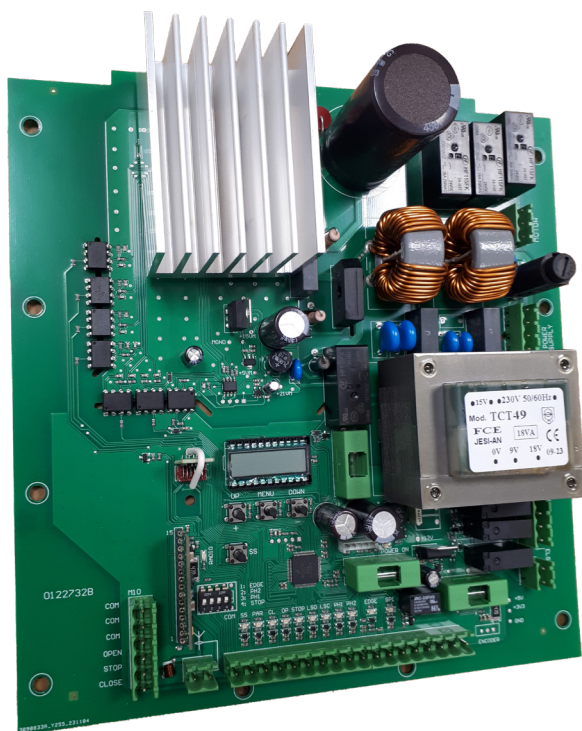




VF230TK

CENTRAL DE CONTROL INVERTER PARA PUERTAS CORREDERAS



MANUAL DE INSTALACIÓN Y USO

ÍNDICE

1. ADVERTENCIAS GENERALES PARA EL INSTALADOR	3
1.1 - DIRECTRICES PARA LAS CONEXIONES ELÉCTRICAS	5
2. DESCRIPCIÓN DEL PRODUCTO	6
2.1 - USO PREVISTO	6
2.2 - CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS	6
2.3 - DIMENSIONES Y PUNTOS DE ANCLAJE	7
2.4 - VISTA DE LA TARJETA ELECTRÓNICA	8
3. CONEXIONES ELÉCTRICAS	9
3.1 - CONEXIÓN DEL MOTOR	9
3.2 - CONEXIÓN ALIMENTACIÓN PRINCIPAL	9
3.3 - CONEXIÓN ALIMENTACIÓN ACCESORIOS	9
3.4 - CONEXIONES ELÉCTRICAS DE LOS DISPOSITIVOS DE MANDO	10
3.5 - CONEXIONES ELÉCTRICAS DE LOS DISPOSITIVOS DE SEGURIDAD	11
3.6 - CONEXIONES ELÉCTRICAS DE LOS FINALES DE CARRERA	13
3.7 - CONEXIÓN DE LA CERRADURA ELÉCTRICA	13
3.8 - CONEXIONES ELÉCTRICAS DE LOS DISPOSITIVOS DE SEÑALIZACIÓN	14
3.9 - CONEXIÓN ANTENA Y COMUNICACIÓN RADIO	14
4. PROGRAMACIÓN	15
4.1 - FUNCIÓN DE LAS TECLAS DE PROGRAMACIÓN	15
4.2 - MODO DE VISUALIZACIÓN DE LA PANTALLA	16
4.3 - VISUALIZACIÓN ESTÁNDAR	17
4.4 - SELECCIÓN DE LA CONFIGURACIÓN DE LA CANCELA	18
4.5 - APRENDIZAJE DE UN MANDO A DISTANCIA	20
4.6 - APRENDIZAJE DE LAS CARRERAS	21
4.7 - MENÚ DE LAS FUNCIONES BÁSICAS	24
4.8 - MENÚ DE FUNCIONES AVANZADAS	27
5. MENSAJES DE ERROR	34
6. MANTENIMIENTO	35
7. ELIMINACIÓN DEL PRODUCTO	35
8. GARANTÍA	35

1. ADVERTENCIAS GENERALES PARA EL INSTALADOR

PELIGRO	
RIESGO DE CHOQUE ELÉCTRICO, EXPLOSIÓN O ARCO ELÉCTRICO • Desconecte todos los equipos, incluidos los dispositivos conectados, antes de quitar cualquier tapa o puerta, o antes de instalar/desinstalar accesorios, hardware, cables o cables, excepto por las condiciones especificadas en el manual del usuario para este equipo. • Para comprobar que el sistema está fuera de tensión, utilice siempre un voltímetro correctamente calibrado al valor nominal de la tensión. • Antes de volver a tensar la unidad, vuelva a montar y fije todas las tapas, componentes de hardware y cables. Asegúrese de que la entrada de los cables esté sellada para evitar la entrada de insectos y la formación de humedad. • Utilice este equipo y todos los productos conectados solo al voltaje especificado. • En caso de riesgo de daños al personal y/o al equipo, se utilizarán los enclaves de seguridad necesarios. • No utilice este equipo para funciones críticas de seguridad. • No desmonte, repare ni modifique el equipo. • Este producto no es adecuado para su instalación en aplicaciones donde puede entrar en contacto con una atmósfera explosiva o inflamable. El incumplimiento de estas instrucciones provocará la muerte o lesiones graves.	
PELIGRO	
RIESGO DE DESCARGA ELÉCTRICA Y/O INCENDIO • No exponga el aparato a sustancias líquidas. • No exceder los rangos de temperatura y humedad especificados en los datos técnicos y dejar aireada la zona de las ranuras. • Conecte solo accesorios compatibles al dispositivo como se indica en el manual del usuario. • Utilice únicamente cables de sección adecuada como se indica en el apartado "DIRECTRICES PARA LAS CONEXIONES ELÉCTRICAS". Apriete las conexiones de acuerdo con las especificaciones técnicas relativas a los pares de cierre y verifique el cableado correcto. • Los cables eléctricos no deben entrar en contacto con las partes que pueden calentarse y con las partes móviles de la automatización. El incumplimiento de estas instrucciones provocará la muerte o lesiones graves.	
ADVERTENCIA	
RIESGO DE SOBRECALENTAMIENTO Y/O INCENDIO • No utilizar con cargas distintas de las indicadas en los datos técnicos. • No exceda la corriente máxima permitida; en caso de cargas superiores, use un contactor de potencia adecuada. • Las líneas de alimentación y las conexiones de salida se conectarán y protegerán adecuadamente mediante fusibles cuando así lo exijan los requisitos reglamentarios nacionales y locales. El incumplimiento de estas instrucciones puede provocar la muerte, lesiones graves o daños al equipo.	

ADVERTENCIA

ASPECTOS GENERALES DE SEGURIDAD E INCOMPATIBILIDAD NORMATIVA

- Cualquier uso de este producto que no sea el uso permitido / uso previsto está prohibido.
- El fabricante no será responsable de los daños que se produzcan como consecuencia de un uso indebido o de una instalación que no cumpla los requisitos de este manual.
- La responsabilidad del fabricante por los daños derivados de accidentes de cualquier naturaleza causados por productos defectuosos, son solo aquellas previstas por obligaciones legales.
- Todas las operaciones indicadas en este manual deben ser realizadas exclusivamente por personal experto, cualificado y formado.
- La predisposición de los cables, la instalación, la conexión y la prueba se deben realizar observando la regla del arte, en conformidad con las normas, reglamentos y leyes vigentes.
- Durante las operaciones de instalación, prueba y mantenimiento, delimitar adecuadamente todo el sitio para evitar el acceso por parte de personas no autorizadas, en particular menores y niños.
- Antes de proceder con la instalación, comprobar la calidad mecánica de la puerta móvil y de la estructura de guía y soporte.
- Conservar este manual en el expediente técnico junto con los manuales de los demás dispositivos utilizados para la realización de la instalación de automatización.
- Asegúrese de que todos los equipos utilizados y los sistemas diseñados cumplen con todas las regulaciones y regulaciones locales, regionales y nacionales aplicables.

El incumplimiento de estas instrucciones puede provocar la muerte, lesiones graves o daños al equipo.

- Los datos introducidos en este manual han sido redactados y verificados con el máximo cuidado, sin embargo el fabricante no puede asumir ninguna responsabilidad por eventuales errores, omisiones o aproximaciones debidas a exigencias técnicas o gráficas.
- El fabricante recuerda que este manual no sustituye a las normas que el fabricante de la puerta/portón motorizado debe cumplir.

El fabricante no asume ninguna responsabilidad por las consecuencias derivadas del uso indebido de este material.



1.1 - DIRECTRICES PARA LAS CONEXIONES ELÉCTRICAS

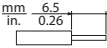
Prepare en el sitio de instalación los conductos para el paso de los cables.
Los cables para la conexión de los distintos dispositivos en una instalación típica se enumeran en la siguiente tabla y deben ser adecuados para el tipo de instalación, por ejemplo, se recomienda un cable tipo H07RN-F para su colocación en ambientes exteriores.

CONEXIÓN	CABLE	LONGITUD
Línea eléctrica de alimentación	3 x 1,5 mm ²	< 10 m
	3 x 2,5 mm ²	10 ÷ 50 m
	3 x 3,5 mm ²	> 50 m
Intermitente	2 x 0,5 mm ²	< 20 m
Fotocélula - transmisor	2 x 0,5 mm ²	< 20 m
Fotocélula - receptor	4 x 0,5 mm ²	< 20 m
Selector de llave	4 x 0,5 mm ²	< 20 m

Utilice sólo los conectores suministrados:

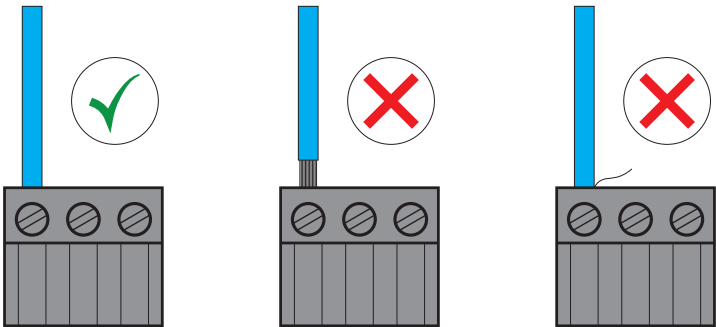
POSICIÓN DE LA ABRAZADERA		TIPO DE ABRAZADERA
Todos		PHOENIX BCP-500-2GN

La siguiente tabla muestra el tipo y tamaño de los cables permitidos para los terminales de tornillo del tipo indicado anteriormente y los pares de apriete:

								
mm ²	0.2 ... 2.5	0.2 ... 2.5	0.25 ... 2.5	2 x 0.2 ... 0.75	2 x 0.2 ... 0.75	2 x 0.25 ... 0.75	2 x 0.25 ... 0.75	2 x 0.5 ... 1.5
AWG	24 ... 14	24 ... 14	24 ... 14	24 ... 14	2 x 24 ... 18	2 x 24 ... 18	2 x 24 ... 18	2 x 20 ... 16

 Ø 3.5 mm (0.14 in.)		N • m	0.5
		lb-in	4.5

Utilice conductores de cobre (obligatorios).
Evite la presencia de cables de ramas expuestas o que salen de la abrazadera.



