015	No utilizado	

PROCEDIMIENTOS DE PROGRAMACIÓN

PAR.	DESCRIPCIÓN DEL PARÁMETRO	VALORES SELECCIONABLES	VALORES PREDETERMINADOS
			24V
P016	Selección del tipo de entrada INPUT_3	<ul style="list-style-type: none"> 000: IN3 type=contacto libre de tensión 001: IN3 type=resist. constante 8K2 	000
P017	No utilizado	<ul style="list-style-type: none"> 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 (salida 2 configurable. Ver P062) 008: PHOTO 1 (fotocélula 1) 009: PHOTO 2 (fotocélula 2) 010: SAFETY 1 (borde de seguridad 1) 011: STOP (bloqueo) 012: FCA1 (final de carrera apertura Mot1) 013: No Disponible 014: FCC1 (final de carrera cierre Mot1) 015: No Disponible 016: SAFETY 2 (borde de seguridad 2) 017: No Disponible 018: No Disponible 019: AUX_IN (salida 1 configurable. Ver P066) 	/
P018	Selección del funcionamiento INPUT_1		IN1
P019	Selección del funcionamiento INPUT_2		IN2
P020	No utilizado		/
P021	No utilizado		/
P022	No utilizado		/

PARÁMETROS DE CONFIGURACIÓN DE LAS ENTRADAS

		24V			
PARÁMETROS DE CONFIGURACIÓN DE LAS ENTRADAS	PD23	Asignación CANAL 1 controles remotos	<ul style="list-style-type: none"> • 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 (salida 2 configurable. Ver P062) • 008: AUX_IN (salida 1 configurable. Ver P066) 	CH1	001
	PD24	Asignación CANAL 2 controles remotos		CH2	000
	PD25	Asignación CANAL 3 controles remotos		CH3	000
	PD26	Asignación CANAL 4 controles remotos		CH4	000
PARÁMETROS CONFIGURACIÓN MOTORES	PD27	Selección del tipo de control remoto	<ul style="list-style-type: none"> • 000: HCS fix-code • 001: HCS rolling-code • 002: Dip-switch • 000: ADVANCE 		000
	PD28	Selección del tipo de motor			000
	PD29	No utilizado			/
	PD30	No utilizado			/
PARÁMETROS DE FUNCIONAMIENTO	PD31	Regulación de la velocidad de los motores durante la desaceleración en apertura	<p>Atención: modificando los valores de estos parámetros, a la salida de la modalidad de programación se solicitará un nuevo aprendizaje de la carrera del motor.</p>		15%tot.....100%tot
	PD32	Regulación de la velocidad de los motores durante la carrera de apertura			100
	PD33	Regulación de la velocidad de los motores durante la carrera de cierre			100
	PD34	Regulación de la velocidad de los motores durante la desaceleración en cierre			050
	PD35	Regulación de la duración de la desaceleración en apertura			020
	PD36	Regulación de la duración de la desaceleración en cierre			020
	PD37	Regulación de la fuerza del motor 1 en apertura (si = 100% detección del obstáculo inhabilitada)			050
	PD38	Regulación de la fuerza del motor 1 en cierre (si = 100% detección del obstáculo inhabilitada)			050
	PD39	No utilizado			/
	PD40	No utilizado			/
	PD41	Regulación del tiempo de cierre automático (si = 0 cierre automático inhabilitado)			000
	PD42	Regulación del tiempo de cierre automático peatonal (si = 0 cierre automático peatonal inhabilitado)			000
	PD43	Regulación de la duración de la carrera peatonal			030
	PD44	Regulación del tiempo de predestello			000
PD45	No utilizado		/		
PD46	No utilizado		/		

		24V
P047	Función comunitaria: inhabilita las entradas de mando en apertura y cierre durante la apertura y el tiempo de cierre automático	<ul style="list-style-type: none"> • 000: desactivo • 001: activo solo en apertura • 002: activo en apertura y cierre automático
P048	No utilizado	/
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 reanclar la puerta en el sentido de marcha opuesto)	<ul style="list-style-type: none"> • 000: "inversión" • 001: "paso-paso"
P050	FOTO 1	002
P051	FOTO 2	002
P052	Selección de la modalidad de funcionamiento de la salida warning: Se>1 "courtesy light" (salina ON durante cada movimiento, OFF cuando el motor se para,despues del retraso programado)	<ul style="list-style-type: none"> • >001 : retraso del apagado de la "courtesy light" (2seg.....255seg)
P053	No utilizado	/
P054	Función "soft start": los motores aceleran progresivamente hasta alcanzar la velocidad configurada, evitando arranques bruscos	<ul style="list-style-type: none"> • 000: "soft start" no activo • 001: "soft start" activo
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	<ul style="list-style-type: none"> • 000: inversión completa en presencia de obstáculo • >000: duración de la inversión en presencia de obstáculo (1seg.....10seg)
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	<ul style="list-style-type: none"> • 000: inversión completa en presencia de obstáculo • >000: duración de la inversión en presencia de obstáculo (1seg.....10seg)
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 duración de la inversión. Si=0 Función de deshabilitada	<ul style="list-style-type: none"> • 000: Facilitación del desbloqueo deshabilitada • >000: Facilitación del desbloqueo habilitada por un tiempo aproximado de: (1x25ms.....5x25ms)
P058	Ajuste de la duración de la fuerza secundaria en cierre: ajusta la duración de la última parte del recorrido en cierre durante el cual el valor de la fuerza es administrado por separado por el P060. El valor del parámetro indica el número de vueltas del rotor.	<ul style="list-style-type: none"> (20.....255)
P059	Ajuste del margen del final de carrera en cierre: ajusta la duración de la última parte del recorrido en el cual un obstáculo se interpreta como final de carrera, provocando la parada del motor; el valor del parámetro indica el número de vueltas del rotor.	<ul style="list-style-type: none"> (15.....255)
P060	Ajuste de la fuerza secundaria en cierre: ajusta la fuerza del motor en la última parte del recorrido en cierre definido por el P058	<ul style="list-style-type: none"> (2.....100)
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 baterías o panel solar)	<ul style="list-style-type: none"> • 000: "Energy saving" no activo • 001: "Energy saving" activo
P062	Selección funcionamiento OUTPUT_2: Si=0 salida "boost" para alimentación electrocerradura art. 110; Si=1 salida luz aviso fija (para luces aviso provistas de circuito intermitente interno); Si=2 salida luz aviso intermitente; Si=3 indicador luminoso cancela abierta fija" (salida siempre On cuando la cancela está abierta, OFF al final de una maniobra de cierre); Si=4 indicador luminoso abierto intermitente" (salida intermitente lenta durante apertura y rápida durante cierre, siempre ON con cancela abierta, siempre OFF solo al final de una maniobra de cierre); Si=5 Luz de cortesía" (salida ON durante cada movimiento, OFF cuando el motor se para, después del retraso programado); Si=6 salida 24V para electrocerradura en modalidad fija; Si=7 salida 24V para electrocerradura en modalidad invertida; Si=8 salida para alimentación accesorios; Si=9 salida 24V controlada por entrada ELOCK_IN en modalidad impulsiva; Si=10 salida 24V controlada desde entrada ELOCK_IN en modalidad biestable; Si>10 salida 24V controlada desde entrada ELOCK_IN en modalidad temporizada (el valor programado indica el retraso de apagado en segundos). Atención: Si P062=8, el funcionamiento de la salida es determinado por el funcionamiento previsto en los parámetros P061 (Energy Saving) y P071 (Autotest protecciones).	<ul style="list-style-type: none"> • 000: "salida "boost" para alimentación electrocerradura art. 110 • 001: "salida luz aviso fija • 002: "salida luz aviso intermitente • 003: "Indicador luminoso cancela abierta fijo • 004: "Indicador luminoso abierto intermitente • 005: "Luz de cortesía (retraso de desconexión se puede ajustar desde P052) • 006: "salida electrocerradura fija 24V === max 5W • 007: "salida electrocerradura invertida 24V === max 5W • 008: "salida alimentación accesorios 24V === max 5W • 009: "salida impulsiva 24V === max 5W • 010: "salida biestable 24V === max 5W • >010: "salida temporizada 24V === max 5W (11sec.....255sec)

PARÁMETROS DE FUNCIONAMIENTO

		24V	
P063	No utilizado		/
P064	Multiplicador cuentamaniobras: Multiplica el número después del cual el cuentamaniobras total viene aplazado. Para visualizar el valor hacer referencia al párrafo "Visualización estado entradas y cuentamaniobras".	<ul style="list-style-type: none"> 000: "x100 001: "x1000 002: "x10000 003: "x100000 	001
P065	Cuentamaniobras mantenimiento: Si=0 acerca el contador y deshabilita 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 necesario resetear el mismo introduciendo P065=0 y sólo seguidamente P065= "nuevo valor".	<ul style="list-style-type: none"> 000: "Aviso de mantenimiento deshabilitado >000: "Numero de maniobras (x 500) para aviso de mantenimiento (1.....255) 	000
P066	Selección funcionamiento OUTPUT_1: Si=1 salida luz aviso fija (para luces aviso provistas de circuito intermitente interno); Si=2 salida luz aviso intermitente; Si=3 Indicador luminoso cancela abierta fijo" (salida siempre On cuando la cancela está abierta, OFF al final de una maniobra de cierre); Si=4 Indicador luminoso abierto intermitente" (salida intermitente lento durante apertura y rápida durante cierre, siempre ON con cancela abierta, siempre OFF solo al final de una maniobra de cierre); Si=5 Luz de cortesía" (salida ON durante cada movimiento, OFF cuando el motor se para, después del retraso programado); Si=6 salida 24V para electrocerradura en modalidad fija; Si=7 salida 24V para electrocerradura en modalidad invertida; Si=8 salida para alimentación accesorios; Si=9 salida 24V controlada por entrada AUX_IN en modalidad impulsiva; Si=10 salida 24V controlada desde entrada AUX_IN en modalidad de apagado en segundos). Atención: Si P066=8, el funcionamiento de la salida es determinado por el funcionamiento previsto en los parámetros P061 (Energy Saving) y P071 (Autotest protecciones).	<ul style="list-style-type: none"> 001: "salida luz aviso fija 002: "salida luz aviso intermitente 003: "Indicador luminoso cancela abierta fijo 004: "Indicador luminoso abierto intermitente 005: "Luz de cortesía (retraso de desconexión se puede ajustar desde P052) 006: "salida electrocerradura fija 24V == max 5W 007: "salida electrocerradura invertida 24V == max 5W 008: "salida alimentación accesorios 24V == max 5W 009: "salida impulsiva 24V == max 5W 010: "salida biestable 24V == max 5W >010: "salida temporizada 24V == max 5W (11sec.....255sec) 	002
P067	Funcionamiento entrada SFT: si=0 banda sensible siempre activa; si=1 banda sensible activa solo en cierre; si=2 banda sensible activa solo en apertura y antes de cada movimiento; si=3 banda sensible activa solo en apertura; si=4 banda sensible activa solo en apertura y antes de cada movimiento. Al igual que la detección de obstáculos con el sensor interno, también la activación de las entradas SFT1 y SFT2 provoca la inversión total o parcial según la configuración del parámetro P055 (duración inversión con obstáculo en apertura), y P056 (duración inversión con obstáculo en cierre).	<ul style="list-style-type: none"> 000: "banda sensible siempre activa 001: "banda sensible activa solo en cierre 002: "banda sensible activa solo en apertura 003: "banda sensible activa solo en apertura 004: "banda sensible activa solo en apertura e antes de cada movimiento 	001
P068	No utilizado		/
P069	Regulación duración del arranque rapido Atención: Si soft start se activa, el arranque rapido se desactiva independientemente del valor de P070	<ul style="list-style-type: none"> 000: "arranque rapido desactivado (hace un arranque rapido mínimo, casi no se percibe) 00X: "regula la duración del arranque rapido hasta 1.5 seg. (X*6 ms) (1.....255) 	008
P070	Autotest dispositivos de seguridad: si=0 salida 24V con autotest deshabilitado; si=1 salida 24V para dispositivos de seguridad con autotest (apaga la salida y comprueba la abertura del contacto antes de cada maniobra). Atención: para operar en modalidad autotest, todos los dispositivos deben estar conectados a la salida configurable 24V (6-7 para OUTPUT_1) (13-14 para OUTPUT_2) con P062 y/o P066 = 8, y estar conectados y alineados antes de memorizar el recorrido (P003).	<ul style="list-style-type: none"> 000: alimentación red (autotest dispositivos de seguridad deshabilitado) 001: "autotest dispositivos de seguridad habilitado 	000
P072	No utilizado		/
P073	No utilizado		/
P074	No utilizado		/
P075	No utilizado		/

PARÁMETROS DE FUNCIONAMIENTO

ADVANCE

**Motorreductor electromecânico
para portas seccionadas**
Instruções de funcionamento e
advertências

Índice

1	Resumo das advertências	91	8	Programação Avançada	98
2	Descrição do produto	92	9	Mensagens no Display	102
3	Dados Técnicos	92	10	Início	102
4	Instalação e montagem	93	11	Manutenção	103
5	Ligações eléctricas	94	12	Eliminação do produto	103
6	Funções básicas	94			
7	Programação Padrão	96			

Conformidades do Produto

A **DEA System** garante a conformidade do produto com as Directivas europeias 2006/42/CE relativas à “segurança de máquinas”, 2004/108/CE “compatibilidade electromagnética” e 2006/95/CE “equipamentos eléctricos de baixa tensão”. Veja a **Declaração de Incorporação**.

1 RESUMO DAS ADVERTÊNCIAS

Leia atentamente estes avisos, o incumprimento dos seguintes avisos podem causar situações de risco.

⚠ ATENÇÃO UTILIZAR ESTE PRODUTO EM CONDIÇÕES INCOMUNS NÃO PREVISTAS PELO FABRICANTE É POSSÍVEL CRIAR SITUAÇÕES DE PERIGO, POR ISSO TODAS AS CONDIÇÕES PREVISTAS NESTAS INSTRUÇÕES DEVEM SER RESPEITADOS.

⚠ ATENÇÃO A **DEA SYSTEM** LEMBRA A TODOS OS UTILIZADORES QUE A SELECÇÃO, LOCALIZAÇÃO E INSTALAÇÃO DE TODOS OS MATERIAIS E DISPOSITIVOS QUE COMPÕEM O SISTEMA DE AUTOMAÇÃO COMPLETA, DEVEM RESPEITAR AS DIRECTIVAS COMUNITÁRIAS 2006/42/CE (DIRECTIVA MÁQUINAS), 2004/108/CE (COMPATIBILIDADE ELECTROMAGNÉTICA), 2006/95/CE (EQUIPAMENTOS ELÉCTRICOS DE BAIXA TENSÃO). A FIM DE ASSEGURAR UM NÍVEL ADEQUADO DE SEGURANÇA, ALÉM DE CUMPRIR COM OS REGULAMENTOS LOCAIS, É ACONSELHÁVEL IGUALMENTE O CUMPRIMENTO DAS REFERIDAS DIRECTIVAS EM TODOS OS PAÍSES EXTRA-EUROPEUS.

⚠ ATENÇÃO EM NENHUMA CIRCUNSTÂNCIA O PRODUTO DEVE SER UTILIZADO EM ATMOSFERAS EXPLOSIVAS OU AMBIENTES QUE SEJAM CORROSIVOS E DANIFICAR AS PEÇAS DO PRODUTO.

⚠ ATENÇÃO PARA ASSEGURAR UM NÍVEL ADEQUADO DE SEGURANÇA ELÉCTRICA MANTER SEMPRE OS CABOS DE ALIMENTAÇÃO DE 230 V AFASTADOS (MÍNIMO DE 4 MILÍMETROS EM ABERTO OU 1 MILÍMETRO COM ISOLAMENTO) DOS CABOS DE BAIXA TENSÃO (ALIMENTAÇÃO DE MOTORES, COMANDOS, FECHADURA ELÉCTRICA, ANTENA E DOS CIRCUITOS AUXILIARES) E FIXE OS ÚLTIMOS COM BRAÇADEIRAS ADEQUADAS PERTO DA PLACA DE TERMINAIS.

⚠ ATENÇÃO TODA A INSTALAÇÃO, MANUTENÇÃO, LIMPEZA OU OPERAÇÕES DE REPARAÇÃO EM QUALQUER PARTE DO SISTEMA DEVEM SER REALIZADAS EXCLUSIVAMENTE POR PESSOAL QUALIFICADO, COM O FORNECIMENTO DE ALIMENTAÇÃO DESLIGADO E TRABALHANDO EM ESTRITA CONFORMIDADE COM AS NORMAS ELÉCTRICAS E REGULAMENTOS EM VIGOR NO PAÍS DA INSTALAÇÃO.

⚠ ATENÇÃO A UTILIZAÇÃO DE PEÇAS SOBRESSELENTES NÃO INDICADAS PELA **DEA SYSTEM** E / OU REMONTAGEM INCORRECTA PODEM CRIAR RISCOS PARA AS PESSOAS, ANIMAIS E BENS E TAMBÉM DANIFICAR O PRODUTO. POR ESTA RAZÃO, UTILIZE APENAS AS PARTES INDICADAS PELA **DEA SYSTEM** E SIGA ESCRUPULOSAMENTE AS INSTRUÇÕES DE MONTAGEM.

⚠ ATENÇÃO A AVALIAÇÃO INCORRECTA DAS FORÇAS DE IMPACTO PODE CAUSAR SÉRIOS DANOS A PESSOAS, ANIMAIS OU BENS. A **DEA SYSTEM** LEMBRA O 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 A CONFORMIDADE DO DISPOSITIVO DE DETECÇÃO DE OBSTÁCULOS INTERNO, PARA O CUMPRIMENTO DA NORMA EN12453, SÓ É GARANTIDA SE FOREM UTILIZADOS MOTORES COM ENCODER.

⚠ ATENÇÃO OS DISPOSITIVOS DE SEGURANÇA EXTERNOS UTILIZADOS PARA O CUMPRIMENTO DOS LIMITES DAS FORÇAS DE IMPACTO DEVEM ESTAR DE ACORDO COM A NORMA EN12978.

⚠ ATENÇÃO EM CONFORMIDADE COM A DIRECTIVA 2002/96/CE, RELATIVA AOS RESÍDUOS DE EQUIPAMENTOS ELÉCTRICOS E ELECTRÓNICOS (REEE), ESTE PRODUTO ELÉCTRICO NÃO DEVE SER TRATADO COMO RESÍDUO URBANO NORMAL. POR FAVOR, DESMANTELE O PRODUTO E ENCAMINHE-O PARA UM LOCAL APROPRIADO DE RECICLAGEM MUNICIPAL.

2 DESCRIÇÃO DO PRODUTO

2.1 Modelos e conteúdo da embalagem

Com a denominação ADVANCE, identifica-se uma família de operadores eletromecânicos 24V para a automatização de portas basculantes e seccionadas. Todos os modelos motorizados permitem o uso de centrais de comando (série NET) equipadas com sensor anti esmagamento, recetor de rádio 433 Mhz incorporado, regulação da velocidade de abrandamento na abertura e no fecho.

Os modelos ADVANCE são projetados principalmente para uso residencial semi-intensivo, dependendo do ciclo de trabalho que está previsto para o automatismo.

Os acessórios adicionais estão referidos na tabela "ACESSÓRIOS DO PRODUTO" (pág. 150).

ADVANCE consiste essencialmente de um operador mecânico que faz rodar um pinhão que, por meio da cadeia, transmite o movimento diretamente à tração da porta, permitindo assim o movimento.

Veja o "Conteúdo da embalagem" (Fig. 1) comparando-o com o seu produto, vai ajudá-lo durante a montagem.

2.2 Transporte

ADVANCE é sempre embalado em caixas que assegurem uma protecção adequada ao produto, no entanto, preste atenção a todas as informações que possam ser apresentadas na mesma caixa acerca do armazenamento e manuseio.

3 DADOS TÉCNICOS

MOTOR

	ADVANCE
Tensão de alimentação do motor (V)	24 V ===
Potencia absorvida (W)	120
Força de impulso (N)	500
Ciclo de trabalho	20 ciclos/hora
N° máximo de manobras em 24 horas	60
Gama de temp. de funcionamento (°C)	-20÷50 °C
Velocidade (m/min)	5,3
Peso do produto com embalagem (Kg)	13
Grau de protecção	IP20

CENTRAL DE COMANDO

	NET724N
Tensão de alimentação (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)
Potência nominal do transformador (VA)	80 VA (230/22V)
Fusível F1 (A)	T1A 250V (atrasado)
Saída do motor 24V	max 5 A
Saída para alim. de circuitos auxiliares	24 V === max 200mA
Saída 1 configurável	24 V === max 5 W
Saída 2 configurável	24 V === max 5 W
Frequência do receptor	433,92 MHz
Tipo de código do emissor	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch
N° máximo de emissores controlados	100

4 INSTALAÇÃO E MONTAGEM

4.1 Para uma instalação satisfatória do produto é importante:

- Certifique-se que a estrutura da porta é sólida e adequada para ser motorizada;
- Certifique-se que a porta durante o seu movimento não apresente pontos de atrito;
- Verifique se a porta está bem equilibrada. Possivelmente intervir nos mecanismos de equilíbrio;
- Verifique se as dimensões do motorreductor/calha (Fig. 2) são compatíveis com a zona escolhida para a montagem;
- Coloque perto da caixa elétrica uma tomada de 230V adequadamente protegida.

4.2 Depois de ter definido e satisfeito os requisitos, prossiga com a montagem:

INSTALAÇÃO DO MOTOR (Fig. 3 - Fig. 4)

Atenção: a fixação de ADVANCE é fornecida com o motor perto da porta a ser movimentada. Isto implica uma maior simplicidade nas operações de cablagem e posicionamento das canaletas para a passagem dos cabos. E no entanto, é possível efetuar a montagem "tradicional" com o motor longe da porta, sem quaisquer precauções especiais.

- Monte à unidade principal (1) a calha (2) introduzindo o eixo do motor dentro do pinhão e fixe tudo com os parafusos e as porcas fornecidas;

Atenção: preste atenção na operação de acoplamento do eixo/pinhão, a lingueta deve estar no alojamento. Se for necessário, use massa lubrificante.

- Monte os quatro suportes para a fixação ao teto (3) (regule os suportes para que a calha uma vez fixada ao teto fique perfeitamente horizontal); Corte a parte em excesso.
- Fixe o suporte frontal (4) à forquilha da calha e a seguir, ao caixilho da porta (se possível) ou na parede com parafusos ou cavilhas apropriadas para o material **respeitando as medidas indicadas na Fig. 5;**
- Levante a parte de trás da calha e fixe-a ao teto usando equipamento adequado para o tipo de material/superfície (Fig. 5);
- Fixe a alavanca de tração (5) à sapata guia de desbloqueio (6);
- Desbloqueie o motor e leve a sapata guia perto da porta;
- Fixe a alavanca de tração no lado superior da porta a ser movimentada usando equipamento adequado para o tipo de material/superfície;

Atenção: Uma vez montado o suporte de ligação à porta, a alavanca de tração não deve exceder os 30° em relação à calha.

- Caso a corrente se afrouxar, aperte a porca no tensor e regule a tensão sem exagerar (Fig. 7); Após a regulação aperte a contraporca.

FIXAÇÃO DA CAIXA ELÉTRICA (Fig. 6)

- Fixe a caixa elétrica na parede a pelo menos 1,5 m de altura usando equipamento adequado para o material/superfície;
- Prepare uma ou mais canaletas para a passagem dos cabos que chegam facilmente à unidade central de ADVANCE;
- Ligue a central de comando ao motor, utilizando um cabo multipolar (não fornecido).

4.3 Regulações das seguranças mecânicas (Fig. 8)

Todos os modelos ADVANCE têm seguranças mecânicas que podem e **DEVEM** ser reguladas antes da aprendizagem do curso do motor. Para efetuar a regulação, faça da seguinte forma.

Desaperte sem exagerar os parafusos de fixação das seguranças mecânicas; Besbloquee e levante a porta manualmente até à posição de completa abertura, verificando que a segurança esteja em sintonia com a sapata guia de desbloqueio e nesta posição, aperte bem os parafusos de fixação; Repita a operação anterior também para a posição de fecho e bloquear novamente a porta.

Atenção: Verifique regularmente se os parafusos de fixação estão bem apertados para evitar anomalias.

4.4 Como desbloquear o motorreductor

Todos os modelos ADVANCE estão equipados com um dispositivo de desbloqueio que se ativa puxando para baixo a manilha mostrada na Fig. 9; neste momento a porta, na ausência de outros impedimentos, é livre nos seus movimentos. Para restaurar a condição de trabalho do motor, vire o cabo para cima e **mova manualmente a porta até bloquear novamente a sapata guia de desbloqueio.**

5 LIGAÇÕES ELÉCTRICAS

Execute a cablagem seguindo as instruções da “Tabela 1” e os diagrama.

ATENÇÃO Para assegurar um nível adequado de segurança eléctrica manter sempre os cabos de alimentação de 230 V afastados (mínimo de 4 milímetros em aberto ou 1 milímetro com isolamento) dos cabos de baixa tensão (alimentação de motores, comandos, fechadura eléctrica, antena e dos circuitos auxiliares) e fixe os últimos com braçadeiras adequadas perto da placa de terminais.

ATENÇÃO Coligar-se a rede 230 V ~ ± 10% 50 Hz através um interruptor omnipolar ou outro dispositivo que assegure a omnipolar desconexão da rede, com uma distância de abertura dos contatos = 3 mm.

Tabela 1 “Ligações aos terminais da central”

1-2-3		Saída do codificador motor 1	
4-5		Saída do motor 1	
6-7		6 (+) 7 (-)	Saída 1 configurável 24V === máx 5W (veja P066 para os valores seleccionáveis)
8-10		8 - N.O. 10 - 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).
9-10		9 - N.C. 10 - 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
11-12		11 (+) 12 (+)	Saída de +24 V === para dispositivos auxiliares max 200mA
13-14		13 (+) 14 (-)	Saída 2 configurável 24V === máx 5W (veja P062 para os valores seleccionáveis)
15		Entrada para antena	
16		Entrada para a massa da antena	
CON 1		Ligação do caixa metálica do motores	
CON 2	22V~	Entrada para o transformador de 22 V ~	
CON 3		Saída da luz de cortesia	
J4 (jumper)		“Jumper” de seleção do modo de funcionamento: • (fechado) = Funcionamento normal; • (aberto) = Modo de programação	

Se a instalação requer comandos diferentes e / ou adicionais ao padrão, pode-se configurar cada entrada para a função exigida.

Consulte o capítulo “Programação Avançada”.



6 FUNÇÕES BÁSICAS

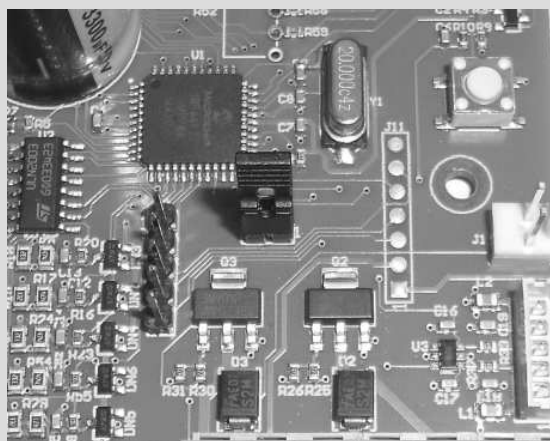
Depois de instalar o motor faça as ligações eléctricas e regulações, é possível comandar diretamente a porta com os botões da caixa eléctrica.

Monitor	Tecla	Descrição
OPEN		Quando é premido abre o portão.
STOP		Quando é premido bloqueia o movimento durante qualquer manobra.
CLOS		Quando é premido fecha o portão.

7 PROGRAMAÇÃO PADRÃO

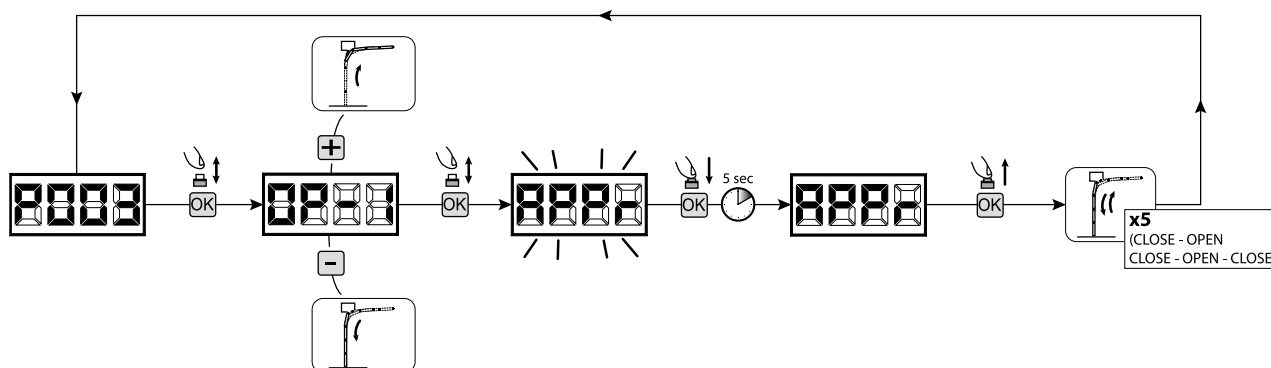
Para aceder às funções de programação da central, **retire a tampa da caixa elétrica e remova o Jumper J4** da placa.

	Jumper J4 CLOSE	FUNCIONAMENTO NORMAL
	Jumper J4 OPEN	MODO DE PROGRAMAÇÃO



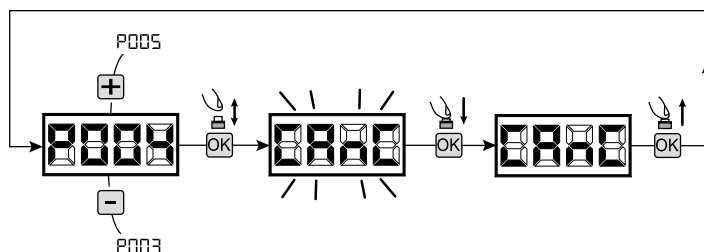
1 Aprendizagem do curso do motor

1. Desloque os parâmetros com as teclas **+** e **-** até que no mostrador apareça P003;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla **OK**;
3. Se no mostrador aparecer "**P- !**" a piscar, verifique o correto movimento da porta usando as teclas **+** (**ABRE**) e **-** (**FECHA**);
Se o movimento não corresponder ao que se espera, desligue a fonte de alimentação, inverta os cabos do motor e repita a operação.
4. Pressione a tecla **OK**, no mostrador aparece "**PPPr**" a piscar;
5. Pressione novamente a tecla **OK** e liberte-a quando no mostrador aparecer "**PPPr**" fixa; Começa uma manobra automática de busca da paragem em abrandamento.
Seguirá uma manobra de abertura em abrandamento para armazenar o curso da porta, e uma manobra de fecho e de abertura a uma velocidade normal para mapear a força necessária durante o curso.
6. A última manobra leva a porta ao fecho, e no final do procedimento no mostrador reaparece P003.



2 Apagar todos os comandos

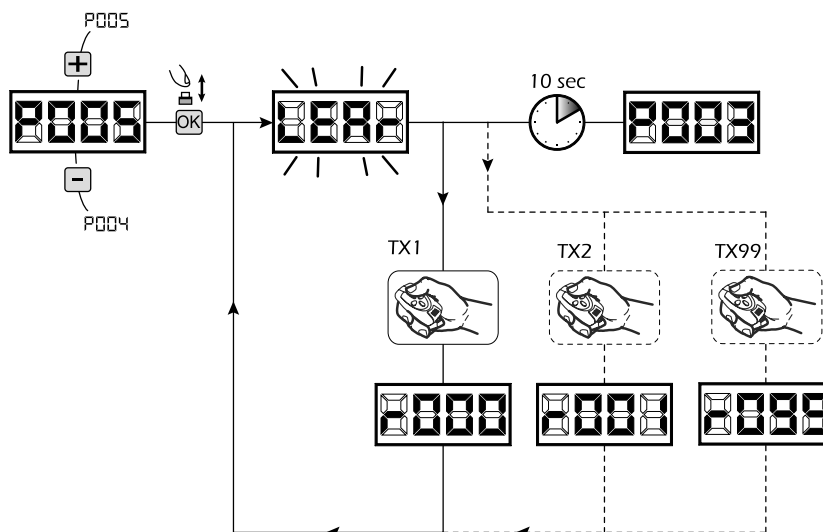
1. Percorra os parâmetros com os símbolos **+** e **-** até aparecer no display P004;
2. Confirme pressionando a tecla **OK**;
3. Quando o símbolo "**PRn**" piscar, pressione a tecla **OK** durante alguns segundos;
4. Liberte a tecla **OK** assim que o símbolo "**PRn**" deixar de piscar;
5. Todos os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



3 Aprendizagem dos emissores

7.2 Aprendizagem

1. Percorra os parâmetros com os símbolos \oplus e \ominus até aparecer no display P005;
2. Confirme pressionando a tecla OK ;
3. Quando o símbolo “L E R r” aparece, pressione qualquer tecla do emissor que queira memorizar;
4. O display mostra o número do emissor memorizado e depois novamente o símbolo “L E R r”;
5. Memorizar todos os emissores necessários repetindo o procedimento 3;
6. Esperar 10 segundos até aparecer de novo no display “P003”.



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.

Aviso: Ao utilizar emissores personalizados, depois de entrar em P005 a aprendizagem do primeiro emissor personalizado só é possível pressionando o seu botão oculto. Depois apenas emissores personalizados com a mesma chave de encriptação podem ser memorizados (através do procedimento normal), a não ser que seja efectuado um procedimento de RESET (P004).

4 Programação completa

ATENÇÃO No final do procedimento de programação, **introduza novamente o Jumper J4, até aparecer no mostrador o símbolo “- - -”** e feche novamente a tampa da caixa elétrica. O automatismo está agora à espera de comandos para o funcionamento normal.

Para efetuar qualquer operação de “Programação Avançada” (modifique os parâmetros de mudança, bloqueio/desbloqueio da programação, configuração das entradas, etc ..), vá para a página 98.

8 PROGRAMAÇÃO AVANÇADA

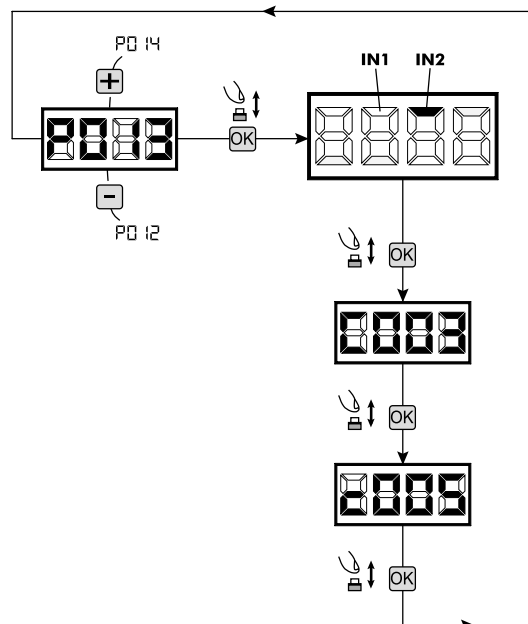
A seguir serão descritos alguns procedimentos de programação relacionados com a gestão da memória dos radiocomandos e de configuração avançada das entradas de comando.

