

Operatore elettromeccanico per cancelli ad anta battente

Istruzioni d'uso ed avvertenze

Electro-mechanical operator for swing gates

Operating instructions and warnings

Opérateur électromécanique pour portails battants

Notice d'emploi et avertissements

Operador electromecánico para puertas con hoja batiente

Instrucciones de uso y advertencias

Operador electromecânico para portões de folha batente

Instruções para utilização e advertências

Siłownik elektromechaniczny do bram skrzydłowych

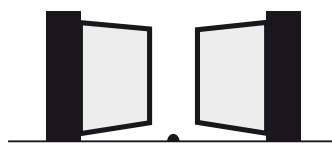
Instrukcja montażu i użytkowania

Электромеханический привод для распашных ворот

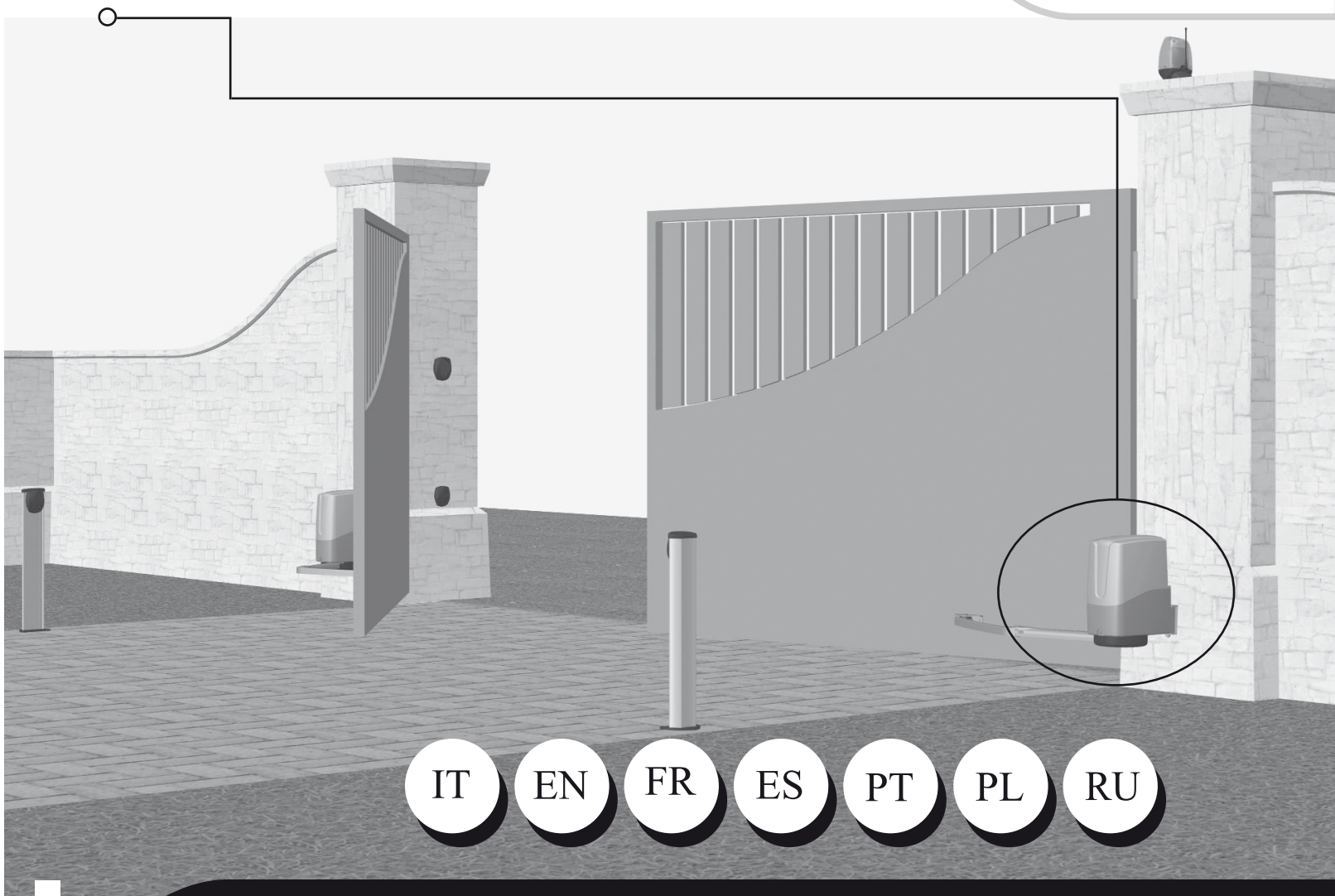
Инструкция по эксплуатации и предупреждения

DEA[®]

move as you like



www.deasystem.com



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

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

A Declaração de Incorporação pode ser consultada em

Deklarację Włączenia można skonsultować wchodząc na stronę

<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
Administrator



GEKO

Operatore elettromeccanico per porte ad anta

Istruzioni d'uso ed avvertenze

Sommario

| | | | | | |
|----------|---------------------------|----------|------------|-----------------------------------|-----------|
| 1 | Riepilogo Avvertenze | 1 | 8 | Messaggi visualizzati sul Display | 10 |
| 2 | Descrizione Prodotto | 2 | 9 | Messa in Servizio | 10 |
| 3 | Dati Tecnici | 2 | 9.1 | Collaudo dell'Impianto | 10 |
| 4 | Installazione e Montaggio | 2 | 9.2 | Sblocco e manovra manuale | 10 |
| 5 | Collegamenti Elettrici | 3 | 10 | Manutenzione | 11 |
| 6 | Programmazione Standard | 5 | 11 | Dismissione Prodotto | 11 |
| 7 | Programmazione Avanzata | 8 | | | |



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 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

Modelli e contenuto imballo

GEKO è un motoriduttore per l'automazione di cancelli e porte ad anta di medie e piccole dimensioni. E' costituito essenzialmente da:

- Un motoriduttore
- Una centrale di comando programmabile (regolazione forza, velocità, corsa motori, ecc.) completa di ricevitore radio 433,92 MHz incorporato.

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

Trasporto

GEKO 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

| GEKO | | | |
|-------------------------------------|--|--|----------|
| CENTRALE | | MOTORE | |
| Tensione alimentazione (V) | 230 V ~ ±10% (50/60 Hz) | Tensione alimentazione motore (V) | 24 V === |
| Potenza nominale trasformatore (VA) | 120 VA (230/22V) | Potenza assorbita (W) | 80 W |
| Fusibile F2 (A) (trasformatore) | 2A | Coppia massima (Nm) | 180 Nm |
| Batterie | 2x 12V 1,3A | Ciclo di lavoro (manovre/ora) | 20 |
| Fusibile F1 (A) (ingresso batterie) | 15A | N° max manovre in 24 ore | 60 |
| Uscite motori 24V | 2x 5A | Temperature limite di funzionamento (°C) | -20+50 |
| Uscita alimentazione ausiliari | +24 V === max 200mA | Tempo di apertura 90° (s) | 16 |
| Uscita "Warning" | +24 V === max 15 W | Peso del prodotto con imballo (kg) | 12 Kg |
| Uscita elettroserratura | 24V === max 5W oppure max 1 art. 110 | Grado di protezione | IP44 |
| Uscita lampeggiante | 24 V === max 15W | | |
| 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:

- Verificare che la struttura sia conforme alle norme vigenti e successivamente definire il progetto completo dell'apertura automatica;
- Verificare che il cancello sia ben bilanciato e che non presenti punti d'attrito sia in chiusura che in apertura;
- Individuare una zona di fissaggio che consenta una manovra manuale fluida e in sicurezza del motoriduttore;
- Verificare che l'ingombro del motoriduttore sia compatibile con la zona prescelta per il montaggio (Fig. 2);
- Verificare che lo spazio per la rotazione del braccio sia sufficiente (Fig. 3).
- Utilizzare il grafico lunghezza/peso e le quote d'installazione fornite (Fig. 4) valutando se si preferisce un'apertura di **90°** o di **120°**.

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

- Fissare la staffa attacco motore al pilastro utilizzando viti e tasselli adeguati al tipo di superficie e materiale (Fig. 5);
- Montare il braccio dritto utilizzando la relativa vite e rondella fornite (Fig. 6);
- Procedere con il fissaggio del motoriduttore inserendolo nella piastra attacco a muro e fissandolo con viti e dadi in dotazione (Fig. 7);
- Montare la forcella attacco anta e il braccio curvo al braccio dritto servendosi dei perni e relativi anelli seeger in dotazione (Fig. 8);
- Fissare la forcella al cancello mediante saldatura oppure servendosi di viti adeguate al tipo di materiale dell'anta;

4.3 Come sbloccare il motoriduttore

ATTENZIONE Togliere alimentazione alla centrale di comando prima di sbloccare il motoriduttore. Incaso non fosse possibile scollegare l'alimentazione, si dovrà necessariamente ribloccare il motoriduttore nella posizione in cui era stato sbloccato.

Sollevare lo sportellino di copertura (Fig. 9.a), inserire la chiave di sblocco e ruotare in senso orario (Fig. 9.b).

4.4 Fissaggio e regolazione dei finecorsa meccanici

- Sbloccare il motoriduttore;
- Ruotare l'anta fino alla posizione di completa apertura posizionare il fermo meccanico in battuta con il braccio dritto e fissarlo con le viti fornite (Fig. 10). In caso di necessità, è possibile montare un secondo fermo meccanico per la battuta di chiusura. In questo caso seguire le indicazioni precedenti spostando l'anta nella posizione di chiusura desiderata e fissare con le viti fornite in fermo;
- Ripetere l'operazione precedente per un'eventuale seconda anta;
- Fissare il coperchio di protezione al braccio dritto con le viti in dotazione (Fig. 10).

5 COLLEGAMENTI ELETTRICI

Eseguire i collegamenti elettrici seguendo le indicazioni della "Tabella 1" e lo schema di pag. 4.

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.

ATTENZIONE Per il collegamento dell'encoder alla centrale di comando, utilizzare esclusivamente un cavo dedicato 3x0,22mm².

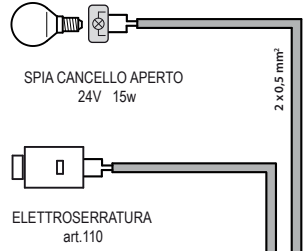
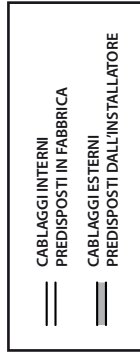
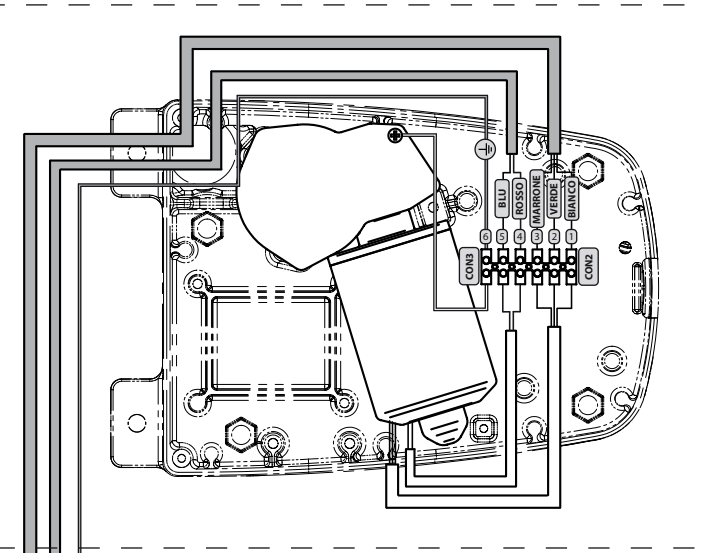
Tabella 1 "collegamento alle morsettiere"

| | | | |
|-------|---------|---|--|
| 1-2 | | Uscita +24 V === alimentazione ausiliari max 200mA | |
| 3-4 | 22 V ~ | Ingresso alimentazione 22 V ~ da trasformatore | |
| 5-6 | 24VBatt | Ingresso alimentazione 24 V === da batteria o da accumulatore fotovoltaico Green Energy (fare attenzione alla polarità). | |
| 7-8 | | Uscita motore 1 | |
| 9 | | Connessione parti metalliche dei motori | |
| 10-11 | | Uscita motore 2 (se presente) | |
| 12-13 | | Uscita 24 V === max 15 W per spia cancello aperto fissa (se P052=0), intermittente (se P052=1) o luce di cortesia (se P052>1) | |
| 14-15 | | 14 (-) | Uscita "boost" per elettroserratura max 1 art. 110 (se P062=0), uscita 24V === max 5W impulsiva (se P062=1), passo-passo (se P062=2), uscita elettro-freno di stazionamento per motori reversibili (se P062=3), uscita per alimentazione elettroserratura tramite relè esterno (se P062=4), uscita per alimentazione elettromagneti per barriere (se P062=5) oppure uscita temporizzata (se P062>5). |
| | | 15 (+) | |
| 16-17 | | Uscita lampeggiante 24 V === max 15W art. Lumy/24A/S | |
| 18-19 | | 18 - N.C. | Input 6 STOP. In caso di intervento blocca il moto di entrambi i motori durante qualsiasi manovra. Se non utilizzato ponticellare. |
| | | 19 - Com | |
| 20-21 | | 20 - N.C. | Input 5 PHOTO 2. Quando abilitato (Vedi P051 in tabella parametri), l'attivazione dell'ingresso PHOTO 2 provoca: l'inversione del moto (durante chiusura), l'arresto del moto (durante apertura), impedisce l'avvio (con cancello chiuso). Se non utilizzato ponticellare. |
| | | 21 - Com | |
| 22-23 | | 22 - N.C. | Input 4 PHOTO 1. Quando abilitato (Vedi P050 in tabella parametri), l'attivazione dell'ingresso PHOTO 1 provoca: l'inversione del moto (durante chiusura), l'arresto del moto (durante apertura), impedisce l'avvio (con cancello chiuso). Se non utilizzato ponticellare. |
| | | 23 - Com | |
| 24-25 | | 24 - N.C. | Input 3 SAFETY. Se attivato, causa l'inversione del moto. Vedi P055 e P056 su tabella parametri. Se non utilizzato ponticellare. |
| | | 25 - Com | |
| 26-27 | | 26 - N.O. | Input 2 PED. In caso di intervento provoca l'apertura del solo motore 1. |
| | | 27 - Com | |
| 28-29 | | 28 - N.O. | Input 1 START. In caso di intervento provoca l'apertura o chiusura del motore. Può funzionare in modalità "inversione"(P049=0) o "passo - passo" (P049=1). |
| | | 29 - Com | |
| 30 | | Ingresso segnale antenna radio | |
| 31 | | Ingresso massa antenna radio | |
| 32-33 | DE@NET | 32 (+) | Ingresso rete DE@NET (attualmente non utilizzato) |
| | | 33 (-) | |
| CON 1 | | Ingresso alimentazione 230 V ~ ±10% (50/60 Hz) | |
| CON 2 | | Connessione encoder motore 2 (poli 1-2-3) | |
| CON 3 | | Connessione alimentazione motore 2 + messa a terra (poli 4-5-6) | |
| J5 | J9 | Jumper selezione tipo encoder (J5=M1 - J9=M2): | |
| | | • Posizione "A" = motori con encoder (ricordarsi di impostare P029=0) | |
| | | • Posizione "B" = motori senza encoder (ricordarsi di impostare P029=1) | |

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

Fare riferimento al capitolo "Programmazione Avanzata".

Mot 2 (Solo se presente)

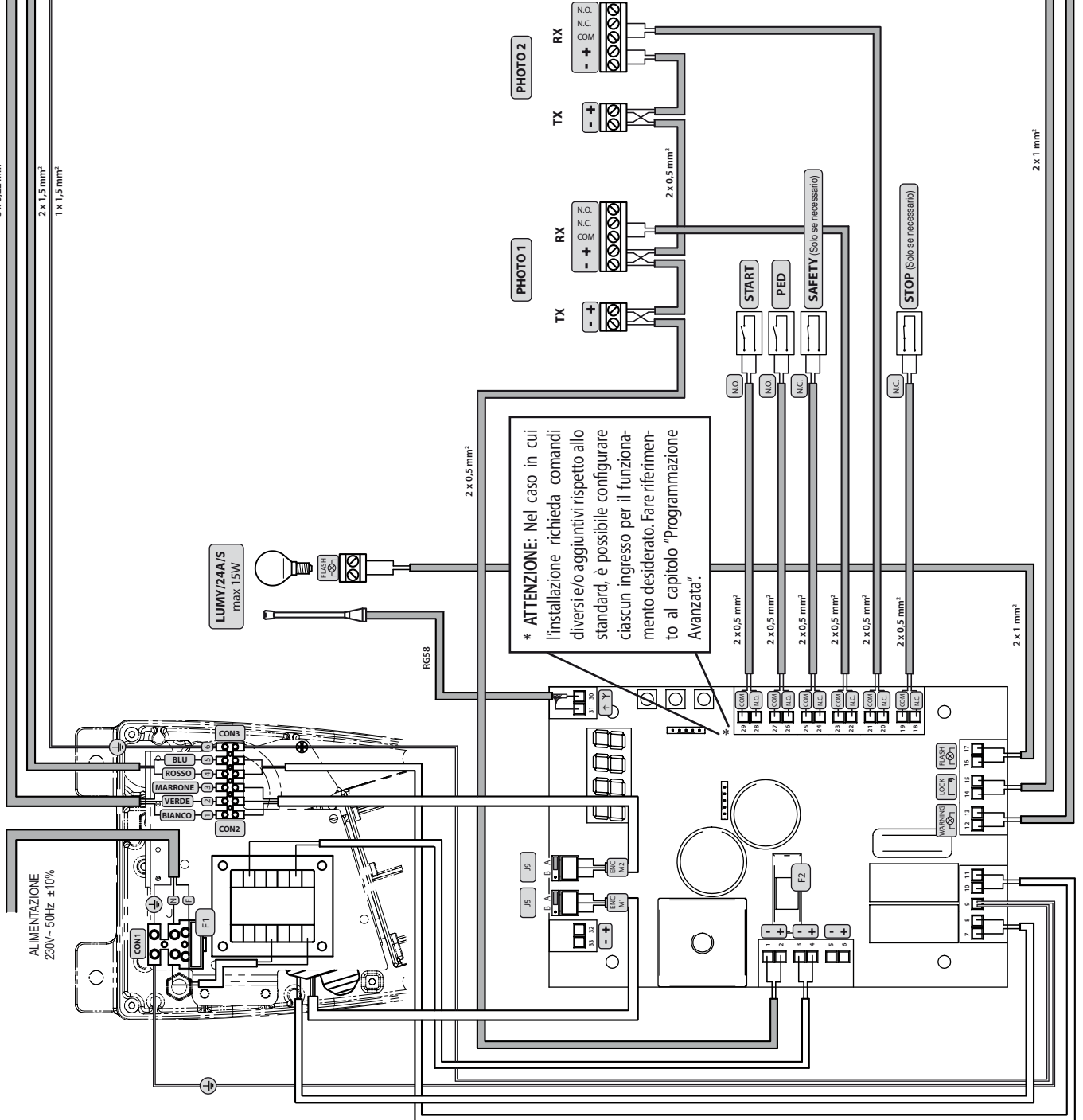


3 x 0,22 mm²

2 x 1,5 mm²

1 x 1,5 mm²

ALIMENTAZIONE
230V~50Hz ±10%



*** ATTENZIONE:** 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 PROGRAMMAZIONE STANDARD

1 Alimentazione

Dare alimentazione, sul display compaiono in sequenza le scritte "rES-", "TYPE", "-0 I-" seguite dal simbolo di cancello chiuso "- - -"



* Nel caso in cui la centrale sia già stata programmata e la riaccensione sia dovuta ad una interruzione dell'alimentazione, al primo impulso di START, verrà eseguita la procedura di reset posizione (vedi "rESP" in tabella Messaggi di Stato a pag. 10).

2 Visualizzazione stato ingressi e contamanovre

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

2. Sul display vengono mostrati rispettivamente:

Stato ingressi (verificare che sia corretto);



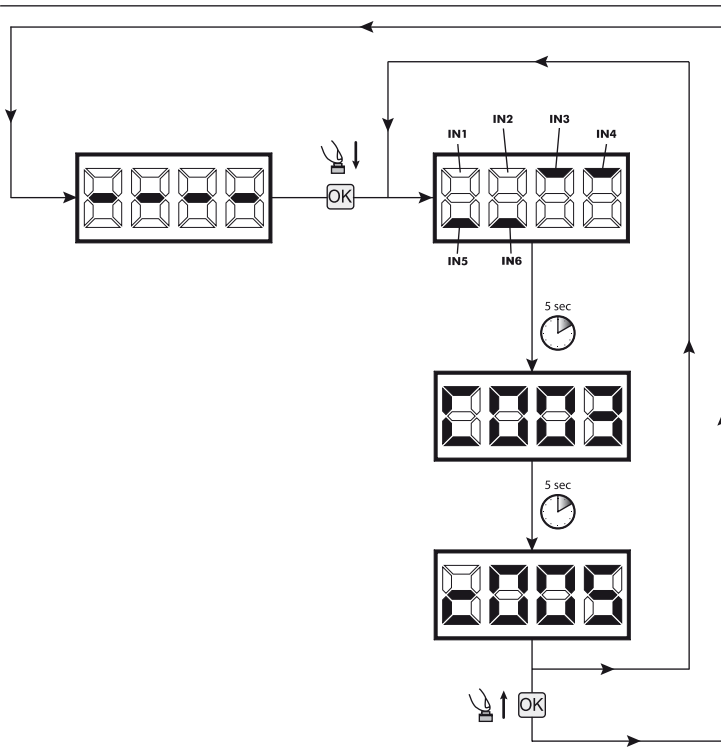
Contamanovre totale (* vedi P064):

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

Contamanovre manutenzione (* vedi P065):

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

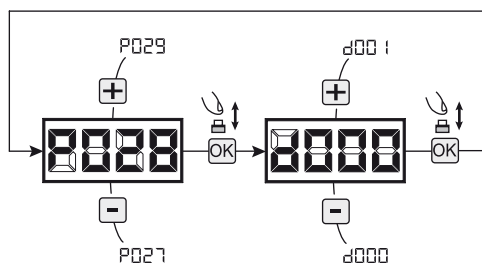
3. Mantenere premuto il tasto **OK** per una visualizzazione ciclica delle 3 opzioni oppure rilasciare il tasto **OK** per uscire dal parametro.



3 Selezione tipo di motori

! IMPORTANTE !

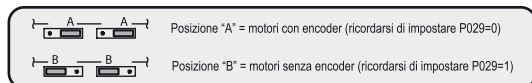
1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P028;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Verificare che il valore impostato sia d000 (GEKO), in caso contrario, si dovrà selezionarlo agendo sui tasti **+** e **-**;
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK** (sul display ricompare P028).



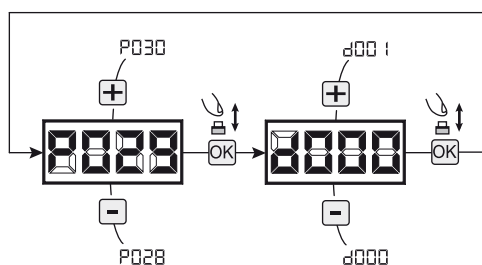
4 Selezione funzionamento con o senza encoder

! IMPORTANTE !

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



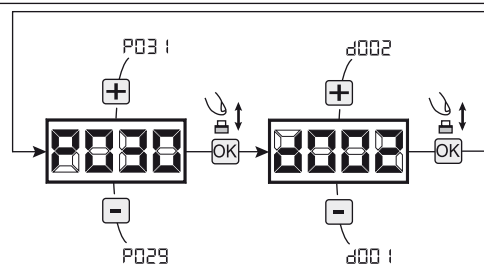
1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P029;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, impostare:
 - d000=per i motori con encoder;
 - d001=per i motori senza encoder;
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK**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



IT

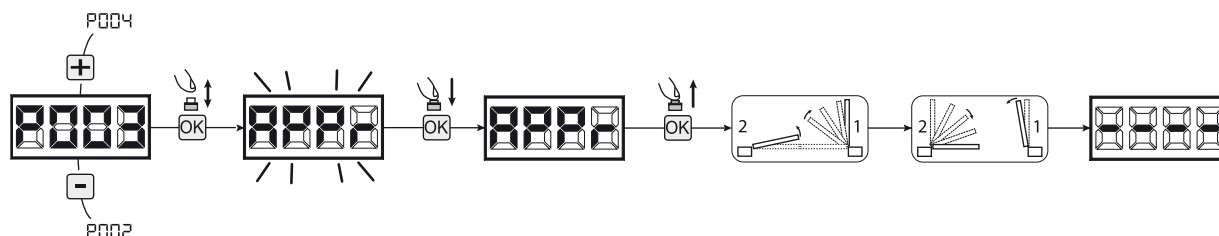
5 Selezione funzionamento 1 o 2 motori

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



6 Apprendimento corsa motori

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



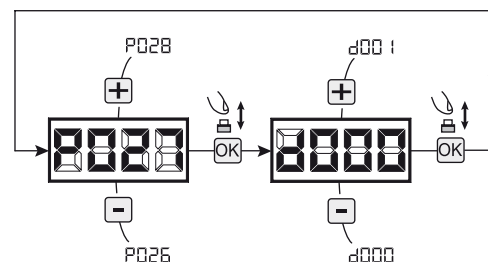
ATTENZIONE Eseguito l'apprendimento della corsa motori, effettuare una manovra completa (apertura/chiusura) e successivamente verificare il corretto funzionamento dello sblocco. Se lo sblocco dovesse risultare troppo "duro", aumentare il valore del parametro P057 di 1 o più.

7 Apprendimento radiocomandi

7.1 Selezione codifica radiocomandi

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

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

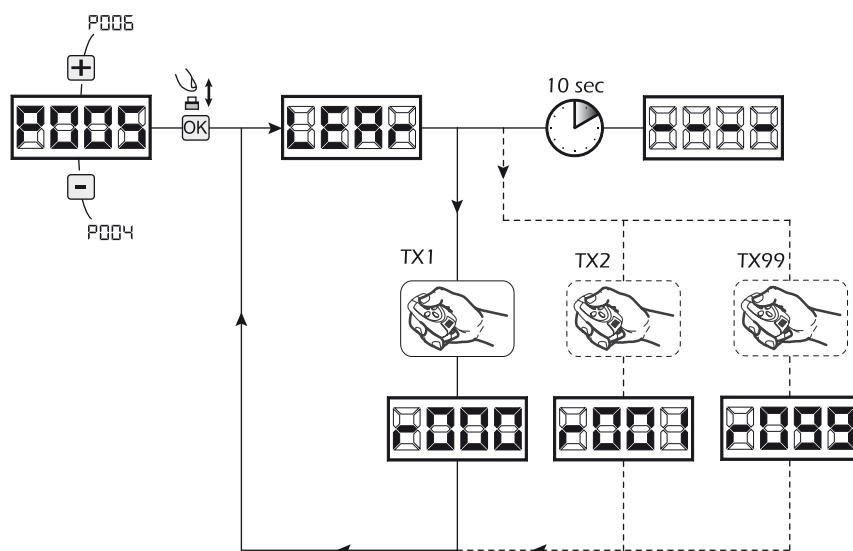


7.2 Apprendimento

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

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

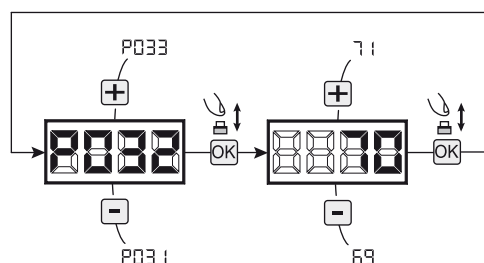
Attenzione: Nel caso di radiocomandi personalizzati, dopo l'accesso al P005 l'apprendimento del primo radiocomando personalizzato è possibile solo premendo il tasto nascosto. In seguito sarà possibile apprendere solo radiocomandi con la stessa chiave di criptazione del primo (effettuando la solita procedura),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



8 Modifica dei parametri di funzionamento

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

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



Per la lista completa dei "Parametri di Funzionamento" consultare la tabella a pag. 13.

9 Programmazione conclusa

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

Per eseguire eventuali operazioni di "Programmazione Avanzata" (cancellazione dei radiocomandi, configurazione ingressi, ecc.), proseguì a pagina 8.

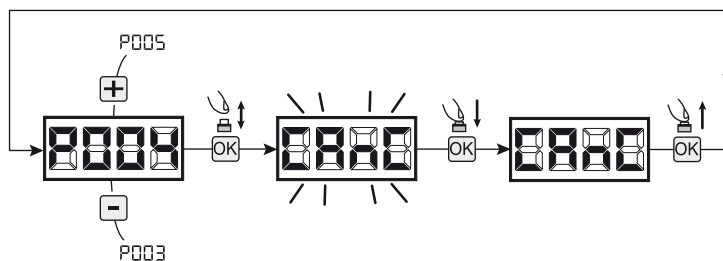
7 PROGRAMMAZIONE AVANZATA

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

1 Cancellazione radiocomandi memorizzati

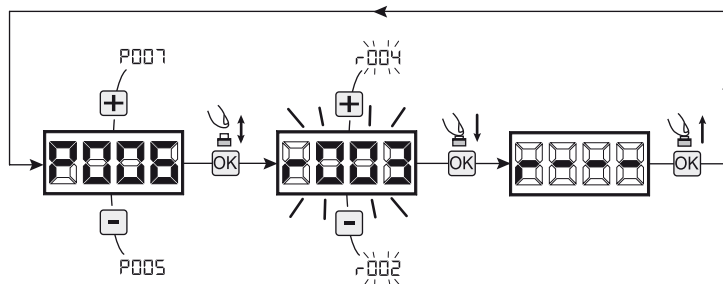
1.1 Cancellazione di tutti i radiocomandi

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



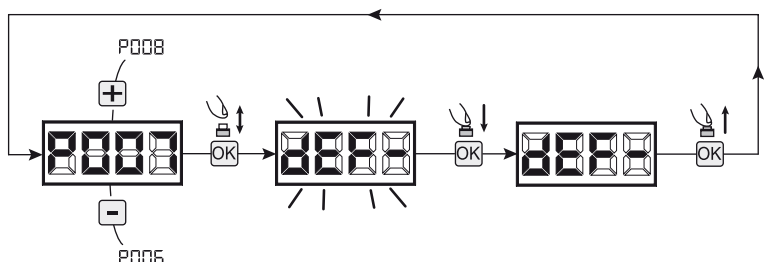
1.2 Ricerca e cancellazione di un radiocomando

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P006;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, scegliere il radiocomando che si desidera cancellare (es. 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).



2 Ripristino parametri di default

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



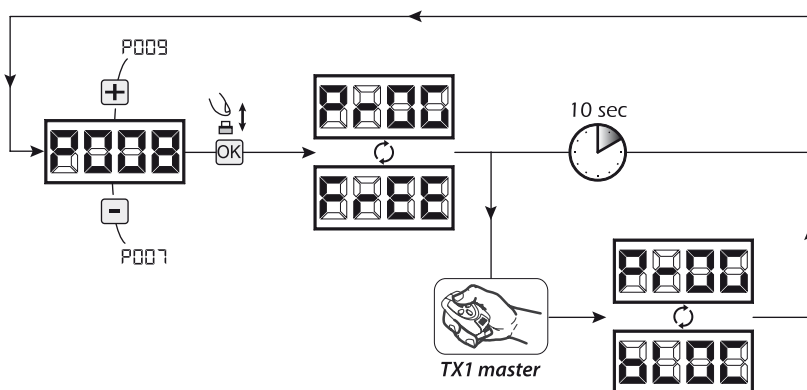
Attenzione: Dopo il ripristino dei parametri di default, sarà necessario eseguire nuovamente la programmazione della centrale e la regolazione di tutti i parametri di funzionamento, in particolare ricordarsi di impostare correttamente i parametri di configurazione motore (P028 - P029 - P030).

3 Blocco/Sblocco accesso alla programmazione

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

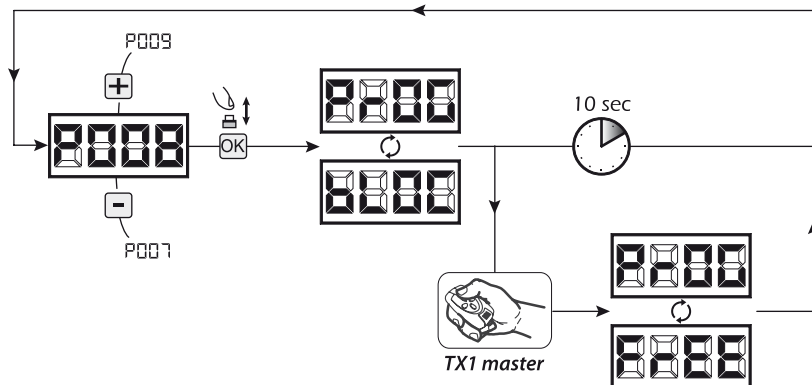
3.1 Blocco accesso alla programmazione

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P008;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Il display visualizza in modo alternato le scritte P-00/F-EE ad indicare che la centrale è in attesa della trasmissione del codice di blocco;
4. Entro 10 sec premere il CH1 del "TX master", il display visualizza P-00/bL0C prima di ritornare alla lista dei parametri;
5. L'accesso alla programmazione è bloccato.



3.2 Sblocco accesso alla programmazione

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P008;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Il display visualizza in modo alterno le scritte **P-R-O-G/B-L-O-C** 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-R-O-G/F-R-E-E** prima di ritornare alla lista dei parametri;
5. L'accesso alla programmazione è sbloccato.



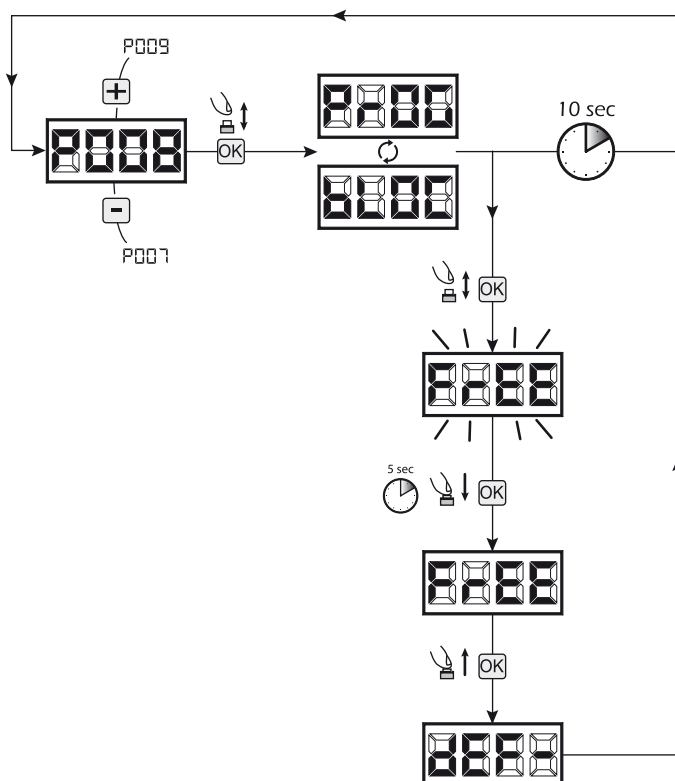
3.3 Sblocco accesso alla programmazione con reset globale

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

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

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

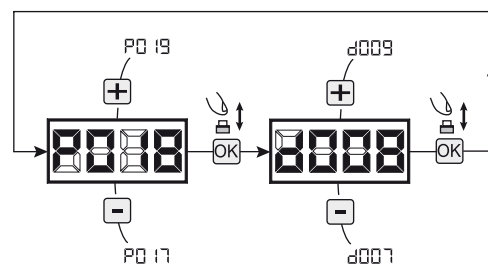
1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare sul display P008;
2. Accedere al parametro premendo il tasto **OK**;
3. Il display visualizza in modo alterno le scritte **P-R-O-G/B-L-O-C**;
4. Premere il tasto **OK**, il display visualizza la scritta **F-R-E-E** lampeggiante;
5.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



4 Configurazione ingressi

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

1. Scorrere i parametri con i tasti **+** e **-** fino a visualizzare quello corrispondente all'ingresso desiderato:
 - P017=per INPUT 1;
 - P018=per INPUT 2;
 - P019=per INPUT 3;
 - P020=per INPUT 4;
 - P021=per INPUT 5;
 - P022=per INPUT 6;
2. Accedere al parametro (es. P018) premendo il tasto **OK**;
3. Agendo sui tasti **+** e **-**, impostare il valore corrispondente al funzionamento desiderato (fare riferimento alla tabella "parametri di configurazione ingressi" a pag. 12);
4. Confermare la scelta premendo il tasto **OK** (sul display ricompare P018).
5. Eseguire il collegamento all'ingresso appena configurato.



5 Programmazione conclusa

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

IT

8 MESSAGGI VISUALIZZATI SUL DISPLAY

| MESSAGGI DI STATO | | |
|--------------------|---|--|
| Mess. | Descrizione | |
| ---- | Cancello chiuso | |
| ⌋ | Cancello aperto | |
| OPEN | Apertura in corso | |
| CLOS | Chiusura in corso | |
| STEP | Centrale in attesa di comandi dopo un impulso di start, con funzionamento passo-passo | |
| STOP | Intervenuto ingresso stop | |
| RESP | Reset posizione in corso: La centrale di comando è appena stata riaccesa dopo un'interruzione dell'alimentazione, oppure il cancello ha superato il numero max ammesso (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. - Verificare il corretto posizionamento dei Jumpers J5 e J9 come indicato nello schema elettrico. - Se la segnalazione si ripete, sostituire la centrale di comando. |

9 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;

9.1 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 del cancello verificando che il movimento dell'anta corrisponda a quanto previsto. Si consiglia a questo proposito di effettuare diverse prove al fine di valutare la scorrevolezza del cancello 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 riassetto 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.

9.2 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.

10 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' |
|---------------------------------------|--------------|
| pulizia superfici esterne | 6 mesi |
| controllo serraggio viti | 6 mesi |
| controllo funzionamento dello sblocco | 6 mesi |
| ingrassaggio giunzioni | 1 anno |

| GUIDA RICERCA GUASTI | |
|--|--|
| Descrizione | Possibili soluzioni |
| Attivando il comando di apertura o chiusura la porta non si muove ed il motore elettrico dell'automatismo non entra in funzione. | L'automatismo 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 la porta non si muove | Controllare che lo sblocco del motore sia chiuso. Controllare l'apparecchiatura elettronica di regolazione della forza. |
| Durante il movimento l'automatismo 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 dell'anta del cancello; verificare la scelta del modello. L'attacco al cancello dell'automatismo flette o è fissato in modo inadeguato; ripararlo e/o rinforzarlo. |

11 DISMISSIONE DEL PRODOTTO

GEKO 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.

| PAR. | PROCEDURA | VALORI SELEZIONABILI |
|------|--|----------------------|
| P001 | Posizionamento motore 1 | |
| P002 | Posizionamento motore 2 | |
| P003 | Apprendimento corsa motori | |
| P004 | Cancellazione radiocomandi | |
| P005 | Apprendimento radiocomandi | |
| P006 | Ricerca e cancellazione di un radiocomando | |
| P007 | Caricamento parametri standard: l'intera lista dei parametri viene aggiornata con le impostazioni di fabbrica. | |
| P008 | Blocco accesso programmazione | |
| P009 | Apprendimento dispositivi DE@NET collegati (attualmente non utilizzato) | |
| P010 | Non utilizzato | |
| P011 | Non utilizzato | |
| P012 | Non utilizzato | |
| P013 | Non utilizzato | |
| P014 | Non utilizzato | |
| P015 | Non utilizzato | |

PROCEDURE DI PROGRAMMAZIONE

| PAR. | DESCRIZIONE PARAMETRO | VALORI SELEZIONABILI | VALORI DI DEFAULT (per i diversi standard di installazione) | |
|------|---------------------------------|--|--|-----|
| | | | TYPE | 01 |
| P016 | Selezione tipo ingresso INPUT_3 | <ul style="list-style-type: none"> • 000: IN3 type=contatto pulito • 001: IN3 type=resist. costante 8K2 | 000 | 000 |
| P017 | Selezione funzionamento INPUT_1 | <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 (attivazione uscita elettroserratura. Vedi P062) • 008: PHOTO 1 (fotocellula 1) • 009: PHOTO 2 (fotocellula 2) • 010: SAFETY 1 (costa di sicurezza 1) • 011: STOP (blocco) • 012: FCA1 (finecorsa apert. Mot1) • 013: FCA2 (finecorsa apert. Mot2) • 014: FCC1 (finecorsa chius. Mot1) • 015: FCC2 (finecorsa chius. Mot2) • 016: SAFETY 2 (costa di sicurezza 2) | IN1 | 001 |
| P018 | Selezione funzionamento INPUT_2 | | IN2 | 002 |
| P019 | Selezione funzionamento INPUT_3 | | IN3 | 010 |
| P020 | Selezione funzionamento INPUT_4 | | IN4 | 008 |
| P021 | Selezione funzionamento INPUT_5 | | IN5 | 009 |
| P022 | Selezione funzionamento INPUT_6 | | IN6 | 011 |

PARAMETRI DI CONFIGURAZIONE INGRESSI

| | | TYPE 01 | | | |
|--------------------------------------|------|---|--|-----|-----|
| PARAMETRI DI CONFIGURAZIONE INGRESSI | P023 | Assegnazione CANALE 1 radiocomandi | <ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (non utilizzato) • 001: START (start) • 002: PEDESTRIAN (pedonale) • 003: OPEN (aprire separato) • 004: CLOSED (chiudere separato) • 005: OPEN_PM (aprire uomo pres.) • 006: CLOSED_PM (chiudere uomo pres.) • 007: ELOCK-IN (attivazione uscita elettroserratura. Vedi P062) | CH1 | 001 |
| | P024 | Assegnazione CANALE 2 radiocomandi | | CH2 | 000 |
| | P025 | Assegnazione CANALE 3 radiocomandi | | CH3 | 000 |
| | P026 | Assegnazione CANALE 4 radiocomandi | | CH4 | 000 |
| PARAMETRI DI CONFIGURAZIONE MOTORE | P027 | Selezione tipo di radiocomando | <ul style="list-style-type: none"> • 000: HCS fix-code • 001: HCS rolling-code • 002: Dip-switch | | 000 |
| | P028 | Selezione tipo di motori | <ul style="list-style-type: none"> • 000: GEKO • 001: LOOK - MAC (Non utilizzato) • 002: GHOST 100/200 (Non utilizzato) • 003: 500 - 502 (Non utilizzato) | | 000 |
| | P029 | Selezione funzionamento con o senza encoder. ATTENZIONE: ricordarsi di impostare correttamente anche i jumpers J5 e J9 (vedi tabella 1). ATTENZIONE: J5, J9 e P029 devono essere impostati correttamente prima di eseguire la procedura di programmazione | <ul style="list-style-type: none"> • 000: motori con encoder • 001: motori senza encoder | | 001 |
| | P030 | Selezione numero motori | <ul style="list-style-type: none"> • 001: un motore • 002: due motori | | 002 |
| | P031 | Regolazione velocità motori durante il rallentamento in apertura | 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 | 0%tot.....80%to | | 020 |
| | P036 | Regolazione durata rallentamento in chiusura | 0%tot.....80%tot | | 020 |
| PARAMETRI DI FUNZIONAMENTO | P037 | Regolazione forza motore 1 in apertura (se = 100% rilevamento ostacolo disabilitato) | 15%tot.....100%tot | | 050 |
| | P038 | Regolazione forza motore 1 in chiusura (se = 100% rilevamento ostacolo disabilitato) | 15%tot.....100%tot | | 050 |
| | P039 | Regolazione forza motore 2 in apertura (se = 100% rilevamento ostacolo disabilitato) | 15%tot.....100%tot | | 050 |
| | P040 | Regolazione forza motore 2 in chiusura (se = 100% rilevamento ostacolo disabilitato) | 15%tot.....100%tot | | 050 |
| | P041 | Regolazione tempo chiusura automatica (se = 0 chiusura automatica disabilitata) | 0sec.....255sec | | 000 |
| | P042 | Regolazione tempo chiusura automatica pedonale (se = 0 chiusura autom. pedonale disabilitata) | 0sec.....255sec | | 000 |
| | P043 | Regolazione durata della corsa pedonale | 5%tot.....100%tot | | 035 |
| | P044 | Regolazione tempo di prelampeggio | 0sec.....10sec | | 000 |
| | P045 | Regolazione tempo di sfasamento in apertura | 0sec.....30sec | | 001 |
| | P046 | Regolazione tempo di sfasamento in chiusura | 0sec.....30sec | | 003 |
| | 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: "condominiale" non attivo • 001: "condominiale" attivo | | 000 |
| | P048 | Funzione colpo d'ariete: prima di ogni apertura spinge i motori in chiusura per 1sec per facilitare lo sgancio dell'eventuale elettroserratura | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "colpo d'ariete" non attivo • 001: "colpo d'ariete" attivo | | 000 |

| | | TYPE 01 |
|------|--|---|
| 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). 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 richiede automaticamente dopo un ritardo fisso di 5 sec. | <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 | |
| P052 | Selezione modalità di funzionamento dell'uscita warning: Se=0 "warning light" (uscita sempre On quando il cancello è aperto, OFF al termine di una manovra di chiusura), Se=1 "warning light intermittente" (uscita intermittente lento durante apertura e veloce durante chiusura, sempre ON con cancello aperto, sempre OFF solo al termine di una manovra di chiusura), Se>1 "courtesy light" (uscita ON durante ogni movimento, OFF quando il motore si ferma, dopo il ritardo impostato). | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "warning light fissa" • 001: "warning light intermittente" • >001: ritardo spegnimento "courtesy light" (2sec.....255sec) |
| P053 | Attivazione ricerca battute anche in apertura: i motori si arrestano solo all'arrivo in battuta, anche in apertura. Attenzione: Durante la manovra di emergenza (rESP), il motore esegue la prima manovra in apertura. Inoltre, se presenti fincorsa, il parametro viene forzato a 1. | <ul style="list-style-type: none"> • 000: arresto in apertura sul punto memorizzato. • 001: arresto in apertura sulla battuta |
| 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 • 002: "soft start lungo" 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.....20x25ms) |
| P058 | regolazione margine battuta apertura: regola la durata dell'ultimo tratto di corsa durante il quale un eventuale ostacolo viene interpretato come battuta, bloccando il motore senza eseguire l'inversione. Per motori con encoder, il valore impostato indica il numero di giri del rotore, mentre per motori senza encoder, il valore viene espresso in % della corsa max. Attenzione: Per motori senza encoder, se P035 (durata rallentamento in apertura) è > 10%, forza il margine rilevamento battuta uguale alla durata del rallentamento. | <p>1.....255 (motori con encoder) 0%.....100% (motori senza encoder)</p> |
| P059 | regolazione margine battuta chiusura: regola la durata dell'ultimo tratto di corsa durante il quale un eventuale ostacolo viene interpretato come battuta, bloccando il motore senza eseguire l'inversione. Per motori con encoder, il valore impostato indica il numero di giri del rotore, mentre per motori senza encoder, il valore viene espresso in % della corsa max. Attenzione: Per motori senza encoder, se P036 (durata rallentamento in chiusura) è > 10%, forza il margine rilevamento battuta uguale alla durata del rallentamento. | <p>1.....255 (motori con encoder) 0%.....100% (motori senza encoder)</p> |
| P060 | Regolazione forza motori all'arrivo in battuta: - Se=0, Regolazione disabilitata (il valore di forza sulla battuta viene calcolato automaticamente) - Se diverso da 0, indica il valore (espresso in % del valore max) di forza esercitata sulla battuta. | <p>0%tot.....100%tot</p> |
| P061 | Funzione "Energy saving": Se=1, dopo 10sec di inattività, la centrale spegne le uscite 24V ed il display che verranno riaccessi 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 |

PARAMETRI DI FUNZIONAMENTO

| PARAMETRI DI FUNZIONAMENTO | | TYPE 01 |
|----------------------------|---|---|
| P052 | <p>Funzionamento uscita elettroserratura: Se=0 uscita "boost" per alimentazione elettroserratura art. 110, Se=1 uscita 24V comandata da ingresso ELOCK_IN in modalità impulsiva, Se=2 uscita 24V comandata da ingresso ELOCK_IN in modalità passo-passo, Se=3 Uscita elettrofreno per motori reversibili, Se=4 uscita 24V per alimentazione elettroserratura tramite relè esterno, Se=5 uscita 24V per alimentazione elettromagneti per barriere, Se>5 uscita 24V comandata da ingresso ELOCK_IN in modalità temporizzata (il valore impostato indica il ritardo di spegnimento in secondi).</p> | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "Uscita "boost" per alimentazione elettroserratura art. 110 • 001: "Uscita impulsiva 24V == max 5W • 002: "Uscita passo-passo 24V == max 5W • 003: "Uscita elettrofreno per motori reversibili • 004: "Uscita alimentazione elettroserrature tramite relè esterno • 005: "Uscita alimentazione elettromagneti per barriere • >005: "Uscita temporizzata 24V == max 5W (6sec.....255sec) |
| P053 | Inversione direzione marcia: Se=1, inverte automaticamente le uscite apre/chiede dei motori e gli eventuali ingressi finecorsa apertura/chiusura, evitando di dover modificare manualmente i cablaggi nel caso di installazione del motoriduttore in posizione invertita rispetto lo standard. | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "Installazione standard • 001: "Installazione invertita |
| P054 | Moltiplicatore contamanovre: Moltiplica il numero di manovre dopo le quali il contamanovre totali viene aggiornato. Per visualizzare il valore, fare riferimento al paragrafo "Visualizzazione stato ingressi e contamanovre". | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "x100 • 001: "x1000 • 002: "x10000 • 003: "x100000 |
| P055 | Contamanovre manutenzione: Se=0 azzerà il contatore e disabilita la richiesta d'intervento. Se>0 indica il numero di manovre (x 500) da effettuare prima che la centrale esegua un pre-lampeggio di 4sec aggiuntivi ad indicare la necessità di intervento di manutenzione. Es.: Se P065=050, numero manovre = 50x500=25000 Attenzione: Prima di impostare un nuovo valore del contamanovre manutenzione, è necessario resettare lo stesso impostando P065=0 e solo successivamente P065= "nuovo valore". | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "Richiesta manutenzione disabilitata • >000: "Numero manovre (x 500) per richiesta manutenzione (1.....255) |
| P056 | Selezione funzionamento uscita lampeggiante: Se=0 uscita lampeggiante intermittente; Se=1 uscita lampeggiante fissa (per lampeggianti provvisti di circuito intermittente interno) | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "uscita lampeggiante intermittente • 001: "uscita lampeggiante fissa |
| 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 |
| 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 |
| P059 | Ritardo su rilevamento finecorsa: Il motore viene arrestato dopo 1.5 sec. dal rilevamento del finecorsa. Se durante questo ritardo viene rilevata la battuta, il motore viene arrestato subito. | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "ritardo finecorsa disabilitato • 001: "ritardo finecorsa abilitato |
| P070 | 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) |
| P071 | Non utilizzato | / |
| P072 | Non utilizzato | / |
| P073 | Non utilizzato | / |
| P074 | Non utilizzato | / |
| P075 | Non utilizzato | / |

GEKO

Electro-mechanical operator for swing gates

Operating instructions and warnings

Index

| | | | | | |
|----------|---------------------------|-----------|------------|--------------------------------|-----------|
| 1 | Warnings Summary | 17 | 8 | Messages shown on the Display | 26 |
| 2 | Product Description | 18 | 9 | Start-up | 26 |
| 3 | Technical data | 18 | 9.1 | Installation Test | 26 |
| 4 | Installation and Assembly | 18 | 9.2 | Unlocking and manual operation | 26 |
| 5 | Electrical Connections | 19 | 10 | Maintenance | 27 |
| 6 | Standard Programming | 21 | 11 | Product Disposal | 27 |
| 7 | Advanced 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 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

Models and contents of the package

GEKO is an operator for the automation of swing gates and doors with door medium and small size. It is essentially made up of:

- an operator;
- a programmable control panel (adjustable strength, speed, operators stroke, etc..) with built-in 433.92 MHz radio receiver;

Inspect the “Contents of the package” (Pic. 1) comparing it with your product, for useful reference during assembly.