2. DESCRIPCIÓN DEL PRODUCTO

Central de mando con tecnología inverter, para la gestión de motores eléctricos asíncronos trifásicos dedicados a la automatización de puertas correderas. La tarjeta dispone de: • Botones y led para realizar la configuración de la tarjeta; • Entradas para la conexión de los dispositivos de mando y de los dispositivos de consentimiento al movimiento, como por ejemplo fotocélulas; • Salida para la alimentación de accesorios; • Salida para la conexión de un intermitente para la señalización del movimiento o una luz de cortesía; • Módulo radio integrado para el uso con radiomandos a 433 MHz; • Entrada para la conexión de una antena externa. Funciones disponibles: • Aprendizaje automático del tiempo de trabajo; • Ajuste de un tiempo de espera para el cierre automático; • Modo de mando impulsivo o acción mantenida; • Regulación de la velocidad del motor y de las rampas de aceleración y desaceleración; • Personalización del comportamiento de las salidas de señalización del movimiento; • Personalización del comportamiento de las entradas de consentimiento al movimiento.

2.1 - USO PREVISTO

Central de mando para motorreductores con motores eléctricos asíncronos trifásicos, instalados en puertas correderas para uso industrial. **Cualquier instalación y uso que difiera de lo indicado en el siguiente manual debe considerarse prohibido.**

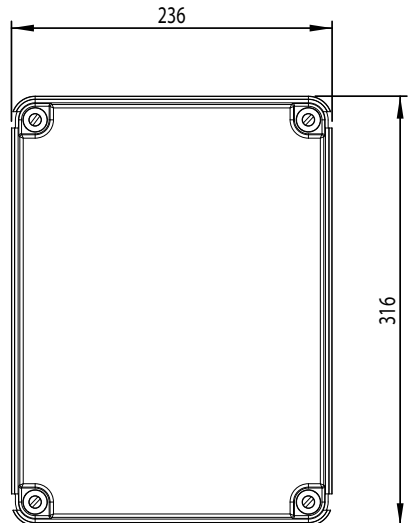
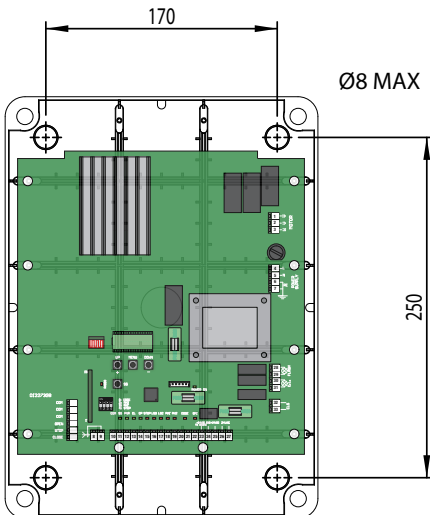
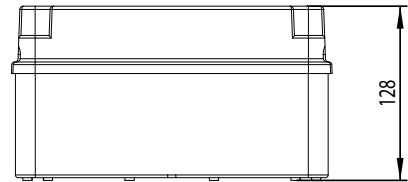
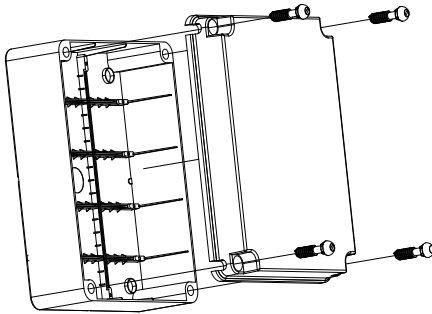
2.2 - CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS

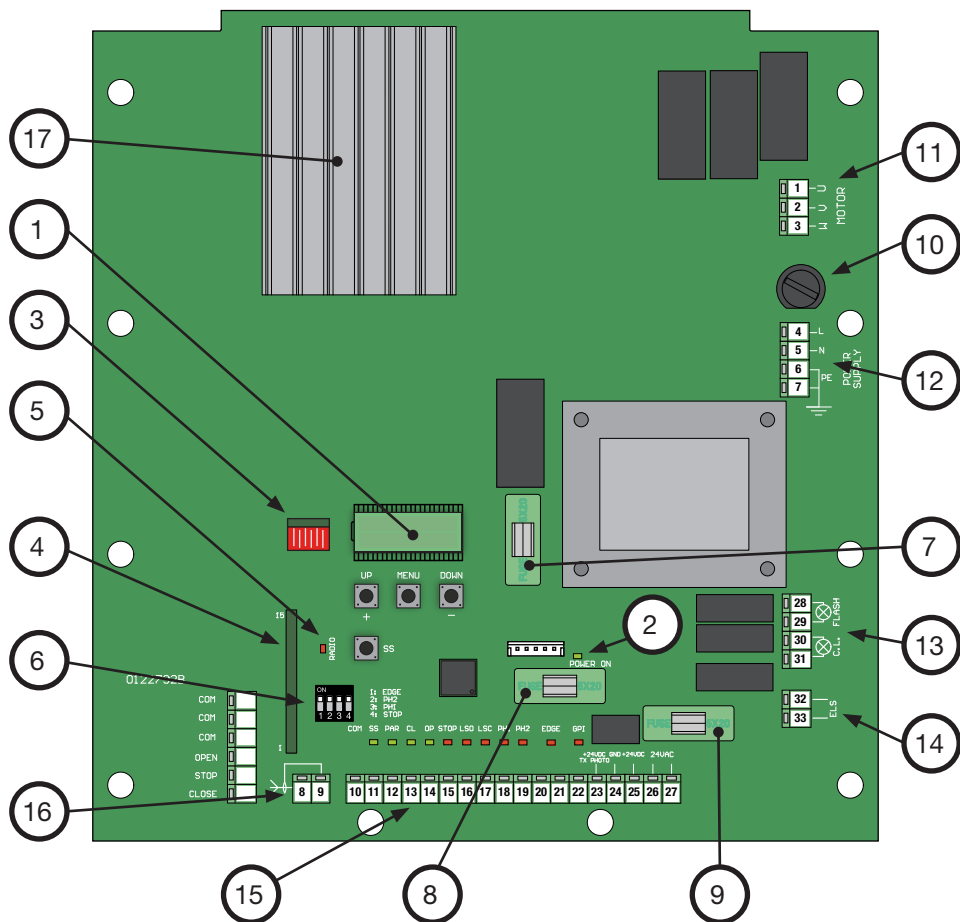
Nombre comercial	VF230TK	
Construcción del dispositivo	Dispositivo electrónico de control independiente	
Propósito del dispositivo	Dispositivo de control de funcionamiento (no de seguridad)	
Clase de Software	A	
Alimentación (Valim)	230 Vac $\pm$ 10% 50/60 Hz	
Consumo (solo ficha)	7 W	
Salidas de motores	Motor asíncrono trifásico 230Vac, MAX 700W	
Frecuencia de pilotaje del motor	30...150 Hz	
Salida de luz de cortesía (30-31)	V(30-31) = Valim MAX 60W	
Salida intermitente (28-29)	V(28-29) = Valim MAX 60W	
Fuente de alimentación auxiliar de CA (26-27)	Vaux(26-27) = 18Vac / 500mA MAX	
Fuente de alimentación auxiliar de CC no regulada (24-25)	Vaux(24-25) = 24Vdc / 250mA MAX	
Salida ELS (32-33)	Contacto limpio, sin tensión MAX 1A	
Entrada para dispositivos de consentimiento al movimiento y control	Contacto limpio, sin tensión	
Entrada de borde sensible (EDGE)	Mecánico (contacto normalmente cerrado) Resistivo (contacto 8k2 ohm)	
Clase de aislamiento	II	
Grado de contaminación	2	
Comunicación por radio	Rolling Code, 433.92 MHz	
Número de mandos a distancia memorizables	1000	
Rango de temperatura de funcionamiento	Funcionamiento:	-20 ... +55 °C
	Transporte y almacenamiento:	-40 ... +70 °C
	RH:	máx 90% sin condensación
Grado de protección IP	IP 65	

ADVERTENCIA

- Los pasacables y las juntas deben instalarse para proporcionar la protección IP65 de la caja.
- Sustituya los pasacables por tapones en los orificios que no se utilicen.
- Instalar la caja de tal manera que la salida de los cables quede hacia abajo.
- No instalar superficies metálicas.
- No coloque el equipo a nivel del suelo.

El incumplimiento de estas instrucciones puede causar una disminución significativa en el rendimiento del sistema, lo que puede provocar la parada de la automatización.



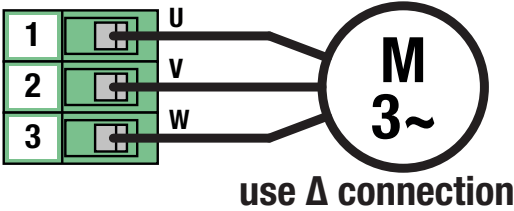


1. Pantallas y botones
2. Led POWER ON
3. Memoria Radio
4. Módulo de Radio
5. Led Radio
6. Selector DIP-SWITCH para la exclusión de las entradas de seguridad
7. FUSE1 - Protección entradas cableadas (F 250mA)
8. FUSE2 - Protección 24 Vac (F 250mA)
9. FUSE3 - Protección 24 Vdc (F 250mA)
10. FUSE4 - Protección de línea y motor (T 10A)
11. Abrazadera de conexión del motor
12. Abrazadera de conexión de alimentación principal
13. Abrazadera para conexión de los dispositivos de señalización
14. Abrazadera de conexión de cerradura eléctrica
15. Abrazadera para conexión de accesorios
16. Abrazadera de conexión de antena
17. Disipador térmico

3. CONEXIONES ELÉCTRICAS

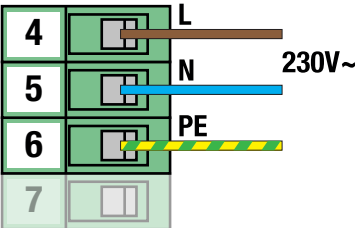
3.1 - CONEXIÓN DEL MOTOR

# TERMINAL	FUNCIÓN	DESCRIPCIÓN
1	U	Conectar motor eléctrico asincrónico trifásico con conexión de triángulo (Δ)
2	V	
3	W	



3.2 - CONEXIÓN ALIMENTACIÓN PRINCIPAL

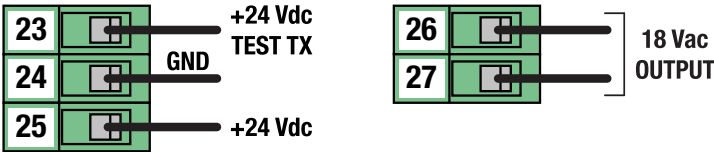
# TERMINAL	FUNCIÓN	DESCRIPCIÓN
4	L - Cable de fase	Conecte alimentación de distribución de red 230 Vac ± 10% 50/60 Hz (Valim)
5	N - Cable neutro	
6	PE - Cable de tierra	
7	PE - Cable de tierra	



3.3 - CONEXIÓN ALIMENTACIÓN ACCESORIOS

# TERMINAL	FUNCIÓN	DESCRIPCIÓN
24 - 25	Salida de alimentación 24 Vdc	OUT = 24Vdc no regulada / 250mA MAX
26 - 27	Salida alimentación 18 Vac	OUT = 18Vac / 500mA MAX

El terminal 23 está reservado para el uso de la función de PRUEBA DE FOTOCÉLULAS y PRUEBA COSTA DE SEGURIDAD. Consulte los parámetros avanzados para la configuración y las conexiones.