Para aceder às funções de programação avançada da central, **remova o Jumper J4 da placa**. Com as teclas **+** e **-**, passar para o P005 e manter pressionado o botão **+** por 5 segundos (neste ponto, todos os parâmetros são visíveis e modificáveis).

1 Visualização das entradas e estado do contador de operações

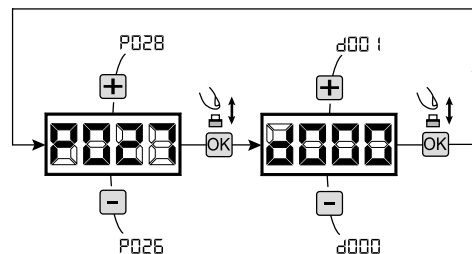
- Desloque os parâmetros com as teclas **+** e **-** até que no mostrador apareça P013;
- Aceda ao parâmetro pressionando a tecla **OK**;
- No mostrador aparece o “Estado Entradas” (verifique se está correto):

<input type="checkbox"/>	OPEN CONTACT	<input type="checkbox"/>	CLOSE CONTACT
--------------------------	--------------	--------------------------	---------------
- Pressione novamente a tecla **OK**;
- No mostrador aparece o “Conta Operações Total” (* veja P064):
Ex: $3 \times 1000 = 3000$ operações efetuadas
- Pressione novamente a tecla **OK**;
- No mostrador aparece o “Conta Operações Manutenção” (* veja P065):
Ex: $5 \times 500 = 2500$ operações ainda a serem efetuadas antes do pedido de intervenção de manutenção (--- = conta operações manutenção desativado)
- Pressione novamente a tecla **OK** para sair do parâmetro (no mostrador aparece novamente P013).



2 Selecção do código dos emissores

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

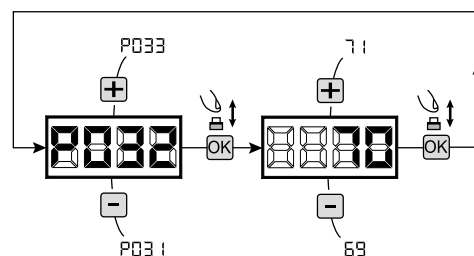


Aviso: Se precisar alterar o tipo de codificação rádio, e se estiverem outros comandos memorizados com codificação diferente, é necessário apagar a memória (P004) **DEPOIS** de ter definido a nova codificação.

3 Ajuste dos parâmetros de funcionamento

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

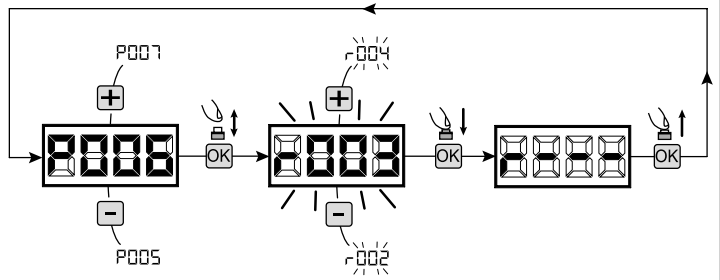
- Percorra os parâmetros até aparecer (por ex. P032);
- Confirme pressionando a tecla **OK**;
- Pressionando as teclas **+** e **-**, ajuste o valor desejado;
- Confirme pressionando a tecla **OK** (o display mostra o de novo o parâmetro seleccionado).



Para a lista completa dos “Parâmetros de funcionamento” consulte a tabela na página 105.

4 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. **r 003**);
4. Quando o símbolo “**r 003**” 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).

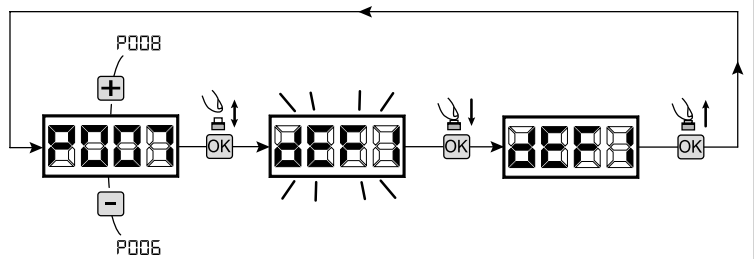


5 Restabelecimento dos parâmetros predefinidos

ATENÇÃO Após o procedimento, o mostrador ficará bloqueado em “**APP-**” a piscar e será necessário efetuar novamente a aprendizagem do curso do motor antes de poder efetuar qualquer outra operação.

5.1 Restaurar os parâmetros de funcionamento

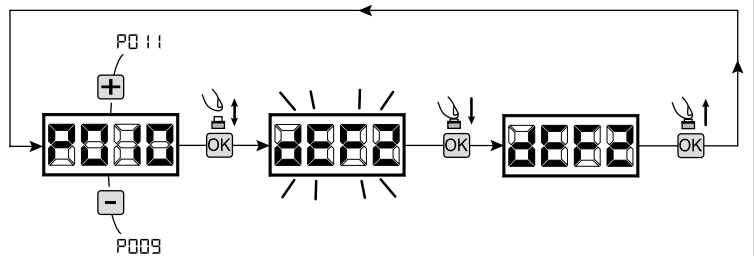
1. Percorra os parâmetros com os símbolos **+** e **-** até aparecer no display P007;
2. Confirme pressionando a tecla **OK**;
3. Quando piscar “**dEF 1**” no display, pressione a tecla **OK**;
4. Liberte a tecla **OK** assim que “**dEF 1**” parar de piscar; Todos os valores predefinidos são restaurados excepto os parâmetros de P016 a P022 e P076 a P098;
5. No fim da operação, o display volta a P007.



Atenção: Depois de restaurar os parâmetros predefinidos, deve voltar a programar a central de comando e ajustar todos os parâmetros.

5.2 Restaurar a configuração das entradas/saídas

1. Percorra os parâmetros com os símbolos **+** e **-** até aparecer no display P010;
2. Confirme pressionando a tecla **OK**;
3. Quando piscar “**dEF 2**” no display, pressione a tecla **OK**;
4. Liberte a tecla **OK** assim que “**dEF 2**” parar de piscar; Todos os valores dos parâmetros P016 a P022 e dos P076 a P098 foram restaurados;
5. No fim da operação, o display volta a P010.

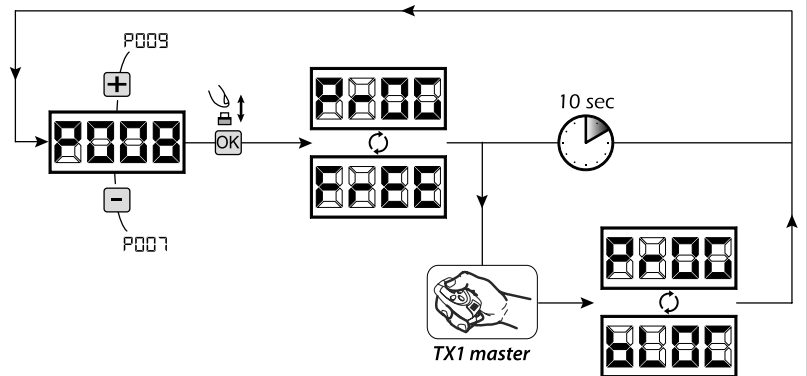


6 Bloqueio/desbloqueio do acesso à programação

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.

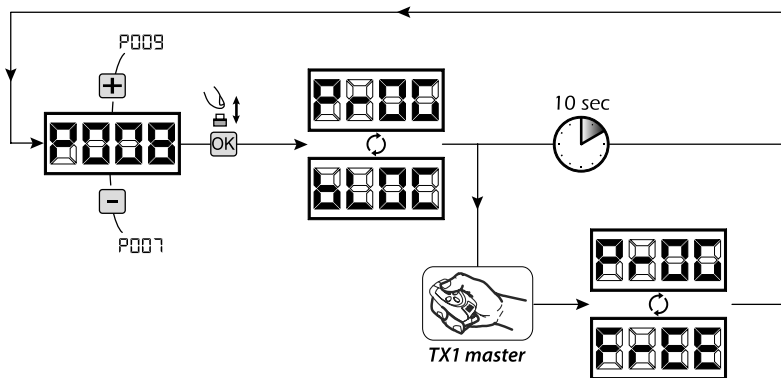
6.1 Acesso ao bloqueio da programação

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 **P-00/F-EE** para indicar que a central de comando está à espera da transmissão do código de bloqueio;
4. No espaço de 10 segundos, pressione CH1 no “Emissor Master TX”, o display mostra **P-00/B-L00** antes de voltar para a lista de parâmetros;
5. O acesso à programação fica bloqueado.



6.2 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 **P-00/bL00** para indicar que a central de comando está à espera da transmissão do código de desbloqueio;
4. No espaço de 10 segundos, pressione CH1 no “Emissor Master TX”, o display mostra **P-00/F-EE** antes de voltar para a lista de parâmetros;
5. O acesso à programação fica desbloqueado.



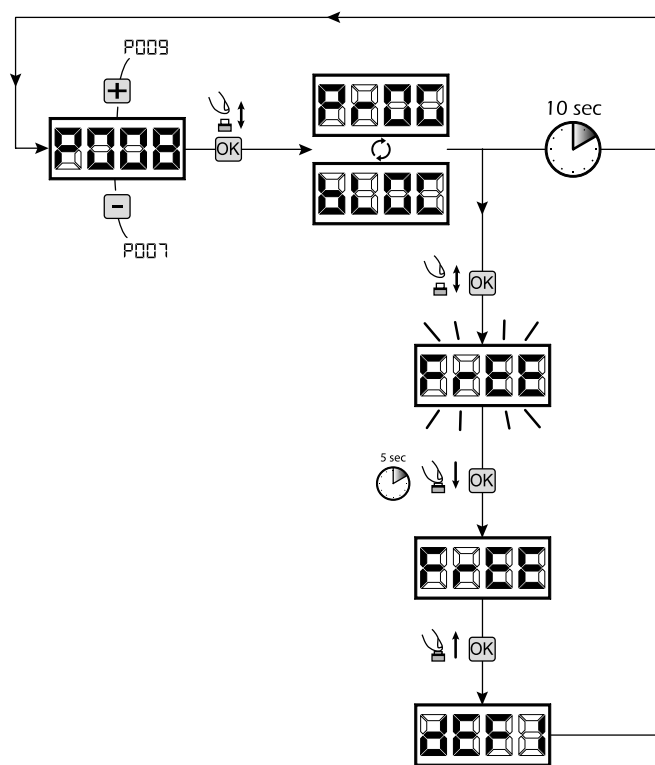
6.3 Acesso ao desbloqueio para programação e RESET total

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. 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 **P-00/bL00**;
4. Pressione o botão **OK**, o display fica a piscar **F-EE**;
5. Pressione o botão **OK** novamente e mantenha-o pressionado durante 5 segundos (libertando-o antes, o procedimento termina): O display mostra a escrita fixa **F-EE** seguida de **dEF**, antes de regressar à lista de parâmetros;
6. O acesso à programação fica desbloqueado.



ATENÇÃO Após o procedimento, o mostrador ficará bloqueado em “RPP-” a piscar e será necessário efetuar novamente a aprendizagem do curso do motor antes de poder efetuar qualquer outra operação.

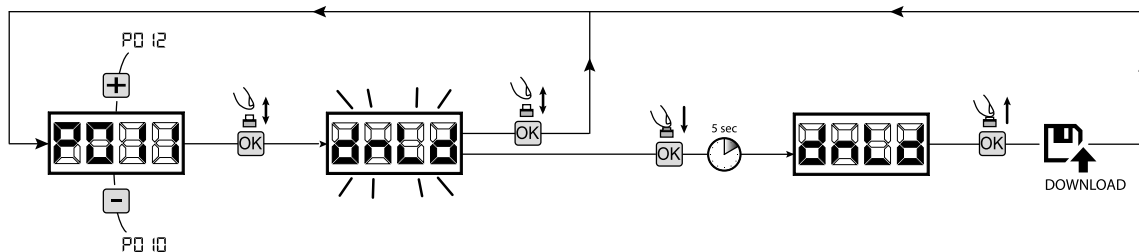
7 Descarregar/carregar os dados da memória (Downloading/uploading)

7.1 Descarregar os dados para uma unidade de memória externa (DOWNLOAD)

1. Percorra os parâmetros com as teclas **+** e **-** até visualizar P011;
 2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla **OK**, o display irá mostrar a palavra “dnl d” a piscar;
 3. Pressione de novo a tecla **OK** e mantenha-a pressionada durante 5 segundos (se a libertar antes o procedimento é interrompido);
 4. Liberte a tecla **OK** assim que a palavra “dnl d” parar de piscar;
- Todas as configurações da central de comando (TIPO, parâmetros, emissores memorizados, tipo de motores, o curso, etc.) serão guardadas na memória externa;

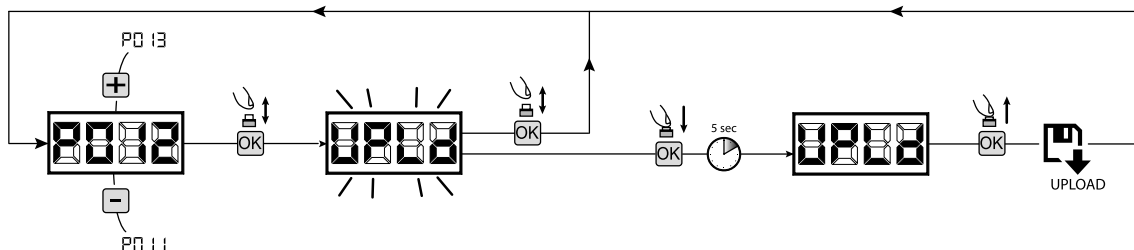
Aviso: Se existir algum dado na memória externa este será apagado.

5. No final da operação o display volta a P011.



7.2 Carregar os dados da memória externa (UPLOAD)

1. Percorra os parâmetros com as teclas **+** e **-** até visualizar P012;
 2. Acesse ao parâmetro pressionando a tecla **OK**, o display irá mostrar a palavra “**UPLD**” a piscar;
 3. Pressione de novo a tecla **OK** e mantenha-a pressionada durante 5 segundos (se a libertar antes o procedimento é interrompido);
 4. Liberte a tecla **OK** assim que a palavra “**UPLD**” parar de piscar;
- Todas as configurações da central de comando (TYPE, parâmetros, emissores memorizados, tipo de motores, o curso, etc.) serão guardadas na memória da central de comando;
5. No final da operação o display volta a P012.



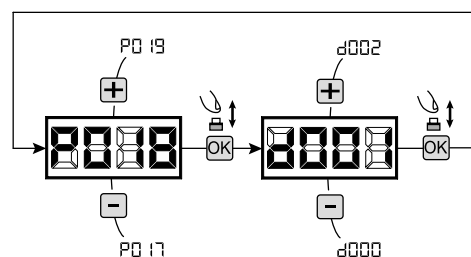
AVISO Se não tiver ligado nenhuma unidade de armazenamento externa ou se o cabo de ligação for desligado durante a operação de transferência de dados, no display aparece **ERR** e em seguida, a central de comando faz um RESET completo ficando a aparecer no display a palavra “**TYPE**” a piscar.

Consulte a instrução de MEMONET para restabelecer o funcionamento da central de comando.

8 Configuração das entradas

Sempre que a instalação requerer comandos diferentes e/ou comandos adicionais aos normais, 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:
 - P018=para a INPUT 1;
 - P019=para a INPUT 2;
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 104);
4. Confirme pressionando a tecla **OK** (o display mostra de novo o P018).
5. Execute a nova ligação na entrada acabada de reconfigurar.



9 Programação completa

ATENÇÃO No final do procedimento de programação, **introduza novamente o Jumper J4, até aparecer no mostrador o símbolo “- - -”** e feche novamente a tampa da caixa elétrica. O automatismo está agora à espera de comandos para o funcionamento normal.

9 MENSAGENS MOSTRADAS NO DISPLAY

MENSAGENS DO ESTADO DE FUNCIONAMENTO		
Mess.	Descrição	
----	Porta fechada	
JL	Porta aberta	
OPEN	Porta a abrir	
CLOS	Porta a fechar	
SEEP	Quando está no modo passo-a-passo, a central de comando espera instruções depois de lhe ter sido dado um impulso de start	
STOP	Intervenção de entrada stop ou detectado um obstáculo com duração de inversão limitada (P055 > 0 ou P056 > 0)	
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 (80) 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.	
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 (4min), 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. - Se esse erro aparecer novamente, substituir a central de comando.
Err9	Comunicação com cartão de memória externa (também NET_EXP) em falta / quebrado.	- Verifique que o cabo de ligação do cartão de memória externo esteja ligado correctamente. - Se estiver a realizar uma operação de transferência de dados (DOWNLOAD / UPLOAD), assegurar-se de que a mesma não seja interrompida (por ex. desligar o cartão antes do final da operação). NOTA: A interrupção dum UPLOAD, também implica o RESET total da central de comando.

10 INICIO

A fase inicial é muito importante para garantir a máxima segurança e a conformidade com os regulamentos, incluindo todos os requisitos da norma EN 12445, que estabelece os métodos de ensaio para testar os automatismos para portões.

A **DEA System** lembra que toda a instalação, manutenção, limpeza ou operações de reparação em qualquer parte do sistema deve ser realizada exclusivamente por pessoal qualificado que deve assumir a responsabilidade por todos os testes exigidos pelo risco presentes;

10.1 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”;
- Efetue provas de abertura e de fecho da porta verificando se o movimento corresponde ao esperado. É aconselhável, neste contexto, efetuar várias provas para avaliar o deslizamento da porta e eventuais defeitos de montagem ou de regulação;
- Assegurar-se de que todos os dispositivos de segurança ligados funcionem correctamente;
- Realize a medição das forças de impacto em conformidade com a norma 12445 para encontrar a configuração que assegure o cumprimento dos limites estabelecidos pela norma EN12453.

⚠ ATENÇÃO O uso de peças não indicadas pela **DEA System** e / ou a remontagem incorrecta pode criar riscos para pessoas, animais e bens e também danificar o produto. Por este motivo, utilize somente as peças indicadas pela **DEA System** e siga escrupulosamente as instruções de montagem.

10.2 Desbloqueio e funcionamento manual

Em caso de avarias ou uma simples falta de energia, solte o motor (Fig. 9) e realize a operação manualmente.

O conhecimento funcionamento do dispositivo de desbloqueio é muito importante porque, em momentos de emergência, a falta de oportunidade de actuar neste dispositivo pode causar perigo

ATENÇÃO A eficácia e a segurança da operação manual do automatismo é garantida pela **DEA** somente se a instalação for feita correctamente e com acessórios originais.

11 MANUTENÇÃO

Uma boa manutenção preventiva e uma inspecção regular garante uma longa vida útil. Na tabela em baixo vai encontrar uma lista de operações de inspecção/manutenção que devem ser programadas e executadas periodicamente.

Consulte a tabela “Resolução de problemas” sempre que se verifiquem anomalias, a fim de encontrar a solução para o problema e entre em contacto directamente com a **DEA System** sempre que a solução necessário não esteja na tabela.

TIPO DE INTERVENÇÃO	PERIODICID.
Lubrificação da corrente e pinos rotativas	6 meses
controlo do aperto dos parafusos	6 meses
Controlo da tensão da corrente	6 meses


RESOLUÇÃO DE PROBLEMAS	
Descrição	Possíveis soluções
Ativando o comando de abrir ou fechar a porta não se move e o motor elétrico do operador não funciona.	O operador não está devidamente alimentado; controle as ligações, os fusíveis e as condições do cabo de alimentação e eventualmente, substituir/reparar. Se a porta não se fechar verifique o correto funcionamento das fotocélulas.
Ativando o comando para abrir o motor começa a funcionar mas o portão não se move.	Controle se o desbloqueio do motor está fechado (veja Fig. 9); Controle se o motor não se ativa ao contrário, isto pode ser causado por uma cablagem invertida.
Durante o movimento o operador funciona com impulsos, é barulhento, pára a meio ou não parte.	A porta não tem um movimento livre; desbloqueie o motor e corrija os pontos de rotação. A potência do motorreductor pode ser insuficiente em comparação com as características da porta; verifique a escolha do modelo.

12 ELIMINAÇÃO DO PRODUTO

ADVANCE é constituída por materiais de diversos tipos, alguns dos quais podem ser reciclados (cabos eléctricos, plásticos, alumínio, etc.), enquanto outros devem ser eliminados (placas e componentes electrónicos).

Proceder do seguinte modo:

1. Desligar a alimentação;
2. Desligue e desmonte todos os acessórios ligados. Siga as instruções no sentido inverso ao descrito na secção “Instalação”;
3. Remova os componentes electrónicos;
4. Classifique e elimine os materiais exactamente conforme os regulamentos do País de venda.

 **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.

PROCEDIMENTOS DE PROGRAMAÇÃO	PROCEDIMENTO	VALORES CONFIGURÁVEIS
PC01	Posicionamento do motor 1	
PC02	Posicionamento do motor 2	
PC03	Memorização do curso dos motores	
PC04	Apagar a memória dos comandos	
PC05	Memorização dos comandos	
PC06	Pesquisa e apagamento de um comando	
PC07	Restaurar os parâmetros de funcionamento	
PC08	Bloquear o acesso à programação	
PC09	Aprendizagem de dispositivos DE@NET ligados (não utilizada no momento)	
PC10	Restaurar as configurações das entradas/saídas	
PC11	Descarregar os dados para uma memória externa	
PC12	Carregar os dados a partir duma memória externa	
PC13	Visualização das entradas e estado do contador de operações	
PC14	Parâmetro não utilizado	
PC15	Parâmetro não utilizado	

CONFIGURAÇÃO DOS PARÂMETROS DAS ENTRADAS	DESCRIÇÃO DOS PARÂMETROS	VALORES CONFIGURÁVEIS	VALORES DE DEFAULT
			24V
PE15	INPUT_3 Seleção do tipo de entrada	<ul style="list-style-type: none"> 000: IN3 type=contato livre 001: IN3 type=resistência constante de 8K2 	000
PE17	Parâmetro não utilizado	<ul style="list-style-type: none"> 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 (saída 2 configurável. Ver P062) 008: PHOTO 1 (fotocélula 1) 009: PHOTO 2 (fotocélula 2) 010: SAFETY 1 (Costas de segurança 1) 011: STOP (Bloqueio) 012: FCA1 (Fim-de-curso de abertura do Mot1) 013: Não Disponível 014: FCC1 (Fim-de-curso de fecho do Mot1) 015: Não Disponível 016: SAFETY 2 (Costas de segurança 2) 017: Não Disponível 018: Não Disponível 019: AUX_IN (saída 1 configurável. Ver P066) 	/
PE18	INPUT_1 Seleção do modo de funcionamento		IN1
PE19	INPUT_2 Seleção do modo de funcionamento		IN2
PE20	Parâmetro não utilizado		/
PE21	Parâmetro não utilizado		/
PE22	Parâmetro não utilizado		/

24V		CH1	CH2	CH3	CH4				
CONFIGURAÇÃO DOS PARÂMETROS DAS ENTRADAS		<ul style="list-style-type: none"> • 001: 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 (saída 2 configurável. Ver P062) • 008: AUX_IN (saída 1 configurável. Ver P066) 				001	000	000	000
CONFIG. DOS PARÂMETROS DE FUNCIONAMENTO		<ul style="list-style-type: none"> • 000: HCS fix-code • 001: HCS rolling-code • 002: Dip-switch • 000: ADVANCE 				000	000	/	/
PARÂMETROS DE FUNCIONAMENTO		<p>Atenção: as funções OPEN_PM e CLOSE_PM não estão disponíveis com a codificação configurada HCR Rolling Code (P027=1)</p>							
P023	Atribuição do canal 1 dos emissores					15%tot.....100%tot			
P024	Atribuição do canal 2 dos emissores					15%tot.....100%tot			
P025	Atribuição do canal 3 dos emissores					15%tot.....100%tot			
P026	Atribuição do canal 4 dos emissores					15%tot.....100%tot			
P027	Seleção do tipo de emissores					0%tot.....80%tot			
P028	Seleção do tipo de motores					0%tot.....80%tot			
P029	Parâmetro não utilizado					1%tot.....100%tot			
P030	Parâmetro não utilizado					1%tot.....100%tot			
P031	Regulação da velocidade dos motores durante o abrandamento na abertura	<p>Atenção: modificando os valores destes parâmetros, à saída do modo de programação, será solicitado uma nova aprendizagem do curso do motor.</p>				0%tot.....80%tot			
P032	Regulação da velocidade dos motores durante o curso na abertura					0%tot.....80%tot			
P033	Regulação da velocidade dos motores durante o curso no fecho					1%tot.....100%tot			
P034	Regulação da velocidade dos motores durante o abrandamento no fecho					1%tot.....100%tot			
P035	Duração do abrandamento na abertura					0%tot.....80%tot			
P036	Duração do abrandamento no fecho					0%tot.....80%tot			
P037	Força do motor 1 na abertura (se = 100% detecção de obstáculos desactivada)					1%tot.....100%tot			
P038	Força do motor 1 no fecho (se = 100% detecção de obstáculos desactivada)					1%tot.....100%tot			
P039	Parâmetro não utilizado					/			
P040	Parâmetro não utilizado					/			
P041	Ajuste do tempo de fecho automático (se = 0 fecho automático desactivado)					0sec.....255sec			
P042	Regulação do tempo do fecho automático do pedonal (se = 0 fecho automático desactivado)					0sec.....255sec			
P043	Regulação curso do pedonal					5%tot.....50%tot			
P044	Tempo de pré-lampejo do pirilampo					0sec.....10sec			
P045	Parâmetro não utilizado					/			
P046	Parâmetro não utilizado					/			

		24V
P047	Função condomínio: se activado, desactiva as entradas de abertura e de fecho durante a abertura automática e o fecho.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: desativo • 001: ativo só em abertura • 002: ativo em abertura e fecho automático
P048	Parâmetro não utilizado	/
P049	Seleção do modo de "inversão" (durante uma manobra um impulso de comando inverte o movimento) ou "passo-a-passo" (durante uma manobra um impulso de comando pára o movimento). Um impulso seguinte faz o motor funcionar no sentido oposto.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: "inversão" • 001: "passo-a-passo"
P050	Funcionamento da entrada PHOTO: Se=0 fotocélula habilitada no fecho e no início quando a porta está parada; 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 início do movimento (quando a porta está fechada)	<ul style="list-style-type: none"> • 000: fotocélula habilitada no fecho e quando a porta está parada 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
P051	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 2 seg.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: como 000, mas com "fecho imediato" habilitado • 001: como 002, mas com "fecho imediato" habilitado
P052	Seleção do modo de funcionamento da saída de luz de aviso: Se>1 "luz de cortesia" (saída ligada durante o movimento, desligada quando o motor pára, depois do atraso definido).	<ul style="list-style-type: none"> • >001: "luz de cortesia" atraso na desactivação (2sec.....255sec)
P053	Parâmetro não utilizado	/
P054	Função "Soft start" (arranque suave): os motores aceleram gradualmente até atingirem a velocidade definida, evitando arranques bruscos	<ul style="list-style-type: none"> • 000: "soft start" desactivada • 001: "soft start" activada
P055	Regulação do tempo de inversão quando detecta obstáculos: se = 0 o motor executa uma inversão do movimento completa, se>0 indica a duração (em segundos) do tempo de inversão causado pela detecção de um obstáculo durante a abertura.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: inversão completa na detecção de um obstáculo • >000: duração da inversão na detecção de um obstáculo (1seg.....10seg)
P056	Regulação do tempo de inversão quando detecta obstáculos: se = 0 o motor executa uma inversão do movimento completa, se>0 indica a duração (em segundos) do tempo de inversão causado pela detecção de um obstáculo durante o fecho.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: inversão completa na detecção de um obstáculo • >000: duração da inversão na detecção de um obstáculo (1seg.....10seg)
P057	Desbloqueio manual facilitado: Se=0, depois de detectar o ponto de bloqueio, o motor inverte por um breve tempo para liberar a pressão sobre ele e, assim, facilitar o desbloqueio manual. O valor do parâmetro mostra o comprimento da inversão. Se=0 função desactivada.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: Desbloqueio manual facilitado desactivado • >000: Desbloqueio manual facilitado activado com tempo de: (1x25ms.....5x25ms)
P058	Regulação secundária da força no fecho: regula a duração da última parte do curso durante o qual o valor da força é regulado separadamente pelo parâmetro P060. O valor indica o número de rotações do rotor.	(20.....255)
P059	Regulação da margem de curso do fecho: regula a duração da última parte do curso durante o qual um obstáculo é detectado como sendo um batente mecânico, bloqueando o motor sem efectuar uma inversão. O valor indica o número de rotações do rotor.	(15.....255)
P060	Regulação da força secundária no fecho: regula a força do motor durante a qual a última parte do curso de fecho é definida pelo parâmetro P058.	(2.....100)
P061	Modo de "Poupança de energia": Se=1 depois de 10 segundos de inactividade, a central de comando desliga a saída de 24V e o display. Estes ligam-se novamente ao receber de novo um comando (recomendado quando se usam baterias e/ou painel solar).	<ul style="list-style-type: none"> • 000: "Poupança de energia" desactivada • 001: "Poupança de energia" activada
P062	Seleção funcionamento OUTPUT_2: Se=0 saída "boost" para a alimentação fechadura eléctrica art. 110; Se=1 saída a piscar fixa (para piscas com circuito intermitente interno); Se=2 saída a piscar intermitente; Se=3 Luz de aviso portão aberto fixa" (saída sempre On quando o portão está aberto, OFF no final de uma manobra de fecho); Se=4 Luz de aviso portão aberto intermitente" (saída intermitente lenta durante a abertura e rápida durante o fecho, sempre ON com o portão aberto, sempre OFF só no final de uma manobra de fecho); Se=5 Luz de cortesia" (saída ON durante cada movimento, OFF quando o motor pára, após o atraso configurado); Se=6 saída 24V para fechadura eléctrica em modo fixo; Se=7 saída 24V para fechadura eléctrica em modo invertido; Se=8 saída para alimentação acessórios; Se=9 saída 24V comandada por entrada ELOCK_IN em modo impulsivo; Se=10 saída 24V comandada por entrada ELOCK_IN em modo biestável; Se>10 saída 24V comandada por entrada ELOCK_IN em modo temporizado (o valor configurado indica o atraso de desligação em segundos). Atenção: Se P062=8, o funcionamento da saída for determinado pelo funcionamento previsto nos parâmetros P061 (Energy Saving) e P071 (Autotest seguranças).	<ul style="list-style-type: none"> • 000: "saída "boost" para a alimentação fechadura eléctrica art. 110 • 001: "saída a piscar fixa • 002: "saída a piscar intermitente • 003: "Luz de aviso portão aberto fixa • 004: "Luz de aviso portão aberto intermitente • 005: "Luz de cortesia (atraso de desligamento pode ser definido de P052) • 006: "saída fechadura eléctrica fixa 24V == max 5W • 007: "saída fechadura eléctrica invertida 24V == max 5W • 008: "saída alimentação acessórios 24V == max 5W • 009: "saída impulsiva 24V == max 5W • 010: "saída biestável 24V == max 5W • >010: "saída temporizada 24V == max 5W (11sec.....255sec)

PARÂMETROS DE FUNCIONAMENTO

		24V
P053	Parâmetro não utilizado	
P054	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".	001 002 003
P055	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-lançamento para indicar a necessidade de manutenção. Ex.: Se P065 = 50, o número de operações = 50x500=25000 operações Atenção: Antes de definir um novo valor do contador de operações de manutenção, o mesmo deve ser repostado através da colocação do P065 = 0 e só mais tarde colocar o P065 = "novo valor".	000 >000: "Número de operações (x 500) para a manutenção requerida (1.....255)"
P056	Selecione funcionamento OUTPUT_1: Se=1 saída a piscar fixa (para piscas com circuito intermitente interno); Se=2 saída a piscar intermitente; Se=3 Luz de aviso portão aberto fixa" (saída sempre On quando o portão está aberto, OFF no final de uma manobra de fecho); Se=4 Luz de aviso portão aberto intermitente" (saída intermitente lenta durante a abertura e rápida durante o fecho, sempre ON com portão aberto, sempre OFF só no final de uma manobra de fecho); Se=5 Luz de cortesia" (saída ON durante cada movimento, OFF quando o motor pára, após o atraso configurado); Se=6 saída 24V para fechadura eléctrica no modo fixa; Se=7 saída 24V para fechadura eléctrica em invertida; Se=8 saída para alimentação acessórios; Se=9 saída 24V comandada por entrada AUX_IN em modo impulsivo; Se=10 saída 24V comandada por entrada AUX_IN em modo biestável; Se > 10 saída 24V comandada por entrada AUX_IN em modo temporizado (o valor configurado indica o atraso de desligação em segundos). Atenção: Se P066=8, o funcionamento da saída for determinado pelo funcionamento previsto nos parâmetros P061 (Energy Saving) e P071 (Autotest seguranças).	001: "saída a piscar fixa" 002: "saída a piscar intermitente" 003: "Luz de aviso portão aberto fixa" 004: "Luz de aviso portão aberto intermitente" 005: "Luz de cortesia (atraso de desligamento pode ser definido de P052)" 006: "saída fechadura eléctrica fixa 24V === max 5W" 007: "saída fechadura eléctrica invertida 24V === max 5W" 008: "saída alimentação acessórios 24V === max 5W" 009: "saída impulsiva 24V === max 5W" 010: "saída biestável 24V === max 5W" >010: "saída temporizada 24V === max 5W (1.1sec.....255sec)"
P057	Funcionamento da entrada SFT: se = 0 costa de segurança sempre activada, se = 1 costa de segurança activada somente durante o fecho, se = 2 costa de segurança activada somente durante o fecho e antes iniciar um movimento, se = 3 costa de segurança activada somente na abertura, se = 4 costa de segurança activada somente na abertura e antes de qualquer movimento, para a detecção de obstáculos com sensor anti-esmagamento interno, também a activação das entradas e SFT1 SFT2 causa a inversão completa ou parcial, conforme definido no P055 (duração da inversão na detecção de obstáculos na abertura, e P056 (duração da inversão na detecção de obstáculos durante o fecho).	001: "Costa sensível sempre activada" 002: "Costa sensível activada apenas no fecho" 003: "Costa sensível activada apenas no fecho e antes de qualquer movimento" 004: "Costa sensível activada apenas na abertura e antes de qualquer movimento"
P058	Parâmetro não utilizado	
P059	Regulação da duração da aceleração Aviso: se o soft start estiver activado, a aceleração está desactivada independentemente do valor do parâmetro P070.	008
P070	Auto-teste dos dispositivos de segurança: se = 0 Saída de 24V === com auto teste desactivada; se =1 Saída de 24V === para dispositivos de segurança com auto teste (desliga a saída e verifica a abertura do contacto antes de cada manobra). Atenção: Para utilizar a função autoteste, todos os dispositivos devem estar ligados à saída configurável 24V (6-7 para OUTPUT_1) (13-14 para OUTPUT_2) com P062 e/ou P066 = 8, e estar ligados e alinhados correctamente antes de fazer a aprendizagem do curso (P003).	000: "saída de alimentação (dispositivos de segurança sem auto teste)" 001: "auto teste de dispositivos de segurança activado"
P071	Parâmetro não utilizado	
P072	Parâmetro não utilizado	
P073	Parâmetro não utilizado	
P074	Parâmetro não utilizado	
P075	Parâmetro não utilizado	

PARÂMETROS DE FUNCIONAMENTO

ADVANCE

Urządzenie elektromechaniczne
do bram segmentowych
Instrukcja montażu i użytkowania

Spis Treści

1	Ostrzeżenia dotyczące potencjalnych niebezpieczeństw	109	8	Programowanie Zaawansowane	116
2	Opis produktu	110	9	Informacje pojawiające się na wyświetlaczu	120
3	Dane Techniczne	110	10	Oddanie do eksploatacji	120
4	Instalacja i Montaż	111	11	Konserwacja	121
5	Podłączenia elektryczne	112	12	Utylizacja Produktu	121
6	Funkcje Podstawowe	112			
7	Standardowe Programowanie	114			

Zgodność Produktu

DEA System gwarantuje zgodność produktu z Dyrektywami Europejskimi: 2006/42/CE dotyczących "bezpieczeństwa maszyn", 2004/108/CE "zgodności elektromagnetycznej" oraz 2006/95/CE dotyczących "urządzeń elektrycznych o niskim napięciu": patrz **Deklaracja Zgodności**.