Transport

GEKO 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

| GEKO | | | |
|---------------------------------|--|-------------------------------------|-----------|
| CONTROL BOARD | | OPERATOR | |
| Power supply (V) | 230 V ~ ±10% (50/60 Hz) | Motor power supply (V) | 24 V ---- |
| Rated power transformer (VA) | 120 VA (230/22V) | Capacity (W) | 80 W |
| Fuse F2 (A) (transformer) | 2A | Max torque (Nm) | 180 Nm |
| Batteries | 2x 12V 1,3A | Duty cycle (cycles/hour) | 20 |
| Fuse F1 (A) (batteries input) | 15A | Maximum n° of operations in 24 hour | 60 |
| 24V operators outputs | 2x 5A | Operating temperature range (°C) | -20+50 |
| Auxiliaries power supply output | +24 V ---- max 200mA | Opening time 90°(s) | 16 |
| “Warning” output | +24 V ---- max 15 W | Product weight with package (kg) | 12 Kg |
| Electric lock output | 24V ---- max 5W or max 1 art. 110 | Protection degree | IP44 |
| Flashing light output | 24 V ---- max 15W | | |
| 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:

- Verify that the gate complies with the legal requirements and then define the complete project of the installation;
- Verify that the gate is well balanced and that it has no points of friction in opening and closing;
- Identify an area that allows a smooth and safe manual operation of the operator;
- Verify that the operator bulk is compatible with the area chosen for the fitting (Pic. 2);
- Ensure that the space for the rotation of the arm is sufficient (Pic. 3).
- Use the length/weight graphic and the provided installations dimensions (Pic. 4) evaluating whether you prefer a **90°** or a **120°** opening.

4.2 Once you have defined and satisfied these requirements, proceed with the assembly:

- fix the operator fixing plate to the pillar by using screws and plugs suitable to the type of surface and material (Pic. 5);
- mount the straight arm by using the supplied screw and washer (Pic. 6);
- insert the operator inside the wall connection plate and fix it with the provided screws and nuts (Pic. 7);
- Mount the swing fixing hinge and the curved arm to the straight arm by using the provided pins and seeger rings (Pic. 8);
- weld the hinge to the gate or fix it with screws suitable to the type of material;

4.3 How to unlock the operator

WARNING Disconnect the power supply from the control panel before releasing the operator. In case you cannot turn the power off, you will necessarily have to re-lock the motor in the position in which it was unlocked.

Lift the cover window (Pic. 9a) and, after having inserted the unlocking key, rotate clockwise until it stops (Fig. 9b).

4.4 How to fix and adjust the mechanical limit switches

- Unlock the operator;
- Rotate the wing to the position of complete opening, position the mechanical limit switch on the stop with the straight arm and fasten it with the provided screws (Pic. 10). If necessary, you can mount a second mechanical limit switch for the closing stop. In this case follow the above directions by moving the door in the desired closed position and fix it with the screws provided in detention;
- Repeat the previous step for a possible second door;
- Secure the protective cover on the straight arm with the screws provided (Pic. 10).

5 ELECTRICAL CONNECTIONS

Execute the wiring following the directions of table 1 and diagrams on page 20.

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 $\sim \pm 10\%$ 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.

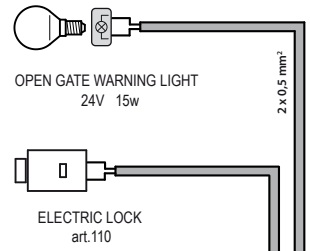
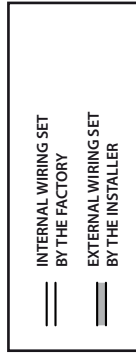
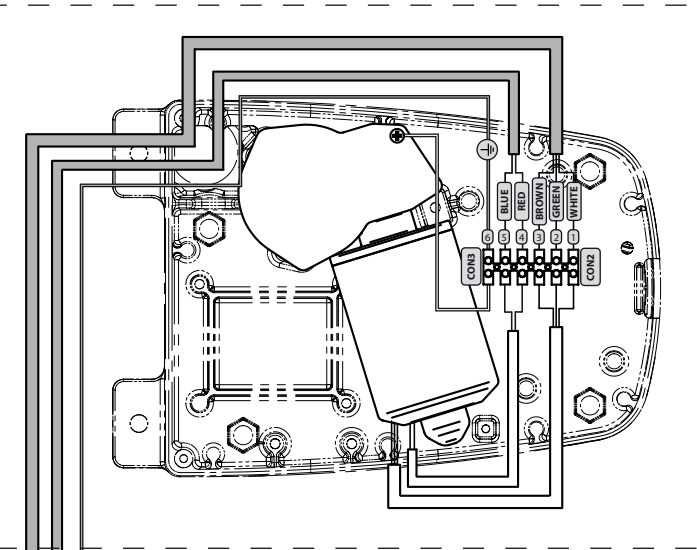
WARNING To connect the encoder to the control panel, use only a dedicated cable 3x0,22mm².

Table 1 “terminal board connections”

| | | | |
|-------|-------------|---|---|
| 1-2 | | +24 V --- power supply output for auxiliary devices 200mA | |
| 3-4 | 22 V \sim | 22 V \sim transformer power supply input | |
| 5-6 | 24VBatt | 24 V --- battery power supply or photovoltaic accumulator Green Energy input (follow carefully polarity indications). | |
| 7-8 | | Operator 1 output | |
| 9 | | Connection of motors metallic parts | |
| 10-11 | | Operator 2 output (if present) | |
| 12-13 | | 24 V --- max 15 W output for open gate fix warning light (if P052=0), flashing (if P052=1) or courtesy light (if P052>1) | |
| 14-15 | | 14 (-) | “Boost” output for electric-lock, max 1 x art. 110 (if P062=0), 24V pulse output, max 5W (if P062=1), step by step (if P062=2), electro-brake output for not self-locking operators (if P062=3), output for electric-lock power supply via external relay (if P062=4), output for electro-magnets power supply for barriers (if P062=5) or temporized output (if P062>5). |
| | | 15 (+) | |
| 16-17 | | 24 V --- Flashing light output max 15W art. Lumy/24A/S | |
| 18-19 | | 18 - N.C. | Input 6 STOP. In case of intervention, it stops the movement of both motors during any operation. If unused, short circuit. |
| | | 19 - Com | |
| 20-21 | | 20 - N.C. | Input 5 PHOTO 2. When enabled (see parameter P051 in the table), activation of PHOTO 2 provokes: an inversion of direction (during closing), the arrest of the movement (during opening), prevent the start (gate closed). If unused, short circuit. |
| | | 21 - Com | |
| 22-23 | | 22 - N.C. | Input 4 PHOTO 1. When enabled (see parameter P050 in the table), activation of PHOTO 1 provokes: an inversion of direction (during closing), the arrest of the movement (during opening), prevent the start (gate closed). If unused, short circuit. |
| | | 23 - Com | |
| 24-25 | | 24 - N.C. | Input 3 SAFETY. If activated, it causes the inversion. See P055 and P056 on the parameters table. If unused, short circuit. |
| | | 25 - Com | |
| 26-27 | | 26 - N.O. | Input 2 PED. If activated, it opens motor nr. 1 only. |
| | | 27 - Com | |
| 28-29 | | 28 - N.O. | Input 1 START. In case of intervention it provokes: the operator opening or closing. It may operate as “inversion” mode (P049=0) or “step by step” mode (P049=1). |
| | | 29 - Com | |
| 30 | | Aerial signal input | |
| 31 | | Ground aerial input | |
| 32-33 | DE@NET | 32 (+) | DE@NET mains input (unused at the moment) |
| | | 33 (-) | |
| CON 1 | | 230 V $\sim \pm 10\%$ (50/60 Hz) power supply input | |
| CON 2 | | Connection of encoder to operator 2 (1-2-3) | |
| CON 3 | | Connection of power supply to operator 2 + ground (4-5-6) | |
| J5 | J9 | Encoder selection Jumper: | |
| | | <ul style="list-style-type: none"> • A position = operators with encoder (remind to set P029=0) • B position = operators without encoder (remind to set P029=1) | |

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

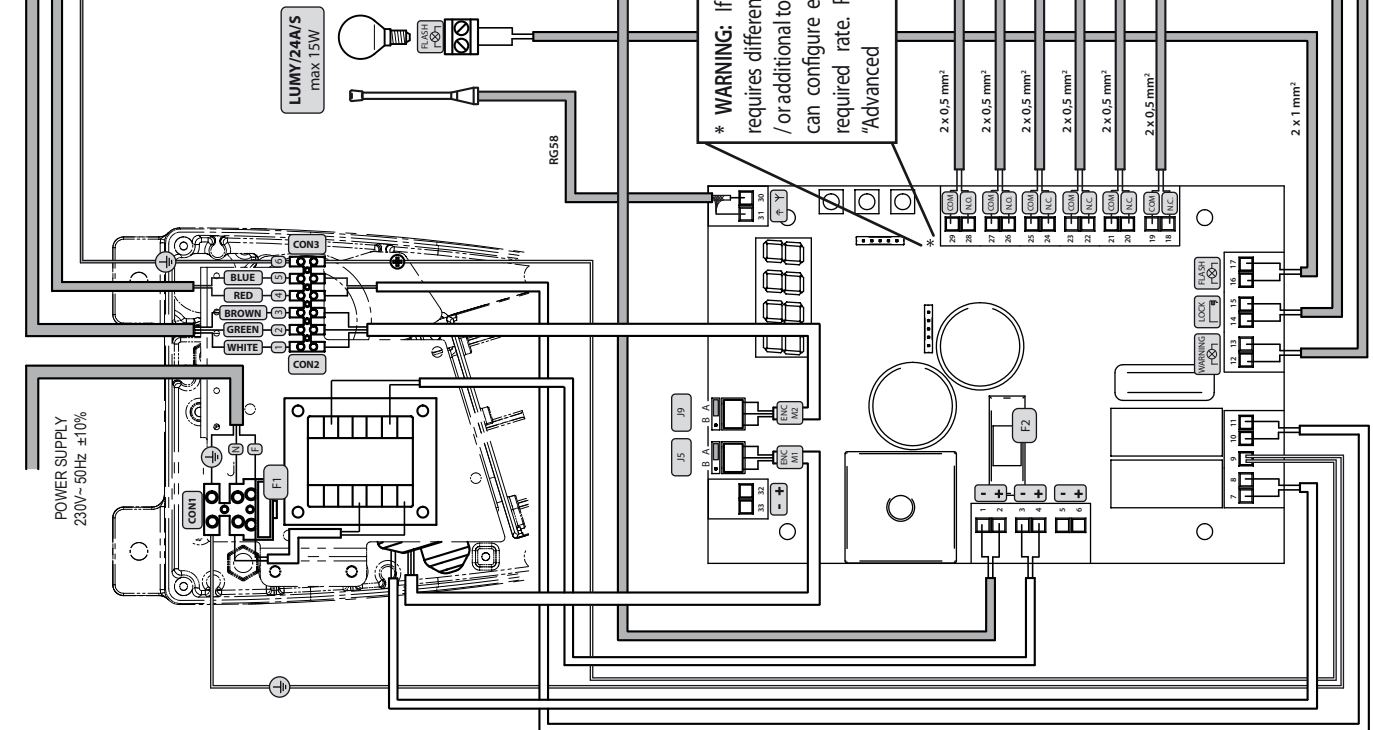
Mot 2 (Only if present)



3 x 0.22 mm²

2 x 1.5 mm²

1 x 1.5 mm²



*** WARNING:** 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".

PHOTO 2

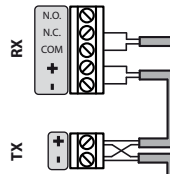
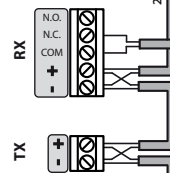


PHOTO 1



6 STANDARD PROGRAMMING

1 Power Supply

Give power supply, the display shows the following symbols "rES-", "TYPE", "-0!" and then "----".



* If the control panel has already been programmed and the power fails or is switched off - once power is returned and a START command is given, the position reset procedure is performed (see "rESP" in the table "WORKING STATUS MESSAGES" on page 26).

2 Visualisation of inputs and operations-counter status

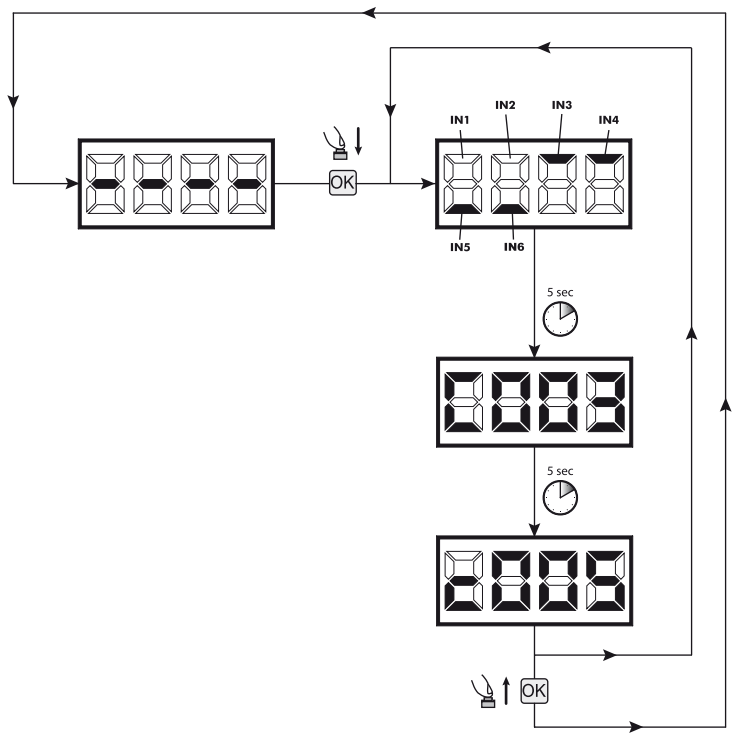
1. Press the **OK** key for 15 seconds;
2. The display will show respectively:
Inputs status (check it's correct);



Total operations counter (* see P064):
i.g.: $3000 = 3 \times 1000^* = 3000$ operations performed

Maintenance operations-counter (* see P065):
i.g.: $5000 = 5 \times 500 = 2500$ operations remaining before the maintenance intervention request (5--- = maintenance-counter disabled)

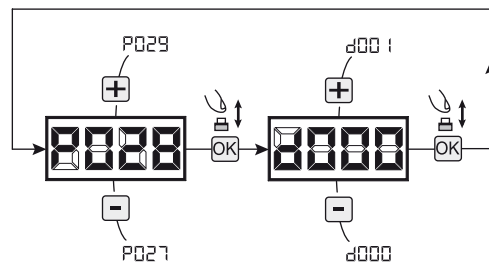
3. Hold down the **OK** key to display a cyclic 3 options, or release the **OK** button to exit the parameter.



3 Selection type of operators

! IMPORTANT !

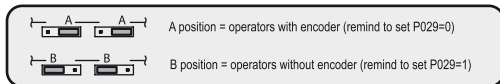
1. Scroll down the parameters with **+** and **-** keys until you visualise P028;
2. Access the parameter by pressing the **OK** key;
3. Verify that the value corresponds to d000 (GEKO), otherwise, you must select it by pressing **+** and **-** keys;
4. Confirm your choice by pressing the **OK** key (display returns again to P028).



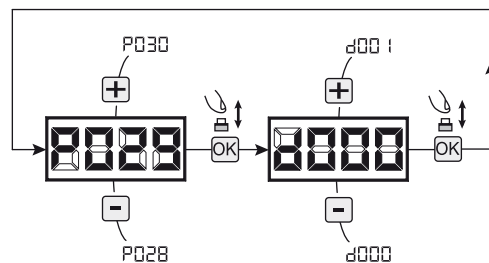
4 Selection operating with or without encoder

! IMPORTANT !

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

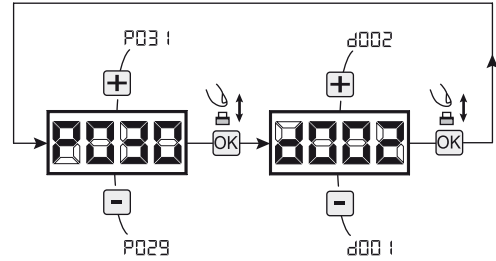


1. Scroll down the parameters with **+** and **-** keys until you visualise P029;
2. Access the parameter by pressing the **OK** key;
3. Acting on **+** and **-** keys, set:
- d000=for operators with encoder;
- d001=for operators without encoder;
4. Confirm your choice by pressing the **OK** key (display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



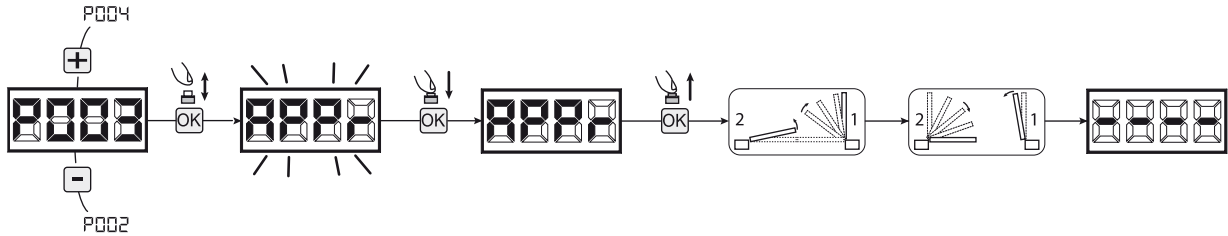
5 Selection 1 or 2 operators functioning

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



6 Motor stroke learning

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

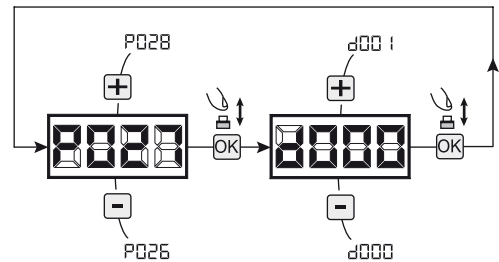


WARNING Once you have executed the learning stroke, operate a complete cycle (opening/closing) and then check the manual release to make sure it is working properly. If it's to "hard" increase the value of P057 of 1 or more.

7 Transmitters learning

7.1 Transmitters coding selection

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



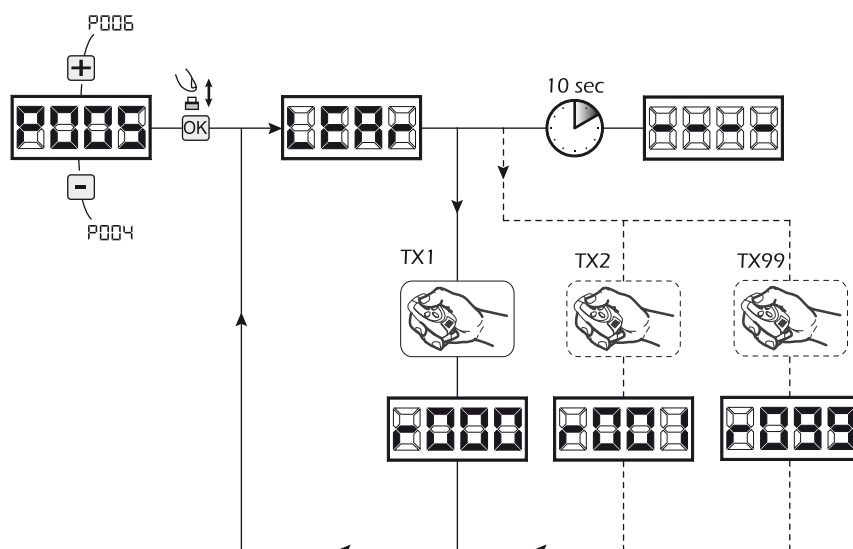
Warning: If you need to vary the type of encoding, and only if other remotes with different encoding are memorized, you need to erase memory (P004) **AFTER** you have set the new encoding.

7.2 Learning

1. Scroll down the parameters with **+** and **-** keys until you visualise P005;
2. Confirm by pressing on the **OK** key;
3. When the symbol "LER" 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 "LER";
5. Memorize all necessary transmitters repeating this procedure from step 3;
6. Wait 10 seconds before quitting the memorization mode, display shows now "----".

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

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).

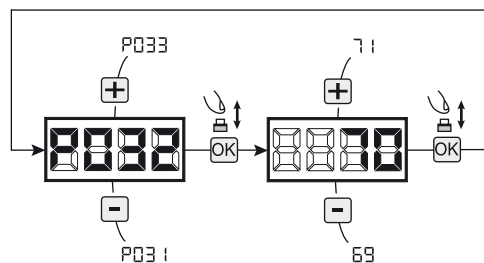


8 Adjustment of operating parameters

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

1. Scroll down the parameters until you visualize the desire parameter (i.g. P032);
2. Access the parameter by pressing the **OK** key;
3. By pressing on **+** and **-** keys, 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. 29.



9 Programming complete

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

To perform any "Advanced Programming" operations (cancellation of the remotes, configuration inputs, etc. ..), see on page 24.

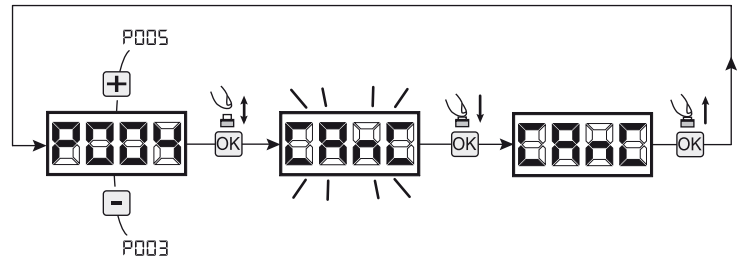
7 ADVANCED PROGRAMMING

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

1 Deletion of memorized transmitters

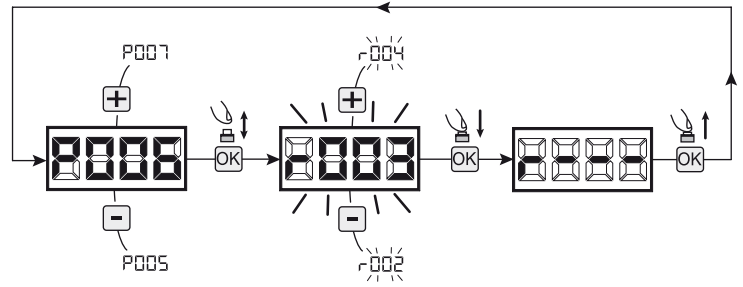
1.1 Deletion of all transmitters

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



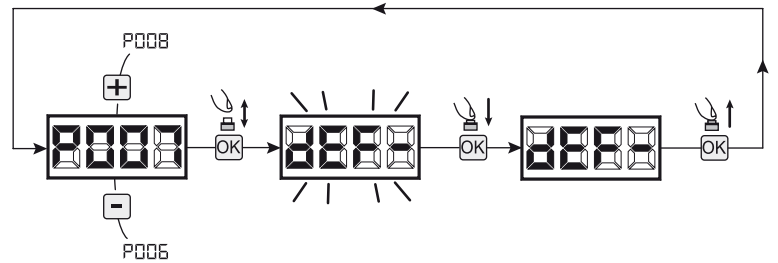
1.2 How to search and delete a transmitter

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



2 Resetting of default parameters

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



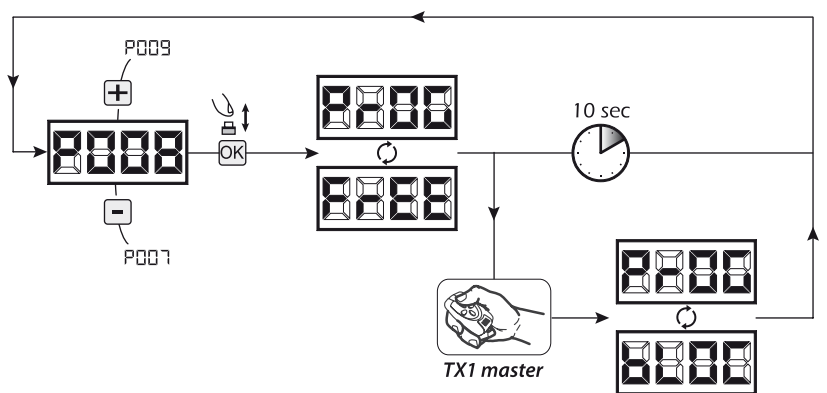
Warning: After you restore the default parameters, you must program the control panel again and adjust all operating parameters, in particular, remember to properly set the configuration of parameters (P028 - P029 - P030 - operator configuration).

3 Locking-Unlocking access to programming

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

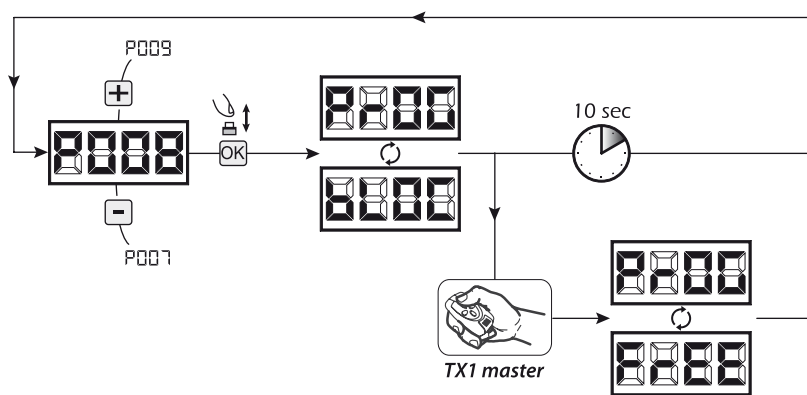
3.1 Locking access to programming

1. Scroll through the parameters with the buttons **+** and **-** until the display shows P008;
2. Access the parameter by pressing the button **OK**;
3. The display shows alternately the writing **P-00/F-EE** to indicate that the control board is waiting for the transmission of the block code;
4. Within 10 seconds press CH1 on the “TX Master”, the display shows **P-00/bL00** before returning to the list of parameters;
5. Access to programming is locked.



3.2 Unlocking access to programming

1. Scroll through the parameters with the buttons \oplus and \ominus until the display shows P008;
2. Access the parameter by pressing the button OK ;
3. The display shows alternately the writing $\text{P r 0 0} / \text{b l 0 0}$ 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 $\text{P r 0 0} / \text{F r E E}$ before returning to the list of parameters;
5. Access to programming is unlocked.



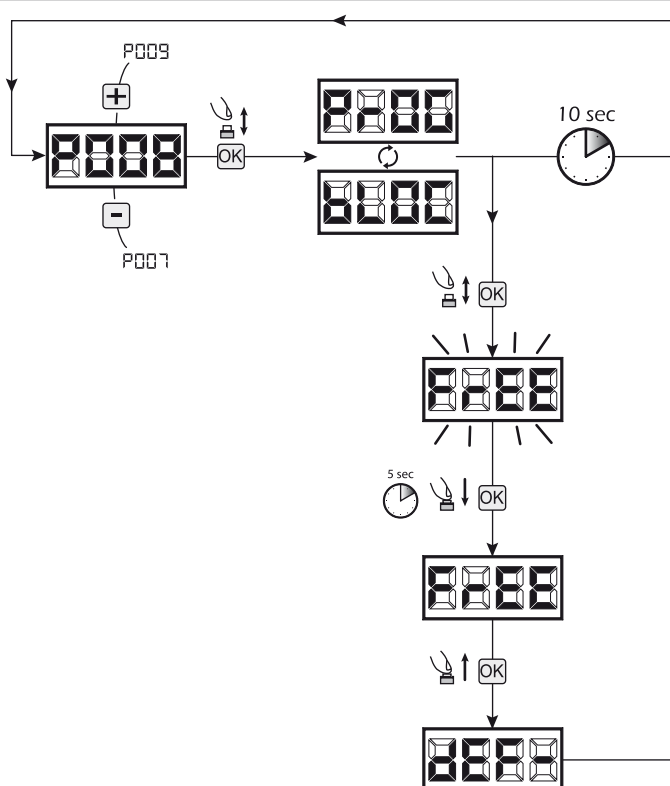
3.3 Unlocking access to programming and global reset

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

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

Following this release, **in particular, remember to properly set the configuration of parameters (P028 - P029 - P030 - operator configuration)**. You will also need to repeat the measurement of impact forces to ensure the installation compliance to standards.

1. Scroll through the parameters with the buttons \oplus and \ominus until the display shows P008;
2. Access the parameter by pressing the button OK ;
3. The display shows alternately the writing $\text{P r 0 0} / \text{b l 0 0}$;
4. Press the button OK , the display shows the flashing writing F r E E ;
5. Press the button again and hold for 5 seconds (releasing it before, the procedure is terminated): The display shows the fixed writing F r E E followed by d E F - , before returning to the list of parameters;
6. Access to programming is unlocked.

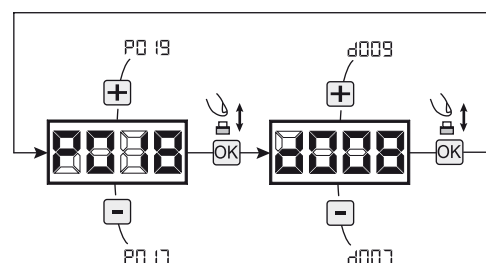


EN

4 Inputs configuration

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


1. Scroll down the parameters with the \oplus and \ominus to see that corresponding to the desired one:
 - P017=for INPUT 1;
 - P018=for INPUT 2;
 - P019=for INPUT 3;
 - P020=for INPUT 4;
 - P021=for INPUT 5;
 - P022=for INPUT 6;
2. Confirm by pressing on the OK key to get access to the parameter (eg. P018);
3. Scroll down with the \oplus and \ominus , keys to set the value corresponding to the desired operation (refer to table "Input Configuration parameters" on page 28);
4. Confirm by pressing on the OK key (display shows again P018).
5. Execute the new connection to the input just reconfigured.



5 Programming complete

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

8 MESSAGES SHOWN ON THE DISPLAY

| WORKING STATUS MESSAGES | | |
|---|--|---|
| Mess. | Description | |
| ---- | Gate is closed | |
|  | Gate is opened | |
| OPEN | Opening under way | |
| CLOS | Closing under way | |
| STEP | While in step-by-step mode, the control board awaits further instructions after a start command | |
| STOP | Stop command received | |
| RESP | Reset current position: The control unit has just been turned on after a power failure, or the gate has exceeded the maximum number (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. | - Make sure there are no specific frictions and / or obstacles during the run; - Give a start pulse to initiate a position reset procedure; - Verify that the operation is completed successfully, manually helping the run, if necessary; - Adjust power and speed settings if necessary. |
| ERR3 | External photocells and/or safety devices are activated or out of order. | - Make sure that all safety devices and/or photocells installed are working properly. |
| ERR4 | Possible failure to the control board power circuit. | - Disconnect and connect power supply. Give a start impulse, if this error appears again, replace the control board. |
| ERR5 | Time-out operators run: The engine/s exceeded the maximum operating time (4min) without ever stopping. | - Give a start pulse to start the position reset procedure; - Ensure that this operation is successful. |
| ERR6 | Time-out obstacle detection: With anti-crushing sensor disabled, was still detected the presence of an obstacle that prevents movement of the leaf for a period of 10 seconds more. | - Make sure there are no specific frictions and / or obstacles during the run; - Give a start pulse to initiate a position reset procedure; - Verify that the operation is completed successfully. |
| ERR7 | Operators movement not detected. | - Make sure that operators and encoders connections are well done. - Check that jumpers J5 and J9 are well positioned as shown on the electric wiring. - If this error appears again, replace the control panel. |

9 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;

9.1 Installation test

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

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

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.

9.2 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 device is very important because, in times of emergency, lack of speed in operating this device can cause danger.

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.

10 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 |
|---|-------------|
| cleaning of external surfaces | 6 months |
| checking of screw tightening | 6 months |
| checking of release mechanism operation | 6 months |
| greasing of articulated joint | 1 year |

| TROUBLE-SHOOTING | |
|--|---|
| Description | Possible solutions |
| When the opening command is given, the gate wing fails to move and the operator's electric motor fails to start. | The operator is not receiving correct power supply. Check all connections, fuses, and the power supply cable conditions and replace or repair it if necessary. If the gate does not close check if the photocells work properly. |
| When the opening command is given, the motor starts but the gate leaf fails to move. | Make sure the unlocking system is closed. Make sure that the electronic device for power adjustment is in good condition. |
| The operator jerks or is noisy during movement, it stops midway or else it does not start. | If the leaf of the gate does not move freely, release the operator and readjust the rotation points. |
| | The power of the gearmotor may be insufficient for the characteristics of the gate's leaf; check the choice of model whenever required. If the plate fastening the operator to the gate bends or is inappropriately fastened, repair it or reinforce it. |

EN

11 PRODUCT DISPOSAL

GEKO 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.

| PAR. | PROCEDURE | SETTABLE VALUES |
|------|--|-----------------|
| P001 | Positioning of operator 1 | |
| P002 | Positioning of operator 2 | |
| P003 | Memorization of the motors' stroke | |
| P004 | Deletion of transmitters | |
| P005 | Transmitters memorizing | |
| P006 | Search and deletion of a transmitter | |
| P007 | Loading of standard parameters: the list is up dated with factory settings | |
| P008 | Lock access to programming | |
| P009 | How to learn connected DE@NET devices (unused at the moment) | |
| P010 | Unused parameter | |
| P011 | Unused parameter | |
| P012 | Unused parameter | |
| P013 | Unused parameter | |
| P014 | Unused parameter | |
| P015 | Unused parameter | |

PROGRAMMING PROCEDURES

| PAR. | SETTABLE VALUES | SETTABLE VALUES | DEFAULT VALUES (for different standards of installation) | |
|------|---------------------------------|--|---|-----|
| | | | TYPE | 01 |
| P016 | INPUT_3 selectioning input type | <ul style="list-style-type: none"> • 000: IN3 type=free contact • 001: IN3 type=constant resistance 8K2 | | 000 |
| P017 | INPUT_1 operating selection | <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 (electric-lock activation. 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: FCA2 (opening limit switches Mot2) • 014: FCC1 (closing limit switches Mot1) • 015: FCC2 (closing limit switches Mot2) • 016: SAFETY 2 (safety rib 2) | IN1 | 001 |
| P018 | INPUT_2 operating selection | | IN2 | 002 |
| P019 | INPUT_3 operating selection | | IN3 | 010 |
| P020 | INPUT_4 operating selection | | IN4 | 008 |
| P021 | INPUT_5 operating selection | | IN5 | 009 |
| P022 | INPUT_6 operating selection | | IN6 | 011 |

INPUTS CONFIGURATION PARAMETERS

| | | TYPE 01 | | | |
|------------------------------------|--|---|--|---|--|
| INPUTS CONFIGURATION PARAMETERS | P023 | Allocation of CHANNEL 1 of remotes | <ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (unused parameter) • 001: START (start) • 002: PEDESTRIAN (pedestrian) • 003: OPEN (separated open) • 004: CLOSED (separated close) • 005: OPEN_PM (man present open) • 006: CLOSED_PM (man present close) • 007: ELOCK-IN (electric-lock activation. See P062) | 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 | |
| OPERATORS CONFIGURATION PARAMETERS | P027 | Selection of type of remotes | <ul style="list-style-type: none"> • 000: HCS fix-code • 001: HCS rolling-code • 002: Dip-switch | | |
| | P028 | Selection type of operators | | <ul style="list-style-type: none"> • 000: GEKO • 001: LOOK - MAC (Unused) • 002: GHOST 100/200 (Unused) • 003: 500 - 502 (Unused) | |
| | P029 | Selected work with or without encoders. CAUTION: Remember to correctly set the jumpers J5 and J9 (see table 1) WARNING: J5, J9 and P029 must be set correctly before performing the procedure for programming | | <ul style="list-style-type: none"> • 000: motors with encoder • 001: engines without encoder | |
| | P030 | Selectioning operators number | | <ul style="list-style-type: none"> • 001: one operator • 002: two operators | |
| OPERATING PARAMETERS | 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%to | | |
| | P036 | Slow down duration adjustment while closing | 0%tot.....80%to | | |
| | P037 | Operator 1 force adjustment while opening (if = 100% obstacle detection deactivated) | 15%tot.....100%tot | | |
| | P038 | Operator n.1 force adjustment while closing (if = 100% obstacle detection deactivated) | 15%tot.....100%tot | | |
| | P039 | Operator n.2 force adjustment while opening (if = 100% obstacle detection deactivated) | 15%tot.....100%tot | | |
| | P040 | Operator n.2 force adjustment while closing (if = 100% obstacle detection deactivated) | 15%tot.....100%tot | | |
| | 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.....100%tot | | |
| | P044 | Pre-flashing time adjustment | 0sec.....10sec | | |
| | P045 | Adjustment of phase displacement time while opening | 0sec.....30sec | | |
| | P046 | Adjustment of phase displacement time while closing | 0sec.....30sec | | |
| 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: "collectivity function" deactivated • 001: "collectivity function" activated | | | |
| P048 | Ram blow function: it pushes the motors closed for one second before each opening movement, so as to ease the electric-lock release | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "ram blow" deactivated • 001: "ram blow function" activated | | | |

| | | TYPE 01 |
|------|---|---|
| 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 2 | <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 = 0 "warning light" output always ON when the gate is open, OFF after a closing operation. If = 1 "flashing warning light" (slow intermittent output during opening and fast while closing, always ON at gate opened, always OFF at the end of a closing operation only). If > 1 "courtesy light" (output ON during each movement, OFF when the motor stops, after the setting delay) | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "fix warning light" • 001: "flashing warning light" • >001 : "courtesy light" off delay (2sec.....255sec) |
| P053 | Searches for end of stroke while opening too: when activated, operators stop only at their arrival at the end of stroke, also while opening. Warning: During the emergency operation (ESP), the motor executes the first maneuver while opening. In addition, if any limit switches, the parameter is forced to 1. | <ul style="list-style-type: none"> • 000: Stop when opening on a memorized point • 001: Stop when opening on the end of stroke |
| 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 • 002: "long 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.....20x25ms) |
| P058 | Adjustment of the opening stroke margin: it adjusts the duration of the last part of the stroke during which an obstacle is interpreted as a stroke, blocking the motor without performing the inversion. For motors with encoders, the set value indicates the number of revolutions of the rotor; while for motors without encoder, the value is expressed in% of the maximum stroke. Warning: for motors without encoder, if P035 (duration slow-down while opening) is >10%, it forces the stroke detection margin so that it's the same than the slow-down. | <p>1.....255 (motors with encoder)</p> <p>0%.....100% (motors without encoder)</p> |
| P059 | Adjustment of the closing stroke margin: it adjusts the duration of the last part of the stroke during which an obstacle is interpreted as a stroke, blocking the motor without performing the inversion. For motors with encoders, the set value indicates the number of revolutions of the rotor; while for motors without encoder, the value is expressed in% of the maximum stroke. Warning: for motors without encoder, if P036 (duration slow-down while closing) is >10%, it forces the stroke detection margin so that it's the same than the slow-down. | <p>1.....255 (motors with encoder)</p> <p>0%.....100% (motors without encoder)</p> |
| P060 | Operators force adjustment at stroke arrival - If = 0, setting off (the force value on the stroke is calculated automatically) - If ≠ 0, indicates the value (expressed in% of the max value) of the force exerted on the stroke. | <p>0%tot.....100%tot</p> |
| 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 |

OPERATING PARAMETERS

| OPERATING PARAMETERS | | TYPE 01 |
|----------------------|---|---|
| P052 | Electric-lock output operating: If=0 "boost" output for electric-lock art.110 power supply, If=1 24V output controlled by the ELOCK_IN input as pulsed mode, If=2 24V output controlled by the ELOCK_IN input as step-by-step mode, If=3 electro-brake output for not self-locking operators, If=4 24V output for electric-lock power supply via an external relay, If=5 24V output for electro-magnets power supply for barriers, If>5 24V output controlled by the ELOCK_IN input as temporized mode (the set value indicates the switch-off delay in seconds). | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "Boost" output for electric-lock art.110 power supply • 001: "24V === pulse output max 5W • 002: "24V === step-by-step output max 5W • 003: "Electro-brake output for not self-locking operators • 004: "Output for electric-lock power supply via an external relay • 005: "output for electro-magnets power supply for barriers • >005: "24V === temporized output max 5W (6sec.....255sec) |
| P053 | Run direction inversion: If=1 automatically reverses the outputs open/close of the operators and any opening/closing limit switches inputs, avoiding having to manual change the wiring when installing the operator in an inverted position. | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "Standard installation" • 001: "Inverted installation" |
| 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". | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "x100 • 001: "x1000 • 002: "x10000 • 003: "x100000 |
| 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-manoevres maintenance, the same must be reset by setting P065= 0 and only later P065 = "new value". | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "Request Maintenance disabled • >000: "Number of operations (x 500) for required maintenance (1.....255) |
| P056 | Selection of operating flashing light output: If=0 intermittent flashing light output; If=1 Fixed flashing light output (for flashing lights with intermittent interior circuits). | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "intermittent flashing light output • 001: "fixed flashing light output |
| 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) | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "safety edge always enabled • 001: "safety edge enabled only while closing • 002: "safety edge enabled only while closing and before any movement • 003: "safety edge enabled only when opening • 004: "safety edge enabled only while opening and before any movement |
| P058 | SAFETY 2 | |
| P059 | Delay on limit switch detection: the operation is stopped after 1.5 sec from limit switch detection. When during this delay a stop is detected, the operator is suddenly stopped | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "limit switch delay disabled • 001: "limit switch delay enabled |
| P070 | Adjustment of acceleration durability Warning: if soft start is activated, the acceleration is deactivated independently from P070 value. | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "acceleration deactivated (it runs an acceleration of minimum durability, almost imperceptible) • 00X: "adjusts the acceleration durability at 1.5 sec (X*6 ms) |
| P071 | Unused parameter | / |
| P072 | Unused parameter | / |
| P073 | Unused parameter | / |
| P074 | Unused parameter | / |
| P075 | Unused parameter | / |

Index

| | | | | | |
|----------|----------------------------------|-----------|------------|------------------------------------|-----------|
| 1 | Récapitulatif des avertissements | 33 | 8 | Messages affichés sur le Display | 42 |
| 2 | Description du Produit | 34 | 9 | Mise en Service | 42 |
| 3 | Données Techniques | 34 | 9.1 | Essai de l'installation | 42 |
| 4 | Installation et Montage | 34 | 9.2 | Déverrouillage et manoeuvre manuel | 42 |
| 5 | Branchements électriques | 35 | 10 | Maintenance | 43 |
| 6 | Programmation Standard | 37 | 11 | Élimination du produit | 43 |
| 7 | Programmation Avancée | 40 | | | |

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'inobservation des avertissements suivants peut rendre certaines situations dangereuses.