# TERMINAL	FUNCIÓN	DESCRIPCIÓN
10	CONTACTO COMÚN	Conecte un contacto limpio (libre de tensión) Normalmente Abierto. LED de señalización Normalmente APAGADO.
11	PASO A PASO	
12	APERTURA PARCIAL	
13	CIERRA	
14	ABRE	

Función PASO A PASO

En cada activación ejecuta secuencialmente ABRE-STOP-CIERRA-STOP.
Es posible configurar la modalidad de ejecución mediante el parámetro básico.

Función APERTURA PARCIAL

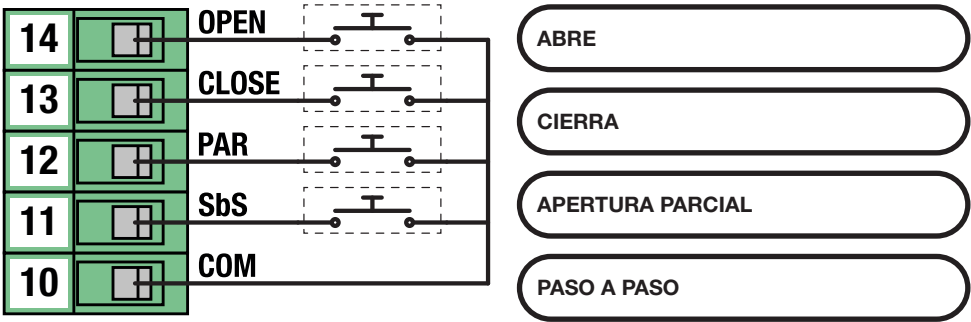
Realiza una apertura parcial de la automatización.
Es posible configurar la amplitud de la apertura mediante el parámetro básico.

Función CERRAR

Realiza un cierre completo.
Si se mantiene activo, mantiene la puerta en la posición de "PUERTA CERRADA" ignorando cualquier otro comando.

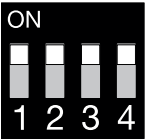
Función ABRIR

Realiza una apertura completa.
Si se mantiene activa, mantiene la puerta en la posición de "PUERTA ABIERTA" ignorando cualquier otro comando.



NOTA

Si no se utilizan los contactos *EDGE*, *PH2*, *PH1* y *STOP*, deben desactivarse mediante el uso del DIP-SWITCH.
Esta operación es posible poniendo el selector correspondiente en posición *ON*.



ON
↑
↓
OFF



# TERMINAL	FUNCIÓN	DESCRIPCIÓN
10	CONTACTO COMÚN	
15	STOP	Conecte un contacto limpio (libre de tensión) Normalmente Cerrado. LED de señalización Normalmente Encendido.
18	ENTRADA FOTOCÉLULA PH1	
19	ENTRADA FOTOCÉLULA PH2	

Pulsador de STOP

Cuando interviene detiene completamente la automatización e impide cualquier mando automatizado o usuario.

Entrada FOTOCÉLULA PH1

Durante el movimiento de cierre, detiene el movimiento de la automatización y realiza una inversión hasta que la puerta alcanza la posición de PUERTA ABIERTA.

Utilice los parámetros para configurar el comportamiento de la entrada de la fotocélula.

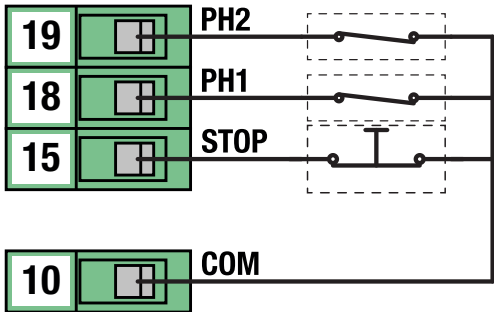
Entrada FOTOCÉLULA PH2

Durante el movimiento de apertura, detenga temporalmente el movimiento durante todo el tiempo que la fotocélula esté activa.

Durante esta fase, el intermitente realiza cíclicamente 3 parpadeos.

Una vez restablecido el contacto, se reanuda el movimiento en la dirección de apertura.

Utilice los parámetros para configurar el comportamiento de la entrada de la fotocélula.



CONTACTO FOTOCÉLULA PH2

CONTACTO FOTOCÉLULA PH1

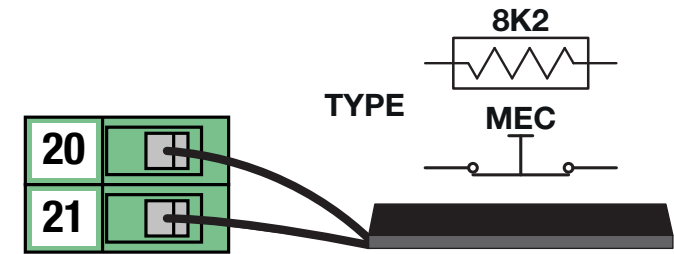
PULSADOR DE PARADA

# TERMINAL	FUNCIÓN	DESCRIPCIÓN
20 - 21	BORDE SENSIBLE	Conecte bordes sensibles de tipo mecánico (NC) o de tipo resistivo (8,2 Kohm). LED de señalización Normalmente Encendido.

Entrada BORDE SENSIBLE

Durante el movimiento de cierre, detiene el movimiento de la automatización y realiza una inversión hasta que la puerta alcanza la posición de PUERTA ABIERTA.

Utilice los parámetros para configurar el comportamiento de la entrada de borde sensible y el tipo de dispositivo en uso.

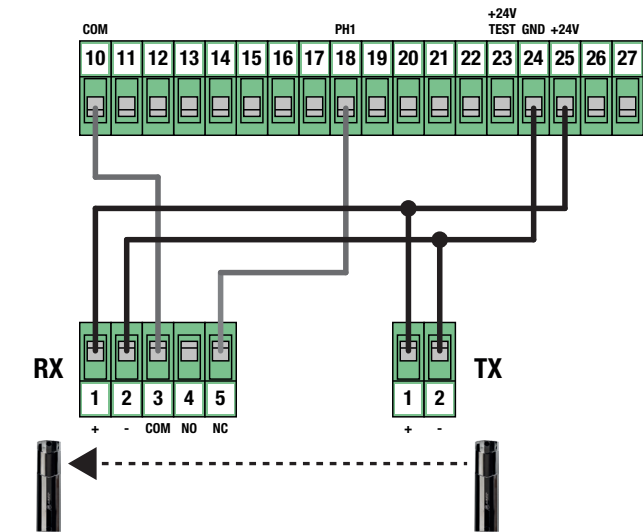


NOTA

Una vez terminadas las conexiones, antes de iniciar la programación, compruebe que todos los leds rojos de los dispositivos de seguridad estén encendidos.

Si esto no sucede, compruebe que las entradas no conectadas estén deshabilitadas y que los dispositivos conectados estén correctamente alimentados y funcionando.

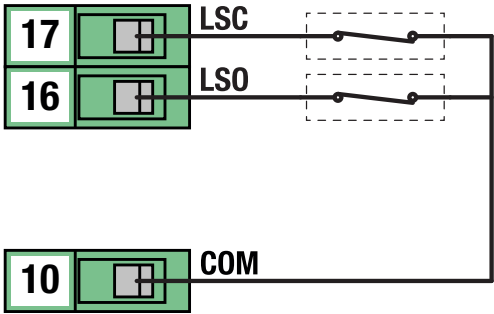
Conexión estándar de un par de fotocélulas.



3.6 - CONEXIONES ELÉCTRICAS DE LOS FINALES DE CARRERA

# TERMINAL	FUNCIÓN	DESCRIPCIÓN
10	CONTACTO COMÚN	Conecte un contacto limpio (libre de tensión) Normalmente Cerrado. LED de señalización Normalmente Encendido.
16	LSO - LÍMITE DE APERTURA	
17	LSC - LÍMITE DE CIERRE	

Si las dos entradas dedicadas a los interruptores finales están activas al mismo tiempo (ambos led apagados), la central de mando bloquea su funcionamiento y mostrará el error de lectura de los finales de carrera.

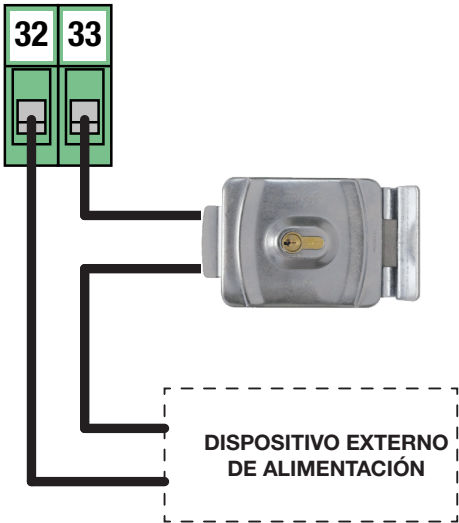


3.7 - CONEXIÓN DE LA CERRADURA ELÉCTRICA

# TERMINAL	FUNCIÓN	DESCRIPCIÓN
32 - 33	Cerradura eléctrica	Contacto limpio (sin tensión).

Contacto limpio para la conexión de una cerradura eléctrica.