1 OSTRZEŻENIA DOTYCZĄCE POTENCJALNYCH NIEBEZPIECZEŃSTW

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

⚠ UWAGA UŻYWANIE PRODUKTU W NIEWŁAŚCIWYCH WARUNKACH I DO INNYCH CELÓW, NIE PRZEWIDZIANYCH PRZEZ PRODUCENTA, MOŻE PROWOKOWAĆ SYTUACJE NIEBEZPIECZNE; W ZWIĄZKU Z TYM ZALECA SIĘ PRZESTRZEGANIE WARUNKÓW PRZEDSTAWIONYCH W NINIEJSZEJ INSTRUKCJI.

⚠ UWAGA DEA SYSTEM PRZYPOMINA, ZE WYBÓR, WYKORZYSTANIE I MONTAŻ WSZYSTKICH URZĄDZEŃ I AKCESORIÓW, STANOWIĄCYCH PEŁNY SYSTEM AUTOMATYZACJI POWINIEN ODBYWAĆ SIĘ W ZGODNOŚCI Z DYREKTYWAMI EUROPEJSKIMI: 2006/42/CE (DYREKTYWA O MASZYNACH), 2004/108/CE (DOTYCZĄCA KOMPATYBILNOŚCI ELEKTROMAGNETYCZNEJ), 2006/95/CE (DOTYCZĄCA URZĄDZEŃ ELEKTRYCZNYCH ZASILANYCH NISKIM NAPIĘCIEM). WE WSZYSTKICH KRAJACH NIE BĘDĄCYCH CZŁONKAMI UNII EUROPEJSKIEJ, OBOK OBOWIAZUJĄCYCH NORM KRAJOWYCH, ZALECA SIĘ TAKŻE RESPEKTOWANIE PRZEPISÓW ZAWARTYCH W WYMIENIONYCH DYREKTYWACH; ICH PRZESTRZEGANIE GWARANTUJE ZADOWALAJĄCY POZIOM BEZPIECZEŃSTWA.

⚠ UWAGA W ŻADNYM WYPADKU NIE NALEŻY UŻYWAĆ PRODUKTU W ŚRODOWISKU ZAGROŻONYM WYBUCHEM. W ŻADNYM WYPADKU NIE NALEŻY RÓWNIEŻ UŻYWAĆ PRODUKTU W WARUNKACH MOGĄCYCH POWODOWAĆ USZKODZENIE POSZCZEGÓLNYCH ELEMENTÓW PRODUKTU.

⚠ UWAGA W CELU ZAGWARANTOWANIA BEZPIECZEŃSTWA ELEKTRYCZNEGO NALEŻY ODSEPAROWAĆ (MINIMUM 4 MM W POWIETRZU LUB 1 MM POPRZEC 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 SKRZYŃKI ZACISKOWEJ.

⚠ UWAGA KTÓREKOLWIEK Z DZIAŁAŃ ZWIĄZANYCH Z MONTAŻEM, KONSERWACJĄ, CZYSZCZENIEM LUB NAPRAWĄ CAŁEGO SYSTEMU ZAMYKANIA WINNY BYĆ WYKONYWANE WYŁĄCZNIE PRZEZ OSOBY WYKWALIFIKOWANE; WSZELKIE WSKAZANE CZYNNOŚCI NALEŻY WYKONYWAĆ PRZY ODŁĄCZONYM ZASILANIU ELEKTRYCZNYM ORAZ NALEŻY PRZESTRZEGAĆ SKRUPULATNIE WSZYSTKICH NORM DOTYCZĄCYCH URZĄDZEŃ ELEKTRYCZNYCH, OBOWIAZUJĄCYCH W KRAJU, W KTÓRYM DOKONUJE SIĘ AUTOMATYZACJI BRAMY.

⚠ UWAGA WYKORZYSTYWANIE CZĘŚCI ZAMIENNYCH INNYCH NIŻ TE WSKAZANE PRZEZ **DEA SYSTEM** I/LUB MONTAŻ NIEPOPRAWNY, MOGĄ PROWOKOWAĆ SYTUACJE NIEBEZPIECZNE DLA LUDZI, ZWIERZĄT I PRZEDMIOTÓW MATERIALNYCH, A TAKŻE WPLYWAĆ NA WADLIWE FUNKCJONOWANIE URZĄDZENIA; ZALECA SIĘ STOSOWANIE CZĘŚCI ZAMIENNYCH ORYGINALNYCH, WSKAZANYCH PRZEZ **DEA SYSTEM** I PRZESTRZEGANIE INSTRUKCJI MONTAŻU.

⚠ UWAGA BŁĘDNA OCENA SIŁY UDERZENIOWEJ MOŻE POWODOWAĆ POWAŻNE SZKODY DLA LUDZI, ZWIERZĄT I PRZEDMIOTÓW MATERIALNYCH. **DEA SYSTEM** PRZYPOMINA, ŻE INSTALATOR POWINIEN ZWERYFIKOWAĆ CZY SIŁA, KTÓREJ POMIARU DOKONUJE SIĘ TAK JAK NAKAZUJE NORMA EN 12245, W RZECZYWISTOŚCI NIE PRZEKRACZA LIMITÓW PRZEWIDZIANYCH PRZEZ NORMĘ EN 12453.

⚠ UWAGA ZGODNOŚĆ URZĄDZENIA WEWNĘTRZNEGO WYKRYWAJĄCEGO PRZESZKODY Z WYMOGAMI NORMY EN12453 JEST ZAGWARANTOWANA TYLKO I WYŁĄCZNIE W PRZYPADKU SILNIKÓW WYPOSAŻONYCH W ENCODER.

⚠ UWAGA EWENTUALNE ZEWNĘTRZNE URZĄDZENIA BEZPIECZEŃSTWA, ZAINSTALOWANE W CELU RESPEKTOWANIA LIMITÓW SIŁY UDERZENIOWEJ, MUSZĄ BYĆ ZGODNE Z NORMA EN 12978.

⚠ UWAGA ZGODNIE Z DYREKTYWAMI UE 2002/96/CE DOTYCZĄCYMI UTYLIZACJI ODPADÓW URZĄDZEŃ ELEKTRYCZNYCH I ELEKTRONICZNYCH (RAEE), TEN PRODUKT ELEKTRYCZNY NIE MOŻE BYĆ TRAKTOWANY JAKO ODPAD MIEJSKI MIESZANY. PROSI SIĘ O UTYLIZACJĘ PRODUKTU, ZANOSZĄC GO DO LOKALNYCH PUNKTÓW ODBIORU ODPADÓW MIEJSKICH W CELU ICH ODPOWIEDNIEGO ZAGOSPODAROWANIA.

2 OPIS PRODUKTU

2.1 Dostępne modele i zawartość opakowania

Pod nazwą ADVANCE, kryje się rodzina siłowników elektromechanicznych 24V, służących do zautomatyzowania bram segmentowych uchylnych z przeciwwagą oraz uchylnych. Wszystkie modele z napędem silnikowym przewidują zastosowanie central sterujących (serii NET), wyposażonych w czujnik anty-zmiażdżeniowy oraz odbiornik radiowy 433 Mhz.

Modele napędu ADVANCE, przeznaczone są przede wszystkim do użytkowania rezydencjalnego średnio-intensywnego, w zależności od cyklu pracy przewidzianego dla automatyki.

Akcesoria podane są w tabeli "AKCESORIA PRODUKTU" (str. 150).

ADVANCE jest to siłownik z silnikiem mechanicznym, który wprowadza w ruch obrotowy koło zębate, które zazębia się z łańcuchem i przekazuje ruch bezpośrednio do naciągu bramy, powodując tym samym ruch bramy.

Należy sprawdzić "Zawartość opakowania" (Rys. 1) porównując ją z Waszym produktem, może to być użyteczne podczas montażu.

2.2 Transporto

ADVANCE jest zawsze dostarczany w kartonowych pudełkach, co winno gwarantować właściwą ochronę produktu. Zaleca się jednak uważne zapoznanie się ze wszystkimi wskazówkami umieszczonymi na pudełku, które dotyczą sposobu magazynowania i obchodzenia się z siłownikiem.

3 DANE TECHNICZNE

SIŁOWNIK

	ADVANCE
Napięcie zasilania silnika (V)	24 V ===
Pobór mocy (W)	120
Maksymalna siła ciągu (N)	500
Cykl pracy	20 cykli/godzina
Max ilość manewrów w ciągu 24 godzin	60
Zakres temperatur (°C)	-20÷50 °C
Prędkość (m/min)	5,3
Waga produktu z opakowaniem (Kg)	13
Stopień bezpieczeństwa	IP20

CENTRALA STERUJĄCA

	NET724N
Napięcie zasilania (V)	230 V ~ ±10% (50/60 Hz)
Moc nominalna transformatora (VA)	80 VA (230/22V)
Bezpiecznik F1 (A)	T1A 250V (zwłoczny)
Wyjścia silników 24V	max 5A
Napięcie wyjściowe	24 V === max 200mA
Wyjście 1 konfigurowane	24 V === max 5 W
Wyjście 2 konfigurowane	24 V === max 5 W
Częstotliwość odbiornika radiowego	433,92 MHz
Typ kodowania nadajników	HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch
Pojemność pamięci odbiornika	100

4 INSTALACJA I MONTAŻ

4.1 W celu prawidłowego montażu produktu ważne jest aby:

- Upewnić się, że struktura bramy jest solidna i odpowiednia do zmotoryzowania;
- Upewnić się, że podczas jej ruchu nie ma obecnych punktów tarcia;
- Sprawdzić czy brama jest dobrze wyważona. Ewentualnie wyregulować mechanizmy wyważenia;
- Sprawdzić czy wymiary motoreduktora/szyny (rys. 2) są kompatybilne e strefą przeznaczoną do montażu;
- Przygotować w pobliżu puszkę elektrycznej gniazdko zasilające 230V, odpowiednio zabezpieczone.

4.2 Po zdefiniowaniu i wybraniu odpowiednich parametrów, przystąpić do montażu:

INSTALACJA SILNIKA (Rys. 3 - Rys. 4)

Uwaga: mocowanie ADVANCE przewidziane jest z silnikiem umieszczonym w pobliżu bramy do poruszania. Powoduje to ułatwienie czynności okablowania i pozycjonowania kanałów do przechodzenia kabli. Można jednak wykonać "tradycyjny" montaż, z dala od bramy, bez szczególnych środków ostrożności.

- Zamontować zespół szyn (1) na głównej jednostce (2), wprowadzając wałek silnika do wnętrza zębniaka i zamocować wszystko dostarczonymi śrubami i nakrętkami;

Uwaga: zachować ostrożność przy czynnościach łączenia wału / zębniaka, uważając, by klin znalazł się w swoim gnieździe. Pomóc sobie ewentualnie smarem.

- Zamontować 4 wsporniki dla zamocowania do sufitu (3) (wyregulować wsporniki w taki sposób, by szyna p zamontowaniu była idealnie w poziomej pozycji); Odciąć zbędny kawałek.
- Zamocować wspornik przedni (4) do widełek szyn i następnie do ramy bramy (jeśli to możliwe) lub do ściany, przy pomocy odpowiednich śrub i kołków, **przestrzegając odległości wskazanych na rys. 5;**
- Podnieść tylną część szyny i zamocować ją do sufitu, używając odpowiednich narzędzi, do typu materiału / powierzchni (rys. 5);
- Zamocować dźwignię naciągu (5) do suwaka odblokowania (6);
- Odblokować silnik i ustawić suwak w pobliżu bramy;
- Zamocować dźwignię naciągu w górnej części bramy, przy użyciu narzędzi odpowiednich di typu materiału / powierzchni;

Uwaga: Po zamontowaniu wspornika podłączenia bramy, dźwignia naciągu nie powinna przekraczać 30° w stosunku do naciągu.

- W przypadku, gdy łańcuch poluzuje się, dokręcić nakrętkę umieszczoną na napinaczu i wyregulować naprężenie, bez przesadzania (rys. 7); Po zakończeniu regulacji zablokować przeciwnakrętkę.

MOCOWANIE PUSZKI EKLEKTYCZNEJ (Rys. 6)

- Zamocować puszkę elektryczną na ścianie, na **wysokości przynajmniej 1,5 m**, używając do tego celu odpowiednich narzędzi do materiału i powierzchni;
- Przygotować kilka kanałów dla przejścia kabli, które dochodzić będą do centralki ADVANCE;
- Podłączyć centralkę sterowniczą do silnika, przy pomocy kabla wielobiegunowego (niedostarczony).

4.3 Regulacja zacisków mechanicznych (Fig. 8)

Wszystkie modele ADVANCE wyposażone są w zaciski mechaniczne, które mogą i **MUSZA** zostać wyregulowane przed zaprogramowaniem ruchu silnika.

Poluzować bez przesady śruby mocujące zaciski mechaniczne; Odblokować i podnieść ręcznie bramę do pozycji pełnego otwarcia, sprawdzając, czy zacisk znajduje się w dobieciu w stosunku do suwaka odblokowania i w tej pozycji dokręcić dobrze śruby mocujące; Powtórzyć poprzednią czynność również dla pozycji zamknięcia i zablokować ponownie bramę.

Uwaga: Okresowo należy sprawdzać czy śruby mocujące są dobrze dokręcone tak, by uniknąć nieprawidłowości.

4.4 Jak odblokować motoreduktor

Wszystkie modele ADVANCE są wyposażone w urządzenie odblokowania, które aktywuje się po pociągnięciu w dół uchwytu na rys. 9; w tym momencie brama, przy braku innych przeszkód, porusza się swobodnie. Aby przywrócić stan pracy silnika, należy przesunąć uchwyt do góry a następnie **poruszyć ręcznie bramą do momentu zablokowania suwaka odblokowania.**

5 PODŁĄCZENIA ELEKTRYCZNE

Wykonaj okablowanie stosując się do informacji zawartej w tabeli nr.1 i schematów.

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 Podłączyć się do sieci 230 V ± 10% 50-60 Hz poprzez przełącznik jednobiegunowy lub inne urządzenie które zapewni brak zakłóceń w sieci, przy odległości między stykami ≥ 3 mm.

Tabela nr. 1 “podłączenie zacisków”

1-2-3		Wyjście enkodera silnika 1	
4-5		Wyjście silnika 1	
6-7		6 (+)	Wyjście 1 konfigurowane 24V === max 5W (zobacz P066 dla wartości wybieranych)
		7 (-)	
8-10		8 - N.O.	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).
		10 - Com	
9-10		9 - N.C.	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.
		10 - Com	
11-12		11 (-)	24 V === zasilanie akcesoriów max 200mA
		12 (+)	
13-14		13 (+)	Wyjście 2 konfigurowane 24V === max 5W (zobacz P062 dla wartości wybieranych)
		14 (-)	
15		Wejście przewodu sygnałowego anteny radiowej	
16		Wejście przewodu ekranowanego anteny radiowej	
CON 1		Połączenie elementów metalowych silnika	
CON 2	22 V ~	Wejście zasilania 22 V ~	
CON 3		Wyjście lampki serwisowej	
J4 (jumper)		Jumper wyboru trybu funkcjonowania: <ul style="list-style-type: none"> • (zamknięty) = Funkcjonowanie normalne; • (otwarty) = Tryb programowania 	

W przypadku gdy instalacja wymaga innych komend i/lub dodatkowych niż te które są w standardzie, istnieje możliwość konfiguracji każdego wejścia do pożądanego działania.

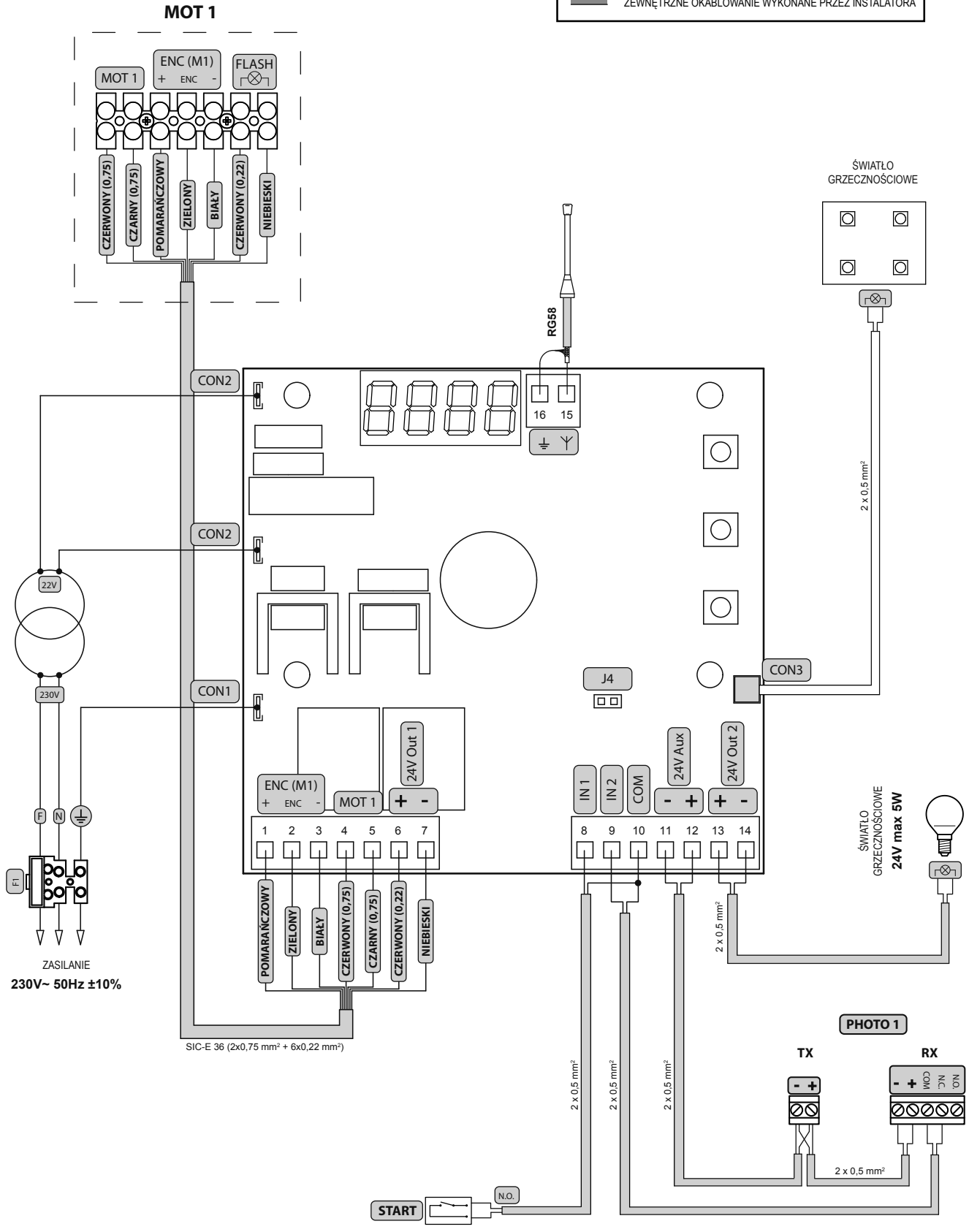
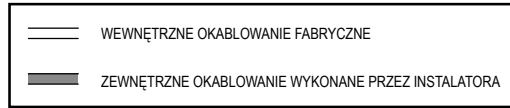
Patrz rozdział “Programowanie zaawansowane”.

6 FUNKCJE PODSTAWOWE

Po zainstalowaniu silnika i wykonaniu podłączeń elektrycznych oraz regulacji, będzie można sterować bezpośrednio bramą przy pomocy przycisków znajdujących się na skrzynce elektrycznej.

Wyświetlacz	Przycisk	Opis
OPEN		Jeśli wciśnięty, powoduje otwarcie drzwi.
STOP		Jeśli wciśnięty, blokuje ruch podczas każdego manewru.
CLOS		Jeśli wciśnięty, powoduje zamknięcie drzwi.

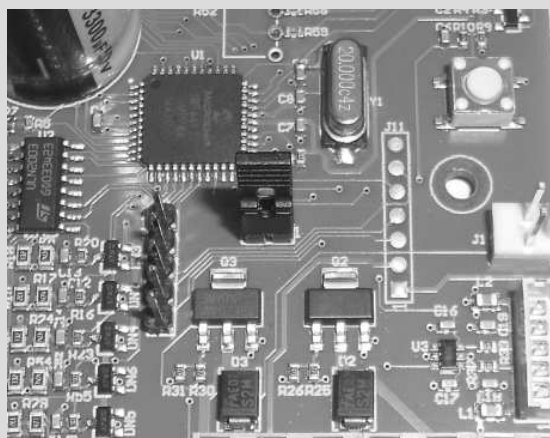
SCHEMAT ELEKTRYCZNY



PL

7 STANDARDOWE PROGRAMOWANIE

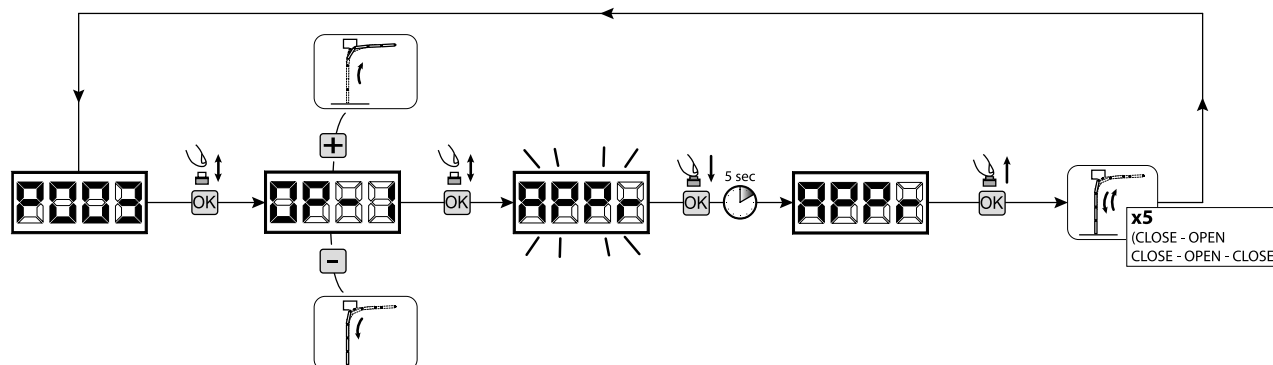
Aby wejść do funkcji zaawansowanego programowania centralki, **ściągnąć pokrywę z puszki elektrycznej i ściągnąć Zworę 4** z karty.



	FUNKCJONOWANIE NORMALNE
	TRYB PROGRAMOWANIA

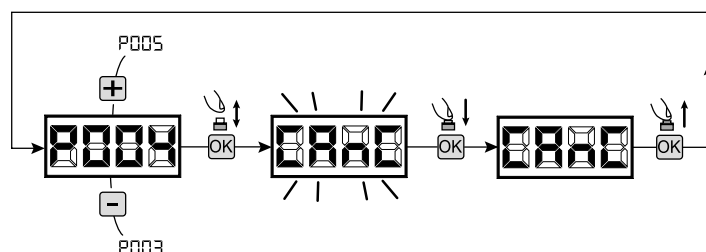
1 Programowanie drogi poruszania się silowników

1. Przewinąć parametry przy pomocy klawiszy **+** i **-** do momentu wyświetlenia na wyświetlaczu P003;
2. Wejść do parametru po wciśnięciu przycisku **OK**;
3. Przy migającym napisie "P - I" sprawdzić prawidłowy ruch bramy, działając na przyciski **+** (**OTWIERA**) i **-** (**ZAMYKA**);
Jeśli ruch nie odpowiada temu przewidzianemu, odłączyć zasilanie, odwrócić kable silnika i powtórzyć czynność.
4. Wcisnąć przycisk **OK**, i zwolnić gdy napis "P P P r" miga;
5. Wcisnąć ponownie przycisk **OK** i zwolnić gdy napis "P P P r" przestanie migać; Zaczyna się manewr automatyczny wyszukiwania dobiecia zamknięcia w spowolnieniu.
Następnie odbędzie się manewr otwarcia w spowolnieniu dla zapamiętania skoku bramy oraz manewr zamknięcia i otwarcia przy normalnej prędkości, aby wykonać mapowanie siły wymaganej podczas skoku.
6. Ostatni manewr to zamknięcie bramy, po zakończeniu procedury na wyświetlaczu pojawi się P003.



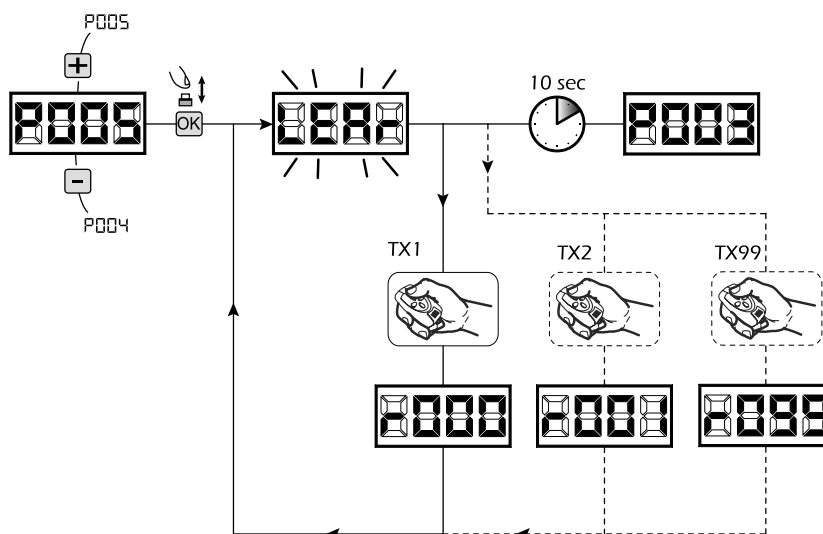
2 Kasowanie wszystkich nadajników

1. Naciskaj przycisk **+** / **-** do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P004;
2. Zatwierdź przyciskiem **OK**;
3. Po pojawieniu się migającego symbolu "P n" przyciśnij **OK**, na kilka sekund;
4. Zwolnij przycisk kiedy symbol przestanie migać;
5. Wszystkie zaprogramowane nadajniki zostały wykasowane (wyświetlacz pokazuje ponownie P004).



3 Programowanie nadajników

1. Naciskaj przycisk **+** / **-** do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P005;
2. Zatwierdź przyciskiem **OK**;
3. Po pojawieniu się symbolu "LEPR" naciśnij dowolny przycisk nadajnika do zaprogramowania;
4. Na wyświetlaczu pojawi się skrót wkodowanego nadajnika a następnie pojawi się symbol "LEPR";
5. Powtórz procedurę od pkt. 3 dla ewentualnych innych nadajników które są do zaprogramowania;
6. Zakończ programowanie, poczekaj 10 sek. do pojawienia się na wyświetlaczu symbolu "P003".



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

Uwaga: W przypadku nadajników personalizowanych, należy wejść w parametr P005 - uczenie pierwszego nadajnika personalizowanego będzie możliwe tylko po naciśnięciu ukrytego przycisku. Następnie można przystąpić do uczenia kolejnych nadajników które posiadają ten sam klucz szyfrowania jak ten pierwszy (powtarzając tą samą procedurę), chyba że zostanie wykonany reset pamięci (P004).

4 Programowanie zakończone

UWAGA Po zakończeniu procedury programowania, **wprowadzić ponownie Zworkę J4, gdy na wyświetlaczu pojawi się symbol "- - -"** i zamknąć pokrywę puszeki elektrycznej. Automatyka jest teraz w oczekiwaniu na polecenia dla normalnego funkcjonowania.

Aby wykonać ewentualne czynności "Programowania zaawansowanego" (modyfikacja parametrów, blokada/odblokowanie programowania, konfiguracja wejść, itp.), należy zapoznać się z e stroną 116.

8 PROGRAMOWANIE ZAAWANSOWANE

Poniżej opisane są niektóre procedury programowania, dotyczące zarządzania pamięcią pilotów i zaawansowanej konfiguracji wejść sterowania.

Aby wejść do funkcji zaawansowanego programowania centrali, **ściągnąć Zworkę z centrali**. Przyciskami **+** i **-**, ustawić się na P005 i przytrzymać wciśnięty przycisk **+** przez 5 sekund (w tym momencie wszystkie parametry są widoczne i modyfikowalne).

1 Komunikaty pracy napędu i licznik wykonanych zwrotów

1. Przewinąć parametry przy pomocy klawiszy **+** i **-** do momentu wyświetlenia na wyświetlaczu P013;
2. Wejść do parametru po wciśnięciu przycisku **OK**;
3. Na wyświetlaczu pokazany zostaje "Stan wejść" (sprawdzić czy jest prawidłowy):

OPEN CONTACT
 CLOSE CONTACT

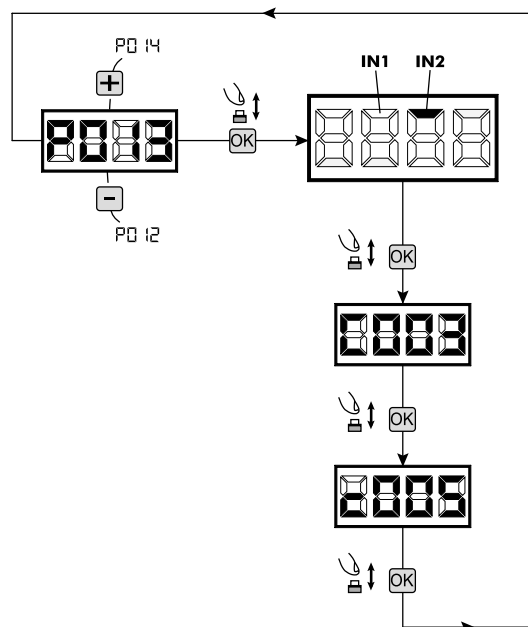
4. Wcisnąć ponownie przycisk **OK**;
5. Na wyświetlaczu pokazany zostaje "Ogólny licznik manewrów" (* zobacz P064):

Ex: $[\square \square \square] = 3 \times 1000^* = 3000$ wykonane manewry

6. Wcisnąć ponownie przycisk **OK**;
7. Na wyświetlaczu pokazany zostaje "Licznik manewrów konserwacji" (* zobacz P065):

Ex: $[\square \square \square] = 5^* \times 500 = 2500$ manewry jeszcze do wykonania przed żądaniem interwencji konserwacji ($[\square - - -]$ = licznik manewrów konserwacji dezaktywowany)

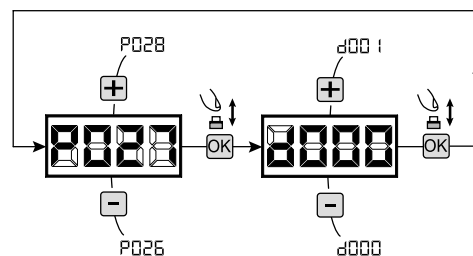
8. Wcisnąć ponownie przycisk **OK**, by wyjść z parametru (na wyświetlaczu pojawi się ponownie P013).



2 Wybór kodów nadajników

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

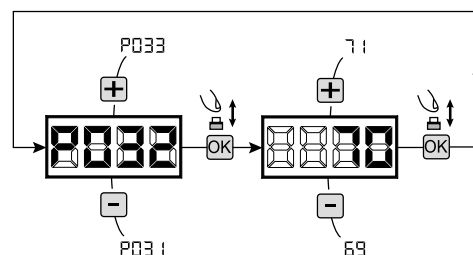


3 Zmiana pozostałych parametrów

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

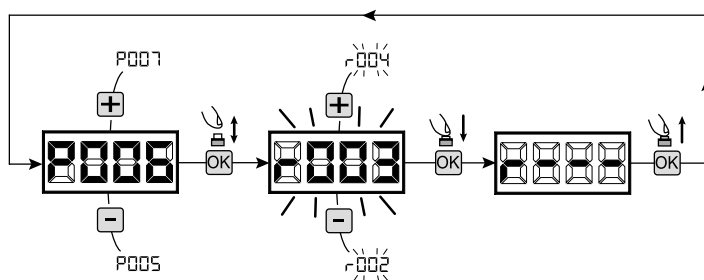
1. Naciskaj przycisk **+** / **-** do momentu pojawienia się na wyświetlaczużądanego parametru (np. P032);
2. Zatwierdź przyciskiem **OK**;
3. Przez naciskanie **+** / **-**, ustaw parametr na żadaną wartość;
4. Potwierdź przyciskając **OK** (na wyświetlaczu pojawi się poprzednio wybrany parametr).

Wszystkie parametry znajdują się w tabeli "Parametry działania" na str. 123.



4 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. r 003);
4. Po pojawieniu się migającego symbolu "r 003", 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).

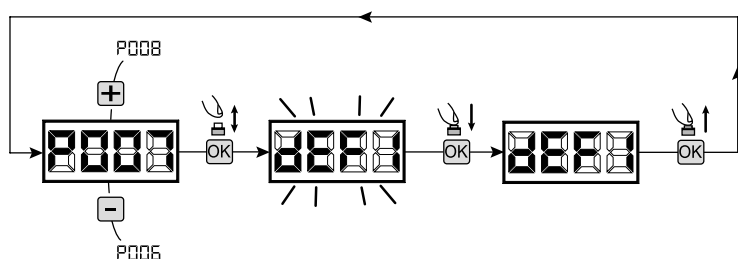


5 Odtworzenie parametrów fabrycznych "default"

UWAGA Po zakończeniu procedury wyświetlacz zostanie zablokowany na "PPPr" migającym i będzie konieczne wykonanie zapisywania skoku silnika przed wykonaniem jakiegokolwiek innej czynności.

5.1 Odtworzenie parametrów działania

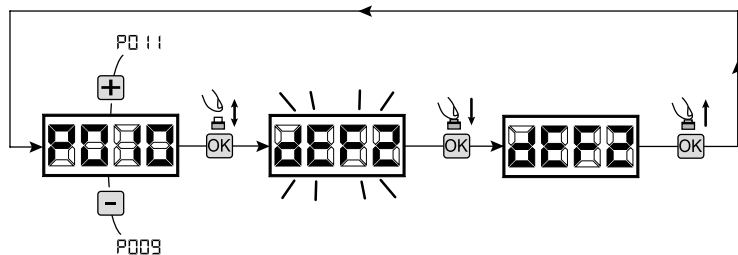
1. Naciśnij przycisk **+** i **-** aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu parametru P007;
2. Naciskając przycisk **OK** wejść w parametr;
3. Po pojawieniu się migającego napisu "dEF t" nacisnąć i przytrzymać przycisk **OK**;
4. Po ustaniu migania napisu "dEF t" zwolnić przycisk **OK**;
Zostają przywrócone wszystkie parametry domyślne, oprócz parametrów od P016 do P022, oraz od P076 do P098;
5. Po zakończonej operacji na wyświetlaczu pojawi się ponownie P007.