⚠ ATTENTION L'UTILISATION DU PRODUIT DANS DES CONDITIONS ANORMALES NON PRÉVUES PAR LE CONSTRUCTEUR PEUT SE RÉVÉLER POTENTIELLEMENT DANGEREUSE. PAR CONSÉQUENT, RESPECTEZ LES CONDITIONS PRÉVUES DANS LES PRÉSENTES INSTRUCTIONS.

⚠ ATTENTION DEA SYSTEM VOUS RAPPELLE QUE LE CHOIX, LA POSITION ET L'INSTALLATION DE TOUS LES DISPOSITIFS ET LES MATÉRIAUX QUI CONSTITUENT L'ENSEMBLE COMPLET DE LA FERMETURE, DOIVENT ÊTRE EXÉCUTÉS CONFORMÉMENT AUX DIRECTIVES EUROPÉENNES 2006/42/CE (DIRECTIVE MACHINES) ET SES MODIFICATIONS ULTÉRIEURES, 2004/108/CE (COMPATIBILITÉ ÉLECTROMAGNÉTIQUE), 2006/95/CE ET SES MODIFICATIONS ULTÉRIEURES (APPAREILS ÉLECTRIQUES À BASSE TENSION). DANS 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 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

Modèles et contenu de l'emballage

GEKO est un motoréducteur pour l'automatisation de portails à vantail de petite et moyenne dimension. Il est constitué essentiellement par:

- Un moto-réducteur;
- Une armoire de commande programmable (régulation de la force, de la vitesse, de la course moteurs etc.) avec un récepteur radio 433Mhz incorporé.

Vérifiez le contenu de l'emballage (Fig. 1) en le comparant au produit, cela peut être utile pendant l'assemblage.

Trasporto

Geko 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

| GEKO | | | |
|---|--|---|----------|
| ARMOIRE DE COMMANDE | | MOTEUR | |
| Tension alimentation (V) | 230 V ~ ±10% (50/60 Hz) | Tension d'alimentation moteur (V) | 24 V === |
| Puissance nominale du transformateur (VA) | 120 VA (230/22V) | Puissance absorbée (W) | 80 W |
| Fusible F2 (A) (transformateur) | 2A | Couple max (Nm) | 180 Nm |
| Batteries | 2x 12V 1,3A | Cycle de travail (cycles/heure) | 20 |
| Fusible F1 (A) (entrée batteries) | 15A | N° max de manœuvres en 24h | 60 |
| Sorties moteurs 24V (courant de sortie maximum) (A) | 2x 5A | Témpérature limite de fonctionnement (°C) | -20÷50 |
| Sortie alimentation auxiliaires | +24 V === max 200mA | Temps d'ouverture 90° (s) | 16 |
| Sortie "Warning" | +24 V === max 15 W | Poids du produit avec emballage (kg) | 12 Kg |
| Sortie electro-serrure | 24V === max 5W ou max 1 art. 110 | Degré de protection | IP44 |
| Sortie Clignotant | 24 V === max 15W | | |
| Fréquence récepteur radio | 433,92 MHz | | |
| Type de codage télécommandes | HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch | | |
| N° max. de télécommandes gérées | 100 | | |

4 INSTALLATION ET MONTAGE

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

- de vérifier que la structure soit conforme aux normes en vigueur et définir le projet complet de l'ouverture automatique;
- de vérifier que le portail soit bien équilibré et qu'il ne présente pas des points de frottement aussi bien en fermeture qu'en ouverture;
- de fixer correctement le moteur-réducteur pour permettre une manoeuvre manuelle fluide et sûre;
- de vérifier que l'encombrement du moto-réducteur soit compatible avec la zone choisie pour le montage (Fig. 2);
- de vérifier que l'espace pour la rotation du bras soit suffisant (Fig. 3).
- d'utiliser le graphique longueur/poids et les côtes d'installations fournies (Fig. 4) en évaluant si vous préférez une ouverture de 90° ou de 120°.

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

- Fixez la plaque de fixation du moteur au pilier en utilisant vis et tampons adéquats au type de surface et de matériel (Fig. 5);
- Montez les bras droits en utilisant la vis et la rondelle fournies (Fig. 6);
- Procédez à la fixation du moto-réducteur en l'insérant dans la plaque d'attache au mur et en le fixant avec les vis et les écrous fournis (Fig. 7);
- Montez la fourche d'attache du vantail et le bras courbé au bras droit en utilisant les pivots et les anneaux seeger fournis (Fig. 8);
- Fixez la fourche au portail avec une soudure ou en utilisant des vis adéquates au type de matériel du vantail;

4.3 Comment déverrouiller le moto-réducteur

ATTENTION Débranchez l'alimentation de la platine avant de déverrouiller le moteur. Au cas où vous ne pouvez pas le faire, vous devrez ré-verrouiller le moteur dans la même position dans laquelle il avait été déverrouillé.

Soulevez la trappe de visite (Fig. 9.a) et, après avoir inséré la clef de déverrouillage, tournez dans le sens des aiguilles d'une montre jusqu'à son arrêt (Fig. 9.b).

4.4 Fixation et réglage des fins de course mécaniques

- Déverrouillez le moto-réducteur;
- Ouvrez le vantail jusqu'au point d'ouverture désiré, positionnez l'arrêt mécanique sur la butée avec le bras droit et fixez-le avec les vis fournies (Fig. 10). Si besoin est, il est possible de monter un autre arrêt mécanique pour la butée de fermeture. Dans ce cas, suivez les indications précédentes en déplaçant le vantail dans la position de fermeture désirée et fixez l'arrêt avec les vis fournies;
- Répétez l'étape précédente pour un éventuel deuxième vantail;
- Fixez le couvercle de protection sur le bras droit avec les vis fournies (Fig. 10).

5 BRANCHEMENTS ÉLECTRIQUES

Exécutez les branchements électriques en suivant les indications de la table 1 et des schemas à page 36.

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;

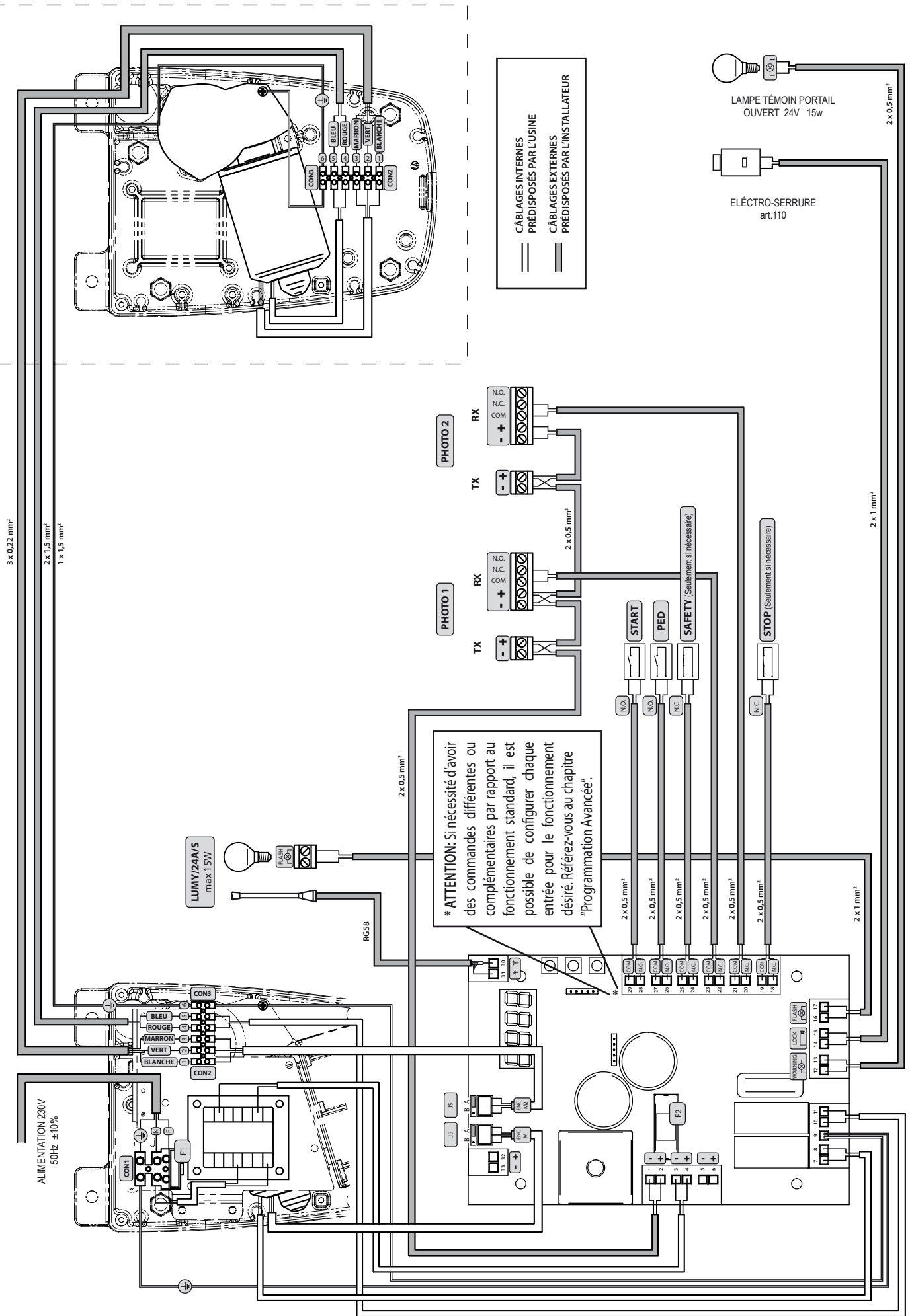
ATTENTION Pour le branchement de l'encodeur à la platine électronique, utilisez exclusivement un câble d'acier dédié 3x0,22mm².

Table 1 "branchement aux borniers"

| | | | |
|-------|---------|--|---|
| 1-2 | | Sortie +24 V ---- alimentation auxiliaire max 200mA | |
| 3-4 | 22 V ~ | Entrée alimentation 22V ~ du transformateur | |
| 5-6 | 24VBatt | Entrée alimentation 24V ---- de la batterie ou photovoltaïque accumulateur Green Energy (faire attention aux polarités). | |
| 7-8 | | Sortie moteur 1 | |
| 9 | | Connexion des parties métalliques du moteurs | |
| 10-11 | | Sortie moteur 2 (si présents) | |
| 12-13 | | Sortie 24V ---- max 15W pour lampe témoin portail ouvert fixe (si P052=0), intermittent (si P052=1) ou lampe de courtoisie (si P052>1) | |
| 14-15 | | 14 (-) | Sortie "boost" pour électro-serrure, max 1 x art.110 (si P062=0), sortie 24V ---- max 5W impulsive (si P062=1), pas-à-pas (si P062=2), sortie électro-frein de stationnement pour moteurs réversibles (si P062=3), sortie pour alimentation électro-serrure avec un relais externe (si P062=4), sortie pour alimentation électro-aimants pour barrières (si P062=5) ou sortie temporisée (si P062>5). |
| | | 15 (+) | |
| 16-17 | | Sortie lampe clignotante 24 V ---- max 15W art. Lumy/24A/S | |
| 18-19 | | 18 - N.C. | Input 6 STOP. Si activée elle bloque le mouvement des deux moteurs dans n'importe quelle situation. Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la. |
| | | 19 - Com | |
| 20-21 | | 20 - N.C. | Input 5 PHOTO 2. Une fois habilitée (Voir P051 en le tableau des paramètres), l'activation de l'entrée PHOTO 2 provoque: l'inversion (pendant la fermeture), l'arrêt (pendant l'ouverture), le blocage (quand le portail est fermé). Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la. |
| | | 21 - Com | |
| 22-23 | | 22 - N.C. | Input 4 PHOTO 1. Une fois habilitée (Voir P050 en le tableau des paramètres), l'activation de l'entrée PHOTO 1 provoque: l'inversion (pendant la fermeture), l'arrêt (pendant l'ouverture), le blocage (quand le portail est fermé). Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la. |
| | | 23 - Com | |
| 24-25 | | 24 - N.C. | Input 3 SAFETY. Si activée, elle cause l'inversion du mouvement. Voir P055 et P056 sur le tableau des paramètres. Si vous ne l'utilisez pas, court-circuitez-la. |
| | | 25 - Com | |
| 26-27 | | 26 - N.O. | Input 2 PED. Si activée elle provoque l'ouverture seulement du moteur 1. |
| | | 27 - Com | |
| 28-29 | | 28 - N.O. | Input 1 START. En cas d'intervention elle provoque l'ouverture ou la fermeture du moteur. Elle peut fonctionner en modalité "inversion" (P049=0) ou pas-à-pas (P049=1). |
| | | 29 - Com | |
| 30 | | Entrée signal antenne radio | |
| 31 | | Entrée masse antenne radio | |
| 32-33 | DE@NET | 32 (+) | Entrée reseau DE@NET (actuellement non utilisé) |
| | | 33 (-) | |
| CON 1 | | Entrée alimentation 230V~ ±10% (50/60 Hz) | |
| CON 2 | | Connexion encodeur à l'opérateur 2 (pôles 1-2-3) | |
| CON 3 | | Connexion alimentation moteur 2 + masse (pôles 4-5-6) | |
| J5 | J9 | Jumper pour sélectionner le type d'encodeur (J5=M1 - J9=M2): | |
| | | <ul style="list-style-type: none"> • Position "A" = moteurs avec encodeur (rappelez vous de apprendre P029=0) • Position "B" = moteurs sans encodeur (rappelez vous de apprendre P029=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".

Mot 2 (Seulement si présents)



6 PROGRAMMATION STANDARD

1 Alimentation

Alimentez la carte, le display affiche en séquence les écrits "rES-", "TYPE", "-0 !-" suivis du symbole de portail fermé "- - - -".



* Dans le cas où la platine a déjà été programmée et le ré-allumage a été provoqué par une panne de courant, à la première impulsion de START, la procédure de réinitialisation sera effectuée (voir "rESP" dans le tableau de messages d'état à Page 42).

2 Visualisation état des entrées et compteur-manœuvres

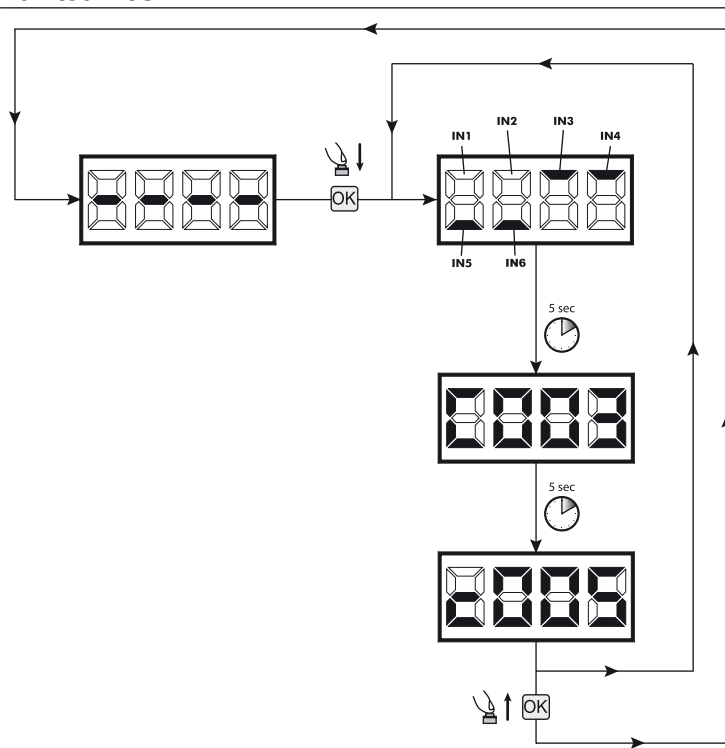
- Appuyez sur la touche **OK** pendant 15 secondes;
- L'écran affichera respectivement:
L'état entrées (vérifiez qu'il soit correct);



Compteur manœuvres totales (* voir P064):
ex: $\square\square\square\square = 3 \times 1000^* = 3000$ manœuvres exécutées

Compteur manœuvre maintenance (* voir P065):
ex: $\square\square\square\square = 5 \times 500 = 2500$ manœuvres à exécuter avant la demande d'intervention de maintenance ($\square\square\square\square =$ compteur manœuvres maintenance inhibé)

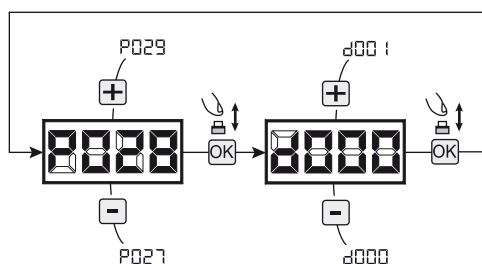
- Appuyez et maintenez la touche **OK** pour obtenir une visualisation cyclique des 3 opérations ou relâchez la touche **OK** pour sortir du paramètre.



3 Sélection du type des moteurs

! IMPORTANT !

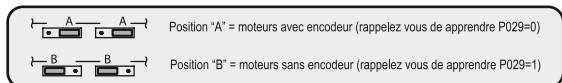
- Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser le paramètre P028;
- Accédez au paramètre en appuyant sur la touche **OK**;
- Vérifiez que la valeur est fixée à d000 (GEKO), sinon, vous devez sélectionner en utilisant les boutons **+** et **-**;
- Confirmez votre choix en appuyant sur la touche **OK** (l'écran affichera de nouveau P028).



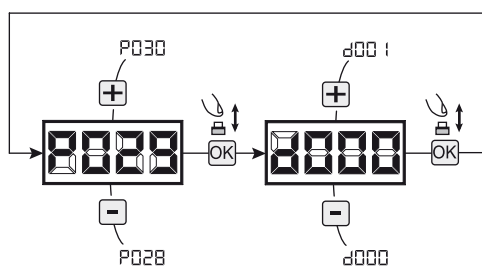
4 Sélection du fonctionnement avec ou sans encodeur

! IMPORTANT !

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

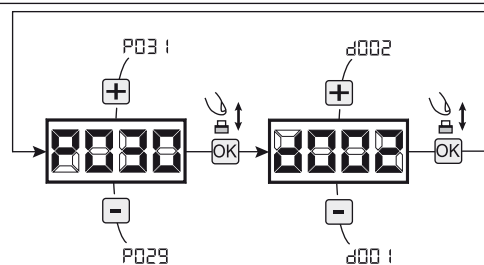


- Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser le paramètre P029;
- Accédez au paramètre en appuyant sur la touche **OK**;
- En utilisant les touches **+** et **-**, configurez:
- d000=pour les moteurs avec encodeur;
- d001=pour les moteurs sans encodeur;
- Confirmez votre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



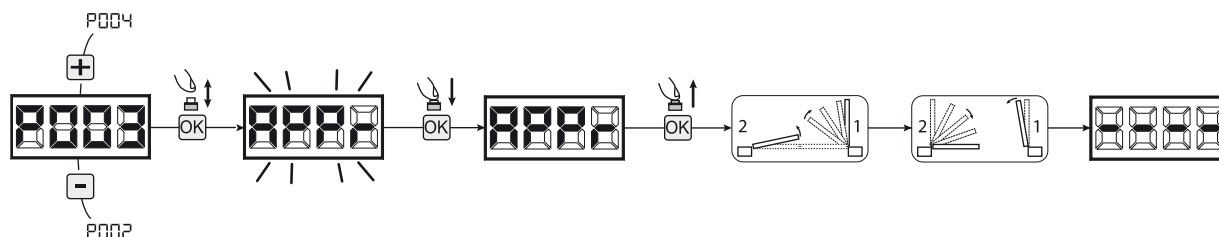
5 Sélectionnez le fonctionnement à 1 ou 2 moteurs

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



6 Apprentissage de la course des moteurs

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

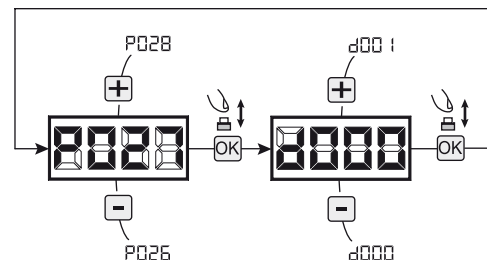


ATTENTION Quand vous avez exécuté l'apprentissage de la course moteurs, effectuez une manoeuvre complète (ouverture/fermeture) et après vérifiez que le déverrouillage fonctionne de manière propre. Au cas où il soit trop dur, augmentez la valeur du paramètre P057 de 1 ou plus.

7 Apprentissage des émetteurs

7.1 Sélection du codage des émetteurs

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



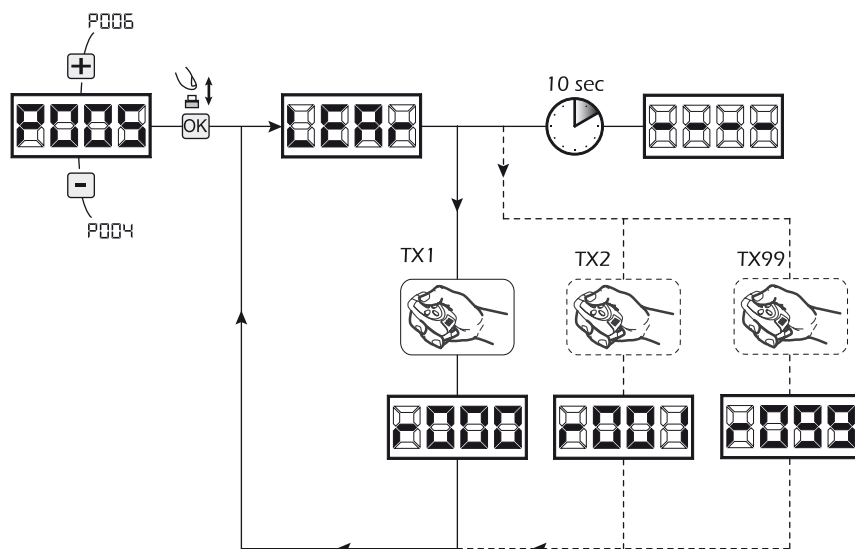
Attention: Si nécessaire varier le type de codage, et seulement si des émetteurs avec un codage différent sont déjà présentes dans la mémoire, vous devez effacer la mémoire (P004) **APRES** avoir défini le nouveau codage.

7.2 Apprentissage

1. Parcourez les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à visualiser sur le display P005;
2. Confirmez en appuyant sur la touche **OK**;
3. Lorsque les symboles "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 " - - - - ": 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).

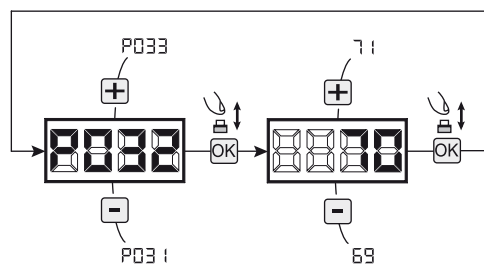


8 Modification des paramètres de fonctionnement

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

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

Consultez la table à la page 45 pour vérifier la liste complète des "Paramètres de fonctionnement".



9 Programmation terminée

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

Pour exécuter des opérations de "Programmation Avancée" (effacement des émetteurs, configuration entrée, etc...) allez à la page 40.

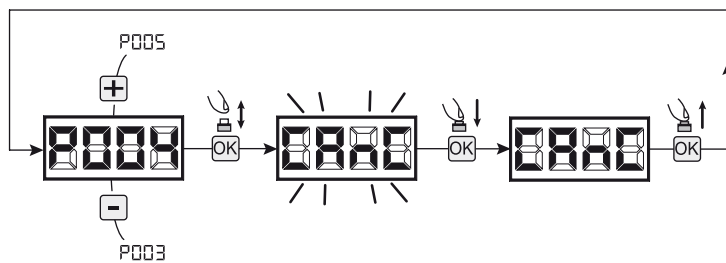
7 PROGRAMMATION AVANCÉE

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

1 Effacement des émetteurs mémorisés

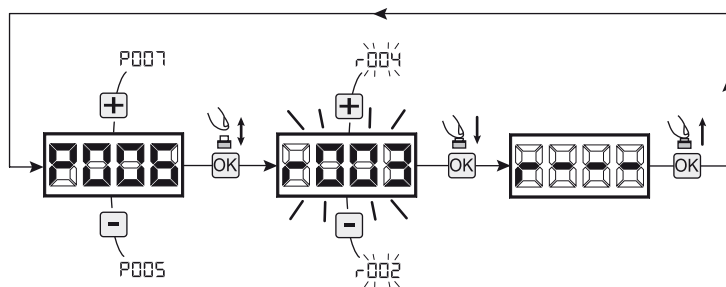
1.1 Effacement de tous les émetteurs

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



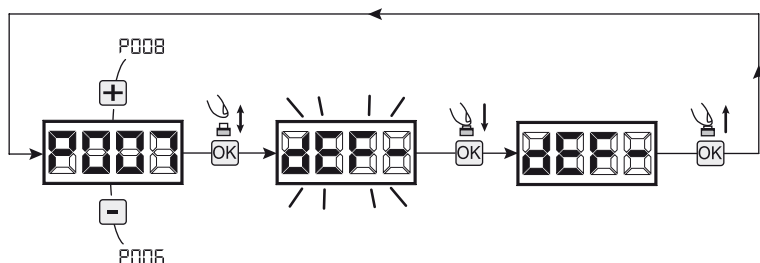
1.2 Recherche et effacement d'un émetteur

1. Parcourez les paramètres jusqu'à visualiser P006;
2. Appuyez sur la touche **OK**;
3. Choisissez l'émetteur que vous désirez effacer par l'intermédiaire des touches **+** et **-** (es. 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).



2 Restauration des paramètres de défaut

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



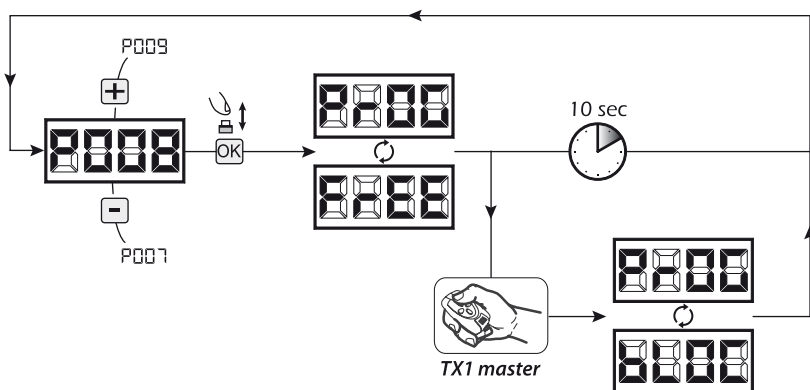
Attention: Après avoir restauré les paramètres par défaut, vous devez exécuter la programmation de la platine à nouveau et vous devez ajuster tous les paramètres de fonctionnement, en particulier, n'oubliez pas de programmer correctement les paramètres de configuration du moteur (P028 - P029 - P030).

3 Blocage/Débloquage 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/débloquage vérifié par la platine.

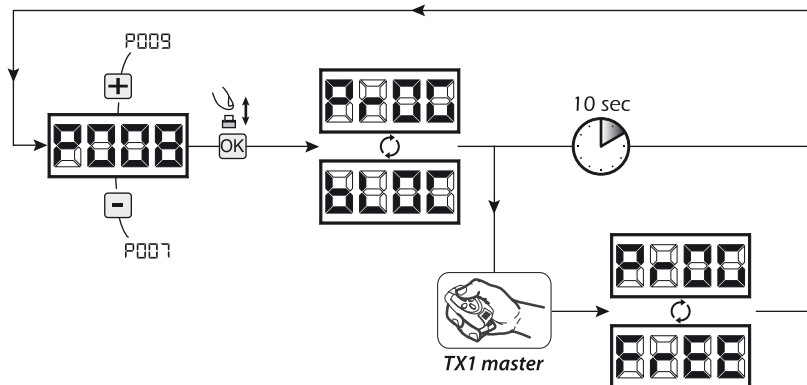
3.1 Bloc accès à la programmation

1. Faites défiler les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à ce que l'écran affiche P008;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche **OK**;
3. L'affichage affiche alternativement P r 00 / F r E E 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 r 00 / b L O C avant de retourner à la liste des paramètres;
5. L'accès à la programmation est bloqué.



3.2 Déblocage accès à la programmation

1. Faites défiler les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à ce que l'écran affiche P008;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche **OK**;
3. L'affichage affiche alternativement P- - - / bL - - 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- - - / F- - - avant de retourner à la liste des paramètres;
5. L'accès à la programmation est débloqué.



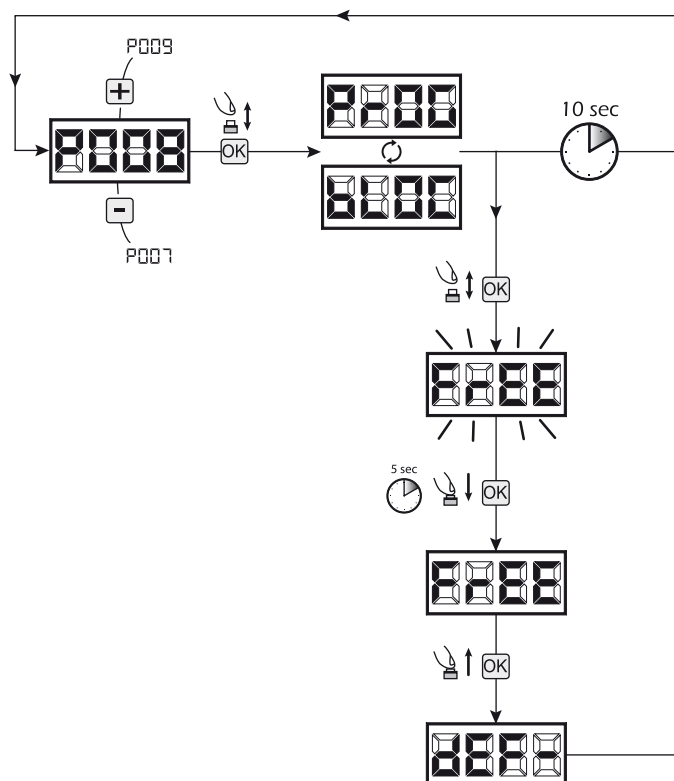
3.3 Déblocage accès à la programmation avec une réinitialisation globale

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

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

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

1. Faites défiler les paramètres avec les touches **+** et **-** jusqu'à ce que l'affichage affiche P008;
2. Accédez au paramètre en appuyant sur la touche **OK**;
3. L'écran affiche alternativement P- - - / bL - -;
4. Appuyez sur la touche **OK**, l'écran affiche F- - - 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- - - fixe suivie par - - - F- - , avant de retourner à la liste des paramètres;
6. L'accès à la programmation est débloqué.

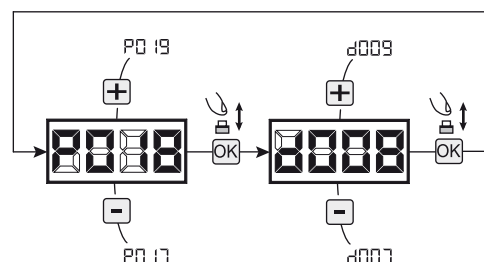


FR

4 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:
 - P017=pour INPUT 1;
 - P018=pour INPUT 2;
 - P019=pour INPUT 3;
 - P020=pour INPUT 4;
 - P021=pour INPUT 5;
 - P022=pour INPUT 6;
2. Confirmez en appuyant sur la touche **OK** (par ex. P018);
3. Réglez la valeur correspondante au fonctionnement désiré avec les touches **+** et **-** (référez-vous au tableau "paramètres de configuration entrées" page 44);
4. Confirmez votre choix en appuyant sur la touche **OK** (l'affichage indiquera de nouveau P018).
5. Exécutez le nouveau branchement à l'entrée que vous venez de reconfigurer.



5 Programmation terminée

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

8 MESSAGES AFFICHÉS SUR LE DISPLAY

| MESSAGES D'ÉTAT | | |
|-------------------|--|---|
| Mess. | Description | |
| ---- | Portail fermé | |
| ⌋ | Portail ouvert | |
| OPEN | Ouverture en course | |
| CLOS | Fermeture en course | |
| STEP | L'armoire attend une commande après une impulsion de start, en mode de fonctionnement pas-à-pas | |
| STOP | L'armoire a reçu une impulsion de stop | |
| RESP | Réinitialisation de la position actuelle: l'armoire de commande vient d'être réinitialisé après une panne de courant ou la porte a dépassé le nombre maximal d'inversions autorisées (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. | - Assurez-vous qu'il n'y a 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. | - Donnez une impulsion de START pour initialiser la manœuvre de configuration de la position ; - Vérifiez que l'opération se termine correctement. |
| ERR6 | Time-out détection d'obstacles: Avec le dispositif anti-écrasement désactivé, la présence d'un obstacle qui empêche le mouvement de plus de 10 secondes a été quand même détectée. | - Assurez-vous qu'il n'y a pas de frictions spécifiques et / ou des obstacles pendant la course; - Donnez une impulsion de START pour initialiser la manœuvre de configuration de la position ; - Vérifiez que l'opération est terminée avec succès. |
| ERR7 | Mouvement des moteurs non relevé. | Vérifiez le bon branchement des moteurs et leurs encodeurs; Vérifiez le bon positionnement des Jumpers J5 et J9 comme indiqué dans le schéma électrique. Si la signalisation se répète, remplacez l'armoire de commande. |

9 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;

9.1 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";
- Effectuez des tests d'ouverture et de fermeture de la porte en vous assurant que le mouvement du vantail correspond à ce que vous aviez prévu. Nous suggérons d'effectuer différents tests pour évaluer la fluidité de la porte et les éventuels défauts de montage ou régulation;
- Vérifiez que tous les dispositifs de sécurités connectés fonctionnent correctement;
- Exécutez la mesure de la force d'impact prévue par la norme EN12445 afin de trouver la régulation qui assure le respect des limites prévues par la norme EN 12453.

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.

9.2 Déverrouillage et manoeuvre manuelle

En cas d'anomalie du système ou coupure de courant, déverrouillez le moto-réducteur (Fig. 9) et exécutez la manoeuvre manuelle du vantail.

La connaissance du fonctionnement du déverrouillage est très important car en cas d'urgence, le manque de connaissance peut entraîner des situations de danger.

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.

10 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 |
|---|-------------|
| nettoyage surfaces externes | 6 mois |
| vérification serrage vis | 6 mois |
| vérification fonctionnement du dispositif de déverrouillage | 6 mois |
| graissage des joints | 1 an |

| GUIDE DE RECHERCHE DES PANNES | |
|---|--|
| Description | Solutions possibles |
| Quand vous activez la commande d'ouverture, le battant ne se déplace pas et le moteur électrique de l'opérateur ne démarre pas. | L'opérateur n'est pas alimenté correctement. Vérifiez les connexions, les fusibles, le câble d'alimentation est défectueux, si besoin est, remplacez-le/réparez-le. Si le portail ne se renferme pas, contrôlez si les photocellules fonctionnent correctement. |
| Quand vous activez la commande d'ouverture, le moteur est alimenté mais le battant ne se déplace pas | Contrôlez que le système de déverrouillage est vérrouillé. Vérifiez le système électronique qui règle la force. |
| Pendant le mouvement, l'opérateur fonctionne par saccades, il fait du bruit ou se ferme à mi-chemin ou ne démarre pas. | Le battant du portail n'a pas de mouvement libre; déverrouillez le moteur et réglez les points de rotation. La puissance du moto-réducteur pourrait être insuffisante par rapport aux caractéristiques du battant du portail; assurez-vous que le choix du modèle est approprié. La fixation du bras sur le portail fléchit ou est n'est pas fixée correctement; réparez-la et/ou consolidez-la. |

FR

11 ÉLIMINATION DU PRODUIT

GEKO 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 |
|------|---|-------------------------|
| P001 | Positionnement moteur 1 | |
| P002 | Positionnement moteur 2 | |
| P003 | Apprentissage course moteurs | |
| P004 | Effacement émetteurs | |
| P005 | Apprentissage émetteurs | |
| P006 | Recherche et effacement d'un émetteur | |
| P007 | Restauration paramètres par défaut: la liste des paramètres est mise à jour avec les réglages d'usine | |
| P008 | Blocage accès à la programmation | |
| P009 | Apprentissage des dispositifs DE@NET connectés (actuellement non utilisé) | |
| P010 | Non utilisé | |
| P011 | Non utilisé | |
| P012 | Non utilisé | |
| P013 | Non utilisé | |
| P014 | Non utilisé | |
| P015 | Non utilisé | |

PROCÉDURES DE PROGRAMMATION

| PAR. | DESCRIPTION PARAMÈTRE | VALEURS SÉLECTIONNABLES | VALEURS DE DEFAULT (pour des différents typologie d'installation) | |
|------|---------------------------------|---|--|-----|
| | | | TYPE | 01 |
| P016 | Selezione tipo ingresso INPUT_3 | <ul style="list-style-type: none"> • 000: IN3 type=contact disponible • 001: IN3 type=résistance constante 8K2 | | 000 |
| P017 | Selezione funzionamento INPUT_1 | <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 (fonction électro-serrure. 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: FCA2 (fins de course ouverture Mot2) • 014: FCC1 (fins de course fermeture Mot1) • 015: FCC2 (fins de course fermeture Mot2) • 016: SAFETY 2 (barre palpeuse 2) | IN1 | 001 |
| P018 | Selezione funzionamento INPUT_2 | | IN2 | 002 |
| P019 | Selezione funzionamento INPUT_3 | | IN3 | 010 |
| P020 | Selezione funzionamento INPUT_4 | | IN4 | 008 |
| P021 | Selezione funzionamento INPUT_5 | | IN5 | 009 |
| P022 | Selezione funzionamento INPUT_6 | | IN6 | 011 |

PARAMÈTRES DE CONFIGURATION ENTRÉES

| | | TYPE 01 | |
|-------------------------------------|--|---|-----|
| 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 (fonction électro-serrure. Voir P062) | CH1 |
| P024 | Attribution CANAL 2 émetteurs | | CH2 |
| P025 | Attribution CANAL 3 émetteurs | | CH3 |
| P026 | Attribution CANAL 4 émetteurs | | CH4 |
| 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 | |
| P028 | Sélection du type de moteurs | <ul style="list-style-type: none"> • 000: GEKO • 001: LOOK - MAC (Non utilisé) • 002: GHOST 100/200 (Non utilisé) • 003: 500 - 502 (Non utilisé) | |
| P029 | Sélection du fonctionnement avec ou sans encodeur. ATTENTION: rappelez-vous de régler correctement même les jumpers J5 et J9 (voir tableau 1). ATTENTION: J5, J9 et P029 doivent être réglés correctement avant d'exécuter la procédure de programmation | <ul style="list-style-type: none"> • 000: moteurs avec encodeur • 001: moteurs sans encodeur | |
| P030 | Sélection nombre de moteur | <ul style="list-style-type: none"> • 001: un moteur • 002: deux moteurs | |
| P031 | Régulation vitesse moteurs pendant le ralentissement en ouverture | 15%tot.....100%tot | |
| P032 | Régulation vitesse moteurs pendant la course en ouverture | 15%tot.....100%tot | |
| P033 | Régulation vitesse moteurs pendant la course en fermeture | 15%tot.....100%tot | |
| P034 | Régulation vitesse moteurs pendant le ralentissement en fermeture | 15%tot.....100%tot | |
| P035 | Régulation durée ralentissement en ouverture | 0%tot.....80%to | |
| P036 | Régulation durée ralentissement en fermeture | 0%tot.....80%to | |
| P037 | Régulation force moteur 1 en ouverture (si = 100% détection obstacle désactivé) | 15%tot.....100%tot | |
| P038 | Régulation force moteur 1 en fermeture (si = 100% détection obstacle désactivé) | 15%tot.....100%tot | |
| P039 | Régulation force moteur 2 en ouverture (si = 100% détection obstacle désactivé) | 15%tot.....100%tot | |
| P040 | Régulation force moteur 2 en fermeture (si = 100% détection obstacle désactivé) | 15%tot.....100%tot | |
| P041 | Régulation temps fermeture automatique (si = 0 fermeture automatique désactivée) | 0sec.....255sec | |
| P042 | Régulation temps fermeture automatique piétons (si = 0 fermeture automatique piétons désactivée) | 0sec.....255sec | |
| P043 | Régulation durée course piétons | 5%tot.....100%tot | |
| P044 | Régulation temps de préclignotement | 0sec.....10sec | |
| P045 | Régulation temps de décalage en ouverture | 0sec.....30sec | |
| P046 | Régulation temps de décalage en fermeture | 0sec.....30sec | |
| P047 | Fonction "immeuble en copropriété": si cette fonction est activée, les entrées de commande en ouverture sont désactivées pour la durée complète de l'ouverture et du temps pause | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "immeuble en copropriété" désactivée • 001: "immeuble en copropriété" activée | |
| P048 | Fonction coup de bélier : si cette fonction est activée, avant chaque manœuvre d'ouverture les moteurs démarrent en fermeture pendant 1 seconde afin de faciliter le déverrouillage d'une éventuelle électro-serrure | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "coup de bélier" désactivée • 001: "coup de bélier" activée | |
| PARAMÈTRES DE CONFIGURATION ENTRÉES | | | |
| PARAMÈTRES DE CONFIGURATION MOTEURS | | | |
| PARAMÈTRES DE FONCTIONNEMENT | | | |

| | | TYPE 01 |
|------|--|---|
| P049 | Sélection modalité "inversion" (pendant la manoeuvre une impulsion inverse le mouvement) ou "pas-à-pas" (pendant la manoeuvre une impulsion arrête le mouvement. L'impulsion suivante fait demarrer le moteur dans le sens inverse). | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "inversion" • 001: " pas-à-pas" |
| P050 | PHOTO 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). 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 5 sec. | <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 | PHOTO 2 | |
| P052 | Fonctionnement du contact disponible: - Si=0 "voyant portail ouvert fixe" (contact toujours fermé quand le portail est en mouvement ou lorsqu'il est ouvert, il s'ouvre à nouveau uniquement à la fin d'une manoeuvre de fermeture) - Si=1 "voyant portail ouvert intermittent" (contact intermittent lent pendant l'ouverture et rapide pendant la fermeture, il est fermé quand le portail est ouvert, il s'ouvre à nouveau uniquement à la fin d'une manoeuvre de fermeture) - Si>1 "lumière de courtoisie" (sortie ON pendant chaque mouvement, OFF quand le moteur s'arrête, après le retard établi). | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "lampe témoin fixe" • 001: "lampe témoin intermittent" • >001: retard à l'extinction "lampe témoin" (2sec.....255sec) |
| P053 | Activation recherche des butées même en ouverture: les moteurs s'arrêtent seulement lorsqu'ils trouvent leurs butées, même en ouverture. Attention: Lors de la manoeuvre d'urgence, le moteur exécute la première manoeuvre en ouverture. E plus, s'il y a les fins de course, le paramètre est forcé à 1. | <ul style="list-style-type: none"> • 000: arrêt en ouverture sur le point mémorisé • 001: arrêt en ouverture sur la butée |
| P054 | Fonction "démarrage progressif": les moteurs accélèrent progressivement jusqu'à atteindre la vitesse sélectionnée, en évitant des démarrages brusques. | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "démarrage progressif" désactivée • 001: "démarrage progressif" activée • 002: "démarrage progressif lent" activé |
| P055 | Régulation durée de l' inversion sur obstacle (détecté par le capteur anti-écrasement interne ou par l'activation de l'entrée SAFETY/SECURITE): si=0 le moteur exécute l'inversion complète, si>0 indique la durée (formulé en sec) de la course, après l'inversion suite à la présence d'un obstacle pendant l'ouverture. | <ul style="list-style-type: none"> • 000: inversion complète sur obstacle • >000: durée de l'inversion sur obstacle (1sec.....10sec) |
| P056 | Régulation durée de l' inversion sur obstacle (détecté par le capteur anti-écrasement interne ou par l'activation de l'entrée SAFETY/SECURITE): si=0 le moteur exécute l'inversion complète, si>0 indique la durée (formulé en sec) de la course, après l'inversion suite à la présence d'un obstacle pendant en fermeture. | <ul style="list-style-type: none"> • 000: inversion complète sur obstacle • >000: durée de l'inversion sur obstacle (1sec.....10sec) |
| P057 | Facilitation de déblocage manuel: Si≠0, après la détection de la butée de verrouillage, le moteur 1 effectue une brève inversion pour soulager la pression sur la butée, et donc pour faciliter le déblocage manuel. La valeur de réglage indique la durée de l'inversion. Si=0 fonction désactivée. | <ul style="list-style-type: none"> • 000: Facilitation de déblocage désactivée • >000: Facilitation de déblocage activée avec durée pareil à: (1x25ms.....20x25ms) |
| P058 | Réglage du marge de la butée en ouverture: il régle 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. Pour les moteurs avec encodeur, la valeur programmée indique le nombre de tours du rotor, tandis que pour les moteurs sans encodeur, la valeur est exprimée en% de la course maximale. Attention: Pour les moteurs sans encodeur, si P035 (durée du ralentissement en ouverture) est >10%, il force le marge de détection de la butée jusqu'à ce qu'il est pareil à la durée du ralentissement. | <p>1.....255 (moteurs avec encodeur) 0%.....100% (moteurs sans encodeur)</p> |
| P059 | Réglage du marge de la butée en fermeture: il régle 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. Pour les moteurs avec encodeur, la valeur programmée indique le nombre de tours du rotor, tandis que pour les moteurs sans encodeur, la valeur est exprimée en% de la course maximale. Attention: Pour les moteurs sans encodeur, si P036 (durée du ralentissement en fermeture) est >10%, il force le marge de détection de la butée jusqu'à ce qu'il est pareil à la durée du ralentissement. | <p>1.....255 (moteurs avec encodeur) 0%.....100% (moteurs sans encodeur)</p> |
| P060 | Réglage force moteurs à l'arrive sur la butée. Si=0, Réglage déshabilité (la valeur de force sur la butée est calculée automatiquement); Si≠0, il indique la valeur (en % de la valeur maximale) de force exercée sur la butée. | <p>0%tot.....100%tot</p> |
| P061 | Fonction "Energy saving (économie d'énergie)": S1=1 après 10sec d' inactivité, la platine éteint les sorties 24V et l'écran, ils seront rallumés à la première commande reçue (utilisation conseillée avec alimentation à batteries et/ou panneau solaire). | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "Energy saving" non active • 001: "Energy saving" active |

PARAMÈTRES DE FONCTIONNEMENT

| PARAMÈTRES DE FONCTIONNEMENT | | TYPE 01 |
|------------------------------|--|--|
| P052 | <p>Fonctionnement sortie électro-serrure: si=0 sortie "boost" pour alimentation électro-serrure art. 110, Si=1 sortie 24V commandée par une entrée ELOCK_IN en modalité impulsive, Si=2 sortie 24V commandée par une entrée ELOCK_IN en modalité pas-à-pas, Si=3 Sortie électrofrein pour moteurs réversibles, Si=4 sortie 24V pour alimentations électro-serrure avec un relais externe, Si=5 sortie 24V pour alimentation électro-aimants pour barrières, Si>5 sortie 24V commandée par une entrée ELOCK_IN en modalité temporisée (la valeur programmée indique le retard d'extinction en seconds).</p> | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "Sortie "boost" pour électro-serrure pour art.110 • 001: "Sortie impulsive 24V === max 5W • 002: "Sortie pas-à-pas 24V === max 5W • 003: "Sortie électro-frein pour moteurs réversibles • 004: "Sortie alimentation électro-serrures avec un relais externe • 005: "Sortie alimentation électro-aimants pour barrières • >005: "Sortie temporisée 24V === max 5W (6sec.....255sec) |
| P053 | <p>Inversion direction de marche : si=1 inverse automatiquement les sorties ouvre/ferme des moteurs et les entrées fins de course ouverture/fermeture, en évitant de modifier les cabalages en cas d'installation du moto-réducteur en position inversée par rapport au standard.</p> | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "Installation standard • 001: "Installation inversée |
| P054 | <p>Multiplicateur compteur manœuvres: il multiplie le nombre des manœuvres suite à la mise à jour du compteur opérations totales. Pour visualiser les valeurs des deux compteur manœuvres, se reporter à la section "Visualisation de l'état des entrées et compteur-manœuvres.</p> | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "x100 • 001: "x1000 • 002: "x10000 • 003: "x100000 |
| P055 | <p>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".</p> | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "Demande de maintenance; déshabilitéée • >000: "Nombre de manœuvres (x 500) pour demande de maintenance (1.....255) |
| P056 | <p>Sélection du fonctionnement sortie clignotant: Si=0 sortie clignotant intermittente; Si=1 sortie clignotant fixe (pour clignotants avec circuit intermittent intérieur).</p> | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "sortie clignotant intermittente • 001: "sortie clignotant fixe |
| P057 | <p>Fonctionnement entrée SFT: si=0 barre palpeuse toujours active, si=1 barre palpeuse active seulement en fermeture; si=2 barre palpeuse active seulement en fermeture et avant chaque démarrage; si=3 barre palpeuse active seulement en ouverture; si=4 barre palpeuse active seulement en ouverture et avant chaque démarrage; Comme pour la détection d'obstacle électronique, les valeurs d'inversions suite à l'activation des dispositifs de sécurité SFT1 et SFT2, sont sélectionnées par les paramètres P055 (Réglage durée de l'inversion sur obstacle en ouverture) et P056 (Réglage durée de l'inversion sur obstacle en fermeture)</p> | <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 | <p>Arrêt retardé sur fin de course: le fonctionnement du moteur est arrêté 1.5 sec. après la détection du fin de course. Si pendant ce retard la butée de fermeture est détectée, le fonctionnement du moteur est arrêté immédiatement.</p> | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "arrêt retardé sur fin de course désactivée • 001: "arrêt retardé sur fin de course activée |
| P059 | <p>Réglage durée de la puissance au démarrage Attention: Si "démarrage progressif lent" activé, le réglage de la durée de la puissance au démarrage est désactivé indépendamment de la valeur dans le paramètre P070.</p> | <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) |
| P070 | Non utilisé | / |
| P072 | Non utilisé | / |
| P073 | Non utilisé | / |
| P074 | Non utilisé | / |
| P075 | Non utilisé | / |

Tabla de contenidos

| | | | | | |
|----------|-----------------------------|-----------|------------|-------------------------------------|-----------|
| 1 | Recapitulación Advertencias | 49 | 8 | Mensajes visualizados en el Display | 58 |
| 2 | Descripción del producto | 50 | 9 | Puesta en Servicio | 58 |
| 3 | Datos técnicos | 50 | 9.1 | Ensayo de la Instalación | 58 |
| 4 | Instalación y Montaje | 50 | 9.2 | Desbloqueo y maniobra manual | 58 |
| 5 | Conexiones Eléctricas | 51 | 10 | Mantenimiento | 59 |
| 6 | Programación Estándar | 53 | 11 | Desmantelamiento del Producto | 59 |
| 7 | Programación Avanzada | 56 | | | |

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 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

Modelos y contenido del embalaje

GEKO es un motorreductor para la automatización de las puertas batientes de medianas y pequeñas dimensiones. Está constituido esencialmente por:

- Un motorreductor
 - Una central de maniobra programable (regulación de la fuerza, de la velocidad, de la carrera de los motores, etc.), completa con receptor radio 433,92 MHz incorporado.
- Inspeccionar el "Contenido del embalaje" (Fig. 1) comparándolo con el producto entregado podrá resultar útil durante el montaje.