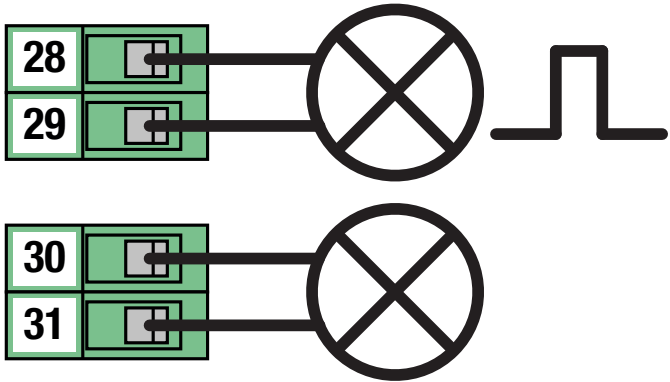
La centralita no suministra la alimentación para la cerradura eléctrica, por lo que será necesario utilizar un dispositivo externo de alimentación compatible con la alimentación requerida por la cerradura eléctrica. Utilice el siguiente esquema de conexión.



3.8 - CONEXIONES ELÉCTRICAS DE LOS DISPOSITIVOS DE SEÑALIZACIÓN

# TERMINAL	FUNCIÓN	DESCRIPCIÓN
28 - 29	Intermitente	OUT = Valim / 60W MAX
30 - 31	Luz de cortesía	OUT = Valim / 60W MAX

Las salidas están activas durante las fases de apertura y cierre de la automatización.
Consulte los parámetros avanzados para configurar el modo de parpadeo y el tiempo de iluminación de la luz de cortesía.



3.9 - CONEXIÓN ANTENA Y COMUNICACIÓN RADIO

ADVERTENCIA

- **No coloque la central de control en contenedores metálicos.**
- El caudal máximo puede variar sensiblemente en presencia de piezas metálicas, en presencia de apantallamientos entre el transmisor y la centralita o en presencia de otros dispositivos que comunican con la misma frecuencia de radio.



# TERMINAL	FUNCIÓN	DESCRIPCIÓN
8	Cable de antena	Conecte cable tipo RG58
9	Caletín Antena	

La unidad viene con una antena estándar ya conectada.

CONSEJOS DE INSTALACIÓN

El led RADIO presente en la tarjeta, permite tener una confirmación visual de la cantidad de perturbaciones radioeléctricas presentes en los alrededores de la automatización. Cuanto más fijo esté el led, mayor será el ruido.

En instalaciones susceptibles es aconsejable instalar una antena de 433Mhz. Instale la antena externa y sus cables en un lugar protegido contra daños y/o vibraciones y donde no haya obstáculos entre los transmisores y la antena.


RADIO



4. PROGRAMACIÓN

PELIGRO

Las operaciones descritas en este capítulo para finalizar la instalación deben realizarse en presencia de tensión, por lo tanto, deben ser realizadas solo por personal experto, cualificado y tomando todas las precauciones necesarias para garantizar la ejecución con total seguridad.
Compruebe que el área de maniobra esté libre de cualquier obstáculo.



Terminadas las conexiones eléctricas, proceda con la puesta en marcha.

De tensión y compruebe que todos los ledes de los dispositivos de seguridad estén encendidos.

Compruebe que la intervención de los dispositivos de seguridad haga apagar el led correspondiente.

Si no es así, apague la automatización y verifique que los dispositivos estén correctamente conectados y funcionen.

4.1 - FUNCIÓN DE LAS TECLAS DE PROGRAMACIÓN

1. Tecla UP

La tecla UP permite realizar las operaciones descritas a continuación:

- Inicie y finalice el proceso de aprendizaje de los transmisores.
- Navegue a través de los elementos del menú.
- Incremente el valor.

2. Tecla MENÚ

La tecla MENÚ permite realizar las operaciones descritas a continuación:

- Entre y salga del menú.
- Confirme una elección.

3. Tecla DOWN

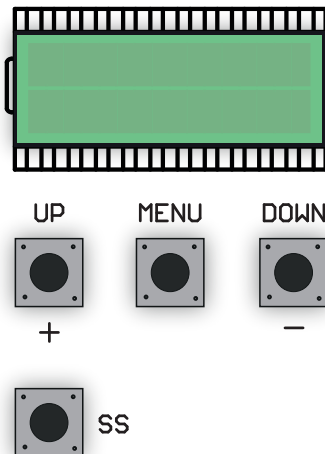
La tecla DOWN permite realizar las operaciones descritas a continuación:

- Cambie los modos de visualización de la pantalla.
- Pause el aprendizaje de las carreras para invertir el sentido del movimiento.
- Navegue a través de los elementos del menú.
- Disminuya un valor.

4. Tecla SS (Step-by-Step)

La tecla SS permite realizar las operaciones descritas a continuación:

- Realiza la función PASO A PASO.



4.2 - MODO DE VISUALIZACIÓN DE LA PANTALLA

La pantalla disponible en la unidad de control le permite ver mucha información sobre, por ejemplo, el estado de la automatización, el número de movimientos realizados, las anomalías detectadas, etc.

Hay 4 tipos de visualizaciones disponibles.

Para pasar de una tipología a otra pulsar la tecla DOWN.

VISUALIZACIÓN 1: ESTÁNDAR

En esta modalidad es posible visualizar el estado de la automatización y los mensajes de error.

Consulte el capítulo siguiente para obtener más información sobre el tipo de mensajes.

VISUALIZACIÓN 2: NÚMERO DE MOVIMIENTOS REALIZADOS

En esta modalidad es posible visualizar el número de ciclos (apertura y cierre) realizados por la automatización.

La centralita alternará dos valores: el primero, sin puntos, indica los miles; el segundo, con puntos, indica las unidades.

Por ejemplo:

00 1 = mil

02.0 = 20 unidades

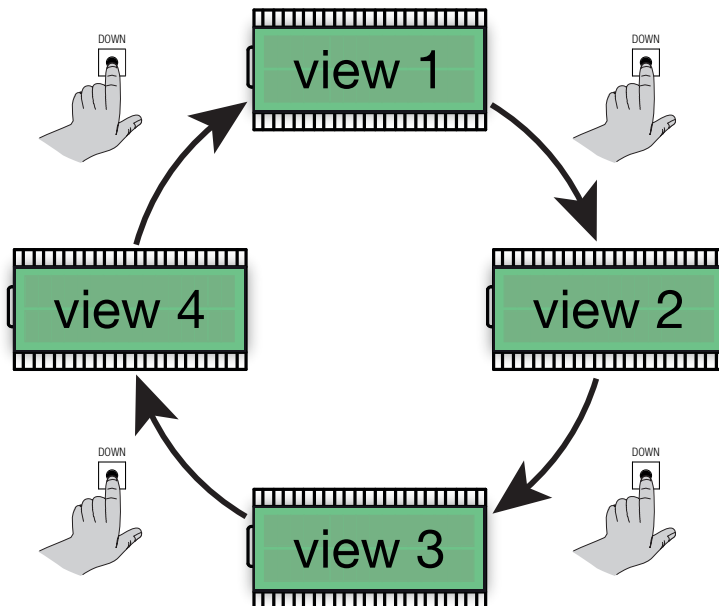
Total = 1020 ciclos realizados.

VISUALIZACIÓN 3: CORRIENTE ABSORBIDA POR EL MOTOR

En este modo es posible visualizar la corriente absorbida por el motor (mA).

VISUALIZACIÓN 4: TEMPERATURA TARJETA

En este modo es posible visualizar la temperatura alcanzada por la tarjeta expresada en °C.



PANTALLA	DESCRIPCIÓN
--	Espera después de la primera conexión de la tensión de alimentación. Automatización en posición de CANCELA CERRADA.
oP	Automatización parada en posición de CANCELA ABIERTA, sin cierre automático.
PE	Automatización parada en posición de APERTURA PARCIAL, sin cierre automático.
OP	Automatización en movimiento de apertura.
CL	Automatización en movimiento de cierre.
SD	Movimiento de apertura detenido después de un comando de usuario.
SC	Movimiento de cierre detenido después de un comando de usuario.
HA	Movimiento parado tras la intervención de un dispositivo de seguridad (entradas EDGE, PH1, PH2 y STOP) o del sensor de impacto.
-tC	Automatización parada en posición de CANCELA ABIERTA, con cierre automático. En los últimos 10 segundos, el símbolo " - " se sustituye por la cuenta atrás.
-tC	Automatización parada en posición de CANCELA ABIERTA, con cierre automático después del tránsito. En los últimos 10 segundos, el símbolo " - " se sustituye por la cuenta atrás.
-tP	Automatización parada en posición de APERTURA PARCIAL, con cierre automático. En los últimos 10 segundos, el símbolo " - " se sustituye por la cuenta atrás.
LDP	APRENDIZAJE DE CARRERAS - aprendizaje del movimiento de apertura.
LCL	APRENDIZAJE DE CARRERAS - aprendizaje del movimiento de cierre.
L--	APRENDIZAJE DE CARRERAS - proceso en stand-by. Compruebe que todos los dispositivos de seguridad funcionen y estén correctamente configurados y que los finales de carrera no estén activados. De un comando paso a paso para reanudar el procedimiento.
rAd	A la espera de un transmisor para memorizar.
don	Procedimiento finalizado con éxito.
SEE	Centralita en espera de un mando radio conocido para poder visualizar su posición.
Fnd	Mando a distancia ya aprendido en la memoria de radio.
CLr	Cancelación de un mando a distancia ya conocido realizada con éxito.
toUt	Salida de la función en uso para TIME-OUT.

PELIGRO

RIESGO DE IMPACTO, APLASTAMIENTO, HUNDIMIENTO Y ATRAPAMIENTO

- Configure el parámetro DEF de manera adecuada al tipo de cancela a mover.
- Lleve a cabo todas las regulaciones y verificaciones necesarias de acuerdo con todas las regulaciones y regulaciones locales, regionales y nacionales aplicables.

El incumplimiento de estas instrucciones causará la muerte o daños graves a personas y/o cosas.



NOTA

- Este procedimiento devuelve todos los parámetros a su valor predeterminado. Por lo tanto, compruebe la correcta configuración de todos los parámetros en caso de que desee utilizar accesorios y funciones especiales de esta unidad de control.
- Una vez finalizada la configuración es necesario realizar el aprendizaje de las carreras.