Uwaga: Po odtworzeniu ustawień parametrów, należy ponownie zaprogramować centralę oraz wyregulować wszystkie parametry działania.

5.2 Odtworzenie ustawień "I/O" (Input/Output - Wejście/Wyjście)

1. Naciśnij przycisk **+** i **-** aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu parametru P010;
2. Naciskając przycisk **OK** wejść w parametr;
3. Po pojawieniu się migającego napisu "dEF 2" nacisnąć i przytrzymać przycisk **OK**;
4. Po ustaniu migania napisu "dEF 2" zwolnić przycisk **OK**;
Zostają przywrócone wszystkie wartości ustawień fabrycznych tylko dla parametrów od P016 do P022, oraz od P076 do P098;
5. Po zakończonej operacji na wyświetlaczu pojawi się ponownie P010.

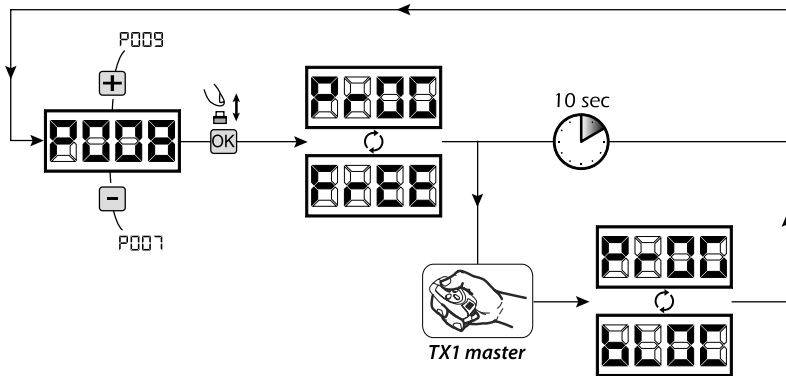


6 Blokiowanie/Odblokowanie dostępu do programowania

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

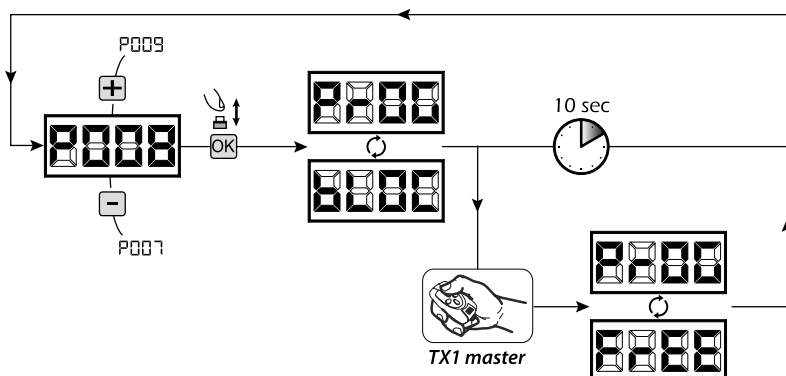
6.1 Blokowanie dostępu do programowania

1. Nacisnąć przycisk \oplus / \ominus parametrów do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P008;
2. Wejść do parametru naciskając przycisk OK ;
3. Wyświetlacz pokazuje P_r00 / F_rEE napisy w sposób przemienny, co wskazuje na to, że centrala oczekuje na transmisję kodu blokowania;
4. W przeciągu 10 sek. nacisnąć kanał CH1 nadajnika "TX urządzenia sterującego master", na wyświetlaczu pojawi się P_r00 / $bL00$ przed powrotem do listy parametrów;
5. Dostęp do programowania jest zablokowany.



6.2 Odblokowanie dostępu do programowania

1. Nacisnąć przycisk \oplus / \ominus parametrów do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P008;
2. Wejść do parametru naciskając przycisk OK ;
3. Wyświetlacz pokazuje P_r00 / $bL00$ napisy w sposób przemienny, co wskazuje na to że centrala oczekuje na transmisję kodu odblokowania;
4. W przeciągu 10 sek. nacisnąć kanał CH1 nadajnika "TX urządzenia sterującego master", na wyświetlaczu pojawi się P_r00 / F_rEE przed powrotem do listy parametrów;
5. Dostęp do programowania jest zablokowany.



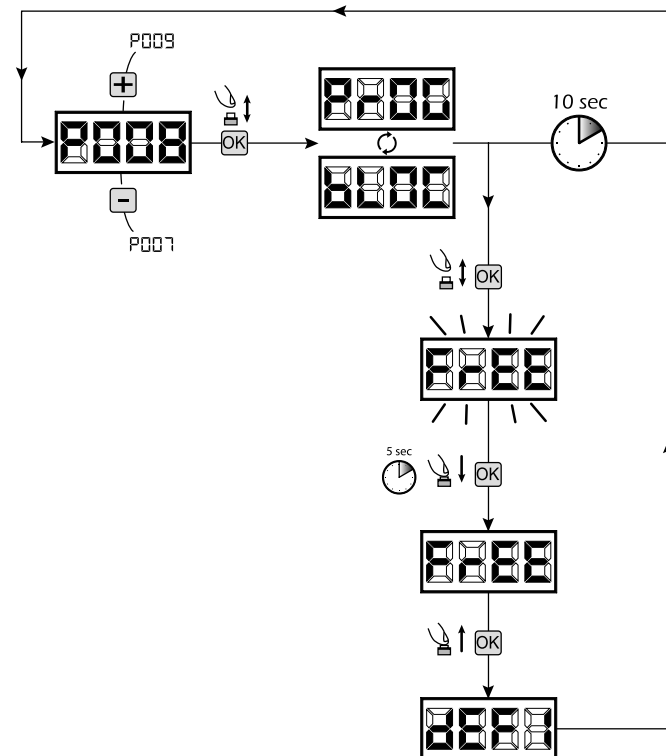
6.3 Odblokowanie dostępu do programowania całkowitym resetem

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. W celu zapewnienia poprawnego działania oraz zgodności instalacji, należy również powtórzyć pomiar siły uderzenia.

1. Nacisnąć przycisk \oplus / \ominus parametrów do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P008;
2. Wejść do parametru naciskając przycisk OK ;
3. Wyświetlacz pokazuje napisy w sposób przemienny P_r00 / $bL00$;
4. Nacisnąć przycisk OK , wyświetlacz pokazuje F_rEE migający napis;
5. Ponownie nacisnąć przycisk OK i przytrzymać go przez 5 sek (przy wcześniejszym zwolnieniu, procedura zostanie przerwana): na wyświetlaczu pojawi się F_rEE nieruchomy napis a następnie dEF ↓, przed powrotem do listy parametrów;
6. Dostęp do programowania jest odblokowany.



UWAGA Po zakończeniu procedury wyświetlacz zostanie zablokowany na "PPPr" migającym i będzie konieczne wykonanie zapisywania skoku silnika przed wykonaniem jakiegokolwiek innej czynności.

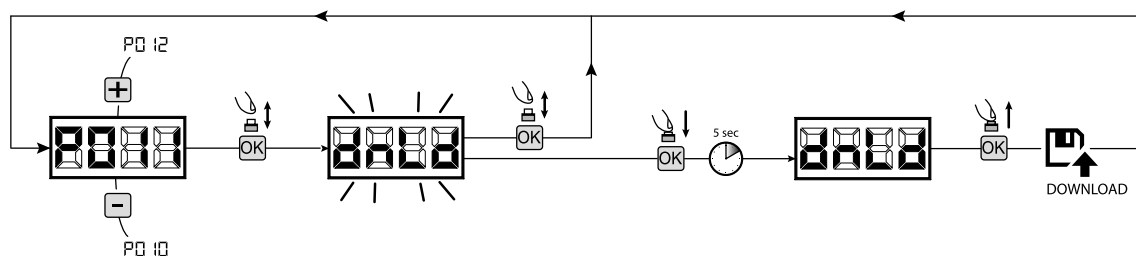
7 Pobieranie / przesyłania danych pamięci

7.1 Zgrywanie danych na zewnętrzną jednostkę pamięci (DOWNLOAD)

1. Przy pomocy przycisków \oplus i \ominus , przesuń parametry aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P011;
2. Nacisnąć przycisk OK , na wyświetlaczu pojawi się migający napis "d n d";
3. Nacisnąć ponownie przycisk OK , i przytrzymać go przez ok. 5 sek. (przy wcześniejszym zwolnieniu przycisku, procedura zostanie przerwana);
4. Zwolnić przycisk OK , zaraz po ustaniu migania napisu "d n d";
Wszystkie ustawienia centrali (TYPE, parametry, nadajniki, ruch silników, ecc..), zostaną zgrane na zewnętrzną jednostkę pamięci;

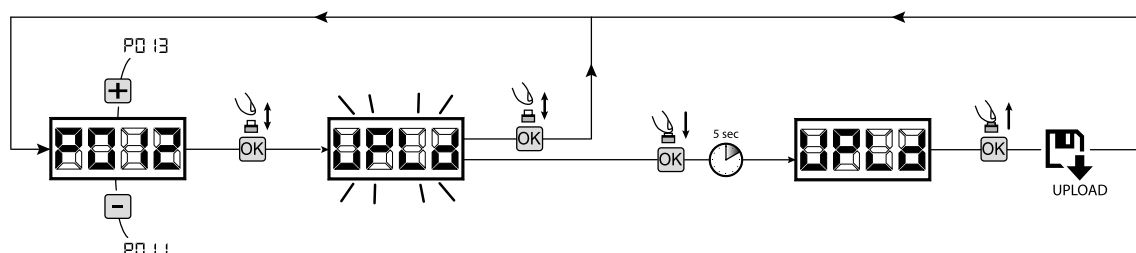
Uwaga: Jeśli na jednostce pamięci zewnętrznej są obecne dane, podczas pobierania nowych danych z pamięci nałożą się one na te już istniejące.

5. Po zakończeniu czynności, na wyświetlaczu pojawi się ponownie P011.



7.2 Przesyłanie danych z jednostki pamięci zewnętrznej (UPLOAD)

1. Przy pomocy przycisków \oplus i \ominus , przesuń parametry aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P012;
2. Nacisnąć przycisk OK , na wyświetlaczu pojawi się migający napis "u p l d";
3. Nacisnąć ponownie przycisk OK , i przytrzymać go przez ok. 5 sek. (przy wcześniejszym zwolnieniu przycisku, procedura zostanie przerwana);
4. Zwolnić przycisk OK , zaraz po ustaniu migania napisu "u p l d";
Wszystkie ustawienia (TYPE, parametry, nadajniki, ruch silników, ecc..), zawarte na zewnętrznej jednostce pamięci zostaną zgrane na podłączoną centralę sterującą;
5. Po zakończeniu czynności, na wyświetlaczu pojawi się ponownie P012.



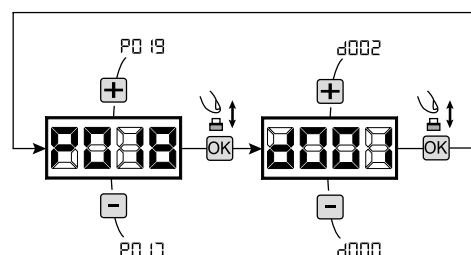
UWAGA Jeśli nie są podłączone jednostki pamięci zewnętrznej lub jeśli przewód połączeniowy zostanie odłączony, podczas operacji przesyłania danych, na wyświetlaczu pojawi się E r r . Po czym centrala sterująca zostanie całkowicie zresetowana a na wyświetlaczu pojawi się migający napis "TYPE".

Aby przywrócić funkcjonowanie centralki sterowniczej, należy zapoznać się z instrukcją MEMONET.

8 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 \oplus / \ominus do momentu pojawienia się parametru odpowiadającemu odpowiedniemu wejściu:
 - P018=dla INPUT 1;
 - P019=dla INPUT 2;
2. Przyciśnij OK aby wejść w parametr (np. P018);
3. Przez naciskanie na \oplus / \ominus , ustaw wartość odpowiadającą żądanej funkcji (patrz tabela "parametry konfiguracji wejść" na str. 122);
4. Zatwierdzić wybór naciskając OK (na wyświetlaczu pojawi się ponownie P018).
5. Wykonać nowe podłączenie do nowo zakodowanego wejścia.



9 Programowanie zakończone

UWAGA Po zakończeniu procedury programowania, wprowadzić ponownie Jumper J4, do momentu, gdy na wyświetlaczu pojawi się symbol "- - -" i zamknąć pokrywę puszki elektrycznej. Automatyka jest teraz w oczekiwaniu na polecenia dla normalnego funkcjonowania.

9 INFORMACJE POJAWIAJĄCE SIĘ NA WYŚWIETLACZU

INFORMACJE DOTYCZĄCE PRACY NAPĘDU		
Mess.	Opis	
----	Brama zamknięta	
JL	Brama otwarta	
OPEN	Otwieranie	
CLOS	Zamykanie	
SEEP	W trybie krok po kroku, centrala sterująca oczekuje na polecenia po wciśnięciu start	
SEOP	Interwencja wejścia stop lub wykryta przeszkoda z limitowanym czasem odwrócenia (P055 > 0 lub P056 > 0)	
RESP	Reset pozycji w ruchu: Centrala sterująca została ponownie włączona po przerwie zasilania, lub brama przekroczyła dopuszczalną ilość (80) zwrotów, nie docierając nigdy do położenia krańcowego na zamykaniu, lub dopuszczalną, maksymalną ilość (3) interwencji którą urządzenie antyzmiażdzeniowe wykonało jedna po drugiej. Zostało w ten sposób uruchomione poszukiwanie w spowolnieniu punktów położenia krańcowych, na otwieraniu a następnie na zamykaniu.	
INFORMACJE DOTYCZĄCE BŁĘDÓW		
Mess.	Opis	Możliwe rozwiązania
ErrP	Błąd ustawień: procedura resetu ustawień nie została zakończona poprawnie. Centrala sterująca pozostaje w oczekiwaniu na polecenia.	- Sprawdzić czy nie ma przeszkód i/lub dodatkowego tarcia w trakcie ruchu siłowników; - Podać impuls start w celu uruchomienia procedury resetu ustawień; - Sprawdzić czy manewr się zakończył pomyślnie, jeśli zachodzi taka potrzeba należy ręcznie przesunąć skrzydło/skrzydła bramy; - Sprawdzić ustawienia siły i prędkości siłownika/ siłowników i ewentualnie je poprawnie nastawić.
Err3	Fotokomórki i/lub inne urządzenia bezpieczeństwa uaktywnione lub uszkodzone.	Sprawdzić poprawność działania wszystkich urządzeń bezpieczeństwa i fotokomórek.
Err4	Możliwe uszkodzenie obwodu zasilania centrali.	Odłączyć i połączyć ponownie zasilanie. Podać impuls START, jeśli błąd się powtórzy wymienić centralę sterującą.
Err5	Przekroczenie czasu ruchu siłowników: siłownik / siłowniki przekroczyły maksymalny czas pracy (4min) bez zatrzymania się.	- Podać impuls start w celu uruchomienia procedury resetu ustawień; - Sprawdzić czy manewr się zakończył pomyślnie.
Err6	Przekroczenie czasu wyszukania przeszkody: Przy nieaktywnym czujniku antyzmiażdzeniowym, została namierzona przeszkoda uniemożliwiająca ruch skrzydła bramy przez dłużej niż 10 sek.	- Sprawdzić czy nie ma przeszkód i/lub dodatkowego tarcia w trakcie ruchu siłowników; - Podać impuls start w celu uruchomienia procedury resetu ustawień; - Sprawdzić czy manewr się zakończył pomyślnie.
Err7	NONE ruchu silnika.	- Upewnić się czy siłowniki i encodery są poprawnie połączone. - Jeśli błąd się będzie powtarzał, wymienić centralę sterującą.
Err9	Komunikacja z zewnętrzną kartą pamięci (również NET_EXP) brak/przerwanie.	- Sprawdzić czy kabelek połączeniowy karty pamięci zewnętrznej jest poprawnie podłączony. - w trakcie transferu danych (DOWNLOAD/UPLOAD), należy upewnić się, że nie zostanie on przerwany (np. poprzez wyciągnięcie karty przed zakończeniem czynności). Uwaga: Przerwanie przesyłania danych UPLOAD, powoduje również RESET całkowity centrali sterującej.

10 ODDANIE DO EKSPLOATACJI

Etap oddania do eksploatacji jest bardzo ważny w zagwarantowaniu bezpieczeństwa urządzenia oraz zastosowaniu się do przepisów i regulacji prawnych, w szczególności wszystkich wymogów normy EN12445, która określa metody testowania które mają na celu sprawdzenie automatyki do bram.

DEA System zwraca uwagę na fakt, że którekolwiek z działań związanych z montażem, konserwacją, czyszczeniem lub naprawą całego systemu zamykania winny być wykonywane wyłącznie przez osoby wykwalifikowane, które biorą na siebie całą odpowiedzialność za ryzyko mogące zaistnieć przy przeprowadzaniu prób;

10.1 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";
- Wykonać próby otwarcia i zamknięcia automatyki, sprawdzając, czy ruch bramy odpowiada temu przewidzianemu. Zaleca się w tym celu, wykonanie prób w celu oceny przesuwu bramy i ewentualnych wad montażowych lub 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.

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

10.2 Odblokowanie i sterowanie ręczne

W przypadku anomalii instalacji lub po prostu braku prądu, odblokować siłownik (Rys. 9) i ręcznie otworzyć/zamknąć skrzydło.

Znajomość działania mechanizmu odblokowania jest ważna dla wszystkich użytkowników, gdyż zwłaszcza w nagłych przypadkach niemożliwość natychmiastowego odblokowania urządzenia może stworzyć sytuacje zagrażające życiu lub bezpieczeństwu.

UWAGA Skuteczność i bezpieczeństwo manewru ręcznego automatyki jest zagwarantowana przez **DEA System** tylko i wyłącznie jeśli urządzenie zostało poprawnie zamontowane oraz przy zastosowaniu oryginalnych akcesoriów.

11 KONSERWACJA

Należy pamiętać, że właściwa konserwacja zapobiegawcza i regularna kontrola siłowników, gwarantują jego długą żywotność. W tabeli obok wymienione są czynności dotyczące przeglądów/konserwacji. Należy je zaplanować i okresowo zrealizować.

W przypadku awarii należy zapoznać się z tabelą "Przewodnik typowych usterek", w której są przedstawione możliwe przyczyny awarii i możliwości ich usunięcia. W przypadku, gdy zaprezentowane wskazówki są nie wystarczające do rozwiązania zaistniałych problemów, należy skontaktować się z **DEA System**.

TYP DZIAŁANIA	OKRESOWOŚĆ
Smarowanie łańcucha i sworzni obrotowych	6 miesięcy
Kontrola dokręcenia śrub	6 miesięcy
Kontrola naprężenia łańcucha	6 miesięcy

PRZEWODNIK TYPOWYCH USZKODZEŃ	
Opis	Możliwe rozwiązania
Aktywując polecenie otwarcia lub zamknięcia, brama nie porusza się, a silnik elektryczny urządzenia nie uruchamia się.	Urządzenie nie jest zasilane prawidłowo; sprawdzić połączenia, bezpieczniki i stan kabla zasilającego i ewentualnie przystąpić do ich wymiany/naprawy. Jeśli brama nie zamyka się, sprawdzić również prawidłowe funkcjonowanie fotokomórek.
Aktywując polecenie otwarcia, silnik uruchamia się, lecz brama nie porusza się.	Sprawdzić czy odblokowanie silnika jest zamknięte (zobacz Rys. 9); Sprawdzić czy silnik nie obraca się w przeciwnym kierunku, z powodu odwróconych faz.
Podczas ruchu, urządzenie działa skokowo, jest hałaśliwe, zatrzymuje się w połowie i nie rusza.	Brama nie porusza się swobodnie; odblokować silnik i ustawić punkty rotacji. Moc motoreduktora może być niewystarczająca w stosunku do charakterystyk bramy; sprawdzić wybór modelu.

12 UTYLIZACJA PRODUKTU

ADVANCE składa się z różnych rodzajów materiałów, niektóre z nich mogą zostać ponownie wykorzystane (przewody elektryczne, tworzywo sztuczne, aluminium itp.), pozostałe będą poddane procesowi utylizacji odpadów (jak np. płyta i komponenty elektroniczne).

Jak postępować:

1. Odłączyć automatykę od sieci elektrycznej;
2. Odłączyć i rozmontować wszystkie podłączone akcesoria. Postępować w sposób odwrotny do opisanego w paragrafie „montaż”;
3. Odseparować komponenty elektroniczne;
4. Posegregować i przystąpić do utylizacji materiałów składowych stosując się skrupulatnie do obowiązujących w danym kraju norm.



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.

PARAMETRY PROGRAMOWANIA		PARAMETRY OPIS	PARAMETRY USTAWIEŃ
PC01		Ustawienie pozycji siłownika 1.	
PC02		Ustawienie pozycji siłownika 2.	
PC03		Zapamiętywanie drogi poruszania się siłowników	
PC04		Kasowanie nadajników	
PC05		Zapamiętywanie nadajników	
PC06		Wyszukiwanie i kasowanie nadajnika	
PC07		Odtworzenie parametrów działania	
PC08		Blokowanie dostępu do programowania	
PC09		Uczenie podłączonych urządzeń DE@NET (nie używane)	
PC10		Odtworzenie ustawień 'I/O' (input/output - Wejście/Wyjście)	
PC11		Zgrywanie danych na zewnętrzną jednostkę pamięci	
PC12		Przesyłanie danych z jednostki pamięci zewnętrznej	
PC13		Komunikaty pracy napędu i licznik wykonanych zwrótów	
PC14		Nie używany	
PC15		Nie używany	

PARAMETRY KONFIGURACJI WEJŚĆ		PARAMETRY USTAWIEŃ	USTAWIENIA FABRYCZNYCH
PC16		INPUT_3 typu wejścia	24V
PC17		Nie używany	000
PC18		Wybór działania INPUT_1	IN1
PC19		Wybór działania INPUT_2	IN2
PC20		Nie używany	/
PC21		Nie używany	/
PC22		Nie używany	/

24V		CH1	CH2	CH3	CH4
PD23	Umiejscowienie na KANALE 1 odbiorników	<ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (nie używany) • 001: START (start) • 002: PEDESTRIAN (funkcja furtki) • 003: OPEN (otwarcie) • 004: CLOSED (zamknięcie) • 005: OPEN_PM (otwieranie z obecnością człowieka) • 006: CLOSED_PM (zamykanie z obecnością człowieka) • 007: ELOCK_IN (wyjście 2 konfigurowane. Patrz parametr P062) • 008: AUX_IN (wyjście 1, konfigurowane. Patrz parametr P066) 			
PD24	Umiejscowienie na KANALE 2 odbiorników				
PD25	Umiejscowienie na KANALE 3 odbiorników				
PD26	Umiejscowienie na KANALE 4 odbiorników				
PD27	Wybór typu przyjmowanego kodu	<ul style="list-style-type: none"> • 000: HCS kod zmienny bazy • 001: HCS kod zmienny peiny • 002: kod stały na mikroprzetaczalniki 			
PD28	Wybór typu silników	• 000: ADVANCE			
PD29	Nie używany				/
PD30	Nie używany				/
PD31	Regulacja szybkości spowolnienia silowników przy otwieraniu	15%tot.....100%tot			050
PD32	Regulacja szybkości silowników przy otwieraniu	15%tot.....100%tot			100
PD33	Regulacja szybkości silowników przy zamykaniu	15%tot.....100%tot			100
PD34	Regulacja szybkości spowolnienia silowników przy zamykaniu	15%tot.....100%tot			050
PD35	Spowolnienie przy otwieraniu w %	0%tot.....80%tot			020
PD36	Spowolnienie przy zamykaniu w %	0%tot.....80%tot			020
PD37	Regulacja siły silownika 1 przy otwieraniu (jeśli = 100% czujnik antyzmiażdżeniowy wyłączony)	1%tot.....100%tot			050
PD38	Regulacja siły silownika 1 przy zamykaniu (jeśli = 100% czujnik antyzmiażdżeniowy wyłączony)	1%tot.....100%tot			050
PD39	Nie używany				/
PD40	Nie używany				/
PD41	Regulacja automatycznego czasu zamknięcia (jeśli =0 automatyczne zamykanie wyłączone)	Osec.....255sec			000
PD42	Regulacja automatycznego czasu zamykania w funkcji furtki (jeśli = 0 automatyczne zamykanie wyłączone)	Osec.....255sec			000
PD43	Regulacja otwarcia w funkcji furtki	5%tot.....50%tot			030
PD44	Regulacja czasu wstępnego migania lampy	Osec.....10sec			000
PD45	Nie używany				/
PD46	Nie używany				/

PARAMETRY KONFIGURACJI WEJŚĆ

PARAMETRY KONFIGURACYJNE SIŁOWNIKÓW SIŁOWNIKI

PARAMETR Y DZIAŁANIA

		24V	
P047	Funkcja wspólna: jeśli jest aktywna blokuje wejścia otwarcia i zamknięcia przez cały czas otwierania i zamykania bramy w trybie automatycznym	<ul style="list-style-type: none"> • 000: dezaktywowany • 001: aktywowany tylko przy otwarciu • 002: aktywny w otwarciu i zamknięciu automatycznym 	000
P048	Nie używany		/
P049	Funkcja „szybki nawrót” (otwórz – zamknij - otwórz itd.) lub krok po kroku (otwórz – stop – zamknij – stop itd.).	<ul style="list-style-type: none"> • 000: „szybki nawrót” • 001: „krok po kroku” 	000
P050	Działanie fotokomórki: jeśli=0 fotokomórka aktywna na zamykaniu, 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, działaniem jest takie samo jak wartości odpowiednio 0-1-2 ale przy funkcji „zamknij natychmiast” włączanej w każdym przypadku, podczas otwarcia i/lub czasie przerwy, przy usuwaniu ewentualnych przeszkód, brama zamknie się automatycznie po stałym opóźnieniu wynoszącym 2 sek	<ul style="list-style-type: none"> • 000: fotokomórka aktywna na zamykaniu i przy nieruchomej bramie • 001: fotokomórki zawsze aktywne • 002: fotokomórki aktywne tylko przy zamykaniu • 003: jako 000 ale przy „zamknij natychmiast” włączonyj • 004: jako 001 ale przy „zamknij natychmiast” włączonyj • 005: jako 002 ale przy „zamknij natychmiast” włączonyj 	002
P051			002
P052	Wybór trybu funkcjonowania światła ostrzegawczego wyjście „warning”: Jeśli>1 „światło grzeźnościowe” (ON- włączone podczas każdego ruchu, OFF-wyłączone gdy silnik się zatrzymuje, po nastawionym opóźnieniu).	<ul style="list-style-type: none"> • >001 : opóźnienie wyłączenia „światło grzeźnościowe” (2sek.....255sek) 	030
P053	Nie używany		/
P054	Funkcja łagodny start: silowniki przyspieszają stopniowo do momentu uzyskania ustawionej prędkości.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: funkcja łagodny start nieaktywna • 001: funkcja łagodny start aktywna 	001
P055	czas trwania zwrotu przy pojawieniu się przeszkody (napotkanie) przez wewnętrzny czujnik antyzmiazdzeniowy 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.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: całkowite odwrócenie kierunku ruchu • >000: brama odwraca kierunek ruchu tylko na ustawiony czas (1sek.....10sek) 	001
P056	czas trwania zwrotu przy pojawieniu się przeszkody (napotkanie) przez wewnętrzny czujnik antyzmiazdzeniowy 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	<ul style="list-style-type: none"> • 000: inwersione completa su ostacolo • >000: durata dell'inversione su ostacolo (1sec.....10sec) 	000
P057	Funkcja „cofniecia bramy”: jeśli=0, po wykryciu położenia końcowego na zamykaniu, 1 silownik wykonuje krótki nawrót w celu zmniejszenia nacisku na brame, w związku z czym ułatwia odblokowanie ręczne. Ustawiona wartość wskazuje czas zmiany kierunku ruchu. Jeśli=0 funkcja nieaktywna	<ul style="list-style-type: none"> • 000: funkcja „cofniecia bramy” nieaktywna • >000: funkcja „cofniecia bramy” aktywna z czasem trwania równym: (1x25ms.....5x25ms) 	000
P058	Regulacja czasu trwania sily wtórnej na zamykaniu: reguluje czas trwania ostatniego odcinka ruchu na zamykaniu, podczas którego sily jest sterowana oddzielnie przez P060. Ustawiona wartość wskazuje na ilość obrotów wirnika.	<ul style="list-style-type: none"> (20.....255) 	000
P059	Regulacja położenia krańcowych na zamykaniu: reguluje czas trwania ostatniego odcinka ruchu na zamykaniu, podczas którego ewentualna przeszkoda jest odczytywana jako położenie krańcowe, powodując zatrzymanie silnika; ustawiona wartość wskazuje na ilość obrotów wirnika.	<ul style="list-style-type: none"> (15.....255) 	030
P060	Regulacja sily wtórnej na zamykaniu: reguluje sily silnika na ostatnim odcinku ruchu na zamykaniu, określonym przez P058.	<ul style="list-style-type: none"> (2.....100) 	050
P061	Funkcja „Energy saving”: Jeśli=1 po 10sek nieaktywności, centrala wyłącza wyjścia 24V i wyświetlacz, które to zostana ponownie włączone przy pierwszym otrzymanym poleceniu (zaleca się zastosować zasilanie bateryjne i/lub panel słoneczny).	<ul style="list-style-type: none"> • 000: „Energy saving” nieaktywna • 001: „Energy saving” aktywna 	000
P062	Wybór funkcjonowania OUTPUT 2: Jeśli =0 wyjście „boost” dla zasilania zamka elektrycznego art. 110; Jeśli =1 wyjście lampy ostrzegawczej świeci na stałe (dla lamp ostrzegawczych wyposażonych w wewnętrzny przerywacz); Jeśli =2 wyjście lampy ostrzegawczej miga; Jeśli =3 czujnik otwarcia bramy świeci na stałe (wyjście zawsze ON, gdy brama jest otwarta, OFF po zakończeniu manewru zamknięcia); Jeśli =4 czujnik otwarcia bramy miga (wyjście miga powoli podczas otwarcia i szybko podczas zamknięcia, zawsze ON z bramą otwartą, zawsze OFF tylko po zakończeniu manewru zamknięcia); Jeśli =5 Oświetlenie grzeźnościowe (wyjście ON podczas każdego ruchu, OFF gdy silnik zatrzymuje się, po ustawionym opóźnieniu); Jeśli =6 wyjście 24V dla zamka elektrycznego w trybie stałym; Jeśli =7 wyjście 24V dla zamka elektrycznego w trybie odwróconym; Jeśli =8 wyjście dla zasilania akcesoriów; Se=9 wyjście 24V sterowane przez wejście ELOCK_IN w trybie impulsowym; Jeśli =10 wyjście 24V sterowane przez wejście ELOCK_IN w trybie dwustabilnym; Jeśli >10 wyjście 24V sterowane przez wejście ELOCK_IN w trybie czasowym (ustawiona wartość wskazuje opóźnienie wyłączenia w sekundach).	<ul style="list-style-type: none"> • 000: „wyjście „boost” dla zasilania zamka elektrycznego art. 110 • 001: „wyjście stale miga • 002: „wyjście miga przerywane • 003: „Lampka otwartej bramy jest zapalona stałym światłem • 004: „Lampka otwartej bramy jest miga • 005: „Lampka serwisowa (Opóźnienie wyłączenia można ustawić w P052) • 006: „wyjście zamka elektrycznego w trybie stałym 24V == max 5W • 007: „wyjście zamka elektrycznego w trybie odwróconym 24V == max 5W • 008: „wyjście zasilania akcesoriów 24V == max 5W • 009: „wyjście w trybie impulsowym 24V == max 5W • 010: „wyjście w trybie dwustabilnym 24V == max 5W • >010: „wyjście w trybie czasowym 24V == max 5W (1.1sec.....255sec) 	004

PARAMETR Y DZIAŁANIA

		24V
P063	Nie używany	/
P064	Mnożnik licznika wykonanych zwrótów: Mnoży ilość zwrótów po wykonaniu których licznik zwrótów całkowity jest uaktualniany. Aby wyświetlić wartość, patrz paragraf: "Komunikaty pracy napędu i licznik wykonanych zwrótów".	001: 002: 003: "x100000"
P065	Licznik przegladu: Jeśli=0 zeruje licznik, wraz z poleceniem wykonania przegladu 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 przegladzie konserwacyjnym. Np.: Jeśli P065=050 ilość zwrótów = 50x500=25000 Uwaga: Przed ustawieniem nowej wartości licznika przegladu, najpierw należy go zresetować ustawiając P065=0 a następnie P065= "nowa wartość".	000: "Komunikat o wymaganym przegladzie konserwacyjnym - funkcja nieaktywna" >000: "Ilość zwrótów (x 500) brakujących do przegladu konserwacyjnego (1.....255)"
P066	Wybór funkcyjowania OUTPUT_1: Jeśli =1 wyjście lampy ostrzegawczej świeci na stale (dla lamp ostrzegawczych wyposażonych w wewnętrzny przerywacz); Jeśli =2 wyjście lampy ostrzegawczej miga; Jeśli =3 czujnik otwarcia bramy świeci na stale (wyjście zawsze ON, gdy brama jest otwarta, OFF po zakończeniu manewru zamknięcia); Jeśli =4 czujnik otwarcia bramy miga (wyjście miga powoli podczas otwarcia i szybko podczas zamknięcia, zawsze ON z bramą otwartą, zawsze OFF tylko po zakończeniu manewru zamknięcia); Jeśli =5 Oświetlenie grzeźnościowe (wyjście ON podczas każdego ruchu, OFF gdy silnik zatrzymuje się, po ustawionym opóźnieniu); Jeśli =6 wyjście 24V dla zamka elektrycznego w trybie stałym; Jeśli =7 wyjście 24V dla zamka elektrycznego w trybie odwróconym; Jeśli =8 wyjście dla zasilania akcesoriów; Se=9 wyjście 24V sterowane przez wejście AUX_IN w trybie impulsowym; Jeśli =10 wyjście 24V sterowane przez wejście AUX_IN w trybie dwustabilnym; Jeśli >10 wyjście 24V sterowane przez wejście AUX_IN w trybie czasowym (ustawiona wartość wskazuje opóźnienie wyłączenia w sekundach). Uwaga: Jeśli P066=8, funkcyjowanie wyjścia zostaje określone przez funkcyjowanie przewidziane w parametrach P061 (Energy Saving) i P071 (Autotest bezpieczeństwa).	001: "wyjście stale miga" 002: "wyjście miga przerywanie" 003: "Lampka otwartej bramy jest zapalona stałym światłem" 004: "Lampka otwartej bramy jest miga" 005: "Lampka serwisowa (Opóźnienie wyłączenia można ustawić w P052)" 006: "wyjście zamka elektrycznego w trybie stałym 24V == max 5W" 007: "wyjście zamka elektrycznego w trybie odwróconym 24V == max 5W" 008: "wyjście zasilania akcesoriów 24V == max 5W" 009: "wyjście w trybie impulsowym 24V == max 5W" 010: "wyjście w trybie dwustabilnym 24V == max 5W" >010: "wyjście w trybie czasowym 24V == max 5W (1.1sec.....255sec)"
P067	Działanie wejścia SFT: Jeśli=0 listwa bezpieczeństwa aktywna ; Jeśli=1listwa bezpieczeństwa aktywna tylko na zamykaniu; Jeśli=2 listwa bezpieczeństwa aktywna tylko na zamykaniu oraz przed każdym ruchem; Jeśli=3 listwa bezpieczeństwa aktywna tylko na otwieraniu; Jeśli=4 listwa bezpieczeństwa aktywna tylko na otwieraniu oraz przed każdym ruchem; Jak w przypadku wykrycia przeszkody przez wewnętrzny czujnik antyzmiazdzeniowy, również aktywacja wejść SFT1 i SFT2 powoduje całkowitą lub częściową zmianę kierunku ruchu, uzależnioną od ustawianej wartości w parametrze P055 (czas trwania zwrotu po napotkaniu na przeszkodę na otwieraniu) oraz P056 (czas trwania zwrotu po napotkaniu na przeszkodę na zamykaniu).	000: "listwa bezpieczeństwa zawsze aktywna" 001: "listwa bezpieczeństwa aktywna tylko na zamykaniu" 002: "listwa bezpieczeństwa aktywna tylko na zamykaniu oraz przed każdym ruchem" 003: "listwa bezpieczeństwa aktywna tylko na otwieraniu" 004: "listwa bezpieczeństwa aktywna tylko na otwieraniu oraz przed każdym ruchem"
P068	Nie używany	/
P069	Regulacja czasu trwania momentu rozruchowego przy ruszaniu silowników Uwaga: Jeśli funkcja łagodny start jest aktywna, regulacja momentu rozruchowego przy ruszaniu silowników niezależnie od wartości P070.	000: "regulacja momentu rozruchowego przy ruszaniu silowników wyłączona (zostanie wykonany bardzo krótki rozruch prawie niezauważalny)" 00X: "reguluje czas trwania momentu rozruchowego przy ruszaniu do 1.5 sek. (X*6 ms) (1.....255)"
P070	Autotest urządzeń bezpieczeństwa: Jeśli=0 wyjście 24V z autotestem wyłączonym; Jeśli=1 wyjście 24V dla urządzeń bezpieczeństwa z autotestem (wyłącza wyjście i sprawdza otwarcie styków przed każdym manewrem). Uwaga: Aby przejść do trybu automatycznego testu, wszystkie urządzenia muszą być podłączone do wyjścia 24V konfigurowalnego (6-7 dla OUTPUT_1) (13-14 dla OUTPUT_2), przy parametrze P062 lub P066 = 8, oraz być podłączone i wyregulowane przed zapamiętaniem drogi poruszania się silowników (P003).	000: "zasilanie sieci (autotest urządzeń bezpieczeństwa wyłączony)" 001: "autotest urządzeń bezpieczeństwa włączony"
P071	Nie używany	/
P072	Nie używany	/
P073	Nie używany	/
P074	Nie używany	/
P075	Nie używany	/

PARAMETR Y DZIAŁANIA

ADVANCE

**Электромеханический привод
для секционных ворот**
Паспорт и инструкция по
эксплуатации

Содержание

1	Сводная информация о мерах предосторожности	127	8	Продвинутое программирование	134
2	Описание изделия	128	9	Сообщения, отображаемые на дисплее	138
3	Технические данные	128	10	Ввод в эксплуатацию	138
4	Настройка и Монтаж	129	11	Техническое обслуживание	139
5	Электрические подсоединения	130	12	Утилизация изделия	139
6	Базовые Функции	130			
7	Стандартное программирование	132			

Соответствия продукции установленным требованиям

DEA System гарантирует соответствие продукции европейским нормам 2006/42/CE относительно “техники безопасности”, 2004/108/CE “Электромагнитная совместимость” и 2006/95/CE “электротехнического оборудования низкого напряжения”. См. **Декларацию соответствия**.