Transporte

GEKO 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

| GEKO | | | |
|--|--|---|-----------|
| CENTRAL | | MOTORREDUCTOR | |
| Tensión de alimentación (V) | 230 V ~ ±10% (50/60 Hz) | Tensión de alimentación eléctrica del motor (V) | 24 V ---- |
| Trasformador (VA) | 120 VA (230/22V) | Potencia Absorbida (W) | 80 W |
| Fusible F2 (A) transformador) | 2A | Par máximo (Nm) | 180 Nm |
| Batería | 2x 12V 1,3A | Ciclo de trabajo (ciclos/hora) | 20 |
| Fusible F1 (A) (entrada batería) | 15A | N° máximo de maniobras en 24 horas | 60 |
| Salida motor 24V | 2x 5A | Temperaturas límite de funcionamiento (°C) | -20÷50 |
| Salida alimentación auxiliares | +24 V ---- max 200mA | Tiempo de apertura 90° (s) | 16 |
| salida "Warning" | +24 V ---- max 15 W | Peso del producto con embalaje (kg) | 12 Kg |
| Salida electrocerradura | 24V ---- max 5W ou max 1 art. 110 | Grado de protección | IP44 |
| Salida intermitencia | 24 V ---- max 15W | | |
| Temperaturas límite de funcionamiento (°C) | -20÷50 °C | | |
| Frecuencia receptor rádio | 433,92 MHz | | |
| Tipología de codificación emisores | HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch | | |
| N° max emisores gestionados | 100 | | |

4 INSTALACIÓN Y MONTAJE

4.1 Para una instalación adecuada del producto es importante:

- Comprobar que la estructura cumpla las normas vigentes y sucesivamente definir el proyecto completo de la apertura automática;
- Comprobar que la puerta esté bien equilibrada y que no presente puntos de fricción, tanto en cierre como en apertura;
- Identificar una zona de fijación que permita una maniobra manual fluida y en condiciones de seguridad del motorreductor;
- Comprobar que las dimensiones del motorreductor sean compatibles con la zona elegida para el montaje (Fig. 2);
- Comprobar que el espacio para la rotación del brazo resulte suficiente (Fig. 3).
- Utilizar el gráfico longitud/peso y las cotas de instalación indicadas (Fig. 4) evaluando si se prefiere una apertura **de 90°** o **de 120°**.

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

- Fijar el estribo de unión del motor al pilar, utilizando tornillos y tacos adecuados al tipo de superficie y al material (Fig. 5);
- Montar el brazo derecho, utilizando el tornillo correspondiente y la arandela suministrada (Fig. 6);
- Proceder a la fijación del motorreductor, introduciéndolo en la placa de unión en pared y fijándolo con los tornillos y las tuercas entregados (Fig. 7);
- Montar la horquilla de unión de la hoja y el brazo curvo en el brazo derecho, utilizando los pernos y los anillos seeger correspondientes que se han entregado (Fig. 8);
- Fijar la horquilla a la puerta mediante soldadura, o bien utilizando tornillos adecuados al tipo de material de la hoja;

4.3 Cómo desbloquear el motorreductor

ATENCIÓN Desconecte l'alimentación del cuadro de maniobra antes de desbloquear el operador. Si no es possible, tiene que volver a bloquear el motor en la posición en la que estaba bloqueado.

Levantar la puerta de cobertura (Fig. 9.a) y, después de la introducción de la llave de desbloqueo, girarla en el sentido de las agujas del reloj hasta su parada (Fig. 9.b).

4.4 Fijación y regulación de los finales de carrera mecánicos

- Desbloquear el motorreductor;
- Girar la puerta hasta la posición de apertura completa, posicionar el tope mecánico en contacto con el brazo derecho, y fijarlo con los tornillos entregados (Fig. 10). En caso de necesidad, es posible montar un segundo tope mecánico para el tope de cierre. En este caso seguir las indicaciones anteriores, desplazando la puerta a la posición de cierre deseada, y fijar en el tope con los tornillos suministrados;
- Repetir la operación anterior para una posible segunda hoja;
- Fijar la tapa de protección al brazo derecho con los tornillos correspondientes entregados (Fig. 10).

5 CONEXIONES ELÉCTRICAS

Realizar las conexiones eléctricas siguiendo las indicaciones de la “Tabla 1” y los esquemas de página 52.

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 omipolar u otro dispositivo que asegure la omipolar desconexión de la línea, con una distancia de abertura de los contactos = 3 mm;

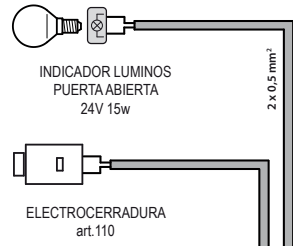
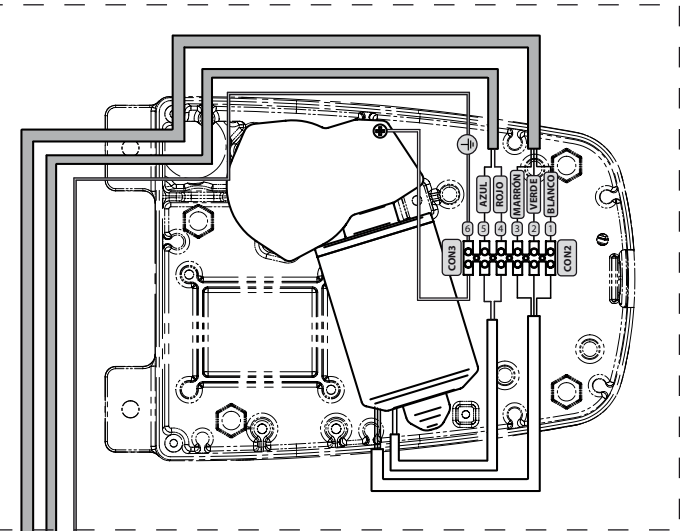
ATENCIÓN Para conectar el encoder al cuadro de maniobra, utilice sólo un cable dedicado 3x0,22mm².

Tabla 1 “conexión a las borneras”

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

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

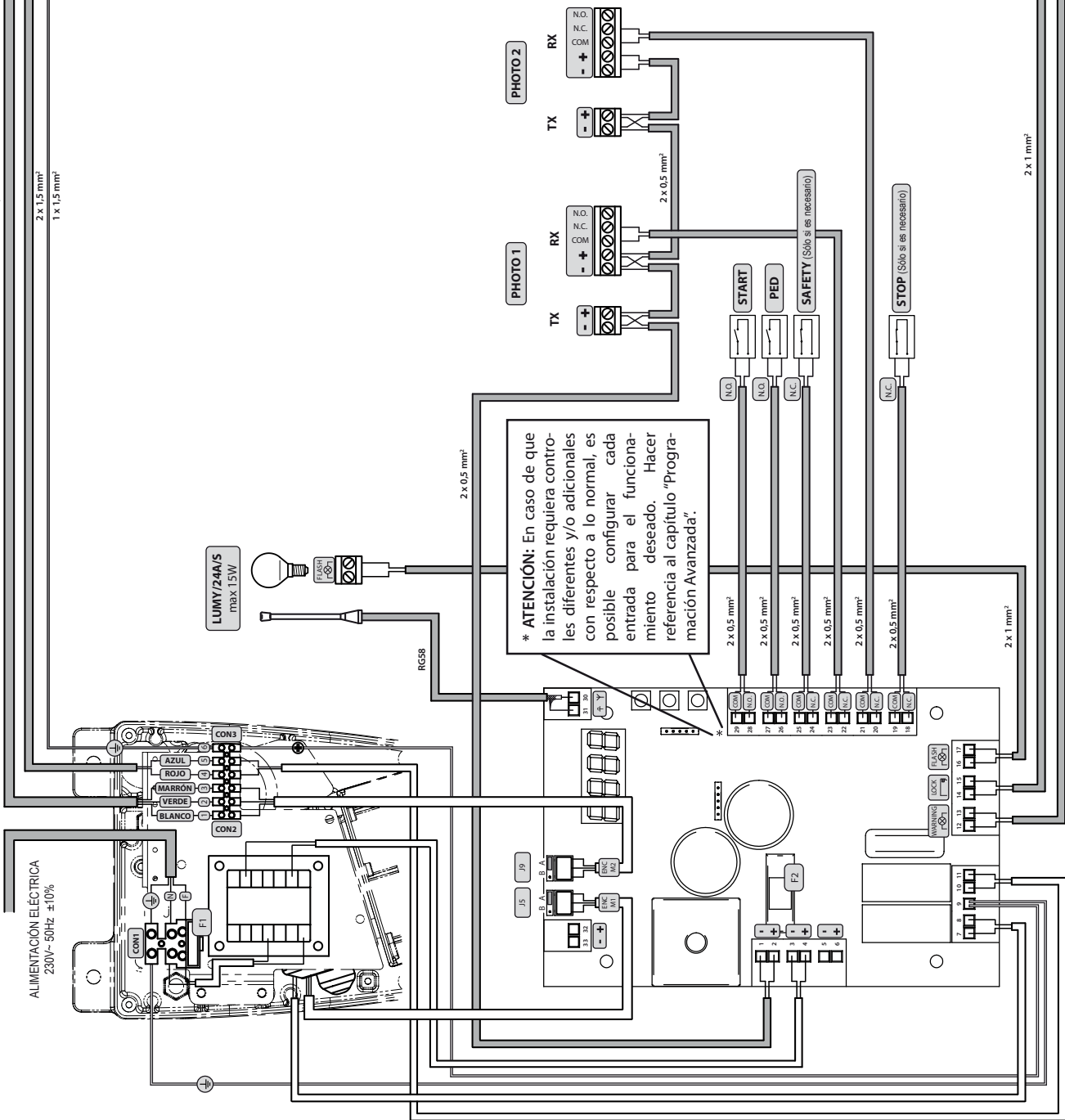
Mot 2 (Solo si está presente)



3 x 0,22 mm²

2 x 1,5 mm²

1 x 1,5 mm²



6 PROGRAMACIÓN ESTÁNDAR

1 Alimentación

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

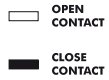


* En el caso que la central esté ya programada y el reencendido sea debido a una interrupción de la alimentación, al primer impulso de START, vendrá seguido de un procedimiento de reset de posición (ver "rESP" en la tabla de mensajes de estado de la pag. 52).

2 Visualización estado entradas y cuentamaniobras

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

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



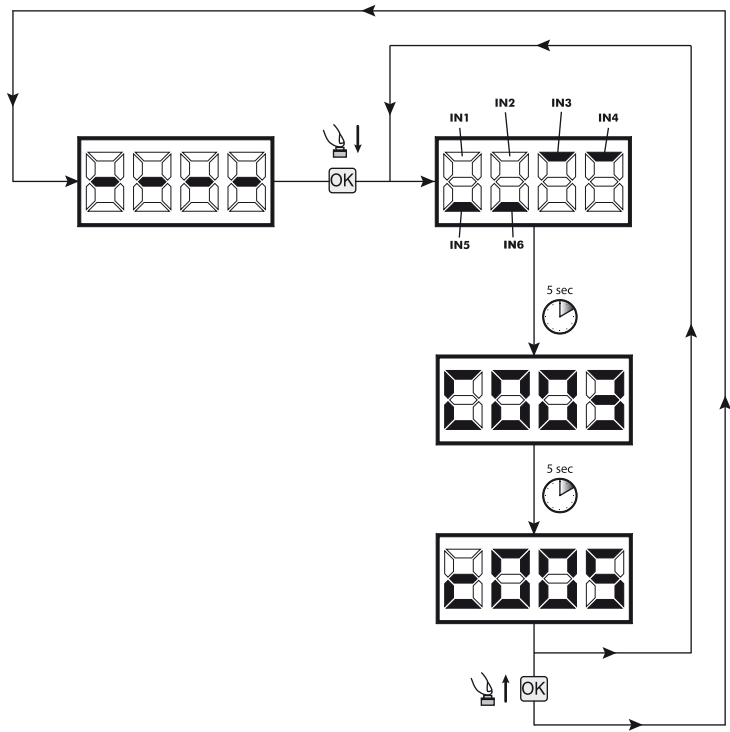
Cuentamaniobras total (* ver P064):

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

Cuentamaniobras de mantenimiento (* ver P065):

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

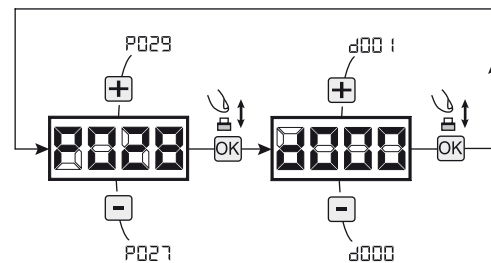
3. Mantener pulsado el botón **OK** para una visualización cíclica de las 3 opciones o soltar el botón para salir del parámetro.



3 Selección del tipo de motor

! IMPORTANTE !

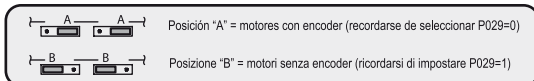
1. Correr los parámetros con el botón **+** y **-** hasta visualizar en el display P028;
2. Acceder al parámetro accionando el botón **OK**;
3. Verificar que el valor introducido sea d000 (GEKO), en el caso contrario, se deberá seleccionar accionando los botones **+** y **-**;
4. Confirmar la elección pulsando el botón **OK** (en el display aparece P028).



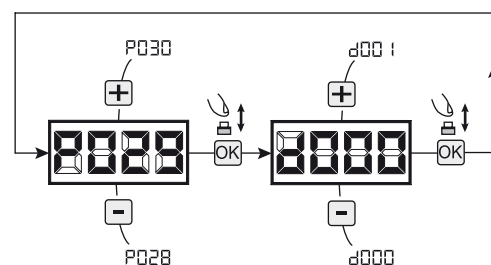
4 Seleccionar funcionamiento con o sin encoder

! IMPORTANTE !

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



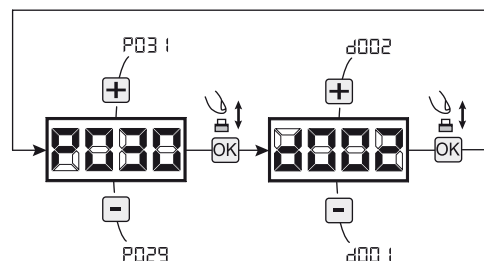
1. Correr los parámetros con el botón **+** y **-** finohasta visualizar en el display P029;
2. Acceder al parámetro pilsando enl botón **OK**;
3. Accionando los botones **+** y **-**, introducir:
 - d000=para motores con encoder;
 - d001=para motores sin encoder;
4. Confirmar la elección piulsando el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



ES

5 Selección de funcionamiento 1 o 2 motores

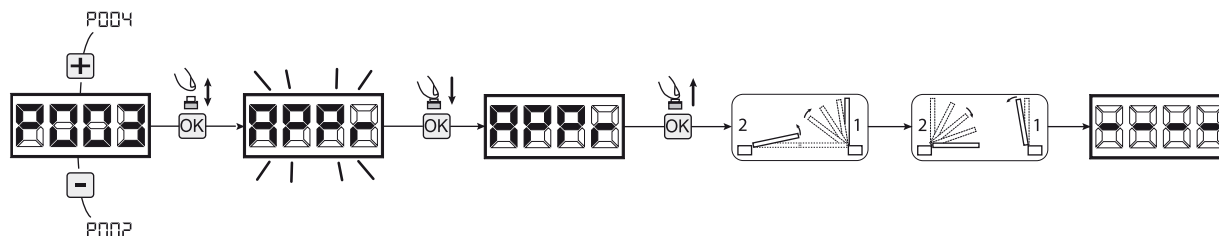
1. Correr los parámetros con las teclas **+** y **-** hasta visualizar en el display el parámetro P030;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla **OK**;
3. Interviniendo en las teclas **+** y **-**, configurar:
 - d001=para la función de motor simple;
 - d002=para la función de 2 motores;
4. Confirmar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



6 Aprendizaje de la carrera de los motores

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

Si se dese adelantar el tope de paro en apertura de la hoja, es posible intervenir manualmente dando un impulso de "Start" (ó apretando el botón OK en la placa) simulando el tope.
6. Con la maniobra acabada en el display aparece "----".

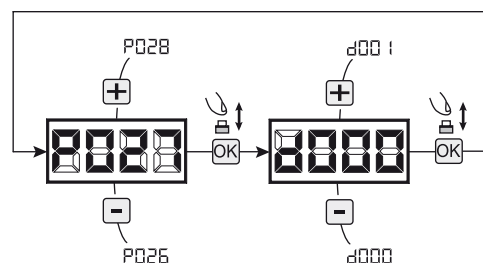


ADVERTENCIA Después del ajuste de la carrera de los motores, efectuar una peración completa y verificar el correcto funcionamiento del desbloqueo. Si el desbloqueo parece más "duro", aumente el valor del parámetro P057 de 1 más.

7 Aprendizaje de los controles remotos

7.1 Selección de la codificación de los controles remotos

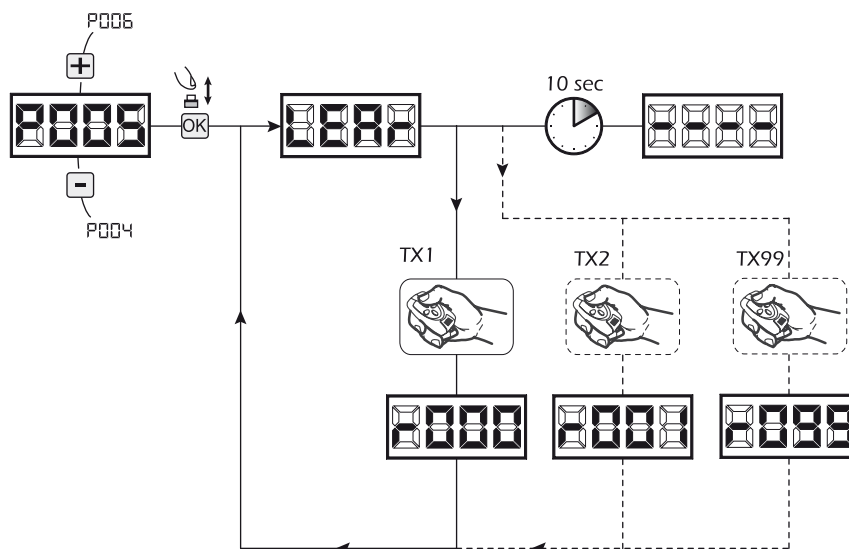
1. Correr los parámetros con las teclas **+** y **-** hasta visualizar en el display el parámetro P027;
2. Acceder al parámetro apretando la tecla **OK**;
3. Seleccionar el tipo de control remoto interviniendo en las teclas **+** y **-**:
 - d000=rolling-code fixe;
 - d001=rolling-code complete;
 - d002=dip-switch;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



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

7.2 Aprendizaje

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



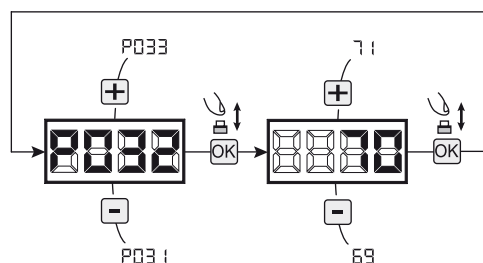
Atención: En el caso de emisores con codificación rolling-code, el receptor puede ponerse en programación mediante una pulsación el botón oculto de un emisor ya programado.

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).

8 Modificación de los parámetros de funcionamiento

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

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



Para la lista completa de "Parámetros de funcionamiento" consultar la tabla de la pag. 61.

9 Programación terminada

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

Para proseguir con eventuales operaciones de "Programación avanzada" (cancelación de emisores, configuración entradas, etc.), continúa en la página 56.

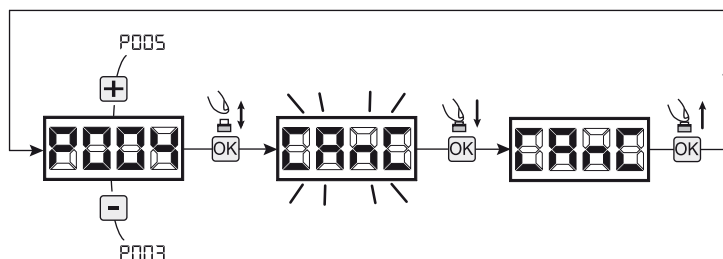
7 PROGRAMACIÓN AVANZADA

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

1 Cancelación de los controles remotos memorizados

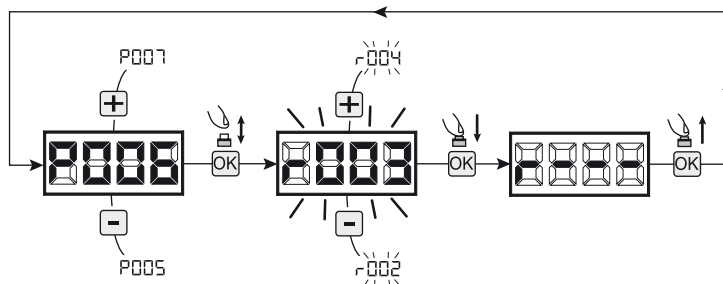
1.1 Cancelación de todos los controles remotos

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



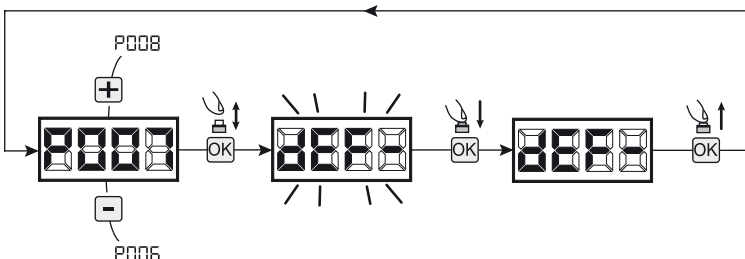
1.2 Búsqueda y cancelación de un control remoto

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



2 Volver a los parámetros por defecto

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



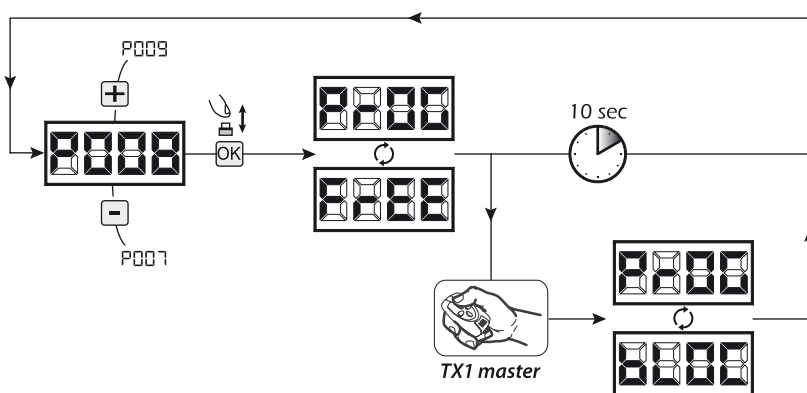
Atención: Después de reestablecer los parámetros por defecto, será necesario realizar nuevamente la programación de la central y regulación de todos los parámetros de funcionamiento, en particular acordarse de introducir correctamente los parámetros de regulación motor (P028 - P029 - P030).

3 Bloqueo/desbloqueo acceso a la programación

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

3.1 Bloqueo acceso a la programación

1. Posicionar con el botón **+** y **-** el P008 en el display;
2. Acceder al parámetro apretando el botón **OK**;
3. En el display se visualiza de modo alterno el escrito P-00/F-EE que indica que la central está esperando la transmisión del código de bloqueo;
4. Antes de 10 sec apretar el CH del "TX master", el display lo visualiza P-00/bL00 antes de volver a la lista de los parámetros;
5. El acceso a la programación, está bloqueado.



8 MENSAJES VISUALIZADOS EN EL DISPLAY

| MENSAJES DE ESTADO | | |
|--------------------|---|---|
| Mens. | Descripción | |
| ---- | Puerta cerrada | |
| ⌋ | Puerta abierta | |
| OPEN | Apertura en ejecución | |
| CLOS | Cierre en ejecución | |
| STEP | Central a la espera de mandos después de un impulso de arranque, con funcionamiento paso-paso | |
| STOP | Intervención de la entrada stop | |
| RESP | Reset posición en cursola central apenas se reenciende después de una interrupción de alimentación, ó la puerta ha superado el nº máximo admitido (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. - Comprobar el posicionamiento correcto de los Puentes J5 y J9, como se indica en el esquema eléctrico. - Si la señalización se repite, sustituir la central de maniobra. |

9 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;

9.1 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";
- Realizar unas pruebas de apertura y de cierre de la puerta, comprobando que el movimiento de la hoja corresponda a lo que se ha previsto. Para eso se aconseja realizar varias pruebas, con el fin de evaluar la fluidez de movimiento de la puerta y los posibles defectos de montaje o de regulación;
- Comprobar que todos los dispositivos de seguridad conectados a la instalación estén funcionando correctamente;
- Ejecutar la medición de la fuerza de impacto, como previsto en la norma EN12445, hasta encontrar la regulación que asegure el cumplimiento de los límites previstos en la norma EN12453.

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.

9.2 Desbloqueo y maniobra manual

En caso de anomalías de la instalación o de simple falta de corriente, desbloquear el motorreductor (Figura 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.

10 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 |
|---|--------------|
| limpieza superficies exteriores | 6 meses |
| control del apretado de los tornillos | 6 meses |
| control del funcionamiento del desbloqueo | 6 meses |
| engrase de las uniones | 1 año |

| GUÍA PARA LA BÚSQUEDA DE AVERÍAS | |
|---|--|
| Descripción | Soluciones posibles |
| Activando el mando de apertura o de cierre la puerta no se mueve y el motor eléctrico del operador no entra en función. | El operador no se encuentra alimentado correctamente; controlar las conexiones, los fusibles y las condiciones del cable de alimentación y, si necesario, proceder a su sustitución/reparación. Si la puerta no se cierra también controlar el funcionamiento correcto de las fotocélulas. |
| Activando el mando de apertura el motor entra en función, pero la puerta no se mueve | Controlar que el desbloqueo del motor esté cerrado. Controlar el equipo electrónico de regulación de la fuerza. |
| Durante el movimiento el operador funciona a golpes, es ruidoso, se para a mitad de la carrera o no arranca | La puerta no tiene un movimiento libre; desbloquear el motor y arreglar los puntos de rotación. |
| | La potencia del motorreductor podría resultar insuficiente con respecto a las características de la hoja de la puerta; controlar la elección del modelo. La unión entre la puerta el operador se flexiona o se ha fijado de forma inadecuada; repararla y/o reforzarla. |

11 DESMANTELAMIENTO DEL PRODUCTO

GEKO 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 | Carga de los parámetros estándar: toda la lista de los parámetros se actualiza con las configuraciones de fábrica | |
| P008 | Bloqueo acceso a programación | |
| P009 | Reconocimiento dispositivos DE@NET conectados (actualmente no utilizada) | |
| P010 | No utilizado | |
| P011 | No utilizado | |
| P012 | No utilizado | |
| P013 | No utilizado | |
| P014 | No utilizado | |
| P015 | No utilizado | |

PROCEDIMIENTOS DE PROGRAMACIÓN

| PAR. | DESCRIPCIÓN DEL PARÁMETRO | VALORES SELECCIONABLES | VALORES PREDETERMINADOS (para los varios estándares de instalación) | |
|------|---------------------------------------|--|--|-----|
| | | | TYPE | 01 |
| 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. costante 8K2 | | 000 |
| P017 | Selección del funcionamiento INPUT_1 | <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 (Activación electrocerradura.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: FCA2 (final de carrera apertura Mot2) • 014: FCC1 (final de carrera cierre Mot1) • 015: FCC2 (final de carrera cierre Mot2) • 016: SAFETY 2 (borde de seguridad 2) | IN1 | 001 |
| P018 | Selección del funcionamiento INPUT_2 | | IN2 | 002 |
| P019 | Selección del funcionamiento INPUT_3 | | IN3 | 010 |
| P020 | Selección del funcionamiento INPUT_4 | | IN4 | 008 |
| P021 | Selección del funcionamiento INPUT_5 | | IN5 | 009 |
| P022 | Selección del funcionamiento INPUT_6 | | IN6 | 011 |

PARÁMETROS DE CONFIGURACIÓN DE LAS ENTRADAS

| | | TYPE 01 | | |
|-------------------------------------|---|---|---|---|
| PARÁMETROS DE CONFIGURACIÓN DE LAS | P023 | 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 (Activación electrocerradura.Ver P062) | CH1 |
| | P024 | Asignación CANAL 2 controles remotos | | CH2 |
| | P025 | Asignación CANAL 3 controles remotos | | CH3 |
| | P026 | Asignación CANAL 4 controles remotos | | CH4 |
| PARÁMETROS DE CONFIGURACIÓN MOTORES | P027 | Selección del tipo de control remoto | <ul style="list-style-type: none"> • 000: HCS fix-code • 001: HCS rolling-code • 002: Dip-switch | |
| | P028 | Selección del tipo de motor | | <ul style="list-style-type: none"> • 000: GEKO • 001: LOOK - MAC (No utilizado) • 002: GHOST 100/200 (No utilizado) • 003: 500 - 502 (No utilizado) |
| PARÁMETROS DE FUNCIONAMIENTO | P029 | Obra seleccionada con o sin encoder. PRECAUCIÓN: Recuerde que debe ajustar correctamente los jumpers J5 y J9 (véase el cuadro 1). ADVERTENCIA: J5, J9 y P029 se deben establecer correctamente antes de realizar el procedimiento de programación | <ul style="list-style-type: none"> • 000: motores con encoder • 001: motores sin encoder | |
| | P030 | Selección número motores | <ul style="list-style-type: none"> • 001: un motor • 002: dos motores | |
| | P031 | Regulación de la velocidad de los motores durante la desaceleración en apertura | 15%tot.....100%tot | |
| | P032 | Regulación de la velocidad de los motores durante la carrera de apertura | 15%tot.....100%tot | |
| | P033 | Regulación de la velocidad de los motores durante la carrera de cierre | 15%tot.....100%tot | |
| | P034 | Regulación de la velocidad de los motores durante la desaceleración en cierre | 15%tot.....100%tot | |
| | P035 | Regulación de la duración de la desaceleración en apertura | 0%tot.....80%to | |
| | P036 | Regulación de la duración de la desaceleración en cierre | 0%tot.....80%to | |
| | P037 | Regulación de la fuerza del motor 1 en apertura (si = 100% detección del obstáculo inhabilitada) | 15%tot.....100%tot | |
| | P038 | Regulación de la fuerza del motor 1 en cierre (si = 100% detección del obstáculo inhabilitada) | 15%tot.....100%tot | |
| | P039 | Regulación de la fuerza del motor 2 en apertura (si = 100% detección del obstáculo inhabilitada) | 15%tot.....100%tot | |
| | P040 | Regulación de la fuerza del motor 2 en cierre (si = 100% detección del obstáculo inhabilitada) | 15%tot.....100%tot | |
| | P041 | Regulación del tiempo de cierre automático (si = 0 cierre automático inhabilitado) | 0sec.....255sec | |
| | P042 | Regulación del tiempo de cierre automático peatonal (si = 0 cierre automático peatonal inhabilitado) | 0sec.....255sec | |
| | P043 | Regulación de la duración de la carrera peatonal | 5%tot.....100%tot | |
| | P044 | Regulación del tiempo de predestello | 0sec.....10sec | |
| P045 | Regulación del tiempo de desfase en apertura | 0sec.....30sec | | |
| P046 | Regulación del tiempo de desfase en cierre | 0sec.....30sec | | |
| 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: función "comunitaria" no activa • 001: función "comunitaria" activa | | |
| P048 | Función golpe de aríete: antes de cada apertura empuja los motores en cierre durante 1 seg para facilitar el desenganche de la posible electrocerradura | <ul style="list-style-type: none"> • 000: función "golpe de aríete" no activa • 001: función "golpe de aríete" activa | | |

| TYPE 01 | | | |
|---------|--|---|-----|
| P050 | <p>Selección modalidad "inversión" durante la maniobra un impulso de mando invierte el movimiento) o "paso-paso" (durante la maniobra un impulso de control para el movimiento. El impulso sucesivo hace reanunciar la puerta en el sentido de marcha opuesto)</p> | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "inversión" • 001: "paso-paso" | 000 |
| P051 | <p>Fotocélula entrada FOTO: si=0 fotocélula activa en cierre, arrancando con la hoja parada; si=1 fotocélula siempre habilitada; si = 2 fotocélula habilitada solamente en cierre. Cuando se encuentra habilitada, la activación de la entrada FOTO causa: la inversión del movimiento (durante el cierre), la parada del movimiento (durante la apertura) e impide el arranque (en la condición de puerta cerrada). Si=3-4-5, el funcionamiento es idéntico al valor 0-1-2 pero con función "cierra rápido" habilitada: en éste caso durante la apertura y el tiempo de pausa, a la detección de un eventual obstáculo la puerta recierra automáticamente después de un retraso de 5 seg.</p> | <ul style="list-style-type: none"> • 000: fotocélula activa en cierre y con hoja parada • 001: fotocélula siempre habilitada • 002: fotocélula habilitada solamente en cierre • 003: como 000 pero con "cierra rápido" habilitado • 004: como 001 pero con "cierra rápido" habilitado • 005: como 002 pero con "cierra rápido" habilitado | 002 |
| P052 | <p>Selección de la modalidad de funcionamiento de la salida warning: Si=0 "warning light" (salida siempre On cuando la puerta está abierta, OFF al terminar la maniobra de cierre) - Si=1 "flashing warning light" (salida intermitente lenta durante la apertura, siempre ON con la puerta abierta, siempre OFF sólo al terminar una maniobra de cierre) - Se>1 "courtesy light" (salida ON durante cada movimiento, OFF cuando el motor se para, después del retraso programado)</p> | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "warning light fixe" • 001: "warning light intermitente" • >001: retraso del apagado de la "courtesy light" (2seg.....255seg) | 001 |
| P053 | <p>Activación de la búsqueda de los topes también en apertura: los motores se paran solamente cuando se alcance el tope también en apertura. Atención: Durante la operación de emergencia (RESP), el motor hace la primera maniobra en la apertura. Además, si hay los finales de carrera, el parámetro se fuerza a 1.</p> | <ul style="list-style-type: none"> • 000: parada en apertura en el punto memorizado • 001: parada en apertura en el tope | 000 |
| P054 | <p>Función "soft start": los motores aceleran progresivamente hasta alcanzar la velocidad configurada, evitando arranques bruscos</p> | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "soft start" no activo • 001: "soft start" activo • 002: "soft start largo" activado | 001 |
| P055 | <p>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</p> | <ul style="list-style-type: none"> • 000: inversión completa en presencia de obstáculo • >000: duración de la inversión en presencia de obstáculo (1seg.....10seg) | 000 |
| P056 | <p>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</p> | <ul style="list-style-type: none"> • 000: inversión completa en presencia de obstáculo • >000: duración de la inversión en presencia de obstáculo (1seg.....10seg) | 000 |
| P057 | <p>Facilitar el desbloqueo manual: Si≠0, después del paro en el final de recorrido de cierre, el motor 1 realiza una breve inversión para liberar la presión interior y facilitar el desbloqueo manual. El valor que se coloca indica la duración de la inversión. Si=0 Función de deshabilitada</p> | <ul style="list-style-type: none"> • 000: Facilitación del desbloqueo deshabilitada • >000: Facilitación del desbloqueo habilitada por un tiempo aproximado de: (1x25ms.....20x25ms) | 001 |
| P058 | <p>Ajustar el margen de la parada en apertura: ajusta la duración del último tramo de recorrido en la que un obstáculo se interpreta como tope de parada, bloqueando el motor sin hacer inversión. Para los motores con encoder, el valor de ajuste indica el número de revoluciones del rotor, mientras que para los motores sin encoder, el valor se expresa en % del recorrido máximo. Nota: En los motores sin encoder, si P035 (espacio de desaceleración en apertura) es > 10%, el margen de la parada será igual a la duración de la desaceleración.</p> | <p>1.....255 (motores con encoder) 0%.....100% (motores sin encoder)</p> | 025 |
| P059 | <p>Ajustar el margen de la parada en cierre: ajusta la duración del último tramo de recorrido en la que un obstáculo se interpreta como tope de parada, bloqueando el motor sin hacer inversión. Para los motores con encoder, el valor de ajuste indica el número de revoluciones del rotor, mientras que para los motores sin encoder, el valor se expresa en % del recorrido máximo. Nota: En los motores sin encoder, si P036 (espacio de desaceleración en cierre) es > 10%, el margen de la parada será igual a la duración de la desaceleración.</p> | <p>1.....255 (motores con encoder) 0%.....100% (motores sin encoder)</p> | 025 |
| P060 | <p>Regulación fuerza del motor al llegar al cierre. Si =0 regulación deshabilitada (el valor de fuerza en el cierre se calcula automáticamente) Si diferente de 0 indica el valor (expresado en % del valor max.) de fuerza ejercida el la batida.</p> | <p>0%tot.....100%tot</p> | 035 |
| P061 | <p>Función "Energy saving": Si=1 después de 10seg de inactividad la central apaga la salida de 24v. Y el display, que se reactivará al primer impulso recibido (Utilización aconsejable cuando se utiliza alimentación a baterías o panel solar)</p> | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "Energy saving" no activo • 001: "Energy saving" activo | 000 |

PARÁMETROS DE FUNCIONAMIENTO

| TYPE 01 | |
|------------|---|
| P052 | <p>Funcionamiento salida electrocerradura: Si=0 salida "boost" para alimentación electrocerradura art. 110, Si=1 salida 24V ordenada en la entrada ELOCK_IN en modalidad impulsiva, Sj=2 salida 24V ordenada en la entrada ELOCK_IN en modalidad paso-paso, Se=3 Salida electrofreno para motor reversible, Si=4 salida 24V para alimentación electrocerradura mediante relé externo, Si=5 salida 24V para alimentación electroman para nbarraera, Si>5 salida 24V ordenada en la entrada ELOCK_IN en modalidad temporizada (el valor introducido indica el retraso en el apagado en segundos)</p> <p>Inversión dirección marcha: Si=1 invierte automáticamente la salida abre/cierra del motor y de los posibles finales de carrera apertura/cierre, evitando el tener que modificar manualmente el cableado en el caso de instalación del motor en posición invertida respecto al standard</p> <p>Multiplicador cuentamaniobras: Multiplica el número despues del cula despues del cual el cuentamaniobras total viene aplazado. Para visualizar el valor hacer referencia al párrafo "Visualización estado entradas y cuentamaniobras".</p> <p>Cuentamaniobras mantenimiento: Si=0 acera el contador y dehabilita el aviso de mantenimiento.Si> 0 indica el nº de maniobras (x500) a efectuar antes de que la central haga una intermitencia de 4 sg indicando la necesidad de mantenimiento. Ej.: Si P065=050, numero de maniobras = 50x500=25000 Atención: Antes de introducir un nuevo valor del cuentamaniobras de mantenimiento es necesario resetear el mismo introduciendo P065=0 y sólo seguidamente P065= "nuevo valor".</p> <p>Selección funcionamiento salida destellante: Si=0 salida destellante intermitente; Si=1 salida destallante fija (para destallantes provistos de circuito intermitente interno)</p> |
| P053 | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "Salida "boost" para alimentación electrocerradura art. 110 • 001: "Salida impulsiva 24V == max 5W • 002: "Salida paso-paso 24V == max 5W • 003: "Salida electrofreno para motores reversibles" • 004: "Salida alimentación electrocerradura mediante relé externo" • 005: "Salida alimentación electroman para barraera" • >005: "Salida temporizada 24V == max 5W (6seg.....255seg) |
| P054 | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "Instalazion standard • 001: "Instalazion invertida |
| P055 | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "x100 • 001: "x1000 • 002: "x10000 • 003: "x100000 |
| P056 | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "Aviso de mantenimiento deshabilitado • >000: "Numero de maniobras (x 500) para aviso de mantenimiento (1.....255) |
| P057 | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "Salida destallante intermitente • 001: "Salida destallante fija |
| P058 | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "banda sensible siempre activa • 001: "banda sensible activa solo en cierre • 002: "banda sensible activa solo en cierre y antes de cada movimiento • 003: "banda sensible activa solo en apertura • 004: "banda sensible activa solo en apertura e antes de cada movimiento |
| P059 | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "retraso final de carrera desactivado • 001: "retraso final de carrera activado |
| P060 | <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) |
| P061 | / |
| P062 | / |
| P063 | / |
| P064 | / |
| P065 | / |

PARÁMETROS DE FUNCIONAMIENTO

Índice

| | | | | | |
|----------|-------------------------|-----------|------------|------------------------------------|-----------|
| 1 | Resumo das advertências | 65 | 8 | Mensagens no Display | 74 |
| 2 | Descrição do produto | 66 | 9 | Início | 74 |
| 3 | Dados Técnicos | 66 | 9.1 | Teste da Instalação | 74 |
| 4 | Instalação e montagem | 66 | 9.2 | Desbloqueio e funcionamento manual | 74 |
| 5 | Ligações eléctricas | 67 | 10 | Manutenção | 75 |
| 6 | Programação padrão | 69 | 11 | Eliminação do produto | 75 |
| 7 | Programação avançada | 72 | | | |

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**.

PT

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 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

Modelos e conteúdo da embalagem

O GEKO é um operador para a automação de portas de batente com médio e pequeno porte. É essencialmente constituído por:

- Um Motorreductor;
- Uma central de comando programável (regulação de força, velocidade, curso do motor, etc.) Com receptor de rádio 433,92 MHz incorporado;

Inspecionar o conteúdo “da embalagem” (Fig. 1) comparando-o com o seu produto, poderá ser útil durante a montagem.