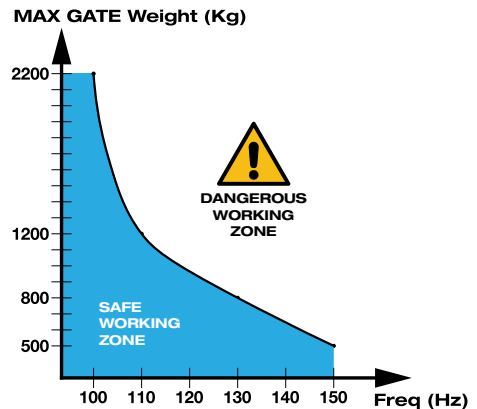
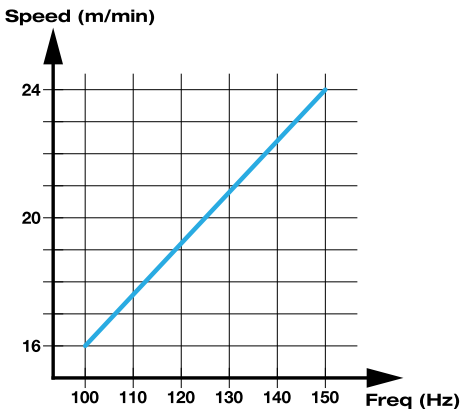


Utilice el parámetro avanzado DEF para cargar diferentes configuraciones de parámetros, en función del peso máximo de la cancela a mover. Estas configuraciones permiten que el motorreductor alcance diferentes velocidades configurables.

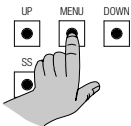
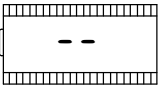
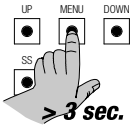
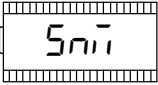
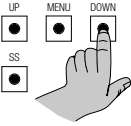
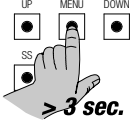
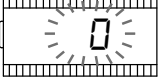
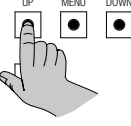
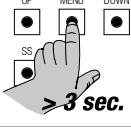
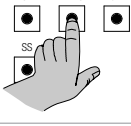
De fábrica, la centralita se configura con el parámetro DEF en el valor 0.

A continuación, se muestra la tabla de parámetros modificados por el parámetro DEF.

DEF	PESO DE LA PUERTA	PARÁMETRO	VALORES	DEFAULT
0	MÁX. 2200 Kg	SPn	de 30 a 100 Hz	50 Hz
		SPL	de 20 a 40 % de SPn	30 % de SPn
1	MÁX. 1200 Kg	SPn	de 30 a 110 Hz	60 Hz
		SPL	de 20 a 40 % de SPn	25 % de SPn
2	MÁX. 800 Kg	SPn	de 30 a 130 Hz	60 Hz
		SPL	de 20 a 40 % de SPn	25 % de SPn
3	MÁX. 500 Kg	SPn	de 30 a 150 Hz	75 Hz
		SPL	de 20 a 40 % de SPn	20 % de SPn



PROCEDIMIENTO DE CONFIGURACIÓN

1.	Asegúrese de estar fuera de los menús de programación. Para salir, pulse brevemente la tecla MENÚ hasta visualizar el estado de la central.		
2.	Acceda al menú avanzado manteniendo pulsada la tecla MENÚ durante al menos 5 segundos.		
3.	Pulse varias veces la tecla DOWN hasta visualizar el parámetro DEF.		
4.	Mantenga pulsada la tecla MENÚ durante al menos 3 segundos El valor configurado parpadea.		
5.	Utilice las teclas UP y DOWN para seleccionar el valor deseado. (por ejemplo, "1").		
6.	Mantenga pulsada la tecla de MENÚ durante 3 segundos para confirmar. El valor deja de parpadear.		
7.	Suelte la tecla MENÚ y, a continuación, pulse y mantenga pulsada la tecla MENÚ. Aparece una cuenta atrás. NO SUELTE LA TECLA MENÚ DURANTE ESTA FASE.		
8.	Al final de la cuenta atrás se visualiza la inscripción "don" que confirma la correcta ejecución del procedimiento. Para salir, pulse brevemente la tecla MENÚ hasta visualizar el estado de la central.		

4.5 - APRENDIZAJE DE UN MANDO A DISTANCIA

El aprendizaje de un transmisor se puede activar mediante el botón UP de la centralita o mediante el botón oculto de un transmisor ya almacenado.

La centralita puede almacenar hasta 1000 mandos de radio (con tarjeta de memoria) y a cada uno de ellos puede asociar hasta 3 funciones, no más que una función por tecla disponible.

Las funciones se asignan en el siguiente orden:

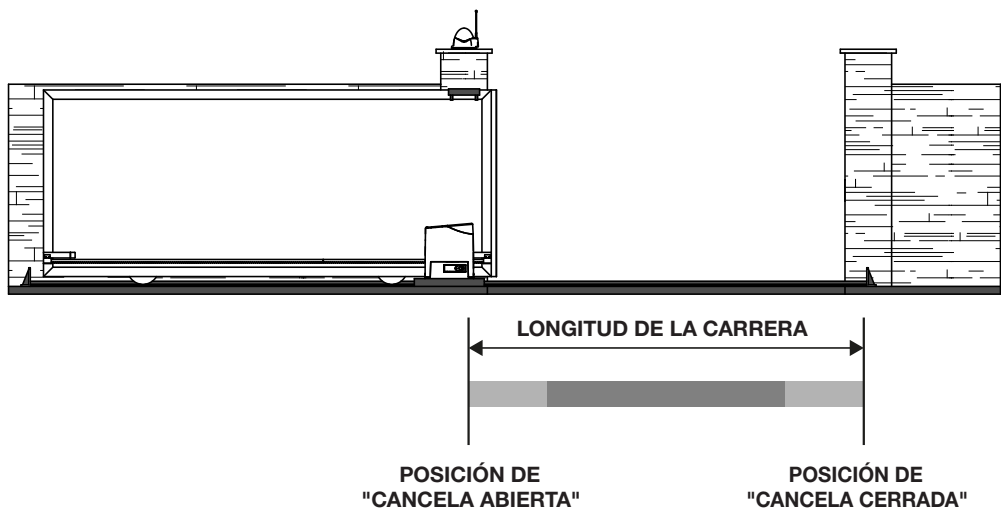
- RAD 1: función PASO A PASO
- RAD 2: función APERTURA PARCIAL
- RAD 3: función LUZ DE CORTESÍA

APRENDIZAJE ESTÁNDAR DE UN TRANSMISOR

NOTA			
• Para memorizar un nuevo mando a distancia o una nueva función en el mismo mando a distancia, repita el procedimiento desde el paso 2. • Después de 10 segundos de inactividad, la central sale del modo aprendizaje y la pantalla muestra "LoUt".			
1.	Asegúrese de estar fuera de los menús de programación. Para salir, pulse brevemente la tecla MENU hasta que aparezca el estado de la central.		
2.	Mientras la automatización está parada, presione y suelte el botón UP. En la pantalla aparece "rAd". El intermitente se enciende.		
3.	Utilice la tecla UP para seleccionar la función deseada.	RAD 1 = PASO-PASO RAD 2 = APERTURA PARCIAL RAD 3 = LUZ DE CORTESÍA	
4.	En 10 segundos, presione la tecla del transmisor que se almacenará.		
5.	Si el mando a distancia es la primera vez que se aprende, en la pantalla aparece el mensaje "don". El parpadeo parpadea 2 veces.		

4.6 - APRENDIZAJE DE LAS CARRERAS

En la primera instalación es necesario realizar un procedimiento de aprendizaje para detectar la longitud total de la carrera, la longitud de las ralentizaciones y todas las demás áreas de la instalación necesarias para el correcto funcionamiento de la automatización.



	Zona de desplazamiento a velocidad de ralentización.
	Zona de desplazamiento a velocidad de régimen.

AJUSTE DE LAS POSICIONES FINALES

Realizar algunos movimientos de la puerta móvil para ajustar la posición de intervención de los topes electromecánicos y verificar la correcta conexión en la centralita.

LED	DESCRIPCIÓN	POSICIÓN
LSO LSC	FIN DE CARRERA LSO ACTIVO LED LSO - apagado LED LSC - encendido	Puerta en posición de "PUERTA ABIERTA"
LSO LSC	FIN DE CARRERA NO ACTIVO LED LSO - encendido LED LSC - encendido	Puerta en posición intermedia
LSO LSC	FIN DE CARRERA LSC ACTIVO LED LSO - encendido LED LSC - apagado	Puerta en posición de "PUERTA CERRADA"

APRENDIZAJE ESTÁNDAR

Con el aprendizaje estándar, la unidad de control realiza de forma autónoma todo el procedimiento y el cálculo de las ralentizaciones, que se establecerán con la misma amplitud tanto en la apertura como en el cierre (consulte el parámetro básico " L5 ,").

PELIGRO

- Compruebe que durante el primer movimiento la pantalla visualiza "L o P" y la cancela se mueve en DIRECCIÓN DE APERTURA.
- Si es necesario, para invertir el movimiento pulse la tecla DOWN y sucesivamente la tecla SS.
- **Para un correcto funcionamiento de la automatización y de todos los dispositivos de seguridad instalados es necesario verificar la correcta dirección del movimiento de la automatización.**

NOTA

- *En caso de que el procedimiento comience mientras los finales de carrera están activos, o en caso de intervención de un dispositivo de seguridad durante el movimiento, el procedimiento se detiene y aparece en la pantalla la inscripción " L -- ".*

Realice las comprobaciones apropiadas y pulse la tecla SS para reanudar el aprendizaje desde el paso 3.

1.	Desbloquee la transmisión del motorreductor y lleve manualmente la cancela a mitad de carrera. A continuación, vuelva a introducir la transmisión del motor.	
2.	Pulse simultáneamente la tecla UP y la tecla MENÚ durante al menos 5 segundos hasta que la pantalla muestre " L O P' ' _ ". En esta fase el motorreductor se mueve en busca del final de carrera de apertura. Compruebe que la automatización se mueva en la dirección de apertura.	
3.	Una vez alcanzado el final de carrera de apertura, la automatización se mueve automáticamente en cierre, a baja velocidad, hasta alcanzar el final de carrera de cierre. En esta etapa, la pantalla muestra " L L L ".	
4.	Una vez alcanzado el final de carrera de cierre, la automatización se mueve automáticamente en apertura, a baja velocidad, hasta alcanzar el final de carrera de apertura. En esta etapa, la pantalla muestra " L O P ".	
5.	Una vez alcanzado el final de carrera de apertura, la automatización se mueve en cierre a velocidad completa y con las ralentizaciones configuradas por el menú a través del parámetro " L5 , ".	
6.	Una vez finalizado el procedimiento, la unidad de control muestra "L donE"	

APRENDIZAJE CON RALENTIZACIONES PERSONALIZADAS

Con el aprendizaje personalizado, el usuario ajusta manualmente las amplitudes de las ralentizaciones durante el proceso de aprendizaje.