1 ПРЕДУПРЕЖДЕНИЯ

Прочитайте эти предупреждения, несоблюдение следующих правил может привести к опасным последствиям.

⚠ ВНИМАНИЕ Применение изделия в аномальных ситуациях, не предусмотренных производителем, может создать опасные ситуации; соблюдайте все условия, предписываемые данными инструкциями.

⚠ ВНИМАНИЕ **DEA System** напоминает, что выбор, размещение и установка всех составных устройств и материалов полностью собранной системы должны осуществляться в соответствии с Европейскими Директивами 2006/42/CE (Директива по машиностроению), 2004/108/EC (электромагнитная совместимость), 2006/95/CE (низковольтное электрооборудование). Для всех стран, не входящих в Европейский Союз, кроме выполнения национальных действующих норм, в целях обеспечения надлежащего уровня безопасности рекомендуется также соблюдать предписания, содержащиеся в вышеупомянутых Директивах.

⚠ ВНИМАНИЕ Ни при каких обстоятельствах не использовать изделие в во взрывоопасных атмосферах или окружающих условиях, которые могут быть агрессивными и способны повредить детали изделия.

⚠ ВНИМАНИЕ Для соблюдения соответствующих мер по электробезопасности всегда прокладывайте кабель электропитания с напряжением 230 В на расстоянии (минимум 4 мм для оголенной части провода и 1 мм для изолированного) от низковольтных проводов (питание приводов, цепей управления, электрических замков, антенн, вспомогательных устройств), закрепляя их с помощью соответствующих скоб вблизи клеммных панелей.

⚠ ВНИМАНИЕ Всякая операция монтажа, технического обслуживания, прочистки или ремонтные работы всего оборудования должны осуществляться исключительно квалифицированным персоналом; работать всегда при отключенном питании, в строгом соответствии со всеми действующими стандартами в данном регионе, в котором осуществляется монтаж оборудования, по части электрического оборудования.

⚠ ВНИМАНИЕ Использование запасных частей, не обозначенных производителем **DEA System**, и/или неправильная сборка могут создавать опасность для людей, животных и вещей, а также привести к неисправности изделия; всегда используйте только запасные части, рекомендованные **DEA System**, и тщательно следуйте всем указаниям сборочной инструкции.

⚠ ВНИМАНИЕ Неверная оценка ударных сил может привести к серьезным травмам людей, животных, а также вещей. Компания **DEA System** напоминает, что монтажник должен убедиться в том, что значение ударной силы ниже пределов, предусмотренных стандартом EN 12445, при их измерении согласно предписанию EN 12453.

⚠ ВНИМАНИЕ Соответствие устройства пределам по излучению помех, предусмотренных стандартом EN 12453 обеспечивается только при использовании в комбинации с приводами, снабженными энкодером.

⚠ ВНИМАНИЕ Возможные внешние устройства для обеспечения безопасности, используемые для ограничения ударных сил, должны соответствовать стандарту EN 12978.

⚠ ВНИМАНИЕ Согласно директиве Евросоюза 2002/96/CE по утилизации электрического и электронного оборудования (РАЕЕ) данное электрическое устройство не подлежит утилизации вместе с бытовыми отходами. Пожалуйста, избавьтесь от этого продукта, передав его в соответствующий муниципальный пункт для возможной переработки.

2 ОПИСАНИЕ ИЗДЕЛИЯ

2.1 Модели и комплектация

Под названием ADVANCE определяется группа электромеханических операторов 24 В для автоматического открытия поворотных выступающих и секционных ворот. Все моторизованные модели предусматривают использование подстанций управления (серия NET), оснащенных датчиком устройства предупреждения травм, встроенным радиоприемником 433 МГц, регулировкой скорости и замедлением при открытии и закрытии.

Модели ADVANCE, полуинтенсивная и интенсивная, в зависимости от рабочего цикла, предусмотренного для автоматизации, прежде всего, предназначены для использования в жилых зонах/зонах общего пользования.

Комплекующие указаны в таблице «КОМПЛЕКТУЮЩИЕ ИЗДЕЛИЯ» (стр. 150).

ADVANCE в основном состоит из механического оператора, вращающего шестерню, которая при помощи цепи передает движение непосредственно к тяговой передаче двери, позволяя, таким образом, движение.

Проверка «Содержимого упаковки» (Рис. 1) и его сравнение с вашим заказом может оказаться полезным при сборке.

2.2 Транспортировка

Приводы серии ADVANCE всегда поставляются в коробках, которые обеспечивают соответствующую защиту изделия; в любом случае, обратите внимание на все указания, содержащиеся на самой коробке, которые необходимо соблюдать во время хранения и манипуляций.

3 ТЕХНИЧЕСКИЕ ДАННЫЕ

ПРИВОД

	ADVANCE
Питание (В)	24 В ===
Мощность (Вт)	120
Усилие (Н)	500
Интенсивность	20 циклов в час
Количество циклов в сутки	60
Диапазон рабочих температур (°C)	-20÷50 °C
Скорость открытия(м/мин)	5,3
Вес с упаковкой (кг)	13
Степень защиты	IP20

БЛОК УПРАВЛЕНИЯ

	NET724N
Питание (В)	230 В ~ ±10% (50/60 Гц)
Номинальная мощность трансформатора (ВА)	80 ВА (230/22В)
Предохранитель F2 (А)	T1A 250В с задержкой
Выход двигателя 24В	макс 5 А
Вспомогательные выходы питания	24 В === макс 200мА
Выход 1 , конфигурируемый	24 В === макс 5 Вт
Выход 2 , конфигурируемый	24 В === макс 5 Вт
Частота радиоприемника	433,92 МГц
Тип кодирования пультов ДУ	кодировка непрерывно измен. код / переключатель типа DIP
Макс. количество пультов	100

4 УСТАНОВКА И МОНТАЖ

4.1 Для удовлетворительного монтажа изделия необходимо:

- Убедитесь в том, что структура ворот достаточно прочная и подходит для моторизации;
- Убедитесь в том, чтобы ворота в ходе своего движения не имели точек трения;
- Убедитесь, что дверь хорошо сбалансирована. При необходимости вмешайтесь на механизмы балансировки;
- Убедитесь в том, что моторедуктор/рельсы (Рис. 2) совместим с зоной, выбранной для монтажа (Рис. 3);
- Рядом с электрической распределительной коробкой подготовьте соответственно защищенную розетку питания на 230 В.

4.2 Выполните следующие предварительные действия до осуществления монтажа:

УСТАНОВКА ДВИГАТЕЛЯ (Рис. 3 - Рис. 4)

Внимание: крепление ADVANCE предусмотрено с двигателем рядом с перемещаемыми воротами. Это предполагает наибольшую простоту в операциях проводки и размещения кабельных каналов для прохода кабелей. Тем не менее, можно выполнить “традиционный” монтаж с двигателем вдали от ворот без каких-либо особых мер предосторожности.

- Установите основного блока (1) узел рельса (2), вставив вал двигателя в шестерню и закрепите все с помощью винтов и указанных данных;

Внимание: при выполнении операции соединения вала/шестерни постарайтесь, чтобы шпонка находилась в своем гнезде. При необходимости воспользуйтесь консистентной смазкой.

- Установите 4 монтажных кронштейна к потолку (3) (отрегулируйте кронштейны так, чтобы рельс после прикрепления к потолку находился идеально по горизонтали); избыток отрежьте.
- Прикрепите передний кронштейн (4) к вильчатой детали рейки скольжения, а затем к раме двери (если возможно) или к стене с помощью винтов или дюбелей, соответствующих материалу, соблюдая расстояния, **указанные на Рис. 5**;
- Поднимите заднюю часть рельсов скольжения и прикрепите его к потолку при помощи инструментов, соответствующих материалу/поверхности (Рис. 5);
- Прикрепите рычаг тяги (5) к колодке скольжения (6);
- Разблокируйте двигатель и приведите колодку в положение рядом с дверью;
- Закрепите рычаг тяги в верхней части перемещаемых ворот с использованием инструментов, соответствующих материалу/поверхности;

Внимание: После установки соединительного кронштейна к двери, рычаг тяги не должен превышать 30° по отношению к рейке скольжения.

- В случае ослабления цепи затяните гайку, расположенную на натяжителе, и отрегулируйте натяжение без преувеличения (Рис. 7); после окончания регулировки затяните контргайку.

КРЕПЛЕНИЕ ЭЛЕКТРИЧЕСКОЙ РАСПРЕДЕЛИТЕЛЬНОЙ КОРОБКИ (Рис. 8)

- Закрепите электрическую распределительную коробку от стены, по крайней мере, на 1,5 м в высоту при помощи инструментов, соответствующих материалу/поверхности;
- Подготовьте один или несколько кабельных каналов для прохода кабелей, которые легко достигнут центрального блока ADVANCE;
- Подсоедините центральный блок к двигателю с помощью многожильного кабеля (не поставляется).

4.3 Регулировка механических ограничителей

Все модели ADVANCE имеют механические ограничители, которые могут и **ДОЛЖНЫ** отрегулированы перед изучением хода двигателя. Для выполнения регулировки выполните следующие действия.

Ослабьте, не переусердствуя, крепежные винты механических ограничителей; разблокируйте и поднимите вручную ворота до полного открытия, проверив, чтобы ограничитель находится в упор по отношению к колодке разблокировки и находился в этом положении, с силой затяните крепежные винты; повторите предыдущую операцию также для закрытого положения и заблокируйте ворота.

Внимание: Во избежание неполадок периодически проверяйте, чтобы крепежные винты были хорошо затянуты.

4.4 Как разблокировать моторедуктор

Все модели ADVANCE оснащены устройством разблокировки, который активируется, потянув вниз ручку, указанную на Рис. 9; в этой точке ворота, при отсутствии других препятствий, свободны в своих движениях. Для восстановления рабочего состояния двигателя приведите ручку вверх и **переместите дверь вручную вплоть до повторной блокировки колодки скольжения.**

5 ЭЛЕКТРИЧЕСКИЕ ПОДКЛЮЧЕНИЯ

Выполняйте электрические подключения, следуя инструкциям, приведенным в “Таблице 1”, и используя схема.

ВНИМАНИЕ Для соблюдения соответствующих мер по электробезопасности всегда прокладывайте кабель электропитания с напряжением 230В на расстоянии (минимум 4 мм для оголенной части провода и 1 мм для изолированного) от низковольтных проводов (питание приводов, цепей управления, электрических замков, антенн, вспомогательных устройств), закрепляя их с помощью соответствующих скоб вблизи клеммных панелей.

ВНИМАНИЕ Выполните подсоединение к сети 230В ~ ± 10% 50 Гц с помощью всеполярного выключателя или другого устройства, которое гарантирует всеполярное отключение от сети с расстоянием открытия контактов равным 3мм..

Таблица 1 “подсоединение к клеммным панелям”

1-2-3		Выход энкодера двигателя 1	
4-5		Выход двигателя 1	
6-7		Выход 1 , конфигурируемый 24 В === макс. 5 Вт (см. P066 по выбираемым значениям)	
		6 (+)	
8-10		8 - N.O.	Вход 1 START. В случае срабатывания вызывает открытие или закрытие привода. Он может функционировать в реверсивном режиме (P049=0) или пошаговом (P049=1).
		10 - Com	
9-10		9 - N.C.	Вход 2 PHOTO 1. Когда вход включён (смотрите P050 в таблице параметров), активация входа PHOTO 1 вызывает: реверсирование движения (во время закрывания), остановку движения (во время открывания), препятствует запуску (когда ворота закрыты) Если не используется, перемкнуть
		10 - Com	
11-12		11 (-)	+24 В === выход источника питания для вспомогательных устройств макс 200мА
		12 (+)	
13-14		Выход 2 , конфигурируемый 24 В === макс. 5 Вт (см. P062 по выбираемым значениям)	
		13 (+)	
15		Вход сигнала антенны радио	
16		Вход заземление антенны радио	
CON 1		Соединение с металлическими частями приводов (заземление)	
CON 2	22 V ~	22 В ~ ввод питания от трансформатора	
CON 3		Выход для подсветки	
J4 (jumper)		Перемычка (Jumper) выбора режима работы: <ul style="list-style-type: none"> (закрыто) = Нормальная эксплуатация; (открыто) = Режим программирования; 	

В случае, если установка требует других команд и/или дополнительных по сравнению со стандартной, возможно настроить любой вход для желаемого функционирования.

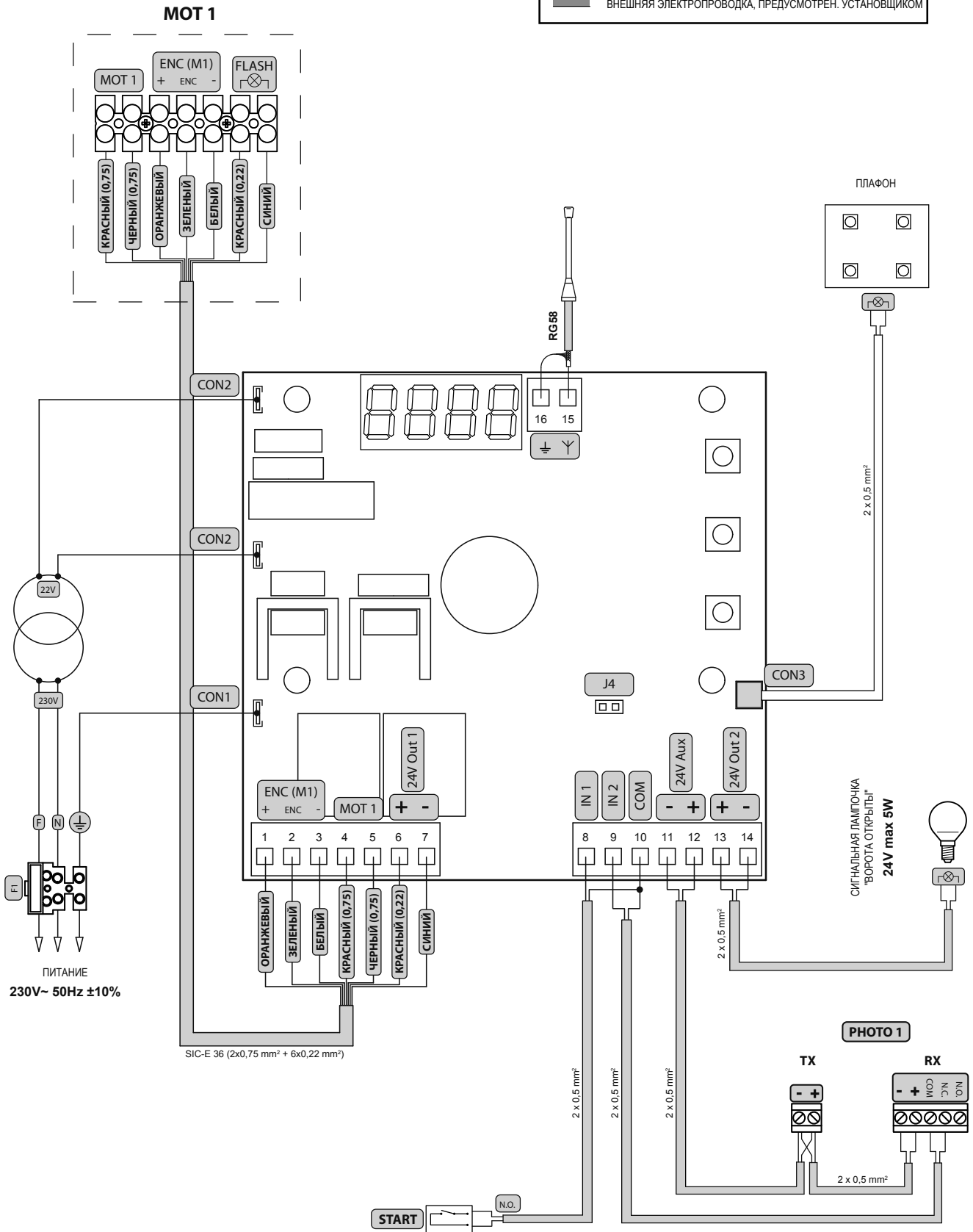
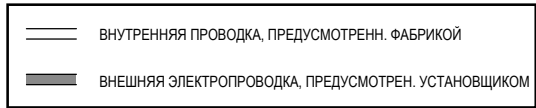
Смотреть раздел “Продвинутое программирование”

6 БАЗОВЫЕ ФУНКЦИИ

После установки двигателя и выполнения электрических подключений и регулировок будет возможно управлять воротами напрямую при помощи кнопок, расположенных на электрической распределительной коробке.

Дисплей	Кнопка	Описание
OPEN		Если нажата, приводит к открытию ворот.
STOP		Если нажата, блокирует движение во время любой операции.
CLOS		Если нажата, приводит к закрытию ворот.

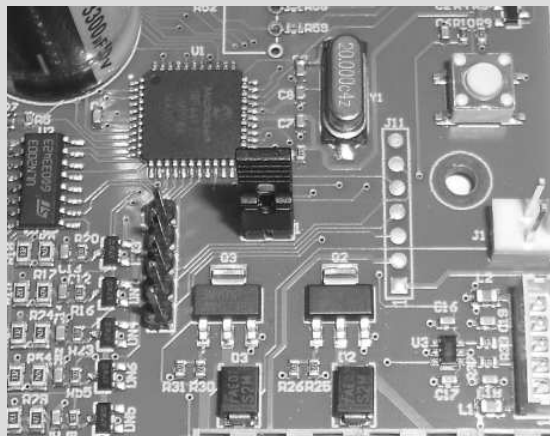
ЭЛЕКТРОСХЕМА



RU

7 СТАНДАРТНОЕ ПРОГРАММИРОВАНИЕ

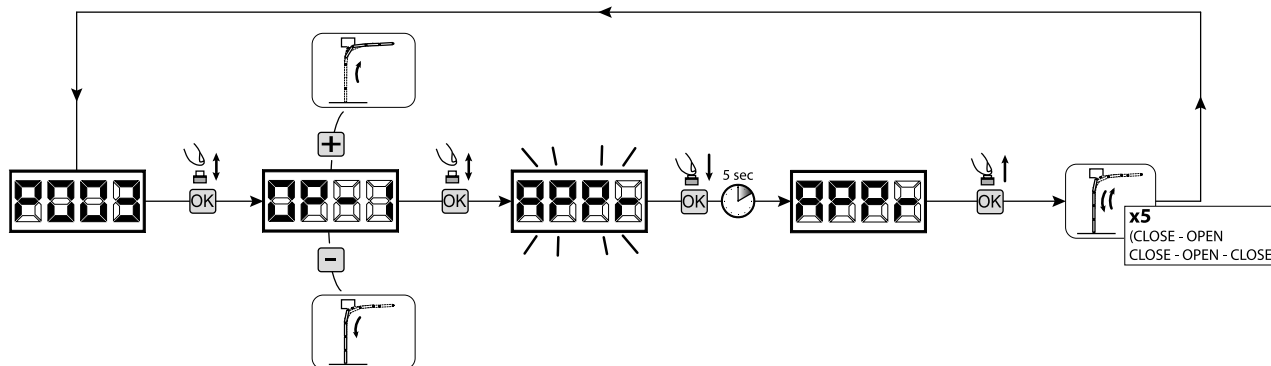
Для доступа к функциям программирования подстанции управления **снимите крышку электрической распределительной коробки и выньте перемычку Jumper J4** из платы..



	<p>Jumper J4 CLOSE</p>	<p>НОРМАЛЬНАЯ ЭКСПЛУАТАЦИЯ</p>
	<p>Jumper J4 OPEN</p>	<p>РЕЖИМ ПРОГРАММИРОВАНИЯ</p>

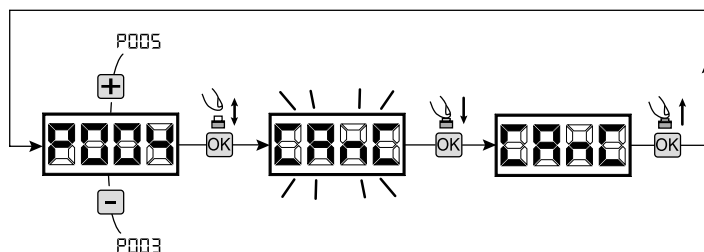
1 Настройка хода приводов

1. Пройдитесь по параметрам кнопками **+** и **-** до визуализации на дисплее P003;
 2. Получите доступ к параметру, нажав на кнопку **OK**;
 3. При появлении мигающей надписи "CP - I" проверьте корректное движение ворот, нажав на кнопки **+** (**ОТКРЫВАЕТ**) и **-** (**ЗАКРЫВАЕТ**);
Если движение не соответствует ожидаемому, отключите электропитание, поменяйте местами кабели двигателя и повторите операцию.
 4. Нажмите на кнопку **OK**, на дисплее будет отображаться мигающая надпись "P P P P";
 5. Нажмите заново на кнопку **OK** и отпустите ее сразу же после появления немигающей надписи "P P P P"; начинается автоматическая операция замедленного закрытия.
- Далее следует операция замедленного закрытия для сохранения в памяти хода ворот, и операция закрытия и открытия на нормальной скорости для отображения силы, необходимой во время хода.
6. Последняя операция ведет к закрытию ворот, а по окончании процедуры на дисплее появится P003.



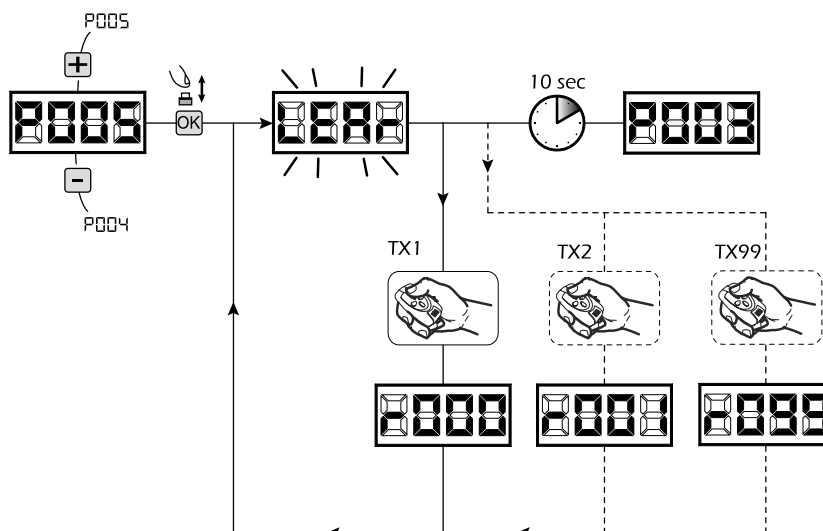
2 Аннулирование всех передатчиков

1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-**, пока на дисплее не появится P004;
2. Войдите в режим параметра, нажимая кнопку **OK**;
3. При появлении мелькающей надписи "C P C", удерживайте нажатой кнопку **OK**;
4. Отпустите кнопку **OK**, как только надпись "C P C" прекратит мелькать;
5. Все занесённые в память передатчики были аннулированы (на дисплее появится P004).



3 Настройка передатчиков

1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-**, пока на дисплее не появится P005;
2. Войдите в режим параметра, нажимая кнопку **OK**;
3. При появлении мигающей надписи “LEA” нажмите на кнопку передатчика, который необходимо внести в память;
4. На дисплее появится сокращённое название только что сохранённого в памяти передатчика и затем мигающая надпись “LEA”;
5. Повторите операцию, начиная с пункта 3, для возможных других передатчиков, которые необходимо сохранить в памяти;
6. Завершите процесс запоминания, подождя 10 сек. до визуализации на дисплее надписи “P003”.



Внимание: В случае передатчика с динамическим кодом (ролинг) кодирования приёмник можно настроить на приём сигнала, подав импульс на спрятанную кнопку передатчика, уже сохранённого в памяти.

Внимание: при использовании персонализированных пультов ДУ, после ввода P005 запись первого персонализированного пульта ДУ возможна только нажатием на его скрытую кнопку. Впоследствии, только персонализированные пульты ДУ с тем же ключом шифрования могут быть запомнены (через обычную процедуру), если не осуществлялся сброс памяти пультов ДУ (P004).

4 Программирование завершено

ВНИМАНИЕ По окончании процедуры программирования **переключите заново Jumper J4 до тех пор, пока на дисплее не появится символ “- - -”**, и закройте крышку электрической распределительной коробки. Теперь автоматическое управление находится в ожидании команд для нормальной работы.

Для выполнения операций “Расширенного программирования” (изменяет параметры, блокирует/ разблокирует программирование, конфигурирует входы и т.д.) перейдите на страницу 134.

8 ПРОДВИНУТОЕ ПРОГРАММИРОВАНИЕ

Далее описываются некоторые процедуры программирования, связанные с управлением памяти команд радиоуправления и расширенной конфигурацией входов управления.

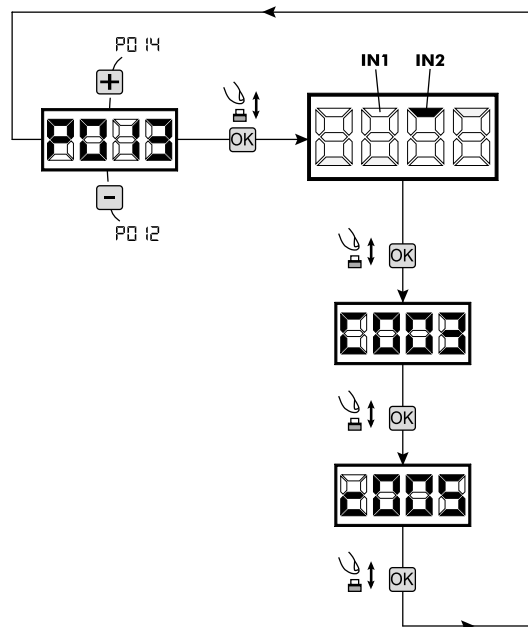
Для доступа к расширенным функциям программирования подстанции управления **выньте перемычку Jumper J4** из платы. Кнопками **+** и **-**, перейдите на P005 и держите нажатой кнопку **+** в течение 5 секунд (таким образом все параметры являются видимыми и изменяемыми).

1 Визуализация состояния входов и счётчика манёвров

1. Пройдитесь по параметрам кнопками **+** и **-** до визуализации на дисплее P013;
2. Получите доступ к параметру, нажав на кнопку **OK**;
3. На дисплее отобразится "Состояние входов" (проверьте, чтобы было корректным):

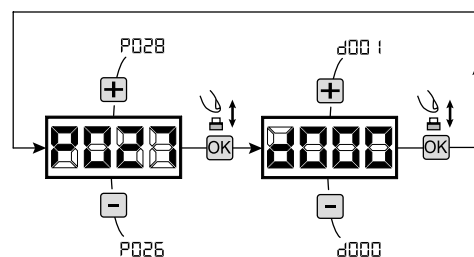
OPEN CONTACT
 CLOSE CONTACT

4. Заново нажмите на кнопку **OK**;
5. На дисплее отображается "Общий счетчик операций" (* см. P064):
Ex: $3003 = 3 \times 1000 = 3000$ выполненных операций
6. Заново нажмите на кнопку **OK**;
7. На дисплее отображается "Счетчик операций техобслуживания" (* см. P065):
Ex: $5005 = 5 \times 500 = 2500$ операций, подлежащих выполнению, перед запросом о выполнении техобслуживания (5 --- = счетчик операций техобслуживания отключен).
8. Для выхода из параметра (на дисплее появится P013) заново нажмите на кнопку.



2 Выбор кодирования передатчика

1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-** пока на дисплее не появится P027;
2. Войдите в режим параметра, нажимая кнопку **OK**;
3. Выберите тип кодирования, воздействуя на кнопки **+** и **-**:
 - d000=фиксированный динамический (ролинг) код (**рекомендуемый**);
 - d001=полный динамический (ролинг) код;
 - d002=микровыключатель;
4. Подтвердите выбор, нажимая на кнопку **OK** (на дисплее появится P027).

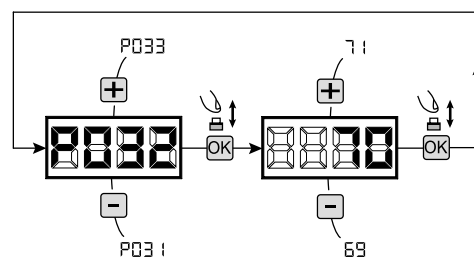


Внимание: Если необходимо изменить тип кодирования, и если в памяти уже сохранены передатчики с другим кодированием, необходимо аннулировать сохранённые данные в памяти (P004) **ПОСЛЕ** того, как было установлено новое кодирование.

3 Изменение параметров функционирования

Если необходимо изменить параметры функционирования:

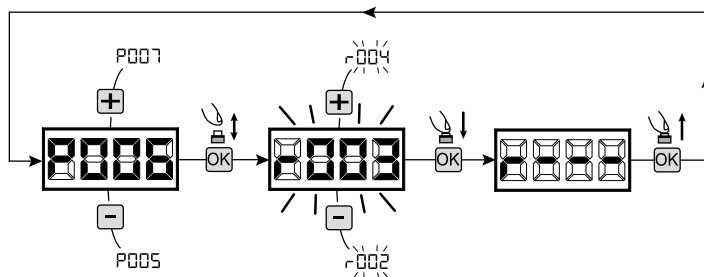
1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-**, пока на дисплее не появится желаемый параметр (напр. P032);
2. Войдите в режим параметра, нажимая кнопку **OK**;
3. Воздействуя на кнопки **+** и **-**, задайте желаемое значение;
4. Подтвердите выбор, нажав на кнопку **OK** (на дисплее появится предварительно выбранный параметр).



Полный список "Параметров функционирования" смотрите в таблице на стр. 141.

4 Поиск и удаление передатчика

1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-**, пока на дисплее не появится P006;
2. Войдите в режим параметра, нажимая кнопку **OK**;
3. Воздействуя на кнопки **+** и **-**, выберите передатчик, который необходимо аннулировать (напр. r 003);
4. При появлении мигающей надписи “r 003”, удерживайте нажатой кнопку **OK**;
5. Отпустите кнопку **OK**, как только появится надпись “r ---”;
6. Выбранный передатчик был удалён (на дисплее появится P006).

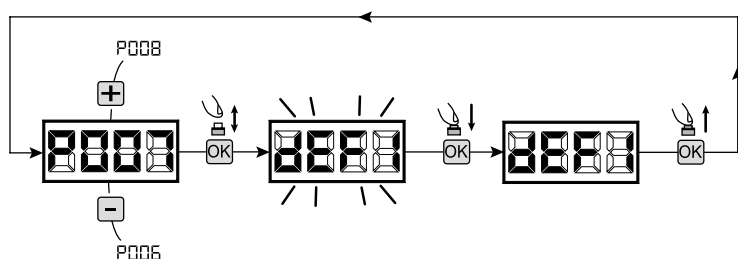


5 Восстановление параметров по умолчанию

ВНИМАНИЕ По окончании процедуры дисплей будет заблокирован на мигающей надписи “PPPP” и станет необходимо заново выполнить изучение хода двигателя перед выполнением любой другой операции.

5.1 Восстановление рабочих параметров

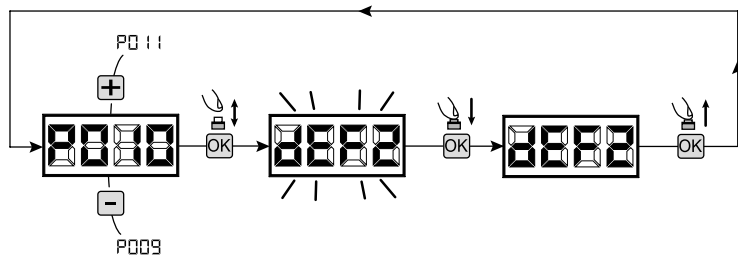
1. Прокрутите параметры клавишами **+** и **-**, пока не увидите;
2. Перейти в настройки, нажав клавишу **OK**;
3. Когда символ “dEF 1” мигает, нажмите и удерживайте клавишу **OK**;
4. Отпустите клавишу **OK**, как только слово “dEF 1” перестает мигать;
Все значения по умолчанию будут восстановлены в соответствии с выбранным типом привода, кроме параметров от P016 до P022 и P076 до P098;
5. По окончании операции на дисплее отображается P007.