Transporte

GEKO 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

| GEKO | | | |
|--|--|--|----------|
| CENTRAL DE COMANDO | | MOTOR | |
| Tensão de alimentação (V) | 230 V ~ ±10% (50/60 Hz) | Tensão de alimentação do motor (V) | 24 V === |
| Potência nominal do transformador (VA) | 120 VA (230/22V) | Potência (W) | 80 W |
| Fusível F2 (A) (transformador) | 2A | Binário máximo (Nm) | 180 Nm |
| Baterias | 2x 12V 1,3A | Ciclo de trabalho (ciclos/hora) | 20 |
| Fusível F1 (A) (Entrada de baterias) | 15A | N° máximo de manobras em 24 horas | 60 |
| Saídas de 24V para os motores (A) | 2x 5A | Gama de temperaturas de funcionamento (°C) | -20÷50 |
| Saída para alimentação de circuitos auxiliares | +24 V === max 200mA | Tempo de abertura a 90° (s) | 16 |
| Saída de “Warning” | +24 V === max 15 W | Peso do produto com embalagem (kg) | 12 Kg |
| Saída para fechadura eléctrica | 24V === max 5W oppure max 1 art. 110 | Grau de protecção | IP44 |
| Saída para pirlampo | 24 V === max 15W | | |
| Frequência do receptor | 433,92 MHz | | |
| Tipo de código do emissor | HCS fix-code - HCS rolling code - Dip-switch | | |
| Numero máximo de emissores controlados | 100 | | |

4 INSTALAÇÃO E MONTAGEM

4.1 Para uma instalação satisfatória do produto é importante:

- Verificar se a porta está em conformidade com os requisitos legais e, em seguida, definir o projecto completo da instalação;
- Verificar se a porta está bem equilibrada e que não tem pontos de atrito na abertura e no fecho;
- Identificar uma área que permita uma operação suave e segura manual do motorreductor;
- Verificar se o volume do motorreductor é compatível com a área escolhida para a instalação (Fig. 2);
- Assegurar-se de que o espaço para a rotação do braço seja suficiente (Fig. 3).
- Verifique no gráfico de comprimento/peso e as cotas previstas de instalação (Fig. 4) para avaliar se pretende uma abertura de **90°** ou **120°**.

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

- Fixar a placa de fixação do motorreductor ao pilar usando parafusos e buchas adequadas ao tipo de superfície e material (Fig. 5);
- Montar o braço esticado, usando o parafuso fornecido e a respectiva anilha (Fig. 6);
- Insira o motorreductor dentro da placa de fixação de parede e fixar com os parafusos e porcas (Fig. 7);
- Montar o suporte de fixação da dobradiça e com o braço curvado em ângulo recto, usando os pinos fornecidos e os respectivos freios (Fig. 8);
- Fixe o suporte para o portão por soldadura ou utilizando os parafusos adequados ao tipo de material;

4.3 Come sbloccare il motoriduttore:

ATENÇÃO Desligue a alimentação da central de comando antes de desbloquear o motor. Se tal não for possível, volte a bloquear o motor na posição em que estava bloqueado.

Levante a tampa (Fig. 9.a) e depois de inserir a chave para abrir, gire no sentido horário até parar (Fig. 9.b).

4.4 Fixação e regulação dos fins-de-curso mecânicos:

- Desbloquear o motorreductor;
- Girar o braço para a posição de abertura completa, coloque o fim-de-curso mecânico no ponto de paragem, com o braço esticado e prenda-o com os parafusos fornecidos (Fig. 10). Se necessário, pode-se montar um segundo fim-de-curso mecânico para o fecho. Neste caso siga as instruções acima, movendo a porta na posição de fecho e corrigi-lo com os parafusos fornecidos;
- Repetir a etapa anterior para uma possível segunda porta;
- Coloque a tampa de protecção no braço com os parafusos fornecidos (Fig. 10).

5 LIGAÇÕES ELÉCTRICAS

Execute a cablagem seguindo as instruções da “Tabela 1” e os diagramas na página 68.

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 onipolar ou outro dispositivo que assegure a onipolar desconexão da rede, com uma distância de abertura dos contactos = 3 mm.

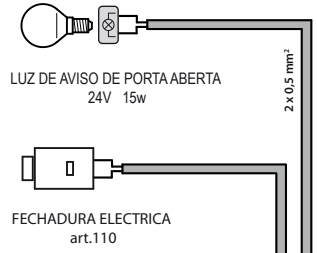
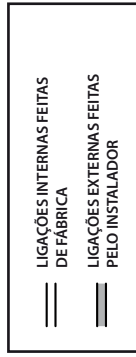
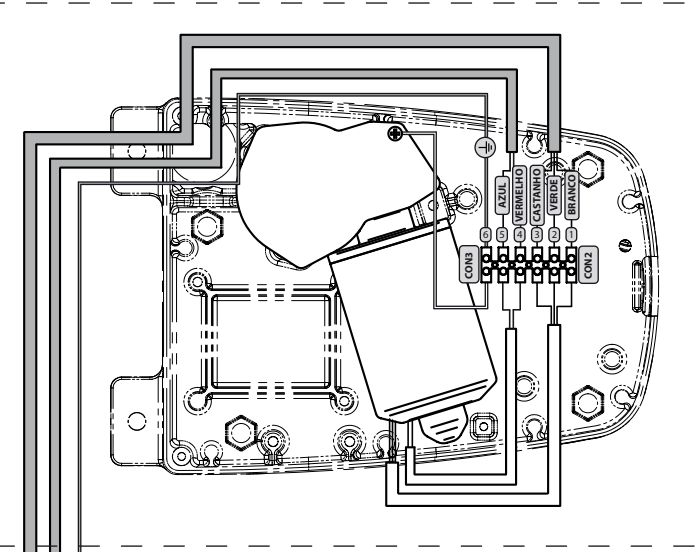
ATENÇÃO Para ligar o encoder à central de comando, use apenas um cabo dedicado 3x0,22mm².

Tabela 1 “Ligações aos terminais da central”

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

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

Mot 2 (Somente se presente)



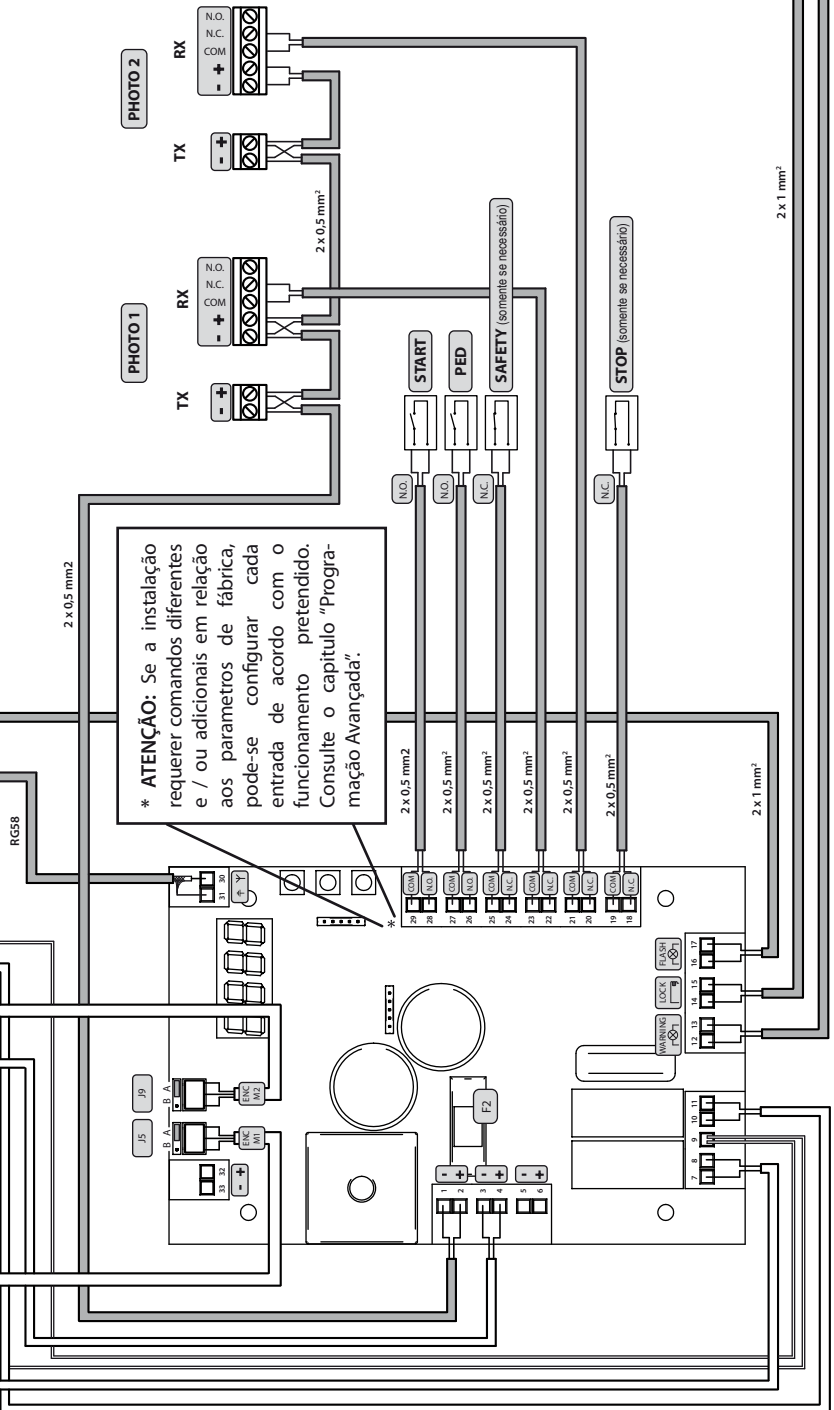
3 x 0.22 mm²

2 x 1.5 mm²

1 x 1.5 mm²

TENSÃO DE ALIMENTAÇÃO
230V/-50Hz ±10%

LUMY/24A/S
max.15W



*** ATENÇÃO:** Se a instalação requerer comandos diferentes e / ou adicionais em relação aos parâmetros de fábrica, pode-se configurar cada entrada de acordo com o funcionamento pretendido. Consulte o capítulo "Programação Avançada".

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 1 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

2 x 0.5 mm²

6 PROGRAMAÇÃO PADRÃO

1 Alimentação

Alimente a central, o display mostra os seguintes símbolos "rES-", "TYPE", "-0 !-" e depois "----".



* Se a central de comando já foi programada e houver uma falha de corrente ou esta for desligada - quando voltar a ser alimentada e for dado um comando de START, o processo de redefinição da posição é realizado (ver "rESP" na tabela "Estado das MENSAGENS DE TRABALHO" na página 74).

2 Visualização das entradas e estado do contador de operações

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

2. O display irá mostrar respectivamente:

Estado das entradas (verificar se está correcto);



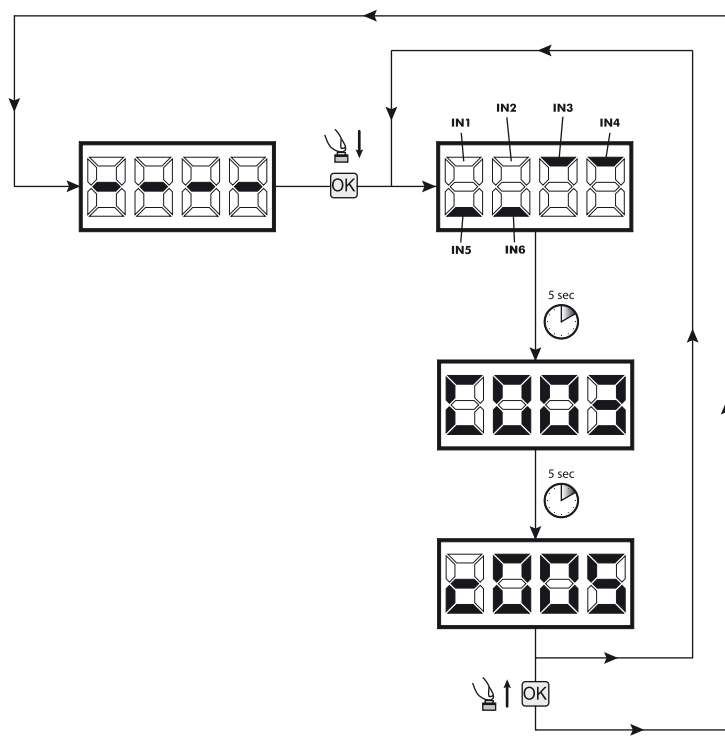
O Total do contador de operações (* vedi P064):

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

Contador de operações para manutenção (* vedi P065):

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

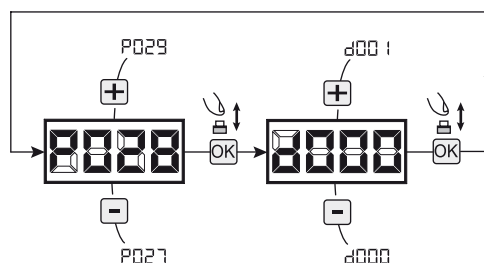
3. Mantenha premida a tecla **OK** para exibir uma 3 opções cíclicas, ou solte o botão **OK** para sair do parâmetro.



3 Selecção do tipo de motores

! IMPORTANTE !

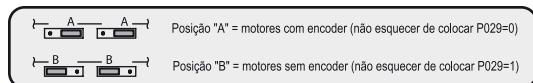
1. Percorrer os parâmetros com as teclas **+** e **-** até visualizar P028;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla **OK**;
3. Verificar que el valor introducido sea d000 (GEKO), en el caso contrario, se deberá seleccionar accionando los botones **+** e **-**;
4. Confirme a sua escolha pressionando a tecla **OK** (o display volta para o P028 de novo).



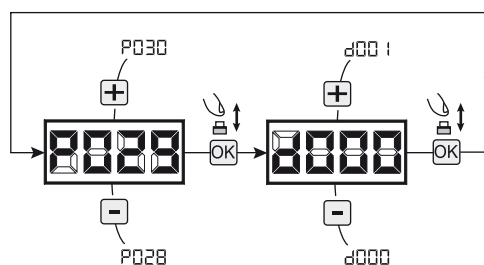
4 Selecção de motores com ou sem encoder

! IMPORTANTE !

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



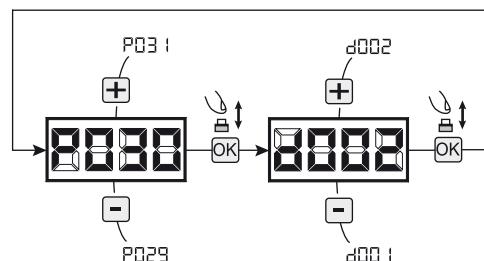
1. Percorra os parâmetros através do **+** e **-** até visualizar o P029;
2. Aceda ao parâmetro pressionando a tecla **OK**;
3. Com as teclas **+** e **-**, defina:
 - d000=para motores com encoder;
 - d001=para motores sem encoder;
4. Confirme a escolha pressionando a tecla **OK** (o display volta para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



PT

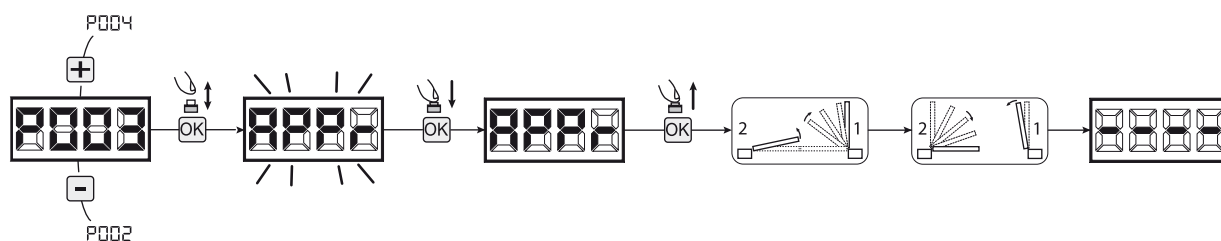
5 Selecção de funcionamento a 1 ou 2 motores

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



6 Aprendizagem do curso do motor

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

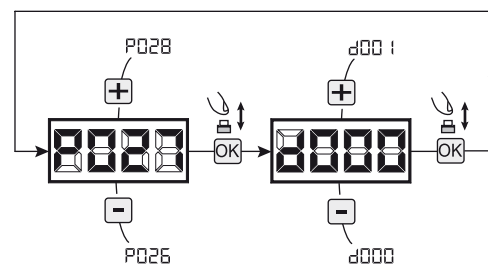


AVISO Após o ajuste a aprendizagem de corrida dos motores, realizar uma operação completa (abrir/fechar) e, em seguida, verificar o correto funcionamento do desbloqueio. Se o desbloqueio seria muito "duro", aumentar o valor do parâmetro de P057 de 1 ou mais.

7 Aprendizagem dos emissores

7.1 Selecção do código dos emissores

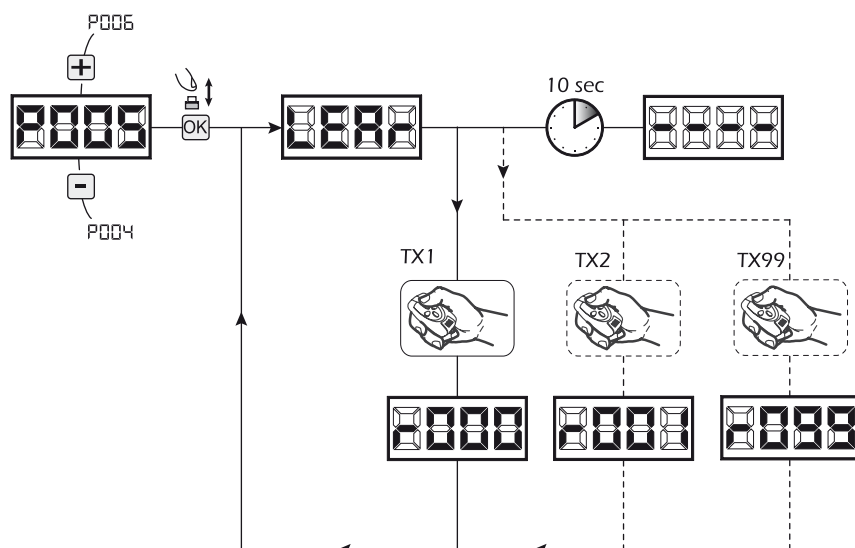
1. Percorra os parâmetros com os símbolos **+** e **-** até aparecer no display P027;
2. Confirme pressionando a tecla **OK**;
3. Seleccione o tipo de emissor que vai utilizar através das teclas **+** e **-**:
 - d000=rolling-code fixe (**aconselhado**);
 - d001=rolling-code complete;
 - d002=dip-switch;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



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

7.2 Aprendizagem

1. Percorra os parâmetros com os símbolos **+** e **-** até aparecer no display P005;
2. Confirme pressionando a tecla **OK**;
3. Quando o símbolo "L E 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";
5. Memorizar todos os emissores necessários repetindo o procedimento 3;
6. Esperar 10 segundos até aparecer de novo no display "----".



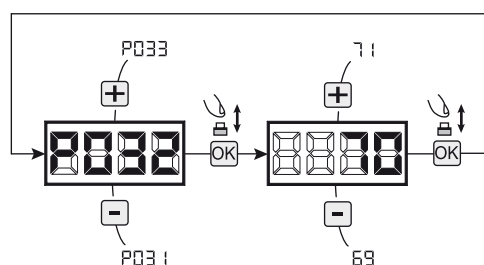
Aviso: No caso de se usarem emissores com codificação rolling-code, o receptor pode por-se em modo de programação pressionando o botão oculto de um emissor já programado.

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).

8 Ajuste dos parâmetros de funcionamento

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

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



Para a lista completa dos "Parâmetros de funcionamento" consulte a tabela na página 77.

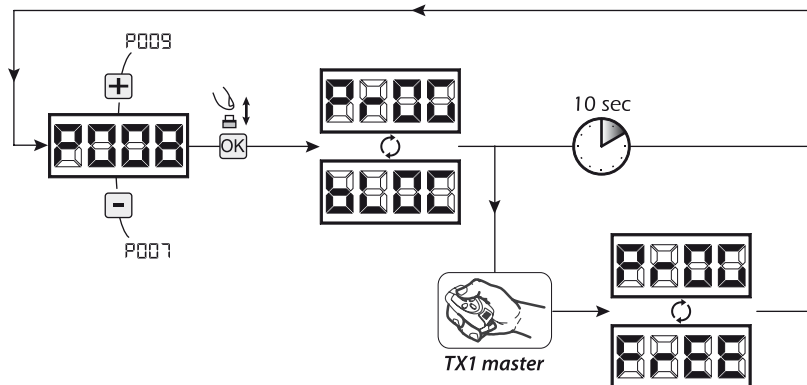
9 Programação completa

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

Para realizar qualquer operação de "Programação Avançada" (cancelamento de emissores, configuração de entradas, etc.), ver a página 72.

3.2 Desbloqueio de acesso à programação

1. Percorrer os parâmetros através dos botões **+** e **-** até o display mostrar P008;
2. Acesse ao parâmetro pressionando o botão **OK**;
3. O display mostra alternadamente a escrita **PR00/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 **PR00/FR EE** antes de voltar para a lista de parâmetros;
5. O acesso à programação fica desbloqueado.



3.3 Acesso ao desbloqueio para programação e RESET total

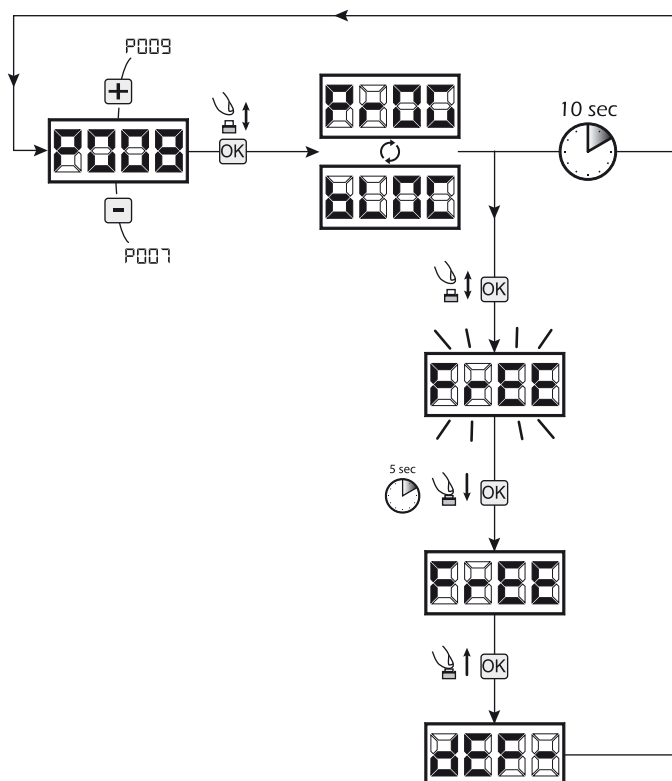
AVISO! Este procedimento envolve a perda de todos os dados guardados.

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

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

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

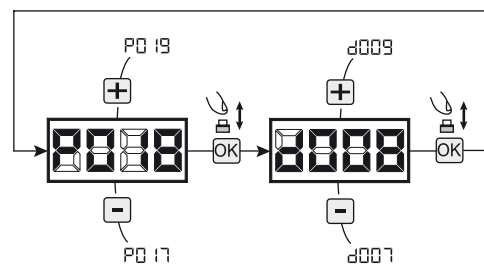
1. Percorrer os parâmetros através dos botões **+** e **-** até o display mostrar P008;
2. Acesse ao parâmetro pressionando o botão **OK**;
3. O display mostra alternadamente a escrita **PR00/bL00**;
4. Pressione o botão **OK**, o display fica a piscar **FR EE**;
5. Pressione o botão **OK** novamente e mantenha-o pressionado durante 5 segundos (libertando-o antes, o procedimento termina): O display mostra a escrita fixa **FR EE** seguida de **dEF -**, antes de regressar à lista de parâmetros;
6. O acesso à programação fica desbloqueado.



4 Configuração das entradas

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

1. Percorrer os parâmetros através das teclas **+** e **-** para ver o que corresponde a cada entrada desejada:
 - P017=para a INPUT 1;
 - P018=para a INPUT 2;
 - P019=para a INPUT 3;
 - P020=para a INPUT 4;
 - P021=para a INPUT 5;
 - P022=para a INPUT 6;
2. Confirme pressionando a tecla **OK** para ter acesso ao parâmetro (ex. P018);
3. Pressione as teclas **+** e **-** para colocar o valor correspondente à operação desejada (ver a tabela "Configuração dos parâmetros das Entradas" na página 76);
4. Confirme pressionando a tecla **OK** (o display mostra de novo o P018).
5. Execute a nova ligação na entrada acabada de reconfigurar.



5 Programação completa

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

8 MENSAGENS MOSTRADAS NO DISPLAY

| MENSAGENS DO ESTADO DE FUNCIONAMENTO | | |
|--------------------------------------|---|---|
| Mess. | Descrição | |
| ---- | Porta fechada | |
| | Porta aberta | |
| | Porta a abrir | |
| | Porta a fechar | |
| | Quando está no modo passo-a-passo, a central de comando espera instruções depois de lhe ter sido dado um impulso de start | |
| | Comando de Stop recebido | |
| | 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 |
| | 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. |
| | 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. |
| | 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. |
| | 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. |
| | 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. |
| | Movimento dos motores não detectado. | - Assegurar-se de que os motores e os encoders estão ligados correctamente. - Verifique se os jumpers J5 e J9 estão bem posicionados, como mostrado no esquema eléctrico - Se esse erro aparecer novamente, substituir a central de comando. |

9 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;

9.1 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";
- Experimente a abertura e fecho do portão certificando-se de que o movimento das folhas é o esperado. Sugerimos que, a este respeito, realize vários testes para avaliar a suavidade do funcionamento do portão e os eventuais defeitos de montagem ou de ajuste;
- Assegurar-se de que todos os dispositivos de segurança ligados funcionem corretamente;
- Realize a medição das forças de impacto em conformidade com a norma 12445 para encontrar a configuração que assegure o cumprimento dos limites estabelecidos pela norma EN12453.

⚠ 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.

9.2 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.

10 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. |
|---|-------------|
| limpeza das superfícies | 6 meses |
| verificação do aperto dos parafusos | 6 meses |
| verificação do funcionamento do desbloqueio | 6 meses |
| aplicação de graxa na articulação | 1 anos |

| RESOLUÇÃO DE PROBLEMAS | |
|---|--|
| Descrição | Possíveis soluções |
| Quando se dá um comando de abertura e o portão não se move e o motor eléctrico não funciona. | O motor não está a receber uma alimentação correcta. Verifique todas as ligações, fusíveis, e as condições do cabo de fornecimento de energia e repare ou substitua-o se necessário. Se o portão não fechar verificar se as fotocélulas estão a funcionar correctamente. |
| Quando se dá um comando de abertura, o motor funciona mas a folha do portão não se consegue mover. | Assegure-se de que o desbloqueio manual está desactivado. Certifique-se que o dispositivo electrónico de regulação da potência esteja em bom estado. Se a folha do portão não se move livremente, liberte o motor e reajuste os pontos de rotação. |
| O motor funciona aos empurrões tem um funcionamento muito barulhento durante o movimento, pára a meio do percurso, ou então não inicia. | A potência do redutor pode ser insuficiente para as características da folha do portão, verifique a escolha do modelo sempre que necessário. Se a placa de fixação do operador para o portão curvas ou está mal apertada, repare-o ou reforce-o. |

11 ELIMINAÇÃO DO PRODUTO

A GEKO 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 | | Carregamento dos parâmetros de fábrica | |
| PC08 | | Bloquear o acesso à programação | |
| PC09 | | Aprendizagem de dispositivos DE@NET ligados (não utilizada no momento) | |
| PC10 | | Parâmetro não utilizado | |
| PC11 | | Parâmetro não utilizado | |
| PC12 | | Parâmetro não utilizado | |
| PC13 | | Parâmetro não utilizado | |
| PC14 | | Parâmetro não utilizado | |
| PC15 | | Parâmetro não utilizado | |

| PAR. | DESCRIÇÃO DOS PARÂMETROS | VALORES CONFIGURÁVEIS | VALORES DE FÁBRICA (Para diferentes tipos de instalação) | |
|------|--|--|---|-----|
| | | | TYPE | 01 |
| PC16 | INPUT_3 Seleção do tipo de entrada | <ul style="list-style-type: none"> 000: IN3 type=contacto livre 001: IN3 type=resistência constante de 8K2 | | 000 |
| PC17 | INPUT_1 Seleção do modo de funcionamento | <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 (activação da fechadura eléctrica. Ver par. 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: FCA2 (Fim-de-curso de abertura do Mot2) 014: FCC1 (Fim-de-curso de fecho do Mot1) 015: FCC2 (Fim-de-curso de fecho do Mot2) 016: SAFETY 2 (Costas de segurança 2) | IN1 | 001 |
| PC18 | INPUT_2 Seleção do modo de funcionamento | | IN2 | 002 |
| PC19 | INPUT_3 Seleção do modo de funcionamento | | IN3 | 010 |
| PC20 | INPUT_4 Seleção do modo de funcionamento | | IN4 | 008 |
| PC21 | INPUT_5 Seleção do modo de funcionamento | | IN5 | 009 |
| PC22 | INPUT_6 Seleção do modo de funcionamento | | IN6 | 011 |

| CONFIGURAÇÃO DOS PARÂMETROS DAS ENTRADAS | | CONFIGURAÇÃO DOS PARÂMETROS DE FUNCIONAMENTO | | PARÂMETROS DE FUNCIONAMENTO | | TYPE 01 |
|--|---|--|--|-----------------------------|--|------------|
| P023 | Atribuição do canal 1 dos emissores | | | | | 000 |
| P024 | Atribuição do canal 2 dos emissores | | | | | 000 |
| P025 | Atribuição do canal 3 dos emissores | | | | | 000 |
| P026 | Atribuição do canal 4 dos emissores | | | | | 000 |
| P027 | Seleção do tipo de emissores | | | | | 000 |
| P028 | Seleção do tipo de motores | | | | | 000 |
| P029 | Seleção de funcionamento com ou sem encoder. ATENÇÃO: colocar correctamente os J5 e J9 (ver tabela1). ATENÇÃO: J5, J9 e P029 devem estar correctamente regulados antes de se efectuar o procedimento de aprendizagem da programação | | | | | 000 |
| P030 | Seleção do número de motores | | | | | 002 |
| P031 | Regulação da velocidade dos motores durante o abrandamento na abertura | | | | | 050 |
| P032 | Regulação da velocidade dos motores durante o curso na abertura | | | | | 100 |
| P033 | Regulação da velocidade dos motores durante o curso no fecho | | | | | 100 |
| P034 | Regulação da velocidade dos motores durante o abrandamento no fecho | | | | | 050 |
| P035 | Duração do abrandamento na abertura | | | | | 020 |
| P036 | Duração do abrandamento no fecho | | | | | 020 |
| P037 | Força do motor 1 na abertura (se = 100% detecção de obstáculos desactivada) | | | | | 050 |
| P038 | Força do motor 1 no fecho (se = 100% detecção de obstáculos desactivada) | | | | | 050 |
| P039 | Força do motor 2 na abertura (se = 100% detecção de obstáculos desactivada) | | | | | 050 |
| P040 | Força do motor 2 no fecho (se = 100% detecção de obstáculos desactivada) | | | | | 050 |
| P041 | Ajuste do tempo de fecho automático (se = 0 fecho automático desactivado) | | | | | 000 |
| P042 | Regulação do tempo do fecho automático do pedonal (se = 0 fecho automático desactivado) | | | | | 000 |
| P043 | Regulação curso do pedonal | | | | | 035 |
| P044 | Tempo de pré-lampejo do pirilampo | | | | | 000 |
| P045 | Regulação do desfaseamento na abertura | | | | | 000 |
| P046 | Regulação do desfaseamento no fecho | | | | | 000 |
| P047 | Função condomínio: se activado, desactiva as entradas de abertura e de fecho durante a abertura automática e o fecho. | | | | | 000 |
| P048 | Função golpe de carneiro: faz uma manobra de fecho durante um segundo antes de cada movimento de abertura, para facilitar o desengate de fechaduras eléctricas | | | | | 000 |

| TYPE 01 | |
|---------|--|
| P030 | <p>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.</p> |
| P031 | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "inversão" • 001: "passo-a-passo" |
| P032 | <p>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); 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 5 seg.</p> |
| P033 | <p>Seleção do modo de funcionamento da saída de luz de aviso:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Se=0 "luz de aviso" (a saída é activada quando a porta está aberta, desactiva-se depois de uma manobra de fecho), Se=1 "Luz intermitente" (Saída intermitente lenta durante a abertura e intermitente rápida durante o fecho, sempre acesa com a porta aberta e sempre apagada com a porta totalmente fechada), Se>1 "luz de cortesia" (saída ligada durante o movimento, desligada quando o motor pára, depois do atraso definido). |
| P034 | <p>procura pelo batente também na abertura: quando activado, o motor pára apenas quando bater no batente de abertura.</p> <p>Atenção: Durante a operação de emergência (RESP), o motor começa a primeira operação em abertura. Além disso, se tem as fim de curso, o parâmetro é forçado para 1.</p> |
| P035 | <p>Função "Soft start" (arranque suave): os motores aceleram gradualmente até atingirem a velocidade definida, evitando arranques bruscos</p> |
| P036 | <p>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</p> |
| P037 | <p>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</p> |
| P038 | <p>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</p> |
| P039 | <p>Ajuste o parâmetro do abrandamento na abertura: Defina a duração da última extensão do curso em que um obstáculo é definido como parar, bloqueando o motor sem inversão. Para os motores com encoder, o valor de configuração indica o número de rotações do rotor, enquanto que para os motores sem encoder, o valor é expresso em percentagem (%) do curso máximo.</p> <p>Nota: Para os motores sem encoder, se P035 (espaço de desaceleração na abertura) é > 10%, a margem de desligação é igual à duração de desaceleração.</p> |
| P040 | <p>Ajuste o parâmetro do abrandamento no fecho: Defina a duração da última extensão do curso em que um obstáculo é definido como parar, bloqueando o motor sem inversão. Para os motores com encoder, o valor de configuração indica o número de rotações do rotor, enquanto que para os motores sem encoder, o valor é expresso em percentagem (%) do curso máximo.</p> <p>Nota: Para os motores sem encoder, se P036 (espaço de desaceleração no fecho) é > 10%, a margem de desligação é igual à duração da desaceleração.</p> |
| P041 | <p>Ajuste da força na chegada ao batente - Se = 0, está desactivado (o valor da força é calculado automaticamente) - Se ≠ 0, indica o valor (expresso em% do valor máximo) da força exercida sobre o batente.</p> |
| P042 | <p>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).</p> |

PARÂMETROS DE FUNCIONAMENTO

| TYPE 01 | |
|---------|---|
| P052 | <p>Funcionamento da saída de fechadura eléctrica: Se = 0 saída "boost" para alimentação de fechadura eléctrica art.1.10, Se = 1 saída de 24V controlada pela entrada ELOCK_IN em modo de impulso, Se = 2 saída 24V controlada pela entrada ELOCK_IN em modo passo a passo, Se = 3 Saída para travão eléctrico para motores reversíveis, Se = 4 saída de 24V para alimentação de fechadura eléctrica através de um relé externo, se = 5 Saída 24V para alimentação de electromagnetes para barreiras, se > 5 saída 24V controlada pela entrada ELOCK_IN em modo temporizado (o valor ajustado indica o atraso na abertura do contacto em segundos).</p> |
| P053 | <p>Inversão da direcção do movimento: Se = 1 automaticamente inverte as saídas de abertura / fecho dos motores e as entradas de fins-de-curso de abertura/fecho, evitando ter que inverter a polaridade dos motores, quando o motor está montado em posição invertida.</p> |
| P054 | <p>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".</p> |
| P055 | <p>Contador de operações de Manutenção: se = 0 coloca o contador a zero e desactiva o pedido de intervenção, se > 0 indica o número de operações (x 500) para ser feita antes da central de comando executar 4 segundos adicionais de pré-lampejo para indicar a necessidade de manutenção. Ex.: Se 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"</p> |
| P065 | <p>Seleção do modo de funcionamento da saída de luz intermitente: Se=0 saída intermitente; Se=1 saída de fixa (para pirilampas com circuito intermitente interno).</p> |
| P067 | <p>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).</p> |
| P068 | <p>SAFETY 1</p> |
| P068 | <p>SAFETY 2</p> |
| P069 | <p>Atraso na detecção de fim de curso: o motor pára após 1,5s da detecção do fim de curso. Quando, durante o atraso de paragem for detectado um batente, o motor pára de imediato.</p> |
| P070 | <p>Regulação da duração da aceleração Aviso: se o soft start estiver activado, a aceleração está desactivada independentemente do valor do parametro P070.</p> |
| P071 | Parâmetro não utilizado |
| P072 | Parâmetro não utilizado |
| P073 | Parâmetro não utilizado |
| P074 | Parâmetro não utilizado |
| P075 | Parâmetro não utilizado |

PARÂMETROS DE FUNCIONAMENTO

- 000: Saída "Boost" para alimentação fechadura eléctrica art.1.10
- 001: "Saída de impulso de 24V === 5W
- 002: "Saída de 24V === em modo de passo a passo Max. 5W
- 003: "Saída para travão eléctrico para motores reversíveis
- 004: "Saída de 24V === para alimentação de fechadura eléctrica através de um relé externo
- 005: "Saída de 24V === para alimentação de electromagnetes para barreiras
- >005: "Saída de 24V === 5W temporizada (6seg.....,255seg)

- 000: "Instalação padrão"
- 001: "Instalação invertida"

- 000: "x100
- 001: "x1000
- 002: "x10000
- 003: "x100000

- 000: "Manutenção requerida desactivada
- >000: "Número de operações (x 500) para a manutenção requerida (1.....,255)

- 000: "saída de luz intermitente
- 001: "saída de luz fixa

- 000: "Costa sensível sempre activada
- 001: "Costa sensível activada apenas no fecho
- 002: "Costa sensível activada apenas no fecho e antes de qualquer movimento
- 003: "Costa sensível activada apenas na abertura
- 004: "Costa sensível activada apenas na abertura e antes de qualquer movimento

- 000: "atraso do fim de curso desactivado
- 001: "atraso do fim de curso activado

- 000: "Aceleração desactivada (executa uma aceleração de durabilidade mínima, quase imperceptível)
- 00X: "Regulação da duração da aceleração expresso em 1.5s (X*6ms)

| | |
|---|---|
| / | / |
| / | / |
| / | / |
| / | / |
| / | / |

Spis Treści

| | | | | | |
|----------|--|-----------|------------|--|-----------|
| 1 | Ostrzeżenia dotyczące potencjalnych niebezpieczeństw | 81 | 8 | Informacje pojawiające się na wyświetlaczu | 90 |
| 2 | Opis produktu | 82 | 9 | Oddanie do eksploatacji | 90 |
| 3 | Dane Techniczne | 82 | 9.1 | Testowanie instalacji | 90 |
| 4 | Instalacja i Montaż | 82 | 9.2 | Odblokowanie i sterowanie ręczne | 90 |
| 5 | Podłączenia elektryczne | 83 | 10 | Konserwacja | 91 |
| 6 | Standardowe programowanie | 85 | 11 | Utylizacja Produktu | 91 |
| 7 | Programowanie zaawansowane | 88 | | | |

Zgodność Produktu

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

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

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

⚠ UWAGA W CELU ZAGWARANTOWANIA BEZPIECZEŃSTWA ELEKTRYCZNEGO ODSEPAROWAĆ (MINIMUM 4 MM W POWIETRZU LUB 1 MM POPRZECZ IZOLACJĘ) PRZEWÓD ZASILAJĄCY NA 230 V OD TYCH O BARDZO NISKIM NAPIĘCIU BEZPIECZEŃSTWA (ZASILANIE SIŁOWNIKÓW, ELEKTROZAMEK, ANTENA, ZASILANIE DODATKOWE), PRZYMOCOWUJĄC JE EWENTUALNIE ZA POMOCĄ POSIADANYCH OBRĘCZY LUB SKRZYNKI ZACISKOWEJ.

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

⚠ UWAGA WYKORZYSTYWANIE CZĘŚCI ZAMIENNYCH INNYCH NIŻ TE WSKAZANE PRZEZ DEA SYSTEM I/LUB MONTAŻ NIEPOPRAWNY, MOGĄ 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, ZE INSTALATOR POWINIEN ZWERYFIKOWAĆ CZY TAKA SIŁA, KTÓREJ POMIARU DOKONUJE SIĘ TAK JAK NAKAZUJE NORMA EN 12245, W RZECZYWISTOŚCI NIE PRZEKRACZA LIMITÓW PRZEWIDZIANYCH PRZEZ NORMĘ EN 12453.

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

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

2 OPIS PRODUKTU

Dostępne modele i zawartość opakowania

GEKO jest siłownikiem do automatyzacji bram i drzwi średnich i małych rozmiarów. Do jego podstawowych elementów składowych zalicza się:

- Siłownik
- Centralę sterującą programowaną (regulacja siły, prędkości, drogi ruchu siłownika, itp.) posiadającą odbiornik radiowy 433,92 MHz, wbudowany w płytkę centrali.

Zaleca się sprawdzenie zawartości opakowania z zaprezentowanym na Rys. 1 wykazem elementów składowych opakowania.

Transport

GEKO 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

| GEKO | | | |
|--------------------------------------|--|---|----------|
| CENTRALA STERUJĄCA | | SIŁOWNIKA | |
| Napięcie zasilające (V) | 230 V ~ ±10% (50/60 Hz) | Zasilanie siłownika (V) | 24 V === |
| Moc znamionowa transformatora (VA) | 120 VA (230/22V) | Moc pobierana (W) | 80 W |
| Bezpiecznik F2 (transformator) | 2A | Moment rozruchowy (Nm) | 180 Nm |
| Baterie | 2x 12V 1,3A | Cykl pracy (ilość manewrów/godziny) | 20 |
| Bezpiecznik F1 (A) (wejście baterii) | 15A | Maksymalna ilość manewrów w ciągu 24 godzin | 60 |
| Wyjścia silników 24V (A) | 2x 5A | Zakres temperatur pracy (°C) | -20÷50 |
| Napięcie wyjściowe | +24 V === max 200mA | Czas otwarcia 90°(s) | 16 |
| Wyjście "Warning" | +24 V === max 15 W | Waga produktu w opakowaniu (kg) | 12 Kg |
| Wyjście elektrozamka | 24V === max 5W oppure max 1 art. 110 | Stopień ochrony | IP44 |
| Wyjście lampy ostrzegawczej | 24 V === max 15W | | |
| 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:

- sprawdzić czy brama spełnia wymogi obowiązujących norm i przepisów a następnie sporządzić kompletny projekt zainstalowania automatyki;
- sprawdzić czy brama porusza się lekko, bez oporów przy zamykaniu i otwieraniu;
- wybrać miejsce montażu które zapewnia bezpieczną obsługę ręczną siłownika;
- sprawdzić czy wymiary siłownika są zgodne z obszarem wybranym do montażu (Rys. 2);
- upewnić się czy miejsce dla otwarcia siłownika jest wystarczające (Rys. 3).
- użyć wykresu długość/wysokość oraz wartości podanych wymiarów montażowych (Rys. 4) wybierając otwarcie na **90°** lub na **120°**.

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

- przymocować blachę montażową do słupka, używając śrub i kołków odpowiednich do typu powierzchni i materiału (Rys. 5);
- przymocować proste ramię używając odpowiedniej śruby i podkładki (Rys. 6);
- umieścić siłownik w blasze montażowej i przymocować za pomocą śrub i nakrętek (Rys. 7);
- zamontować ciągną z pozostałymi elementami ramienia przy pomocy sworzni z segerami znajdującymi się w zestawie (Rys. 8);
- przyspawać ciągną do bramy lub zamocować przy pomocy odpowiednich do typu materiału skrzydła śrub;

4.3 Odblokowanie siłownika:

UWAGA Przed odblokowaniem motoreduktora, należy odłączyć zasilanie od centrali sterującej. W przypadku gdy nie ma możliwości odłączenia zasilania, należy ponownie zablokować motoreduktor w pozycji w której został zablokowany.

Podnieść klapkę pokrywy (Rys. 9.a) i włożyć klucz od odblokowania, kręcić zgodnie ze wskazówkami zegara do momentu zablokowania (Rys. 9.b).

4.4 Montaż i regulacja mechanicznych wyłączników krańcowych:

- odblokuj siłownik;
- poruszaj skrzydłem, aż do pozycji kompletnego otwarcia. Ustaw wyłącznik mechaniczny w miejscu gdzie ma się zatrzymać skrzydło i przykręć go dostarczonymi śrubkami (Rys. 10). Jeśli to niezbędne można zamocować drugi wyłącznik mechaniczny na zamykaniu. W tym przypadku kierować się należy poprzednimi wskazówkami, poruszając skrzydło do pozycji zamknięcia i zamocować wyłącznik za pomocą śrubek;
- powtórz poprzednie kroki dla drugiego skrzydła;
- zabezpiecz ramię za pomocą osłony ochronnej przykręcając ją śrubkami znajdującymi się w zestawie (Rys. 10).

5 PODŁĄCZENIA ELEKTRYCZNE

wykonaj okablowanie stosując się do informacji zawartej w tabeli nr.1 i schematów ze str. 84.

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.

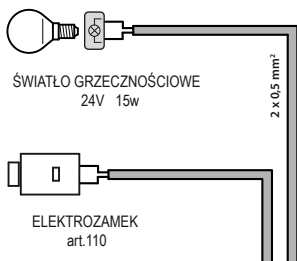
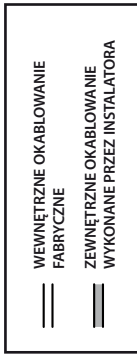
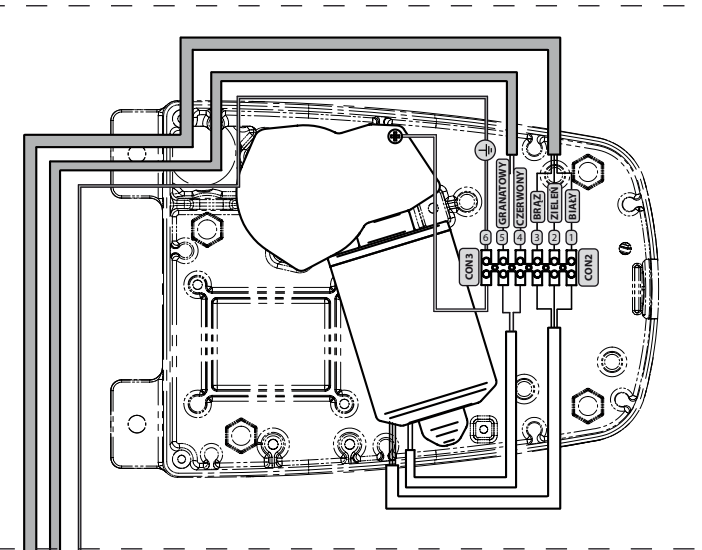
UWAGA W celu podłączenia enkodera do centrali sterującej, używać tylko i wyłącznie przewodu o wym. 3x0,22mm².