PELIGRO

- Compruebe que durante el primer movimiento la pantalla visualiza "L o P" y la cancela se mueve en DIRECCIÓN DE APERTURA.
- Si es necesario, para invertir el movimiento pulse la tecla DOWN y sucesivamente la tecla SS.
- **Para un correcto funcionamiento de la automatización y de todos los dispositivos de seguridad instalados es necesario verificar la correcta dirección del movimiento de la automatización.**

NOTA

- *En caso de que el procedimiento comience mientras los finales de carrera están activos, o en caso de intervención de un dispositivo de seguridad durante el movimiento, el procedimiento se detiene y aparece en la pantalla la inscripción "L -- ".*

Realice las comprobaciones apropiadas y pulse la tecla SS para reanudar el aprendizaje desde el paso 3.

1.	Desbloquee la transmisión del motorreductor y lleve manualmente la cancela a mitad de carrera. A continuación, vuelva a introducir la transmisión del motor.		
2.	Configure el valor P en el parámetro L51, presente en el menú básico, para habilitar la función.		
3.	Pulse simultáneamente la tecla UP y la tecla MENÚ durante al menos 5 segundos hasta que la pantalla muestre "L o P' _ ". En esta fase el motorreductor se mueve en busca del final de carrera de apertura. Compruebe que la automatización se mueva en la dirección de apertura.		
4.	Una vez alcanzado el final de carrera de apertura, la automatización se mueve automáticamente en cierre a baja velocidad. En esta etapa, la pantalla muestra "LCL ".		
5.	Cuando la automatización alcanza la posición de inicio de ralentización deseada pulsar la tecla SS. La automatización procede a velocidad reducida hasta alcanzar el final de carrera de cierre y el intermitente permanece encendido fijo.		
6.	Una vez alcanzado el final de carrera de cierre, la automatización se mueve automáticamente en apertura a baja velocidad. En esta etapa, la pantalla muestra "L o P ".		
7.	Cuando la automatización alcanza la posición de inicio de ralentización deseada pulsar la tecla SS. La automatización procede a velocidad reducida hasta alcanzar el final de carrera de apertura y el intermitente permanece encendido fijo.		
8.	Una vez alcanzado el final de carrera de apertura, la automatización se mueve en cierre a velocidad completa y con las ralentizaciones personalizadas.		
9.	Una vez finalizado el procedimiento, la unidad de control muestra "L don E"		

4.7 - MENÚ DE LAS FUNCIONES BÁSICAS

Para acceder al menú de funciones básicas, mantenga pulsado el botón de MENÚ durante un tiempo comprendido entre 1 y 3 segundos.

Utilice las teclas UP y DOWN para desplazarse por las funciones disponibles.

Mientras se visualiza una función, la centralita alternará la visualización de la entrada con el valor configurado en ella.

Para modificar el valor del parámetro que se está visualizando proceder de la siguiente manera:

- Presione y mantenga presionada la tecla de menú durante al menos 3 segundos, el valor actualmente establecido parpadea.
- Utilice las teclas UP y DOWN para seleccionar el valor deseado.
- Confirme el valor manteniendo pulsada la tecla MENÚ durante al menos 3 segundos.

Para salir pulse la tecla MENÚ.

NOTA

- Los valores indicados en este capítulo hacen referencia a la configuración con parámetro avanzado DEF = 0



LISTA DE PARÁMETROS

Cierre Automático

NOTA

- Si se utiliza junto con el parámetro "Cierre automático después de tránsito", el parámetro "Cierre automático" no se considera.
- Este parámetro no influye en el caso de que la cancela alcance la posición de "APERTURA PARCIAL".



Establece un tiempo de cierre automático.

Una vez alcanzada la posición de "PUERTA ABIERTA" la centralita inicia la cuenta atrás visualizando en pantalla "- E L" (el símbolo "-" es sustituido por un número en los últimos 10 segundos de la cuenta atrás).

En caso de que la entrada de fotocélula esté activa, se restablece la cuenta atrás y permanece bloqueada hasta que se restablece el contacto.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
E L L	OFF = deshabilitado. de 1 a 900 segundos.	OFF

Cierre automático después del tránsito

NOTA

- Si se utiliza junto con el parámetro "Cierre automático", este último no se considera.
- Este parámetro no influye en el caso de que la cancela alcance la posición de "APERTURA PARCIAL".



Establece un tiempo de cierre automático posterior al tránsito en el paso.

Una vez alcanzada la posición de "CANCELA ABIERTA" la centralita permanece en espera y visualiza en pantalla "- E E".

La cuenta atrás comienza solo después del compromiso y posterior retirada de la entrada de la fotocélula PH1.

El símbolo "-" se sustituye por un número en los últimos 10 segundos de la cuenta atrás.

En caso de que la entrada de fotocélula esté activa, se restablece la cuenta atrás y permanece bloqueada hasta que se restablece el contacto.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
E E r	OFF = deshabilitado. de 1 a 30 segundos.	OFF

Sensibilidad al obstáculo en régimen

NOTA		
• Un nivel de sensibilidad demasiado elevado podría causar un comportamiento anómalo de la automatización en función de la fuerza que el motorreductor necesita para mover la automatización. • Regule este parámetro de acuerdo con la normativa vigente.		

Ajusta el nivel de sensibilidad para que el sensor de impacto actúe durante el movimiento de la puerta.
La intervención del sensor de impacto ordena una breve inversión del movimiento para liberar el obstáculo.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
SEN	OFF = deshabilitado. del 1 al 100 %	30 %

Sensibilidad al obstáculo en desaceleración

NOTA		
• Un nivel de sensibilidad demasiado elevado podría causar un comportamiento anómalo de la automatización en función de la fuerza que el motorreductor necesita para mover la automatización. • Regule este parámetro de acuerdo con la normativa vigente.		

Establece el nivel de sensibilidad para que el sensor de impacto intervenga durante el movimiento de la puerta en fase de ralentización.
La intervención del sensor de impacto en fase de ralentización ordena una breve inversión del movimiento para liberar el obstáculo.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
SEL	OFF = deshabilitado. del 1 al 100 %	50 %

Velocidad a régimen

Configura la velocidad del movimiento del motor durante la fase de movimiento a velocidad de régimen.
Este valor se expresa como frecuencia.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
SPn	de 30 a 100 Hz	50 Hz

Velocidad de desaceleración

Establece la velocidad del movimiento del motor durante la fase de movimiento a velocidad de ralentización.
Este valor se expresa como porcentaje de la "Velocidad de giro". Cambie el parámetro "Velocidad de ralentización" también influye en el parámetro "Velocidad de ralentización".

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
SPL	de 20 a 40 % de SPn	30 % de SPn

Configuración de la función PASO A PASO

NOTA		
• Al configurar la funcionalidad CONDOMINIAL, es necesario establecer un tiempo de cierre automático para que la puerta se cierre.		

Personaliza el modo de acción de la función PASO A PASO.

Normal: ("ABRE" - "STOP" - "CIERRE" - "DETENGA" - ...)

Funcionamiento clásico del modo PASO A PASO. Durante el desplazamiento, un mando PASO A PASO comporta la parada de la automatización.

Alternado STOP: ("ABRE" - "STOP" - "CIERRA" - ...)

Funcionamiento alternativo con STOP en apertura. Durante el desplazamiento en apertura, un mando PASO A PASO comporta la parada de la automatización. Durante el movimiento en cierre realiza una inversión del movimiento.

Alternado: ("ABRE" - "CIERRA" - ...)

En este modo, el usuario no tiene la posibilidad de detener la automatización con un comando PASO A PASO, sino que se obtiene una inversión de marcha.

Condominial (Temporizador): ("ABRE" - ...)

El mando PASO A PASO sólo permite realizar una apertura completa de la automatización. Si el mando persiste con la automatización en posición de CANCELA ABIERTO, se esperará a la liberación antes de iniciar la temporización para el cierre automático. Cada pulsación del mando PASO A PASO restablece la cuenta atrás.

Condominial con cierre inmediato: ("ABRE" - ...)

Si la automatización no se encuentra en posición de CANCELA ABIERTA, el mando PASO A PASO permite realizar una apertura completa de la automatización. Cuando la automatización se encuentra en posición de CANCELA ABIERTA, un mando PASO A PASO realiza un cierre inmediato de la automatización, restableciendo el temporizador del cierre automático si está presente.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
5b5	0 = Normal. 1 = Alternado STOP. 2 = Alternado. 3 = Condominial (temporizador). 4 = Condominial con cierre inmediato.	0 = Normal

Comportamiento después de apagón

Permite ejecutar automáticamente un comando de cierre cuando se restablece la tensión de alimentación principal, después de un apagón. Este movimiento se realiza siempre a velocidad lenta, hasta alcanzar la posición de "CANCELA CERRADA".

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
bLc	OFF = Ninguna acción. ON = Ejecuta automáticamente un comando "CIERRA".	OFF

Amplitud de la zona de ralentización

Regula la amplitud del área de ralentización de apertura y cierre, en porcentaje respecto a la longitud total de la carrera.

Con el valor "P" es posible configurar áreas personalizadas durante el aprendizaje de las carreras (véase el apartado APRENDIZAJE CON RALENTIZACIONES PERSONALIZADAS).

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
LS ,	del 5 al 100 % de la longitud total. P = Áreas personalizadas.	10 %

Función Anti-resbalamiento

Permite añadir tiempo extra de trabajo respecto al memorizado durante el procedimiento de aprendizaje de las carreras, para asegurar el cierre completo de la automatización incluso en el caso de que el tiempo de trabajo aprendido no sea suficiente para llegar a la posición de "CANCELA CERRADA".

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
ASL	OFF = deshabilitado. de 1 a 300 segundos.	15 segundos.

4.8 - MENÚ DE FUNCIONES AVANZADAS

Para acceder al menú de funciones avanzadas, mantenga pulsado el botón de MENÚ durante más de 5 segundos.

Utilice las teclas UP y DOWN para desplazarse por las funciones disponibles.

Mientras se visualiza una función, la centralita alternará la visualización de la entrada con el valor configurado en ella.

Para modificar el valor del parámetro que se está visualizando proceder de la siguiente manera:

- Presione y mantenga presionada la tecla de menú durante al menos 3 segundos, el valor actualmente establecido parpadea.
- Utilice las teclas UP y DOWN para seleccionar el valor deseado.
- Confirme el valor manteniendo pulsada la tecla MENÚ durante al menos 3 segundos.

Para salir pulse la tecla MENÚ.

NOTA

- Los valores indicados en este capítulo hacen referencia a la configuración con parámetro avanzado DEF = 0



LISTA DE PARÁMETROS

Modo de intervención del sensor de impacto

NOTA

- Regule este parámetro de acuerdo con la normativa vigente.



Determina el comportamiento de la unidad cuando interviene el sensor de impacto durante el movimiento.

Si el impacto se interpreta como un obstáculo, la unidad de control detiene la automatización y realiza una breve inversión.