Внимание: После восстановления параметров по умолчанию, вы должны запрограммировать блок управления снова и настроить все рабочие параметры.

5.2 Восстановление настроек по умолчанию “I/O” (входы / выходы)

1. Прокрутите параметры клавишами **+** и **-**, пока не увидите P010;
2. Перейдите в настройки, нажав клавишу **OK**;
3. Когда слово “dEF 2” мигает, нажмите и удерживайте клавишу **OK**;
4. Отпустите клавишу **OK**, как только слово “dEF 2” перестает мигать;
Все значения будут установлены по умолчанию в соответствии с выбранным типом привода, но только для параметров с P016 до P022 и с P076 до P098;
5. По окончании операции на дисплее отображается P010.

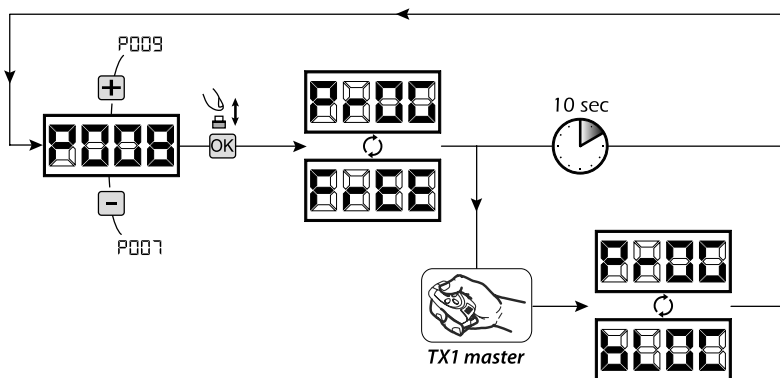


6 Блокировка/Разблокировка доступа к программированию

Использование приёмников с кодированием микропереключателями (независимо от типа передатчиков, уже сохранённых в памяти) возможно блокировать и снимать блокировку доступа к программированию блока управления с целью предотвращения несанкционированного вмешательства. Установка радиомодуля на тип кодирования микропереключателями создаёт код блокировки/разблокировки, проверяемый блоком управления.

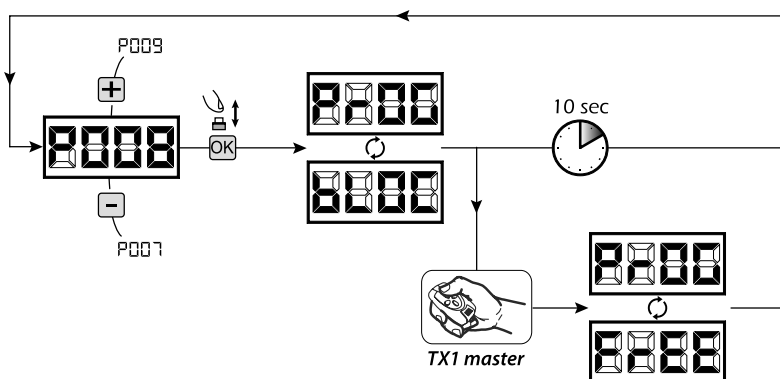
6.1 Блокировка доступа к программированию

1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-**, пока на дисплее не появится P008;
2. Войдите в режим параметра, нажимая на кнопку **OK**;
3. Дисплей попеременно отобразит надписи P-00/F-EE, чтобы указать, что блок управления в ожидании передачи кода блокировки;
4. В течение 10 секунд нажмите CH1 "TX master", дисплей отобразит P-00/BL0C до возвращения к списку параметров;
5. Доступ к программированию заблокирован.



6.2 Разблокировка доступа к программированию

1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-**, пока на дисплее не появится P008;
2. Войдите в режим параметра, нажимая на кнопку **OK**;
3. Дисплей попеременно отобразит надписи P-00/BL0C, чтобы указать, что блок управления в ожидании передачи кода снятия блокировки;
4. В течение 10 секунд нажмите CH1 "TX master", дисплей отобразит P-00/F-EE до возвращения к списку параметров;
5. Доступ к программированию разблокирован.



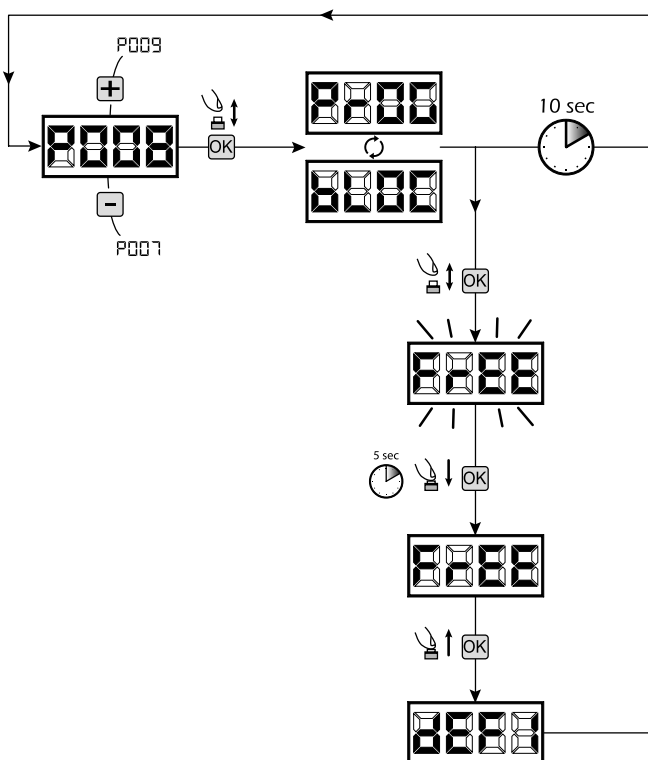
6.3 Разблокировка доступа к программированию с помощью итогового перезапуска

ВНИМАНИЕ! Данная процедура приводит к потере всех внесённых в память установок.

Процедура позволяет разблокировать блок управления без использования соответствующего кода для разблокировки.

После данного типа разблокировки необходимо снова выполнить программирование блока управления и настройку всех параметров функционирования. Кроме того, необходимо повторить измерение ударной силы на соответствие оборудования нормам

1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-**, пока на дисплее не появится P008;
2. Войдите в режим параметра, нажимая на кнопку **OK**;
3. Дисплей попеременно отобразит надписи P-00/BL0C;
4. Нажмите кнопку **OK**, на дисплее появится мигающая надпись F-EE;
5. Нажмите снова кнопку **OK** и удерживайте её нажатой в течение 5 сек (отпустив её, прежде чем процедура будет прервана): дисплей отразит неизменную надпись F-EE, за которой последует dEF ! до возвращения к списку параметров;
6. Доступ к программированию разблокирован.



ВНИМАНИЕ По окончании процедуры дисплей будет заблокирован на мигающей надписи "PPP-" и станет необходимо заново выполнить изучение хода двигателя перед выполнением любой другой операции.

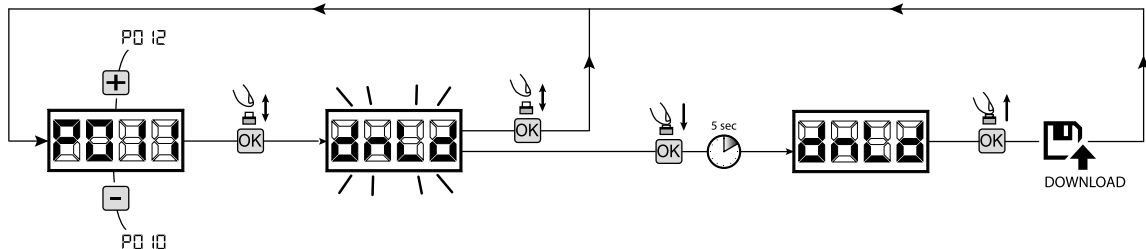
7 Загрузка / выгрузка данных памяти

7.1 Скачивание данных в блок внешней памяти (СКАЧАТЬ)

1. Прокрутите параметры клавишами **+** и **-**, пока не увидите P011;
 2. Нажмите клавишу **OK**, дисплей отобразит мигающее слово “dnl d”;
 3. Нажмите **OK** снова и удерживайте ее в течение 5 сек (если вы отпустите ее ранее, процедура прекратится);
 4. Отпустите кнопку **OK**, как только слово “dnl d” перестанет мигать;
- Все контрольные конфигурации блока управления (тип привода, рабочие параметры, пульта, модель привода и т.д.) сохранятся во внешнем устройстве памяти

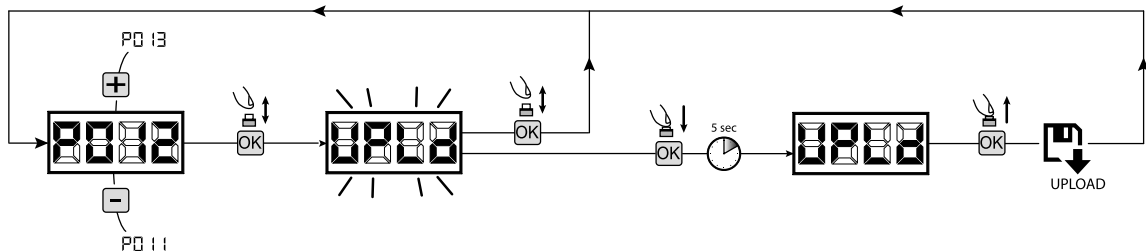
Внимание: Если во внешней памяти уже есть какие либо данные, то во время загрузки они будут перезаписаны.

5. По окончании операции на дисплее отобразится P011.



7.2 Загрузка данных с внешнего устройства памяти (ЗАГРУЗКА)

1. Прокрутите параметры клавишами **+** и **-**, пока не увидите P012;
 2. Нажмите клавишу **OK**, дисплей отобразит мигающее слово “lpl d”;
 3. Нажмите клавишу **OK** снова и удерживайте ее в течение 5 сек (если вы отпустите ее ранее, процедура прекратится);
 4. Отпустите кнопку **OK**, как только слово “lpl d” перестает мигать;
- Все конфигурации блока управления (тип привода, рабочие параметры, пульта, модель привода и т.д.), содержащиеся во внешнем запоминающем устройстве, загрузятся в подключенный блок управления;
5. По окончании операции на дисплее отображается P012.



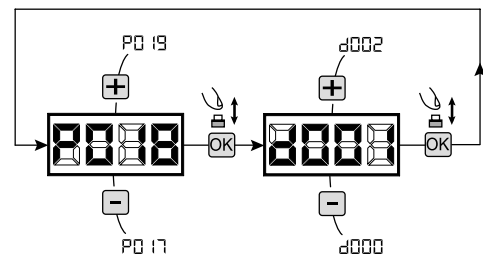
ВНИМАНИЕ Если вы не подключены к внешним источникам хранения данных или если соединительный кабель отключится во время передачи данных, дисплей отобразит **Err**, после чего параметры блока управления полностью сбросятся и на дисплее отобразится мигающее слово “TYPE”.

Для восстановления работы подстанции управления обратитесь к инструкциям MEMONET.

8 Настройка входов

В случае, если установка требует других и/или дополнительных команд по сравнению со стандартом, отображенным в электрических схемах, возможно настроить каждый вход для желаемого функционирования (напр. START, FOTO, STOP и т.д.).

1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-**, пока на дисплее не появится параметр, соответствующий желаемому входу:
 - P018=для ВХОДА 1;
 - P019=для ВХОДА 2;
2. Войдите в режим параметра (например P018), нажимая на кнопку **OK**;
3. Воздействуя на кнопки **+** и **-**, задайте значение, соответствующее желаемому функционированию (смотрите таблицу “Параметры настройки входов” на стр. 140);
4. Подтвердите выбор нажатием кнопки **OK** (на дисплее появится P018).
5. Выполните подсоединение к только что настроенному входу.



9 Программирование завершено

ВНИМАНИЕ По окончании процедуры программирования **переключите заново Jumper J4 до тех пор, пока на дисплее не появится символ “- - -”**, и закройте крышку электрической распределительной коробки. Теперь автоматическое управление находится в ожидании команд для нормальной работы.

9 СООБЩЕНИЯ, ОТОБРАЖАЕМЫЕ НА ДИСПЛЕЕ

Сообщения, отражающие рабочее состояние		
Сообщ.	Описание	
----	Ворота закрыты	
┌	Ворота открыты	
OPEN	Происходит открывание	
CLOS	Происходит закрывание	
SEEP	В пошаговом режиме плата управления ожидает дальнейших инструкций после команды начала.	
STOP	Сработал вход stop или было выявлено препятствие с длительностью ограниченного реверсирования (P055 > 0 или P056 > 0)	
RESP	Происходит перезагрузка позиции: плата управления была только что снова включена после прерывания подачи электропитания, либо ворота превысили максимальное допустимое количество (80) реверсов без достижения упора закрывания или максимальное допустимое количество (3) операций подряд устройства, защищающего от раздавливания. Таким образом, был запущен поиск в замедленном режиме точек конца хода при открывании сначала и в последующем при закрывании.	
СООБЩЕНИЯ ОБ ОШИБКАХ		
Сообщ.	Описание	Возможные решения
ErrP	Ошибка позиции: Процедура перезагрузки позиции не завершилась удачно. Плата управления ожидает дальнейших команд.	<ul style="list-style-type: none"> - Убедитесь в том, что не имеют место особые процессы трения и/или препятствия во время хода. - Подайте команду начала для запуска процедуры перезагрузки позиции; - Проверьте, чтобы манёвр завершился правильно, помогая в ручном режиме, если необходимо, ходу двери/дверей; - Отрегулируйте возможные заданные значения усилия и скорости приводов.
ErrE	Срабатывают или неисправны внешние фотозэлементы и/или предохранительные устройства.	Убедитесь в правильной работе всех установленных предохранительных устройств и/или фотозащитных устройств.
Err4	Возможная неисправность силового контура платы управления.	Отключите и подайте напряжение. Подайте команду начала, если сообщение повторяется, замените плату управления.
Err5	Приводы не выключаются: Привод/приводы превысили максимальное рабочее время (4 мин) работы без остановки.	<ul style="list-style-type: none"> - Подайте команду старт для запуска манёвра перезагрузки позиции; - Проверьте, чтобы манёвр завершился правильно.
Err6	Превышение времени определения препятствия: С помощью отключённого датчика, защищающего от раздавливания, было обнаружено присутствие препятствия, которое затрудняет движение двери в течение более, чем 10 секунд.	<ul style="list-style-type: none"> - Убедитесь в том, что не имеют место особые процессы трения и/или препятствия во время хода. - Подайте команду начала для запуска процедуры перезагрузки позиции; - Проверьте, чтобы манёвр завершился правильно.
Err7	Движение двигателей не обнаружено.	<ul style="list-style-type: none"> - Убедитесь в правильном подключении приводов и соответствующих энкодеров. - При повторении сообщения замените плату управления.
Err9	Связь с внешней картой памяти, (также NET_EXP) отсутствует / повреждена.	<ul style="list-style-type: none"> - Убедитесь, что соединительный кабель внешней карты памяти подключен правильно. - Если вы выполняете операцию передачи данных (загрузка / выгрузка), убедитесь, что она не прерывалась (например, не произошло отсоединение карты до конца операции). <p>Пожалуйста, обратите внимание: прерывание загрузки, влечет за собой полный сброс всех параметров блока управления.</p>

10 ИСПЫТАНИЕ ОБОРУДОВАНИЯ

Фаза ввода в эксплуатацию является важной для обеспечения максимальной безопасности оборудования и для соблюдения стандартов и положений, в частности, всех требований стандарта EN2445, который предусматривает испытательные методы для проверки систем автоматизации для ворот.

DEA System напоминает, что всякая операция монтажа, технического обслуживания, прочистки или ремонтные работы всего оборудования должны осуществляться исключительно квалифицированным персоналом, который должен взять на себя ответственность за проведение всех испытаний, требуемых в зависимости от присутствующего риска;

10.1 Испытание оборудования

Испытание является необходимой операцией для проверки правильного монтажа оборудования. **DEA System** сводит правильное испытание всей системы автоматики к 4 простым фазам:

- Убедитесь в строгом соблюдении инструкций, описанных в разделе “Сводная информация мерах предосторожности”;
- Выполните испытания открытия и закрытия ворот, убедившись, что движение соответствует предусмотренному. В этой связи рекомендуется выполнить несколько тестов, чтобы оценить скольжение ворот и возможные дефекты сборки или настройки;
- Убедитесь в том, что все предохранительные устройства, подсоединённые к оборудованию, функционируют правильно;
- Выполните измерение ударной силы в соответствии со стандартом EN12445 и отрегулируйте ударные силы в пределах, предусмотренных нормой EN12453.

ВНИМАНИЕ Использование запасных частей, не обозначенных производителем **DEA System**, и/или неправильная сборка могут создавать опасность для людей, животных и вещей, а также привести к неисправности изделия; всегда используйте только запасные части, рекомендованные **DEA System**, и тщательно следуйте всем указаниям сборочной инструкции.

10.2 Разблокировка и операция в ручном режиме

В случае обнаружения аномалий или простого отсутствия тока разблокируйте двигатель-редуктор (Рис. 9) и выполните перемещение створки ворот в ручном режиме.

Знание функционирования разблокировки является очень важным, поскольку в моменты чрезвычайной ситуации отсутствие своевременного воздействия на данное устройство может обусловить возникновение ситуаций опасности.

ВНИМАНИЕ DEA System гарантирует эффективность и безопасность выполнения операции в ручном режиме систем автоматики только в случае, если оборудование было правильно смонтировано и с использованием оригинальных принадлежностей.

11 ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБСЛУЖИВАНИЕ

Профилактическое техническое обслуживание и регулярный осмотр обеспечит длительный срок эксплуатации изделия. В случае возникновения неисправностей смотрите таблицу "Возможные неисправности и способы их устранения". Если указанные способы устранения неисправностей не приводят к их устранению свяжитесь с DEA System.

Тип операции	Периодичность*
Смазывание цепи и вращающихся штырей	раз в 6 месяцев
Контроль затягивания винтов	раз в 6 месяцев
Контроль натяжения цепи	раз в 6 месяцев

Возможные неисправности и способы их устранения


Неисправность	Возможные причины и способ устранения
При активации команд открытия или закрытия ворота не двигаются и электродвигатель механического оператора не начинает работать.	Оператор некорректно подключен к электропитанию; проверьте соединения, предохранители, состояние силовых кабелей и их возможную замену/ремонт. Если ворота не закрываются, проверьте также корректное функционирование фотоэлементов.
При активации команды открытия двигатель начинает работать, но ворота не двигаются.	Убедитесь в том, что разблокировка закрыта (см. Рис. 9). Убедитесь в том, что двигатель не работает в обратном направлении, это может быть вызвано реверсированной электропроводкой.
Во время движения механический оператор работает рывками, шумно, останавливается в середине хода или не начинает работать.	Ворота не передвигаются свободно; разблокируйте двигатель и устраните точки вращения. Мощность моторредуктора может быть недостаточной по сравнению с характеристиками ворот; проверьте выбор модели.

12 УТИЛИЗАЦИЯ ИЗДЕЛИЯ

Серия приводов ADVANCE оснащена материалами различных типов, некоторые из них могут быть переработаны (электрические кабели, пластик, алюминий и т.д.), некоторые должны утилизироваться (платы и электронные компоненты).

Необходимо выполнить следующие действия:

1. Отсоедините системы автоматики от электрической сети;
2. Отсоедините и приступайте к демонтажу всех подсоединённых принадлежностей. Выполните процедуру в порядке, обратном описанному в разделе "Настройка и монтаж";
3. Снимите электронные элементы;
4. Распределите различные материалы и приступайте к их утилизации в строгом соответствии с нормами, действующими в стране продажи оборудования.

 **ВНИМАНИЕ** Согласно директиве Евросоюза 2002/96/CE по утилизации электрического и электронного оборудования (RAEE) это электрическое устройство не подлежит утилизации вместе с бытовыми отходами. Пожалуйста, избавьтесь от этого продукта, передав его в соответствующий муниципальный пункт для возможной переработки.

ПРОЦЕДУРА		ВЫБРАННЫЕ ЗНАЧЕНИЯ
PAR.		
Р001	Позиционирование привода 1	
Р002	Позиционирование привода 2	
Р003	Настройка хода приводов	
Р004	Аннумирование параметров радиомодуля	
Р005	Запись в память данных передатчиков	
Р006	Поиск и удаление передатчиков	
Р007	Восстановление рабочих параметров	
Р008	Блокировка доступа к программированию	
Р009	Вход сети DE@NET (в настоящее время не используется)	
Р010	Восстановление конфигурации "/O" (входы / выходы)	
Р011	Скачивание данных на внешнее запоминающее устройство	
Р012	Загрузка данных с внешнего запоминающего устройства	
Р013	Визуализация состояния входов и счётчика манёвров	
Р014	Не используется	
Р015	Не используется	

ПРОЦЕДУРЫ ПРОГРАММИРОВАНИЯ

PAR.	ОПИСАНИЕ ПРОЦЕДУРА	ВЫБРАННЫЕ ЗНАЧЕНИЯ	ЗНАЧЕНИЯ ПО ЧИМЛУЧАНИЮ
			24V
Р016	Выбор типа входа Вход_3 / INPUT_3	<ul style="list-style-type: none"> • 000: IN3 type = свободный контакт • 001: IN3 type = постоянн. сопротивление 8к2 	000
Р017	Не используется	<ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (параметр не используется) • 001: START (старт) • 002: PED (для пешеходов) • 003: OPEN (самостоятельно открывается) • 004: CLOSE (самостоятельно закрывается) • 005: OPEN_PM (открывается присутств.человеком) • 006: CLOSE_PM (закрывается присутств.человеком) • 007: ELOCK_IN (выход 2 , конфигурируемый. Смотрите P062) • 008: PHOTO 1 (фотоэлемент 1) • 009: PHOTO 2 (фотоэлемент 2) • 010: SAFETY 1 (предохранительная кромка 1) • 011: STOP (стопорение) • 012: FCA1 (открытый конечн. выключатель Mot1) • 013: Недоступен • 014: FCC1 (закрытый конечн. выключатель Mot1) • 015: Недоступен • 016: SAFETY 2 (предохранительная кромка 2) • 017: Недоступен • 018: Недоступен • 019: AUX_IN (выход 1 , конфигурируемый. Смотрите P066) 	/
Р018	Выбор функционирования INPUT_1		IN1
Р019	Выбор функционирования INPUT_2		IN2
Р020	Не используется		/
Р021	Не используется		/
Р022	Не используется		/

ПАРАМЕТРЫ НАСТРОЙКИ ВХОДОВ

		24V	
ПАРАМЕТРЫ НАСТРОЙКИ ВХОДОВ	Р023	Присвоение CANALE 1 передатчиков	CH1
	Р024	Присвоение CANALE 2 передатчиков	CH2
	Р025	Присвоение CANALE 3 передатчиков	CH3
	Р026	Присвоение CANALE 4 передатчиков	CH4
ПАРАМЕТРЫ НАСТРОЙКИ ПРИВОДОВ	Р027	Выбор типа кодирования радиомодуля	000
	Р028	Выбор типа приводов	000
	Р029	Не используется	/
	Р030	Не используется	/
ПАРАМЕТРОВ ФУНКЦИОНИРОВАНИЯ	Р031	Настройка скорости приводов во время задержки при открывании	15%tot.....100%tot
	Р032	Настройка скорости приводов во время хода при открывании	15%tot.....100%tot
	Р033	Настройка скорости приводов во время хода при закрывании	15%tot.....100%tot
	Р034	Настройка скорости приводов во время задержки при закрывании	15%tot.....100%tot
	Р035	Настройка длительности задержки при открывании.	0%tot.....80%tot
	Р036	Настройка длительности задержки при закрывании.	0%tot.....80%tot
	Р037	Настройка усилия привода 1 при открывании (если = 100% чувствительность на препятствие исключается)	1%tot.....100%tot
	Р038	Настройка усилия привода 1 при закрывании (если = 100% чувствительность на препятствие исключается)	1%tot.....100%tot
	Р039	Не используется	/
	Р040	Не используется	/
	Р041	Настройка времени автоматического закрытия (если = 0 автоматическое закрытие отменяется)	0sec.....255sec
	Р042	Настройка времени автоматического закрывания для режима „пешеход“ (если = 0 автоматическое закрывание для режима „пешеход“ отменяется).	0sec.....255sec
	Р043	Настройка продолжительности хода привода для режима „пешеход“.	5%tot.....50%tot
	Р044	Настройка времени предварительного мелькания проблескового фонаря.	0sec.....10sec
	Р045	Не используется	/
	Р046	Не используется	/

		24V
Р0С1	Функция общего использования в кондиционере: отключение входов управления при открытии и закрытии и закрытии во время автоматического открывания и закрывания.	<ul style="list-style-type: none"> 000: отключен 001: подключен только при открытии 002: подключен только при автоматическом открытии и закрытии
Р0С2	Не используется	/
Р0С3	Выбор рабочей программы: реверсивная (во время манёвра управляющий импульс инвертирует ход приводов), пошаговая (во время манёвра управляющий импульс останавливает ход приводов. Последующий импульс снова запускает ход вращения привода в обратном направлении).	<ul style="list-style-type: none"> 000: "реверсивная" 001: "пошаговая"
Р0С4	Функционирование входа FOTO: если= 0 фотоэлемент функционирует при закрытии и при старте, когда ворота закрыты; Если= 1 фотоэлемент всегда функционирует; если= 2 фотоэлемент функционирует только при закрытии; когда данный вход активирован, функционирование входа FOTO вызывает: инверсию хода (во время закрывания), остановку хода (во время открывания), препятствует запуску (при закрытых воротах). Если= 3 - 4 - 5 функционирование является идентичным в соответствии со значениями 0 - 1 - 2, но с функцией "немедленное закрывание": в любом случае во время открывания и/или остановки после удаления возможного препятствия ворота закрываются автоматически после фиксированной по времени задержки, равной 2 секундам.	<ul style="list-style-type: none"> 000: фотоэлемент функционирует при закрывании и когда ворота закрыты 001: фотоэлемент всегда функционирует 002: фотоэлемент функционирует только при закрывании 003: как для 000, но с функцией "немедленное закрывание" 004: как для 001, но с функцией "немедленное закрывание" 005: как для 002, но с функцией "немедленное закрывание"
Р0С5	Выбор режима работы выхода для лампы предупреждения: Если >1 "местное освещение", то выход всегда ВКЛ при движении, ВЫКЛ при остановке движения после заданной задержки.	<ul style="list-style-type: none"> >001 : "местное освещение", задержка выключения (2сек.....255сек)
Р0С6	Не используется	/
Р0С7	Функция "Главный пуск": приводы ускоряются постепенно, пока не достигнут запрограммированной скорости, избегая резких рывков.	<ul style="list-style-type: none"> 000: "мягкий старт", выключен 001: "мягкий старт" включен
Р0С8	Настройка продолжительности реверсирования направления движения при обнаружении препятствия (определяется внутренним датчиком или с помощью активации входа safety): если = 0 выполняется полное реверсирование, если > 0 указывается продолжительность (в секундах) хода реверсирования после при обнаружении препятствия во время открывания.	001
Р0С9	Настройка продолжительности реверсирования направления движения при обнаружении препятствия (определяется внутренним датчиком или с помощью активации входа safety): если = 0 выполняется полное реверсирование, если > 0 указывается продолжительность (в секундах) хода реверсирования после обнаружения препятствия во время закрывания.	000
Р0С10	Облегчение передвижения в ручном режиме: если ≠ 0, после обнаружения упора при закрывании привод 1 выполняет очень короткое реверсирование, чтобы ослабить напряжение на нём самом, и облегчает передвижение ворот в ручном режиме. Заданное значение указывает на продолжительность реверсирования. Если = 0, то функция деактивирована.	000
Р0С11	Регулировка продолжительности последней части хода на закрытие, при которой действует другое усилие, которое задаётся в параметре Р0Б0 Указанное значение означает число оборотов ротора электропривода.	000
Р0С12	Регулирует продолжительность последней части хода на закрытие, во время которого любое препятствие считается механическим упором, который останавливает двигатель, не вызывая реверс. Указанное значение означает число оборотов ротора электропривода.	050
Р0С13	Регулирует усилие во время последней части хода на закрытие, продолжительность которого указывается в Р058.	030
Р0С14	Режим "энергосбережения": если =1, то после 10 сек бездействия плата управления выключает выходы 24В и дисплей, они включатся по первому приему команды (используйте данный параметр при питании от батарей и/или солнечных элементов).	050
Р0С15	Выбор рабочего режима OUTPUT_2: Если=0 выход "boost" для электропитания электродвигателя арт. 110; Если=1 выход мигающего неподвижного (для мигающих, оснащенных внутренним прерывистым контуром; Если=2 выход мигающий прерывистый; Если=3 немигающий индикатор открытых ворот" (выход всегда Вкл, когда ворота открыты, ВЫКЛ по окончании операции закрытия); Если=4 прерывистый индикатор открытых ворот" (прерывистый медленный выход во время открытия и быстрый во время закрытия, всегда ВКЛ с открытыми воротами, всегда ВЫКЛ только по окончании операции закрытия); Если=5 Подсветка" (выход ВКЛ во время каждого движения, ВЫКЛ, когда двигатель останавливается, после установленной задержки); Если=6 выход 24 для электродвигателя в реверсированном режиме; Если=8 выход для питания комплектоушек; Если=9 выход 24 В, управляемый со входа ELOCK_IN в импульсном режиме; Если=10 выход 24 В, управляемый со входа ELOCK_IN в импульсном режиме; Если=10 выход 24 В, управляемый со входа ELOCK_IN в установленном времени срабатывания (установленная величина указывает на выключение в секундах).	004
<p>Внимание: Если Р0Б2=8, функционирование выхода определяется функционированием, предусмотренным в параметрах Р0Б1 (Энергосбережение) и Р071 (Автотест устройств безопасности).</p>		

ПАРАМЕТРОВ ФУНКЦИОНИРОВАНИЯ

		24V	
Р0Б3	Не используется		/
Р0Б4	Мультипликатор со счётчиком манёвров: умножает количество манёвров, затем итоги счётчика манёвров обновляются. Для визуализации значения смотрите параграф "Визуализация состояния входов и счётчика манёвров".	<ul style="list-style-type: none"> • 000: "x100 • 001: "x1000 • 002: "x10000 • 003: "x100000 	001
Р0Б5	Эксплуатация счётчика манёвров: есм=0, обнуляет счётчик и деактивирует запрос на проведение технических работ, есм > 0, указывает количество манёвров (x500), которые необходимо выполнить до того, как блок управления подаст мигающий световой сигнал с 4 дополнительными секундами, чтобы сообщить о необходимости проведения обслуживания. Например: Есм Р0Б5 =0Б0. количество манёвров=50x500=25000 Внимание: Прежде чем установить новое значение на счётчике манёвров до выполнения обслуживания, необходимо выполнить его перезагрузку, установив Р0Б5=0, и только затем Р0Б5="новое значение".	<ul style="list-style-type: none"> • 000: "Запрос на проведение обслуживания деактивирован • >000: "Количество манёвров (x500) для запроса проведения обслуживания (1.....255) 	000
Р0Б6	Выбор рабочего режима OUTPUT_1: Есм=1 выход мигающий неподвижный (для мигающих, оснащенных внутренним прерывистым контуром; Есм=2 выход мигающий прерывистый; Есм=3 немигающий индикатор открытых ворот" (выход всегда Вкл. когда ворота открыты, ВЫКЛ по окончании операции закрытия); Есм=4 прерывистый индикатор открытых ворот" (прерывистый медленный выход во время открытия и быстрый во время закрытия, всегда ВКЛ с открытыми воротами, всегда ВЫКЛ только по окончании операции закрытия); Есм=5 Подсветка" (выход ВКЛ во время каждого движения, ВЫКЛ, когда двигатель останавливается, после установленной задержки); Есм=6 выход 24 В для электрозамка в постоянном режиме; Есм=7 выход 24 В для электрозамка в реверсивном режиме; Есм=8 выход для питания комплектующих; Есм=9 выход 24 В, управляемый со входа AUX_IN в импульсном режиме; Есм=10 выход 24 В, управляемый со входа AUX_IN в бистабильном режиме; Есм>10 выход 24 В, управляемый со входа AUX_IN с установленным временем срабатывания (установленная величина указывает на выключение в секундах). Внимание: Есм Р0Б6=8, функционирование выхода определяется функционированием, предусмотренным в параметрах Р0Б1 (Энергосбережение) и Р071 (Автотест устройств безопасности).	<ul style="list-style-type: none"> • 001: "выход мигающий неподвижный • 002: "выход мигающий прерывистый • 003: "немигающий индикатор открытых ворот • 004: "прерывистый индикатор открытых ворот • 005: "Подсветка (Задержка выключения может быть установлено от Р052) • 006: "выход 24В === для электрозамка в постоянном режиме макс 5 Вт • 007: "выход 24В === для электрозамка в реверсивном режиме макс 5 Вт • 008: "выход 24В === для питания комплектующих макс 5 Вт • 009: "выход 24В === в импульсном режиме макс 5 Вт • 010: "выход 24В === в бистабильном режиме макс 5 Вт • >010: "выход 24В === с временной задержкой макс 5 Вт (11sec.....255sec) 	002
Р0Б7	Эксплуатация входов SFT: есм = 0 устройство безопасности всегда включено, есм = 1 устройство безопасности включено только в момент закрытия, есм = 2 устройство безопасности работает только при открытии и перед началом любого движения, есм = 3 устройство безопасности работает только при открытии, есм = 4 устройство безопасности работает только при открытии и перед началом любого движения. При срабатывании встроенного датчика обнаружения препятствий, а также при активации входов SFT1 и SFT2 происходит полное или частичное реверсирование движения, так как настроено в Р055 (продолжительность реверса при открытии) и Р056 (продолжительность реверса при закрытии).	<ul style="list-style-type: none"> • 000: Устройство безопасности всегда включено • 001: Устройство безопасности включено только в момент закрытия • 002: Устройство безопасности работает только при открытии и перед началом любого движения • 003: Устройство безопасности работает только при открытии • 004: Устройство безопасности работает только при открытии и перед началом любого движения 	001
Р0Б8	Не используется		/
Р0Б9	Не используется		/
Р0Б0	Регулировка длительности ускорения Внимание: есм плавный пуск активен, ускорение отключается независимо от значения Р070.	<ul style="list-style-type: none"> • 000: ускорение отключено (привод ускоряется рывком, максимально быстро, до рабочей скорости) • 00X: регулирует продолжительность ускорения на 1.5 сек (X * 6 мс) (1.....255) 	008
Р0Б1	Самотестирование предохранительных устройств: есм = 0, то выход 24В постоянного тока с самотестированием отключены; есм = 1, то выход 24В постоянного тока для питания самотестируемых предохранительных устройств активно (проверка проводится перед каждым маневром). Внимание: для того, чтобы работать в режиме самотестирования, все устройства должны быть подключены к конфигурируемый выходу 24В (6-7 для OUTPUT_1) (13-14 для OUTPUT_2) с Р062 и/или Р066 = 8, и быть настроены до обучения хода двигателя (Р003).	<ul style="list-style-type: none"> • 000: обычный выход питания (самотестирование предохранительных устройств отключено) • 001: самотестирование предохранительных устройств включено 	000
Р0Б2	Не используется		/
Р0Б3	Не используется		/
Р0Б4	Не используется		/
Р0Б5	Не используется		/