Tabela nr. 1 "podłączenie zacisków"

| | | |
|-------|---------|---|
| 1-2 | | +24 V === zasilanie akcesoriów max 200mA |
| 3-4 | 22 V ~ | Wejście zasilania 22 V ~ |
| 5-6 | 24VBatt | Wejście zasilania 24 V === z baterii lub fotowoltaicznej akumulator Green Energy (uwaga na polaryzację). |
| 7-8 | | Wyjście siłownika nr. 1 |
| 9 | | Połączenie metalowych obudów silników |
| 10-11 | | Wyjście siłownika nr. 2 (jeśli obecny) |
| 12-13 | | Wyjście 24 V === max 15 W dla światła ostrzegawczego otwarcia bramy bazowy/przerywany (jeśli P052=0/1) lub światła grzechociowego (jeśli P052>1) |
| 14-15 | | 14 (-) Wyjście "boost (impuls)" elektrozamek max 1 art. 110 (jeśli P062=0), wyjście 24V max 5W impulsowo (jesli P062=1), krok po kroku (jeśli P062=2), wyjście elektrohamulca postojowego dla silników odwracalnych (jesli P062=3), wyjście zasilania elektrozamek za pomocą przekaźnika zewnętrznego (jeśli P062=4), wyjście zasilania elektromagnesów w zaporach (jeśli P062=5) lub wyjście na ustawiony czas (jeśli P062>5). |
| | | 15 (+) |
| 16-17 | | Wyjście lampy ostrzegawczej 24 V === max 15W art. Lumy/24A/S |
| 18-19 | | 18 - N.C. Input 6 STOP. W przypadku aktywacji blokuje ruch bramy w każdym momencie. Jeśli nie jest wykorzystywane należy je zmostkować. |
| | | 19 - Com |
| 20-21 | | 20 - N.C. Input 5 PHOTO 2. W przypadku uruchomienia (patrz P051 w tabeli parametrów), aktywacja wejścia PHOTO 2 powoduje: zmianę kierunku ruchu silnika (podczas zamykania), zatrzymanie się silnika (w trakcie otwierania), uniemożliwia uruchomienie (przy bramie zamkniętej). Jeśli nie wykorzystywane należy je zmostkować. |
| | | 21 - Com |
| 22-23 | | 22 - N.C. Input 4 PHOTO 1. W przypadku uruchomienia (patrz P050 w tabeli parametrów), aktywacja wejścia PHOTO 1 powoduje: zmianę kierunku ruchu silnika (podczas zamykania), zatrzymanie się silnika (w trakcie otwierania), uniemożliwia uruchomienie (przy bramie zamkniętej). Jeśli nie wykorzystywane należy je zmostkować. |
| | | 23 - Com |
| 24-25 | | 24 - N.C. Input 3 SAFETY. W przypadku aktywacji powoduje zmianę kierunku ruchu silnika. Patrz P055 i P056 w tabeli parametry. Jeśli nie wykorzystywane należy je zmostkować. |
| | | 25 - Com |
| 26-27 | | 26 - N.O. Input 2 PED. Jeśli jest aktywowane otwiera się tylko silnik nr. 1. |
| | | 27 - Com |
| 28-29 | | 28 - 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). |
| | | 29 - Com |
| 30 | | Wejście przewodu sygnałowego anteny radiowej |
| 31 | | Wejście przewodu ekranowanego anteny radiowej |
| 32-33 | DE@NET | 32 (+) Wejście sieci DE@NET (nie używane) |
| | | 33 (-) |
| CON 1 | | Zasilanie 230 V ~ ±10% (50/60 Hz) |
| CON 2 | | Podłączenie encodera silnika 2 (bieguny 1-2-3) |
| CON 3 | | Podłączenie zasilania silnika 2 + uziemienie (bieguny 4-5-6) |
| J5 | J9 | Wybór rodzaju siłownika z lub bez encodera (J5=M1 - J9=M2): • Poz "A" = siłownika z encoderem (P029=0 patrz "tabela parametry") • Poz "B" = siłownika bez encodera (P029=1 patrz "tabela parametry") |

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

Mot 2 (Tylko wtedy, gdy występuje)



3 x 0,22 mm²

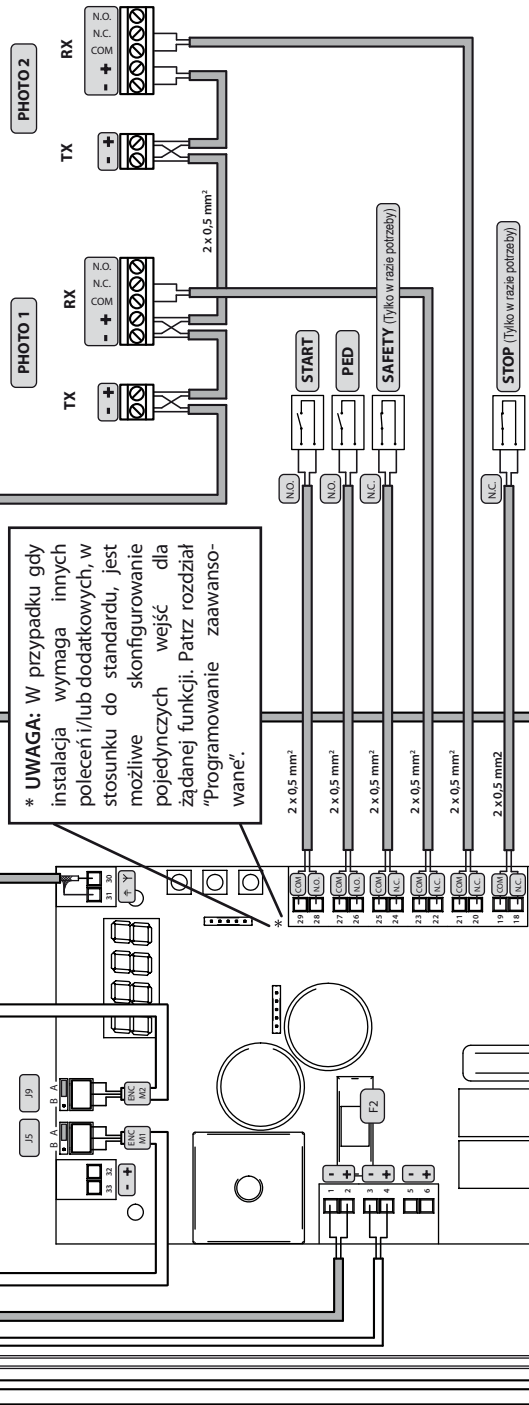
2 x 1,5 mm²

1 x 1,5 mm²

ZASILANIE
230V~ 50Hz ± 10%

LUMY/24A/5
max 15W

2 x 0,5 mm²



*** UWAGA:** W przypadku gdy instalacja wymaga innych poleceń i/lub dodatkowych, w stosunku do standardu, jest możliwe skonfigurowanie pojedynczych wejść dla żądanej funkcji. Patrz rozdział "Programowanie zaawansowane".

2 x 0,5 mm²

2 x 0,5 mm²

2 x 0,5 mm²

2 x 0,5 mm²

2 x 0,5 mm²

2 x 0,5 mm²

2 x 1 mm²

2 x 0,5 mm²

2 x 1 mm²

6 STANDARDOWE PROGRAMOWANIE

1 Zasilanie

Podłączyć zasilanie, na wyświetlaczu pojawią się kolejno napisy "rES-", "tYPE", "-0 1-" a następnie "- - -"



* W przypadku gdy centrala sterująca już została zaprogramowana i ponowne włączenie jest spowodowane brakiem zasilania, przy pierwszym impulsie START, zostanie wykonana procedura resetu ustawień (patrz "rESP" w tabeli Informacje o stanie na str. 90).

2 Komunikaty pracy napędu i licznik wykonanych zwrotów

1. Naciśnąć przycisk **OK** i przytrzymać go wciśnięty przez 15sek;

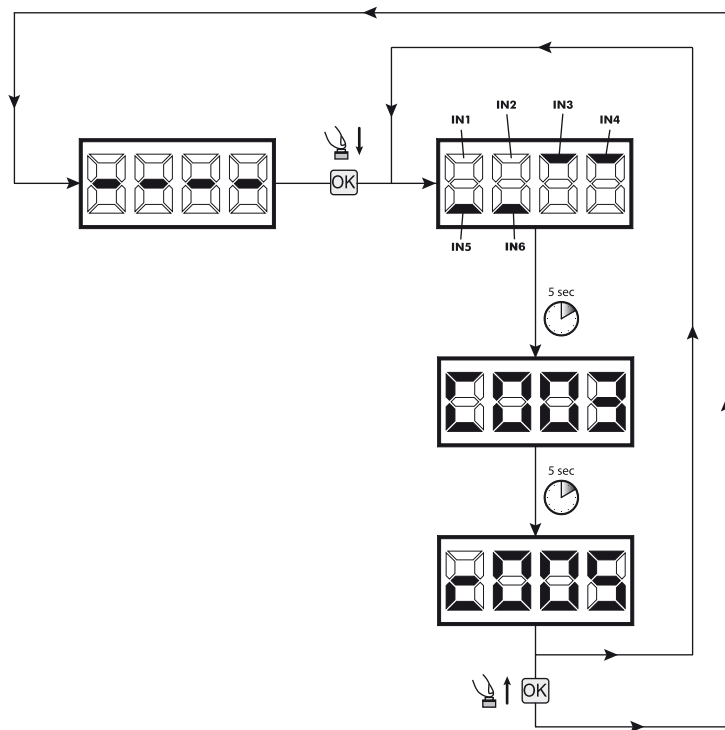
2. Na wyświetlaczu pojawią się kolejno:
Stan wejść (sprawdzić czy jest poprawny);



Licznik wykonanych zwrotów (* patrz P064):
np: $\square\square\square\square = 3 \times 1000 = 3000$ wykonanych zwrotów

Licznik przeglądu (* patrz P065):
np: $\square\square\square\square = 5 \times 500 = 2500$ ilość brakujących zwrotów przed wymaganym przeglądem konserwacyjnym ($\square\square\square\square =$ licznik przeglądu wyłączony)

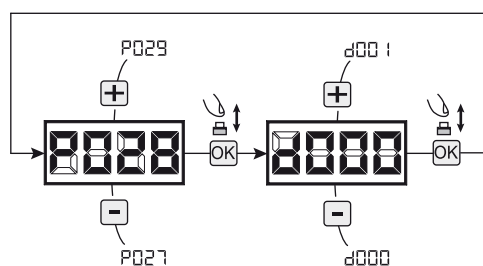
3. Przytrzymać naciśnięty przycisk **OK** w celu cyklicznego wyświetlania się 3 opcji, lub zwolnić przycisk **OK** aby wyjść z parametru.



3 Wybór typu silników

! UWAGA !

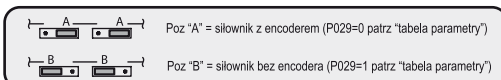
1. Naciśnij przycisk **+** i **-** aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P028;
2. Naciskając przycisk **OK** wejść w parametr;
3. Sprawdzić czy ustawiona wartość wynosi d000 (GEKO), w przeciwnym przypadku należy go wybrać naciskając przyciski **+** i **-**;
4. Zatwierdzić wybór naciskając przycisk **OK** (na wyświetlaczu pojawi się P028).



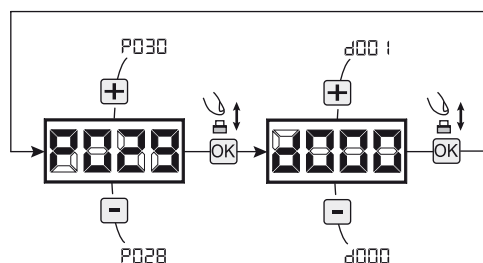
4 Wybór działania z lub bez encodera

! UWAGA !

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

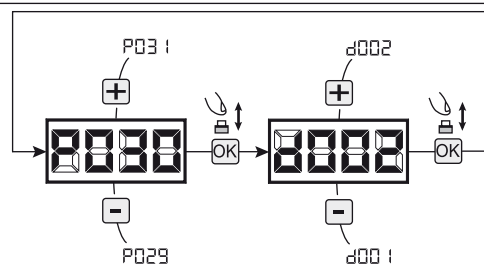


1. Naciśnij przycisk **+** i **-** aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P029;
2. Naciskając przycisk **OK** wejść w parametr;
3. Naciskając przyciski **+** i **-**, ustawić:
 - d000=dla silników z encoderm;
 - d001=dla silników bez encodera;
4. Zatwierdzić wybór naciskając przycisk **OK** (na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



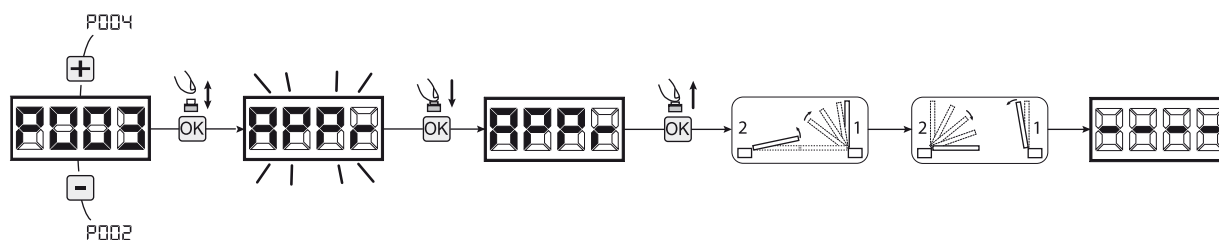
5 Wybór działania 1 lub 2 siłowników

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



6 Programowanie drogi poruszania się siłowników

1. Naciskaj przycisk **+** / **-** do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P003;
 2. Zatwierdź przyciskiem **OK**;
 3. Po pojawieniu się migającego symbolu "PPP" przyciśnij **OK** na kilka sekund;
 4. Zwolnij przycisk kiedy symbol przestanie migać, procedura uczenia rozpoczęta;
 5. Odczekać na moment gdy skrzydło (lub 2 skrzydła przypadku 2 silników) najedzie i zatrzyma się na położeniu krańcowym otwarcia a następnie zamykania.
- Jeśli chce się wyprzedzić położenia krańcowe dla skrzydła na otwieraniu istnieje możliwość interwencji ręcznej, podając impuls "Start" (lub nacisnąć przycisk OK na płycie) i symulując położenie krańcowe.**
6. Na wyświetlaczu pojawia się ponownie "---", procedura uczenia zakończona.

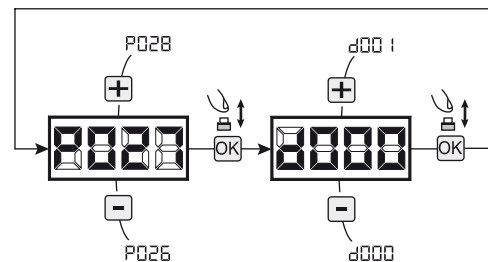


UWAGA Po wykonaniu programowania czasu pracy, wykonać pełny cykl ruchu (zamknięcie/otwarcie), sprawdzić możliwość rozłokowania awaryjnego. Jeżeli rozłokowanie jest utrudnione zmienić parametr P057 o 1 lub więcej.

7 Programowanie nadajników

7.1 Wybór kodów nadajników

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



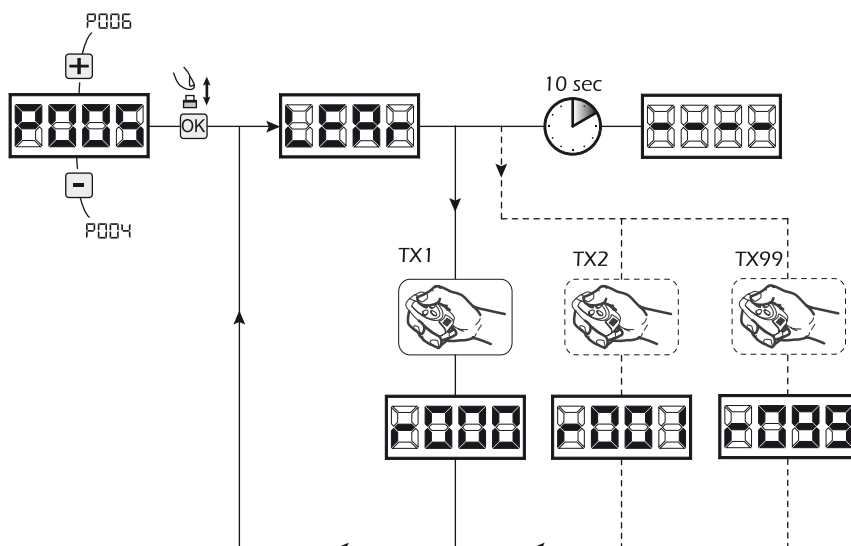
Uwaga: W przypadku, gdy trzeba zmienić sposób kodowania oraz tylko i wyłącznie w przypadku, gdy w pamięci już są zakodowane nadajniki z różnymi kodami należy wykasować pamięć (P004) **PO** nastawieniu nowego typu kodowania.

7.2 Uczenie

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

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

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).

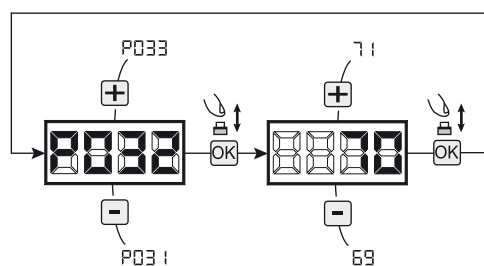


8 Zmiana pozostałych parametrów

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

1. Naciskaj przycisk \oplus / \ominus do momentu pojawienia się na wyświetlaczu żadanego parametru (np. P032);
2. Zatwierdź przyciskiem OK ;
3. Przez naciskanie \oplus / \ominus , 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. 93.



9 Programowanie zakończone

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

W celu wykonania "Programowania Zawansowanego" (kasowanie nadajników, konfiguracja wejść, itd.), patrz str. 88.

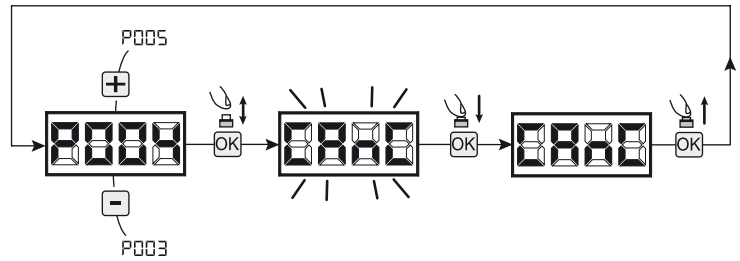
7 PROGRAMOWANIE ZAAWANSOWANE

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

1 Usuwanie zaprogramowanych nadajników

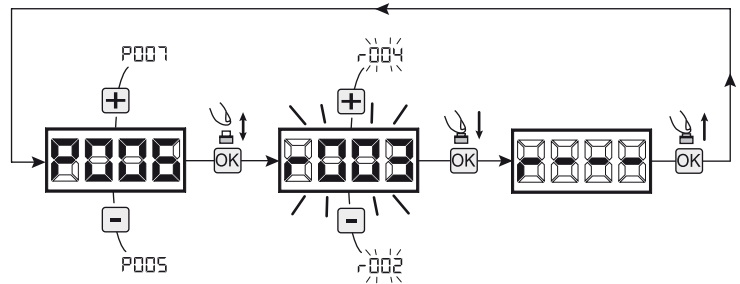
1.1 Kasowanie wszystkich nadajników

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



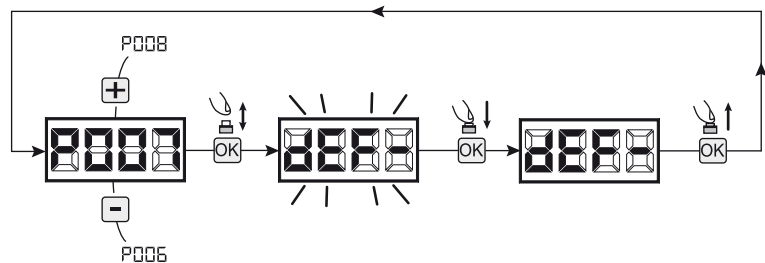
1.2 Jak wyszukać i wykasować nadajnik

1. Naciskaj przycisk \oplus / \ominus do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P006;
2. Zatwierdź przyciskiem OK ;
3. Przez naciskanie na \oplus / \ominus , wybierz numer nadajnika który chcesz wykasować (np. P003);
4. Po pojawieniu się migającego symbolu "P003", potwierdź kasowanie przez naciśnięcie OK na kilka sekund;
5. Zwolnij przycisk OK kiedy na wyświetlaczu pojawi się symbol "P006";
6. Wybrany nadajnik został wykasowany, (wyświetlacz pokazuje ponownie P006).



2 Odtworzenie ustawień domyślnych "default"

1. Naciśnij przycisk \oplus i \ominus aż do momentu pojawienia się na wyświetlaczu parametru P007;
2. Naciskając przycisk OK wejść w parametr;
3. Po pojawieniu się migającego napisu "DEF-" nacisnąć i przytrzymać przycisk OK ;
4. Po ustaniu migania napisu "DEF-" zwolnić przycisk OK ;
Zostają przywrócone domyślne parametry dla konfiguracji aktualnie używanej;
6. Po zakończonej operacji na wyświetlaczu pojawi się ponownie P007.



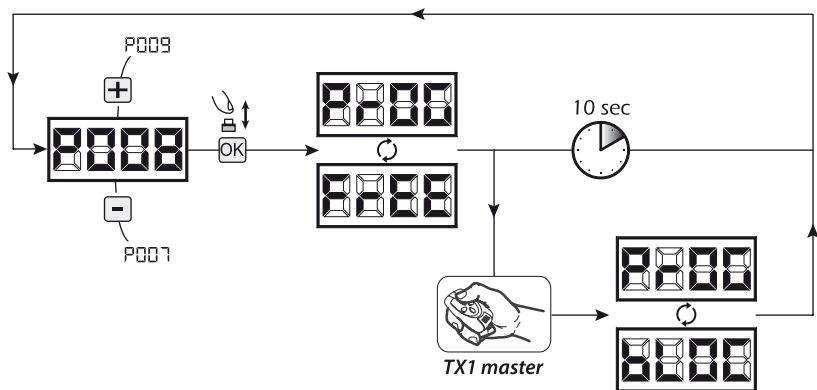
Uwaga: Po odtworzeniu ustawień parametrów początkowych, należy ponownie zaprogramować centralę oraz wyregulować wszystkie parametry działania. Należy zwrócić szczególną uwagę aby poprawnie skonfigurować parametry działania silnika (P028 - P029 - P030).

3 Blokowanie/Odblokowanie dostępu do programowania

Używając nadajnika z kodem stałym (niezależnie od typu nadajnika który ewentualnie jest już zakodowany) istnieje możliwość blokowania i odblokowania dostępu do programowania centrali sterującej, w celu uniknięcia naruszenia ustawień. Ustawienie kodu stałego nadajnika, stanowi kod blokowania/odblokowania weryfikowany przez centralę

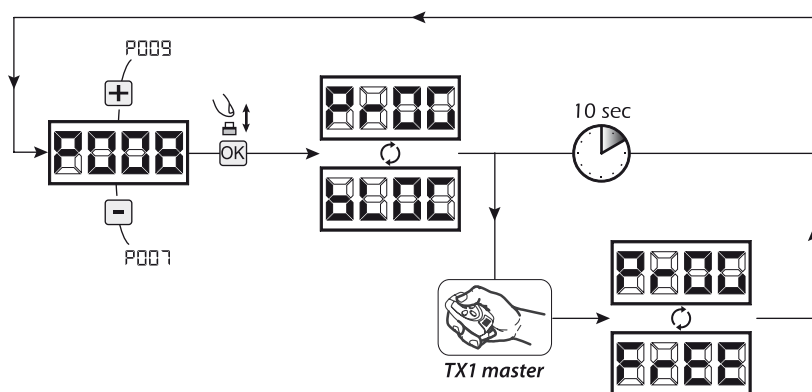
3.1 Blokowanie dostępu do programowania

1. Nacisnąć przycisk \oplus / \ominus parametrów do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P008;
2. Wejść do parametru naciskając przycisk OK ;
3. Wyświetlacz pokazuje P-00 / F-EE napisy w sposób przemienne, co wskazuje na to, że centrala oczekuje na transmisję kodu blokowania;
4. W przeciągu 10 sek. nacisnąć kanał CH1 nadajnika "TX urządzenia sterującego master", na wyświetlaczu pojawi się P-00 / BLOC przed powrotem do listy parametrów;
5. Dostęp do programowania jest zablokowany.



3.2 Odblokowanie dostępu do programowania

1. Nacisnąć przycisk **+** / **-** parametrów do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P008;
2. Wejść do parametru naciskając przycisk **OK**;
3. Wyświetlacz pokazuje P-00/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-00/F-EE przed powrotem do listy parametrów;
5. Dostęp do programowania jest zablokowany.



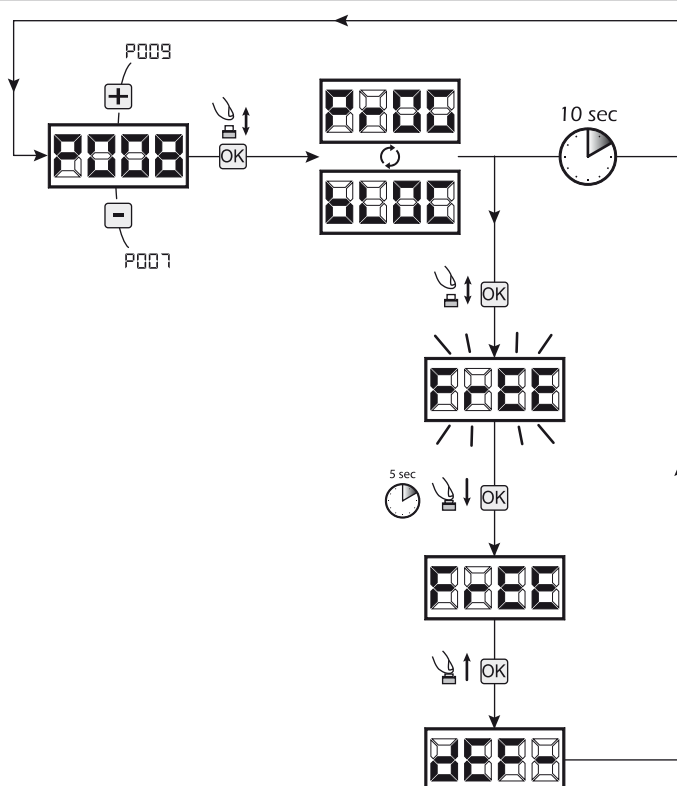
3.3 Odblokowanie dostępu do programowania całkowitym resetem

UWAGA! Procedura ta powoduje utratę wszystkich zaprogramowanych ustawień.

Niniejsza procedura pozwala na odblokowanie centrali również bez posiadania odpowiedniego kodu odblokowania.

Po tego typu odblokowaniu, **należy ponownie zaprogramować centralę oraz wyregulować wszystkie parametry działania. Należy zwrócić szczególną uwagę aby poprawnie skonfigurować parametry działania silnika (P028 - P029 - P030).** W celu zapewnienia poprawnego działania oraz zgodności instalacji, należy również powtórzyć pomiar siły uderzenia.

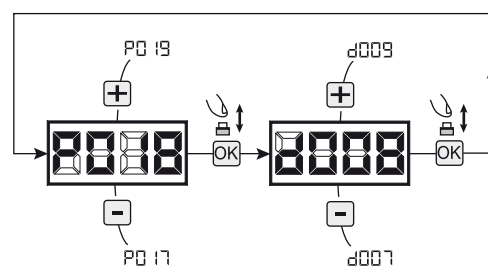
1. Nacisnąć przycisk **+** / **-** parametrów do momentu pojawienia się na wyświetlaczu P008;
2. Wejść do parametru naciskając przycisk **OK**;
3. Wyświetlacz pokazuje napisy w sposób przemienny P-00/bL00;
4. Nacisnąć przycisk **OK**, wyświetlacz pokazuje F-EE migający napis;
5. Ponownie nacisnąć przycisk **OK** i przytrzymać go przez 5 sek (przy wcześniejszym zwolnieniu, procedura zostanie przerwana): na wyświetlaczu pojawi się F-EE nieruchomy napis a następnie dEF-, przed powrotem do listy parametrów;
6. Dostęp do programowania jest odblokowany.



4 Konfiguracja wejść

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

1. Naciskaj przycisk **+** / **-** do momentu pojawienia się parametru odpowiadającemu odpowiedniemu wejściu:
 - P017=dla INPUT 1;
 - P018=dla INPUT 2;
 - P019=dla INPUT 3;
 - P020=dla INPUT 4;
 - P021=dla INPUT 5;
 - P022=dla INPUT 6;
2. Przyciśnij **OK** aby wejść w parametr (np. P018);
3. Przez naciskanie na **+** / **-**, ustaw wartość odpowiadającą żądanej funkcji (patrz tabela "parametry konfiguracji wejść" na str. 92);
4. Zatwierdzić wybór naciskając **OK** (na wyświetlaczu pojawi się ponownie P018).
5. Wykonać nowe podłączenie do nowo zakodowanego wejścia.



5 Programowanie zakończone

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

8 INFORMACJE POJAWIAJĄCE SIĘ NA WYŚWIETLACZU

| INFORMACJE DOTYCZĄCE PRACY NAPĘDU | | |
|-----------------------------------|--|--|
| Mess. | Opis | |
| ---- | Brama zamknięta | |
| ⌋ | Brama otwarta | |
| OPEN | Otwieranie | |
| CLOS | Zamykanie | |
| STEP | W trybie krok po kroku, centrala sterująca oczekuje na polecenia po wciśnięciu start | |
| STOP | Polecenie stop zostało przyjęte | |
| 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 dłuższy niż 10 sek. | - Sprawdzić czy nie ma przeszkód i/lub dodatkowego tarcia w trakcie ruchu siłowników; - Podać impuls start w celu uruchomienia procedury resetu ustawień; - Sprawdzić czy manewr się zakończył pomyślnie. |
| ERR7 | NONE ruchu silnika. | - Upewnić się czy siłowniki i encodery są poprawnie połączone. - Sprawdzić czy zworki J5 i J9 są w pozycji pokazanej na schemacie. - Jeśli błąd się będzie powtarzał, wymienić centralę sterującą. |

9 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;

9.1 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";
- Przeprowadź próby otwarcia i zamknięcia bramy, aby upewnić się, że ruch skrzydeł jest prawidłowy. Zaleca się aby wykonać wiele prób w celu sprawdzenia czy brama łatwo się porusza i w celu wykrycia ewentualnych wad montażu i regulacji;
- Upewnij się czy wszystkie podłączone urządzenia bezpieczeństwa pracują poprawnie;
- Przeprowadzić pomiar siły zgodnie ze standardami normy EN12445 aby znaleźć optymalne ustawienie, zgodne se standardami normy EN12453.

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.

9.2 Odblokowanie i sterowanie ręczne

W przypadku anomalii instalacji lub po prostu braku prądu, odblokować siłownik (Rys. 8) 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.

10 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 |
|--------------------------------------|------------|
| czyszczenie powierzchni zewnętrznych | 6 miesięcy |
| sprawdzenie dokręcenia śrub | 6 miesięcy |
| kontrola działania odblokowania | 6 miesięcy |
| smarowanie złączy | 1 rok |

| PRZEWODNIK TYPOWYCH USZKODZEŃ | |
|---|--|
| Opis | Możliwe rozwiązania |
| Aktywując komendę otwarcia skrzydło się nie porusza i siłownik nie działa. | Siłownik nie jest prawidłowo zasilony energią, skontrolować połączenia; bezpieczniki i przewody zasilające i ewentualnie dokonać wymiany lub naprawy. Sprawdzić również działanie fotokomórek. |
| Aktywując komendę otwarcia siłnik działa, ale skrzydło się nie porusza. | Sprawdzić czy dźwignia blokady jest zamknięta. Skontrolować regulację siły w centrali sterującej. |
| W czasie otwierania siłownik działa skokowo lub hałaśliwie, zatrzymuje się lub nie rusza. | Skrzydło bramy posiada opory mechaniczne; odblokować siłowniki i sprawdzić miejsca obrotu skrzydła. Moc siłownika jest niewystarczająca dla danego skrzydła bramy; sprawdzić poprawność wyboru modelu siłownika. Uchwyt siłownika lub podstawa mocująca wygina się lub jest przymocowana w sposób niewłaściwy; naprawić je lub wzmocnić. |

11 UTYLIZACJA PRODUKTU

GEKO 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 OPIS | | PARAMETRY USTAWIEŃ |
|----------------|--|--------------------|
| PC01 | Ustawienie pozycji słownika 1 | |
| PC02 | Ustawienie pozycji słownika 2 | |
| PC03 | Zapamiętywanie drogi poruszania się siłowników | |
| PC04 | Kasowanie nadajników | |
| PC05 | Zapamiętywanie nadajników | |
| PC06 | Wyszukiwanie i kasowanie nadajnika | |
| PC07 | Ustawienie parametrów fabrycznych | |
| PC08 | Blokowanie dostępu do programowania | |
| PC09 | Uczenie podłączonych urządzeń DE@NET (nie używane) | |
| PC10 | Nie używany | |
| PC11 | Nie używany | |
| PC12 | Nie używany | |
| PC13 | Nie używany | |
| PC14 | Nie używany | |
| PC15 | Nie używany | |

PARAMETRY PROGRAMOWANIA

| PAR. | OPIS PARAMETRU | PARAMETRY USTAWIEŃ | USTAWIENIA FABRYCZNYCHNE (dla różnych standardów instalacji) | |
|------|-------------------------|--|---|-----|
| | | | TYPE | 01 |
| PC16 | INPUT_3 typu wejścia | | | 000 |
| PC17 | Wybór działania INPUT_1 | <ul style="list-style-type: none"> • 000: IN3 typ = czysty styk • 001: IN3 wejście listwy rezystancyjnej 8K2 • 000: NONE (nie używany) • 001: START (start) • 002: PED. (funkcja furtki) • 003: OPEN (otwieranie) • 004: CLOSE (zamykanie) • 005: OPEN_PM (otwieranie z obecnością człowieka) • 006: CLOSE_PM (zamykanie z obecnością człowieka) • 007: ELOCK-IN (aktywacja elektrozamka. Patrz parametr P062) • 008: PHOTO 1 (fotokomórka 1) • 009: PHOTO 2 (fotokomórka 2) • 010: SAFETY 1 (lista bezpieczeństwa 1) • 011: STOP (blocco) • 012: FCA1 (wyłącznik krańcowy otwarcia siłownika 1) • 013: FCA2 (wyłącznik krańcowy otwarcia siłownika 2) • 014: FCC1 (wyłącznik krańcowy zamknięcia siłownika 1) • 015: FCC2 (wyłącznik krańcowy zamknięcia siłownika 2) • 016: SAFETY 2 (lista bezpieczeństwa 2) | 001 | |
| PC18 | Wybór działania INPUT_2 | | IN1 | 002 |
| PC19 | Wybór działania INPUT_3 | | IN2 | 010 |
| PC20 | Wybór działania INPUT_4 | | IN3 | 008 |
| PC21 | Wybór działania INPUT_5 | | IN4 | 009 |
| PC22 | Wybór działania INPUT_6 | | IN5 | 011 |

PARAMETRY KONFIGURACJI WEJŚĆ

| PARAMETRY KONFIGURACJI WEJŚĆ | | PARAMETRY KONFIGURACYJNE SIŁOWNIKÓW SIŁOWNIKI | | PARAMETRY DZIAŁANIA | | TYPE 01 |
|------------------------------|---|---|--|---------------------|--|---------|
| P023 | Umiejscowienie na KANALE 1 odbiorników | | | | | 001 |
| P024 | Umiejscowienie na KANALE 2 odbiorników | | | | | 000 |
| P025 | Umiejscowienie na KANALE 3 odbiorników | | | | | 000 |
| P026 | Umiejscowienie na KANALE 4 odbiorników | | | | | 000 |
| P027 | Wybór typu przyjmowanego kodu | | | | | 000 |
| P028 | Wybór typu silników | | | | | 000 |
| P029 | Wybór działania silownika z lub bez encodera. UWAGA: należy również pamiętać o prawidłowym ustawieniu zworek J5 i J9 (patrz "tabela 1") UWAGA: zworki J5, J9 oraz parametr P029 muszą zostać prawidłowo ustawione przed przystąpieniem do procedury programowania | | | | | 001 |
| P030 | Wybór liczby silowników | | | | | 002 |
| P031 | Regulacja szybkości spowolnienia silowników przy otwieraniu | | | | | 050 |
| P032 | Regulacja szybkości silowników przy otwieraniu | | | | | 100 |
| P033 | Regulacja szybkości silowników przy zamykaniu | | | | | 100 |
| P034 | Regulacja szybkości spowolnienia silowników przy zamykaniu | | | | | 050 |
| P035 | Spowolnienie przy otwieraniu w % | | | | | 020 |
| P036 | Spowolnienie przy zamykaniu w % | | | | | 020 |
| P037 | Regulacja siły silownika 1 przy otwieraniu (jeśli = 100% czujnik antyzmiażdżeniowy wyłączony) | | | | | 050 |
| P038 | Regulacja siły silownika 1 przy zamykaniu (jeśli = 100% czujnik antyzmiażdżeniowy wyłączony) | | | | | 050 |
| P039 | Regulacja siły silownika 2 przy otwieraniu (jeśli = 100% czujnik antyzmiażdżeniowy wyłączony) | | | | | 050 |
| P040 | Regulacja siły silownika 2 przy zamykaniu (jeśli = 100% czujnik antyzmiażdżeniowy wyłączony) | | | | | 050 |
| P041 | Regulacja automatycznego czasu zamknięcia (jeśli = 0 automatyczne zamykanie wyłączone) | | | | | 000 |
| P042 | Regulacja automatycznego czasu zamykania w funkcji furtki (jeśli = 0 automatyczne zamykanie wyłączone) | | | | | 000 |
| P043 | Regulacja otwarcia w funkcji furtki | | | | | 035 |
| P044 | Regulacja czasu wstępnego migania lampy | | | | | 000 |
| P045 | Regulacja czasu opóźnienia między skrzydłami bramy przy otwieraniu | | | | | 001 |
| P046 | Regulacja czasu opóźnienia między skrzydłami bramy przy zamykaniu | | | | | 003 |
| P047 | Funkcja wspólna: jeśli jest aktywna blokuje wejścia otwarcia i zamknięcia przez cały czas otwarcia i zamykania bramy w trybie automatycznym | | | | | 000 |
| P048 | Funkcja dopchnięcia bramy: jeśli jest aktywna to przed rozpoczęciem fazy otwierania dopycha bramę w kierunku zamykania w celu ułatwienia odblokowania elektro-zaczepu | | | | | 000 |

| TYPE 01 | |
|------------|--|
| P049 | Funkcja „szybki nawrót” (otwórz - otwórz itd.) lub krok po kroku (otwórz - stop -zamknij - stop itd.). |
| P050 | FOTO 1 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, działanie jest takie samo jak wartości odpowiednio 0-1-2 ale przy funkcji „zamknij natychmiast” włączonej; w każdym przypadku, podczas otwarcia i/lub czasie przerwy, przy usuwaniu ewentualnych przeszkód, brama zamknie się automatycznie po stałym opóźnieniu wynoszącym 5 sek |
| P051 | FOTO 2 |
| P052 | Wybór trybu funkcjonowania światła ostrzegawczego wyjście „warning”: Jeśli=0 „lampa ostrzegawcza” (ON-włączone kiedy brama otwarta, OFF-włączone po zakończonym cyklu zamknięcia) - Jeśli=1 „migająca lampa ostrzegawcza” (wyjście przerywane, powolny podczas otwierania i szybki podczas zamykania, zawsze ON kiedy brama otwarta, zawsze OFF po zakończonym cyklu zamknięcia) - Jeśli>1 „światło grzeźnościowe” (ON- włączone podczas każdego ruchu, OFF-włączone gdy silnik się zatrzymuje, po nastawionym opóźnieniu). |
| P053 | Aktywacja poszukiwania położenia krańcowych również przy otwieraniu: siłowniki zatrzymują się tylko w momencie dotarcia do położenia krańcowego , również przy otwarciu. Uwaga: W trakcie trwania manewru resetu pozycji w ruchu po przerwie zasilania (ESP), silnik wykonuje pierwszy manewr na otwieraniu. Jednocześnie jeśli występują wyłączniki krańcowe, ustawienie parametru zostanie wymuszone na 1. |
| P054 | Funkcja łagodny start: siłowniki przyspieszają stopniowo do momentu uzyskania ustawionej prędkości. |
| P055 | czas trwania zwrotu przy pojawieniu się przeszkody (napotkanej przez wewnętrzny czujnik anizymiażdżeniowy 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. |
| P056 | czas trwania zwrotu przy pojawieniu się przeszkody (napotkanej przez wewnętrzny czujnik anizymiażdżeniowy 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 |
| P057 | Funkcja „cofniecia bramy”: jeśli=0, po wykryciu położenia końcowego na zamykaniu, 1 siłownik wykonuje krótki nawrót w celu zmniejszenia nacisku na bramę, w związku z czym ułatwia odblokowanie ręczne. Ustawiona wartość wskazuje czas zmiany kierunku ruchu. Jeśli=0 funkcja nieaktywna |
| P058 | Regulacja położenia krańcowych otwarcia: reguluje czas ostatniego odcinka ruchu podczas którego, ewentualna przeszkoda jest odczytywana jako położenie krańcowe, silnik zostaje zablokowany bez odwrócenia kierunku ruchu. Dla silników z encoderem, ustawiona wartość wskazuje prędkość obrotową wirnika, natomiast dla silników bez encodera, wartość jest wyrażona w % pełnego czasu cyklu. Uwaga: dla silników bez encodera, jeśli P035 (czas trwania spowolnienia na otwarciu) jest >10%, wymusza wykrycie położenia krańcowych równe czasowi trwania spowolnienia. |
| P059 | Regulacja położenia krańcowych zamknięcia: reguluje czas ostatniego odcinka ruchu podczas którego, ewentualna przeszkoda jest odczytywana jako położenie krańcowe, silnik zostaje zablokowany bez odwrócenia kierunku ruchu. Dla silników z encoderem, ustawiona wartość wskazuje prędkość obrotową wirnika, natomiast dla silników bez encodera, wartość jest wyrażona w % pełnego czasu cyklu. Uwaga: dla silników bez encodera, jeśli P036 (czas trwania spowolnienia na zamknięciu) jest >10%, wymusza wykrycie położenia krańcowych równe czasowi trwania spowolnienia. |
| P060 | Regulacja siły silnika w momencie dotarcia do położenia krańcowego. - Jeśli=0. Regulacja nie ustawiona (wartość siły uderzeniowej w momencie dotarcia do położenia krańcowego jest obliczana automatycznie) - Jeśli różne od 0, wskazuje wartość (wartość wyrażona jest % w stosunku do wartości maksymalnej) siły eksploatacji w położeniu krańcowym |
| P061 | Funkcja „Energy saving”: jeśli=1, po 10sek nieaktywności, centrala wyłącza wyjścia 24V i wyświetlacz, które to zostaną ponownie włączone przy pierwszym otrzymanym poleceniu (zaleca się zastosować zasilanie bateryjne i/lub panel słoneczny). |

PARAMETR Y DZIAŁANIA

| TYPE 01 | |
|------------|--|
| P052 | <p>Działanie wyjścia elektrozamka: Jeśli=0 Wyjście "boost (impuls)" zasilania elektrozamka art. 110, Jeśli=1 wyjście 24V kontrolowane przez wejście ELOCK_IN w trybie impulsowym. Jeśli=2 wyjście 24V kontrolowane przez wejście ELOCK_IN w trybie krok po kroku. Jeśli =3 wyjście elektromagnes silników odwracalnych, Jeśli=4 wyjście 24V zasilania elektrozamka przy pomocy przełącznika zewnętrznego. Jeśli =5 wyjście 24V zasilania elektromagnesów w zaporach. Jeśli >5 wyjście 24V kontrolowane przez wejście ELOCK_IN w trybie na ustawiony czas (ustawiona wartość opóźnienia wyłączenia w sekundach).</p> |
| P053 | <p>Odwroćenie kierunku ruchu: Jeśli=1, odwraca automatycznie wyjścia otwierania/zamykania silników oraz ewentualne wejścia na wyłączniki krańcowe otwierania/zamykania, dzięki czemu unika się ręcznej zmiany okablowania w przypadku instalacji motoreduktora w pozycji odwróconej w stosunku do montażu standardowego.</p> |
| P054 | <p>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".</p> |
| P055 | <p>Licznik przegładu: Jeśli=0 zeruje licznik wraz z poleceniem wykonania przegładu 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 przegładzie konserwacyjnym. Np.: Jeśli P065=050 ilość zwrótów = 50x500=25000 Uwaga: Przed ustawieniem nowej wartości licznika przegładu, najpierw należy go zresetować ustawiając P065=0 a następnie P065= "nowa wartość".</p> |
| P056 | <p>Nie używany Wybór działania wyjścia lampy ostrzegawczej: Jeśli=0 wyjście lampy ostrzegawczej miganie przerywane; Jeśli=1 wyjście lampy ostrzegawczej świecenie stałe (dla lamp ostrzegawczych posiadających obwód wewnętrzny z przerywaczem).</p> |
| P057 | <p>SAFETY 1 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 antyzmiażdżeniowy, 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).</p> |
| P058 | <p>SAFETY 2</p> |
| P059 | <p>Opóźnienie w wykryciu wyłączników krańcowych: silnik zostanie zablokowany po upływie 1.5 sek., od napotkania na wyłączniki krańcowe. Jeśli w trakcie tego opóźnienia najedzie na krańcówkę, silnik zostanie natychmiast zablokowany.</p> |
| P060 | <p>Regulacja czasu trwania momentu rozruchowego przy ruszaniu silowników Uwaga: Jeśli funkcja łagodny start jest aktywna, regulacja momentu rozruchowego przy ruszaniu silowników zostaje wyłączona, niezależnie od wartości P070.</p> |
| P071 | Nie używany |
| P072 | Nie używany |
| P073 | Nie używany |
| P074 | Nie używany |
| P075 | Nie używany |

PARAMETR Y DZIAŁANIA



move as you like

NOTES

Содержание

| | | | | | |
|----------|--|------------|------------|---|------------|
| 1 | Сводная информация о мерах предосторожности | 97 | 8 | Сообщения, отображаемые на дисплее | 106 |
| 2 | Описание изделия | 98 | 9 | Ввод в эксплуатацию | 106 |
| 3 | Технические данные | 98 | 9.1 | Испытание оборудования | 106 |
| 4 | Настройка и Монтаж | 98 | 9.2 | Разблокировка и операция в ручном режиме | 106 |
| 5 | Электрические подсоединения | 99 | 10 | Техническое обслуживание | 107 |
| 6 | Стандартное программирование | 101 | 11 | Утилизация изделия | 107 |
| 7 | Продвинутое программирование | 104 | | | |

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.

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ Премениение этого продукта в необычных условиях, не предусмотренных производителем может создать опасные ситуации, и по этой причине все условия, предусмотренные в настоящей инструкции должны соблюдаться.

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ **DEA System** напоминает всем пользователям, что выбор, позиционирование и монтаж всех материалов и устройств, которые составляют полную систему автоматизации, должны соответствовать европейским директивам 2006/42/CE (Директива по машинному оборудованию), 2004/108/CE (электромагнитная совместимость), 2006/95/CE (электротехнического оборудования низкого напряжения). Для того чтобы обеспечить соответствующий уровень безопасности, кроме соответствия с местными правилами, желательно выполнять также с вышеупомянутыми директивами и все дополнительные европейских стран.