Si el impacto se interpreta como una posición de fin de carrera, la unidad de control detiene la automatización y considera esa posición como la posición PUERTA ABIERTA o PUERTA CERRADA dependiendo de la dirección del movimiento.

Valor 0: Siempre está desactivado.

Valor 1: Modo estándar: En función de la posición, interpreta la intervención como un impacto contra un obstáculo (a velocidad normal) o como el logro de la posición de fin de carrera (en desaceleración).

Valor 2: Modo obstáculo: Siempre interpreta la intervención como un impacto contra un obstáculo.

Valor 3: Modo de fin de carrera: Siempre interpreta la intervención como el logro de la posición de fin de carrera.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
S_{ni}	OFF = deshabilitado. 1 = Modo estándar 2 = Modo obstáculo 3 = Modo de fin de carrera	2 = Modo obstáculo

Tiempo de intervención del sensor de impacto

Determina cuánto tiempo tarda el sensor de impacto en llegar al obstáculo (motor bloqueado).

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
S_{it}	de 1 a 10 multiplicado por 100 ms	2 = 200 ms

Tiempo de desactivación del sensor de impacto en el arranque

Determina durante cuánto tiempo se deshabilita el sensor de impacto al inicio del movimiento.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
S_{dt}	de 1 a 30 multiplicado por 100 ms	15 = 1500 ms

Modalidad de intervención entrada fotocélula PH1

Durante el movimiento de cierre, el compromiso de la fotocélula conectada en la entrada PH1 implica siempre la inversión del movimiento y el consiguiente desplazamiento hasta la posición de "CANCELA ABIERTA". Además, durante el movimiento de apertura, el compromiso de la entrada de la fotocélula no causa ninguna intervención de la centralita. Con este parámetro es posible personalizar el comportamiento de la centralita tras la intervención de la fotocélula, en caso de que la automatización esté parada en posición de "CANCELA CERRADA".

Valor 0: La automatización no arranca si la entrada PH1 está ocupada.

Valor 1: La automatización se mueve en apertura aunque la entrada PH1 esté ocupada.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
<i>SPh</i>	0 = Controla entrada PH1 desde "CANCELA CERRADA". 1 = Ignorar entrada PH1 desde "CANCELA CERRADA".	1

Modalidad de intervención entrada fotocélula PH2

El compromiso de la fotocélula conectada a la entrada PH2 siempre implica la parada temporal del movimiento, hasta que la fotocélula se libera. Una vez liberada, la automatización se mueve siempre en la dirección de apertura. Con este parámetro se puede personalizar cuando se habilita este comportamiento.

Valor 0: Habilitado durante el movimiento de apertura y cierre.

Valor 1: Habilitado solo durante el movimiento de apertura.

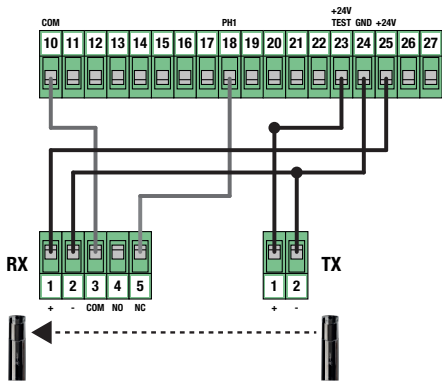
PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
<i>Ph2</i>	0 = Habilitada tanto en apertura como en cierre. 1 = Habilitada solo en apertura.	0

Función de autoprueba de las fotocélulas

NOTA	
• Para utilizar correctamente esta función es necesario utilizar el terminal número 23 para alimentar la fotocélula transmisor.	

Habilitando esta función es posible hacer que la centralita realice una prueba funcional de las fotocélulas antes de cada desplazamiento. La prueba, si está habilitada, no se realiza en caso de inversiones rápidas de marcha.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
<i>tPh</i>	OFF = deshabilitado 1 = Habilitado para PH1 2 = Habilitado para PH2 3 = Habilitado para PH1 y PH2	OFF



Tipo de costa de seguridad instalada

Seleccione el tipo de costa de seguridad conectada a la entrada EDGE.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
E_{di}	0 = de tipo mecánico (Contacto Normalmente Cerrado) 1 = de tipo resistivo (8,2 Kohm)	0

Modalidad de intervención entrada EDGE

Personaliza el comportamiento de la centralita tras la intervención del dispositivo conectado a la entrada EDGE.

Valor 0: Solo durante el movimiento de cierre, realiza una inversión del movimiento hasta alcanzar la posición de "CANCELA ABIERTA".

Valor 1: Durante cualquier movimiento, detenga la automatización y luego realice una breve inversión para liberar el obstáculo.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
i_{Ed}	0 = Inversión total del movimiento (solo en cierre). 1 = Stop y breve inversión del movimiento.	0

Tiempo de inversión en intervención de la entrada EDGE

Determina durante cuánto tiempo el motorreductor realiza el movimiento en sentido contrario tras la parada causada por la intervención de la entrada EDGE (solo con IED = 1).

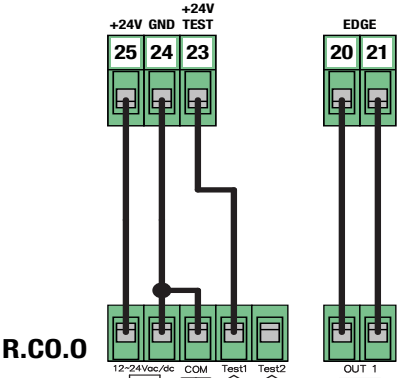
PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
E_{-t}	de 5 a 20 multiplicado por 100 ms	10 = 1000 ms

Función de autoprueba de la costa de seguridad

NOTA	
• Para utilizar correctamente esta función es necesario conectar un dispositivo con circuito electrónico de prueba (ej. R.CO.O). Conecte el contacto de prueba del dispositivo al terminal 23 de la centralita, y habilite la prueba con el nivel lógico bajo 0Vdc.	

Habilitando esta función es posible hacer que la centralita realice una prueba funcional de la costa de seguridad antes de cada desplazamiento.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
t_{Ed}	OFF = Inhabilitado. ON = Habilitado.	OFF



Amplitud de la abertura parcial

Regula la amplitud de la abertura parcial, en porcentaje respecto a la longitud total de la carrera. La apertura parcial se puede realizar solo partiendo de la posición de "CANCELA CERRADA", utilizando el comando correspondiente. Una vez alcanzada la posición de "APERTURA PARCIAL" la pantalla visualiza " PE ".

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
$L P_0$	OFF = deshabilitado. del 1 al 100 % de la longitud total.	30 %

Cierre automático por apertura parcial

Establece un tiempo de espera antes de que la centralita accione un cierre automático tras alcanzar la posición de "APERTURA PARCIAL".

Una vez alcanzada la posición de "APERTURA PARCIAL" la centralita inicia la cuenta atrás visualizando en pantalla "- t P" (el símbolo "-" es sustituido por un número en los últimos 10 segundos de la cuenta atrás).

Si la entrada de la fotocélula está activa, la cuenta atrás se bloquea hasta que se restablezca el contacto.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
$t P_C$	OFF = deshabilitado. de 1 a 900 segundos.	OFF

Configuración salida intermitente

Personaliza el comportamiento de la salida parpadeante según el tipo de dispositivo conectado.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
$F P_r$	0 = Intermitente con circuito de auto-parpadeo. 1 = Intermitente sin circuito de auto-parpadeo.	1

Tiempo de parpadeo antes del desplazamiento

Configura durante cuánto tiempo se activa la salida intermitente antes de iniciar el desplazamiento.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
$t P_r$	OFF = deshabilitado. de 1 a 10 segundos.	OFF

Configuración salida luz de cortesía

Personaliza el modo de acción de la salida de luz de cortesía.

Valor 0: La luz se apaga al final de una maniobra, después de esperar el tiempo establecido en el parámetro $t C_Y$.

Valor 1: La luz se apaga automáticamente en la posición de "CANCELA CERRADA", después de esperar el tiempo establecido en el parámetro $t C_Y$.

Valor 2: Con cada comando recibido, la luz permanece encendida solo durante el tiempo configurado en el parámetro $t C_Y$. ATENCIÓN: La luz podría apagarse antes de que finalice el movimiento.

Valor 3: Función de testigo de automatización abierta. La luz se apaga cuando la automatización alcanza la posición de "PUERTA CERRADA".

Valor 4: Función de testigo de automatización abierta con parpadeo proporcional al estado de la automatización. En detalle:

- Movimiento en apertura = parpadeo lento.
- Movimiento en cierre = parpadeo rápido.
- Posición de "CANCELA ABIERTA" = luz encendida.
- Posición de "CANCELA CERRADA" = luz apagada.
- Puerta parada en posición intermedia = alterna dos parpadeos y una pausa larga.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
<i>FCY</i>	0 = luz encendida durante la maniobra + tCY 1 = luz apagada en "CERRADO" después de tCY 2 = luz encendida para tCY 3 = luz apagada en "CERRADO" 4 = parpadeo proporcional	0

Tiempo para la luz de cortesía

Establezca un tiempo de activación o espera de la luz de cortesía. Para utilizar en combinación con el parámetro "Configuración de salida de luz de cortesía".

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
<i>tCY</i>	OFF = deshabilitado. de 1 a 900 segundos.	180 segundos.

Funcionalidad con mando mantenido (HOMBRE-PRESENTE)

Habilita la posibilidad de mover la automatización solo manteniendo pulsado el mando deseado. Una vez liberado el mando, la automatización se detiene. Al activar esta función se obtienen los siguientes cambios funcionales:

- Se desactivan los comandos "Paso a paso" y "Apertura parcial".
- Todas las entradas de seguridad, excepto el "STOP", están deshabilitadas.
- Se deshabilitan todas las operaciones automáticas configuradas, incluidos los cierres automáticos y las inversiones.
- Permanecen activos los comandos "ABRE" y "CIERRA" tanto radio como filas.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
<i>dER</i>	OFF = Inhabilitado. ON = Habilitado.	OFF

Umbral ciclos para solicitud de asistencia

Permite configurar un número de ciclos, después de los cuales la centralita indicará que se ha alcanzado el umbral sustituyendo el parpadeo normal durante los movimientos, por un parpadeo rápido.

Este parámetro debe utilizarse en combinación con el parámetro "Parpadeo por solicitud de asistencia".