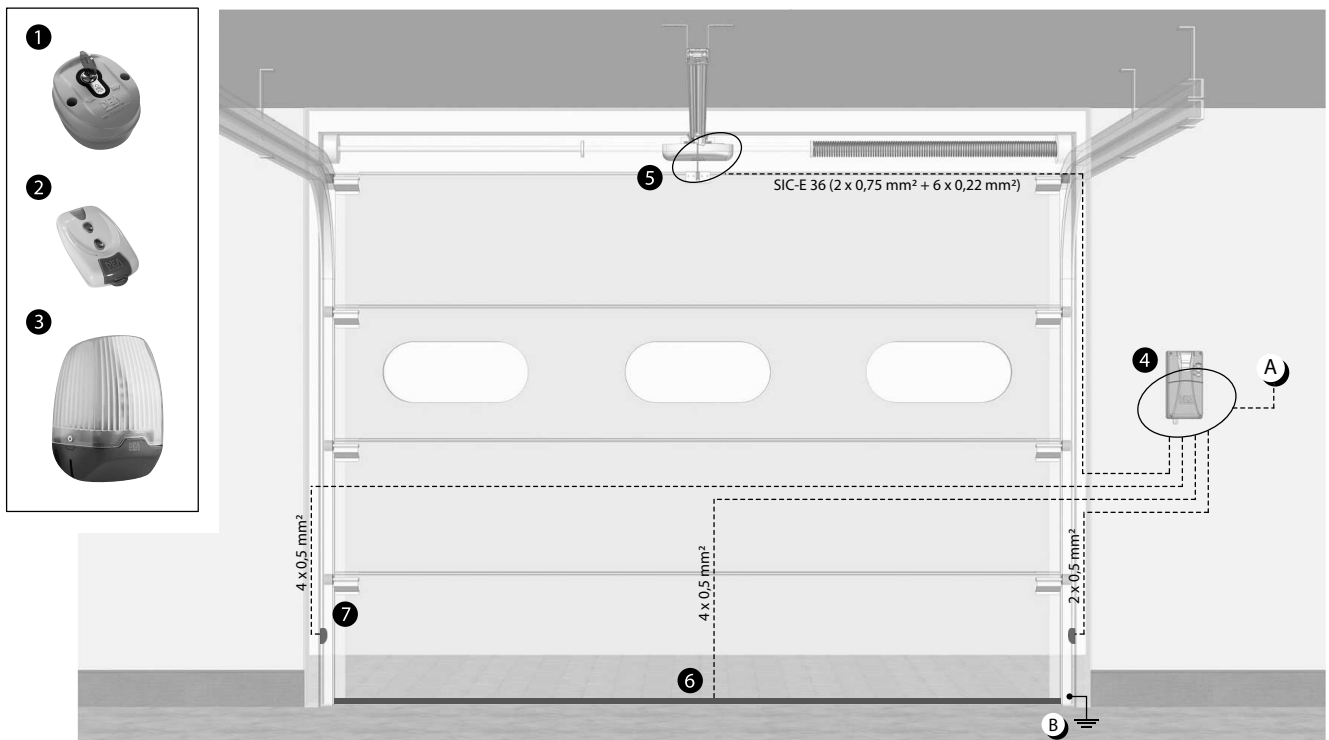
ПАРАМЕТРОВ ФУНКЦИОНИРОВАНИЯ

Esempio di installazione tipica - Example of typical installation - Exemple d'installation typique - Installationsbeispiel - Ejemplo de instalación típica - Exemplo de instalação típica - Przykład standardowego systemu automatyzacji - Пример типового монтажа

DEA System fornisce queste indicazioni che si possono ritenere valide per un impianto tipo ma che non possono essere complete. Per ogni automatismo, infatti, l'installatore deve valutare attentamente le reali condizioni del posto ed i requisiti dell'installazione in termini di prestazioni e di sicurezza; sarà in base a queste considerazioni che redigerà l'analisi dei rischi e progetterà nel dettaglio l'automatismo. - **DEA** System provides the following instructions which are valid for a typical system but obviously not complete for every system. For each automatism the installer must carefully evaluate the real conditions existing at the site. The installation requisites in terms of both performance and safety must be based upon such considerations, which will also form the basis for the risk analysis and the detailed design of the automatism. - **DEA** System fournit ces indications que vous pouvez considérer comme valables pour une installation-type, même si elles ne peuvent pas être complètes. En effet, pour chaque automatisaion, l'installateur doit évaluer attentivement les conditions réelles du site et les pré-requis de l'installation au point de vue performances et sécurité ; c'est sur la base de ces considérations qu'il rédigera l'analyse des risques et qu'il concevra l'automatisation d'une manière détaillée. - Diese Angaben von **DEA** System können als gültig für eine Standardanlage angesehen werden, können aber nicht erschöpfend sein. So muss der Installationsfachmann für jedes Automatiksystem sorgfältig die Voraussetzungen des Installationsortes sowie die Leistungs- und Sicherheitsanforderungen an die Installation abwägen; aufgrund dieser Überlegungen muss er die Risikobewertung erstellen und genau das Automatiksystem entwickeln. - **DEA**

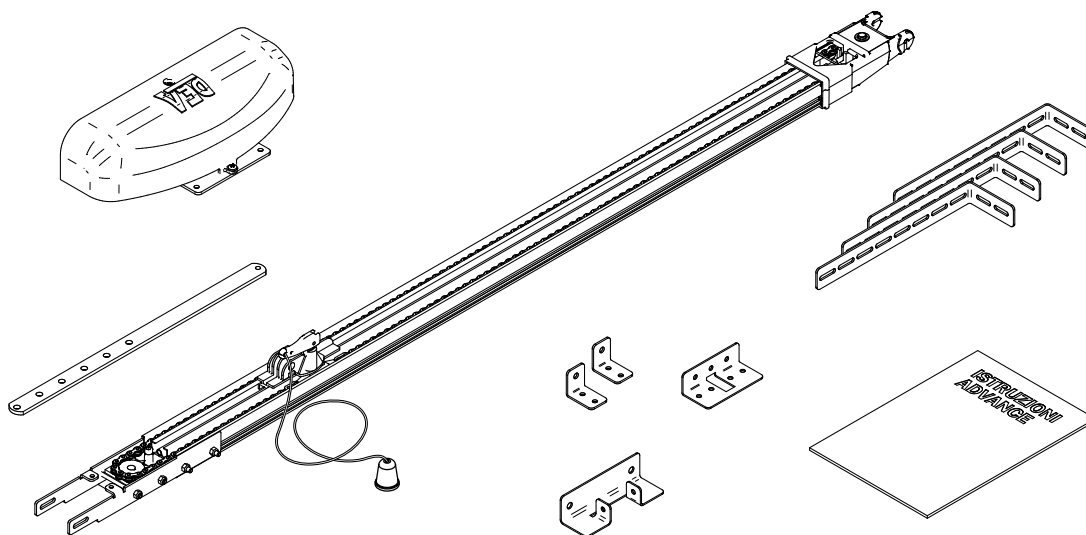
System facilita estas indicaciones que pueden considerarse válidas para una instalación tipo pero que no pueden considerarse completas. El instalador, en efecto, tiene que evaluar atentamente para cada automatismo las reales condiciones del sitio y los requisitos de la instalación por lo que se refiere a prestaciones y seguridad; en función de estas consideraciones redactará el análisis de riesgos y efectuará el proyecto detallado del automatismo. - **DEA** System fornece estas indicações que podem ser consideradas válidas para o equipamento padrão, mas que podem não ser completas. Para cada automatismo praticamente o técnico de instalação deverá avaliar com atenção as condições reais do sítio e os requisitos da instalação em termos de performance e de segurança; será em função destas considerações que realizará uma análise dos riscos e projectará. - **DEA** System dostarcza wskazówek, do wykorzystania w typowej instalacji ale nie będą one nigdy kompletne. Dla każdego typu automatyki, instalator musi sam oszacować realne warunki miejsca montaży i wymogi instalacyjne mając na uwadze przepisy dotyczące bezpieczeństwa. Na podstawie zebranych informacji będzie w stanie przeanalizować zagrożenia mogące wystąpić i zaprojektować w szczególności automatyzację. - **DEA** System предлагает рекомендации, которые действительны для типовой системы, но, очевидно, не обязательны для каждой конкретной установки. Для каждого конкретного случая установщик должен тщательно оценить реальные условия. Устройства для установки оцениваются с точки зрения производительности и безопасности, которые необходимы для анализа рисков и детального проектирования системы автоматизации.

Pos.	Descrizione - Description - Description - Beschreibung - Descripción - Descrição - Opis - Описание
1	Selettore a chiave antiscasso KYO - Anti lock-picking key switch KYO - Sélecteur à clé anti-intrusion KYO - Einbruchfester Schlüsselschalter KYO - Selector a llave antisabotaje KYO - Interruptor de chave burglar KYO - Przełącznik kluczowy wandaloodporny KYO - Замковый выключатель KYO
2	Radiocomando - Remote-control - Radiocommande - Funksteuerung - Radiocomando - Comando via rádio - Nadajnik - Пульс ДУ
3	Lampeggiante Lumy - Lumy flashing light - Clignotant Lumy - Blinker Lumy - Lámpara dest.Lumy - Intermitente Lumy - Lampa Ostrzegawcza Lumy - Сигнальная лампа
4	NET724N/C
5	ADVANCE
6	Safety edge - Bord sensible - Berührungssensible Schaltleiste - Borde sensible - Dispositivo sensível de protecção - Listwa bezpieczeństwa - Ребро безопасности
7	Fotocellule 104 Lux - 104 Lux photocells - Photocellules 104 Lux - Fozozellen 104 Lux - Fotocélulas 104 Lux - Fotocélulas 104 Lux - Fotokomórki 104 Lux - 104 Lux фотозлементы

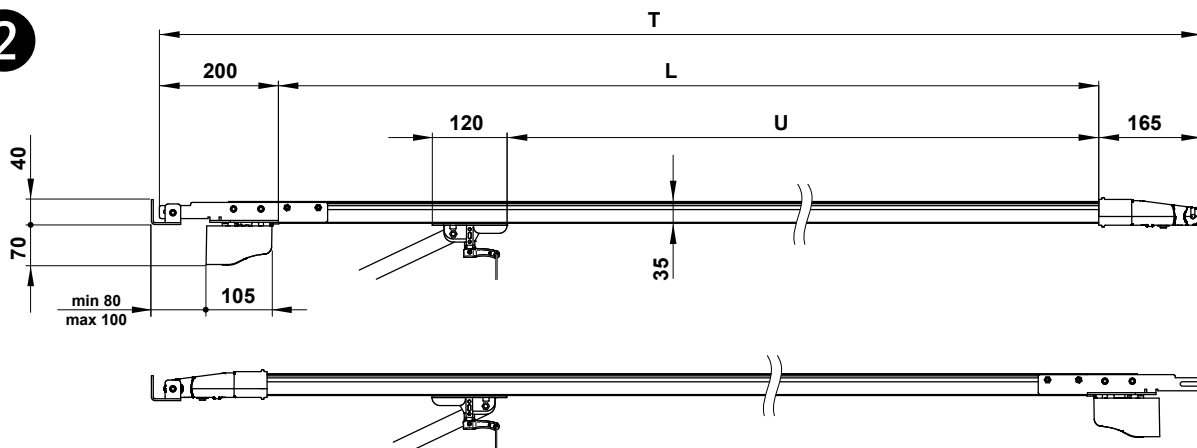


- A)** Collegarsi alla rete 230 V ± 10% 50-60 Hz tramite un interruttore onnipolare o altro dispositivo che assicuri la onnipolare disinserzione della rete, con una distanza di apertura dei contatti ≥ 3 mm - Make the 230V ± 10% 50-60 Hz mains connection using an omnipolar switch or any other device that guarantees the omnipolar disconnection of the mains network with a contact opening distance of 3 mm - Connectez-vous au réseau 230 V ± 10% 50-60 Hz au moyen d'un interrupteur omnipolaire ou d'un autre dispositif qui assure le débranchement omnipolaire du réseau, avec un écartement des contacts égal à 3 mm. - Den Anschluss an das 230 V ± 10% 50-60 Hz Netz mit einem Allpolschalter oder einer anderen Vorrichtung vornehmen, durch die eine allpolige Netzunterbrechung bei einem Öffnungsabstand der Kontakte von ≥ 3 mm gewährleistet wird. - Efectuar la conexión a una línea eléctrica 230 V ± 10% 50-60 Hz a través de un interruptor onnipolar u otro dispositivo que asegure la onnipolar desconexión de la línea, con 3 mm de distancia de abertura de los contactos. - Ligue na rede de 230 V. ± 10% 50-60 Hz mediante um interruptor onnipolar ou outro dispositivo que assegure que se desliga de maneira onnipolar da rede, com abertura dos contactos de pelo menos 3 mm. de distância - Podłączyć się do sieci 230 V ± 10% 50-60 Hz poprzez przełącznik jednobiegunowy lub inne urządzenie które zapewni brak zakłóceń w sieci, przy odległości między stykami ≥ 3 mm. - Подключайтесь к сети 230V ± 10% 50-60 Гц с помощью многополюсного выключателя или используйте любое другое устройство, которое гарантирует многополюсное отключение питающей сети с расстоянием между контактами от ≥ 3 мм и больше.
- B)** Collegare a terra tutte le masse metalliche - All metal parts must be grounded - Connectez toutes les masses métalliques à la terre - Alle Metallteile erden - Conectar con la tierra todas las masas metálicas - Realize ligação à terra de todas as massas metálicas - Uziemić wszystkie elementy metalowe. - Все металлические части должны быть заземлены.

1

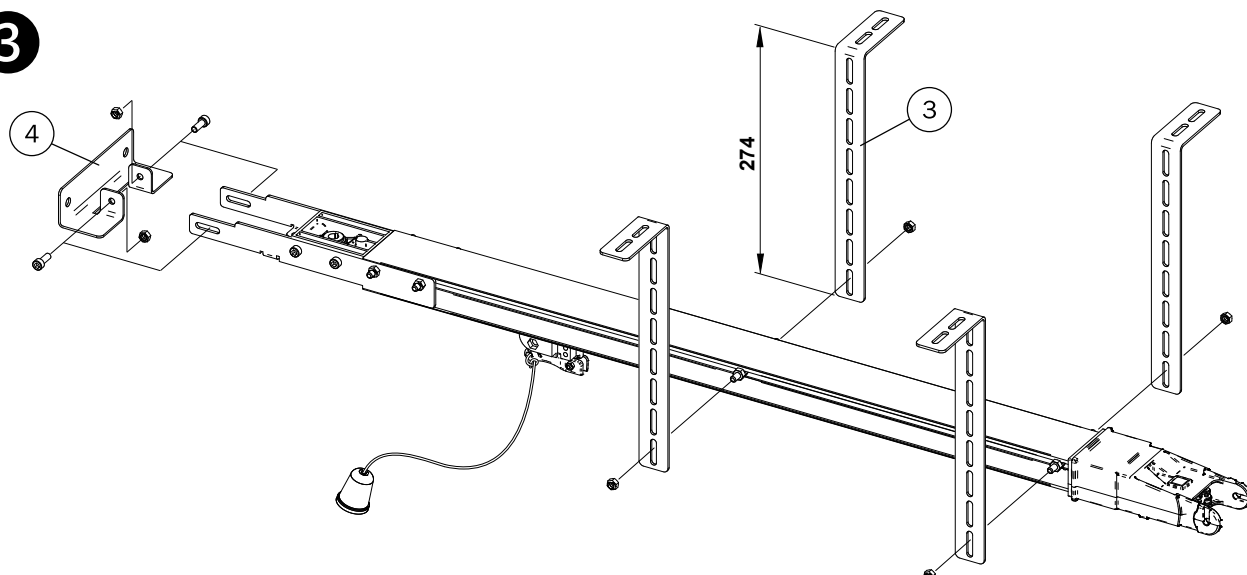


2

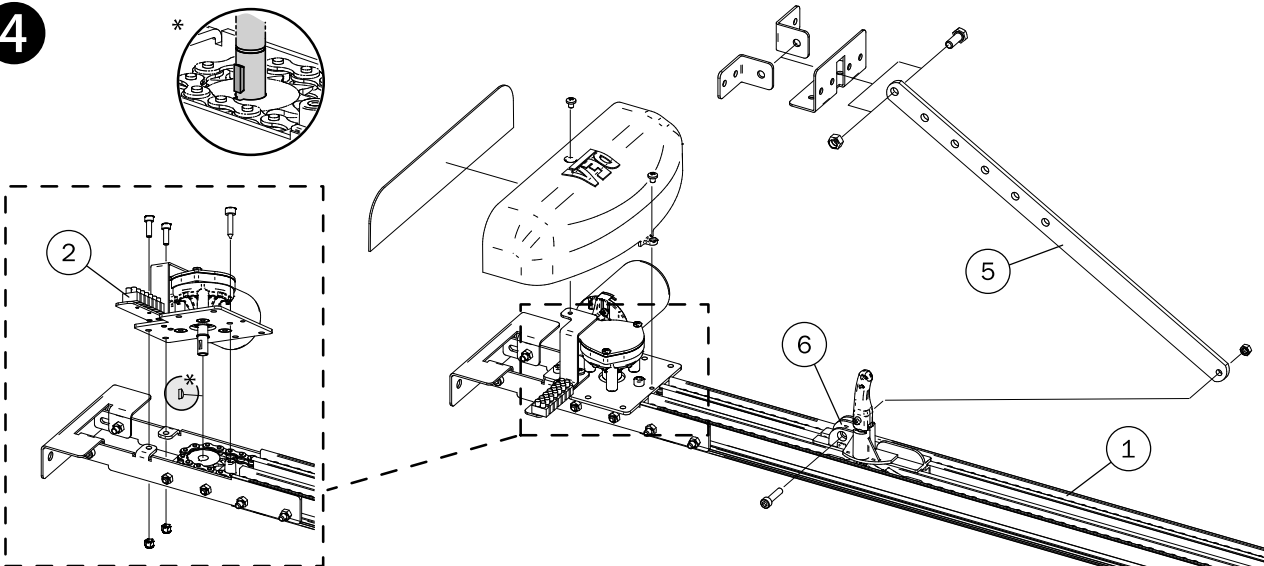


Art.	L	U	T
636060	3000 mm	2620 mm	3320 mm

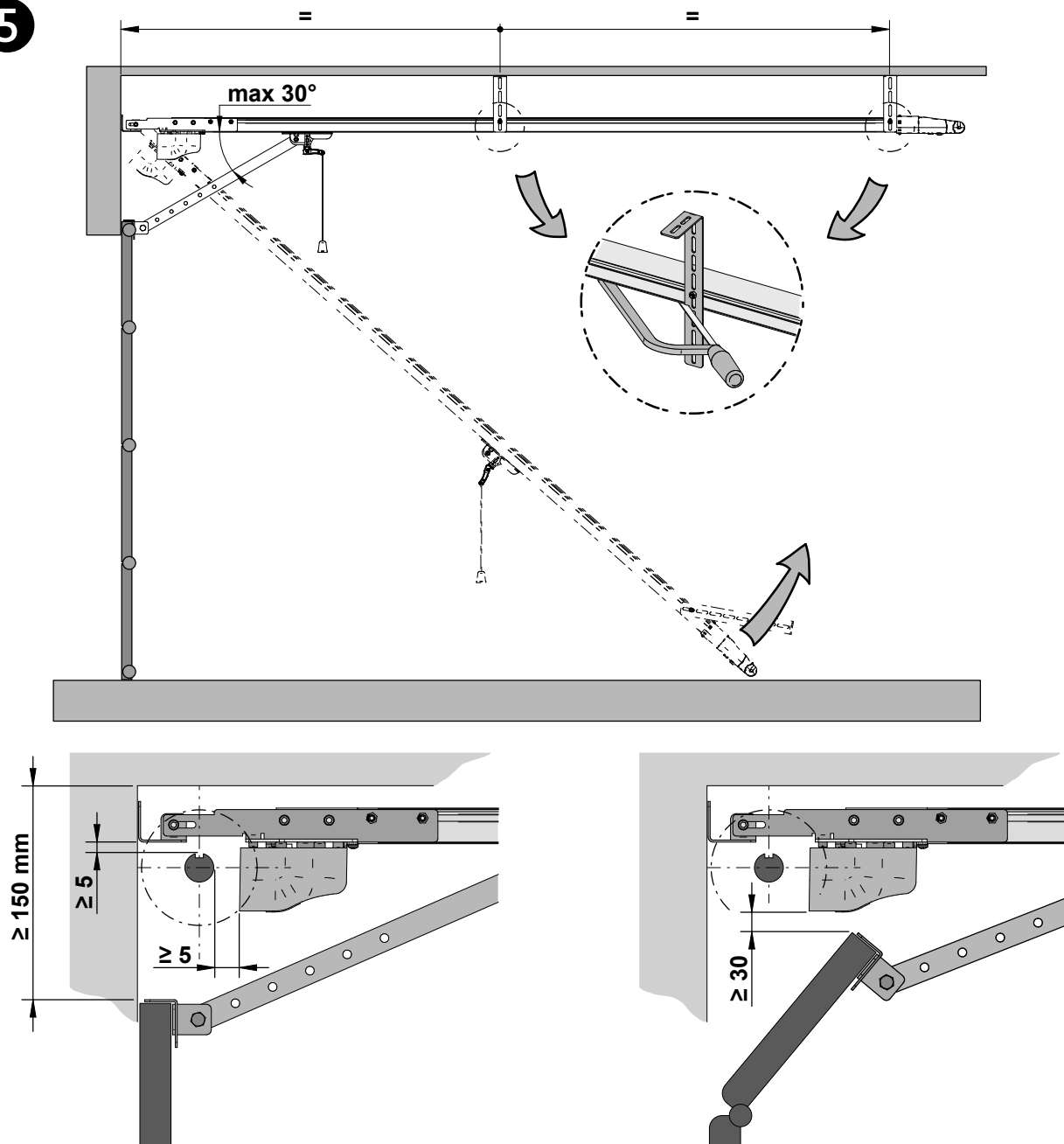
3



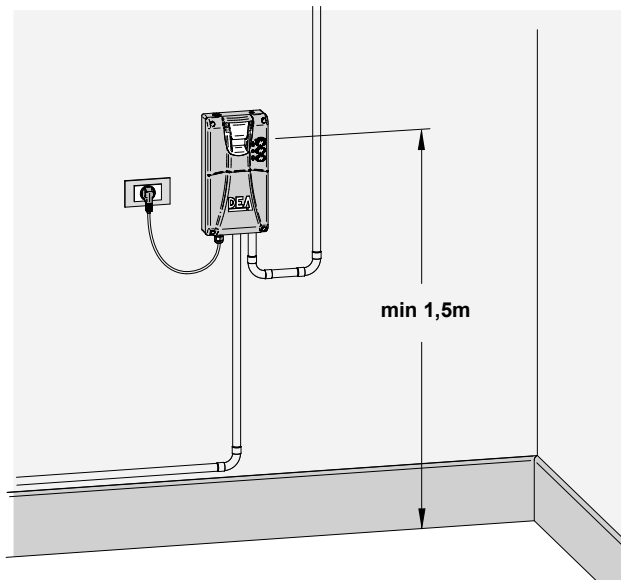
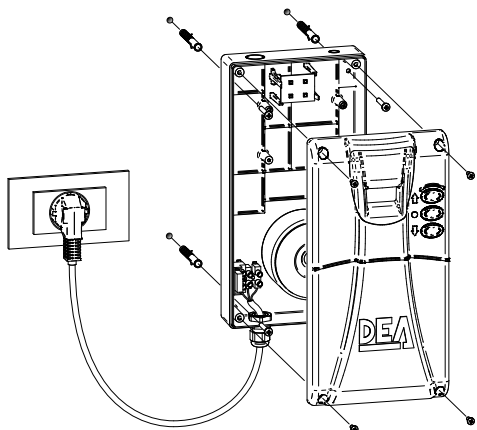
4



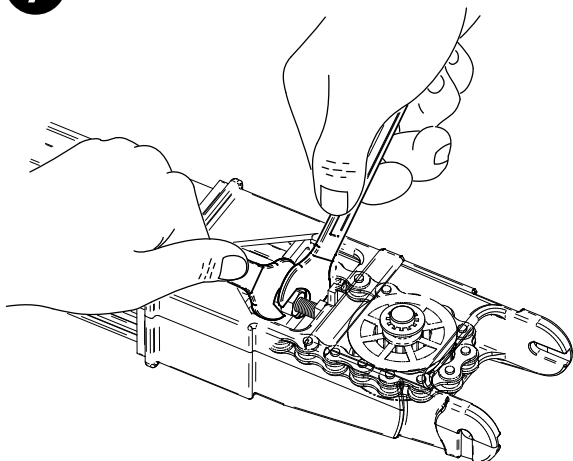
5



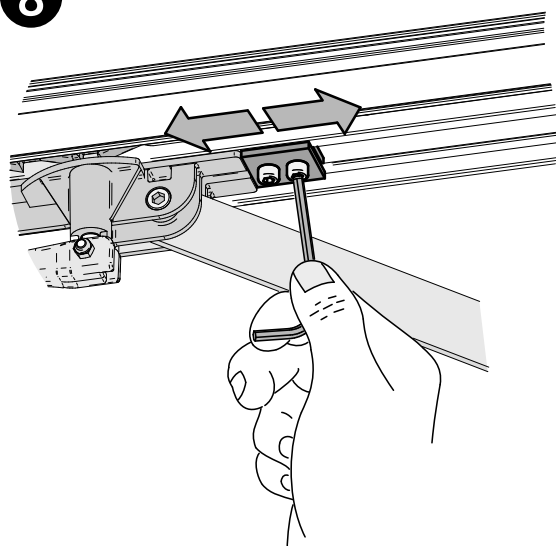
6



7



8



9

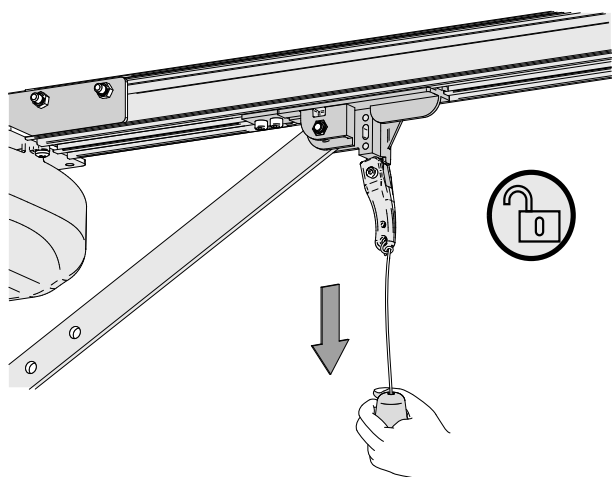
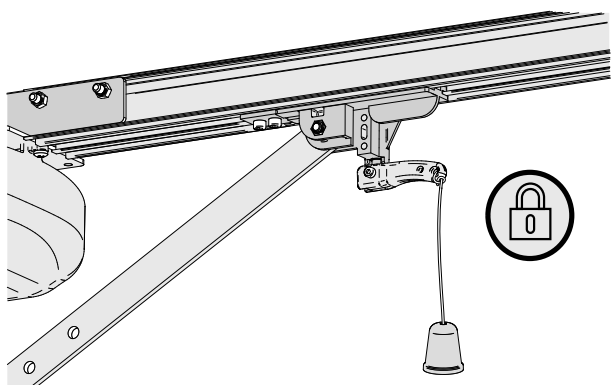














Tabella "ACCESSORI PRODOTTO", Table "PRODUCT ACCESSORIES", Tableau "ACCESSOIRES PRODUITS", Tabelle „PRODUKTZUBEHÖR“, Tabla "ACCESORIOS PRODUCTO", Tabela "ACESSÓRIOS DO PRODUTO", Tabela "AKCESORIA DODATKOWE", Таблица "АКСЕССУАРЫ ИЗДЕЛИЯ".

Article Code	Descrizione, Description, Description, Beschreibung, Descripción, Descrição, Opis	
721B 639320		Sblocco base, <i>Basic release</i> , Déblocage base, <i>Bowdenzug Standard</i> , Desbloqueo base, <i>Desbloqueio base</i> , Odblokowanie podstawy, <i>Базовая разблокировка</i>
721C 639330		Leva speciale per sblocco serrature meccaniche, <i>Special lever for mechanical locking release</i> , Levier spécial de déblocage des serrures mécaniques, <i>Spezialhebel zur Entriegelung von seitlichen Schliesszylinder</i> , Palanca especial para desbloqueo cerraduras mecánicas, <i>Alavanca especial para desbloquear fechaduras mecánicas</i> , Specjalna dźwignia dla odblokowania zamków mechanicznych, <i>Специальный рычаг для разблокировки механических замков</i>
721M 639311		Maniglia sblocco per sezionali, <i>Release handle for sectional doors</i> , Manette de déblocage pour portes sectionnelles, <i>Entriegelungsgriff für Federschwingtore</i> , Manija de desbloqueo para seccionales, <i>Manilha desbloqueio para seccionadas</i> , Uchwyt odblokowania dla bram segmentowych, <i>Ручка разблокировки секционных ворот</i>
722 639340		Braccio curvo per porte basculanti debordanti a contrappesi, <i>Curved arm for up-and-over hinged doors with counter-weight</i> , Bras courbe pour portes basculantes en saillie à contrepoids, <i>Kurvenarm für Gegengewichtsgaragentore</i> , Brazo curvo para puertas basculantes debordantes de contrapesos, <i>Braço curvo para portas basculantes de contrapesos</i> , Ramię krzywe do bramy z przeciwważą, <i>Изогнутый кронштейн для поворотных выступающих ворот с противовесами</i>
723 639350		Adattatore braccio per porte sezionali, <i>Arm adapter for sectional doors</i> , Adaptateur de bras pour portes sectionnelles, <i>Schubstangen-Verlängerung für Sektionaltore</i> , Adaptador brazo para puertas seccionales, <i>Adaptador braço para portas seccionadas</i> , Adapter ramienia dla bram segmentowych, <i>Переходник кронштейна для секционных ворот</i>
761C 639371		Dispositivo di sblocco a filo con serratura copriforo, <i>Release device flush with hole cover lock</i> , Dispositif de déblocage coplanaire avec la serrure cache-trou, <i>Bowdenzug mit Schloss für Lochabdeckung</i> , Dispositivo de desbloqueo a nivel con cerradura cubreorificio, <i>Dispositivo de desbloqueio com cabo com fechadura tampa de furo</i> , Urządzenie odblokowania z zamkiem zakrywającym otwór, <i>Устройство разблокировки на одном уровне с замком с закрытой замочной скважиной</i>
762C 639372		Dispositivo di sblocco a filo con serratura, <i>Release device flush with lock</i> , Dispositif de déblocage coplanaire avec la serrure, <i>Entriegelungsgriff für Sektionaltore mit Bowdenzug</i> , Dispositivo de desbloqueo a nivel con cerradura, <i>Dispositivo de desbloqueio com cabo com fechadura</i> , Urządzenie odblokowania z zamkiem, <i>Устройство разблокировки на одном уровне с замком</i>
MICRO 639520		Microinterruttore salva-molla, <i>Spring-guard micro switch</i> , Microrupteur économie de ressort, <i>Federbruch-Mikroschalter</i> , Microinterruptor salva-muelle, <i>Microinterruptor salva-mola</i> , Mikrowyłącznik chroniący sprężynę, <i>Микровыключатель предохранителя пружины</i>
SR 639510		Sblocco a 2 funi, <i>2-rope release</i> , Déblocage à 2 câbles, <i>2-Seil-Entriegelung</i> , Desbloqueo de 2 cables, <i>Desbloqueio com 2 cabos</i> , Odblokowanie na 2 linki, <i>Разблокировка из 2-х тросов</i>

<p>240E 179006</p>		<p>Antenna supplementare per ADVANCE, <i>Additional antenna for ADVANCE</i>, Antenne supplémentaire pour ADVANCE, <i>Zusatzantenne für ADVANCE</i>, Antena suplementaria para ADVANCE, <i>Antena suplementare para ADVANCE</i>, <i>Dodatkowa antena dla ADVANCE</i>, <i>Дополнительная антенна для ADVANCE</i></p>	
<p>AL15 636070</p>		<p>1,5 m + 1,5 m</p>	<p>ALUMINIUM</p> <p>Gruppo binario (2 pezzi), <i>Track unit (2 pieces)</i>, Groupe rail (2 éléments), <i>Deckenschiene (geteilt)</i>, Grupo carril (2 piezas), <i>Conjunto calha (2 peças)</i>, Zespół szyn (2 elementy), Узел рельса (2 отрезка)</p> <p>Gruppo binario preassemblato (pezzo unico), <i>Track unit pre-assembled (unique piece)</i>, Groupe rail préassemblé (élément unique), <i>Vormontierte Deckenschiene vormontiert (ungeteilt)</i>, Grupo carril preensamblaje (pieza única), <i>Conjunto calha pré-montado (peça única)</i>, Zespół szyn zmontowanych wstępnie (jeden element), Узел рейки скольжения собранный предварительно (единый отрезок)</p> <p>Prolunga binario e catena, <i>Track unit and chain</i>, Rallonge de raillet chaîne, <i>Verlängerung Deckenschiene mit Kette</i>, Extensión carril y cadena, <i>Extensão calha e corrente</i>, Przedłużacz szyny i łańcucha, Удлинитель рейки скольжения и цепь</p>
<p>AL30 636071</p>		<p>3 m</p>	
<p>AL36 636072</p>		<p>3,6 m</p>	
<p>AL10 636073</p>		<p>1 m</p>	
<p>AS15 636080</p>		<p>1,6 m + 1,6 m</p>	<p>STEEL</p> <p>Gruppo binario (2 pezzi), <i>Track unit (2 pieces)</i>, Groupe rail (2 éléments), <i>Deckenschiene (geteilt)</i>, Grupo carril (2 piezas), <i>Conjunto calha (2 peças)</i>, Zespół szyn (2 elementy), Узел рельса (2 отрезка)</p> <p>Gruppo binario preassemblato (pezzo unico), <i>Track unit pre-assembled (unique piece)</i>, Groupe rail préassemblé (élément unique), <i>Vormontierte Deckenschiene vormontiert (ungeteilt)</i>, Grupo carril preensamblaje (pieza única), <i>Conjunto calha pré-montado (peça única)</i>, Zespół szyn zmontowanych wstępnie (jeden element), Узел рейки скольжения собранный предварительно (единый отрезок)</p> <p>Prolunga binario e catena, <i>Track unit and chain</i>, Rallonge de raillet chaîne, <i>Verlängerung Deckenschiene mit Kette</i>, Extensión carril y cadena, <i>Extensão calha e corrente</i>, Przedłużacz szyny i łańcucha, Удлинитель рейки скольжения и цепь</p>
<p>AS30 636081</p>		<p>3,2 m</p>	
<p>AS36 636082</p>		<p>3,6 m</p>	
<p>AS10 636083</p>		<p>1 m</p>	

ISTRUZIONI PER L'UTENTE FINALE

Questa guida è espressamente realizzata per gli utenti dell'automatismo; l'installatore ha il compito di consegnarla ed illustrarla ad un responsabile dell'impianto il quale si preoccuperà dell'informazione a tutti gli altri utenti. E' importante che queste istruzioni siano conservate e rese facilmente disponibili.