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ Ни в коем случае не использовать привод в взрывоопасных средах или окружающей среде, которая может вызвать коррозии и повреждения частей изделия.

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ Для обеспечения надлежащего уровня электробезопасности всегда держать питающие 230В кабели (минимальное 4мм открытые или 1 мм изолированные) от кабелей низкого напряжения (питание привода, элементы управления, электрические замки, и вспомогательных цепей питания), и закрепите последние с соответствующими зажимами колодок.

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ Все работы по установке, обслуживанию, очистке или при проведении ремонтных работ на любой части системы должны выполняться только квалифицированным персоналом при отключенном электропитании. Работы выполнять в строгом соответствии с электрическими стандартами и правилами, действующими в стране установки.

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ Использование запасных частей, не обозначенных **DEA System** и / или неправильной сборке может создать опасность для людей, животных и имущества, а также привести к повреждению устройства. По этой причине, всегда используйте только оригинальные части **DEA System** и неукоснительно соблюдайте все инструкции по сборке.

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ Неправильная оценка усилия привода может нанести серьезный ущерб людям, животным или вещам. **DEA System** напоминает, что монтажник должен убедиться, что сила удара, измеренная как указано в стандарте EN 12445, на самом деле ниже пределов, установленных стандартом EN12453.

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ Любые внешние устройства безопасности используемые для соблюдения ограничения силы воздействия должны соответствовать стандарту EN 12978.

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ В соответствии с Директивой ЕС 2002/96/ЕС по утилизации электрического и электронного оборудования (WEEE), это электрическое устройство не должно рассматриваться как городские смешанные отходы. Пожалуйста, утилизируйте продукт и вывезите его в соответствии с местными правилами утилизации.

2 ОПИСАНИЕ ИЗДЕЛИЯ

Модели и комплектация

Привод GEKO предназначен для автоматизации распашных ворот и дверей среднего и малого размера. Главным образом состоит из:

- Электромеханического устройства управления;
- Программируемого пульта управления (возможность регулирования силы, скорости, хода движения) со встроенным радиоприемником 433,92 МГц.

Внимательно ознакомьтесь с содержимым упаковки (Рис. 1), сравнивая перечень с наличием всех имеющихся элементов изделия.

Транспортировка

Приводы серии GEKO 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 ТЕХНИЧЕСКАЯ ИНФОРМАЦИЯ

| GEKO | | | |
|---|--|--------------------------------------|-----------|
| CENTRALE | | MOTORE | |
| Напряжение питания (В) | 230 V ~ ±10% (50/60 Hz) | Напряжение питания двигателя (В) | 24 В ---- |
| Номинальная мощность трансформатора (ВА) | 120 ВА (230/22В) | Потребляемая мощность (Вт) | 80 Вт |
| Предохранитель F2 (А) (трансформатор) | 2А | Соррiа massima (Nm) | 180 Nm |
| Батареи | 2x 12В 1,3А | Интенсивность (циклов / час) | 20 |
| Предохранитель F1 (А) (питание от батареи) | 15А | Максимальная число циклов за 24 часа | 60 |
| Выход 24 В на двигатели | 2x 5А | Диапазон рабочих температур (°С) | -20÷50 |
| Вспомогательный источник питания | +24 В ---- макс 200мА | Темпо di apertura 90°(s) | 16 |
| Выход "Предупр. лампы" | +24 В ---- макс 15 Вт | Вес с упаковкой (кг) | 12 кг |
| Выход электрозамка | 24 В ---- макс 5 Вт или макс 1 art. 110 | Степень защиты | IP44 |
| Выход сигнальной лампы | 24 В ---- макс 15 Вт | | |
| Частота приемника | 433,92 МГц | | |
| Тип кодирования пультов | HCS фиксированный код - HCS циклический код- Dir-переключатели | | |
| Макс. число пультов дистанционного управления | 100 | | |

4 УСТАНОВКА И МОНТАЖ

4.1 Для удовлетворительного монтажа изделия необходимо:

- убедитесь в том, что ворота, к которым применяется привод GEKO, стандартизованы, и только затем определяйте проект по установке;
- убедитесь в том, что ворота пропорционально уравновешены (симметричны), и не имеют точек соприкосновения поверхностей (точек трения) при открывании или закрывании;
- определите область, в которой работа привода будет безопасной и беспрепятственной;
- удостоверьтесь, что габариты устанавливаемого привода совместимы с выбранным местом для монтажа (Рис. 2);
- убедитесь в том, что места (пространства) для вращения рычага достаточно (Рис. 3).
- для определения требуемого угла раскрытия в **90°** или **120°**, используйте график длина\вес а также представленные установочные размеры (Рис. 4).

4.2 Выполните следующие предварительные действия до осуществления монтажа:

- Закрепите фиксационную пластину (пластина крепления) привода на поверхность опорной колонны (столба) при помощи гаек и болтов, соответствующего типа, пригодного для использования с данной поверхностью и материалом (Рис. 5);
- Установите прямую спицу привода используя болт и кольцевую прокладку, поставляемые с комплектом (Рис. 6);
- Поместите привод внутрь фиксационной пластины, закрепите его болтами и гайками, поставляемыми с комплектом (Рис. 7);
- Проденьте поворотные петли, соединив вместе прямую и изогнутую спицы (рычаг) с воротной навеской, при помощи болтов и стопорных колец из комплекта (Рис. 8);
- Приварите или закрепите навеску к двери\воротам при помощи гаек и болтов, соответствующего типа, пригодного для использования с данной поверхностью и материалом;

4.3 Как разблокировать двигатель-редуктор

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ Отключите питание к блоку управления до релиза мотор-редуктор. В случае, если вы не можете выключить питание, вы обязательно должны повторной блокировки двигателя в положении, в котором она была не заперта..

Приподнимите захлопывающую крышку снизу (Рис. 9.а), затем, вставив ключ разблокировки, проверните по часовой стрелке до упора (Рис. 9.б).

4.4 Как установить и настроить механические концевые выключатели

- Разблокируйте привод;
- Переместите створку ворот в положение максимума (полное открывание), позицию механического концевого выключателя переведите в “положение останова” (доведите до прямой спицы) и закрепите винтами, входящими в комплект (Рис. 10). При необходимости, Вы также можете выставить второй концевой выключатель для останова при закрывании. В этом случае, следуйте вышеописанным инструкциям, переведя створку в требуемое для останова положение, и закрепите винтами концевой выключатель в этой позиции;
- Прodelайте вышеописанные операции в аналогичной последовательности для второй створки ворот;
- Поверх прямой спицы, прикрепите защитную крышку снизу винтами из комплекта (Рис. 10).

5 ЭЛЕКТРИЧЕСКИЕ ПОДКЛЮЧЕНИЯ

Выполняйте электрические подключения, следуя инструкциям, приведённым в “Таблице 1”, и используя схему.

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.

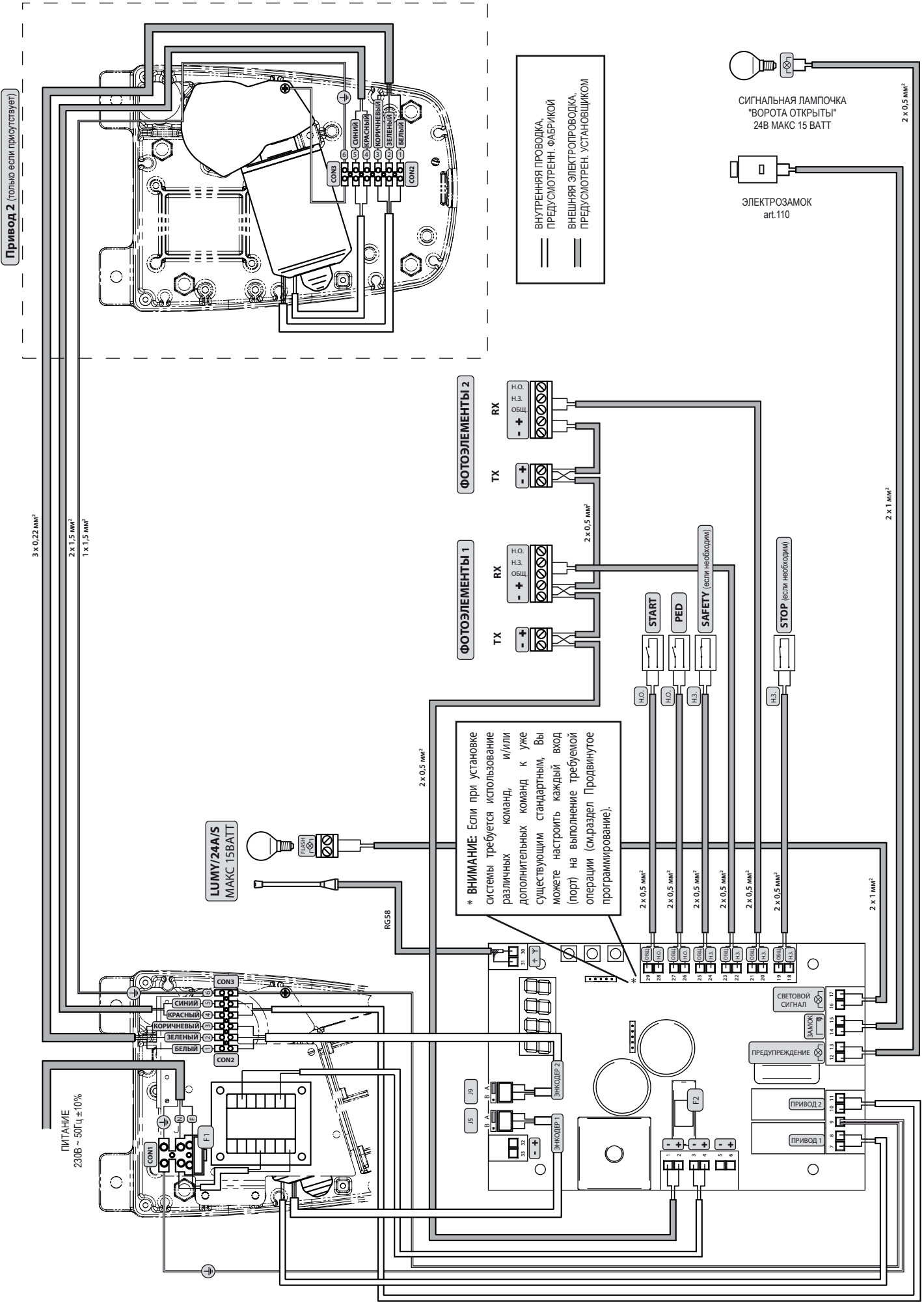
ВНИМАНИЕ Выполните подсоединение к сети 230В ~ ± 10% 50 Гц с помощью всеполярного выключателя или другого устройства, которое гарантирует всеполярное отключение от сети с расстоянием открытия контактов равным 3мм..

ВНИМАНИЕ Для подсоединения энкодера к блоку управления используйте исключительно предназначенный кабель 3x0,22мм².

Таблица 1 “подсоединение к клеммным панелям”

| | | | |
|-------|---------|---|--|
| 1-2 | | +24 В === выход источника питания для вспомогательных устройств 200мА | |
| 3-4 | 22 V ~ | 22 В ~ ввод питания от трансформатора | |
| 5-6 | 24VBatt | 24 В === вход питания от аккумуляторных батарей или Green Energy (соблюдайте полярность). | |
| 7-8 | | Выход привода 1 | |
| 9 | | Соединение с металлическими частями приводов (заземление) | |
| 10-11 | | Выход привода 2 (если есть) | |
| 12-13 | | 24 В === макс. 15 Вт для сигнальной лампочки “Ворота открыты фиксированные” (если P052=0), прерывистый (если P052=1) или внешнего освещения (если P052>1) | |
| 14-15 | | 14 (-) | Резервный выход питания для электрического замка, не более 1 х арт. 110 (если P062 = 0), импульсный выход 24В макс 5Вт (если P062 = 1), шаг за шагом (если P062 = 2), выход на электро-тормоз для не самоблокирующихся приводов (если P062 = 3), выход для питания электрического замка через внешнее реле (если P062 = 4), выход для питания электромагнитов шлагбаумов (если P062 = 5) или управляемая длительность сигнала (если P062> 5, заданное значение означает задержку отключения в секундах). |
| | | 15 (+) | |
| 16-17 | | 24 В === Выход мигающей лампы макс. 15Вт (без встроенного прерывателя) | |
| 18-19 | | 18 - Н.З. 19 - Общ. Вход Н.З. STOP. В случае срабатывания блокирует движение во время любого маневра. Если не используется, перемкнуть | |
| 20-21 | | 20 - Н.З. | Вход 4 PHOTO 2. Когда вход включён (смотрите P051 в таблице параметров), активация входа PHOTO 2 вызывает: реверсирование движения (во время закрывания), остановку движения (во время открывания), препятствует запуску (когда ворота закрыты) Если не используется, перемкнуть |
| | | 21 - Общ. | |
| 22-23 | | 22 - Н.З. | Вход 4 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 |
| | | 23 - Общ. | |
| 24-25 | | 24 - Н.З. 25 - Общ. Вход 3 SAFETY. Если активируется, обуславливает реверсивность движения. Смотрите P055 и P056 в таблице параметров. Если не используется, перемкнуть | |
| 26-27 | | 26 - Н.О. 27 - Общ. Вход 2 PED В случае срабатывания вызывает открытие только привода 1. | |
| 28-29 | | 28 - Н.О. 29 - Общ. Вход 1 START. В случае срабатывания вызывает открытие или закрытие привода. Он может функционировать в реверсивном режиме (P049=0) или пошаговом (P049=1). | |
| 30 | | Вход сигнала антенны радио | |
| 31 | | Вход заземление антенны радио | |
| 32-33 | | 32 (+) | Сетевой вход DE@NET (в настоящее время не используется) |
| | | 33 (-) | |
| CON 1 | | Вход напряжения питания 230 В (перемен.) ±10% (50/60 Гц) | |
| CON 2 | | Контакт (порт) подключения энкодера (датчика положения) ко 2-му приводу | |
| CON 3 | | Контакт (порт) подключения электропитания ко 2-му приводу | |
| J5 | J9 | Переключатель выбора энкодера (J5=привода 1 - J9=привода 2): • Позиция “А” = приводы с энкодером (не забудьте установить P029=0) • Позиция “В” = приводы без энкодера (не забудьте установить P029=1) | |

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 СТАНДАРТНОЕ ПРОГРАММИРОВАНИЕ

1 Питание

Подайте питание, на дисплее появятся последовательно надписи "rES-", "TYPE", "-01-", за которыми следует символ "- - - -" (ворота закрыты).



* В случае, если блок управления был запрограммирован, и повторное включение обусловлено прерыванием напряжения питания, при первом импульсе START выполняется процедура перезапуска позиции привода (смотрите описание "rESP" в Таблице сообщений, отражающих рабочее состояние на стр. 106).

2 Визуализация состояния входов и счётчика манёвров

1. Нажмите кнопку **OK** и удерживайте её нажатой в течение 15 секунд;

2. На дисплее отражаются соответственно:
Состояние входов (проверьте правильность состояния входов);

□ открытый контакт

■ закрытый контакт

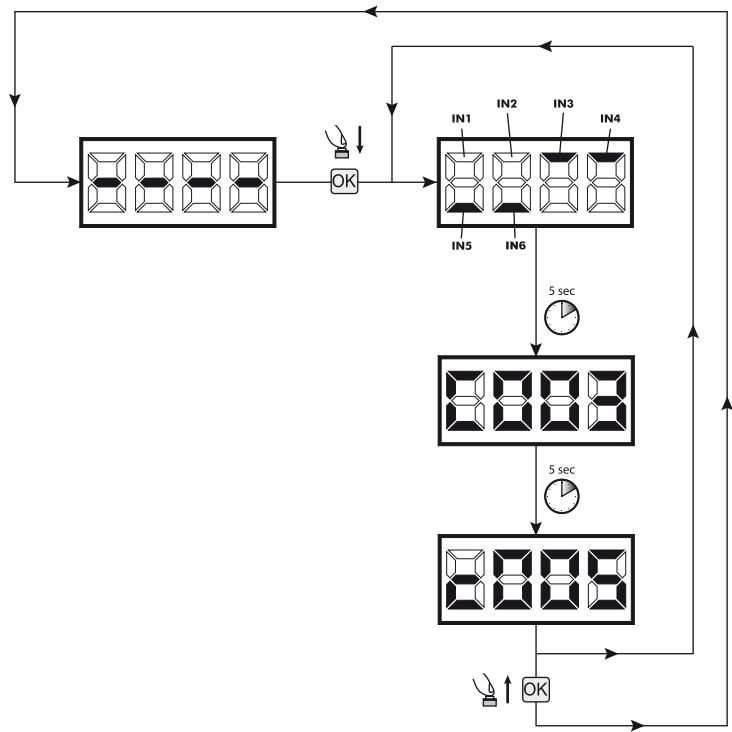
Общий счётчик манёвров (* смотри P064):

пр: $3000 = 3 \times 1000^* = 3000$ выполненных манёвров

Техобслуживание общего счётчика (* смотрите P065):

напр.: $5000 = 5 \times 500 = 2500$ манёвров, которые ещё необходимо выполнить до запроса проведения техобслуживания (c --- = функция техобслуживания отключена)

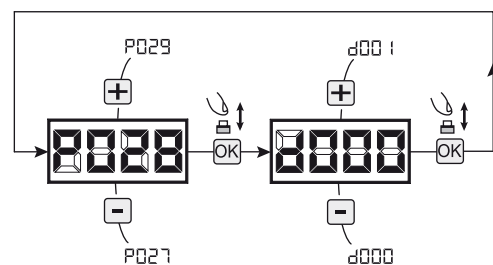
3. Удерживайте нажатой кнопку **OK** для циклической визуализации 3 опций или оставьте нажатой кнопку **OK** для того, чтобы выйти из параметра.



3 Выбор типа приводов

! ВАЖНО !

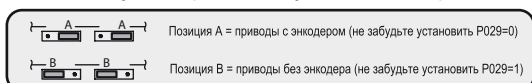
1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-** пока на дисплее не появится P028;
2. Войдите в режим параметра, нажимая кнопку **OK**;
3. Убедитесь в том, что заданное значение является d000 (GEKO), в противном случае его необходимо выбрать, воздействуя на кнопки **+** и **-**;
4. Подтвердите выбор нажатием на кнопку **OK** (на дисплее появится P028).



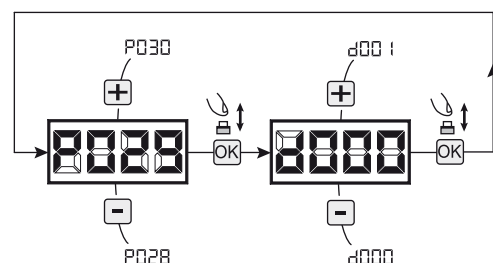
4 Выбор функционирования с или без энкодера

! ВАЖНО !

Внимание: Не забудьте правильно установить перемычки J5 и J9.



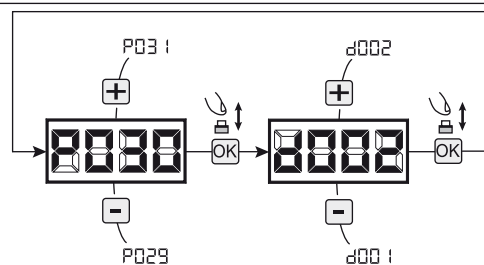
1. С помощью кнопок **+** и **-** пролистайте список параметров до P029;
2. Войдите в параметр, нажав кнопку **OK**;
3. С помощью кнопок **+** и **-**, установите:
 - d000=для привода с энкодером;
 - d001=для привода без энкодера;
4. Подтвердите ваш выбор нажатием кнопки **OK** (дисплей снова отобразит "P029").



RU

5 Выбор функционирования: 1 или 2 привода

1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-** пока на дисплее не появится P030;
2. Войдите в режим параметра, нажимая кнопку **OK**;
3. Воздействуя на кнопки **+** и **-**, задайте:
 - d001=для функционирования с одним двигателем;
 - d002=для функционирования с 2 двигателями;
4. Подтвердите выбор, нажимая на кнопку **OK** (на дисплее появится P030).

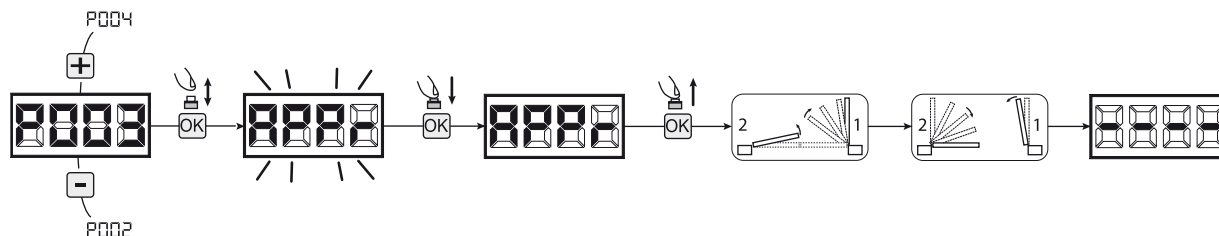


6 Настройка хода приводов

1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-** пока на дисплее не появится P003;
2. Войдите в режим параметра, нажимая кнопку **OK**;
3. При появлении мигающей надписи "PPPP" удерживайте нажатой кнопку **OK**;
4. Отпустите кнопку **OK**, как только слово "PPPP" перестает мигать, цикл обучения начинается с открытия 1 привода (если движение начинается с закрытия, отключите электропитание, переподключите кабеля подключения привода и повторите операцию);
5. Подождите, пока дверь (или двери в случае использования 2 приводов) выполняет команду и не достигнет упора открывания или упора закрывания.

Если необходимо симулировать досрочно упор открывания при открывании двери, возможно воздействовать вручную, подав импульс на кнопку Старт (или с помощью кнопки "OK" плате).

6. При завершении манёвра на дисплее появится "----".



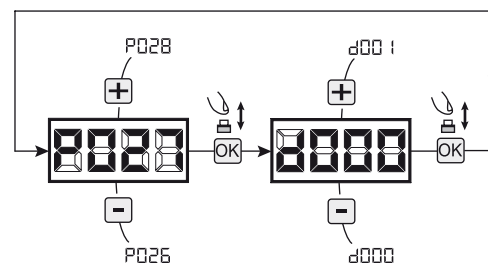
ВНИМАНИЕ После выполнения обучения хода приводов, сделайте полный цикл (открытие/закрытие) и проверьте корректность работы ручной разблокировки. Если работает слишком "тяжело", увеличьте значение P057 на 1 или больше.

7 Настройка передатчиков

7.1 Выбор кодирования передатчика

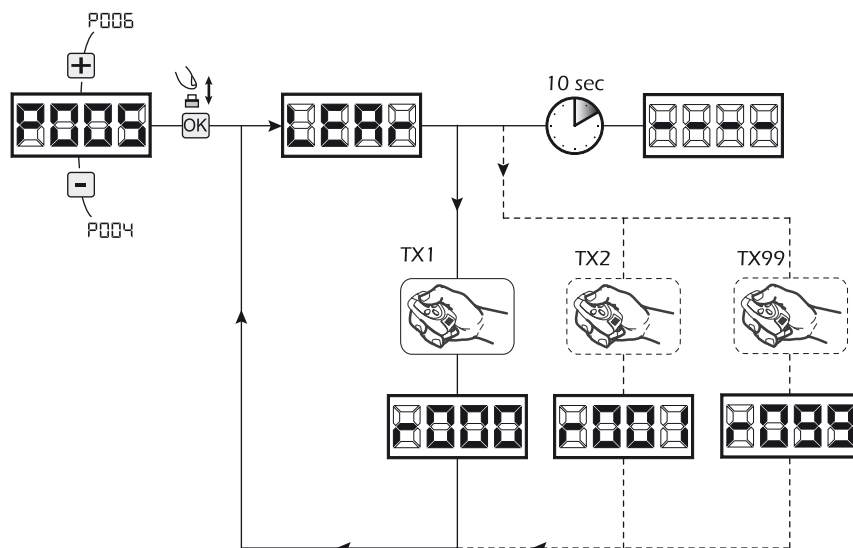
1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-** пока на дисплее не появится P027;
2. Войдите в режим параметра, нажимая кнопку **OK**;
3. Выберите тип кодирования, воздействуя на кнопки **+** и **-**:
 - d000=фиксированный динамический (роллинг) код (**рекомендуемый**);
 - d001=полный динамический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



7.2 Настройка

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



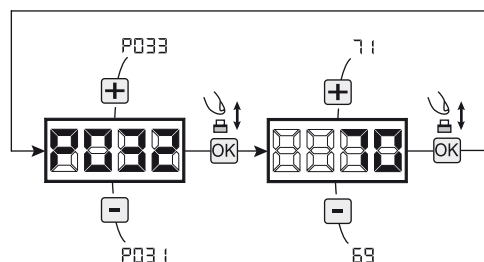
Внимание: В случае передатчика с динамическим кодом (ролинг) кодирования приёмник можно настроить на приём сигнала, подав импульс на спрятанную кнопку передатчика, уже сохранённого в памяти.

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).

8 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. 109.

9 Программирование завершено

ВНИМАНИЕ С целью завершения процедуры программирования воздействуйте на кнопки **+** и **-** до появления символа “----”, блок управления находится в ожидании инструкций для обычного функционирования.

Для выполнения возможных операций по “Продвинутому Программированию” (аннулирование передатчиков, конфигурация входов ит.д.) смотрите страницу 104.

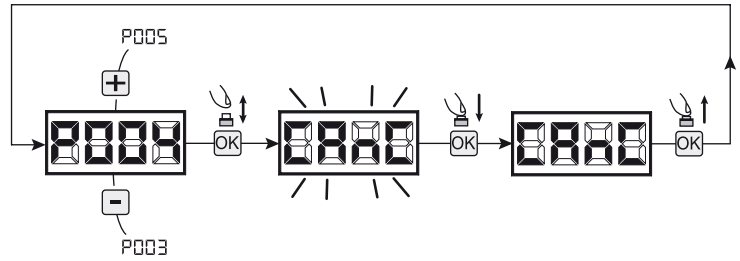
7 ПРОДВИНУТОЕ ПРОГРАММИРОВАНИЕ

Далее приводятся некоторые процедуры по программированию, касающиеся вопросов управления памятью приёмников и продвинутой конфигурацией входов управления.

1 Удаление занесённых в память передатчиков

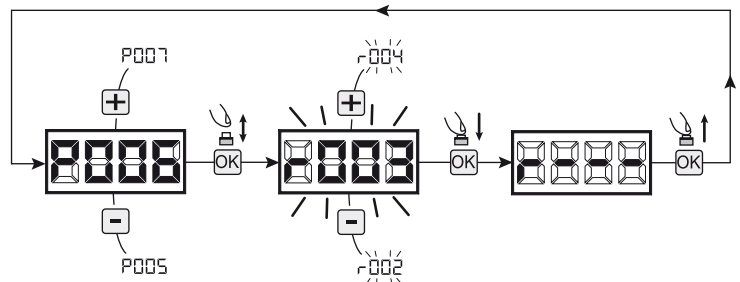
1.1 Аннулирование всех передатчиков

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



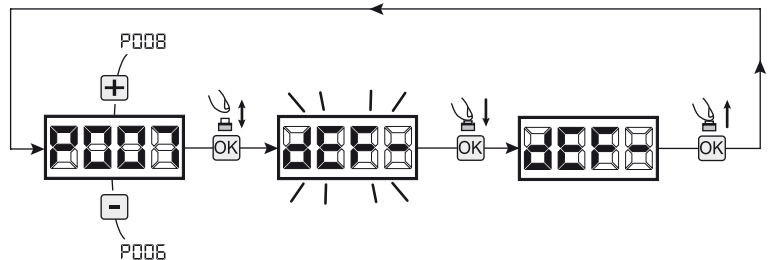
1.2 Поиск и удаление передатчика

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. **Г003**);
4. При появлении мелькающей надписи “**Г003**”, удерживайте нажатой кнопку **OK**;
5. Отпустите кнопку **OK**, как только появится надпись “**Г---**”;
6. Выбранный передатчик был удалён (на дисплее появится P006).



2 Восстановление параметров по умолчанию

1. Прокрутите параметры клавишами **+** и **-**, пока не увидите;
2. Перейти в настройки, нажав клавишу **OK**;
3. Когда символ “**DEF-**” замигает, нажмите и удерживайте клавишу **OK**;
4. Отпустите клавишу **OK**, как только слово “**DEF-**” перестает мигать;
Будут снова установлены параметры по умолчанию для настройки, используемой в данный момент;
5. По окончании операции на дисплее отображается P007.



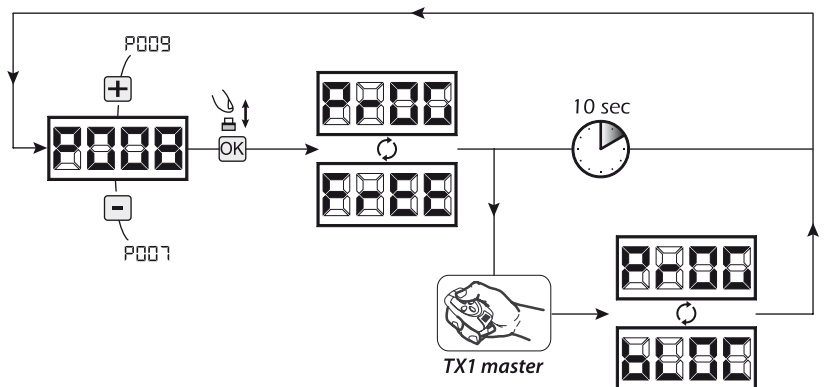
Внимание: После восстановления параметров по умолчанию, вы должны запрограммировать блок управления снова и настроить все рабочие параметры, в частности, не забудьте правильно настроить параметры конфигурации привода. (P028 - P029 - P030).

3 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.

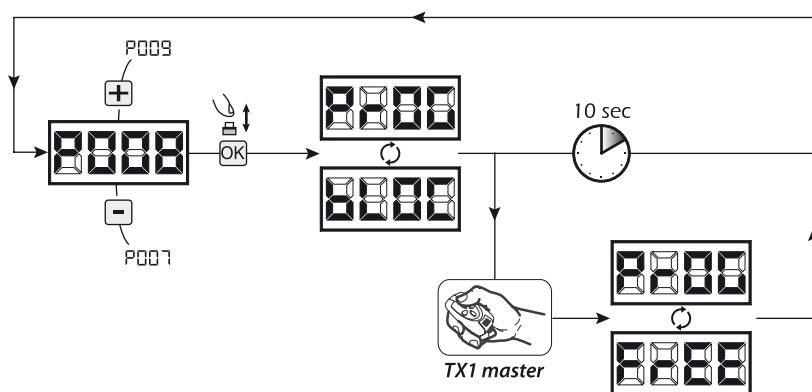
3.1 Блокировка доступа к программированию

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/BL00** до возвращения к списку параметров;
5. Доступ к программированию заблокирован.



3.2 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-000/BL00, чтобы указать, что блок управления в ожидании передачи кода снятия блокировки;
4. В течение 10 секунд нажмите CH1 "TX master", дисплей отобразит P-000/FR EE до возвращения к списку параметров;
5. Доступ к программированию разблокирован.



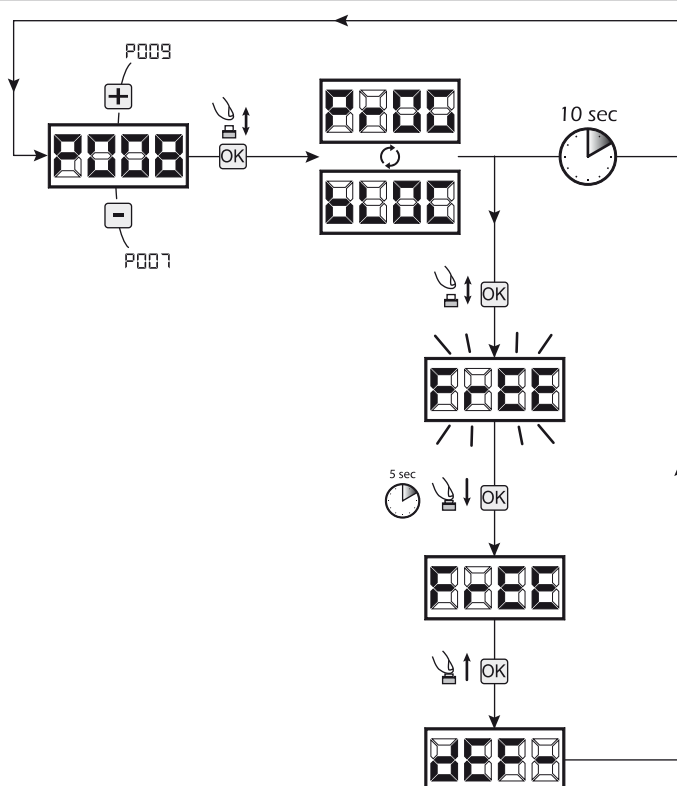
3.3 Разблокировка доступа к программированию с помощью итогового перезапуска

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, в частности, правильно установить параметры настройки привода (P028-P029-P030). Кроме того, необходимо повторить измерение ударной силы на соответствие оборудования нормам

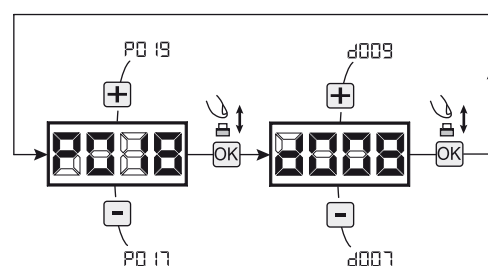
1. Прокручивайте параметры кнопками **+** и **-**, пока на дисплее не появится P008;
2. Войдите в режим параметра, нажимая на кнопку **OK**;
3. Дисплей попеременно отобразит надписи P-000/BL00;
4. Нажмите кнопку **OK**, на дисплее появится мелькающая надпись FR EE;
5. Нажмите снова кнопку **OK** и удерживайте её нажатой в течение 5 сек (отпустив её, прежде чем процедура будет прервана): дисплей отразит неизменную надпись FR EE, за которой последует DEF - до возвращения к списку параметров;
6. Доступ к программированию разблокирован.



4 Настройка входов

В случае, если установка требует других и/или дополнительных команд по сравнению со стандартом, отображённым 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:
 - P017=для ВХОДА 1;
 - P018=для ВХОДА 2;
 - P019=для ВХОДА 3;
 - P020=для ВХОДА 4;
 - P021=для ВХОДА 5;
 - P022=для ВХОДА 6;
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. 108);
4. Подтвердите выбор нажатием кнопки **OK** (на дисплее появится P018).
5. Выполните подсоединение к только что настроенному входу.



5 Программирование завершено

ВНИМАНИЕ! По окончании процедуры программирования воздействуйте на кнопки **+** и **-** до появления символа "----", блок управления находится в ожидании инструкций для обычного функционирования.

8 СООБЩЕНИЯ, ОТОБРАЖАЕМЫЕ НА ДИСПЛЕЕ

| Сообщения, отражающие рабочее состояние | | |
|---|--|---|
| Сообщ. | Описание | |
| ---- | Ворота закрыты | |
| ┌┐ | Ворота открыты | |
| OPEN | Происходит открывание | |
| CLOS | Происходит закрывание | |
| STEP | В пошаговом режиме плата управления ожидает дальнейших инструкций после команды начала. | |
| STOP | Получена команда остановки | |
| 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 |
| EerrP | Ошибка позиции: процедура сброса позиции завершена неудачно. Панель управления ожидает команд. | - Убедитесь, что во время движения отсутствуют препятствия и/или механические трудности; - Дайте импульс СТАРТ для запуска процедуры сброса позиции; - Проверьте, что операция завершена успешно, при необходимости, помогая приводу вручную; - При необходимости скорректируйте настройки мощности и скорости. |
| EerrE | Внешние фотоэлементы и/или устройства безопасности сработали или вышли из строя. | Убедитесь, что все установленные внешние фотоэлементы и/или устройства безопасности работают исправно. |
| EerrC | Возможно, произошел сбой в цепи питания блока управления. | Отключите и снова подключите питание. Дайте импульс СТАРТ, если эта ошибка появится снова, то замените плату управления. |
| EerrS | Таймаут работы привода: Двигатель работал более 4 мин без остановки. | - Дайте импульс СТАРТ для запуска процедуры сброса позиции; - Убедитесь, что эта процедура выполнена успешно. |
| EerrB | Таймаут детектора препятствий: при отключенном датчике обнаружения препятствий обнаружена помеха, блокирующая движение ворот в течение более 10 секунд. | - Убедитесь, что во время движения отсутствуют препятствия и/или механические трудности; - Дайте импульс СТАРТ для запуска процедуры сброса позиции; - Убедитесь, что операция успешно завершена. |
| EerrT | Не обнаружено движения приводов. | - Убедитесь, что соединения приводов и энкодеров выполнены надежно. - Проверьте, чтобы перемычки J5 и J9 были установлены, как показано на электрических схемах. - Если эта ошибка появляется снова, замените панель управления. |

9 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;

9.1 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”;
- Проведите проверки по открыванию и закрыванию систем автоматики, контролируя, чтобы движение створки соответствовало предусмотренному. В связи с этим рекомендуется осуществить различные испытания для выявления возможных дефектов монтажа или настройки;
- Убедитесь в том, что все предохранительные устройства, подсоединённые к оборудованию, функционируют правильно;
- Выполните измерение ударной силы в соответствии со стандартом EN12445 и регулируйте 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.

9.2 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.

10 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 |
|--|-----------------|
| Чистка наружных поверхностей | раз в 6 месяцев |
| Проверка затяжки винтов | раз в 6 месяцев |
| Проверка работы механизма отпирания | раз в 6 месяцев |
| Смазывание подвижных (шарнирно-сочлененных) соединений | Каждый год |

Возможные неисправности и способы их устранения

| Неисправность | Возможные причины и способ устранения |
|--|---|
| После команды на открывание или закрывание створка ворот остается неподвижной и электродвигатель привода не запускается. | На привод не поступает надлежащее напряжение питания. Проверьте все соединения, предохранители и состояние силового кабеля электропитания, при необходимости замените или отремонтируйте их. Если ворота не закрываются, проверьте правильность работы фотоэлементов. |
| После команды на открывание двигатель запускается, но створки ворот остаются неподвижными. | Убедитесь в том, что система разблокировки находится в закрытом состоянии. Убедитесь в исправности устройства регулировки мощности. |
| Створки двигаются рывками, с шумом, останавливаются на половине рабочего хода или не начинают движение. | Если створки ворот двигаются не свободно, расфиксируйте привод в точке крепления к опорной колонне (столбу), и скорректируйте положение частей устройства в местах вращения. |
| | Мощность двигателя может не соответствовать створке\ам) ворот, при необходимости подышите другую модель. Если фиксационная пластина гнется (деформируется) или закреплена неправильно, ее следует отремонтировать или переустановить. |

11 УТИЛИЗАЦИЯ ИЗДЕЛИЯ

Серия приводов GEKO 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.

| ПАР. | ПРОЦЕДУРА | ПРОЦЕДУРА |
|------|--|-----------|
| РЭВ1 | Позиционирование привода 1 | |
| РЭВ2 | Позиционирование привода 2 | |
| РЭВ3 | Настройка хода приводов | |
| РЭВ4 | Аннулирование параметров радиомодуля | |
| РЭВ5 | Запись в память данных передатчиков | |
| РЭВ6 | Поиск и удаление передатчиков | |
| РЭВ7 | Восстановление рабочих параметров | |
| РЭВ8 | Блокировка доступа к программированию | |
| РЭВ9 | Вход сети DE@NET (в настоящее время не используется) | |
| РЭВ0 | Не используется | |
| РЭВ1 | Не используется | |
| РЭВ2 | Не используется | |
| РЭВ3 | Не используется | |
| РЭВ4 | Не используется | |
| РЭВ5 | Не используется | |

ПРОЦЕДУРЫ ПРОГРАММИРОВАНИЯ

| ПАР. | ОПИСАНИЕ ПРОЦЕДУРА | ВЫБРАННЫЕ ЗНАЧЕНИЯ | ЗНАЧЕНИЯ ПО ЧИМОЛЧАНИЮ (для различных установочных стандартов) | |
|------|-----------------------------------|---|---|-----|
| | | | ТИП | 01 |
| РЭВ6 | Выбор типа входа Вход_3 / INPUT_3 | <ul style="list-style-type: none"> • 000: IN3 type = свободный контакт • 001: IN3 type = постоянн. сопротивление 8K2 | IN1 | ЭВВ |
| РЭВ7 | Выбор функционирования INPUT_1 | <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 (активация электрозащ. 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: FCA2 (открытый конечн. выключатель Mot2) • 014: FCC1 (закрытый конечн. выключатель Mot1) • 015: FCC2 (закрытый конечн. выключатель Mot2) • 016: SAFETY 2 (предохранительная кромка 2) | IN2 | ЭВВ |
| РЭВ8 | Выбор функционирования INPUT_2 | | IN3 | ЭВВ |
| РЭВ9 | Выбор функционирования INPUT_3 | | IN4 | ЭВВ |
| РЭВ0 | Выбор функционирования INPUT_4 | | IN5 | ЭВВ |
| РЭВ1 | Выбор функционирования INPUT_5 | | IN6 | ЭВВ |
| РЭВ2 | Выбор функционирования INPUT_6 | | | ЭВВ |