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
<i>SEr</i>	OFF = Inhabilitado. de 1 a 100 multiplicado por 1000 ciclos.	OFF

Parpadeo para solicitar asistencia

Habilita el parpadeo para la solicitud de asistencia.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
<i>SEF</i>	OFF = Inhabilitado. ON = Habilitado.	OFF

Modalidad electro-cerradura

Habilita el uso de la salida electro-cerradura y permite configurar el tiempo de activación antes del desplazamiento. Dicha salida no proporciona energía al dispositivo y, por lo tanto, es necesario utilizar una fuente de alimentación externa.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
<i>ELi</i>	OFF = Inhabilitado. de 1 a 20 multiplicado por 100 ms	OFF

Función de relajación mecánica

Permite realizar una breve inversión, cuya duración es personalizable, una vez alcanzado el final de carrera de apertura o cierre. Esta función es útil en caso de que la automatización presione demasiado los bloques mecánicos y dificulte el desbloqueo manual.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
<i>irE</i>	OFF = Inhabilitado. de 1 a 20 multiplicado por 100 ms	OFF

Función de parada suave

Permite regular la rampa de desaceleración en caso de solicitud de parada desde el mando del usuario o en caso de intervención de las entradas fotocélulas (PH1 y PH2). Este parámetro NO modifica la rampa de desaceleración en caso de intervención de la entrada EDGE (costa de seguridad) y STOP.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
<i>SFt</i>	de 6 a 20 multiplicado por 100 ms	10 = 1000 ms

Modbus Address

Dirección atributo a la centralita para poder establecer una comunicación MODBUS.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
<i>ibAdr</i>	de 0 a 247	0 = OFF

Restablecimiento de los valores predeterminados (RESET)

Realiza un reset de la centralita y configura los valores de todos los parámetros, básicos y avanzados, llevándolos a los valores por defecto.

Esta función NO cancela la carrera aprendida y NO cancela los mandos a distancia aprendidos.

Para realizar la recuperación, siga los siguientes pasos:

- Acceda al parámetro manteniendo pulsada durante 3 segundos la tecla MENÚ.
- Cuando la pantalla muestre el valor " 0 " suelte la tecla.
- Pulse el botón de MENÚ y manténgalo pulsado hasta que finalice la cuenta atrás y la pantalla muestre " don ".
- El procedimiento se ha completado con éxito.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
<i>dEF</i>	0 = MÁX. 2200 Kg 1 = MÁX. 1200 Kg 2 = MÁX. 800 Kg 3 = MÁX. 500 Kg	0

Visualizador de posición de memoria de un transmisor aprendido

Con este parámetro es posible visualizar la posición de memoria asignada a un transmisor por la centralita durante el aprendizaje.

Para ello, siga los siguientes pasos:

- Acceda al parámetro manteniendo pulsada durante 3 segundos la tecla MENÚ.
- Cuando la pantalla muestre el valor " 5EE " suelte la tecla.
- A partir de este momento, la unidad de control permanece a la espera de un comando de radio conocido. ATENCIÓN: después de 15 segundos sin haber recibido ninguna transmisión, la centralita sale automáticamente de la función mostrando el mensaje " t00t ".
- Transmita con el mando a distancia, la pantalla mostrará la posición de memoria (por ejemplo, " 245 ").
- Puede ver más de un control remoto en la misma sesión. Para salir de la función pulsar brevemente la tecla MENÚ.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
<i>t-r5</i>		

Cancelación de un único transmisor aprendido

Con este parámetro es posible borrar un solo transmisor ya aprendido, utilizando su posición de memoria. Si este valor no se conoce, consulte la función "Visualización de la posición de memoria de un transmisor aprendido".

Para realizar la eliminación, siga los siguientes pasos:

- Acceda al parámetro manteniendo pulsada durante 3 segundos la tecla MENÚ.
- Cuando la pantalla muestre el valor "0" suelte la tecla y utilice las teclas UP y DOWN para configurar la posición de memoria del mando a distancia a borrar.
- Confirme manteniendo pulsada la tecla MENÚ durante 3 segundos.
- La pantalla mostrará el mensaje "Erf" para indicar la cancelación correcta.
- Si la posición de memoria está vacía, aparecerá el mensaje "Err".
- Puede eliminar más de un control remoto en la misma sesión. Para salir de la función pulsar brevemente la tecla MENÚ.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
Erf		

Borrado de toda la memoria de radio

Con este parámetro es posible realizar el reset de la memoria de radio.

Esto implica la cancelación de TODOS los transmisores aprendidos.

Para realizar la eliminación total, siga los siguientes pasos:

- Acceda al parámetro manteniendo pulsada durante 3 segundos la tecla MENÚ.
- Cuando la pantalla muestre el valor "0" suelte la tecla.
- Pulse el botón de MENÚ y manténgalo pulsado hasta que finalice la cuenta atrás y la pantalla muestre "don".
- El procedimiento se ha completado con éxito.

PARÁMETRO	VALORES	PREDETERMINADO
Erf		

5. MENSAJES DE ERROR

NOTA

La señalización del mensaje persiste mientras persista el evento o hasta que se pulse la tecla DOWN o se ejecute un comando de desplazamiento.



PANTALLA	DESCRIPCIÓN	SOLUCIÓN
<i>ELS</i>	Error de final de carrera: Final de carrera de apertura y cierre ocupados simultáneamente, o bloqueados.	• Compruebe que el final de carrera no esté bloqueado. • Compruebe conexiones eléctricas e integridad del final de carrera. • Compruebe la integridad de los fusibles.
<i>EFD</i>	Movimiento parado tras la intervención del sensor de impacto. Esfuerzo demasiado elevado para permitir el desplazamiento de la cancela.	• Compruebe la integridad y el buen estado de todo el portón y de la automatización. • Elimine cualquier suciedad o cuerpos extraños que puedan obstaculizar el movimiento. • Ajuste los parámetros de sensibilidad del sensor de impacto.
<i>EEd</i>	Movimiento parado tras la intervención del borde sensible (entrada EDGE).	• Entrada EDGE activada. • Compruebe que el dispositivo conectado a la entrada EDGE funciona correctamente y está configurado.
<i>Eth</i>	Intervención térmica para la protección de la central.	• Espere a que se enfríe la automatización antes de realizar otros movimientos. • Asegúrese de no superar el umbral de uso indicado en este manual de uso.
<i>E7E</i>	Error en la memoria de mandos a distancia. Memoria no instalada o no reconocida.	• Quite e introduzca de nuevo la memoria de los mandos a distancia. • Realice el procedimiento de restablecimiento de la memoria de los mandos a distancia (parámetro TRF). • Sustituya la memoria de los mandos a distancia por una nueva.
<i>FUL</i>	Memoria de mandos a distancia llena. Ya no es posible aprender más mandos a distancia.	• Borre algunos mandos a distancia. • Sustituya la memoria de los mandos a distancia por una nueva.
<i>Err</i>	Error en la consulta de la memoria durante las funciones de aprendizaje, visualización de posición o borrado de transmisores.	• Posición de memoria seleccionada incorrecta. • Sustituya la memoria de los mandos a distancia por una nueva.
<i>EbS</i>	Error de sobrecorriente en la salida del motor.	• Apague el sistema y compruebe que el motor conectado es adecuado para el tipo de unidad de control que está utilizando y que no hay cortocircuitos o mal funcionamiento del motor en uso. • Si el error persiste, póngase en contacto con el soporte técnico.

6. MANTENIMIENTO

PELIGRO	
• Antes de realizar cualquier acción de limpieza, mantenimiento o sustitución de piezas, desconecte la alimentación de la automatización. • Los puntos indicados a continuación son específicos en lo que respecta al mantenimiento del motorreductor. La lista no incluye las actividades de mantenimiento específicas para la cancela/puerta corredera.	
NOTA	
• Si la instalación no se utiliza durante largos períodos, por ejemplo, en el caso de instalaciones en lugares de apertura estacional, es oportuno cortar la alimentación y, al restablecerla, comprobar el correcto funcionamiento. • Para ver el número de maniobras realizadas, consulte el capítulo "MODO DE VISUALIZACIÓN DE LA PANTALLA".	

Cada 10.000 ciclos y, en cualquier caso, cada 6 meses de actividad, son obligatorias las intervenciones de mantenimiento que se indican a continuación:

- Compruebe y limpie cualquier suciedad, insectos y residuos de polvo que se hayan colocado dentro de la automatización. En particular, compruebe que el disipador de calor y el ventilador estén en buen estado y limpios.
- Compruebe la integridad de los cables y sus conexiones y realice las sustituciones necesarias.
- Controle la eficiencia de la palanca de desbloqueo, realizando algunas maniobras manuales. La hoja no debe encontrar impedimentos.
- Realice un control general y completo de los tornillos y pernos.
- Lubrique todas las partes mecánicas en movimiento.
- Controle el buen funcionamiento de los dispositivos de señalización y de seguridad.
- Compruebe el estado de desgaste de las partes mecánicas en movimiento y compruebe su correcto funcionamiento.
- Compruebe y limpie la guía de deslizamiento y la cremallera.

7. ELIMINACIÓN DEL PRODUCTO

Al igual que con las operaciones de instalación, las operaciones de desmontaje de este producto deben ser realizadas por personal cualificado. El símbolo de la parte superior indica que el producto no debe eliminarse como residuo no seleccionado, sino que debe enviarse a instalaciones de recogida separadas para su recuperación y reciclaje. Para la eliminación, compruebe los sistemas de reciclaje o eliminación previstos por las regulaciones territoriales vigentes para esta categoría de producto, o devuelva el producto al vendedor.

ADVERTENCIA - • Este producto está hecho de varios tipos de materiales: algunas partes del producto pueden contener contaminantes o sustancias peligrosas que, si se dispersan, pueden causar efectos perjudiciales para el medio ambiente y la salud. • Las regulaciones locales vigentes pueden prever sanciones severas en caso de eliminación incorrecta de este producto.



8. GARANTÍA

La garantía del fabricante es legal a partir de la fecha impresa en el producto y se limita a la reparación o reemplazo gratuito de las piezas reconocidas por el fabricante como defectuosas por falta de calidad esencial en los materiales o por errores en el proceso de producción. La garantía no cubre daños o defectos debidos a agentes externos, falta de mantenimiento, sobrecarga, desgaste normal, error de instalación, u otras causas no imputables al fabricante. Los productos manipulados no estarán cubiertos por la garantía. El fabricante no se hace responsable de los fallos de funcionamiento o la degradación del rendimiento debidos a interferencias ambientales, tales como perturbaciones electromagnéticas; por lo tanto, la garantía se extingue en estas situaciones.

Puede descargar la Declaración de Conformidad en: "<https://www.aprimatic.es/documentacion/documentaciontecnica/declaracion-de-conformidad>"



APRIMATIC DOORS, S.L
Parque Empresarial Inbisa II
C/ Juan Huarte de San Juan, 7-H1
28806 Alcalá de Henares (Madrid)
T: +34 91 882 44 48 - Fax: +34 91 882 44 50
E- mail: info@aprimatic.es
<http://www.aprimatic.es>