Una buona manutenzione preventiva ed una regolare ispezione al prodotto ne assicurano una lunga durata. Contattare regolarmente l'installatore per la manutenzione programmata ed in caso di guasto.

REGOLE DI SICUREZZA

1. Durante il funzionamento dell'automatismo rimanere sempre ad una adeguata distanza di sicurezza e non toccare alcun elemento.
2. Non permettere a persone le cui capacità fisiche, sensoriali o mentali siano ridotte di maneggiare i sistemi di controllo. Impedire ai bambini di giocare nelle immediate vicinanze dell'automatismo.
3. Eseguire i controlli e le ispezioni previste nel programma di manutenzione; nel caso di funzionamento anormale non utilizzare l'automatismo.
4. Non smontare parti! Le operazioni di manutenzione e riparazione devono essere eseguite da personale qualificato
5. Può accadere che l'operazione di sblocco si debba realizzare in situazioni di emergenza! Istruire bene tutti gli utenti sul funzionamento dello sblocco e sull'ubicazione delle chiavi di sblocco.

SBLOCCO DI ADVANCE

Tutti i modelli di ADVANCE sono dotati di un dispositivo di sblocco che si attiva tirando verso il basso la maniglia indicata in Fig. 9; a questo punto la porta, in assenza di altri impedimenti, è libera nei suoi movimenti. Per ripristinare la condizione di lavoro del motore, riportare la maniglia verso l'alto e **movimentare manualmente la porta fino a ribloccare il pattino di sblocco.**

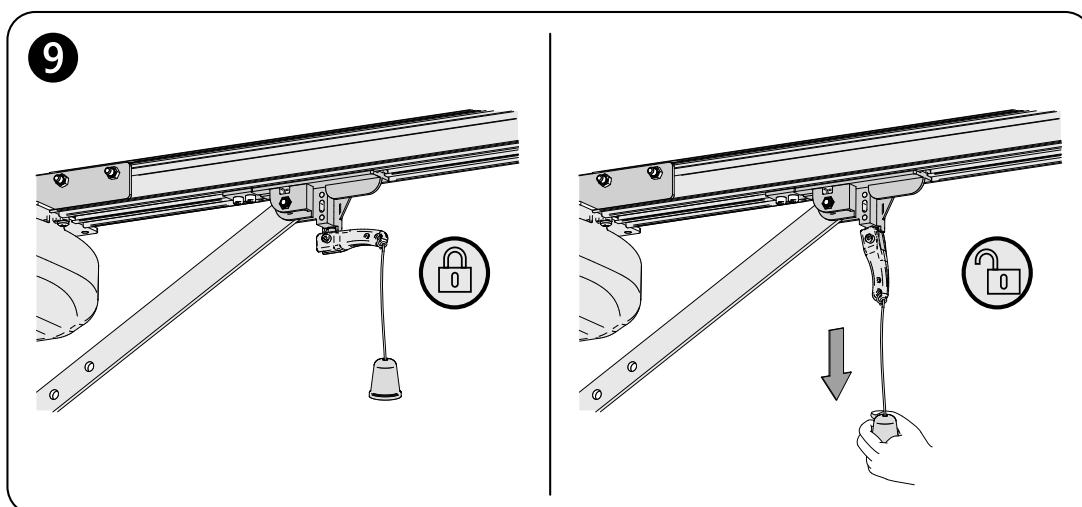
ATTENZIONE: Durante l'operazione di sblocco la porta può presentare movimenti incontrollati: prestare la massima attenzione al fine di evitare ogni possibile rischio.

PULIZIA ED ISPEZIONI

L'unica operazione che l'utente può e che deve fare è quella di rimuovere ogni impedimento al movimento della porta o dell'operatore ADVANCE. Attenzione! Operare sempre in mancanza di tensione!

CONDIZIONI DI GARANZIA

La garanzia sui nostri prodotti è di 36 mesi dalla data di installazione. La garanzia è limitata esclusivamente alla riparazione o sostituzione gratuita dei pezzi riconosciuti difettosi. La garanzia non è valida se i prodotti sono stati manomessi, modificati, installati in modo non corretto o privi di etichetta di identificazione con codice e data di produzione.



INSTRUCTIONS FOR THE FINAL USER

This guide has been prepared for the final users of the automatism; the installer is required to deliver this guide and illustrate its contents to the person in charge of the system. The latter must then provide similar instruction to all the other users. These instructions must be carefully conserved and easily available for consultation when required.

Good preventive maintenance and frequent inspection ensures the long working life of the product. Contact the installer regularly for routine maintenance and in event of anomaly.

SAFETY RULES

1. Always keep a safe distance from the automatism during operation and never touch any moving part.
2. Prevent children from playing near the automatism.
3. Perform the control and inspection operations prescribed in the maintenance schedule and immediately stop using the automatism whenever signs of malfunction are noted.
4. Never disassemble parts of the product! All maintenance and repair operations must be performed only by qualified personnel.
5. The release operation must sometimes be performed in emergencies! All users must be instructed on the use of the release mechanism and the location of the release keys.

ADVANCE RELEASE MECHANISM

All ADVANCE models have a release device that is activated by pulling the handle indicated in Fig. 9 downwards; at this point, the door is free to move if there are no other obstructions present. To restore the motor work condition, move the handle upwards and **move the door manually until the release runner is blocked again.**

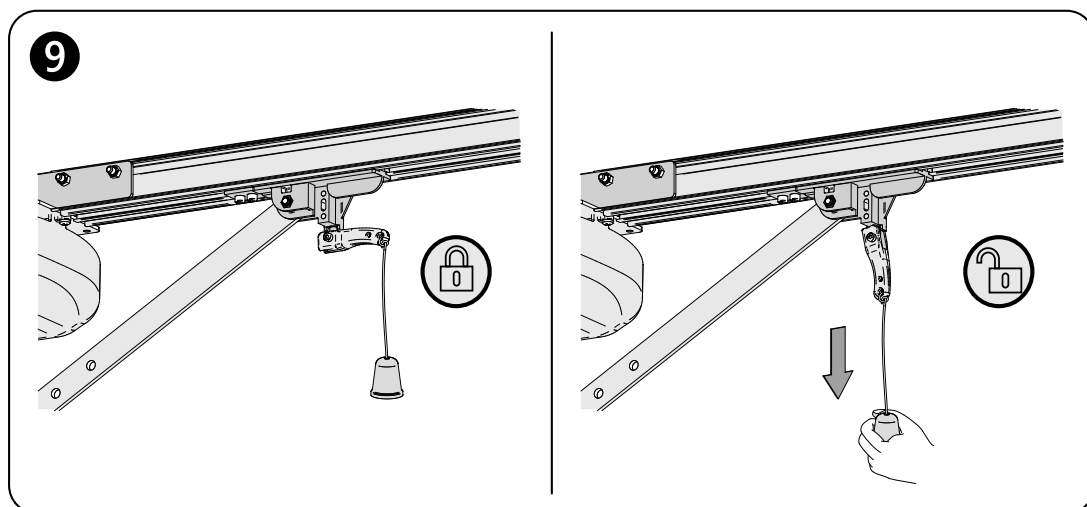
WARNING: During this operation gate may present uncontrolled movement: operate with extra care so to avoid any risk.

CLEANING AND INSPECTIONS

The only operation the user can and must do is to remove any obstacle hindering the door or ADVANCE operator travel range. Warning! Always disconnect the power supply whenever performing operations on the gate!

TERMS OF WARRANTY

Our products are covered by warranty for 36 months from the date of installation. Coverage is limited exclusively to the free repair or replacement of parts recognised as defective. Warranty coverage will not be provided whenever the products have been tampered with, modified or installed incorrectly or whenever the identification labels with the respective codes and production dates are missing.



INSTRUCTIONS POUR L'UTILISATEUR FINAL

Ce guide a été réalisé exprès pour les utilisateurs de l'automatisation. L'installateur doit le remettre et le commenter à un responsable de l'installation, qui répercutera l'information à tous les autres utilisateurs. Il est important de garder ces instructions, et elles doivent être facilement accessibles.

Une bonne maintenance préventive et une inspection régulière du produit assurent sa longue durée. Contactez l'installateur régulièrement pour la maintenance programmée, et en cas de panne.

RÈGLES DE SÉCURITÉ

1. Pendant le fonctionnement de l'automatisation restez toujours à une certaine distance de sécurité, et ne touchez aucun élément.
2. Empêchez les enfants de jouer dans les alentours immédiats de l'automatisation.
3. Effectuez les vérifications et les inspections prévues dans le programme de maintenance. En cas de fonctionnement anormal, n'utilisez pas l'automatisation.
4. Ne démontez pas les pièces! Les opérations de maintenance et de réparation doivent être exécutées par du personnel qualifié.
5. Il peut arriver que l'opération de déverrouillage doive se dérouler dans des situations d'urgence! Instruisez bien tous les utilisateurs sur le fonctionnement du déverrouillage et sur la position des clefs de déverrouillage.

DÉVERROUILLAGE DE ADVANCE

Les modèles ADVANCE sont équipés d'un dispositif de déblocage pouvant être activé en tirant vers le bas la manette illustrée à la Fig. 9. À ce stade, et en absence d'autres obstacles, la porte peut être déplacée librement. Pour restaurer l'état de fonctionnement du moteur, repositionner la manette vers le haut et **déplacer manuellement la porte pour bloquer à nouveau le patin de déblocage.**

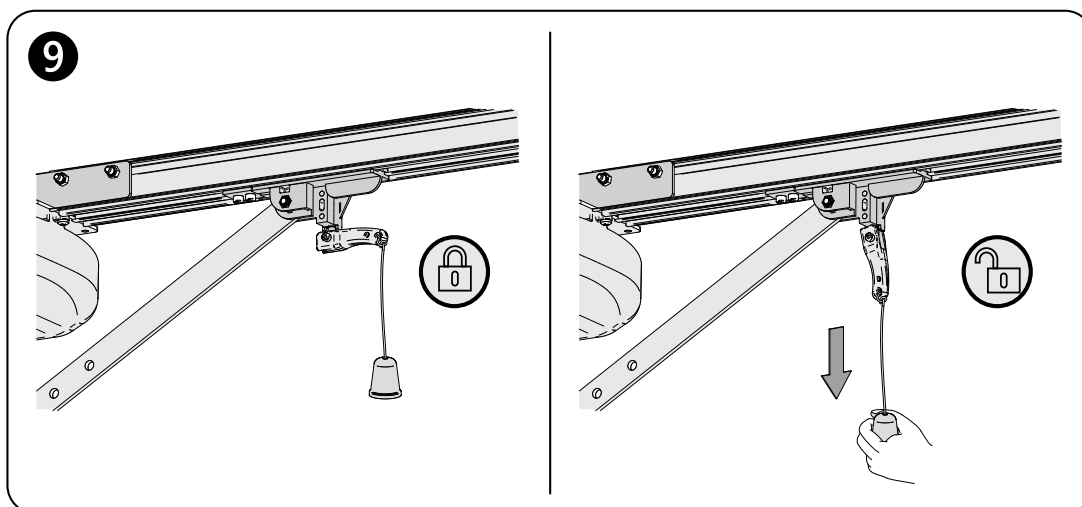
ATTENTION: Pendant l'opération de déverrouillage la porte peut présenter de mouvements incontrôlés: faites beaucoup d'attention au fin d'éviter toutes risques.

NETTOYAGE ET INSPECTIONS

La seule opération que l'utilisateur peut et doit faire c'est de retirer tout obstacle au mouvement de la porte ou de l'automation ADVANCE. Attention! Opérez toujours quand la tension est coupée!

CONDITIONS DE GARANTIE

La garantie sur nos produits est de 36 mois à compter de la date d'installation. La garantie concerne exclusivement la réparation ou le remplacement gratuit des pièces qui ont été reconnues défectueuses. La garantie n'est pas valable si les produits ont été manipulés, modifiés, installés d'une manière incorrecte ou débarrassés de leur étiquette d'identification portant leur code et la date de production.



ANWEISUNGEN FÜR DEN ENDBENUTZER

Diese Anleitung wurde ausdrücklich für die Benutzer des Automatiksystems erstellt; der Installationsfachmann hat die Aufgabe, diese einer für die Anlage verantwortlichen Person zu übergeben und zu erläutern, die wiederum alle anderen Nutzer informieren muss. Diese Anleitung muss unbedingt sorgsam aufbewahrt werden und leicht zugänglich sein.

Eine einwandfreie vorbeugende Wartung und eine regelmäßige Kontrolle des Produkts garantieren dessen lange Lebensdauer. Regelmäßig einen Installationsfachmann für die programmierte Wartung und im Fall eines Defekts kontaktieren.

SICHERHEITSVORGABEN

1. Während des Betriebs des Automatiksystems immer einen entsprechenden Sicherheitsabstand bewahren und kein Bauteil berühren.
2. Vermeiden Sie, dass Personen mit reduzierten physischen, sensorischen oder geistigen Fähigkeiten mit den Steuersystemen hantieren. Vermeiden Sie, dass Kinder in unmittelbarer Nähe der Automatik spielen.
3. Die vom Wartungsplan vorgesehenen Kontrollen und Inspektionen vornehmen; im Fall von Betriebsstörungen das Automatiksystem nicht verwenden.
4. Keine Teile abmontieren! Wartungs- und Reparaturingriffe müssen von Fachpersonal vorgenommen werden
5. Es kann vorkommen, dass Entriegelungen in Notfällen vorgenommen werden müssen! Alle Benutzer über die Entriegelung und den Aufbewahrungsort der Entriegelungsschlüssel unterrichten.

ENTRIEGELUNG VON ADVANCE

Alle ADVANCE-Modelle sind mit einer Entriegelungsvorrichtung versehen, die aktiviert wird, indem der in (Abb. 9) gezeigte Griff nach unten gezogen wird; jetzt kann sich das Tor, sofern keine anderen Hindernisse vorliegen, frei bewegen. Um die Betriebsbedingungen des Antriebes wiederherzustellen, den Griff nach oben drücken und **manuell das Tor bewegen, bis der Fahrschlitten wieder in den Mittnehmer einrastet.**

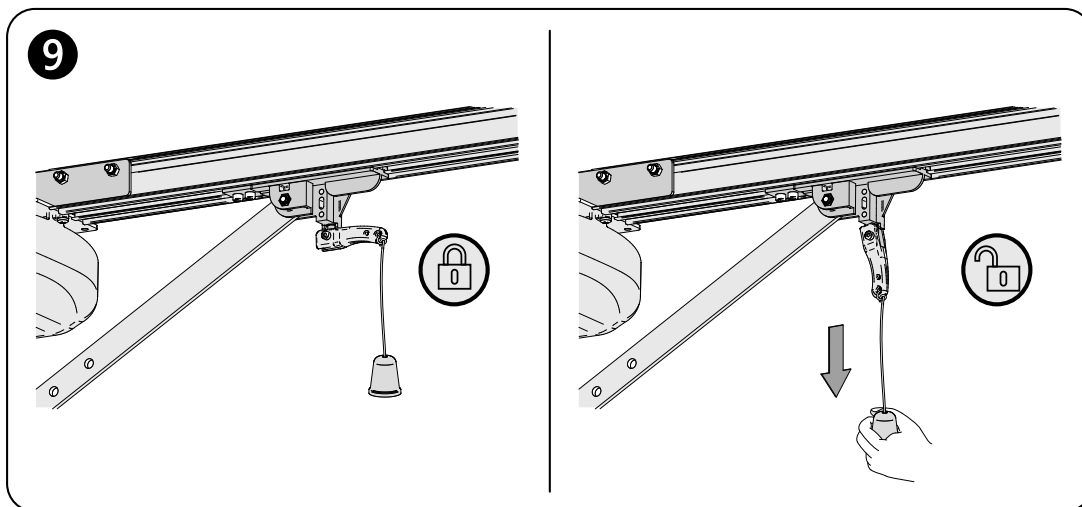
ACHTUNG: Bei der Entriegelung des Tors kann es zu unkontrollierten Bewegungen kommen: Sehr vorsichtig sein, um jedes Risiko zu vermeiden.

REINIGUNG UND INSPEKTIONEN

Die einzige Operation, die der Benutzer kann und tun muss, ist es, alle Hindernisse für die Bewegung des Tores oder des Antriebes ADVANCE entfernen. Achtung! Immer in einem Stromlosen Zustand Arbeiten!

GARANTIEBEDINGUNGEN

Die Garantie für unsere Produkte ist 36 Monate ab dem Installationsdatum gültig. Sie beschränkt sich nur auf die kostenfreie Reparatur oder den kostenfreien Austausch der als defekt anerkannten Teile. Die Garantie hat keine Gültigkeit, wenn die Produkte verstellt, verändert, falsch installiert wurden oder das Erkennungsetikett mit Produktionscode und -datum fehlt.



INSTRUCCIONES PARA EL USUARIO FINAL

Esta Guía se ha realizado expresamente para los usuarios del automatismo; el instalador tiene el deber de entregarla y explicarla a un responsable de la instalación quien se preocupará de informar a todos los demás usuarios. Es importante guardar estas instrucciones y que estén siempre disponibles.

Un buen mantenimiento preventivo y una regular inspección del producto aseguran su larga duración. Contactar regularmente al instalador para el mantenimiento programado y en caso de avería.

REGLAS DE SEGURIDAD

1. Durante el funcionamiento del automatismo, situarse siempre a una adecuada distancia de seguridad y no tocar ningún elemento.
2. Impedir que los niños jueguen en las inmediatas cercanías del automatismo.
3. Realizar los controles y las inspecciones previstas en el programa de mantenimiento; si el funcionamiento fuera anormal, no utilizar el automatismo.
4. No desmontar ninguna parte. Las operaciones de mantenimiento y reparación deben efectuarlas personal autorizado.
5. Es posible que la operación de desbloqueo deba realizarse en situaciones de emergencia. Todos los usuarios tienen que estar debidamente instruidos sobre el funcionamiento del desbloqueo y sobre la ubicación de las llaves de desbloqueo.

DESBLOQUEO DE ADVANCE

Todos los modelos de ADVANCE están dotados de un dispositivo de desbloqueo que se activa tirando hacia abajo de la manija indicada en la Fig. 9; a este punto la puerta, en ausencia de otros impedimentos, es libre en sus movimientos. Para restablecer la condición de trabajo del motor, llevar la manija hacia arriba y **desplazar manualmente la puerta hasta volver a bloquear el patín de desbloqueo.**

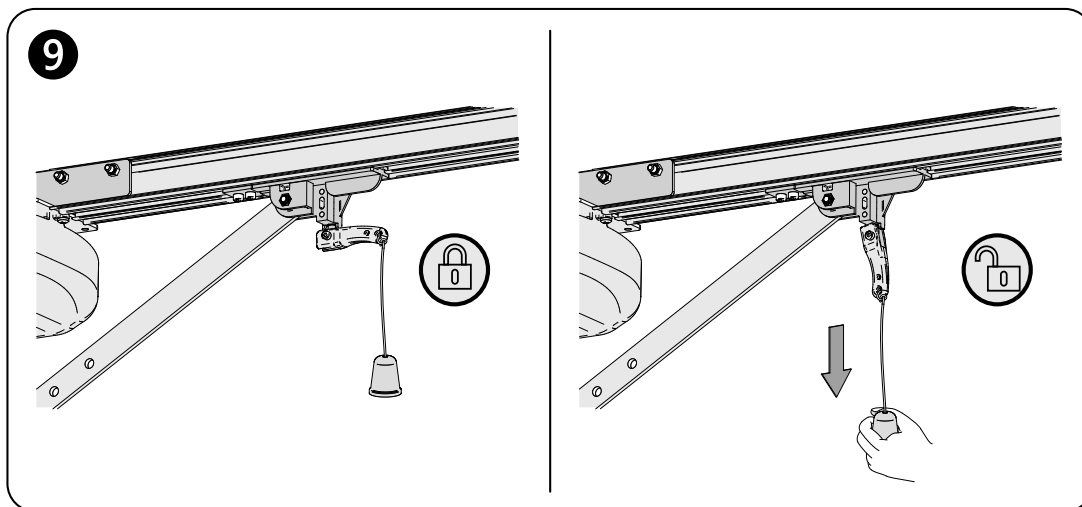
ATENCIÓN: Durante la operación de desbloqueo, la puerta puede presentar movimientos incontrolados: prestar la máx atención al fin de evitar un posible riesgo.

LIMPIEZA E INSPECCIONES

La única operación que el usuario puede y tiene que hacer es eliminar todo aquello que impida el movimiento de la puerta o del operador ADVANCE. ¡Atención! Estas operaciones deben efectuarse tras haber desconectado el suministro eléctrico.

CONDICIONES DE GARANTÍA

La garantía de nuestros productos dura 36 meses desde la fecha de instalación. La garantía se limita exclusivamente a la reparación o sustitución gratuita de las piezas reconocidas defectuosas. La garantía no es válida si los productos han sido forzados, modificados, instalados incorrectamente o carentes de etiqueta de identificación con código y fecha de producción.



INSTRUÇÕES PARA O UTILIZADOR FINAL

Este guia foi expressamente realizado para os utilizadores do automatismo; o técnico de instalação tem a tarefa de entregá-lo e explicá-lo a um responsável pelo equipamento, que se encarregará pela informação a todos os demais utilizadores. É importante guardar e manter estas instruções de maneira que estejam facilmente disponíveis. Uma boa manutenção preventiva e uma regular inspecção do produto asseguram ao mesmo uma longa durabilidade. Contacte periodicamente o técnico de instalação acerca da manutenção programada e caso haja avarias.

REGRAS DE SEGURANÇA

1. Durante o funcionamento do automatismo permaneça sempre a uma adequada distância de segurança e não toque nenhum dos componentes.
2. Impeça que crianças brinquem nas proximidades do automatismo.
3. Efectue as verificações e as inspecções previstas pelo programa de manutenção; no caso de funcionamento anormal não utilize o automatismo.
4. Não desmonte nenhuma peça! As operações de manutenção e reparação devem ser efectuadas por pessoal qualificado.
5. Pode ser necessário efectuar uma operação de desbloqueio em situações de emergência! Instrua bem todos os utilizadores acerca do funcionamento do desbloqueio e da localização das chaves de desbloqueio.

DESBLOQUEIO DO ADVANCE

Todos os modelos ADVANCE estão equipados com um dispositivo de desbloqueio que se ativa puxando para baixo a manilha mostrada na Fig. 9; neste momento a porta, na ausência de outros impedimentos, é livre nos seus movimentos. Para restaurar a condição de trabalho do motor, vire o cabo para cima e **mova manualmente a porta até bloquear novamente a sapata guia de desbloqueio.**

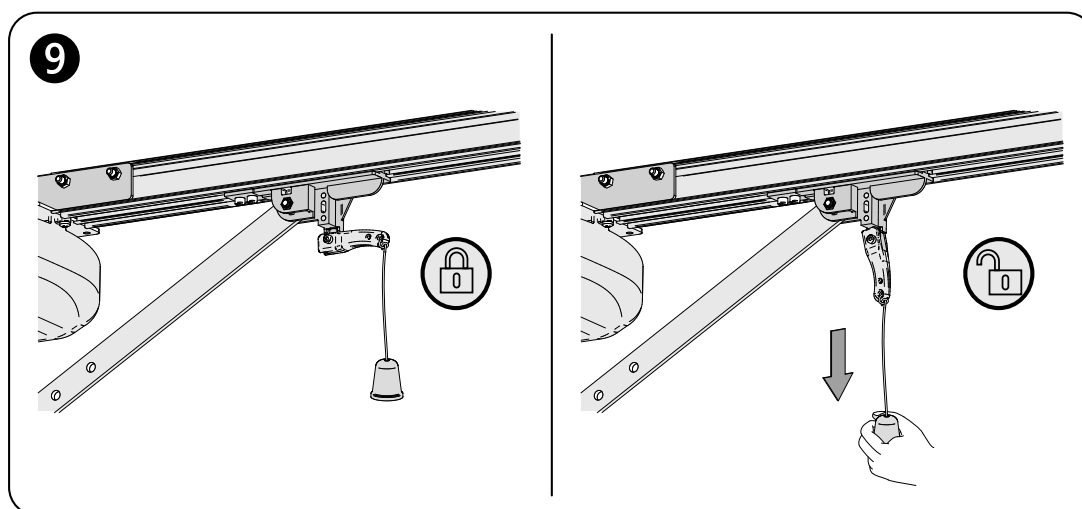
ATENÇÃO: Durante a operação de desbloqueio a porta pode ter movimentos incontroláveis: fazer atencã ao fim de evitar todos perigos.

LIMPEZA E INSPECÇÕES

A única operação que o utente pode e que deve fazer é aquela de remover cada impedimento ao movimento da porta ou do operador ADVANCE. Atenção! Realize estas operações com a alimentação eléctrica à máquina desligada!

CONDIÇÕES DE GARANTIA

A garantia dos produtos da DEA System é de 36 meses a partir da data de instalação. Esta garantia é limitada exclusivamente à reparação ou substituição gratuita das peças reconhecidas como defeituosas. Esta garantia não é válida se os produtos tiverem sido alterados, modificados, instalados de maneira não correcta ou estejam sem a etiqueta de identificação que contém o código e a data de produção.



INSTRUKCJE DLA UŻYTKOWNIKA KOŃCOWEGO

Niniejszy przewodnik jest sporządzony dla użytkowników automatyki; instalator ma za zadanie przekazać go osobie odpowiedzialnej za zainstalowaną automatykę oraz przeszkolić ją w zakresie prawidłowej obsługi. Osoba ta powinna przekazać uzyskane informacje pozostałym użytkownikom automatyki. UWAGA: Ważnym jest, dla bezpieczeństwa osób, przestrzegać tej instrukcji i zachować ją by była łatwo dostępna.

Prawidłowe konserwacja i przestrzeganie terminów przeglądów produktu gwarantują jego długi okres użytkowania. W celu planowanych przeglądów oraz napraw, kontaktować się z instalatorem.

ZASADY BEZPIECZEŃSTWA

1. Zaleca się, aby podczas działania automatyki pozostawać zawsze w bezpiecznej odległości oraz nie dotykać ruchomych elementów.
2. Zaleca się, aby osobom które mają ograniczone zdolności ruchu, czucia oraz umysłowe nie pozwalać zbliżyć się do systemu kontrolnego. Zabrania się bawić dzieciom w bliskiej odległości automatyki.
3. Zaleca się, przeprowadzać regularnie kontrole zasygnalizowane w paragrafie "CZYSZCZENIE I PRZEGLĄDY"; w przypadku nieprawidłowego działania nie używać automatyki.
4. Nie wymontowywać części produktu! Działania konserwacyjne i naprawcze muszą być wykonane przez wykwalifikowany personel.
5. Może się zdarzyć, że operację odblokowania trzeba wykonać w w sytuacji wyjątkowej! Przeszkolić wszystkich użytkowników w zakresie działania odblokowania oraz poinformować gdzie znajdują się klucze do odblokowania.

ODBLOKOWANIE SIŁOWNIKA ADVANCE

DWszystkie modele ADVANCE są wyposażone w urządzenie odblokowania, które aktywuje się po pociągnięciu w dół uchwyty na rys. 9; w tym momencie brama, przy braku innych przeszkód, porusza się swobodnie. Aby przywrócić stan pracy silnika, należy przesunąć uchwyt do góry a następnie **poruszyć ręcznie bramą do momentu zablokowania suwaka odblokowania**.

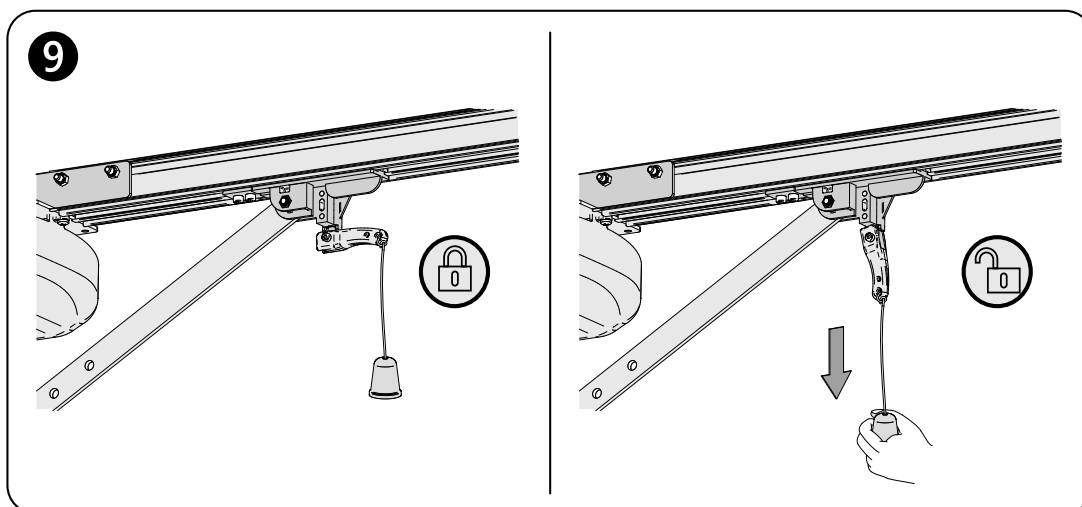
UWAGA: Podczas operacji odblokowania siłownika, skrzydło bramy może się poruszać w sposób niekontrolowany, trzeba na to zwrócić szczególną uwagę w celu wyeliminowania powstania jakiegokolwiek niebezpieczeństwa.

CZYSZCZENIE I PRZEGLĄDY

Jedyną czynnością którą użytkownik końcowy może i powinien wykonać, jest usunięcie jakiegokolwiek przeszkody która może utrudnić ruch bramy lub siłownika ADVANCE. Uwaga! Czyścić zawsze przy odłączonym zasilaniu!

WARUNKI GWARANCJI

Na urządzenia DEA System przysługuje 36-miesięczna gwarancja począwszy od dnia montażu. Gwarancja dotyczy tylko i wyłącznie napraw lub bezpłatnej wymiany części wadliwych. Gwarancji nie podlegają uszkodzenia powstałe w wyniku niewłaściwego użytkowania, nieodpowiedniego montażu, zmian konstrukcyjnych dokonanych przez użytkownika oraz gdy nie posiadają etykiety identyfikacyjnej z kodem oraz datą produkcji.



ИНСТРУКЦИЯ ДЛЯ КОНЕЧНОГО ПОЛЬЗОВАТЕЛЯ

Это руководство было подготовлено для конечных пользователей продукта; монтажник обязан предоставить это руководство лицу, ответственному за работу привода. Последний должен представить аналогичную инструкцию для других пользователей. Эта инструкция должна быть сохранена и легкодоступна для просмотра, когда это требуется.

Хорошая профилактика и частые проверки обеспечивают длительный срок службы изделия. Свяжитесь с монтажником для текущего обслуживания или в случае поломки.

ПРАВИЛА БЕЗОПАСНОСТИ

1. Во время работы приводов держитесь на безопасном расстоянии от механизма и не касайтесь подвижных частей.
2. Запретите детям играть вблизи автоматики.
3. Выполните операции контроля и проверки, предусмотренные в графике технического обслуживания и немедленно прекратите использовать автоматику, когда обнаружены признаки неисправности.
4. Никогда не разбирайте изделие! Все работы по обслуживанию и ремонту должны выполняться только квалифицированным персоналом.
5. Операция разблокировки должна выполняться в чрезвычайных ситуациях! Все пользователи должны быть проинструктированы как пользоваться механизмом разблокировки.

МЕХАНИЗМ РАЗБЛОКИРОВКИ ПРИВОДА ADVANCE

Все модели ADVANCE оснащены устройством разблокировки, который активируется, потянув вниз ручку, указанную на Рис. 9; в этой точке ворота, при отсутствии других препятствий, свободны в своих движениях. Для восстановления рабочего состояния двигателя приведите ручку вверх и **переместите дверь вручную вплоть до повторной блокировки колодки скольжения.**

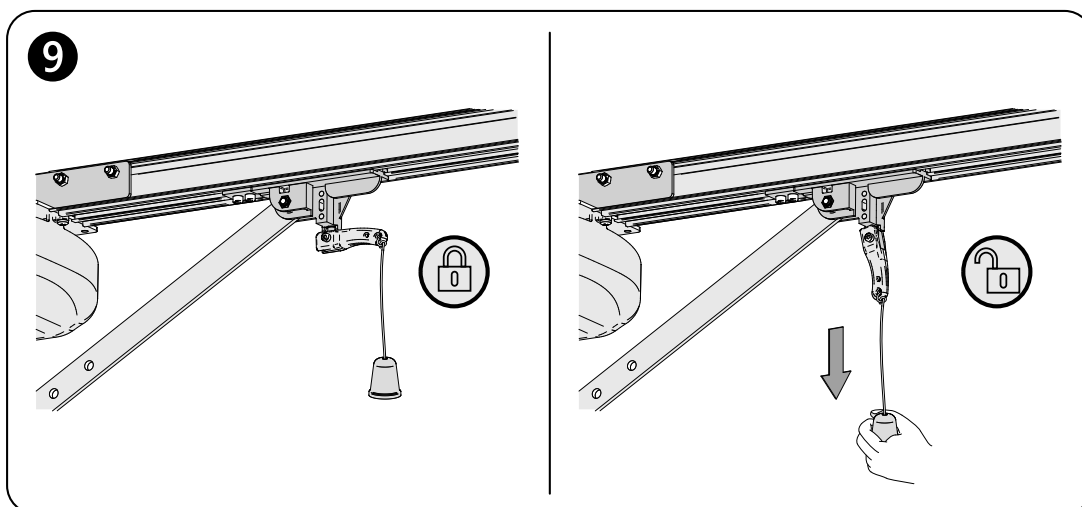
ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ: Во время операции разблокировки ворота могут производить неконтролируемые движения: работайте с особой осторожностью, так, чтобы избежать любого риска.

ОЧИСТКА И ПРОВЕРКИ

Единственная операция, которую пользователь может и должен сделать, это удалить любые препятствия, мешающие воротам или приводу ADVANCE перемещаться. Предупреждение! Всегда отключайте питание, когда выполнение операций по воротам!

УСЛОВИЯ ГАРАНТИИ

На продукцию распространяется гарантия в течение 36 месяцев с даты монтажа. Гарантия распространяется исключительно на замену деталей, признанных дефектными. Гарантийные обязательства не будут распространяться на товар, который был установлен неправильно или на котором отсутствует бирка с серийным номером и датой производства.



Questo manuale è stato realizzato utilizzando carta ecologica riciclata certificata Ecolabel per contribuire alla salvaguardia dell'ambiente.

This manual was printed using recycled paper certified Ecolabel to help save the environment.

Ce manuel a été réalisé en utilisant du papier recyclé certifié Ecolabel afin de respecter l'environnement.

El manual ha sido fabricado utilizando papel reciclado certificado Ecolabel para preservar el medio ambiente.

Este manual foi impresso com papel reciclado certificado Ecolabel para ajudar a preservar o meio ambiente.

W celu wsparcia ochrony środowiska, niniejszą instrukcję zrealizowaliśmy wykorzystując papier ekologiczny pochodzący z recyklingu i posiadający certyfikat Ecolabel.

Данное руководство было напечатано с использованием переработанной бумаги сертифицированной Ecolabel, чтобы помочь сохранить окружающую среду.