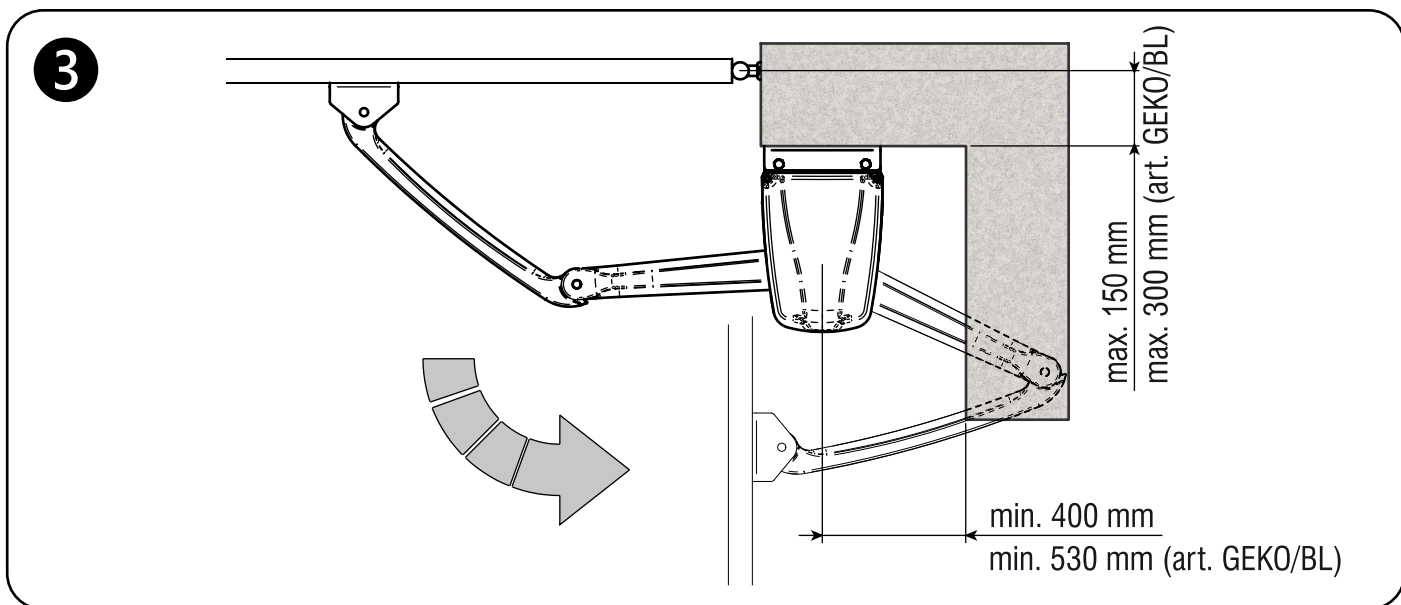
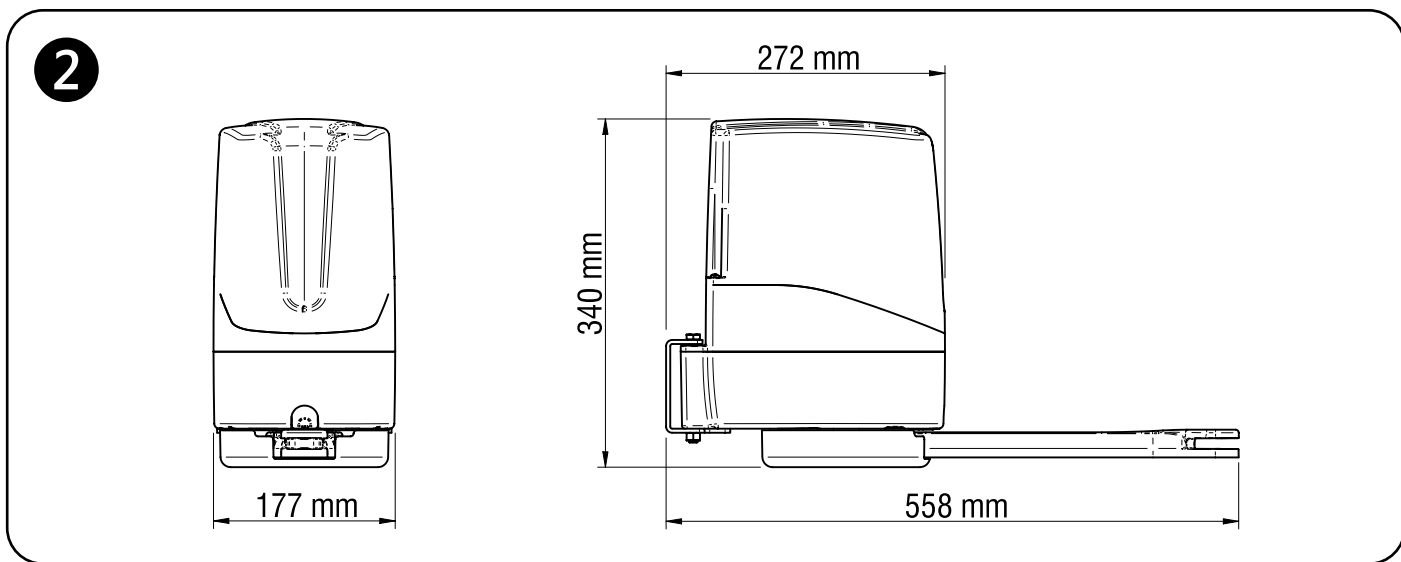
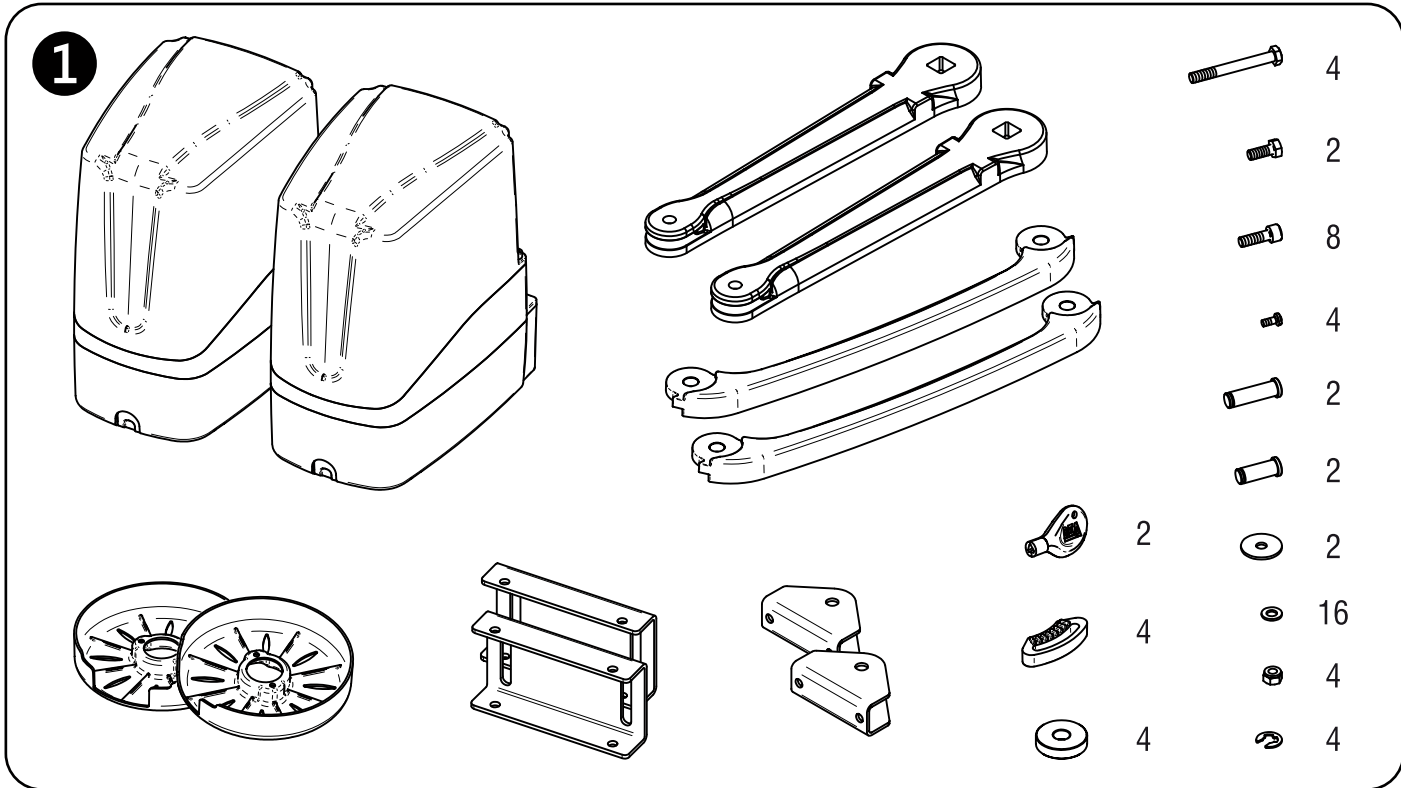
ПАРАМЕТРЫ НАСТРОЙКИ ВХОДОВ

| | | TYPE 01 | | | |
|------------------------------|--|--|---|--|-----|
| ПАРАМЕТРЫ НАСТРОЙКИ ВХОДОВ | Р223 | Присвоение CANALE 1 передатчиков | <ul style="list-style-type: none"> • 000: NONE (параметр не используется) • 001: START (старт) • 002: PEDESTRIAN (для пешеходов) • 003: OPEN (самостоятельно открывается) • 004: CLOSED (самостоятельно закрывается) • 005: OPEN_PM (открывается присутств.человеком) • 006: CLOSED_PM (закрывается присутств.человеком) • 007: ELOCK-IN (активация электрозащамка Смотрите P062) | CH1 | |
| | Р224 | Присвоение CANALE 2 передатчиков | | CH2 | |
| | Р225 | Присвоение CANALE 3 передатчиков | | CH3 | |
| | Р226 | Присвоение CANALE 4 передатчиков | | CH4 | |
| ПАРАМЕТРЫ НАСТРОЙКИ ПРИВОДОВ | Р227 | Выбор типа кодирования радиомодуля | <ul style="list-style-type: none"> • 000: HCS фиксированный код • 001: HCS роллинг (динамический) код • 002: Микропереключатель | 000 | |
| | Р228 | Выбор типа приводов | | <ul style="list-style-type: none"> • 000: GEKO • 001: LOOK - MAC (Не используется) • 002: GHOST_100/200 (Не используется) • 003: 500 - 502 (Не используется) | 000 |
| | Р229 | Выбор работы с или без энкодеров. ОСТОРОЖНО: Не забудьте правильно установить перемычки J5 и J9 (см.таблицу 1) ВНИМАНИЕ: J5, J9 и P029 должны быть правильно заданы перед выполнением программирования | | <ul style="list-style-type: none"> • 000: Двигатели с энкодером • 001: Двигатели без энкодера | 001 |
| | Р230 | Выбор количества приводов | | <ul style="list-style-type: none"> • 001: один привода • 002: два привода | 002 |
| ПАРАМЕТРОВ ФУНКЦИОНИРОВАНИЯ | Р231 | Настройка скорости приводов во время задержки при открытии | 15%tot.....100%tot | 050 | |
| | Р232 | Настройка скорости приводов во время хода при открытии | 15%tot.....100%tot | 100 | |
| | Р233 | Настройка скорости приводов во время хода при закрытии | 15%tot.....100%tot | 100 | |
| | Р234 | Настройка скорости приводов во время задержки при закрытии | 15%tot.....100%tot | 050 | |
| | Р235 | Настройка длительности задержки при открытии. | 0%tot.....80%to | 020 | |
| | Р236 | Настройка длительности задержки при закрытии. | 0%tot.....80%tot | 020 | |
| | Р237 | Настройка усилия привода 1 при открытии (если = 100% чувствительность на препятствие исключается) | 15%tot.....100%tot | 050 | |
| | Р238 | Настройка усилия привода 1 при закрытии (если = 100% чувствительность на препятствие исключается) | 15%tot.....100%tot | 050 | |
| | Р239 | Настройка усилия привода 2 при открытии (если = 100% чувствительность на препятствие исключается) | 15%tot.....100%tot | 050 | |
| | Р240 | Настройка усилия привода 2 при закрытии (если = 100% чувствительность на препятствие исключается) | 15%tot.....100%tot | 050 | |
| | Р241 | Настройка времени автоматического закрытия (если = 0 автоматическое закрытие отменяется) | 0sec.....255sec | 000 | |
| | Р242 | Настройка времени автоматического закрытия для режима "пешеход" (если = 0 автоматическое закрытие для режима "пешеход" отменяется). | 0sec.....255sec | 000 | |
| | Р243 | Настройка продолжительности хода привода для режима "пешеход". | 5%tot.....100%tot | 035 | |
| | Р244 | Настройка времени предварительного мелькания проблескового фонаря. | 0sec.....10sec | 000 | |
| | Р245 | Настройка времени задержки открытия. | 0sec.....30sec | 001 | |
| | Р246 | Настройка времени задержки закрытия. | 0sec.....30sec | 003 | |
| Р247 | Функция общего использования в кондоминиуме: отключение входов управления при открытии и закрытии во время автоматического открытия и закрытия. | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "неактивна" • 001: "активна" | 000 | | |
| Р248 | Функция рывка: при активировании функции производится кратковременное (в течение 1 секунды) закрывающее движение двигателей пе-ред открыванием ворот для облегчения отпирания любого электрозащамка. | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "Функция дожима "выключена" • 001: "Функция дожима "активна" | 000 | | |

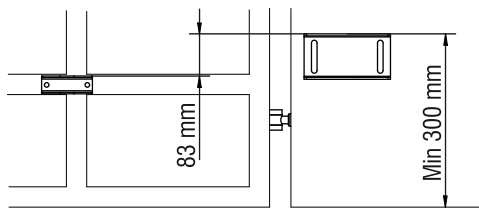
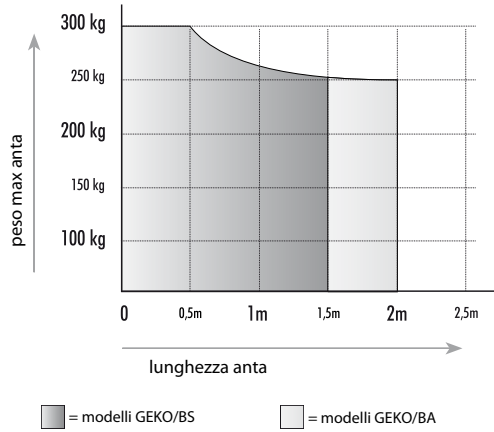
| TYPE 01 | | | |
|---------|---|---|-----|
| Р000 | <p>Выбор рабочей программы: реверсивная (во время манёвра управляющий импульс инвертирует ход приводов), пошаговая (во время манёвра управляющий импульс останавливает ход приводов. Последующий импульс снова запускает ход вращения привода в обратном направлении).</p> | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "реверсивная" • 001: "пошаговая" | 000 |
| Р001 | <p>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 закрытия), остановку хода (во время открытия), прелетствует запуску (при закрытых воротах). Если= 3 - 4 - 5 функционирование является идентичным в соответствии со значениями 0 - 1 - 2, но с функцией "немедленное закрытие": в любом случае во время открытия и/или остановки после удаления возможного прелетствия ворота закрываются автоматически после фиксированной по времени задержки, равной 3 секундам.</p> | <ul style="list-style-type: none"> • 000: фотоэлемент функционирует при закрытии и когда ворота закрыты • 001: фотоэлемент всегда функционирует • 002: фотоэлемент функционирует только при закрытии • 003: как для 000, но с функцией "немедленное закрытие" • 004: как для 001, но с функцией "немедленное закрытие" • 005: как для 002, но с функцией "немедленное закрытие" | 002 |
| Р002 | <p>Выбор режима работы выхода для лампы предупреждения: Если =0 "Предупреждающий свет", то выход всегда ВКЛ, когда ворота открыты, выключается после операции закрытия; Если =1 "мигающий предупреждающий свет", то медленно мигающий выход во время открытия и быстро - при закрытии, всегда ВКЛ при открытых воротах и всегда ВЫКЛ только после окончания операции закрытия ворот. Если >1 "местное освещение", то выход всегда ВКЛ при движении, ВЫКЛ при остановке движения после заданной задержки.</p> | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "предупреждающий свет" • 001: "мигающий предупреждающий свет" • >001: "местное освещение", задержка выключения (2sec.....255sec) | 001 |
| Р003 | <p>Поиск конца хода при открытии: приводы во время открытия останавливаются только при достижении конца хода. Внимание: Во время работы в аварийном режиме (ESP), привод выполняет первый манёвр на открытие. Кроме того, если есть концевые выключатели, параметр устанавливается на 1.</p> | <ul style="list-style-type: none"> • 000: Остановка при открытии в запомненном положении • 001: Остановка при открытии по достижению конца хода | 003 |
| Р004 | <p>Функция "Главный пуск": приводы ускоряются постепенно, пока не достигнут запрограммированной скорости, избегая резких рывков.</p> | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "мягкий старт" выключен • 001: "мягкий старт" включен • 002: "длинный мягкий старт" включен | 001 |
| Р005 | <p>Настройка продолжительности реверсирования направления движения при обнаружении прелетствия (определяется внутренним датчиком или с помощью активации входа safety); если = 0 выполняется полное реверсирование, если > 0 указывается продолжительность (в секундах) хода реверсирования после обнаружения прелетствия во время открытия.</p> | <ul style="list-style-type: none"> • 000: полная инверсия при обнаружении прелетствия • >000: продолжительность реверсирования после обнаружении прелетствия (1сек.....10сек) | 000 |
| Р006 | <p>Настройка продолжительности реверсирования направления движения при обнаружении прелетствия (определяется внутренним датчиком или с помощью активации входа safety); если = 0 выполняется полное реверсирование, если > 0 указывается продолжительность (в секундах) хода реверсирования после обнаружения прелетствия во время закрытия.</p> | <ul style="list-style-type: none"> • 000: полная инверсия при обнаружении прелетствия • >000: продолжительность реверсирования после обнаружении прелетствия (1сек.....10сек) | 000 |
| Р007 | <p>Облегчение передвижения в ручном режиме: если ≠ 0, после обнаружения упора при закрытии 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.</p> | <ul style="list-style-type: none"> • 000: облегчение передвижения деактивировано • >000: облегчение передвижения активировано с продолжительностью по времени, равной: (1x25мс.....20x25мс) | 001 |
| Р008 | <p>Настройка границы остановки при открытии: задается длительность последнего участка пути, при движении на котором любое прелетствие принимается за концевой упор и приводит к остановке привода без реверса. Для приводов с энкодером, заданное значение указывает количество оборотов ротора, а для приводов без энкодера, значение выражается в % от максимальной величины хода. Внимание: для приводов без энкодера, если P035 (продолжительность замедления при открытии) > 10%, то на этом участке работы привода, обнаружение границы хода не происходит, осуществляется обычное замедление.</p> | <p>1.....255 (двигатели с энкодером) 0%.....100% (двигатели без энкодера)</p> | 025 |
| Р009 | <p>Настройка границы остановки при закрытии: задается длительность последнего участка пути, при движении на котором любое прелетствие принимается за концевой упор и приводит к остановке привода без реверса. Для приводов с энкодером, заданное значение указывает количество оборотов ротора, а для приводов без энкодера, значение выражается в % от максимальной величины хода. Внимание: для приводов без энкодера, если P036 (продолжительность замедления при закрытии) > 10%, то на этом участке работы привода, обнаружение границы хода не происходит, осуществляется обычное замедление.</p> | <p>1.....255 (двигатели с энкодером) 0%.....100% (двигатели без энкодера)</p> | 025 |
| Р010 | <p>Настройка усилия приводов в конце хода: если =0, то настройка выключена (величина усилия хода рассчитывается автоматически); если ≠0, то отображается значение (в процентах от максимума) усилия хода.</p> | <p>0%tot.....100%tot</p> | 035 |
| Р011 | <p>Режим "энергосбережения": если =1, то после 10 сек бездействия плата управления выключает выходы 24В и ДиСтлей, они включаются по первому приему команды (используйте данный параметр при питании от батарей и/или солнечных элементов).</p> | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "Энергосбережение" отключено • 001: "Энергосбережение" включено | 000 |

ПАРАМЕТРОВ ФУНКЦИОНИРОВАНИЯ

| ПАРАМЕТРОВ ФУНКЦИОНИРОВАНИЯ | | TYPE 01 |
|-----------------------------|---|--|
| РЭБ2 | <p>Настройка выхода электросамки: если = 0 выход электросамки art.110, если = 1 импульсный выход 24В, если = 2 выход 24В в режиме "шаг за шагом", если = 3 выход электродвигателя для не самоблокируемых приводов, если = 4 выход 24В для питания электросамки через внешнее реле, если = 5 выход 24В для питания электромагнитов шлагбаумов, если > 5 выход 24В с временной задержкой (установленное значение указывает на задержку отключения в секундах).</p> | <ul style="list-style-type: none"> • 000: Выход для питания электросамки art.110 • 001: Импульсный выход 24 В === постоянного тока макс 5Вт • 002: Выход 24 В === постоянного тока в режиме "шаг за шагом" макс 5Вт • 003: Выход электродвигателя для не самоблокируемых приводов • 004: Выход для питания электросамки через внешнее реле • 005: Выход для питания электромагнитов шлагбаумов • >005: Выход 24В с временной задержкой макс 5 Вт (6 сек.255 сек.) |
| РЭБ3 | <p>Реверсирование направление хода: если=1 инвертирует автоматически выходы открывания / закрывания приводов и возможных входов конечного выключателя открывания/закрывания, избегая необходимости изменять вручную электропроводку в случае установки двигателя-редуктора в позиции, реверсивной по отношению к стандартной.</p> | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "Стандартная установка" • 001: "Реверсивная установка" |
| РЭБ4 | <p>Мультипликатор со счётчиком манёвров: умножает количество манёвров, затем итоги счётчика манёвров обновляются. Для визуализации значения смотрите параграф "Визуализация состояния входов и счётчика манёвров".</p> | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "x100 • 001: "x1000 • 002: "x10000 • 003: "x100000 |
| РЭБ5 | <p>Эксплуатация счётчика манёвров: если=0, обнуляет счётчик и деактивирует запрос на проведение технических работы, если > 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: Если R065 =050, количество манёвров=50x500=25000 Внимание: Прежде чем установить новое значение на счётчике манёвров до выполнения обслуживания, необходимо выполнить его перезагрузку, установив R065=0, и только затем R065="новое значение".</p> | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "Запрос на проведение обслуживания деактивирован" • >000: "Количество манёвров (x500) для запроса проведения обслуживания (1.....255)" |
| РЭБ6 | <p>Выбор функционирования выхода проблескового фонаря: если = 0, выход прерывистого проблескового фонаря; если = 1, выход постоянного проблескового фонаря (для проблесковых фонарей, снабжённых внутренним прерывистым контуром)</p> | <ul style="list-style-type: none"> • 000: "выход прерывистого проблескового фонаря" • 001: "выход постоянного проблескового фонаря" |
| РЭБ7 | SAFETY 1 | <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 закрытии и перед началом любого движения • 003: Устройство безопасности работает только при открытии • 004: Устройство безопасности работает только при открытии и перед началом любого движения |
| | SAFETY 2 | |
| РЭБ8 | <p>Эксплуатация входов SFT: если = 0 устройство безопасности всегда включено, если = 1 устройство безопасности включено только в момент закрытия, если = 2 устройство безопасности работает только при закрытии и перед началом любого движения, если = 3 устройство безопасности работает только при открытии, если = 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 R055 (продолжительность реверса при открытии) и R056 (продолжительность реверса при закрытии).</p> | <ul style="list-style-type: none"> • 000: Задержка сработки концевых выключателей отключена • 001: Задержка сработки концевых выключателей включена |
| РЭБ9 | <p>Задержка сработки концевых выключателей: привод останавливается с задержкой 1.5 сек после сработки концевого выключателя. Во время этой задержки команда стоп, привод моментально останавливается.</p> | <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) |
| РЭ70 | <p>Регулировка длительности ускорения Внимание: если плавный пуск активен, ускорение отключается независимо от значения R070.</p> | <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) |
| РЭ71: | Не используется | / |
| РЭ72 | Не используется | / |
| РЭ73 | Не используется | / |
| РЭ74 | Не используется | / |
| РЭ75 | Не используется | / |

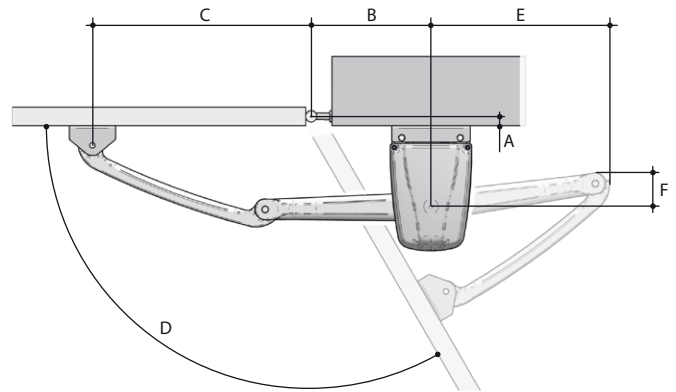
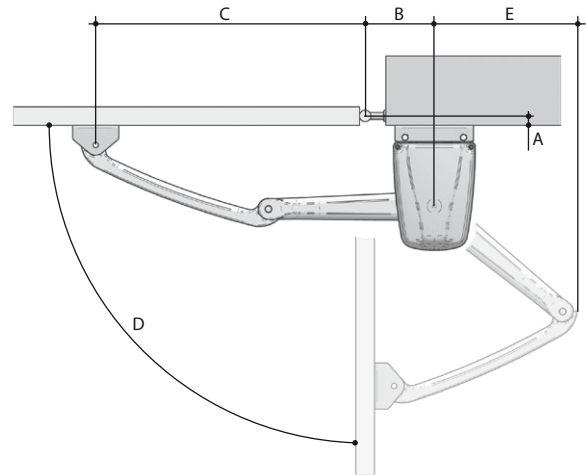


4



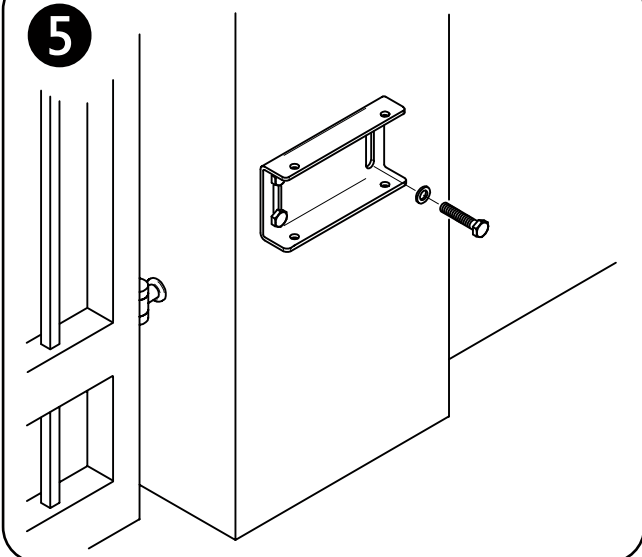
| A | B | C | D | E | F |
|--------|-----|-----|------|-----|----|
| 20 | 150 | 585 | 90° | 310 | - |
| 50 | 150 | 580 | 90° | 320 | - |
| 100 | 150 | 565 | 90° | 335 | - |
| 120 | 150 | 560 | 90° | 340 | - |
| 150 | 150 | 550 | 90° | 345 | - |
| 180 | 150 | 540 | 90° | 342 | - |
| 200 | 150 | 530 | 90° | 340 | - |
| 200 * | 150 | 750 | 90° | 470 | - |
| 250 * | 150 | 800 | 90° | 480 | - |
| 300 * | 150 | 800 | 90° | 490 | - |
| 0 | 250 | 485 | 120° | 390 | 62 |
| 0 ÷ 20 | 160 | 575 | 100° | 360 | - |
| 0 ÷ 20 | 200 | 535 | 110° | 390 | - |
| 20 | 260 | 475 | 120° | 390 | 75 |
| 50 | 160 | 565 | 100° | 375 | - |
| 50 | 220 | 510 | 110° | 390 | - |

* Art. GEKO_BL

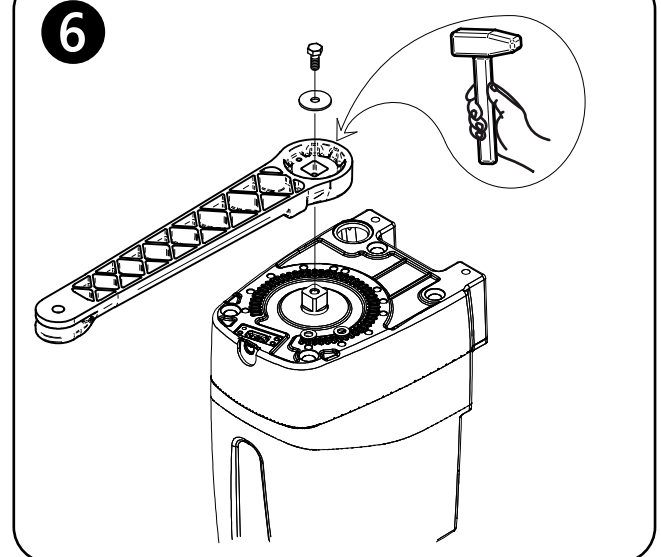


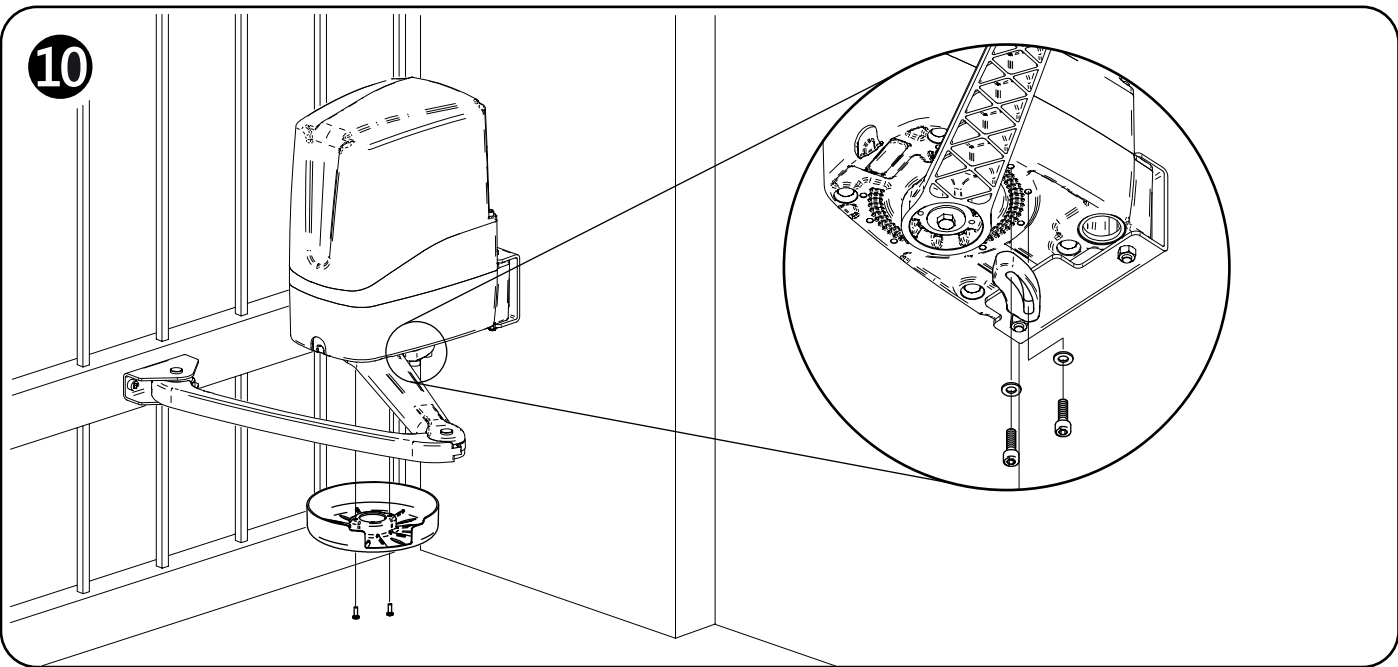
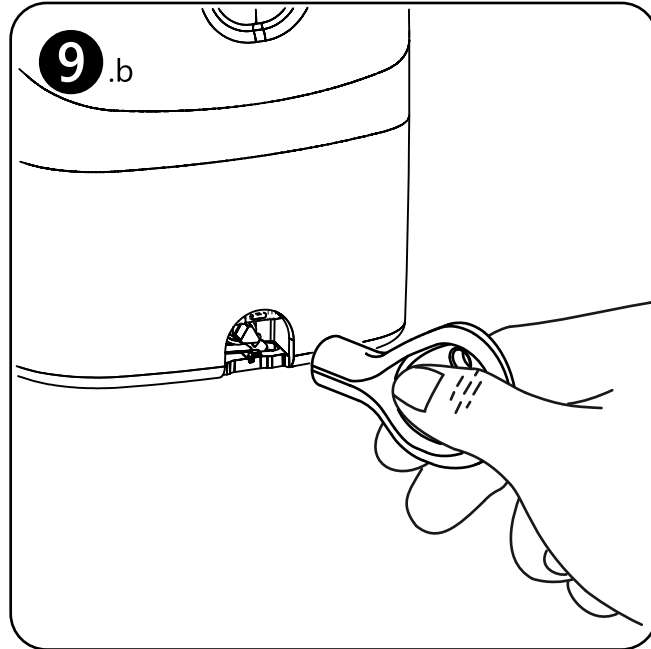
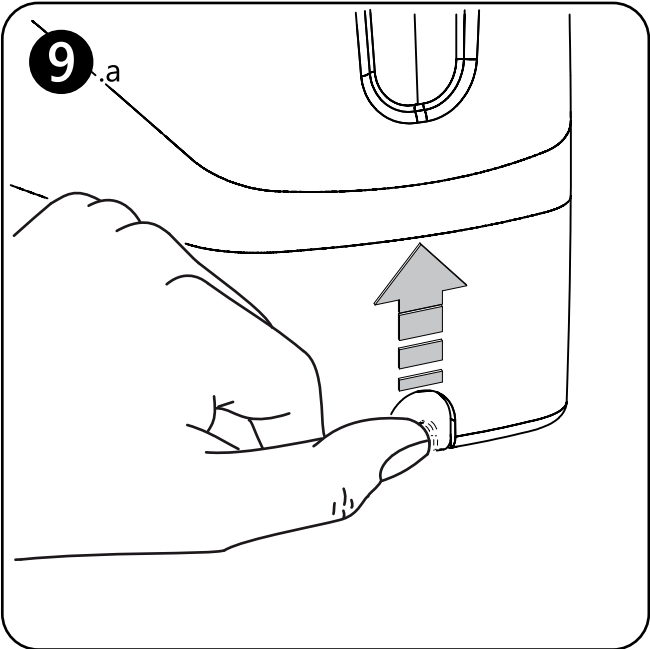
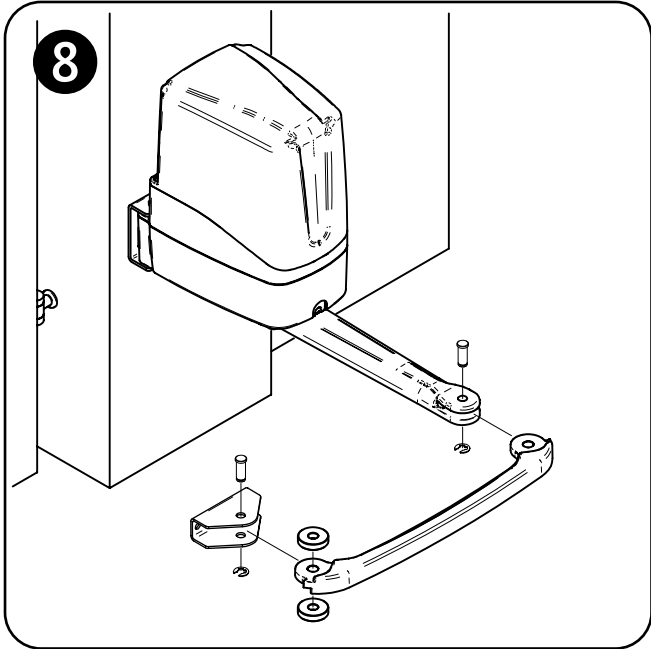
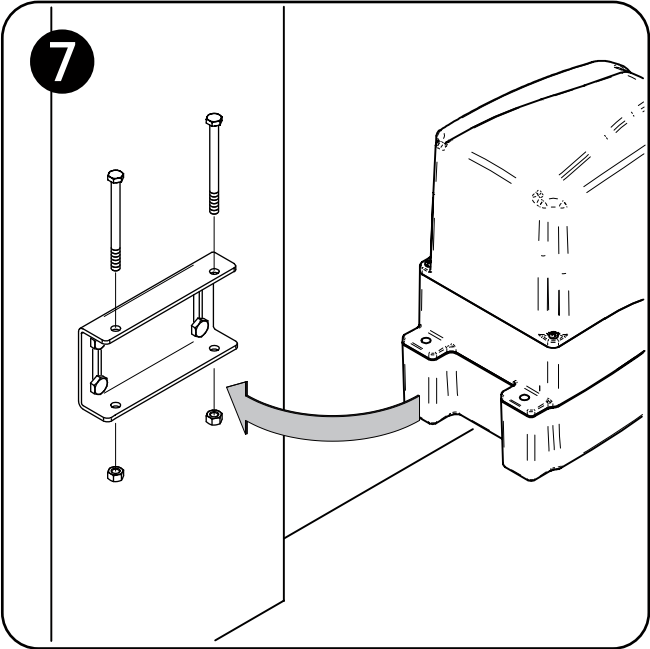
| Art. GEKO_BLA | | | | | |
|---------------|-----|-----|-----|-----|----|
| A | B | C | D | E | F |
| 50 | 150 | 780 | 90° | 365 | - |
| 100 | 150 | 770 | 90° | 380 | - |
| 150 | 150 | 750 | 90° | 390 | - |
| 180 | 150 | 730 | 90° | 385 | 50 |

5



6





**Accessori prodotto, Product accessories, Accessoires Produit,
Accesorios producto, Acessórios produto, Produkt akcesoria, Аксессуары комплекта**

| Article Code | Descrizione - Description - Description - Descripción - Descrição - Opis - Описание | |
|--------------------|---|--|
| GEKO/BA 629260 |  | Braccio articolato in alluminio Aluminium articulated arm Bras articulé aluminium Brazo articulado de aluminio Braço articulado em alumínio Ramię łamane aluminiowe Шарнирный рычаг, алюминиевый |
| GEKO/BS 629261 |  | Braccio a slitta Rail sliding arm Bras glissière Brazo de patín Braço em guia Ramię ślizgowe Скользящий рычаг |
| GEKO/BL 629262 |  | Braccio lungo articolato in ferro Long arm for Geko, iron made Bras long pour Geko en fer Brazo largo para Geko de hierro Braço longo para Geko em ferro Długie ramię dla Geko żelaza Удлиненный рычаг, оцинкованная сталь, окрашен |
| GEKO/BLA 629263 |  | Braccio lungo articolato in alluminio Long arm for Geko, aluminium made Bras long pour Geko en aluminium Brazo largo para Geko de aluminio Braço longo para Geko em alumínio Długie ramię dla Geko aluminium Удлиненный рычаг, алюминиевый |
| GEKO/SF 629280 |  | Cordino sblocco a filo per Geko Lanyard release by cable for Geko Dispositif de déverrouillage par câble pour Geko Cuerda para desbloqueo de hilo para Geko Desbloqueio por cabo para Geko Linka odblokowania do Geko Наружняя разблокировка тросом. Используется с GEKO |
| BAT KIT 629290 |  | Kit batterie per 24V Batteries Kit for 24V Kit batterie pour 24V Kit baterías para 24V Kit de baterias para 24V Zestaw akumulatorów na 24V Комплект батареи для 24В приводов |

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 GEKO

Tutti i modelli di GEKO sono dotati di un dispositivo di sblocco; il cui funzionamento è:

- **Togliere alimentazione elettrica;**
- Sollevare lo sportellino di copertura (Fig. 9.a), inserire la chiave di sblocco e ruotare in senso orario (Fig. 9.b).
- Il procedimento inverso riporta GEKO in condizioni di lavoro.

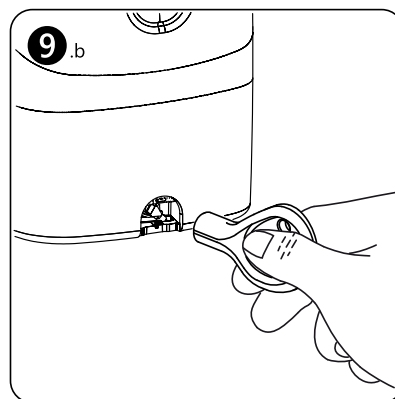
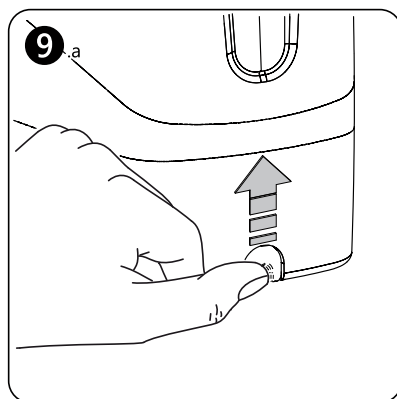
ATTENZIONE: Durante l'operazione di sblocco la porta può presentare movimenti incontrollati: prestare la massima attenzione al fine di evitare ogni possibile rischio.

PULIZIA ED ISPEZIONI

L'unica operazione che l'utente può e che deve fare è quella di rimuovere da GEKO foglie, rami e ogni altro detrito che ne ingombri il movimento. 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.

GEKO RELEASE MECHANISM

All GEKO models are equipped with a release device which must be operated as follows:

- **Disconnect the power supply;**
- Lift the cover window (Pic. 9a) and, after having inserted the unlocking key, rotate clockwise until it stops (Fig. 9b).
- The opposite procedure returns GEKO operator to normal working conditions.

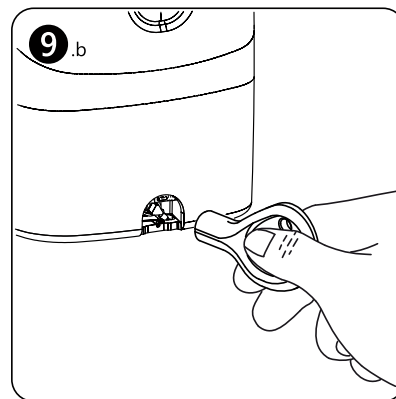
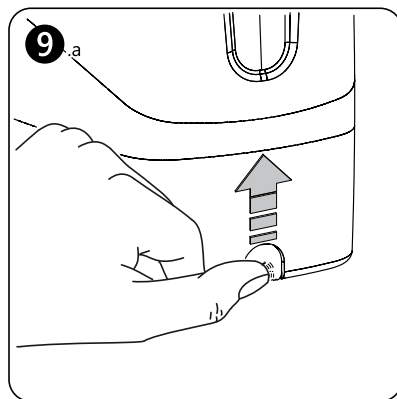
WARNING: During this operation gate may present uncontrolled movement: operate with extra care so to avoid any risk.

CLEANING AND INSPECTIONS

The only operation that the user can and must do is to remove branches, leaves, and any other object that might obstruct the gate's free movement. 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 GEKO

Tous modèles de GEKO sont équipés d'un dispositif de déverrouillage; le fonctionnement de ce dispositif est illustré ci-après:

- **Couper l'alimentation;**
- Soulevez la trappe de visite (Fig. 9.a) et, après avoir inséré la clef de déverrouillage, tournez dans le sens des aiguilles d'une montre jusqu'à son arrêt (Fig. 9.b).
- Le procédé inverse, ramène GEKO dans ses conditions de travail.

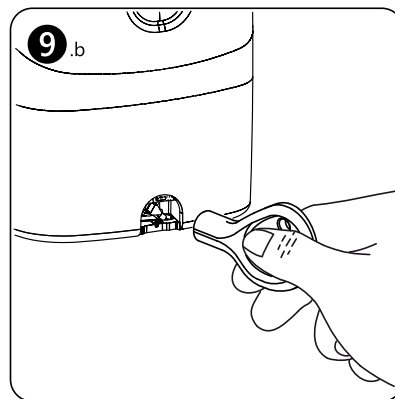
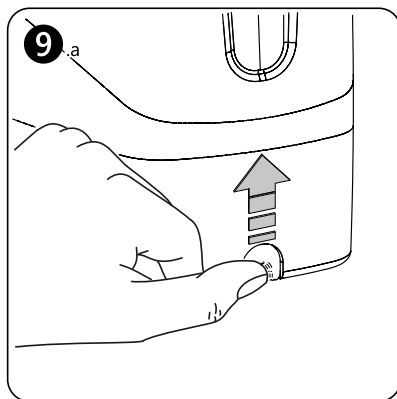
ATTENTION: Pendant l'opération de déverrouillage la porte peut présenter de mouvements incontrôlés: faites beaucoup d'attention au fin d'éviter toutes risques.

NETTOYAGE ET INSPECTIONS

La seule opération que l'utilisateur peut et doit faire est de débarrasser GEKO des feuilles, des brindilles et de tout autre détritrus qui pourrait entraver sa manoeuvre. 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.



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 GEKO

Todos los modelos de GEKO incorporan un dispositivo de desbloqueo; el funcionamiento de este dispositivo es el siguiente:

- **Desconectar la alimentación eléctrica;**
- Levantar la puerta de cobertura (Fig. 9.a) y, después de la introducción de la llave de desbloqueo, girarla en el sentido de las agujas del reloj hasta su parada (Fig. 9.b).
- El procedimiento inverso lleva el GEKO en condiciones de trabajo.

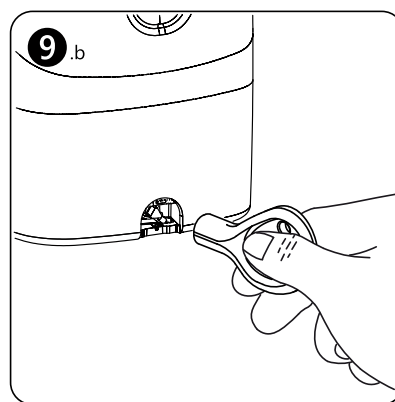
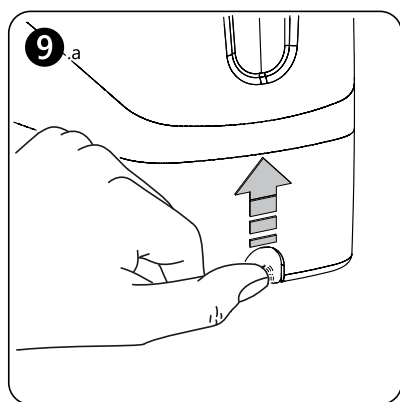
ATENCIÓN: Durante la operación de desbloqueo, la puerta puede presentar movimientos incontrolados: prestar la máx atención al fin de evitar un posible riesgo.

LIMPIEZA E INSPECCIONES

La única operación que el usuario puede y debe hacer es la de retirar de GEKO las hojas, ramas y otros residuos que impidan sus movimientos. ¡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 GEKO

Todos os modelos de GEKO são equipados com dispositivo de desbloqueio; o funcionamento deste dispositivo é o seguinte:

- **Tirar a alimentação eléctrica;**
- Levante a tampa (Fig. 9.a) e depois de inserir a chave para abrir, gire no sentido horário até parar (Fig. 9.b).
- O procedimento contrário torna a trazer GEKO em condições de trabalho.

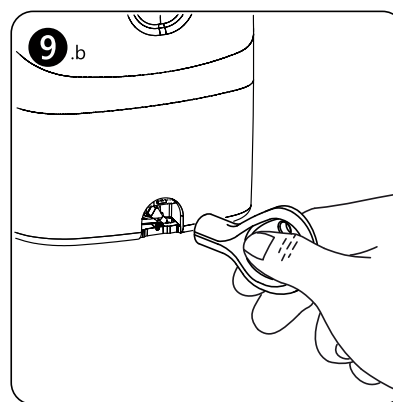
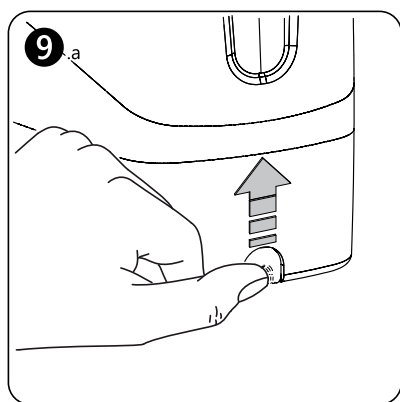
ATENÇÃO: Durante a operação de desbloqueio a porta pode ter movimentos incontroláveis: fazer atencã ao fim de evitar todos perigos.

LIMPEZA E INSPECÇÕES

A única operação que o utilizador pode e deve efectuar é retirar do GEKO: folhas, ramos e todos os demais detritos que atrapalhem o seu movimento. 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 zbliżać 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 GEKO

Dostępne modele siłownika GEKO są wyposażone w urządzenie odblokowujące. W celu odblokowania należy postępować zgodnie z poniższymi wskazówkami:

- **Odłączyć zasilanie elektryczne;**
- Podnieść przykrywkę (rys. 9.a), włożyć klucz odblokowania i przekręcić go zgodnie ze wskazówkami zegara (rys. 9.b).
- Proces odwrotny przywróci siłownik GEKO do pracy.

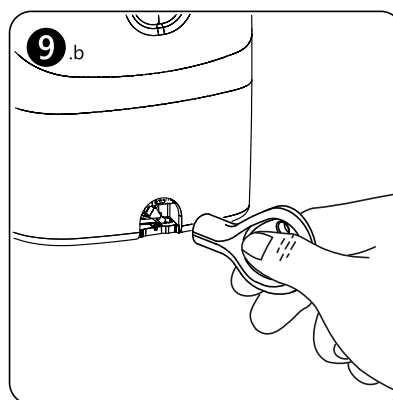
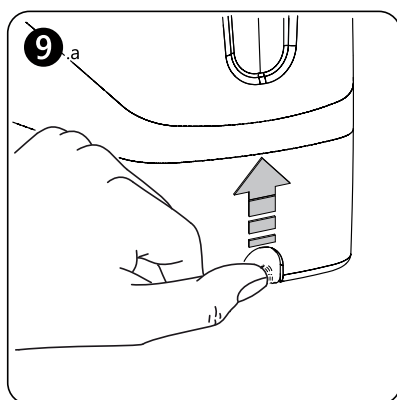
UWAGA: Podczas operacji odblokowania siłownika, skrzydło bramy może się poruszać w sposób niekontrolowany, trzeba na to zwrócić szczególną uwagę w celu wyeliminowania powstania jakiegokolwiek niebezpieczeństwa.

CZYSZCZENIE I PRZEGLĄDY

Jedyna operacja jaką użytkownik powinien wykonać, jest oczyszczenie siłownika GEKO z liści, gałęzi i innych elementów które uniemożliwiają jego prawidłowy ruch. 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 GEKO

Все модели GEKO оснащены механизмом разблокировки, который должен работать следующим образом:

- **Отключите питание;**
- Поднимите крышку окна (Рис 9.a) И, после того, как вставил ключ разблокировки, вращаются по часовой стрелке до упора (Рис 9.b).
- напротив процедура возвращает оператор GEKO в нормальных рабочих условиях.

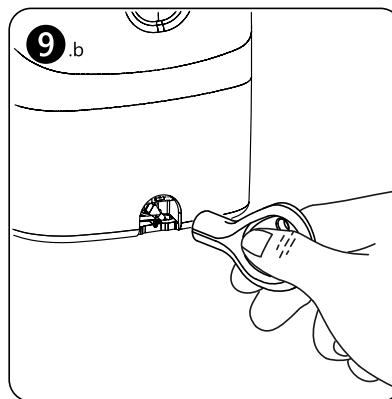
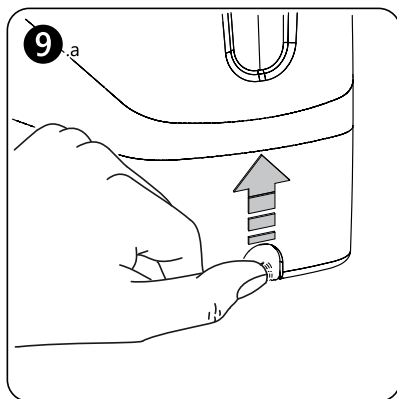
ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ: Во время операции разблокировки ворота могут производить неконтролируемые движения: работайте с особой осторожностью, так, чтобы избежать любого риска.

ОЧИСТКА И ПРОВЕРКИ

Единственная операция, которую пользователь может и должен сделать сам, это удалить ветки, листья, и любой другой объект, который может препятствовать свободному движению ворот. Внимание! Всегда отключайте питание, когда выполняете операции с воротами!

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.

